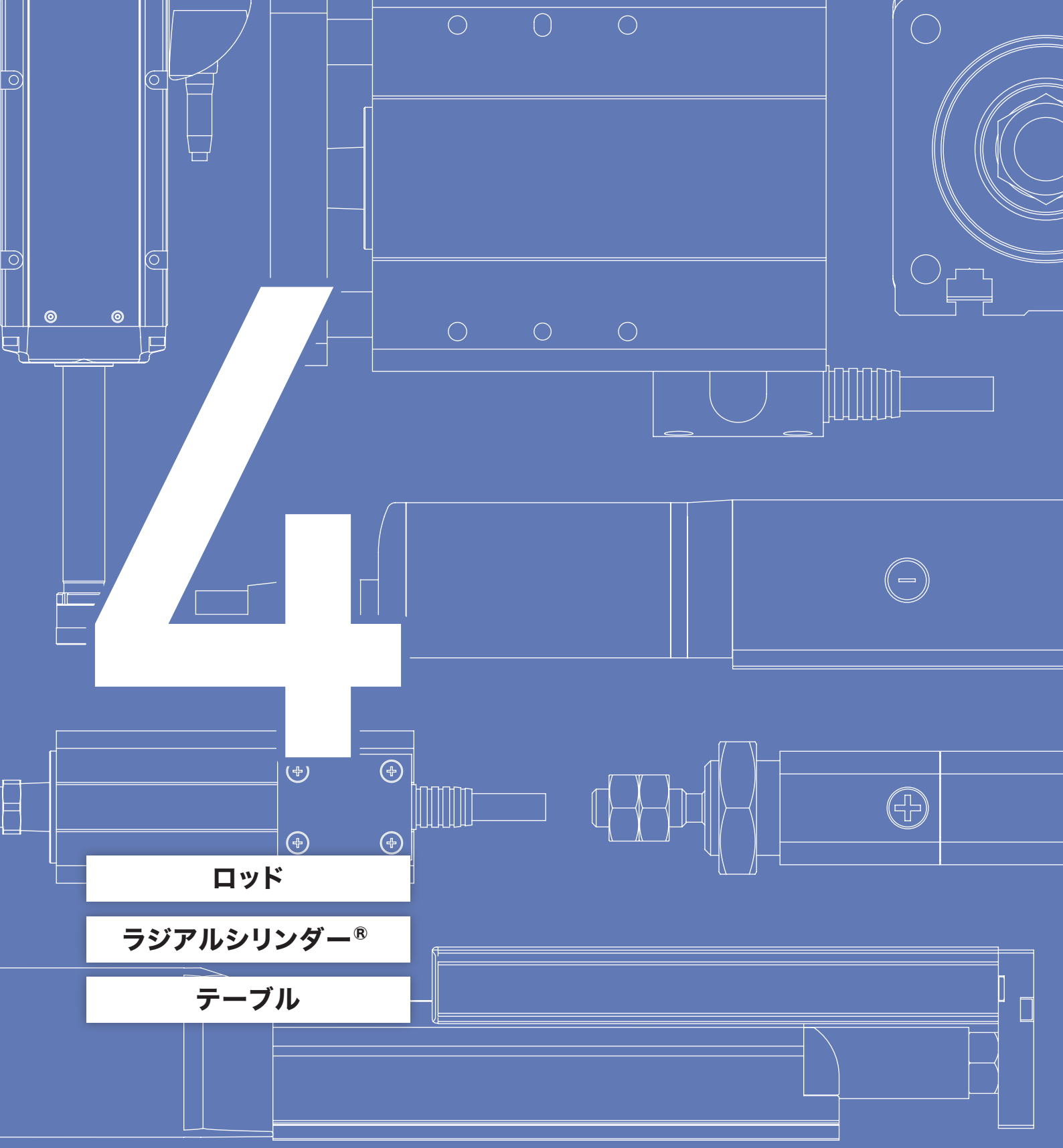


4

ロッド

ラジアルシリンダー®

テーブル

TOTAL CATALOG 2024

アイエイアイ　総合カタログ2024

IAI
Quality and Innovation

IAI 総合カタログ2024／ラインナップ

1 製品紹介　保守部品　技術資料

- 会社紹介
- 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
- 保守部品
- 注意事項
- 技術資料
- 総合カタログ 2024 非掲載機種
- 生産中止機種と後継機種
- 旧型式変換表

2 エレシリンダー®（2点位置決め）

スライダー



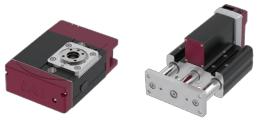
ロッド
ラジアルシリンダー®



テーブル　グリッパー



ロータリー　ストッパー



クリーン／防塵防滴仕様

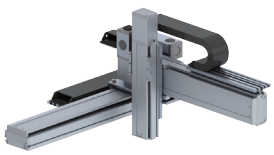


制御関連機器



5 直交　テーブルトップ　直交型6軸　スカラ

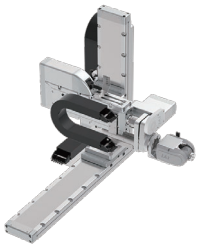
直交



スカラ



直交型6軸



テーブルトップ

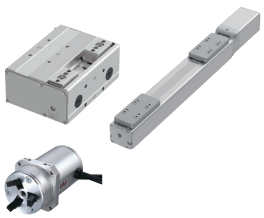


6 パルスプレス　サーボプレス　グリッパー　ロータリー　特殊用途

パルスプレス
サーボプレス



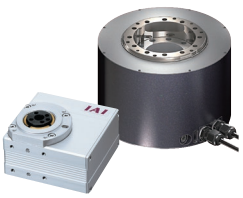
グリッパー

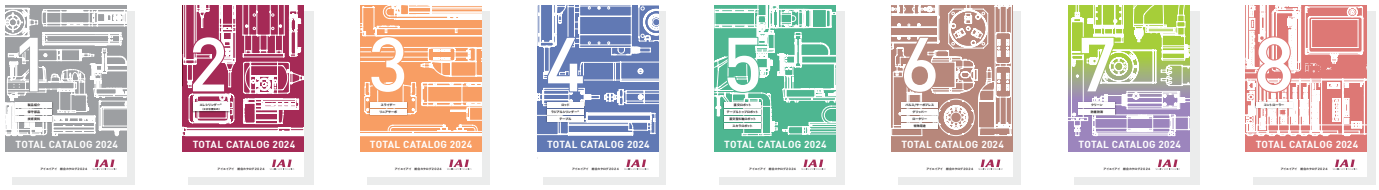


【特殊用途】
手首ユニット
ロータリーチャック



ロータリー





3 スライダー　リニアサーボ

スライダー



リニアサーボ

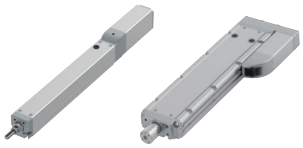


4 ロッド　ラジアルシリンダー®　テーブル

ロッド



ラジアルシリンダー®

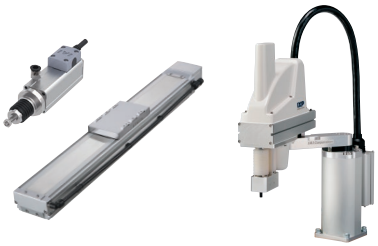


テーブル

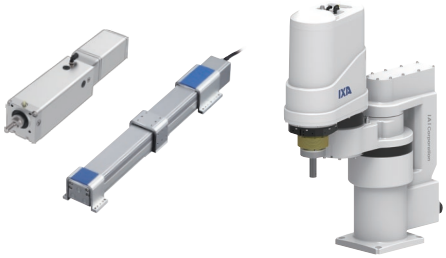


7 クリーン　防塵防滴

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



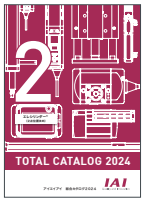
パソコン専用ソフト
ティーチングボックス



IAI 機種選定フロー ～用途から選ぶ～

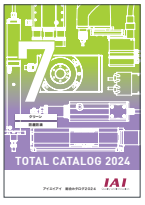
～ロッド/ラジアルシリンダー®/テーブル～

用途	要求事項	仕様（ストローク・可搬質量など）
圧入 かしめ クランプ	スタンダード	ストローク（mm）：50～700 可搬質量（kg）：～水平100/垂直70 速度（mm/s）：4～1120 ボール循環型リニアガイド内蔵
	コンパクト	本体幅（mm）：28
		本体幅（mm）：22
		本体幅（mm）：12
		全長（mm）：124.5/180
	高速	最高速度（mm/s）：1500
		最高速度（mm/s）：1300
	高可搬	可搬質量（kg）：水平1000/垂直600
		可搬質量（kg）：水平100/垂直72
	高剛性	動的許容モーメント（N・m） Ma:196, Mb:196, Mc:145
		ロッド先端静的許容荷重（N）：588
	ローコスト	—



2巻｜エレシリンダー®

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。

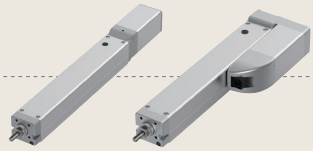
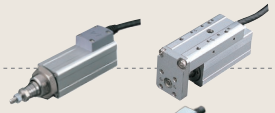
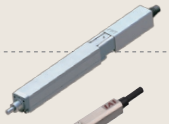
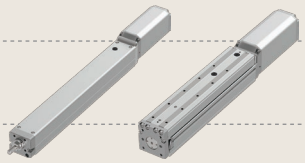
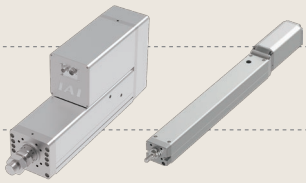
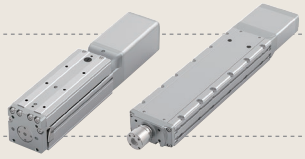
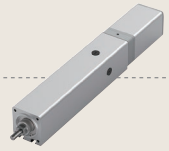


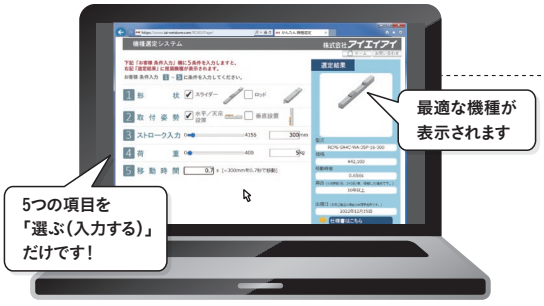
7巻｜クリーン・防塵防滴

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-RRA		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-RRA		4 25
RCS4-TA		4 41
RCS3-RA		4 29
RCS4-RRA		4 25
RCP6-TA/RCS4-TA		4 35 4 41
RCP6-WRA/RCS4-WRA		4 13 4 27
RCP6-RA		4 9



機種選定ソフトを是非ご活用ください!

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

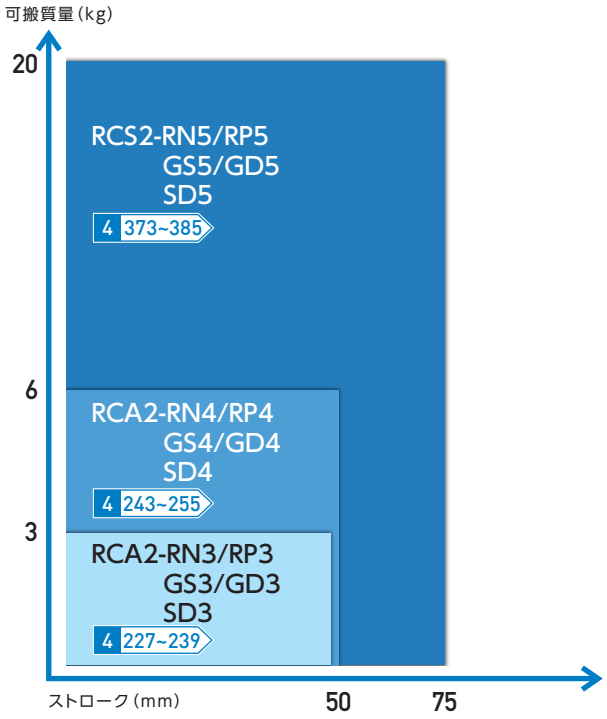
https://www.iai-robot.co.jp/sentei/

“ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

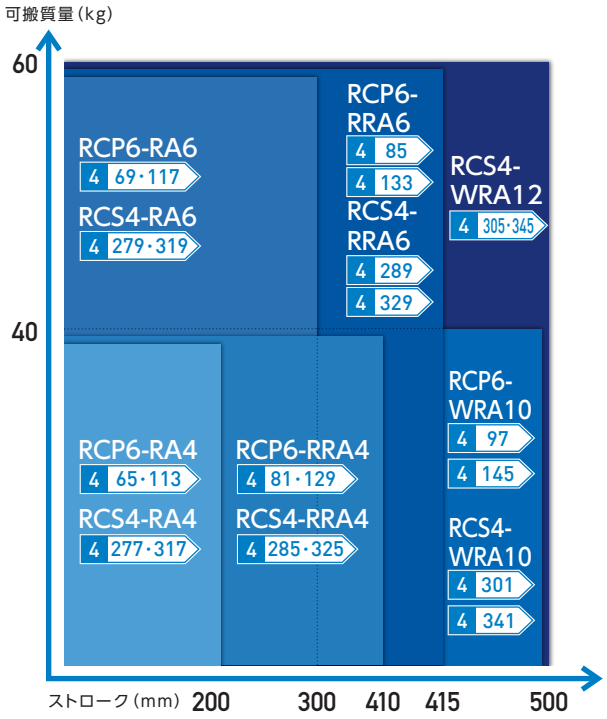
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー

水平 水平搬送時

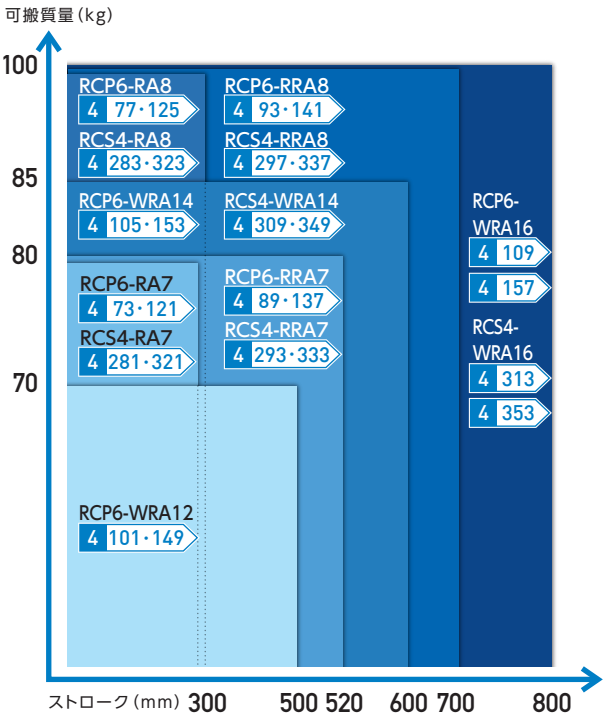
水平 可搬質量 20kg以下



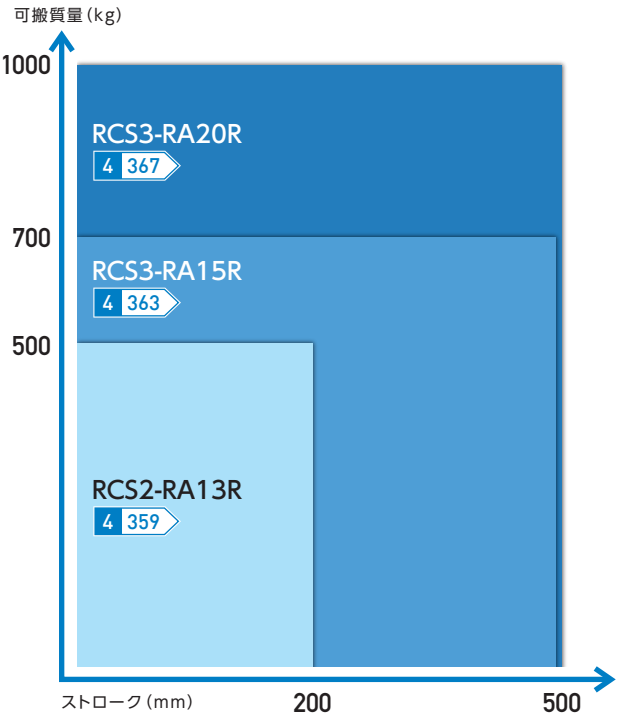
水平 可搬質量 60kg以下



水平 可搬質量 100kg以下

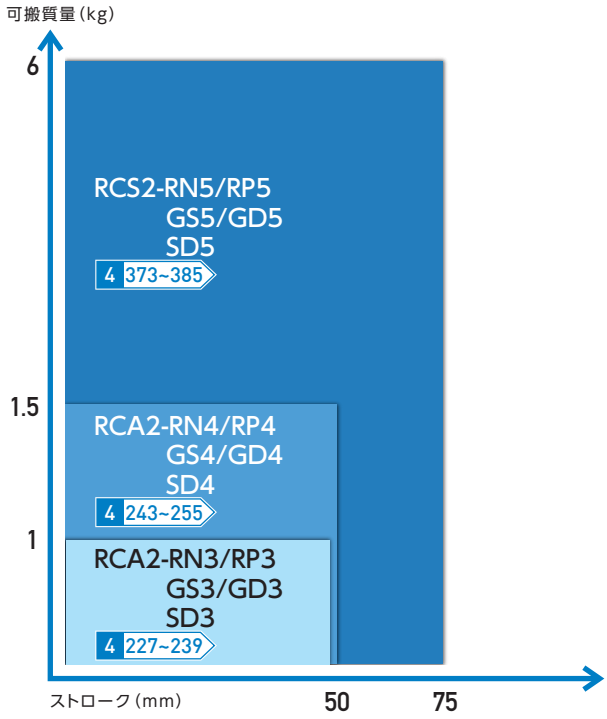


水平 可搬質量 1000kg以下

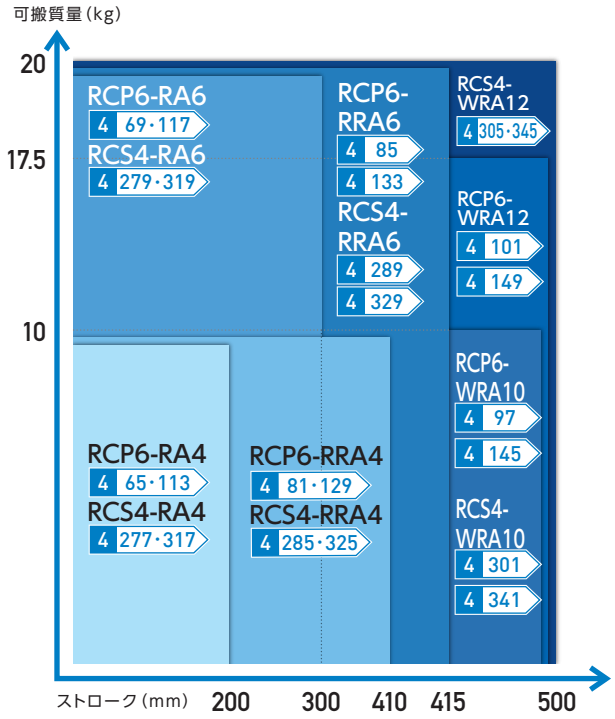


垂直搬送時

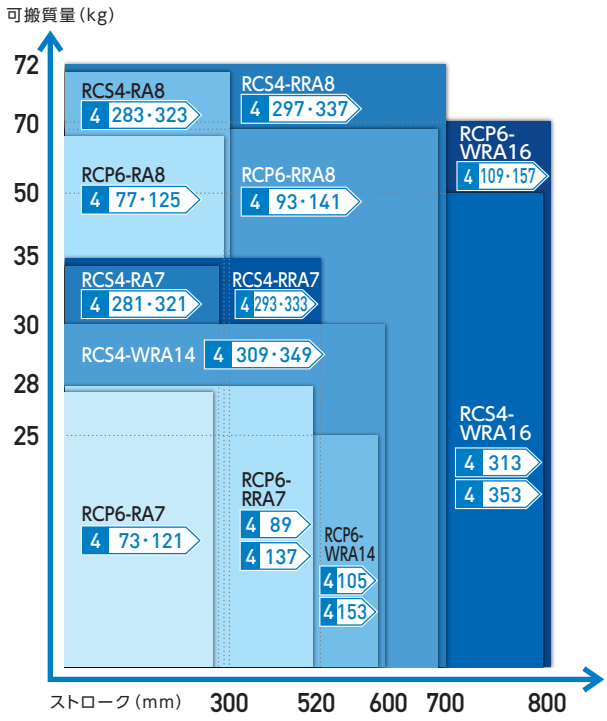
可搬質量 6kg以下



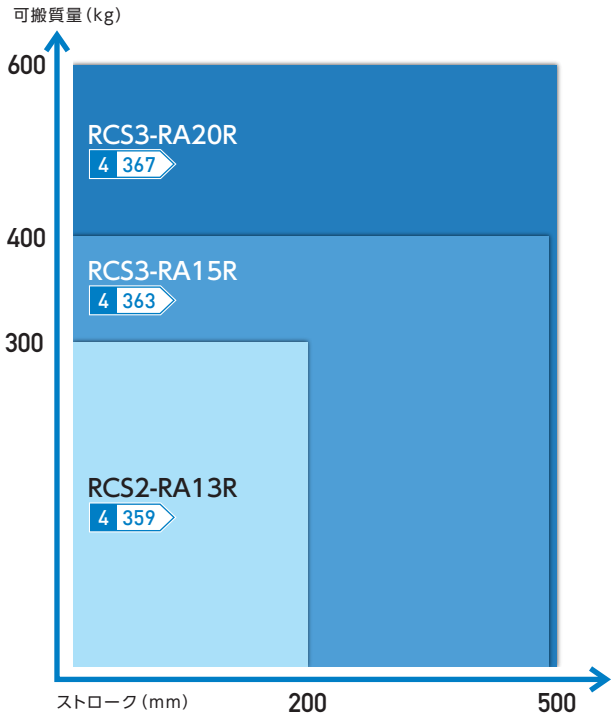
可搬質量 20kg以下



可搬質量 72kg以下



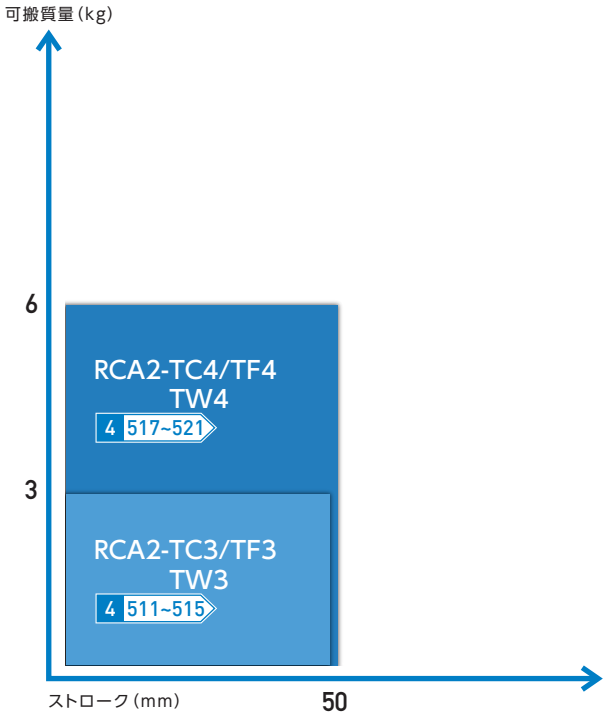
可搬質量 600kg以下



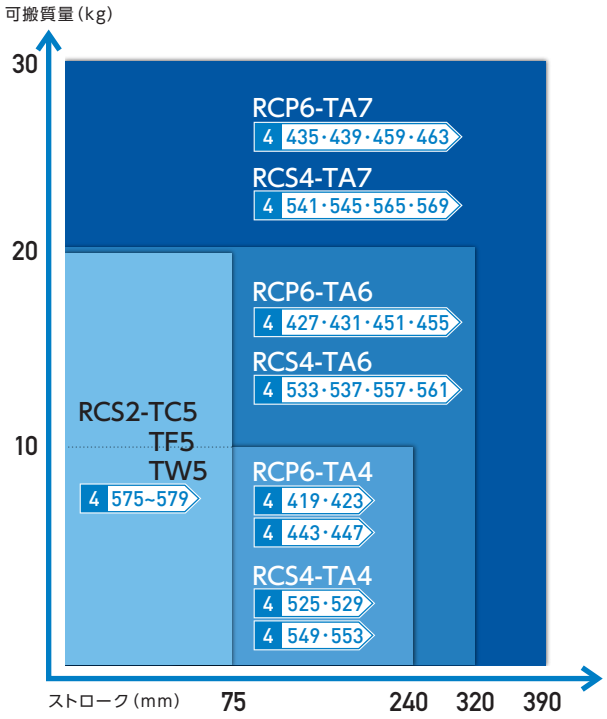
“ストローク”と“可搬質量”から選ぶ テーブルタイプ

水平 水平搬送時

水平 可搬質量 6kg以下

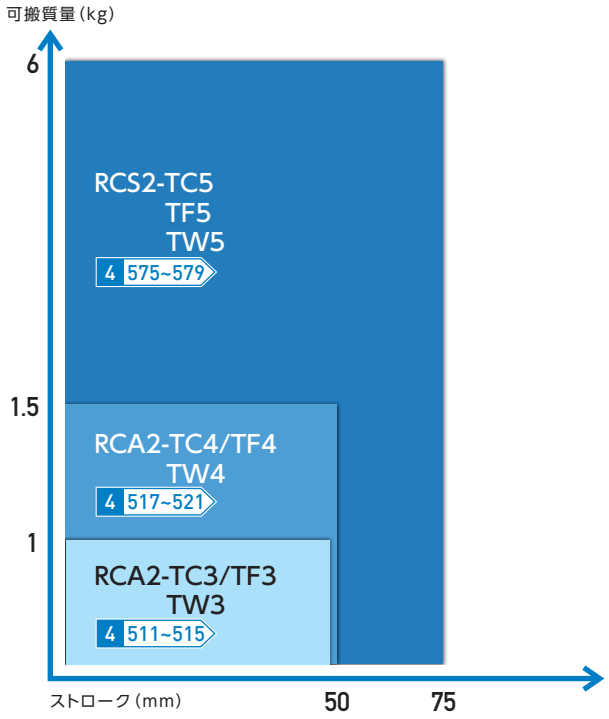


水平 可搬質量 30kg以下

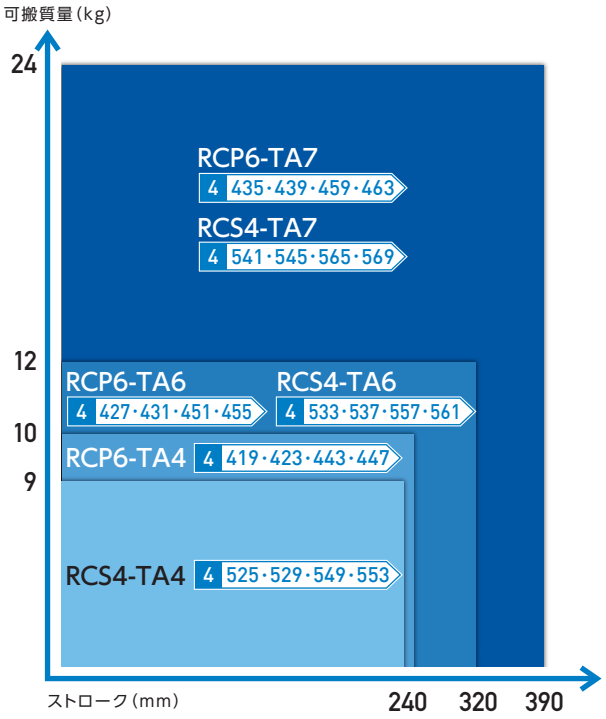


垂直搬送時

可搬質量 6kg以下



可搬質量 24kg以下



ロッドタイプ

RCP6-RA シリーズ





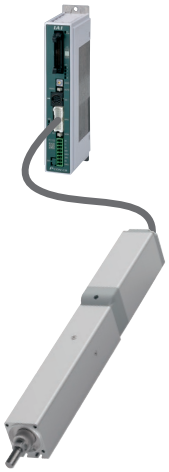
RCP6-RA4C 4 65
RCP6-RA4R 4 113
RCP6-RA6C 4 69
RCP6-RA6R 4 117
RCP6-RA7C 4 73
RCP6-RA7R 4 121
RCP6-RA8C 4 77
RCP6-RA8R 4 125



適応コントローラー

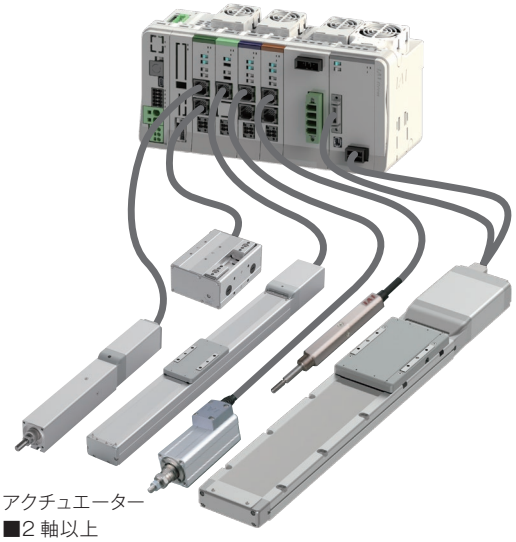
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



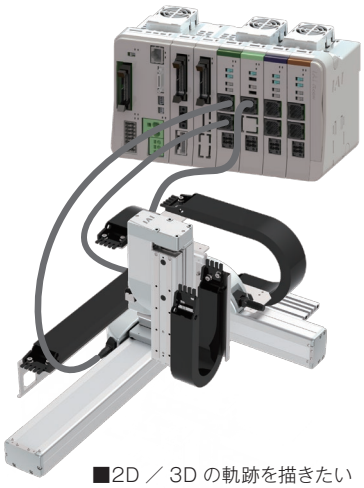
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



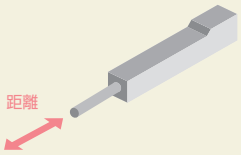
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



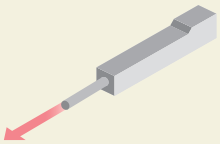
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



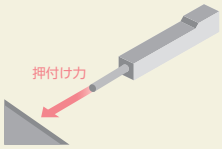
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RA4Cは50～200mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



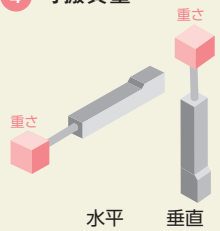
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-309ページをご確認ください。

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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合						リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
	50	100	150	200	250	300							
RA4C	840						16	–	48	6	1.5	–	4 65
	700						10	–	77	15	2.5		
	350						5	–	155	28	5		
	175						2.5	–	310	40	10		
RA4R	840						16	–	48	5	1	–	4 113
	610						10	–	77	12	2.5		
	350						5	–	155	25	5		
	175						2.5	–	310	40	10		
RA6C	800						20	–	56	6	1.5	–	4 69
	700						12	–	93	25	4		
	450						6	–	185	40	10		
	225						3	–	370	60	20		
RA6R	800						20	–	56	6	1.5	–	4 117
	700						12	–	93	25	4		
	450						6	–	185	40	10		
	225						3	–	370	60	20		
RA7C	860〈640〉						24	–	182	20	3	–	4 73
	700〈560〉						16	–	273	50	8		
	420〈350〉						8	–	547	60	18		
	210〈175〉						4	–	1094	80	28		
RA7R	800〈640〉						24	–	182	20	3	–	4 121
	560						16	–	273	50	8		
	420〈350〉						8	–	547	60	18		
	175						4	–	1094	80	28		
RA8C	600〈450〉						20	–	500	30	5	–	4 77
	300〈250〉						10	–	1000	60	40		
	150						5	–	2000	100	70		
RA8R	400						20	–	500	30	5	–	4 125
	200						10	–	1000	60	40		
	100						5	–	2000	100	70		

ラジアルシリンダー

RCP6-RRA シリーズ

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | モーター折返し | 24V パルスモーター

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

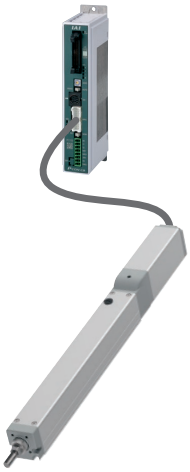
RCP6-RRA4C 4 81
RCP6-RRA4R 4 129
RCP6-RRA6C 4 85
RCP6-RRA6R 4 133
RCP6-RRA7C 4 89
RCP6-RRA7R 4 137
RCP6-RRA8C 4 93
RCP6-RRA8R 4 141



適応コントローラー

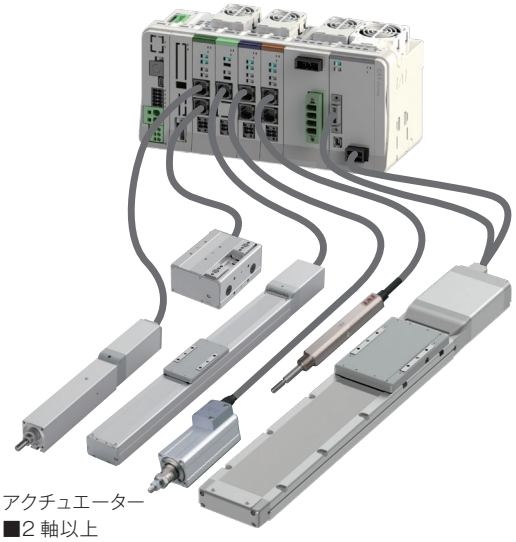
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



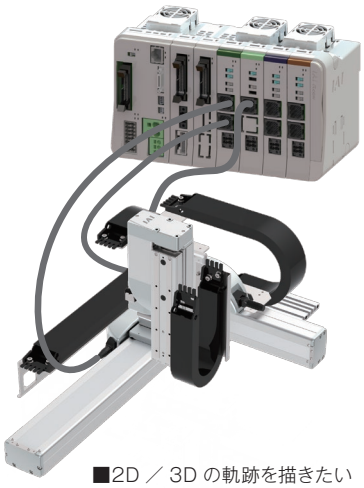
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



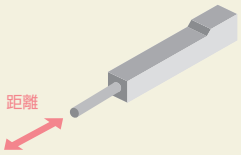
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



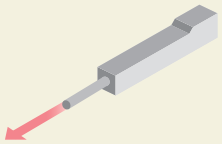
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



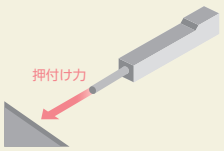
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RRA4Cは60～410mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



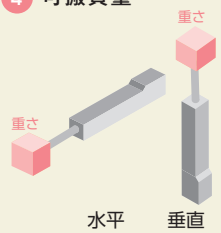
※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RRA4Cのリード16mm、ストローク410mmの場合、最高速度は1080mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-309ページをご確認ください。

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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
RRA4C	50～150: 1120 / 200～300: 1080	16	–	48	7	1.5	–	4 81
	50～150: 700 / 200～300: 685	10	–	77	18	3		
	50～150: 350 / 200～300: 340	5	–	155	28	6		
	50～150: 175 / 200～300: 170	2.5	–	310	40	10		
RRA4R	50～200: 840	16	–	48	5	1	–	4 129
	50～200: 610	10	–	77	13	2.5		
	50～150: 350 / 200～300: 340	5	–	155	28	5		
	50～150: 175 / 200～300: 170	2.5	–	310	40	10		
RRA6C	50～200: 800	20	–	56	6	1.5	–	4 85
	50～200: 700	12	–	93	25	4		
	50～200: 450	6	–	185	40	10		
	50～150: 225 / 200～300: 220	3	–	370	60	20		
RRA6R	50～200: 800	20	–	56	6	1.5	–	4 133
	50～200: 700	12	–	93	25	4		
	50～200: 450	6	–	185	40	10		
	50～150: 225 / 200～300: 220	3	–	370	60	20		
RRA7C	50～250: 860〈640〉	24	–	182	20	3	–	4 89
	50～250: 700〈560〉	16	–	273	50	8		
	50～250: 420	8	–	547	60	18		
	50～250: 210	4	–	1094	80	28		
RRA7R	50～250: 860〈640〉	24	–	182	20	3	–	4 137
	50～250: 560	16	–	273	50	8		
	50～250: 420〈350〉	8	–	547	60	18		
	50～250: 175	4	–	1094	80	28		
RRA8C	50: 280 / 100: 405 / 150: 505(450) / 200: 585(450) / 250～350: 600(450) / 400: 520(450) / 450: 440 / 500: 360 / 550: 320 / 600: 280 / 650: 240 / 700: 220	20	–	500	30	5	–	4 93
	50: 280(250) / 100～350: 300〈250〉 / 400: 260(250) / 450: 220 / 500: 180 / 550: 160 / 600: 140 / 650: 120 / 700: 110	10	–	1000	60	40		
	50～350: 150 / 400: 130 / 450: 110 / 500: 90 / 550: 80 / 600: 70 / 650: 60 / 700: 55	5	–	2000	100	70		
RRA8R	50: 280 / 100～350: 400 / 400: 360 / 450: 320 / 500: 280 / 550: 240 / 600: 220	20	–	500	30	5	–	4 141
	50～350: 200 / 400: 180 / 450: 160 / 500: 140 / 550: 120 / 600: 110	10	–	1000	60	40		
	50～350: 100 / 400: 90 / 450: 80 / 500: 70 / 550: 60 / 600: 55	5	–	2000	100	70		

ラジアルシリンダー

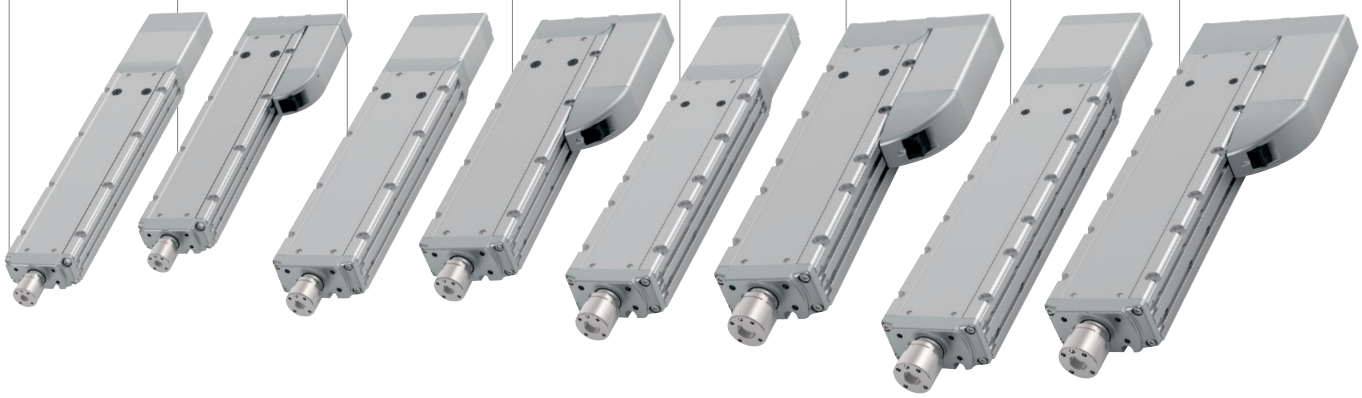
RCP6-WRA シリーズ

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | モーター折返し | 24V パルスモーター

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

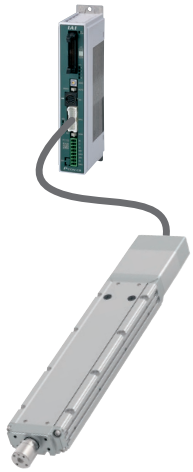
RCP6-WRA10C 4 97 | RCP6-WRA10R 4 145 | RCP6-WRA12C 4 101 | RCP6-WRA12R 4 149 | RCP6-WRA14C 4 105 | RCP6-WRA14R 4 153 | RCP6-WRA16C 4 109 | RCP6-WRA16R 4 157



適応コントローラー

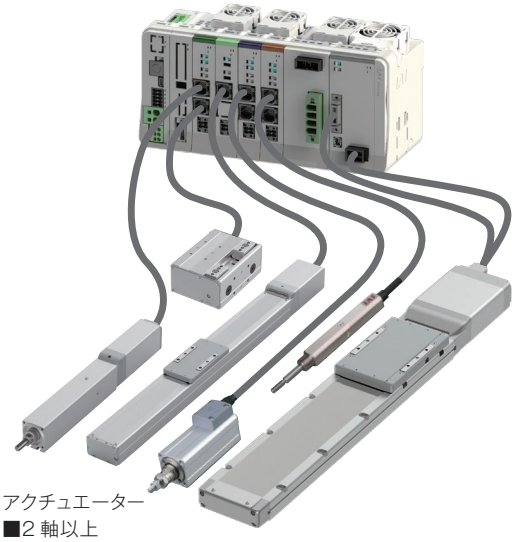
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



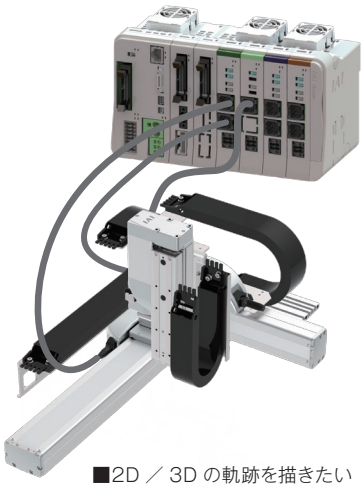
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



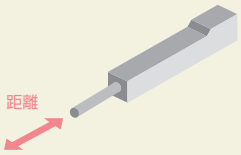
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



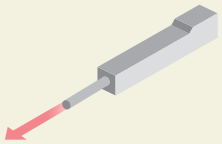
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



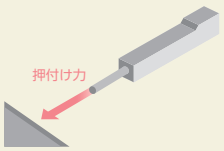
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) WRA10Cは50～500mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



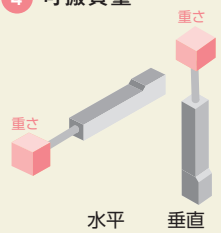
※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) WRA10Cのリード10mm、ストローク500mmの場合、最高速度は490mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-309ページをご確認ください。

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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
WRA10C	700 (50～300)	16	–	48	4	–	–	4 97
	525 (50～300) / 490 (350～500)	10	–	77	14.5	–		
	350〈260〉 (50～300) / 290〈260〉 (350～450) / 240 (500)	5	–	155	28	5		
	175 (50～300) / 145 (350～450) / 120 (500)	2.5	–	310	40	10		
WRA10R	700 (50～300)	16	–	48	4	–	–	4 145
	525 (50～300) / 490 (350～500)	10	–	77	11.5	–		
	350〈260〉 (50～300) / 290〈260〉 (350～450) / 240 (500)	5	–	155	28	5		
	175〈150〉 (50～300) / 145 (350～450) / 120 (500)	2.5	–	310	40	10		
WRA12C	800 (50～300)	20	–	56	7.5	–	–	4 101
	560 (50～300)	12	–	93	30	–		
	400〈340〉 (50～300) / 375〈340〉 (350～500)	6	–	185	55	7.5		
	225〈200〉 (50～300) / 220〈200〉 (350～450) / 185 (500)	3	–	370	70	17.5		
WRA12R	800 (50～300)	20	–	56	7.5	–	–	4 149
	560 (50～300)	12	–	93	30	–		
	400〈280〉 (50～300) / 375〈280〉 (350～500)	6	–	185	55	7.5		
	225〈200〉 (50～300) / 220〈200〉 (350～450) / 185 (500)	3	–	370	70	17.5		
WRA14C	630 (50～300)	24	–	182	25	–	–	4 105
	560 (50～300)	16	–	273	50	–		
	420〈210〉 (50～300) / 395〈210〉 (350～550)	8	–	547	65	15		
	210〈130〉 (50～300) / 195〈130〉 (350～550)	4	–	1094	85	25		
WRA14R	630 (50～300)	24	–	182	25	–	–	4 153
	560 (50～300)	16	–	273	50	–		
	350〈210〉 (50～300)	8	–	547	65	15		
	175〈130〉 (50～300)	4	–	1094	85	25		
WRA16C	280 405 450 (50～300) / 400 (350) / 340 (400) / 295 (450) / 260 (500) / 225 (550) / 200 (600) / 180 (650)	20	–	500	30	–	–	4 109
	240〈200〉 (50～300) / 230〈200〉 (350～450) / 195 (500) / 165 (550) / 145 (600) / 125 (650) / 110 (700) / 100 (750) / 90 (800)	10	–	1000	60	36.5		
	130〈100〉 (50～300) / 115〈100〉 (350～450) / 95 (500) / 80 (550) / 70 (600) / 60 (650) / 55 (700) / 50 (750) / 45 (800)	5	–	2000	100	70		
WRA16R	280 405 420 (50～300) / 400 (350) / 340 (400) / 295 (450) / 260 (500) / 225 (550) / 200 (600) / 180 (650)	20	–	500	30	–	–	4 157
	240〈180〉 (50～300) / 230〈180〉 (350～450) / 195 (500) / 165 (550) / 145 (600) / 125 (650) / 110 (700) / 100 (750) / 90 (800)	10	–	1000	60	34.5		
	120〈100〉 (50～300) / 115〈100〉 (350～450) / 95 (500) / 80 (550) / 70 (600) / 60 (650) / 55 (700) / 50 (750) / 45 (800)	5	–	2000	100	63		

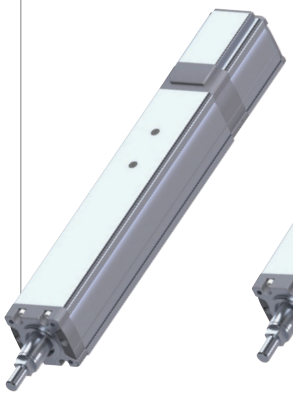
ラジアルシリンダー

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

RCP5-RA シリーズ

バッテリーレスアブソ
モーターストレート
モーター折返し
24v パルスモーター
バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

RCP5-RA10C
4 163



RCP5-RA10R
4 167



RCP4-RA シリーズ

モーターストレート
モーター折返し
24v パルスモーター

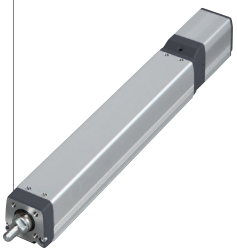
RCP4-RA3C
4 173



RCP4-RA3R
4 181



RCP4-RA5C
4 177



RCP4-RA5R
4 185



適応コントローラー

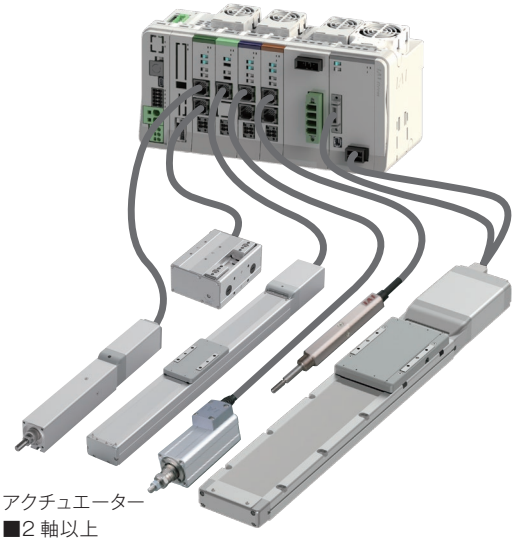
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



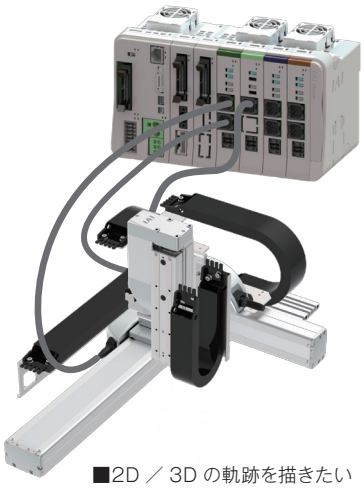
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



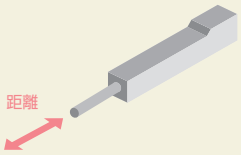
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



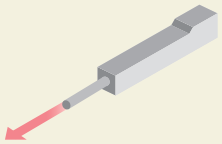
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



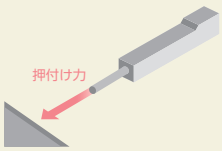
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RA10Cは50～800mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



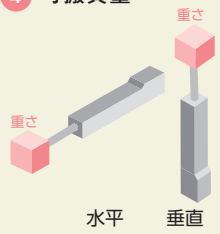
※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RA10Cのリード10mm、ストローク800mmの場合、最高速度は120mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-309ページをご確認ください。

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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
		50 / 100 / 150 / 200～400 / 450 / 500 / 550 / 600 / 650 / 700 / 750 / 800							
RCP5	RA10C	117 / 167 / 200〈167〉 / 250〈167〉 / 220〈167〉 / 200〈167〉 / 180〈167〉 / 160 / 140 / 120	10	–	1500	80	80	–	4 163
		83 / 125 / 110 / 90 / 80 / 70 / 60 / 55 / 50 / 45	5	–	3000	150	100		
		63 / 55 / 50 / 45 / 40 / 35 / 30	2.5	–	6000	300	150		
	RA10R	117 / 167〈140〉 / 200〈140〉 / 180〈140〉 / 160〈140〉 / 140 / 120	10	–	1500	80	80	–	4 167
		83 / 100 / 90 / 80 / 70 / 60 / 55 / 50 / 45	5	–	3000	150	100		
		50 / 45 / 40 / 35 / 30	2.5	–	6000	300	150		

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
		25 / 50 / 100 / 150 / 200 / 250 / 300 / 350 / 400							
RCP4	RA3C	1120	16	–	36	6	1.5	–	4 173
		700	10	–	57	12	2.5		
		350	5	–	114	24	5		
		175	2.5	–	229	36	10		
	RA3R	1120	16	–	36	5	1	–	4 181
		700	10	–	57	12	2.5		
		350	5	–	114	24	5		
		175	2.5	–	229	36	10		
	RA5C	800	20	–	56	6	1.5	–	4 177
		700	12	–	93	25	4		
		450	6	–	185	40	10		
		225	3	–	370	60	20		
	RA5R	800	20	–	56	6	1.5	–	4 185
		700	12	–	93	25	4		
		450	6	–	185	40	10		
		225	3	–	370	60	20		
	RA5C (高推力)	〈80〉	3	–	750	–	35	–	4 177

ロッドタイプ

RCP3/RCP2-RA シリーズ

モーター ストレート　モーター 折返し　24v パルス モーター

RCP3-RA2AC 4 191
RCP3-RA2BC 4 195



RCP3-RA2AR 4 199
RCP3-RA2BR 4 203



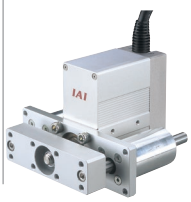
RCP2-SRA4R
4 209



RCP2-SRGS4R
4 213



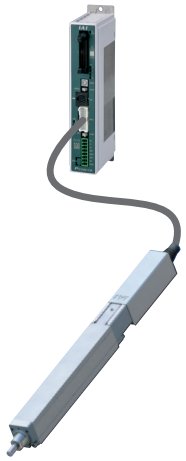
RCP2-SRGD4R
4 217



適応コントローラー

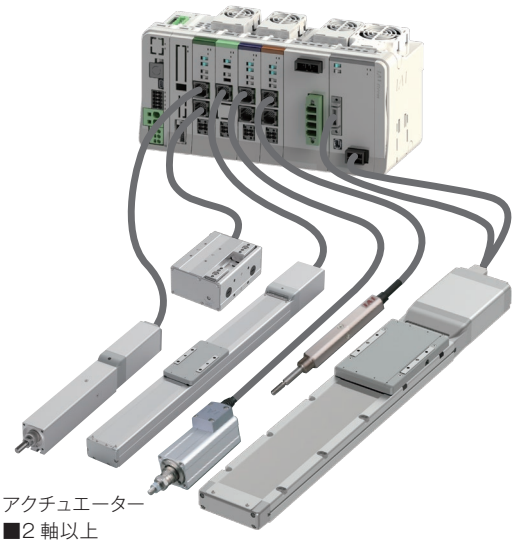
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



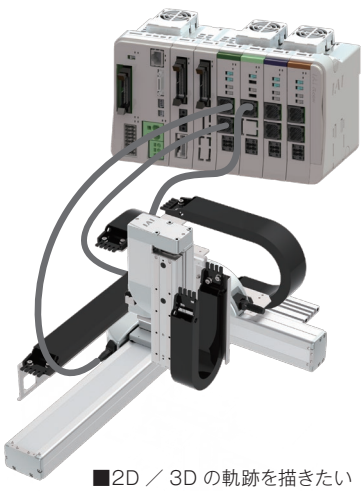
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



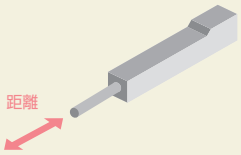
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



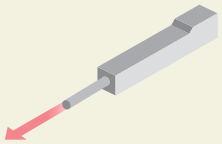
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



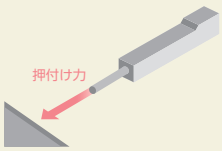
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RA2ACは25～100mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



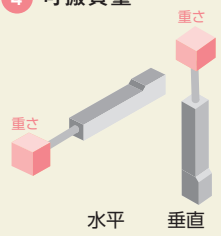
※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RA2ACのリード4mm、ストローク100mmの場合、最高速度は200mm/s

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-309ページをご確認ください。

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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度 25	50	100	150	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	垂直	標準価格	掲載ページ
RCP3	RA2AC RA2AR (高推力/ボールねじ)	180	200			4	–	23.1～35.7	1	0.32	–	4 191
		100				2	–	46.2～70.6	2	0.62		
		50				1	–	92.4～142.9	4	1.25		
	RA2AC RA2AR (標準/ボールねじ)	180	200			4	–	12.6～20.9	0.5	0.2	–	4 199
		100				2	–	25.2～42.0	1	0.37		
		50				1	–	50.4～82.8	2	0.75		
	RA2BC RA2BR (高推力/ボールねじ)	180	280	300		6	–	15.4～24.1	1	0.32	–	4 195
		180	200			4	–	23.1～35.7	2	0.62		
		100				2	–	46.2～70.6	4	1.25		
		50				1	–	92.4～142.9	8	2.5		
	RA2BC RA2BR (標準/ボールねじ)	180	280	300		6	–	6.3～14.3	0.5	0.2	–	4 203
		180	200			4	–	12.6～20.9	1	0.37		
		100				2	–	25.2～42.0	2	0.75		
		50				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) ※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 20	50	100	150	200	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	垂直	標準価格	掲載ページ
RCP2	SRA4R	250					5	–	112	25	9	–	4 209
		125					2.5	–	224	35	15		
	SRGS4R	250					5	–	112	24	8	–	4 213
		125					2.5	–	224	35	15		
	SRGD4R	250					5	–	112	24	8	–	4 217
		125					2.5	–	224	35	15		

ロッドタイプ

RCD シリーズ

24v DC ブラシレスモーター

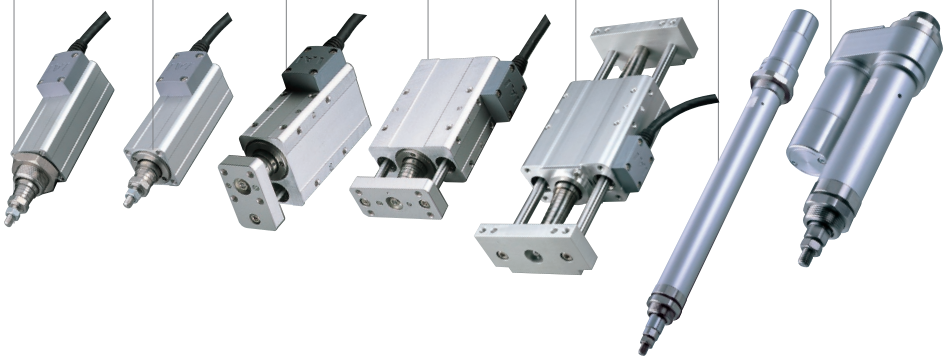
RCD-RA1DA
4 223



RCA2/RCA シリーズ

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

RCA2-RN3NA 4 227
RCA2-RN4NA 4 243
RCA2-RP3NA 4 229
RCA2-RP4NA 4 245
RCA2-GS3NA 4 231
RCA2-GS4NA 4 247
RCA2-GD3NA 4 235
RCA2-GD4NA 4 251
RCA2-SD3NA 4 239
RCA2-SD4NA 4 255
RCA-RA3C 4 261
RCA-RA4C 4 265
RCA-RA3R 4 269
RCA-RA4R 4 271



適応コントローラー

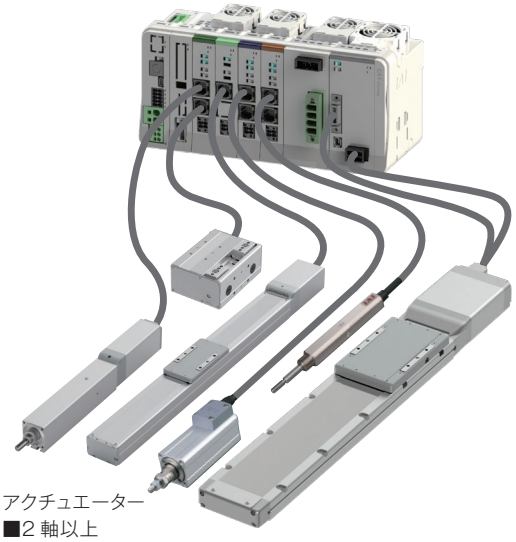
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

ACON コントローラー 8 233
DCON



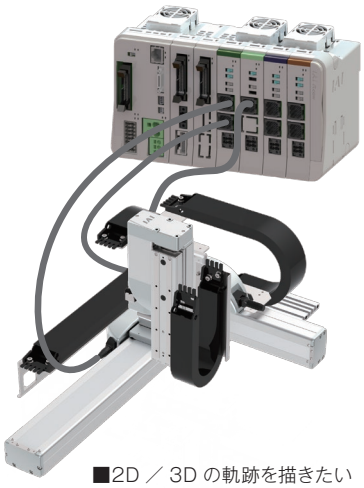
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



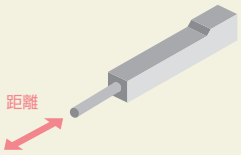
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



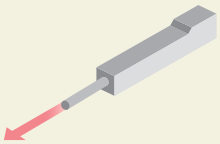
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



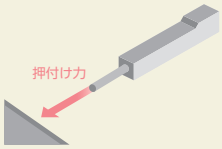
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RA1DAは10～30mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



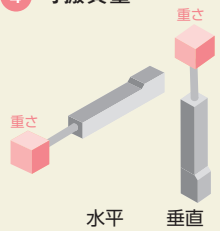
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-309ページをご確認ください。

4 可搬質量

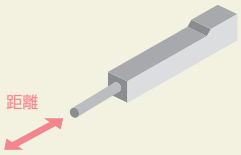


※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

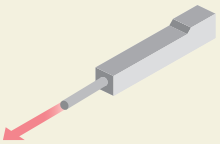
シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合				リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
		10	20	30	50							
RCD	RA1DA	300				2	4.2	2.6～5.98	0.7	0.3	–	4 223
RCA2	RN3NA (ボールねじ)			200		4	42.7	–	0.75	0.25	–	4 227
				100		2	85.5	–	1.5	0.5		
				50		1	170.9	–	3	1		
	RN3NA (すべりねじ)			200		4	25.1	–	0.25	0.125	–	
				100		2	50.3	–	0.5	0.25		
				50		1	100.5	–	1	0.5		
	RN4NA (ボールねじ)			270 〈220〉	300	6	33.8	–	2	0.5	–	4 243
				200		4	50.7	–	3	0.75		
				100		2	101.5	–	6	1.5		
	RN4NA (すべりねじ)			220	300	6	19.9	–	0.25	0.125	–	
				200		4	29.8	–	0.5	0.25		
				100		2	59.7	–	1	0.5		
	RP3NA (ボールねじ)			200		4	42.7	–	0.75	0.25	–	4 229
				100		2	85.5	–	1.5	0.5		
				50		1	170.9	–	3	1		
	RP3NA (すべりねじ)			200		4	25.1	–	0.25	0.125	–	
				100		2	50.3	–	0.5	0.25		
				50		1	100.5	–	1	0.5		
	RP4NA (ボールねじ)			270 〈220〉	300	6	33.8	–	2	0.5	–	4 245
				200		4	50.7	–	3	0.75		
				100		2	101.5	–	6	1.5		
	RP4NA (すべりねじ)			220	300	6	19.9	–	0.25	0.125	–	
				200		4	29.8	–	0.5	0.25		
				100		2	59.7	–	1	0.5		

1 ストローク



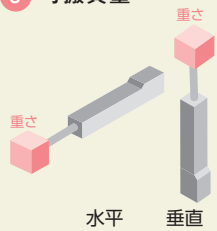
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) GS3NAは30、50mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 可搬質量

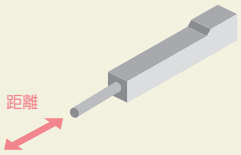


※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

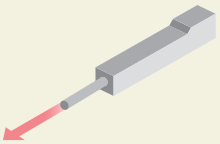
シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合				リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
		25	30	50	75							
RCA2	GS3NA (ボールねじ)		200			4	42.7	–	0.75	0.25	–	4 231
			100			2	85.5	–	1.5	0.5		
			50			1	170.9	–	3	1		
	GS3NA (すべりねじ)		200			4	25.1	–	0.25	0.125	–	4 231
			100			2	50.3	–	0.5	0.25		
			50			1	100.5	–	1	0.5		
	GS4NA (ボールねじ)		270 〈220〉	300		6	33.8	–	2	0.5	–	4 247
			200			4	50.7	–	3	0.75		
			100			2	101.5	–	6	1.5		
	GS4NA (すべりねじ)		220	300		6	19.9	–	0.25	0.125	–	4 247
			200			4	29.8	–	0.5	0.25		
			100			2	59.7	–	1	0.5		
	GD3NA (ボールねじ)		200			4	42.7	–	0.75	0.25	–	4 235
			100			2	85.5	–	1.5	0.5		
			50			1	170.9	–	3	1		
	GD3NA (すべりねじ)		200			4	25.1	–	0.25	0.125	–	4 235
			100			2	50.3	–	0.5	0.25		
			50			1	100.5	–	1	0.5		
	GD4NA (ボールねじ)		270 〈220〉	300		6	33.8	–	2	0.5	–	4 251
			200			4	50.7	–	3	0.75		
			100			2	101.5	–	6	1.5		
	GD4NA (すべりねじ)		220	300		6	19.9	–	0.25	0.125	–	4 251
			200			4	29.8	–	0.5	0.25		
			100			2	59.7	–	1	0.5		
	SD3NA (ボールねじ)	200				4	42.7	–	0.75	0.25	–	4 239
		100				2	85.5	–	1.5	0.5		
		50				1	170.9	–	3	1		
	SD3NA (すべりねじ)	200				4	25.1	–	0.25	0.125	–	4 239
		100				2	50.3	–	0.5	0.25		
		50				1	100.5	–	1	0.5		
	SD4NA (ボールねじ)	240 〈200〉	300			6	33.8	–	2	0.5	–	4 255
		200				4	50.7	–	3	0.75		
		100				2	101.5	–	6	1.5		
	SD4NA (すべりねじ)	200	300			6	19.9	–	0.25	0.125	–	4 255
		200				4	29.8	–	0.5	0.25		
		100				2	59.7	–	1	0.5		

1 ストローク

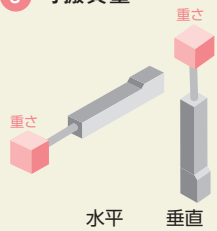


※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RA3Cは50～200mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度 50	100	150	200	250	300	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	垂直	標準価格	掲載ページ
RCA	RA3C RA3R	500						10	36.2	–	4	1.5	–	4 261 4 269
		250						5	72.4	–	9	3		
		125						2.5	144.8	–	18	6.5		
	RA4C RA4R (20W)	600						12	18.9	–	3	1	–	4 265 4 271
		300						6	37.7	–	6	2		
		150						3	75.4	–	12	4		
	RA4C RA4R (30W)	600						12	28.3	–	4	1.5	–	4 265 4 271
		300						6	56.6	–	9	3		
		150						3	113.1	–	18	6.5		

ロッドタイプ

RCS4-RA シリーズ

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 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

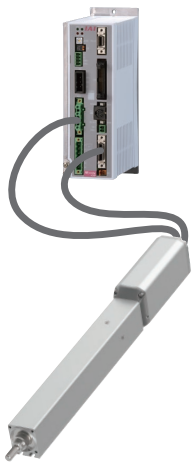
RCS4-RA4C 4 277 | RCS4-RA4R 4 317 | RCS4-RA6C 4 279 | RCS4-RA6R 4 319 | RCS4-RA7C 4 281 | RCS4-RA7R 4 321 | RCS4-RA8C 4 283 | RCS4-RA8R 4 323



適応コントローラー

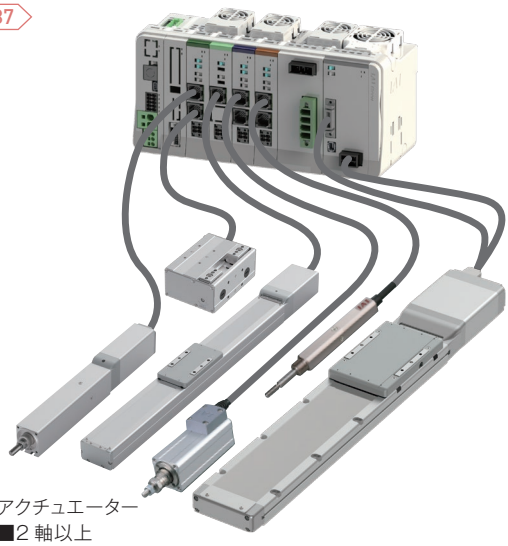
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287



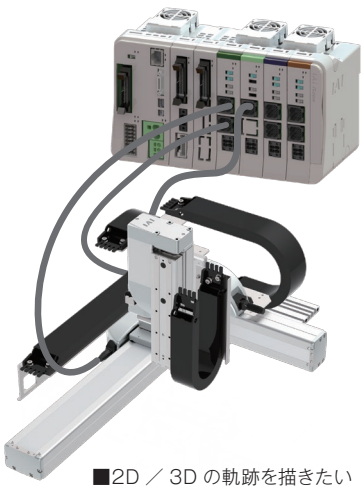
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



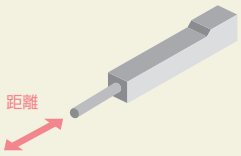
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



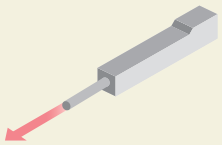
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク

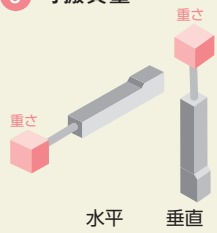


※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RA4Cは50～200mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度						リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
	50	100	150	200	250	300							
RA4C	800						16	53	–	8	2	–	4 277
	500						10	85	–	18	4		
	250						5	170	–	30	6		
	125						2.5	340	–	40	10		
RA4R	800						16	53	–	8	2	–	4 317
	500						10	85	–	18	4		
	250						5	170	–	30	6		
	125						2.5	340	–	40	10		
RA6C	1000						20	85	–	15	4	–	4 279
	600						12	142	–	25	10		
	300						6	283	–	50	20		
	150						3	566	–	60	20		
RA6R	1000						20	85	–	15	4	–	4 319
	600						12	142	–	25	9		
	300						6	283	–	50	19		
	150						3	566	–	60	20		
RA7C	1200						24	142	–	20	6	–	4 281
	800						16	214	–	45	12		
	400						8	427	–	60	25		
	200						4	855	–	80	35		
RA7R	1200						24	142	–	20	6	–	4 321
	800						16	214	–	45	12		
	400						8	427	–	60	25		
	200						4	855	–	80	35		
RA8C	1000						20	339	–	60	20	–	4 283
	500						10	678	–	80	40		
	250						5	1357	–	100	72		
RA8R	1000						20	339	–	60	20	–	4 323
	500						10	678	–	80	40		
	250						5	1357	–	100	72		

ラジアルシリンダー

RCS4-RRA シリーズ

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 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

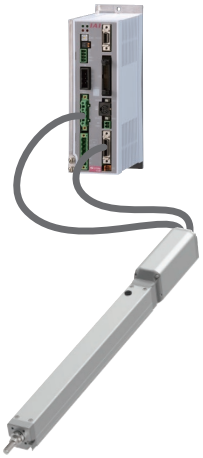
RCS4-RRA4C 4 285
RCS4-RRA4R 4 325
RCS4-RRA6C 4 289
RCS4-RRA6R 4 329
RCS4-RRA7C 4 293
RCS4-RRA7R 4 333
RCS4-RRA8C 4 297
RCS4-RRA8R 4 337



適応コントローラー

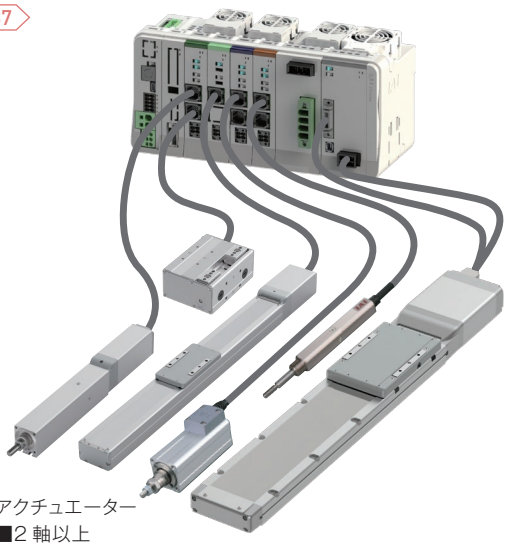
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287



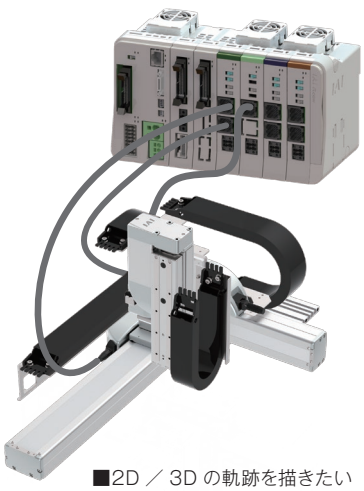
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



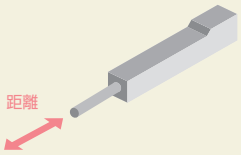
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



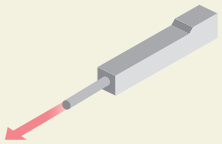
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



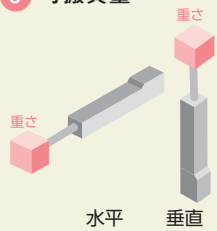
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RRA4Cは60～410mmを選択可

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 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度											リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
	50～200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700							
RRA4C		960										16	53	–	8	2	–	4 285
		600										10	85	–	18	4		
		300										5	170	–	30	6		
		150										2.5	340	–	40	10		
RRA4R		960										16	53	–	8	2	–	4 325
		600										10	85	–	18	4		
		300										5	170	–	30	6		
		150										2.5	340	–	40	10		
RRA6C		1200										20	85	–	15	4	–	4 289
		720										12	142	–	25	10		
		360										6	283	–	50	20		
		180										3	566	–	60	20		
RRA6R		1200										20	85	–	15	4	–	4 329
		720										12	142	–	25	9		
		360										6	283	–	50	19		
		180										3	566	–	60	20		
RRA7C		1440										24	142	–	20	6	–	4 293
		960										16	214	–	45	12		
		480										8	427	–	60	25		
		240										4	855	–	80	35		
RRA7R		1440										24	142	–	20	6	–	4 333
		960										16	214	–	45	12		
		480										8	427	–	60	25		
		240										4	855	–	80	35		
RRA8C	1500		1230	970	790	650	540	460	400	350		30	226	–	30	8	–	4 297
	1100	1070	820	650	520	430	360	310	260	230		20	339	–	60	20		
	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110		10	678	–	80	40		
	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55		5	1357	–	100	72		
RRA8R	1300		1230	970	790	650	540	460	400	350		30	226	–	30	8	–	4 337
	1000		820	650	520	430	360	310	260	230		20	339	–	60	17		
	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110		10	678	–	80	34		
	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55		5	1357	–	100	72		

ラジアルシリンダー

RCS4-WRA シリーズ

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 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

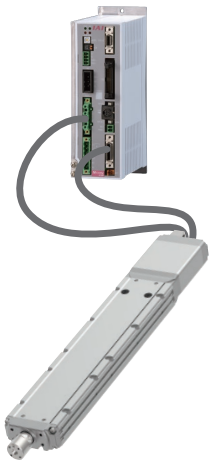
RCS4-WRA10C 4 301 | RCS4-WRA10R 4 341 | RCS4-WRA12C 4 305 | RCS4-WRA12R 4 345 | RCS4-WRA14C 4 309 | RCS4-WRA14R 4 349 | RCS4-WRA16C 4 313 | RCS4-WRA16R 4 353



適応コントローラー

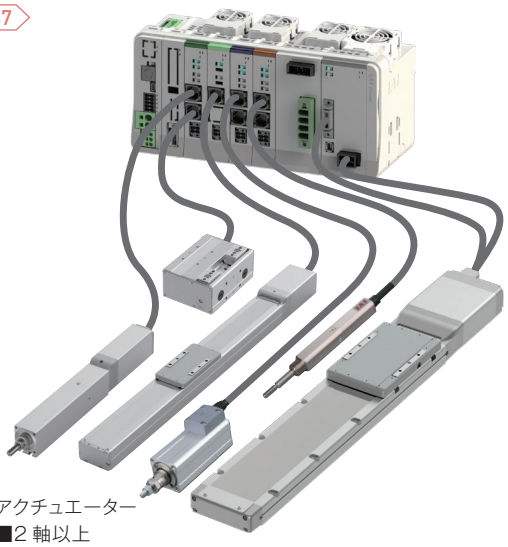
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287



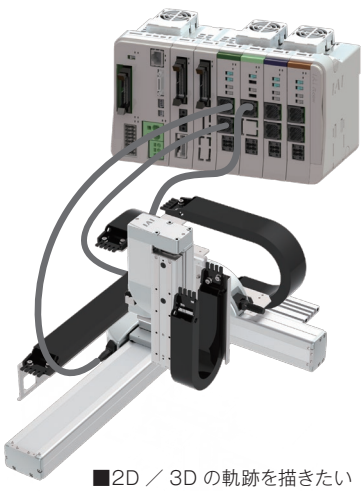
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



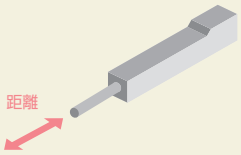
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



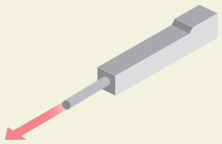
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



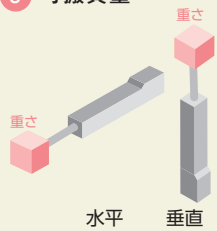
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) WRA10Cは50～500mmを選択可

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 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
WRA10C	50～250: 150 / 300: 300 / 350: 600 / 400: 800 / 450: 800 / 500: 770 / 550: 770 / 600: 770 / 650: 770 / 700: 770 / 750: 770 / 800: 770	16	53	–	5	–	–	4 301
	300: 290 / 350: 580 / 400: 580 / 450: 580 / 500: 490 / 550: 490 / 600: 490 / 650: 490 / 700: 490 / 750: 490 / 800: 490	10	85	–	16	3		
	300: 240 / 350: 290 / 400: 290 / 450: 290 / 500: 240 / 550: 240 / 600: 240 / 650: 240 / 700: 240 / 750: 240 / 800: 240	5	170	–	25	5		
	150: 120 / 300: 145 / 350: 145 / 400: 145 / 450: 145 / 500: 120 / 550: 120 / 600: 120 / 650: 120 / 700: 120 / 750: 120 / 800: 120	2.5	340	–	40	10		
WRA10R	800: 770 / 600: 580 / 490 / 300: 290 / 240 / 150: 145 / 120	16	53	–	5	–	–	4 341
		10	85	–	13	2.5		
		5	170	–	25	5		
		2.5	340	–	40	10		
WRA12C	1000 / 720 / 360 / 180	20	85	–	12	2	–	4 305
		12	142	–	25	6		
		6	283	–	40	15		
		3	566	–	60	20		
WRA12R	1000 / 720 / 360 / 180	20	85	–	12	2	–	4 345
		12	142	–	25	6		
		6	283	–	40	15		
		3	566	–	60	20		
WRA14C	1200 / 800 / 480 / 450 / 390 / 240 / 220 / 190	24	142	–	25	3	–	4 309
		16	214	–	50	8		
		8	427	–	65	20		
		4	855	–	85	30		
WRA14R	1200 / 800 / 480 / 450 / 390 / 240 / 220 / 190	24	142	–	25	3	–	4 349
		16	214	–	50	8		
		8	427	–	65	20		
		4	855	–	85	30		
WRA16C	1300 / 1050 / 860 / 710 / 600 / 510 / 440 / 390 / 340 / 300 / 270	30	226	–	30	6	–	4 313
	1000 / 880 / 700 / 570 / 470 / 400 / 340 / 295 / 260 / 225 / 200 / 180	20	339	–	60	12		
	500 / 430 / 340 / 280 / 230 / 195 / 165 / 145 / 125 / 110 / 100 / 90	10	678	–	80	35		
	250 / 210 / 170 / 130 / 115 / 95 / 80 / 70 / 60 / 55 / 50 / 45	5	1357	–	100	50		
WRA16R	1300 / 1050 / 860 / 710 / 600 / 510 / 440 / 390 / 340 / 300 / 270	30	226	–	30	6	–	4 353
	1000 / 880 / 700 / 570 / 470 / 400 / 340 / 295 / 260 / 225 / 200 / 180	20	339	–	60	12		
	500 / 430 / 340 / 280 / 230 / 195 / 165 / 145 / 125 / 110 / 100 / 90	10	678	–	80	35		
	250 / 210 / 170 / 130 / 115 / 95 / 80 / 70 / 60 / 55 / 50 / 45	5	1357	–	100	50		

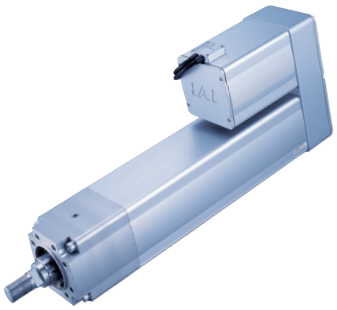
ロッドタイプ

RCS3/RCS2-RA シリーズ

バッテリーレスアブソ　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
4 359



RCS3-RA15R
4 363



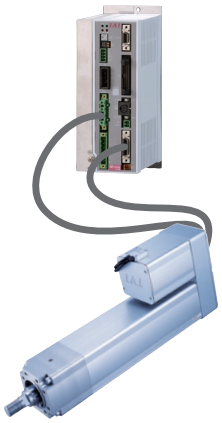
RCS3-RA20R
4 367



適応コントローラー

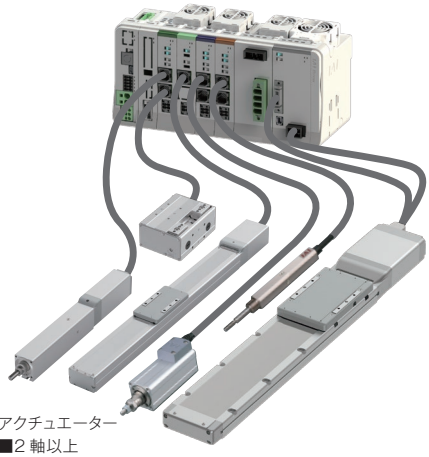
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー
8 257
8 287



アクチュエーター
■1 軸

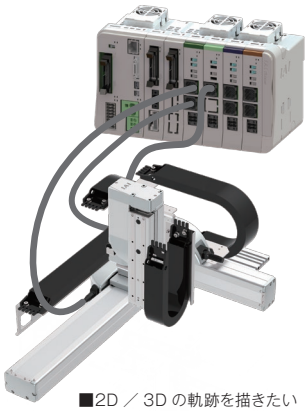
RCON コントローラー
8 57



アクチュエーター
■2 軸以上

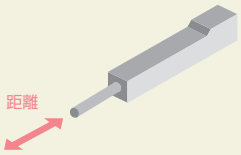
RCS3-RA15R/RA20R を R-unit (RCON/RSEL) に接続するには、
拡張ユニット (RCON-EXT) と SCON が別途必要です。

RSEL コントローラー
8 105



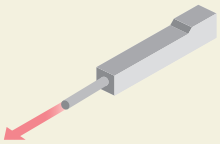
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



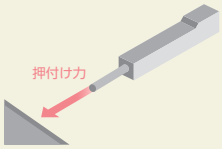
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RA13Rは50～200mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



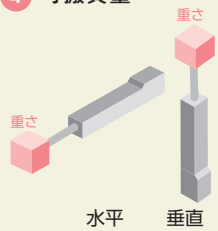
※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RA13Rのリード2.5mm、ストローク200mmの場合、最高速度は125mm/s

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-309ページをご確認ください。

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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
RCS2	RA13R	85	120	125								2.5	5106	9800	400	200	–	4 359
		62										1.25	10211	19600	500	300		
RCS3	RA15R	400										7.2	7789	15000	700	400	–	4 363
	RA20R	400										10	10361	20000	1000	600	–	4 367

ロッドタイプ

RCS2-RA シリーズ

200V ACサーボモーター

RCS2-RN5N
4 373



RCS2-RP5N
4 375



RCS2-GS5N
4 377



RCS2-GD5N
4 381



RCS2-SD5N
4 385



適応コントローラー

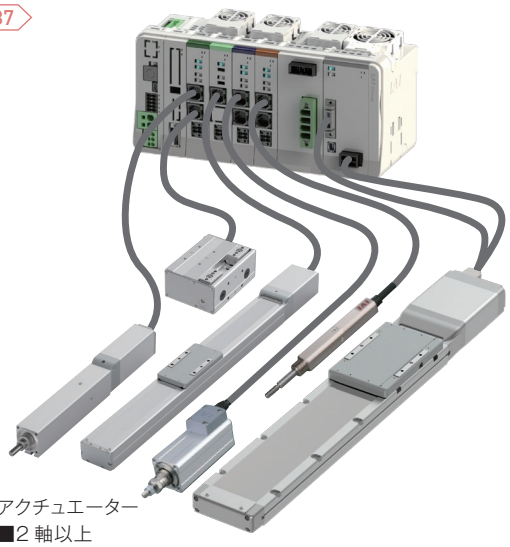
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー
8 257
8 287



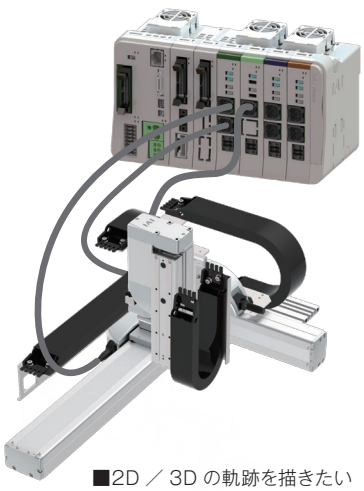
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー
8 57



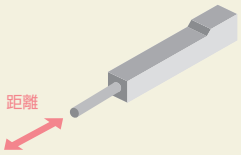
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー
8 105



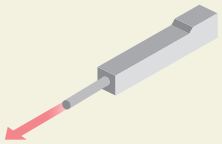
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



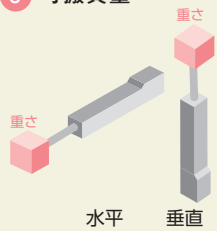
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RN5Nは50、75mmを選択可

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 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合		リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
	50	75				水平	垂直		
RN5N	280〈230〉	380〈330〉	10	89	–	5	1.5	–	4 373
	250〈230〉	250	5	178	–	10	3		
	125		2.5	356	–	20	6		
RP5N	280〈230〉	380〈330〉	10	89	–	5	1.5	–	4 375
	250〈230〉	250	5	178	–	10	3		
	125		2.5	356	–	20	6		
GS5N	280〈230〉	380〈330〉	10	89	–	5	1.5	–	4 377
	250〈230〉	250	5	178	–	10	3		
	125		2.5	356	–	20	6		
GD5N	280〈230〉	380〈330〉	10	89	–	5	1.5	–	4 381
	250〈230〉	250	5	178	–	10	3		
	125		2.5	356	–	20	6		
SD5N	280〈230〉	380〈330〉	10	89	–	5	1.5	–	4 385
	250〈230〉	250	5	178	–	10	3		
	125		2.5	356	–	20	6		

ロッドタイプ

RCS2-RA シリーズ

200V
ACサーボ
モーター

RCS2-RA5C
4 389



RCS2-RA5R
4 397



RCS2-SRA7BD
4 393



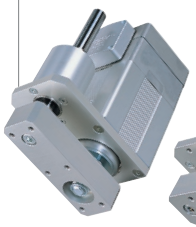
RCS2-RGS5C
4 399



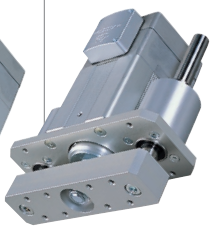
RCS2-RGD5C
4 407



RCS2-SRGS7BD
4 403



RCS2-SRGD7BD
4 411



適応コントローラー

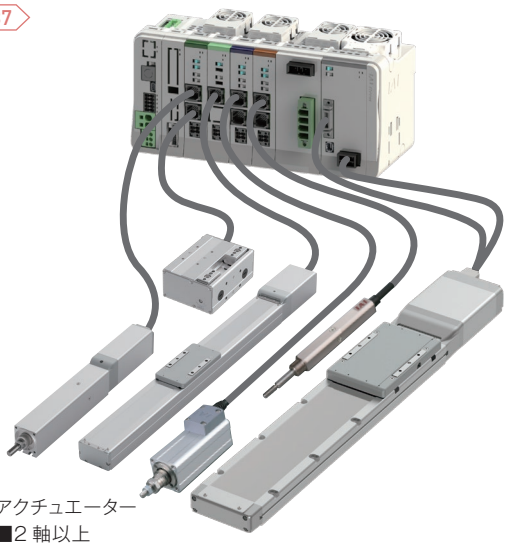
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287



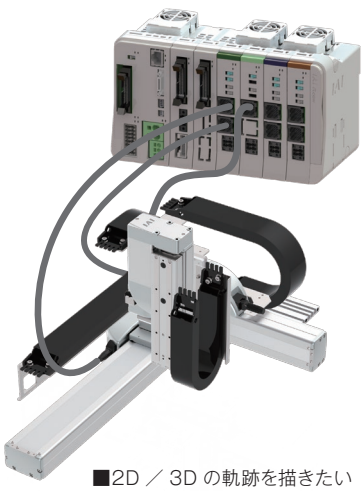
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



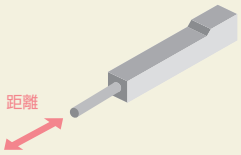
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



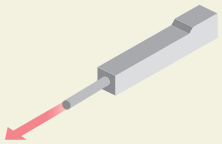
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



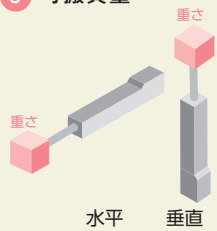
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RA5Cは50～300mmを選択可

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 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度 50	75	100	150	200	250	300	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
RA5C RA5R (60W)	800						755	16	63.8	–	12	2	–	4 389
	400						377	8	127.5	–	25	5		4 397
	200						188	4	255.1	–	50	11.5		
RA5C (100W)	800						755	16	105.8	–	15	3.5	–	4 389
	400						377	8	212.7	–	30	9		
	200						188	4	424.3	–	60	18		
SRA7BD (60W)	800							16	63.4	–	5	2	–	4 393
	400							8	126.8	–	10	5		
	200							4	253.7	–	20	10		
SRA7BD (100W)	800							16	103.5	–	10	3.5	–	4 393
	400							8	207.0	–	22	9		
	200							4	413.9	–	40	19.5		
SRA7BD (150W)	800							16	156.9	–	15	6.5	–	4 393
	400							8	313.8	–	35	14.5		
	200							4	627.5	–	55	22.5		
RGS5C RGD5C (60W)	800						755	16	63.8	–	12	1.3	–	4 399 4 407
	400						377	8	127.5	–	25	4.3		
	200						188	4	255.1	–	50	10.8		
RGS5C RGD5C (100W)	800						755	16	105.8	–	15	2.8	–	4 399 4 407
	400						377	8	212.7	–	30	8.3		
	200						188	4	424.3	–	60	17.3		
SRGS7BD (60W)	800							16	63.4	–	5	1.5	–	4 403
	400							8	126.8	–	10	4.5		
	200							4	253.7	–	20	9.5		
SRGS7BD (100W)	800							16	103.5	–	10	3	–	4 403
	400							8	207.0	–	22	8.5		
	200							4	413.9	–	40	19		
SRGS7BD (150W)	800							16	156.9	–	15	6	–	4 403
	400							8	313.8	–	35	14		
	200							4	627.5	–	55	22		
SRGD7BD (60W)	800							16	63.4	–	5	1	–	4 411
	400							8	126.8	–	10	4		
	200							4	253.7	–	20	9		
SRGD7BD (100W)	800							16	103.5	–	10	2.5	–	4 411
	400							8	207.0	–	22	8		
	200							4	413.9	–	40	18.5		
SRGD7BD (150W)	800							16	156.9	–	15	5.5	–	4 411
	400							8	313.8	–	35	13.5		
	200							4	627.5	–	55	21.5		

テーブルタイプ

RCP6-TA シリーズ













RCP6-TA4C
4 419
4 423



RCP6-TA4R
4 443
4 447



RCP6-TA6C
4 427
4 431



RCP6-TA6R
4 451
4 455



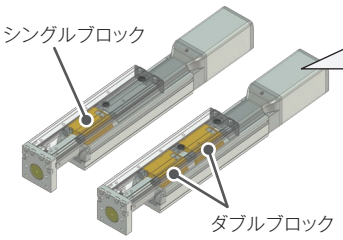
RCP6-TA7C
4 435
4 439



RCP6-TA7R
4 459
4 463



シングルブロックとダブルブロックの2種類があります。



ダブルブロック構造の場合…
- 動的許容モーメントが最大**4.3倍**にアップ
- 可搬質量がシングルブロックの**2倍**（水平設置の場合）

適応コントローラー

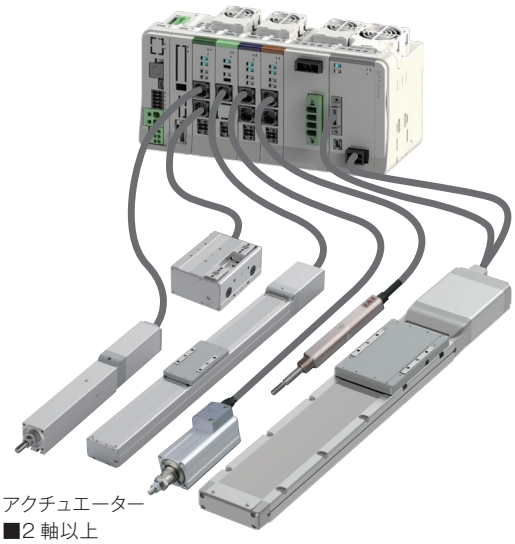
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



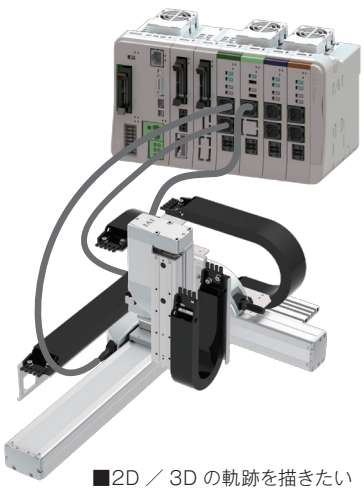
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



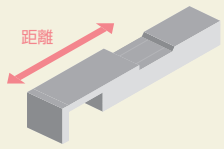
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



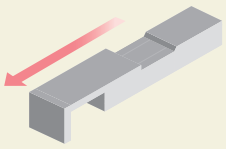
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



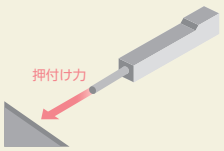
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) TA4Cは25～150mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



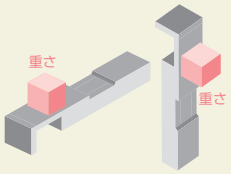
※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) TA4C<ダブルブロック>のリード10mm、ストローク240mmの場合、最高速度は680mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-309ページをご確認ください。

4 可搬質量



水平　垂直

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
TA4C TA4R 〈シングルブロック〉	980〈700〉	16	—	48	3	1	–	4 419 4 443
	785〈700〉	10	—	77	4	2.5		
	390	5	—	155	5	5		
	195	2.5	—	310	5	10		
TA4C 〈ダブルブロック〉	785〈700〉 680	10	—	77	8	2.5	–	4 423
	390 340	5	—	155	10	5		
	195 170	2.5	—	310	10	10		
TA4R 〈ダブルブロック〉	700〈525〉 680〈525〉	10	—	77	8	2.5	–	4 447
	390 340	5	—	155	10	5		
	195 170	2.5	—	310	10	10		
TA6C 〈シングルブロック〉	1120〈800〉	20	—	56	5	1	–	4 427
	800	12	—	93	8	3		
	400	6	—	185	10	6		
	200	3	—	370	10	12		
TA6R 〈シングルブロック〉	1120〈800〉	20	—	56	5	1	–	4 451
	800〈680〉	12	—	93	8	3		
	400	6	—	185	10	6		
	200	3	—	370	10	12		
TA6C TA6R 〈ダブルブロック〉	800〈680〉 735〈680〉 575	12	—	93	15	3	–	4 431 4 455
	400 365 285	6	—	185	20	6		
	200 185 140	3	—	370	20	12		
TA7C TA7R 〈シングルブロック〉	1080〈860〉	24	—	139	10	3	–	4 435 4 459
	700〈560〉	16	—	209	12	7		
	420〈350〉	8	—	418	15	16		
	210	4	—	836	15	20		
TA7C TA7R 〈ダブルブロック〉	700〈560〉 600〈560〉	16	—	209	25	7	–	4 439 4 463
	420〈350〉 365〈350〉 300	8	—	418	30	16		
	210 180 150	4	—	836	30	24		

テーブルタイプ

RCP3-TA シリーズ

モーター ストレート　モーター 折返し　24v パルス モーター

RCP3-TA3C
4 469

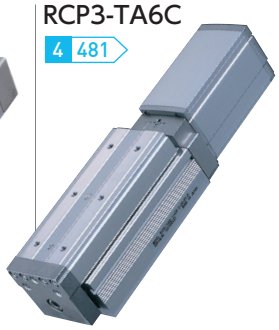

RCP3-TA3R
4 489


RCP3-TA4C
4 473


RCP3-TA4R
4 493


RCP3-TA5C
4 477


RCP3-TA5R
4 497


RCP3-TA6C
4 481


RCP3-TA6R
4 501


RCP3-TA7C
4 485


RCP3-TA7R
4 505


適応コントローラー

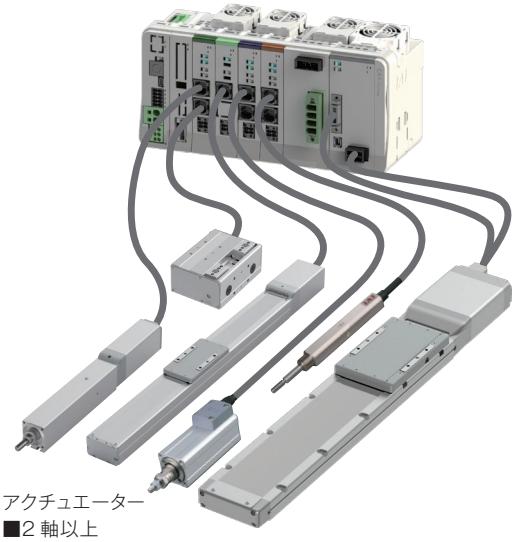
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



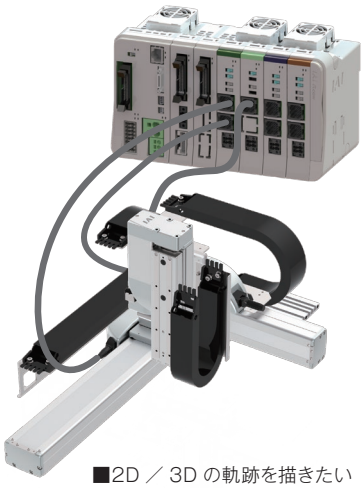
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



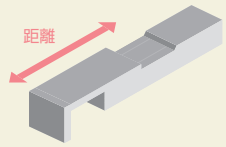
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



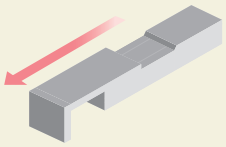
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



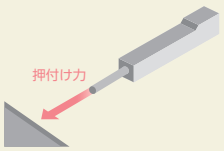
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) TA3Cは20～100mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



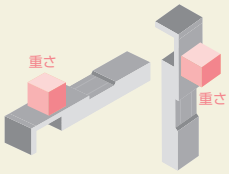
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-309ページをご確認ください。

4 可搬質量



水平　垂直

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

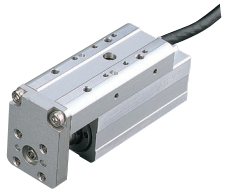
タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
TA3C TA3R	300〈200〉	6	—	15	0.7	0.3	–	469
	200〈133〉	4	—	22	1.4	0.6		489
	100〈67〉	2	—	45	2	1		
TA4C TA4R	300	6	—	25	1	0.5	–	473
	200	4	—	37	2	1		493
	100	2	—	75	3	1.5		
TA5C TA5R	465〈400〉	10	—	34	2	1	–	477
	250	5	—	68	4	1.5		497
	125	2.5	—	136	6	3		
TA6C TA6R	560〈500〉	12	—	60	4	1	–	481
	300	6	—	110	6	2		501
	150	3	—	189	8	4		
TA7C TA7R	600〈580〉	12	—	60	6	1	–	485
	300	6	—	110	8	2		505
	150	3	—	189	10	4		

テーブルタイプ

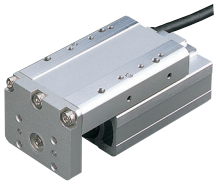
RCA2 シリーズ

24V ACサーボモーター

RCA2-TCA3NA 4 511
TCA4NA 4 517



RCA2-TWA3NA 4 513
TWA4NA 4 519



RCA2-TFA3NA 4 515
TFA4NA 4 521



適応コントローラー

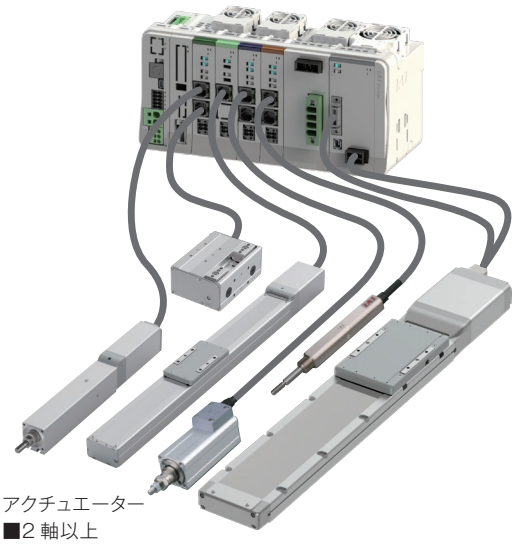
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

ACON コントローラー 8 233



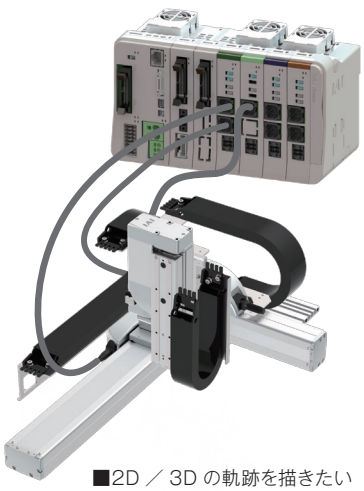
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



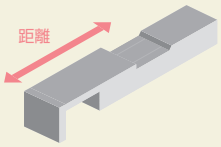
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



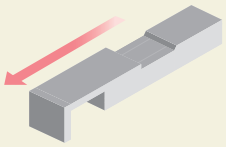
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



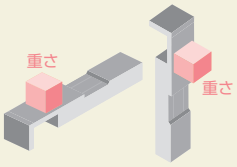
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）TCA3NAは30～50mmを選択可

2 最高速度（動作速度）



※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 可搬質量



水平　　垂直

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s）※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合 30	50	リード（mm）	定格推力（N）	最大押付け力（N）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
TCA3NA（ボールねじ）	200		4	42.7	—	0.75	0.25	–	4 511
	100		2	85.5	—	1.5	0.5		
	50		1	170.9	—	3	1		
TCA3NA（すべりねじ）	200		4	25.1	—	0.25	0.12	–	
	100		2	50.3	—	0.5	0.25		
	50		1	100.5	—	1	0.5		
TCA4NA（ボールねじ）	270〈220〉	300	6	33.8	—	2	0.5	–	4 517
	200		4	50.7	—	3	0.75		
	100		2	101.5	—	6	1.5		
TCA4NA（すべりねじ）	220	300	6	19.9	—	0.25	0.12	–	
	200		4	29.8	—	0.5	0.25		
	100		2	59.7	—	1	0.5		
TWA3NA（ボールねじ）	200		4	42.7	—	0.75	0.25	–	4 513
	100		2	85.5	—	1.5	0.5		
	50		1	170.9	—	3	1		
TWA3NA（すべりねじ）	200		4	25.1	—	0.25	0.12	–	
	100		2	50.3	—	0.5	0.25		
	50		1	100.5	—	1	0.5		
TWA4NA（ボールねじ）	270〈220〉	300	6	33.8	—	2	0.5	–	4 519
	200		4	50.7	—	3	0.75		
	100		2	101.5	—	6	1.5		
TWA4NA（すべりねじ）	220	300	6	19.9	—	0.25	0.12	–	
	200		4	29.8	—	0.5	0.25		
	100		2	59.7	—	1	0.5		
TFA3NA（ボールねじ）	200		4	42.7	—	0.75	0.25	–	4 515
	100		2	85.5	—	1.5	0.5		
	50		1	170.9	—	3	1		
TFA3NA（すべりねじ）	200		4	25.1	—	0.25	0.12	–	
	100		2	50.3	—	0.5	0.25		
	50		1	100.5	—	1	0.5		
TFA4NA（ボールねじ）	270〈220〉	300	6	33.8	—	2	0.5	–	4 521
	200		4	50.7	—	3	0.75		
	100		2	101.5	—	6	1.5		
TFA4NA（すべりねじ）	220	300	6	19.9	—	0.25	0.12	–	
	200		4	29.8	—	0.5	0.25		
	100		2	59.7	—	1	0.5		

テーブルタイプ

RCS4-TA シリーズ





RCS4-TA4C
4 525
4 529



RCS4-TA4R
4 549
4 553



RCS4-TA6C
4 533
4 537



RCS4-TA6R
4 557
4 561



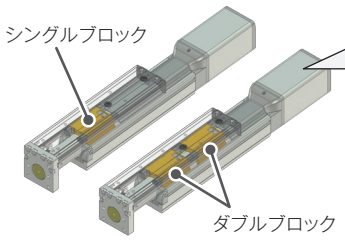
RCS4-TA7C
4 541
4 545



RCS4-TA7R
4 565
4 569



シングルブロックとダブルブロックの2種類があります。



ダブルブロック構造の場合…
- 動的許容モーメントが最大**4.3倍**にアップ
- 可搬質量がシングルブロックの**2倍**（水平設置の場合）

適応コントローラー

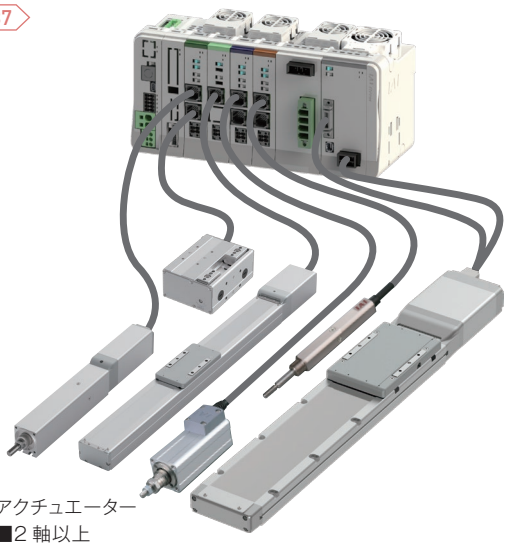
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257
8 287



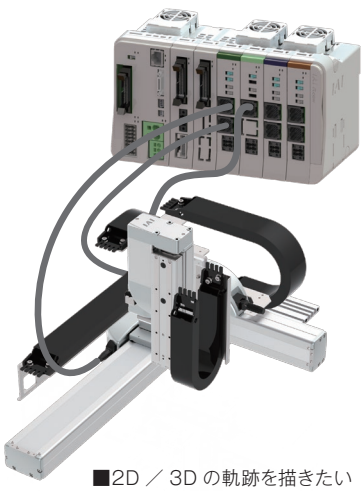
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



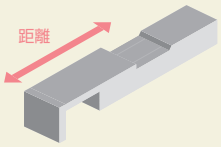
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



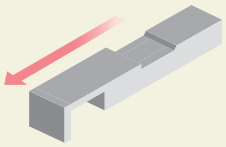
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



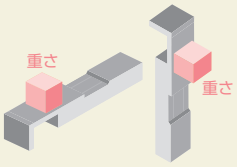
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) TA4Cは25～150mmを選択可

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 可搬質量



水平　　垂直

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度									リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
	25	30	50	150	200	250	300	350	400							
TA4C (シングルブロック)	900									16	53	—	4	1.5	–	4 525
	600									10	85	—	5	3		
	300									5	170	—	5	6		
	150									2.5	340	—	5	9		
TA4R (シングルブロック)	800									16	53	—	4	1.5	–	4 549
	600									10	85	—	5	3		
	300									5	170	—	5	6		
	150									2.5	340	—	5	9		
TA4C TA4R (ダブルブロック)			600							10	85	—	8	3	–	4 529 4 553
			300							5	170	—	10	6		
			150							2.5	340	—	10	9		
TA6C (シングルブロック)	1100									20	85	—	8	4	–	4 533
	720									12	142	—	8	6		
	360									6	283	—	8	10		
	180									3	566	—	10	12		
TA6R (シングルブロック)	1000									20	85	—	8	4	–	4 557
	720									12	142	—	8	6		
	360									6	283	—	8	10		
	180									3	566	—	10	10		
TA6C TA6R (ダブルブロック)			720				575			12	142	—	14	6	–	4 537 4 561
			360				285			6	283	—	20	10		
			180				140			3	566	—	20	12		
TA7C (シングルブロック)	1300									24	142	—	12	5	–	4 541
	960									16	214	—	15	10		
	480									8	427	—	15	18		
	240									4	855	—	15	20		
TA7R (シングルブロック)	1200									24	142	—	12	5	–	4 565
	960									16	214	—	15	10		
	480									8	427	—	15	18		
	240									4	855	—	15	20		
TA7C TA7R (ダブルブロック)				960			730	600		16	214	—	25	8	–	4 545 4 569
				480			365	300		8	427	—	30	18		
				240			180	150		4	855	—	30	24		

テーブルタイプ

RCS3/RCS2 シリーズ

200v
ACサーボ
モーター

RCS2-TCA5N
4 575



RCS2-TWA5N
4 577



RCS2-TFA5N
4 579



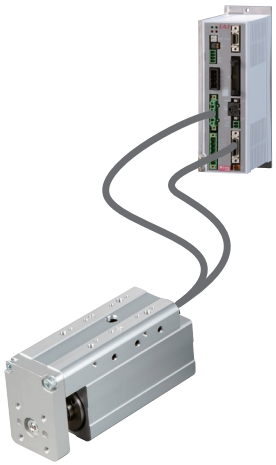
RCS3-CTZ5C
4 581



適応コントローラー

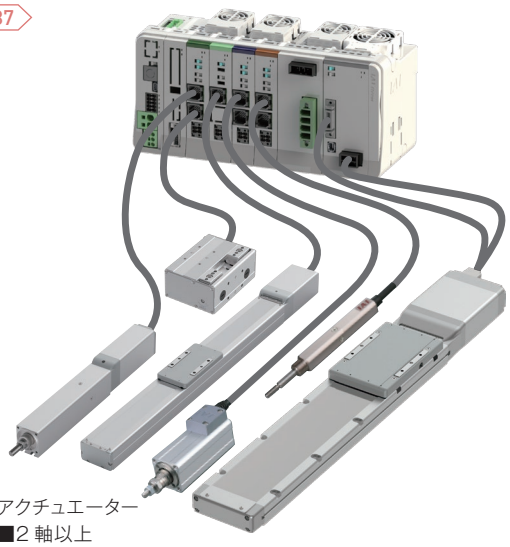
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257
8 287



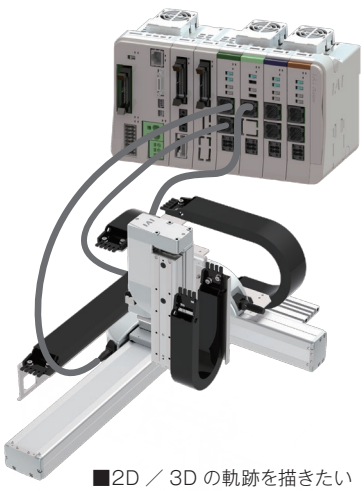
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



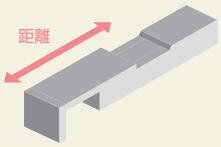
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



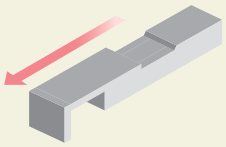
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



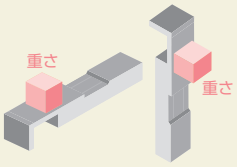
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) TCA5Nは50.75mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 可搬質量



水平　垂直

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

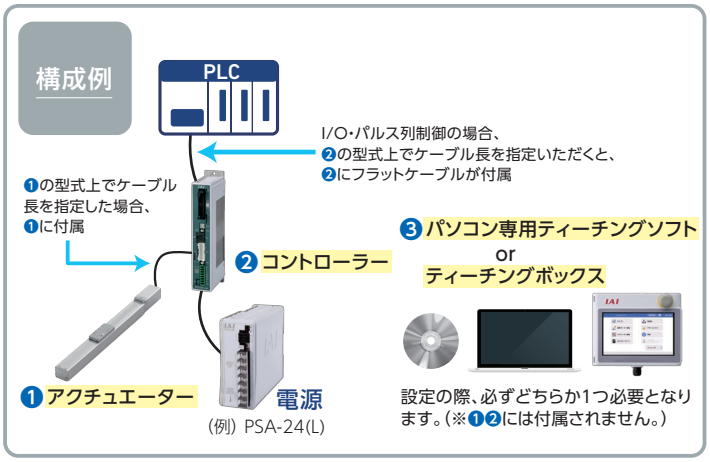
シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合					リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
		25	30	50	75	100							
RCS2	TCA5N			280〈230〉	380〈330〉		10	89	—	5	1.5	—	4 575
				250〈230〉	250		5	178	—	10	3		
				125			2.5	356	—	20	6		
	TWA5N			280〈230〉	380〈330〉		10	89	—	5	1.5	—	4 577
				250〈230〉	250		5	178	—	10	3		
				125			2.5	356	—	20	6		
	TFA5N			280〈230〉	380〈330〉		10	89	—	5	1.5	—	4 579
				250〈230〉	250		5	178	—	10	3		
				125			2.5	356	—	20	6		
RCS3	CTZ5C	833					10	85	—	1.5	1	—	4 581

選定のポイント

手配方法

■ はじめに

弊社製品を制御する際には、
❶アクチュエーター
❷コントローラー
❸ティーチングツール（お持ちでない場合）を
それぞれ手配してください。



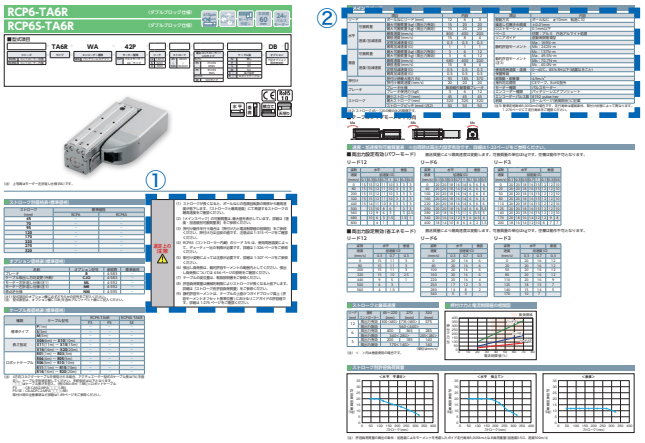
■ 手配型式

| | | |

選定時の留意点

■ カタログの見方

（例）RCP6(S)-TA6R



①選定上の注意

各型式ごとに留意すべき事項があります。
必ず『選定上の注意』をご確認ください。

②メインスペック

『メインスペック』に記載されている可搬質量、速度、加減速度、押付け力はそれぞれの最大値を示しています。
使用条件によって仕様値は低下します。
『メインスペック』以降に掲載されている表、グラフにて正確な仕様値をご確認ください。

よくあるお問合わせ

■ 仕様値について

Q. 横立て設置の場合、水平/垂直どちらのスペックを見たら良いですか？

A. 水平の値をご覧ください。横立て・天吊り設置の場合は水平スペックとなります。

Q.『張出し負荷長』の目安をオーバーしそうです。どのような影響が出ますか？

A. 目安値を大きく超えた場合、振動により動作が不安定になり、最悪故障に至る可能性があります。
『張出し負荷長』とは、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。

Q.『メインスペック』に記載されている速度が設定できません。なぜですか？

A. 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。

Q. RCA2やRCS2で押付けはできますか？

A. 可能ですが、電流値の設定に制限がございます。押付け用途をご希望の場合は、パルスモーター搭載機種（RCPシリーズ）を推奨します。押付け時の停止安定性に優れ、製品断面同等サイズのサーボモーター搭載機種と比較すると、大きな押付け力を得られます。
詳細は担当営業までご連絡ください。

■ 構造について

Q. RCP6(S)-WRAで大きなリードを選択した際、垂直設置できないのはなぜですか？

A. スライダー部の重量による抵抗が大きく、搬送能力が低いためです。

Q. RCP6(S)やRCS4のロッド部に回り止めは付いていますか？

A. RCP6(S)やRCS4は内部に回り止め機構が付いています。

Q. RCP6(S)やRCS4のロッド先端部(二面幅)の向きは変更できますか？

A. 二面幅の向きは変更できません。組込み製品につき個体差があります。



アイエイアイ
総合カタログ
2024
4

注意事項

機種の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ところに、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て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ますと、
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

■製品に関わる保守点検、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

■製品は火中に投じないでください。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

■大きな熱源からの輻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)のあたる場所、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。

■以下の場所で使用する場合は、十分に遮蔽してください。遮蔽を行わない場合は、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、取付け時は、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. 本体の取付け面は平面度 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、大きな熱源からの輻射熱が機械本体に加わらないこと。
・周囲温度は 0 ～ 40℃。
・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。
・通常の組立て作業環境であり、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
・稼動 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およ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いただきます。修理は引取り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…… 4-53
2. 加速度／減速度…… 4-53
3. デューティー比 …… 4-54
4. すべりねじ仕様の製品について …… 4-54
5. 原点…… 4-54
6. エンコーダー種類 …… 4-54
7. エンコーダーパルス数 …… 4-55
8. モーター…… 4-55
9. 取付け姿勢…… 4-55
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション…… 4-56
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント …… 4-56
12. 張出し負荷長 …… 4-56
13. 寿命…… 4-57
14. 本体精度…… 4-57
15. ロッドタイプ（ロッド先端振れ） …… 4-57
16. 垂直設置での使用について …… 4-57
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 …… 4-58
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて …… 4-58
19. 海外規格への対応について …… 4-58

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

❶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。
❷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。
❸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。
❹RCP5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。
❺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ごと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。
❻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→https://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の稼働率（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。

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

〈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1-326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1-328ページをご参照ください。

4. すべりねじ仕様の製品について

すべりねじ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時間稼動、年240日稼動の場合寿命は約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

❶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。
❷原点は標準がモーター側（グリッパーは開側、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いただ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。
❸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。
❹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、電源投入ごと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1-255（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　電源投入ごとに原点復帰動作が必要です。
原点復帰指令を行うと、スライダーの現在位置から約16mm 移動して現在位置を確認し、その位置から動作が可能となります。電源オフ時は位置データを保持しないため、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。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ー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	16384
	アブソリュートタイプ	
SSPA	全機種	16384
ISA		
ISDA		
IF/IFA		
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
DD/DDA	□18S	131072
	□18P	1048576
IXA-NNN IXA-NSW	全機種	16384
IXA-NSN IXA-NHN IXA-NSC	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(RCP6を除く)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。

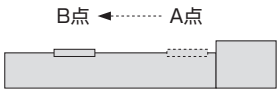
9. 取付け姿勢

取付け姿勢は機種によって異なります。詳細については、1-307ページをご参照ください。

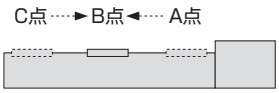
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション

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。

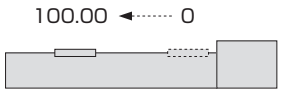
〈繰返し位置決め精度〉
同一のポイントへ同一方向から
繰返し位置決めを行った場合の
停止位置精度のばらつき。



〈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

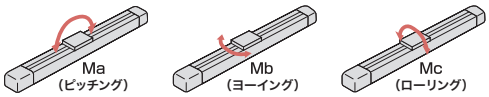
下記に示す条件下での精度は「繰返し位置決め精度」では保証されません。
❶繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
❷ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
❸ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
❹周囲温度環境が著しく変化する場合。
❺アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
❻動作中に負荷条件が変動する場合。

11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント(Ma、Mb、Mc)

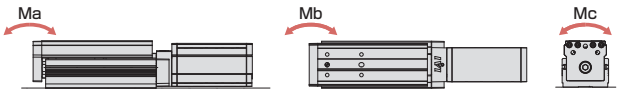
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した※場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-275ページの技術資料をご参照ください。

※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。

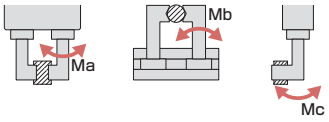
〈スライダータイプモーメント方向〉



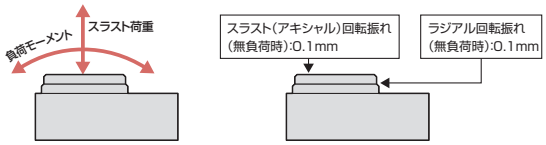
〈テーブルタイプモーメント方向〉



〈グリッパータイプモーメント方向〉

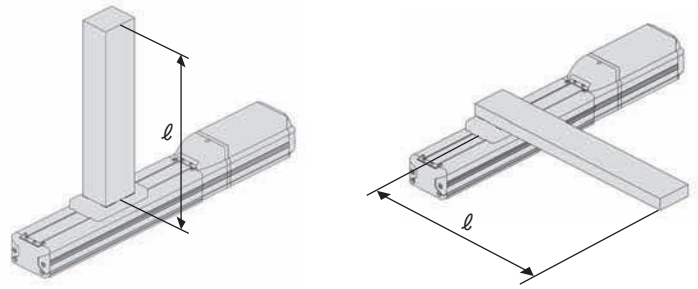


〈ロータリータイプモーメント方向〉



12. 張出し負荷長(ℓ)

ワークやブラケットなど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。

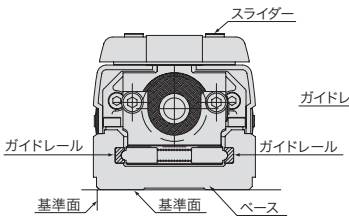


13. 寿命

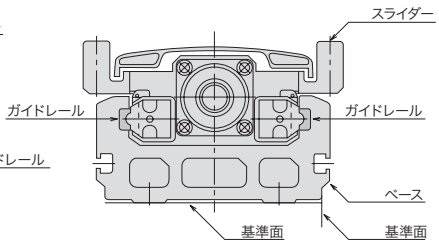
アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品（ガイド、ボールねじ、モーター、すべりねじ、ベアリング、ブッシュ、減速機など）の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。
例えばガイドを例にとると、ガイドには動的許容負荷モーメント（1-275ページ参照）が設定されていますが、仮に動的許容負荷モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。
余裕をもった使い方をしていただくと、10年以上はご使用いただくことが可能です。よって機種選定の際は、余裕をみた選定をおすすめします。

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ー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。

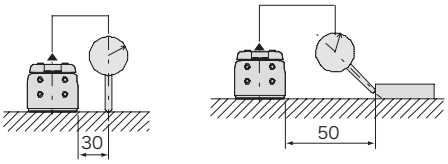


RCシリーズ断面図



ISシリーズ断面図

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℃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

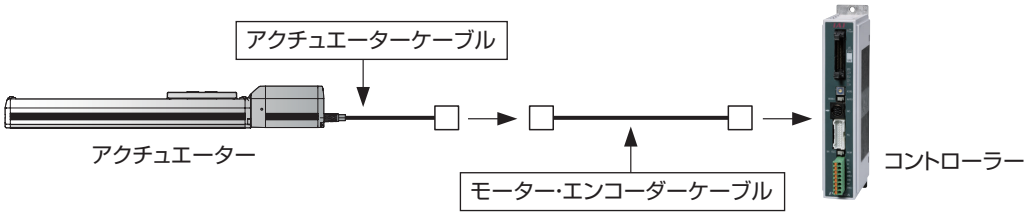
ラジアルシリンダータイプの外付けガイドとの固定はフローティングジョイントを使用し、ガイドなしロッドタイプ（回り止めロッドタイプ）はリジットで固定する事を推奨いたします。
詳細は1-299ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

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

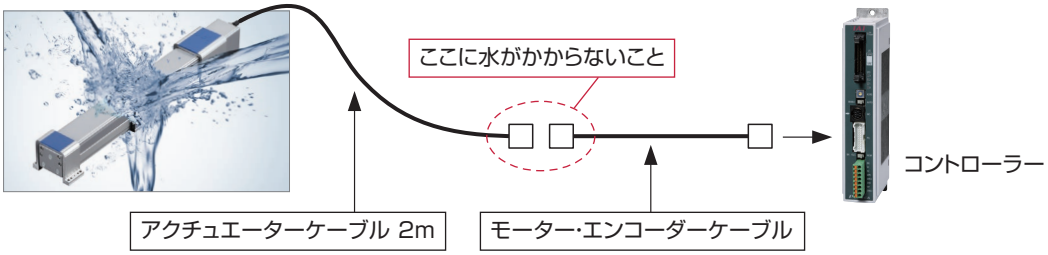
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



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。ケーブルベ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）。機種ごとのケーブル型式を確認する場合は、4-603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ませんので、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1-283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〉

CE規格　RoHS指令

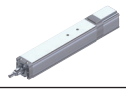
UL規格

ロッドタイプ／ラジアルシリンダー

パルスモーター

RCP6/RCP6S-RA4C	4-65	
RCP6/RCP6S-RA6C	4-69	
RCP6/RCP6S-RA7C	4-73	
RCP6/RCP6S-RA8C	4-77	
RCP6/RCP6S-RRA4C	4-81	
RCP6/RCP6S-RRA6C	4-85	
RCP6/RCP6S-RRA7C	4-89	
RCP6/RCP6S-RRA8C	4-93	
RCP6/RCP6S-WRA10C	4-97	
RCP6/RCP6S-WRA12C	4-101	
RCP6/RCP6S-WRA14C	4-105	
RCP6/RCP6S-WRA16C	4-109	
RCP6/RCP6S-RA4R	4-113	
RCP6/RCP6S-RA6R	4-117	
RCP6/RCP6S-RA7R	4-121	
RCP6/RCP6S-RA8R	4-125	
RCP6/RCP6S-RRA4R	4-129	
RCP6/RCP6S-RRA6R	4-133	
RCP6/RCP6S-RRA7R	4-137	
RCP6/RCP6S-RRA8R	4-141	
RCP6/RCP6S-WRA10R	4-145	
RCP6/RCP6S-WRA12R	4-149	
RCP6/RCP6S-WRA14R	4-153	
RCP6/RCP6S-WRA16R	4-157	

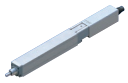
パルスモーター

RCP5-RA10C	4-163	
RCP5-RA10R	4-167	

パルスモーター

RCP4-RA3C	4-173	
RCP4-RA5C	4-177	
RCP4-RA3R	4-181	
RCP4-RA5R	4-185	

パルスモーター

RCP3-RA2AC	4-191	
RCP3-RA2BC	4-195	
RCP3-RA2AR	4-199	
RCP3-RA2BR	4-203	

パルスモーター

RCP2-SRA4R	4-209	
RCP2-SRGS4R	4-213	
RCP2-SRGD4R	4-217	

DCサーボモーター（超小型ロッドタイプ）

RCD-RA1DA	4-223	

サーボモーター 24V

RCA2-RN3NA	4-227	
RCA2-RP3NA	4-229	
RCA2-GS3NA	4-231	
RCA2-GD3NA	4-235	
RCA2-SD3NA	4-239	
RCA2-RN4NA	4-243	
RCA2-RP4NA	4-245	
RCA2-GS4NA	4-247	
RCA2-GD4NA	4-251	
RCA2-SD4NA	4-255	
RCA-RA3C	4-261	
RCA-RA4C	4-265	
RCA-RA3R	4-269	
RCA-RA4R	4-271	

サーボモーター 200V

RCS4-RA4C	4-277	
RCS4-RA6C	4-279	
RCS4-RA7C	4-281	
RCS4-RA8C	4-283	
RCS4-RRA4C	4-285	
RCS4-RRA6C	4-289	
RCS4-RRA7C	4-293	
RCS4-RRA8C	4-297	
RCS4-WRA10C	4-301	
RCS4-WRA12C	4-305	
RCS4-WRA14C	4-309	
RCS4-WRA16C	4-313	
RCS4-RA4R	4-317	
RCS4-RA6R	4-319	
RCS4-RA7R	4-321	
RCS4-RA8R	4-323	
RCS4-RRA4R	4-325	
RCS4-RRA6R	4-329	
RCS4-RRA7R	4-333	
RCS4-RRA8R	4-337	
RCS4-WRA10R	4-341	
RCS4-WRA12R	4-345	
RCS4-WRA14R	4-349	
RCS4-WRA16R	4-353	
RCS2-RA13R	4-359	
RCS3-RA15R	4-363	
RCS3-RA20R	4-367	

次ページへ続く

ロッドタイプ／ラジアルシリンダー

サーボモーター 200V

RCS2-RN5N	4-373	
RCS2-RP5N	4-375	
RCS2-GS5N	4-377	
RCS2-GD5N	4-381	
RCS2-SD5N	4-385	
RCS2-RA5C	4-389	
RCS2-SRA7BD	4-393	
RCS2-RA5R	4-397	
RCS2-RGS5C	4-399	
RCS2-SRGS7BD	4-403	
RCS2-RGD5C	4-407	
RCS2-SRGD7BD	4-411	

オプション	4-583

総合カタログ2024非掲載機種

下記機種は、2024 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
https://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/

Web製品情報
https://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	総合カタログ2015	—
	RCP2-RGD3C		
	RCP2-RGD4C		
	ERC3-RA4C	総合カタログ2016	—
	ERC3-RA6C		
	RCP5-RA4C	総合カタログ2017	○
	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	総合カタログ2020	○

RCP6

パルスモーター

RCP6 RCP6S	ロッド	RCP6/RCP6S-RA4C	4-65	
		RCP6/RCP6S-RA6C	4-69	
		RCP6/RCP6S-RA7C	4-73	
		RCP6/RCP6S-RA8C	4-77	
	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®	RCP6/RCP6S-RRA4C	4-81	
		RCP6/RCP6S-RRA6C	4-85	
		RCP6/RCP6S-RRA7C	4-89	
		RCP6/RCP6S-RRA8C	4-93	
	ワイド 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®	RCP6/RCP6S-WRA10C	4-97	
		RCP6/RCP6S-WRA12C	4-101	
		RCP6/RCP6S-WRA14C	4-105	
		RCP6/RCP6S-WRA16C	4-109	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-RA4R	4-113	
		RCP6/RCP6S-RA6R	4-117	
		RCP6/RCP6S-RA7R	4-121	
		RCP6/RCP6S-RA8R	4-125	
	ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6/RCP6S-RRA4R	4-129	
		RCP6/RCP6S-RRA6R	4-133	
		RCP6/RCP6S-RRA7R	4-137	
		RCP6/RCP6S-RRA8R	4-141	
	ワイド ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6/RCP6S-WRA10R	4-145	
		RCP6/RCP6S-WRA12R	4-149	
		RCP6/RCP6S-WRA14R	4-153	
		RCP6/RCP6S-WRA16R	4-157	

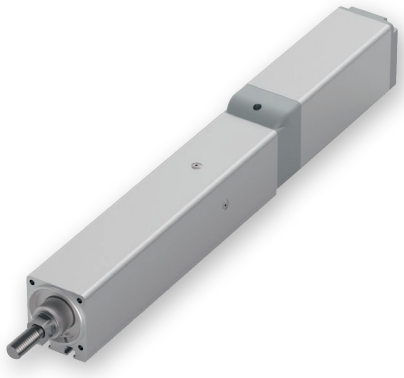
RCP6-RA4C
RCP6S-RA4C

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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

	- RA4C -	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RA4C
- 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: 35P パルスモーター 35□サイズ
- リード: 16 16mm / 10 10mm / 5 5mm / 2.5 2.5mm
- ストローク: 50～200 50mm～200mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー	**NTB**	4-595	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA4C P3	RCP6-RA4C P5	RCP6S-RA4C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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	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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	840	700	350	175
		最低速度(mm/s)	40	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
垂直	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	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	840	700	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
		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)	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)	1.5	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/s²
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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)							
(mm/s)	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
700		5.5	5	2	1.5		1	1
840			3	1	0.5			1

リード10

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

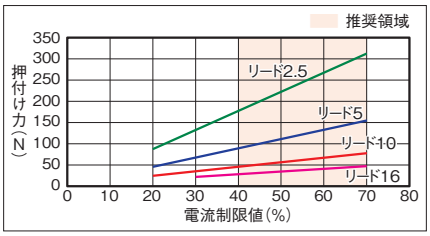
姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	35	30	10
20	35	30	10
40	35	30	10
65	35	25	10
85	30	20	7
105	25	15	5
130	20	10	4

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ごと)
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



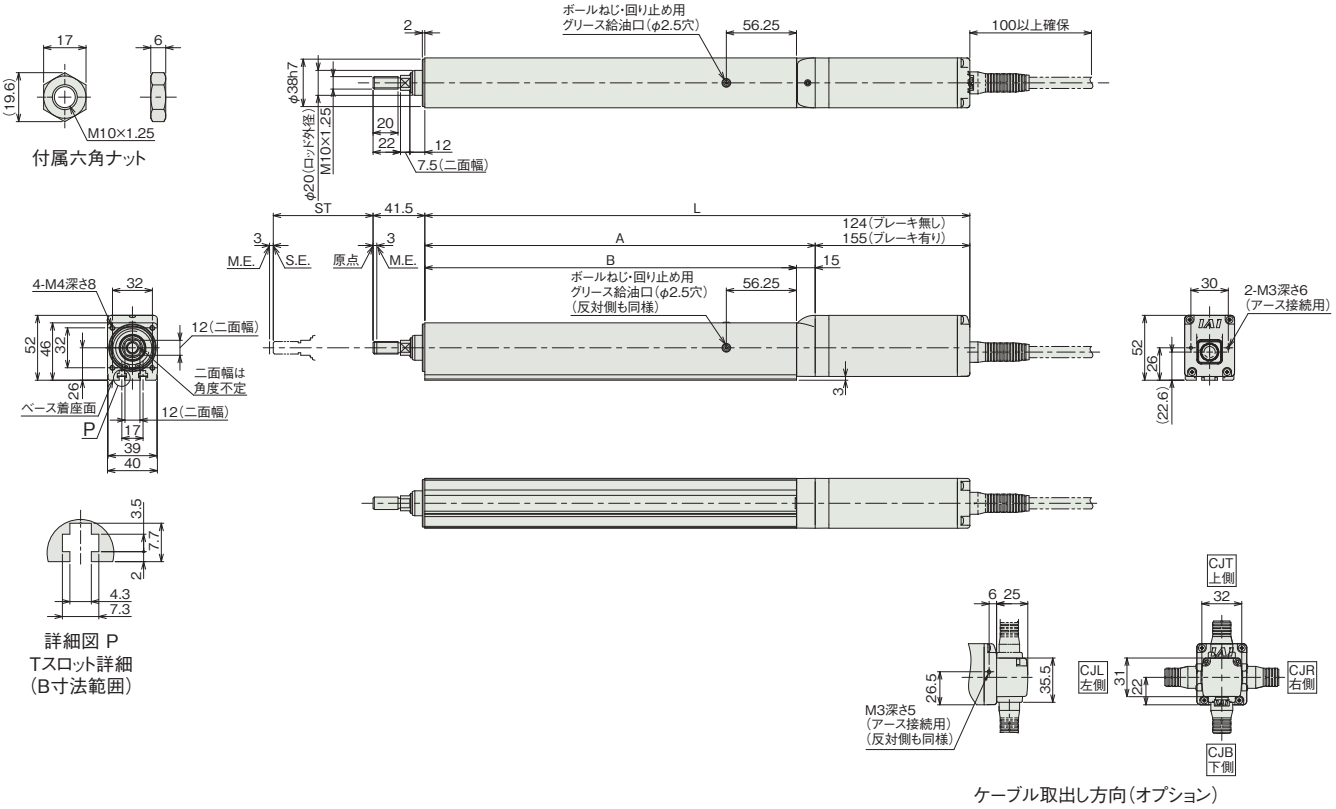
寸法図

CAD図面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-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。また、二面幅の向きは変更できません。

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		50	100	150	200
L	ブレーキ無し	287	337	387	437
	ブレーキ有り	318	368	418	468
A		163	213	263	313
B		148	198	248	298

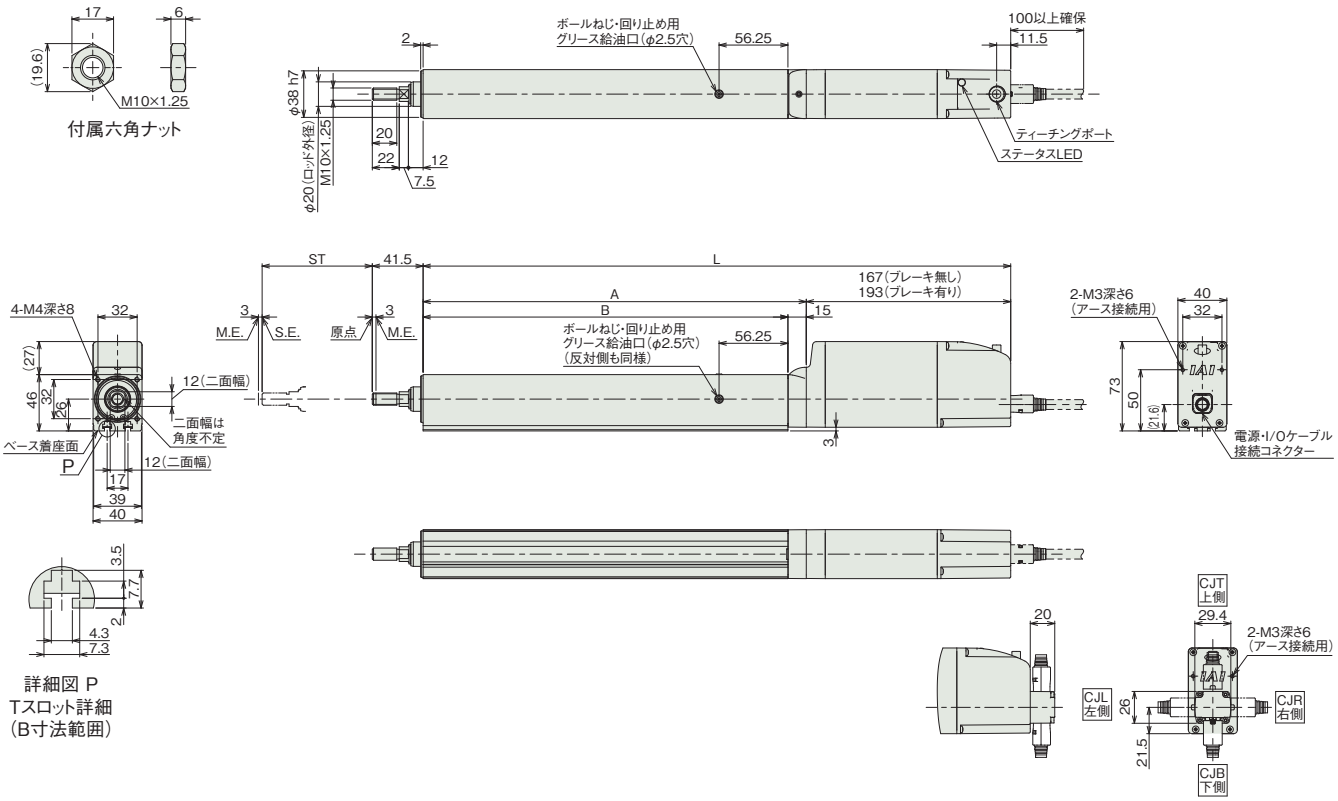
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.7	1.9
	ブレーキ有り	1.5	1.7	1.9	2.1

■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。また、二面幅の向きは変更できません。

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



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークと寸法

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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-RA6C
RCP6S-RA6C

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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

	RA6C	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RA6C
- 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: 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: 50～300 50mm～300mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	4-583	–
フランジ	FL	4-585	–
フート金具	FT	4-588	–
先端アダプター（雌ねじ）	NFA	4-593	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー	NTB	4-595	–

ケーブル長価格表（標準価格）

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

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
P3 ：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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)	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
		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
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
	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
		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)	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	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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

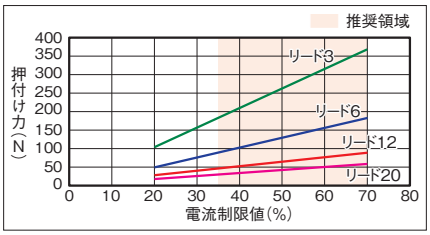
姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	40	25	20
50	40	25	20
75	40	25	12
100	40	25	9
125	40	25	5

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ごと)
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



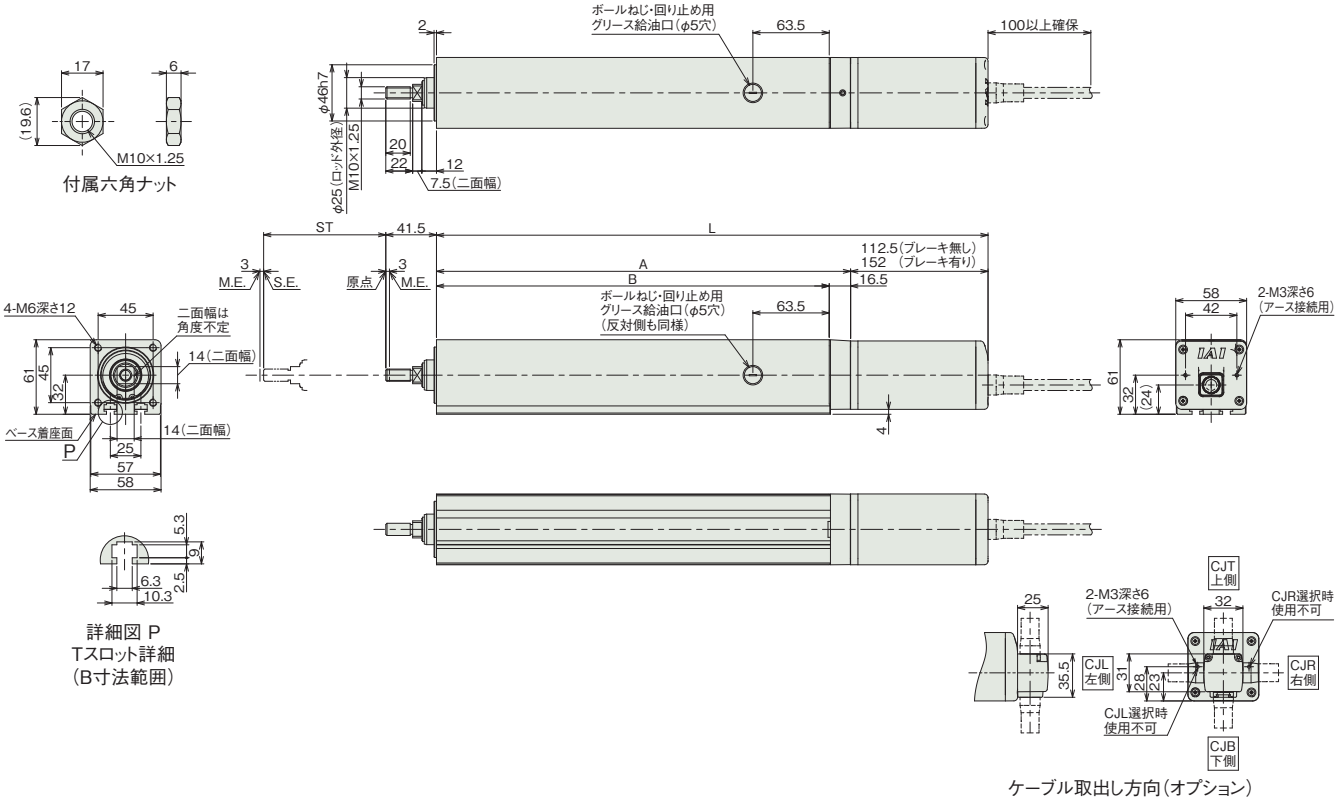
寸法図

CAD図面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-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。また、二面幅の向きは変更できません。

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



■ストロークと寸法

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
A		189	239	289	339	389	439
B		172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

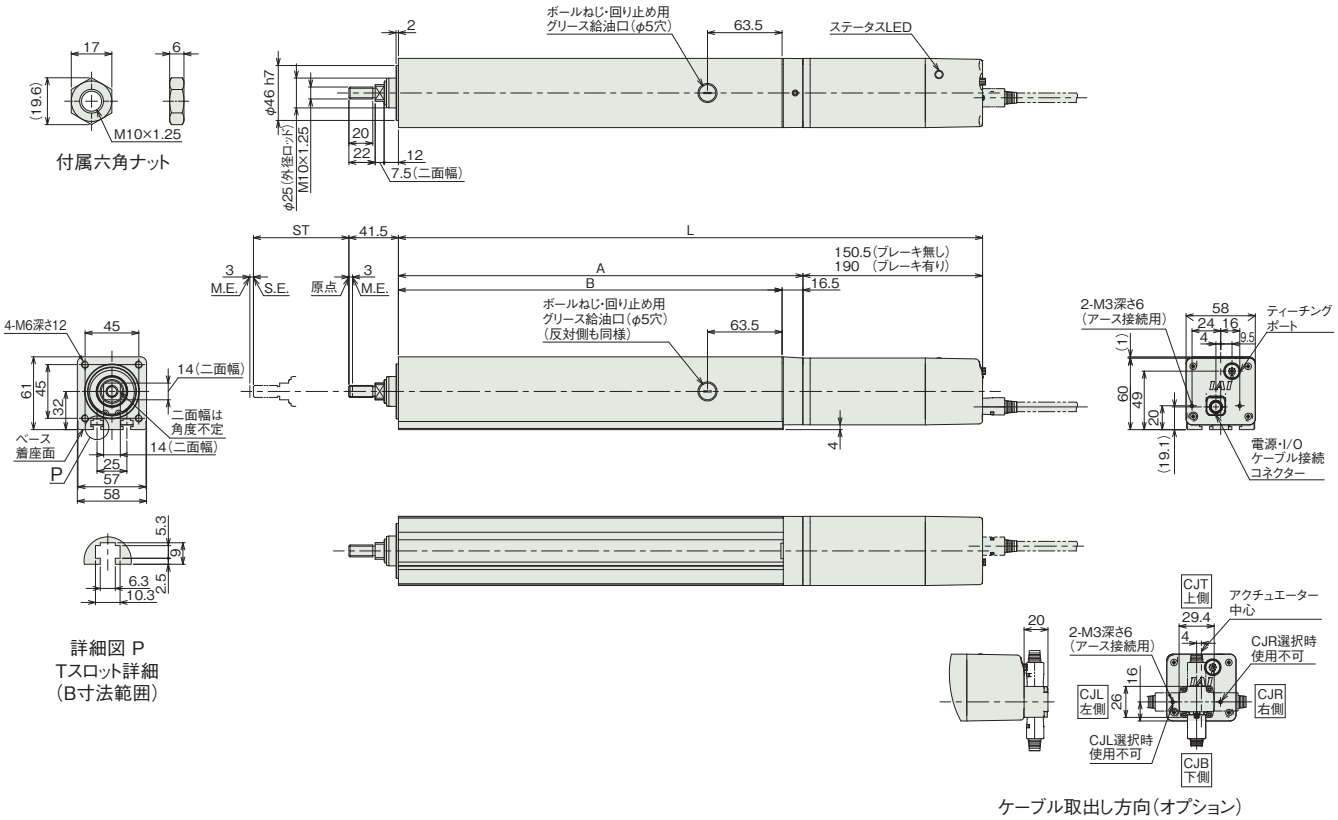
■ストロークと質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.9	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

■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。また、二面幅の向きは変更できません。

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



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	ブレーキ無し	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5
	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

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)	ブレーキ無し	2.6	3	3.4	3.8	4.2	4.6
	ブレーキ有り	2.9	3.2	3.6	4	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	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-RA7C
RCP6S-RA7C

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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

	- RA7C -	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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RA7C
- 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: 56P パルスモーター 56□サイズ
- リード: 24 24mm / 16 16mm / 8 8mm / 4 4mm
- ストローク: 50〜300 50mm〜300mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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

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 1-315 ページをご確認ください。

(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。

(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	–
フランジ	FL	4-585	–
フート金具	FT	4-588	–
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー	NTB	4-595	–

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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
	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
		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
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
		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)	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	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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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

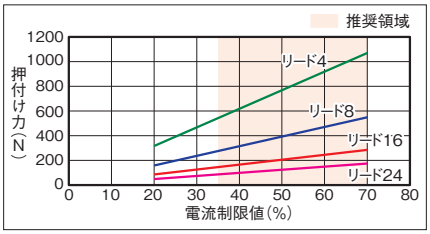
ストロークと最高速度

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

(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



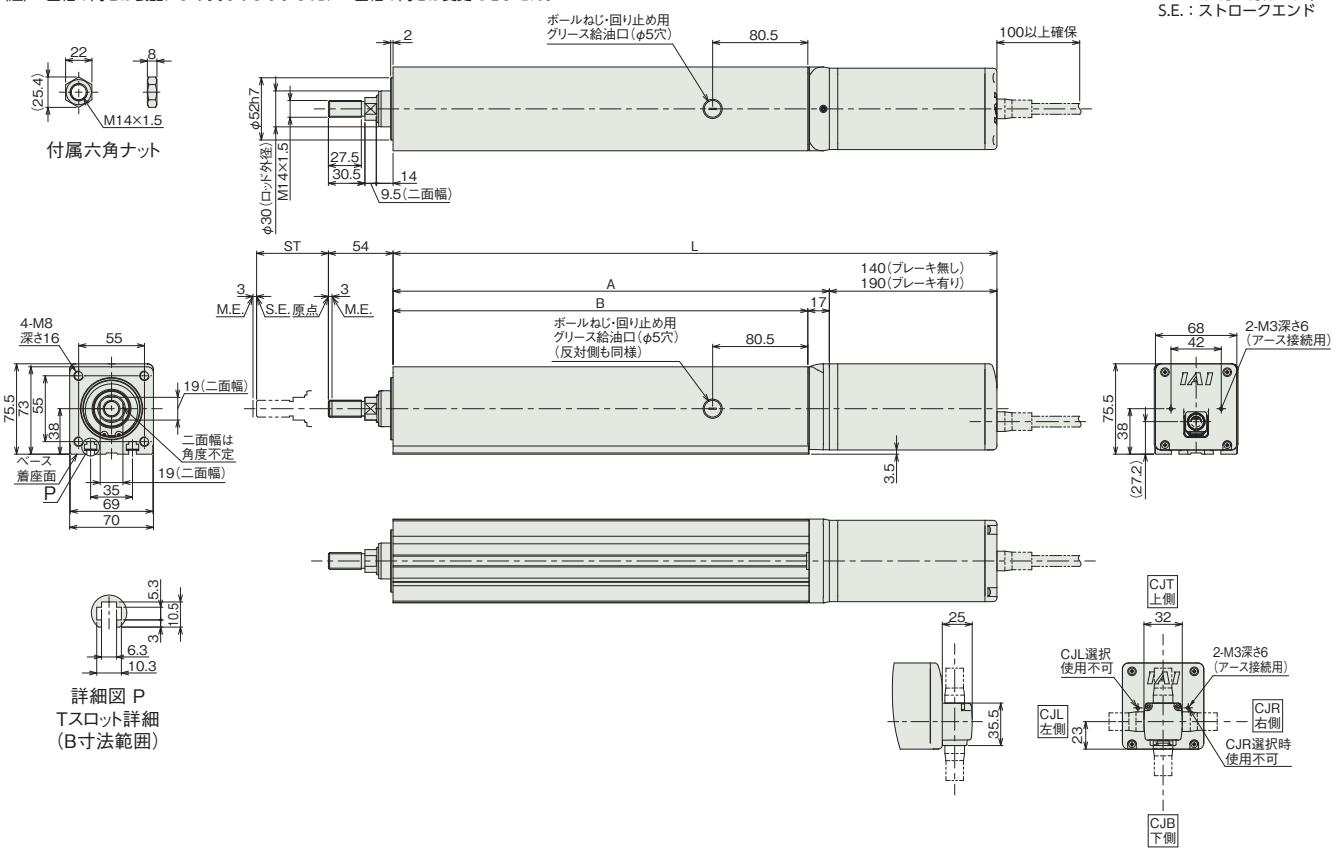
寸法図

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

■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。また、二面幅の向きは変更できません。

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



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークと寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
	ブレーキ有り	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5
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

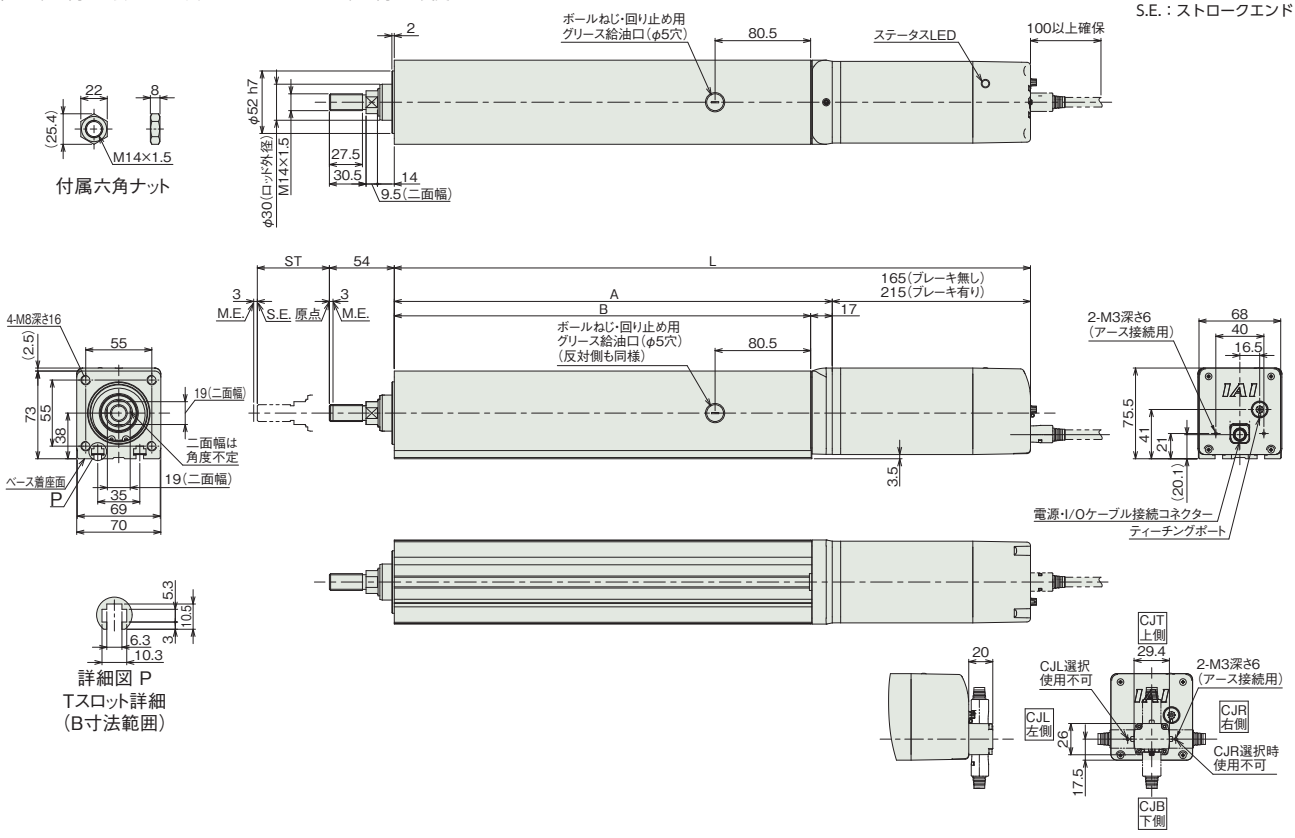
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.5	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3
	ブレーキ有り	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。また、二面幅の向きは変更できません。

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



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	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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

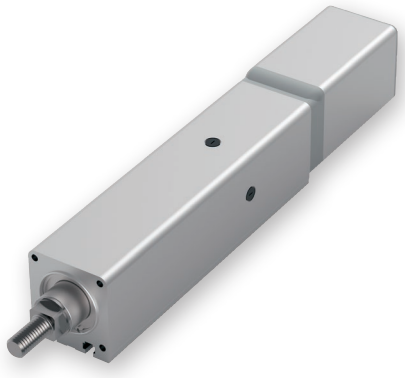
RCP6-RA8C
RCP6S-RA8C

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RA8C
- 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: 60P パルスモーター 60□サイズ
- リード: 20 20mm / 10 10mm / 5 5mm
- ストローク: 50〜300 50mm〜300mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF / RCP6 P6 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) RCP6S（コントローラー内蔵）は、デューティー比 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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-RA8C P4	RCP6-RA8C P6	RCP6S-RA8C 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー	**NTB**	4-595	–

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	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	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

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

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

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	100
90	100
120	100
130	90
140	75
150	60

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

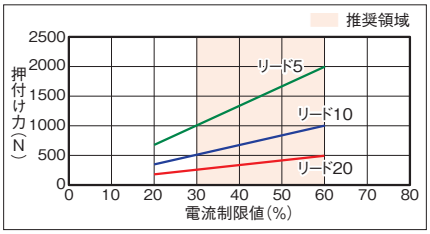
ストロークと最高速度

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

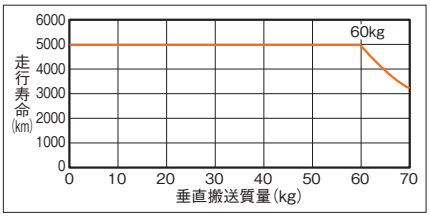
(単位はmm/s)

(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



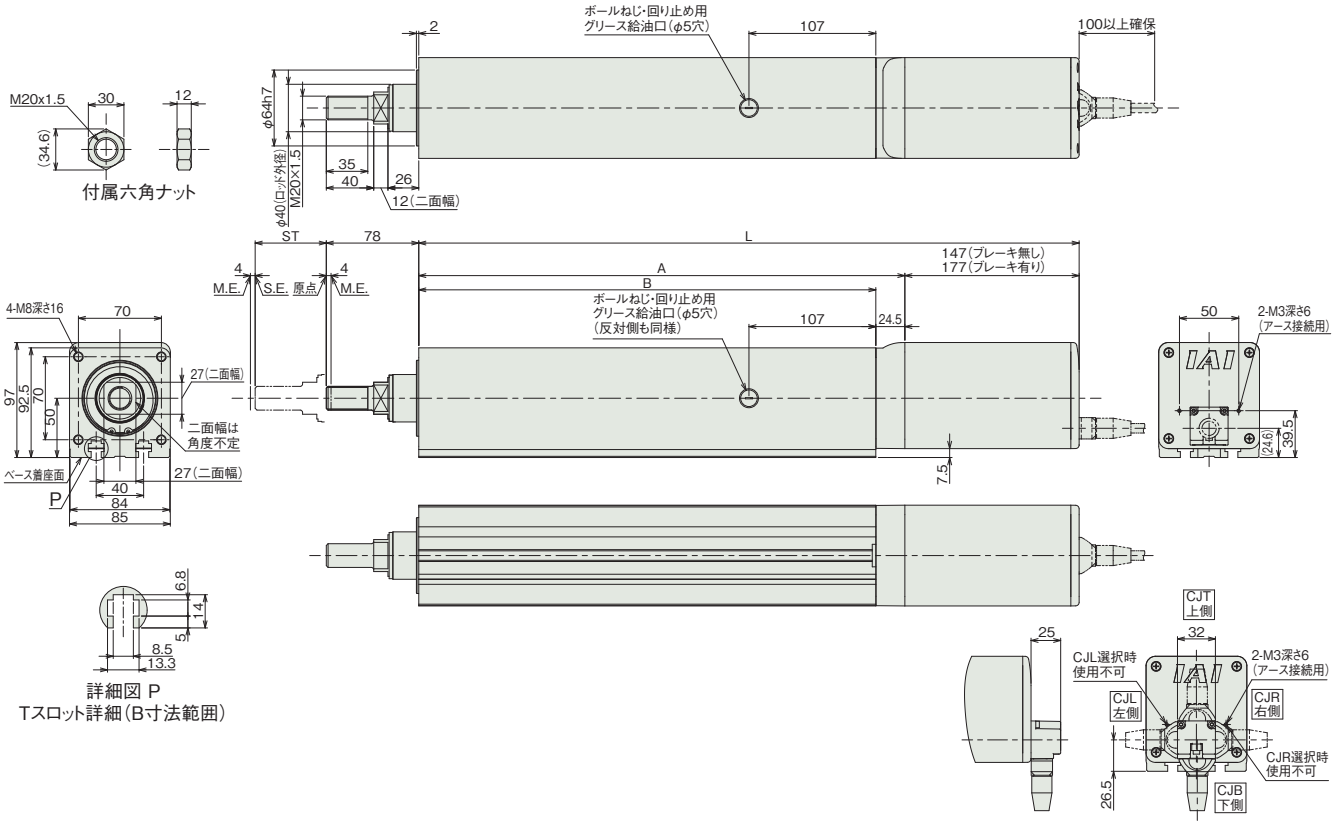
寸法図

CAD図面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-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。また、二面幅の向きは変更できません。

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		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

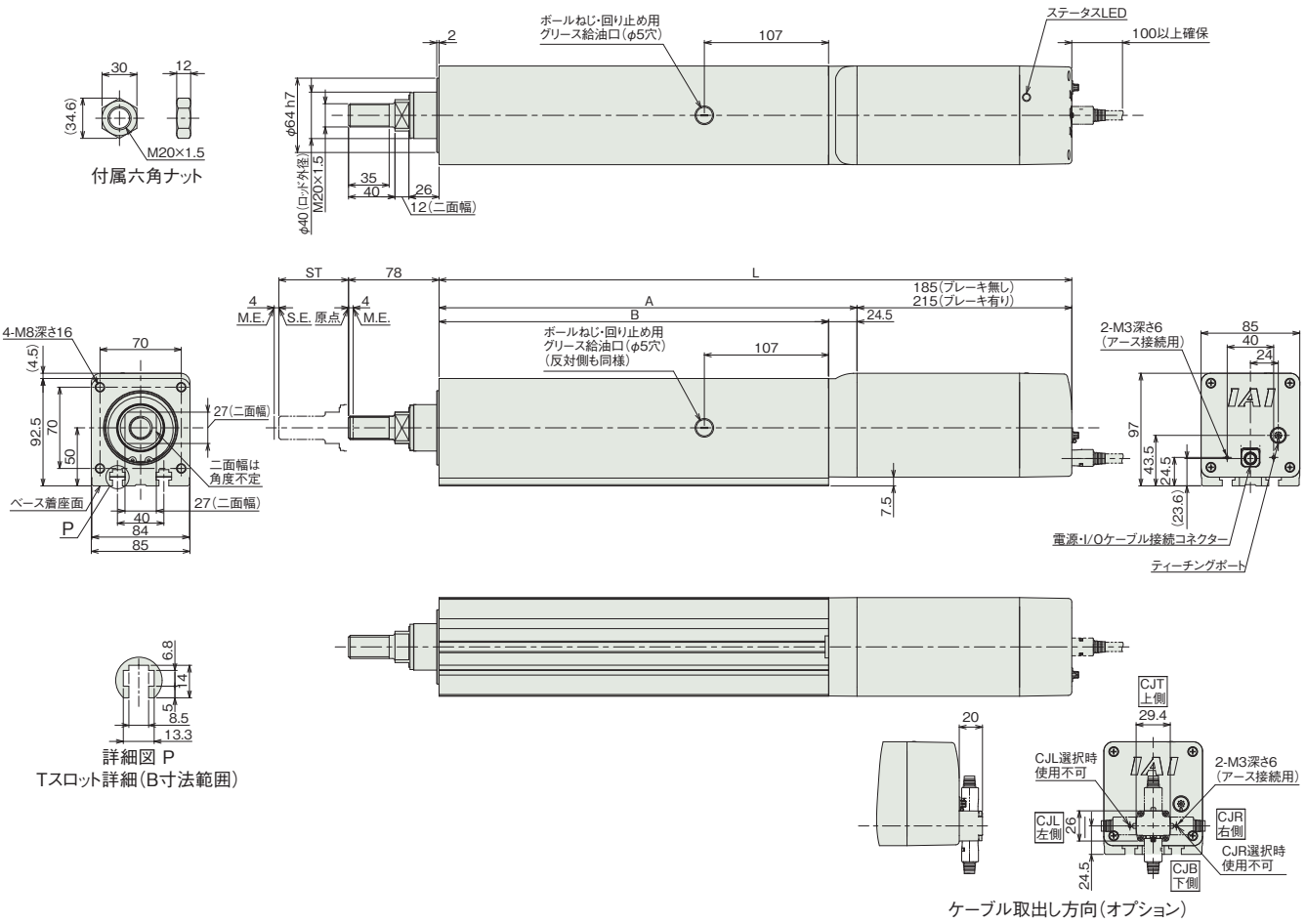
■ストローク別質量

ストローク		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

■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。また、二面幅の向きは変更できません。

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		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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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 標準 / バッテリーレスアブソ / 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

	- 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 RCP6S コントローラー内蔵		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	60～410 60mm～410mm (50mmごと)	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 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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) 「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・加減速別可搬質量表」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。
(4) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
先端アダプター(フランジ)	**FFA**	4-584	–
先端アダプター(キー溝)	**KFA**	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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)	40	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1	0.5
		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)	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)	40	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
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)	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)	1.5	3	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	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。

速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	6	5	3.5	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			0.5

リード10

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	17	15	14	13	3	3	3
85	18	17	15	14	13	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	6	6	6
40	28	25	22	20	20	6	6	6
85	28	25	22	20	20	6	6	6
130	28	25	22	20	20	6	6	6
175	28	25	22	20	20	5	5	5
215	28	25	22	20	20	5	5	5
260	28	25	22	20	16	5	5	5
305	28	22	20	16	14	5	5	5
350	28	20	14	12	11	4.5	3	3

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	10	10	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(省エネモード)

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)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

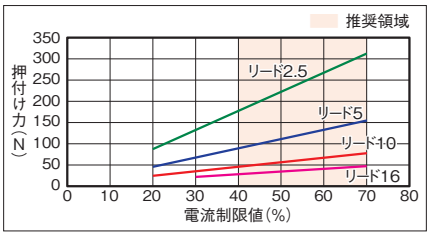
姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	35	30	10
20	35	30	10
40	35	30	10
65	35	25	10
85	30	20	7
105	25	15	5
130	20	10	4

ストロークと最高速度

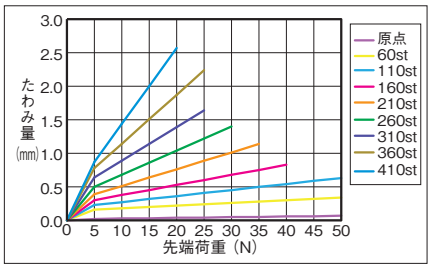
リード(mm)	接続コントローラー	60～360(50mmごと)	410(mm)
16	高出力有効	1120	1080
	高出力無効	560	
10	高出力有効	700	685
	高出力無効	525	
5	高出力有効	350	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	130	

(単位はmm/s)

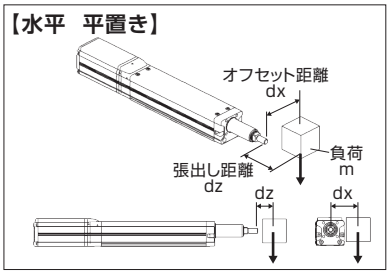
押付け力と電流制限値の相関図

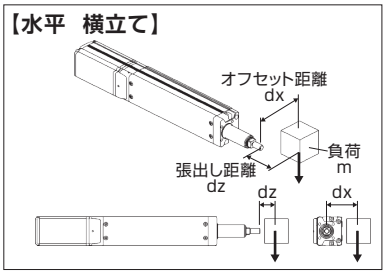


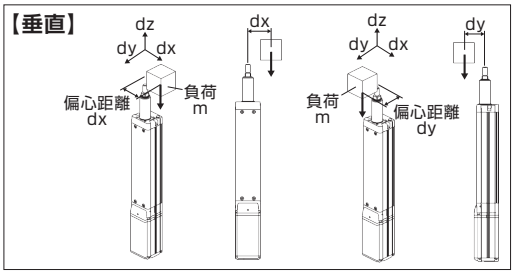
ロッドたわみ量(参考値)



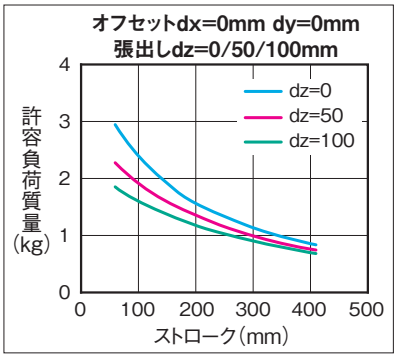
ロッド先端許容負荷質量





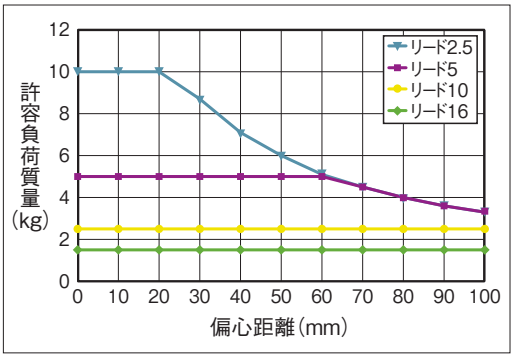


■水平



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)

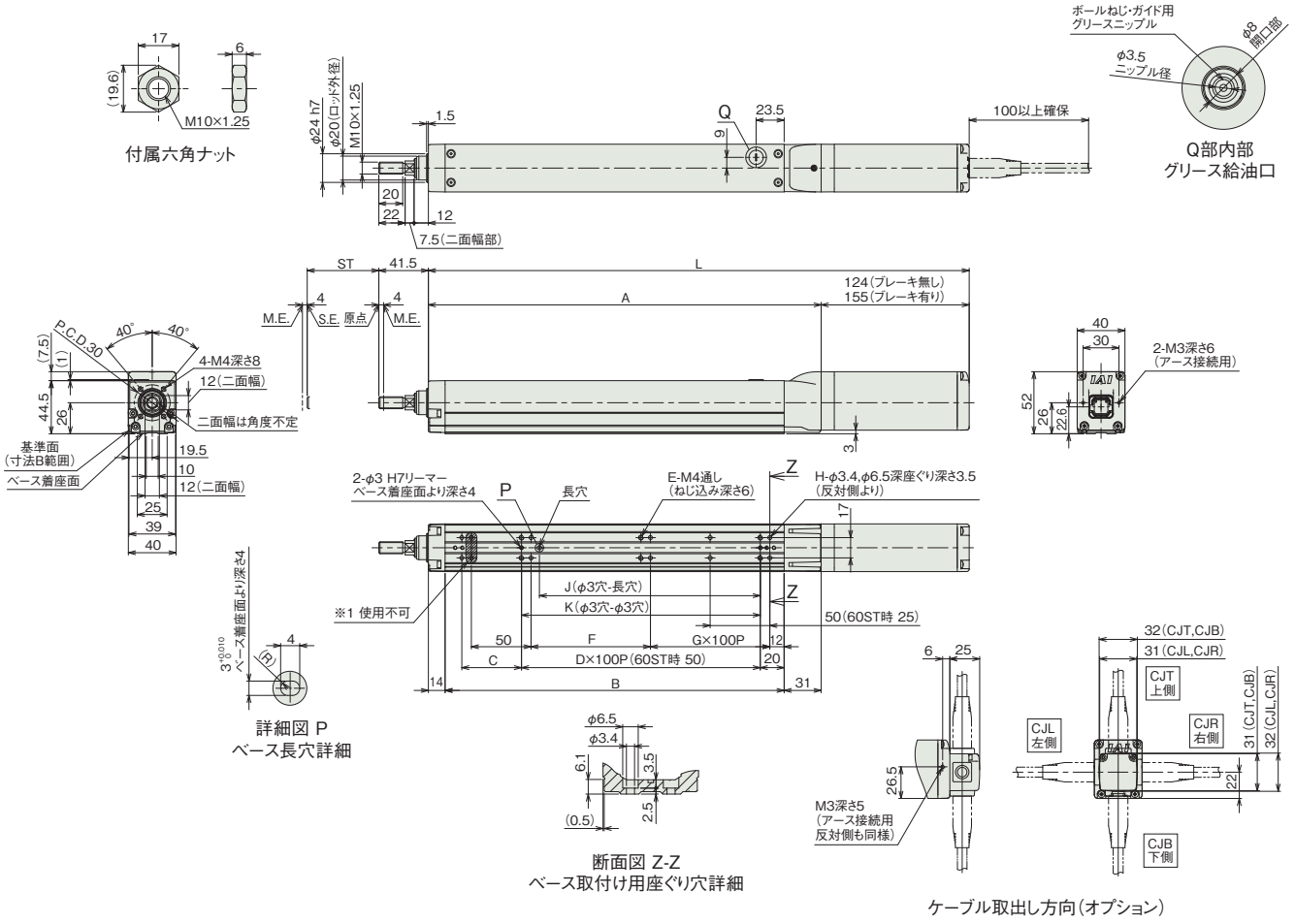
寸法図

CAD図面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-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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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			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

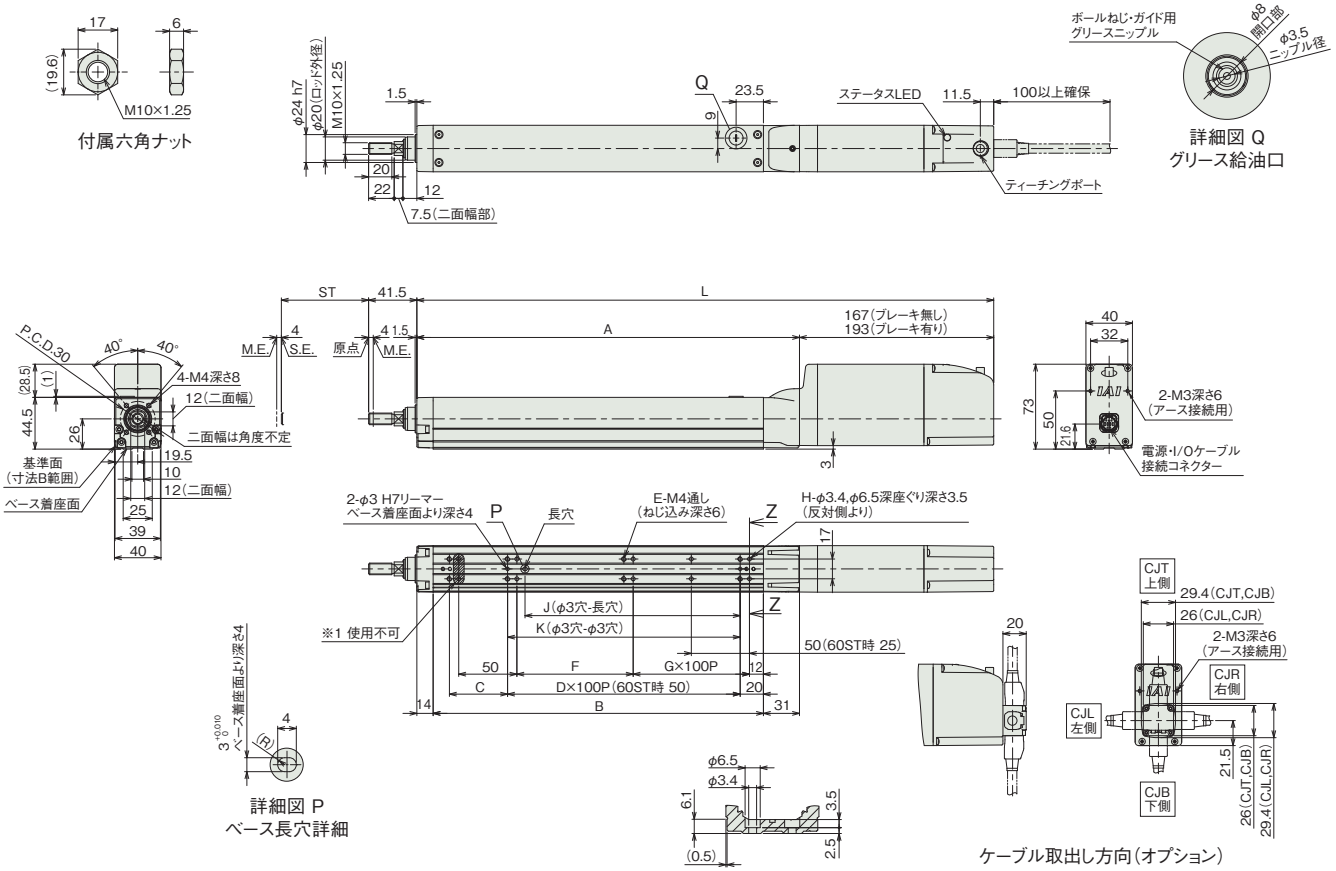
■ストローク別質量

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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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



(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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-RRA6C
RCP6S-RRA6C

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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

	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RRA6C
- 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: 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: 65～415 65mm～415mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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®

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) 「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。

(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) 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 1-315 ページをご確認ください。

(5) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。

(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
先端アダプター（フランジ）	**FFA**	4-584	–
先端アダプター（キー溝）	**KFA**	4-592	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

ケーブル長価格表（標準価格）

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

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 ：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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
	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
		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
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
	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
		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

(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 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。

速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

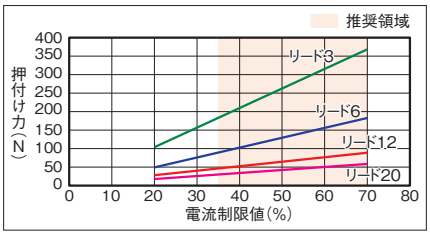
姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	40	25	20
25	40	25	20
50	40	25	20
75	40	25	12
100	40	25	9
125	40	25	5

ストロークと最高速度

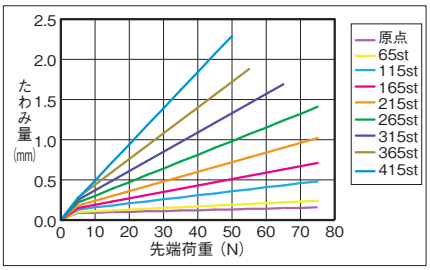
リード(mm)	接続コントローラー	65～365(50mmごと)	415(mm)
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	220
	高出力無効	125	

(単位はmm/s)

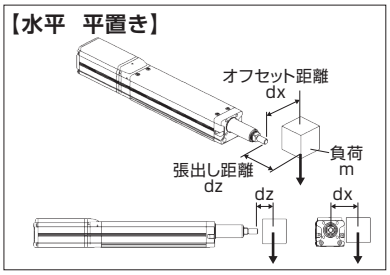
押付け力と電流制限値の相関図

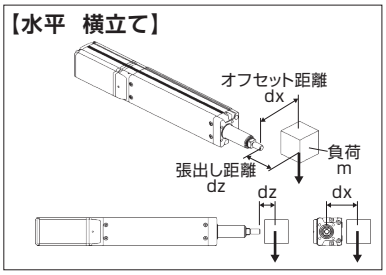


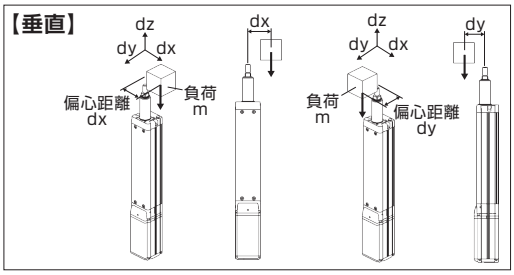
ロッドたわみ量(参考値)



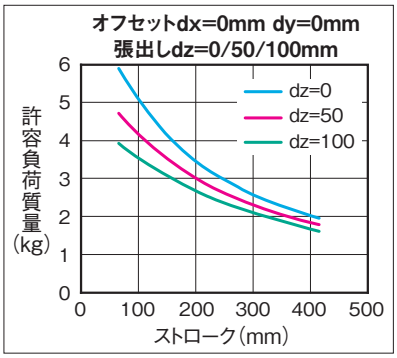
ロッド先端許容負荷質量





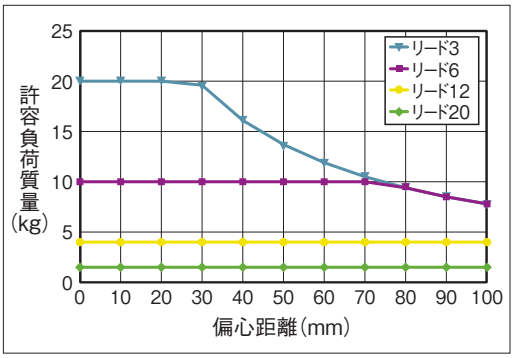


■水平



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)

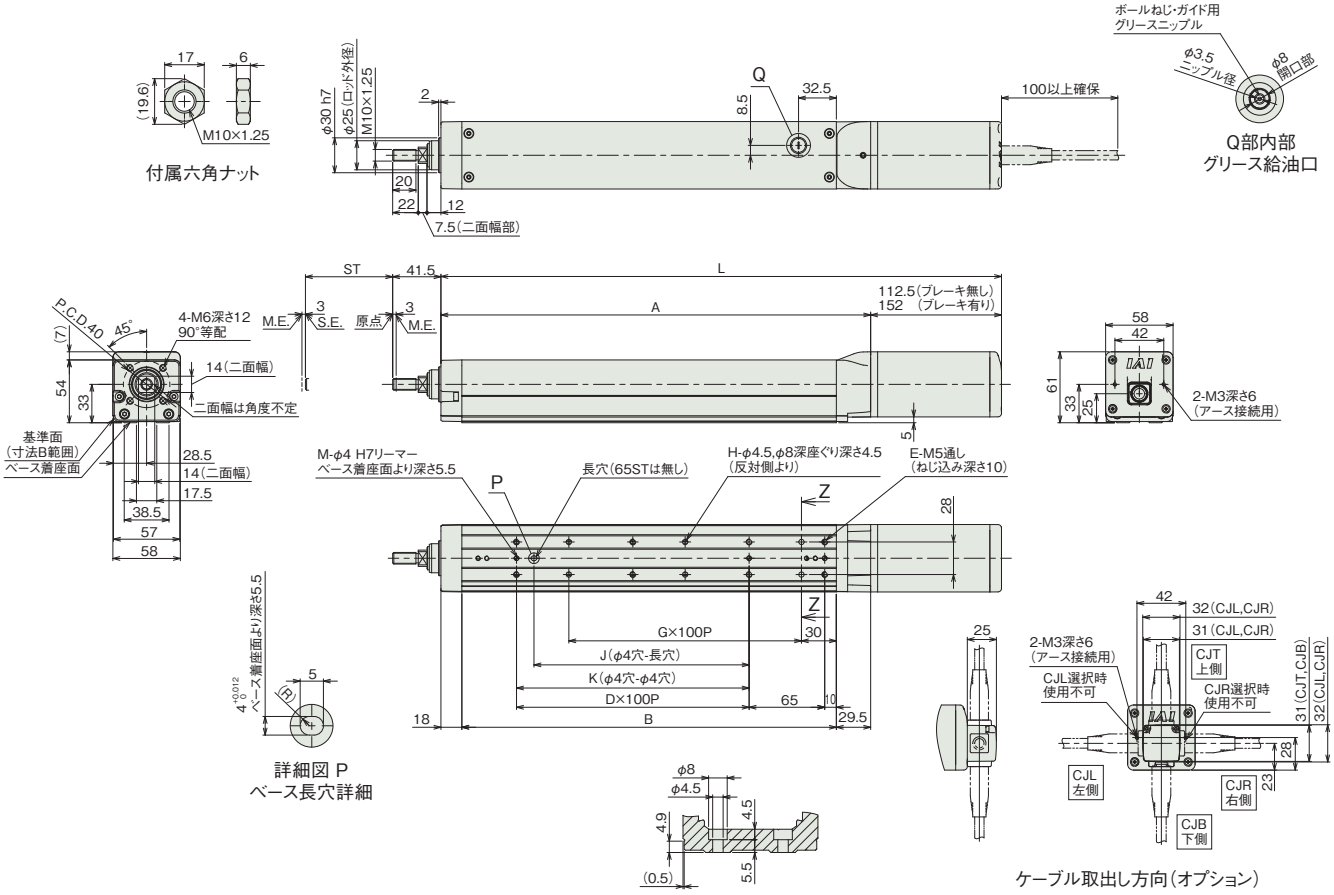
寸法図

CAD図面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-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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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			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

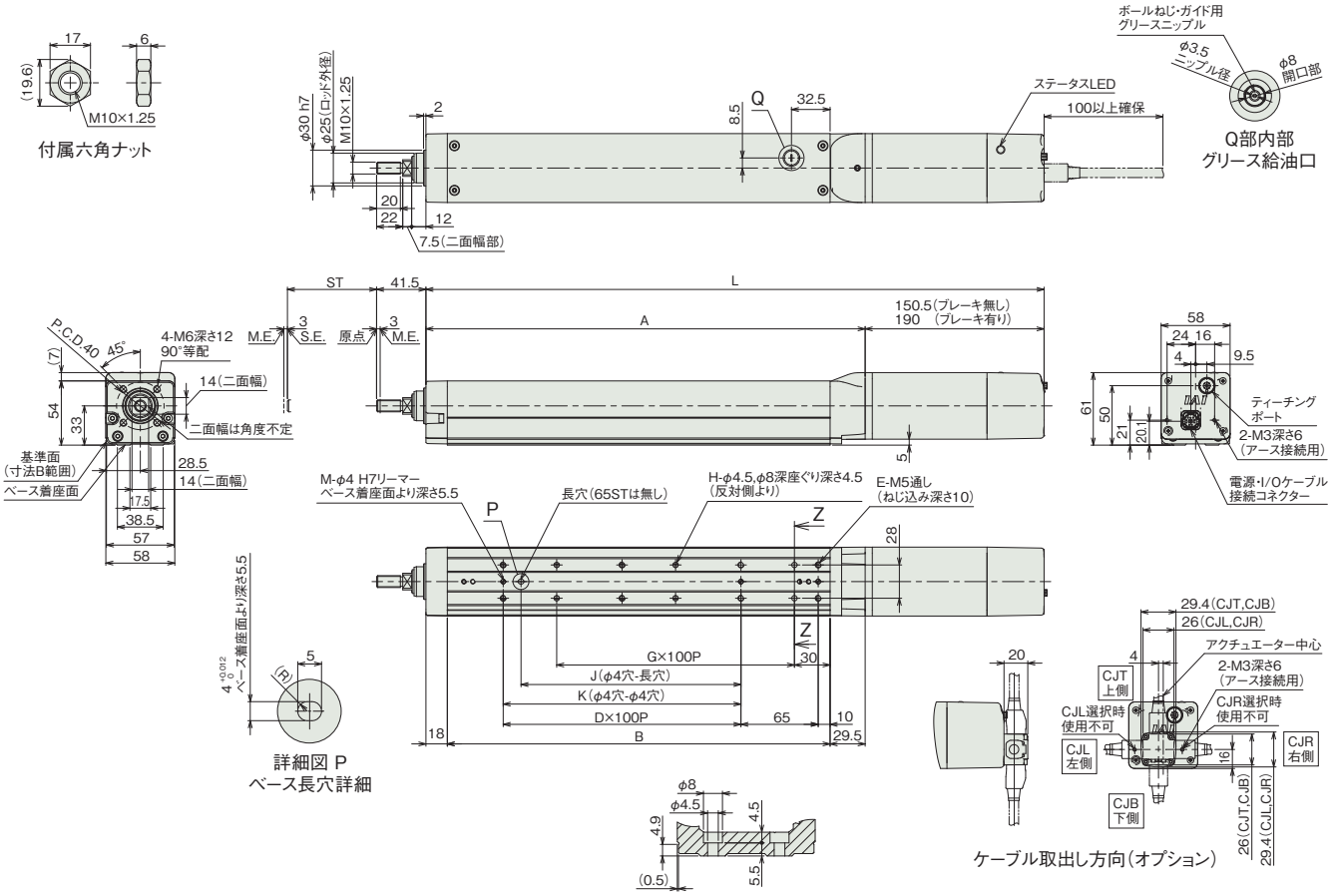
■ストローク別質量

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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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



(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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-RRA7C
RCP6S-RRA7C

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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

	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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	

シリーズ
- RCP6：コントローラー別置
- RCP6S：コントローラー内蔵

タイプ：RRA7C

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
- 56P：パルスモーター 56□サイズ

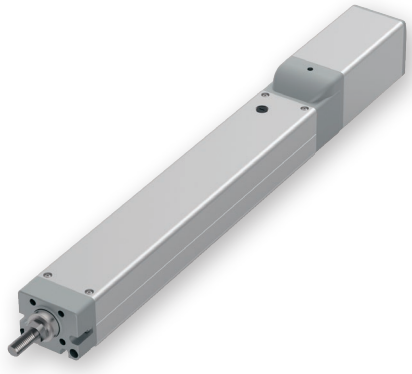
リード
- 24：24mm
- 16：16mm
- 8：8mm
- 4：4mm

ストローク
- 70 ～ 520：70mm ～ 520mm (50mmごと)

適応コントローラー/I/Oタイプ
- RCP6
  - P3：PCON MSEL
  - P5：RCON RSEL
- RCP6S
  - SE：SIOタイプ

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®

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。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
70	–	–	**320**	–	–
120	–	–	**370**	–	–
170	–	–	**420**	–	–
220	–	–	**470**	–	–
270	–	–	**520**	–	–

オプション価格表（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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
先端アダプター（フランジ）	**FFA**	4-584	–
先端アダプター（キー溝）	**KFA**	4-592	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA7C P3	RCP6-RRA7C P5	RCP6S-RRA7C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
P3　：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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
		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
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
		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)	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)	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。

速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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		5	1	1				

リード16

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	12	10	5	3	2	4	2	1
700	3	2						

リード8

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	22	15	11	8	7	6
350	60	14	5	1		3	2.5	1.5
420	15	1				1		

リード4

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	30	20	15	16	12	10
175	50	15				8.5	4	
210	20					1.5		

■高出力設定無効(省エネモード)

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

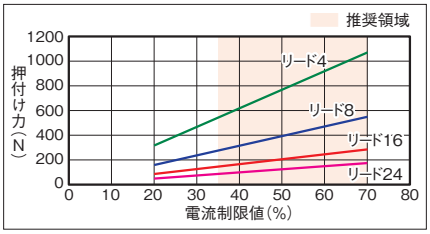
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	70～520(50mmごと)
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

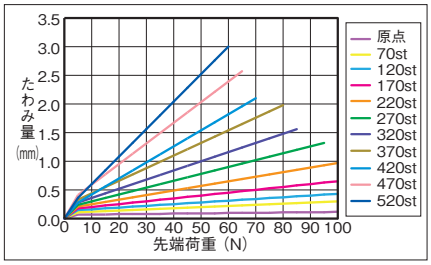
(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

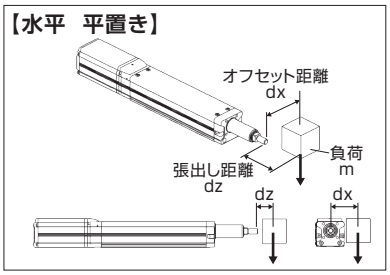
押付け力と電流制限値の相関図

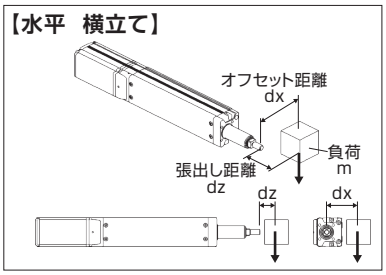


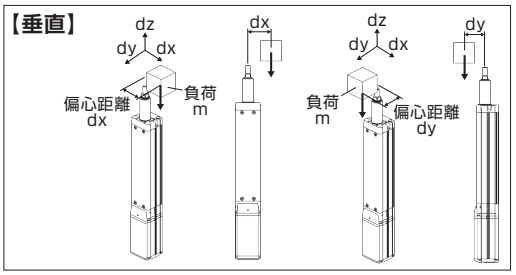
ロッドたわみ量(参考値)



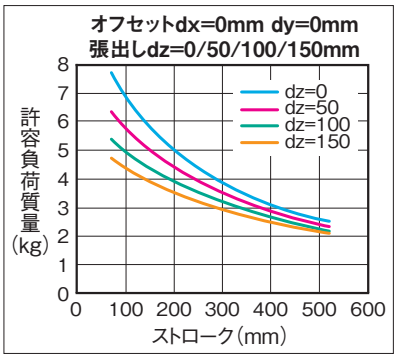
ロッド先端許容負荷質量





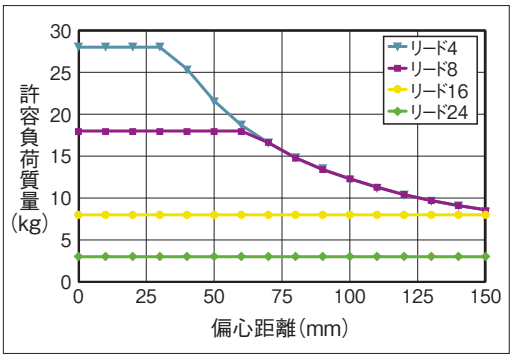


■水平



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)

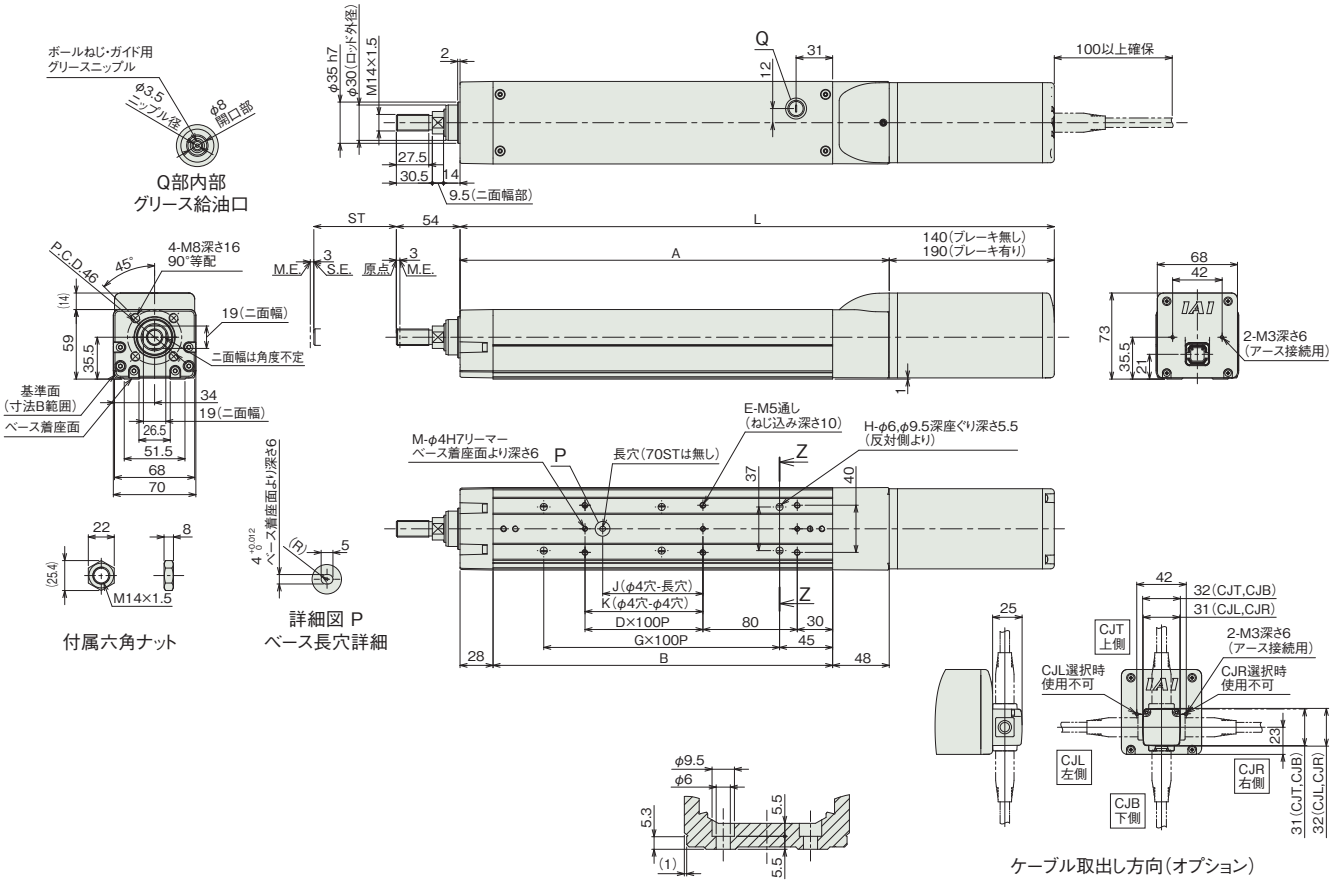
寸法図

CAD図面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-RRA7C

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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			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
	RCPS6	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

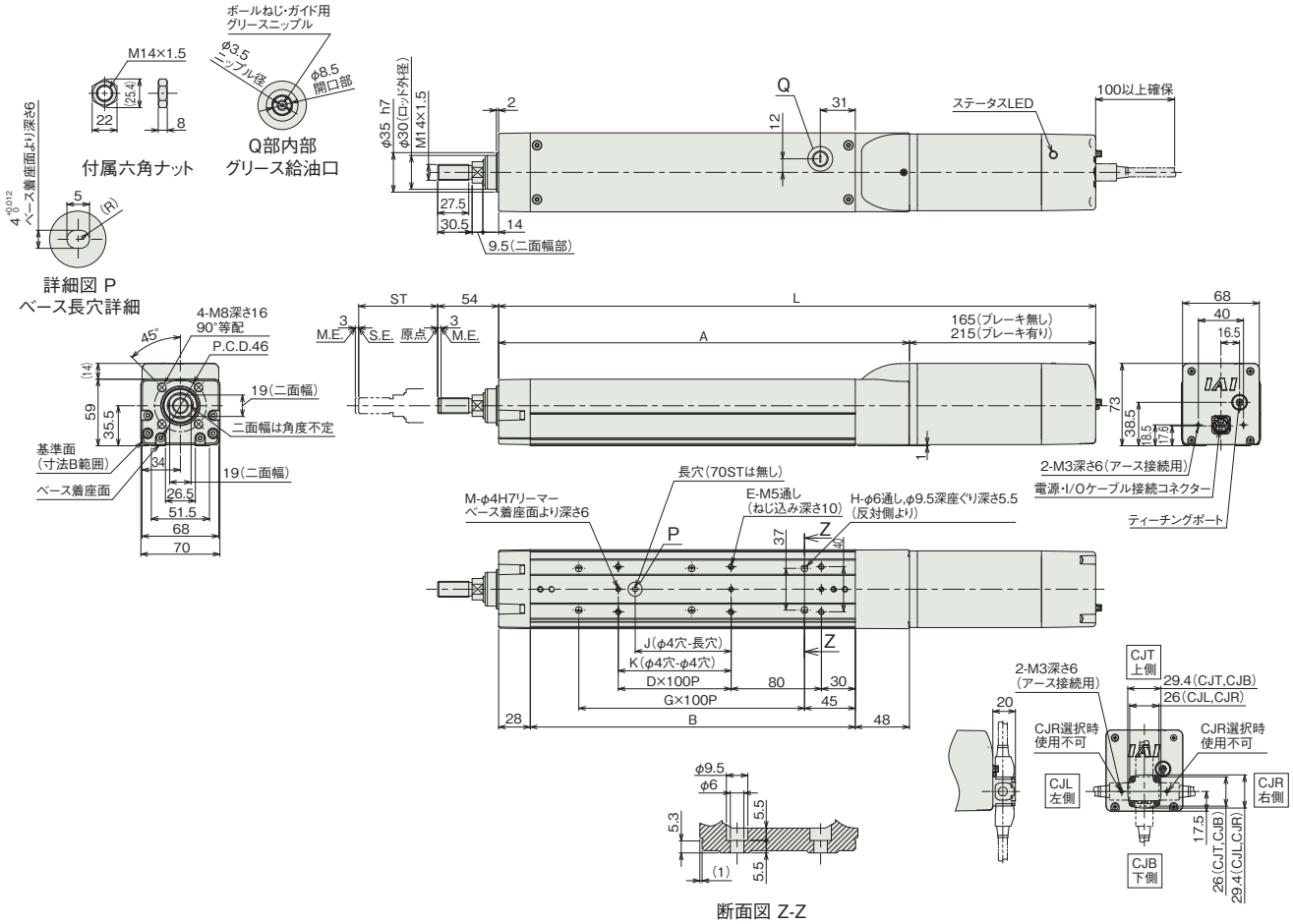
■ストローク別質量

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-RRA7C

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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



(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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

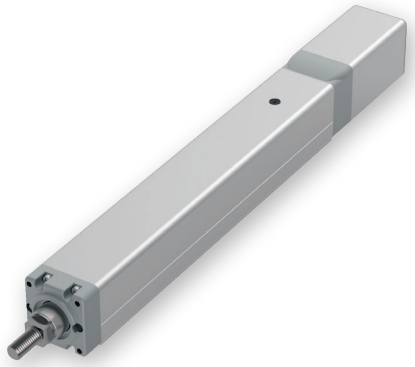
RCP6-RRA8C
RCP6S-RRA8C

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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

	- 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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RRA8C
- 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: 60P パルスモーター 60□サイズ
- リード: 20 20mm / 10 10mm / 5 5mm
- ストローク: 50～700 50mm～700mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF / P6 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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®

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) 「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。
(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) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) RCP6S（コントローラー内蔵）は、デューティー比 70%以下で運転してください。
(6) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(8) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	400	–	–
100	–	–	450	–	–
150	–	–	500	–	–
200	–	–	550	–	–
250	–	–	600	–	–
300	–	–	650	–	–
350	–	–	700	–	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA8C P4	RCP6-RRA8C P6	RCP6S-RRA8C 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

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

(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 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/s²
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。

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

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

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)
	0.2
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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G)
	0.1
0	100
90	100
120	100
130	90
140	75
150	60

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

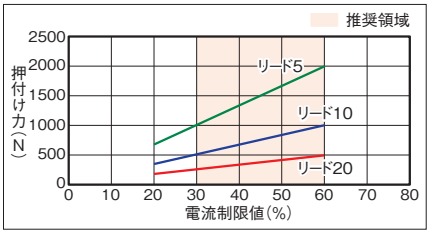
ストロークと最高速度

リード (mm)	50 (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

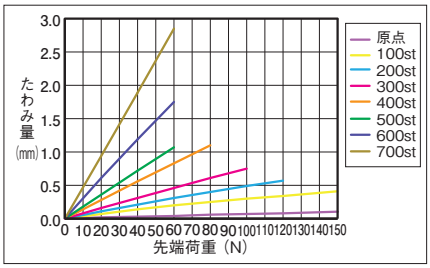
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

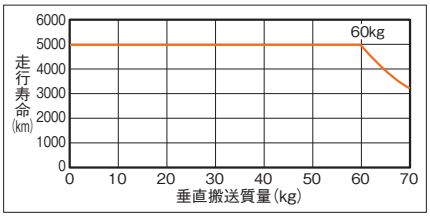
押付け力と電流制限値の相関図



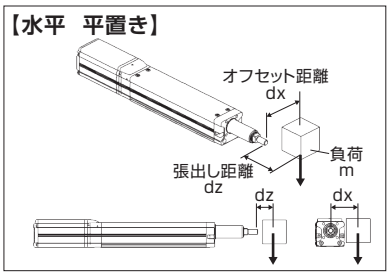
ロッドたわみ量(参考値)

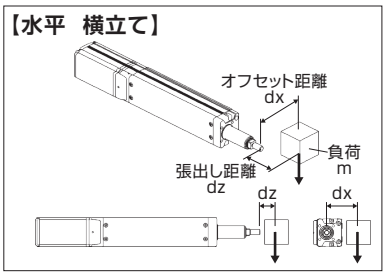


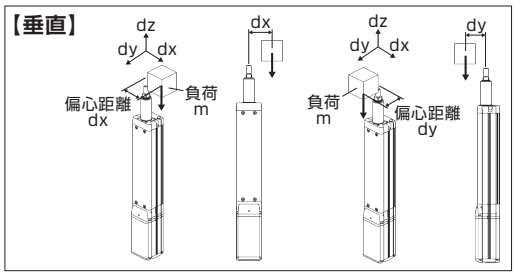
垂直搬送質量と走行寿命



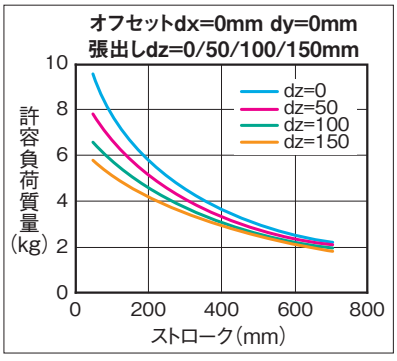
ロッド先端許容負荷質量





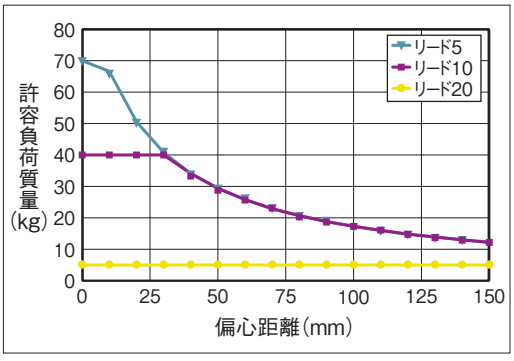


■水平



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)

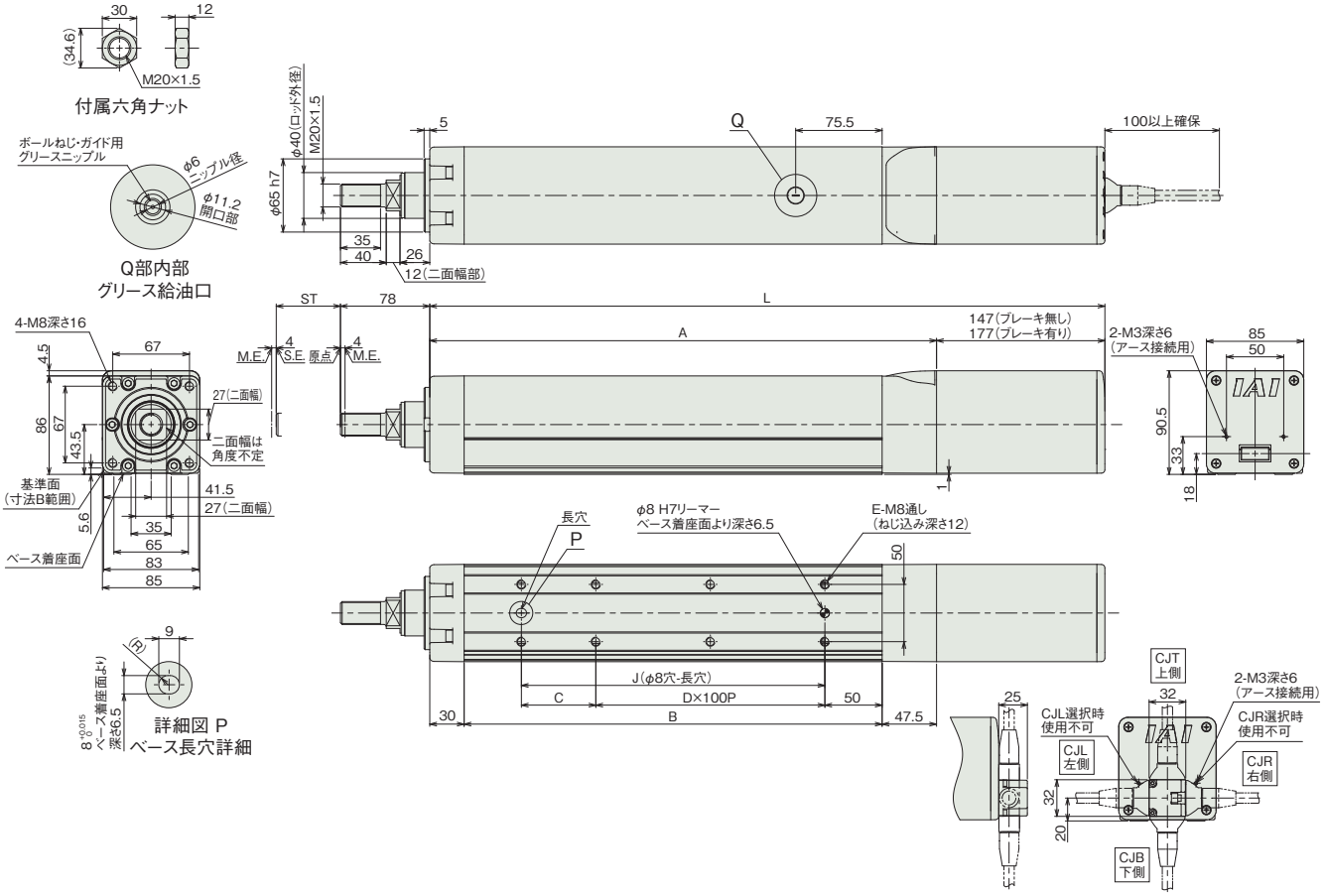
寸法図

CAD図面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-RRA8C

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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



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	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

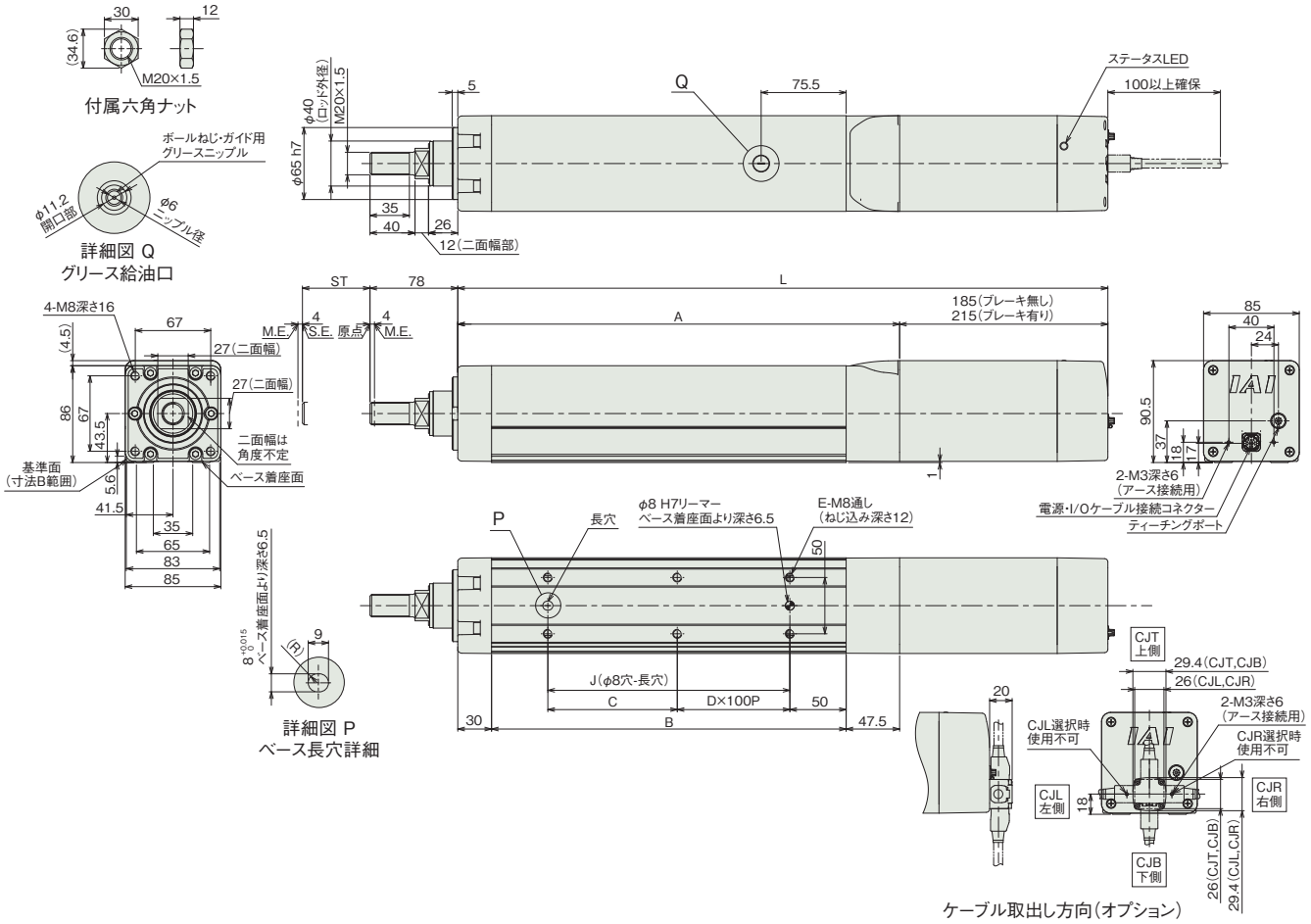
■ストローク別質量

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-RRA8C

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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



(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-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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。

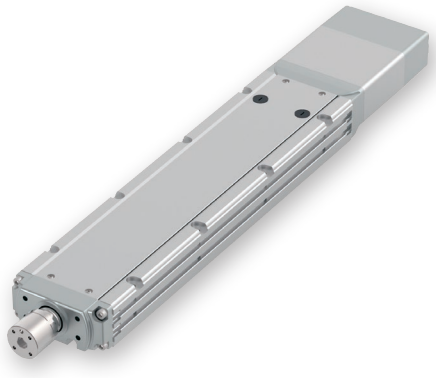
RCP6-WRA10C
RCP6S-WRA10C

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 100mm / 24v パルスモーター

■型式項目

	WRA10C	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: WRA10C
- 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: 35P パルスモーター 35□サイズ
- リード: 16 16mm / 10 10mm / 5 5mm / 2.5 2.5mm
- ストローク: 50～500 50mm～500mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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®

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) 「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。
(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) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(6) 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	300	–	–
100	–	–	350	–	–
150	–	–	400	–	–
200	–	–	450	–	–
250	–	–	500	–	–

オプション価格表(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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側) (注1)	CJL	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	–
フランジ	FL	4-585	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	4-595	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	4-595	–

(注1) RCP6S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	RCP6-WRA10C P3	RCP6-WRA10C P5	RCP6S-WRA10C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m [-RB]＝ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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) (高出力有効)	4	14.5	28	40
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3.5	9.5	25	40
	速度/加減速度	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)	0.3	0.3	0.1	0.5
		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)	–	–	5	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	–	–	5	10
	速度/加減速度	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
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)	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)	–	–	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) 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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	8.5	8.5	8.5
150	40	35	35	30	30	5.5	5.5	5.5
175	40	33.5	29.5	27.5	17.5	2.5	2.5	0.5

■高出力設定無効(省エネモード)

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	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

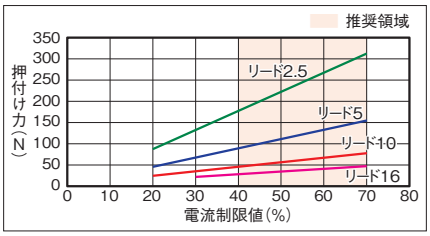
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50~400(50mmごと)	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	145	120
	高出力無効	130		120

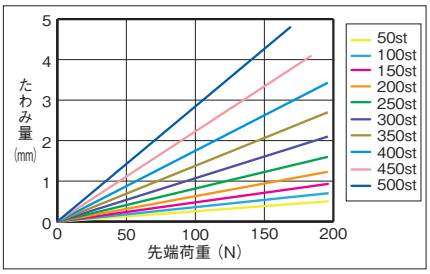
(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

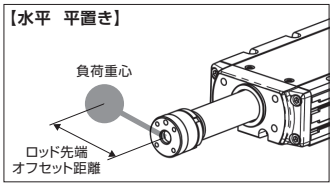
押付け力と電流制限値の相関図

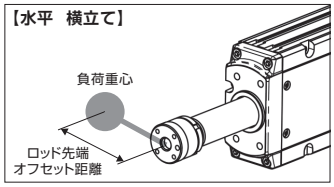


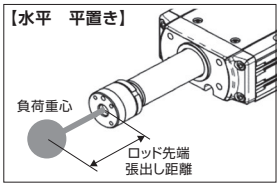
ロッドたわみ量(参考値)

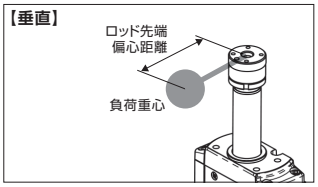


ロッド先端許容負荷質量

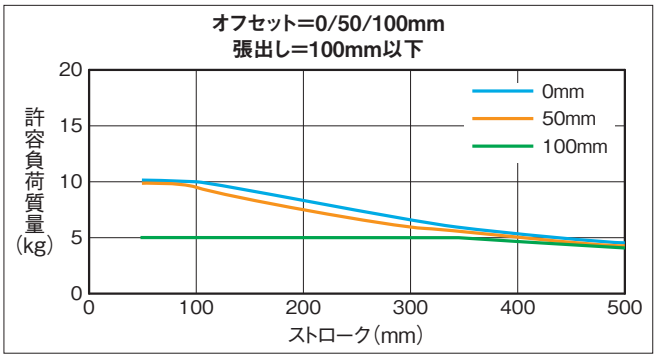






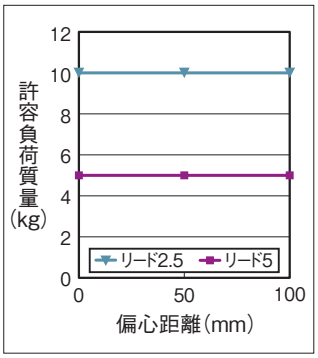


■水平



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)

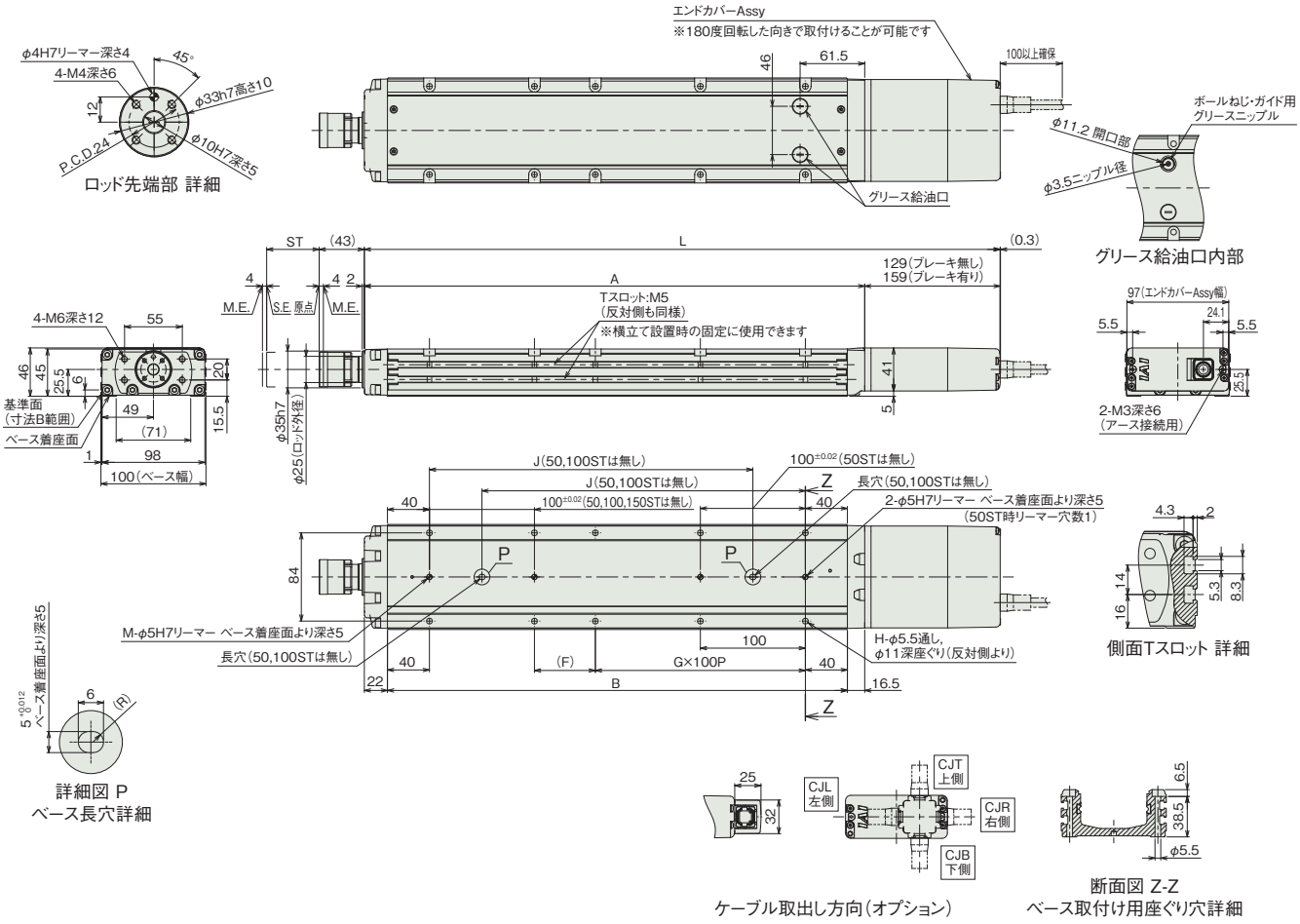
寸法図

CAD図面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-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、リー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



■ストロークと寸法

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	4.8	4.4	4.0

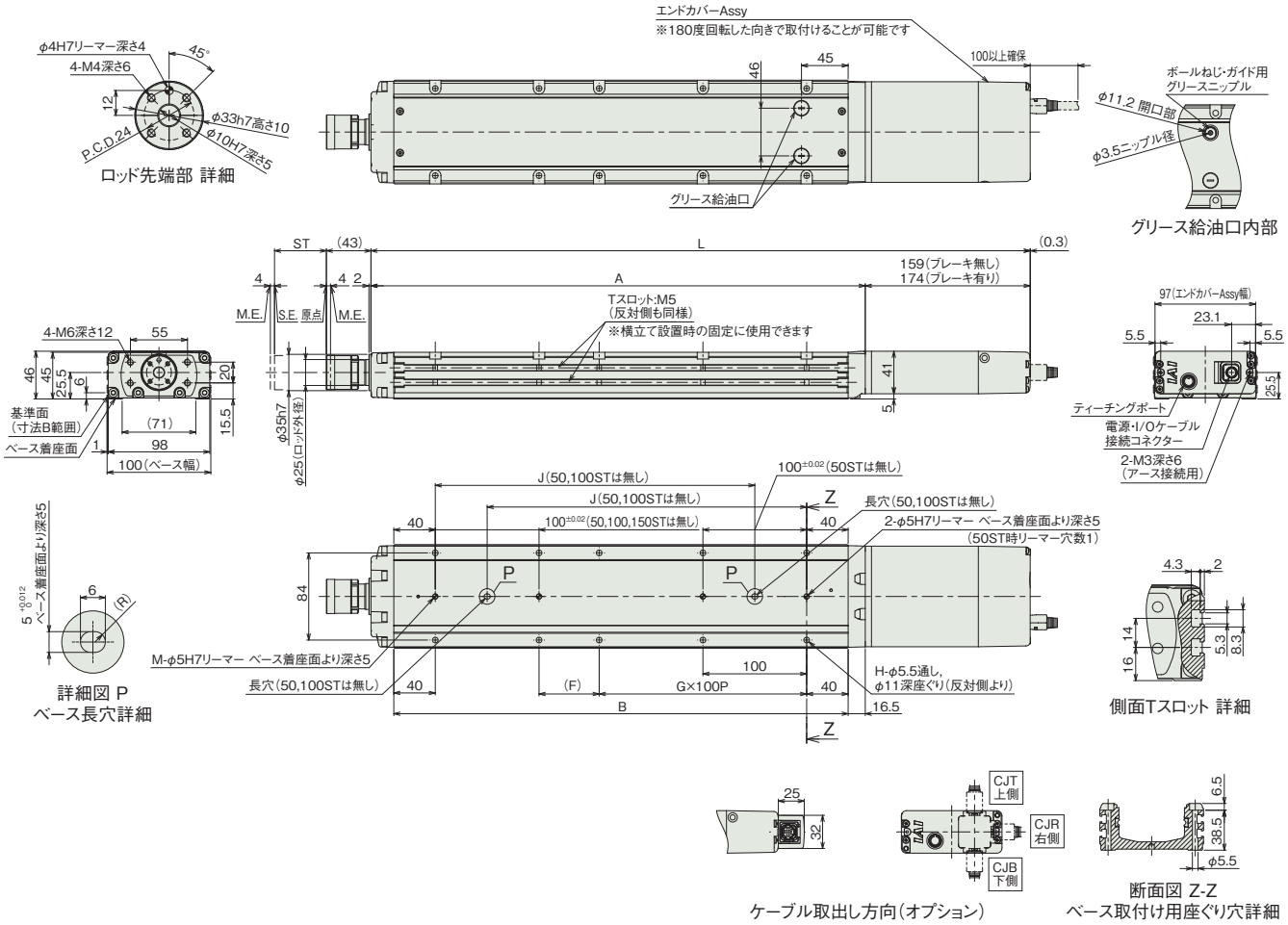
■ストローク別質量

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	3.3	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、リー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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

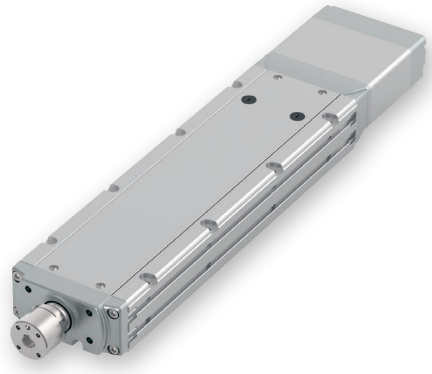
RCP6-WRA12C
RCP6S-WRA12C

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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

	- WRA12C -	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		ストロック		適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: WRA12C
- 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: 42P パルスモーター 42□サイズ
- リード: 20 20mm / 12 12mm / 6 6mm / 3 3mm
- ストロック: 50 50mm ～ 500 500mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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®

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) 「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。
(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) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(7) 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	300	–	–
100	–	–	350	–	–
150	–	–	400	–	–
200	–	–	450	–	–
250	–	–	500	–	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA12C P3	RCP6-WRA12C P5	RCP6S-WRA12C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m [-RB]＝ロボットケーブル
P3 ：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー（左）	**NTBL**	4-595	–
Tスロットナットバー（右）	**NTBR**	4-595	–

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
		定格加減速度 (G)	–	–	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	–	–	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)	–	–	7.5	17.5
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 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。

速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
40	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
100	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
160	55	40	32.5	25	25	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	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
20	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
50	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
80	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
110	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
140	70	50	40	30	25	13.5	13.5	6
170	70	40	35	25	20	3.5	3.5	3.5
200	70	35	30	20	14	1	1	1
225	50	16	16	10	6			

■高出力設定無効(省エネモード)

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	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

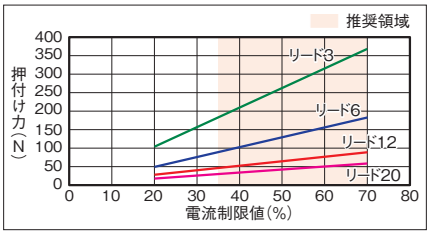
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50~400(50mmごと)	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		

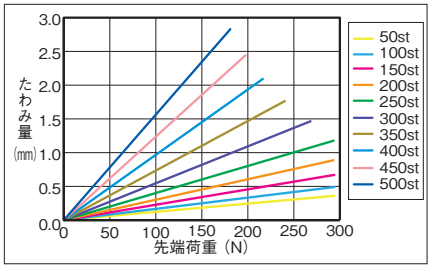
(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

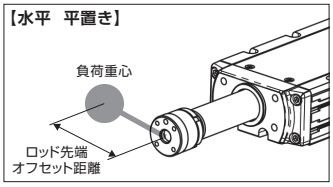
押付け力と電流制限値の相関図

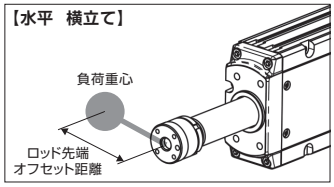


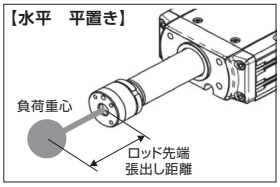
ロッドたわみ量(参考値)

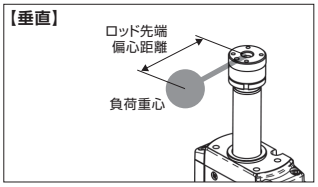


ロッド先端許容負荷質量

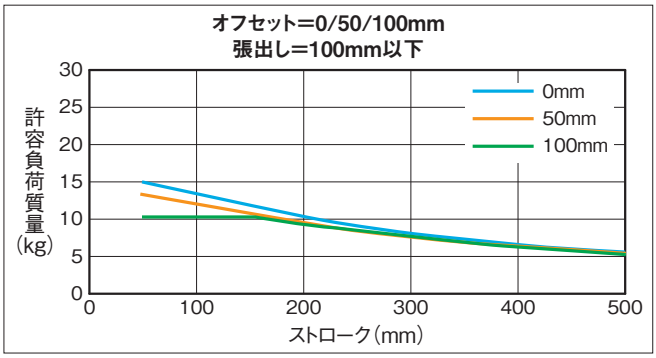






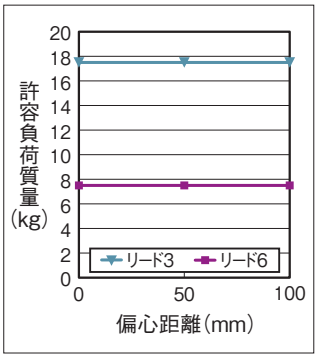


■水平



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)

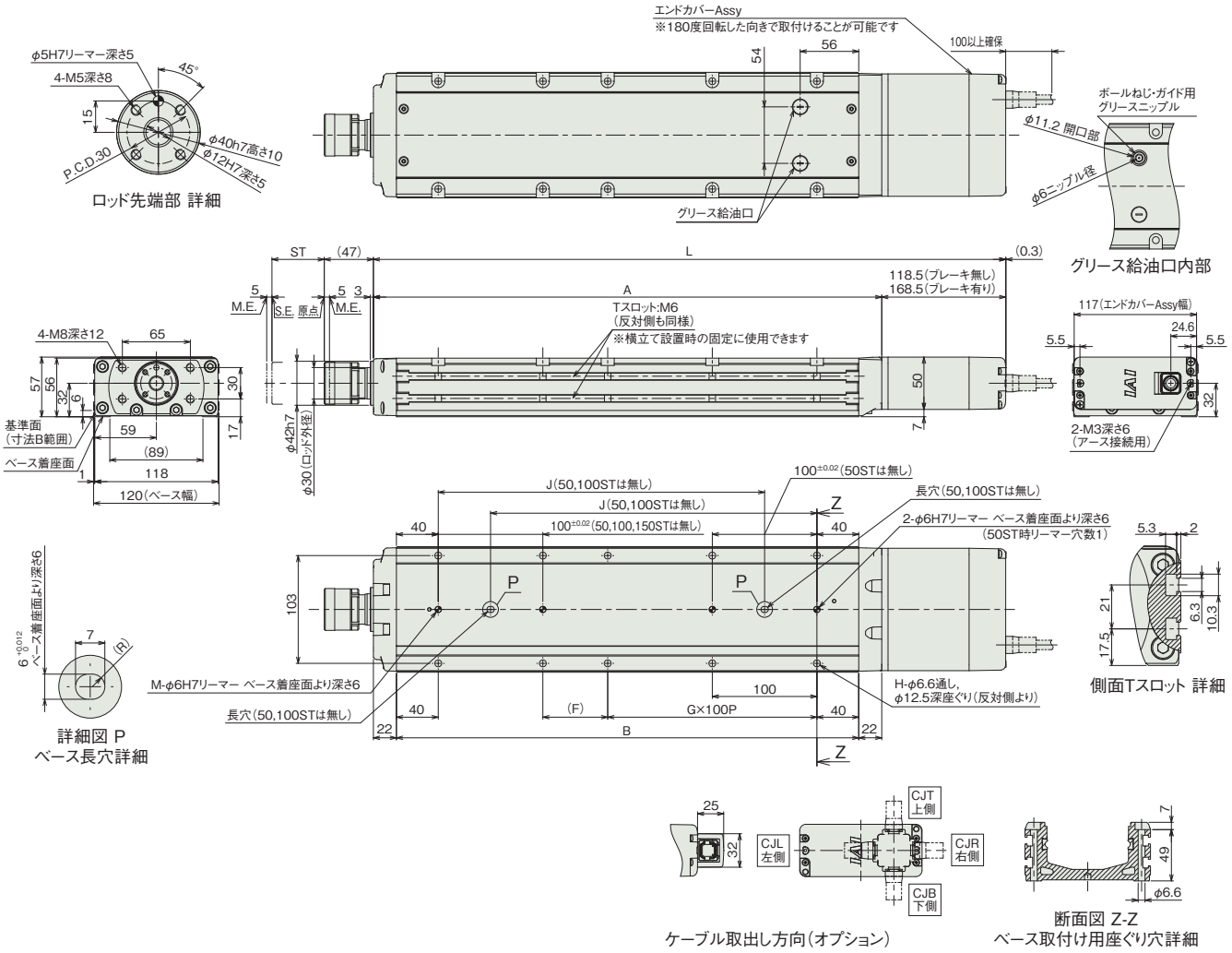
寸法図

CAD図面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、リー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



■ストロークと寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6	ブレーキ無し	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
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

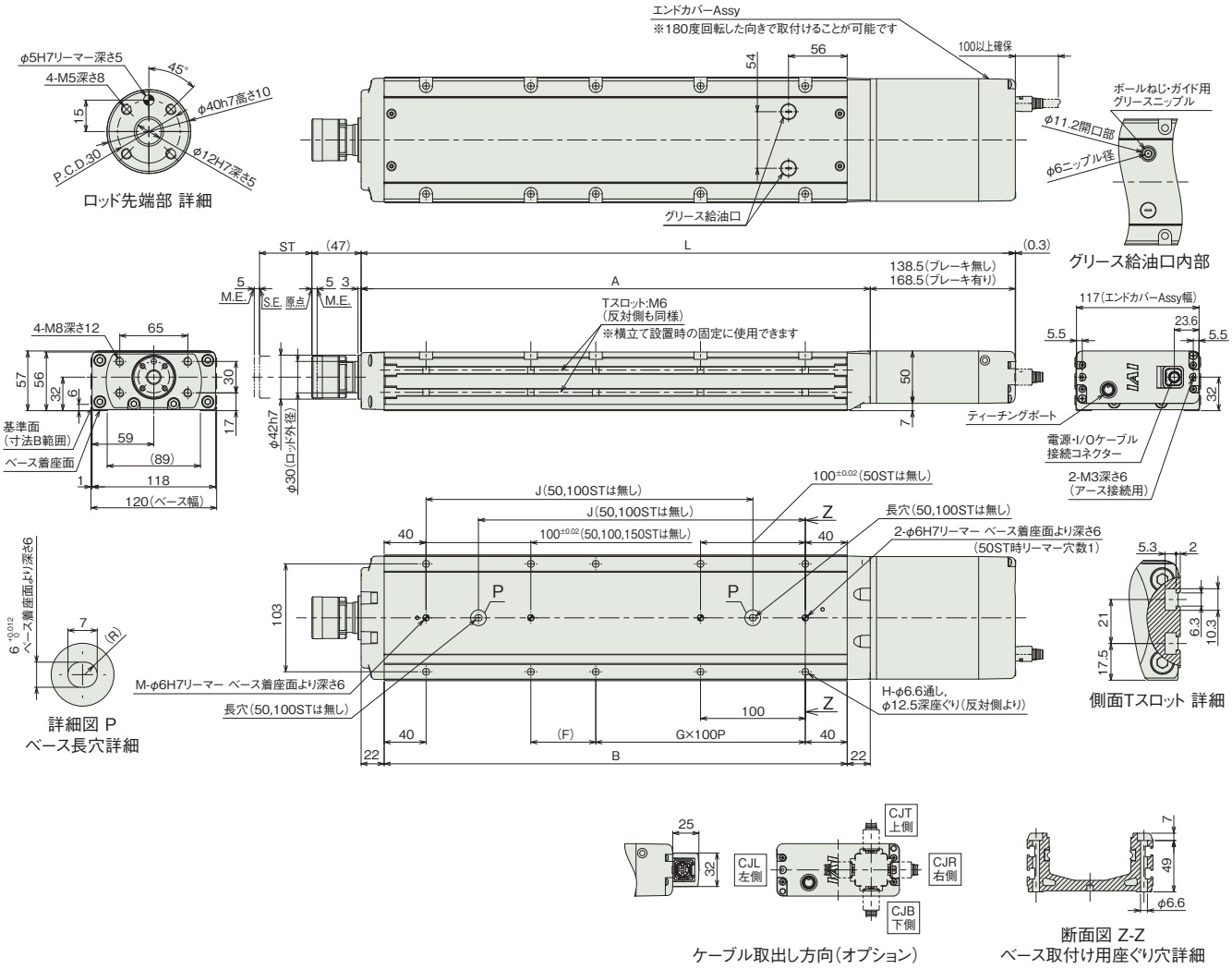
■ストローク別質量

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、リー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)

断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

(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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

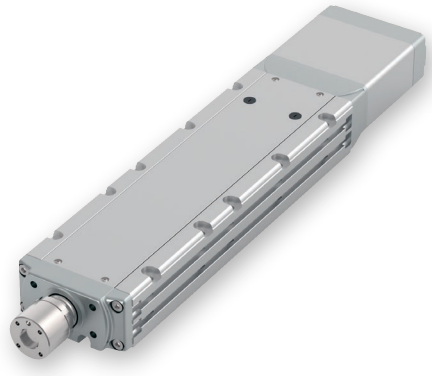
RCP6-WRA14C
RCP6S-WRA14C

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 140mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	WRA14C	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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: WRA14C
- 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: 56P パルスモーター 56□サイズ
- リード: 24 24mm / 16 16mm / 8 8mm / 4 4mm
- ストローク: 50〜600 50mm〜600mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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®

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) 「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。
(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) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(7) 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	350	–	–
100	–	–	400	–	–
150	–	–	450	–	–
200	–	–	500	–	–
250	–	–	550	–	–
300	–	–	600	–	–

オプション価格表 (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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	–
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	–
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	–
フランジ	FL	4-585	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-595	–
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-595	–

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA14C P3	RCP6-WRA14C P5	RCP6S-WRA14C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	630	560	420	210
		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
		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)	–	–	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
		定格加減速度 (G)	–	–	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	–	–	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)	–	–	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	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℃、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。

速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平						垂直		
速度	加速度(G)								
(mm/s)	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(省エネモード)

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

リード16

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

リード8

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

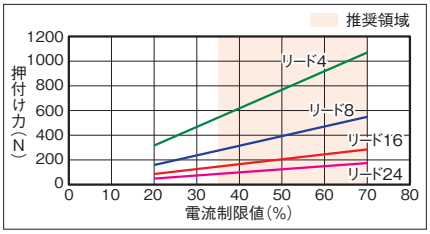
ストロークと最高速度

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

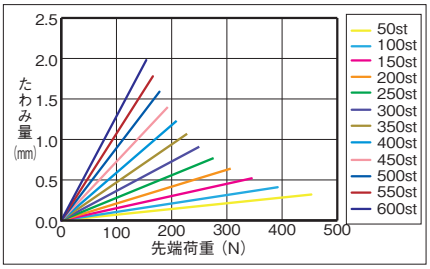
(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

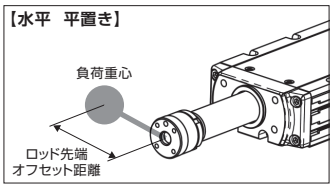
押付け力と電流制限値の相関図

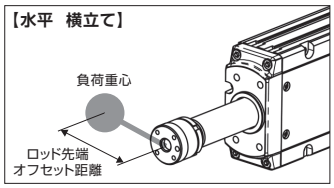


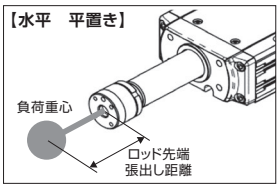
ロッドたわみ量(参考値)

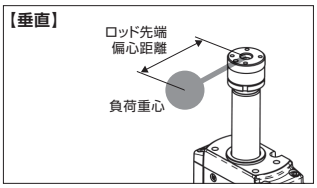


ロッド先端許容負荷質量

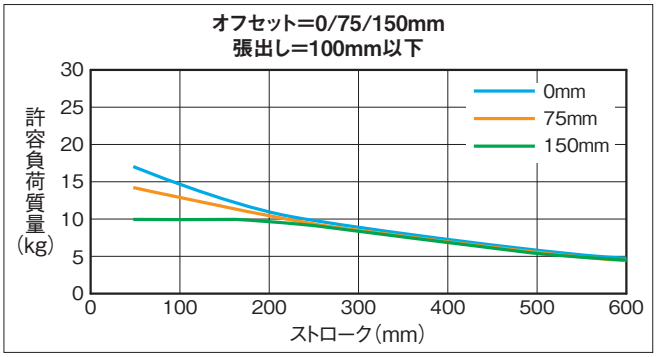






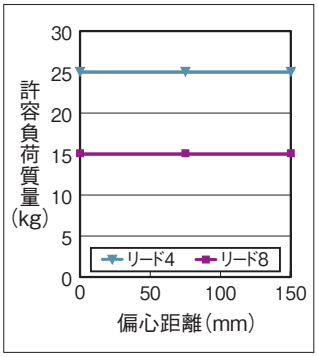


■水平



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)

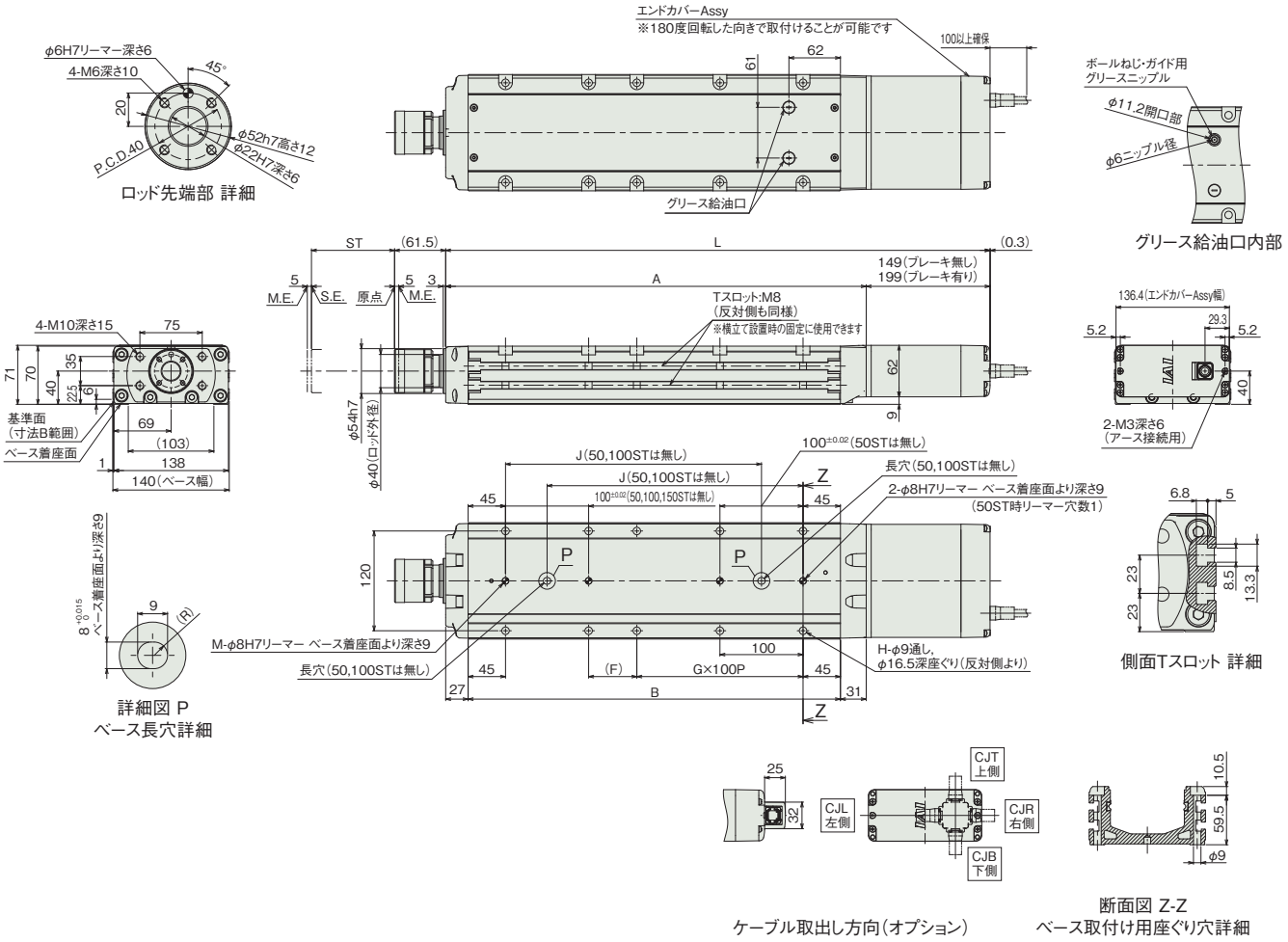
寸法図

CAD図面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、リー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



■ストロークと寸法

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)	オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		オフセット150mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
		オフセット150mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

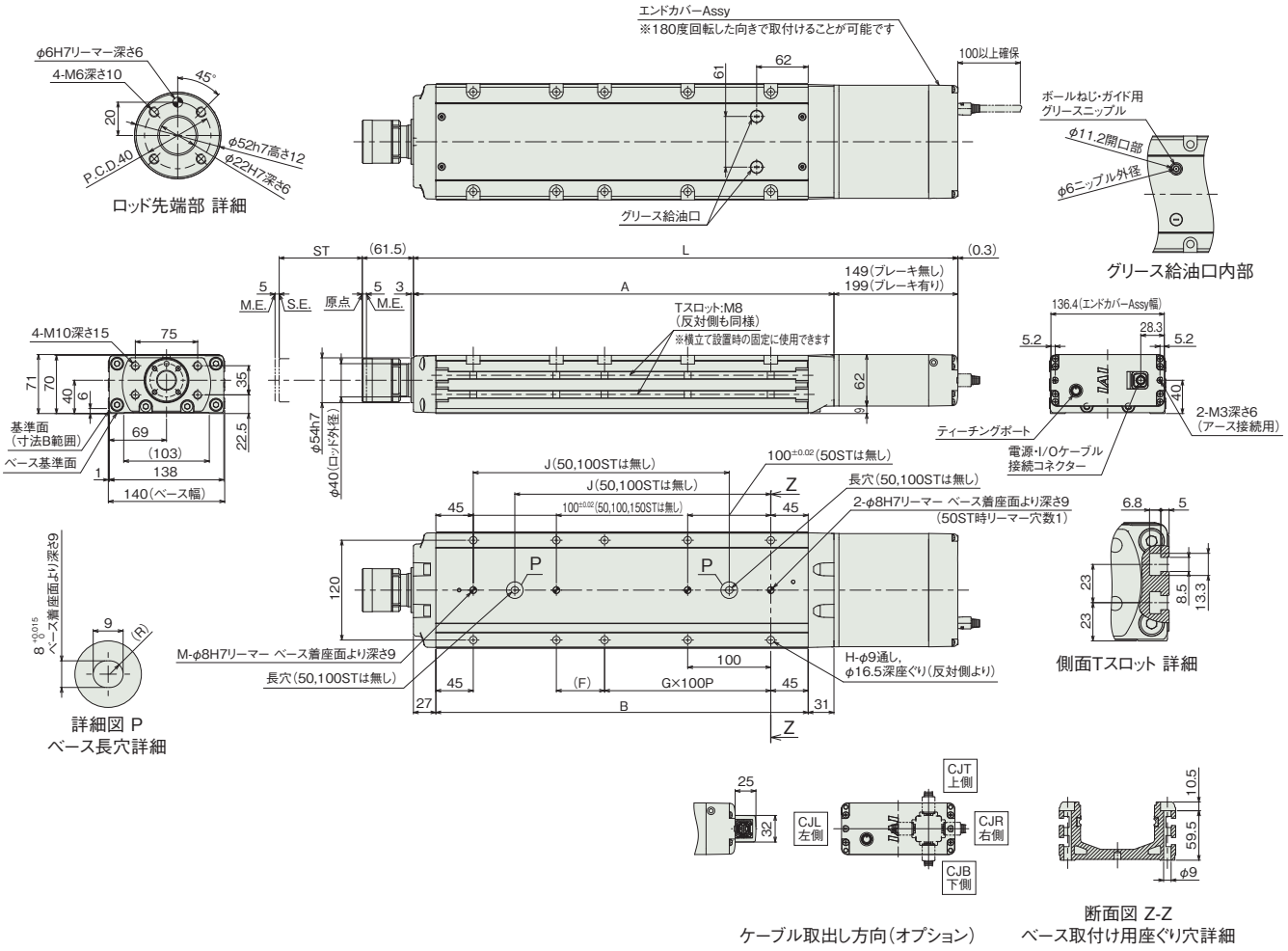
■ストローク別質量

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、リー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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

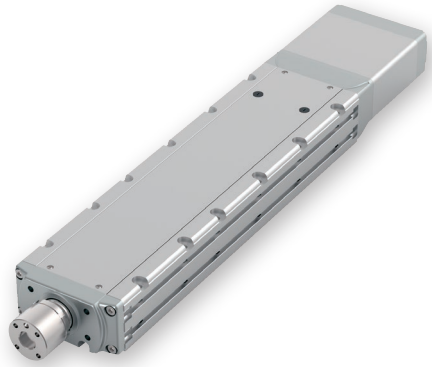
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-181ページをご確認ください。

RCP6-WRA16C
RCP6S-WRA16C

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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

	- WRA16C -	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 バッテリーレスアブソ	60P パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50～800 50mm～800mm (50mmごと)	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 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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) 「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。
(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) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) RCP6S（コントローラー内蔵）は、デューティー比 70%以下で運転してください。
(6) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(8) リード 20 は垂直で設置することはできません。
(9) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	450	–	–
100	–	–	500	–	–
150	–	–	550	–	–
200	–	–	600	–	–
250	–	–	650	–	–
300	–	–	700	–	–
350	–	–	750	–	–
400	–	–	800	–	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA16C P4	RCP6-WRA16C P6	RCP6S-WRA16C 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー（左）	**NTBL**	4-595	–
Tスロットナットバー（右）	**NTBR**	4-595	–

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）	450	240	130
		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
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	–	200	100
		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

(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　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。

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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
240	30
300	30
360	24
420	14
450	5

リード10

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	60
150	60
200	45
240	36

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	100
90	100
120	58
130	24

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	70
48	70
60	50
70	35
80	25
90	20
100	13

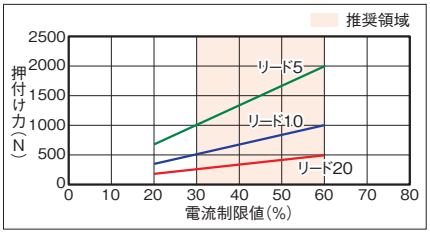
ストロークと最高速度

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 <200>	195	165	145	125	110	100	90
5	130 <100>			115 <100>	95	80	70	60	55	50	45

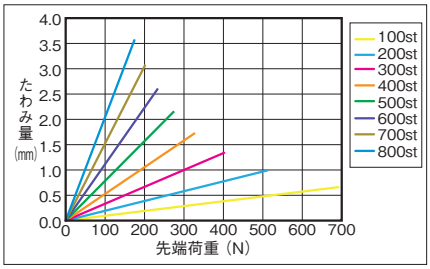
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

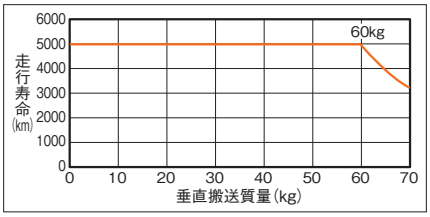
押付け力と電流制限値の相関図



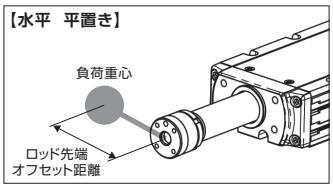
ロッドたわみ量(参考値)

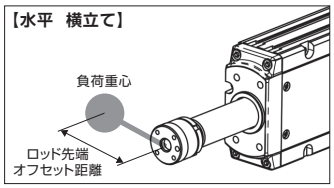


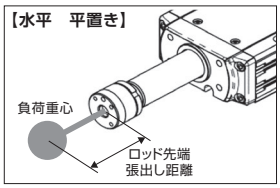
垂直搬送質量と走行寿命

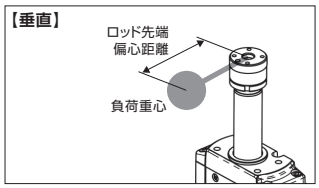


ロッド先端許容負荷質量

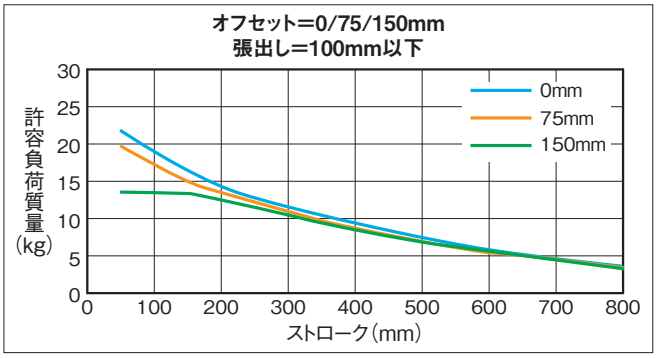






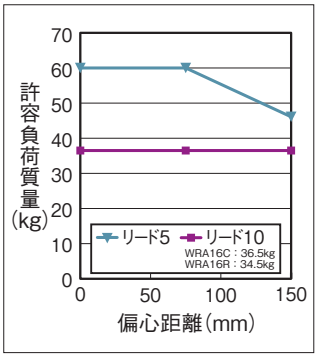


■水平



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)

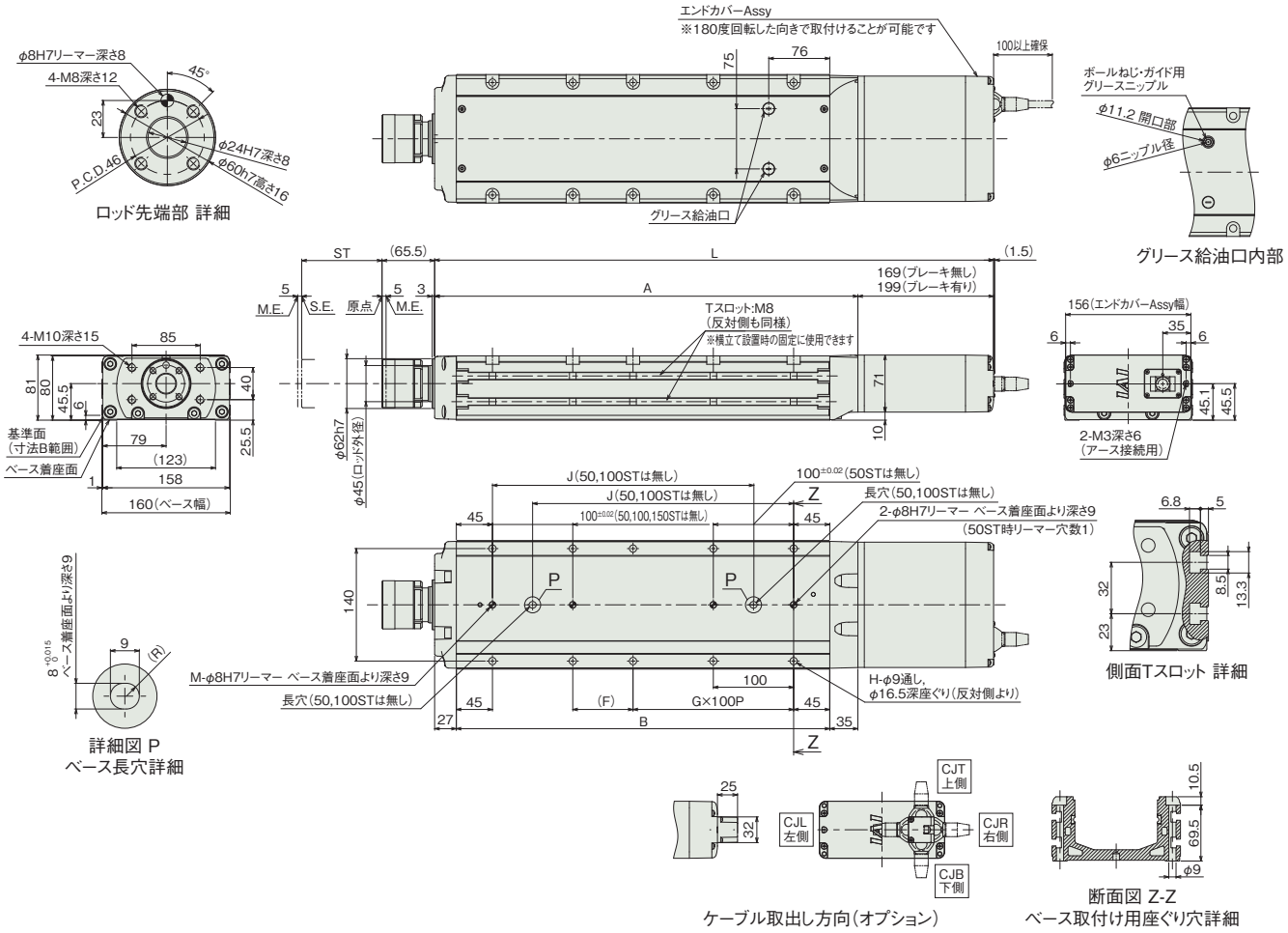
寸法図

CAD図面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-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、リー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



■ストロークと寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	RCP6	ブレーキ無し	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
	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
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)	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

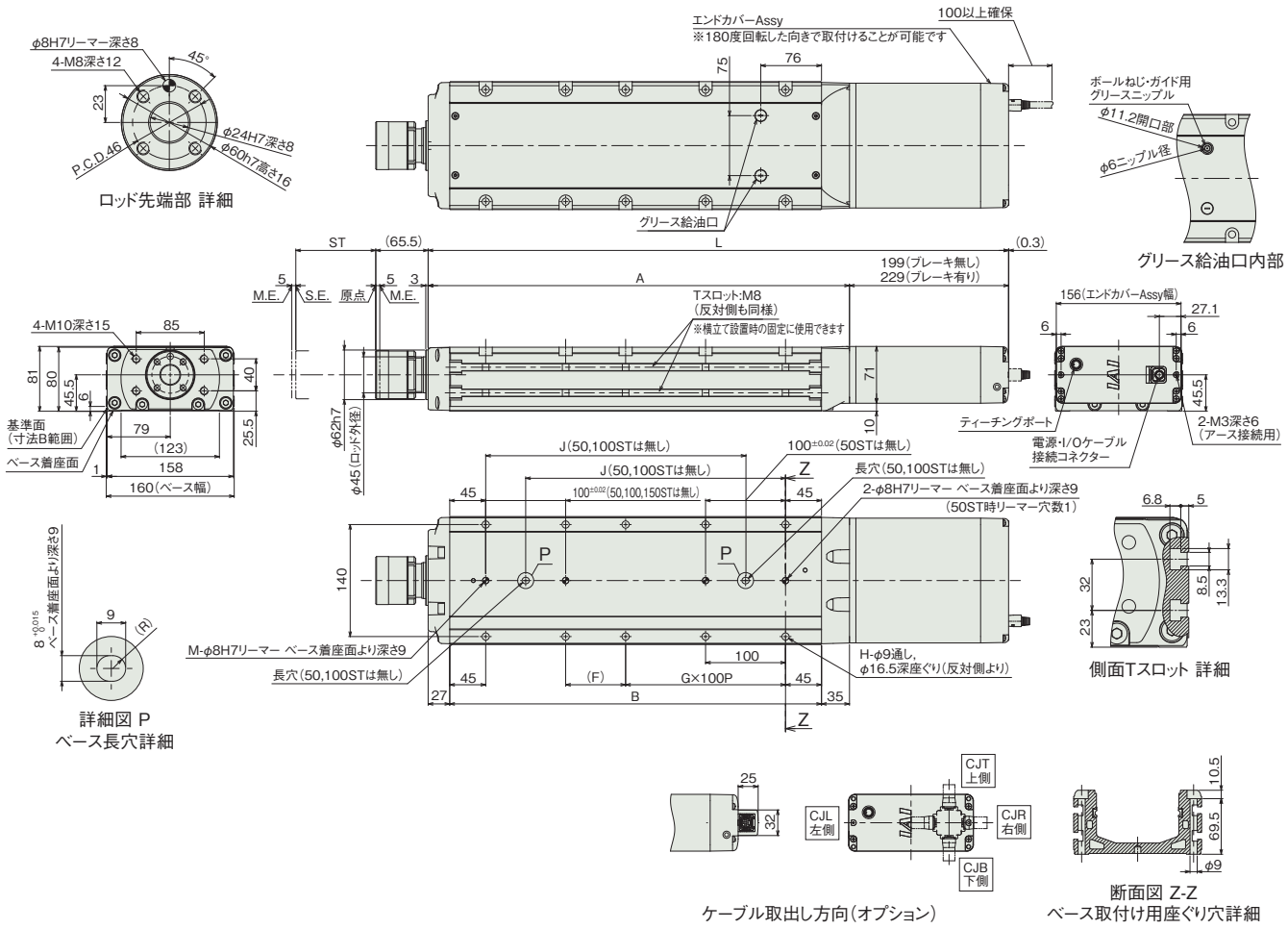
■ストローク別質量

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、リー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-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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-RA4R
RCP6S-RA4R

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 40mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	- RA4R -	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RA4R
- 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: 35P パルスモーター 35□サイズ
- リード: 16 16mm / 10 10mm / 5 5mm / 2.5 2.5mm
- ストローク: 50～200 50mm～200mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 / P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S / SE SIOタイプ
- 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)です。

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
フランジ(注1)	FL	4-585	–
フート金具	FT	4-588	–
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-592	–
モーター上折返し仕様(注2)	MT	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー	NTB	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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 P3	RCP6-RA4R P5	RCP6S-RA4R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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	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
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.5
		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)	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
		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)	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3)	±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) 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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

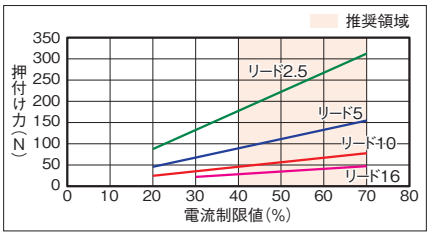
姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	35	30	10
20	35	30	10
40	35	30	10
65	35	25	10
85	30	20	7
105	25	15	5
130	20	10	4

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ごと)
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



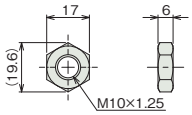
寸法図

CAD図面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

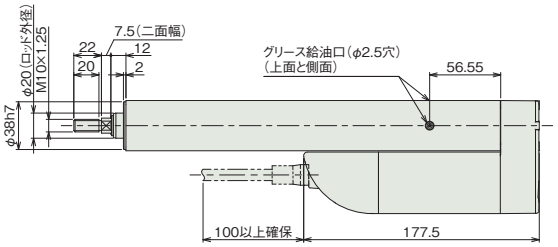
■RCP6-RA4R

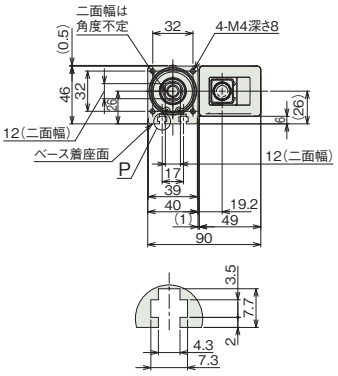
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

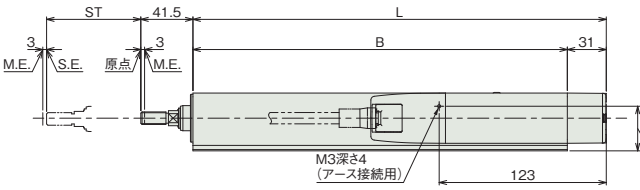
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

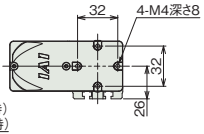


付属六角ナット



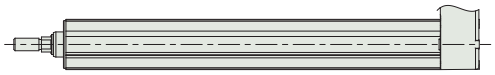


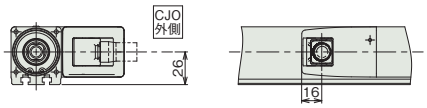




35.5(折返し方向ML時)
16.5(折返し方向MR時)

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
L	179	229	279	329
B	148	198	248	298

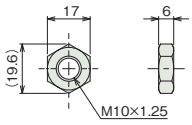
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.7	1.9	2.1
	ブレーキ有り	1.6	1.8	2	2.2

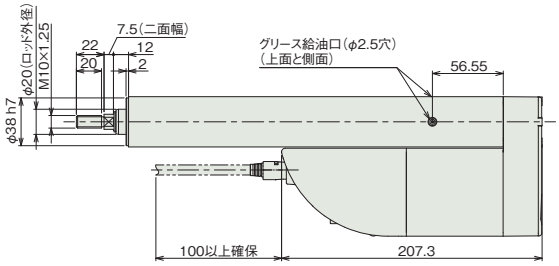
■RCP6S-RA4R

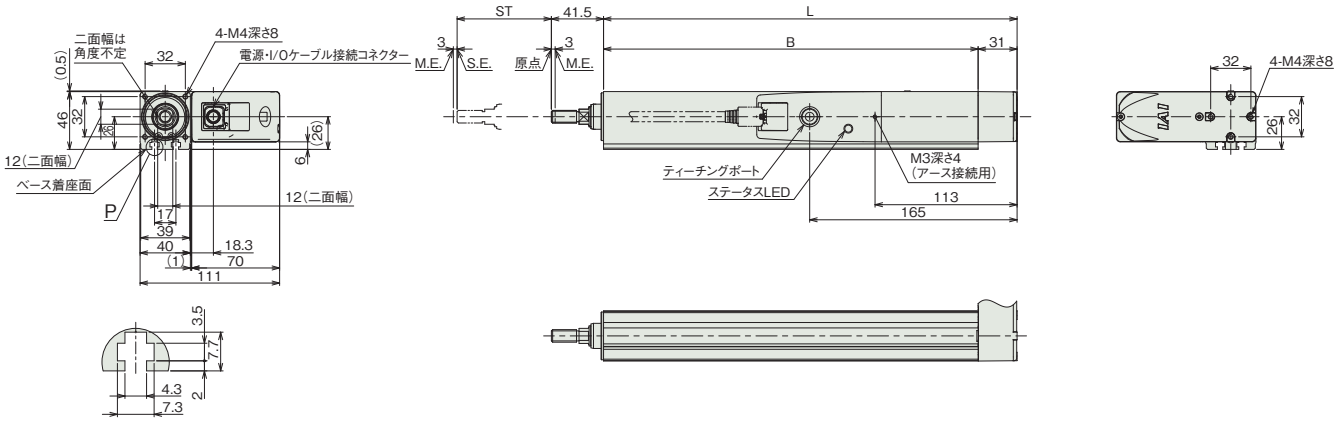
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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

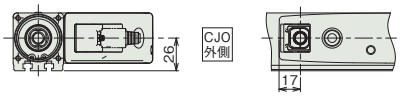


付属六角ナット





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

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

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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-RA6R
RCP6S-RA6R

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | 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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RA6R
- 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: 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: 50～300 50mm～300mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
フランジ(注1)	FL	4-585	–
フート金具	FT	4-588	–
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-592	–
モーター上折返し仕様(注2)	MT	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー	NTB	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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 P3	RCP6-RA6R P5	RCP6S-RA6R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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)	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
		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
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
	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
		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)	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3)	±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) 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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	5	5	5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	5	5	5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5
480	6	6	5	4	3	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

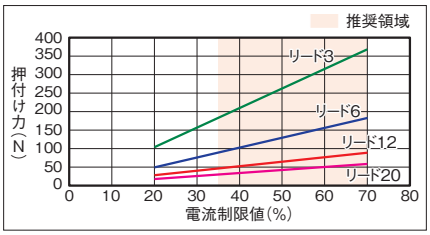
姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	40	25	20
25	40	25	20
50	40	25	20
75	40	25	12
100	40	25	9
125	40	25	5

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ごと)
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



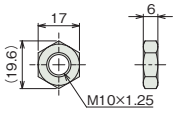
寸法図

CAD図面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

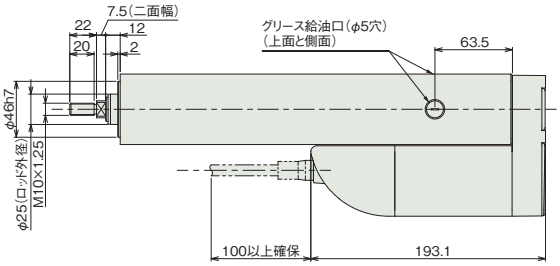
■RCP6-RA6R

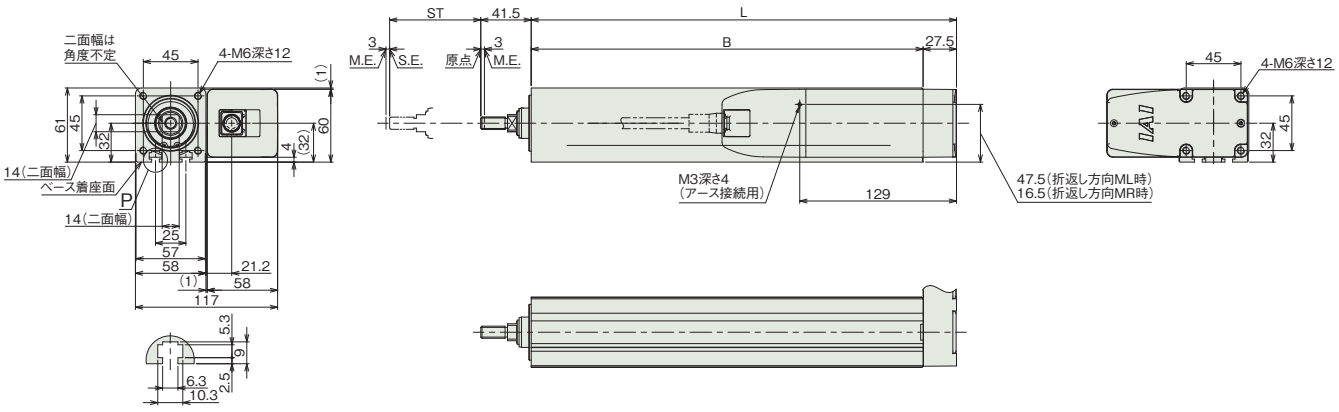
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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

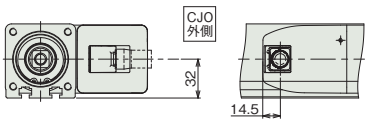


付属六角ナット





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

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

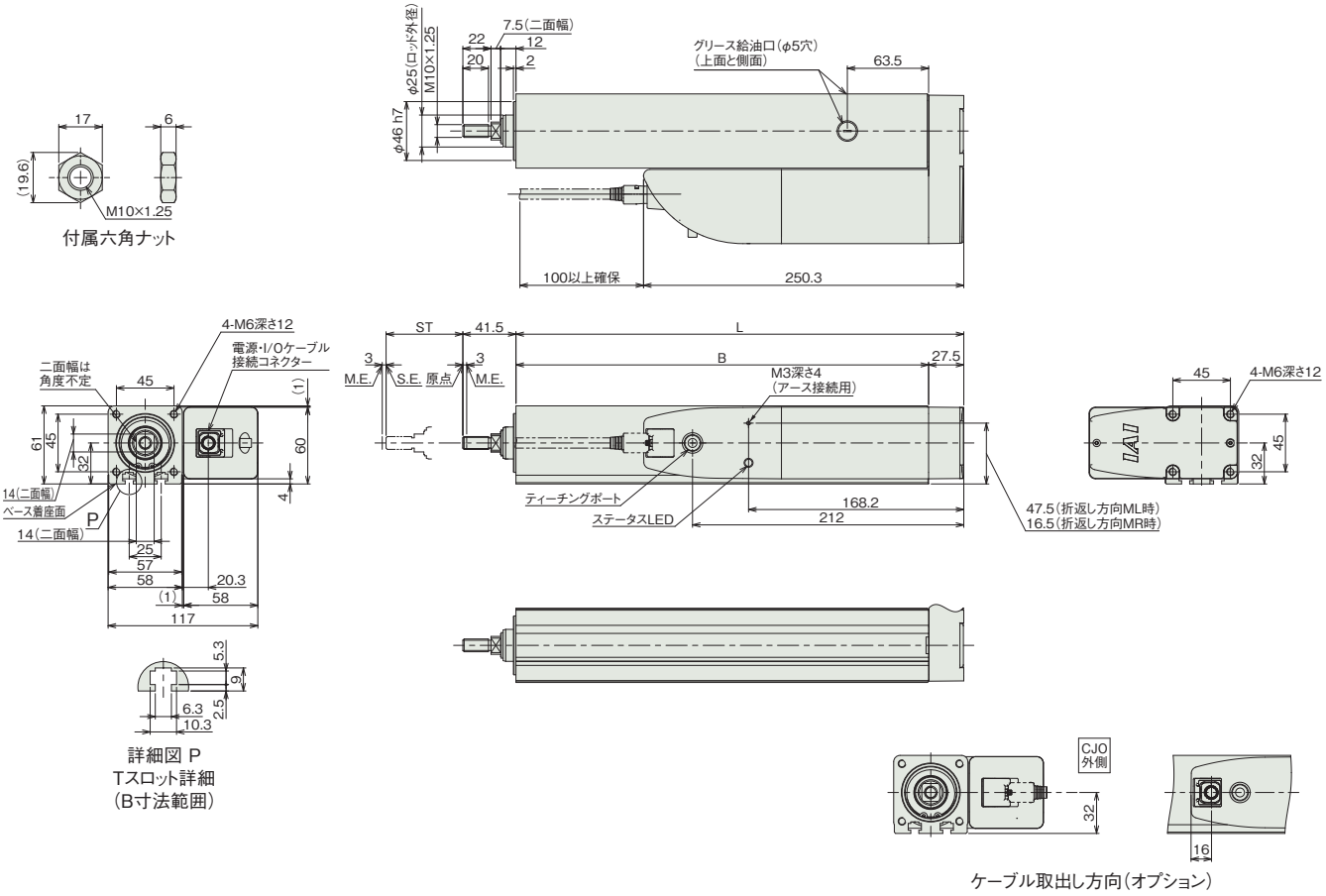
■ストローク別質量

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

■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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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	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	4.5	4.9
	ブレーキ有り	3	3.4	3.8	4.2	4.6	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			ネットワーク ※選択										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-RA7R
RCP6S-RA7R

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 70mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	– RA7R –	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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RA7R
- 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: 56P パルスモーター 56□サイズ
- リード: 24 24mm / 16 16mm / 8 8mm / 4 4mm
- ストローク: 50～300 50mm～300mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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。

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
フランジ(注1)	FL	4-585	–
フート金具	FT	4-588	–
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-592	–
モーター上折返し仕様(注2)	MT	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー	NTB	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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-RA7R P3	RCP6-RA7R P5	RCP6S-RA7R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	560	420	175
		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
		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)	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
		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)	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3)	±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) 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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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

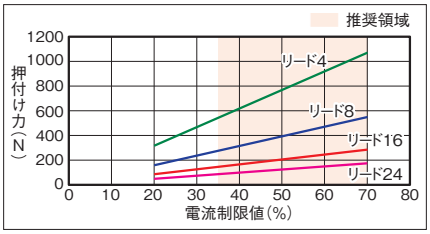
ストロークと最高速度

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

(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



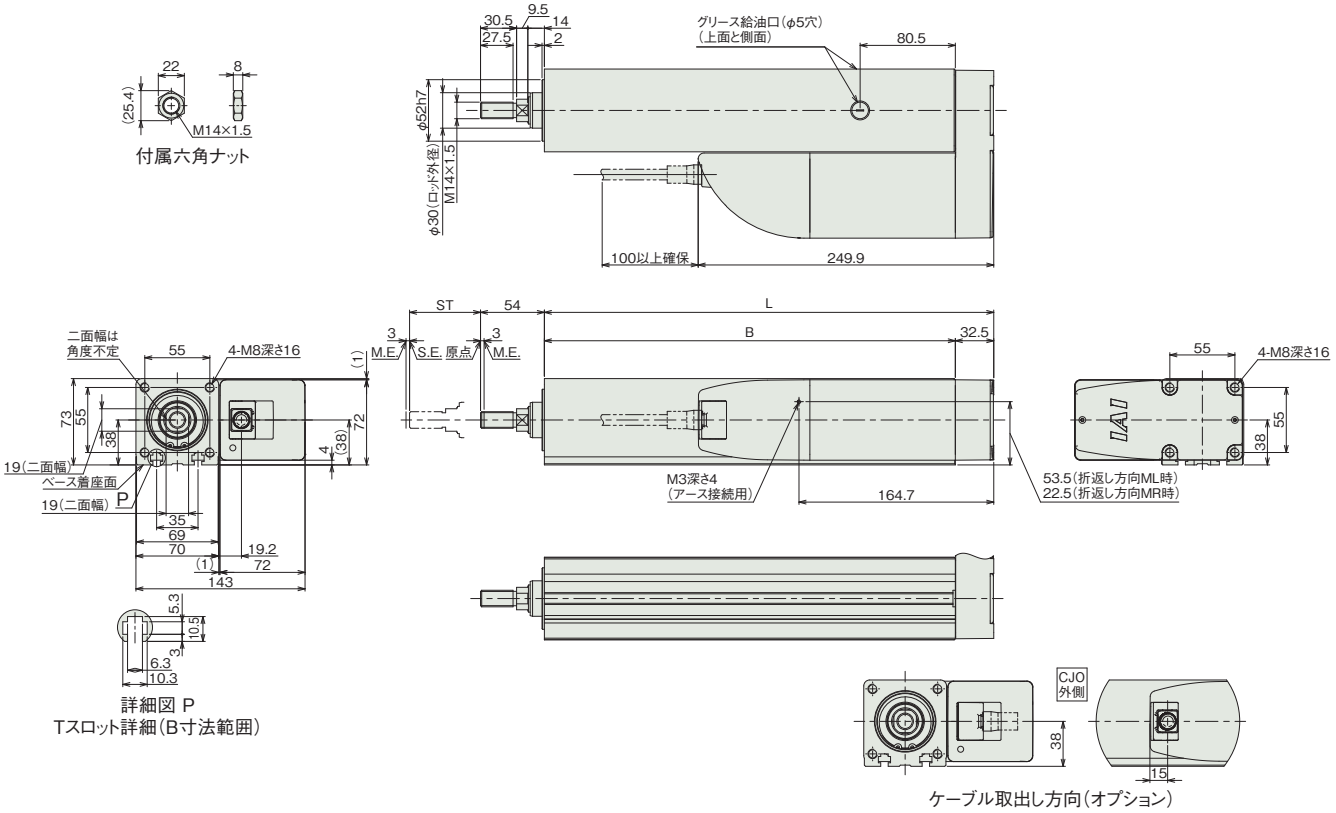
寸法図

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

■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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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

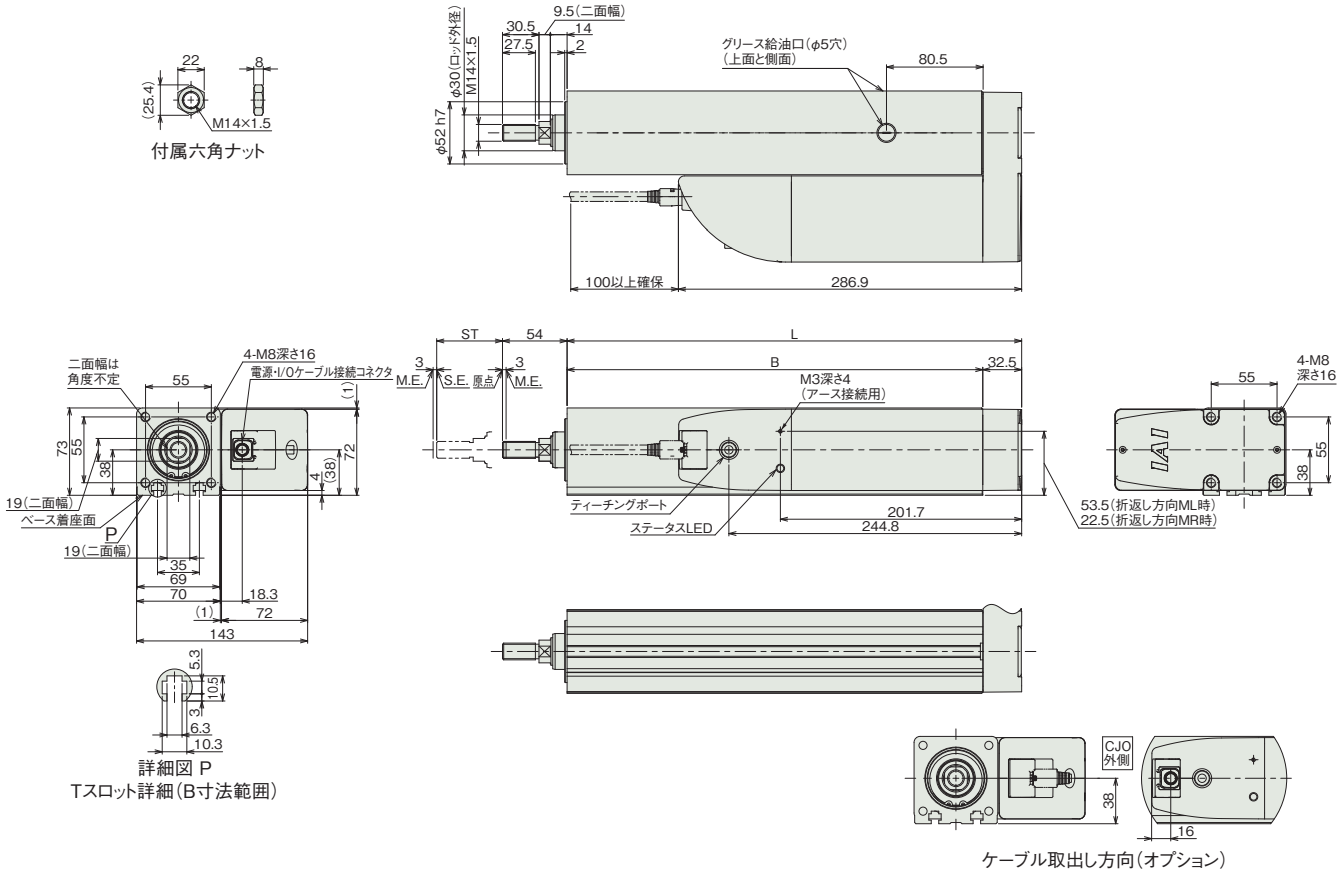
■ストローク別質量

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

■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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)	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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-RA8R
RCP6S-RA8R

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 90mm | 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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RA8R
- 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: 60P パルスモーター 60□サイズ
- リード: 20 20mm / 10 10mm / 5 5mm
- ストローク: 50〜300 50mm〜300mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF / P6 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) RCP6S(コントローラー内蔵)は、デューティー比 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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 P4	RCP6-RA8R P6	RCP6S-RA8R 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
モーター上折返し仕様(注2)	**MT**	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー	**NTB**	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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
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)	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
	速度/加減速度	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
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3)	±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) 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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
300	30
350	14
400	6

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	5
300	5
330	3.5
360	2
400	0.5

リード10

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	60
160	60
170	40
180	25
190	15
200	12

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	100
90	100
100	75

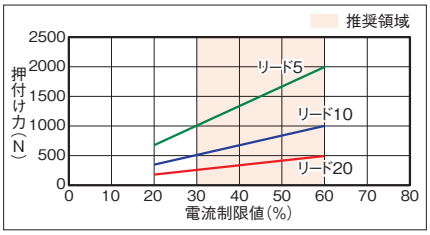
姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	70
45	70
60	45
70	35
80	25
90	16
100	10

ストロークと最高速度

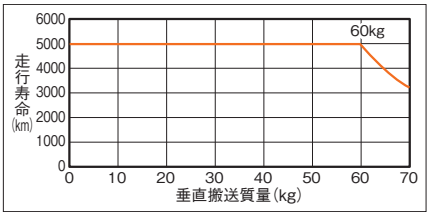
リード (mm)	50~300 (50mmごと)
20	400
10	200
5	100

(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



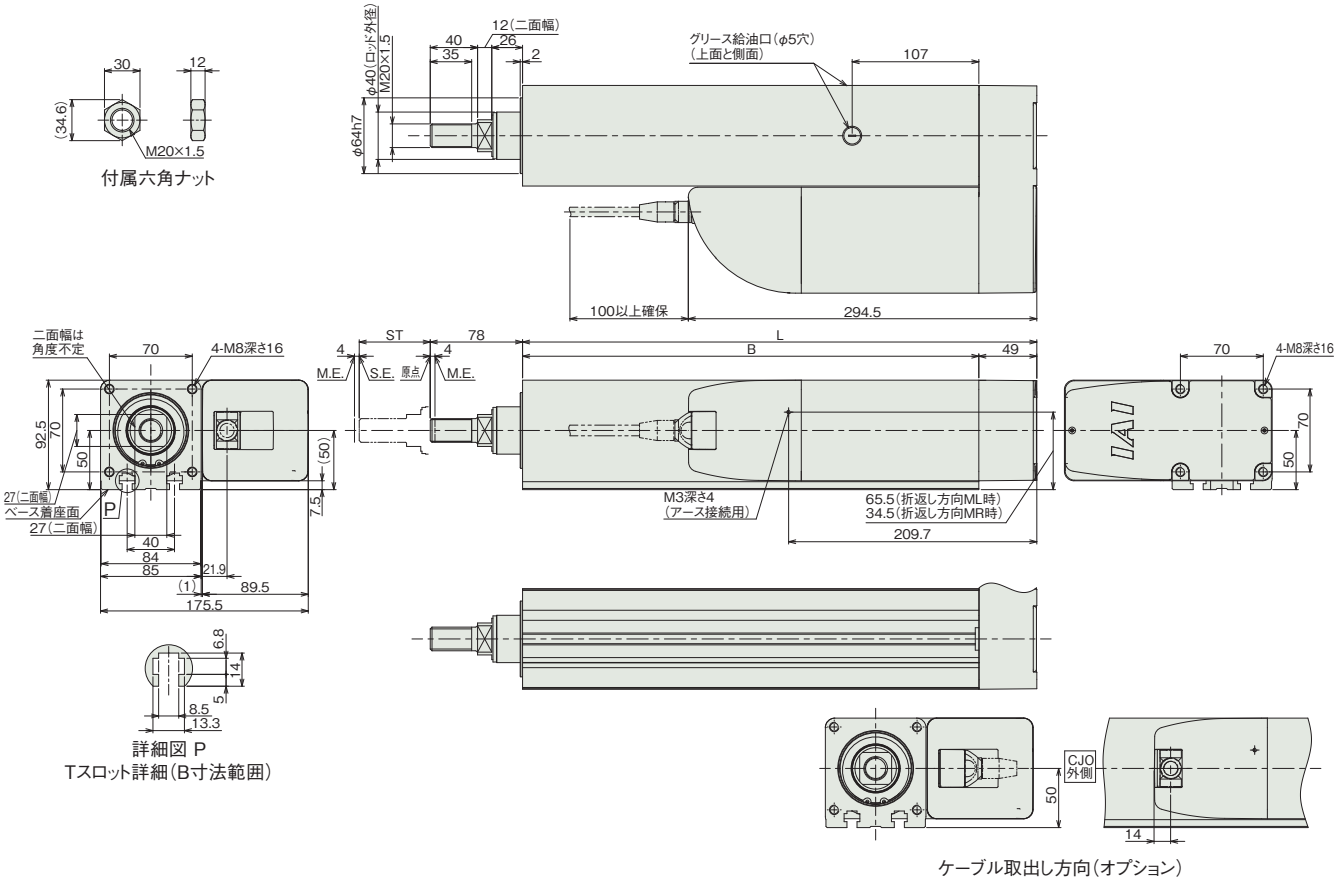
寸法図

CAD図面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-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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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L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

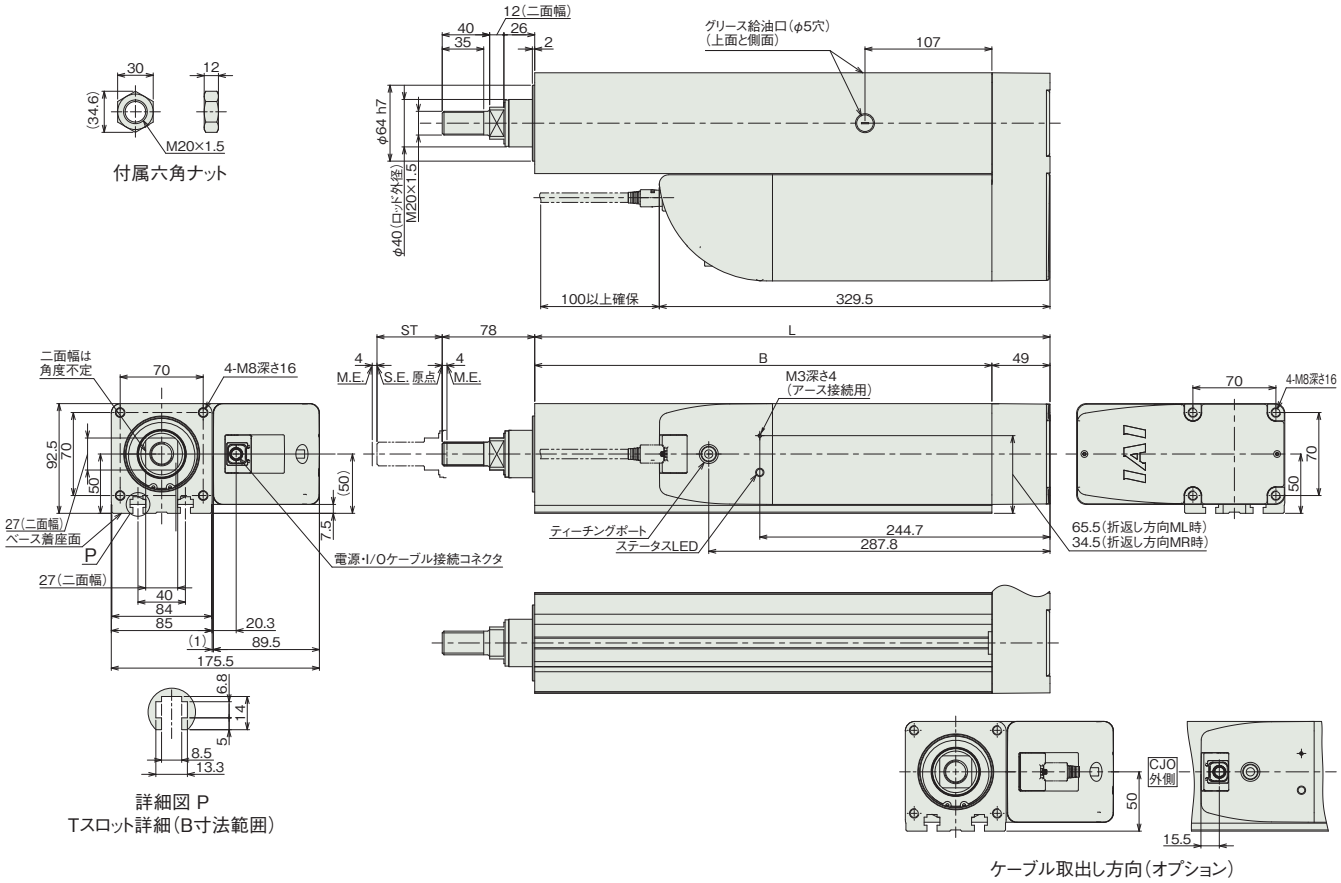
ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	9	9.9	10.8	11.7	12.6	13.5
	ブレーキ有り	9.2	10.1	11	11.9	12.8	13.7

■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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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

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	–	8-317
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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-RRA4R
RCP6S-RRA4R

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | 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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RRA4R
- 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: 35P パルスモーター 35□サイズ
- リード: 16 16mm / 10 10mm / 5 5mm / 2.5 2.5mm
- ストローク: 60〜410 60mm〜410mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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®

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) 「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。
(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) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
フランジ(注1)	FL	4-585	–
先端アダプター(フランジ)	FFA	4-584	–
先端アダプター(キー溝)	KFA	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	–
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-592	–
ナックルジョイント(注1)	NJ	4-594	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
クレビス(注1)	QR	4-597	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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 P3	RCP6-RRA4R P5	RCP6S-RRA4R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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
		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)	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
		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)	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)	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 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/s²
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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)							
(mm/s)	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
700		4.5	3.5	2	1.5		1	1
840		3	2.5	1	0.5		0.5	0.5

リード10

姿勢	水平						垂直		
速度	加速度(G)								
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平						垂直		
速度	加速度(G)								
(mm/s)	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		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(省エネモード)

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)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

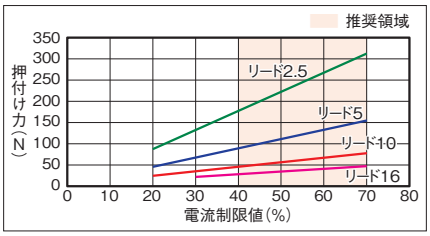
姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	35	30	10
20	35	30	10
40	35	30	10
65	35	25	10
85	30	20	7
105	25	15	5
130	20	10	4

ストロークと最高速度

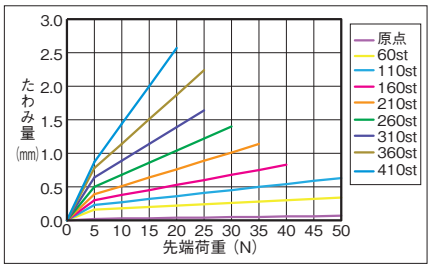
リード(mm)	接続コントローラー	60～360(50mmごと)	410(mm)
16	高出力有効	840	
	高出力無効	560	
10	高出力有効	610	
	高出力無効	525	
5	高出力有効	350	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	130	

(単位はmm/s)

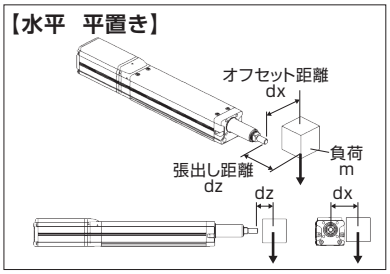
押付け力と電流制限値の相関図

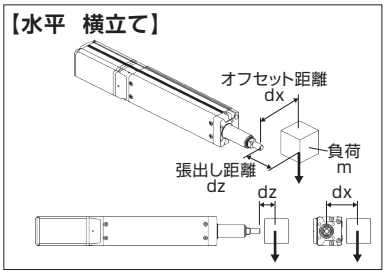


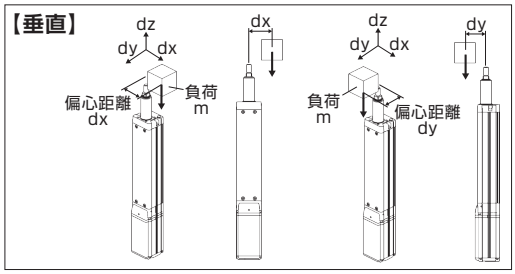
ロッドたわみ量(参考値)



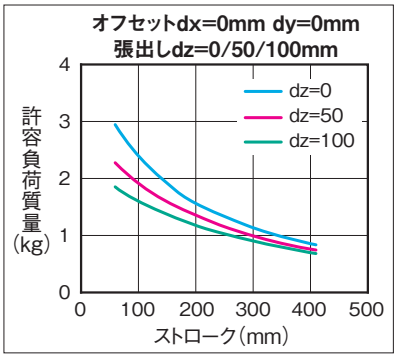
ロッド先端許容負荷質量





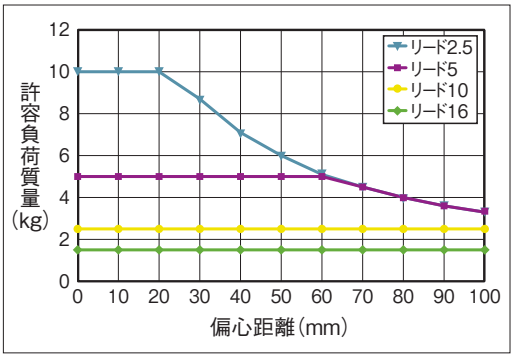


■水平



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)

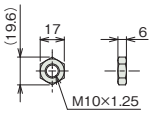
寸法図

CAD図面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

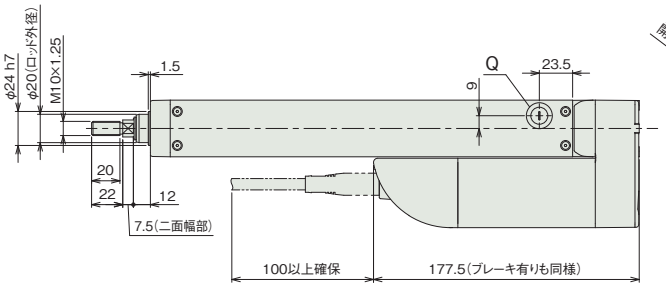
■RCP6-RRA4R

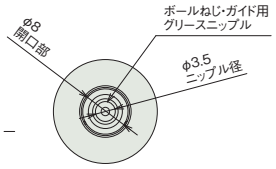
※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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

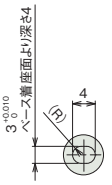


付属六角ナット

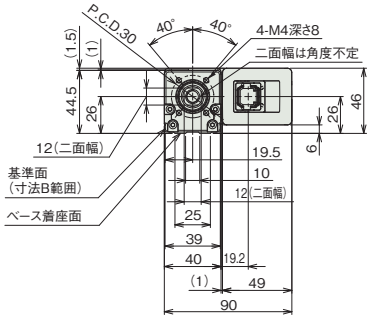


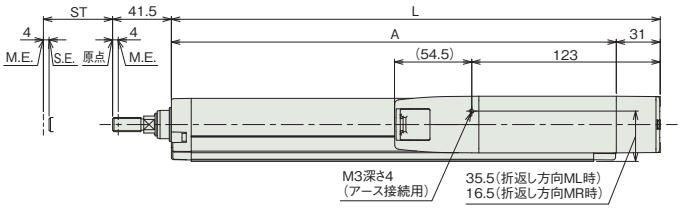


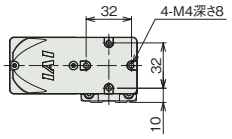
Q部内部
グリース給油口

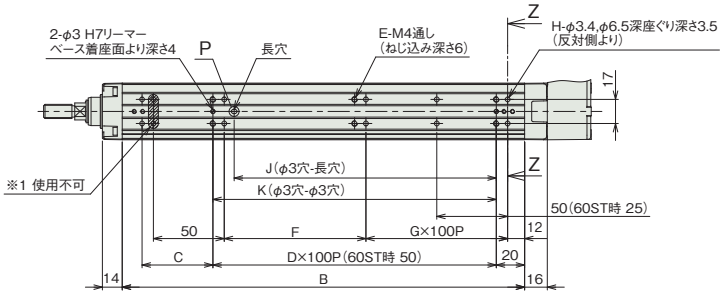


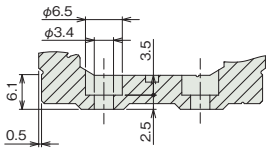
詳細図 P
ベース長穴詳細



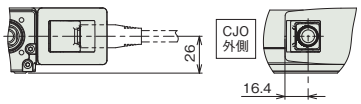








断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



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		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	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

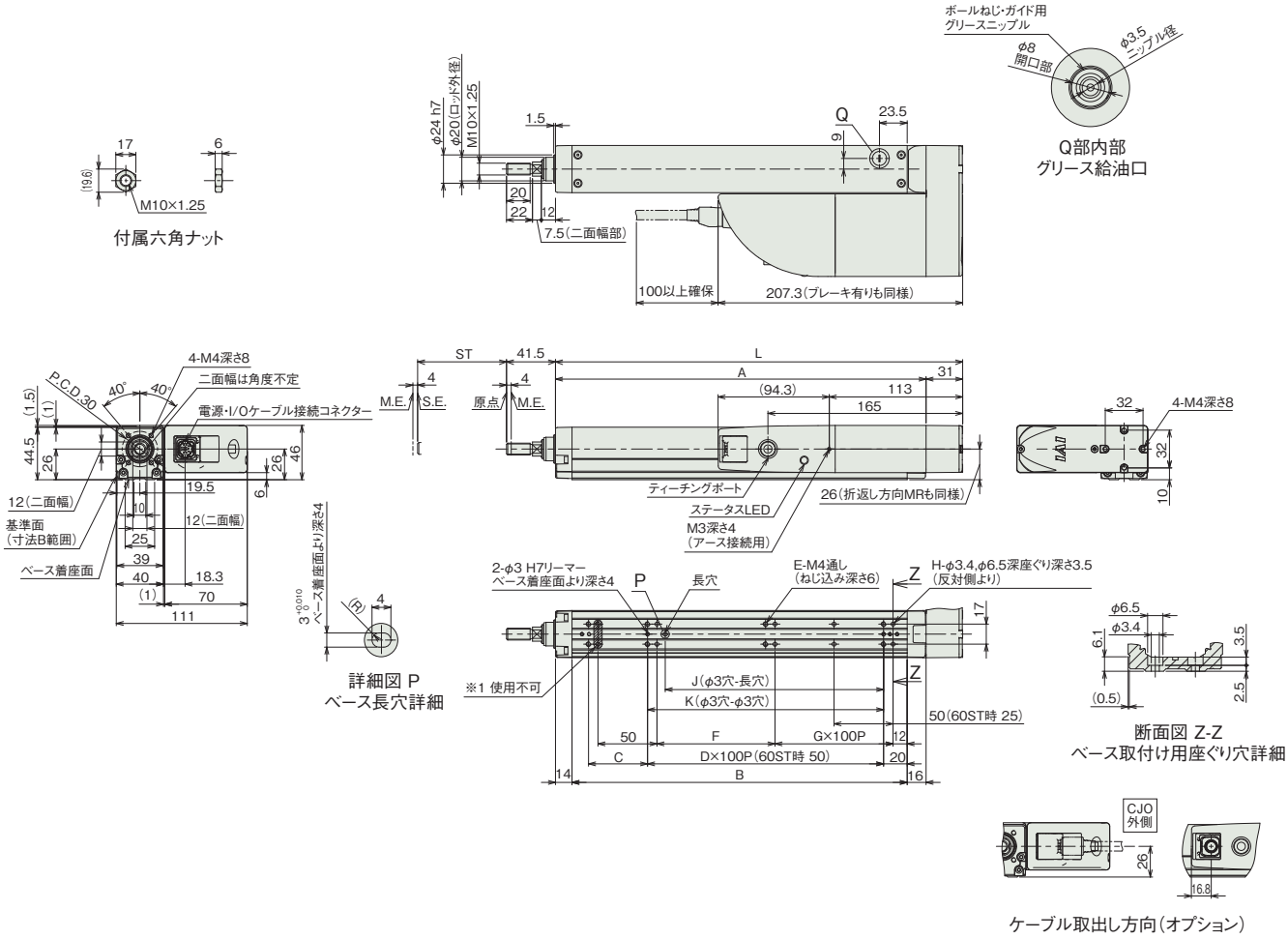
■ストローク別質量

ストローク			60	110	160	210	260	310	360	410
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無し	1.4	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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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) 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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-RRA6R
RCP6S-RRA6R

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | 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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RRA6R
- 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: 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: 65～415 65mm～415mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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。

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®

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) 「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。
(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) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
先端アダプター(フランジ)	**FFA**	4-584	–
先端アダプター(キー溝)	**KFA**	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
ナックルジョイント(注1)	**NJ**	4-594	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
クレビス(注1)	**QR**	4-597	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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 P3	RCP6-RRA6R P5	RCP6S-RRA6R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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
		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
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
	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
		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

(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℃、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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

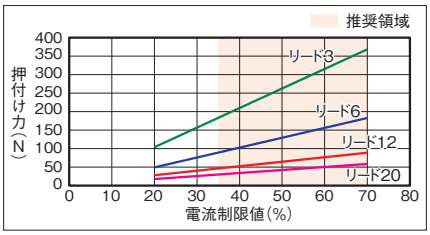
姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	40	25	20
25	40	25	20
50	40	25	20
75	40	25	12
100	40	25	9
125	40	25	5

ストロークと最高速度

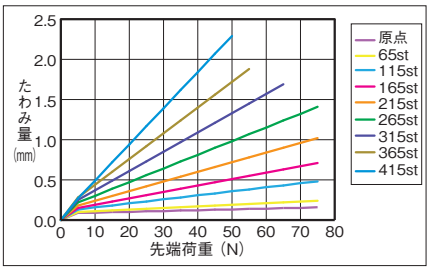
リード(mm)	接続コントローラー	65～365(50mmごと)	415(mm)
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	220
	高出力無効	125	

(単位はmm/s)

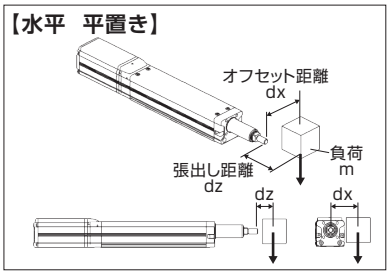
押付け力と電流制限値の相関図

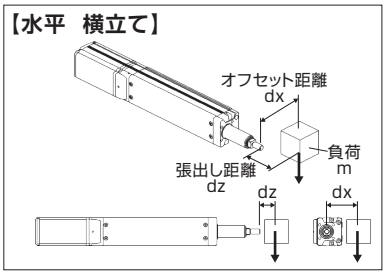


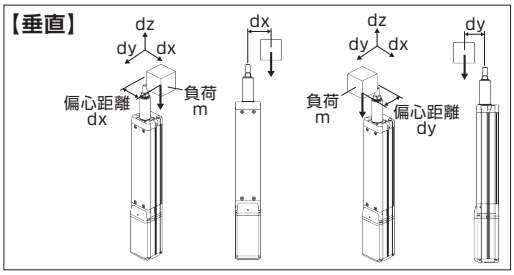
ロッドたわみ量(参考値)



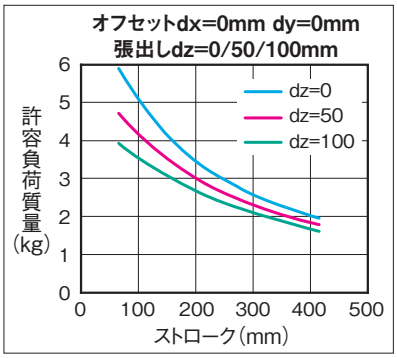
ロッド先端許容負荷質量





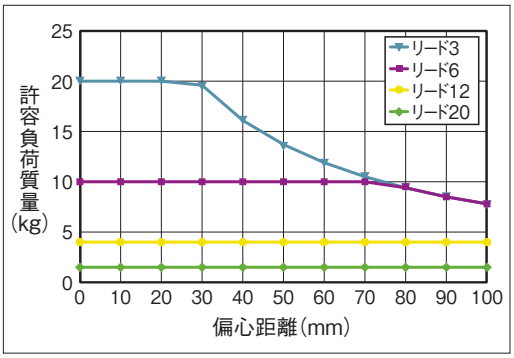


■水平



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)

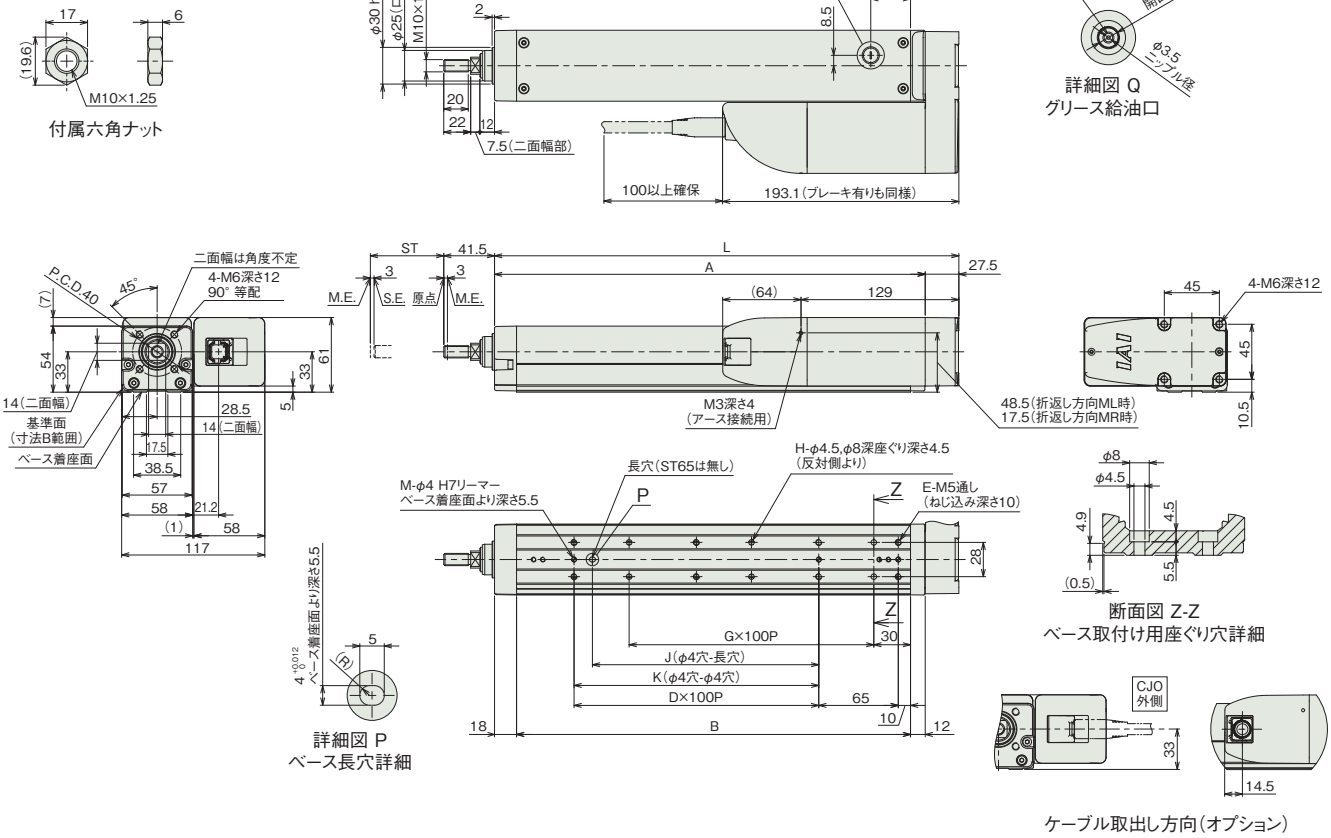
寸法図

CAD図面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-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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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) 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	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

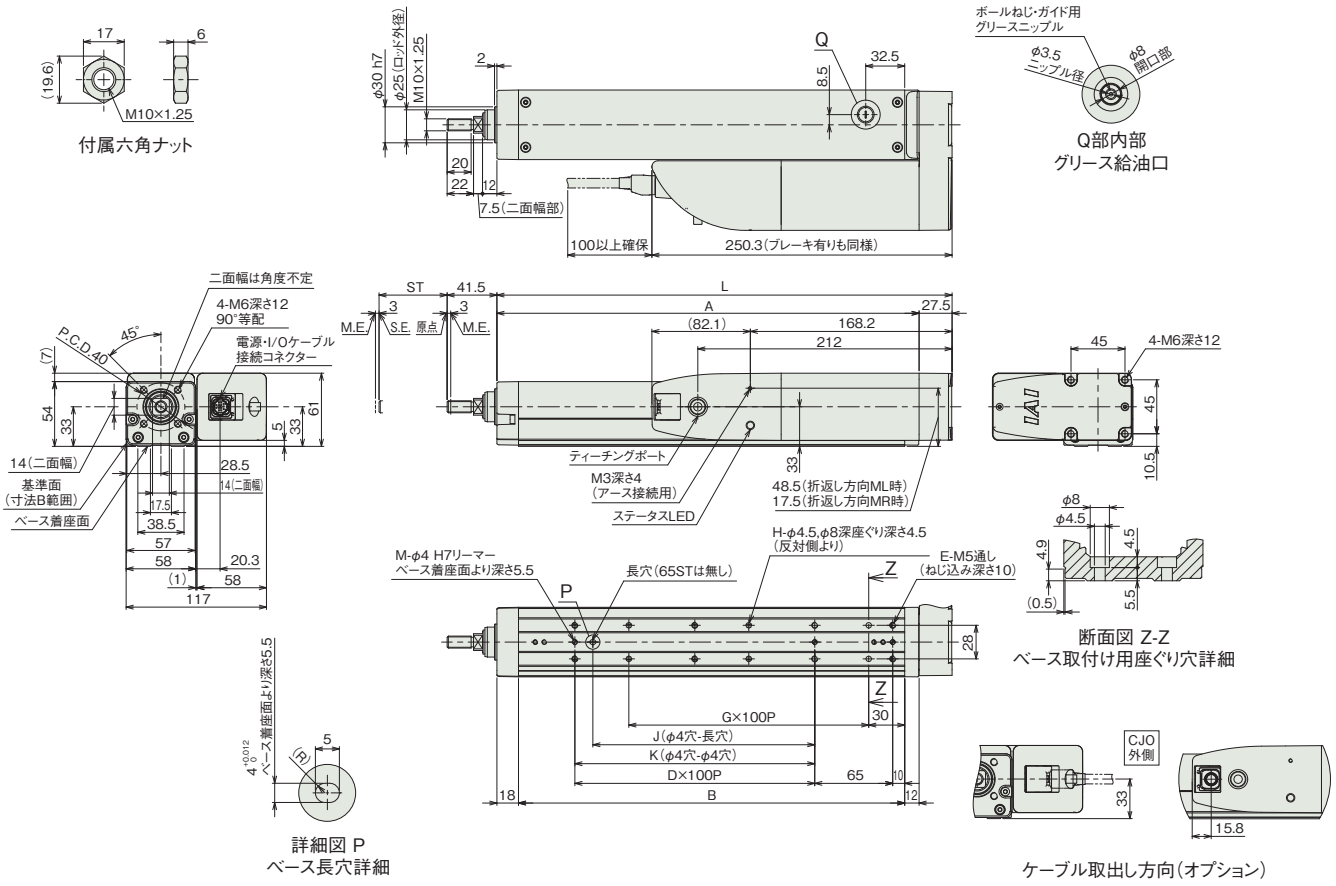
■ストローク別質量

ストローク			65	115	165	215	265	315	365	415
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無し	2.4	2.6	2.9	3.1	3.3	3.5	3.8	4.0
		ブレーキ有り	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1
	RCP6S	ブレーキ無し	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.1
		ブレーキ有り	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0	4.2

■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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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) 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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-RRA7R
RCP6S-RRA7R

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RRA7R
- 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: 56P パルスモーター 56□サイズ
- リード: 24 24mm / 16 16mm / 8 8mm / 4 4mm
- ストローク: 70～520 70mm～520mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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®

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。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
70	–	–	320	–	–
120	–	–	370	–	–
170	–	–	420	–	–
220	–	–	470	–	–
270	–	–	520	–	–

オプション価格表(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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
フランジ(注1)	FL	4-585	–
先端アダプター(フランジ)	FFA	4-584	–
先端アダプター(キー溝)	KFA	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	–
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-592	–
ナックルジョイント(注1)	NJ	4-594	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
クレビス(注1)	QR	4-597	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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 P3	RCP6-RRA7R P5	RCP6S-RRA7R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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
		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
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
		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)	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)	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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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

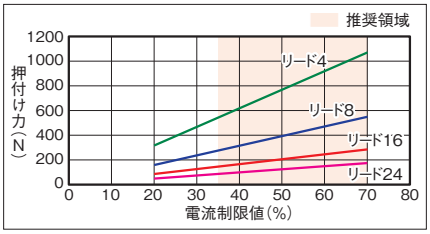
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	70～520(50mmごと)
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

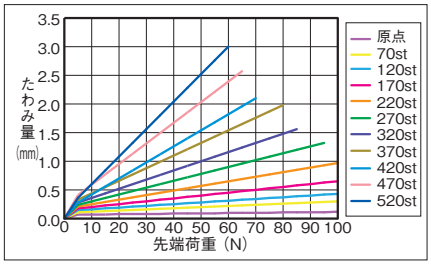
(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

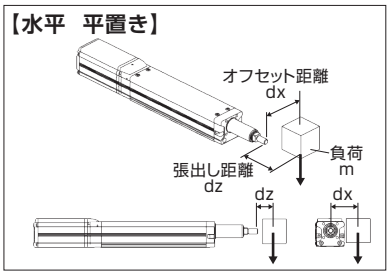
押付け力と電流制限値の相関図

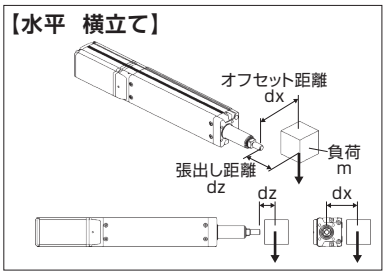


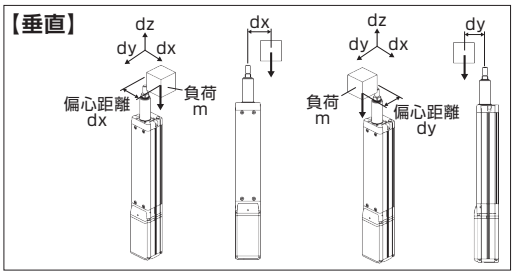
ロッドたわみ量(参考値)



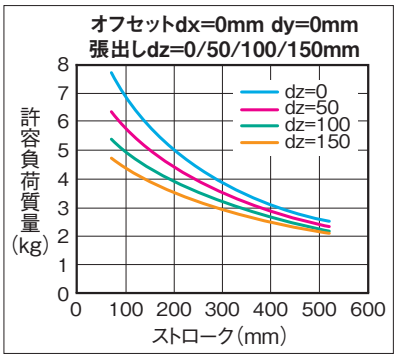
ロッド先端許容負荷質量





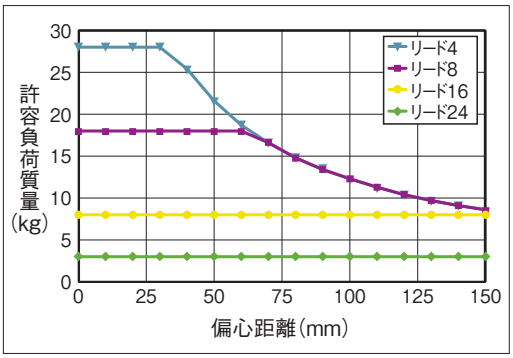


■水平



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)

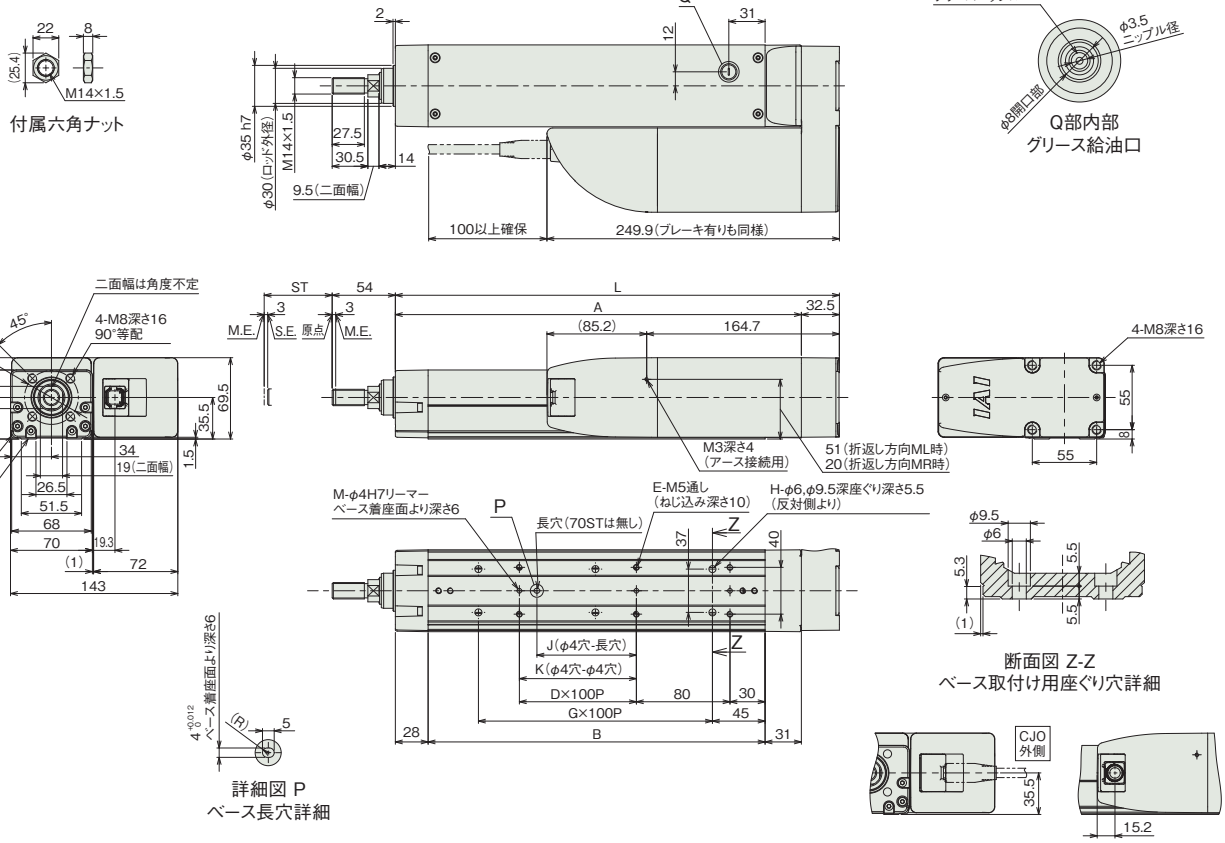
寸法図

CAD図面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-RRA7R

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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) 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L別寸法

ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L		279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5
A		247	297	347	397	447	497	547	597	647	697
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K		0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M		2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
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	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	6.9	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

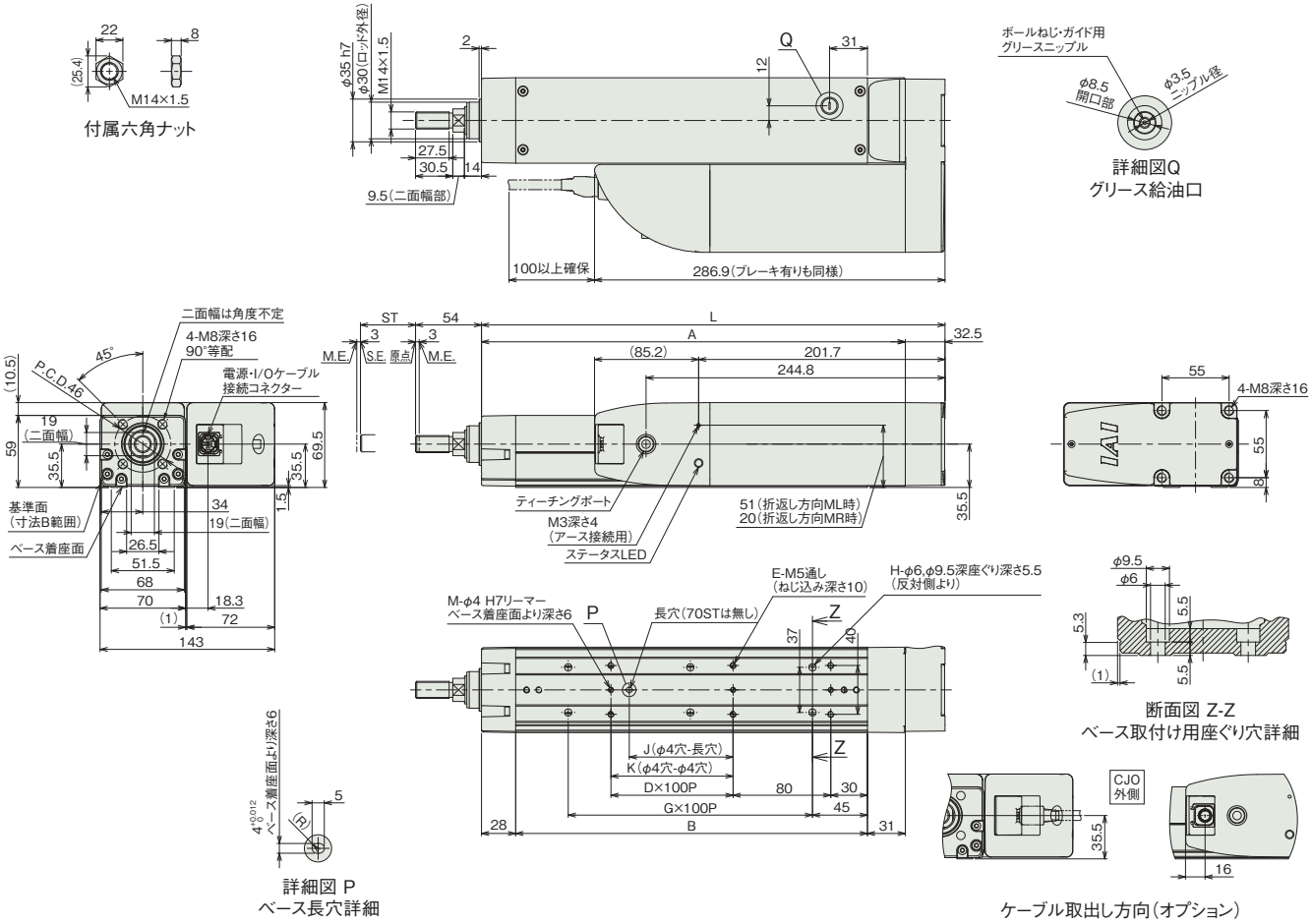
■ストローク別質量

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-RRA7R

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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) 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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-RRA8R
RCP6S-RRA8R

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | 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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: RRA8R
- 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: 60P パルスモーター 60□サイズ
- リード: 20 20mm / 10 10mm / 5 5mm
- ストローク: 50～700 50mm～700mm(50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF / P6 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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®

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) 「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。
(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) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティー比 70%以下で運転してください。
(6) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(8) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	400	–	–
100	–	–	450	–	–
150	–	–	500	–	–
200	–	–	550	–	–
250	–	–	600	–	–
300	–	–	650	–	–
350	–	–	700	–	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA8R P4	RCP6-RRA8R P6	RCP6S-RRA8R 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
ナックルジョイント(注1)	**NJ**	4-594	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
クレビス(注1)	**QR**	4-597	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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
	速度/加減速度	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
	速度/加減速度	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
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

(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℃、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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
300	30
350	14
400	6

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	5
300	5
330	3.5
360	2
400	0.5

リード10

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	60
160	60
170	40
180	25
190	15
200	12

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	100
90	100
100	75

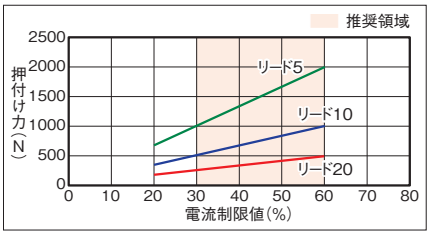
姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	70
45	70
60	45
70	35
80	25
90	16
100	10

ストロークと最高速度

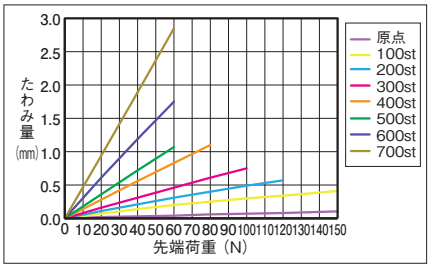
リード (mm)	50 (mm)	100~450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
20	280	400	360	320	280	240	220
10	200		180	160	140	120	110
5	100		90	80	70	60	55

(単位はmm/s)

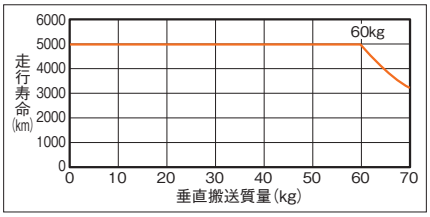
押付け力と電流制限値の相関図



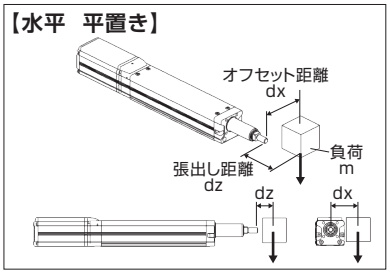
ロッドたわみ量(参考値)

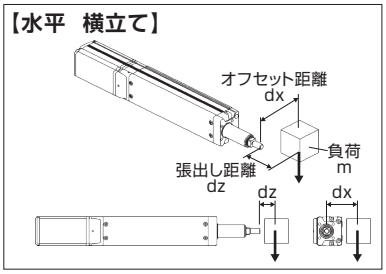


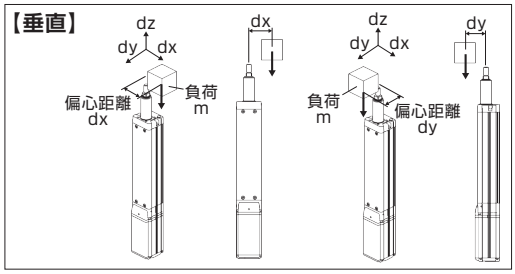
垂直搬送質量と走行寿命



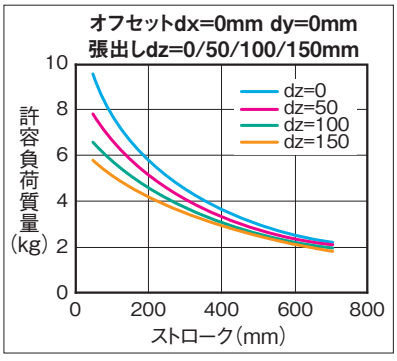
ロッド先端許容負荷質量





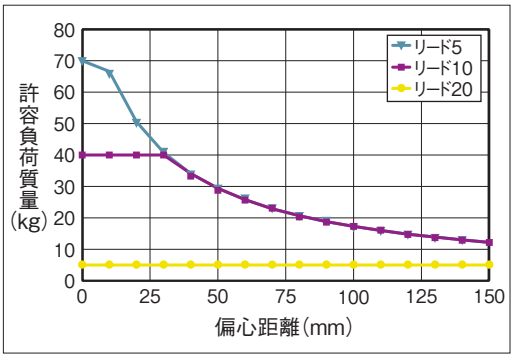


■水平



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400mm/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400mm/s)

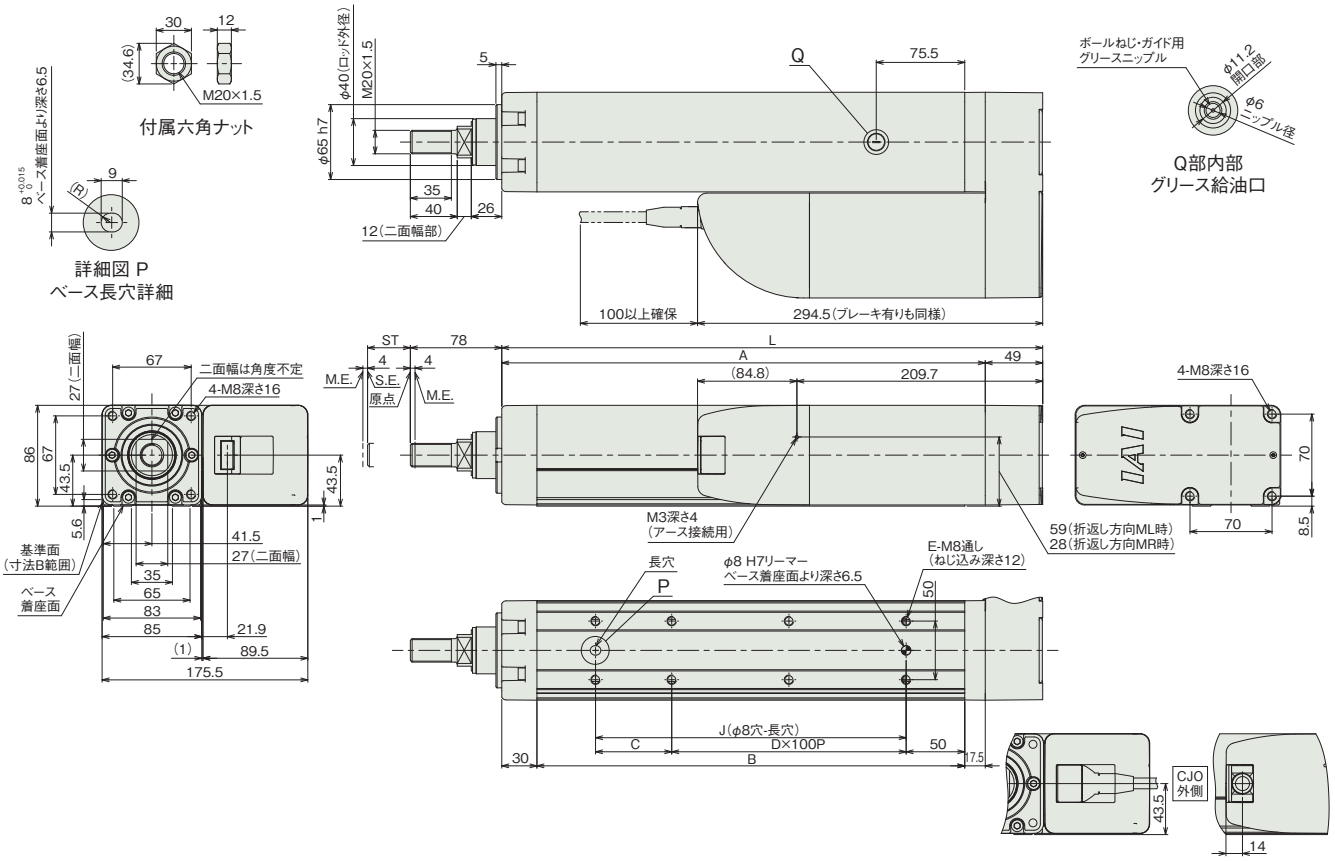
寸法図

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

■RCP6-RRA8R

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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) 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
L		311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
A		262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C		115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J		115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重(N)		222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
ロッド先端動的許容荷重(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

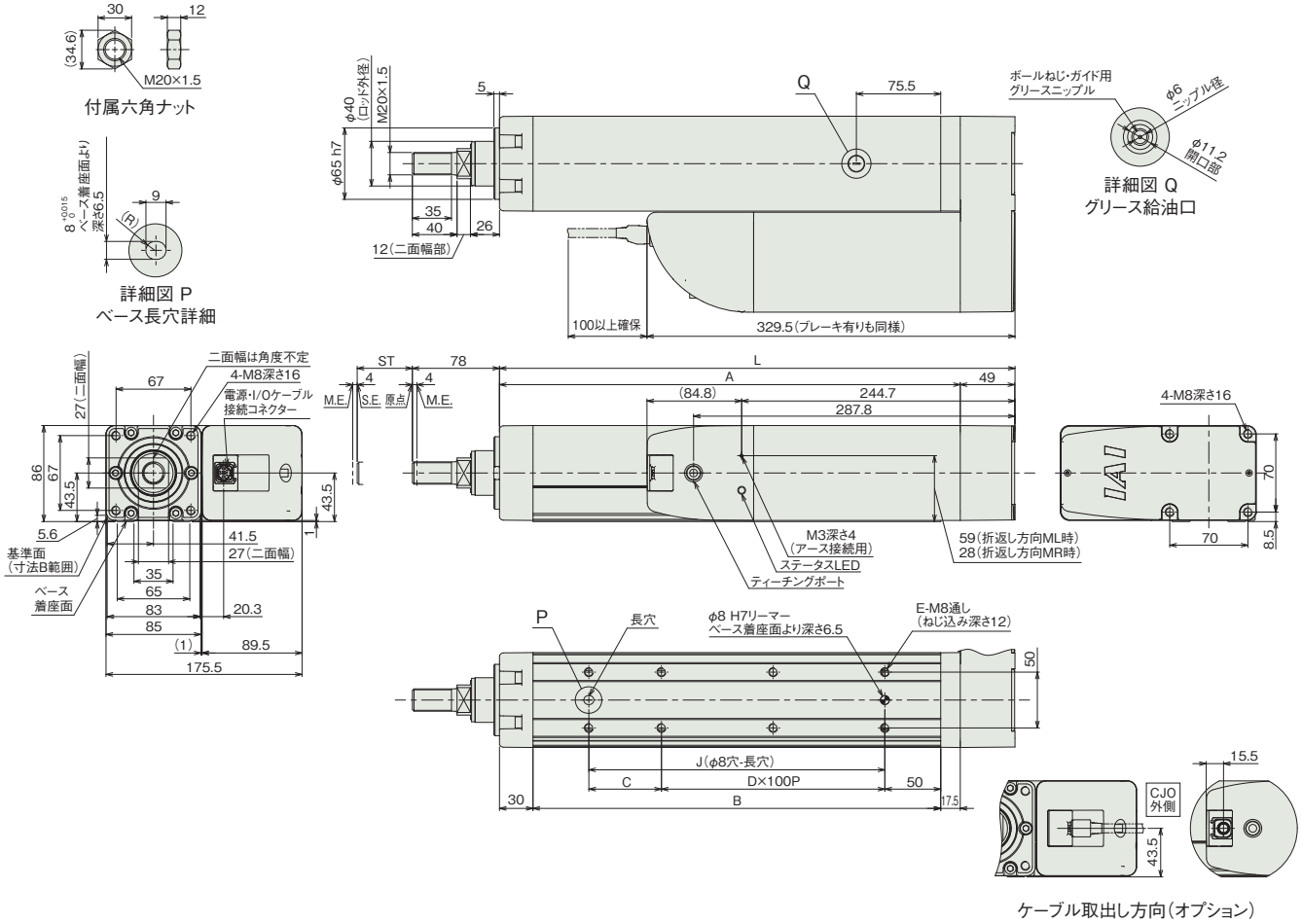
■ストローク別質量

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	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

■RCP6S-RRA8R

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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) 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	–	8-317
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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。

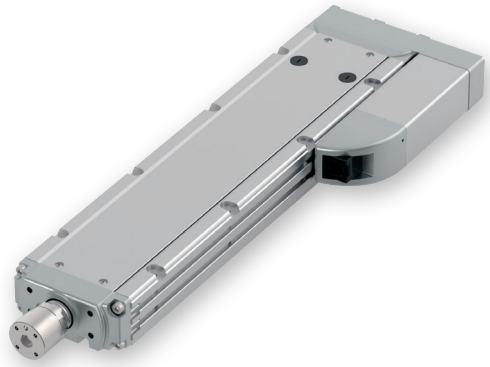
RCP6-WRA10R
RCP6S-WRA10R

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: WRA10R
- 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: 35P パルスモーター 35□サイズ
- リード: 16 16mm / 10 10mm / 5 5mm / 2.5 2.5mm
- ストローク: 50〜500 50mm〜500mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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®

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) 「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。
(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) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(6) 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	300	–	–
100	–	–	350	–	–
150	–	–	400	–	–
200	–	–	450	–	–
250	–	–	500	–	–

オプション価格表(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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
フランジ	FL	4-585	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー(左)(注2)	NTBL	4-595	–
Tスロットナットバー(右)(注2)	NTBR	4-595	–

(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(4-601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-WRA10R P3	RCP6-WRA10R P5	RCP6S-WRA10R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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3)	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	4	11.5	28	40
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3.5	9.5	25	40
	速度/加減速度	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
	速度/加減速度	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
		最高加減速度(G)	–	–	0.5	0.5
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)	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)	–	–	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 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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

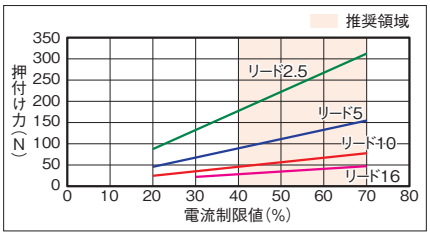
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50~400(50mmごと)	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

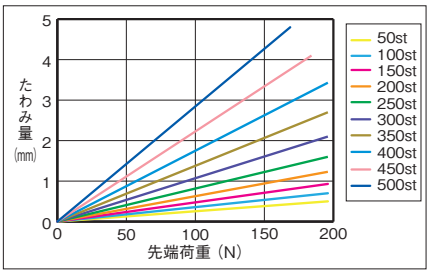
(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

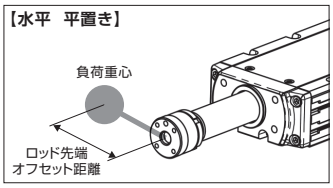
押付け力と電流制限値の相関図

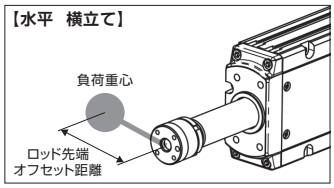


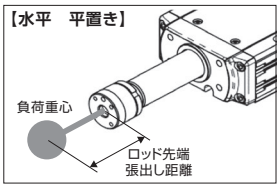
ロッドたわみ量(参考値)

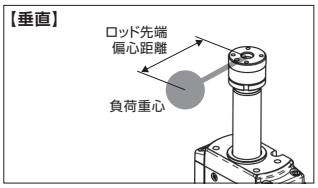


ロッド先端許容負荷質量

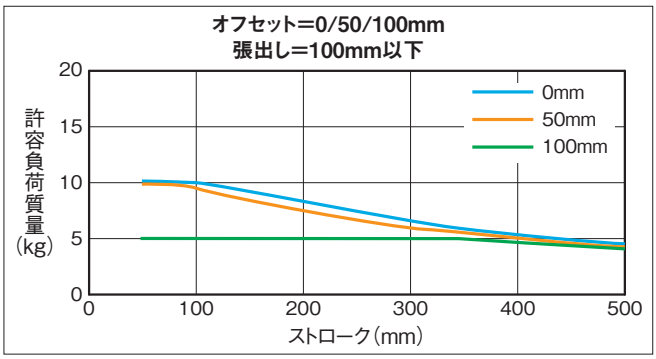






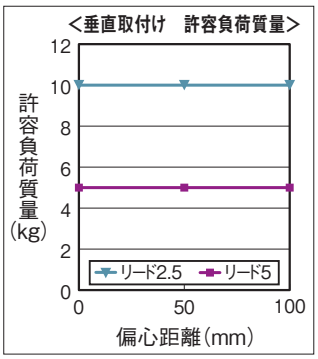


■水平



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)

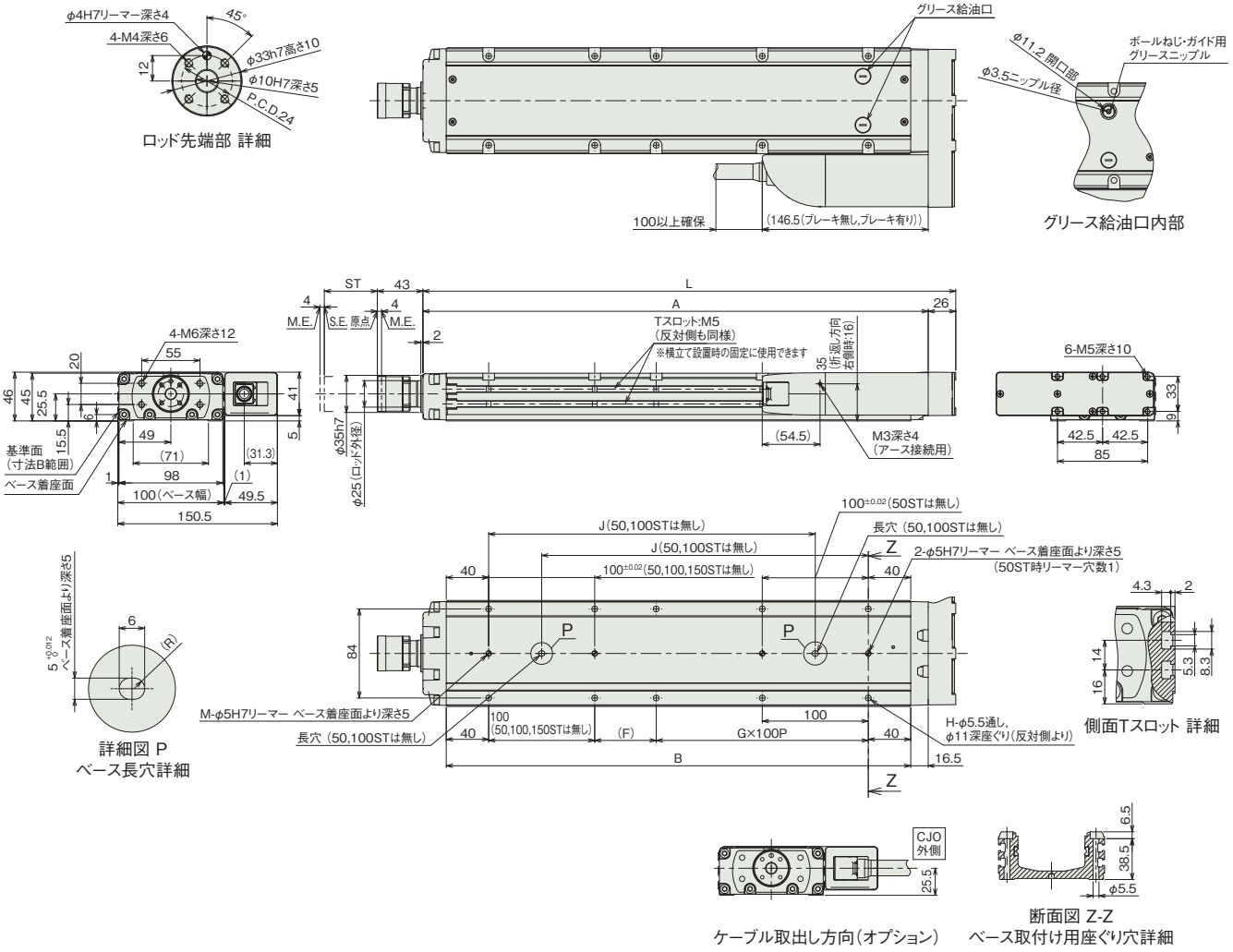
寸法図

CAD図面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-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



■ストロークと寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5
A	226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
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
3000km寿命 ロッド先端動的許容荷重(N) オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
3000km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
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
5000km寿命 ロッド先端動的許容荷重(N) オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
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	4.8	4.4	4.0

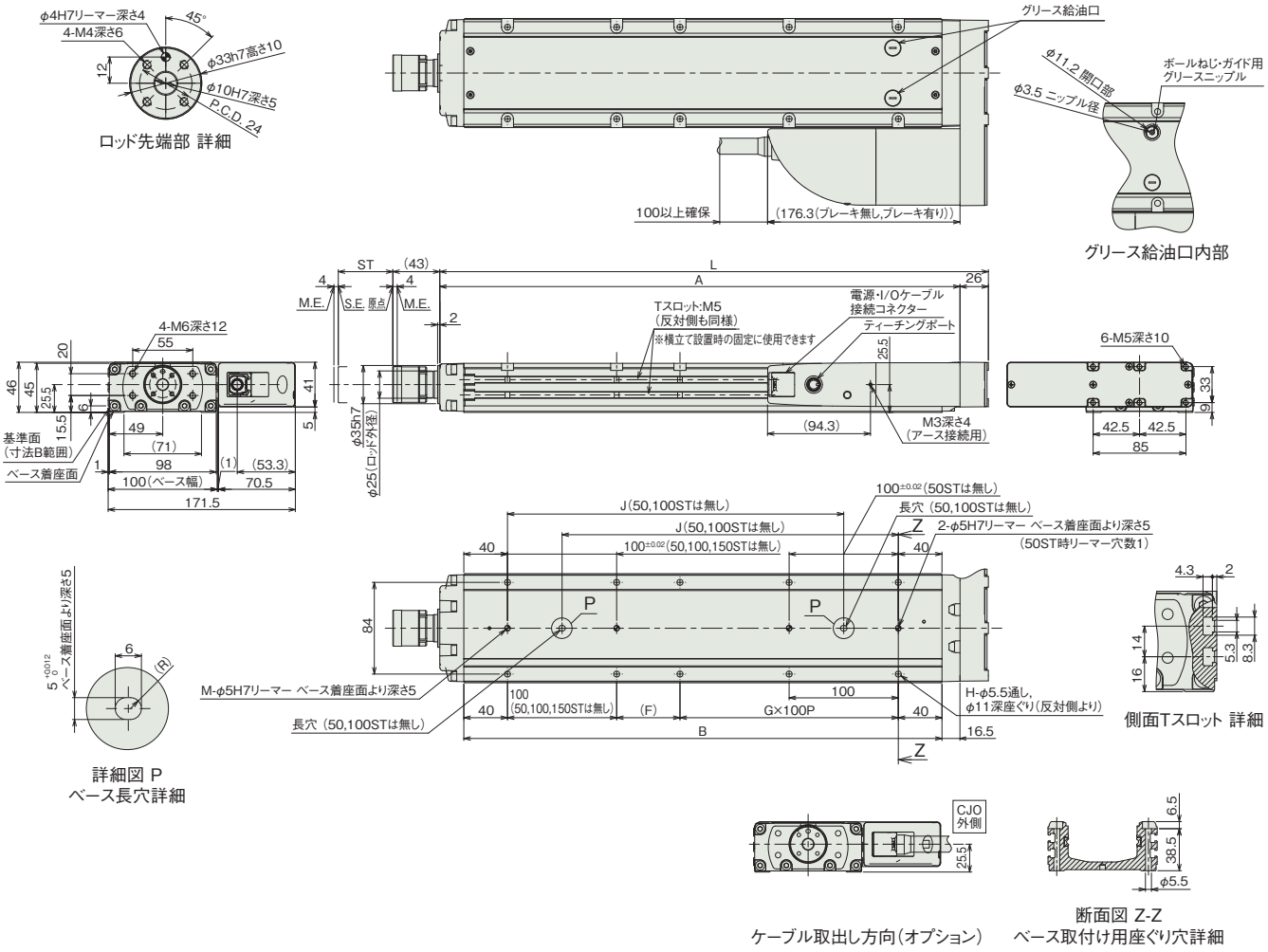
■ストローク別質量

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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

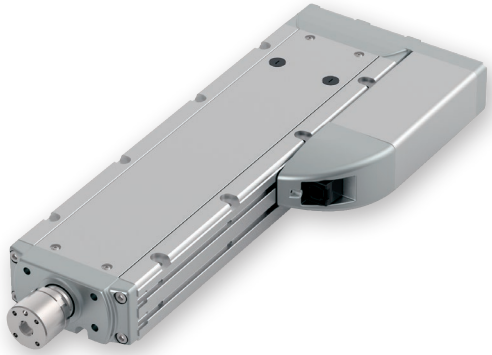
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-181ページをご確認ください。

RCP6-WRA12R
RCP6S-WRA12R

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 120mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	- WRA12R -	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 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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ごと)	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®

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) 「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。
(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) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(7) 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	**300**	–	–
100	–	–	**350**	–	–
150	–	–	**400**	–	–
200	–	–	**450**	–	–
250	–	–	**500**	–	–

オプション価格表(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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー(左)(注2)	**NTBL**	4-595	–
Tスロットナットバー(右)(注2)	**NTBR**	4-595	–

(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(4-601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-WRA12R P3	RCP6-WRA12R P5	RCP6S-WRA12R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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)	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)	–	–	280	200
		最低速度(mm/s)	–	–	8	4
		定格加減速度(G)	–	–	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	–	–	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)	–	–	7.5	17.5
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	φ30mm 材質：ステンレス
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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
40	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
100	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
160	55	40	32.5	25	25	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
20	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
50	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
80	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
110	70	60	50	45	40	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(省エネモード)

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	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

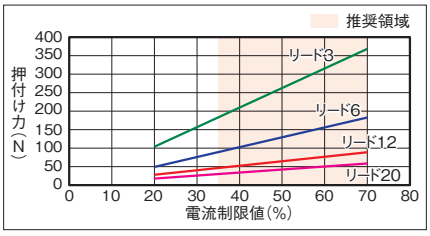
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50~400(50mmごと)	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		

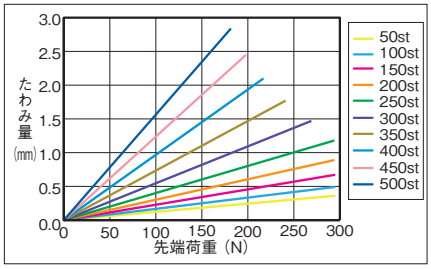
(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

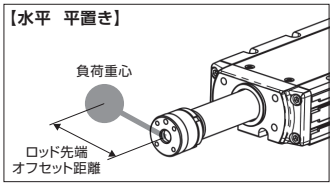
押付け力と電流制限値の相関図

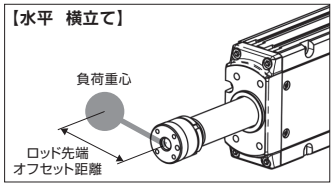


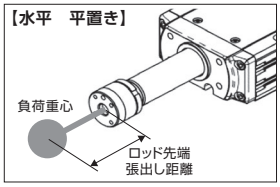
ロッドたわみ量(参考値)

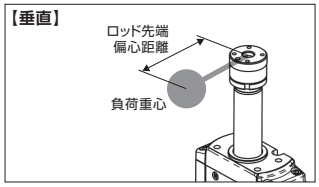


ロッド先端許容負荷質量

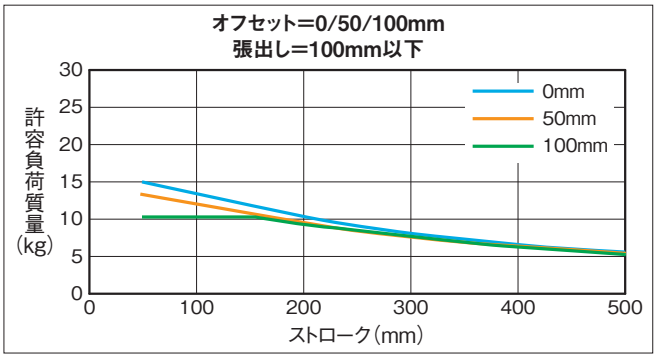






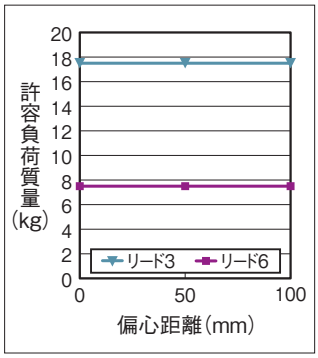


■水平



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)

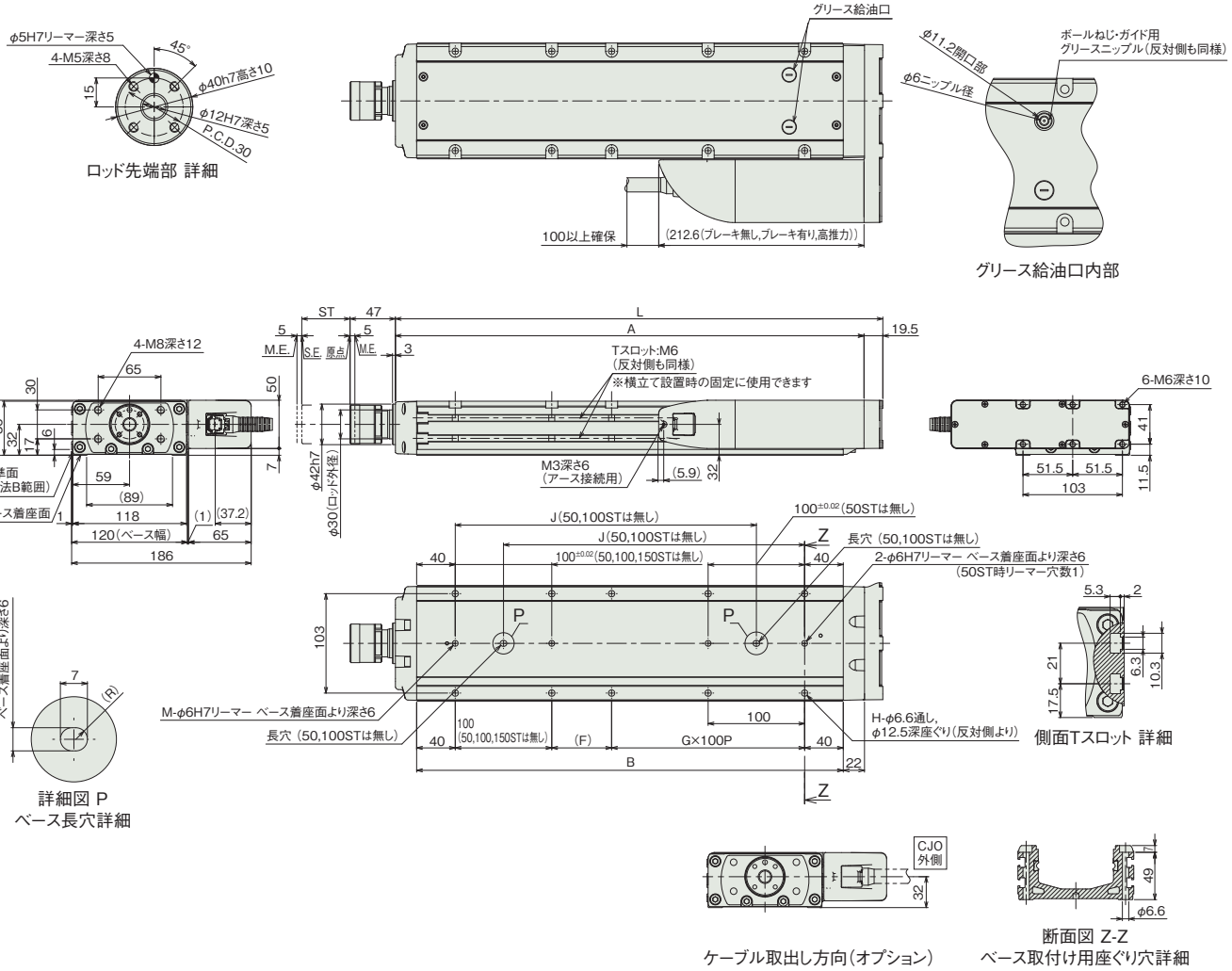
寸法図

CAD図面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-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



■ストロークと寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L			255	305	355	405	455	505	555	605	655	705
A			236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
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

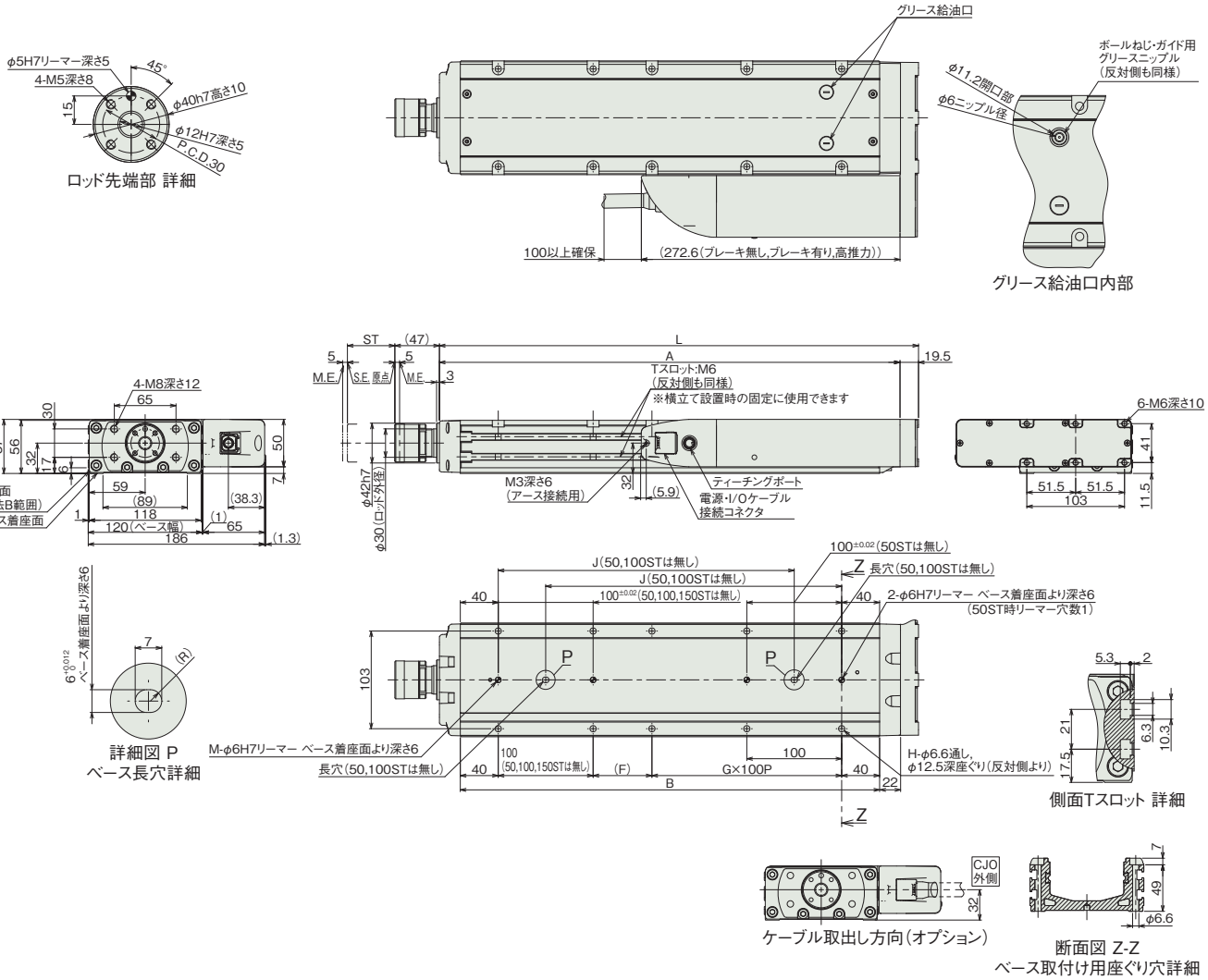
■ストローク別質量

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	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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

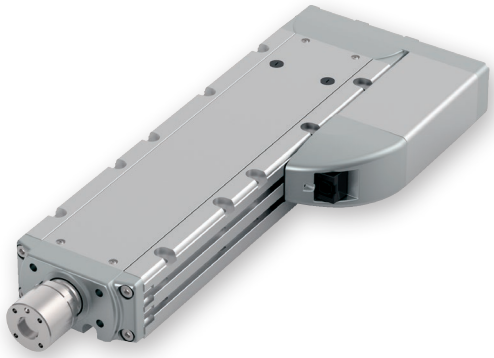
RCP6-WRA14R
RCP6S-WRA14R

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 140mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	- WRA14R -	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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: WRA14R
- 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: 56P パルスモーター 56□サイズ
- リード: 24 24mm / 16 16mm / 8 8mm / 4 4mm
- ストローク: 50〜600 50mm〜600mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / RCP6 P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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®

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。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(6) 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	350	–	–
100	–	–	400	–	–
150	–	–	450	–	–
200	–	–	500	–	–
250	–	–	550	–	–
300	–	–	600	–	–

オプション価格表(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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
フランジ	FL	4-585	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー(左)(注2)	NTBL	4-595	–
Tスロットナットバー(右)(注2)	NTBR	4-595	–

(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(4-601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-WRA14R P3	RCP6-WRA14R P5	RCP6S-WRA14R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m [-RB]=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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3)	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
		定格加減速度(G)	0.1	0.3	0.3	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)	–	–	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
		定格加減速度(G)	–	–	0.5	0.1
		最高加減速度(G)	–	–	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)	–	–	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	φ40mm 材質:ステンレス
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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	22	14	12	8
210	25	22	14	12	8
420	25	18	14	6	3
630		8	2		

リード16

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	46	31	22	18
420	50	22	12	8	6
560	10	2			

リード8

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	13	13	10
210	65	65	40	30	23	5	5	4
280	65	25	13	7	3			
350	35							

リード4

姿勢	水平						垂直		
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60		25	23	23
35	85	80	70	65	60		25	23	23
70	85	80	70	65	60		25	23	23
105	85	80	60	50	40		19	17	17
130	85	50	10	6	6		7	4	
175	45								

■高出力設定無効(省エネモード)

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

リード16

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

リード8

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

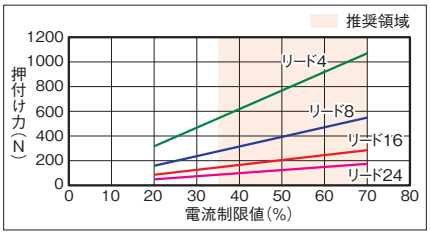
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50～600(50mmごと)
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

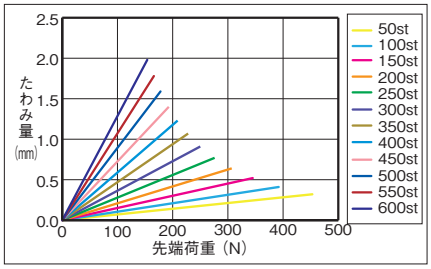
(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

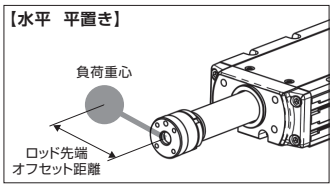
押付け力と電流制限値の相関図

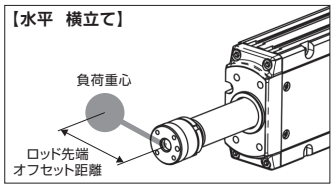


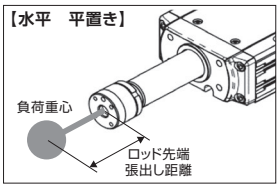
ロッドたわみ量(参考値)

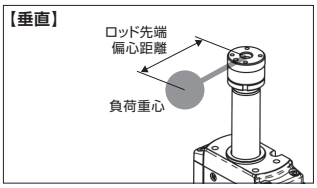


ロッド先端許容負荷質量

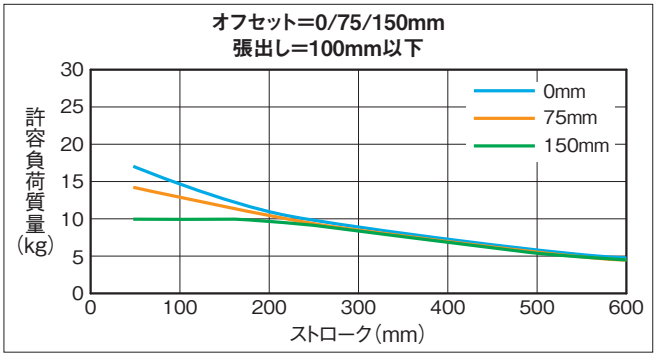






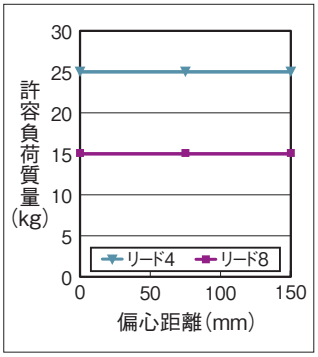


■水平



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)

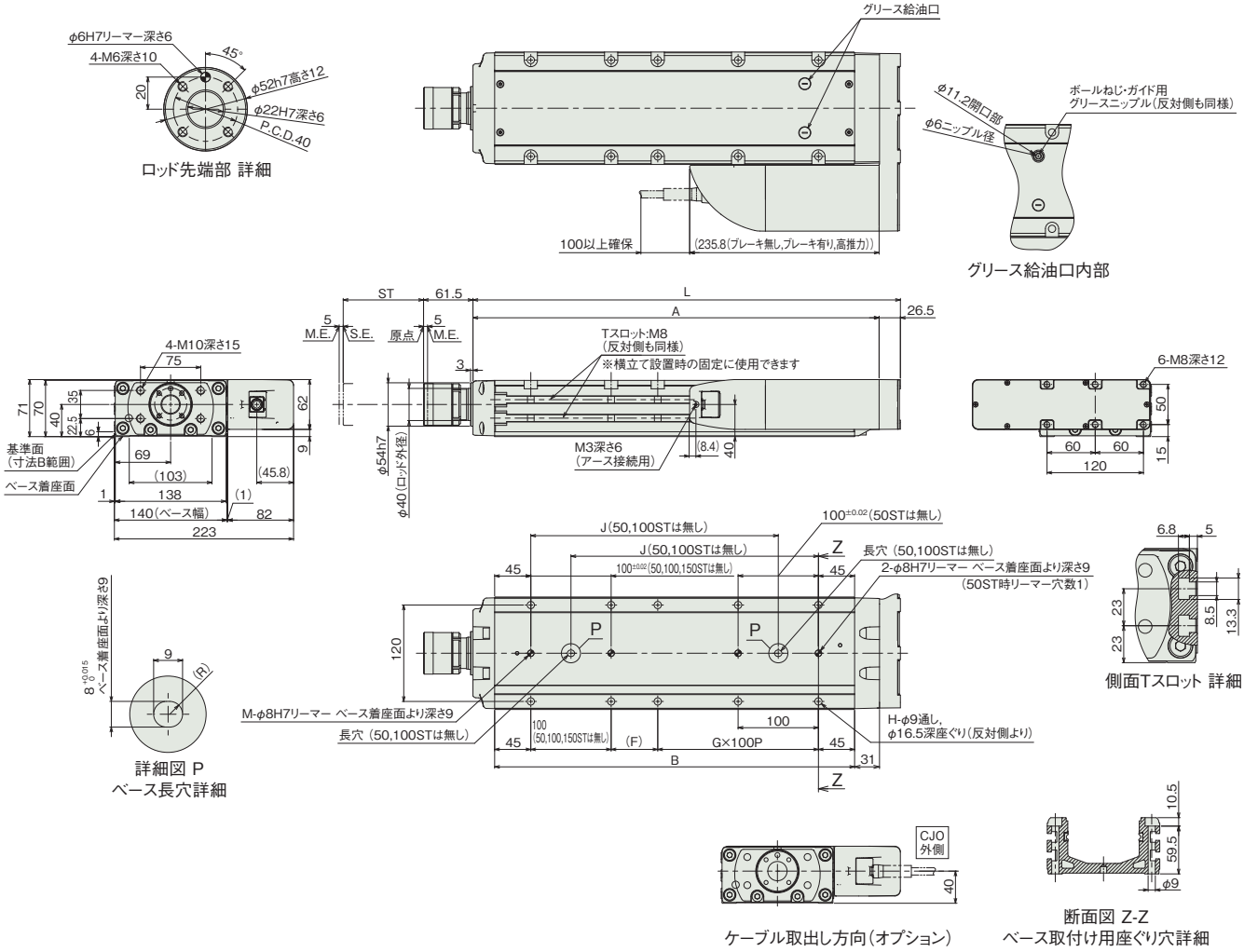
寸法図

CAD図面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-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



■ストロークと寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L			282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832
A			256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
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)	オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		オフセット150mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
		オフセット150mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

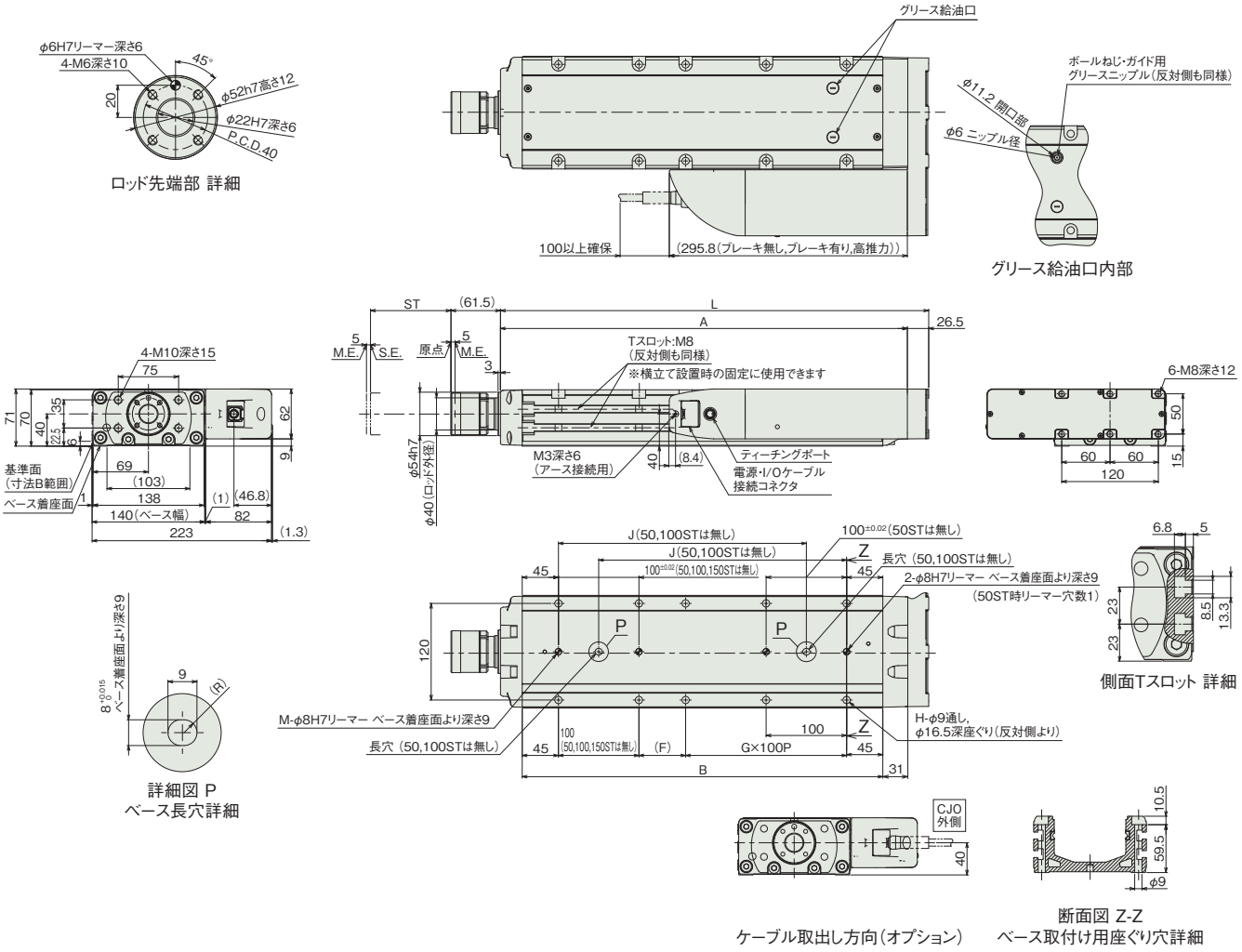
■ストローク別質量

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

■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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

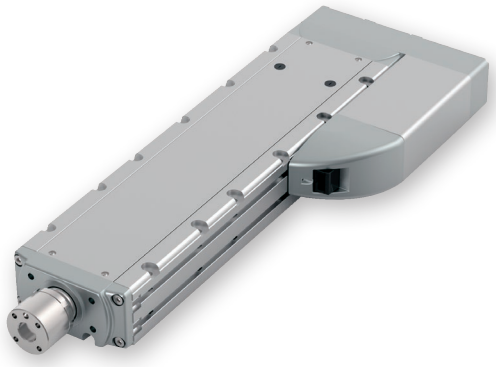
RCP6-WRA16R
RCP6S-WRA16R

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 160mm / 24v パルスモーター

■型式項目

	WRA16R	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: WRA16R
- 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: 60P パルスモーター 60□サイズ
- リード: 20 20mm / 10 10mm / 5 5mm
- ストローク: 50～800 50mm～800mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF / RCP6 P6 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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®

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) 「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。
(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) 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 1-315 ページをご確認ください。
(5) RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティー比 70%以下で運転してください。
(6) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(8) リード 20 は垂直で設置することはできません。
(9) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	450	–	–
100	–	–	500	–	–
150	–	–	550	–	–
200	–	–	600	–	–
250	–	–	650	–	–
300	–	–	700	–	–
350	–	–	750	–	–
400	–	–	800	–	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA16R P4	RCP6-WRA16R P6	RCP6S-WRA16R 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー(左)(注2)	**NTBL**	4-595	–
Tスロットナットバー(右)(注2)	**NTBR**	4-595	–

(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(4-601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	10	5
水平	可搬質量(注3)	最大可搬質量(kg)	30	60	100
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	240	120
		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)	–	34.5	63
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	180	100
		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	φ45mm 材質:ステンレス
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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
240	30
300	30
360	19
420	10.5

リード10

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	60
150	60
200	45
240	18

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	100
90	100
120	58

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	63
48	63
60	33
70	28
80	18
90	9
100	2

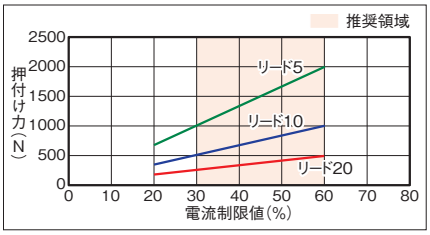
ストロークと最高速度

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

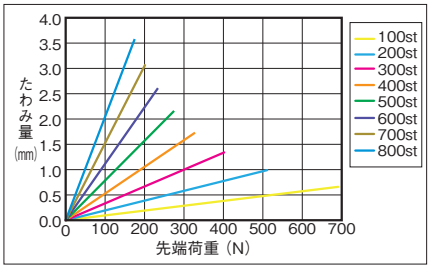
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

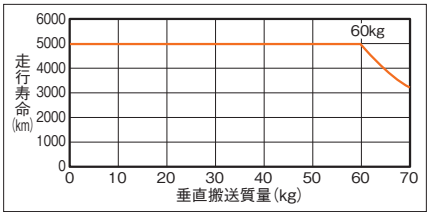
押付け力と電流制限値の相関図



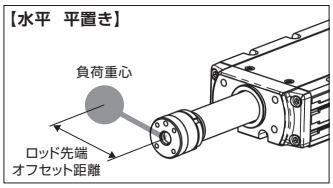
ロッドたわみ量(参考値)

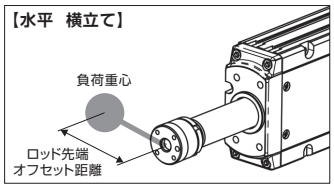


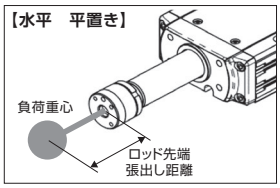
垂直搬送質量と走行寿命

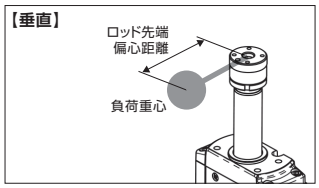


ロッド先端許容負荷質量

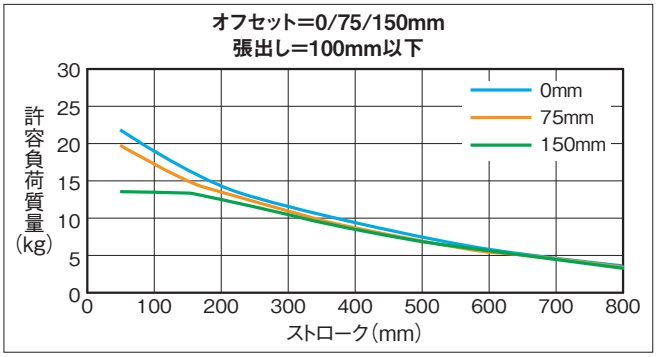






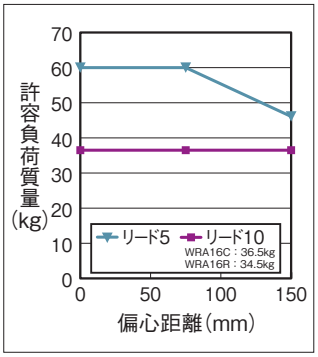


■水平



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)

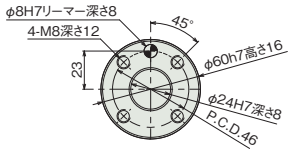
寸法図

CAD図面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

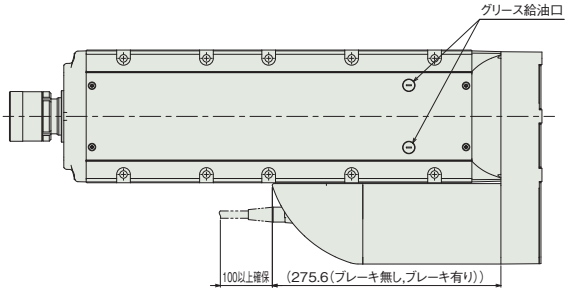
■RCP6-WRA16R

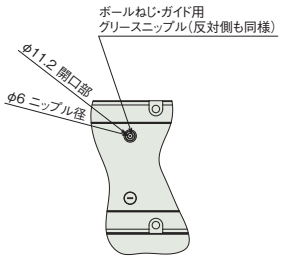
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリーマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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

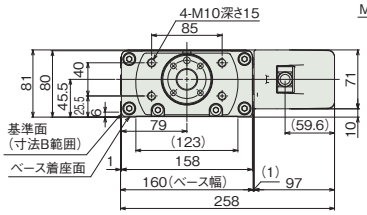


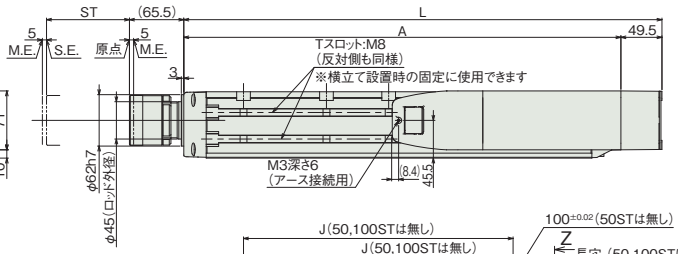
ロッド先端部 詳細

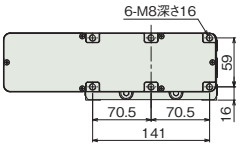


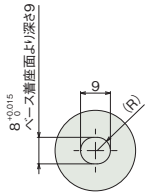


グリース給油口内部

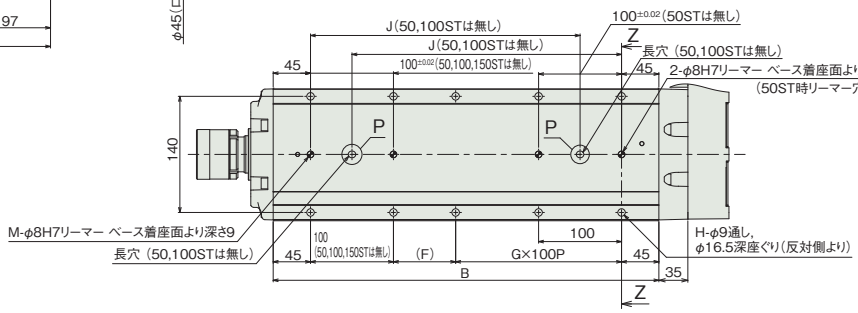


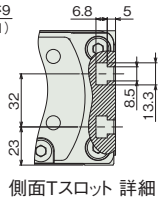




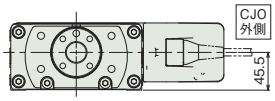


詳細図 P
ベース長穴詳細

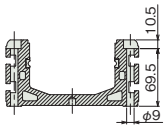




側面Tスロット 詳細



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	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)	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

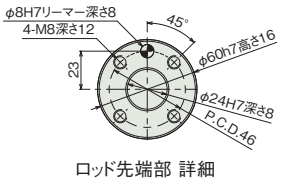
■ストローク別質量

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	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

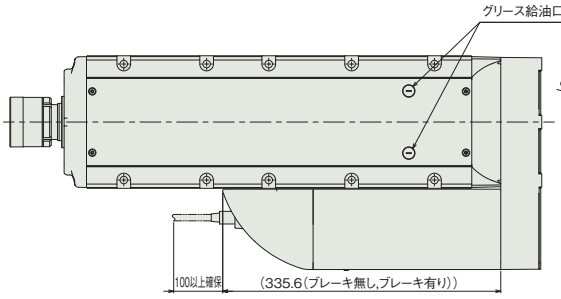
■RCP6S-WRA16R

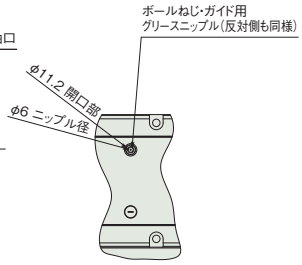
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリーマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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

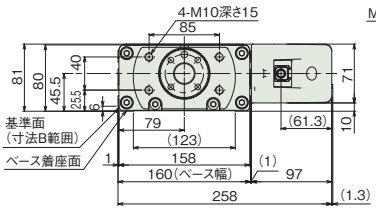


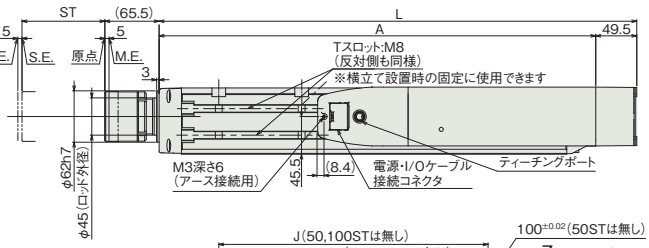
ロッド先端部 詳細

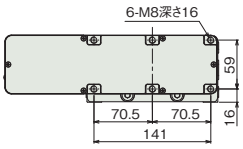


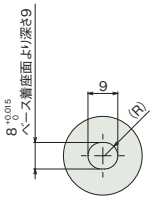


グリース給油口内部

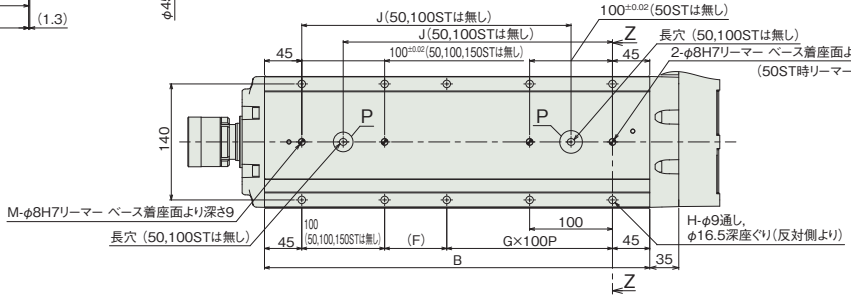


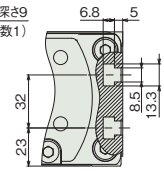




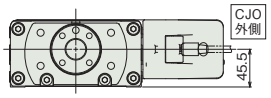


詳細図 P
ベース長穴詳細

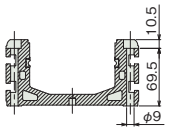




側面Tスロット 詳細



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

(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-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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。

RCP5

パルスモーター				
RCP5	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-RA10C	4-163	
	ラジアルスライダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP5-RA10R	4-167	

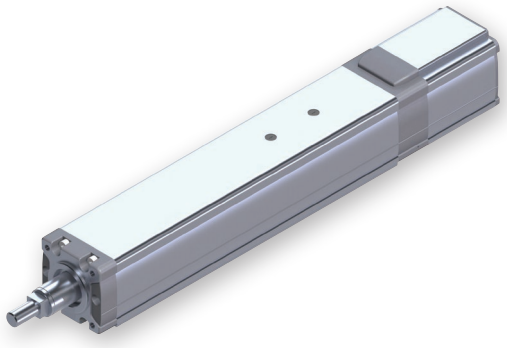
RCP5-RA10C

バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 110mm / 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
RCP5	RA10C	WA バッテリーレスアブソ	86P パルスモーター 86□サイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50〜800 50mm〜800mm (50mmごと)	P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 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 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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) 「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。
(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 1-315 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(6) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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) ～ **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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	4-583	
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	4-583	
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	
フランジ金具	**FL**	4-585	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

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		
		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 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	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

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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.04
0	80
100	80
175	80
200	80
225	38
240	20
250	15

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.04
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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.02
0	150
83	150
125	150

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.02
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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.01
0	300
42	300
63	300

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.01
0	150
20	150
30	100
35	75
37	65
50	30
55	20
63	10

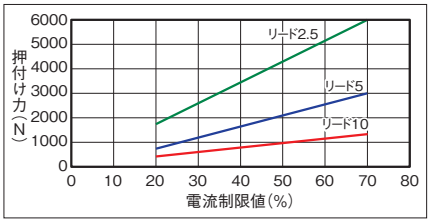
ストロークと最高速度

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	200~400 (50mmごと)	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

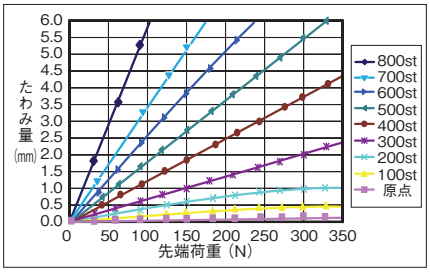
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

リード(タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回

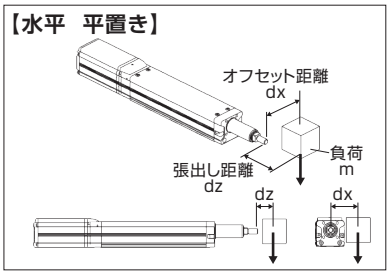
(注) 押付け回数の上限は、衝撃、振動などの運転条件により変化します。上記回数は衝撃、振動が無い場合の数値です。

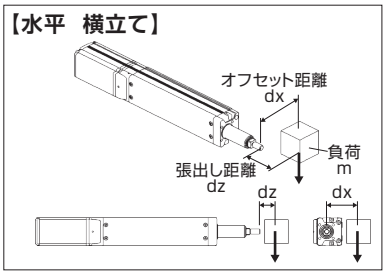
ロッドたわみ量(参考値)

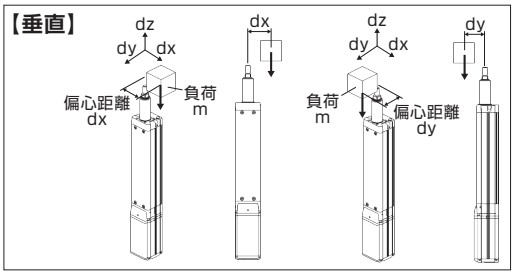
下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む)



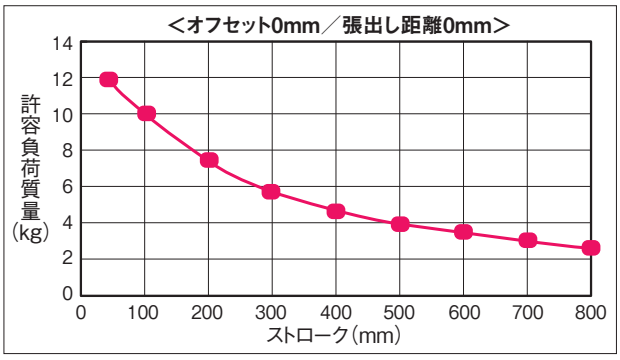
ロッド先端許容負荷質量





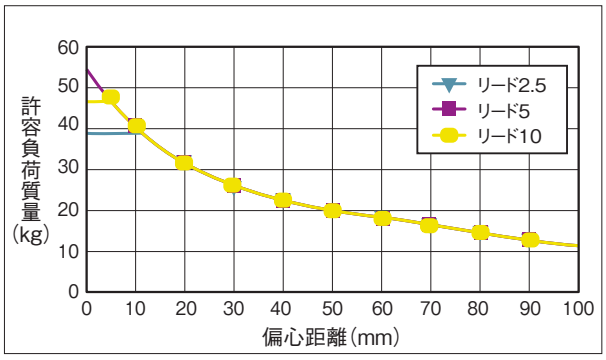


■水平



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0.04G、速度250mm/s)

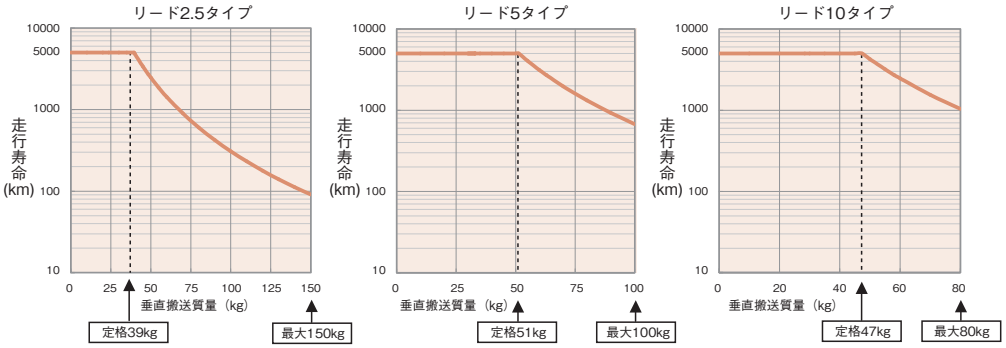
■垂直



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0.04G、速度167mm/s)

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

RCP5-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいため、垂直設置の場合、可搬質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。
搬送質量と寿命のグラフを以下に示します。



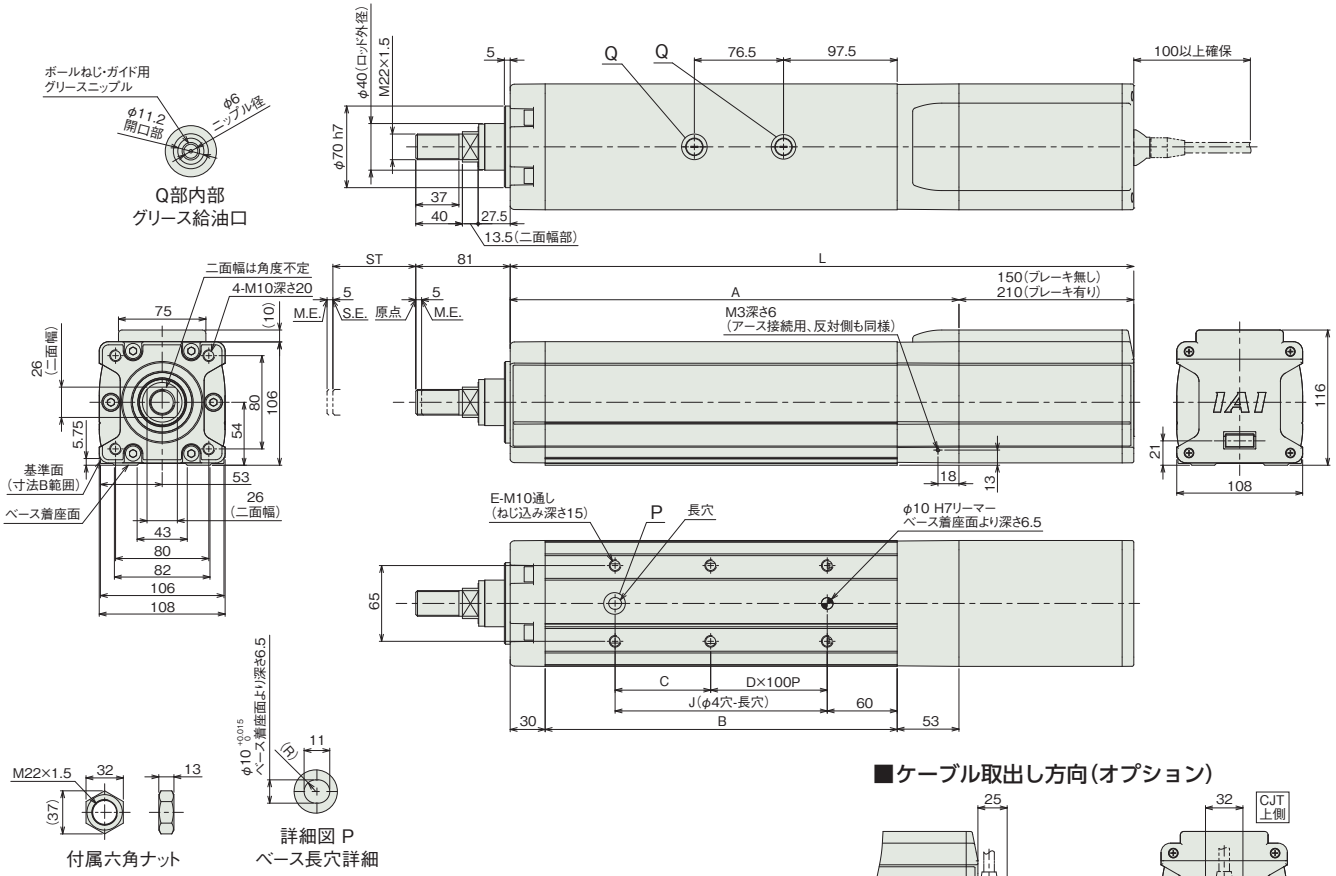
(注)　定格の数値は、走行寿命5000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が上記グラフのように減少しますのでご注意ください。

寸法図

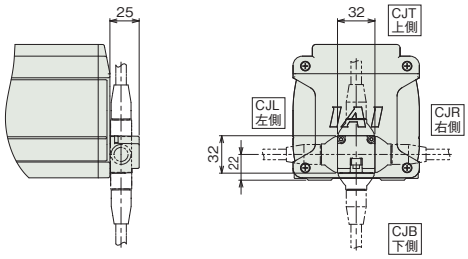
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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



■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	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	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
				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	–	8-317
PCON-CFB/CGFB (86Pモーター対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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。

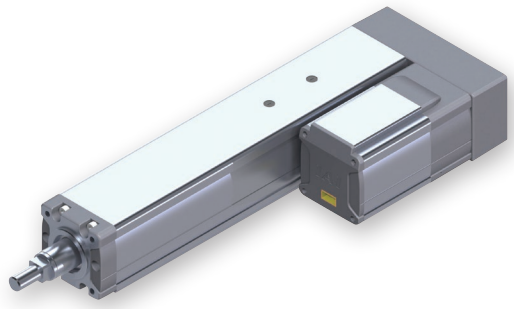
RCP5-RA10R

バッテリーレスアブソ　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	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 バッテリーレスアブソ	86P パルスモーター 86□サイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm ～ 800 800mm (50mmごと)	P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 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



(注)　上写真はモータ左折返し仕様(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®

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) 「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。
(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 1-315 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(6) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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) ～ **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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	4-592	
フランジ金具	**FL**	4-585	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(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
水平	可搬質量(注2)	最大可搬質量(kg)	80	150	300
	速度/加減速度	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
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)	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	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		
		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	バッテリーレスアブソリュート
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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.04
0	80
200	80

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.04
0	80
34	80
37	69
45	58
53	50
75	35
105	20
120	15
140	10

リード5

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.02
0	150
100	150

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.02
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	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.01
0	300
50	300

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.01
0	150
20	150
30	95
35	70
37	60
50	6

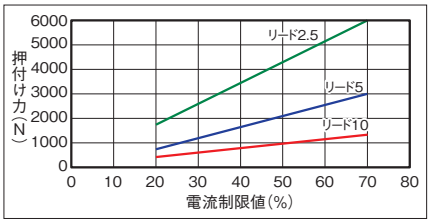
ストロークと最高速度

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	200~400 (50mmごと)	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

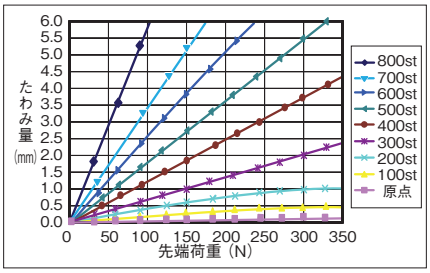
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

リード(タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回

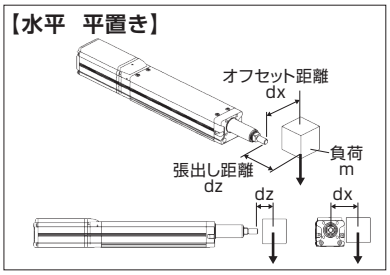
(注) 押付け回数の上限は、衝撃、振動などの運転条件により変化します。上記回数は衝撃、振動が無い場合の数値です。

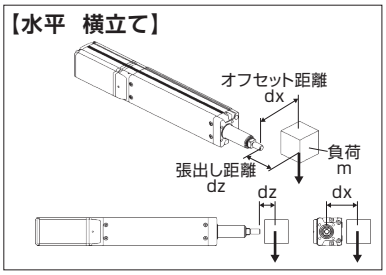
ロッドたわみ量(参考値)

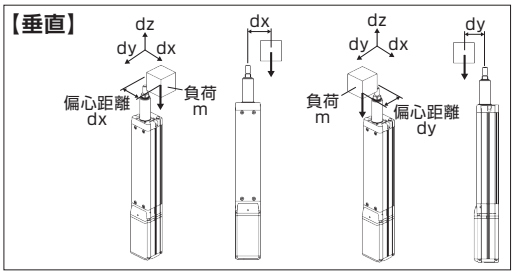
下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む)



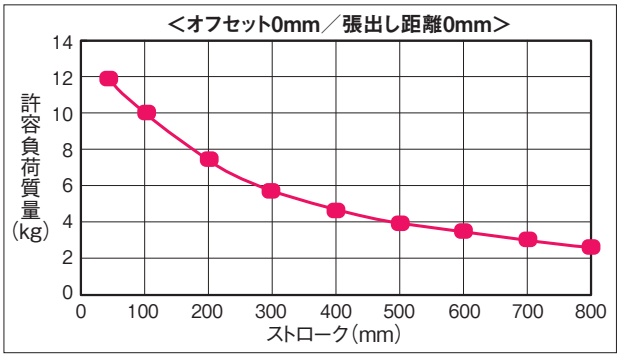
ロッド先端許容負荷質量





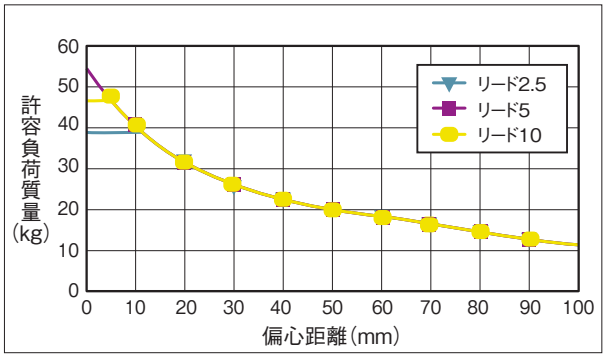


■水平



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0.04G、速度200mm/s)

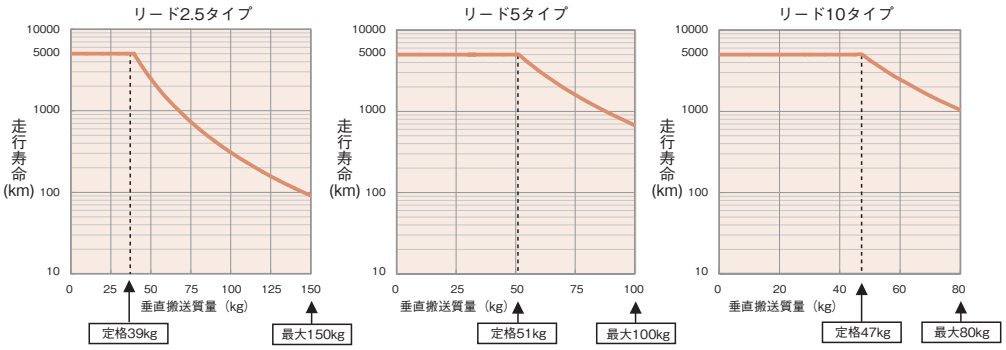
■垂直



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0.04G、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。
搬送質量と寿命のグラフを以下に示します。



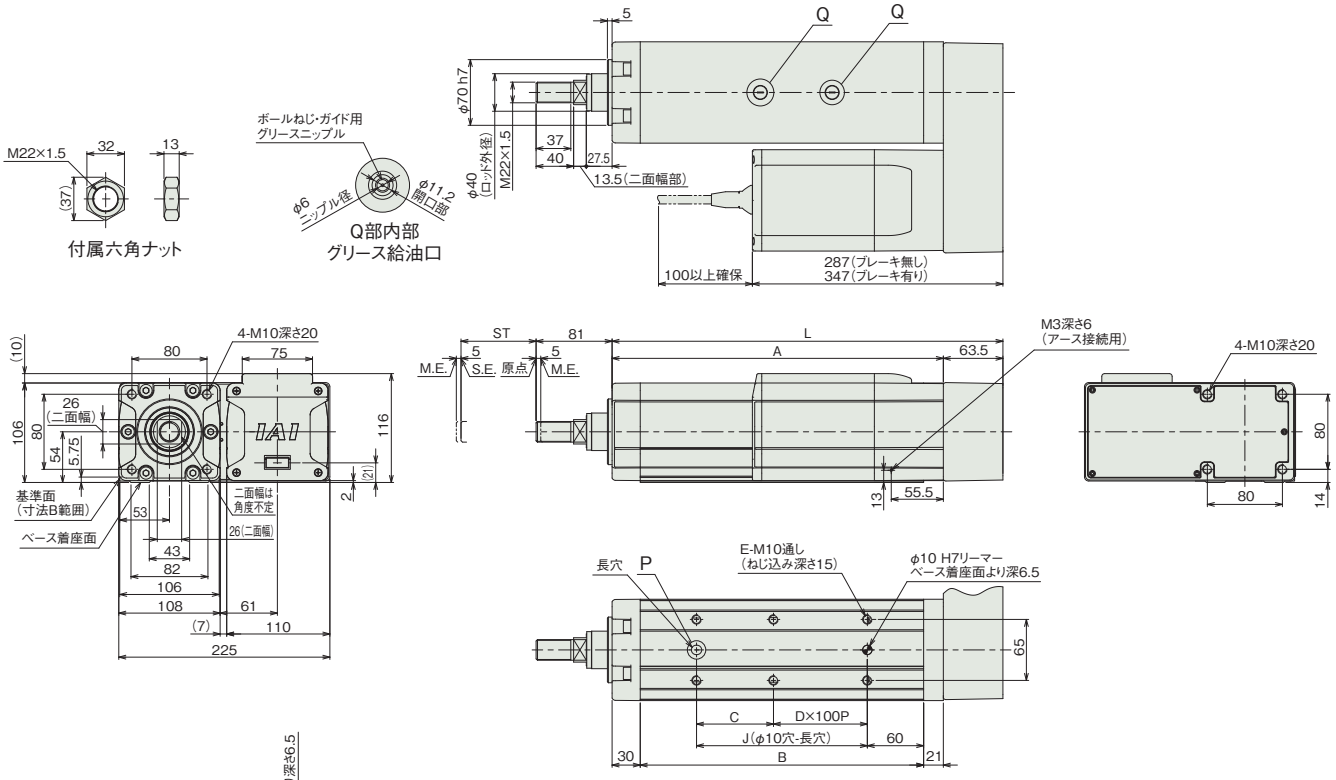
(注)　定格の数値は、走行寿命5000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が上記グラフのように減少しますのでご注意ください。

寸法図

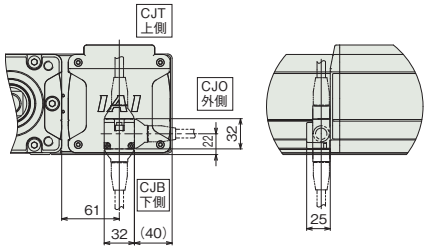
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) ストローク50mmのブレーキ有り仕様は、フランジが90度回転した状態で取付きます。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

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
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



■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	–	8-317
PCON-CFB/CGFB (86Pモーター対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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。

RCP4

パルスモーター				
RCP4	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®	RCP4-RA3C	4-173	
		RCP4-RA5C	4-177	
	ラジアルスライダー【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP4-RA3R	4-181	
		RCP4-RA5R	4-185	

RCP4-RA3C

モーターストレート　本体幅 30mm　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	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	28P パルスモーター 28□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25～300 25mm～300mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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　横立て　天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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 1-315 ページをご確認ください。
(3) 水平可搬質量は全て外付けガイドを併用した場合の数値です。
(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(5) 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。
(6) 簡易アブ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	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**	4-583	–
原点確認センサー	**HS**	4-591	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

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) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 『-RB』=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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1)	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	6	12	24	36
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	6	12	24	36
	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	0.3	0.3	0.5
		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)	1.5	2.5	5	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	1.5	2.5	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
		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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1
560		6	6	5	3.5		1	1
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
1120			2	1.5	1			0.75

リード10

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
350	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
435	12	11	9	7	6	2.5	2.5	2.5
525	12	9	7	5.5	4	2.5	2.5	2.5
610		7	5	4	3		2.5	2
700		5	3.5	2.5	2		2	1.5

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	22	18	12	5	5	5
260	24	22	20	16	10	5	5	5
305	22	20	18	14	7	5	5	4.5
350	20	18	16	12	5	5	4	3.5

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	33	26	20	10	10	10
130	36	33	28	22	16	10	10	9
150	33	30	24	18	14	10	9	8
175	30	26	20	14	10	9	8	7

■高出力設定無効(省エネモード)

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)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1
560		6	5.5	4.5	3		1	1
700		5	4.5	3.5	2		1	1
840		4	3	2.5	1.5		1	0.75
980								
1120								

リード10

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
350	12	12	10	8	5.5	2.5	2.5	2.5
435	12	11	8	6	5	2.25	2.25	2.25
525	11	8	6	4	3	2	2	2
610		6	4	3	2		1	1
700		3	2.5	1.5	1		0.5	0.5

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	20	16	10	5	5	5
260	24	20	16	12	7.5	4.5	4.5	4
305	20	16	12	10	5	3	3	3
350	16	11	7	6	3	2	2	2

リード2.5

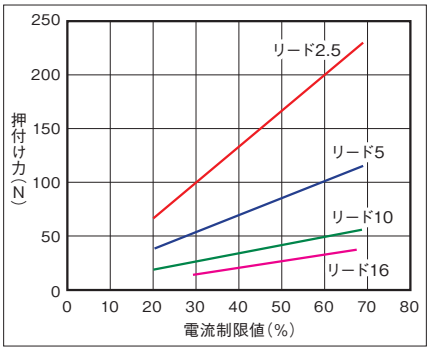
姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	30	22	18	10	10	10
130	36	30	24	18	14	9	9	8
150	32	26	20	14	12	5	5	5
175	28	18	16	12	8	2	2	2

ストロークと最高速度

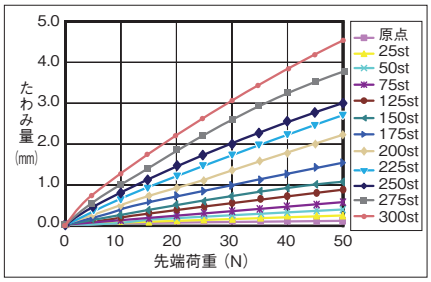
リード(mm)	高出力設定	25~300(25mmごと)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	
5	有効	350
	無効	
2.5	有効	175
	無効	

(単位はmm/s)

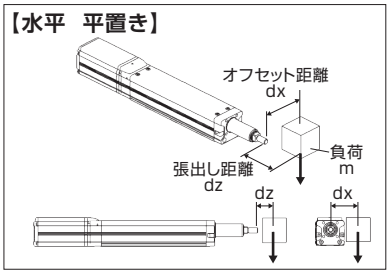
押付け力と電流制限値の相関図

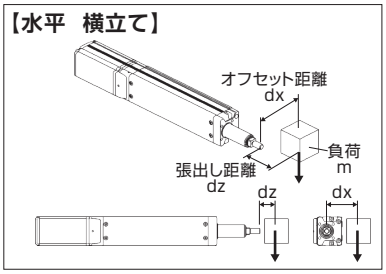


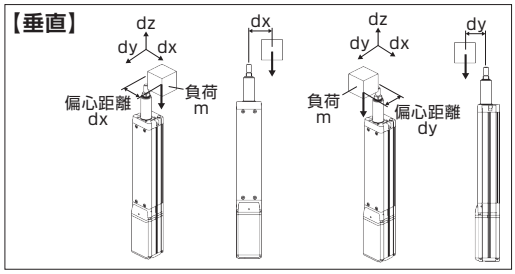
ロッドたわみ量(参考値)



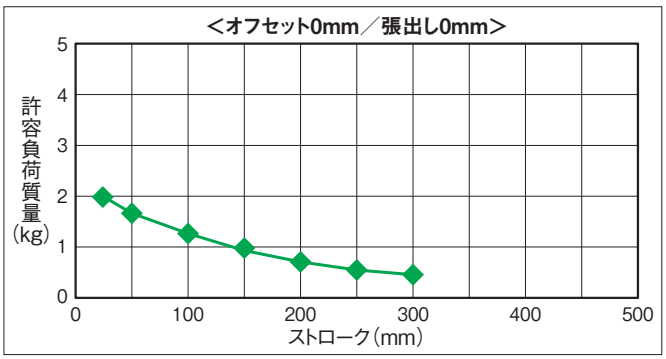
ロッド先端許容負荷質量





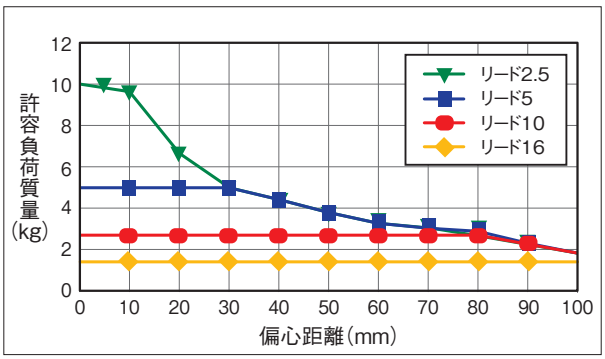


■水平



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



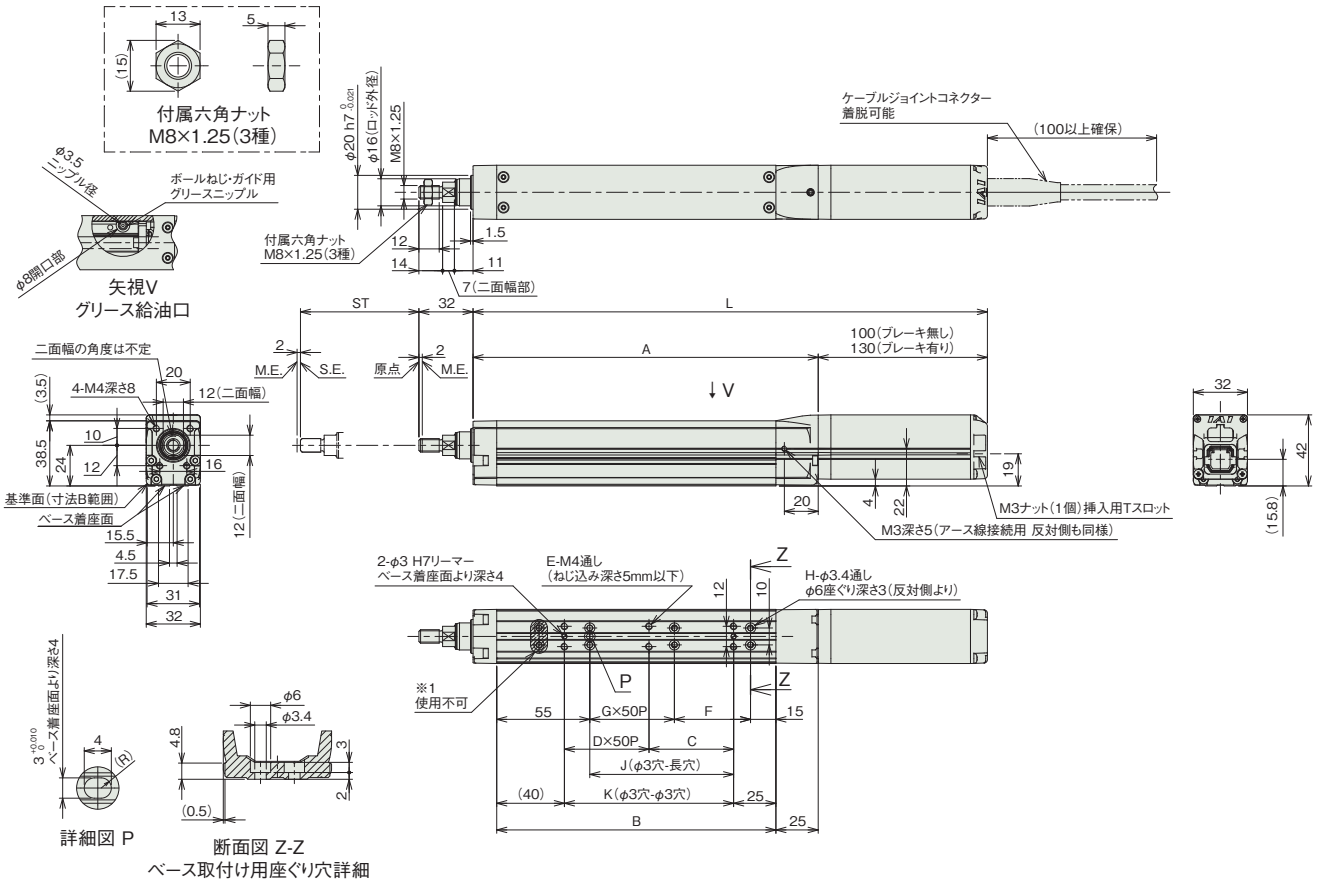
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

寸法図

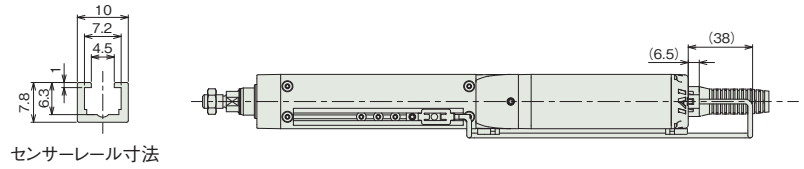
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

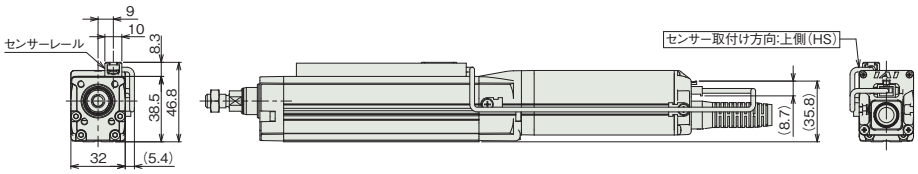
※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントハウジングを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

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



■センサー取付け(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	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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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	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	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	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50～400 50mm～400mm (50mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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　横立て　天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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) 水平可搬質量は全て外付けガイドを併用した場合の数値です。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(5) 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。
(6) 簡易アブ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。
(7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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)	–	–
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(注1)	**B**	4-583	–
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
フランジ金具	**FL**	4-585	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
スクレーパ	**SC**	4-598	–

(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	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	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	–
		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	–
垂直	可搬質量	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
	速度/加減速度	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/s²
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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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

リード3(高推力)

姿勢	垂直		
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.1	0.3	0.5
0	35	35	35
40	35	35	35
50	30	30	30
80	15	15	15

■高出力設定無効(省エネモード)

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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
0	40	20
25	40	20
50	40	16
75	40	12
100	40	9
125	40	5

リード3(高推力)

姿勢	垂直	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.1	0.2
0		35
30		35
40		20
50		15
80		5

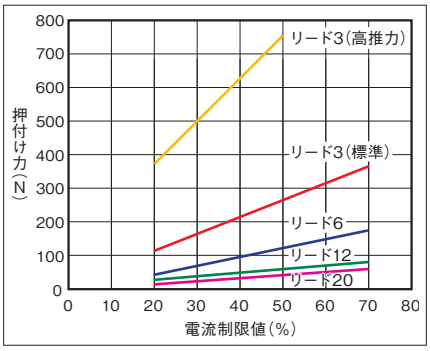
ストロークと最高速度

リード(mm)	ストローク / コントローラー	50~400(50mmごと)
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)

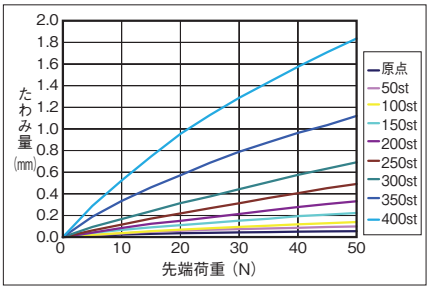
(注3) 高推力仕様は高出力設定でのみ動作可能です。

押付け力と電流制限値の相関図



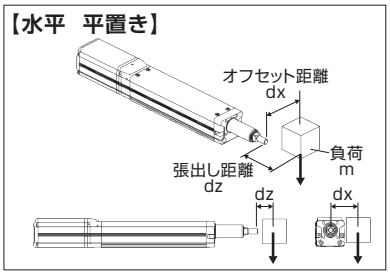
ロッドたわみ量(参考値)

下表はアクチュエーター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。

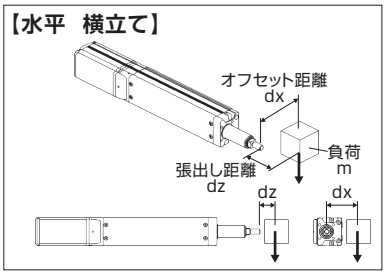


ロッド先端許容負荷質量

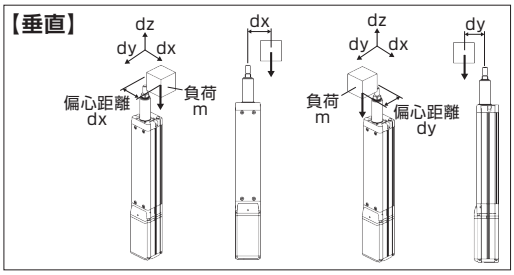
【水平　平置き】



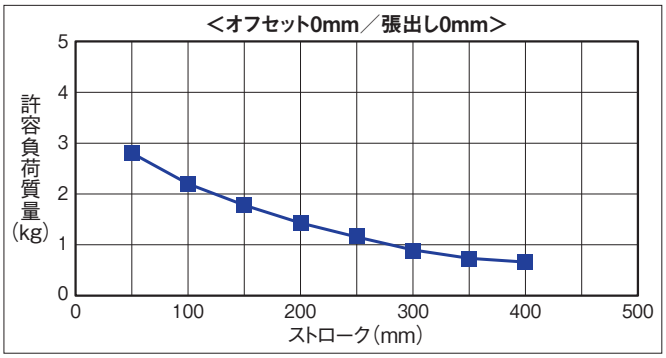
【水平　横立て】



【垂直】

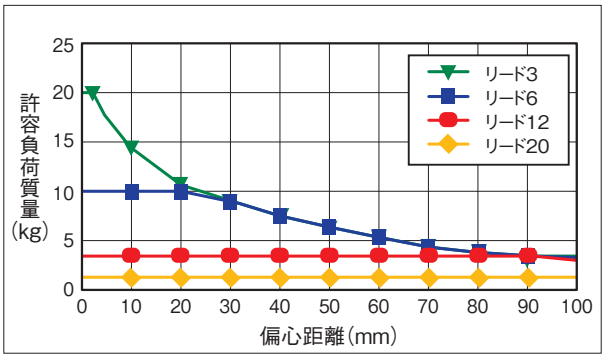


■水平



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



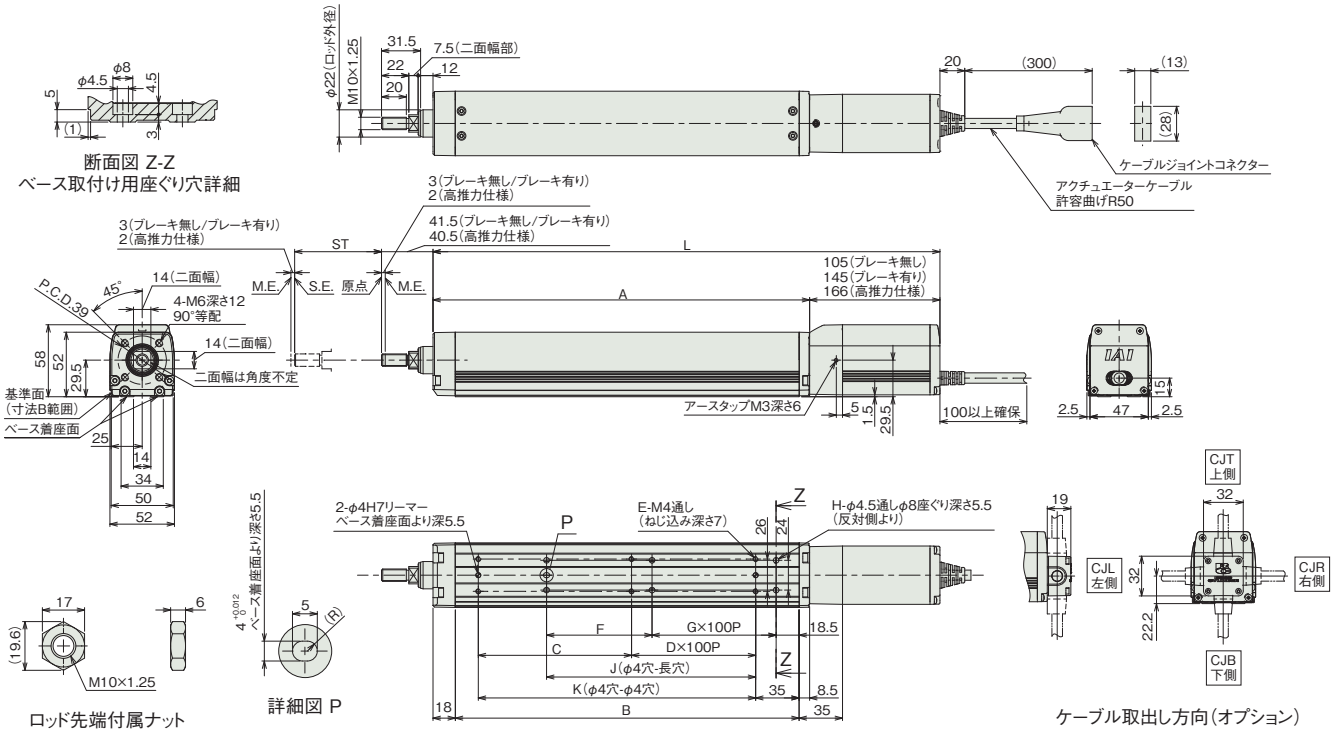
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

寸法図

CAD図面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ーには、モーター・エンコーダー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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(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
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	6.2
	オフセット100mm	25.6	19.7	15.7	12.7	10.4	8.6	7.1	5.7
ロッド先端静的許容トルク(N·m)		6.6	5.2	4.3	3.7	3.2	2.8	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク(N·m)		2.6	2.0	1.6	1.3	1.0	0.9	0.7	0.6

■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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

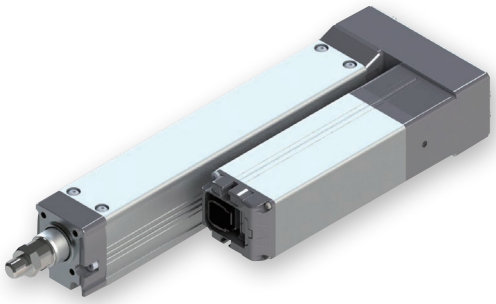
RCP4-RA3R

モーター折返し | 本体幅 30mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP4 - RA3R - I - 28P - □ - □ - □ - □ - □

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	28P パルスモーター 28□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25～300 25mm～300mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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



(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®

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 1-315 ページをご確認ください。
(3) 水平可搬質量は全て外付けガイドを併用した場合の数値です。
(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(5) 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。
(6) 簡易アブ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	ストローク(mm)	標準価格
25	–	**175**	–
50	–	**200**	–
75	–	**225**	–
100	–	**250**	–
125	–	**275**	–
150	–	**300**	–

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) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m [-RB]=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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**	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	4-592	–
原点確認センサー	**HS**	4-591	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
背面取付けプレート	**RP**	4-598	–

(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)	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
	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	0.3	0.3	0.5
		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)	1	2.5	5	10
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	1	2.5	5	10
	速度/加減速度	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
		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	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/s²
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。

速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)							
(mm/s)	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		3	2.5	1	0.5		0.5	0.5
980			2.5	1	0.5			0.5
1120			0.5	0.5	0.5			0.5

リード10

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	10	9	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	12	8	6	3	2	2.5	2.5	2
610		5	2	2	2		2	1.5
700		5	2	2	2		2	1.5

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	22	18	12	5	5	5
260	24	22	20	16	10	5	5	5
305	22	20	16	12	7	5	4	4
350	20	16	10	8	5	3.5	3	3

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	33	26	20	10	10	10
130	36	33	28	22	16	9	9	8
150	33	30	24	18	14	8	8	7
175	30	26	20	14	10	7.5	7	6

■高出力設定無効(省エネモード)

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)							
(mm/s)	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	3.5	2.5	2		1	1
700		4.5	2.5	2	1.5		1	1
840		3	2.5	1	0.5		0.5	0.5
980								
1120								

リード10

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	10	9	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	2.25	2.25	2.25
525	11	8	6	3	2	2	2	2
610		5	2	2	2		1	1
700		3	2	1.5	1		0.5	0.5

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	20	16	10	5	5	5
260	24	20	16	12	7.5	4.5	4.5	4
305	20	16	12	10	5	3	3	3
350	16	11	7	6	3	2	2	2

リード2.5

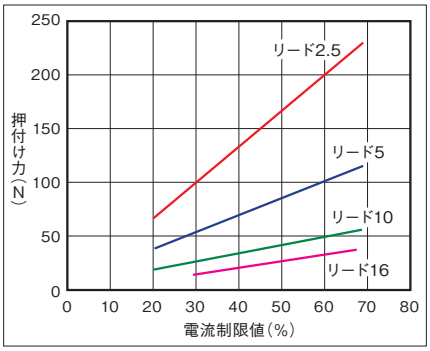
姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	30	22	18	10	10	10
130	36	30	24	18	14	9	9	8
150	32	26	20	14	12	5	5	5
175	28	18	16	12	8	2	2	2

ストロークと最高速度

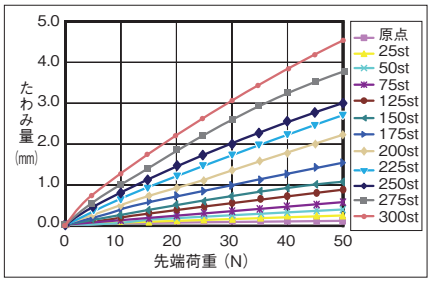
リード(mm)	高出力設定	25~300(25mmごと)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	
5	有効	350
	無効	
2.5	有効	175
	無効	

(単位はmm/s)

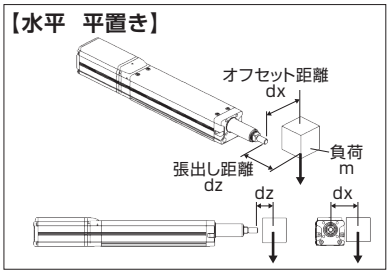
押付け力と電流制限値の相関図

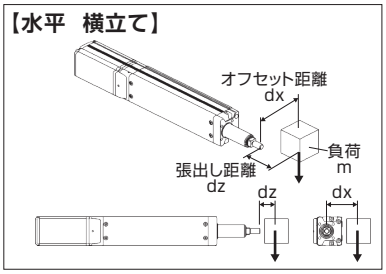


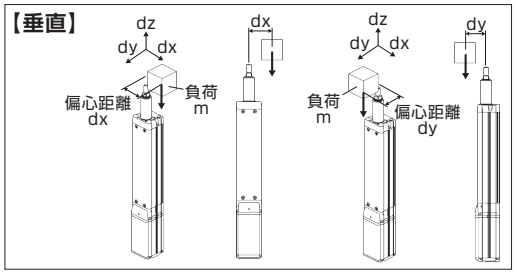
ロッドたわみ量(参考値)



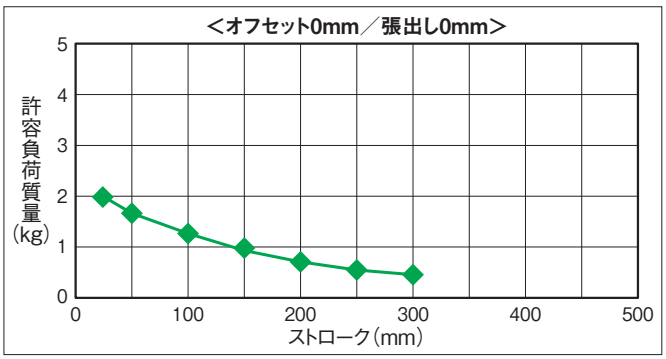
ロッド先端許容負荷質量





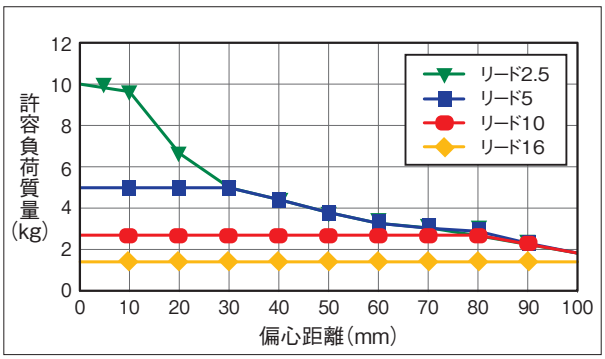


■水平



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



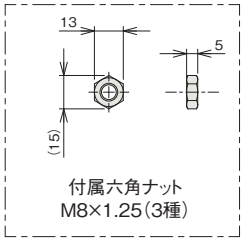
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

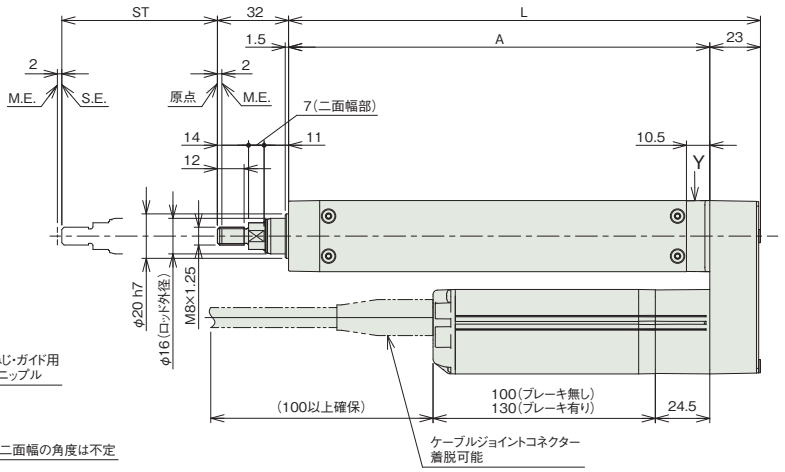
寸法図

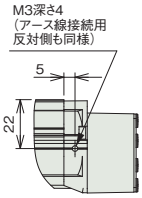
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

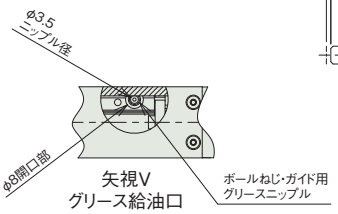
※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントハウジングを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

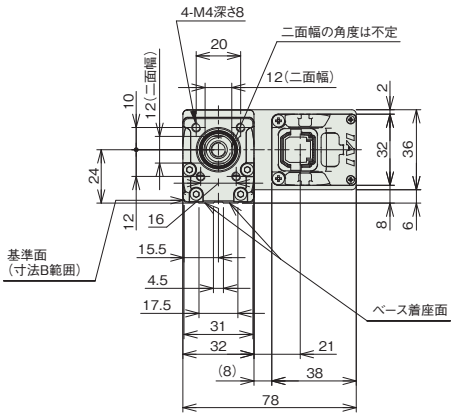
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

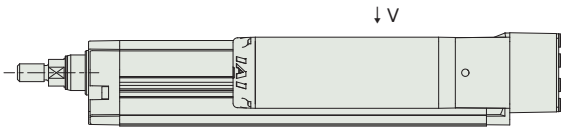


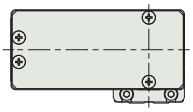


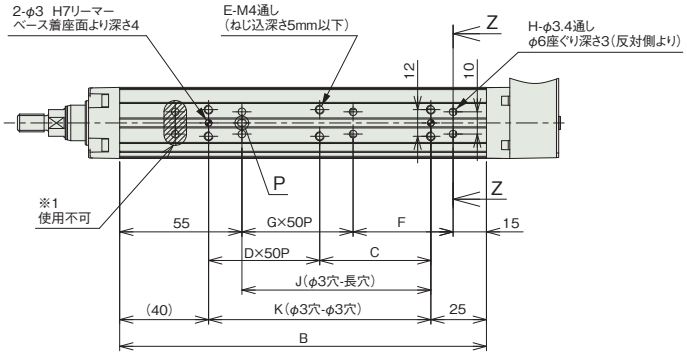


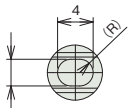


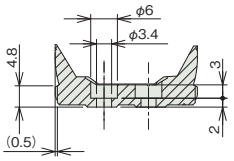


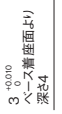




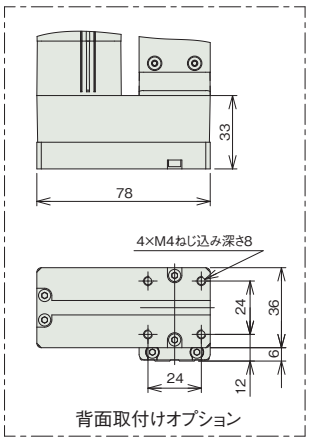






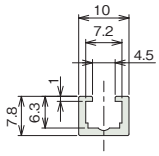


断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

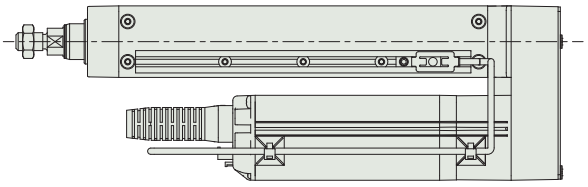


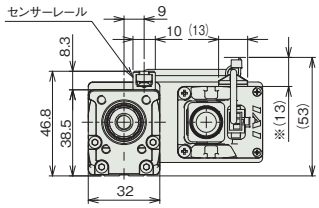
背面取付けオプション

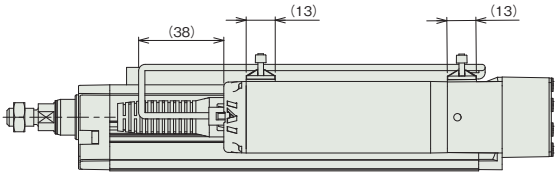
■センサー取付け(オプション)

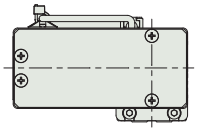


センサーレール寸法









※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
	背面取付けオプション	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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP4-RA5R

モーター折返し　本体幅 50mm　24v パルスモーター

■型式項目

RCP4 - RA5R - I - 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	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 〜 400 400mm (50mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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



(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®

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) 水平可搬質量は全て外付けガイドを併用した場合の数値です。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(5) 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。
(6) 簡易アブ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。
(7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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)	—	—
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(注1)	**B**	4-583	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	4-583	—
ケーブル取出方向変更(外側)	**CJO**	4-583	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	4-583	—
フランジ金具(注1)	**FL**	4-585	—
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	—
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	—
原点逆仕様	**NM**	4-595	—
スクレーパ	**SC**	4-598	—

(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できません。
(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
		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
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
		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)	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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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

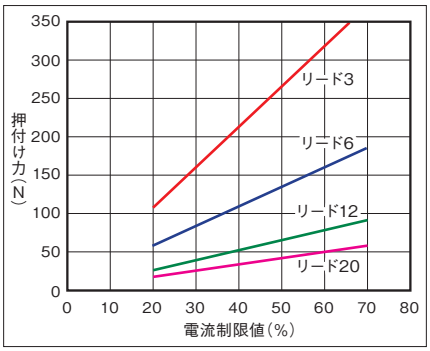
姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
0	40	20
25	40	20
50	40	16
75	40	12
100	40	9
125	40	5

ストロークと最高速度

リード(mm)	ストローク / コントローラー	50～400(50mmごと)
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

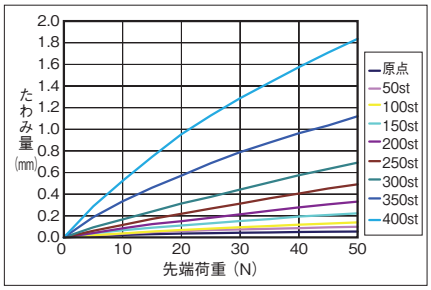
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

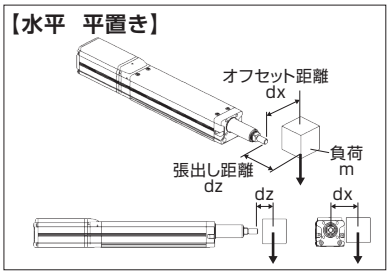


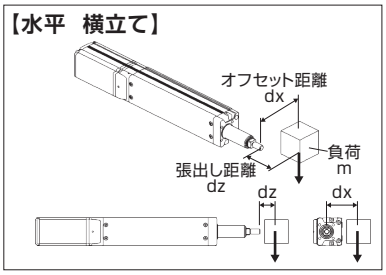
ロッドたわみ量(参考値)

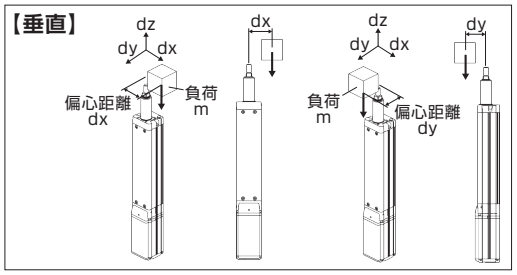
下表はアクチュエーターを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。



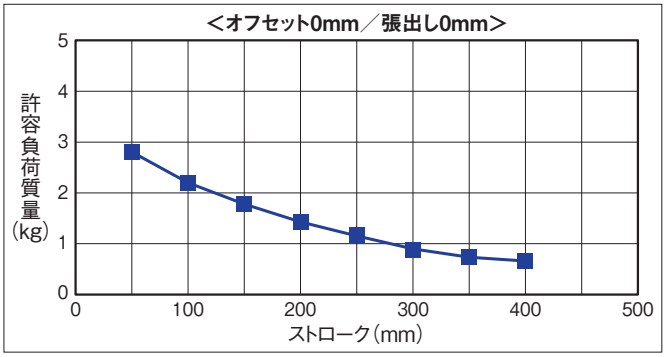
ロッド先端許容負荷質量





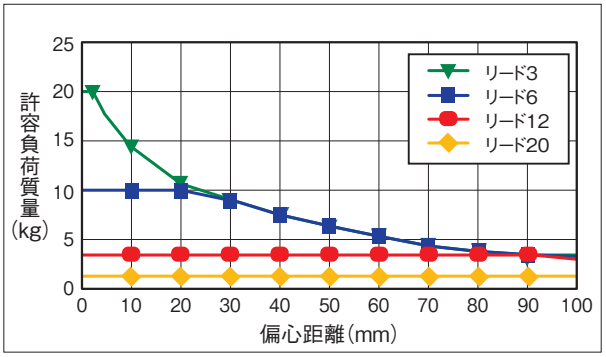


■水平



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



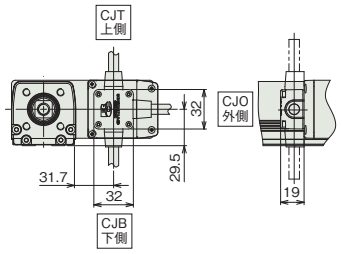
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

寸法図

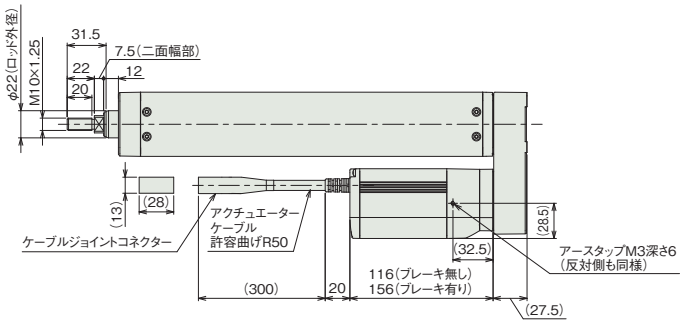
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

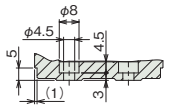
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントハウジングおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 50ストロークのブレーキ有りは、モーターカバーとフランジが干渉するため使用できません。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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

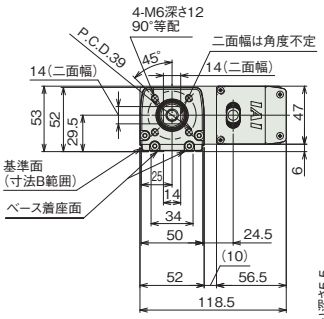


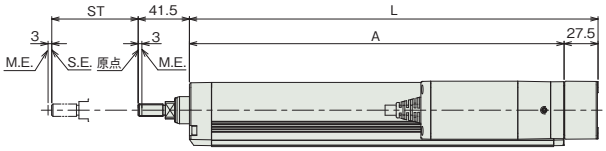
ケーブル取出し方向(オプション)

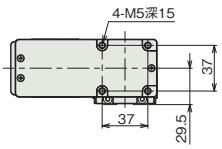


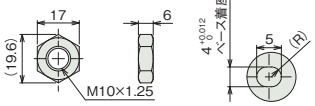


断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

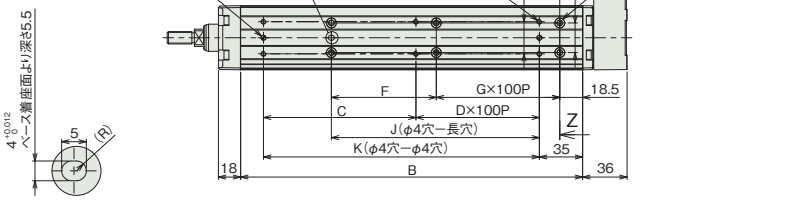








ロッド先端付属ナット



詳細図 P

■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	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
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	6.2
	オフセット100mm	25.6	19.7	15.7	12.7	10.4	8.6	7.1	5.7
ロッド先端静的許容トルク(N·m)		6.6	5.2	4.3	3.7	3.2	2.8	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク(N·m)		2.6	2.0	1.6	1.3	1.0	0.9	0.7	0.6

■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	3.7	4.0
	ブレーキ有り	2.3	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	3.9	4.2

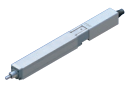
適応コントローラー

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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3

パルスモーター				
RCP3	ロッド	RCP3-RA2AC	4-191	
		RCP3-RA2BC	4-195	
	ロッド【折返しタイプ】	RCP3-RA2AR	4-199	
		RCP3-RA2BR	4-203	

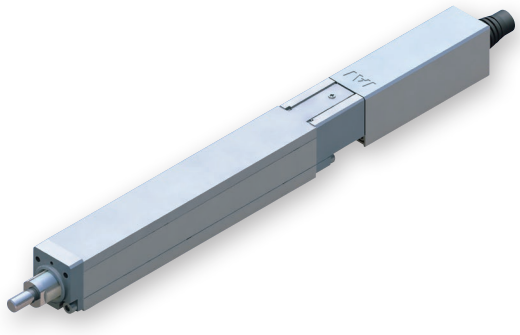
RCP3-RA2AC

細小型 | モーターストレート | 本体幅 20mm | 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	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	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	4 4mm 2 2mm 1 1mm	25～100 25mm～100mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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 | 横立て | 天吊り

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、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 1-315 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) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	–	–

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。

オプション価格表(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**	4-583	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

メインスペック

			内容					
モータータイプ			標準タイプ			高推力タイプ		
リード		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
		最高加減速度(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)	0.20	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
		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
		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	無励磁作動電磁ブレーキ					
		ブレーキ保持力(kgf)	0.20	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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
200	1	0.32

リード2

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
100	2	0.62

リード1

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
200	0.5	0.2

リード2

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
100	1	0.37

リード1

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
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	

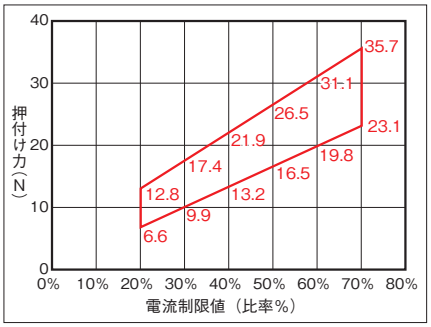
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

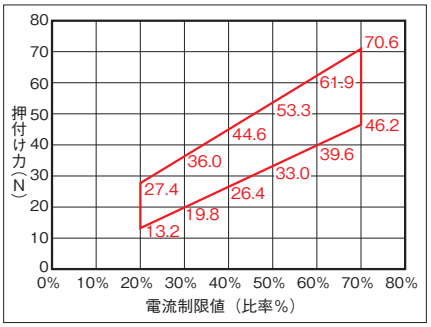
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

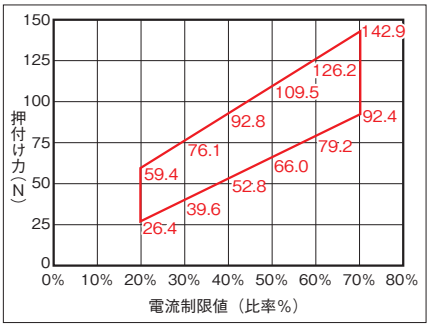
リード4



リード2

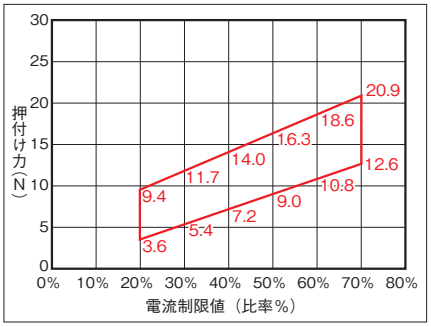


リード1

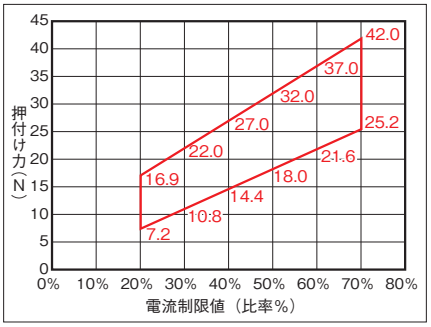


■標準タイプ

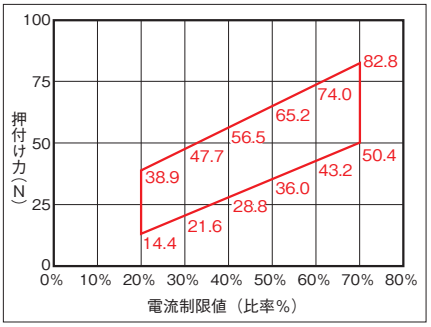
リード4



リード2



リード1

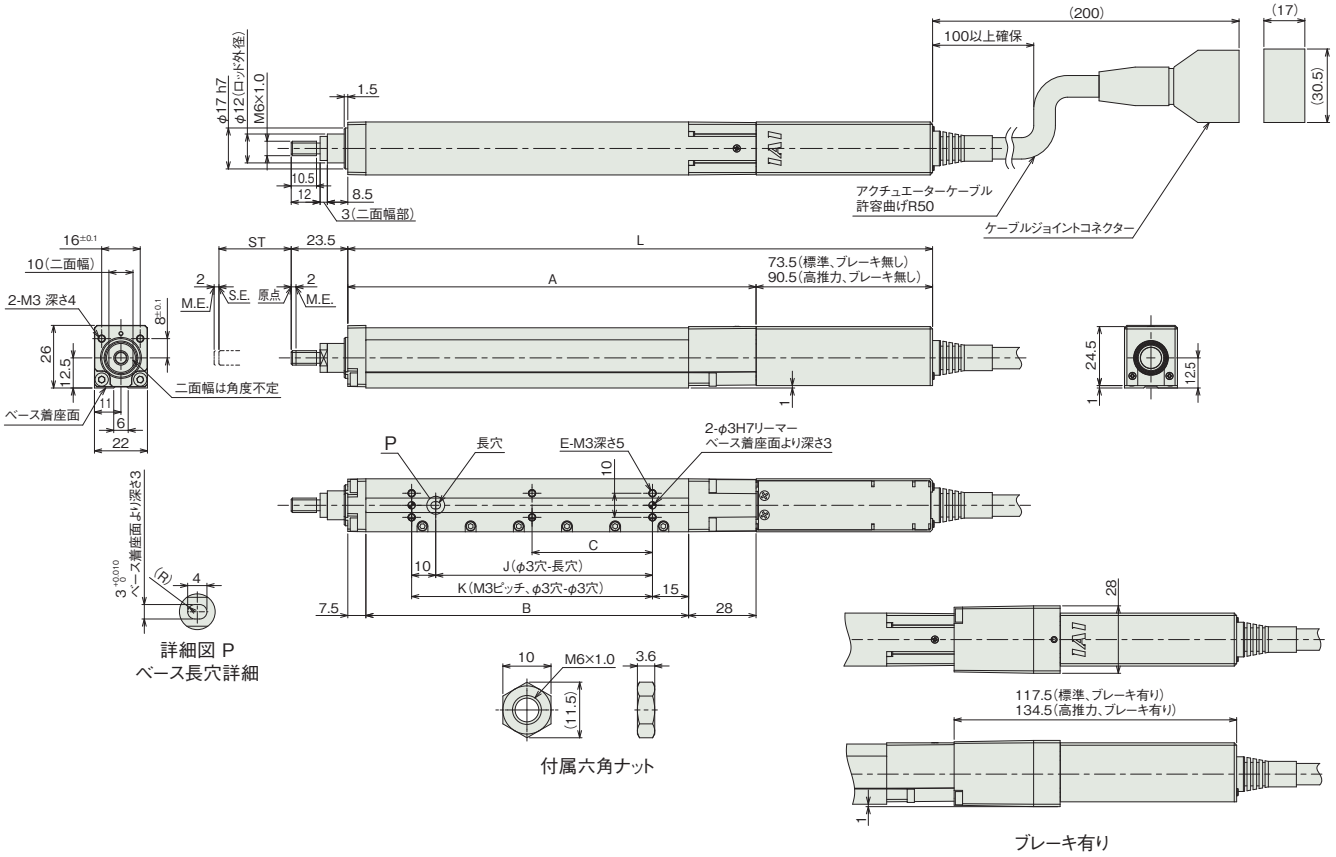


寸法図

CAD図面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ーにモーター・エンコーダー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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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け面より1mmはみ出ていますので、取付け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



■ストロークと寸法

ストローク			25	50	75	100
L	標準	ブレーキ無し	168	193	218	243
		ブレーキ有り	212	237	262	287
	高推力	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
		ブレーキ有り	0.38	0.4	0.43	0.45
	高推力	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			ネットワーク ※選択									最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

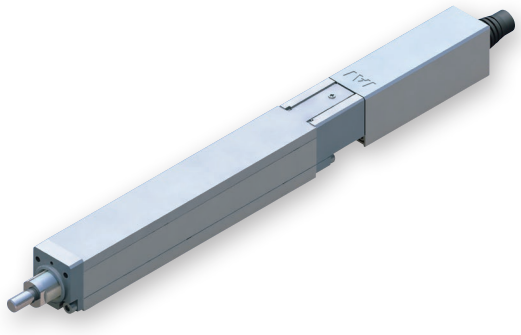
RCP3-RA2BC

細小型 | モーターストレート | 本体幅 30mm | 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	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	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	6 6mm 4 4mm 2 2mm 1 1mm	25～150 25mm～150mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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 | 横立て | 天吊り

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、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 1-315 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) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	–	–

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。

オプション価格表(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**	4-583	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

メインスペック

		内容							
モータータイプ		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
水平 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
	最高加減速度(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
垂直 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
	最高加減速度(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/s²
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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
300	1	0.32

リード4

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
200	2	0.62

リード2

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
100	4	1.25

リード1

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
300	0.5	0.2

リード4

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
200	1	0.37

リード2

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
100	2	0.75

リード1

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
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		

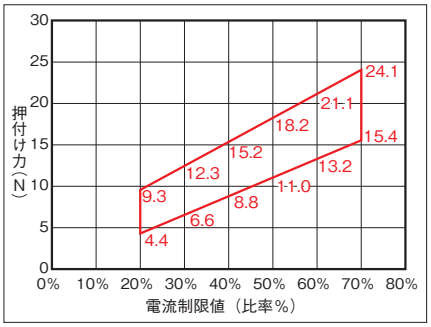
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

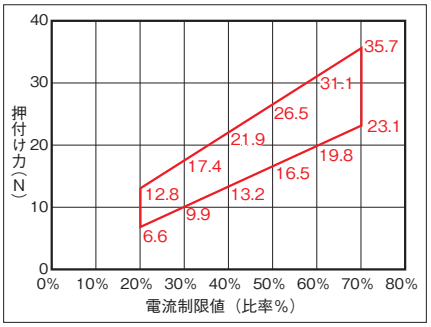
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

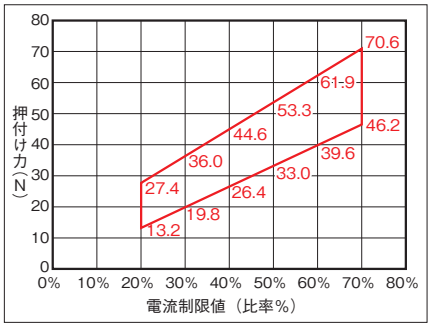
リード6



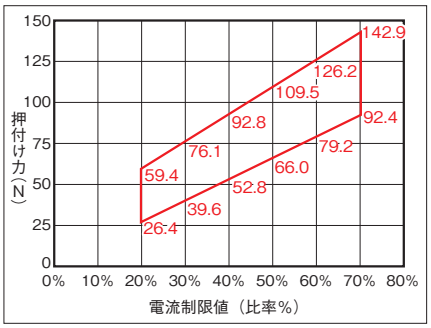
リード4



リード2

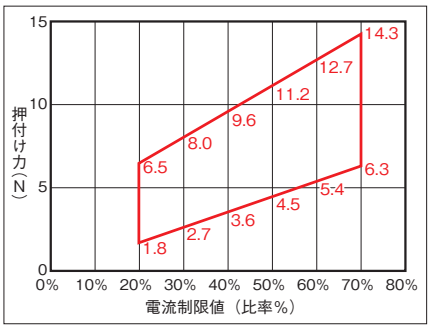


リード1

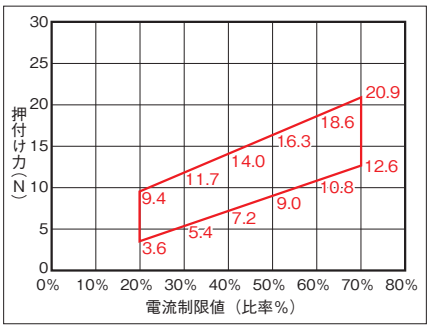


■標準タイプ

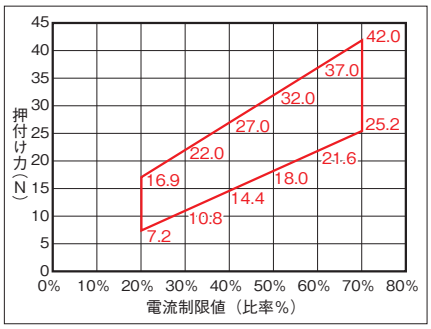
リード6



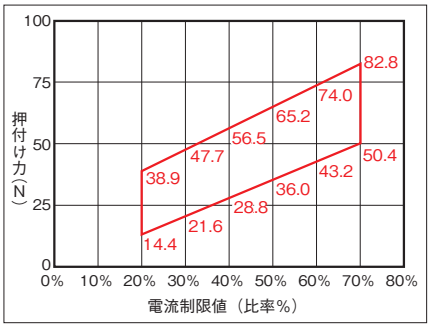
リード4



リード2



リード1

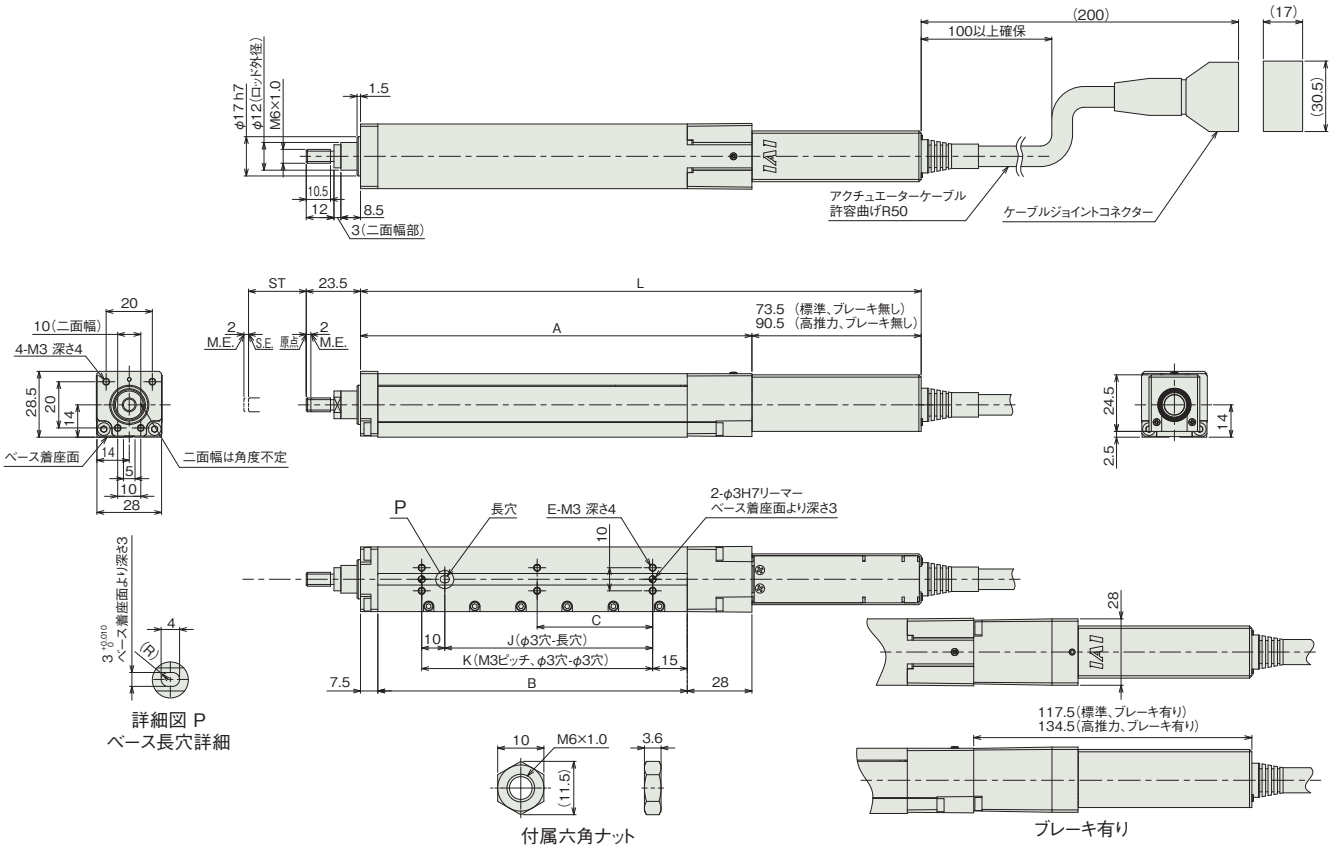


寸法図

CAD図面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ーにモーター・エンコーダー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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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



■ストロークと寸法

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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

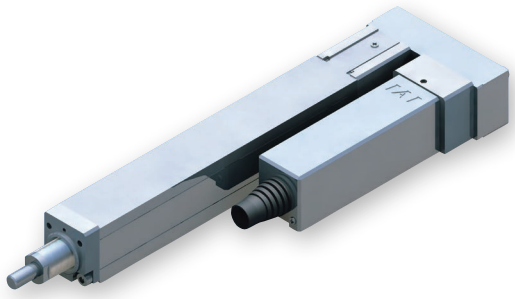
RCP3-RA2AR

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	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	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	4 4mm 2 2mm 1 1mm	25～100 25mm～100mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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



(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

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、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 1-315 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) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	–	–

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。

オプション価格表(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**	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(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

			内容					
モータータイプ			標準タイプ			高推力タイプ		
リード		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
		最高加減速度(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
		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
		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	無励磁作動電磁ブレーキ					
		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/s²
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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
200	1	0.32

リード2

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
100	2	0.62

リード1

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
200	0.5	0.2

リード2

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
100	1	0.37

リード1

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
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	

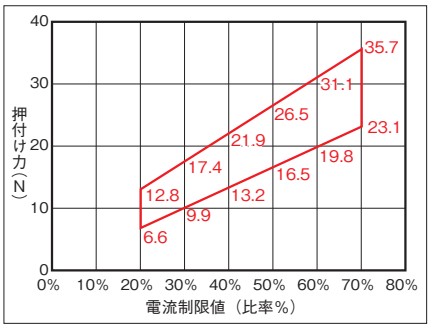
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

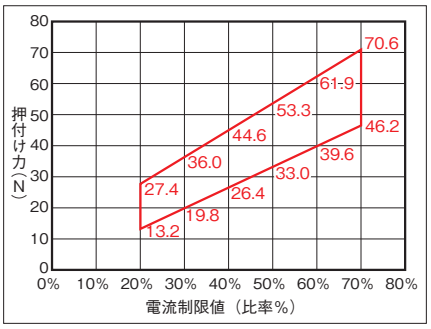
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

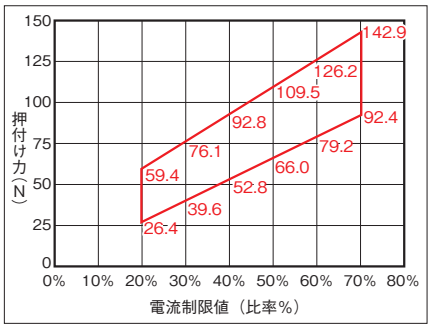
リード4



リード2

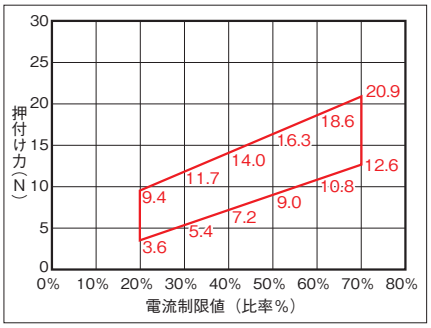


リード1

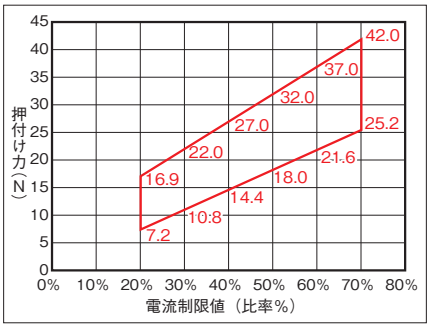


■標準タイプ

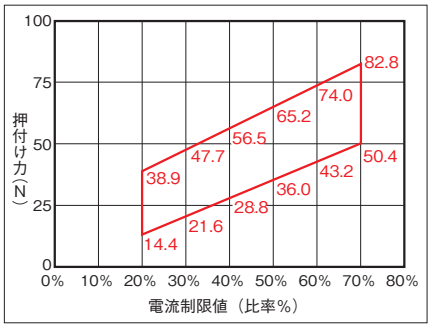
リード4



リード2



リード1

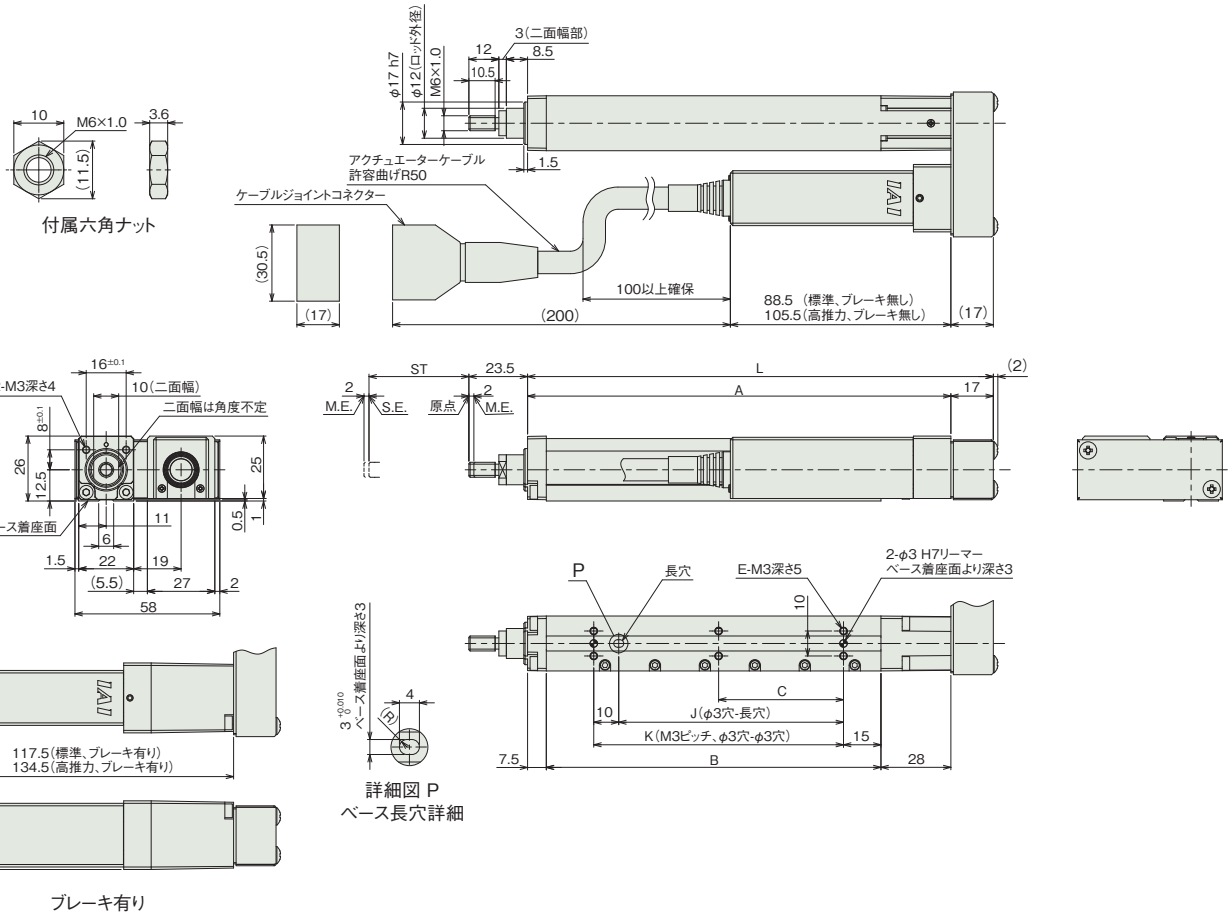


寸法図

CAD図面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ーにモーター・エンコーダー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。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 下図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け面より1mmはみ出ていますので、取付け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



■ストロークと寸法

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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

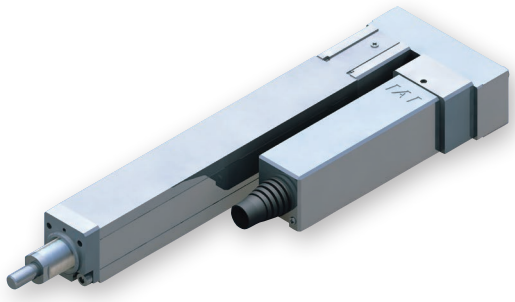
RCP3-RA2BR

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	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	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	6 6mm 4 4mm 2 2mm 1 1mm	25～150 25mm～150mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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



(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

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、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 1-315 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) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

(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							
モータータイプ		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
水平 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
	最高加減速度(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
垂直 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
	最高加減速度(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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
300	1	0.32

リード4

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
200	2	0.62

リード2

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
100	4	1.25

リード1

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
300	0.5	0.2

リード4

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
200	1	0.37

リード2

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
100	2	0.75

リード1

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
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		

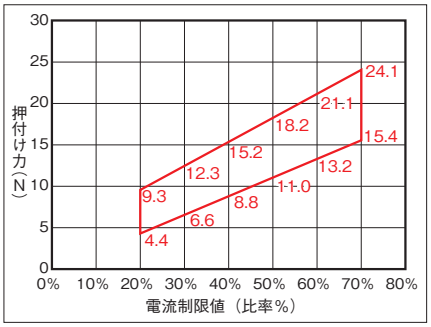
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

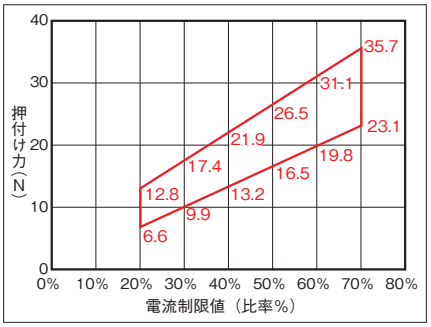
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

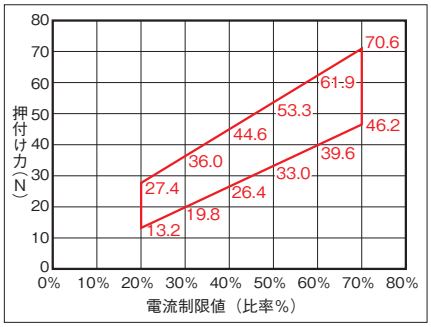
リード6



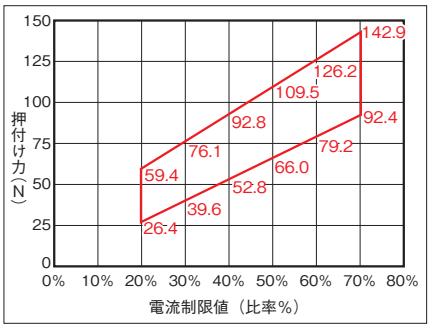
リード4



リード2

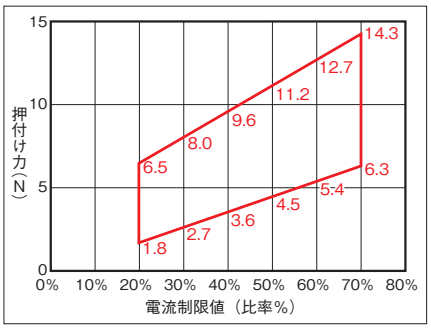


リード1

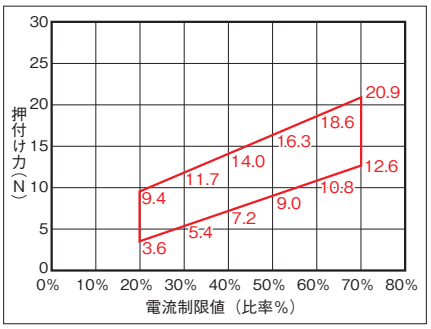


■標準タイプ

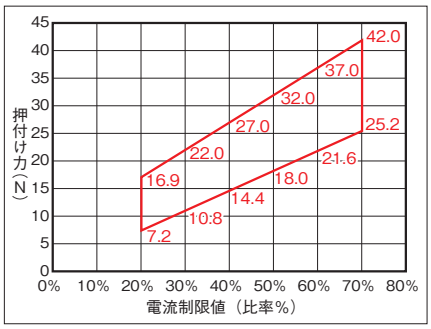
リード6



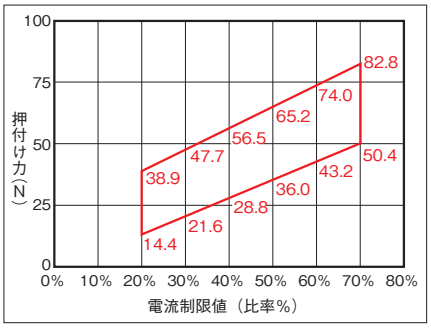
リード4



リード2



リード1

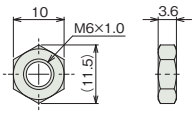


寸法図

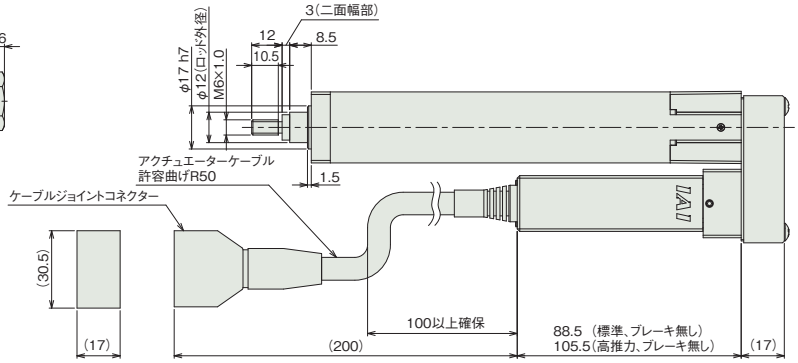
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

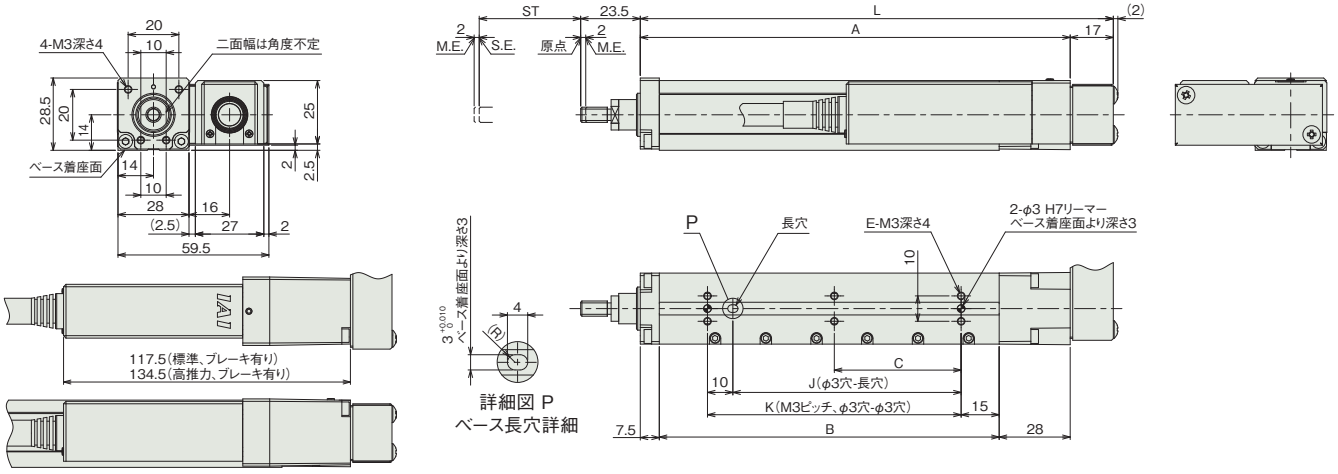
(注) ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 下図はモーター左折返し仕様の図面になります。
(注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

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



付属六角ナット





ブレーキ有り
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	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		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	DV ● CC ● CIE – PR ● CN – ML – ML3 – EC ● EP ● PRT ● SSN – ECM –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP2

パルスモーター				
RCP2	ロッド 【折返しタイプ】	RCP2-SRA4R	4-209	
		RCP2-SRGS4R	4-213	
		RCP2-SRGD4R	4-217	

RCP2-SRA4R

モーター折返し　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	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	35P パルスモーター 35□サイズ	5 5mm 2.5 2.5mm	20～200 20mm～200mm (10mmごと設定) ※100mm以上は50mmごと設定	P3 PCON MSEL P5 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　横立て　天吊り

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(5) 簡易アブ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	–

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。

オプション価格表(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**	4-583	–
フランジ金具(前)	**FL**	4-585	–
フランジ金具(後)	**FLR**	4-587	–
フート金具1(底面取付)	**FT**	4-588	–
フート金具2(右側面取付)	**FT2**	4-591	–
フート金具2(左側面取付)	**FT4**	4-591	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。

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)	25	35
	速度/加減速度	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)	9	15
	速度/加減速度	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)	9	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2)	10	10

(注2) 100mm以上は50mmごととなります。

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	±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

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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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

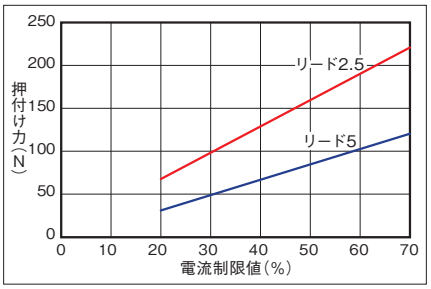
姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

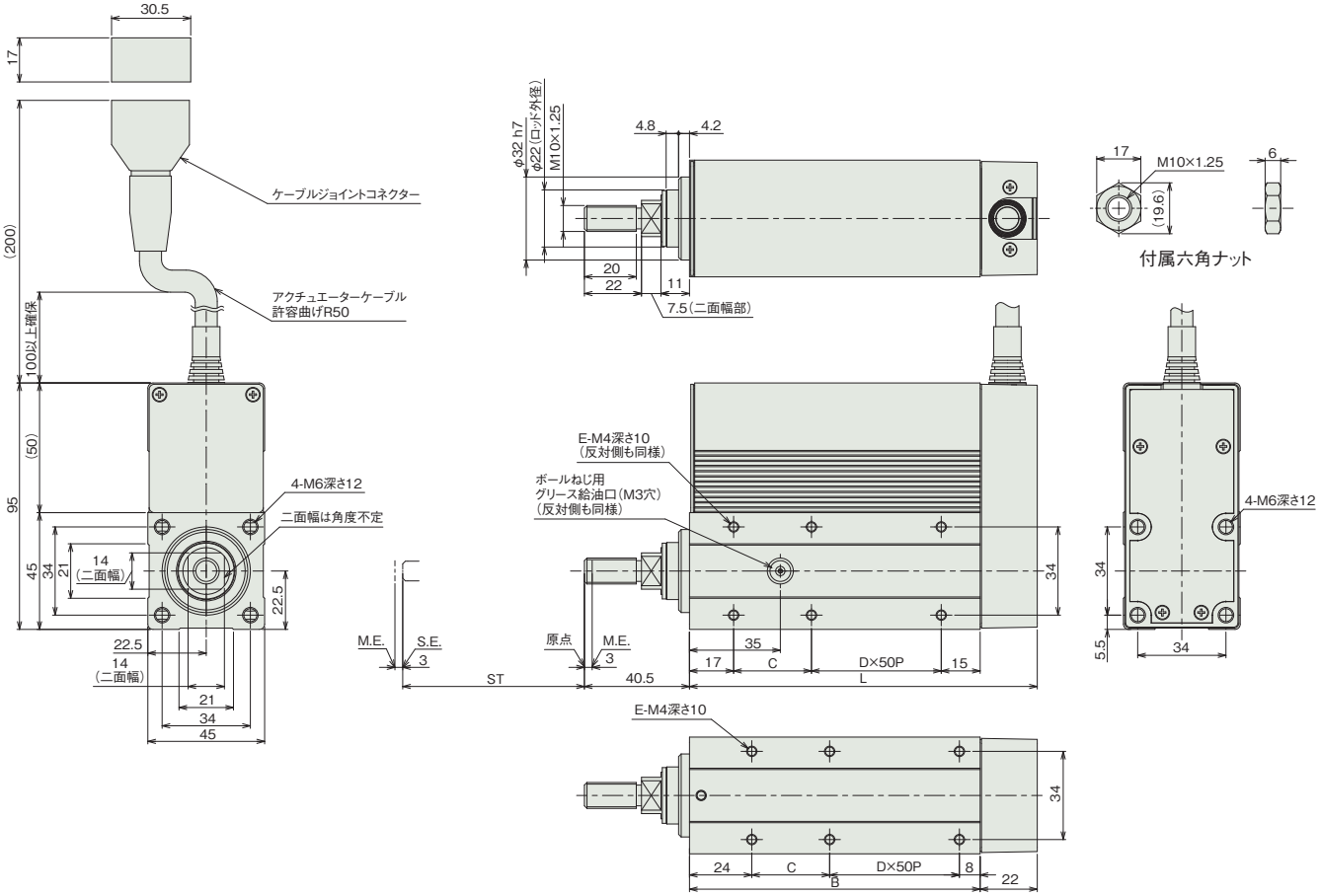


寸法図

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
2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は4-603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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

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	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	35P パルスモーター 35□サイズ	5 5mm 2.5 2.5mm	20～200 20mm～200mm (10mmごと設定) ※100mm以上は50mmごと設定	P3 PCON MSEL P5 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



(注) 上写真はガイド右取付仕様(GS2)です。

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

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。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は「先端許容荷重と走行寿命の関係」をご参照ください。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(5) 簡易アブ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	–

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。

オプション価格表(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**	4-583	–
フランジ金具(後)	**FLR**	4-587	–
フート金具(注2)	**FT**	4-588	–
フート金具2(右／左側面取付)	**FT2/FT4**	4-591	–
ガイド取付方向変更(注3)	**GS2～GS4**	4-591	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
(注2) フート金具は80ストローク以上で使用可能です。ただし、GS3はフート金具が使用出来ません。ガイドとフート金具は同じ方向では使用出来ません。(GS2は、FTもしくはFT4、GS4は、FTもしくはFT2の組合せが使用可能です。)
(注3) 型式項目のオプション欄に必ずいず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)	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	24	35
	速度/加減速度	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
	速度/加減速度	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ごととなります。

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℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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

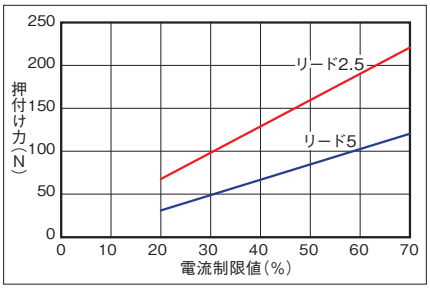
姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

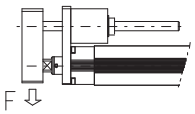
ストローク / リード	20～200(10mmごと)
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

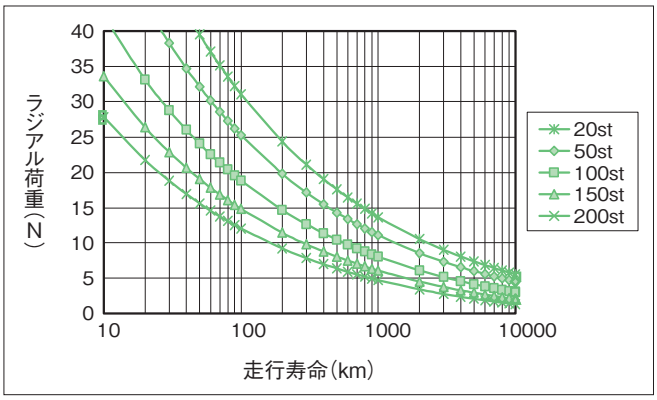


走行寿命、先端たわみ量

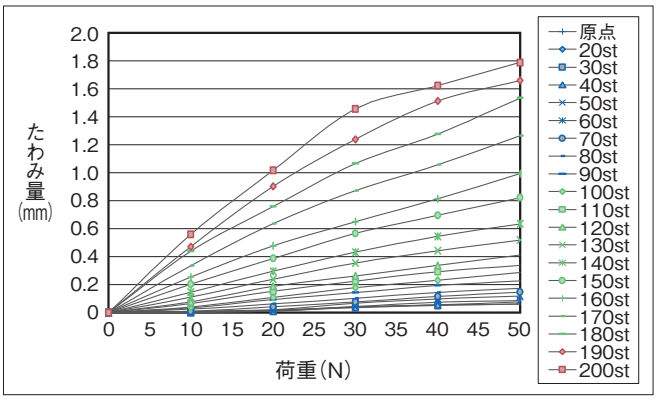


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■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

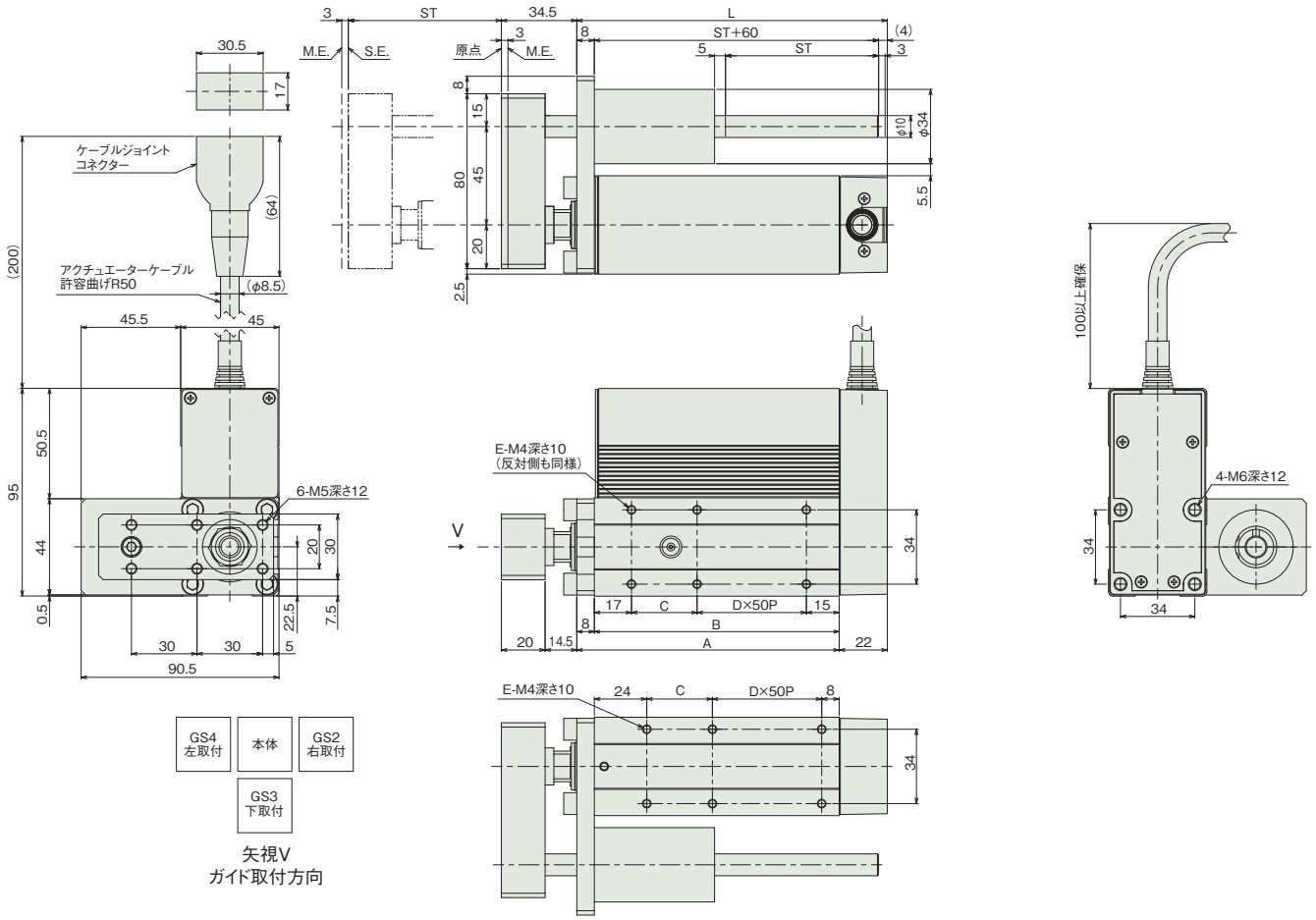


寸法図

CAD図面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ーにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は4-603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	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	1.20	1.27	1.34	1.41	1.48	1.54	1.61	1.68	1.75	2.09	2.43
	ブレーキ有り	–	–	–	–	–	1.75	1.81	1.88	1.95	2.29	2.63

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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

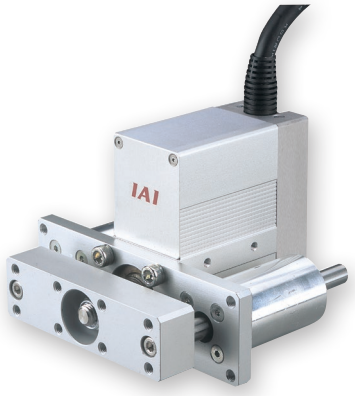
RCP2-SRGD4R

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	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	35P パルスモーター 35□サイズ	5 5mm 2.5 2.5mm	20 ～ 200 20mm ～ 200mm (10mmごと設定) ※100mm以上は50mmごと設定	P3 PCON MSEL P5 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 | 横立て | 天吊り

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。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は「先端許容荷重と走行寿命の関係」をご参照ください。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(5) 簡易アブ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	4-583	–
フランジ金具(後)	FLR	4-587	–
フート金具(注2)	FT	4-588	–
指定グリース塗布仕様	G1／G3／G4	4-591	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

(注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
(注2) フート金具は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)	–	–
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)	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	24	35
	速度/加減速度	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
	速度/加減速度	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3)	10	10

(注3) 100mm以上は50mmごととなります。

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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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

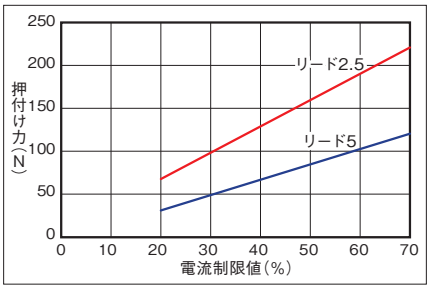
姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

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

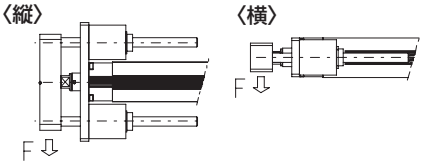
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

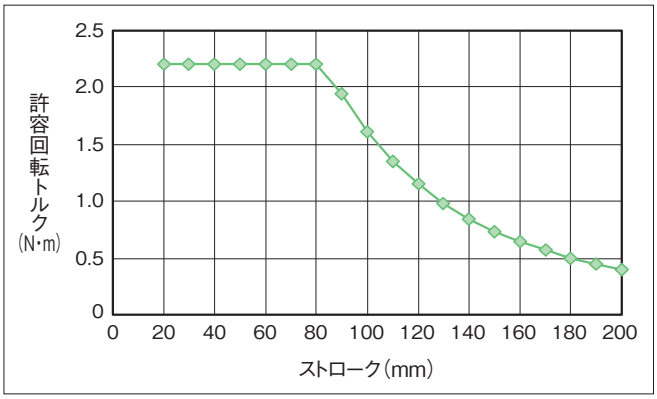


ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

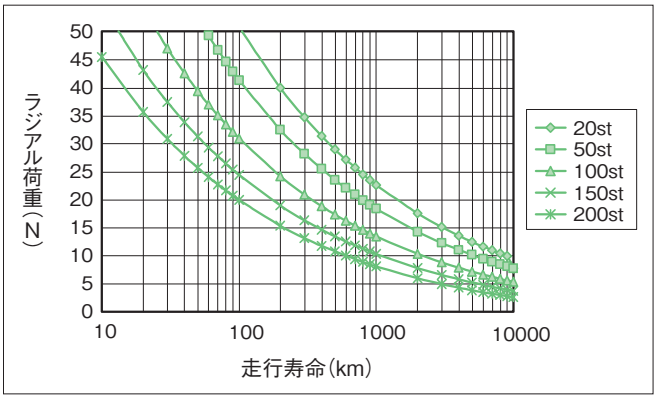
〈縦〉 〈横〉



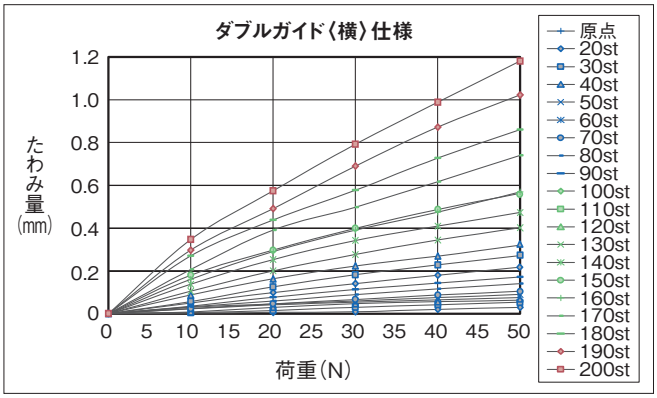
■ロッド先端静的許容トルク



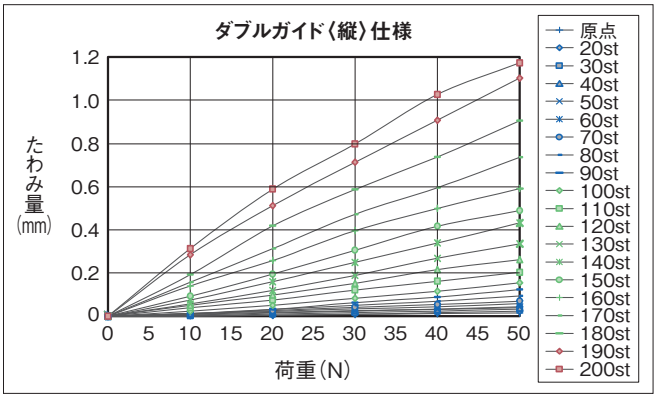
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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

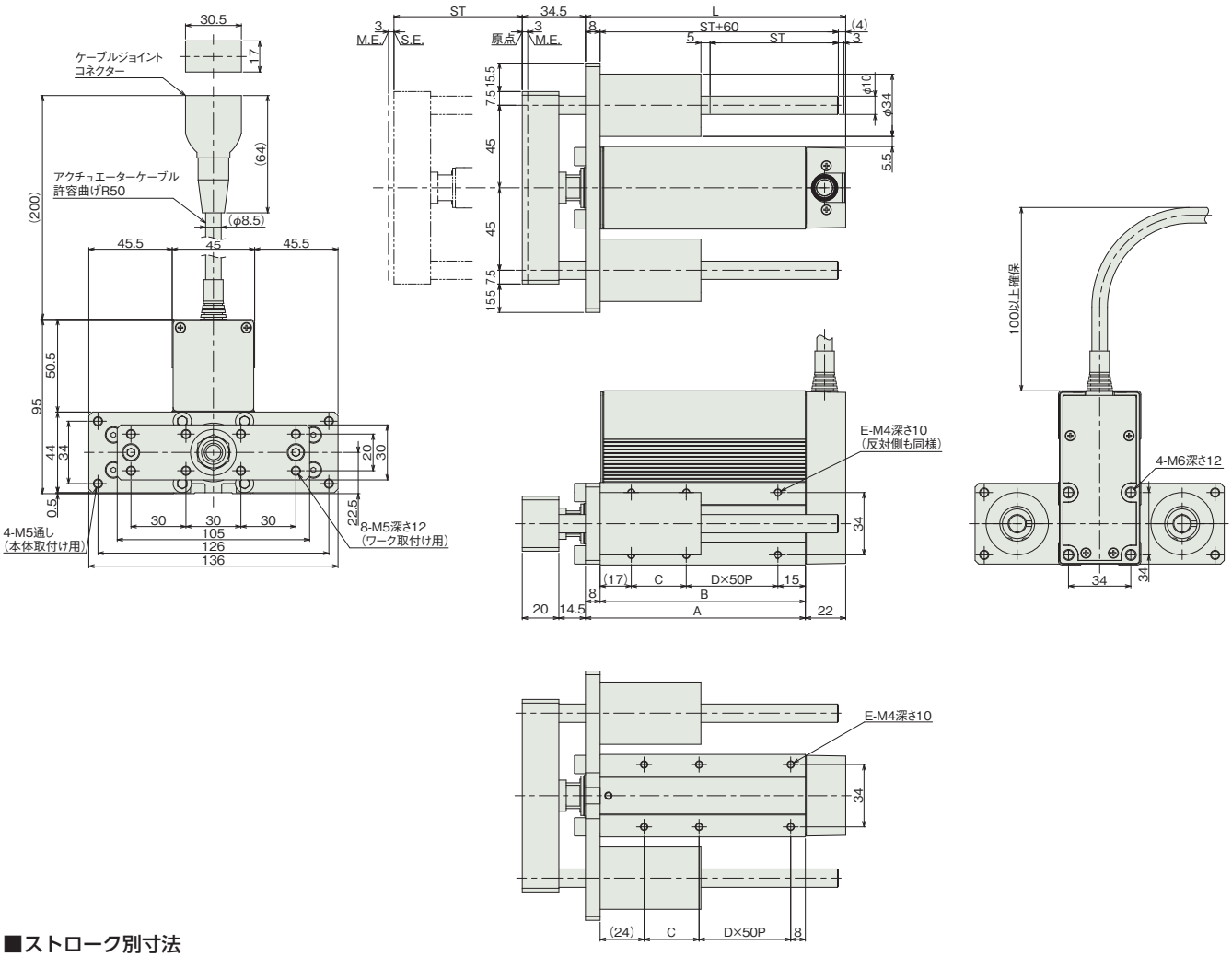


寸法図

CAD図面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ーにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は4-603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	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	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	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCD

DCサーボモーター（超小型ロッドタイプ）				
RCD	ロッド	RCD-RA1DA	4-223	

RCD-RA1DA

モーターストレート　本体幅 10 mm　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
		I インクリメンタル	3 DCブラシレスモーター3W	2 2mm	10～30 10mm～30mm（10mmごと）	D5 DCON D6 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



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 1G で動作させた時の値です。加減速度は 1G が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 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。
(4) 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。
(5) 押付け動作については 1-315 ページをご参照ください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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)	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
D5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
D6：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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

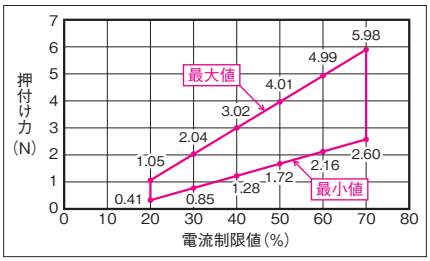
項目	内容
駆動方式	すべりねじ　φ3mm
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.2mm以下
ロッド	φ5mm　材質：ステンレス
ロッド不回転精度	±3.0度
ロッド先端静的許容トルク	0.02Nm
走行寿命	1000万回（往復回数）
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃、85% RH以下（結露なきこと）
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	DCブラシレスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	480 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

リード（mm）	10～30（10mmごと）
2	300

（単位は mm/s）

電流制限値と押付け力

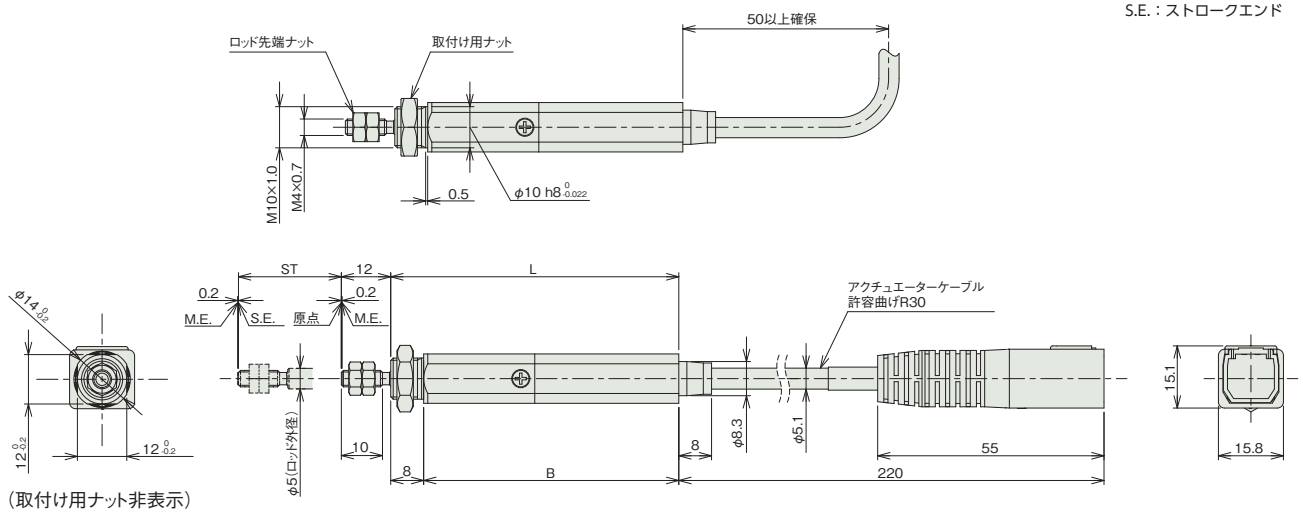


(注) 押付け速度は5mm/sです。
(注) 上記グラフは、すべりねじの経年変化による効率低下を考慮して幅を持たせています。最大値と最小値の範囲内でご使用ください。

寸法図

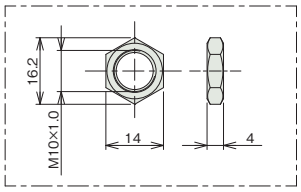
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

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

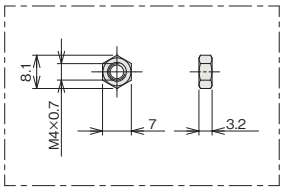


（取付け用ナット非表示）

取付け用ナット（付属）



ロッド先端ナット（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	–	8-233
DCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) 簡易アブソユニットは使用できません。

RCA2

サーボモーター 24V				
RCA2	細小型ロッド	RCA2-RN3NA	4-227	
		RCA2-RP3NA	4-229	
		RCA2-GS3NA	4-231	
		RCA2-GD3NA	4-235	
		RCA2-SD3NA	4-239	
		RCA2-RN4NA	4-243	
		RCA2-RP4NA	4-245	
		RCA2-GS4NA	4-247	
		RCA2-GD4NA	4-251	
		RCA2-SD4NA	4-255	

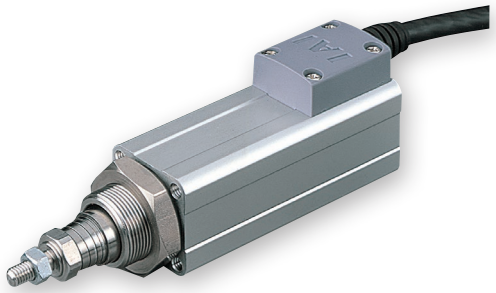
RCA2-RN3NA

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	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	10 サーボモーター 10W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなど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。取付け方法、条件などは 1-314 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(6) 簡易アブ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。

(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

■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	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)

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 『-RB』=ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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

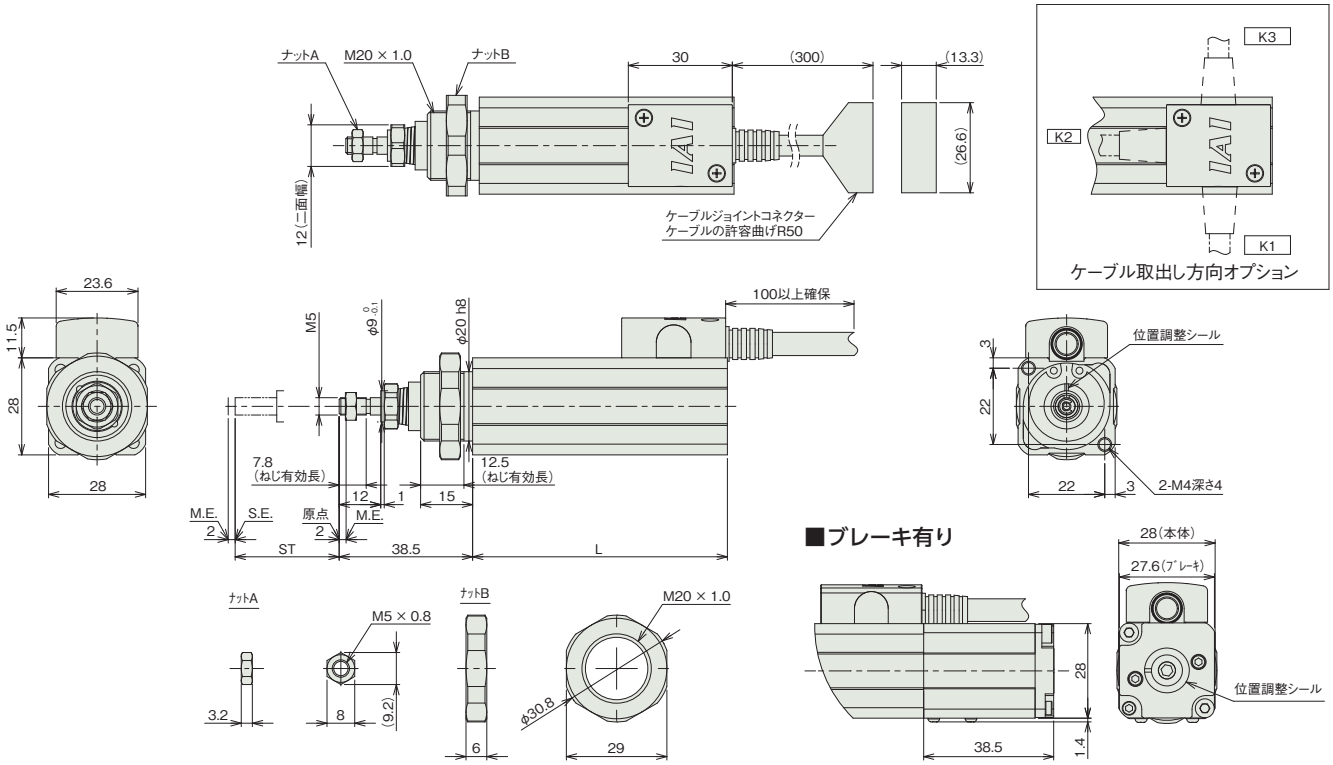
寸法図

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

■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・エンコーダー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	0.27
	ブレーキ有り	0.35	0.37

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	● ※選択	● ※選択	−	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	−	−	512 (ネットワーク仕様は768)	−	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−	64	−	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		−	−	−	●	●	●	●	−	−	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	−	8-57
RSEL		8		−	−	●	●	●	●	●	−	−	−	●	●	●	−	−	36000	−	8-105

(注)　DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

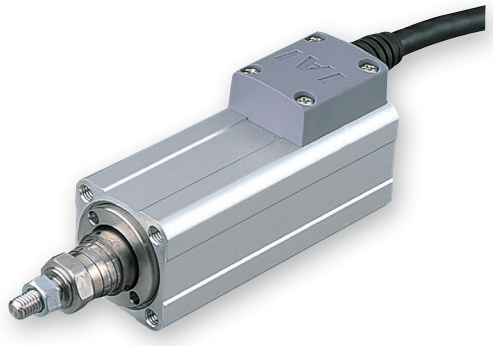
RCA2-RP3NA

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

■型式項目

RCA2 - RP3NA - I - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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	10 サーボモーター 10W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなど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。取付け方法、条件などは 1-314 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(6) 簡易アブ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。

(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

■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	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)

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 『-RB』=ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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

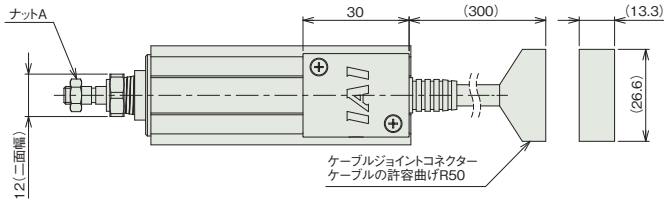
寸法図

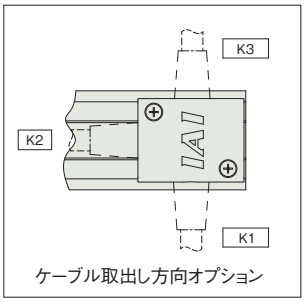
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD　3次元CAD

■ブレーキ無し

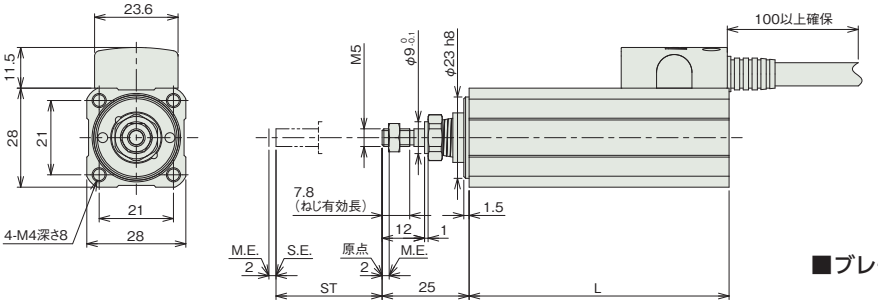
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

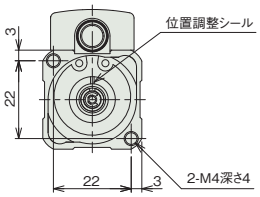
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

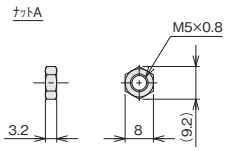




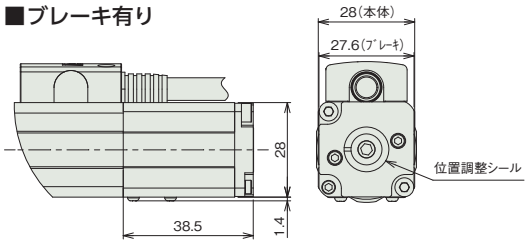
ケーブル取出し方向オプション







■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	0.22
	ブレーキ有り	0.3	0.32

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	● ※選択	● ※選択	−	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	−	−	512 (ネットワーク仕様は768)	−	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−	64	−	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		−	−	−	●	●	●	●	−	−	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	−	8-57
RSEL		8		−	−	●	●	●	●	●	−	−	−	●	●	●	−	−	36000	−	8-105

(注)　DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

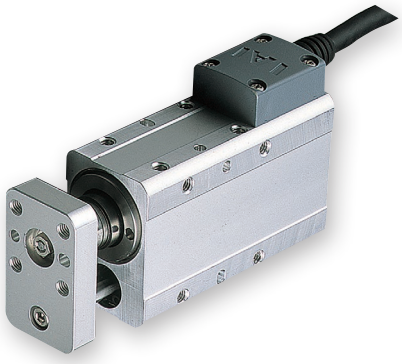
RCA2-GS3NA

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	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	10 サーボモーター 10W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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値は、「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」をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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(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

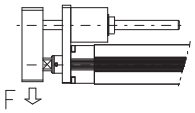
(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	

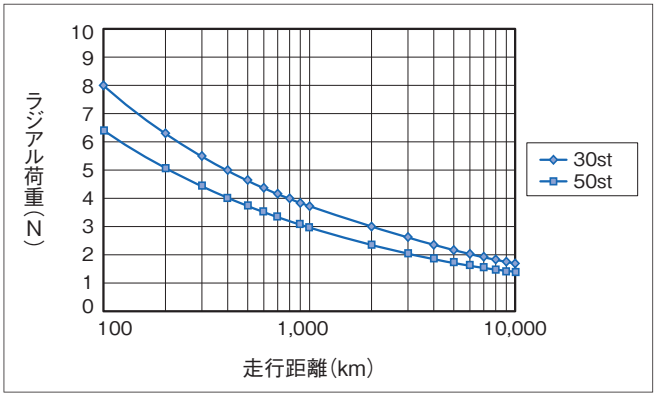
(単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

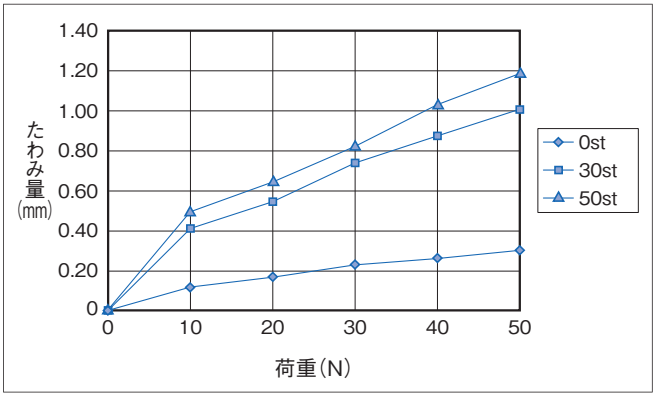


※　シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■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



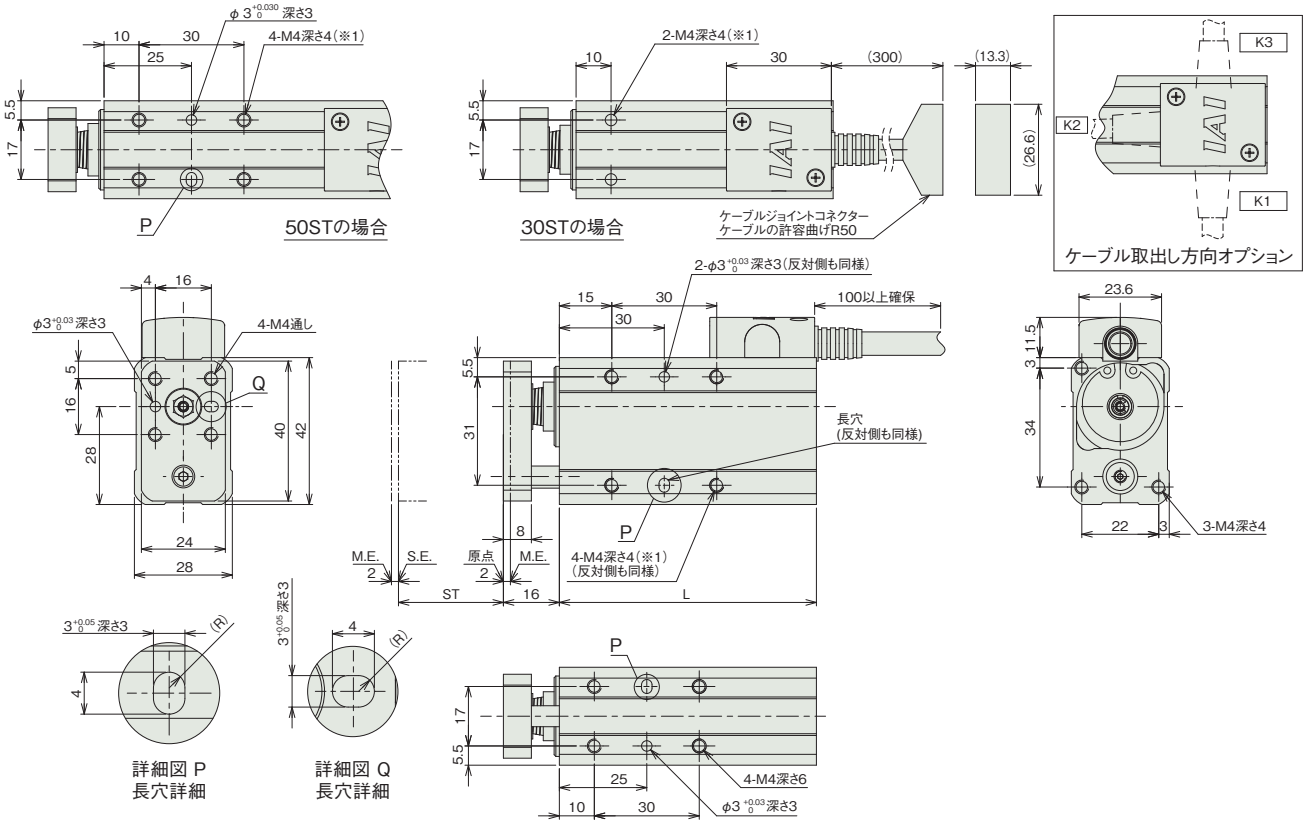
寸法図

CAD図面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

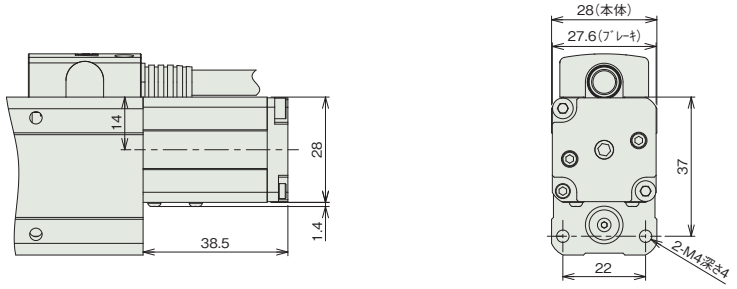
■ブレーキ無し

※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ーには、モーター・エンコーダー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	0.32	0.36
	ブレーキ有り	0.42	0.46

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	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

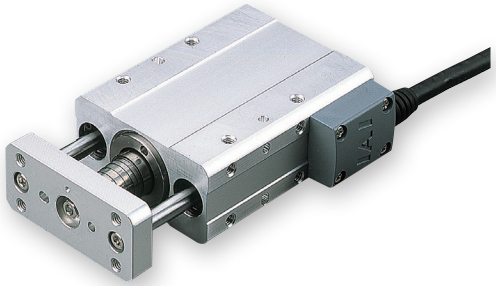
RCA2-GD3NA

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	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	10 サーボモーター 10W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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値は、「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」をご参照ください。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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(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。

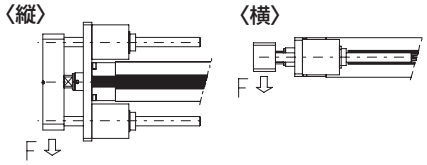
ストロークと最高速度

リード＼ストローク		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	

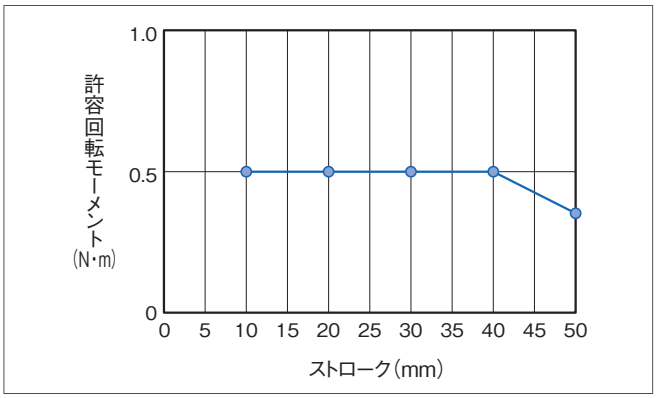
(単位はmm/s)

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

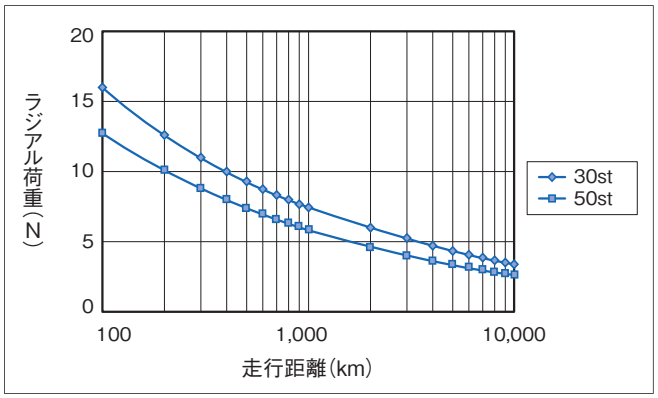
〈縦〉　〈横〉



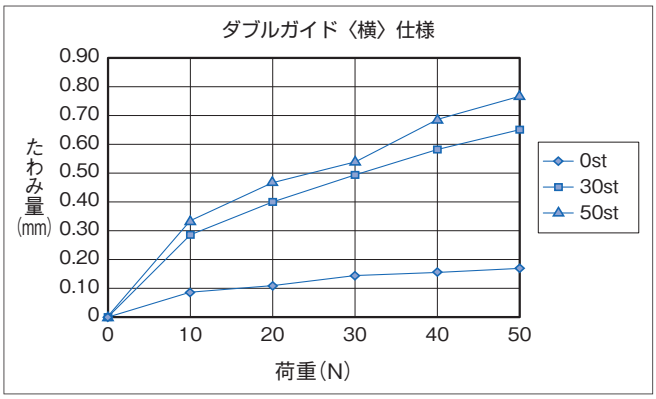
■ロッド先端静的許容トルク



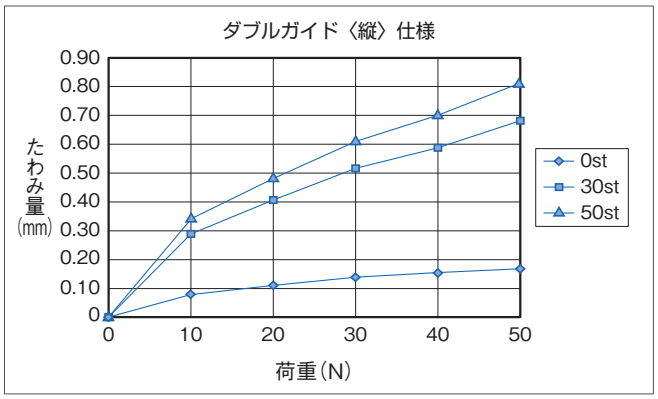
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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



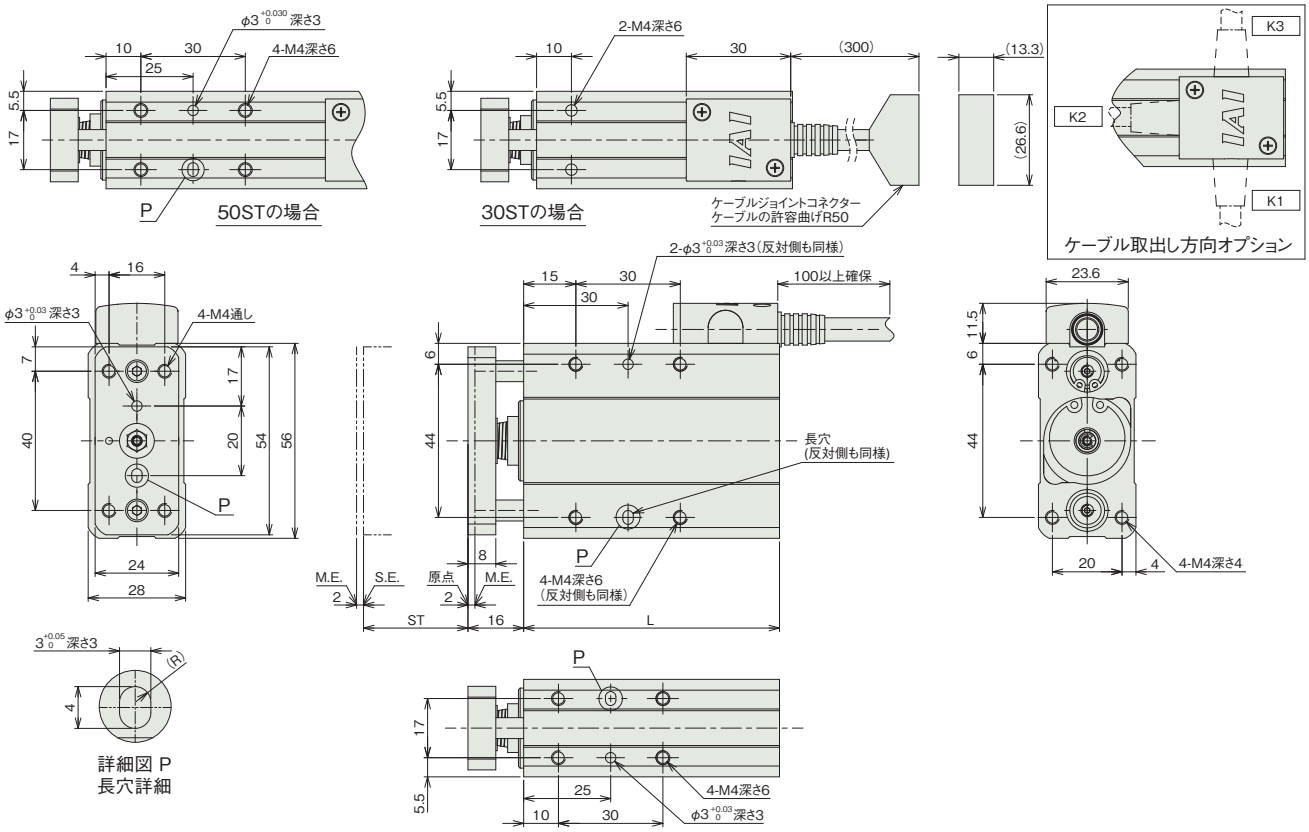
寸法図

CAD図面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

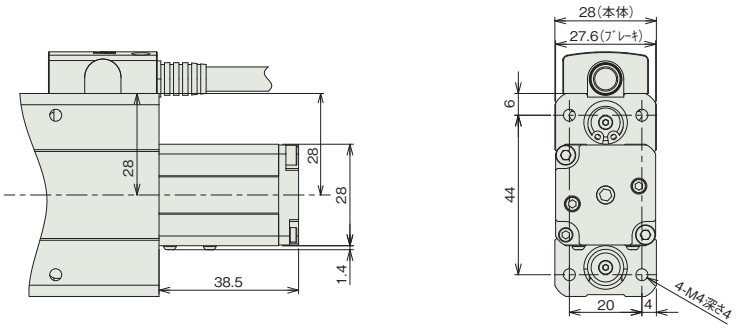
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダー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	0.48
	ブレーキ有り	0.51	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	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

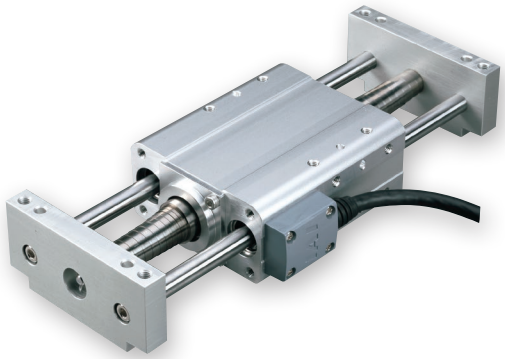
RCA2-SD3NA

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	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	10 サーボモーター 10W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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値は、「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」をご参照ください。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(4) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。

(5) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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(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
		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
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 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。

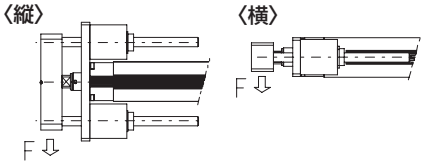
ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (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	

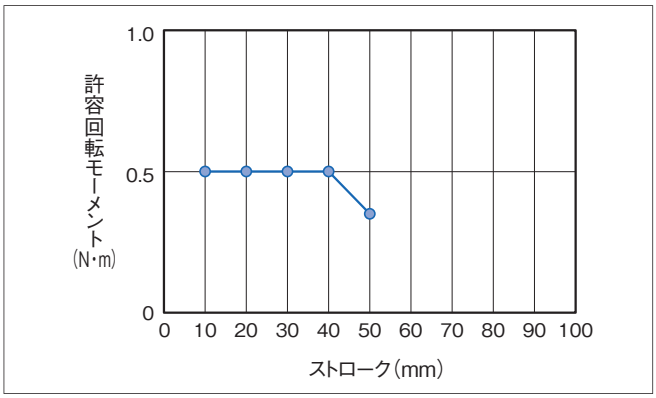
(単位はmm/s)

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

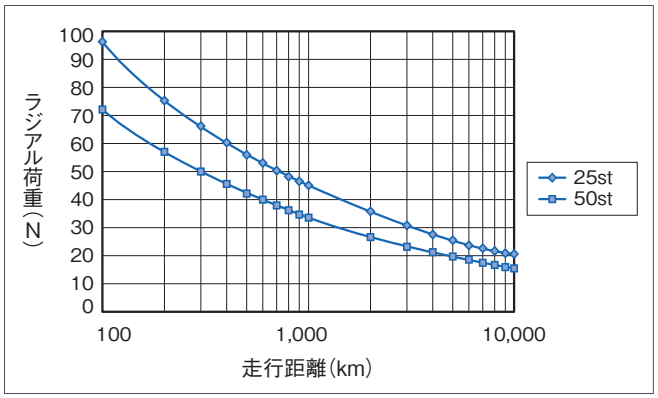
〈縦〉　〈横〉



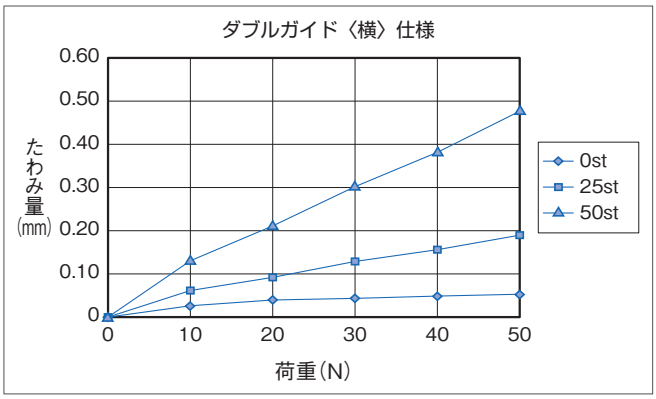
■ロッド先端静的許容トルク



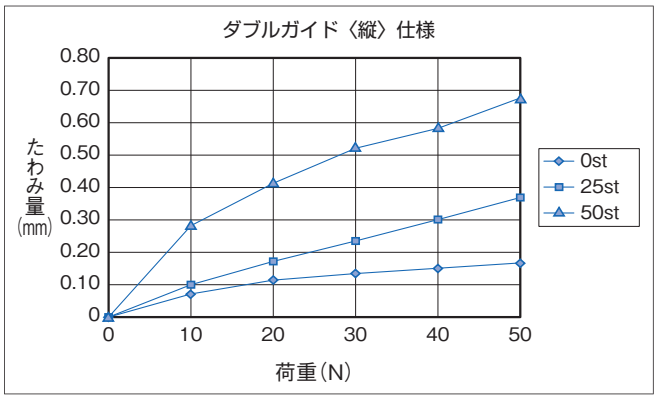
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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

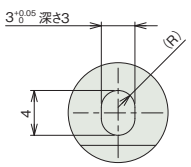


寸法図

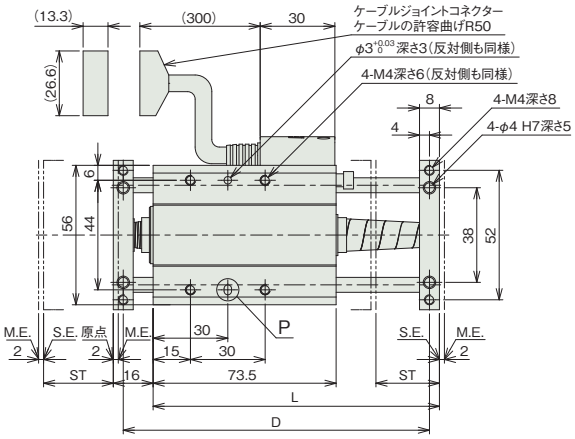
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

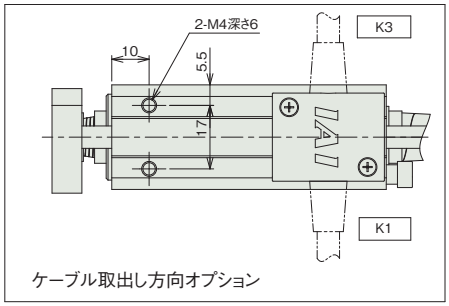
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

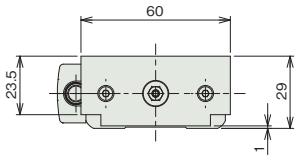


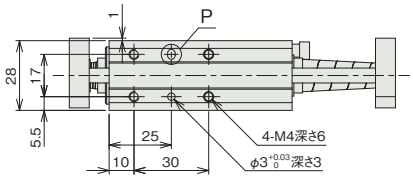
詳細図 P
長穴詳細

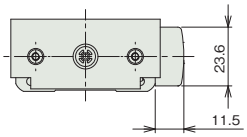


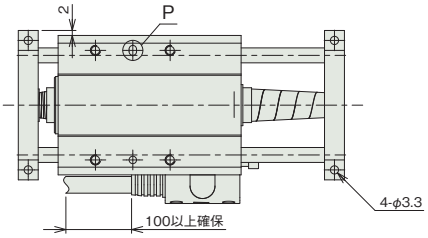


ケーブル取出し方向オプション









■ストローク別寸法

ストローク	25	50
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	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

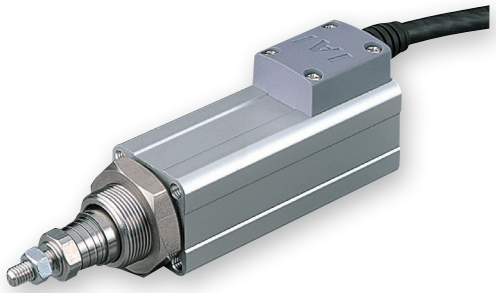
RCA2-RN4NA

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	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	20 サーボモーター 20W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなど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。取付け方法、条件などは 1-314 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(6) 簡易アブ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。

(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

■ストロークと最高速度

リード		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。

■ケーブル長価格表(標準価格)

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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)	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
		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)	0.5	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
		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)	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	ー
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

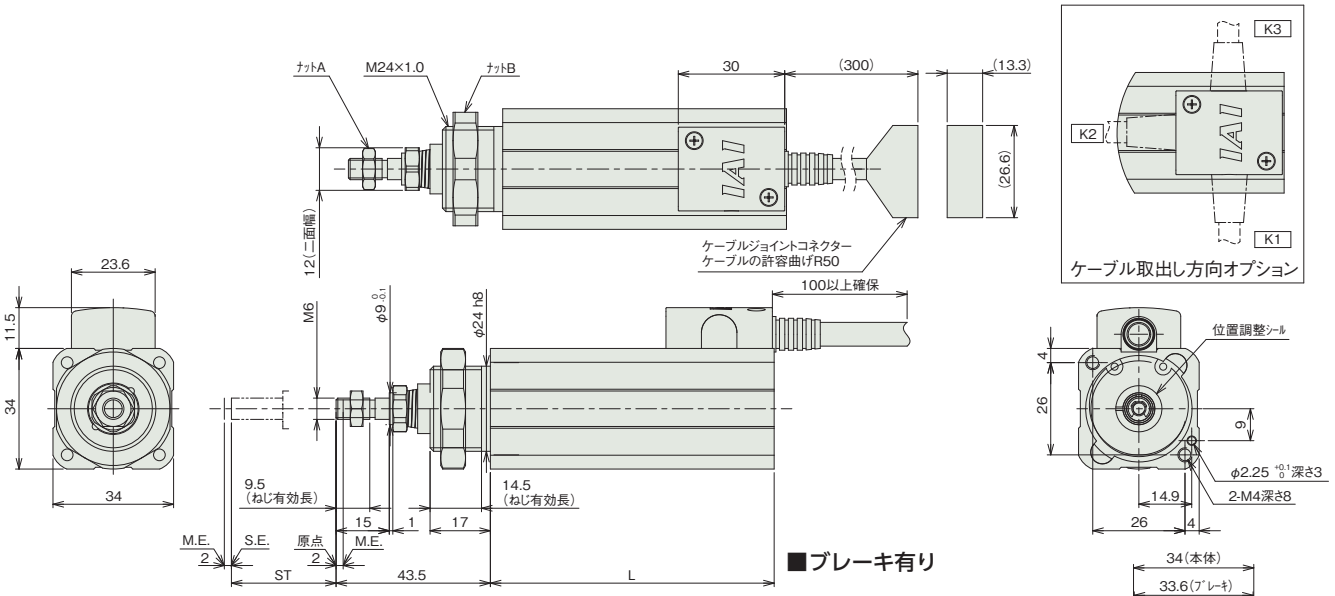
寸法図

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
2次元CAD　3次元CAD

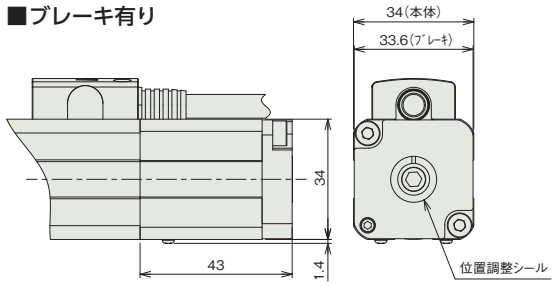
■ブレーキ無し

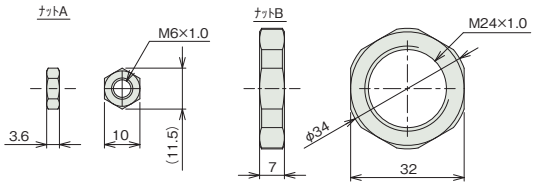
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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	0.4	0.44
	ブレーキ有り	0.55	0.59

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	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注)　DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

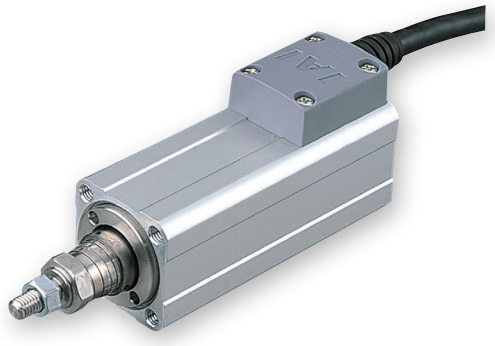
RCA2-RP4NA

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 - [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]

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	20 サーボモーター 20W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなど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。取付け方法、条件などは 1-314 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(6) 簡易アブ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。

(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

■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	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。

■ケーブル長価格表(標準価格)

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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)	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
		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)	0.5	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
		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)	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	ー
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

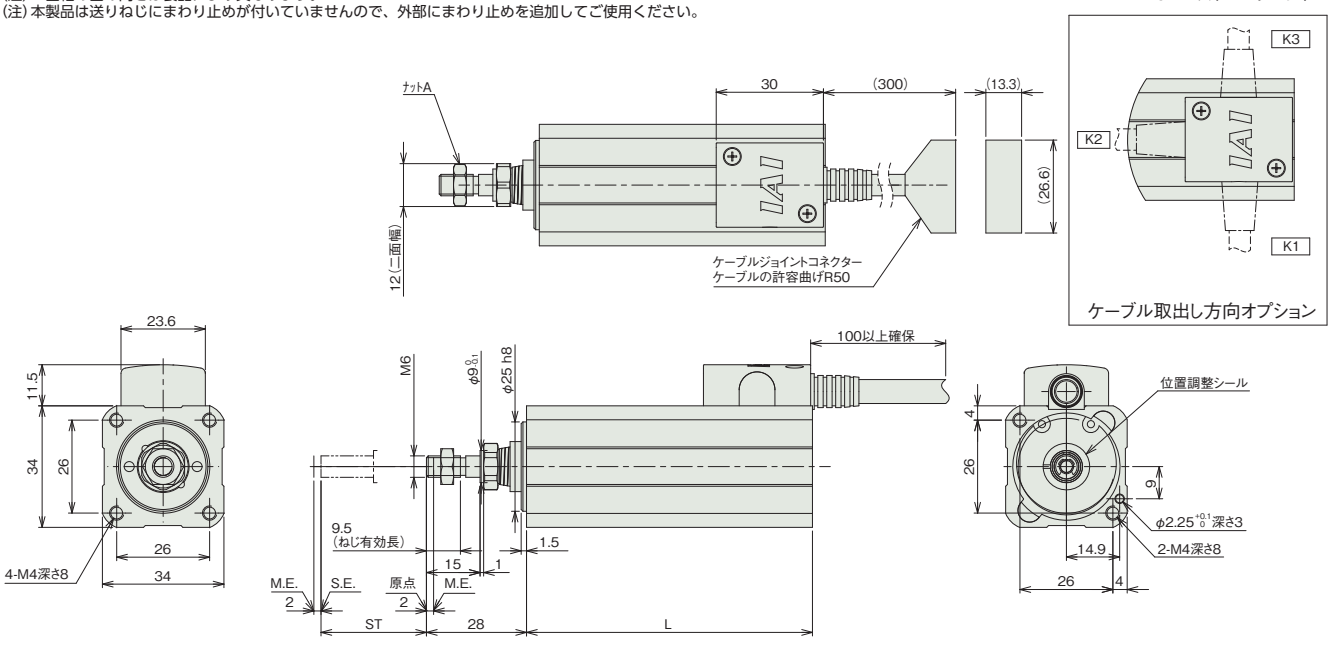
寸法図

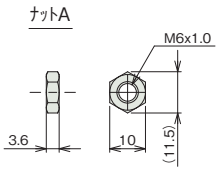
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD　3次元CAD

■ブレーキ無し

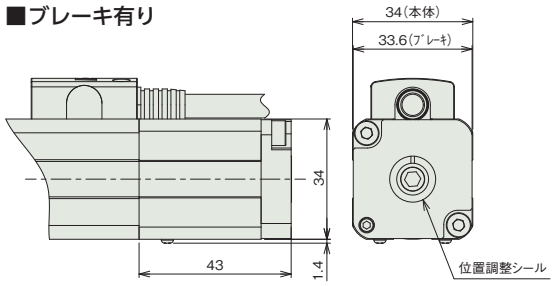
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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	0.36
	ブレーキ有り	0.47	0.51

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	● ※選択	● ※選択	ー	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	ー	ー	512 (ネットワーク仕様は768)	ー	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	ー	64	ー	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		ー	ー	ー	●	●	●	●	ー	ー	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	ー	8-57
RSEL		8		ー	ー	●	●	●	●	●	ー	ー	ー	●	●	●	ー	ー	36000	ー	8-105

(注)　DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

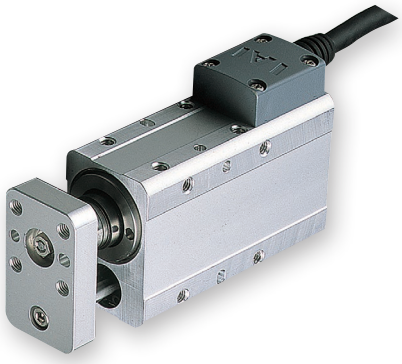
RCA2-GS4NA

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	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	20 サーボモーター 20W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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値は、「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」をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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)	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
		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)	0.5	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
		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)	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(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。

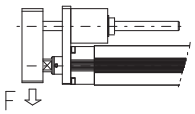
ストロークと最高速度

リード＼ストローク		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	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)

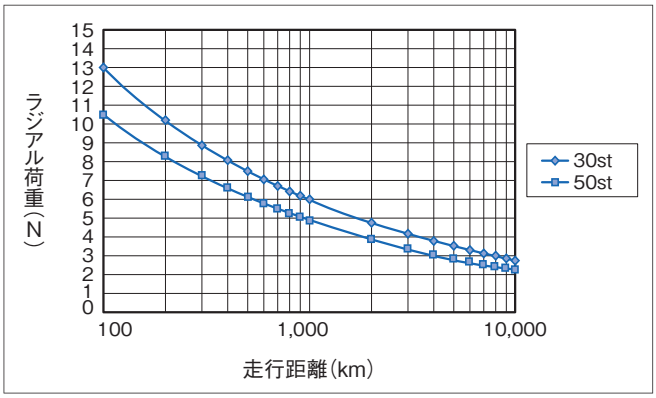
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

走行寿命、先端たわみ量

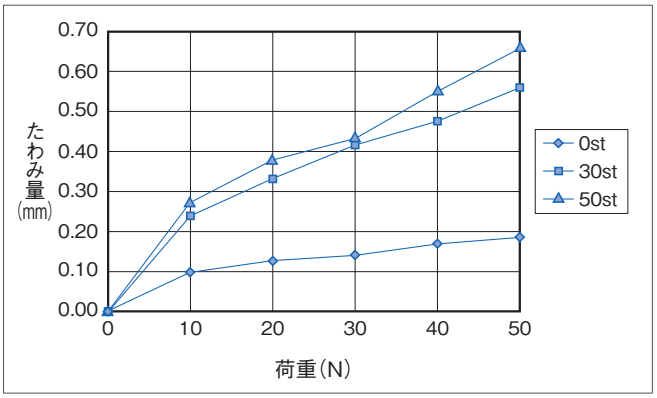


※　シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■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



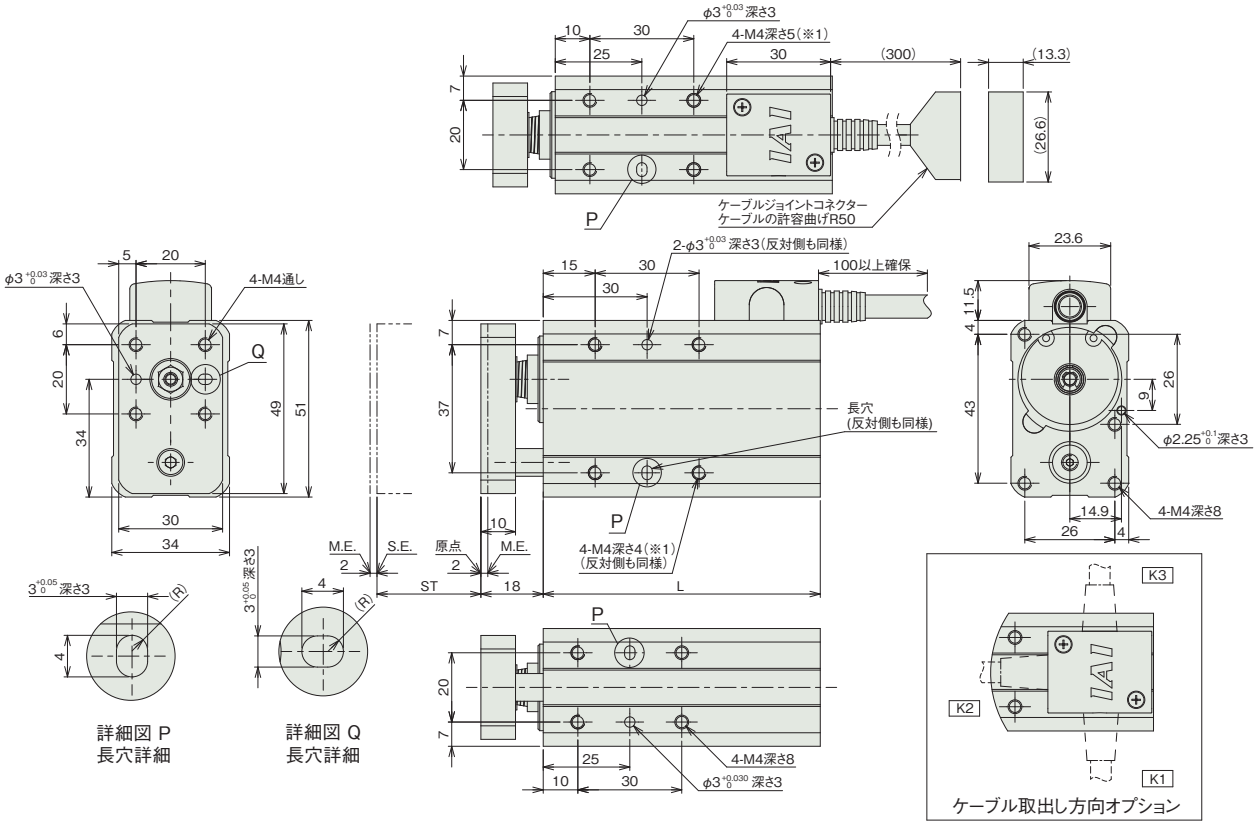
寸法図

CAD図面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

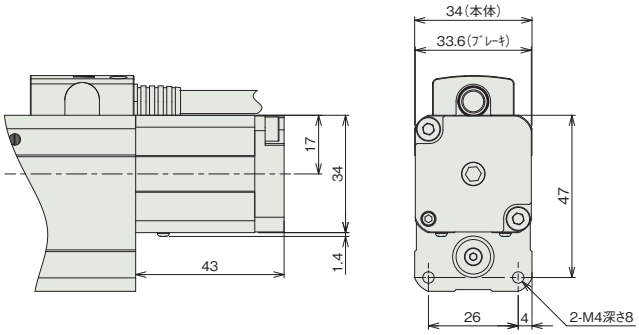
■ブレーキ無し

※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ーには、モーター・エンコーダー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	0.63
	ブレーキ有り	0.72	0.78

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	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

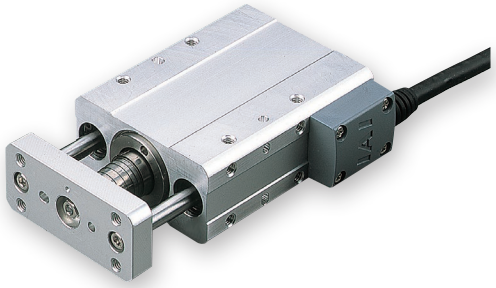
RCA2-GD4NA

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	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	20 サーボモーター 20W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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値は、「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」をご参照ください。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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)	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
		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)	0.5	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
		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)	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(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。

ストロークと最高速度

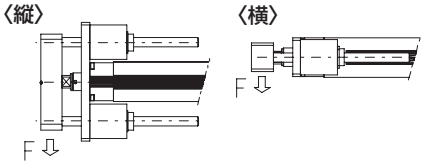
リード＼ストローク		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	6	270<220>	300
	4	200	
	2	100	
すべりねじ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

(単位はmm/s)

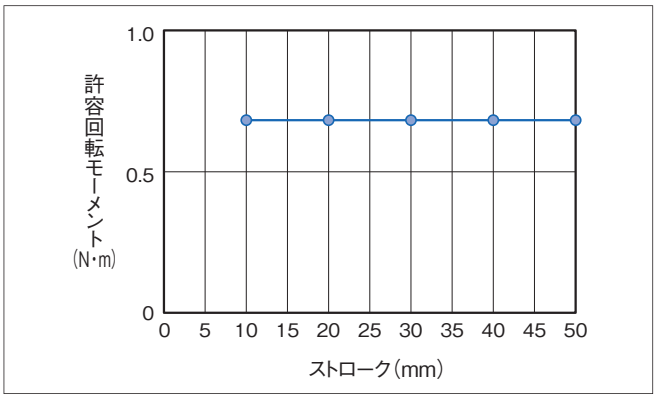
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

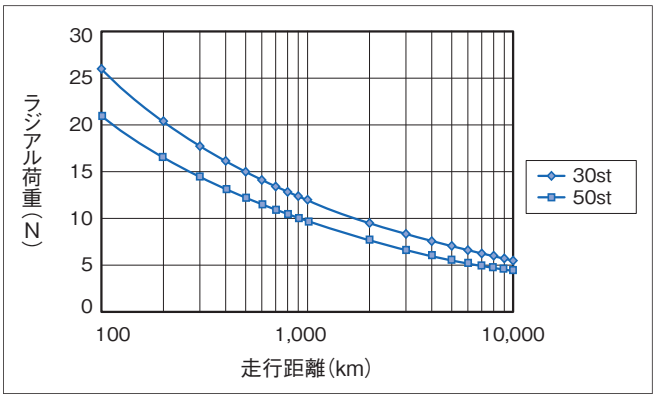
〈縦〉　〈横〉



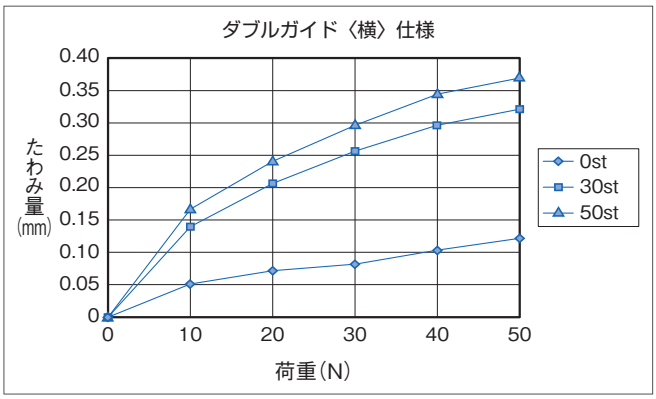
■ロッド先端静的許容トルク



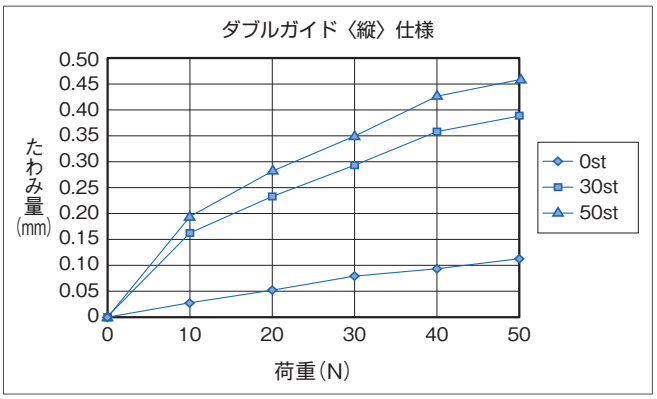
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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



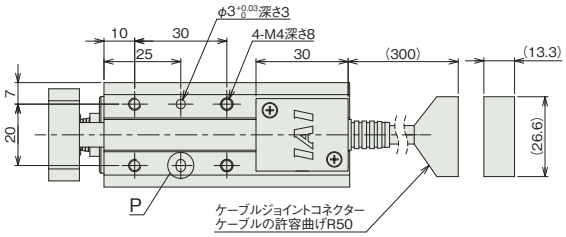
寸法図

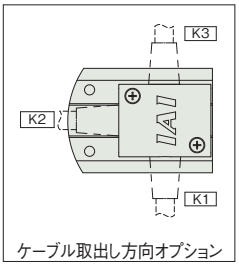
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

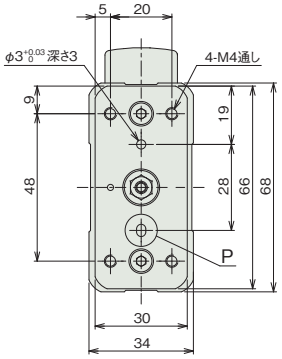
■ブレーキ無し

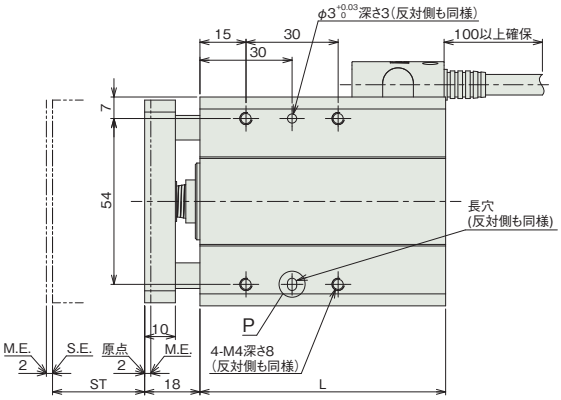
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

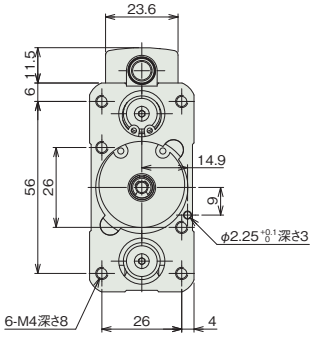
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

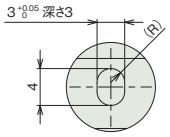




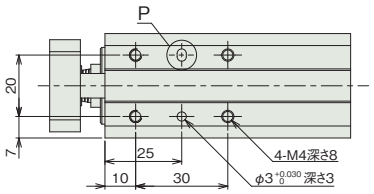




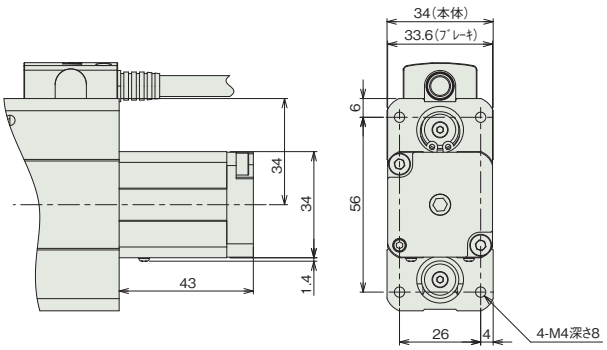




詳細図 P
長穴詳細



■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	0.65	0.76
	ブレーキ有り	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	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

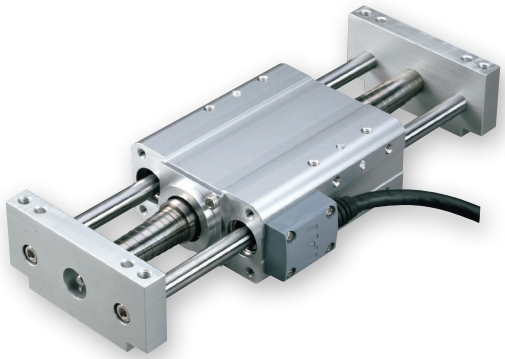
RCA2-SD4NA

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	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	20 サーボモーター 20W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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値は、「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」をご参照ください。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(4) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。

(5) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

■ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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)	–	–	–

（注） 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。（例）080=8m［-RB］=ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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)	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
		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(注1)	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
		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)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7
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)	75	75	75	75	75	75
		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　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2)	±0.05mm
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

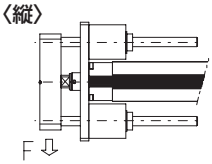
リード＼ストローク		25 (mm)	50~75 (mm)
ボールねじ	6	240<200>	300
	4	200	
	2	100	
すべりねじ	6	200	300
	4	200	
	2	100	

(単位はmm/s)

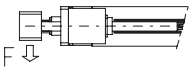
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

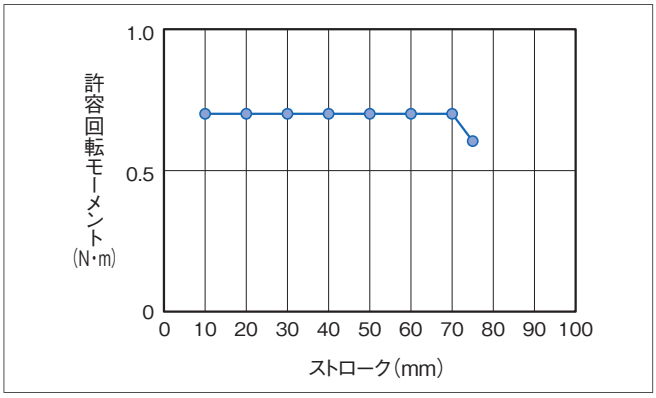
〈縦〉



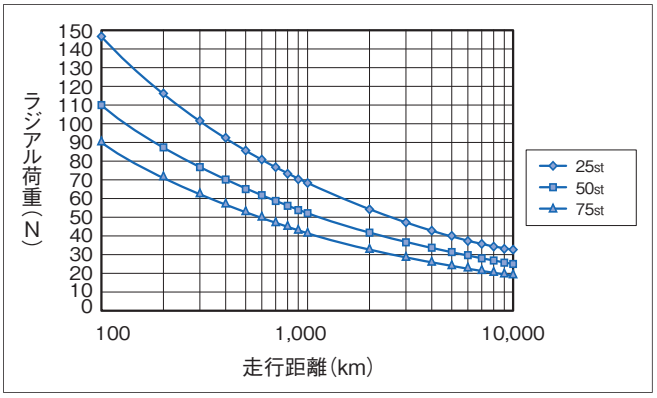
〈横〉



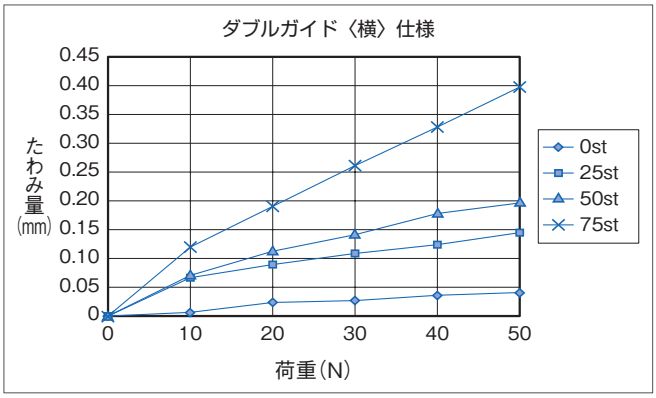
■ロッド先端静的許容トルク



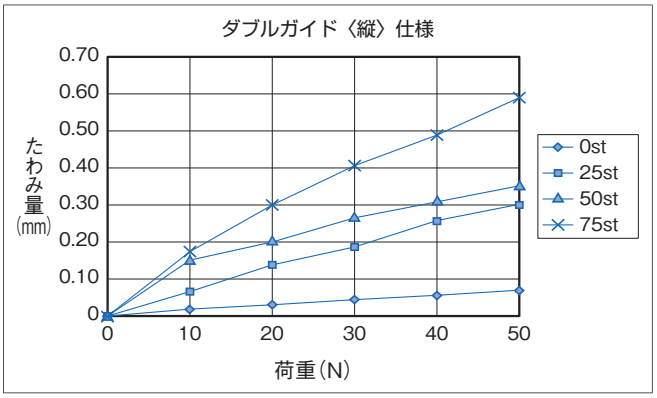
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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

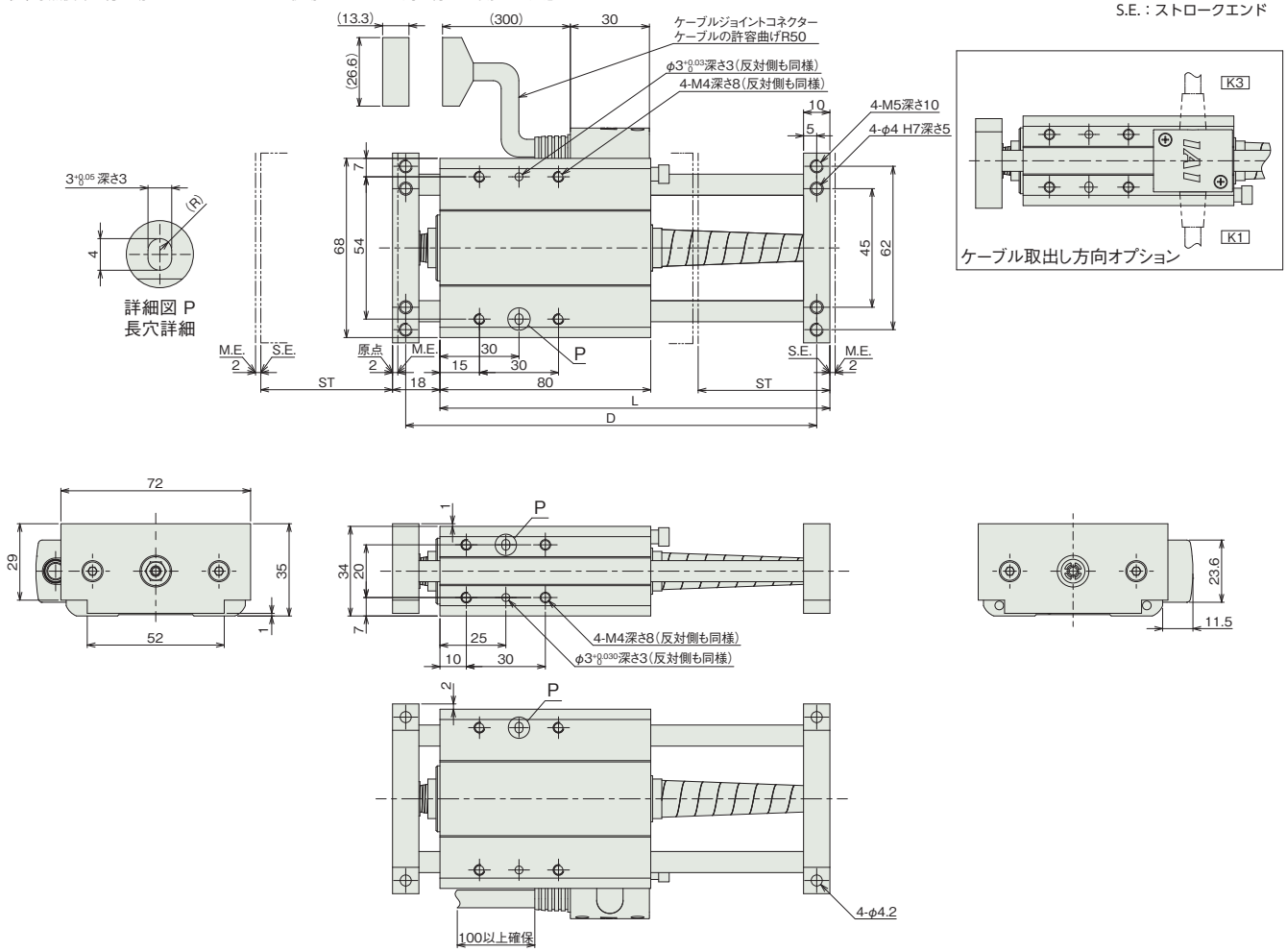


寸法図

CAD図面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ーには、モーター・エンコーダー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	123	148	173
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	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512(ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16(ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128(ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCA

サーボモーター 24V				
RCA	ロッド	RCA-RA3C	4-261	
		RCA-RA4C	4-265	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCA-RA3R	4-269	
		RCA-RA4R	4-271	

RCA-RA3C

モーターストレート　本体径 ø30mm　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	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	20 サーボモーター 20W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 〜 200 200mm (50mmごと)	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



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

省電力対応　高加減速対応

(注)　リード2.5は除く

選定上の注意

(1) 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)

(2) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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。

(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。

(6) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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	4-583	–
フート金具	FT	4-588	–
フランジ金具 (前)	FL	4-585	–
フランジ金具 (後)	FLR	4-587	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
高加減速対応 (注1、3)	HA	4-591	–
原点確認センサー (注2)	HS	4-591	–
省電力対応 (注3)	LA	4-592	–
ナックルジョイント	NJ	4-594	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
トラニオン金具 (前)	TRF	4-599	–
トラニオン金具 (後)	TRR	4-599	–

(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。

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
ストローク		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　硬質クロムめっき処理
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

リード＼ストローク	50～200 (50mmごと)
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および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

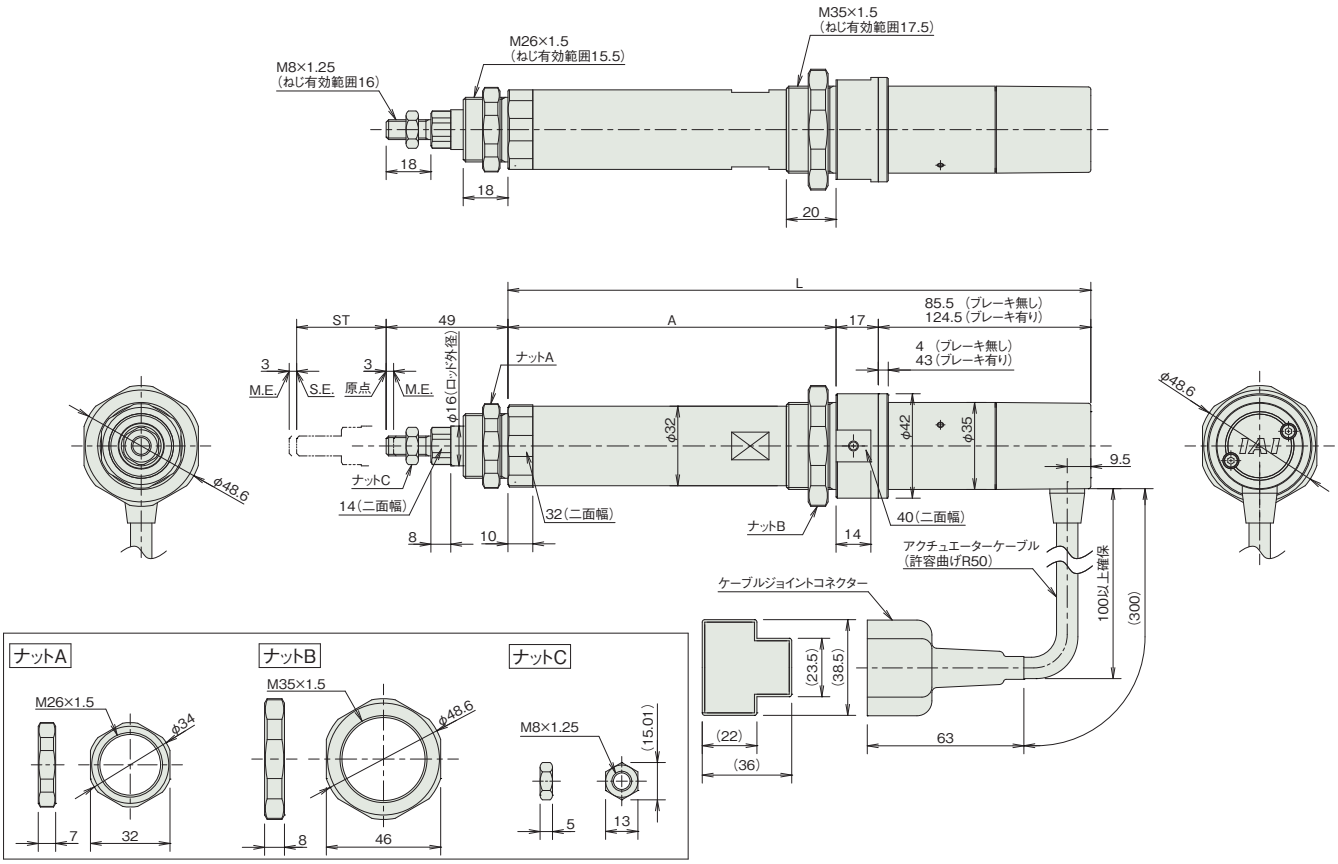
	リード	加減速度別可搬質量 (kg)																			最高速度 (mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	10	5.2	4.8	4	3.4	2.9	2.4	2	1.7	1.5	1.4	1.3	1.2	1.1	1.05	1						500	500
	5	12	11	9	6.5	4.5	3.5	2.8	2.3	2.1	2											250	250
	2.5	23.5	18	9																		125	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

寸法図

CAD図面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4-605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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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
L	ブレーキ無し	234.5	284.5	334.5	384.5
	ブレーキ有り	273.5	323.5	373.5	423.5
A		132	182	232	282

■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	0.7	0.8	0.9	1.0
	ブレーキ有り	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	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCA-RA4C

モーターストレート　本体径 ø40mm　24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA – RA4C – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

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	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ごと)	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



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

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

選定上の注意

(1) 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）

(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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。

(4) 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。簡易アブソで使用する場合は「I」（インクリメンタル）となります。

(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。

(6) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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
ブレーキ	**B**	4-583	–
フート金具	**FT**	4-588	–
フランジ金具（前）	**FL**	4-585	–
フランジ金具（後）	**FLR**	4-587	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
高加減速対応（注1、3）	**HA**	4-591	–
原点確認センサー（注2）	**HS**	4-591	–
省電力対応（注3）	**LA**	4-592	–
ナックルジョイント	**NJ**	4-594	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
トラニオン金具（前）	**TRF**	4-599	–
トラニオン金具（後）	**TRR**	4-599	–

(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。

メインスペック

項目			内容					
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
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6	12	4	9	18
	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
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	2	4	1.5	3	6.5
	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		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　硬質クロムめっき処理
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／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

リード＼ストローク	50～300 (50mmごと)
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および加減速度

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

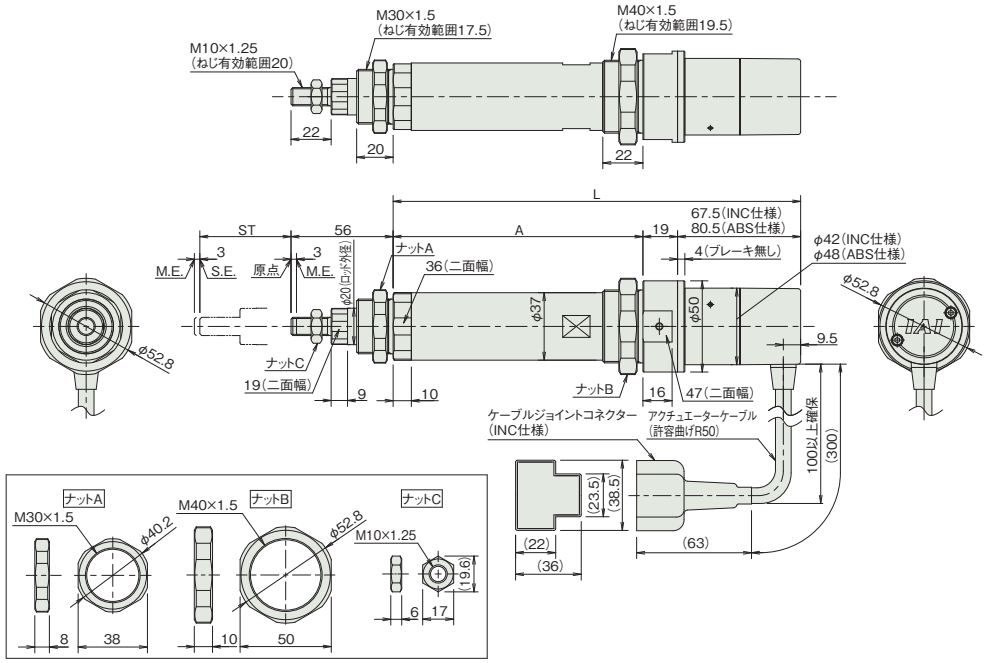
寸法図

CAD図面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

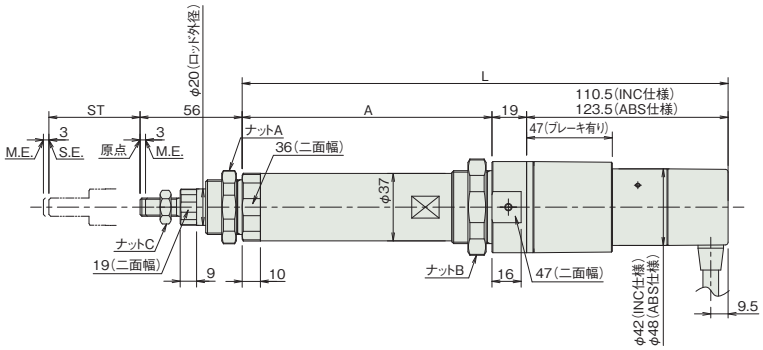
■ブレーキ無し(20W)

(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4-605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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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)



■ストロークと寸法

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

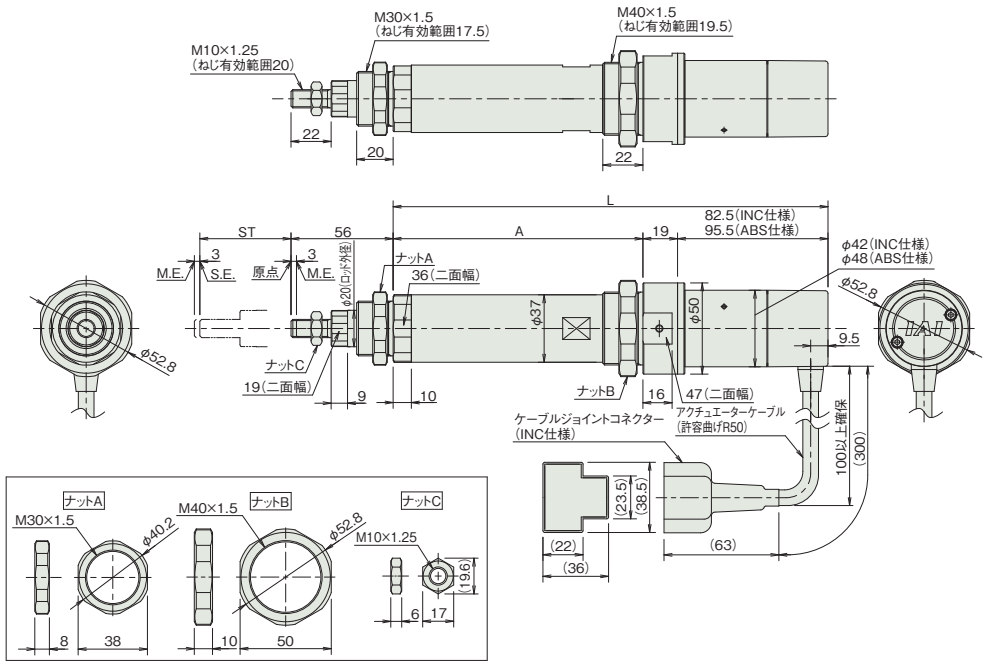
■ストローク別質量

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

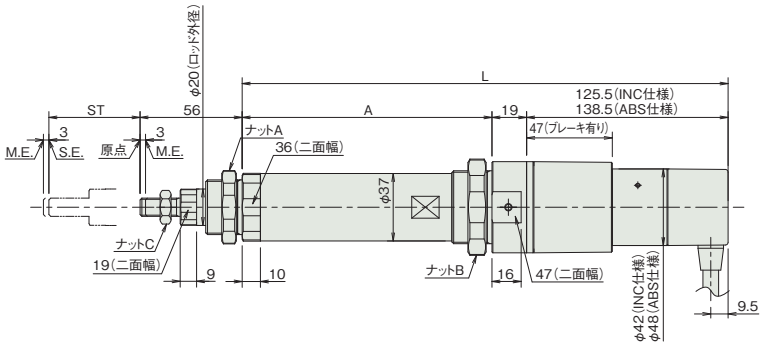
■ブレーキ無し(30W)

(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4-605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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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)



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	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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 ø30mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA - RA3R - I - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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	20 サーボモーター 20W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 〜 200 200mm (50mmごと)	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



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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。
(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(6) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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	–

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
ブレーキ	**B**	4-583	–
フート金具	**FT**	4-588	–
フランジ金具(前)	**FL**	4-585	–
フランジ金具(後)	**FLR**	4-587	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
原点確認センサー(注1)	**HS**	4-591	–
省電力対応	**LA**	4-592	–
ナックルジョイント	**NJ**	4-594	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
クレビス金具	**QR**	4-597	–
背面取付用プレート	**RP**	4-598	–
トラニオン金具(前)	**TRF**	4-599	–

(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		
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
ストローク		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　硬質クロムめっき処理
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
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

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

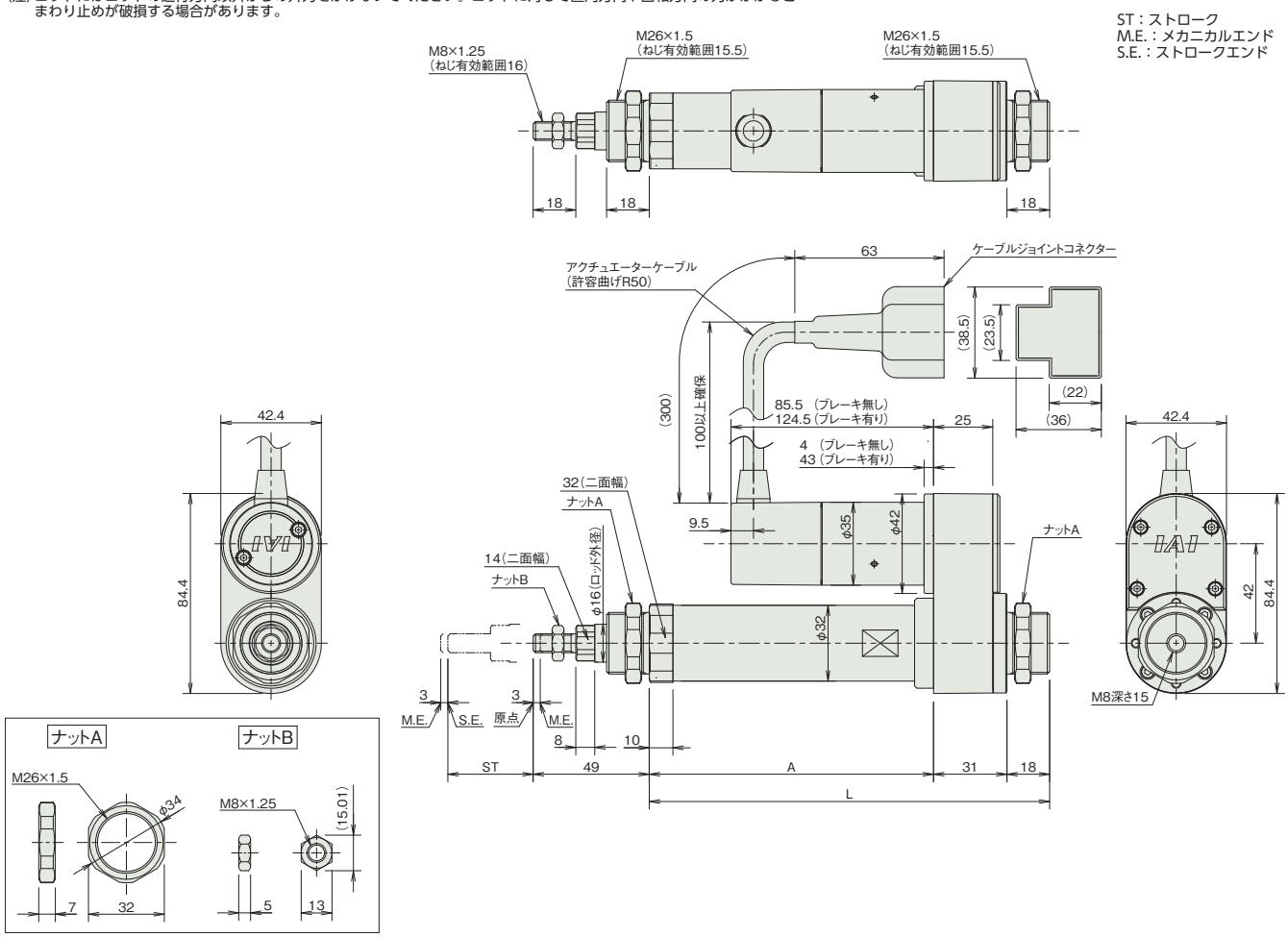
(単位はmm/s)

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4-605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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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
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



■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)	ブレーキ無し	0.8	0.9	1.0	1.1
	ブレーキ有り	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)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCA-RA4R

モーターストレート　本体径 ø40mm　24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA – RA4R – [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]

シリーズ	タイプ
RCA	RA4R

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
⌇	⌇
300	300mm (50mmごと)

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　横立て　天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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。
(4) 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。簡易アブソで使用する場合は「I」（インクリメンタル）となります。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(6) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 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 20W	インクリメンタル モーターW数 30W	アブソリュート モーターW数 20W	アブソリュート モーターW数 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
ブレーキ	**B**	4-583	–
フート金具	**FT**	4-588	–
フランジ金具（前）	**FL**	4-585	–
フランジ金具（後）	**FLR**	4-587	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
原点確認センサー（注1）	**HS**	4-591	–
省電力対応	**LA**	4-592	–
ナックルジョイント	**NJ**	4-594	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
クレビス金具	**QR**	4-597	–
背面取付用プレート	**RP**	4-598	–
トラニオン金具（前）	**TRF**	4-599	–

(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					
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
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6	12	4	9	18
	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
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	2	4	1.5	3	6.5
	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		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　硬質クロムめっき処理
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

リード＼ストローク	50～300 (50mmごと)
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

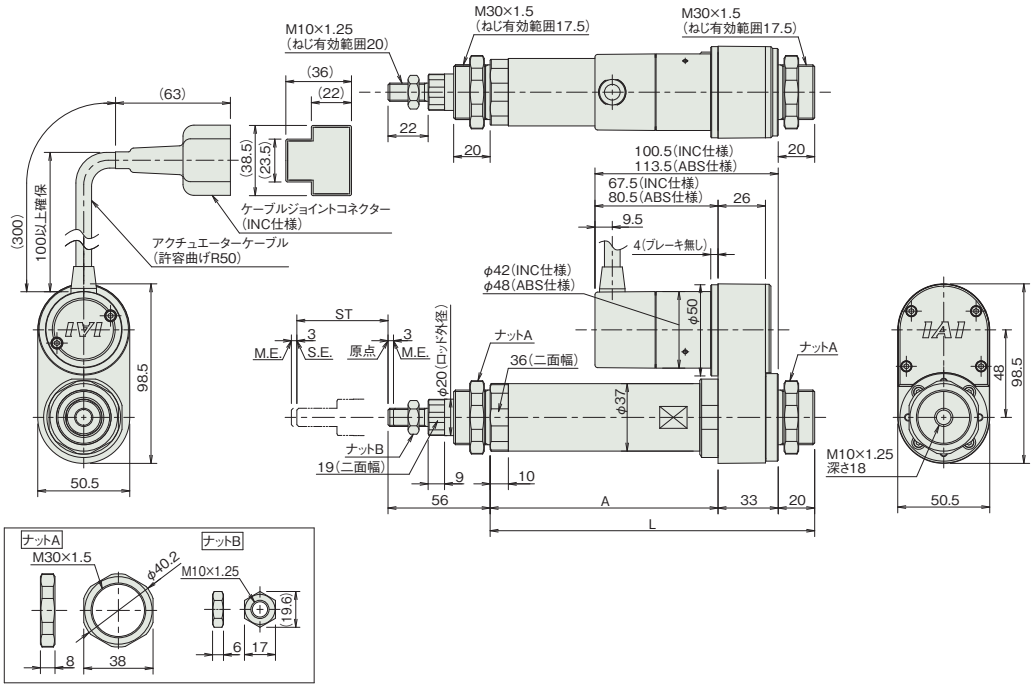
■寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

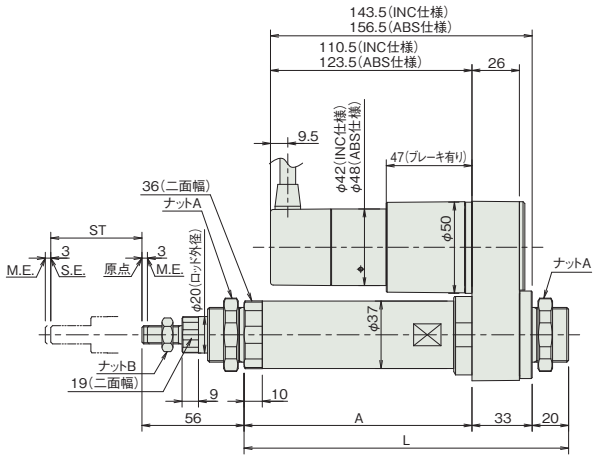
■ブレーキ無し(20W)

(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4-605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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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

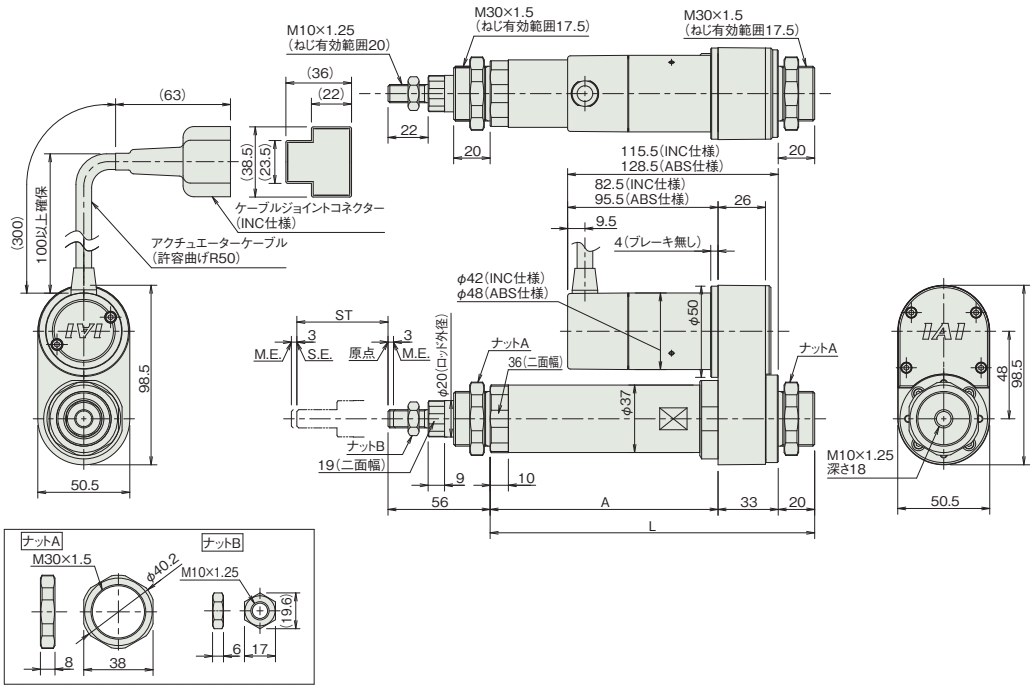
■ストローク別質量

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	1.8	2.0
	ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2

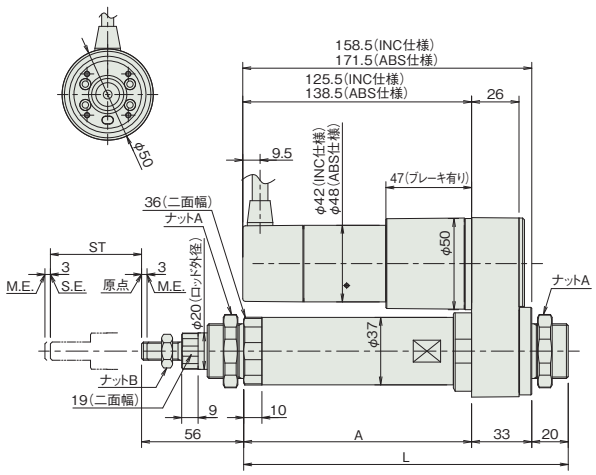
■ブレーキ無し(30W)

(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4-605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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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)



■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	1.8	2.0
	ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	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)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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。

RCS4

サーボモーター 200V

RCS4	ロッド	RCS4-RA4C	4-277	
		RCS4-RA6C	4-279	
		RCS4-RA7C	4-281	
		RCS4-RA8C	4-283	
	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®	RCS4-RRA4C	4-285	
		RCS4-RRA6C	4-289	
		RCS4-RRA7C	4-293	
		RCS4-RRA8C	4-297	
	ワイド 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®	RCS4-WRA10C	4-301	
		RCS4-WRA12C	4-305	
		RCS4-WRA14C	4-309	
		RCS4-WRA16C	4-313	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCS4-RA4R	4-317	
		RCS4-RA6R	4-319	
		RCS4-RA7R	4-321	
		RCS4-RA8R	4-323	
	ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCS4-RRA4R	4-325	
		RCS4-RRA6R	4-329	
		RCS4-RRA7R	4-333	
		RCS4-RRA8R	4-337	
	ワイド ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCS4-WRA10R	4-341	
		RCS4-WRA12R	4-345	
		RCS4-WRA14R	4-349	
		RCS4-WRA16R	4-353	

RCS4-RA4C

バッテリーレスアブソ | 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 - RA4C - 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 バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50～200 50mm～200mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	–

■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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー	**NTB**	4-595	–

■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)	8	18	30	40
	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
		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)	800	500	250	125
		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		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	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) 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				
リード(mm)	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

リード＼ストローク	50～200(50mmごと)
16	800
10	500
5	250
2.5	125

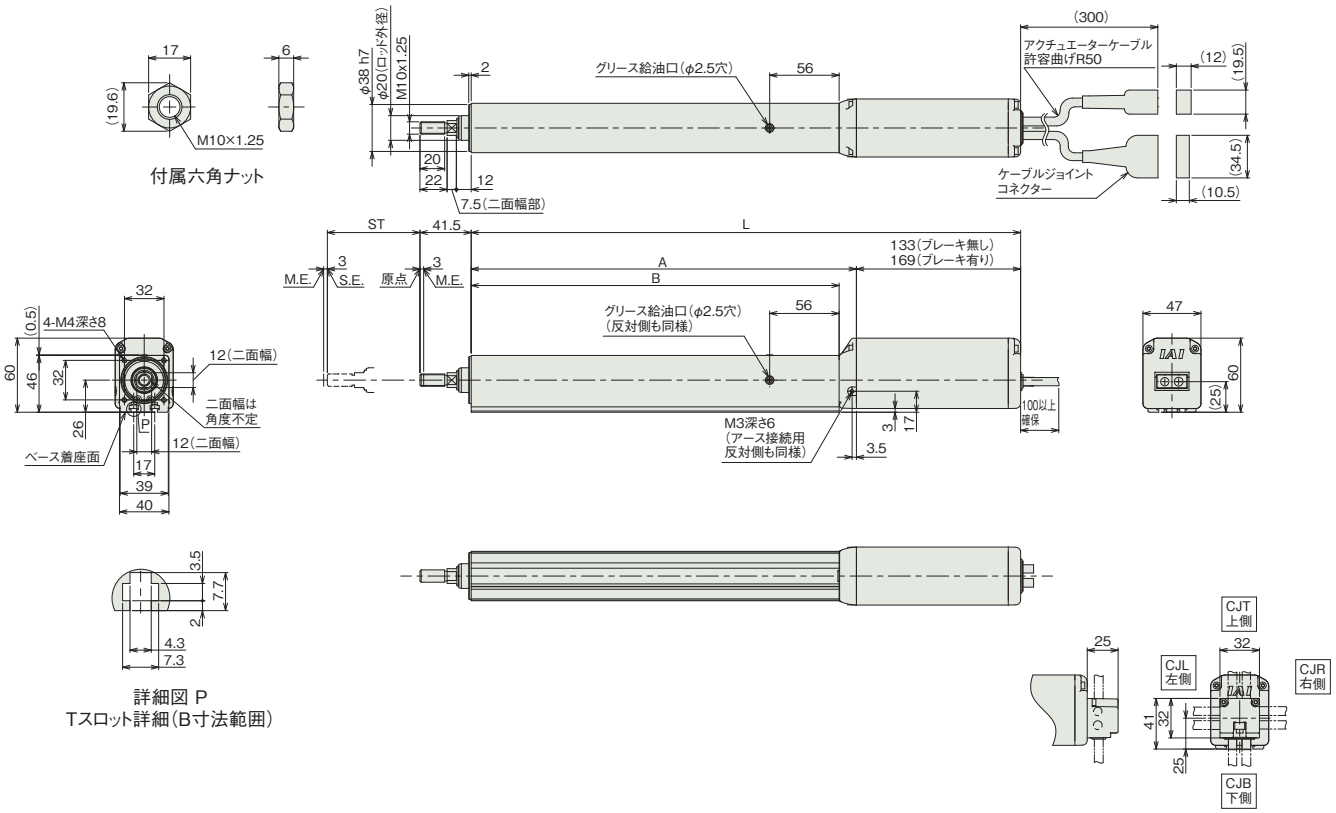
(単位はmm/s)

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
2次元CAD 3次元CAD

(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。また、二面幅の向きは変更できません。

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



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークL寸法

ストローク		50	100	150	200
L	ブレーキ無し	295	345	395	445
	ブレーキ有り	331	381	431	481
A		162	212	262	312
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	1.5	1.7	1.9	2.0
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-RA6C

バッテリーレスアブソ | 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 - RA6C - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
RCS4	RA6C	WA バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50～300 50mm～300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	–

■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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	4-583	–
フランジ	FL	4-585	–
フート金具	FT	4-588	–
先端アダプター（雌ねじ）	NFA	4-593	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー	NTB	4-595	–

■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)	15	25	50	60
	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
	速度/加減速度	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
		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)	4	10	20	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) 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				
リード(mm)	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

リード＼ストローク	50～300(50mmごと)
20	1000
12	600
6	300
3	150

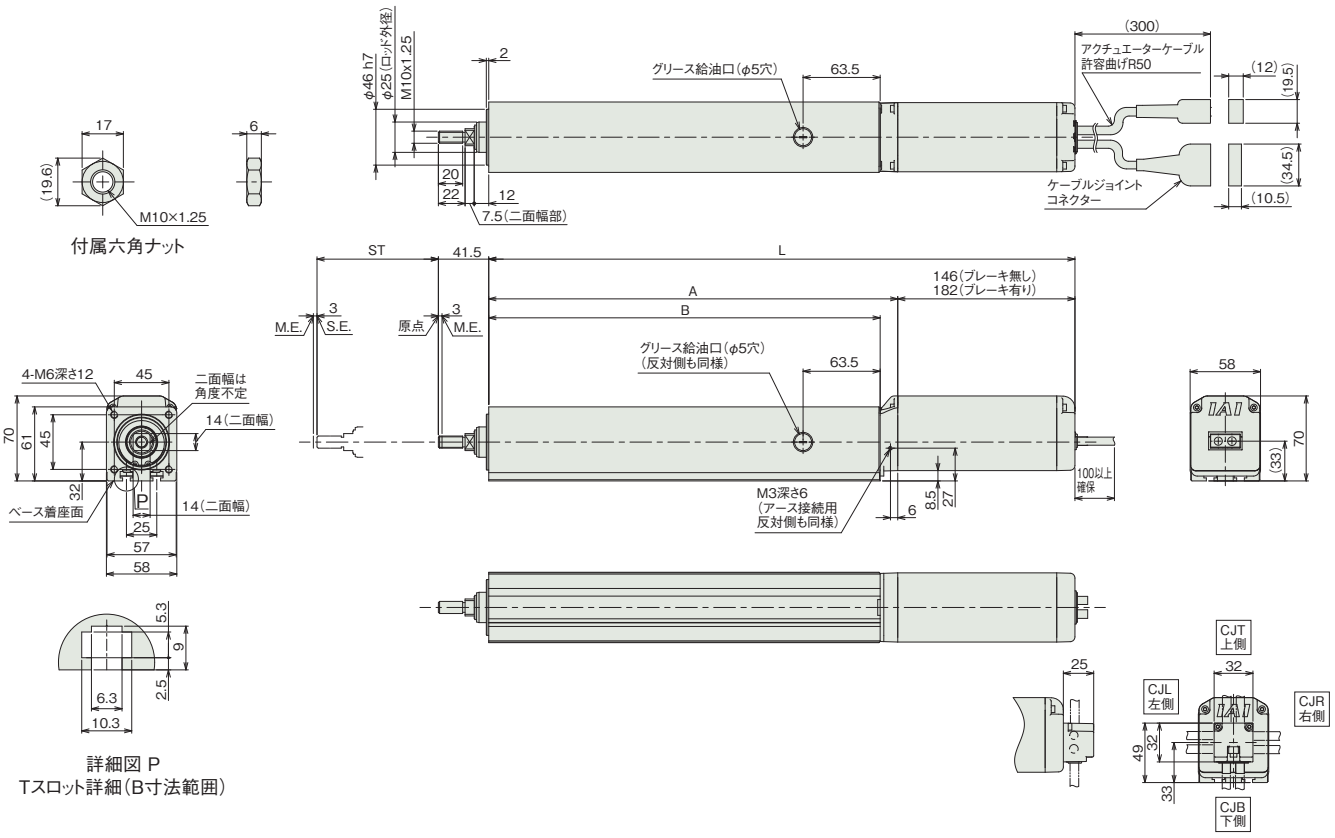
(単位はmm/s)

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
2次元CAD 3次元CAD

(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。また、二面幅の向きは変更できません。

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		50	100	150	200	250	300
L	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

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-RA7C

バッテリーレスアブソ | 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 - RA7C - 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 バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50～300 50mm～300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	–

■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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー	**NTB**	4-595	–

■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
	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
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	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) 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				
リード(mm)	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	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

リード＼ストローク	50～300(50mmごと)
24	1200
16	800
8	400
4	200

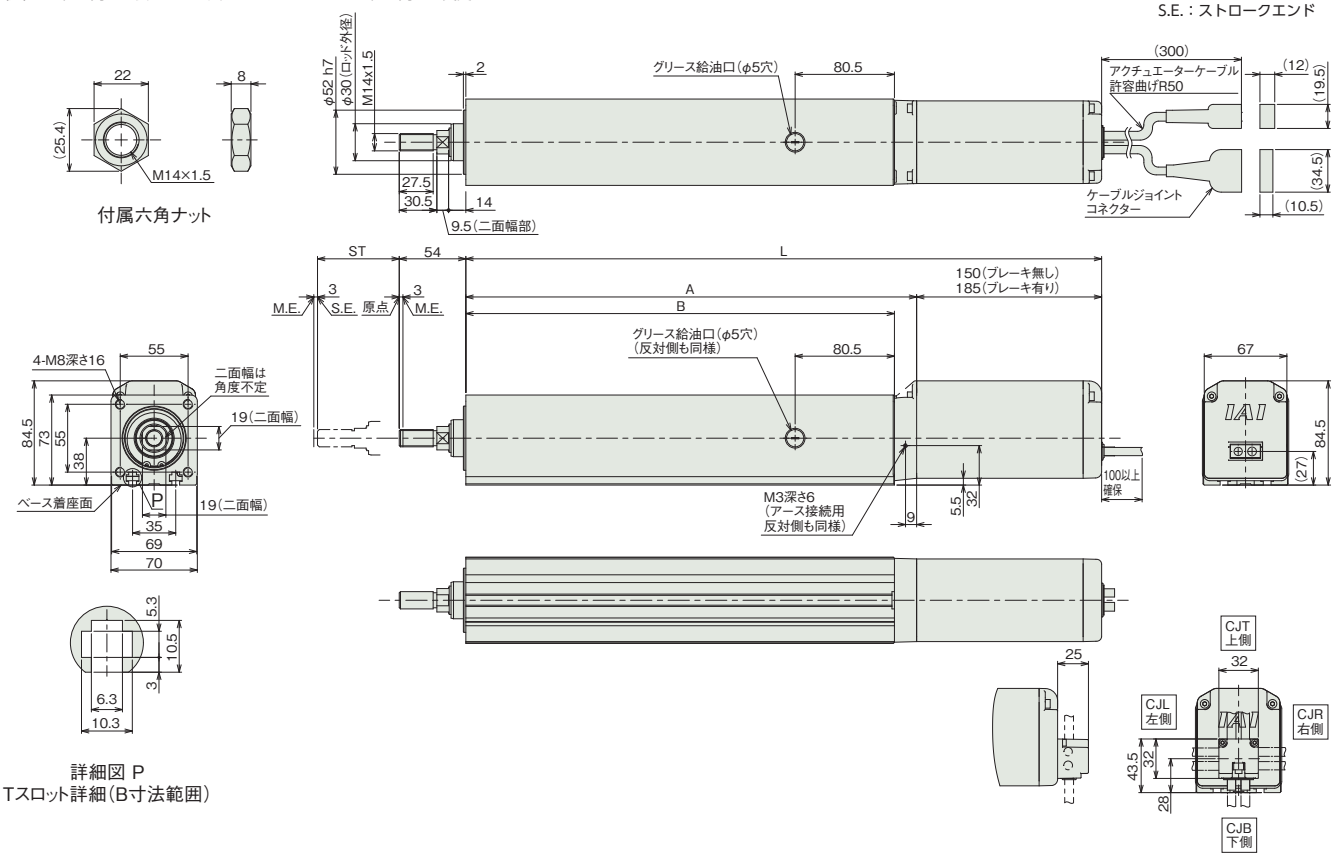
(単位はmm/s)

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

(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。また、二面幅の向きは変更できません。

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		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

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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

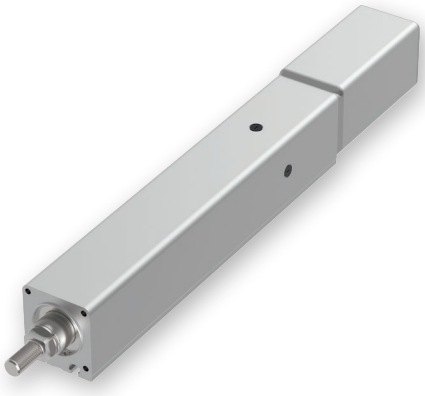
RCS4-RA8C

バッテリーレスアブソ | 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	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 バッテリーレスアブソ	400 サーボモーター 400W	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50～300 50mm～300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー	**NTB**	4-595	–

■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	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量（kg）	60	80	100
	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
	速度/加減速度	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）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。

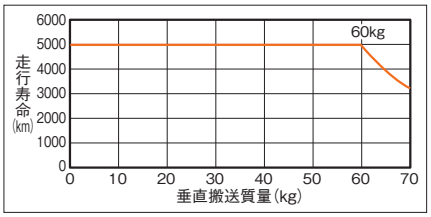
姿勢	水平						垂直					
リード（mm）	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	60	60	40	25	20	15	20	20	20	15	12	12
10	80	80	80	70	60		40	40	30	30	20	
5	100	100	80	60			72	55	40	25		

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300（50mmごと）
20	1000
10	500
5	250

（単位はmm/s）

垂直搬送質量と走行寿命

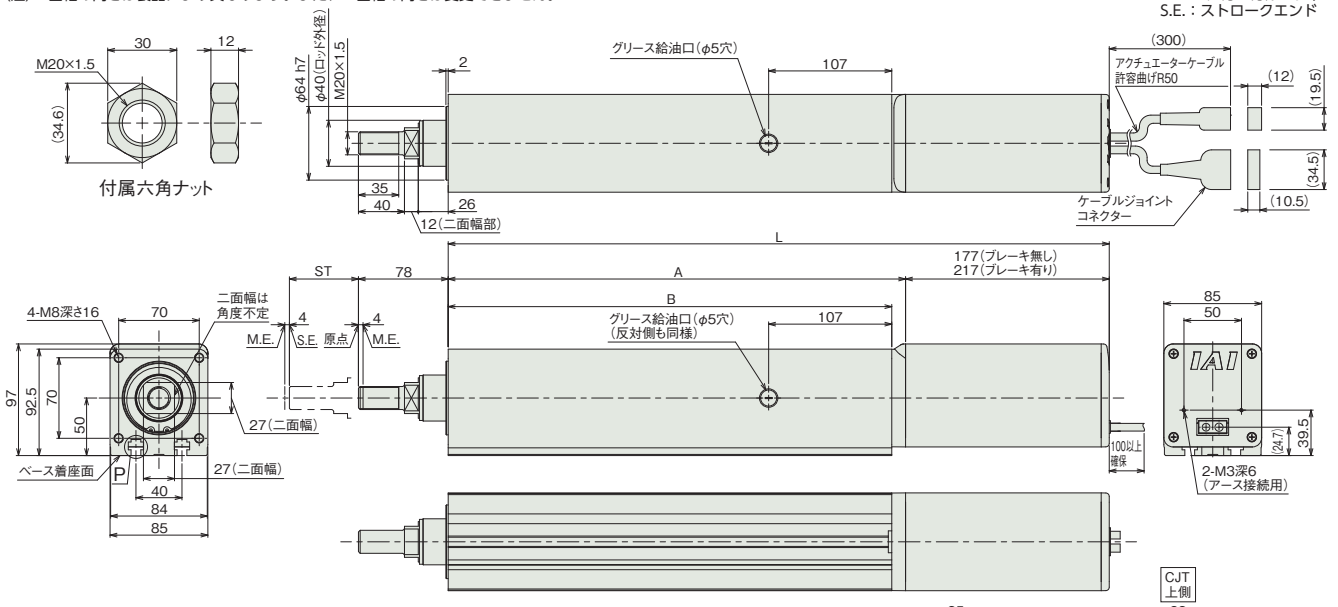


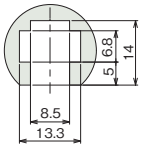
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

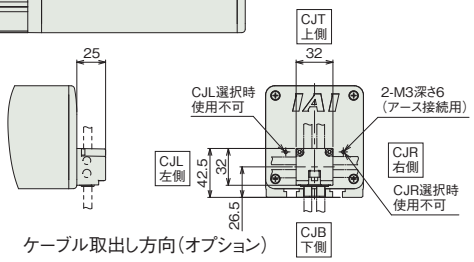
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。

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





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	ブレーキ無し	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5
	ブレーキ有り	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5
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

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)	ブレーキ無し	8.3	9.2	10.0	10.8	11.7	12.5
	ブレーキ有り	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-RRA4C

バッテリーレスアブソ | 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	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 バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	60～410 60mm～410mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	–

■オプション価格表（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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
先端アダプター(フランジ)	**FFA**	4-584	–
先端アダプター(キー溝)	**KFA**	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

■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)	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		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)	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) 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。

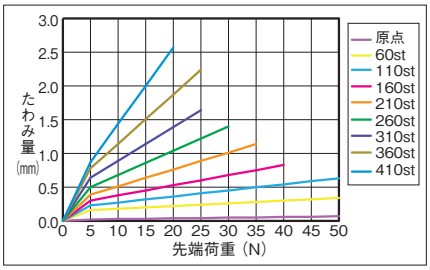
姿勢	水平					垂直				
リード(mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	8	8	6	5	4	2	2	2	2	1
10	18	15	12	12	8	4	4	4	4	3
5	30	30	25	20		6	6	6	6	
2.5	40	40	35			10	10	10		

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	60～410(50mmごと)
16	960
10	600
5	300
2.5	150

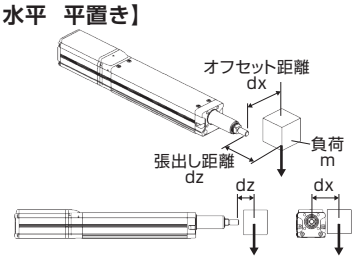
(単位はmm/s)

ロッドたわみ量(参考値)

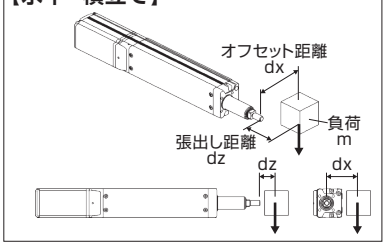


ロッド先端許容負荷質量

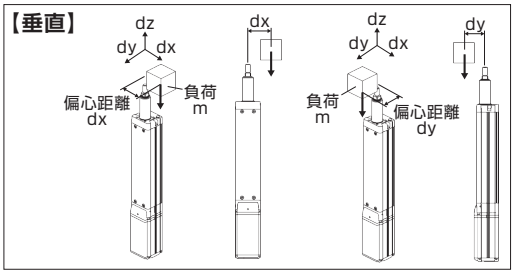
【水平 平置き】



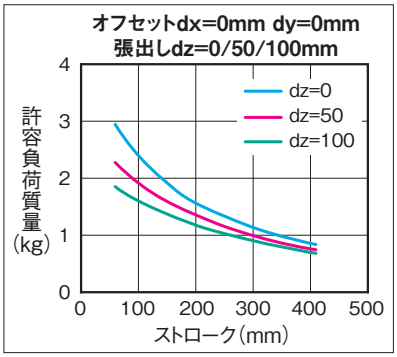
【水平 横立て】



【垂直】

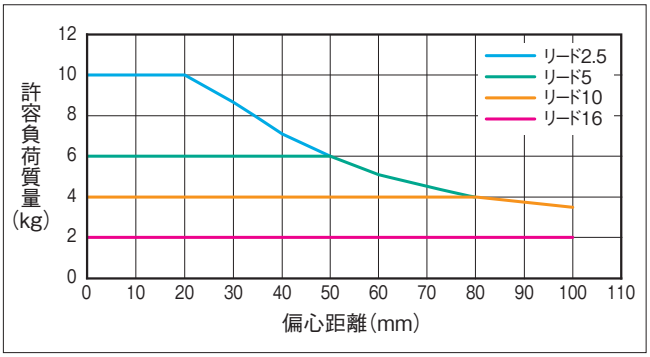


■水平



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



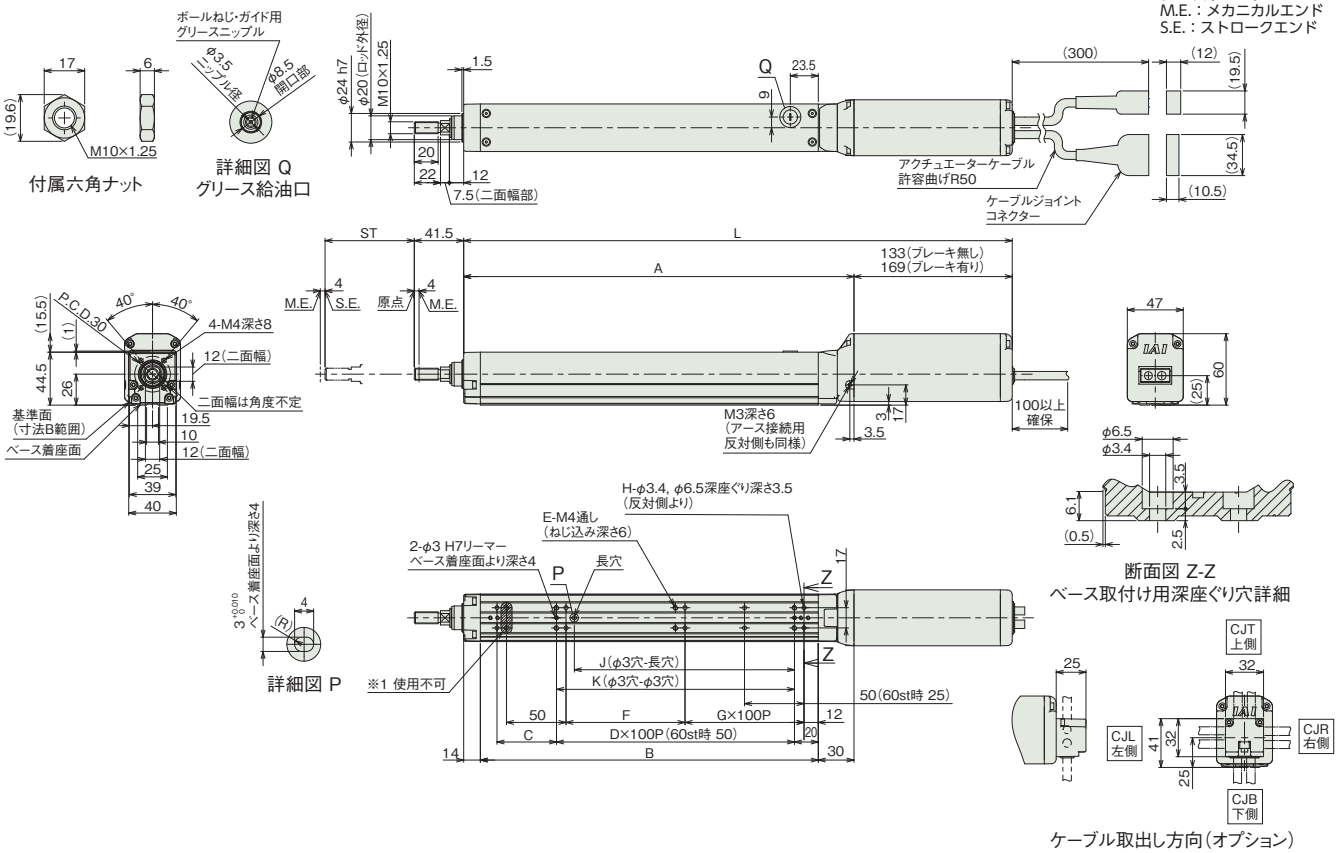
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

寸法図

※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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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。

CAD図面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



■ストロークL別寸法

ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410
L	ブレーキ無し	311	361	411	461	511	561	611	661
	ブレーキ有り	347	397	447	497	547	597	647	697
A		178	228	278	328	378	428	478	528
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)	ブレーキ無し	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
	ブレーキ有り	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-RRA6C

バッテリーレスアブソ | 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	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 バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	65～415 65mm～415mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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)	–	–
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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
先端アダプター(フランジ)	**FFA**	4-584	–
先端アダプター(キー溝)	**KFA**	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

■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		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	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

(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　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) 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。

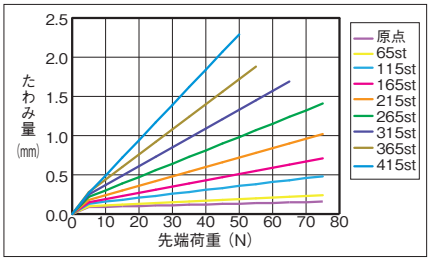
姿勢	水平					垂直				
リード(mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	15	10	8	6	4	4	4	3	3	2
12	25	20	20	12	12	10	8	8	6	6
6	50	45	30	25		20	15	12	12	
3	60	50	40			20	20	20		

ストロークと最高速度

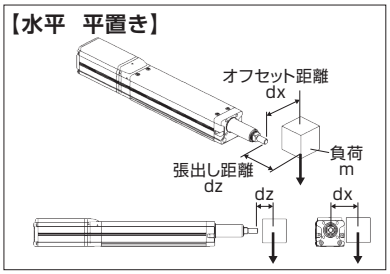
リード \ ストローク	65～415(50mmごと)
20	1200
12	720
6	360
3	180

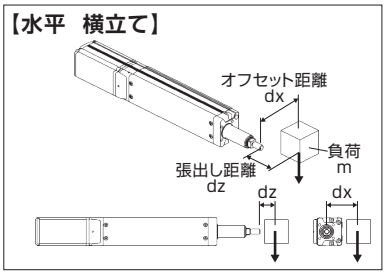
(単位はmm/s)

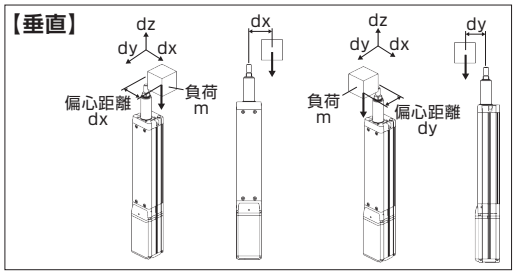
ロッドたわみ量(参考値)



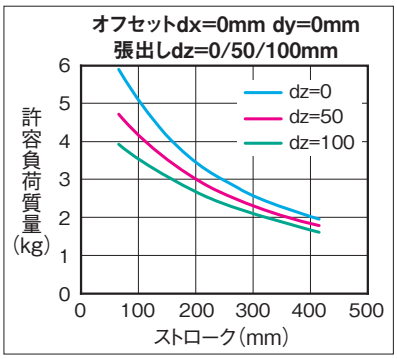
ロッド先端許容負荷質量





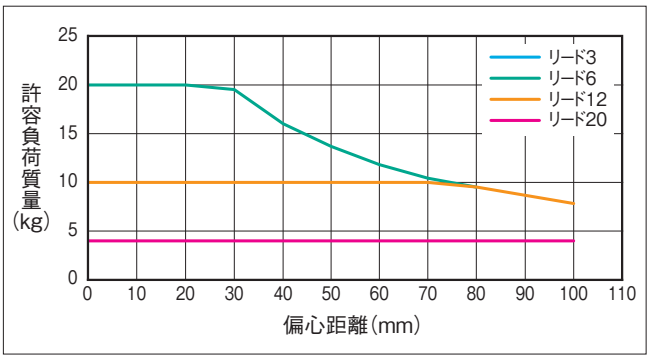


■水平



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



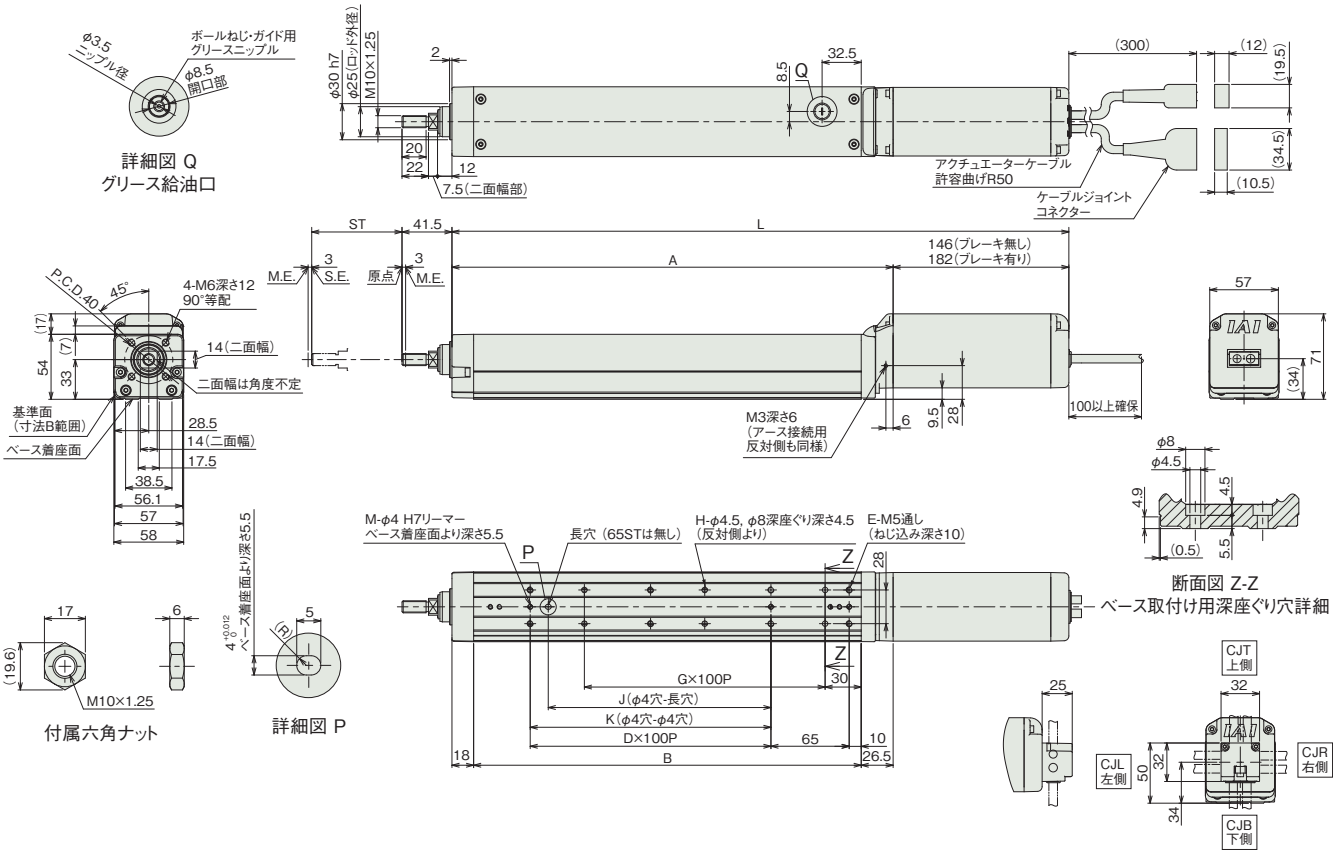
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

■寸法図

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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		65	115	165	215	265	315	365	415
L	ブレーキ無し	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
	ブレーキ有り	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5
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

ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7
	ブレーキ有り	2.4	2.7	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.0

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		
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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-RRA7C

バッテリーレスアブソ | 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	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
RCS4	RRA7C	WA バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	70～520 70mm～520mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	–

■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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
先端アダプター（フランジ）	**FFA**	4-584	–
先端アダプター（キー溝）	**KFA**	4-592	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

■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)	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)	1.2	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)	1440	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.7	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	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)	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) 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。

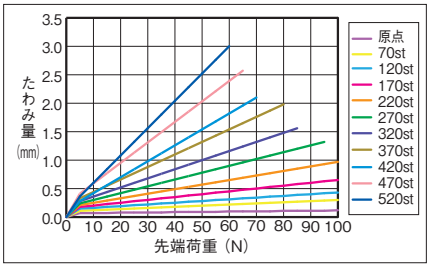
姿勢	水平					垂直				
リード (mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	20	15	10	10	8	6	6	6	4	4
16	45	30	25	20	15	12	12	10	8	8
8	60	50	40	40		25	25	20	20	
4	80	70	60			35	35	30		

ストロークと最高速度

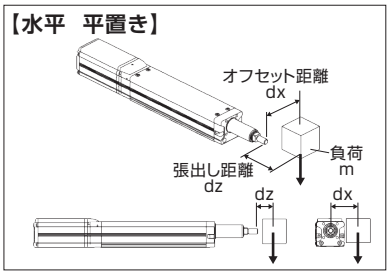
ストローク / リード	70～520(50mmごと)
24	1440
16	960
8	480
4	240

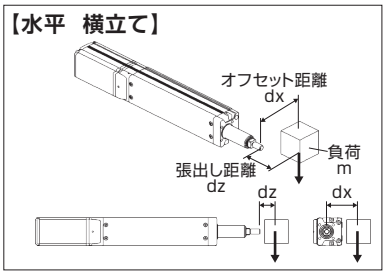
(単位はmm/s)

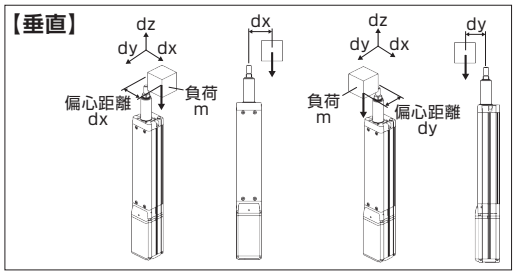
ロッドたわみ量(参考値)



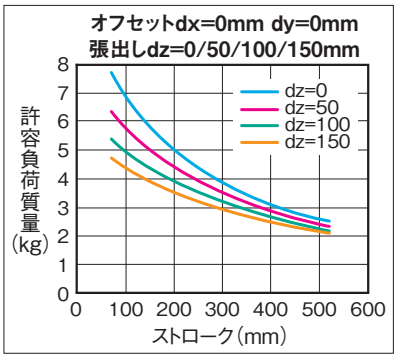
ロッド先端許容負荷質量





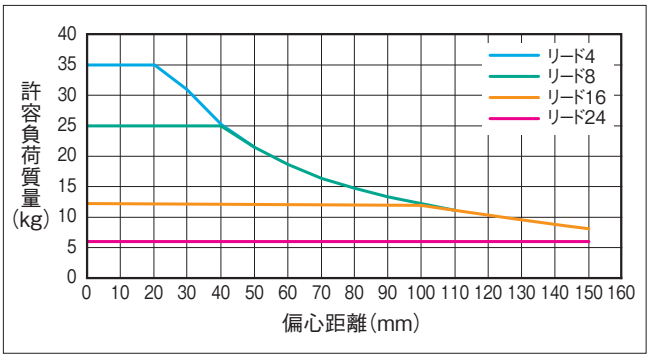


■水平



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



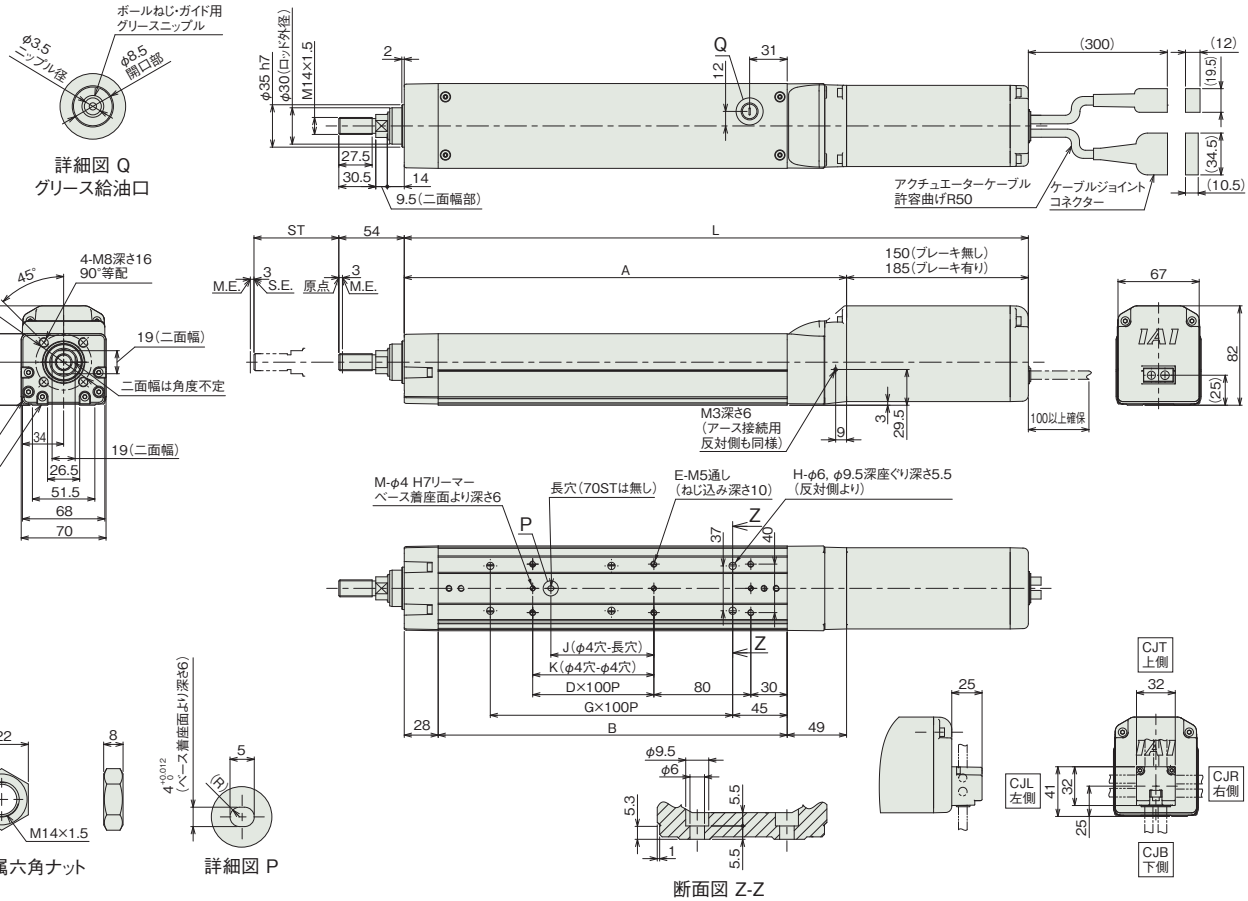
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

■寸法図

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	ブレーキ無し	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
	ブレーキ有り	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
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

ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.7	4.0	4.2	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1
	ブレーキ有り	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

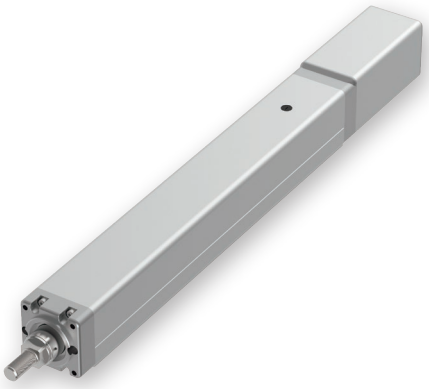
RCS4-RRA8C

バッテリーレスアブソ | 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 - RRA8C - WA - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 バッテリーレスアブソ	400 サーボモーター 400W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50～700 50mm～700mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

■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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1500	1100	550	275
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	20	40	72
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1500	1100	550	275
		定格加減速度(G)	0.7	0.5	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	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

(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　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) 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。

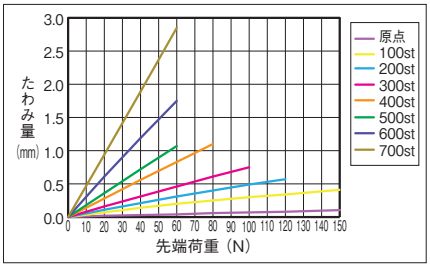
姿勢	水平						垂直					
リード(mm)	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	30	30	20	15	10	8	8	8	8	8	6	6
20	60	60	40	25	20	15	20	20	20	15	12	12
10	80	80	80	70	60		40	40	30	30	20	
5	100	100	80	60			72	50	40	25		

ストロークと最高速度

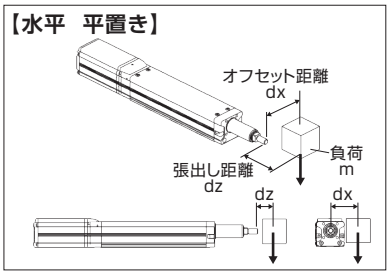
ストローク / リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1500		1230	970	790	650	540	460	400	350
20	1100	1070	820	650	520	430	360	310	260	230
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

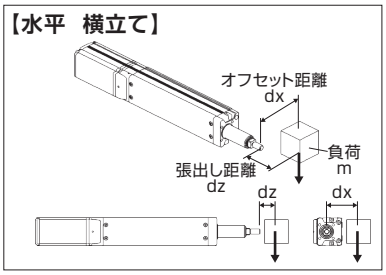
(単位はmm/s)

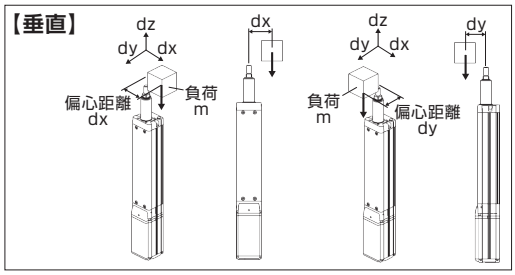
ロッドたわみ量(参考値)



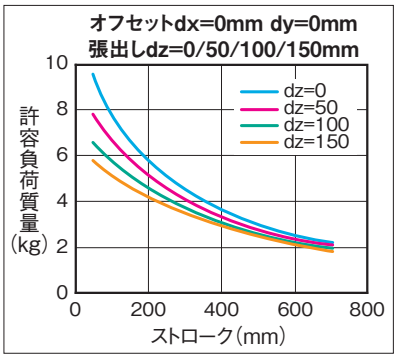
ロッド先端許容負荷質量





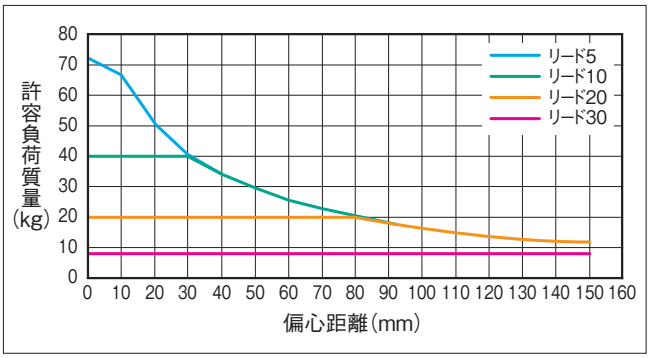


■水平



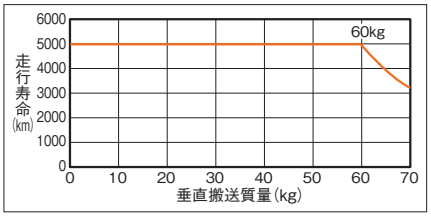
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■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

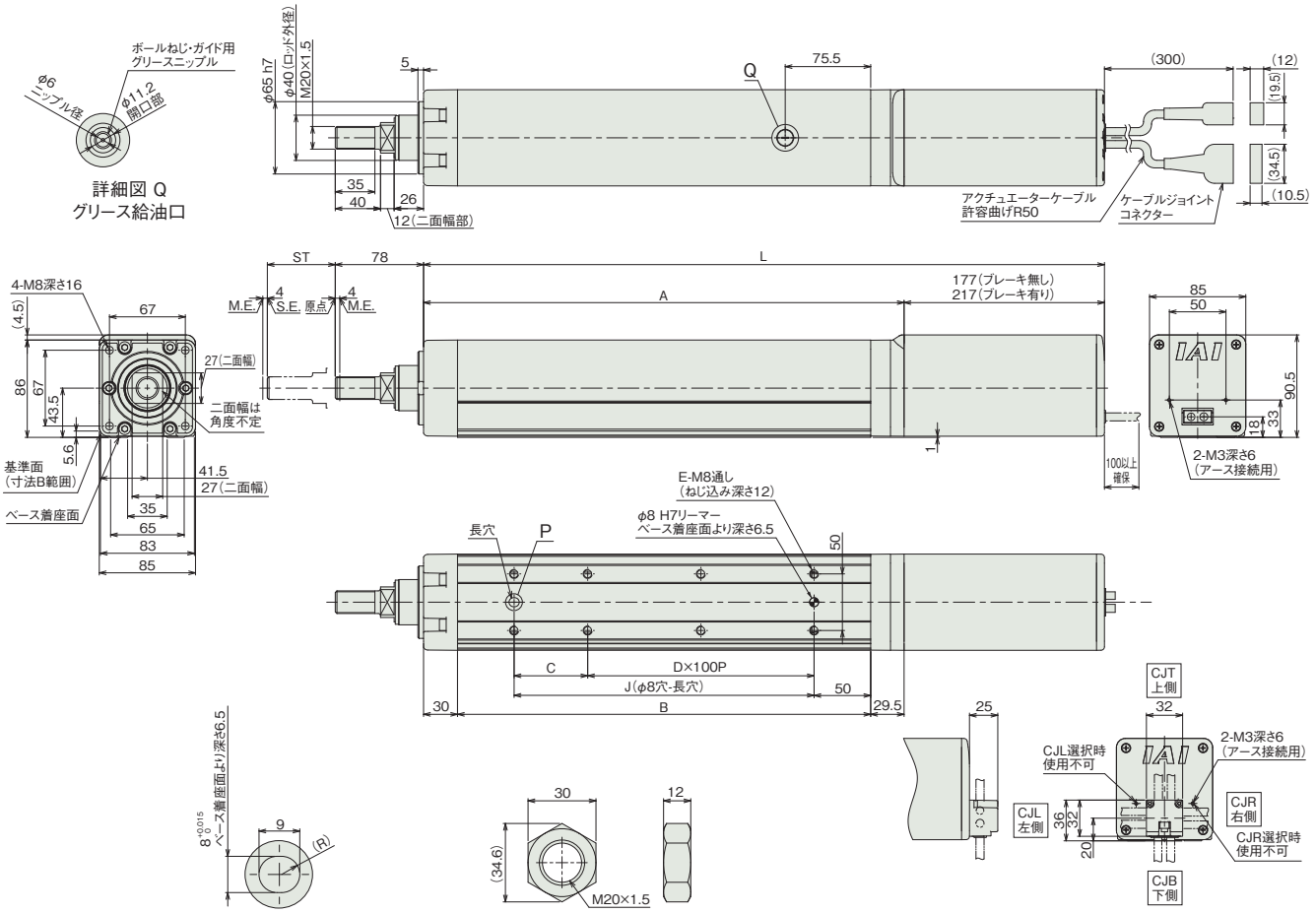


寸法図

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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



■ストロークと寸法

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
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
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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

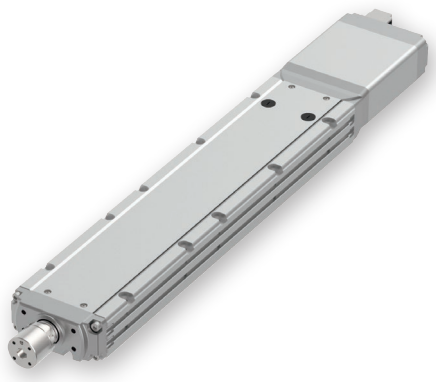
RCS4-WRA10C

バッテリーレスアブソ | 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	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 バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm ～ 500 500mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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)	–	–
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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）(注1)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）(注1)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）(注1)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）(注1)	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー（左）	**NTBL**	4-595	–
Tスロットナットバー（右）	**NTBR**	4-595	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいず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
水平	可搬質量（注2）	最大可搬質量（kg）	5	16	25	40
	速度/加減速度	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
		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	5	10
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	–	600	300	150
		定格加減速度（G）	–	0.5	1	0.3
		最高加減速度（G）	–	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			
		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) 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。

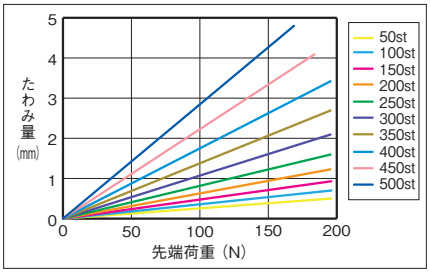
姿勢	水平					垂直				
リード(mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	5	5	4	3	2					
10	16	16	12	10	8	3	3	2	2	1
5	25	20	15	10		5	5	5	5	
2.5	40	35	25			10	8	8		

■ストロークと最高速度

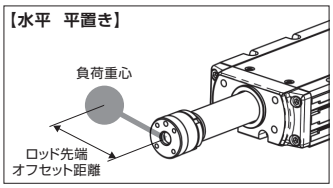
ストローク / リード	50～400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
16	800		770
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

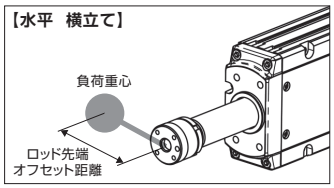
(単位はmm/s)

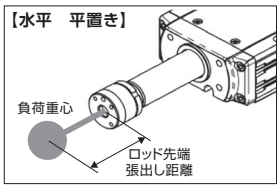
■ロッドたわみ量(参考値)

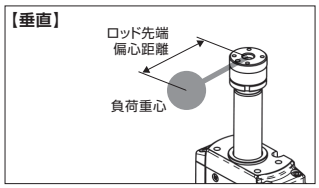


■ロッド先端許容負荷質量

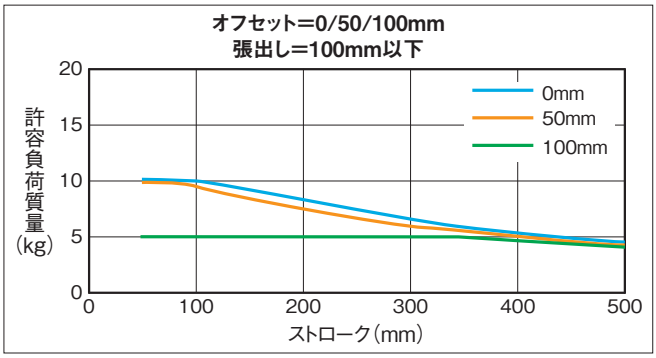






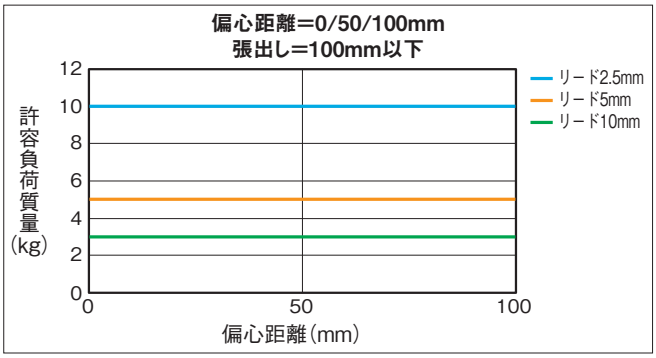


■水平



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



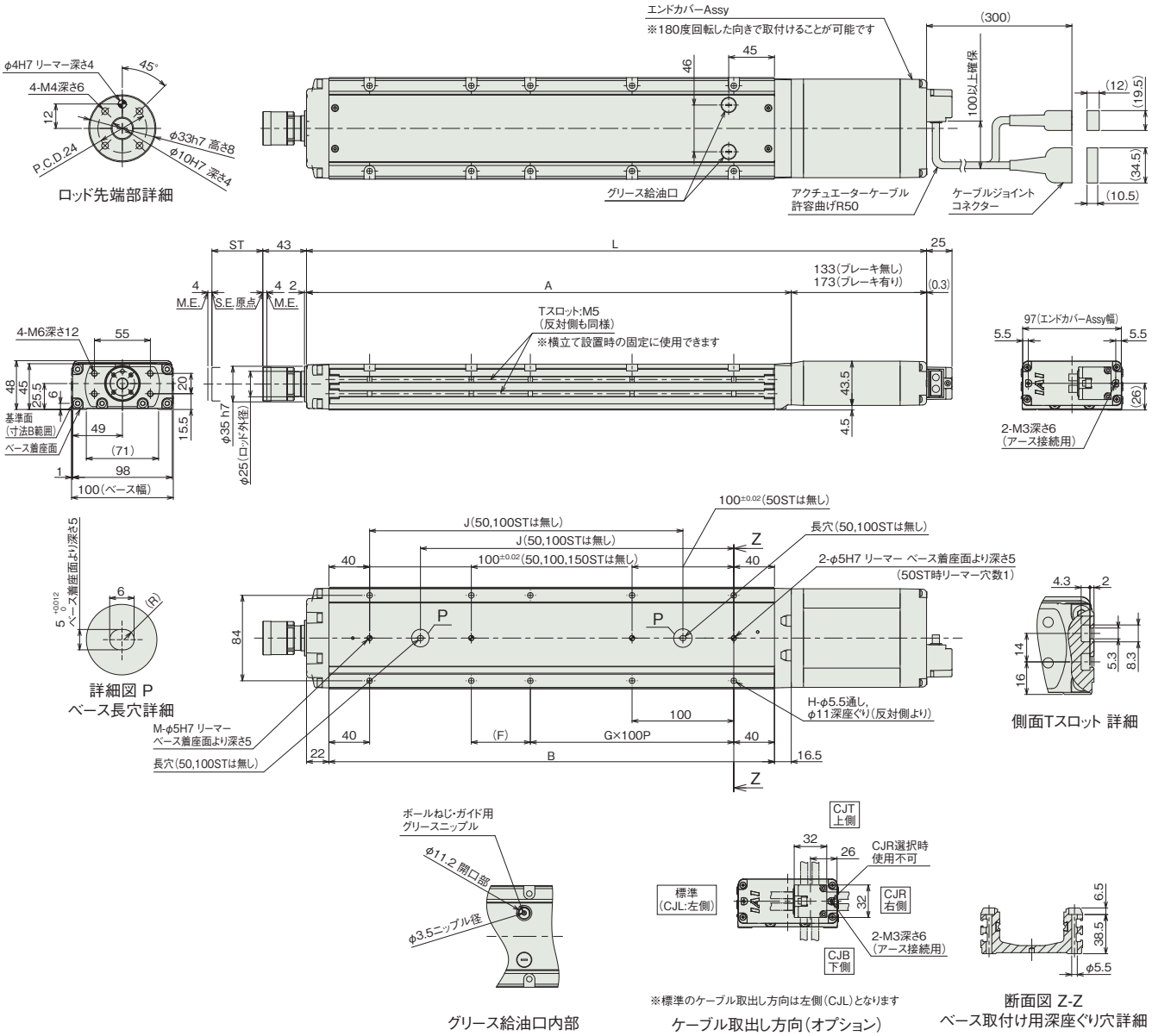
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

■寸法図

CAD図面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、リー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



■ストロークと寸法

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) オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
	ロッド先端動的許容荷重(N) 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
	ロッド先端動的許容荷重(N) 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	3.3	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

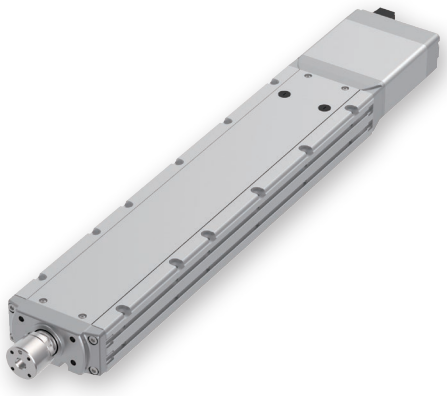
RCS4-WRA12C

バッテリーレスアブソ / 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 バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 〜 500 500mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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)	–	–
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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）(注1)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）(注1)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）(注1)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）(注1)	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー（左）	**NTBL**	4-595	–
Tスロットナットバー（右）	**NTBR**	4-595	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいず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	12	6	3
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) 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。

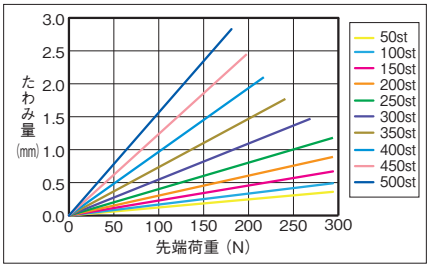
姿勢	水平					垂直				
リード (mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	12	10	8	6	4	2	2	1.5	1.5	1
12	25	25	20	15	15	6	6	6	5	5
6	40	40	30	25		15	15	12	12	
3	60	50	40			20	20	20		

■ストロークと最高速度

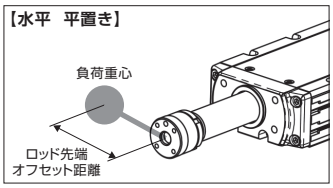
リード＼ストローク	50～500(50mmごと)
20	1000
12	720
6	360
3	180

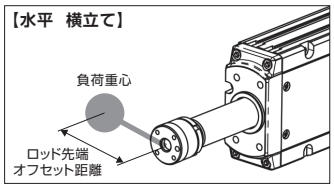
(単位はmm/s)

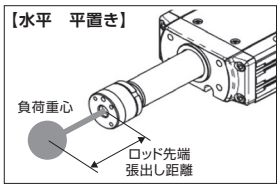
■ロッドたわみ量(参考値)

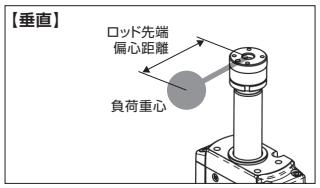


■ロッド先端許容負荷質量

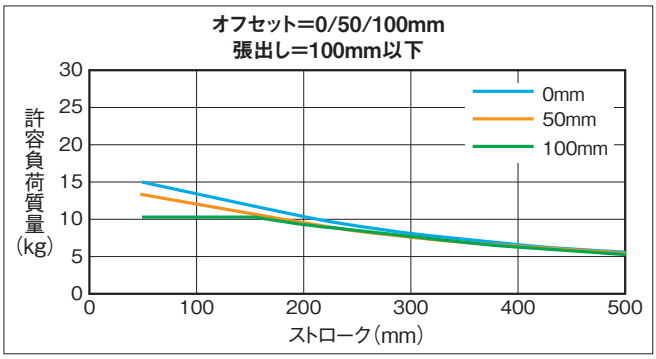






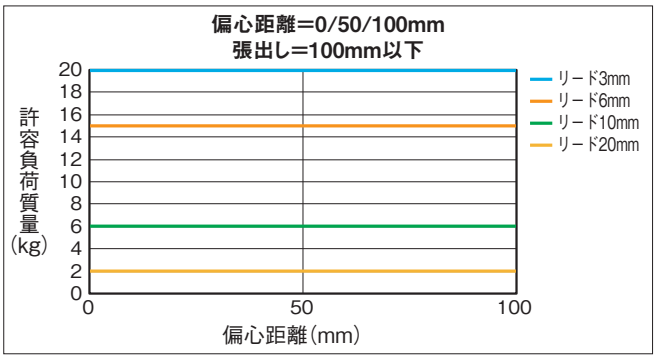


■水平



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



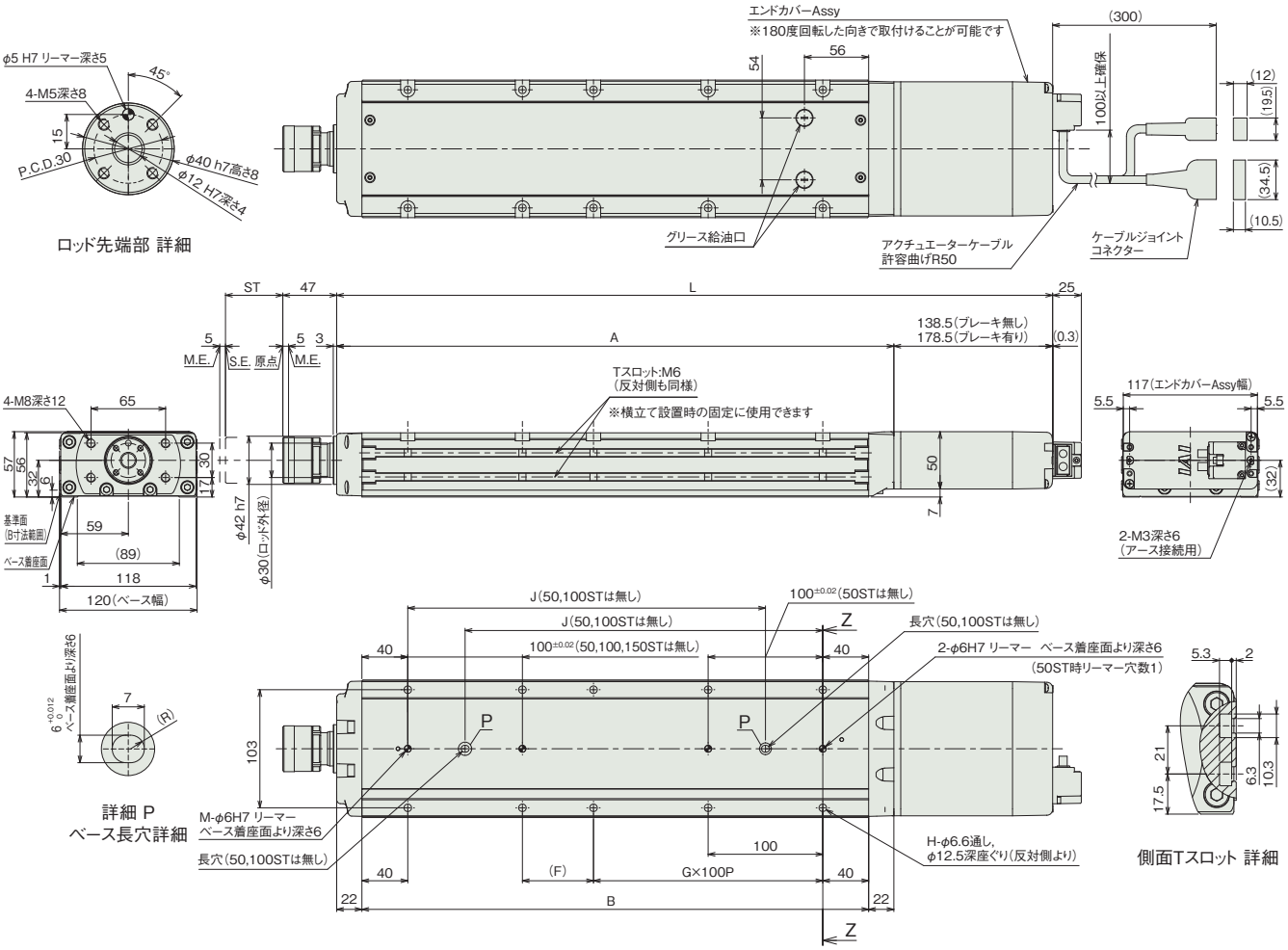
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

■寸法図

CAD図面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、リー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



■ストロークと寸法

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)	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)	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

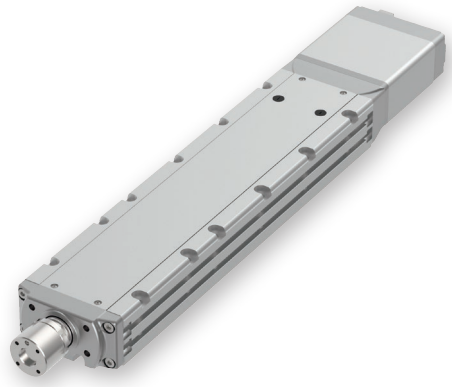
RCS4-WRA14C

バッテリーレスアブソ　モーターストレート　本体幅 140 mm　200V ACサーボモーター　200 W

■型式項目

RCS4 - WRA14C - 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
RCS4	WRA14C	WA：バッテリーレスアブソ	200：サーボモーター 200W	24：24mm 16：16mm 8：8mm 4：4mm	50～600：50mm～600mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2	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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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)	–	–
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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）(注1)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）(注1)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）(注1)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）(注1)	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー（左）	**NTBL**	4-595	–
Tスロットナットバー（右）	**NTBR**	4-595	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいず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	65	85
	速度/加減速度	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
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	1200	800	480	240
		定格加減速度（G）	0.5	0.3	1	0.7
		最高加減速度（G）	1.2	1.2	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）	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) 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。

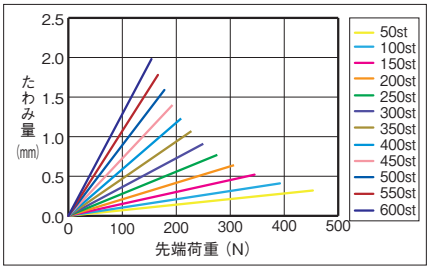
姿勢	水平					垂直				
リード (mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	25	15	10	6	4	3	3	2	2	2
16	50	30	25	20	15	8	6	6	6	5
8	65	50	40	40		20	20	20	20	
4	85	70	60			30	30	30		

ストロークと最高速度

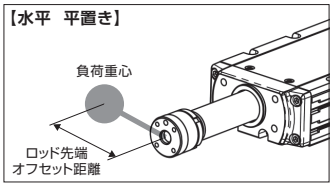
ストローク / リード	50～500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)
24	1200		
16	800		
8	480	450	390
4	240	220	190

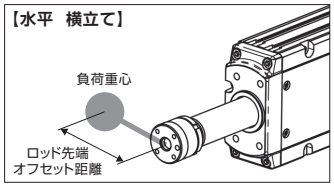
(単位はmm/s)

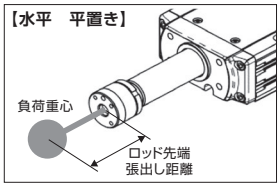
ロッドたわみ量(参考値)

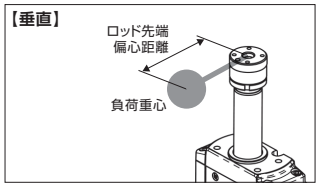


ロッド先端許容負荷質量

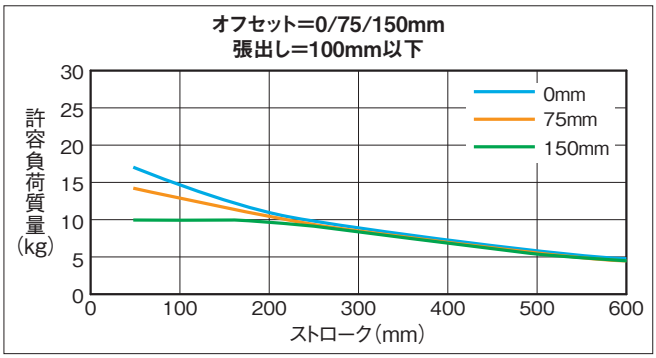






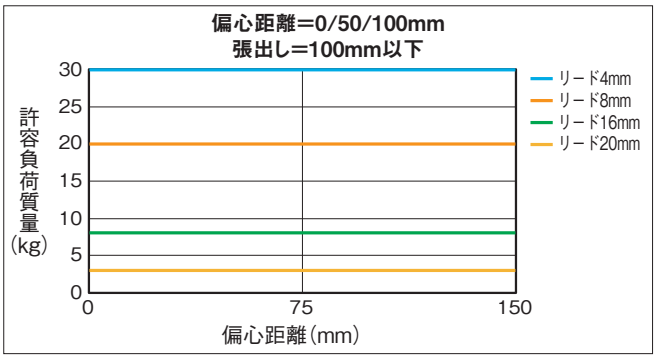


■水平



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



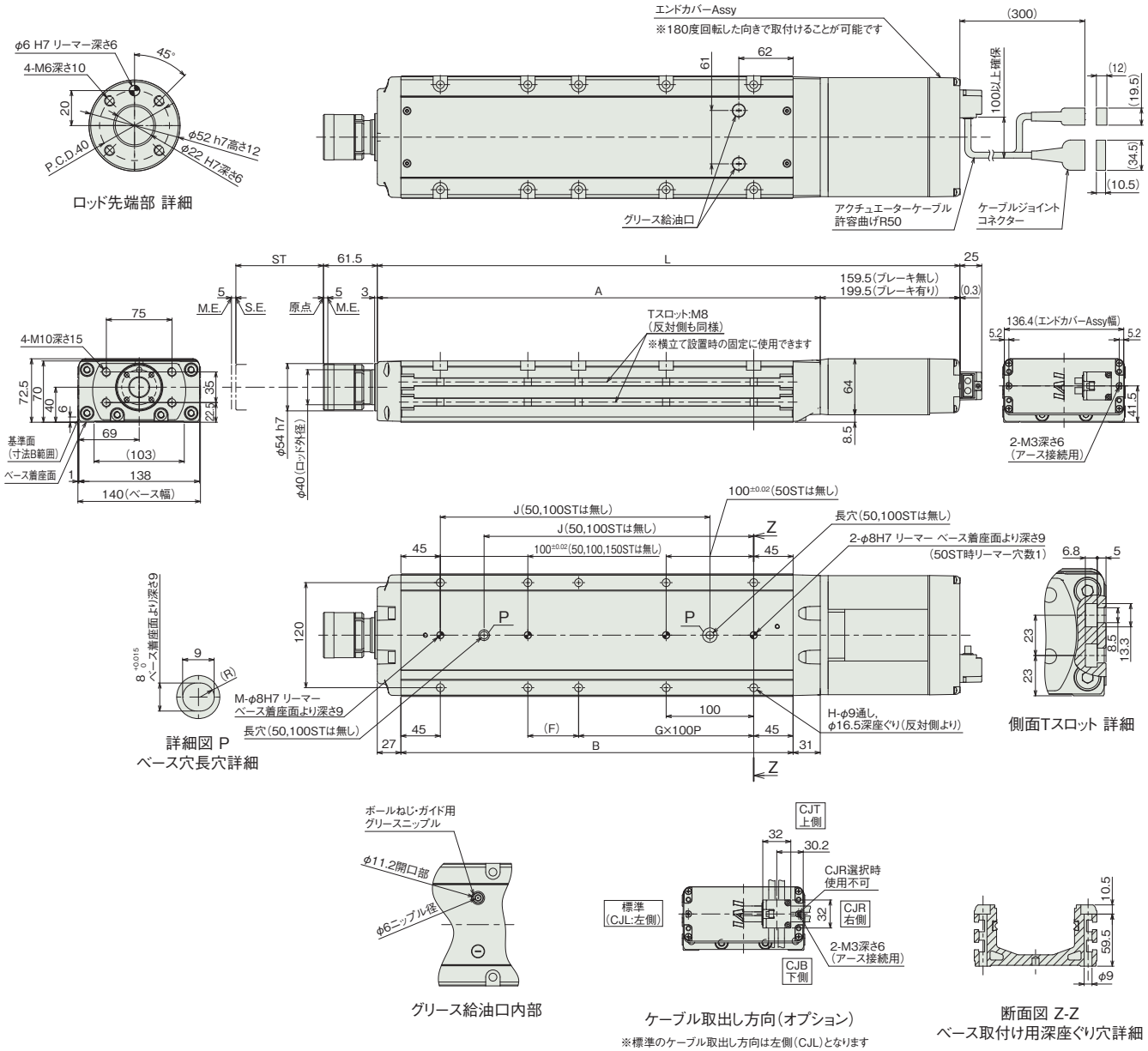
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

寸法図

CAD図面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、リー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



■ストロークと寸法

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) オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
	ロッド先端動的許容荷重(N) オフセット100mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N) オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	ロッド先端動的許容荷重(N) 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	8.0	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

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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

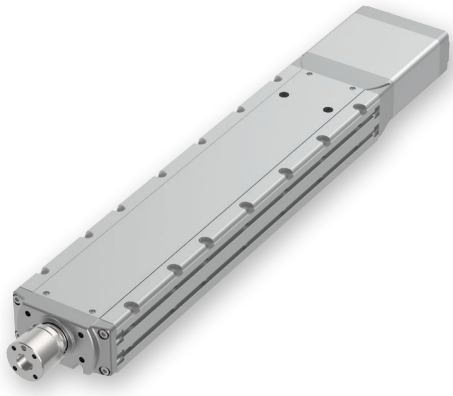
RCS4-WRA16C

バッテリーレスアブソ | 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	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
RCS4	WRA16C	WA バッテリーレスアブソ	400 サーボモーター 400W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm ～ 800 800mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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)	–	–
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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）(注1)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）(注1)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）(注1)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）(注1)	**CJB**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー（左）	**NTBL**	4-595	–
Tスロットナットバー（右）	**NTBR**	4-595	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいず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
	速度/加減速度	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	最大可搬質量 (kg)	6	12	35	50
	速度/加減速度	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
		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)	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) 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。

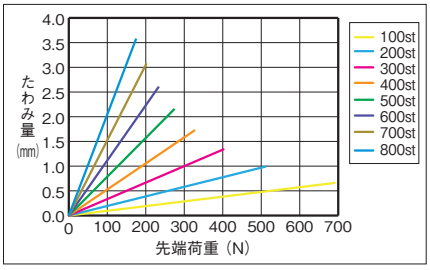
姿勢	水平					垂直				
リード(mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	30	20	15	8	6	6	5	4	3	1.5
20	60	40	25	20	15	12	12	10	10	8
10	80	80	70	60		35	35	35	20	
5	100	80	60			50	30	25		

■ストロークと最高速度

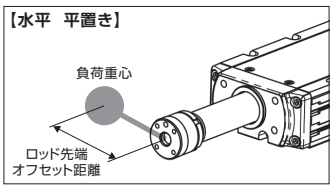
ストローク / リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300		1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

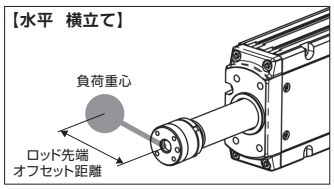
(単位はmm/s)

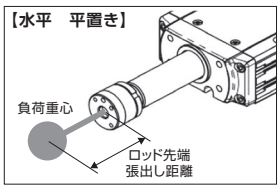
■ロッドたわみ量(参考値)

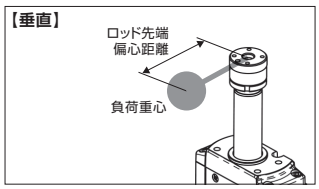


■ロッド先端許容負荷質量

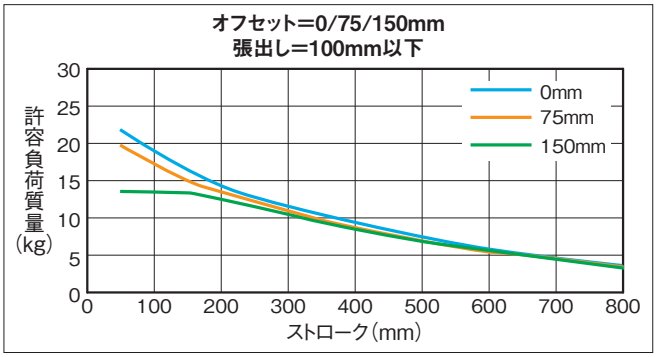






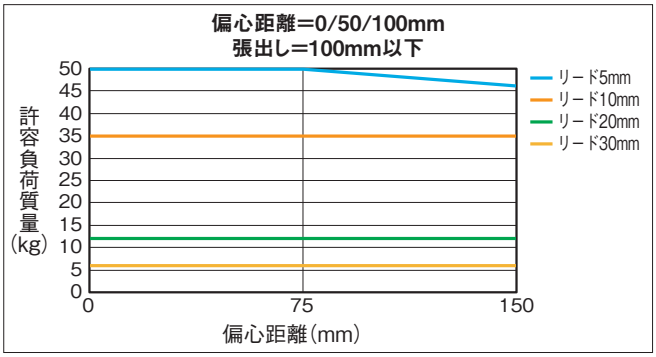


■水平



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



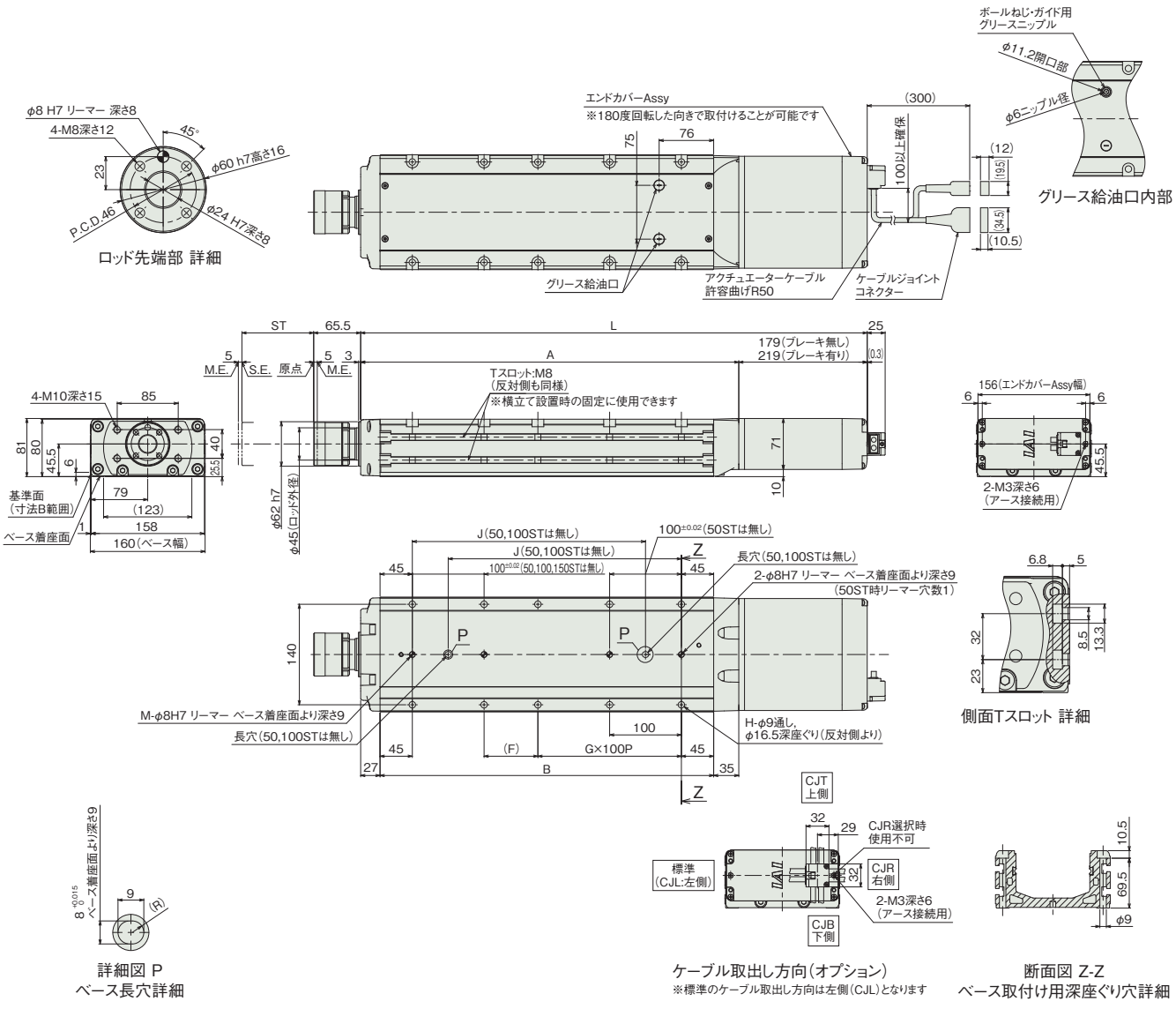
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度500mm/s)

寸法図

CAD図面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、リー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



■ストロークと寸法

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)	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100mm	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

■ストロークと質量

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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

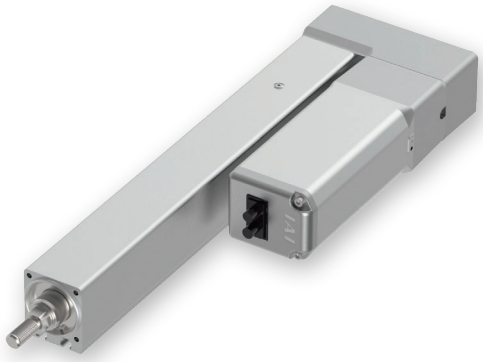
RCS4-RA4R

バッテリーレスアブソ | 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	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 バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 〜 200 200mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー仕様	**NTB**	4-595	–
背面取付けプレート	**RP**	4-598	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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)	–	–
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	最大可搬質量(kg)	8	18	30	40
	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
		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	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	500	250	125
		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3)	±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/s²
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) 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			
リード(mm)	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

リード \ ストローク	50～200(50mmごと)
16	800
10	500
5	250
2.5	125

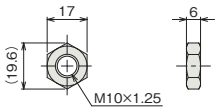
(単位はmm/s)

寸法図

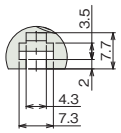
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(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。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

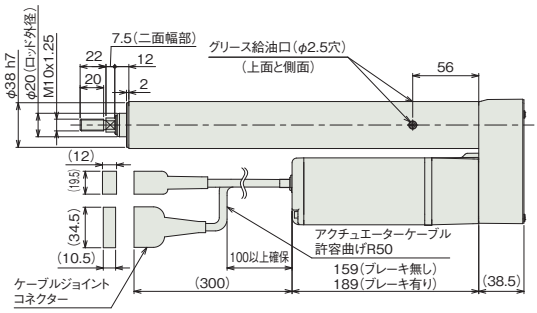
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

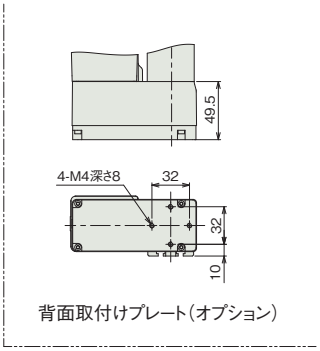


付属六角ナット

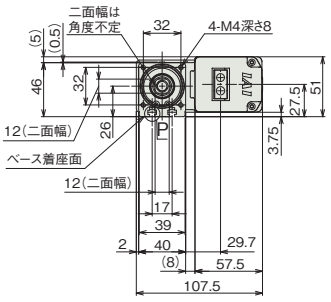


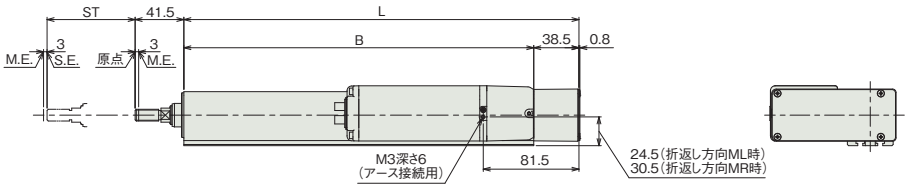
詳細図P
Tスロット詳細(B寸法範囲)

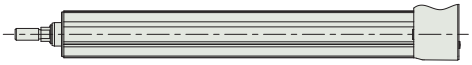


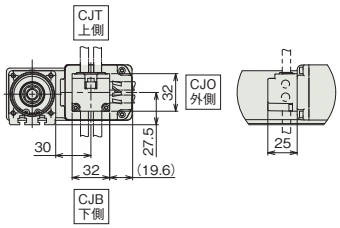


背面取付けプレート(オプション)









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
L	186.5	236.5	286.5	336.5
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	1.8	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-RA6R

バッテリーレスアブソ / 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 バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50～300 50mm～300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	–

■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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
フランジ(注1)	FL	4-585	–
フート金具	FT	4-588	–
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15	25	50	60
	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	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	9	19	20
	速度/加減速度	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
		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)	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3)	±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/s²
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) 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			
リード(mm)	加速度(G)							
	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

リード \ ストローク	50～300(50mmごと)
20	1000
12	600
6	300
3	150

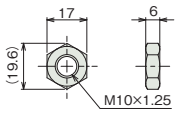
(単位はmm/s)

寸法図

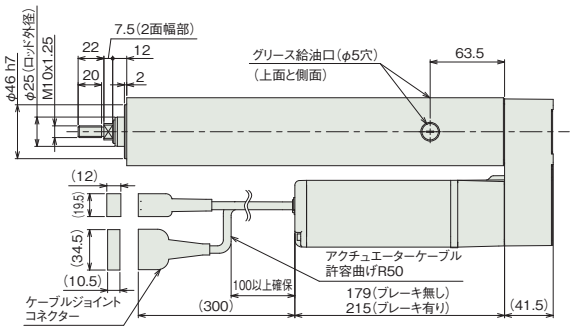
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

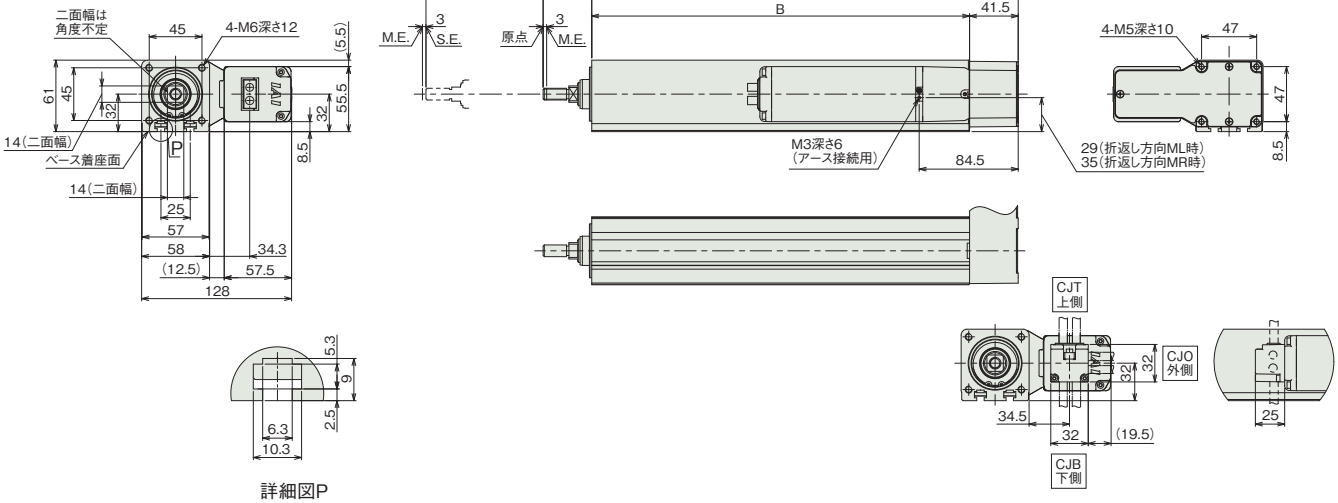
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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

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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-RA7R

バッテリーレスアブソ / 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 - RA7R - 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 バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50～300 50mm～300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー仕様	**NTB**	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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)	–	–
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	最大可搬質量(kg)	20	45	60	80
	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	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)	1200	800	400	200
		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3)	±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/s²
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) 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			
リード(mm)	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

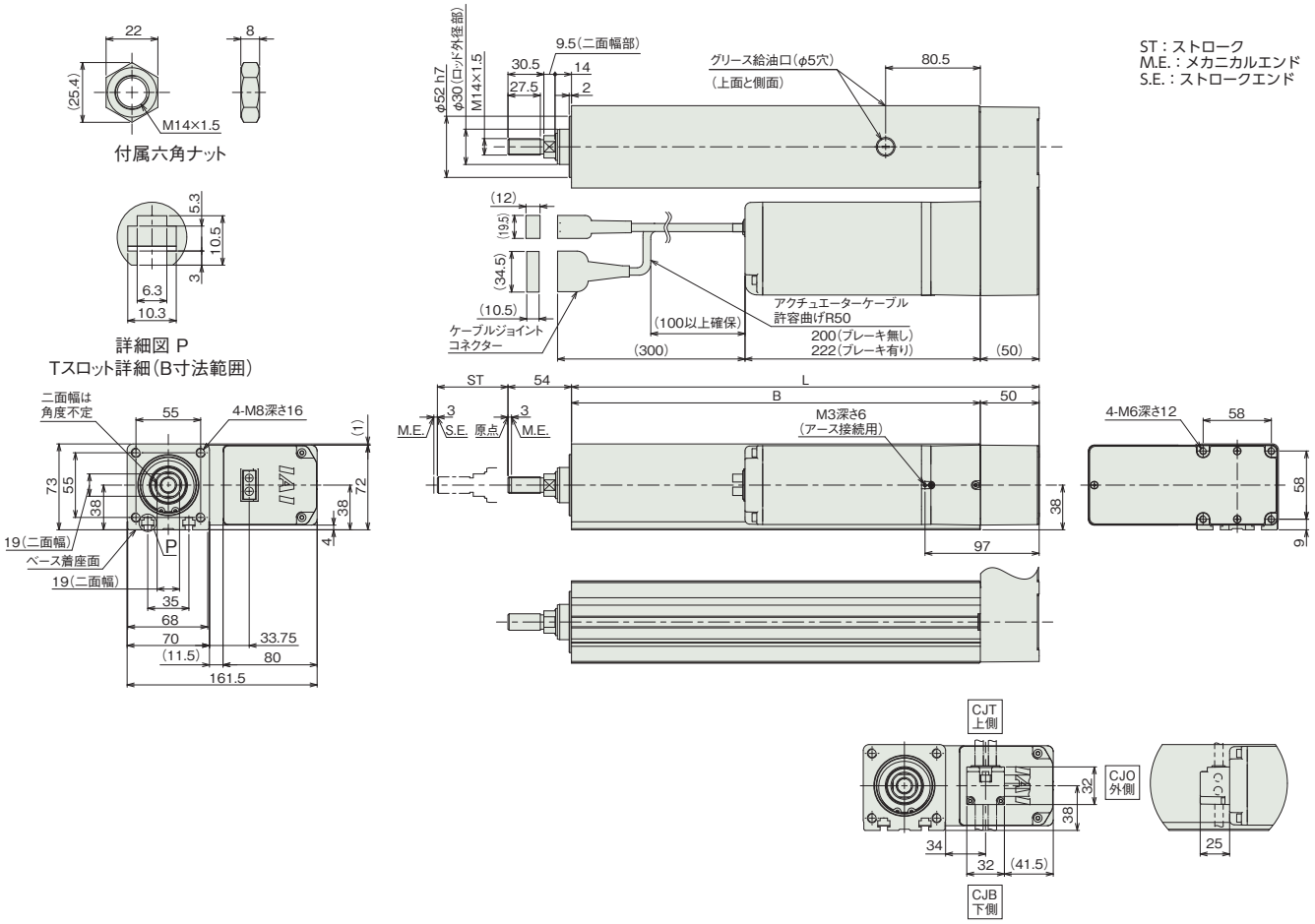
リード＼ストローク	50～300(50mmごと)
24	1200
16	800
8	400
4	200

(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。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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
2次元CAD 3次元CAD



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	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

■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	5.4	6.0	6.5	7.1	7.7	8.3
	ブレーキ有り	5.9	6.5	7.0	7.6	8.2	8.8

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	
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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-RA8R

バッテリーレスアブソ | 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 - RA8R - WA - 400 - □ - □ - □ - □ - □

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 バッテリーレスアブソ	400 サーボモーター 400W	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50～300 50mm～300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	–

■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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
フランジ(注1)	FL	4-585	–
フート金具	FT	4-588	–
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	80	100
	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	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20	40	72
	速度/加減速度	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	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3)	±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/s²
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) 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。

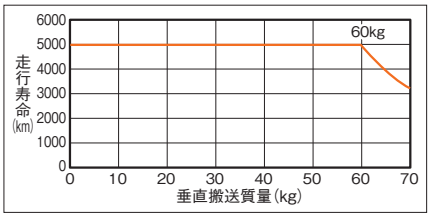
姿勢	水平					垂直				
リード(mm)	加速度(G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0
20	60	60	40	25	20	20	20	20	15	12
10	80	80	80	70	60	40	40	30	30	20
5	100	100	80	60		72	55	40	25	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～300(50mmごと)
20	1000
10	500
5	250

(単位はmm/s)

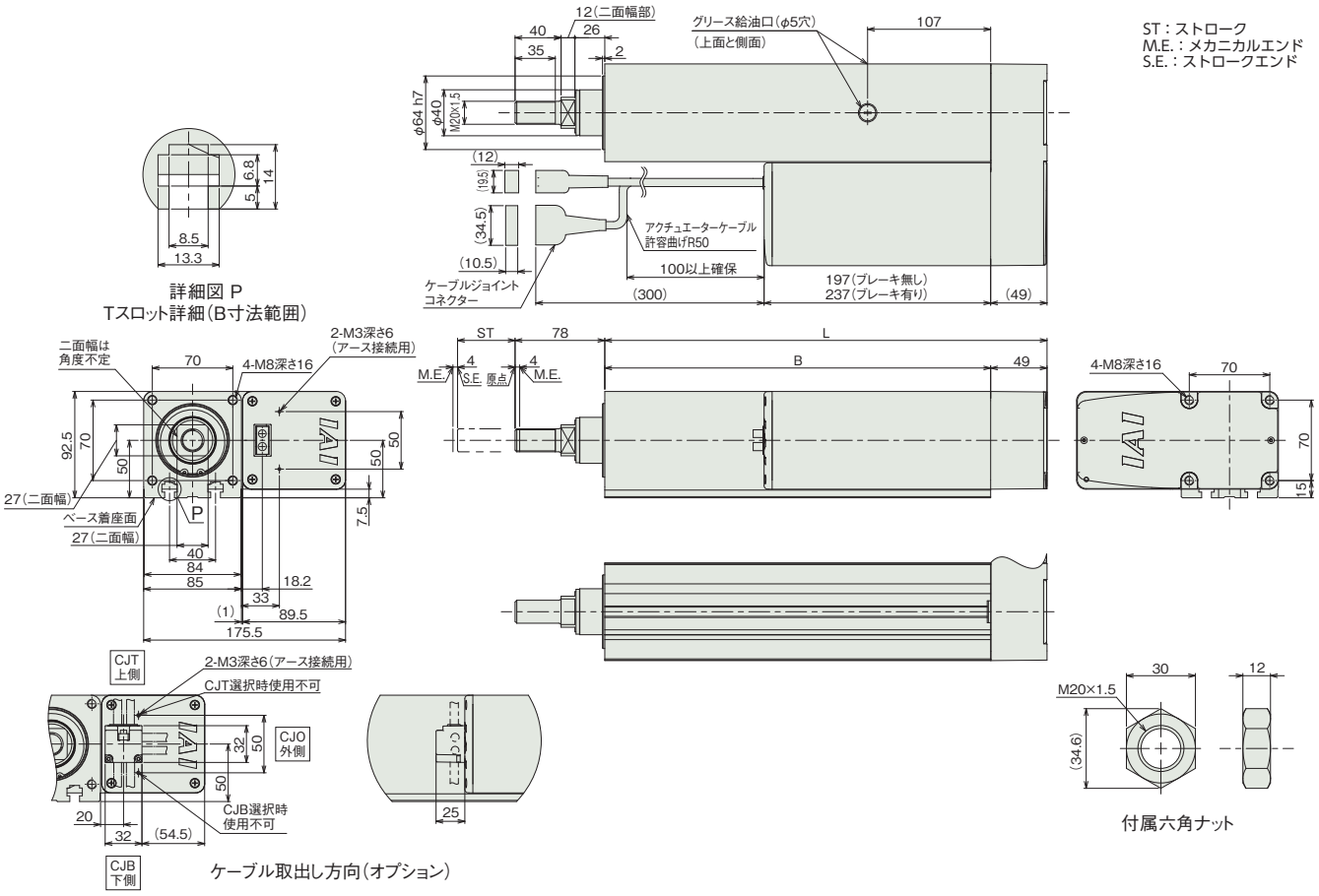
垂直搬送質量と走行寿命



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
2次元CAD 3次元CAD

(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。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■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	13.8
	ブレーキ有り	10.2	11.0	11.8	12.7	13.5	14.4

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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

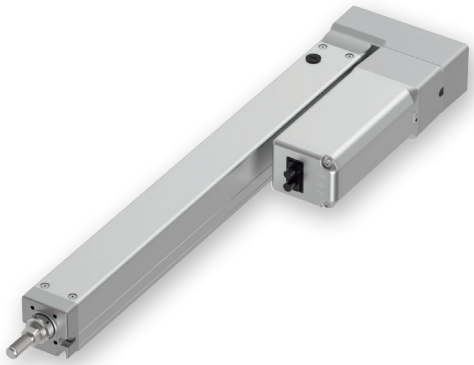
RCS4-RRA4R

バッテリーレスアブソ / 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 バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	60～410 60mm～410mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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®

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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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)	–	–
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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
先端アダプター(フランジ)	**FFA**	4-584	–
先端アダプター(キー溝)	**KFA**	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
背面取付けプレート	**RP**	4-598	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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
水平	可搬質量(注3)	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	1	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	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 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	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4) 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。

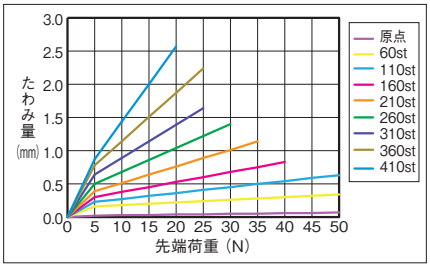
姿勢	水平				垂直			
リード (mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	8	8	6	5	2	2	2	2
10	18	15	12	12	4	4	4	4
5	30	30	25	20	6	6	6	6
2.5	40	40	35		10	10	10	

ストロークと最高速度

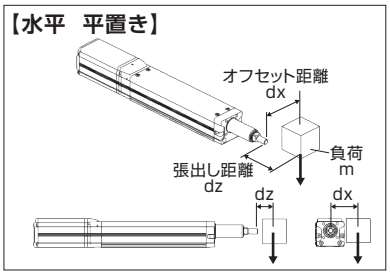
リード \ ストローク	60～410(50mmごと)
16	960
10	600
5	300
2.5	150

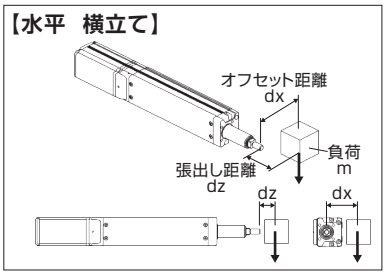
(単位はmm/s)

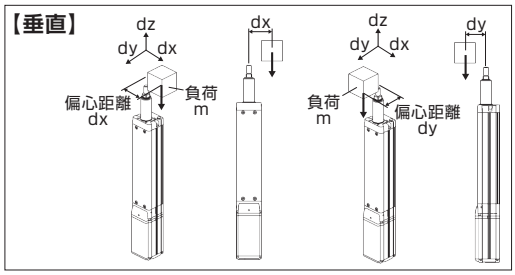
ロッドたわみ量(参考値)



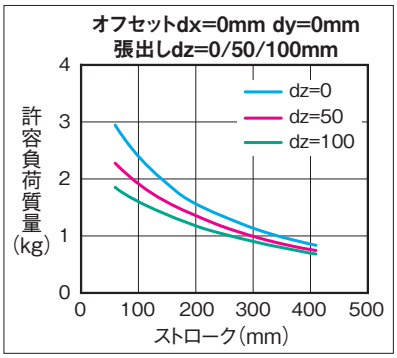
ロッド先端許容負荷質量





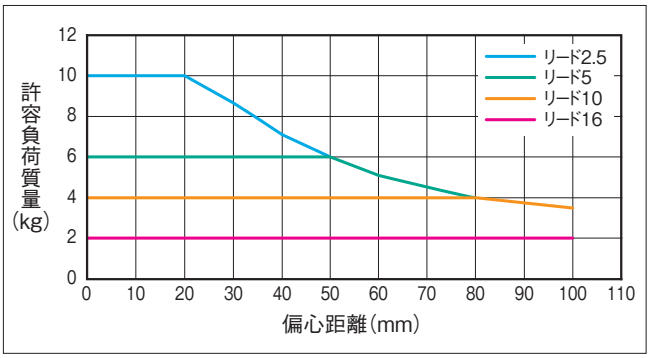


■水平



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



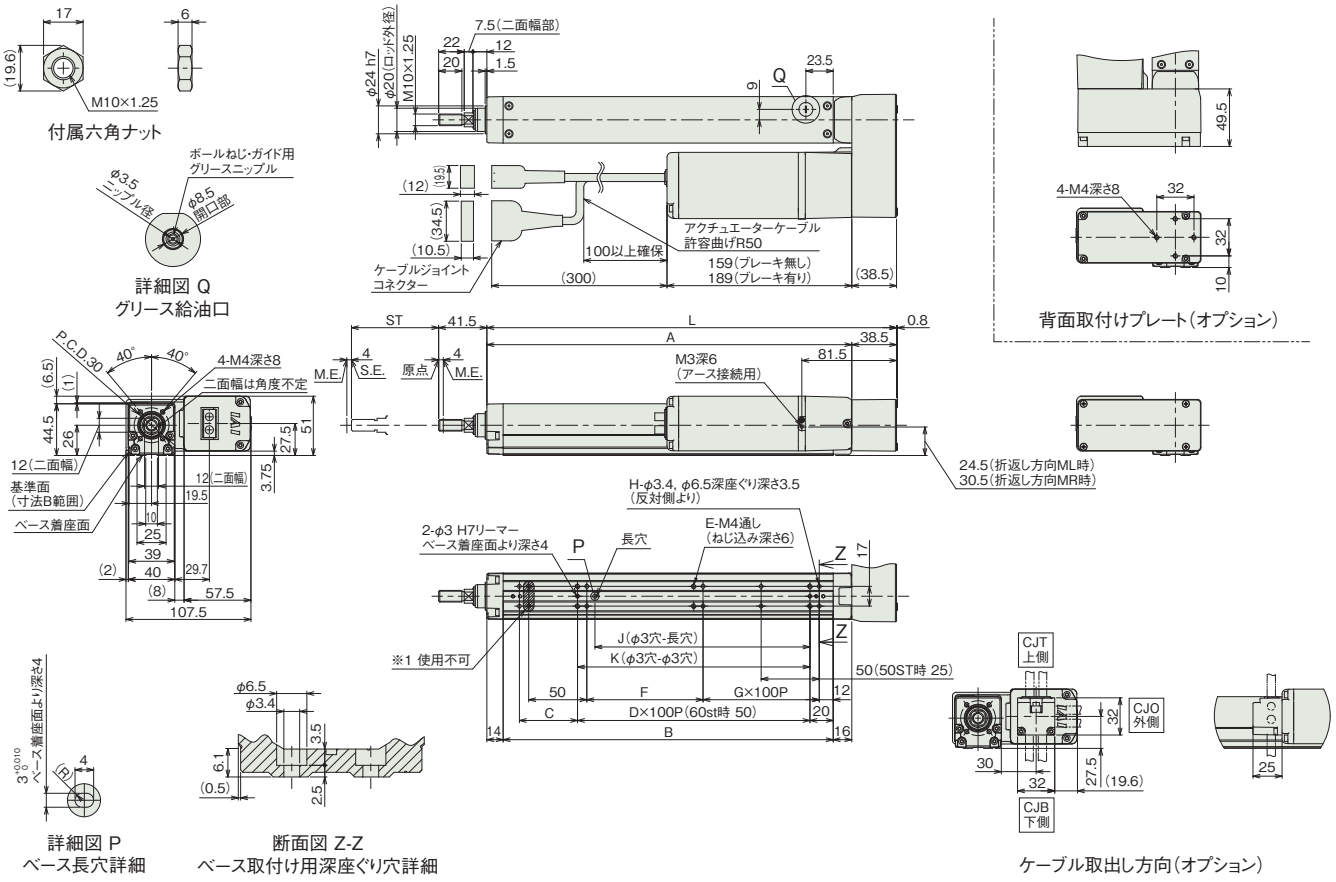
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

■寸法図

CAD図面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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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) 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		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)	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)	ブレーキ無し	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5
	ブレーキ有り	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8

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		
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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

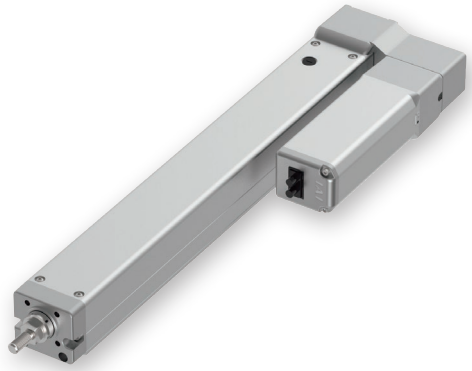
RCS4-RRA6R

バッテリーレスアブソ　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 - RRA6R - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
RCS4	RRA6R	WA：バッテリーレスアブソ	100：サーボモーター 100W	20：20mm 12：12mm 6：6mm 3：3mm	65～415：65mm～415mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2	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®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	–

■オプション価格表(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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
先端アダプター(フランジ)	**FFA**	4-584	–
先端アダプター(キー溝)	**KFA**	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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)	–	–
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(注3)	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	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	9	19	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	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℃、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

(注4) 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。

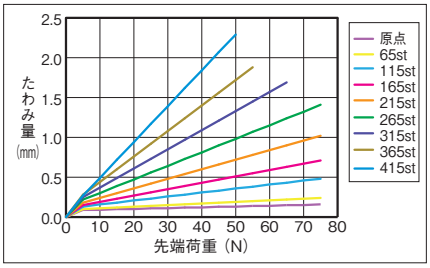
姿勢	水平				垂直			
リード (mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	15	10	8	6	4	4	3	3
12	25	20	20	12	9	8	8	6
6	50	45	30	25	19	15	12	12
3	60	50	40		20	20	20	

ストロークと最高速度

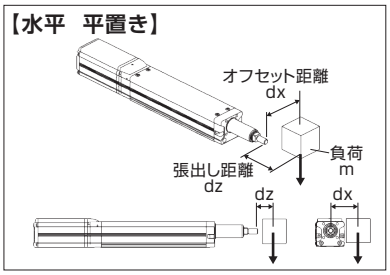
ストローク / リード	65～415(50mmごと)
20	1200
12	720
6	360
3	180

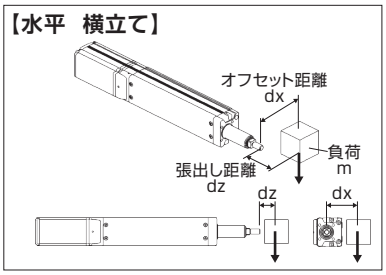
(単位はmm/s)

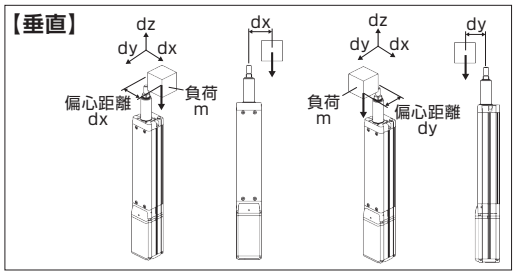
ロッドたわみ量(参考値)



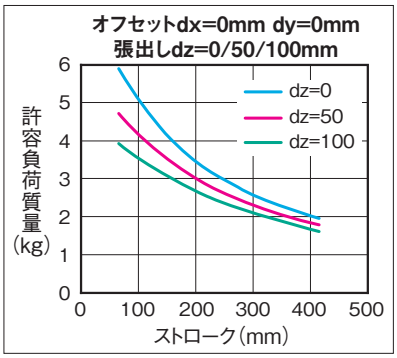
ロッド先端許容負荷質量





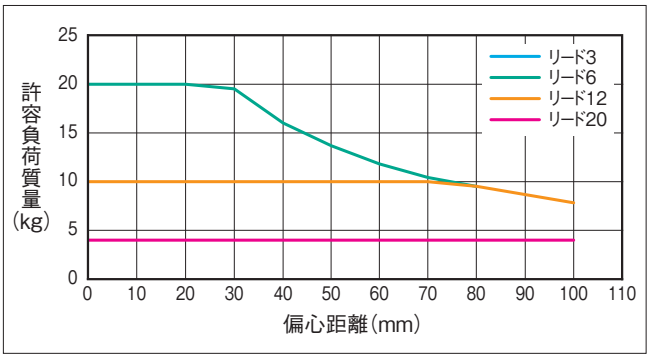


■水平



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



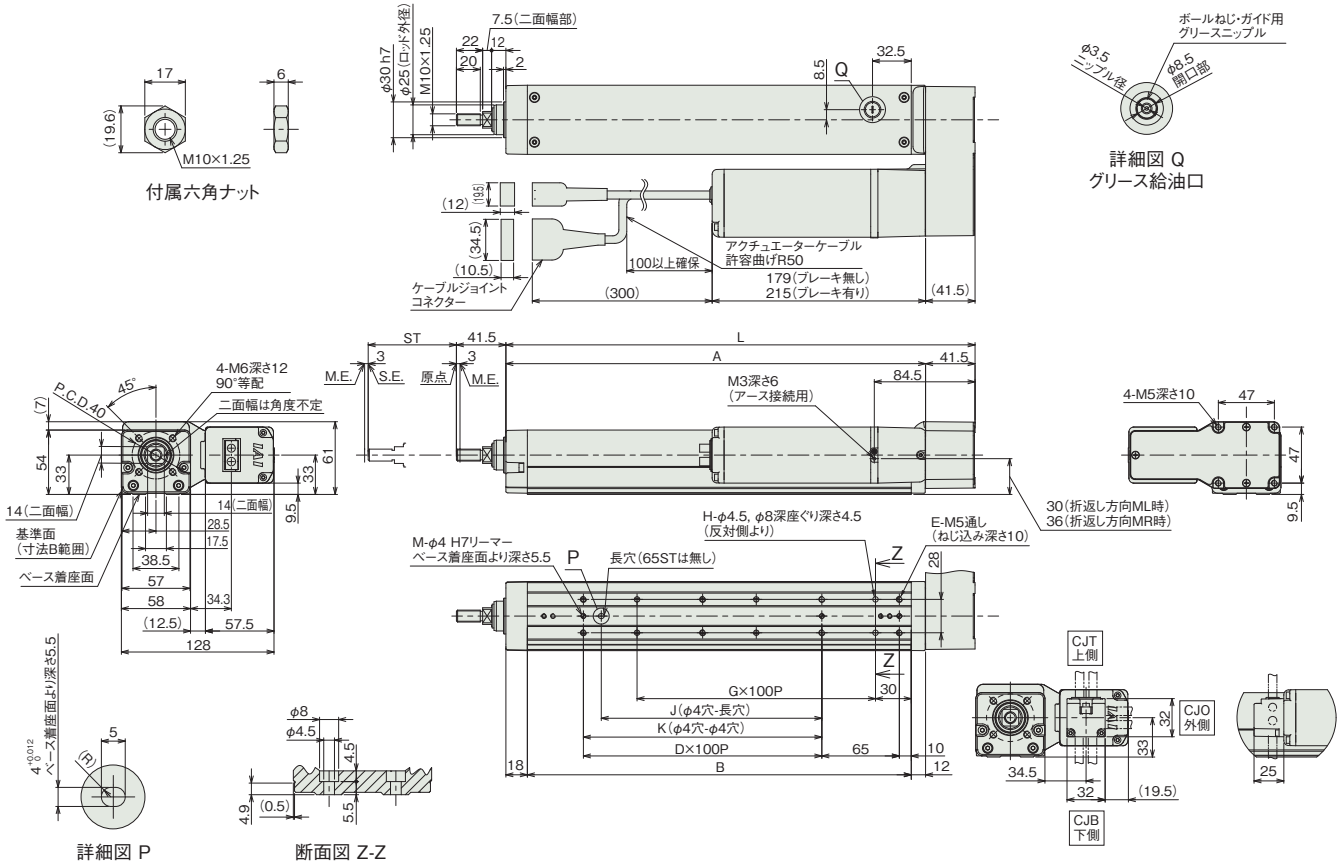
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

■寸法図

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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) 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		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	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)	ブレーキ無し	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1
	ブレーキ有り	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4

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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

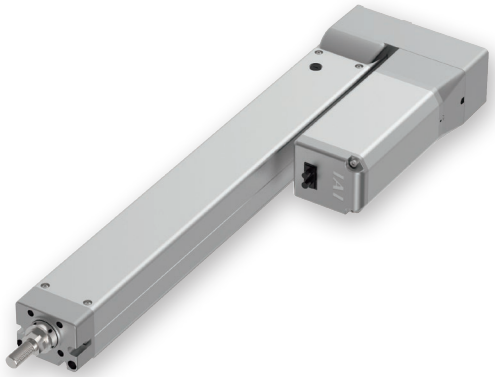
RCS4-RRA7R

バッテリーレスアブソ　モーター折返し　本体幅 70 mm　200V ACサーボモーター　200 W

■型式項目

RCS4 - RRA7R - 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 バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	70～520 70mm～520mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	–

■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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
先端アダプター(フランジ)	**FFA**	4-584	–
先端アダプター(キー溝)	**KFA**	4-592	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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3)	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
		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)	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	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4) 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。

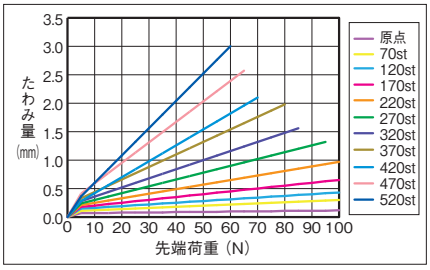
姿勢	水平				垂直			
リード(mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	20	15	10	10	6	6	6	4
16	45	30	25	20	12	12	10	8
8	60	50	40	40	25	25	20	20
4	80	70	60		35	35	30	

■ストロークと最高速度

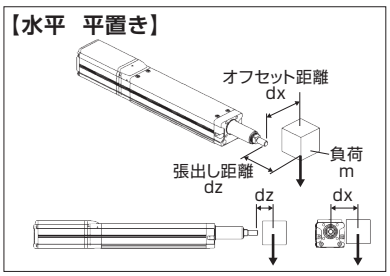
リード＼ストローク	70～520(50mmごと)
24	1440
16	960
8	480
4	240

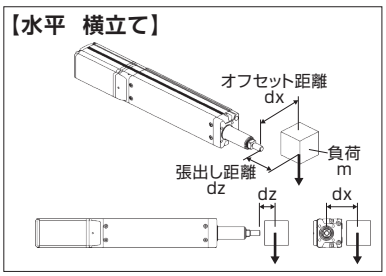
(単位はmm/s)

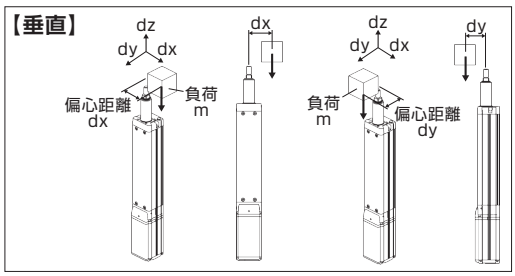
■ロッドたわみ量(参考値)



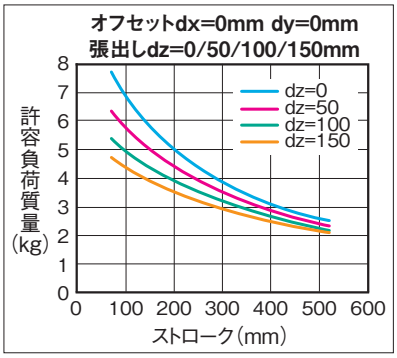
■ロッド先端許容負荷質量





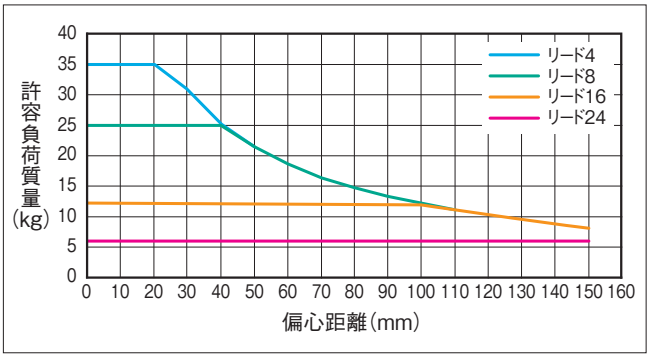


■水平



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



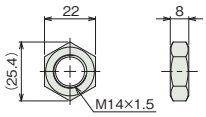
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

寸法図

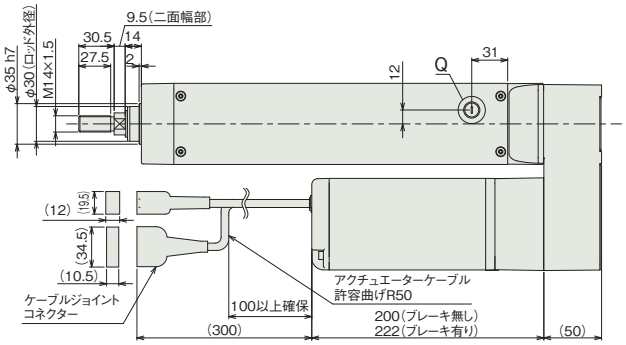
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

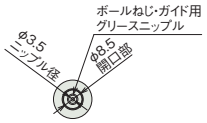
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントプラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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

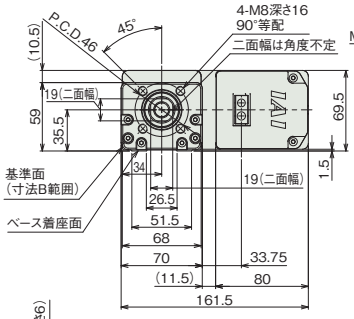


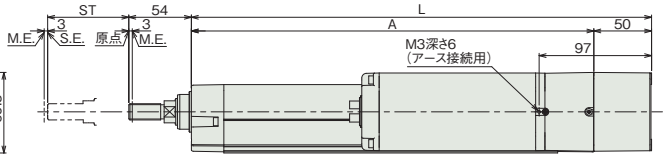
付属六角ナット

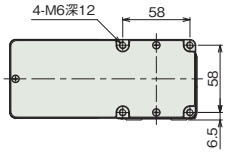


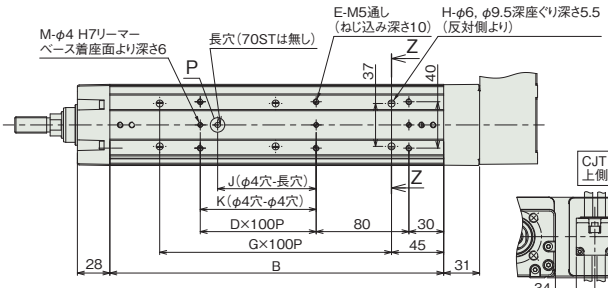


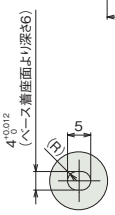
詳細図 Q
グリース給油口



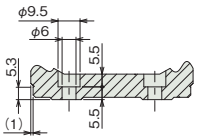




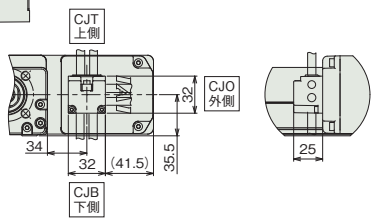




詳細図 P
ベース長穴詳細



断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークと寸法

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	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

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	6.6	6.9
	ブレーキ有り	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-RRA8R

バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 90 mm | 200V ACサーボモーター | 400 W

■型式項目

RCS4 - RRA8R - WA - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 バッテリーレスアブソ	400 サーボモーター 400W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm ～ 700 700mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL T4 RCON RSEL SCON2	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®

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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	4-593	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601)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いず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3)	最大可搬質量(kg)	30	60	80	100
	速度/加減速度	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
	速度/加減速度	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℃、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

(注4) 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。

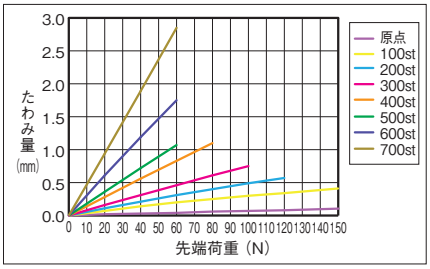
姿勢	水平					垂直				
リード(mm)	加速度(G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0
30	30	30	20	15	10	8	8	8	8	6
20	60	60	40	25	20	17	17	17	15	12
10	80	80	80	70	60	34	34	30	30	20
5	100	100	80	60		72	50	40	25	

ストロークと最高速度

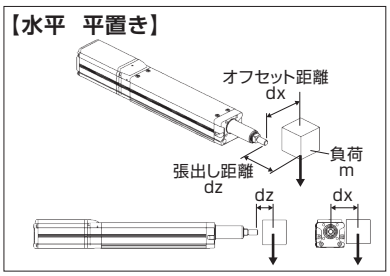
ストローク / リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1300		1230	970	790	650	540	460	400	350
20	1000		820	650	520	430	360	310	260	230
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

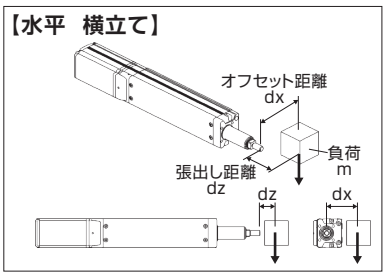
(単位はmm/s)

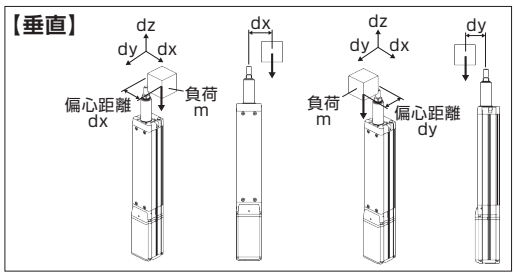
ロッドたわみ量(参考値)



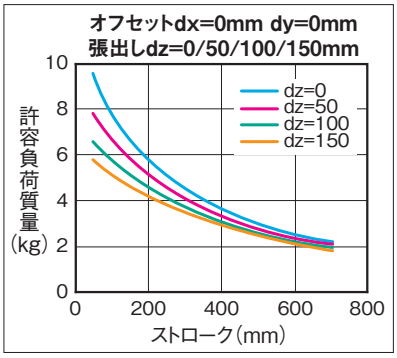
ロッド先端許容負荷質量





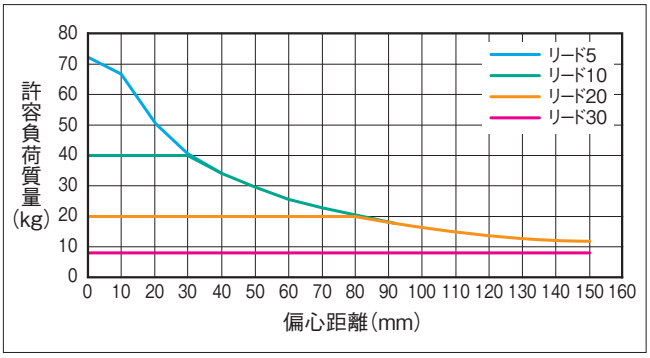


■水平



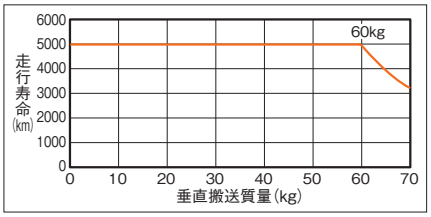
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■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

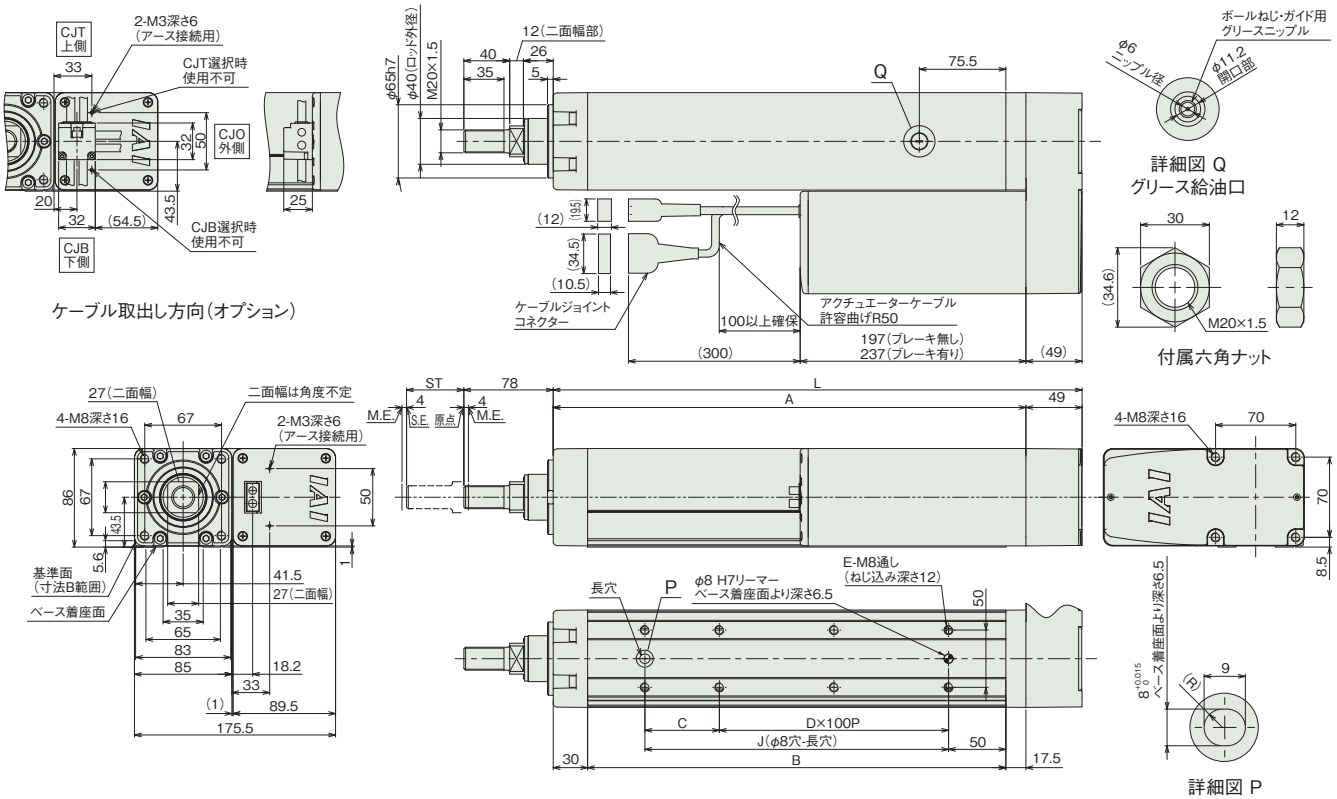


寸法図

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) フロントブラケット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) 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
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	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	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
質量 (kg)	ブレーキ無し	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
	ブレーキ有り	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

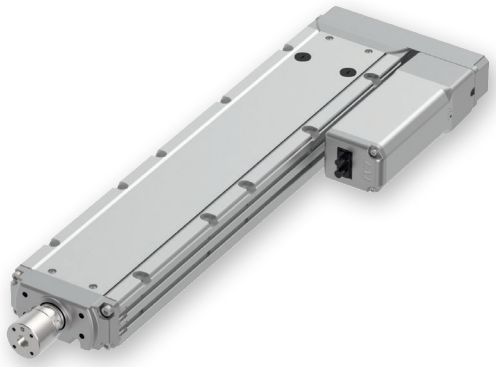
RCS4-WRA10R

バッテリーレスアブソ / 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 バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm ～ 500 500mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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®

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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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)	–	–
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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー(左)(注1)	**NTBL**	4-595	–
Tスロットナットバー(右)(注1)	**NTBR**	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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
水平	可搬質量(注3)	最大可搬質量(kg)	5	13	25	40
	速度/加減速度	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
		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)	–	2.5	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	600	300	150
		定格加減速度(G)	–	0.5	1	0.3
		最高加減速度(G)	–	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)	–	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)	500	500	500	500
		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 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	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4) 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。

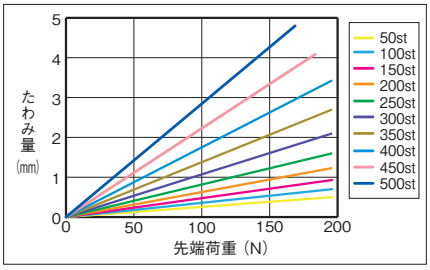
姿勢	水平				垂直			
リード(mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	5	5	4	3				
10	13	13	9	6	2.5	2.5	2	2
5	25	20	15	10	5	5	5	5
2.5	40	35	25		10	8	8	

ストロークと最高速度

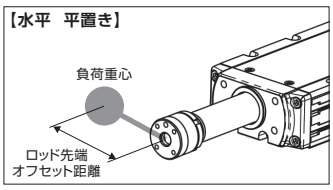
ストローク / リード	50～400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
16	800		770
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

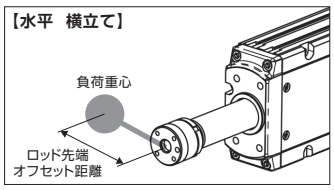
(単位はmm/s)

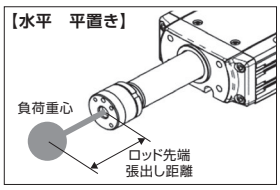
ロッドたわみ量(参考値)

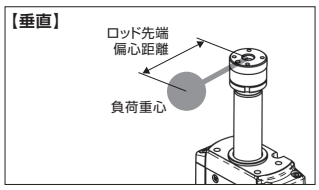


ロッド先端許容負荷質量

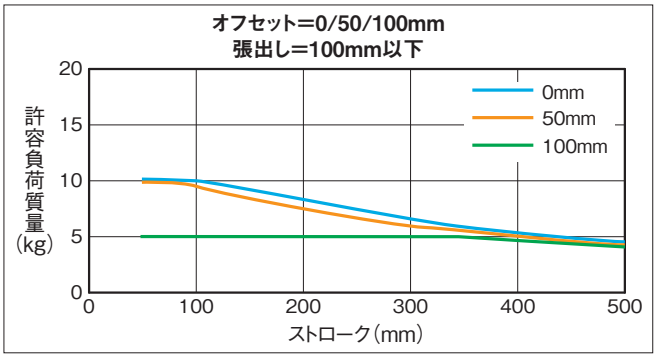






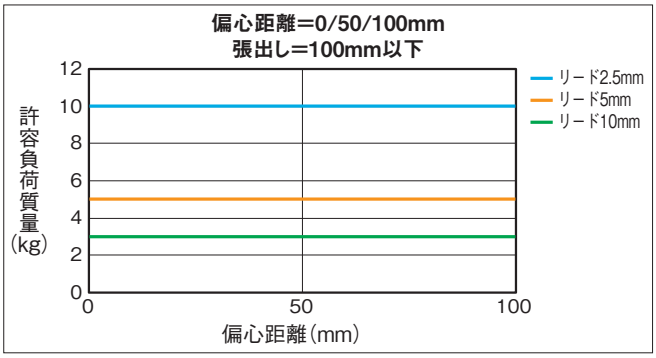


■水平



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



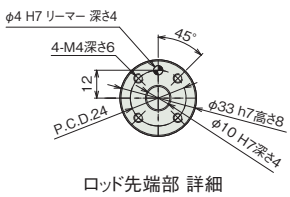
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

■寸法図

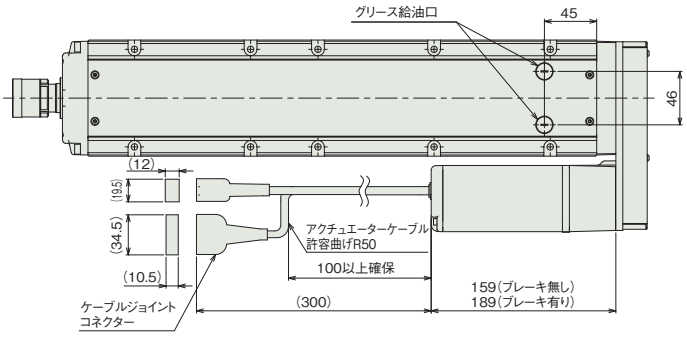
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

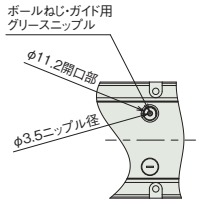
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリーマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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

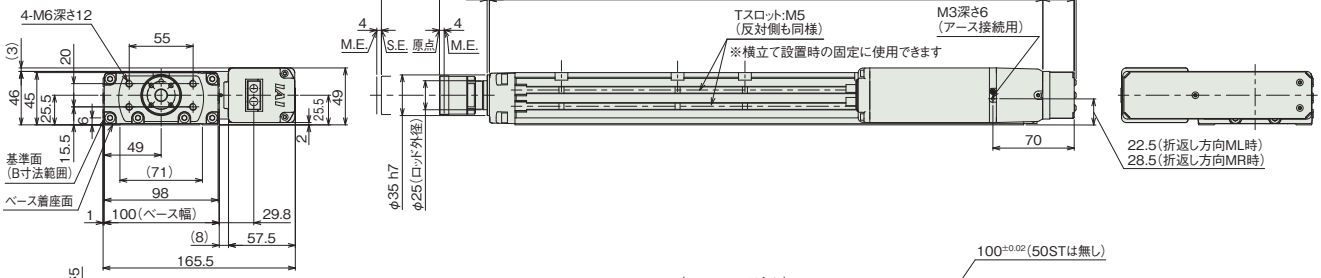


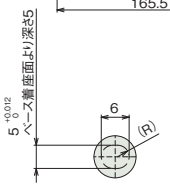
ロッド先端部 詳細



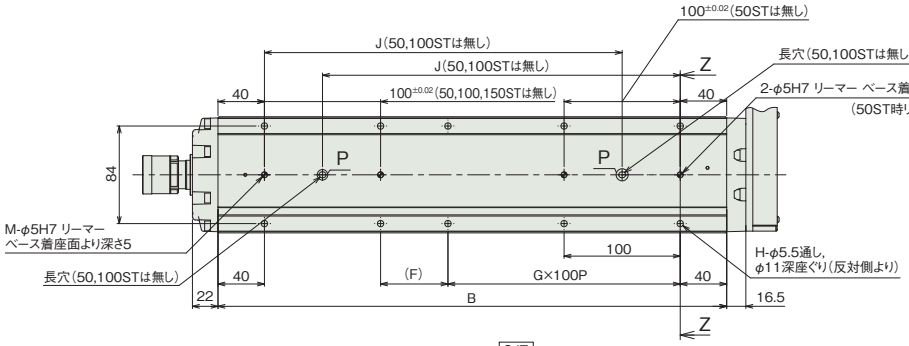


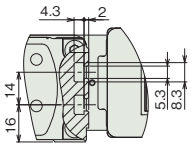
グリース給油口内部



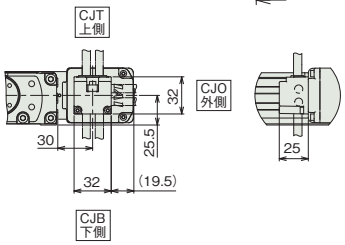


詳細図 P
ベース長穴詳細

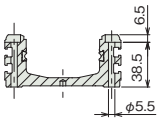




側面Tスロット 詳細



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細

■ストロークス別寸法

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)	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	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

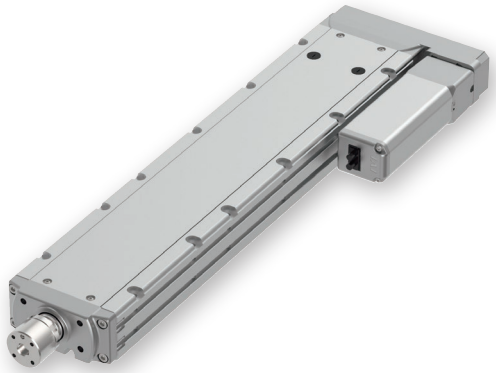
RCS4-WRA12R

バッテリーレスアブソ / 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
RCS4	WRA12R	WA バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 〜 500 500mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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®

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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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)	—	—
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**	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	—
フランジ(注1)	**FL**	4-585	—
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	—
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	—
原点逆仕様	**NM**	4-595	—
Tスロットナットバー(左)(注1)	**NTBL**	4-595	—
Tスロットナットバー(右)(注1)	**NTBR**	4-595	—

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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	12	6	3
水平	可搬質量(注3)	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	1	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	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)	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	φ30mm 材質:ステンレス
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	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4) 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。

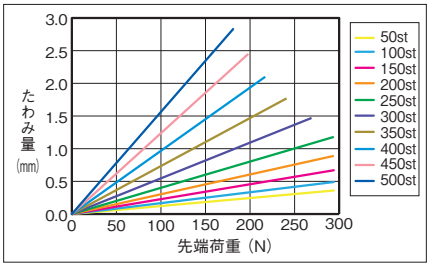
姿勢	水平				垂直			
リード (mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	12	10	8	6	2	2	1.5	1.5
12	25	25	20	15	6	6	6	5
6	40	40	30	25	15	15	12	12
3	60	50	40		20	20	20	

■ストロークと最高速度

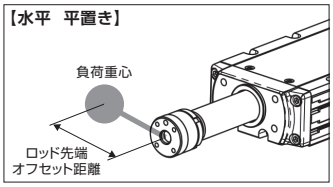
ストローク / リード	50～500(50mmごと)
20	1000
12	720
6	360
3	180

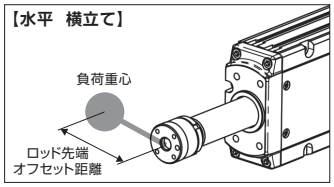
(単位はmm/s)

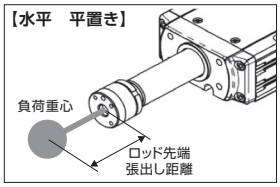
■ロッドたわみ量(参考値)

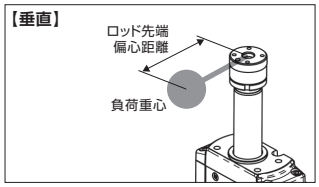


■ロッド先端許容負荷質量

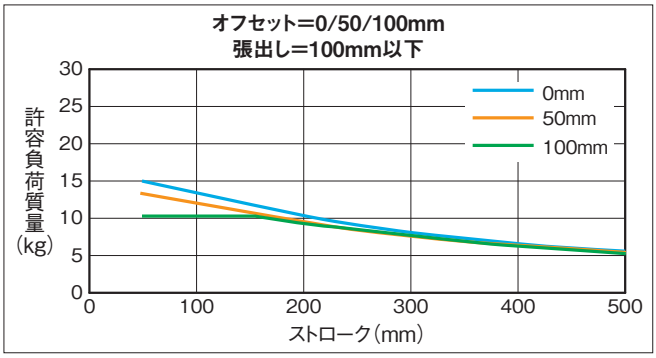






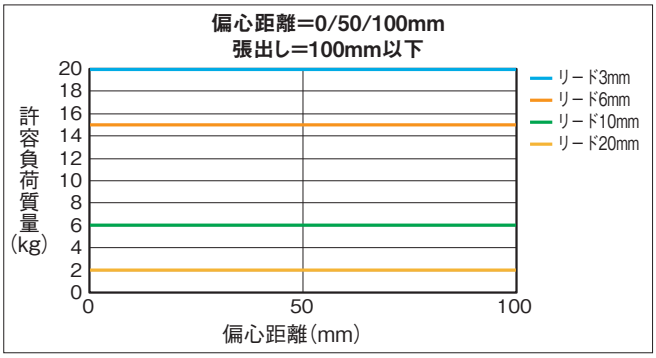


■水平



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



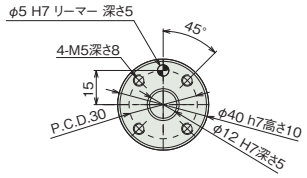
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

■寸法図

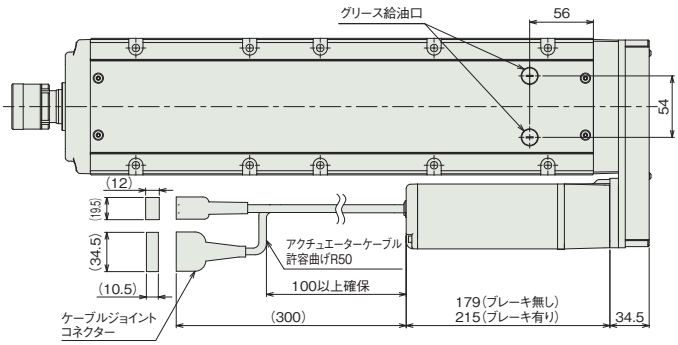
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

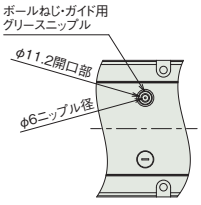
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリーマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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

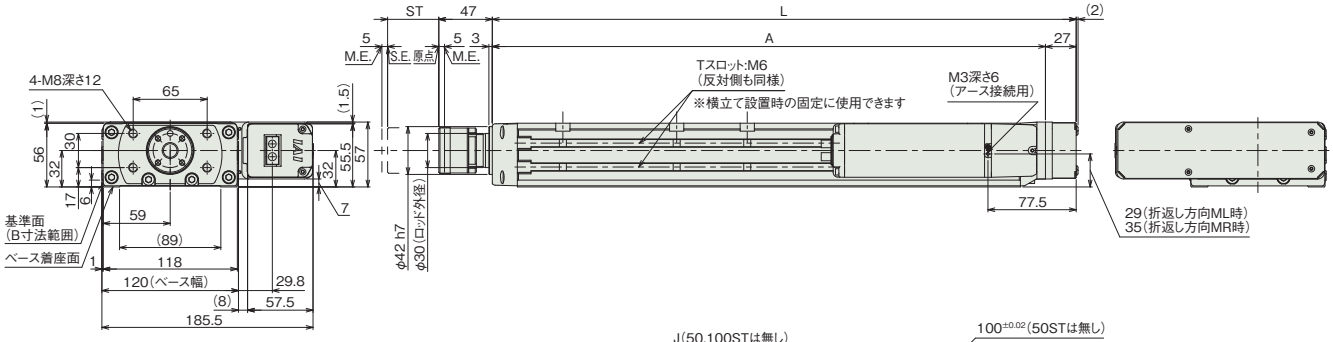


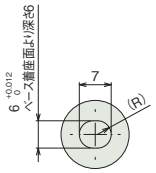
ロッド先端部 詳細



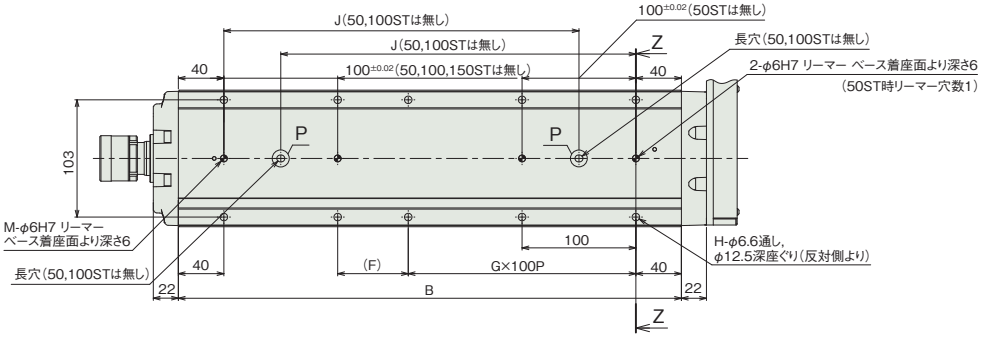


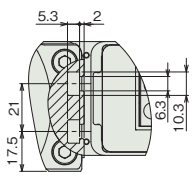
グリース給油口内部



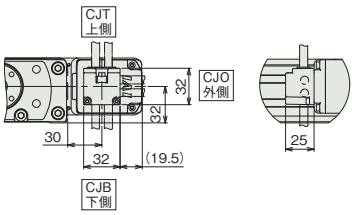


詳細図 P
ベース長穴詳細

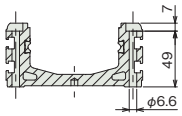




側面Tスロット 詳細



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細

■ストロークス別寸法

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

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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

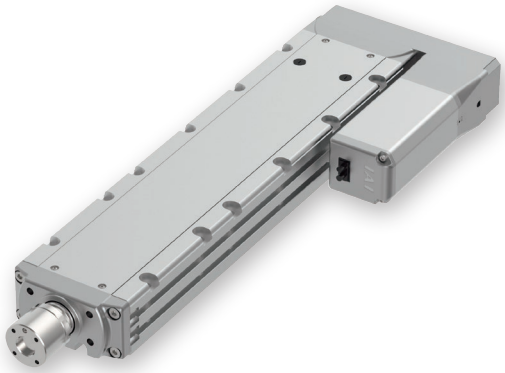
RCS4-WRA14R

バッテリーレスアブソ　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	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 バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm ～ 600 600mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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)	–	–
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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー(左)(注1)	**NTBL**	4-595	–
Tスロットナットバー(右)(注1)	**NTBR**	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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3)	最大可搬質量(kg)	25	50	65	85
	速度/加減速度	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	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	8	20	30
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	800	480	240
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	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)	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	φ40mm　材質：ステンレス
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	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4) 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。

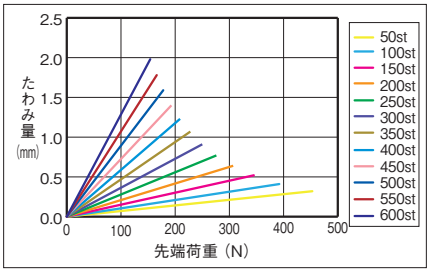
姿勢	水平				垂直			
リード(mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	25	15	10	6	3	3	2	2
16	50	30	25	20	8	6	6	6
8	65	50	40	40	20	20	20	20
4	85	70	60		30	30	30	

■ストロークと最高速度

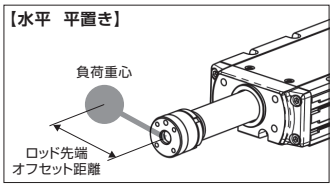
ストローク / リード	50～500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)
24	1200		
16	800		
8	480	450	390
4	240	220	190

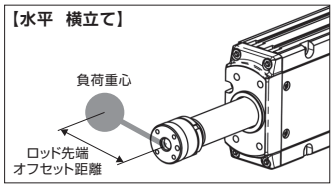
(単位はmm/s)

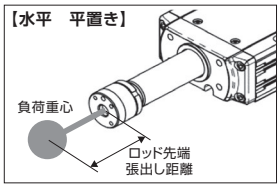
■ロッドたわみ量(参考値)

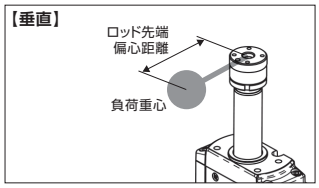


■ロッド先端許容負荷質量

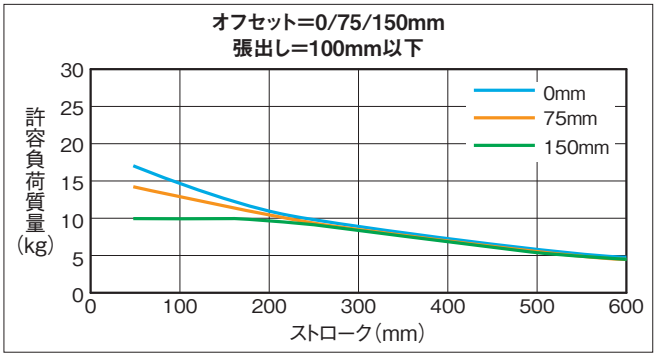






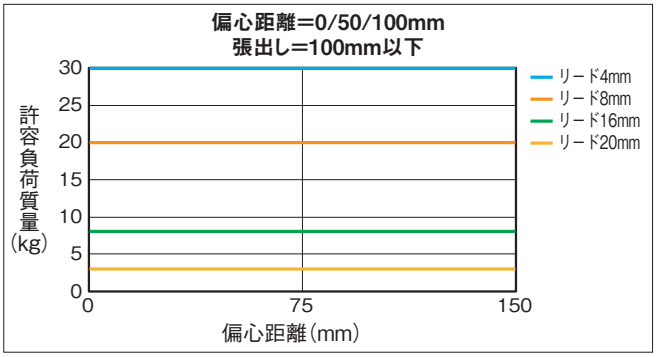


■水平



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



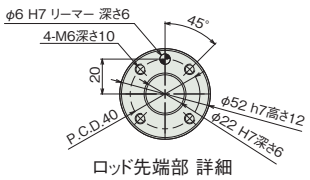
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

寸法図

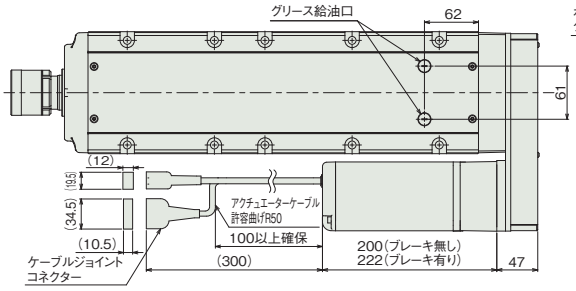
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

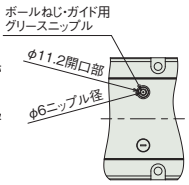
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリーマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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

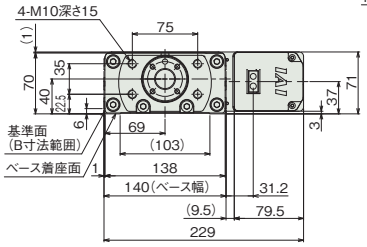


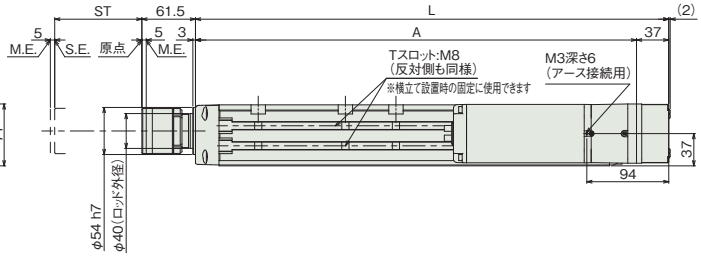
ロッド先端部 詳細

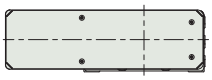


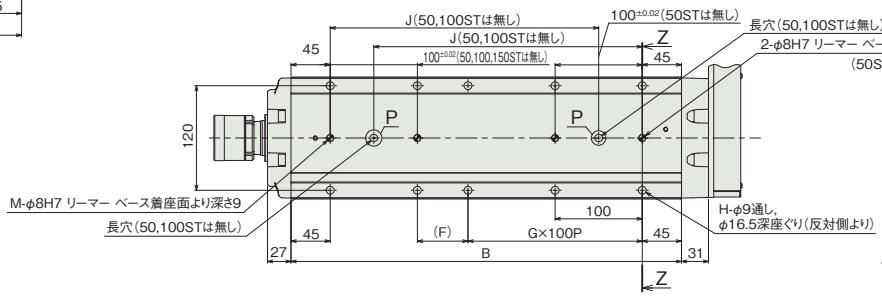


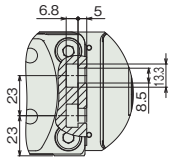
グリース給油口内部



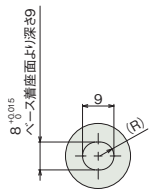




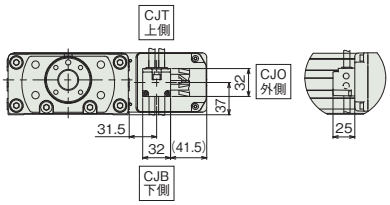




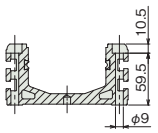
側面Tスロット 詳細



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
ベース取付け用深座ぐり穴詳細

■ストロークと寸法

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
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)	オフセット0mm	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
	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)	オフセット0mm	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

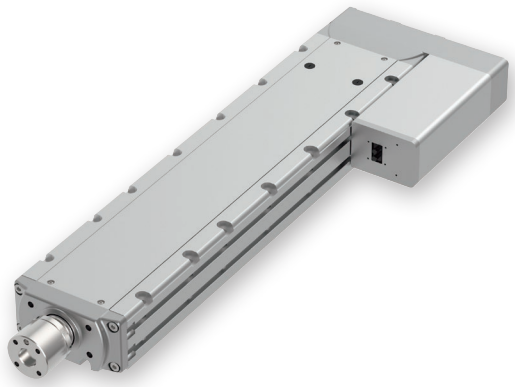
RCS4-WRA16R

バッテリーレスアブソ | 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	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
RCS4	WRA16R	WA：バッテリーレスアブソ	400：サーボモーター 400W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	50：50mm ～ 800：800mm (50mmごと)	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2	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®

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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)	–	–
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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
フランジ(注1)	**FL**	4-585	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–
Tスロットナットバー(左)(注1)	**NTBL**	4-595	–
Tスロットナットバー(右)(注1)	**NTBR**	4-595	–

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601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いず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3)	最大可搬質量(kg)	30	60	80	100
	速度/加減速度	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	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	12	35	50
	速度/加減速度	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
		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	φ45mm 材質：ステンレス
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	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4) 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。

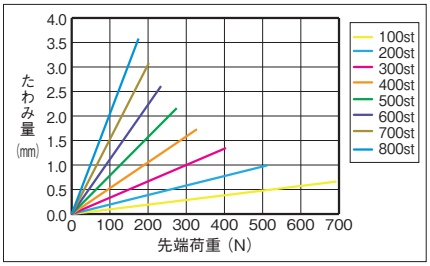
姿勢	水平				垂直			
リード(mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
30	30	20	15	8	6	5	4	3
20	60	40	25	20	12	12	10	10
10	80	80	70	60	35	35	35	20
5	100	80	60		50	30	25	

ストロークと最高速度

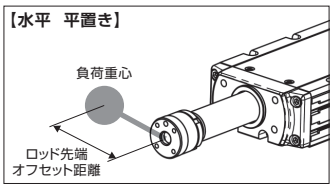
ストローク / リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300		1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

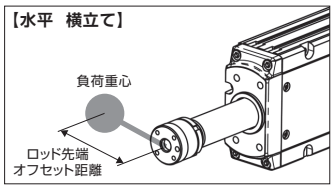
(単位はmm/s)

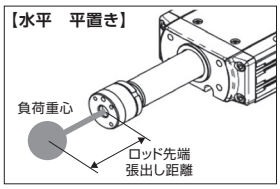
ロッドたわみ量(参考値)

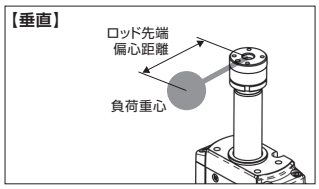


ロッド先端許容負荷質量

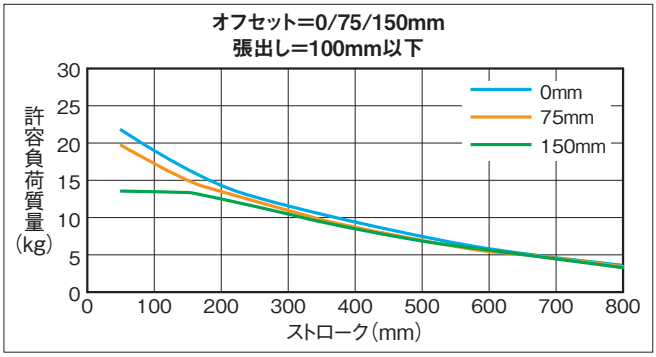






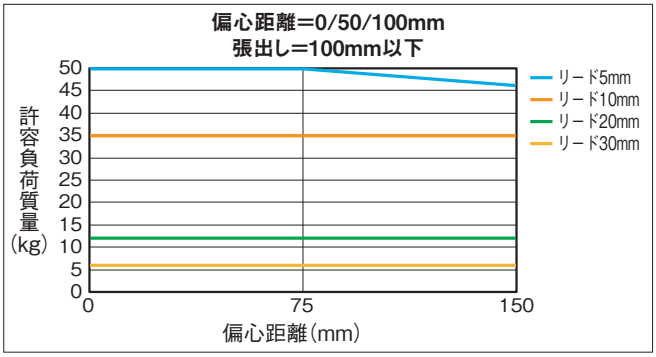


■水平



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



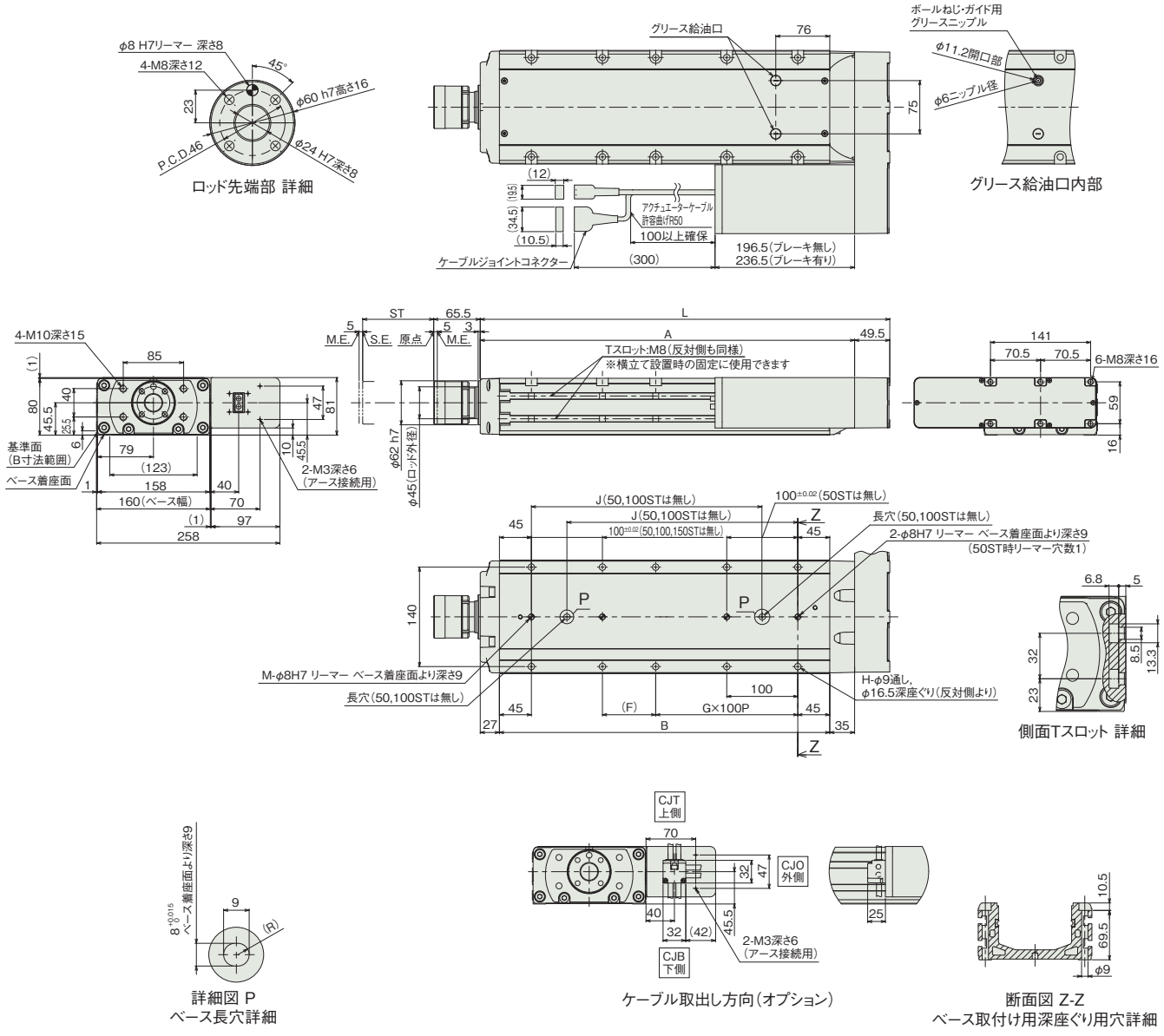
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度500mm/s)

■寸法図

CAD図面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



■ストロークと寸法

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)	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100mm	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	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	30.0
	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	30.6

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		
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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS2 / RCS3 高可搬タイプ

サーボモーター 200V				
RCS2 RCS3	ロッド 【折返しタイプ】	RCS2-RA13R	4-359	
		RCS3-RA15R	4-363	
		RCS3-RA20R	4-367	

RCS2-RA13R

バッテリーレスアブソ　モーター折返し　本体幅 130 mm　200V ACサーボモーター　750 W

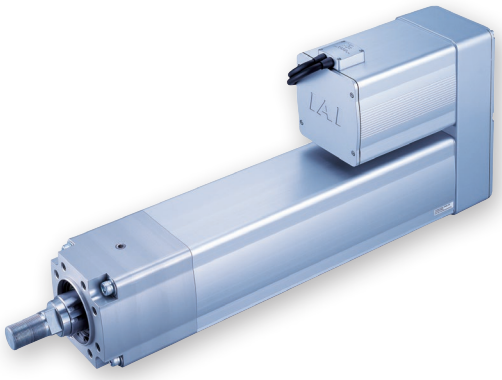
■型式項目

RCS2 - RA13R - WA - 750 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 バッテリーレスアブソ	750 サーボモーター 750W	2.5 2.5mm 1.25 1.25mm	50 ～ 200 50mm ～ 200mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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) 押付け動作を行なう場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また通常動作時も負荷やデューティー比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と、デューティー比 50% 以下であることを確認してください。詳細は選定資料（1-320 ページ）をご参照ください。

(3) 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。

(4) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-323 ページをご確認ください。

(5) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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。

(6) ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-325 ページをご参照ください。

(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご確認ください。

(8) 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。

(9) ブレーキ有り（オプション）の場合は、本体とコントローラー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。

(10) アクチュエーターとコントローラーのエンコーダー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。

■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	4-583	–
ブレーキ（ブレーキボックス無）(注1)	BN	4-583	–
フランジ	FL	4-585	–
フート金具 (注2)	FT	4-588	–
モーター上側折り返し (注3)	MT1/MT2/MT3	4-593	–
モーター右側折り返し (注2、3)	MR1/MR2	4-593	–
モーター左側折り返し (注2、3)	ML1/ML3	4-593	–

(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、別途ブレーキボックス～コントローラー間のケーブル (CB-RCS2-PLA010) の購入が必要となります。
(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いず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)	–	–
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)	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	1-325参照
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

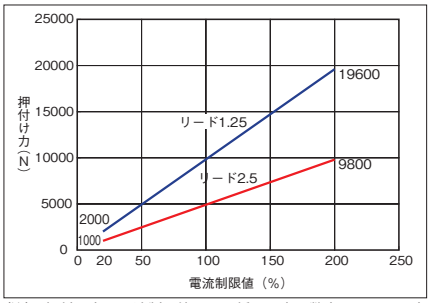
(注4) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N·m)をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

リード(mm) \ ストローク(mm)	50	100	150	200
2.5	85	120	125	
1.25	62			

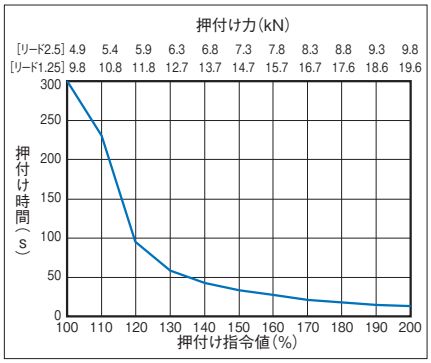
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



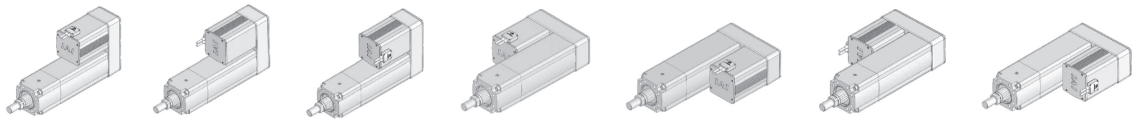
(注) 押付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
(注) 電流制限値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。
(注) 押付け動作時の移動速度は10mm/s固定となります。グラフは10mm/sで押付けた時のもので、速度が変わると押付け力は低下しますのでご注意ください。
(注) 動作条件によっては、モーターの温度上昇により押付け力が低下する場合があります。

押付け指令値(%)	最大押付け時間(秒)
70以下	(連続押付可能)
71～100	300
110	230
120	95
130	58
140	43
150	33
160	27
170	21
180	18
190	15
200	13



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

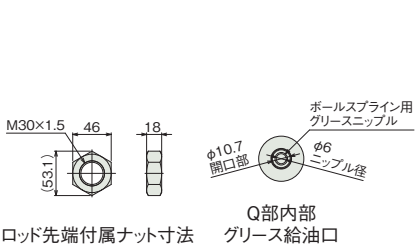
■寸法図

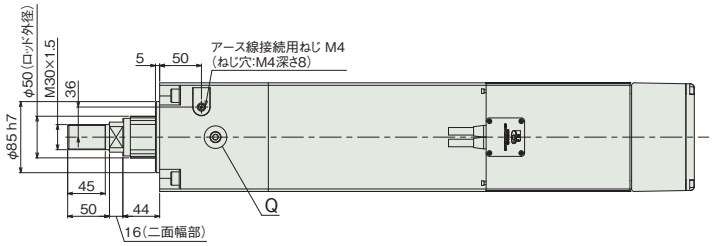
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

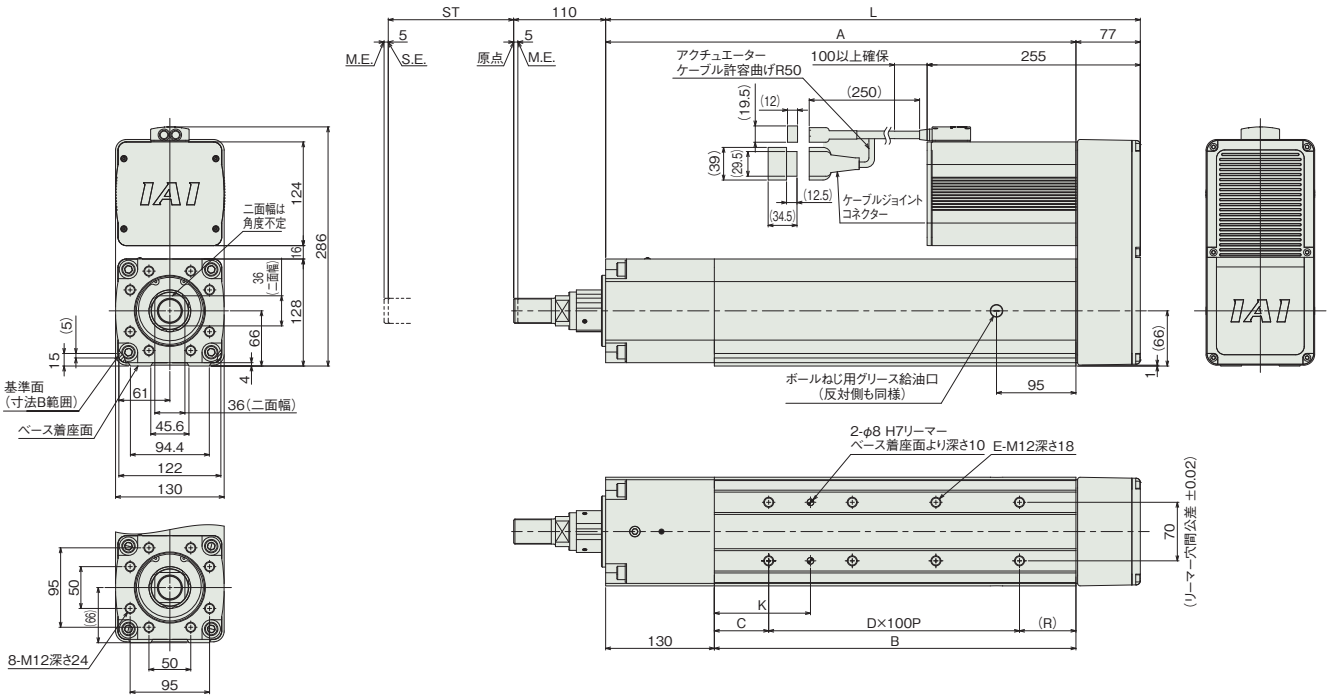
■ブレーキ無し

(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4-607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。また、二面幅の向きは変更できません。

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

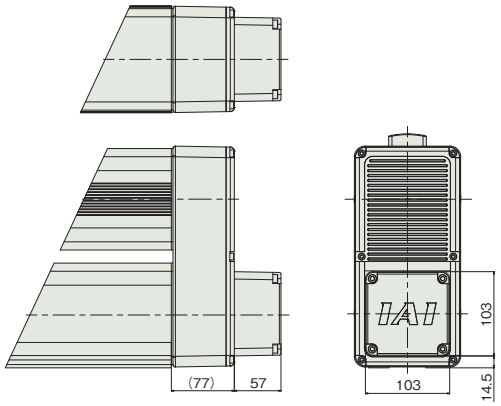






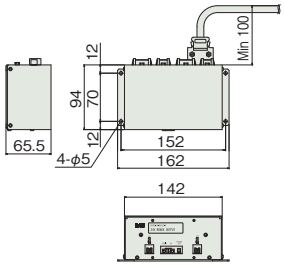
■ブレーキ有り

(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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

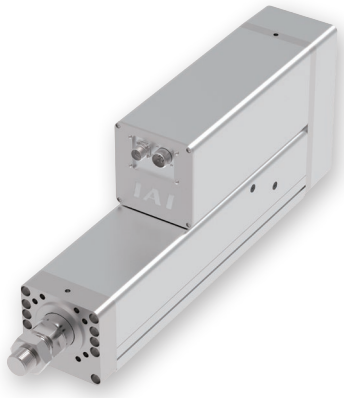
RCS3-RA15R

バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 150mm | 200V ACサーボモーター | 3300W

■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	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：バッテリーレスアブソ	3300：サーボモーター 3300W	7.2：リード7.2mm	100～500：100mm～500mm（100mmごと）	T3：SCON-CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

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比の目安は変化します。詳細は 1-323 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け時は支持台を設けてください。詳細は 1-310 ページの「取付け時の注意点」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 1-325 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向（左側）	**CJL**	4-583	–
モーター折返し方向（上側）（注1）	**MT**	4-592	–

（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
水平 速度/加減速度	最高速度（mm/s）	400
	定格加減速度（G）	0.2
	最高加減速度（G）	0.2
垂直 可搬質量	最大可搬質量（kg）	400
垂直 速度/加減速度	最高速度（mm/s）	400
	定格加減速度（G）	0.2
	最高加減速度（G）	0.2
推力	定格推力（N）	7789
	最大押付力（N）	15000
	押付け最高速度（mm/s）	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）	400
ストローク	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	1-325参照
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/s²
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	16384pulse/rev
納期	ホームページ［納期照会］に記載

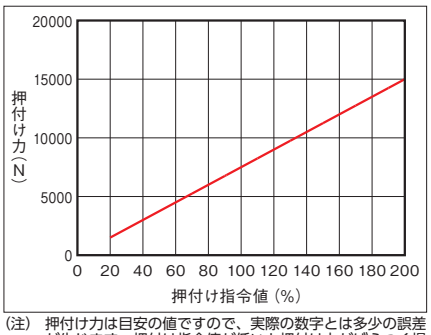
（注2）無負荷時のロッド回転方向変位角です。

ストロークと最高速度

リード(mm) \ ストローク(mm)	100～500 (100mmごと)
7.2	400

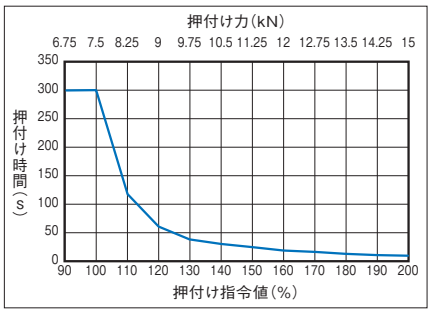
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



(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。

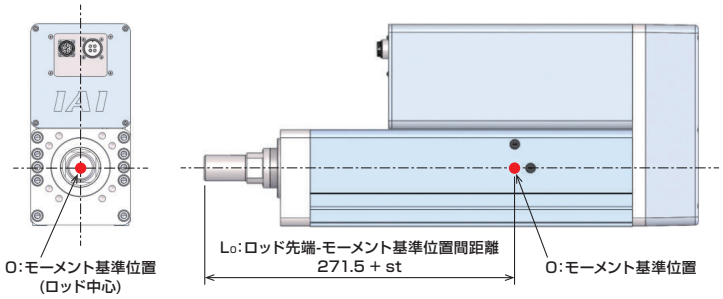
押付け指令値(%)	最大押付け時間(s)
90以下	連続押付け可能
91～100	300
110	118
120	58
130	40
140	30
150	25
160	20
170	16
180	13
190	10
200	9



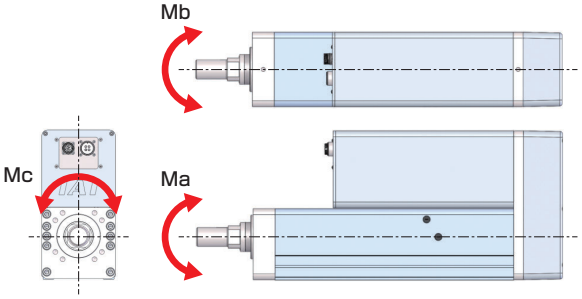
許容最大ラジアル荷重と許容モーメント

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かを確認する際は1-325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

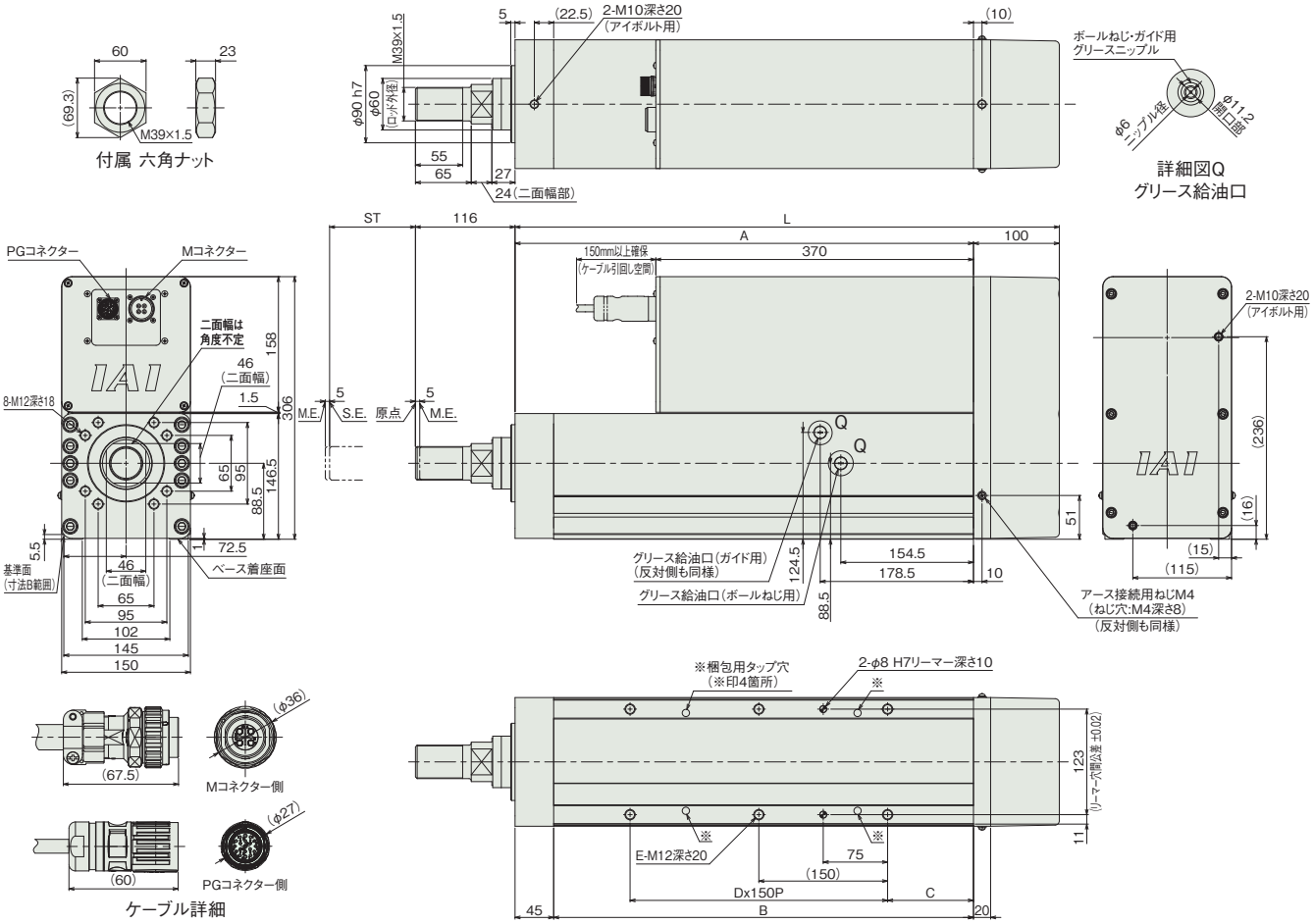


■寸法図

CAD図面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4-607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。また、二面幅の向きは変更できません。

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



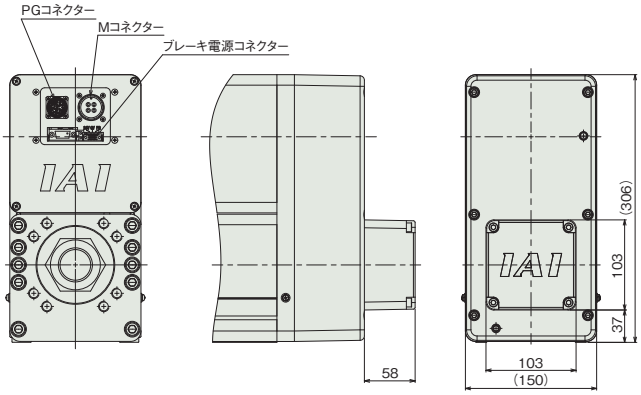
■ストローク別寸法

ストローク	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

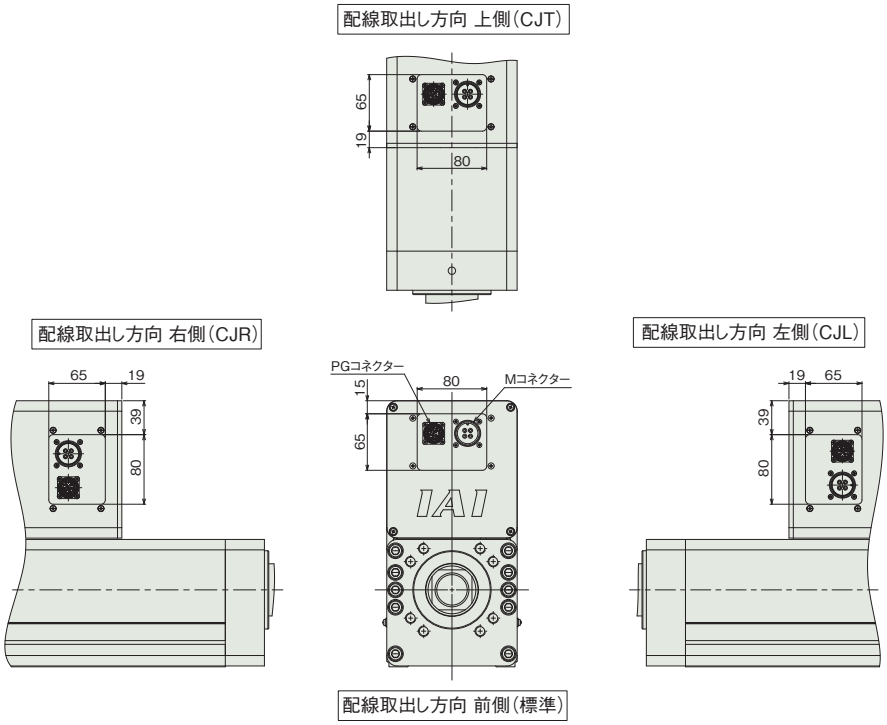
■ストローク別質量

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

■ブレーキ部分



■ケーブル取出し方向



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		
SCON-CGB		1	三相AC200V	●	–	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) R-unit(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。

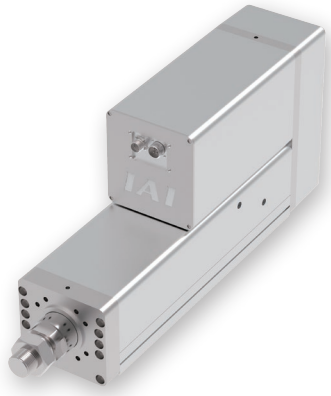
RCS3-RA20R

バッテリーレスアブソ / 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	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 バッテリーレスアブソ	3000 サーボモーター 3000W	10 リード10mm	100～500 100mm～500mm (100mmごと)	T3 SCON-CGB	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照



CE / RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

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比の目安は変化します。詳細は 1-323 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け時は支持台を設けてください。詳細は 1-310 ページの「取付け時の注意点」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 1-325 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向（上側）	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向（右側）	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向（左側）	**CJL**	4-583	–
モーター折返し方向（上側）（注1）	**MT**	4-592	–

(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
水平 速度/加減速度	最高速度（mm/s）	400
水平 速度/加減速度	定格加減速度（G）	0.2
水平 速度/加減速度	最高加減速度（G）	0.2
垂直 可搬質量	最大可搬質量（kg）	600
垂直 速度/加減速度	最高速度（mm/s）	400
垂直 速度/加減速度	定格加減速度（G）	0.2
垂直 速度/加減速度	最高加減速度（G）	0.2
推力	定格推力（N）	10361
推力	最大押付力（N）	20000
推力	押付け最高速度（mm/s）	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	ブレーキ保持力（kgf）	600
ストローク	最小ストローク（mm）	100
ストローク	最大ストローク（mm）	500
ストローク	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	1-325参照
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/s²
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	16384pulse/rev
納期	ホームページ［納期照会］に記載

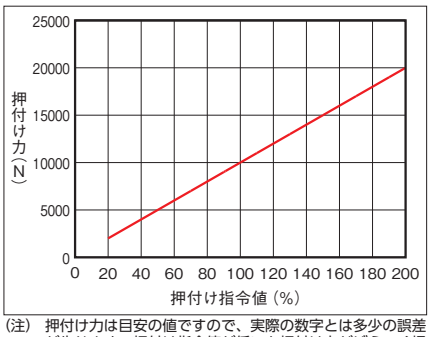
(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

ストロークと最高速度

リード(mm) \ ストローク(mm)	100～500 (100mmごと)
10	400

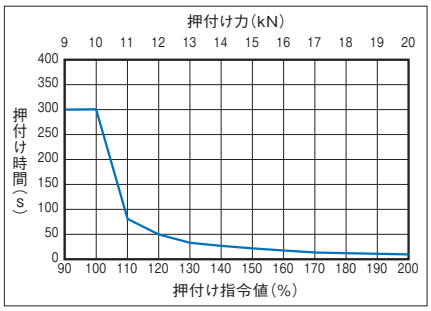
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



(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。

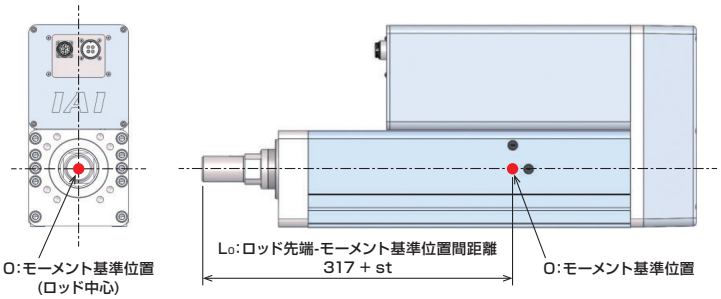
押付け指令値(%)	最大押付け時間(s)
90以下	連続押付け可能
91～100	300
110	80
120	50
130	36
140	28
150	22
160	18
170	15
180	13
190	11
200	10



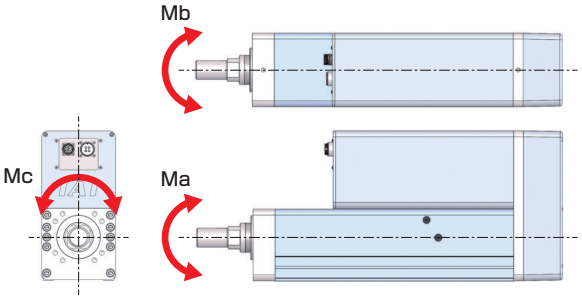
許容最大ラジアル荷重と許容モーメント

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かを確認する際は1-325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

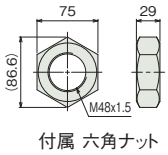


寸法図

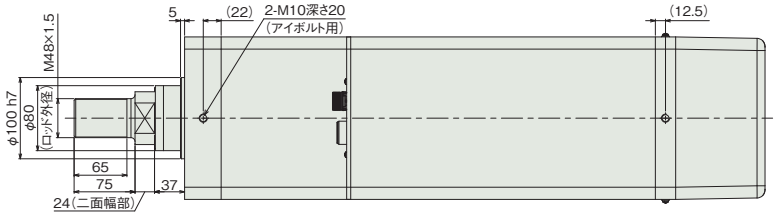
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

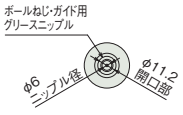
(注) PGコネクターおよびMコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なりますのでご注意ください。また、二面幅の向きは変更できません。

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

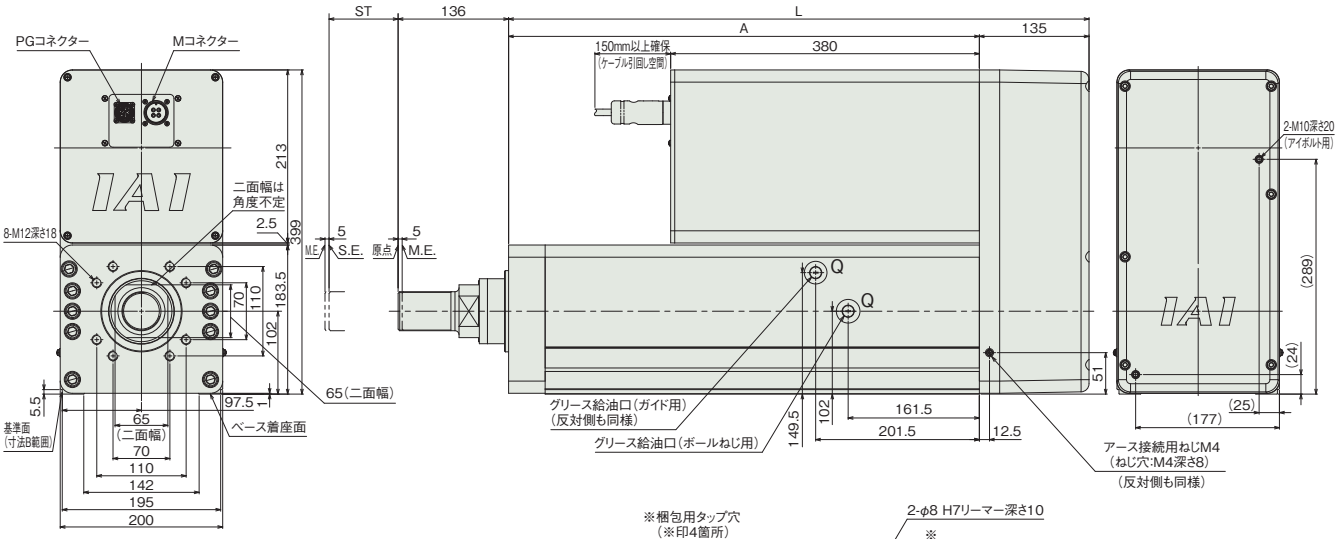


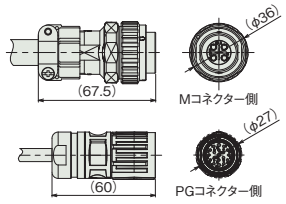
付属 六角ナット



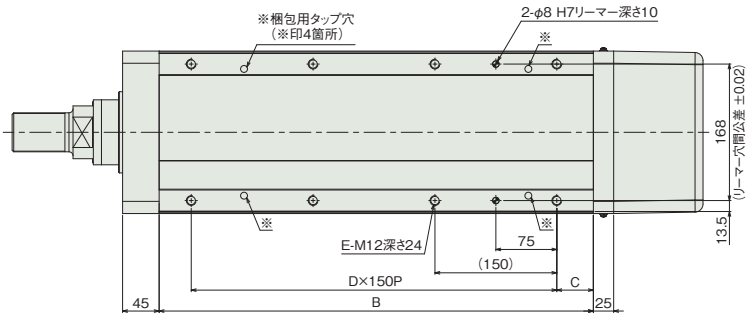


詳細図 Q
グリース給油口





ケーブル詳細



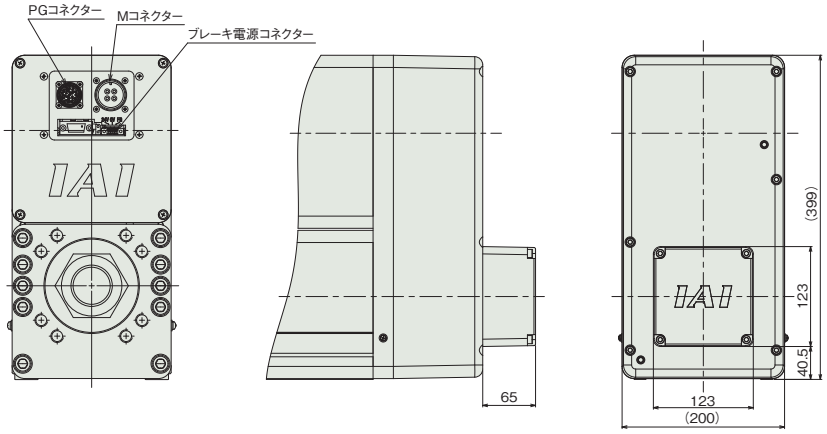
■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	614.5	714.5	814.5	914.5	1014.5
A	479.5	579.5	679.5	779.5	879.5
B	434.5	534.5	634.5	734.5	834.5
C	70	45	100	70	120
D	2	3	3	4	4
E	6	8	8	10	10

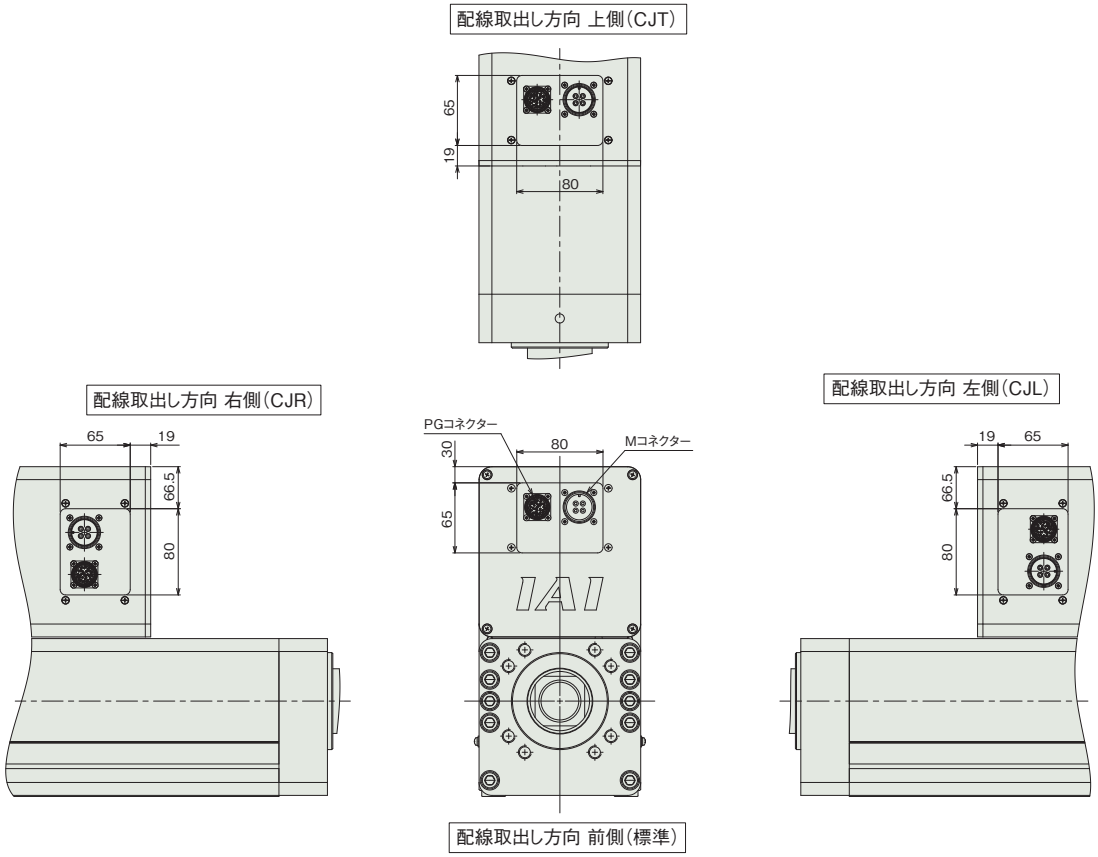
■ストローク別質量

ストローク		100	200	300	400	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	93.3	99.6	105.8	112.1	118.4
	ブレーキ有り	96.3	102.6	108.8	115.1	121.4

■ブレーキ部分



■ケーブル取出し方向



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		
SCON-CGB		1	三相AC200V	●	–	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) R-unit(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。

RCS2

サーボモーター 200V				
RCS2	細小型ロッド	RCS2-RN5N	4-373	
		RCS2-RP5N	4-375	
		RCS2-GS5N	4-377	
		RCS2-GD5N	4-381	
		RCS2-SD5N	4-385	
	ロッド	RCS2-RA5C	4-389	
		RCS2-SRA7BD	4-393	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCS2-RA5R	4-397	
	シングルガイド付き	RCS2-RGS5C	4-399	
		RCS2-SRGS7BD	4-403	
	ダブルガイド付き	RCS2-RGD5C	4-407	
		RCS2-SRGD7BD	4-411	

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

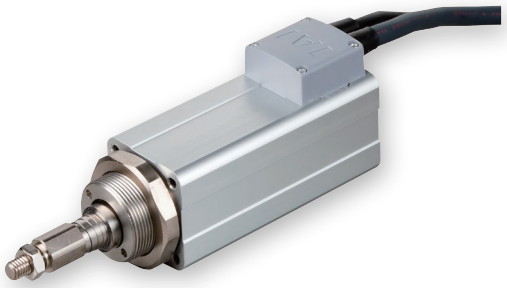
■型式項目

RCS2 - RN5N - [エンコーダー種類] - 60 - [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]

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
RCS2	RN5N	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 T4 RCON RSEL SCON2	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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイドなどの回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-314 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	–	–

■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**	4-583	–
CE対応仕様	**CE**	4-583	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	**K2**	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	4-592	–

■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
		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
	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/s²
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

リード \ ストローク	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。

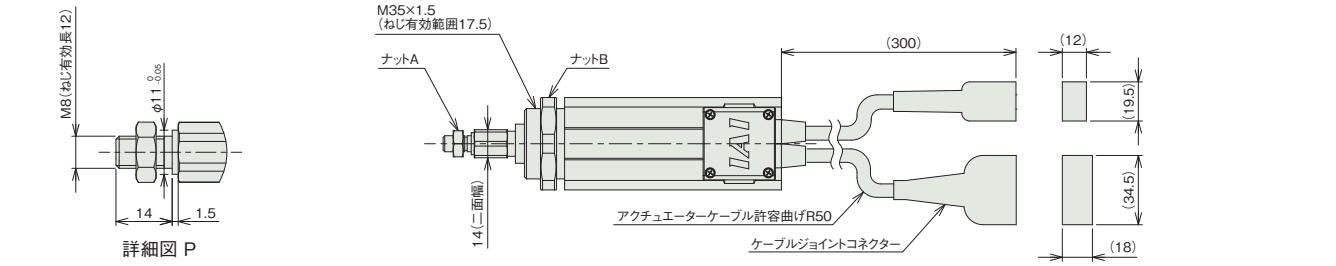
寸法図

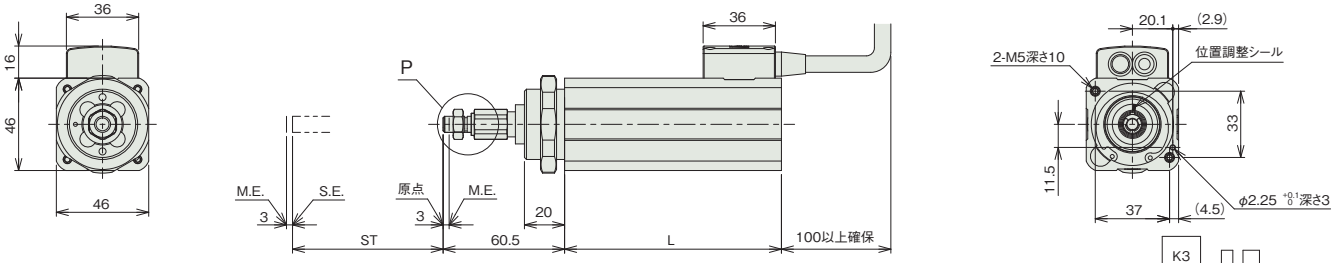
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■ブレーキ無し

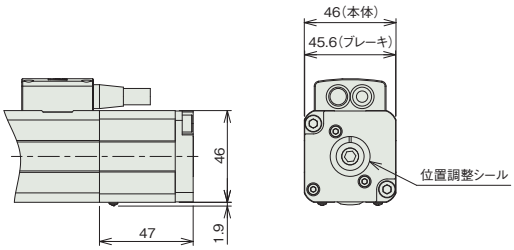
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

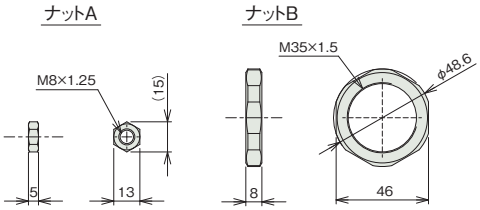
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

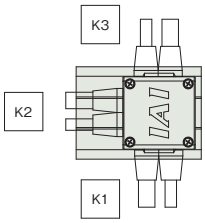




■ブレーキ有り







ケーブル取出し方向オプション

■ストローク別寸法

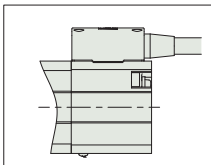
ストローク	50	75
L	108	133

■ストローク別質量

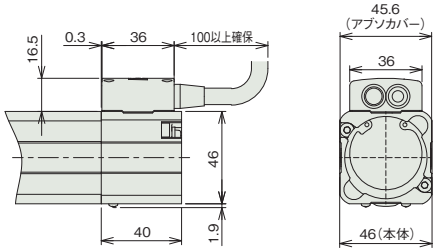
ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1	1.1
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.1	1.2
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.21	1.36
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.22	1.32

■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。



アブソリュート仕様の場合、
上図のAの箇所
(コネクターカバーの反対側)で
原点位置を調整します。
取付けの際、原点位置の調整が
必要ですので、Aの箇所が
見えるように取付けてください。



■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		
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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(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。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

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 - [エンコーダー種類] - 60 - [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]

シリーズ	タイプ
RCS2	RP5N

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

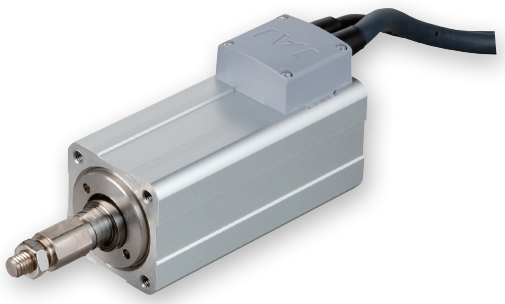
適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2

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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイドなどの回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-314 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	–	–

■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**	4-583	–
CE対応仕様	**CE**	4-583	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	**K2**	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	4-592	–

■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
		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
	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/s²
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

リード＼ストローク	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。

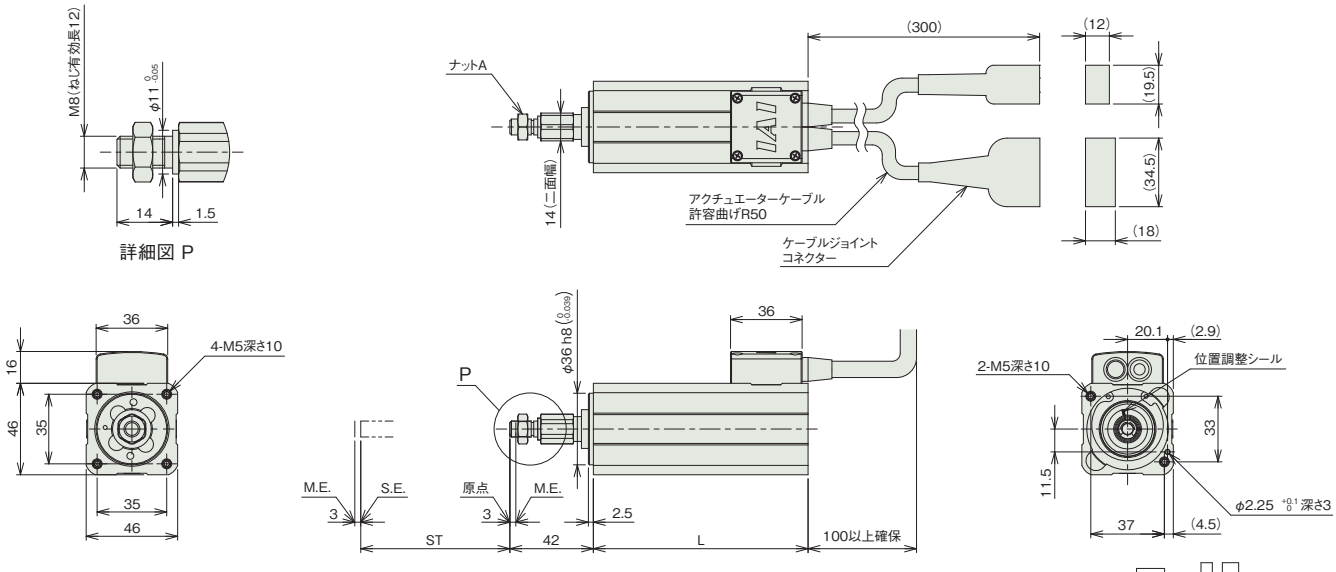
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

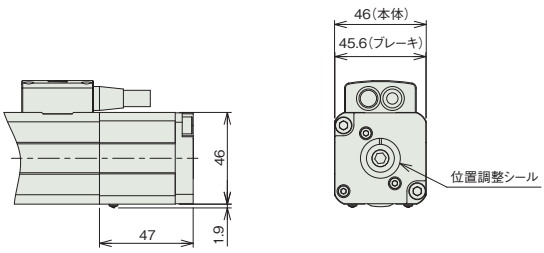
■ブレーキ無し

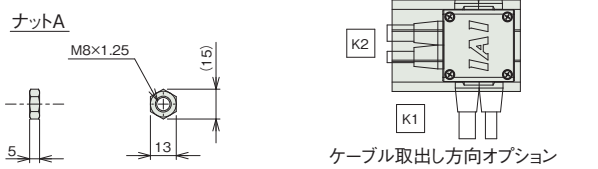
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。

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





ケーブル取出し方向オプション

■ストローク別寸法

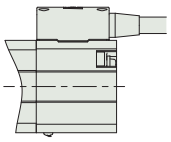
ストローク	50	75
L	108	133

■ストローク別質量

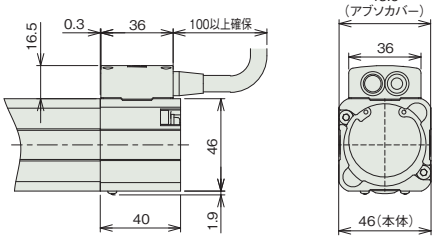
ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	0.85	1
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	0.95	1.1
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.11	1.26
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.07	1.22

■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。


↑A

アブソリュート仕様の場合、上図のAの箇所(コネクターカバーの反対側)で原点位置を調整します。取付けの際、原点位置の調整が必要ですので、Aの箇所が見えるように取付けてください。



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		
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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(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。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

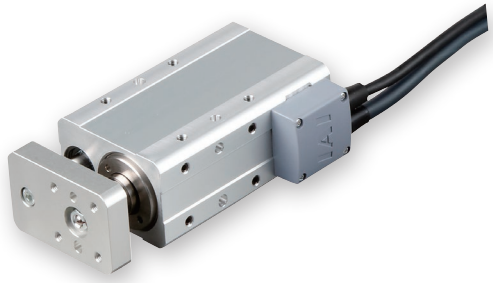
RCS2-GS5N

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 - [エンコーダー種類] - 60 - [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]

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 XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 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値は、「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」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。

(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	–	–

■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**	4-583	–
CE対応仕様	**CE**	4-583	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	**K2**	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	4-592	–

■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
		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
	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

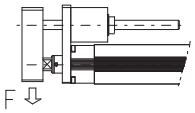
■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

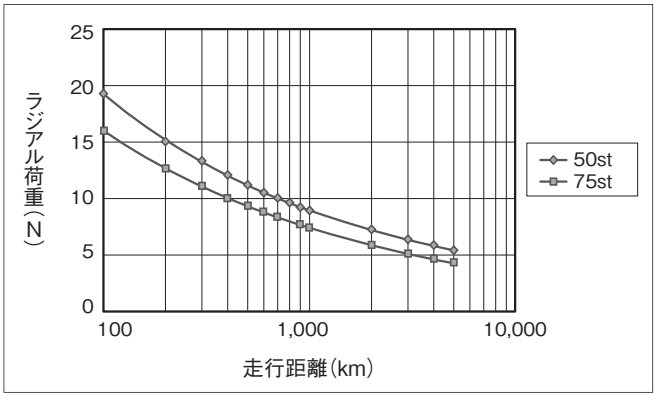
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■走行寿命、先端たわみ量

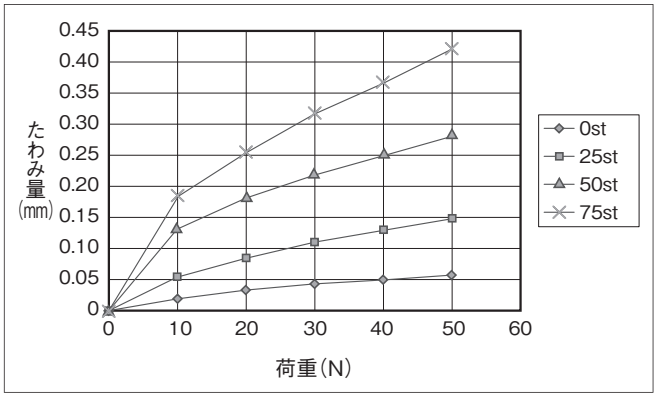


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■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

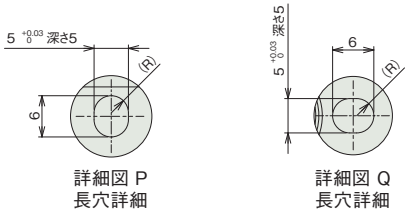


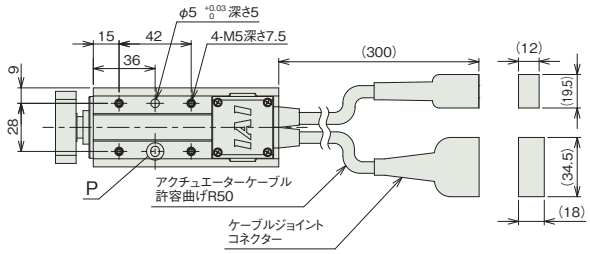
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

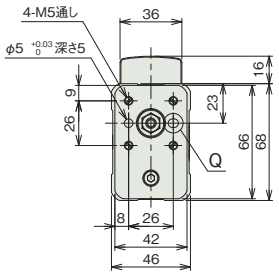
■ブレーキ無し

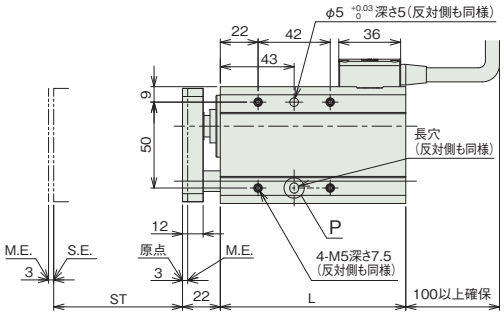
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

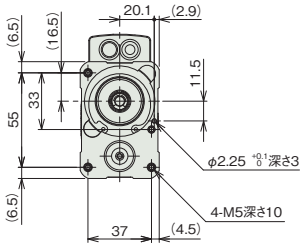
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

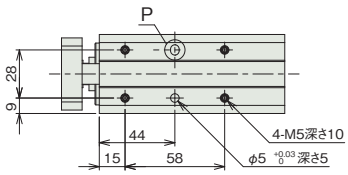


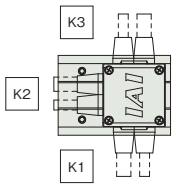






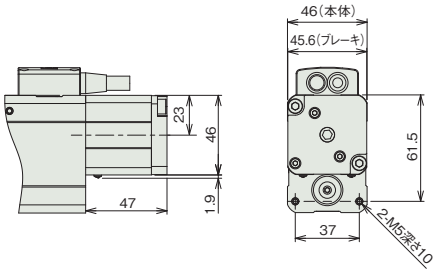






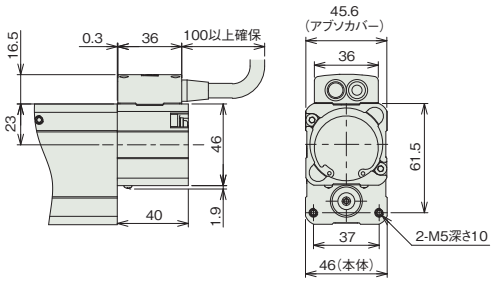
ケーブル取出し方向オプション

■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	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	108	133
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	148	173
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	155	180
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	148	173

■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)	1.3	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

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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(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。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

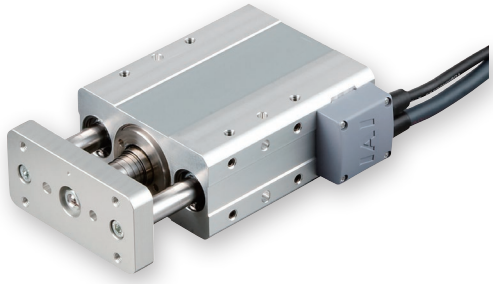
RCS2-GD5N

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 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 XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 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値は、「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」をご参照ください。

(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	–	–

■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**	4-583	–
CE対応仕様	**CE**	4-583	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	4-592	–
コネクターケーブル前側取出(注1)	**K2**	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	4-592	–

(注1) アブソリュート仕様の場合は選択できません。

■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
		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
	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

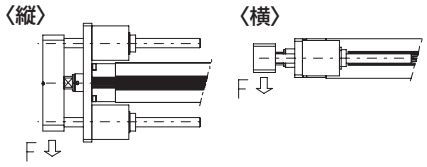
リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

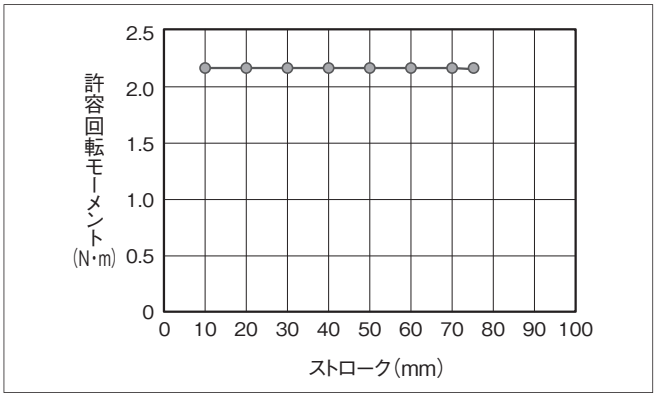
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

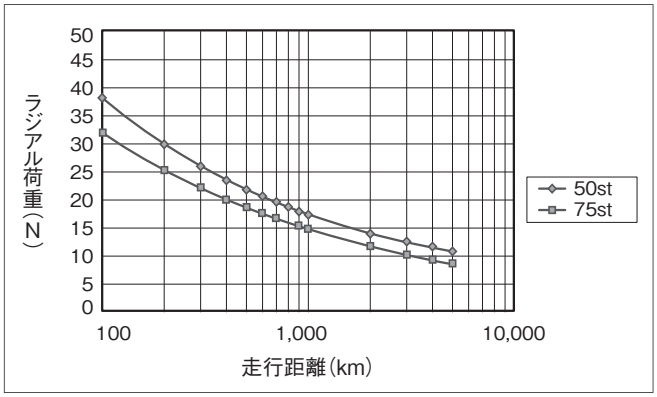
〈縦〉 〈横〉



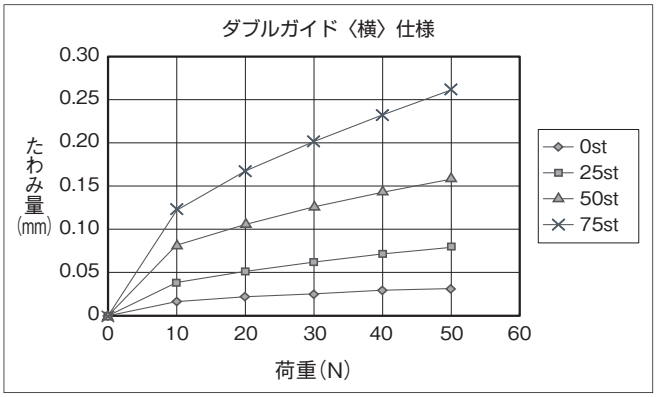
■ロッド先端静的許容トルク



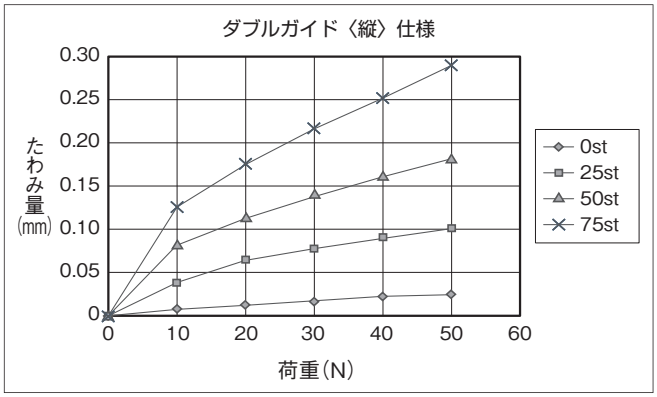
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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



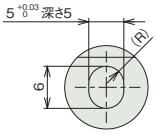
■寸法図

CAD図面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

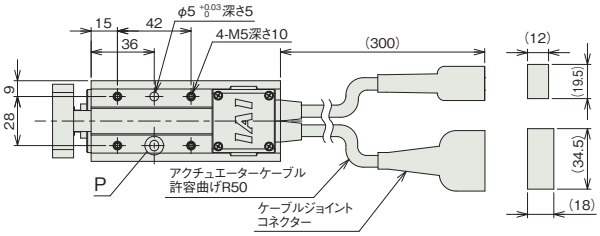
■ブレーキ無し

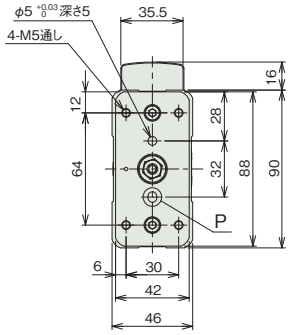
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

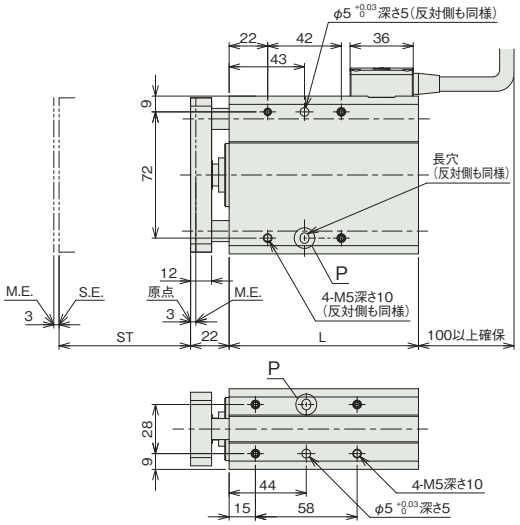
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

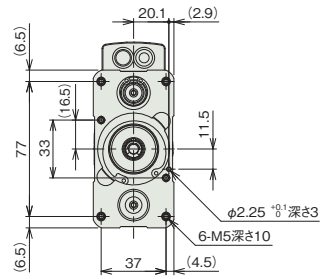


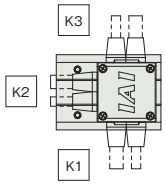
詳細図 P
長穴詳細





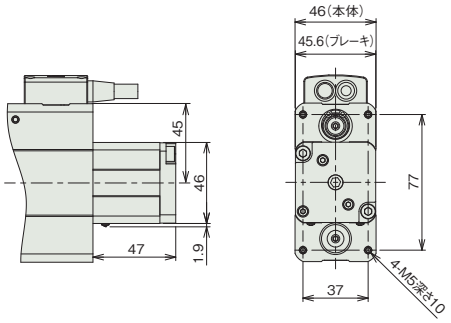






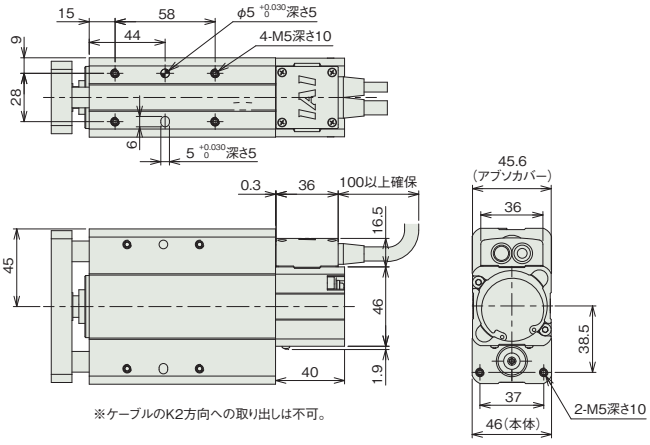
ケーブル取出し方向オプション

■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。



※ケーブルのK2方向への取り出しは不可。

■ストローク別寸法

ストローク		50	75
L	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	108	133
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	148	173
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	155	180
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	148	173

■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)	1.6	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(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。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

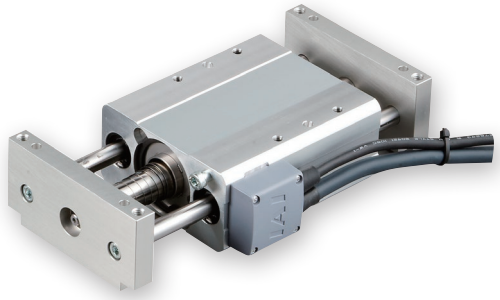
RCS2-SD5N

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	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	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON XSEL-P/Q T4 RCON RSEL SCON2	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

(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 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値は、「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」をご参照ください。

(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。

(4) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることはできませんのでご注意ください。

(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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**	4-583	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	4-592	–

■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)	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
		最高加減速度(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
		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	–	–	–
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–	–
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

(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　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
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

■ストロークと最高速度

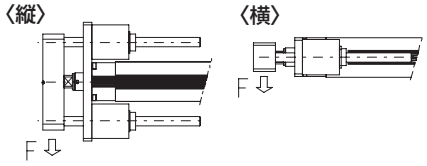
リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

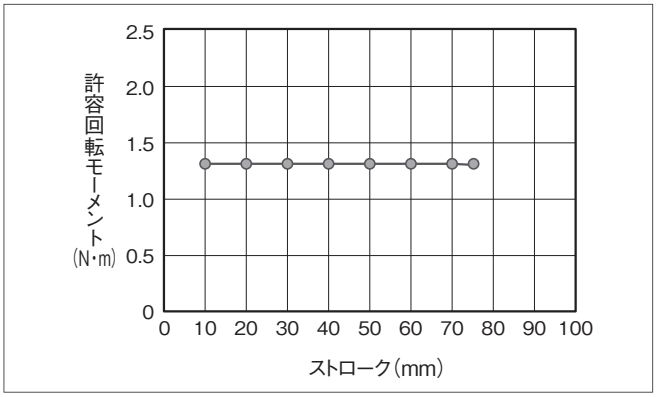
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

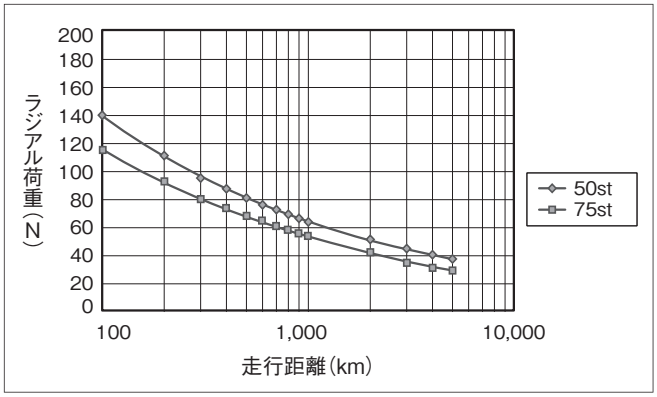
〈縦〉 〈横〉



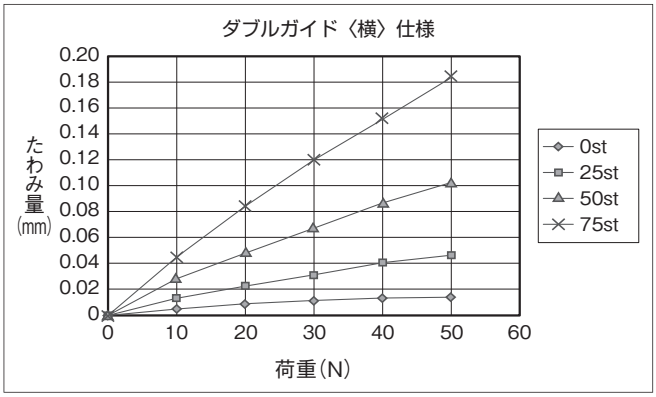
■ロッド先端静的許容トルク



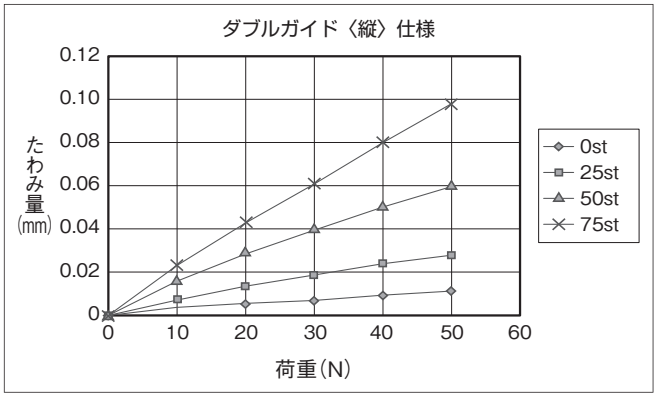
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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

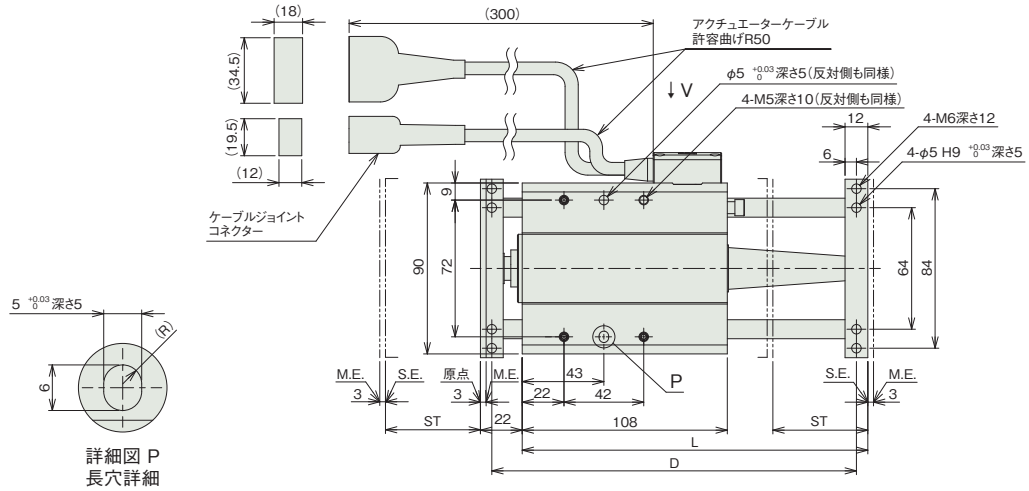


寸法図

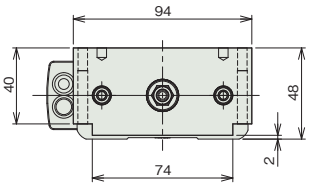
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

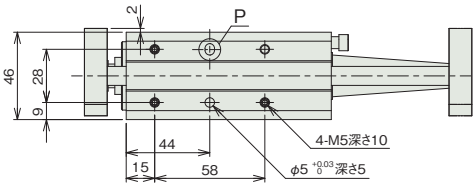
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

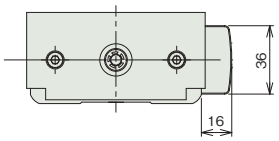
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

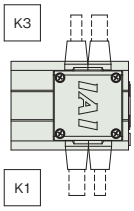


詳細図 P
長穴詳細

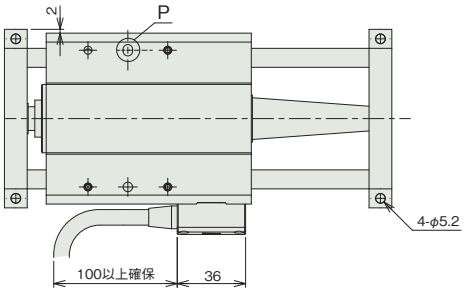








矢視V
ケーブル取出し方向オプション



■ストローク別寸法

ストローク	50	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS2-RA5C

バッテリーレスアブソ | 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	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 バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 〜 300 300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

高加減速対応
(注) 60W全機種と100Wリード4は除く

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) 可搬質量は標準仕様が 0.3G (リード 4 は 0.2G)、高加減速仕様は 1G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「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、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 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**	4-583	–
ブレーキ	**B**	4-583	–
CE対応仕様	**CE**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
高加減速対応 (注1)	**HA**	4-591	–

(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					
モーター		出力(W)	60W			100W		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	25	50	15	30	60
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	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
		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)	2	5	11.5	3.5	9	18
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	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
		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
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	±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/s²
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

リード＼ストローク	50～250 (50mmごと)	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および加減速度

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

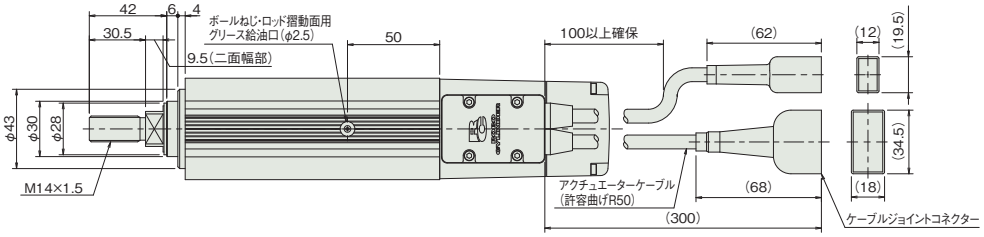
■寸法図

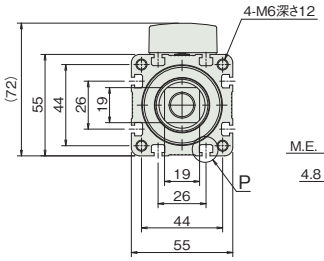
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

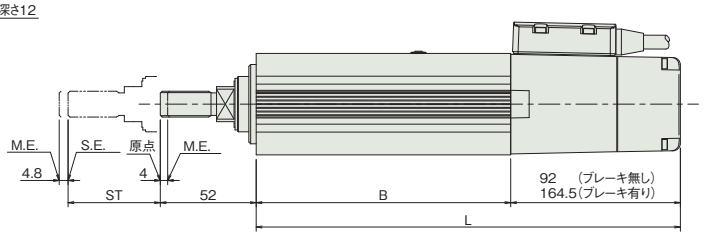
■60W

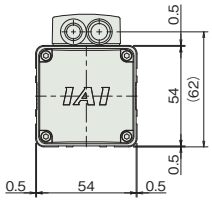
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

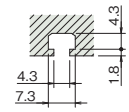
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



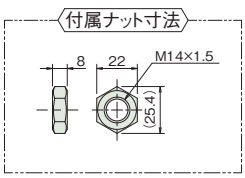


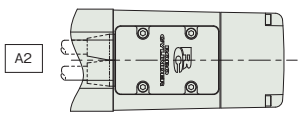






詳細図P　Tスロット





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	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

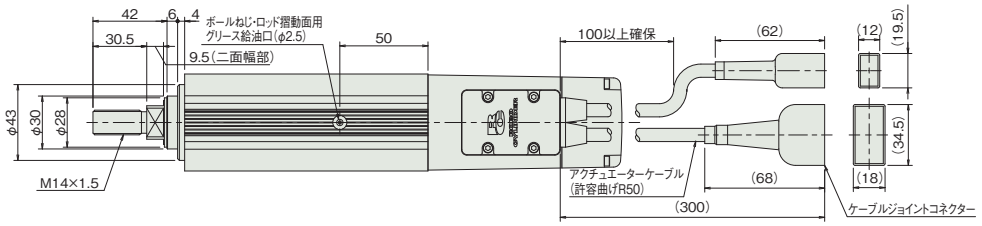
■ストローク別質量

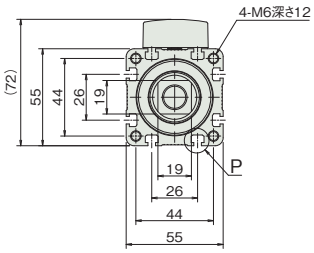
ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4
	ブレーキ有り	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

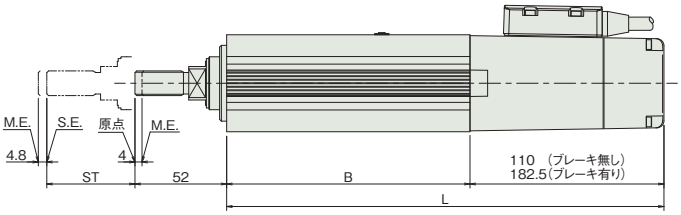
■100W

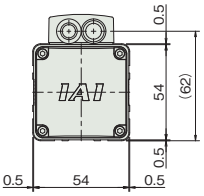
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

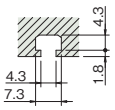
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



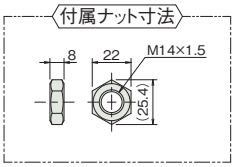


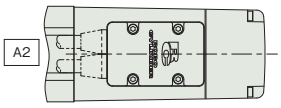






詳細図P　Tスロット





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	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

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

■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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS2-SRA7BD

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 - SRA7BD - I - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類
RCS2	SRA7BD	I 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

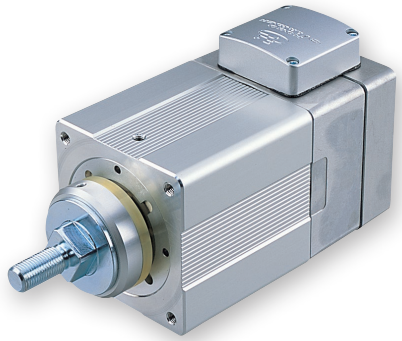
リード	
16	16mm
8	8mm
4	4mm

ストローク	
50	50mm
⌇	⌇
300	300mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL-P/Q
T4	RCON RSEL SCON2

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

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
(3) 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。
(4) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。

■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)	–	–
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	**A1～A3**	4-583	–
ブレーキ	**B**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
ロッド先端延長仕様	**RE**	4-598	–

■メインスペック

項目			内容								
モーター		出力(W)	60W			100W			150W		
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
		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	最大可搬質量(kg)	2	5	10	3.5	9	19.5	6.5	14.5	22.5
	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
		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
推力		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)	2	5	10	3.5	9	19.5	6.5	14.5	22.5
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
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

リード \ ストローク	50～300 (50mmごと)
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

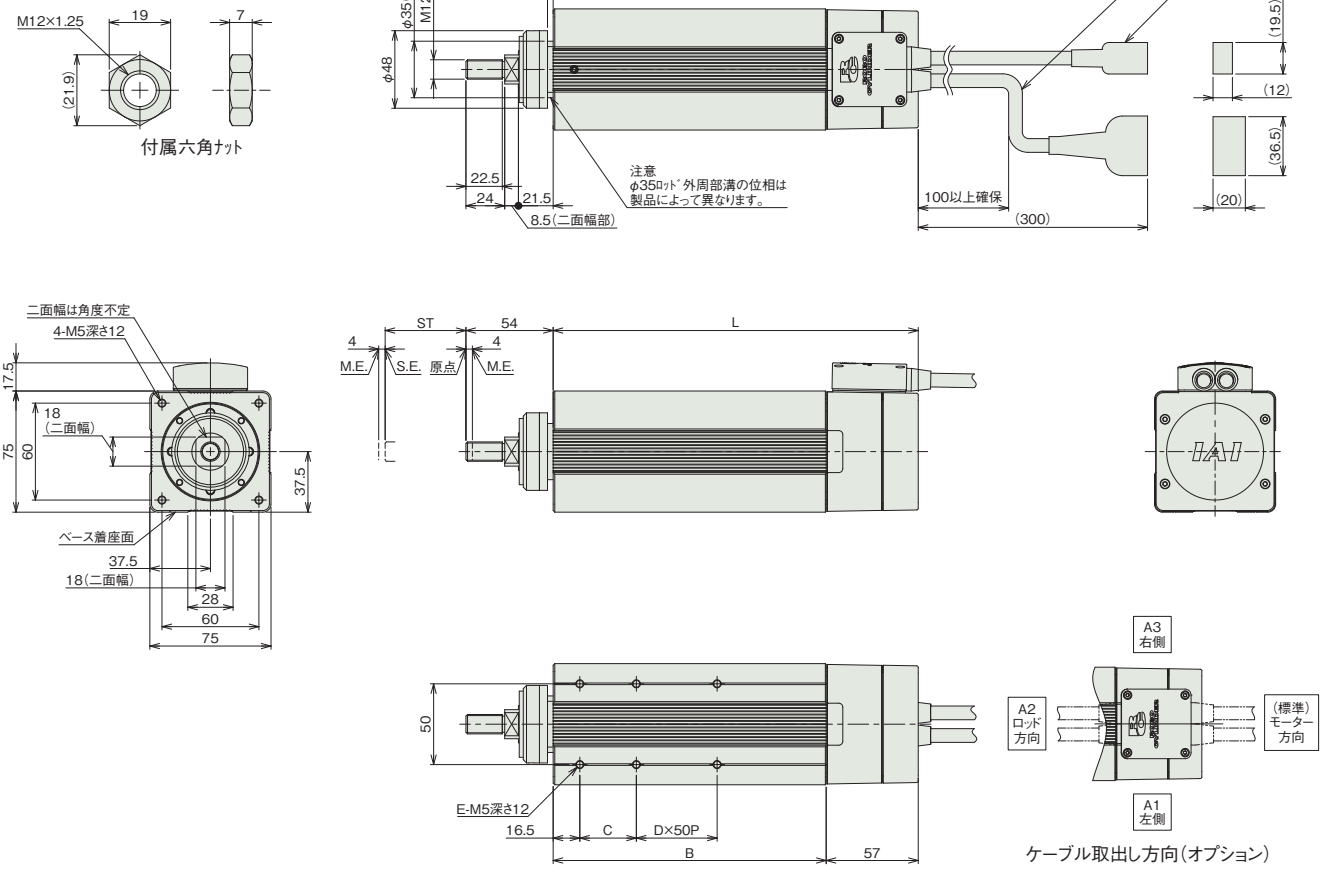
■寸法図

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4-607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。また、二面幅の向きは変更できません。
(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

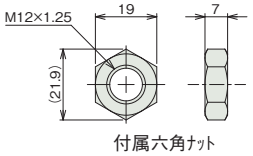
■ストローク別質量

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

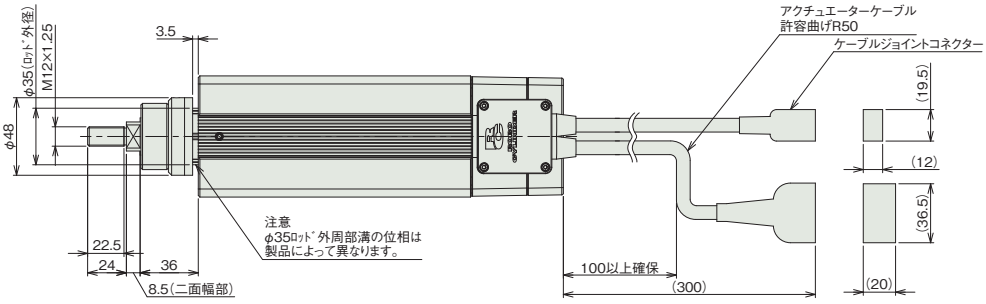
■ロッド先端延長仕様

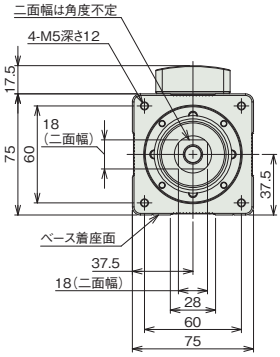
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
(注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

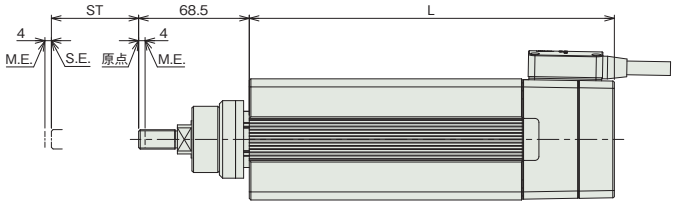
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

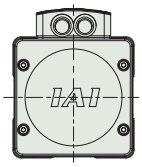


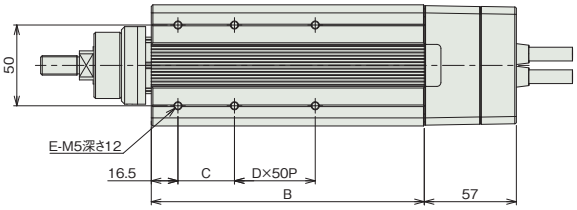
付属六角ﾅｯﾄ

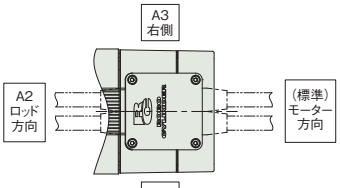






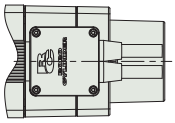


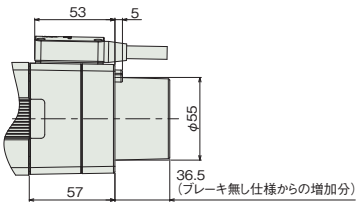


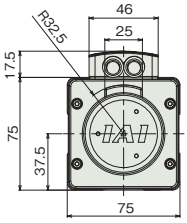


ケーブル取出し方向(オプション)

■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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

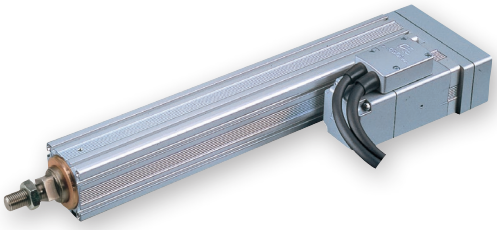
RCS2-RA5R

バッテリーレスアブソ | 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	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
RCS2	RA5R	WA バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm ～ 300 300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	–

■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**	4-583	–
ブレーキ	**B**	4-583	–
CE対応仕様	**CE**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
モーター左折返し仕様（注1）	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様（注1）	**MR**	4-592	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■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
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	25	50
	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
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	5	11.5
	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
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　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/s²
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

リード＼ストローク	50～250 (50mmごと)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

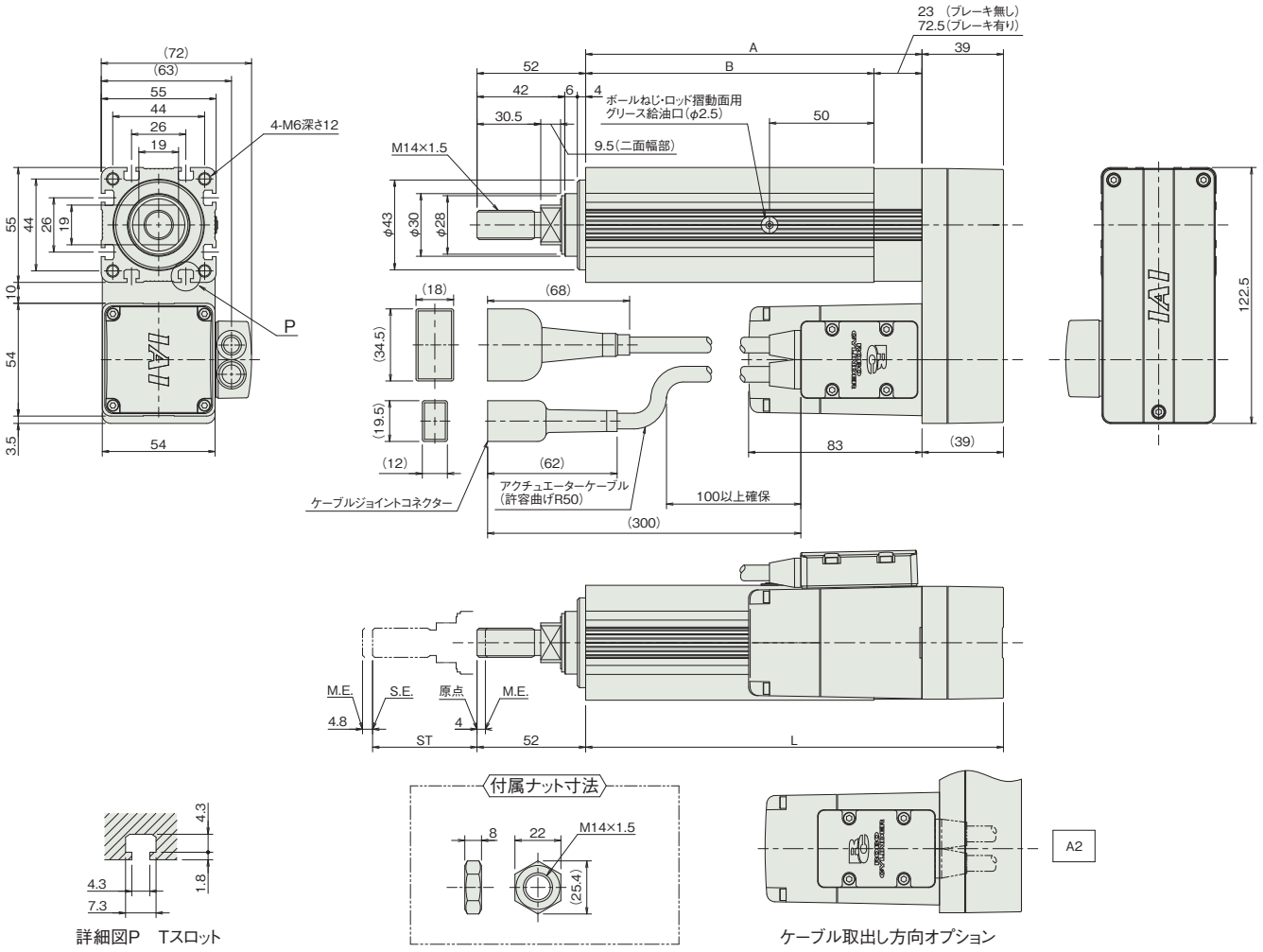
(単位はmm/s)

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
2次元CAD

(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4-607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) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

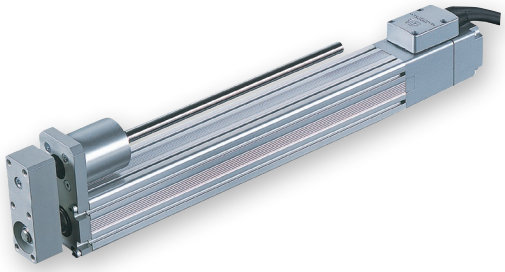
RCS2-RGS5C

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	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
RCS2	RGS5C	WA バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm ～ 300 300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

高加減速対応
(注) 60W全機種と100Wリード4は除く

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) 可搬質量は標準仕様が 0.3G（リード 4 は 0.2G）、高加減速仕様は 1G（リード 4 は除く）で動作させた時の値です。（加減速度を落としても最大可搬質量は「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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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「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」をご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 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**	4-583	–
ブレーキ	**B**	4-583	–
CE対応仕様	**CE**	4-583	–
フート金具	**FT**	4-588	–
ガイド取付方向変更	**GS2～GS4**	4-591	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
高加減速対応 (注1)	**HA**	4-591	–

(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 16	8	4	100W 16	8	4
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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	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
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	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
		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

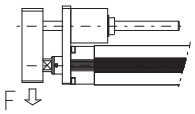
項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm　材質：ステンレス
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～250 (50mmごと)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

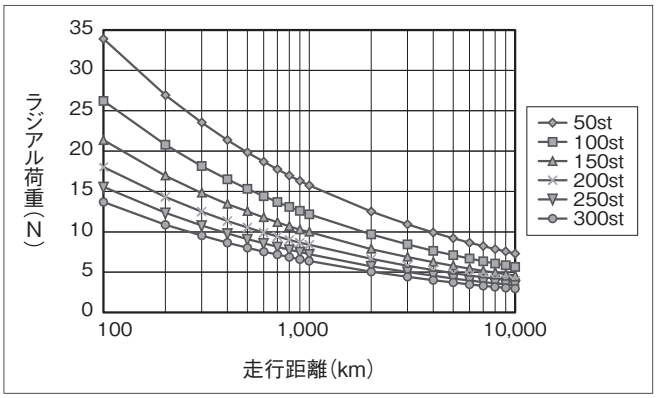
(単位はmm/s)

■走行寿命、先端たわみ量

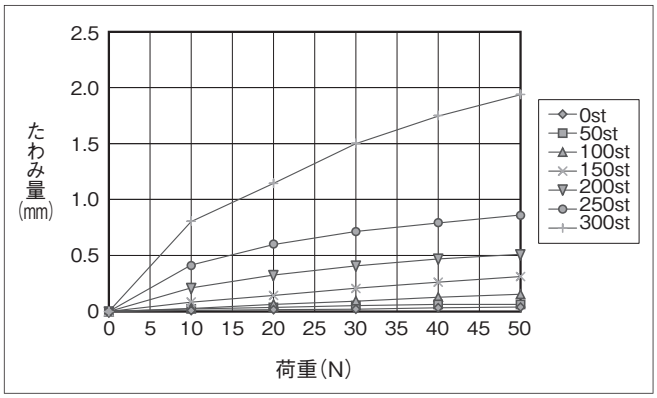


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■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



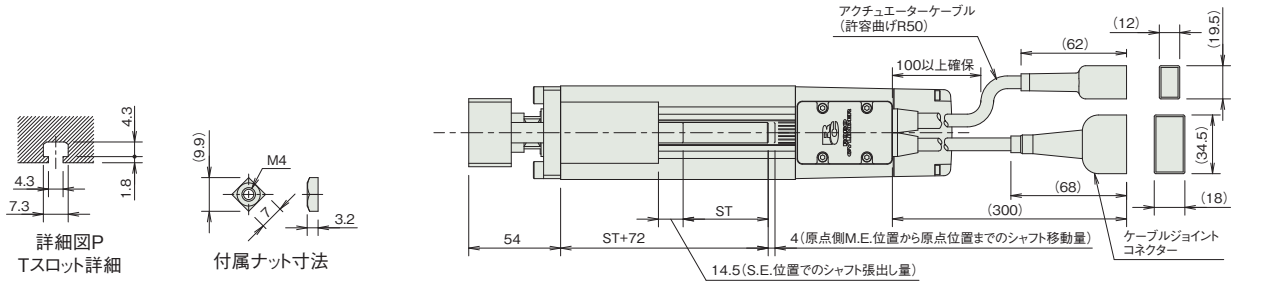
■寸法図

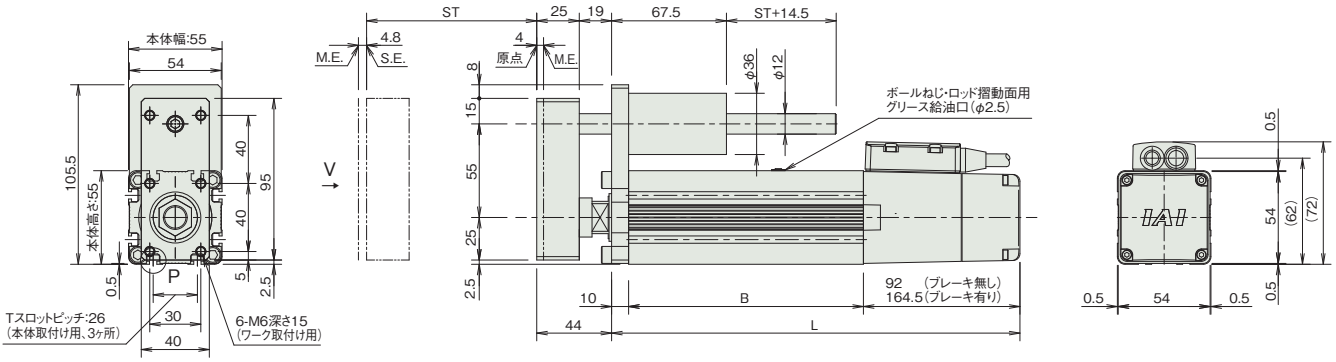
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

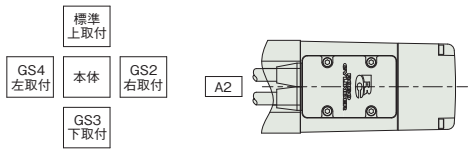
■60W

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607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







矢視V
ガイド取付方向

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	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

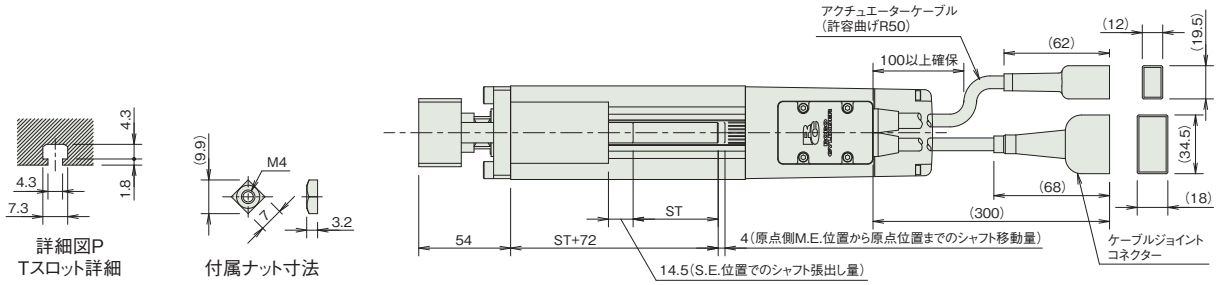
■ストローク別質量

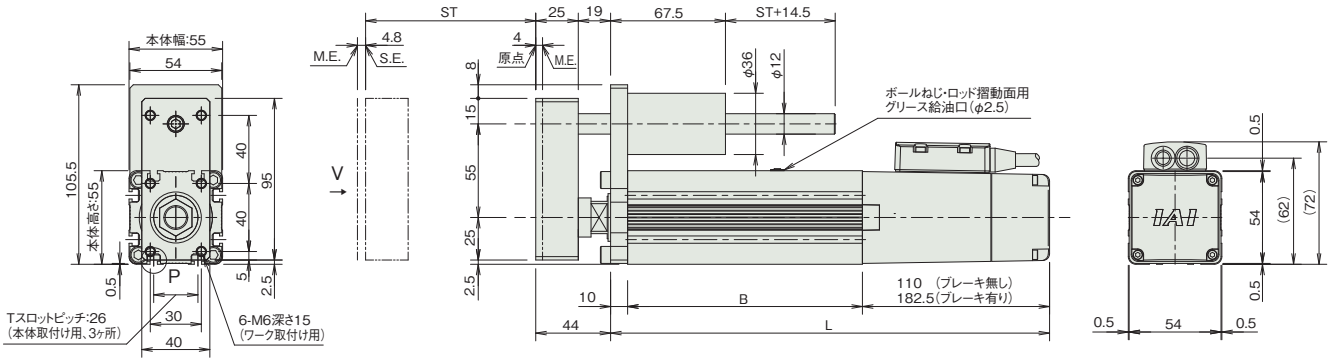
ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3
	ブレーキ有り	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

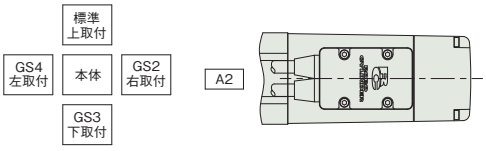
■100W

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607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







矢視V
ガイド取付方向

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	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

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 - [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]

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
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 ～ 300	50mm ～ 300mm (50mmごと)

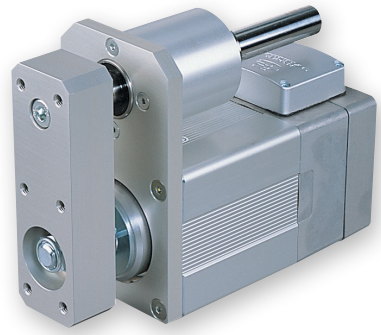
適応コントローラー	
T2	SCON XSEL-P/Q
T4	RCON RSEL SCON2

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

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はガイド上取付仕様(標準)です。

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は、「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」をご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(5) 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	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	**A1～A3**	4-583	–
ブレーキ	**B**	4-583	–
フート金具	**FT**	4-588	–
ガイド取付方向変更	**GS2～GS4**	4-591	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
ロッド先端延長仕様	**RE**	4-598	–

■メインスペック

項目			内容								
モーター		出力(W)	60W			100W			150W		
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
		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	最大可搬質量(kg)	1.5	4.5	9.5	3	8.5	19	6	14	22
	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
		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
推力		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)	1.5	4.5	9.5	3	8.5	19	6	14	22
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

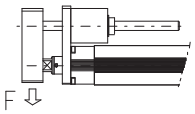
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ35mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～300 (50mmごと)
16	800
8	400
4	200

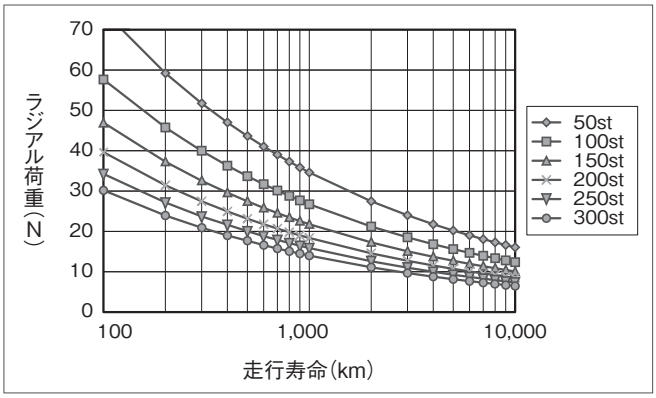
(単位はmm/s)

■走行寿命、先端たわみ量

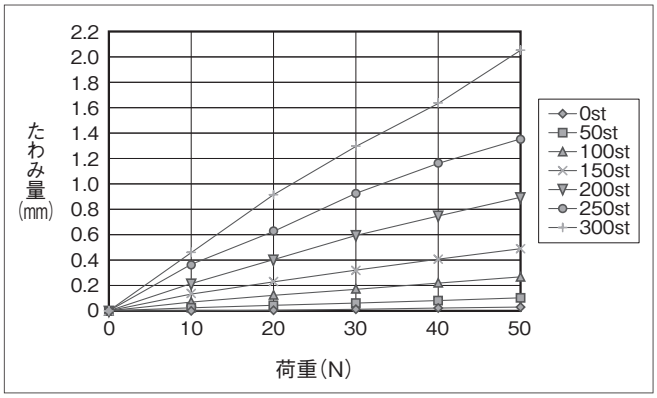


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■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



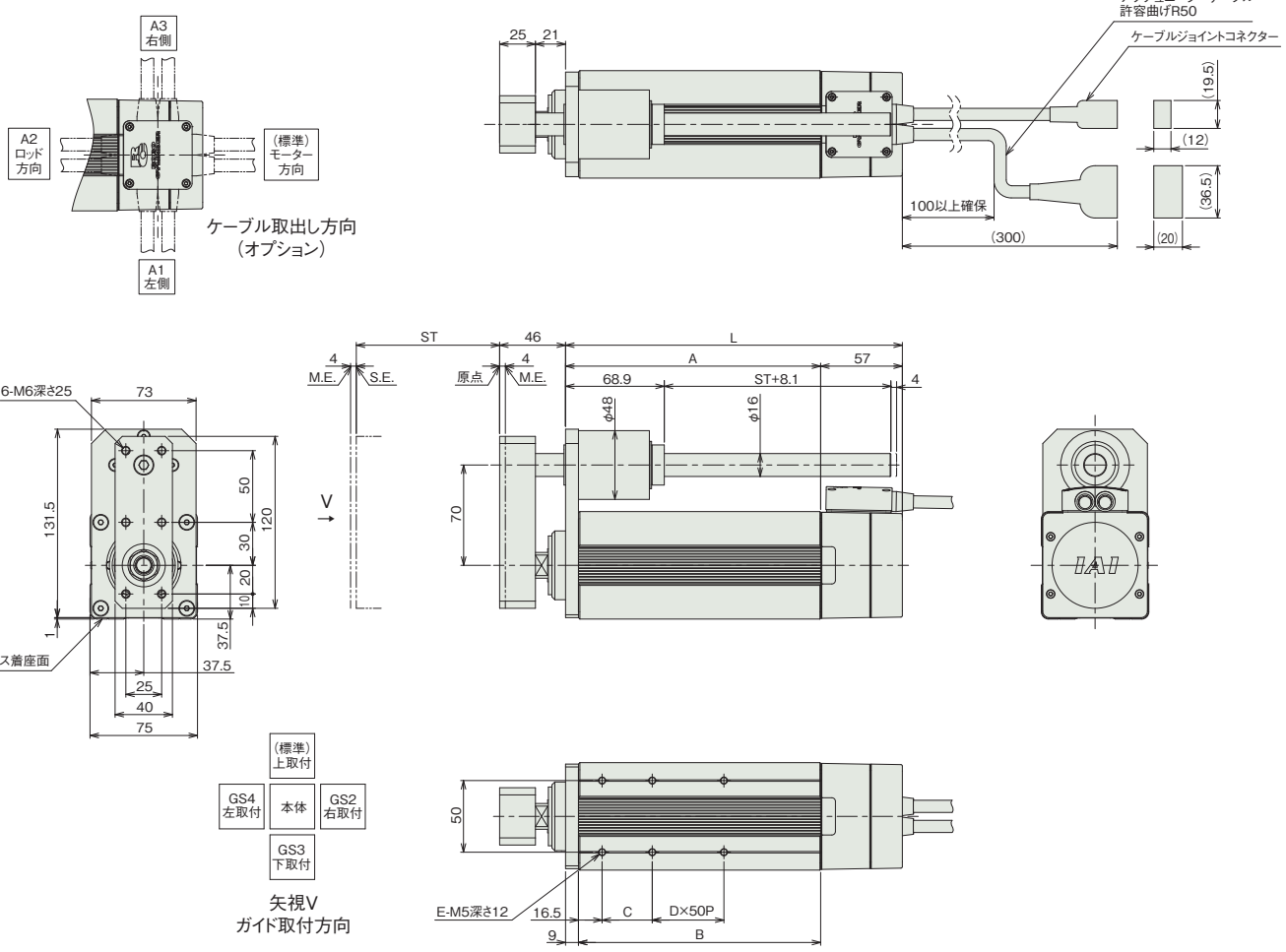
■寸法図

CAD図面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4-607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



■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

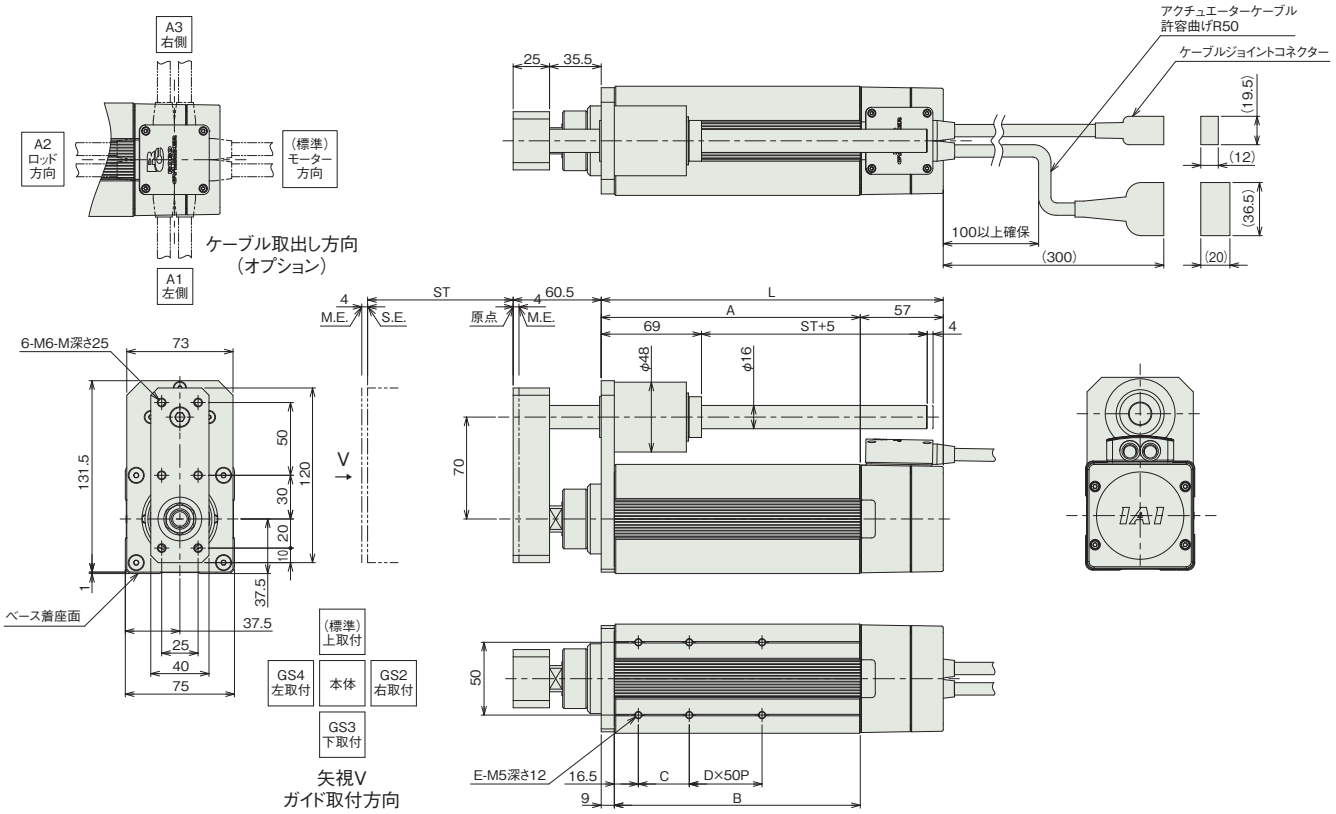
■ストローク別質量

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

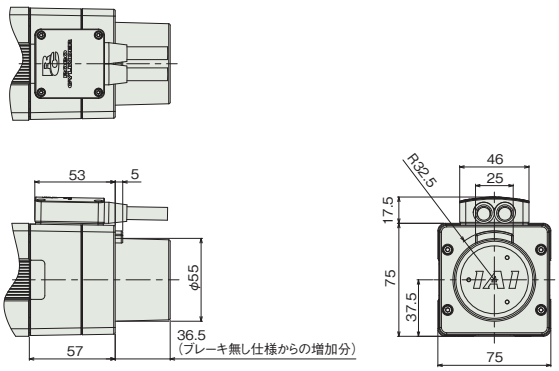
■ロッド先端延長仕様

(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4-607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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

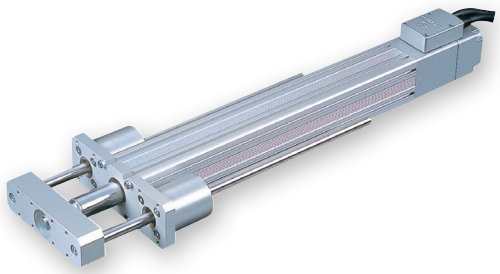
RCS2-RGD5C

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	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 バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 〜 300 300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

高加減速対応
(注) 60W全機種と100Wリード4は除く

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) 可搬質量は標準仕様が 0.3G（リード 4 は 0.2G）、高加減速仕様は 1G（リード 4 は除く）で動作させた時の値です。（加減速度を落としても最大可搬質量は「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、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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「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」をご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 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**	4-583	–
ブレーキ	**B**	4-583	–
CE対応仕様	**CE**	4-583	–
フート金具	**FT**	4-588	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
高加減速対応(注1)	**HA**	4-591	–

(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					
モーター		出力(W)	60W			100W		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	25	50	15	30	60
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	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
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	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
		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	±0.08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

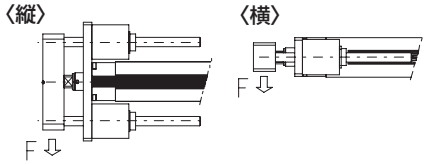
■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～250 (50mmごと)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

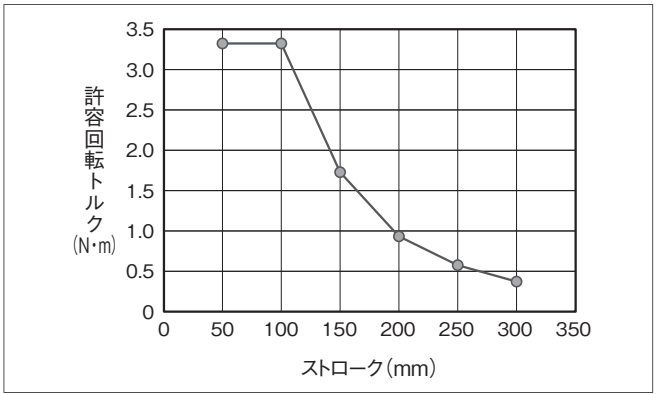
(単位はmm/s)

■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

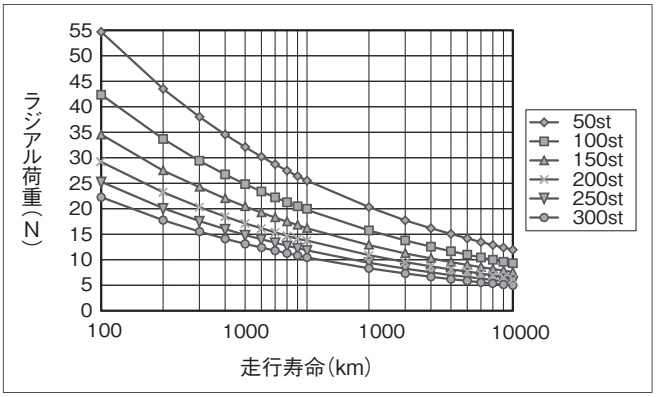
〈縦〉 〈横〉



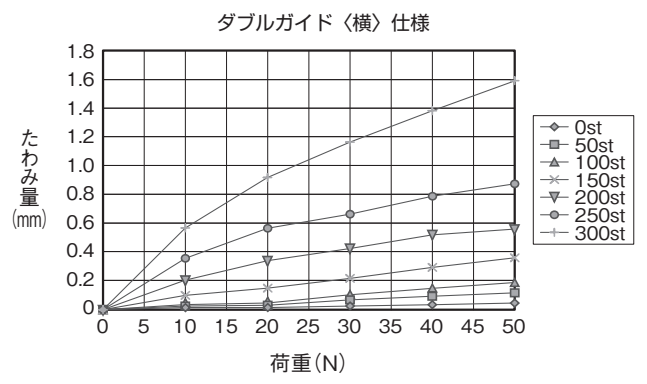
■ロッド先端静的許容トルク



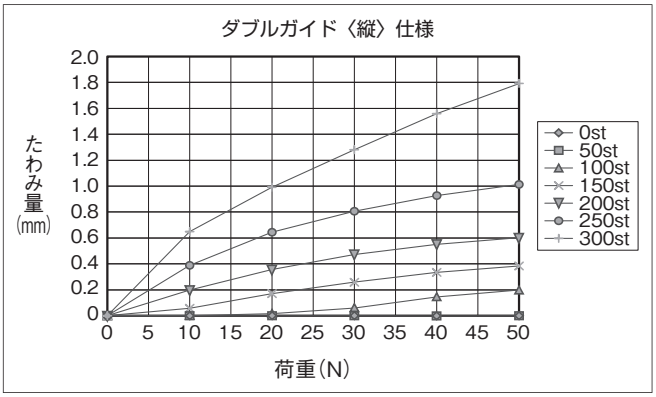
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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



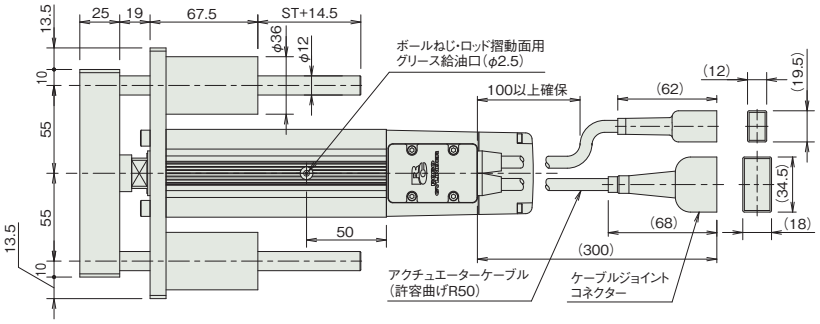
寸法図

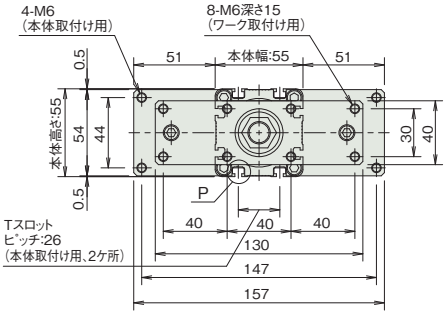
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

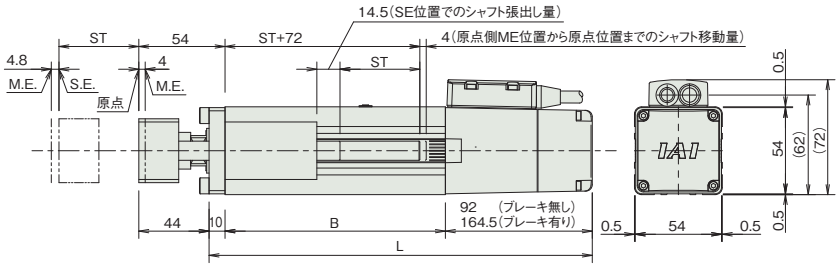
■60W

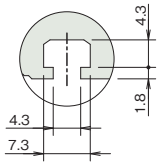
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

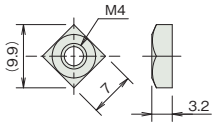




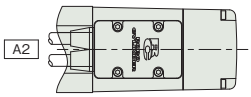




詳細図P　Tスロット



付属ナット寸法



ケーブル取出し方向オプション

■ストロークと寸法

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

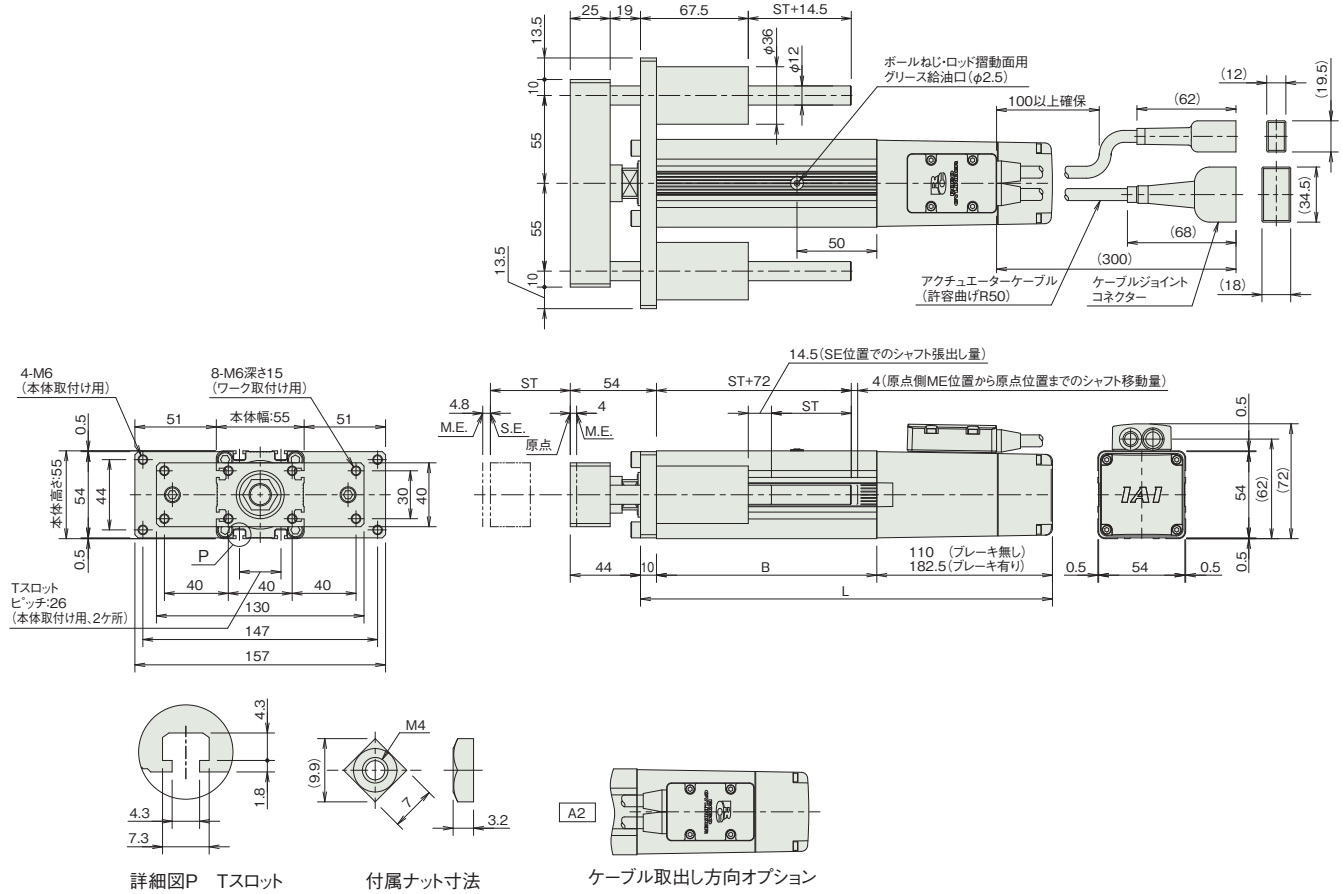
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.7	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

■100W

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607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



詳細図P　Tスロット　　付属ナット寸法　　ケーブル取出し方向オプション

■ストロークと寸法

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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注)　DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注)　SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

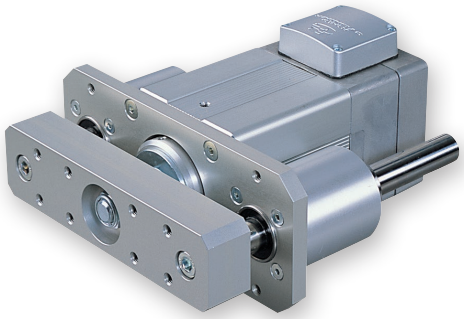
RCS2-SRGD7BD

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	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	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm ～ 300 300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL-P/Q T4 RCON RSEL SCON2	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



RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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、「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」をご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(5) 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	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	**A1～A3**	4-583	–
ブレーキ	**B**	4-583	–
フート金具	**FT**	4-588	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
ロッド先端延長仕様	**RE**	4-598	–

■メインスペック

項目			内容								
モーター		出力(W)	60W			100W			150W		
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
		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	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
		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
推力		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

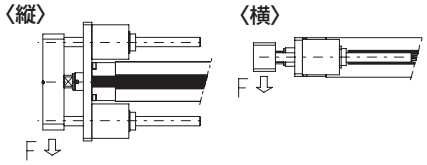
■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50～300 (50mmごと)
16	800
8	400
4	200

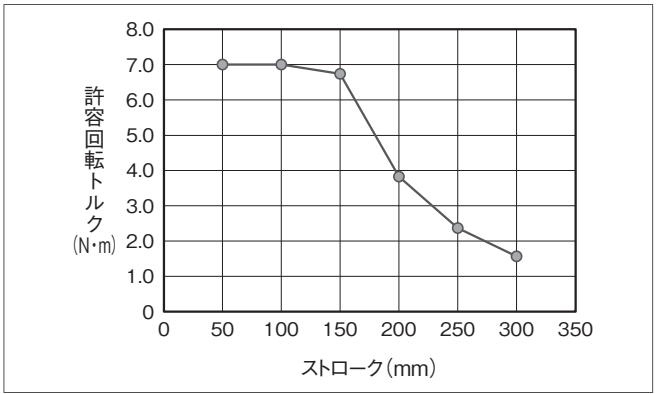
(単位はmm/s)

■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

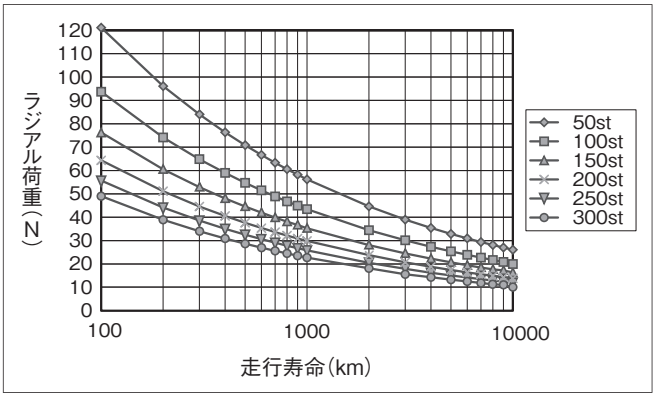
〈縦〉 〈横〉



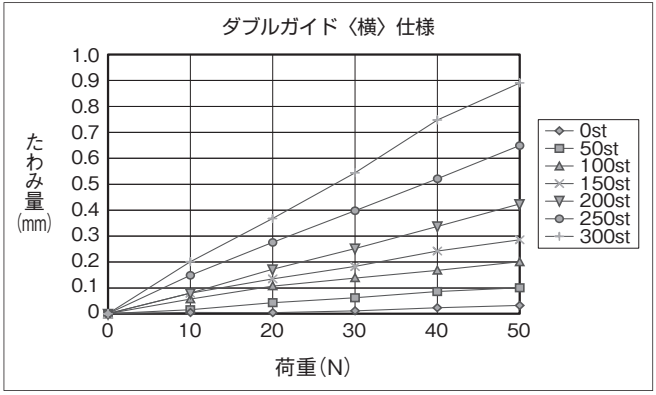
■ロッド先端静的許容トルク



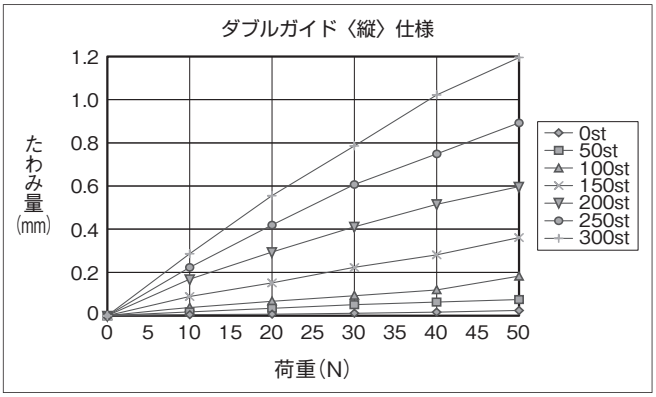
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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



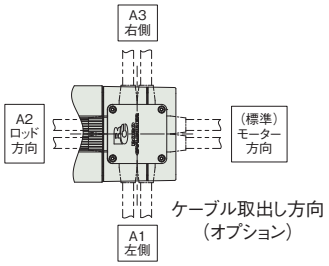
寸法図

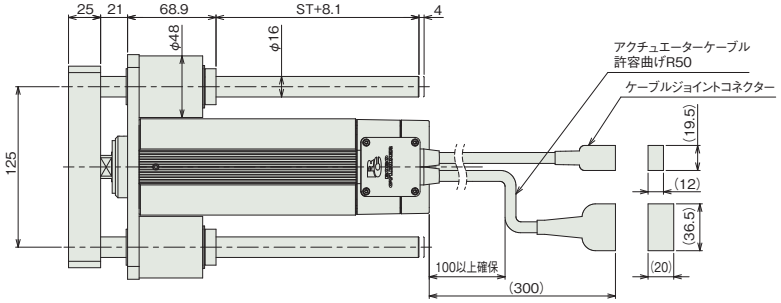
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD

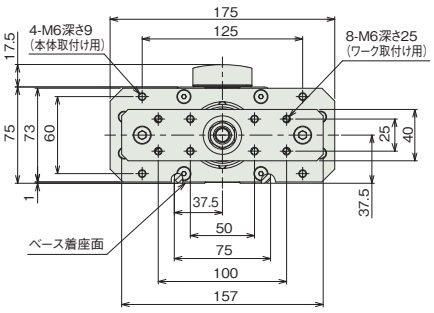
■標準仕様

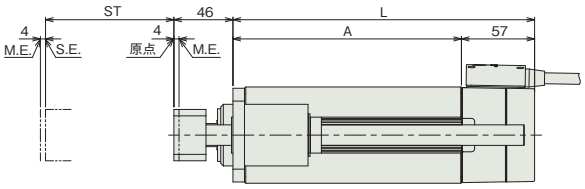
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

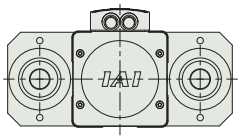
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

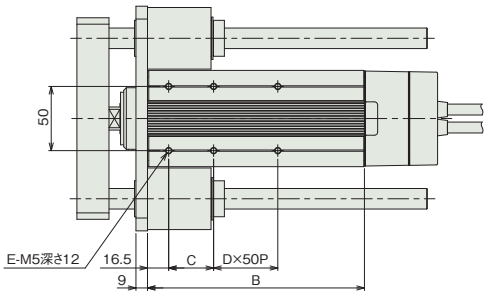












■ストローク別寸法

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

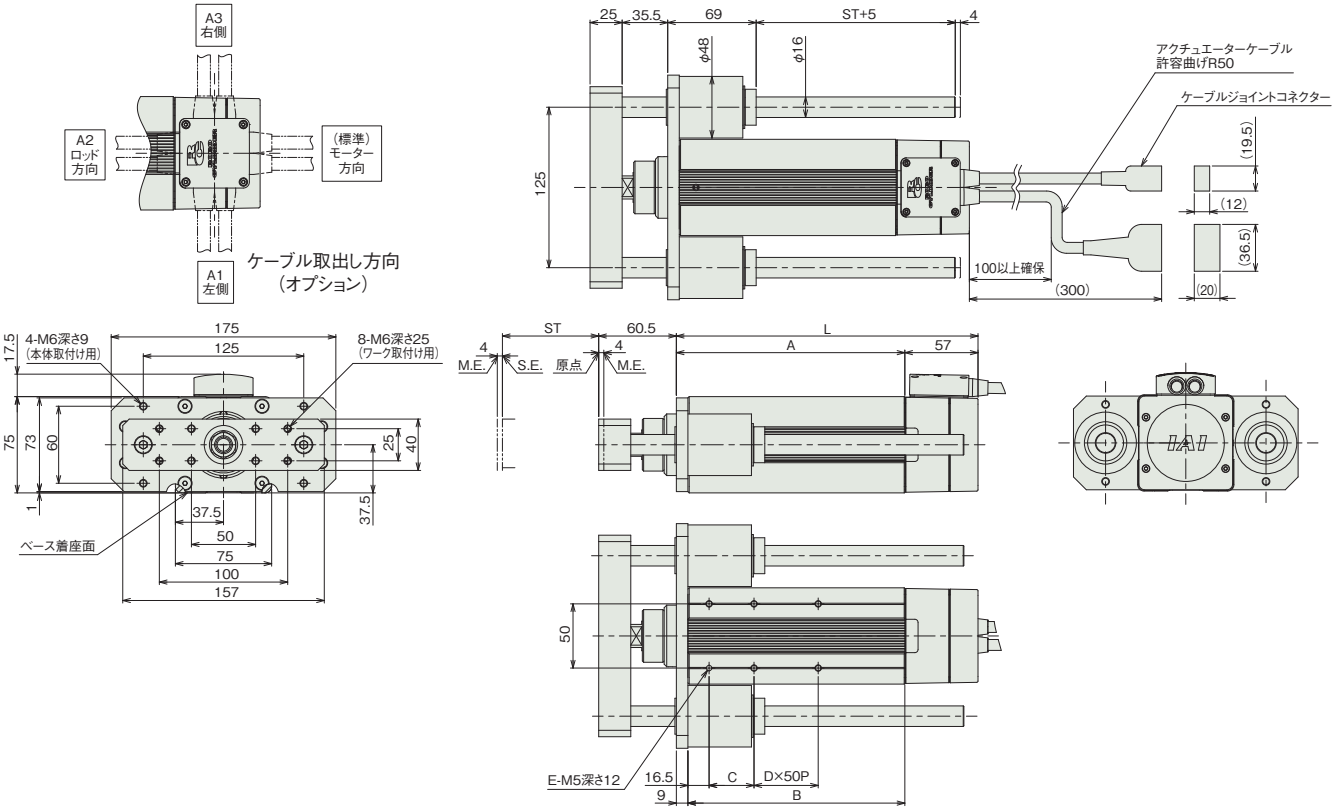
■ストローク別質量

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

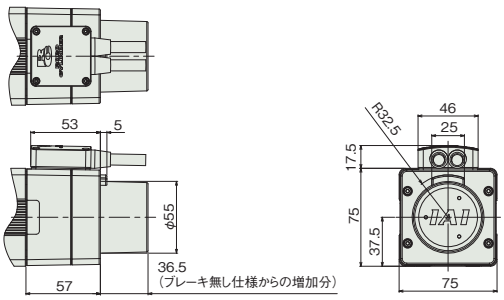
■ロッド先端延長仕様

(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4-607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

■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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345

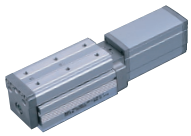
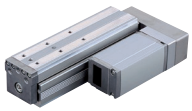
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

テーブルタイプ

パルスモーター

RCP6/RCP6S-TA4C	4-419
RCP6/RCP6S-TA6C	4-427
RCP6/RCP6S-TA7C	4-435
RCP6/RCP6S-TA4R	4-443
RCP6/RCP6S-TA6R	4-451
RCP6/RCP6S-TA7R	4-459
RCP3-TA3C	4-469
RCP3-TA4C	4-473
RCP3-TA5C	4-477
RCP3-TA6C	4-481
RCP3-TA7C	4-485
RCP3-TA3R	4-489
RCP3-TA4R	4-493
RCP3-TA5R	4-497
RCP3-TA6R	4-501
RCP3-TA7R	4-505



サーボモーター 24V

RCA2-TCA3NA	4-511
RCA2-TWA3NA	4-513
RCA2-TFA3NA	4-515
RCA2-TCA4NA	4-517
RCA2-TWA4NA	4-519
RCA2-TFA4NA	4-521




サーボモーター 200V

RCS4-TA4C	4-525
RCS4-TA6C	4-533
RCS4-TA7C	4-541
RCS4-TA4R	4-549
RCS4-TA6R	4-557
RCS4-TA7R	4-565




サーボモーター 200V

RCS2-TCA5N	4-575
RCS2-TWA5N	4-577
RCS2-TFA5N	4-579



サーボモーター 200V

RCS3-CTZ5C	4-581



オプション	4-583

総合カタログ2024非掲載機種

下記機種は、2024 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
https://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/

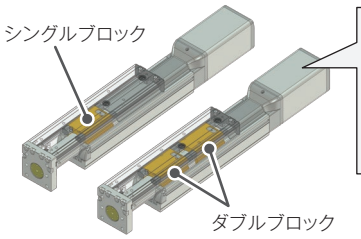
Web製品情報
https://www.iai-robot.co.jp/product/series/table.html

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	RCA2-TA4C	総合カタログ2017	○
	RCA2-TA5C		
	RCA2-TA6C		
	RCA2-TA7C		
	RCA2-TA4R		
	RCA2-TA5R		
	RCA2-TA6R		
	RCA2-TA7R		

RCP6

パルスモーター				
RCP6 RCP6S	テーブル	RCP6/RCP6S-TA4C	4-419	
		RCP6/RCP6S-TA6C	4-427	
		RCP6/RCP6S-TA7C	4-435	
	テーブル 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-TA4R	4-443	
		RCP6/RCP6S-TA6R	4-451	
		RCP6/RCP6S-TA7R	4-459	

シングルブロックとダブルブロックの2種類があります。



ダブルブロック構造の場合…
- 動的許容モーメントが最大**4.3倍**にアップ
- 可搬質量がシングルブロックの**2倍**（水平設置の場合）

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 標準 / バッテリーレスアブソ / 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 –		–		–		–
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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: TA4C
- 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: 35P パルスモーター 35□サイズ
- リード: 16 16mm / 10 10mm / 5 5mm / 2.5 2.5mm
- ストローク: 25～150 25mm～150mm (25mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4C P3	RCP6-TA4C P5	RCP6S-TA4C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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 1-315 ページをご確認ください。
(3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(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 1-275 ページをご確認ください。

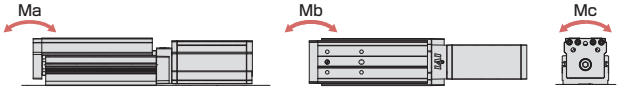
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
水平	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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	980	785	390	195
		最低速度(mm/s)	40	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
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	最高速度(mm/s)	700	700	390	195
		最低速度(mm/s)	40	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
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)	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)	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/s²
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。
1-276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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)							
(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		1	1
560		3	3	3	3		1	1
700			3	3	3			1
840				3	3			
980					2			

リード10

姿勢	水平					垂直		
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		2.5	2
525			4	4	4			2
610			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	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	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	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(省エネモード)

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)		
(mm/s)	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	加速度(G)		
(mm/s)	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	加速度(G)		
(mm/s)	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	加速度(G)		
(mm/s)	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

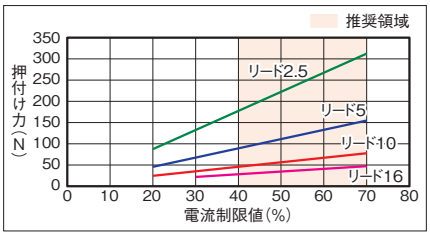
ストロークと最高速度

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

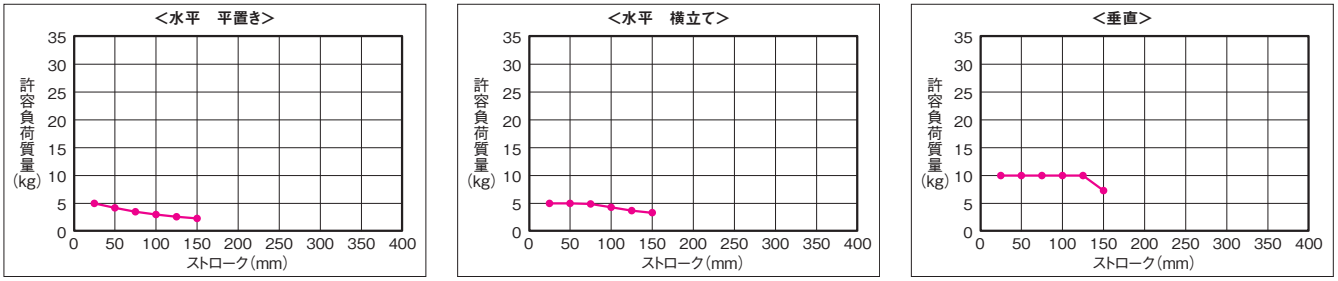
(単位はmm/s)

(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)

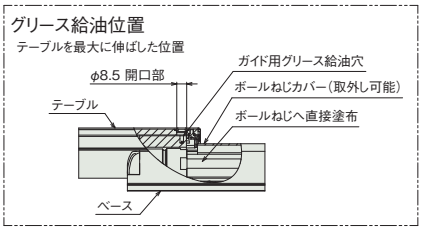
寸法図

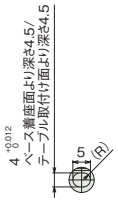
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6-TA4C(シングルブロック仕様)

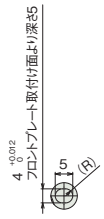
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

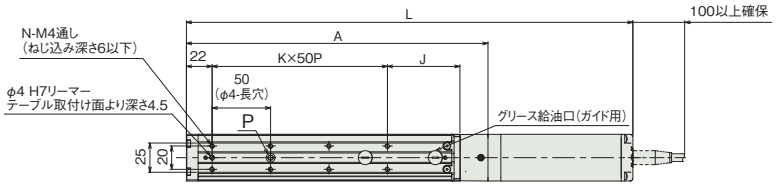


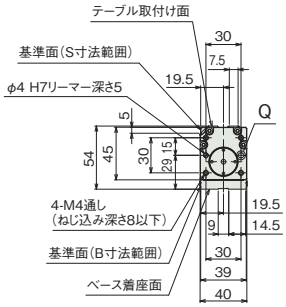


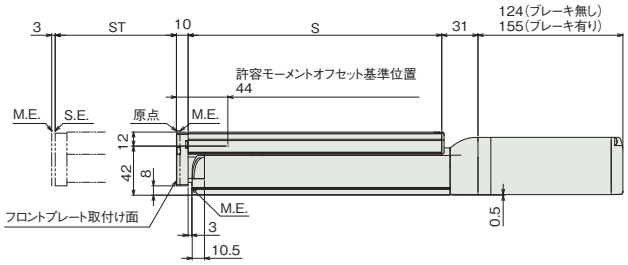
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

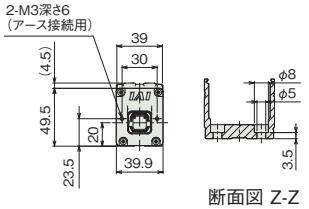


詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細

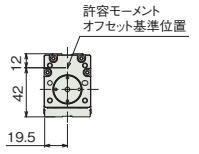




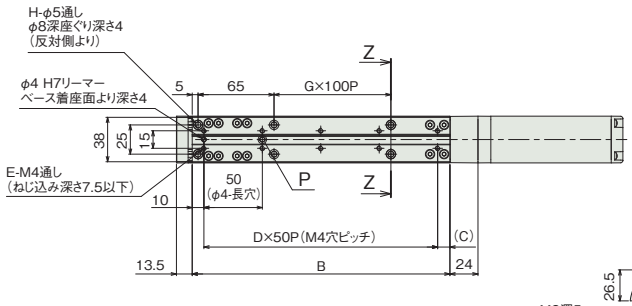


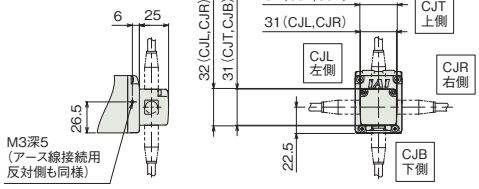


断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



許容モーメント
オフセット基準位置





ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークス別寸法

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

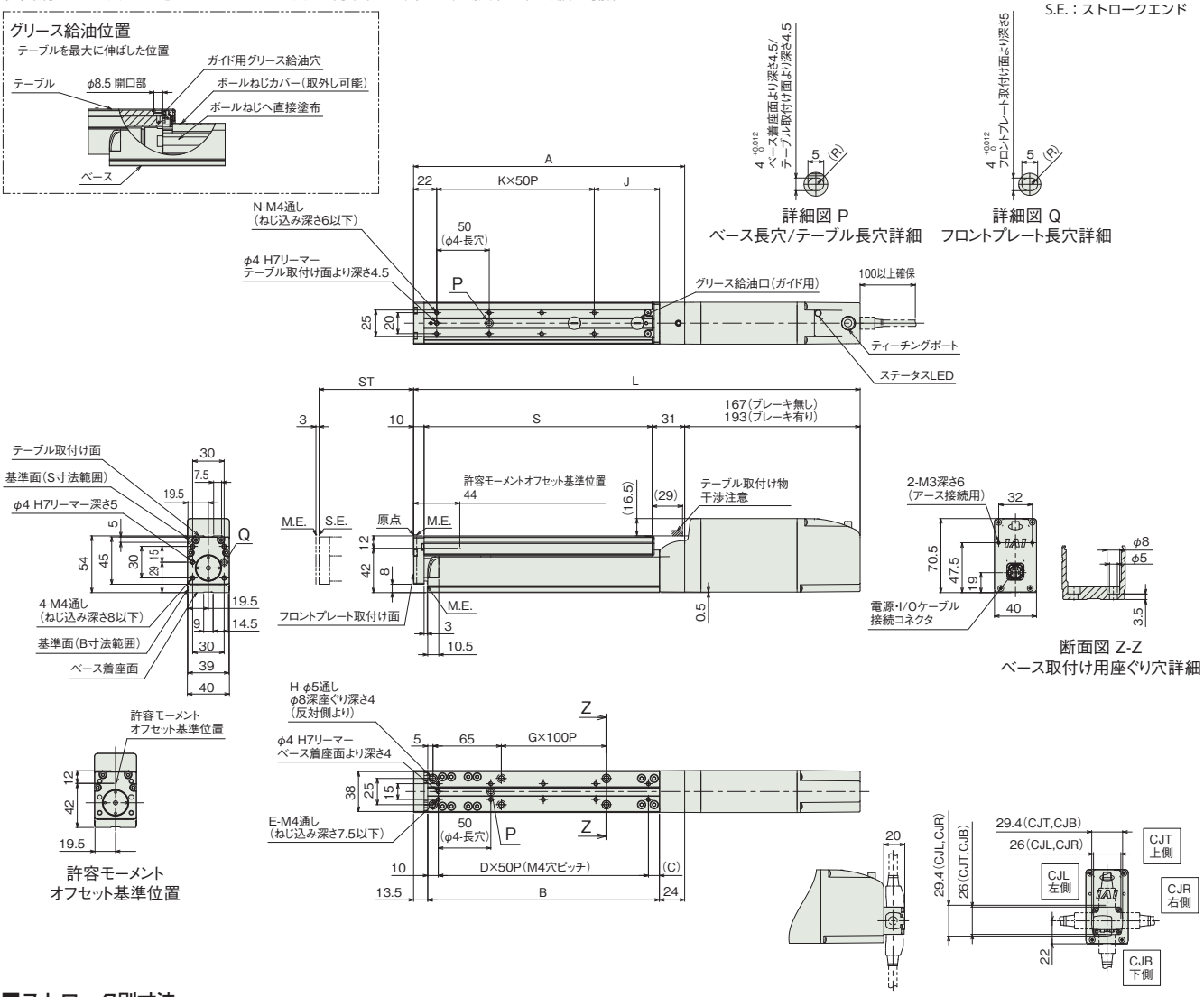
■ストローク別質量

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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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	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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-TA4C 〈ダブルブロック仕様〉
RCP6S-TA4C 〈ダブルブロック仕様〉

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 40 mm / 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	バッテリーレスアブソ	35P	パルスモーター 35□サイズ	10	10mm	40 ～ 240	RCP6		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							5	5mm	40mm ～ 240mm	P3	PCON MSEL	P	1m	
								2.5	2.5mm		P5	RCON RSEL	S	3m	
											RCP6S		M	5m	
											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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(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)	–	–	–
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) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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) 「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。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(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 1-275 ページをご確認ください。

メインスペック

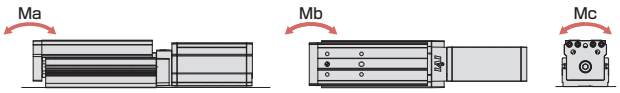
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	8	10	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	8	10	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	785	390	195
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.7	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	2.5	5	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	2.5	5	9
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	390	195
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.1
		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)	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
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	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。
1-276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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)	0.1	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)							
(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

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(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(省エネモード)

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

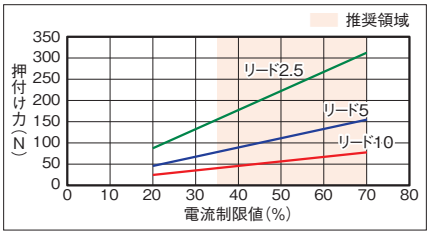
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	40～190 (mm)	240 (mm)
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	

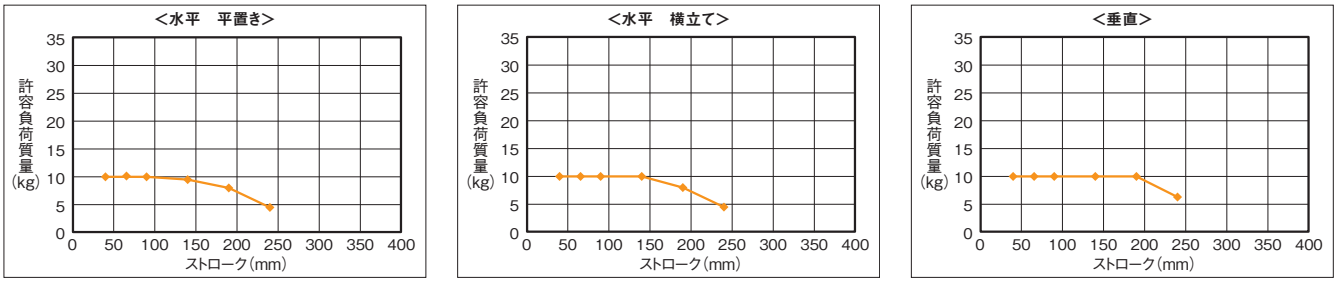
(単位はmm/s)

(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)

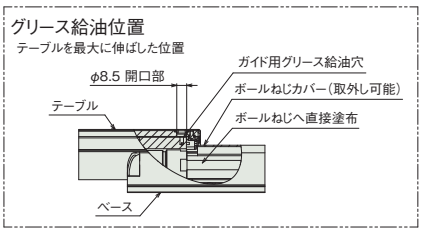
寸法図

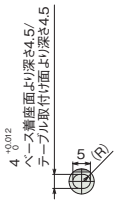
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6-TA4C(ダブルブロック仕様)

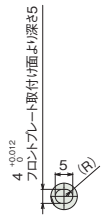
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

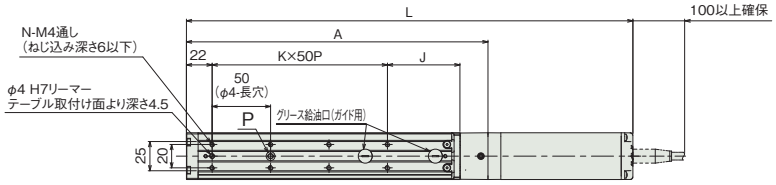


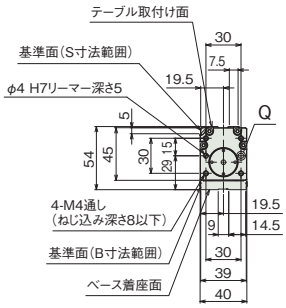


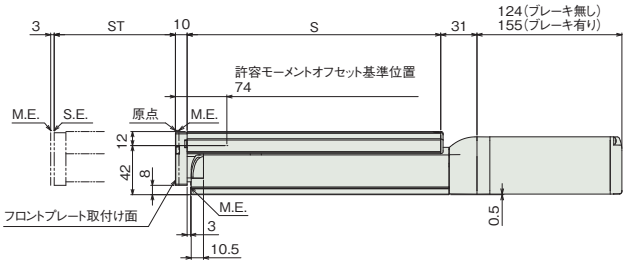
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

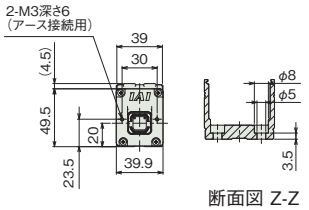


詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細

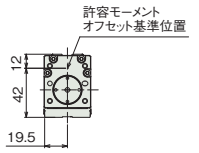




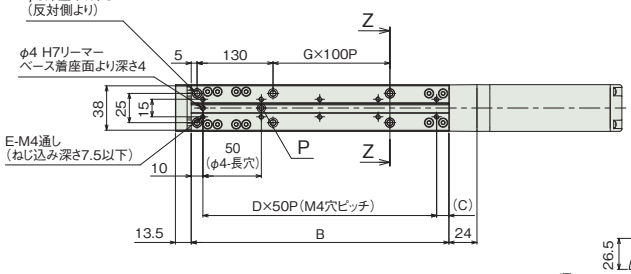


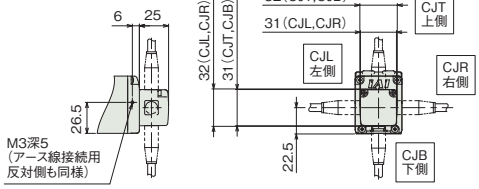


断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



許容モーメント
オフセット基準位置





ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークル別寸法

ストローク		40	65	90	140	190	240
L	ブレーキ無し	332	357	382	432	482	532
	ブレーキ有り	363	388	413	463	513	563
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

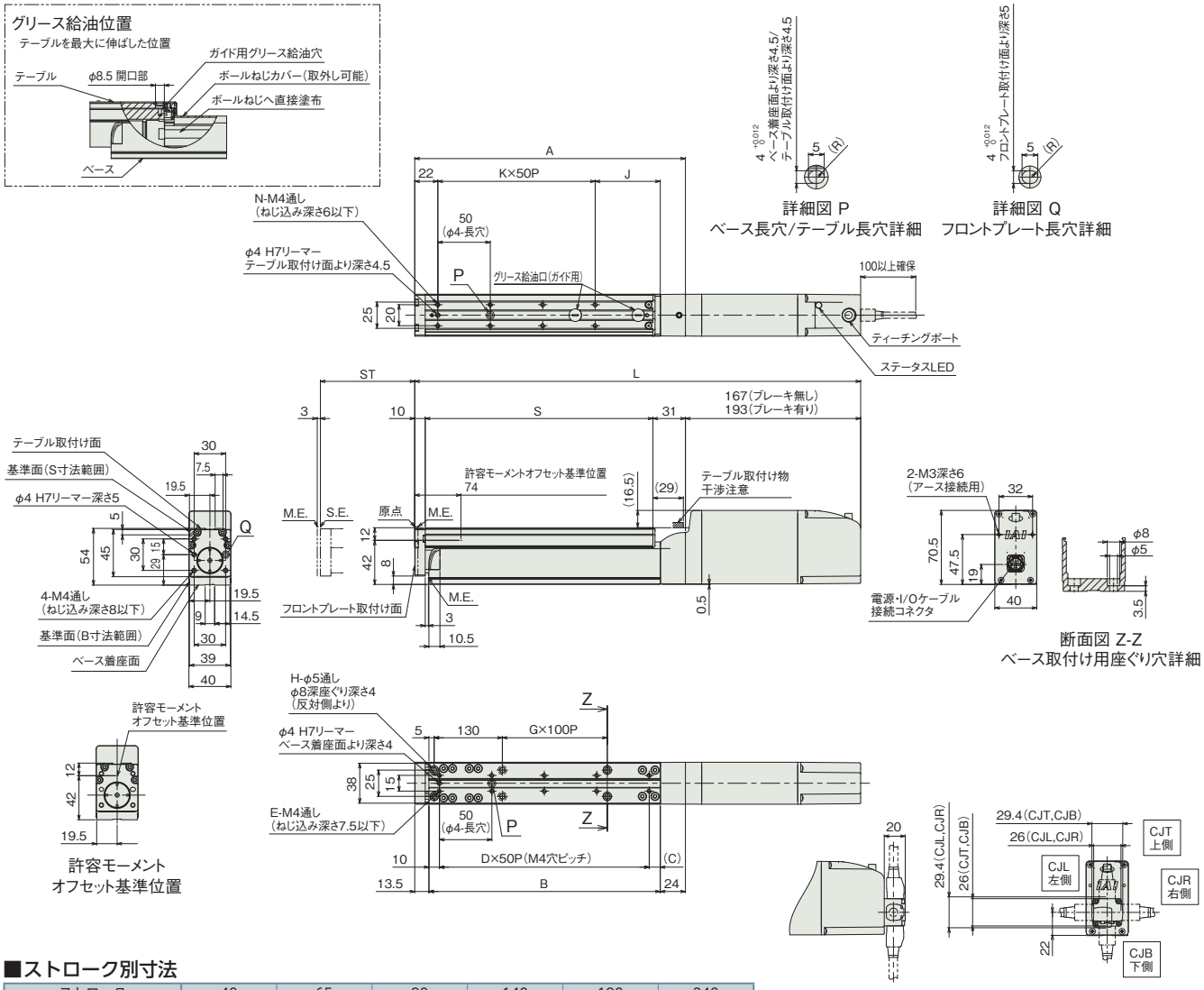
■ストローク別質量

ストローク		40	65	90	140	190	240
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.7	1.9	2.1	2.2
	ブレーキ有り	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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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		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			ネットワーク ※選択										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

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 / バッテリーレスアブソ / 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

	– TA6C –	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: TA6C
- 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: 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: 25 ～ 200 25mm ～ 200mm (25mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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 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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6C P3	RCP6-TA6C P5	RCP6S-TA6C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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 1-315 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(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 1-275 ページをご確認ください。

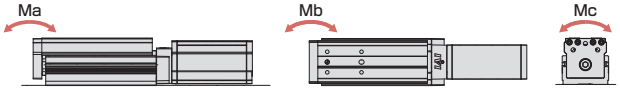
メインスペック

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
		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)	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
		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	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/s²
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。
1-276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 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	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	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(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
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	加速度(G)							
(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	加速度(G)							
(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(省エネモード)

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	加速度(G)		
(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	加速度(G)		
(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	加速度(G)		
(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	加速度(G)		
(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	

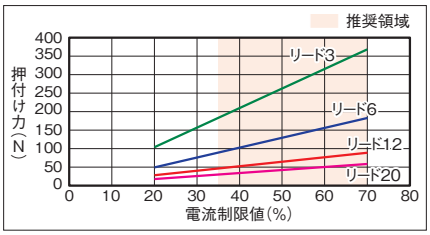
ストロークと最高速度

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>

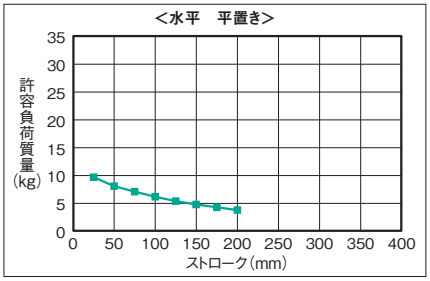
(単位はmm/s)

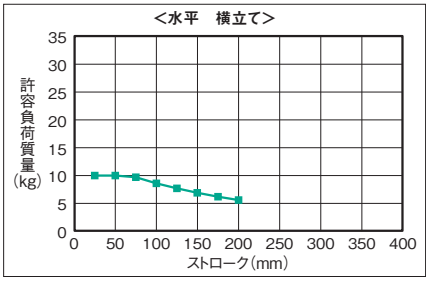
(注) < >内は垂直使用の場合です。

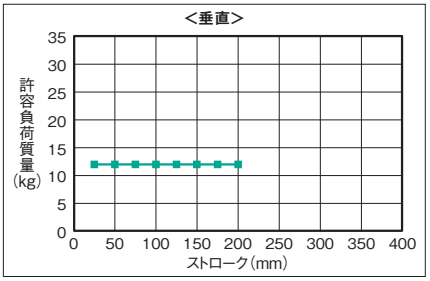
押付け力と電流制限値の相関図



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)

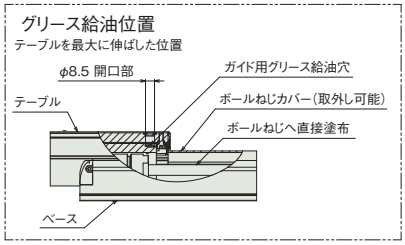
寸法図

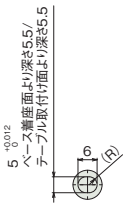
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6-TA6C(シングルブロック仕様)

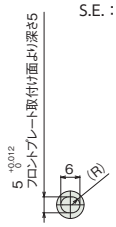
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

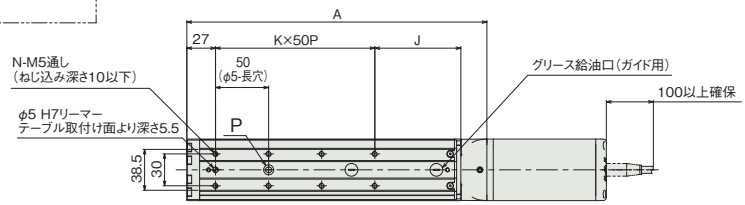


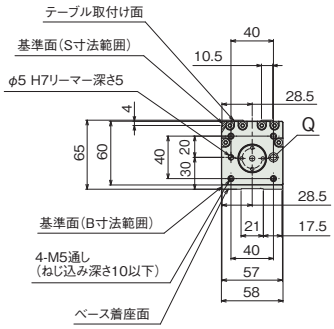


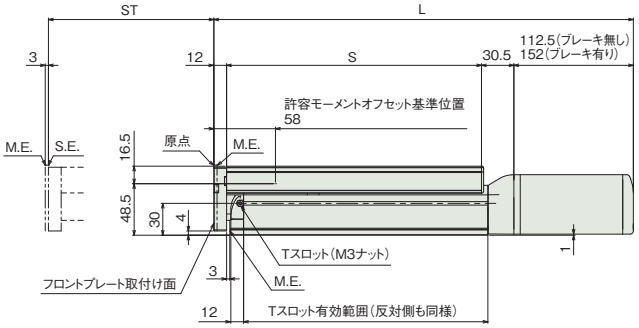
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

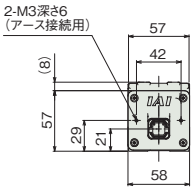


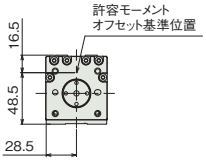
詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細



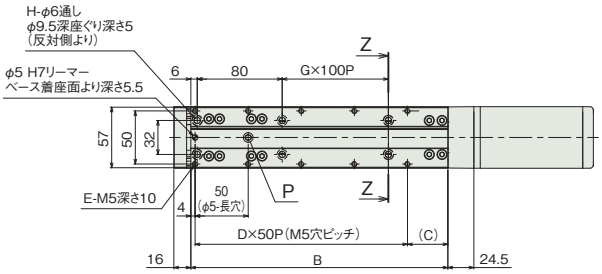


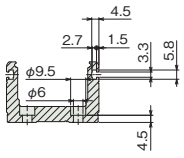




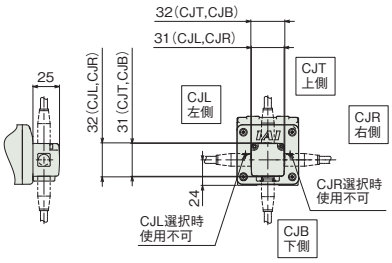


許容モーメント
オフセット基準位置





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		25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無し	270	295	320	345	370	395	420	445
	ブレーキ有り	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

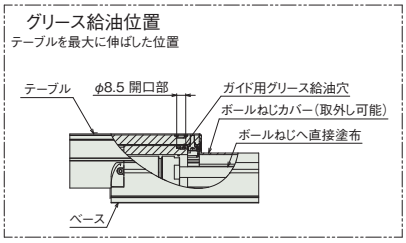
■ストローク別質量

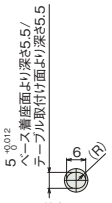
ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2
	ブレーキ有り	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4

■RCP6S-TA6C(シングルブロック仕様)

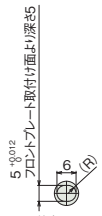
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

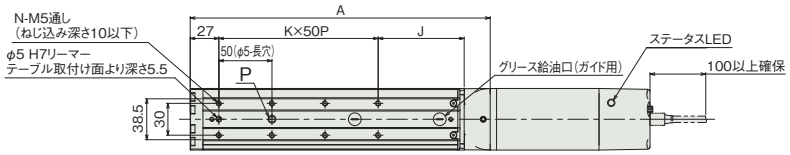


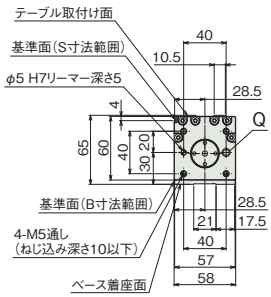


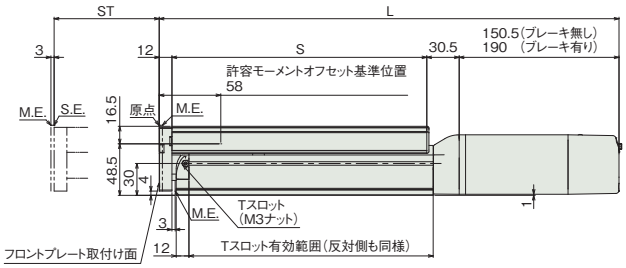
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

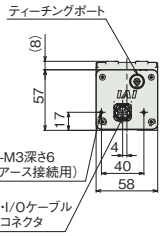


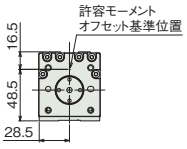
詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細



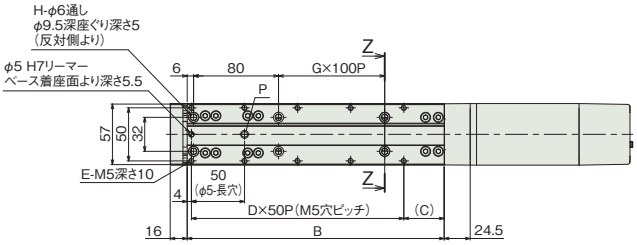


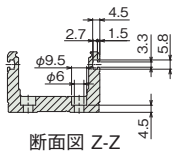




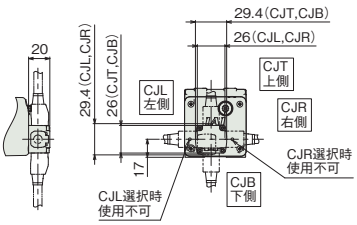


許容モーメント
オフセット基準位置





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)

■ストロークと寸法

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	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

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 / バッテリーレスアブソ / 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

	TA6C	WA	42P						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 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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
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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(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 P3	RCP6-TA6C P5	RCP6S-TA6C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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) 「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。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(7) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
(8) 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。
(9) 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 1-275 ページをご確認ください。

メインスペック

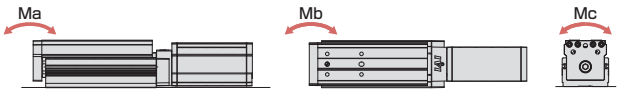
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	20	20
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	15	20	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	400	200
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	6	12
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	6	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	680	400	200
		最低速度(mm/s)	15	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/s²
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。
1-276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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(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		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		
速度	加速度(G)							
(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	4.5	3.5	3

リード3

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(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(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(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	

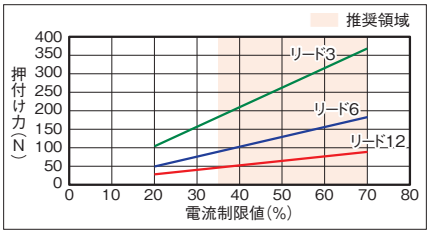
ストロークと最高速度

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

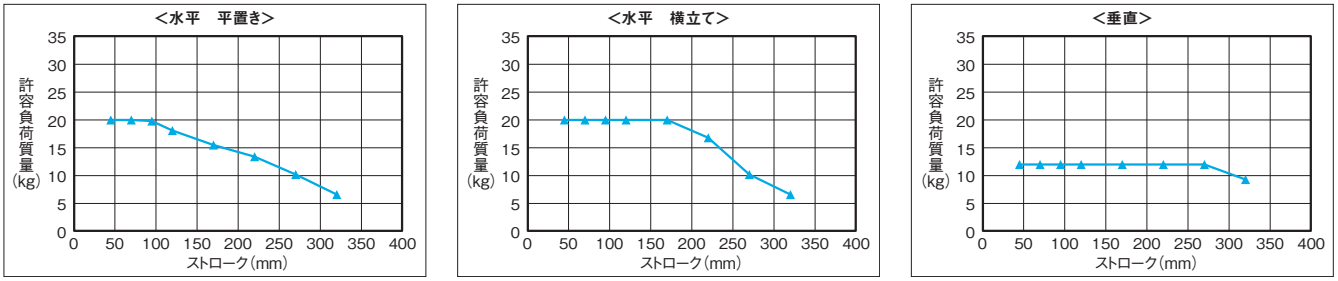
(単位はmm/s)

(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)

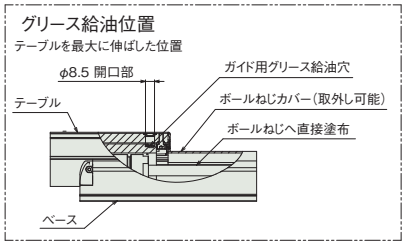
寸法図

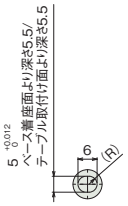
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6-TA6C(ダブルブロック仕様)

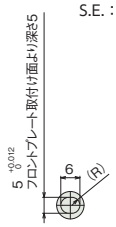
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

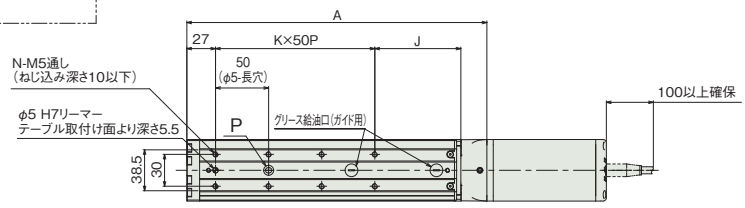


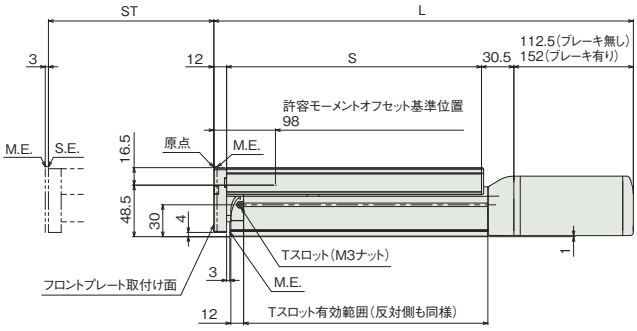


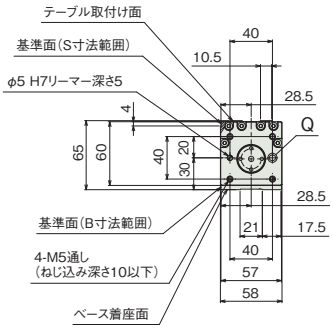
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

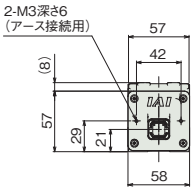


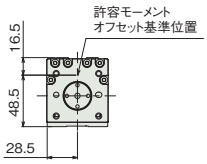
詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細



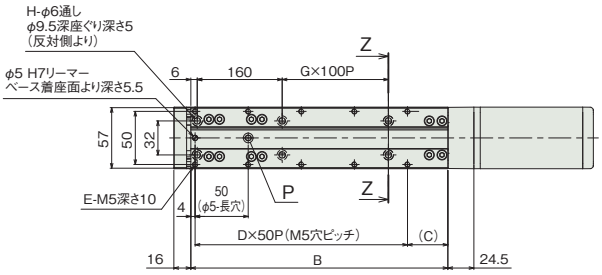


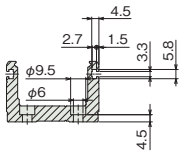




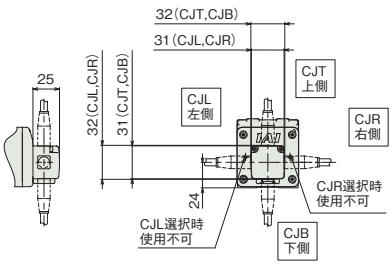


許容モーメント
オフセット基準位置





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		45	70	95	120	170	220	270	320
L	ブレーキ無し	370	395	420	445	495	545	595	645
	ブレーキ有り	409.5	434.5	459.5	484.5	534.5	584.5	634.5	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

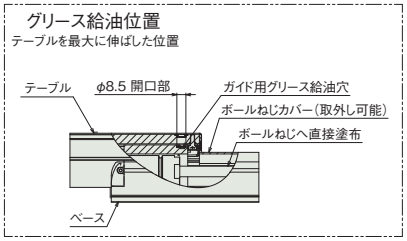
■ストローク別質量

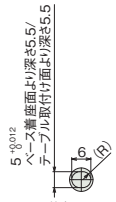
ストローク		45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.9	3.0	3.2	3.3	3.7	4.0	4.3	4.6
	ブレーキ有り	3.1	3.3	3.4	3.6	3.9	4.2	4.5	4.9

■RCP6S-TA6C(ダブルブロック仕様)

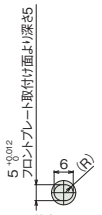
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

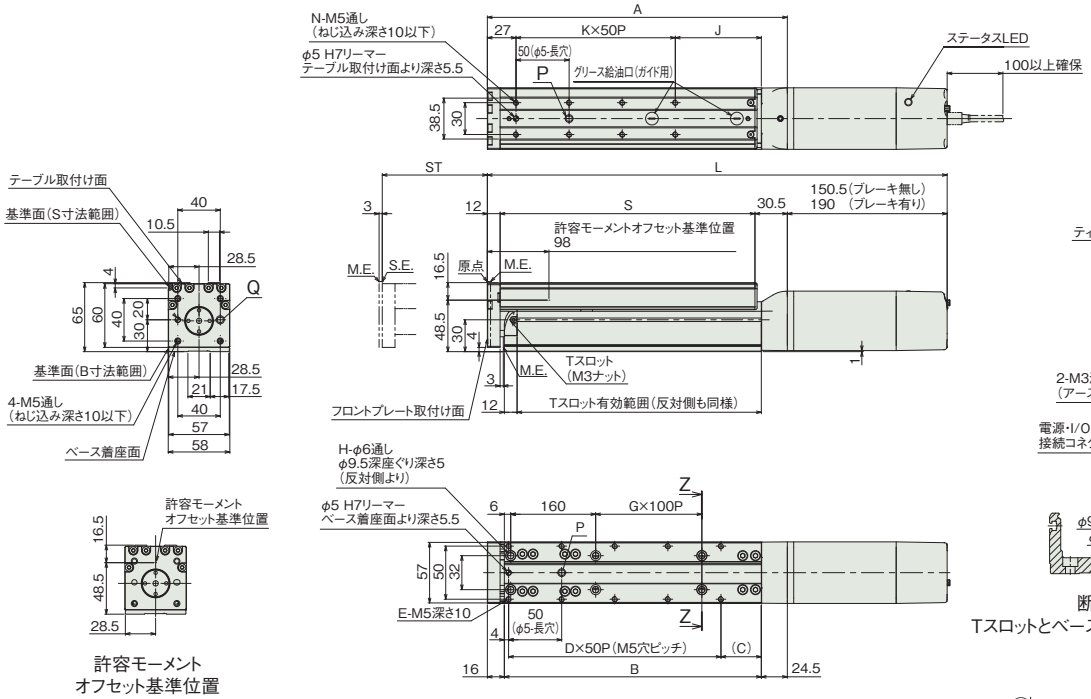




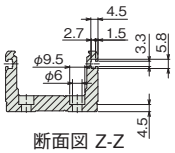
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細



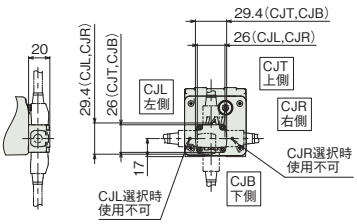
詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細



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		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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

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 / バッテリーレスアブソ / 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

	– TA7C –	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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: TA7C
- 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: 56P パルスモーター 56□サイズ
- 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/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA7C P3	RCP6-TA7C P5	RCP6S-TA7C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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 1-315 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(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 1-275 ページをご確認ください。

メインスペック

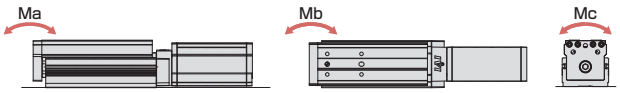
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	10	12	15	15
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	10	12	15	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	700	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	1	1
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	7	16	20
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	5	12	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	860	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
		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)	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/s²
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。1-276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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(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		
速度	加速度(G)							
(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		
速度	加速度(G)							
(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		
速度	加速度(G)							
(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(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(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		

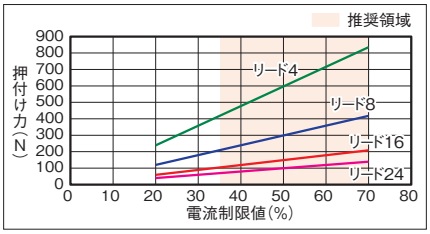
ストロークと最高速度

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>

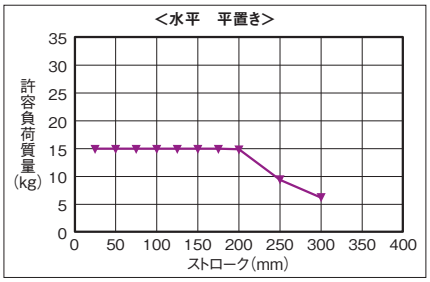
(単位はmm/s)

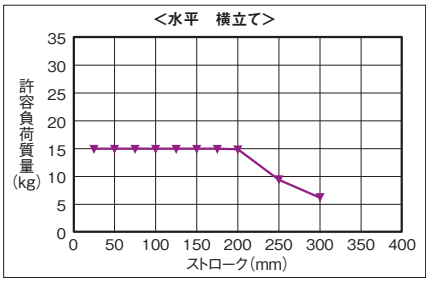
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

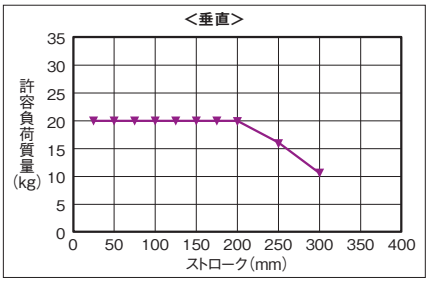
押付け力と電流制限値の相関図



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)

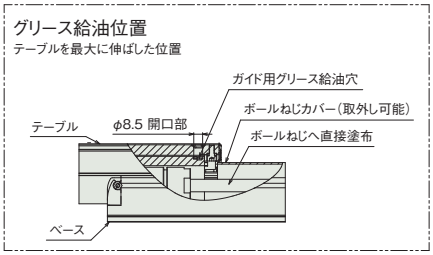
寸法図

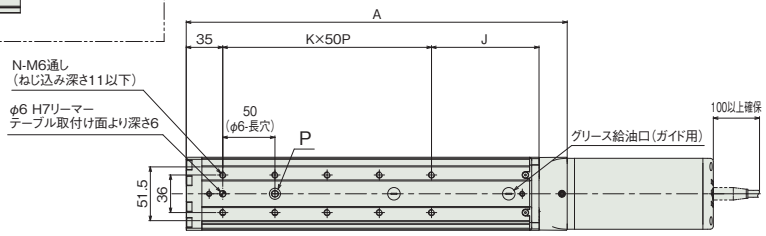
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

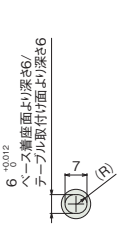
■RCP6-TA7C(シングルブロック仕様)

(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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

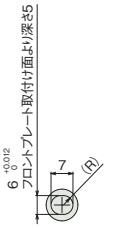
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



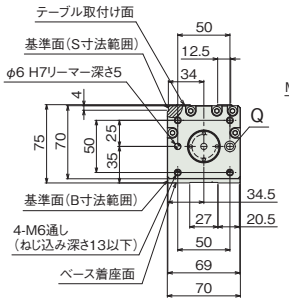


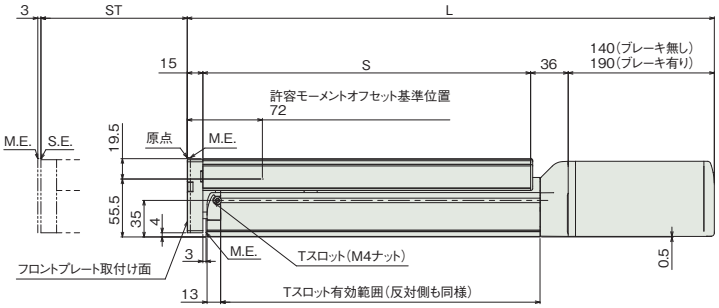


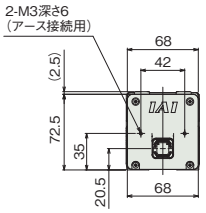
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

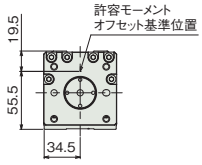


詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

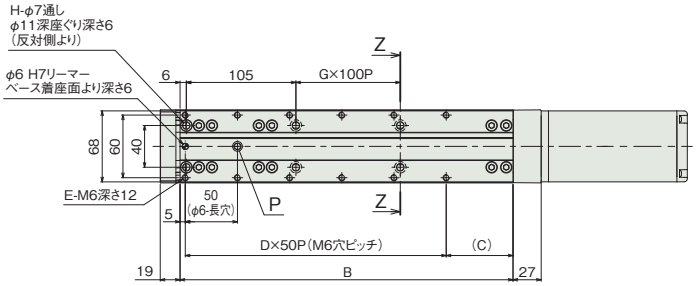


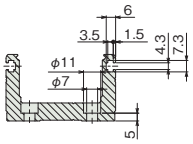




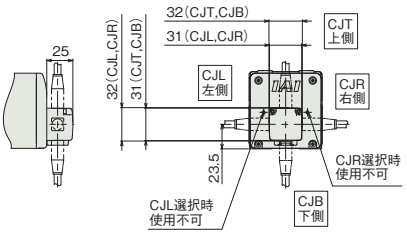


許容モーメント
オフセット基準位置





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		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	605
	ブレーキ有り	380	405	430	455	480	505	530	555	605	655
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

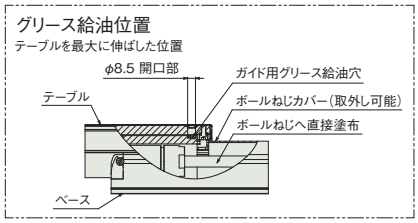
■ストローク別質量

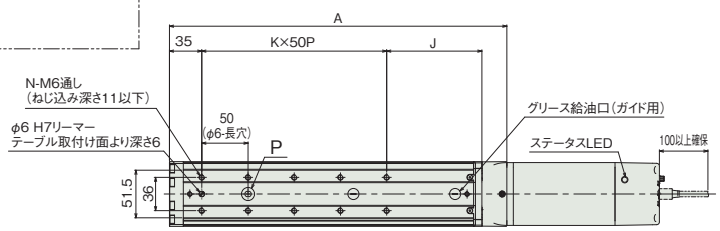
ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.8	6.3
	ブレーキ有り	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.3	6.7

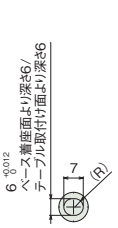
■RCP6S-TA7C(シングルブロック仕様)

(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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

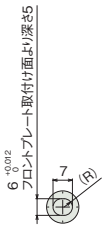
ST:ストローク
M.E.:メカニカルエンド
S.E.:ストロークエンド



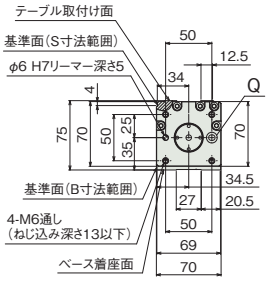


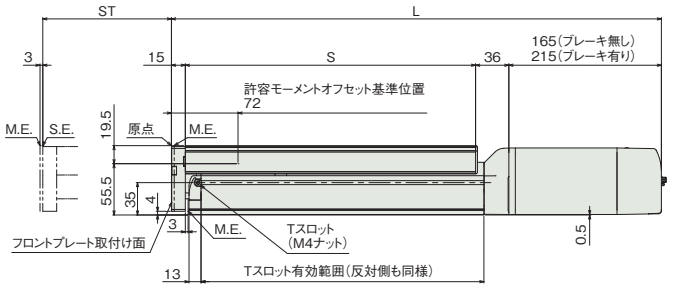


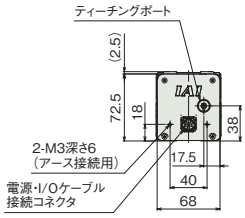
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

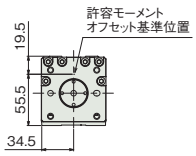


詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

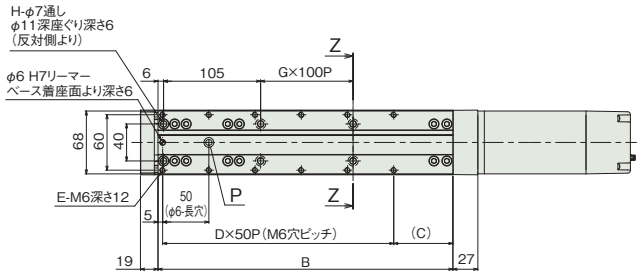


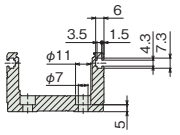






許容モーメント
オフセット基準位置





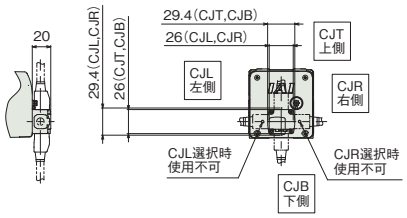
断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用
座ぐり穴詳細

■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	6.0	6.4
	ブレーキ有り	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.4	6.9



ケーブル取出し方向(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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-TA7C 〈ダブルブロック仕様〉
RCP6S-TA7C 〈ダブルブロック仕様〉

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 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

	– 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	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 バッテリーレスアブソ	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	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 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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

(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 P3	RCP6-TA7C P5	RCP6S-TA7C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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) 「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。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(7) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
(8) 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。
(9) 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 1-275 ページをご確認ください。

メインスペック

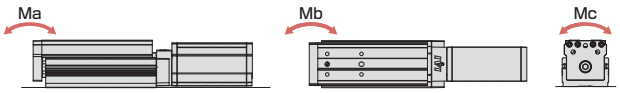
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	25	30	30
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	22	30	30
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	420	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	7	16	24
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	12	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	560	350	210
		最低速度(mm/s)	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

(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	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。1-276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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)							
(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	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		
速度	加速度(G)							
(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	8	6
350	14	12	7			4		
420	8							

リード4

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(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	12	6			9	4	
210	7					4		

■高出力設定無効(省エネモード)

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)		
(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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	30	26	20
35	30	26	20
70	25	18	20
105	20	12	10

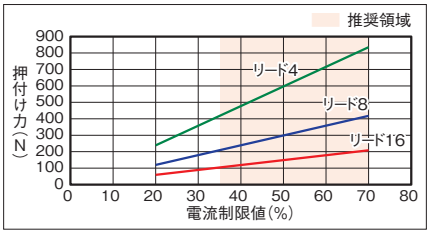
ストロークと最高速度

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		

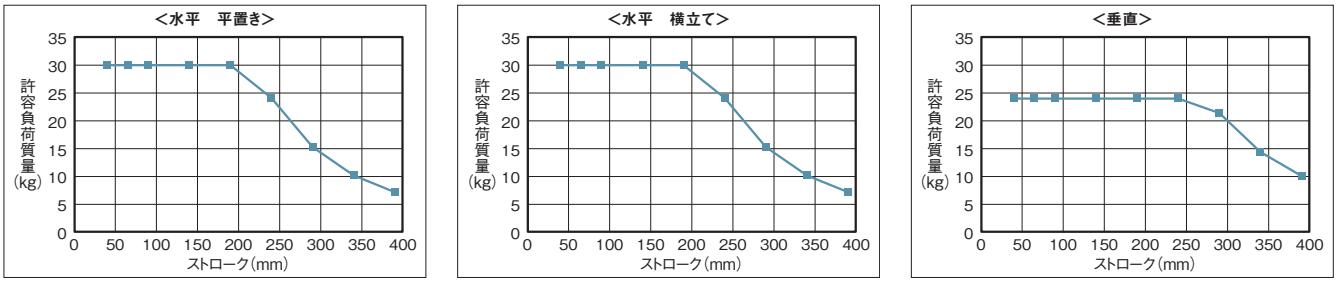
(単位はmm/s)

(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)

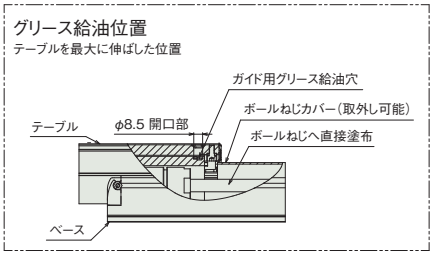
寸法図

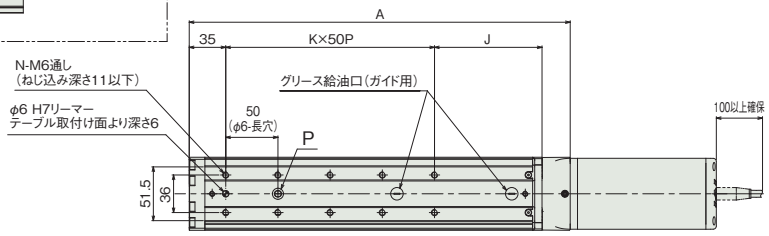
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

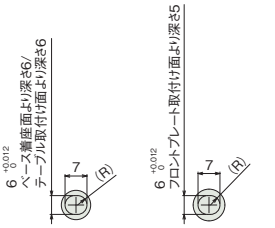
■RCP6-TA7C(ダブルブロック仕様)

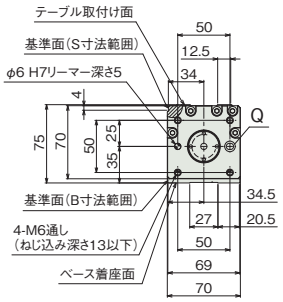
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

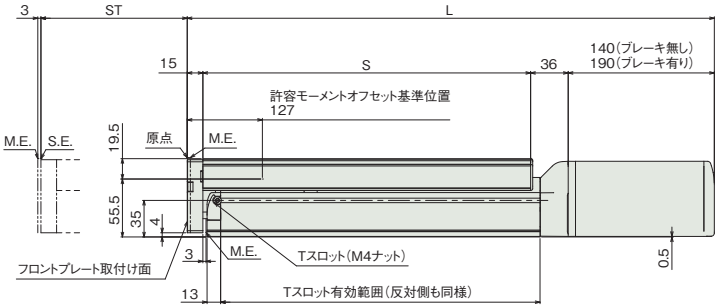
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

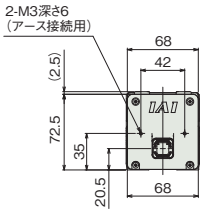


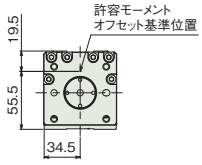




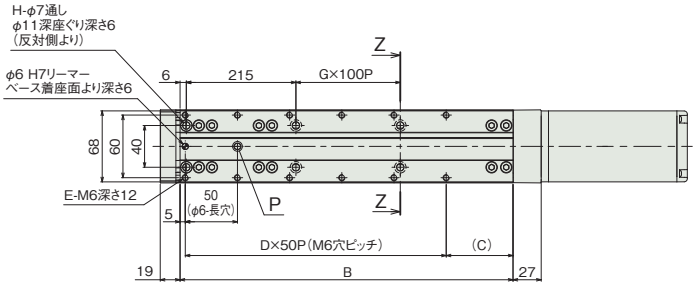


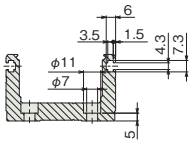




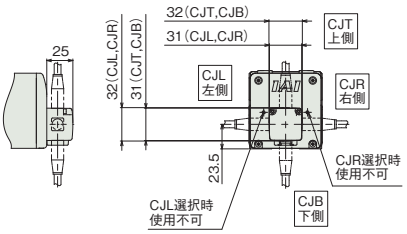


許容モーメント
オフセット基準位置





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	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

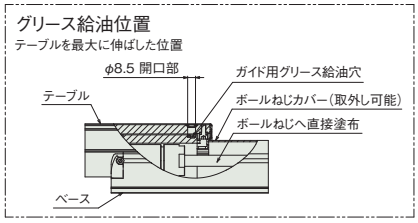
■ストローク別質量

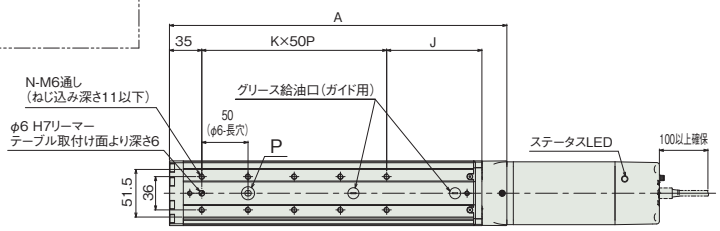
ストローク		40	65	90	140	190	240	290	340	390
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.3	5.6	5.8	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4
	ブレーキ有り	5.8	6.0	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4	8.8

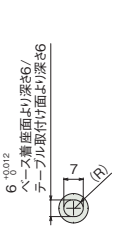
■RCP6S-TA7C(ダブルブロック仕様)

(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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

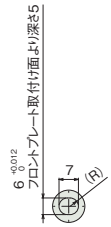
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



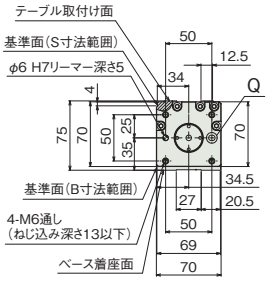


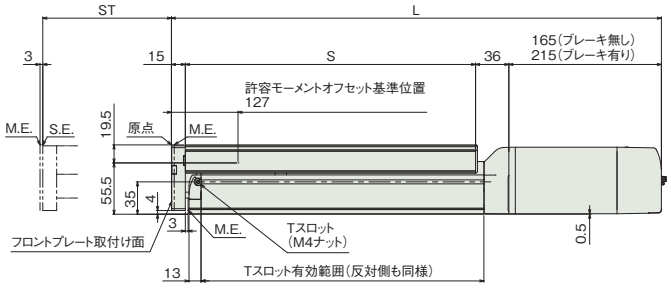


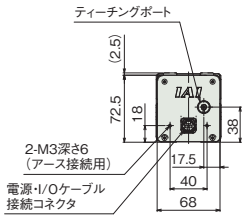
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

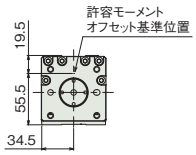


詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

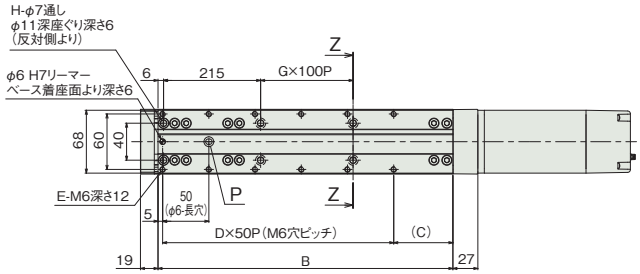


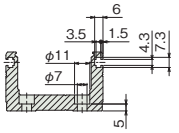




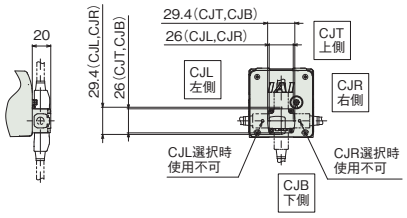


許容モーメント
オフセット基準位置





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	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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

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 / バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 40mm / 24v パルスモーター

■型式項目

		TA4R		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	25 ～ 150	25mm ～ 150mm (25mmごと)	RCP6		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							10	10mm			P3	PCON MSEL	P	1m	
								5	5mm			P5	RCON RSEL	S	3m	
								2.5	2.5mm			RCP6S		M	5m	
												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 RCP6	標準価格 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(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 P3	RCP6-TA4R P5	RCP6S-TA4R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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 1-315 ページをご確認ください。
(3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(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 1-275 ページをご確認ください。

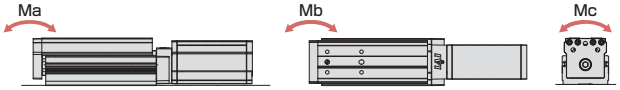
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
水平	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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	980	785	390	195
		最低速度(mm/s)	40	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
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	最高速度(mm/s)	700	700	390	195
		最低速度(mm/s)	40	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
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)	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)	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/s²
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。
1-276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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)							
(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		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	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		2.5	2
525			4	4	4			2
610			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	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	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	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	7.5	7	4.5
195	5	5	5	4	3	5	4	4

■高出力設定無効(省エネモード)

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)		
(mm/s)	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	加速度(G)		
(mm/s)	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	加速度(G)		
(mm/s)	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	加速度(G)		
(mm/s)	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

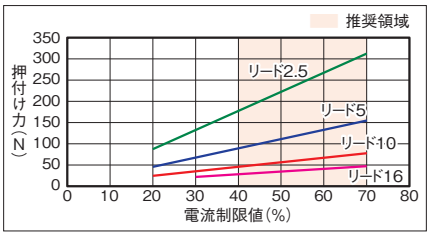
ストロークと最高速度

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

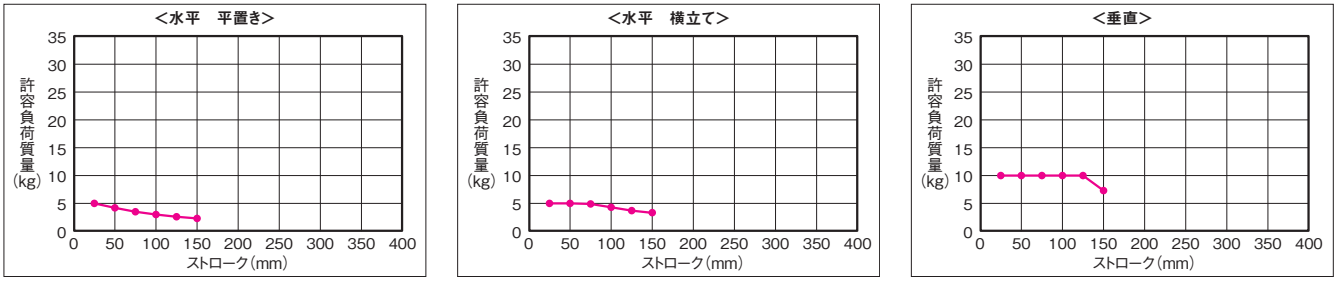
(単位はmm/s)

(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)

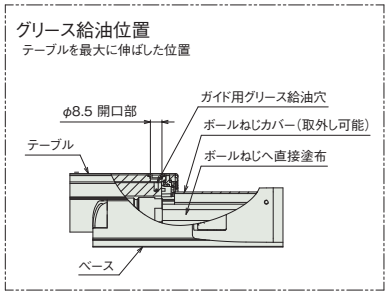
寸法図

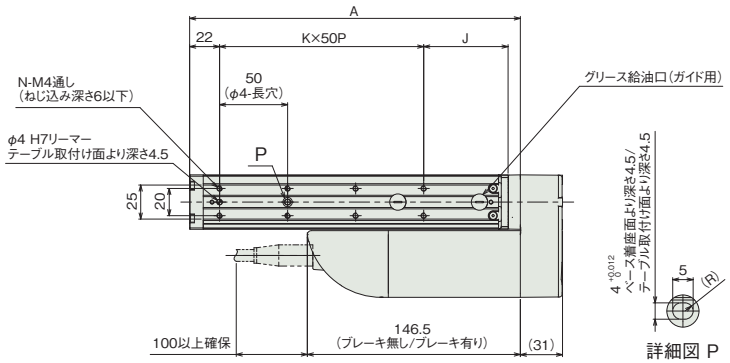
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6-TA4R（シングルブロック仕様）

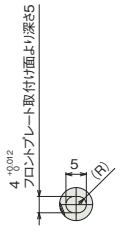
※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付け用φ5ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。
下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

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

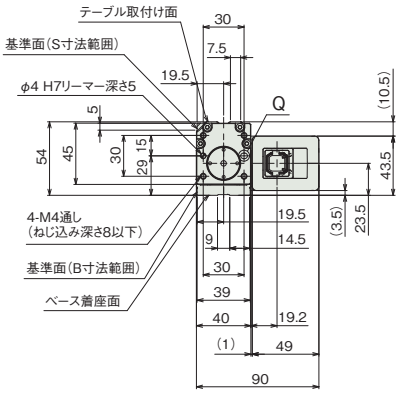


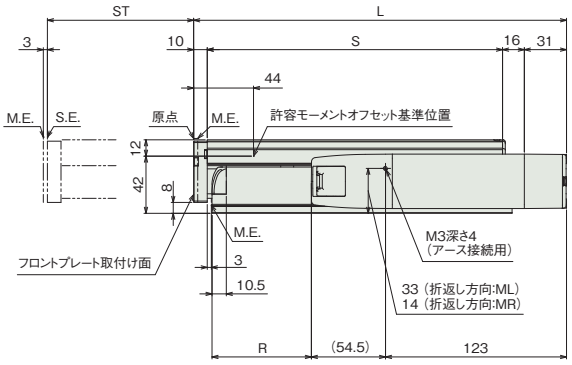


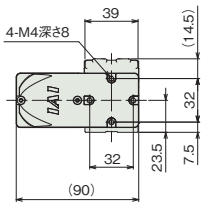
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

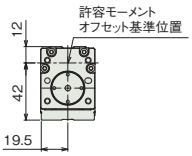


詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

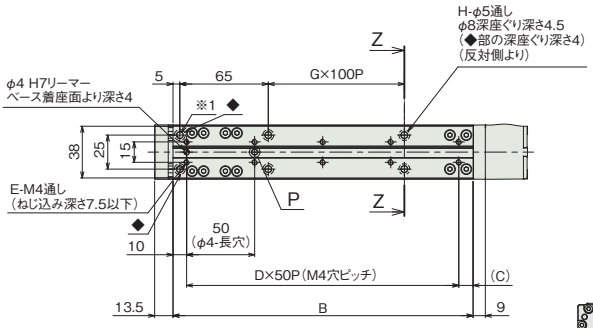


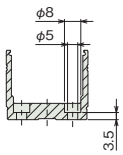




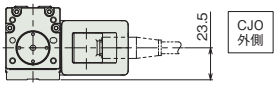


許容モーメント
オフセット基準位置





断面図 Z-Z
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
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	-42	-17	8	33	58	83
S	92	117	142	167	192	217

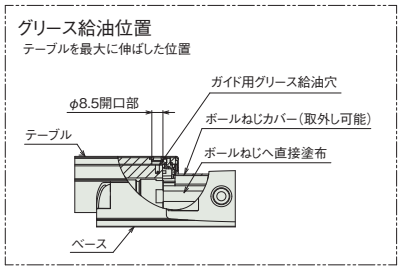
■ストローク別質量

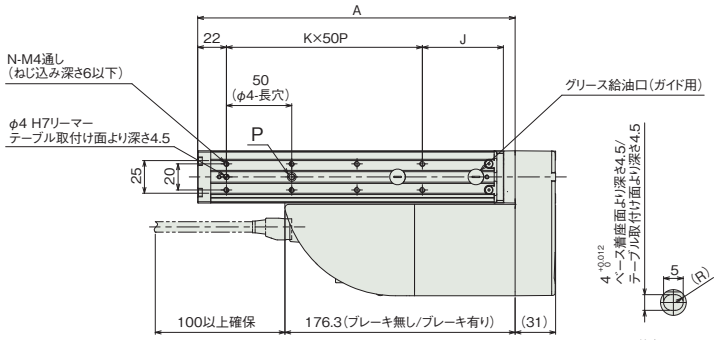
ストローク		25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	ブレーキ有り	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8

■RCP6S-TA4R(シングルブロック仕様)

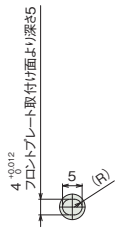
※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付け用φ5ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。
下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

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

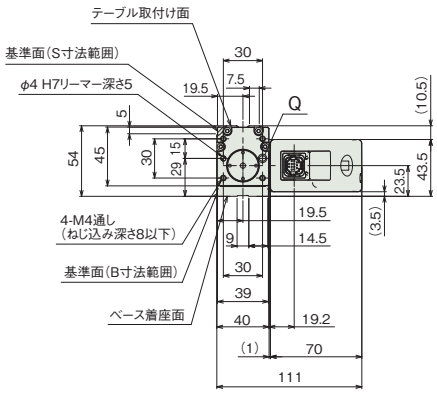


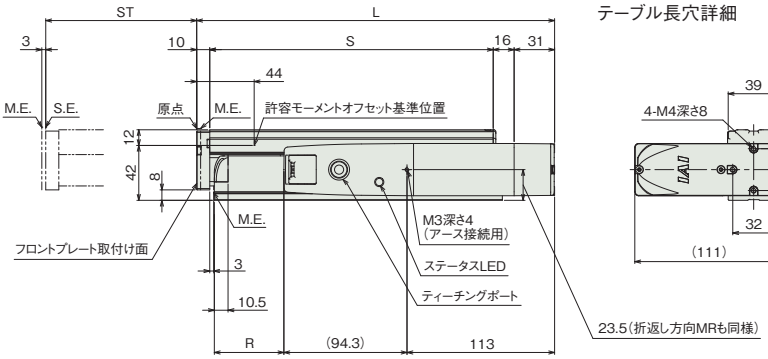


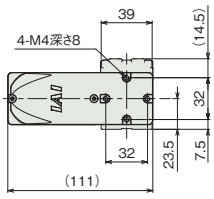
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

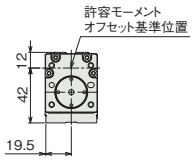


詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

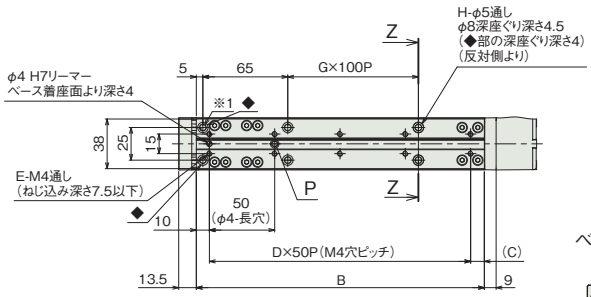


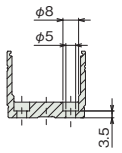




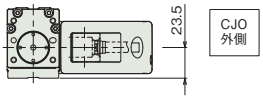


許容モーメント
オフセット基準位置





断面図 Z-Z
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
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			ネットワーク ※選択										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-TA4R 〈ダブルブロック仕様〉
RCP6S-TA4R 〈ダブルブロック仕様〉

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 40mm / 24v パルスモーター

■型式項目

	- TA4R -	WA	- 35P -		-		- DB -
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: TA4R
- 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: 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: 40 40mm ～ 240 240mm
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S SE SIOタイプ
- 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)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	標準価格 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(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 P3	RCP6-TA4R P5	RCP6S-TA4R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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) 「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。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(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 1-275 ページをご確認ください。

メインスペック

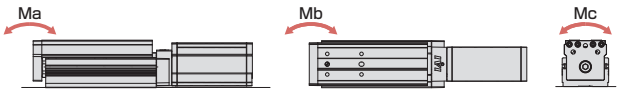
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	8	10	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	8	10	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	390	195
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.7	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	2.5	5	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	2.5	5	9
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	390	195
		最低速度(mm/s)	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
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
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/s²
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。
1-276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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)	0.1	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			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)							
(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	4	4
350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3
390		7	6	3.5	3		2	2

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(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	5	5	4.5
195	8	7	6	4	3	4.5	4	4

■高出力設定無効(省エネモード)

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

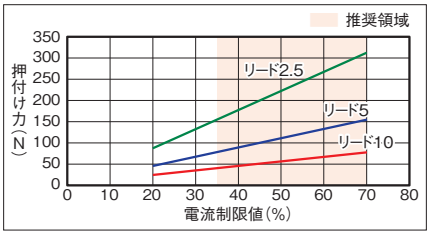
ストロークと最高速度

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

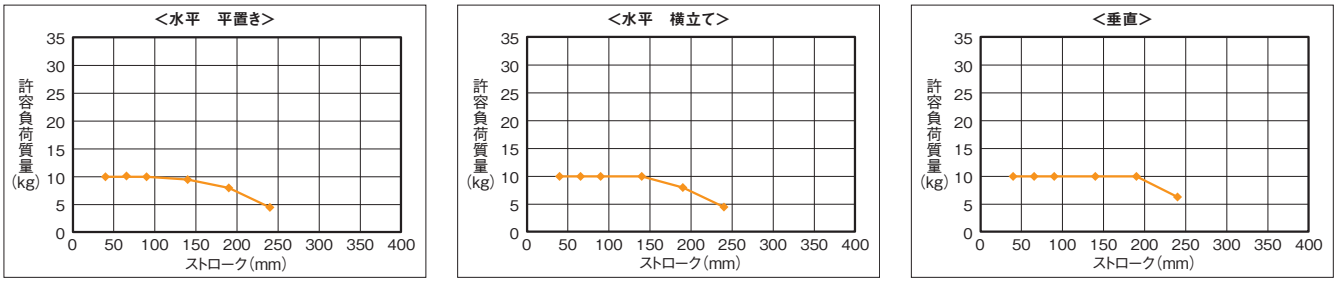
(単位はmm/s)

(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)

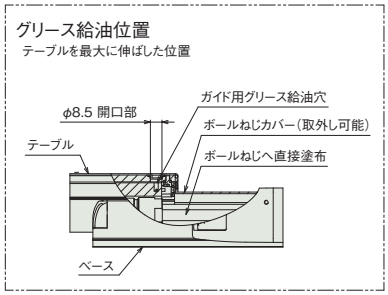
寸法図

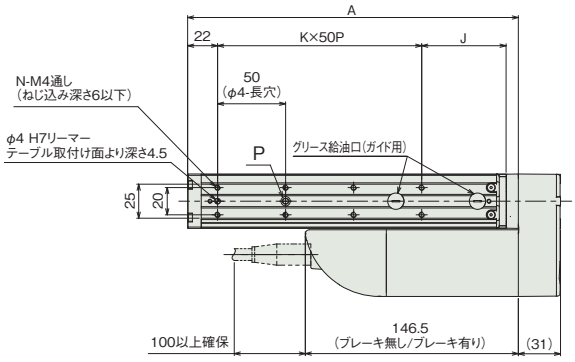
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

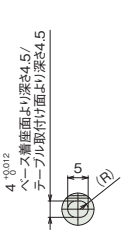
■RCP6-TA4R(ダブルブロック仕様)

(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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

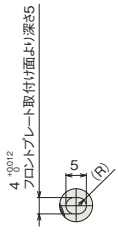
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



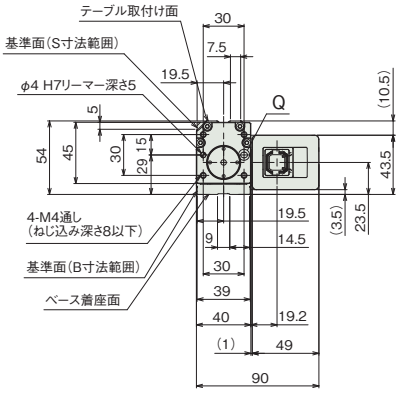


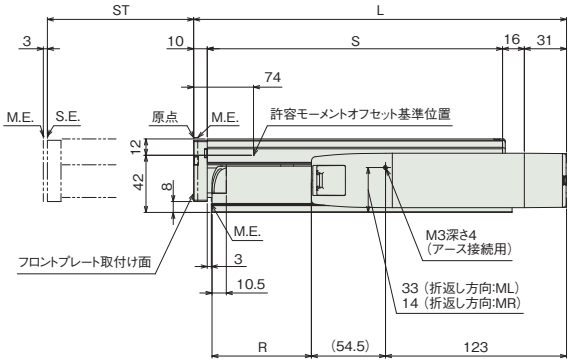


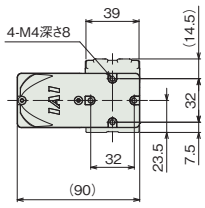
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

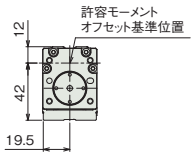


詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

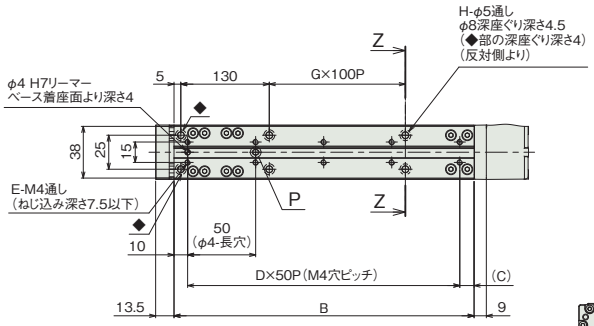


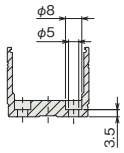




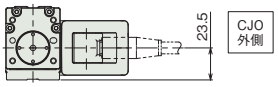


許容モーメント
オフセット基準位置





断面図 Z-Z
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	33	58	83	133	183	233
S	167	192	217	267	317	367

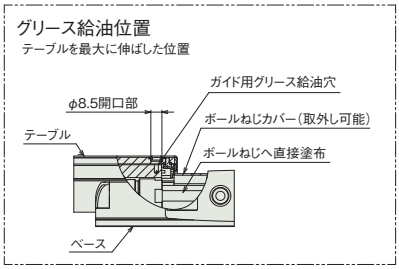
■ストローク別質量

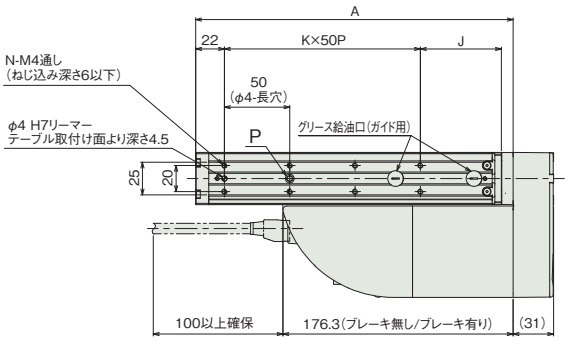
ストローク		40	65	90	140	190	240
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4
	ブレーキ有り	1.8	1.9	1.9	2.1	2.3	2.5

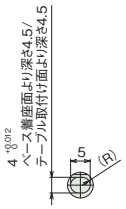
■RCP6S-TA4R(ダブルブロック仕様)

(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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

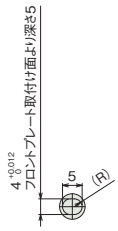
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



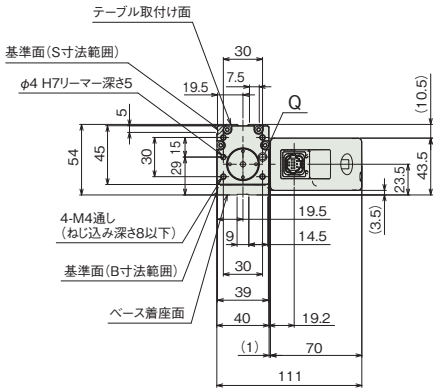


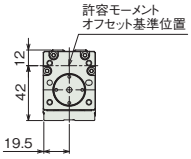


詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

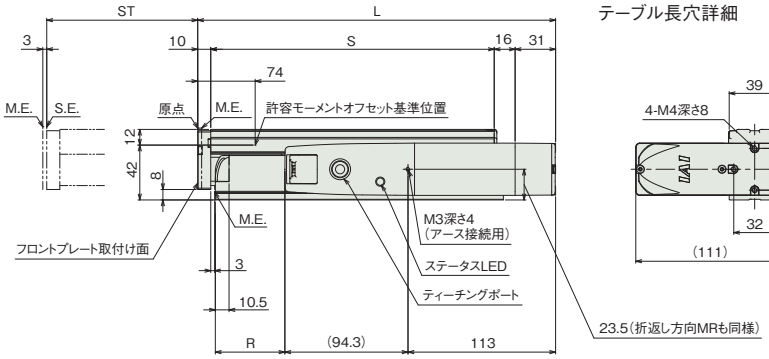


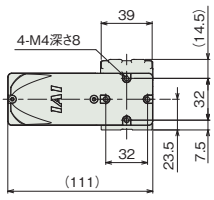
詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

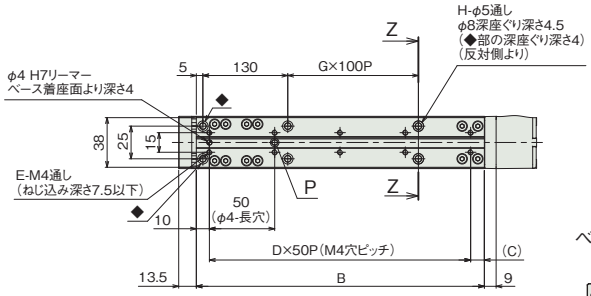


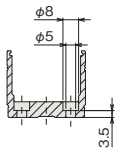


許容モーメント
オフセット基準位置

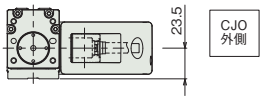








断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



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	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)	ブレーキ無し	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4	2.5
	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			ネットワーク ※選択										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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 標準 / バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 60mm / 24v パルスモーター

■型式項目

	– TA6R	– 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

シリーズ	
RCP6	コントローラー別置
RCP6S	コントローラー内蔵

タイプ
TA6R

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	
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	
25 ～ 200	25mm ～ 200mm (25mmごと)

適応コントローラー/I/Oタイプ	
RCP6	
P3	PCON MSEL
P5	RCON RSEL
RCP6S	
SE	SIOタイプ

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)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	標準価格 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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

(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 P3	RCP6-TA6R P5	RCP6S-TA6R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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 1-315 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(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 1-275 ページをご確認ください。

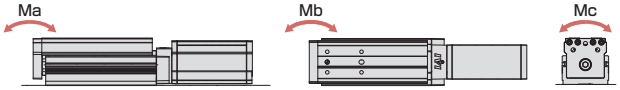
メインスペック

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
		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)	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	680	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
		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	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。
1-276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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	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	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(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
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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(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	加速度(G)							
(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	5	5	5
200	10	8	7	6	4	4	4	4

■高出力設定無効(省エネモード)

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	加速度(G)		
(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	加速度(G)		
(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	加速度(G)		
(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	加速度(G)		
(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	

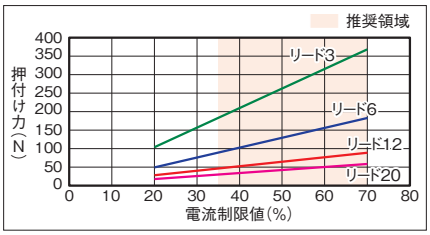
ストロークと最高速度

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<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>

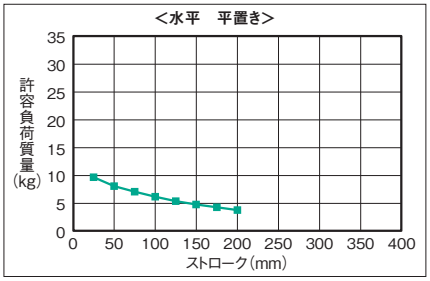
(単位はmm/s)

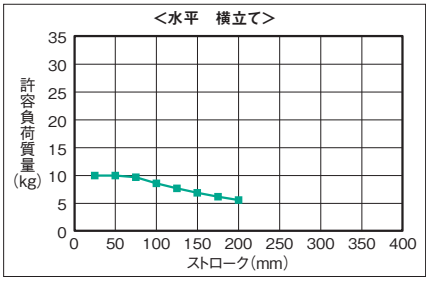
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

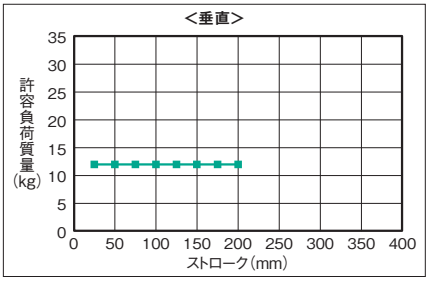
押付け力と電流制限値の相関図



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)

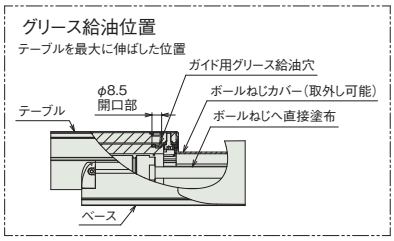
寸法図

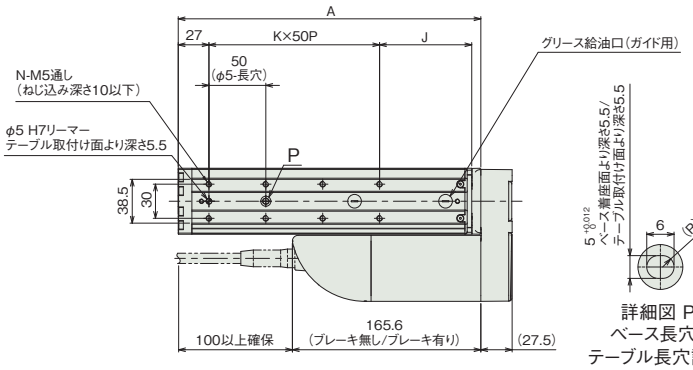
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6-TA6R(シングルブロック仕様)

※1 25/50ストロークの場合、上面取付け用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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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



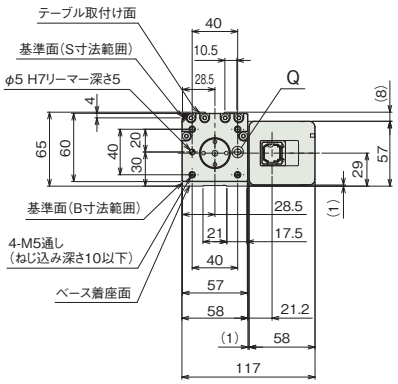


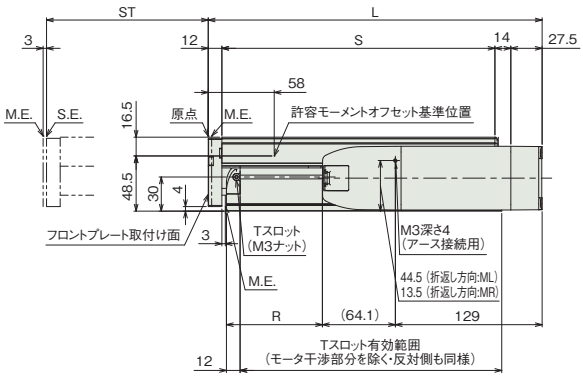


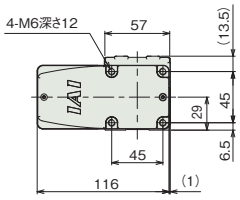
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

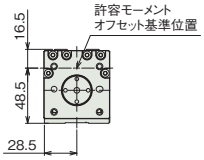


詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

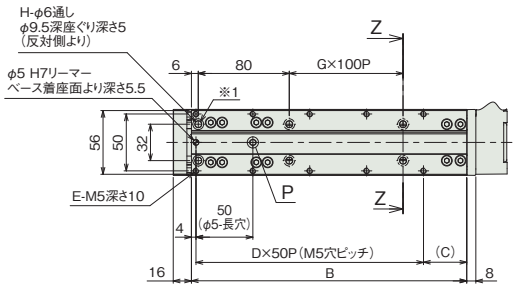


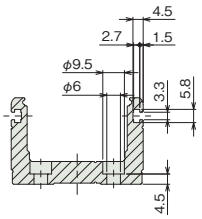




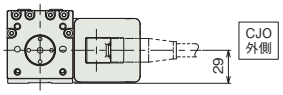


許容モーメント
オフセット基準位置





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	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

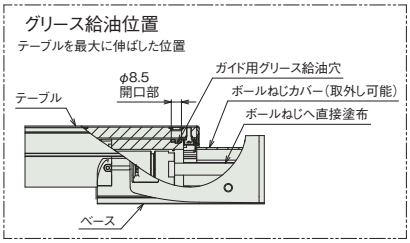
■ストローク別質量

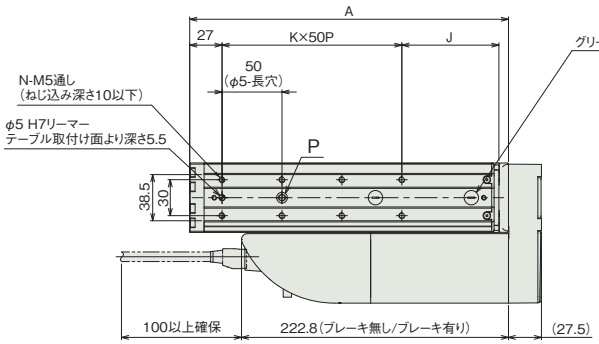
ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5

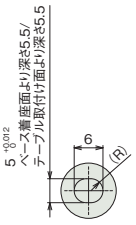
■RCP6S-TA6R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75/100ストロークの場合、上面取付け用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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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



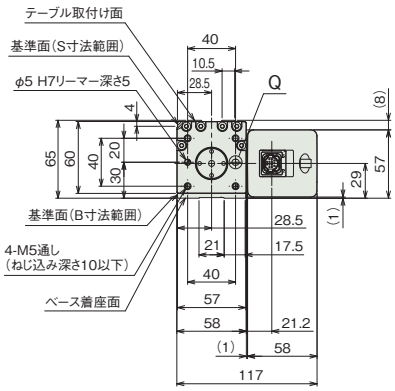


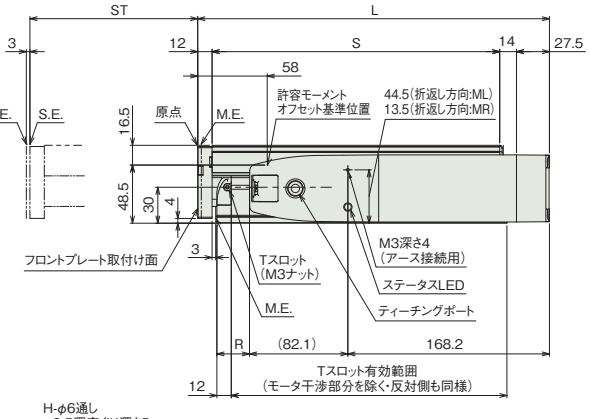


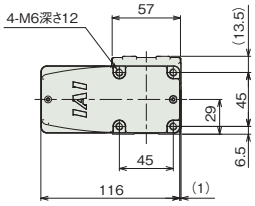
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

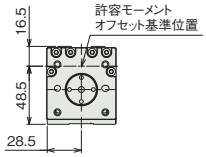


詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

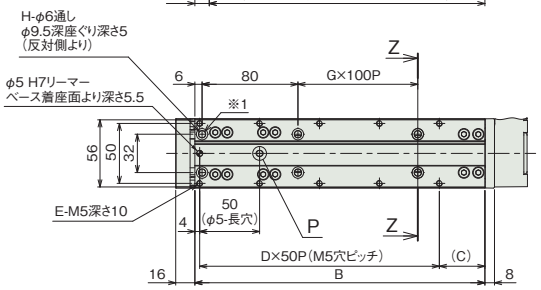


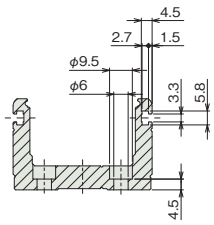




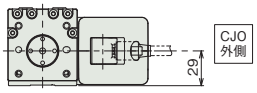


許容モーメント
オフセット基準位置





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	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	3.4	3.6
	ブレーキ有り	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7

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-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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 標準 / バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 60mm / 24v パルスモーター

■型式項目

	– TA6R –	WA –	42P –					– 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 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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 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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

(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-TA6R P3	RCP6-TA6R P5	RCP6S-TA6R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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) 「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。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(7) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
(8) 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。
(9) 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 1-275 ページをご確認ください。

メインスペック

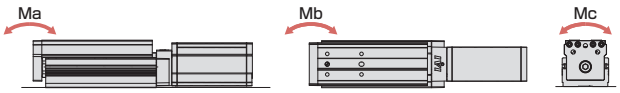
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	20	20
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	15	20	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	400	200
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	6	12
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	6	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	680	400	200
		最低速度(mm/s)	15	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/s²
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。
1-276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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(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		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		
速度	加速度(G)							
(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		
速度	加速度(G)							
(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(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(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	

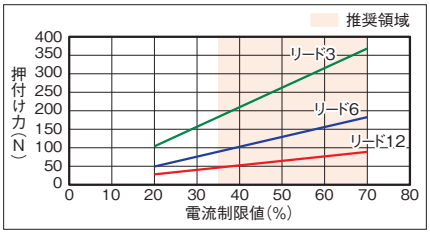
ストロークと最高速度

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

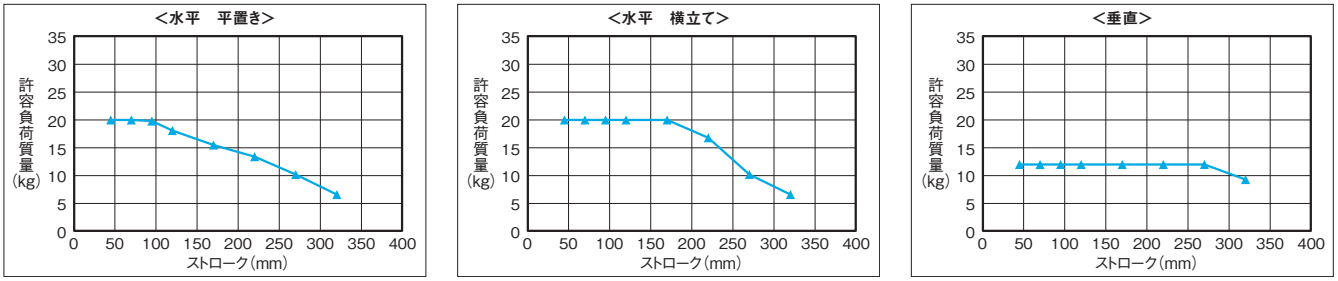
(単位はmm/s)

(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)

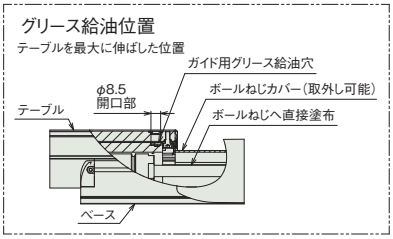
寸法図

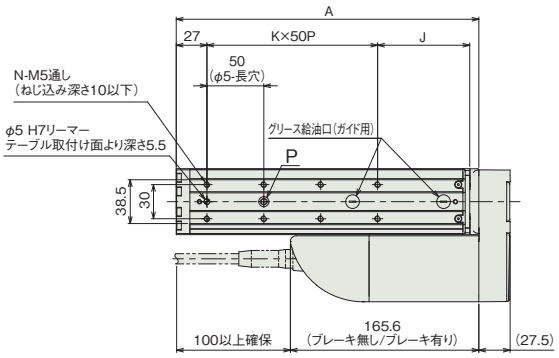
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

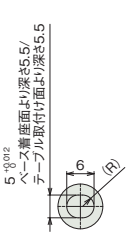
■RCP6-TA6R(ダブルブロック仕様)

(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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

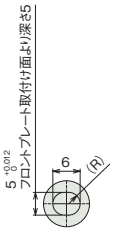
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



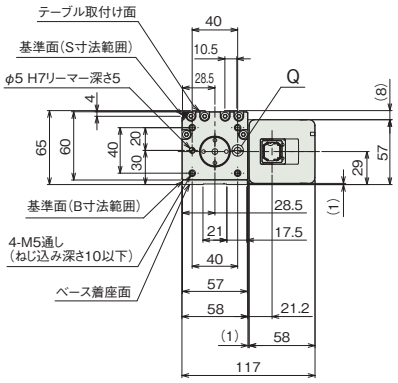


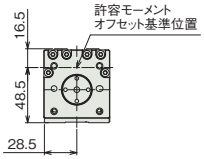


詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

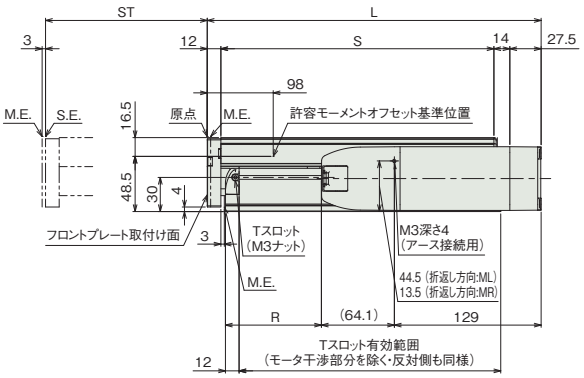


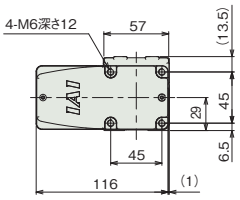
詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

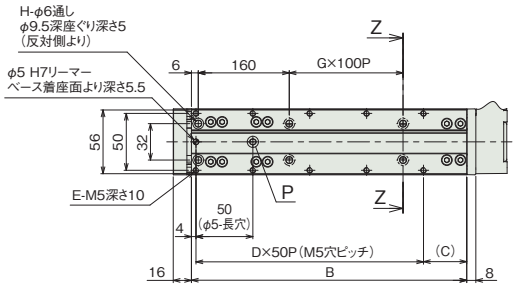


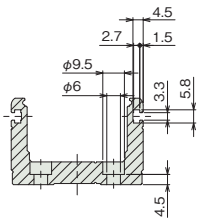


許容モーメント
オフセット基準位置

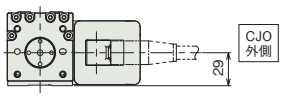








断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用
座ぐり穴詳細



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	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

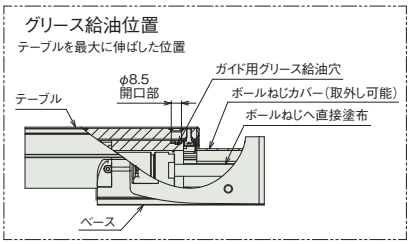
■ストローク別質量

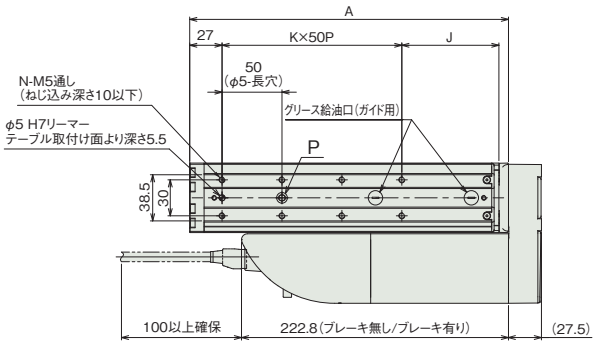
ストローク		45	70	95	120	170	220	270	320
質量(kg)	ブレーキ無し	3.2	3.4	3.5	3.7	4.0	4.3	4.7	5.0
	ブレーキ有り	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0

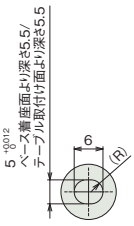
■RCP6S-TA6R(ダブルブロック仕様)

(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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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



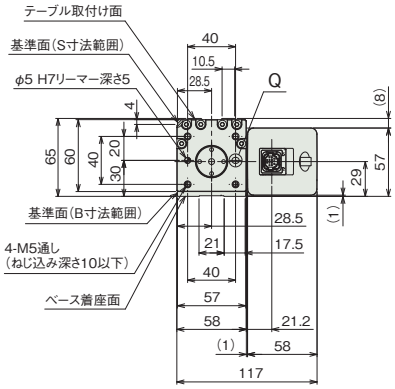


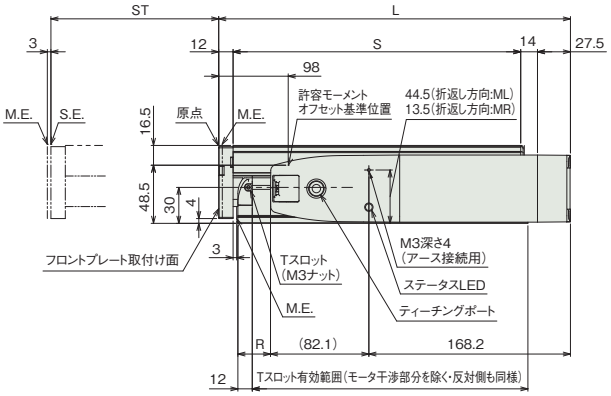


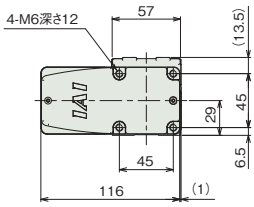
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

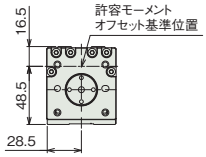


詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

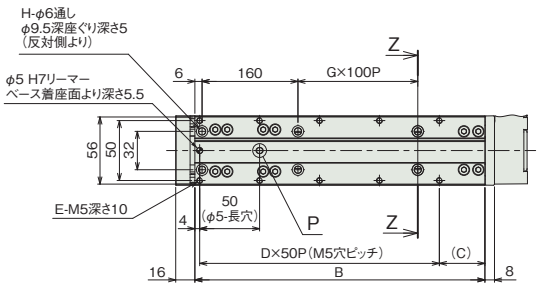


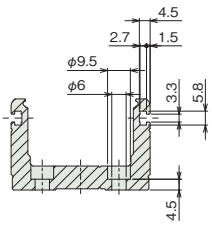




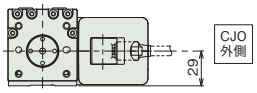


許容モーメント
オフセット基準位置





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	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			ネットワーク ※選択										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

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 標準 / バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 70mm / 24v パルスモーター

■型式項目

	– TA7R –	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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

シリーズ	
RCP6	コントローラー別置
RCP6S	コントローラー内蔵

タイプ
TA7R

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	
56P	パルスモーター 56□サイズ

リード	
24	24mm
16	16mm
8	8mm
4	4mm

ストローク	
25 ～ 300	25mm ～ 300mm

適応コントローラー/I/Oタイプ	
RCP6	
P3	PCON MSEL
P5	RCON RSEL
RCP6S	
SE	SIOタイプ

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)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	標準価格 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**	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	4-592	–
原点逆仕様	**NM**	4-595	–

(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 P3	RCP6-TA7R P5	RCP6S-TA7R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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 1-315 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(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 1-275 ページをご確認ください。

メインスペック

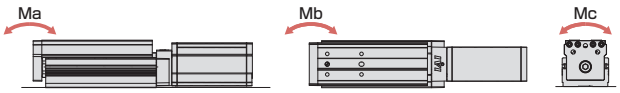
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	10	12	15	15
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	10	12	15	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	700	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	1	1
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	7	16	20
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	5	12	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	860	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
		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)	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/s²
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。
1-276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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(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		
速度	加速度(G)							
(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		
速度	加速度(G)							
(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		
速度	加速度(G)							
(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(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(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		

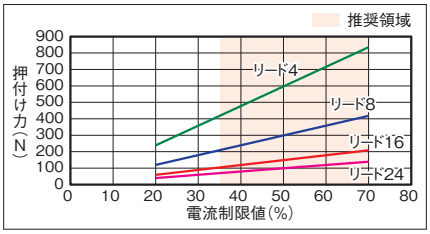
ストロークと最高速度

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>

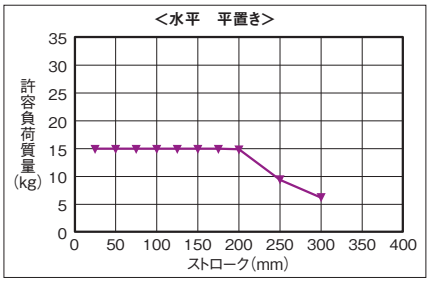
(単位はmm/s)

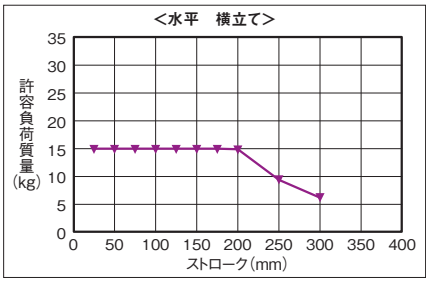
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

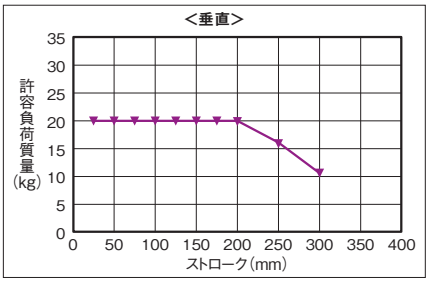
押付け力と電流制限値の相関図



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)

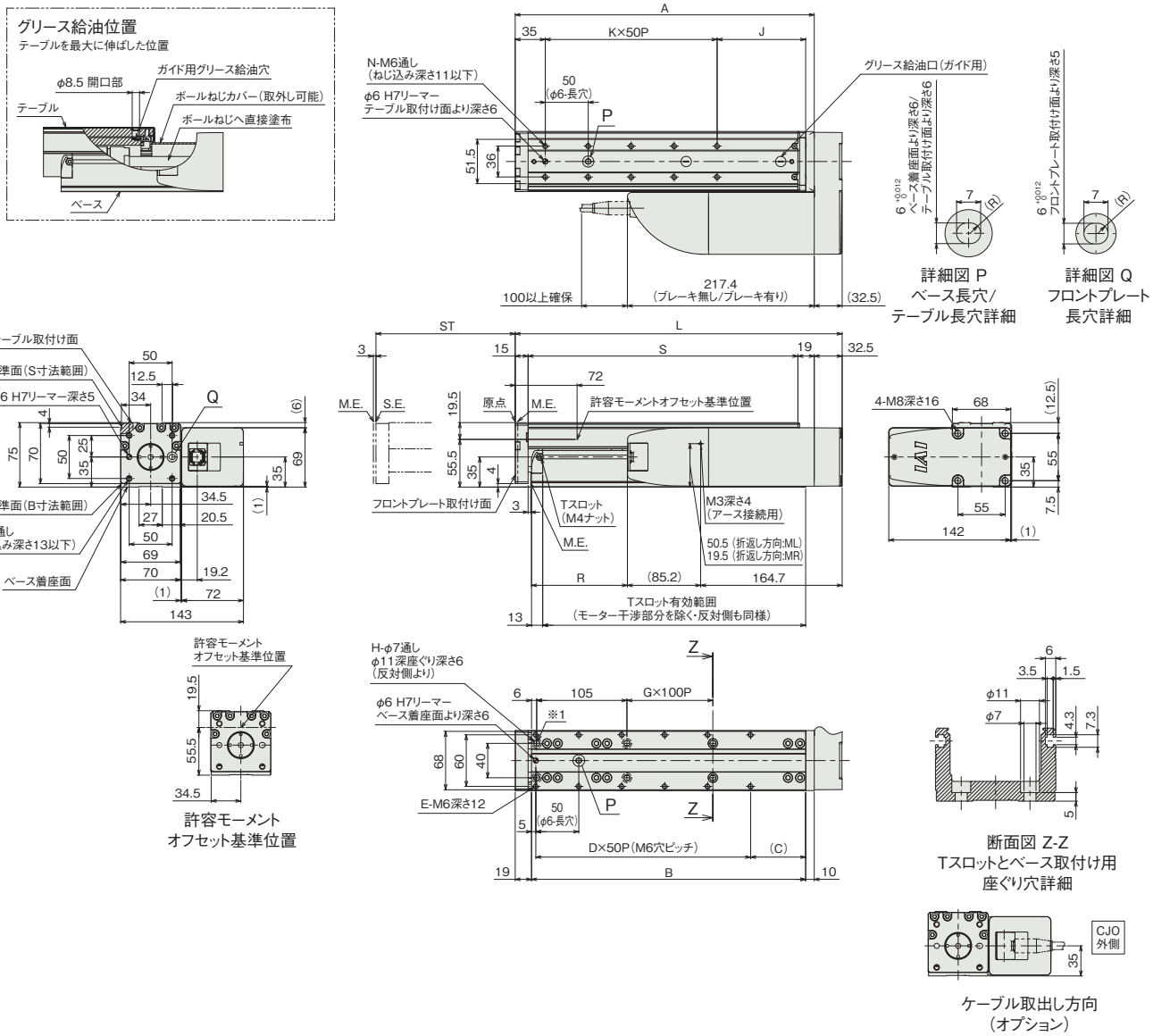
寸法図

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

■RCP6-TA7R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付け用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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	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

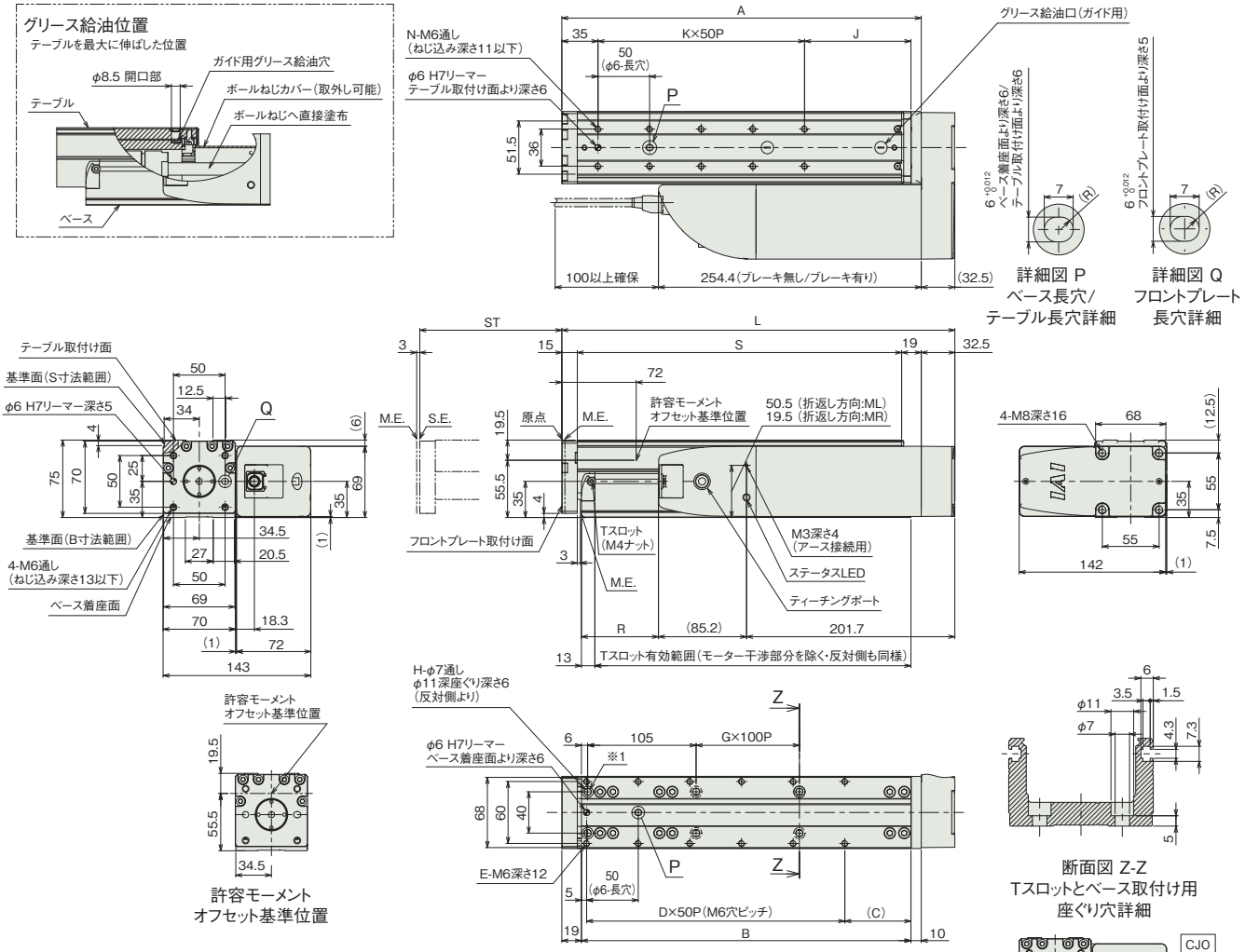
■ストローク別質量

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	5.9	6.4	6.8
	ブレーキ有り	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.0	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、上面取付け用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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	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)	ブレーキ無し	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.1	6.5	6.9
	ブレーキ有り	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			ネットワーク ※選択										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	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	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-TA7R 〈ダブルブロック仕様〉
RCP6S-TA7R 〈ダブルブロック仕様〉

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 70mm / 24v パルスモーター

■型式項目

	– TA7R	– 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	オプション	

シリーズ
RCP6	コントローラー別置
RCP6S	コントローラー内蔵

タイプ: TA7R

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
56P	パルスモーター 56□サイズ

リード
16	16mm
8	8mm
4	4mm

ストローク
40 ～ 390	40mm ～ 390mm

適応コントローラー/I/Oタイプ
RCP6	
P3	PCON MSEL
P5	RCON RSEL
RCP6S	
SE	SIOタイプ

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)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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

(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 P3	RCP6-TA7R P5	RCP6S-TA7R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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) 「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。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-326 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
(7) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
(8) 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。
(9) 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 1-275 ページをご確認ください。

メインスペック

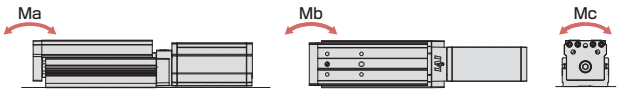
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	25	30	30
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	22	30	30
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	420	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	7	16	24
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	12	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	560	350	210
		最低速度(mm/s)	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/s²
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。1-276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　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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)							
(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)							
(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)							
(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(省エネモード)

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)		
(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
速度	加速度(G)		
(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
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	30	26	20
35	30	26	20
70	25	18	20
105	20	12	10

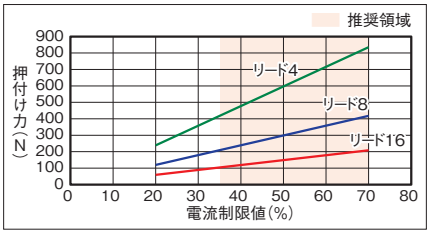
ストロークと最高速度

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		

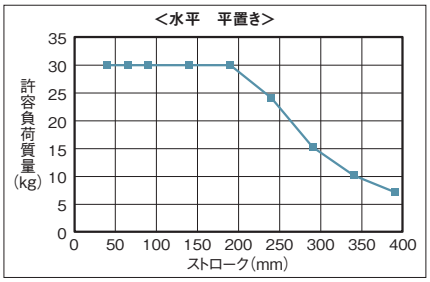
(単位はmm/s)

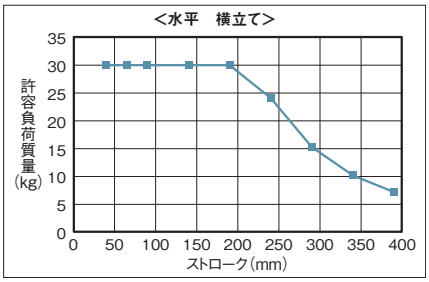
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

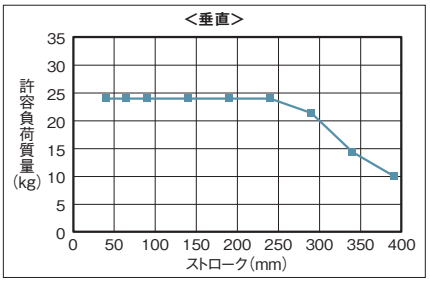
押付け力と電流制限値の相関図



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)

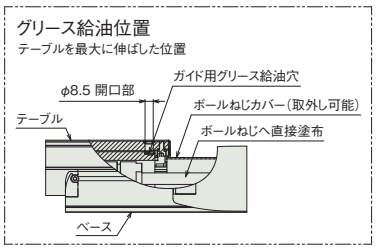
寸法図

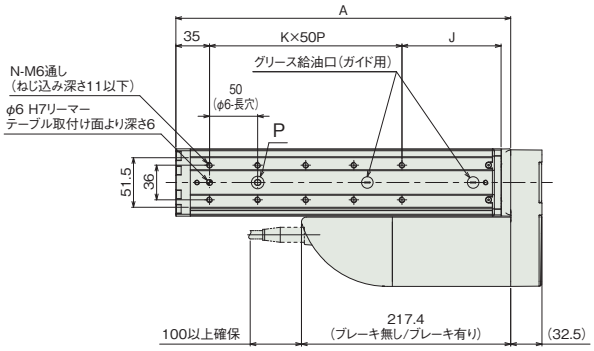
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

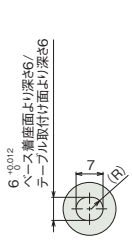
■RCP6-TA7R(ダブルブロック仕様)

(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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

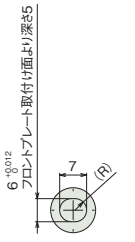
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



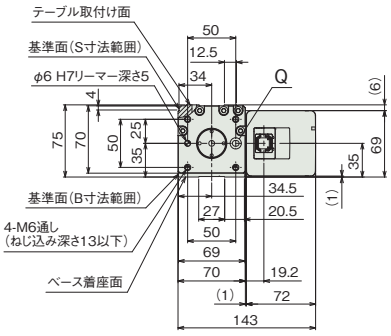


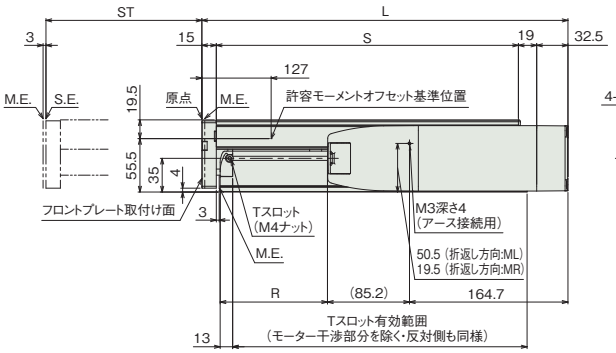


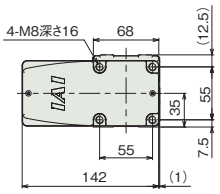
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細

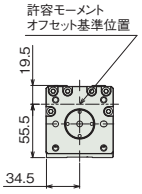


詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細

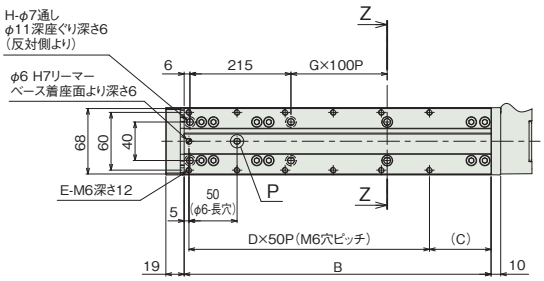


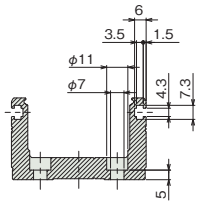




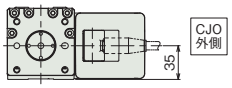


許容モーメント
オフセット基準位置





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

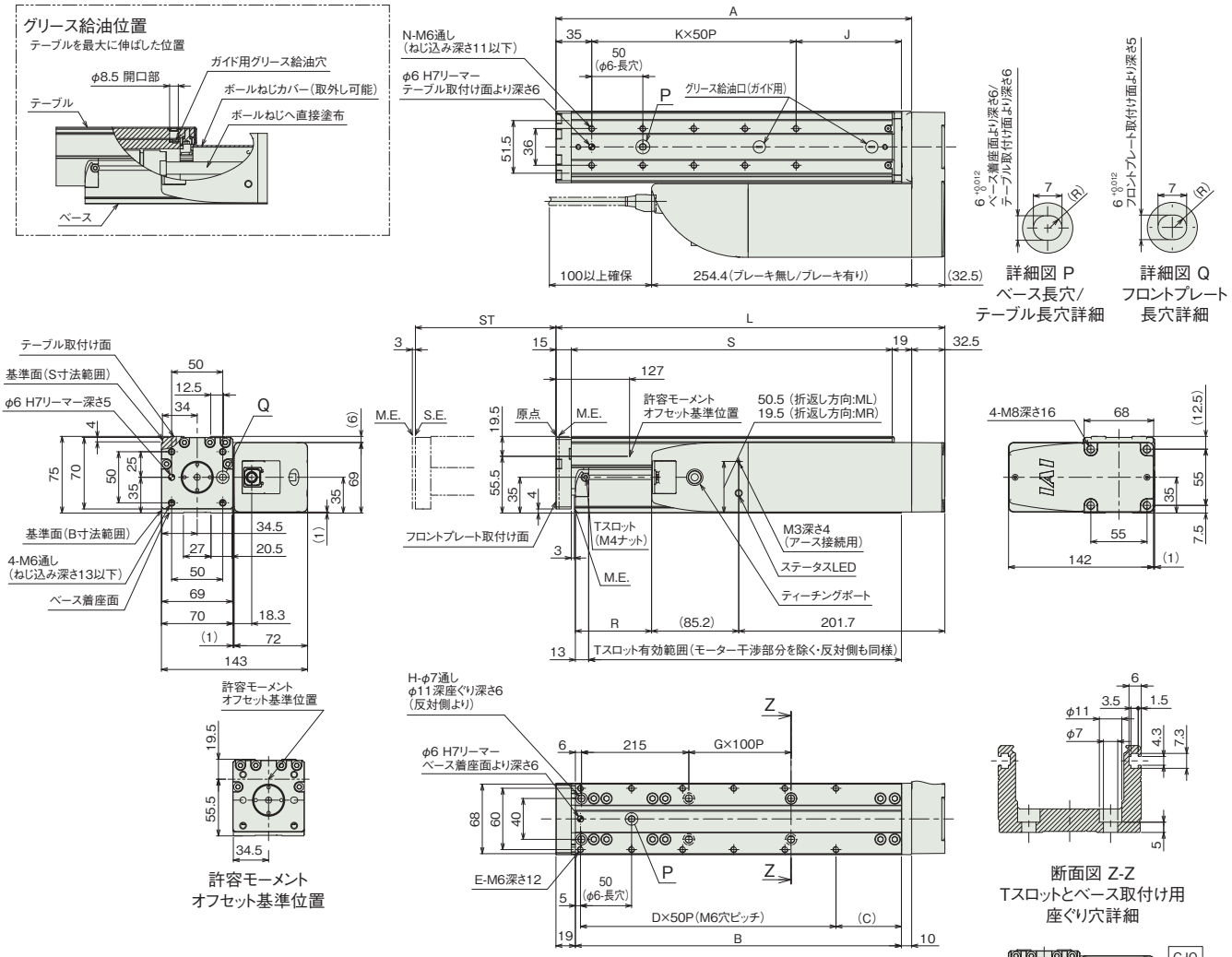
■ストローク別質量

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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	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	9.2
	ブレーキ有り	6.2	6.4	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4	8.8	9.3

適応コントローラー

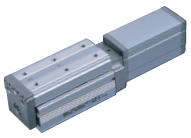
本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

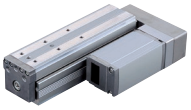
名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP3

パルスモーター			
RCP3	テーブル	RCP3-TA3C	4-469
		RCP3-TA4C	4-473
		RCP3-TA5C	4-477
		RCP3-TA6C	4-481
		RCP3-TA7C	4-485
	テーブル 【折返しタイプ】	RCP3-TA3R	4-489
		RCP3-TA4R	4-493
		RCP3-TA5R	4-497
		RCP3-TA6R	4-501
		RCP3-TA7R	4-505





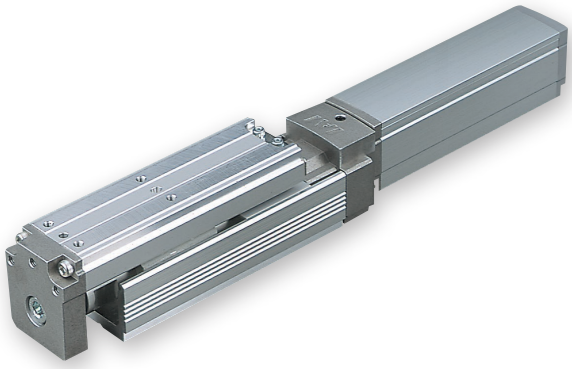
RCP3-TA3C

細小型 | テーブル | モーターストレート | 本体幅 40 mm | 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	20P パルスモーター 20□サイズ	6 6mm 4 4mm 2 2mm	20 20mm ～ 100 100mm (10mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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
20	–
30	–
40	–
50	–
60	–
70	–
80	–
90	–
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	4-583	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

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。

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 1-315 ページをご確認ください。

(3) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

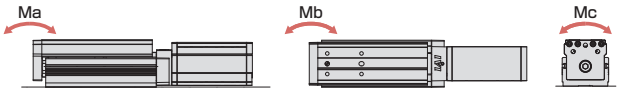
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.7	1.4	2
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	133	67
		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	ー
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。
1-276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	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
33	2	1
67	1.5	0.7
100	1.5	

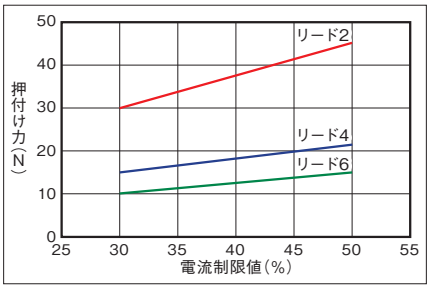
ストロークと最高速度

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

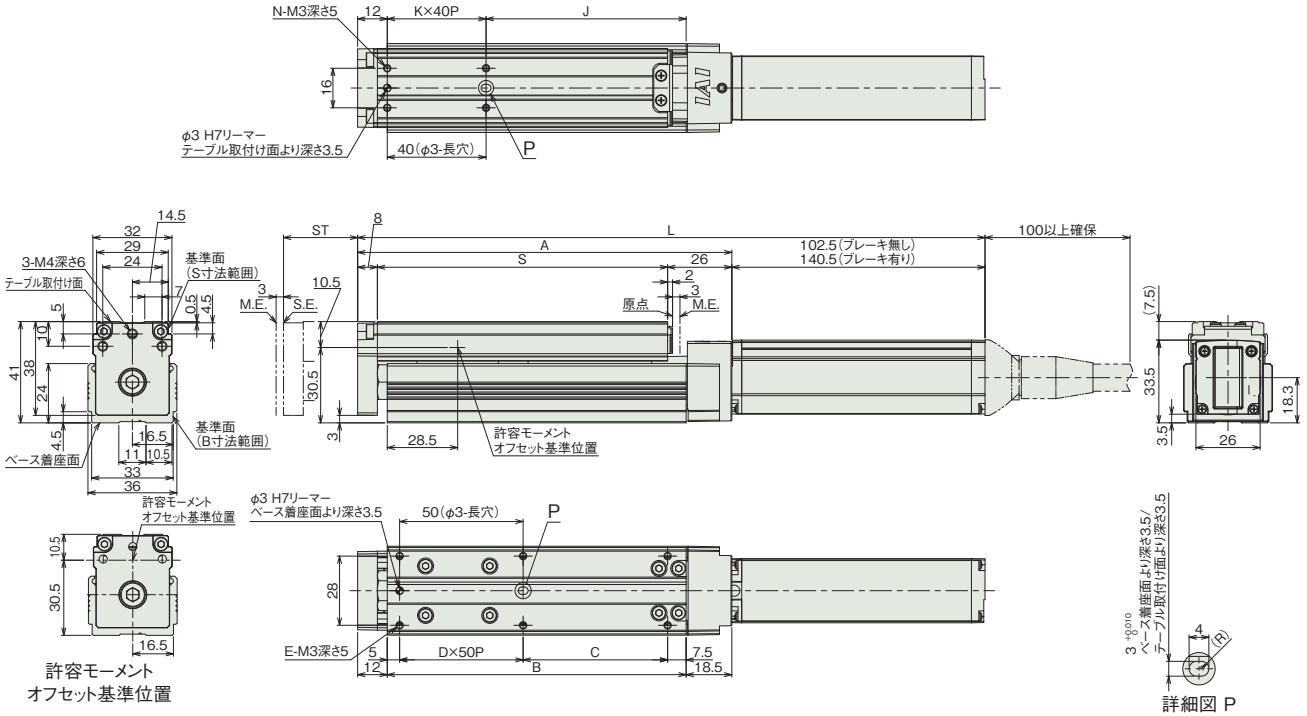


寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

(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4-603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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



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		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	18.5	28.5	38.5	48.5	58.5
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	51	61	71	81	91
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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

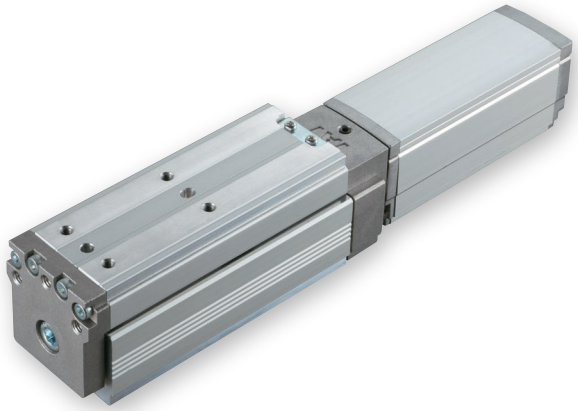
RCP3-TA4C

細小型 | テーブル | モーターストレート | 本体幅 40 mm | 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	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	28P パルスモーター 28□サイズ	6 6mm 4 4mm 2 2mm	20 20mm 〜 100 100mm (10mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
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	4-583	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	4-583	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	4-583	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	4-583	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	4-583	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

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。

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 1-315 ページをご確認ください。

(3) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

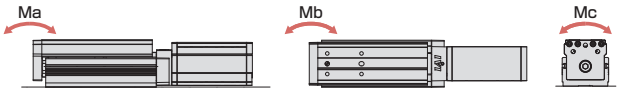
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	2	3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		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	ー
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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。
1-276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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
67	2	1
200	1.5	0.7

リード2

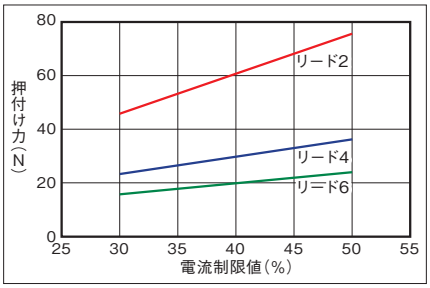
姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	20～100(mm)
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

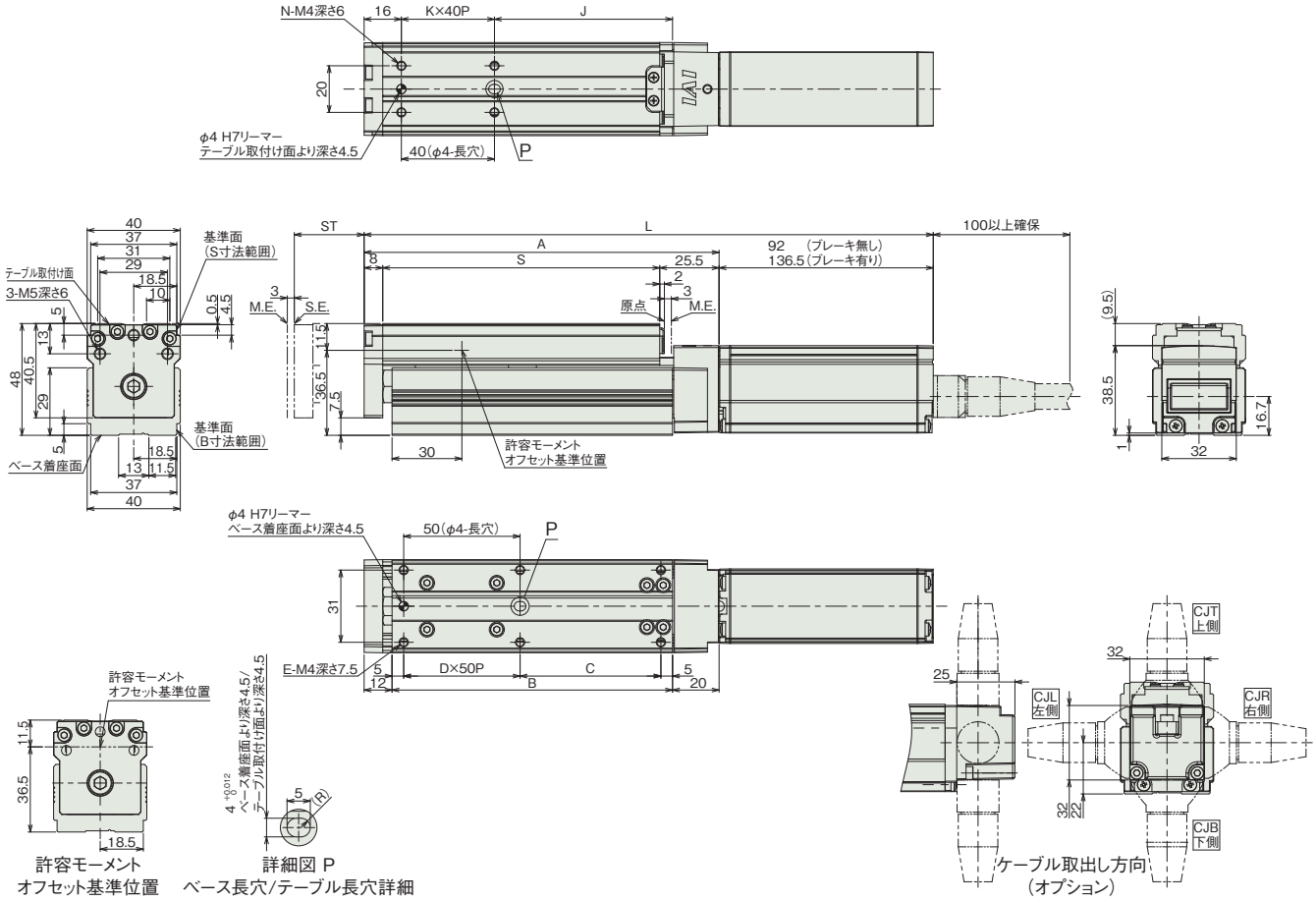


寸法図

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
2次元 CAD 3次元 CAD

(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4-603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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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		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	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
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	46.5	56.5	66.5	76.5	86.5
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	0.9
	ブレーキ有り	0.9	0.9	0.9	1	1	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
				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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

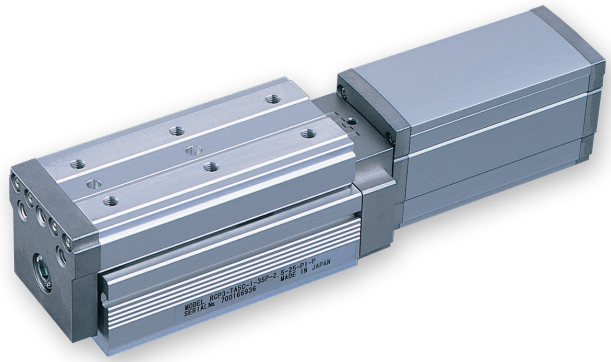
RCP3-TA5C

テーブル | 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

RCP3 - TA5C - I - 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	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル	35P パルスモーター 35□サイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 25mm 〜 100 100mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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	4-583	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	4-583	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	4-583	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	4-583	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	4-583	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

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。

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

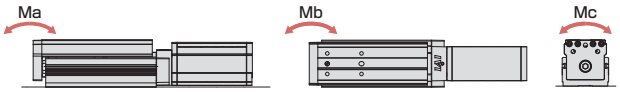
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	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)	465	250	125
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	400	250	125
		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	ー
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。
1-276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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
333	2	1
400	2	0.5
417	2	
465	0.5	

リード5

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
21	6	3
42	5	3
63	4	3
104	3	2
125	2	1.5

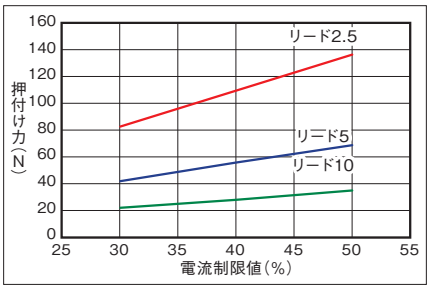
ストロークと最高速度

ストローク / リード	25～100(25mmごと)
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

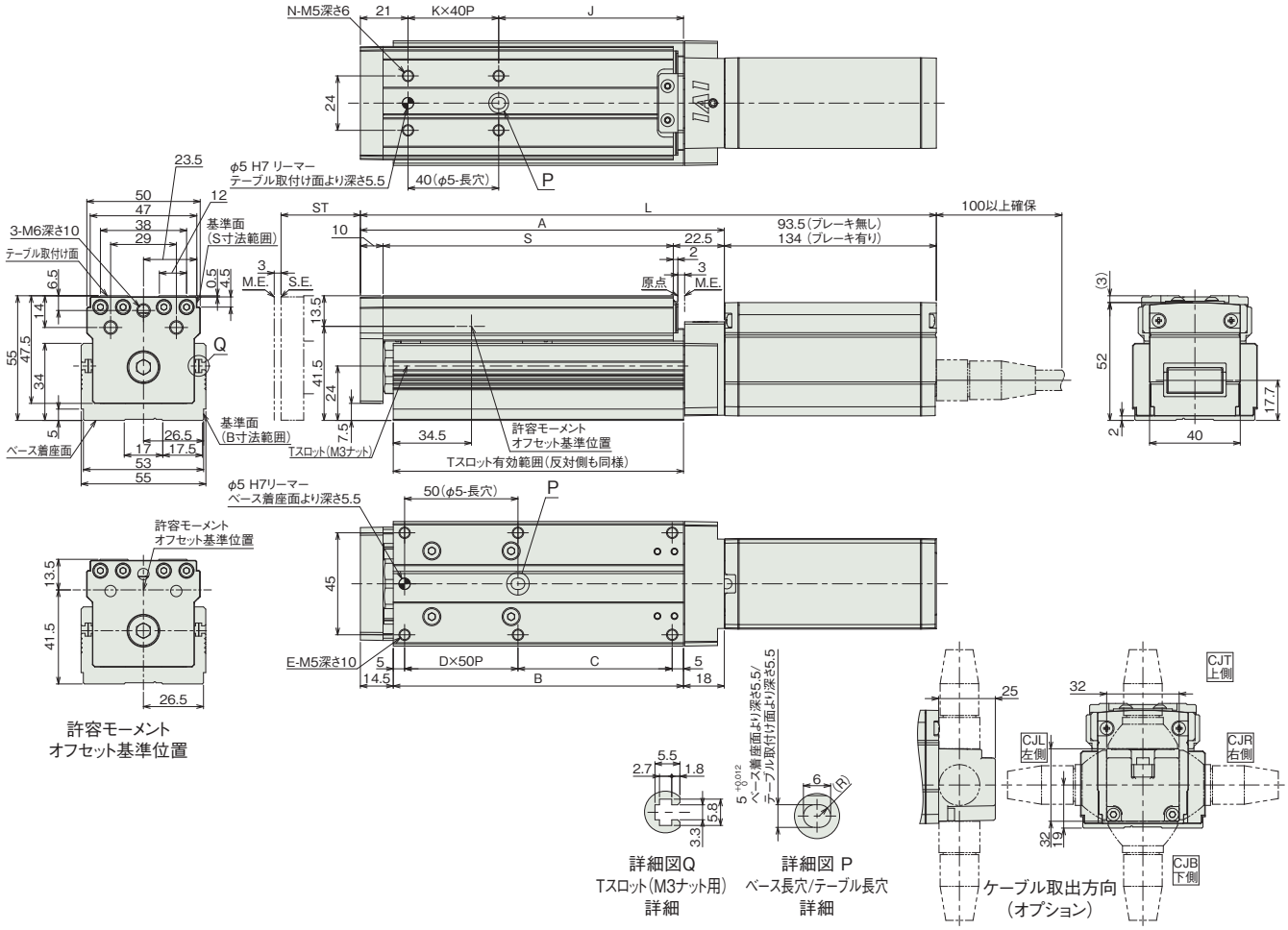


寸法図

CAD図面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) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-603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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



■ストロークと寸法

ストローク		25	50	75	100
L	ブレーキ無し	229	254	279	304
	ブレーキ有り	269.5	294.5	319.5	344.5
A		135.5	160.5	185.5	210.5
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)	ブレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.7
	ブレーキ有り	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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	DV ● CC ● CIE – PR ● CN – ML – ML3 – EC ● EP ● PRT ● SSN – ECM –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DV ● CC ● CIE ● PR ● CN ● ML ● ML3 ● EC ● EP ● PRT ● SSN – ECM –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	DV – CC – CIE – PR – CN – ML – ML3 – EC – EP – PRT – SSN – ECM –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	DV ● CC ● CIE ● PR ● CN – ML – ML3 ● EC ● EP ● PRT ● SSN ● ECM ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	DV ● CC ● CIE ● PR ● CN – ML – ML3 – EC ● EP ● PRT ● SSN – ECM –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

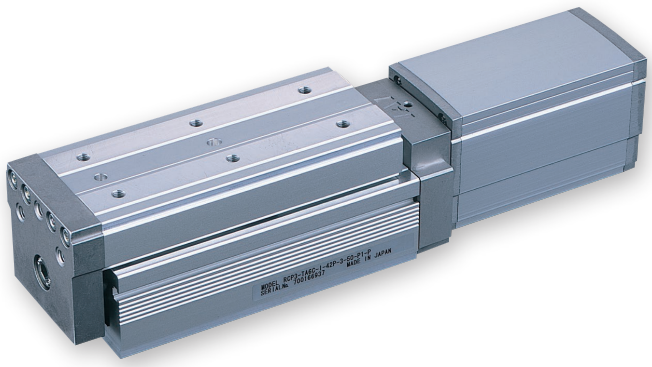
RCP3-TA6C

テーブル | 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

RCP3 - TA6C - I - 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	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	25～150 25mm～150mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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	–
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	4-583	–
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	4-583	–
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	4-583	–
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	4-583	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

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。

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 1-315 ページをご確認ください。

(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

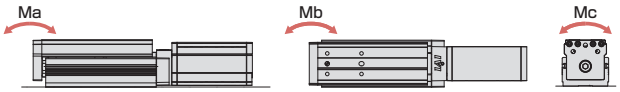
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	6	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	560	300	150
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	500	300	150
		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	ー
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。
1-276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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
50	8	4
125	6	4
150	6	2

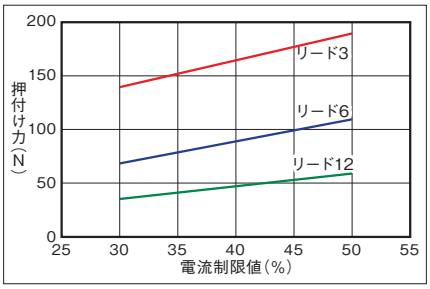
ストロークと最高速度

ストローク / リード	25～150(25mmごと)
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

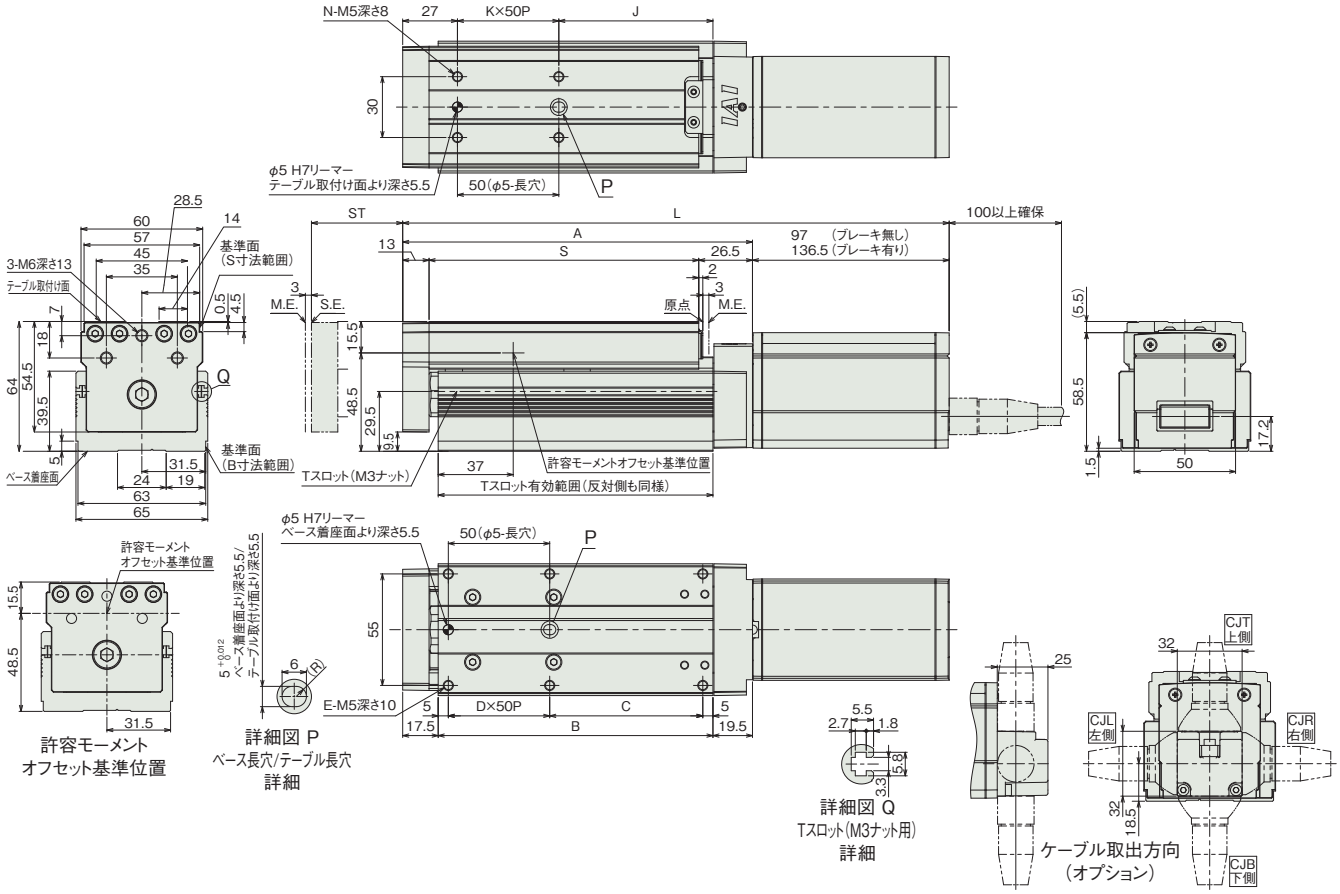


寸法図

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) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-603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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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L別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150
L	ブレーキ無し	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
	ブレーキ有り	284	309	334	359	384	409
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
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

ストローク		25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8
	ブレーキ有り	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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

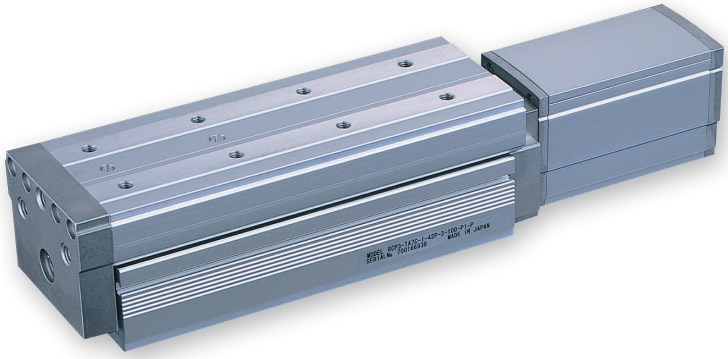
RCP3-TA7C

テーブル | モーターストレート | 本体幅 80mm | 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	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	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 ～ 200 25mm ～ 200mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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	–
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	4-583	–
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	4-583	–
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	4-583	–
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	4-583	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

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。

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

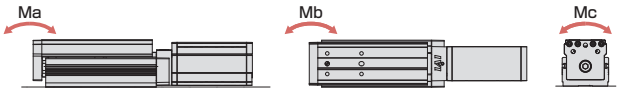
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	8	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	600	300	150
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	580	300	150
		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	ー
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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。
1-276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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
50	10	4
125	8	4
150	8	2

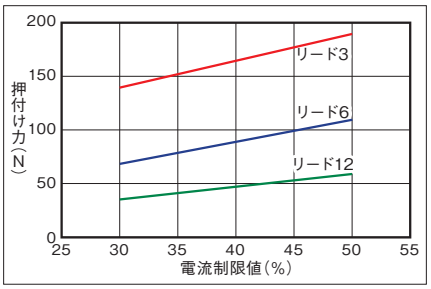
ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25～200(25mmごと)
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

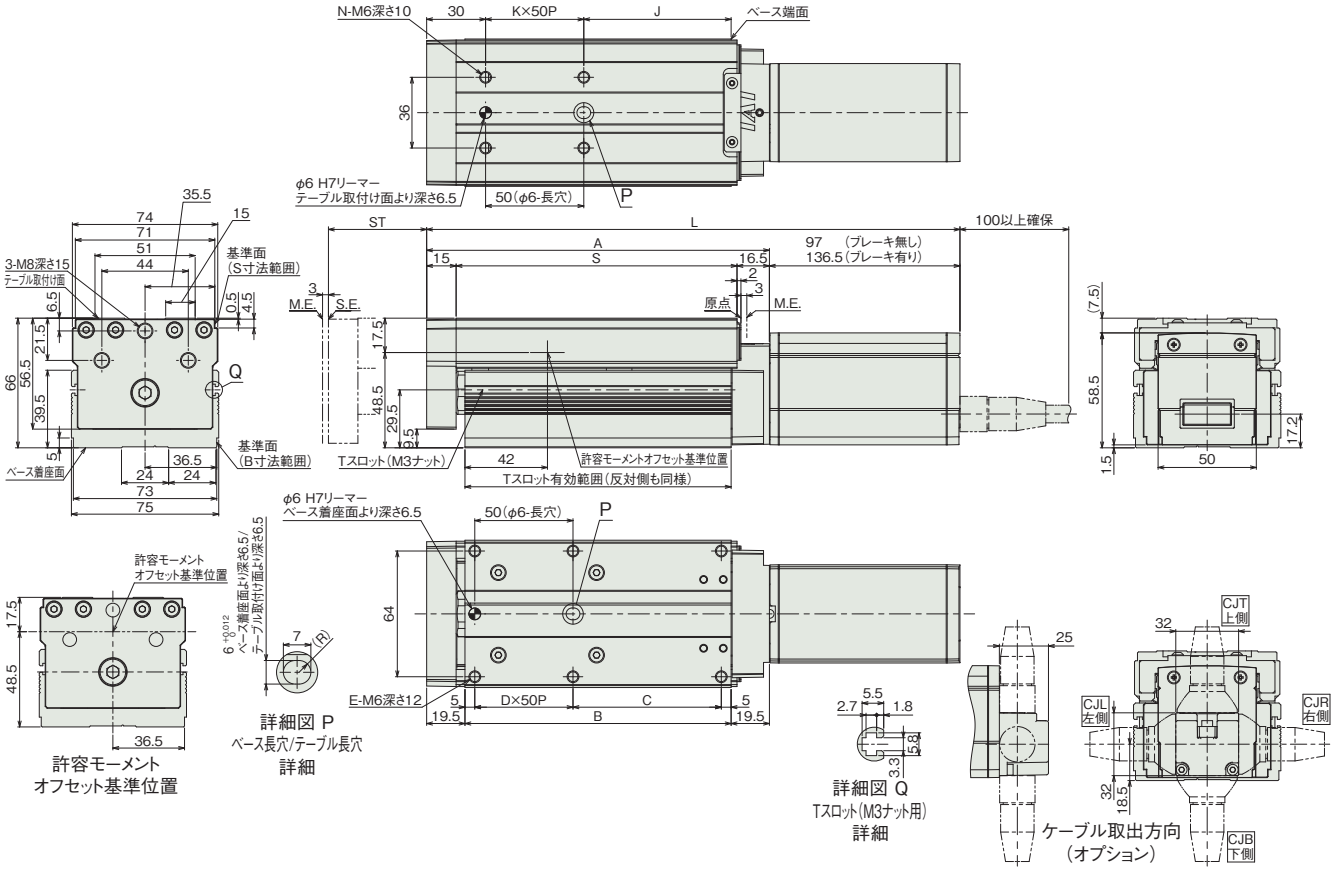


寸法図

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
2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-603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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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L別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無し	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	396.5	421.5
	ブレーキ有り	286	311	336	361	386	411	436	461
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

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6
	ブレーキ有り	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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3-TA3R

細小型 | テーブル | モーター折返し | 本体幅 40 mm | 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	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	20P パルスモーター 20□サイズ	6 6mm 4 4mm 2 2mm	20 20mm 〜 100 100mm (10mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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
20	–
30	–
40	–
50	–
60	–
70	–
80	–
90	–
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	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

(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。

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 1-315 ページをご確認ください。

(3) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

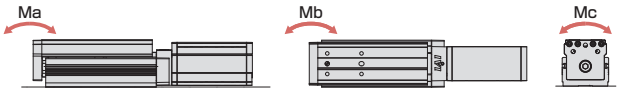
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.7	1.4	2
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	133	67
		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	ー
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。
1-276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	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
33	2	1
67	1.5	0.7
100	1.5	

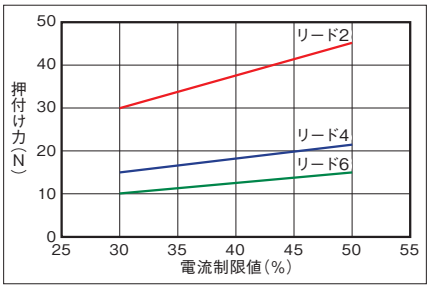
ストロークと最高速度

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

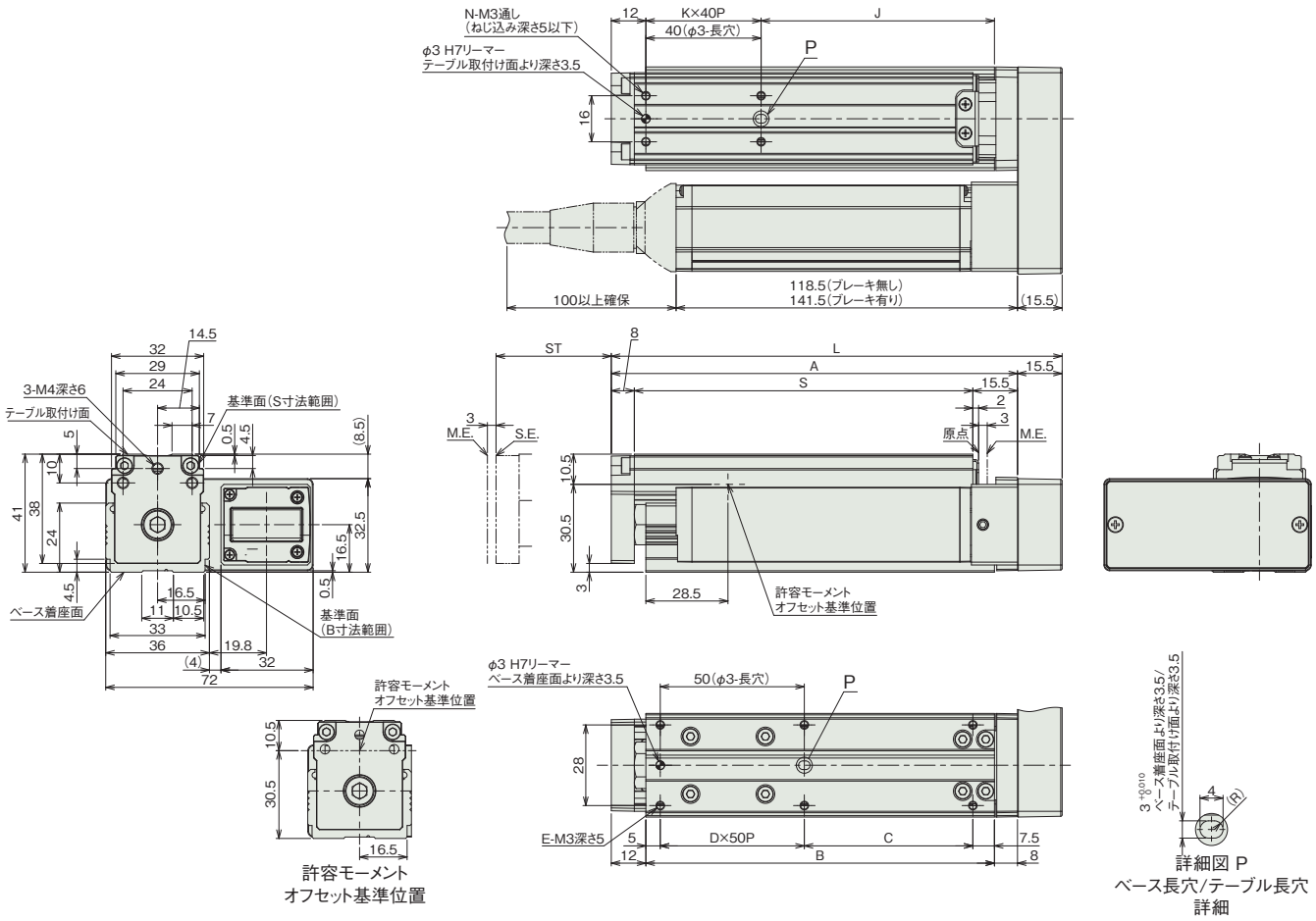


寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

(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4-603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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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



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	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	18.5	28.5	38.5	48.5	58.5
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	51	61	71	81	91
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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3-TA4R

細小型 | テーブル | モーター折返し | 本体幅 40 mm | 24v パルスモーター

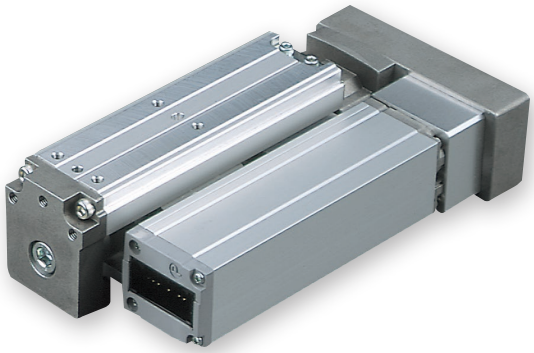
■型式項目

RCP3 - TA4R - I - 28P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	28P パルスモーター 28□サイズ	6 6mm 4 4mm 2 2mm	20 20mm 〜 100 100mm (10mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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
20	–
30	–
40	–
50	–
60	–
70	–
80	–
90	–
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	4-583	–
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	4-583	–
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

(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。

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 1-315 ページをご確認ください。

(3) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

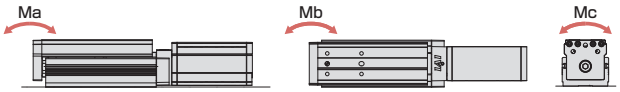
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	2	3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		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	ー
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。
1-276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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
67	2	1
200	1.5	0.7

リード2

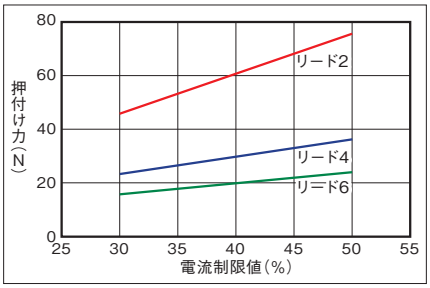
姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	20～100(mm)
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

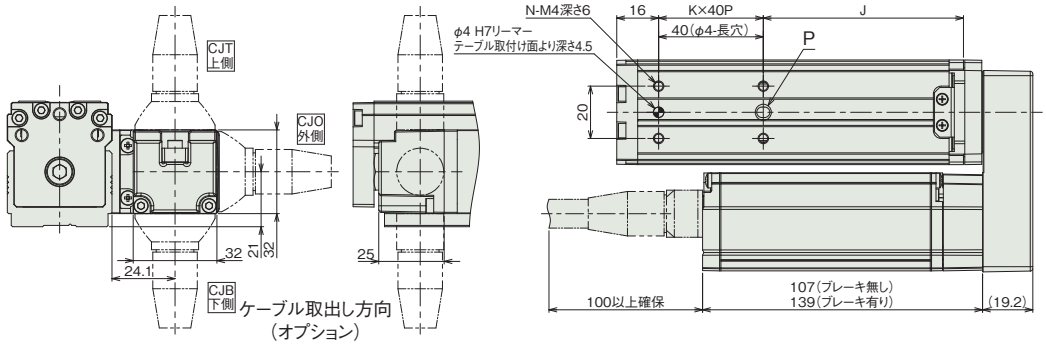


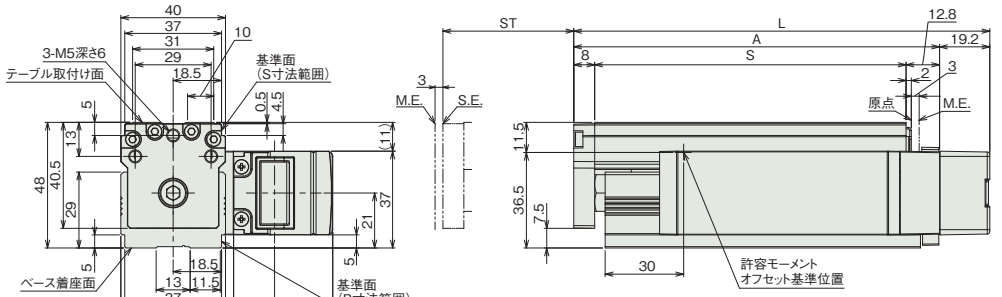
寸法図

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
2次元 CAD 3次元 CAD

(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4-603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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
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	46.5	56.5	66.5	76.5	86.5
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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

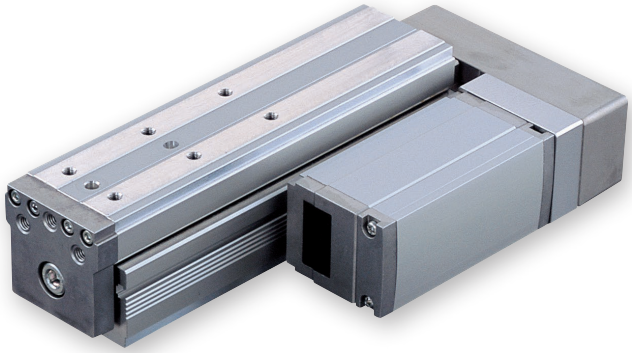
RCP3-TA5R

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	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	35P パルスモーター 35□サイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 ～ 100 25mm ～ 100mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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	4-583	–
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	4-583	–
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

(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。

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

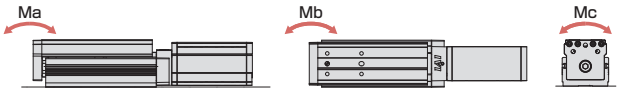
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	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)	465	250	125
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	400	250	125
		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	ー
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。
1-276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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
333	2	1
400	2	0.5
417	2	
465	0.5	

リード5

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
21	6	3
42	5	3
63	4	3
104	3	2
125	2	1.5

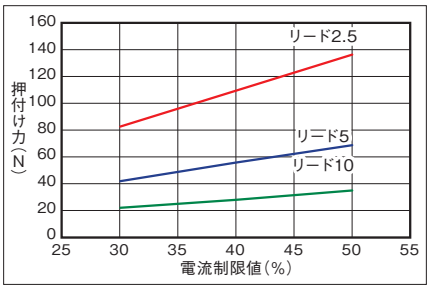
ストロークと最高速度

ストローク / リード	25～100(25mmごと)
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

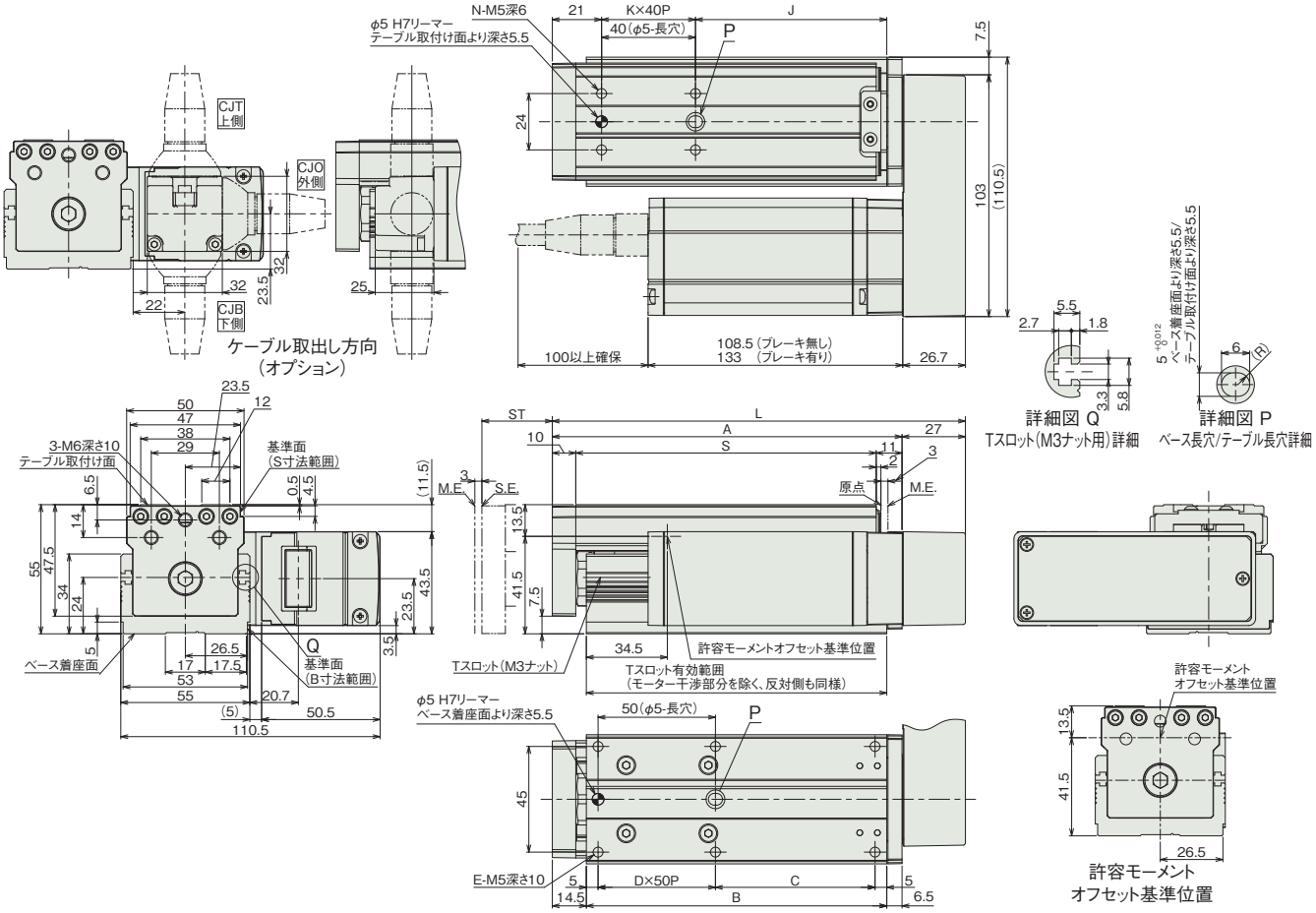


寸法図

CAD図面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) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-603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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.7	1.9
	ブレーキ有り	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		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	DV ● CC ● CIE – PR ● CN – ML – ML3 – EC ● EP ● PRT ● SSN – ECM –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DV ● CC ● CIE ● PR ● CN ● ML ● ML3 ● EC ● EP ● PRT ● SSN – ECM –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	DV – CC – CIE – PR – CN – ML – ML3 – EC – EP – PRT – SSN – ECM –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	DV ● CC ● CIE ● PR ● CN – ML – ML3 ● EC ● EP ● PRT ● SSN ● ECM ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	DV ● CC ● CIE ● PR ● CN – ML – ML3 – EC ● EP ● PRT ● SSN – ECM –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

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

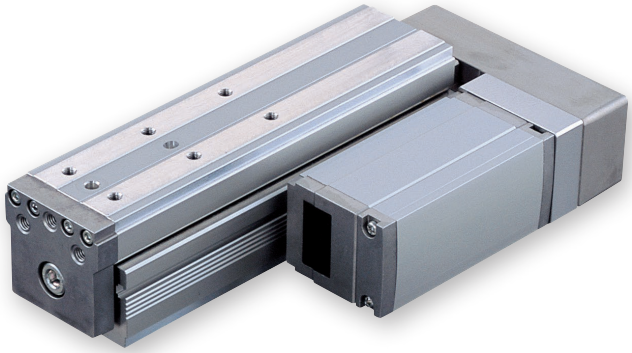
■型式項目

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	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	25～150 25mm～150mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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	–

オプション価格表(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	4-583	–
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	4-583	–
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

(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。

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

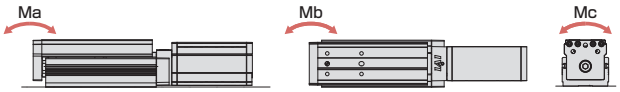
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	6	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	560	300	150
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	500	300	150
		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	ー
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。
1-276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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
50	8	4
125	6	4
150	6	2

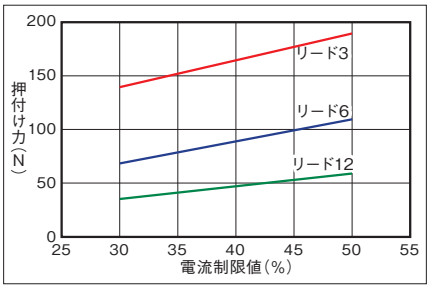
ストロークと最高速度

ストローク / リード	25～150(25mmごと)
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

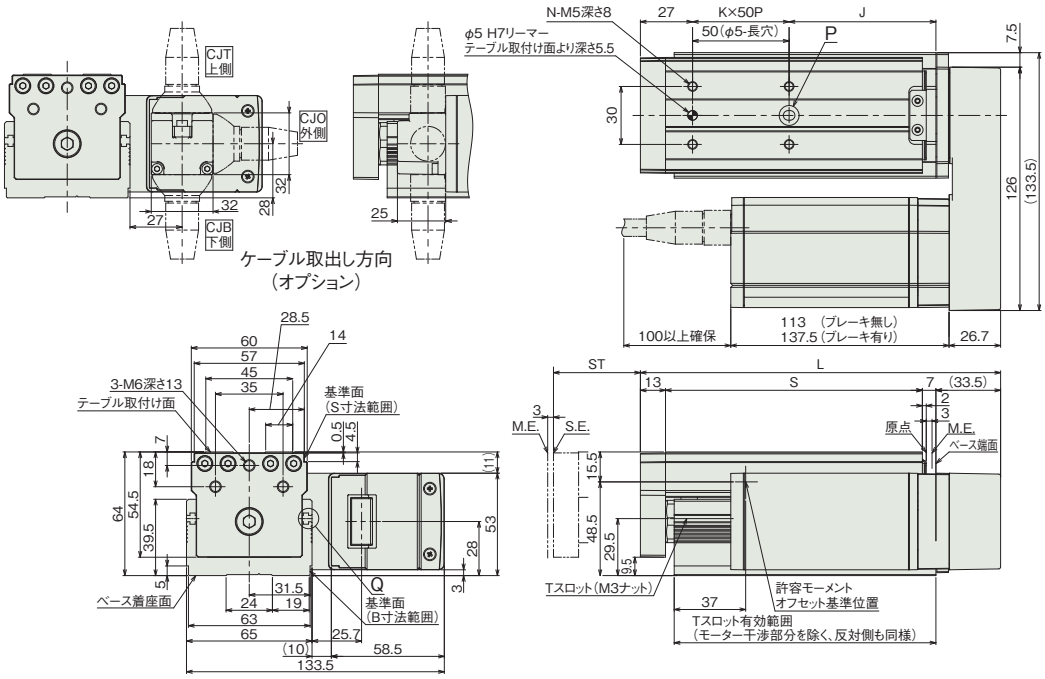


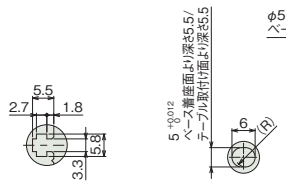
寸法図

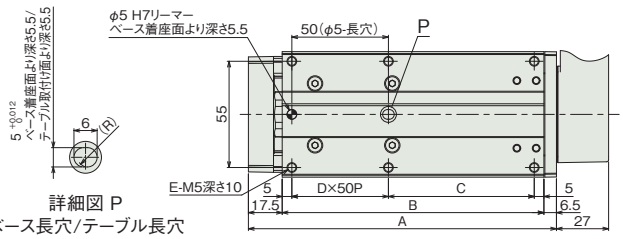
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

(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4-603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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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。

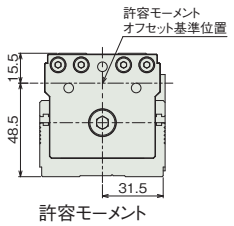
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド




詳細図 Q
Tスロット(M3ナット用) 詳細



詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴 詳細



許容モーメント オフセット基準位置

■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

ストローク		25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	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
				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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

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

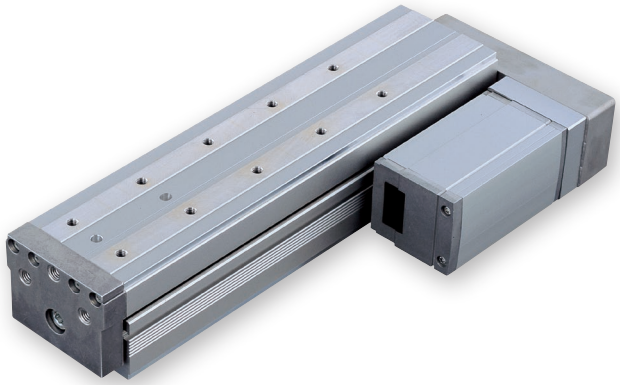
■型式項目

RCP3 - TA7R - I - 42P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 ～ 200 25mm ～ 200mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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	4-583	–
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	4-583	–
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

(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。

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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

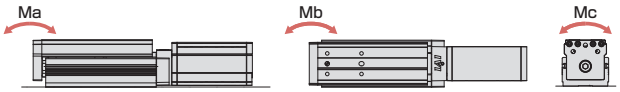
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	8	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	600	300	150
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	580	300	150
		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	ー
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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。
1-276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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(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
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
50	10	4
125	8	4
150	8	2

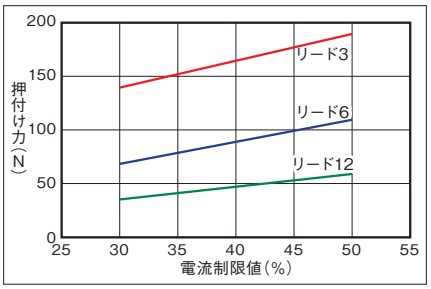
ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25～200(25mmごと)
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

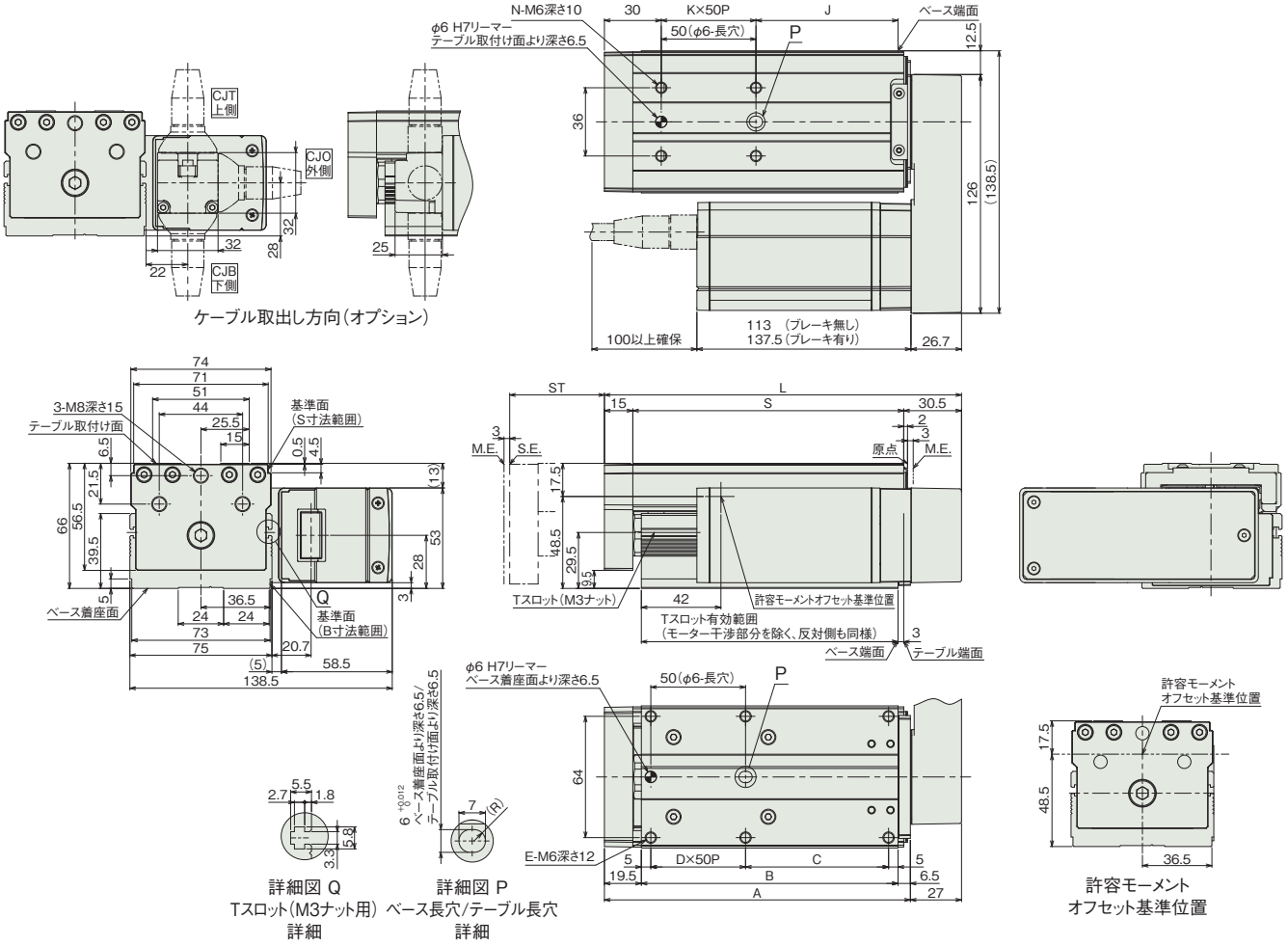


寸法図

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
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4-603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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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)	ブレーキ無し	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9
	ブレーキ有り	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	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCA2

サーボモーター 24V				
RCA2	細小型テーブル	RCA2-TCA3NA	4-511	
		RCA2-TWA3NA	4-513	
		RCA2-TFA3NA	4-515	
		RCA2-TCA4NA	4-517	
		RCA2-TWA4NA	4-519	
		RCA2-TFA4NA	4-521	

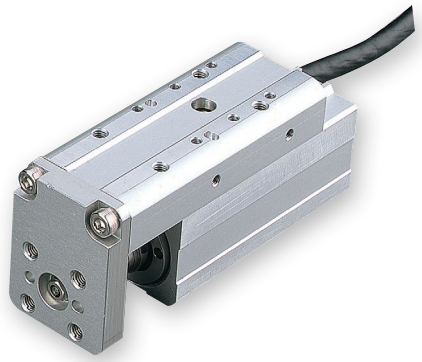
RCA2-TCA3NA

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	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	10 サーボモーター 10W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
(3) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

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	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）

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

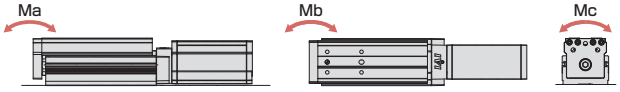
メインスペック

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	0.12	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	0.12	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

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)
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。1-276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



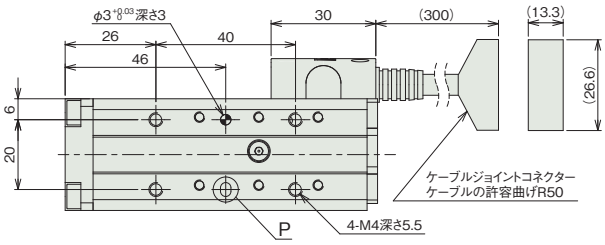
寸法図

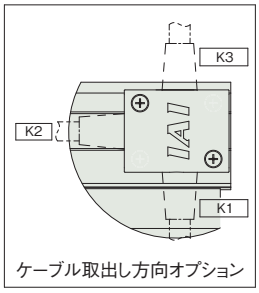
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■ブレーキ無し

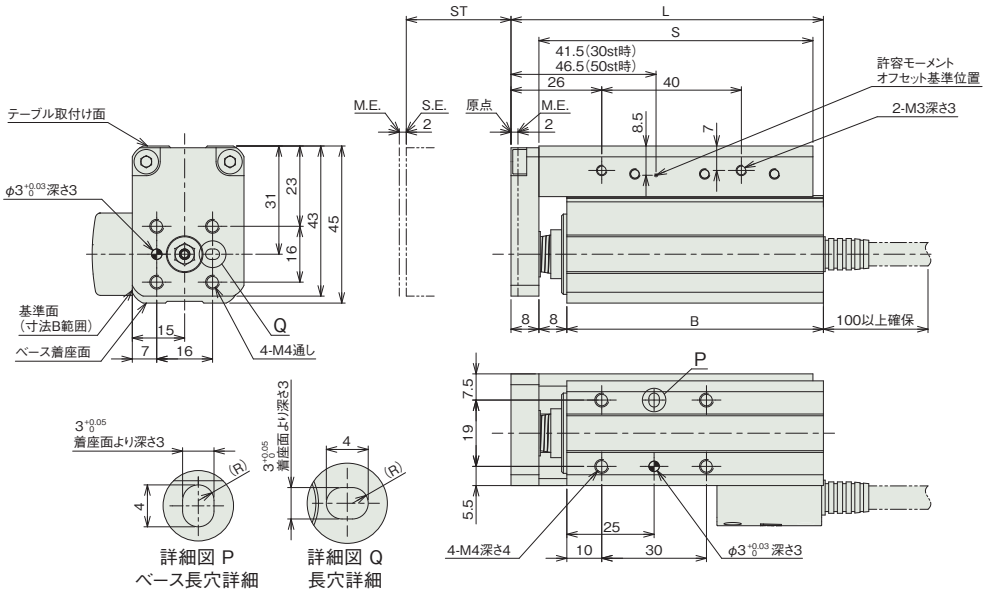
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-605ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 本体取付け面(底面)のセンターと、テーブル上の取付け面のセンターは同位置ではありませんのでご注意ください。

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

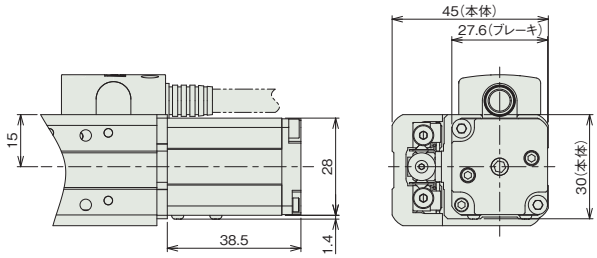




ケーブル取出し方向オプション



■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

ストローク		30	50
質量 (kg)	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	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

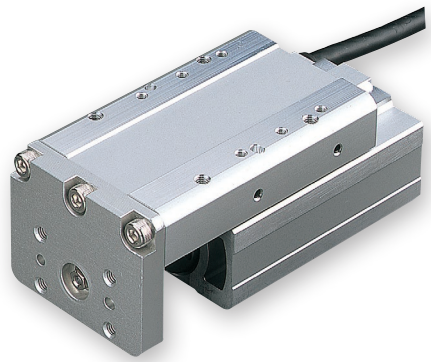
RCA2-TWA3NA

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	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	10 サーボモーター 10W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
(3) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

■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	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）

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

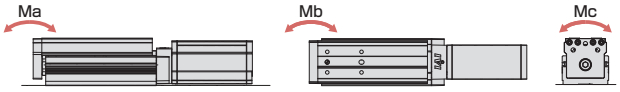
■メインスペック

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	0.12	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	0.12	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

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)
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。1-276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



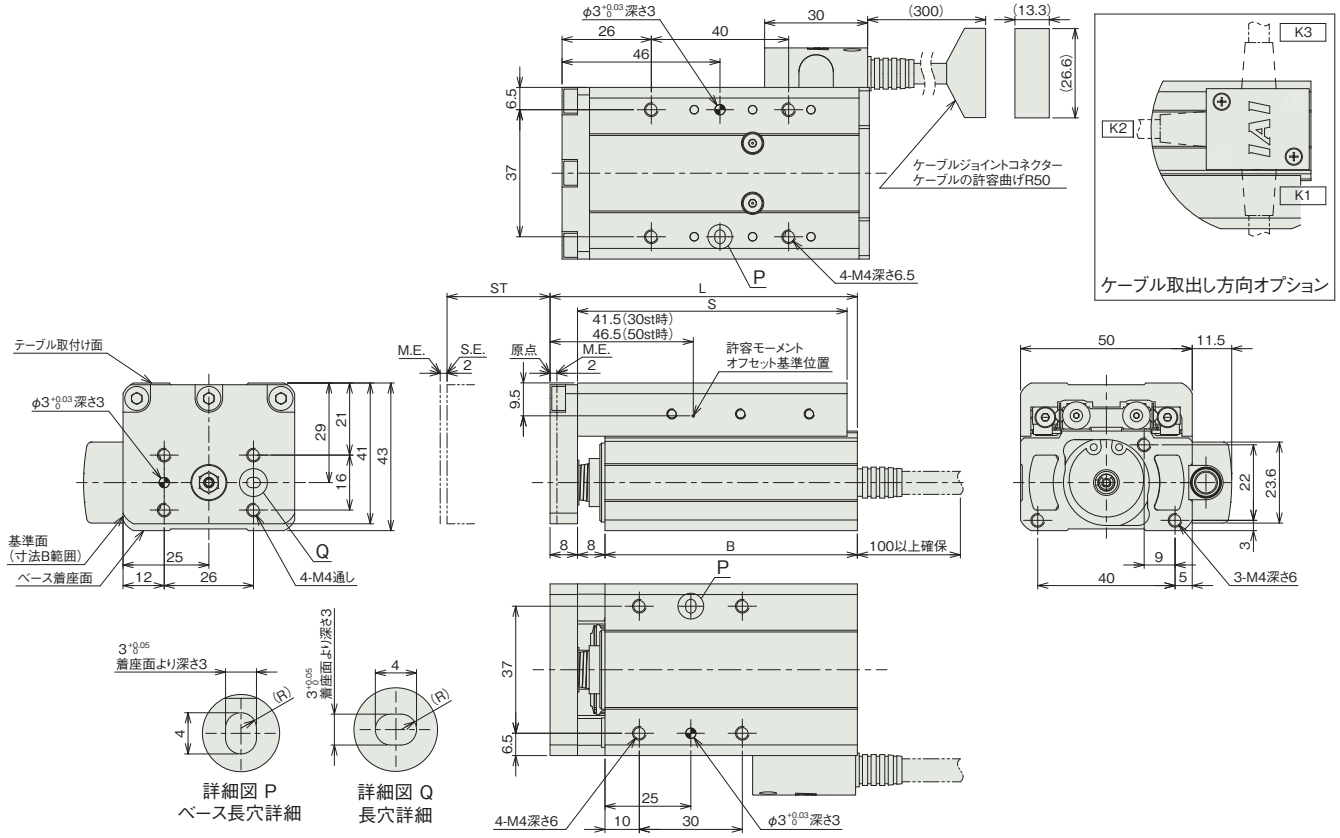
寸法図

CAD図面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

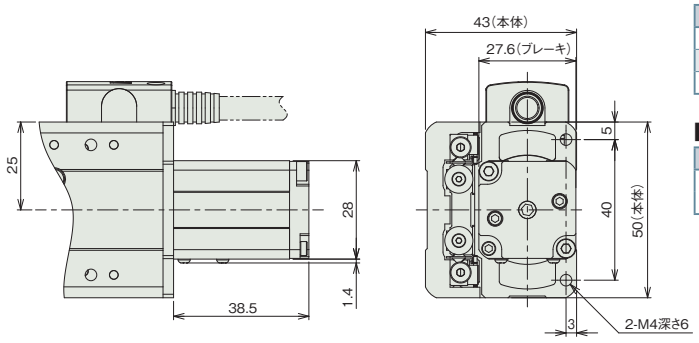
■ブレーキ無し

(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4-605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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



■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

ストローク		30	50
質量 (kg)	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	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

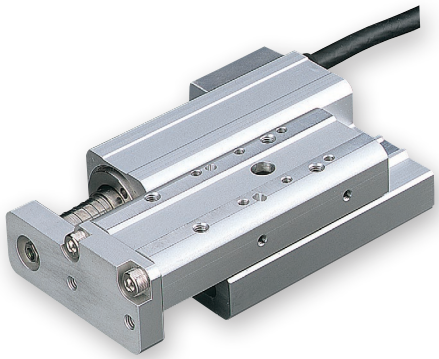
RCA2-TFA3NA

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	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	10 サーボモーター 10W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
(3) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

■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	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）

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

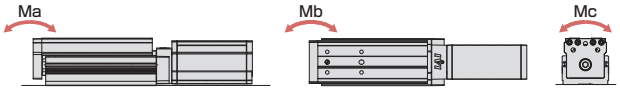
■メインスペック

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	0.12	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	0.12	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

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)
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/s²
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。1-276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



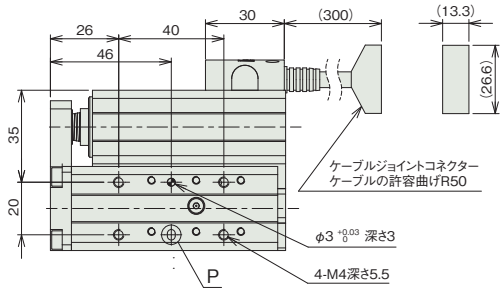
寸法図

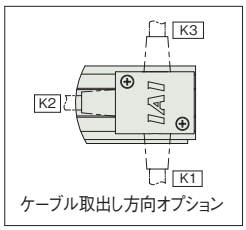
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■ブレーキ無し

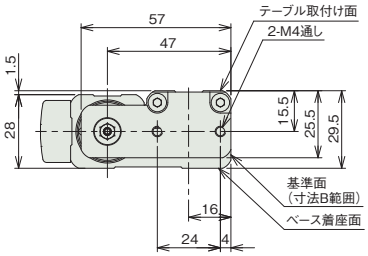
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-605ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

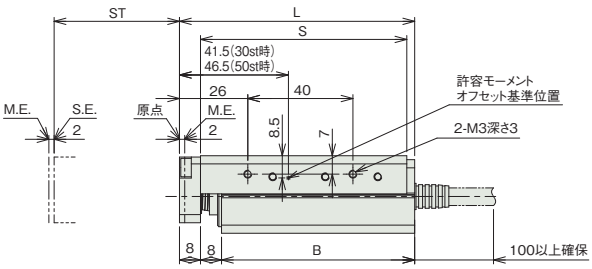
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

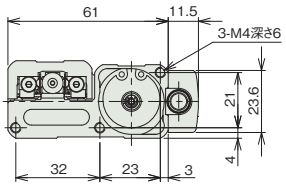


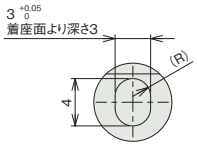


ケーブル取出し方向オプション

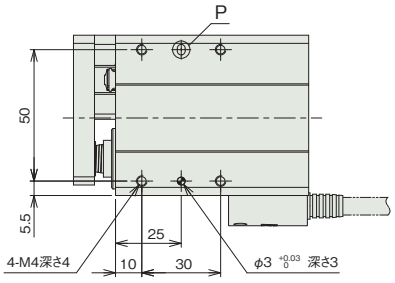




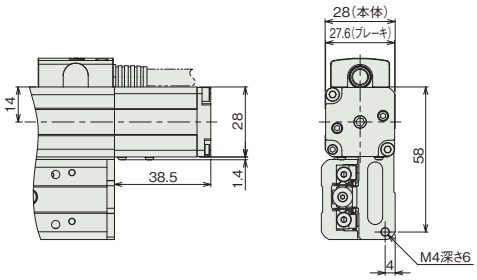




詳細図 P
ベース長穴詳細



■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

ストローク		30	50
質量 (kg)	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	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

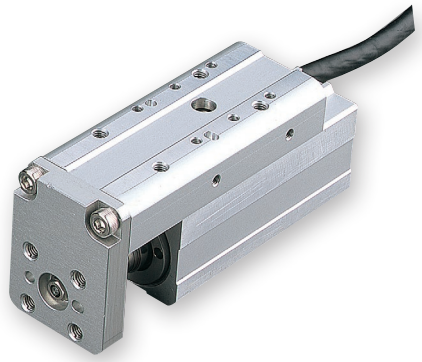
RCA2-TCA4NA

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	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	20 サーボモーター 20W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
(3) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

ストロークと最高速度

リード		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。

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

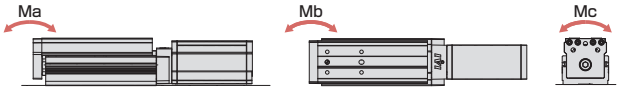
メインスペック

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)	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
		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)	0.5	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
		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)	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

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：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℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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。1-276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



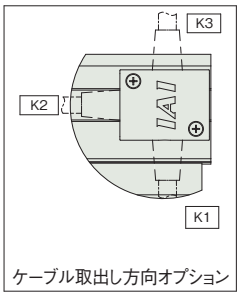
寸法図

CAD図面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

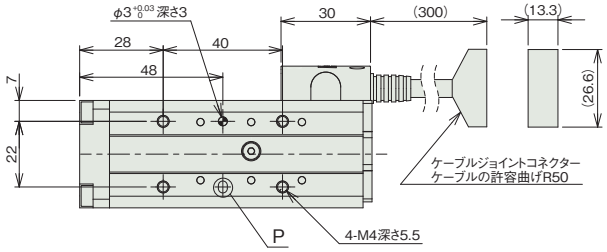
■ブレーキ無し

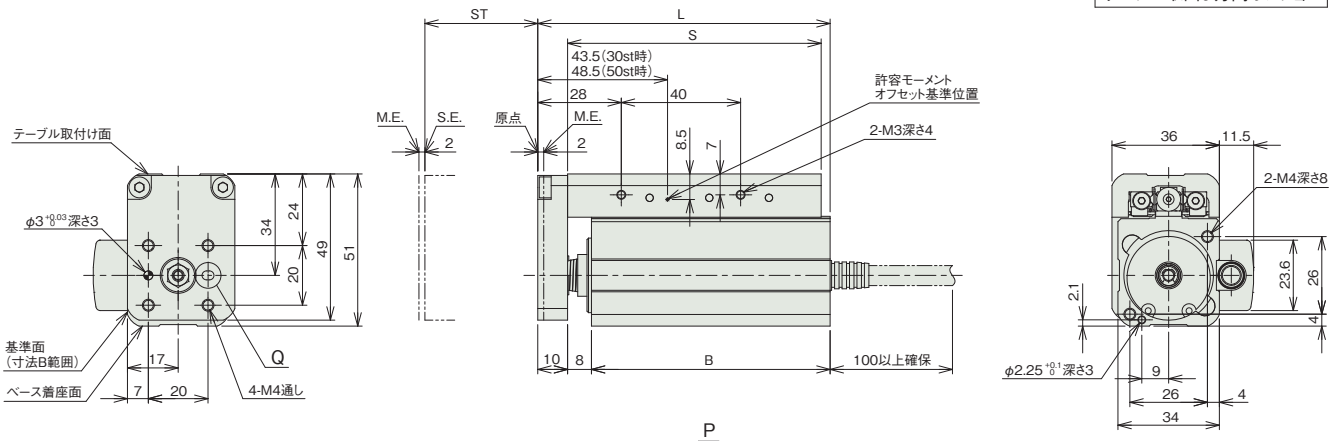
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-605ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 本体取付け面(底面)のセンターと、テーブル上の取付け面のセンターは同位置ではありませんのでご注意ください。

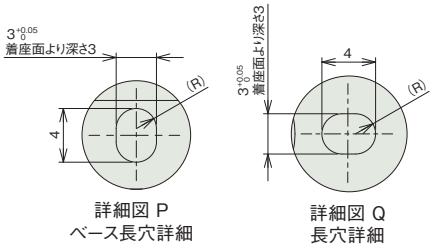
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



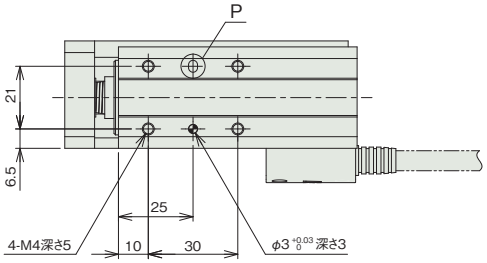
ケーブル取出し方向オプション



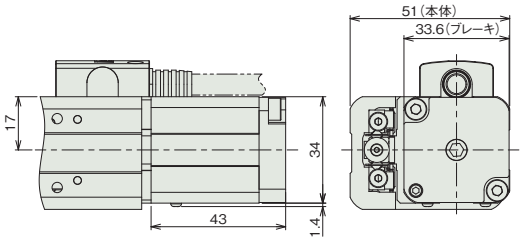



詳細図 P
ベース長穴詳細

詳細図 Q
長穴詳細



■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)	ブレーキ無し	0.48	0.6
	ブレーキ有り	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)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-247
RCON		16(ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128(ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

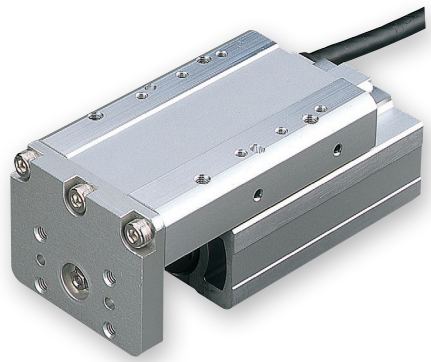
RCA2-TWA4NA

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	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	20 サーボモーター 20W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
(3) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

■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	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。

■ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

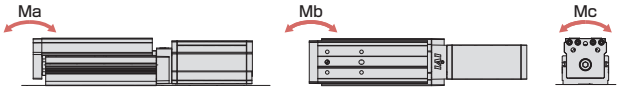
■メインスペック

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)	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
		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)	0.5	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
		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)	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

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℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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。1-276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



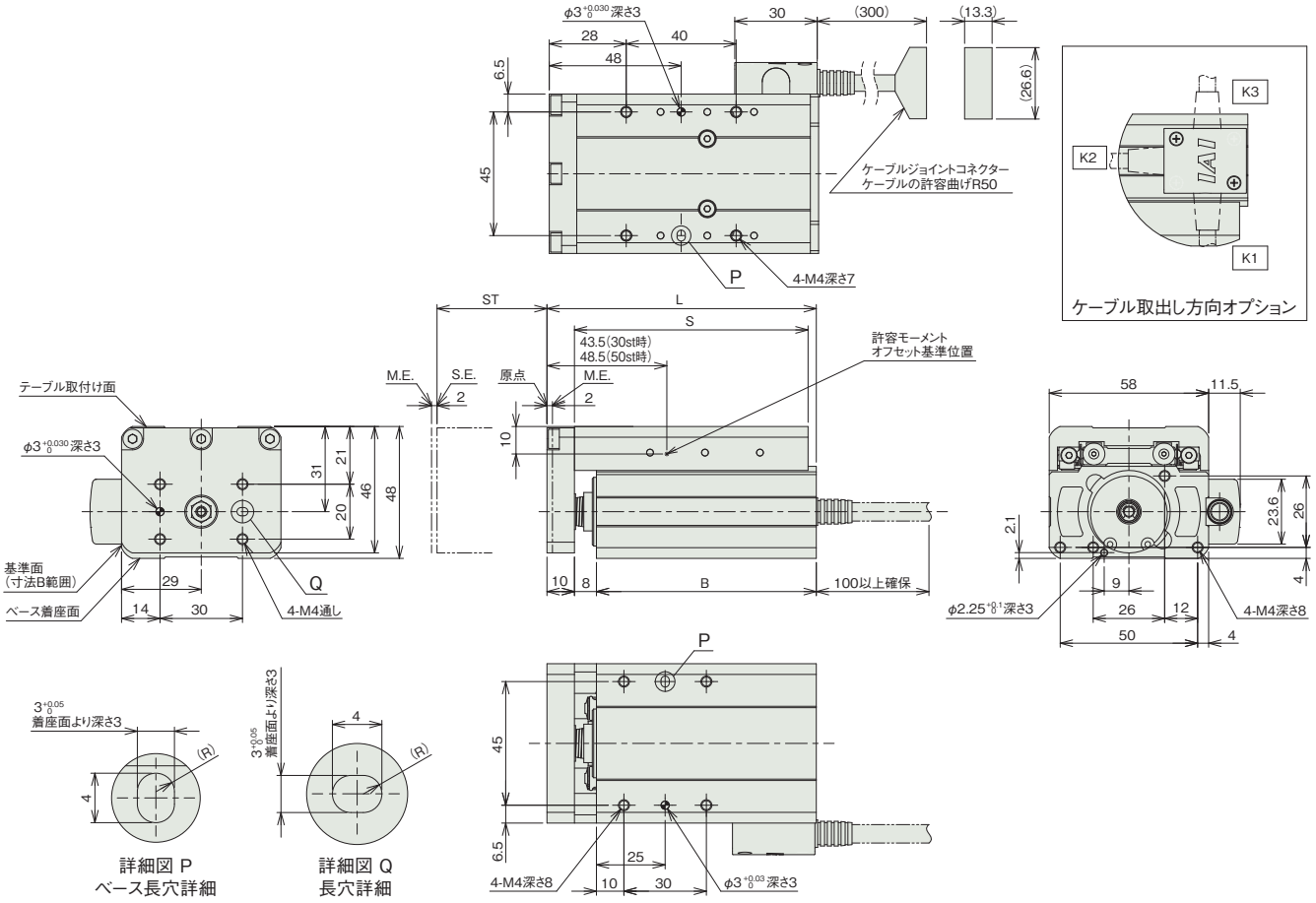
寸法図

CAD図面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

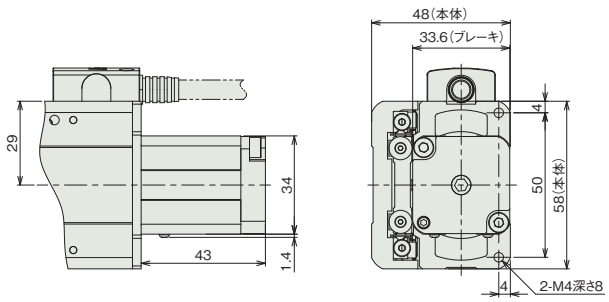
■ブレーキ無し

(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4-605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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



■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)	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	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

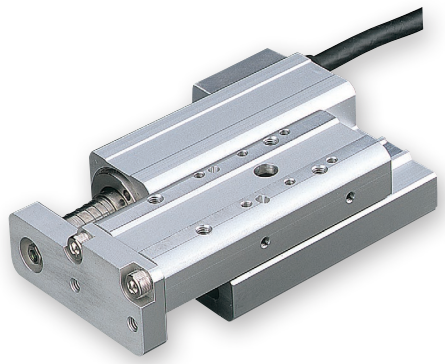
RCA2-TFA4NA

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	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	20 サーボモーター 20W	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 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
(3) 簡易アブ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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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	4-583	–
小型コネクター仕様	CNS	4-583	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–
省電力対応	LA	4-592	–

■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	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。

■ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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)	–	–	–

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

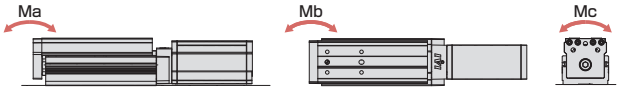
■メインスペック

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)	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
		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)	0.5	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
		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)	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

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：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℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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。1-276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



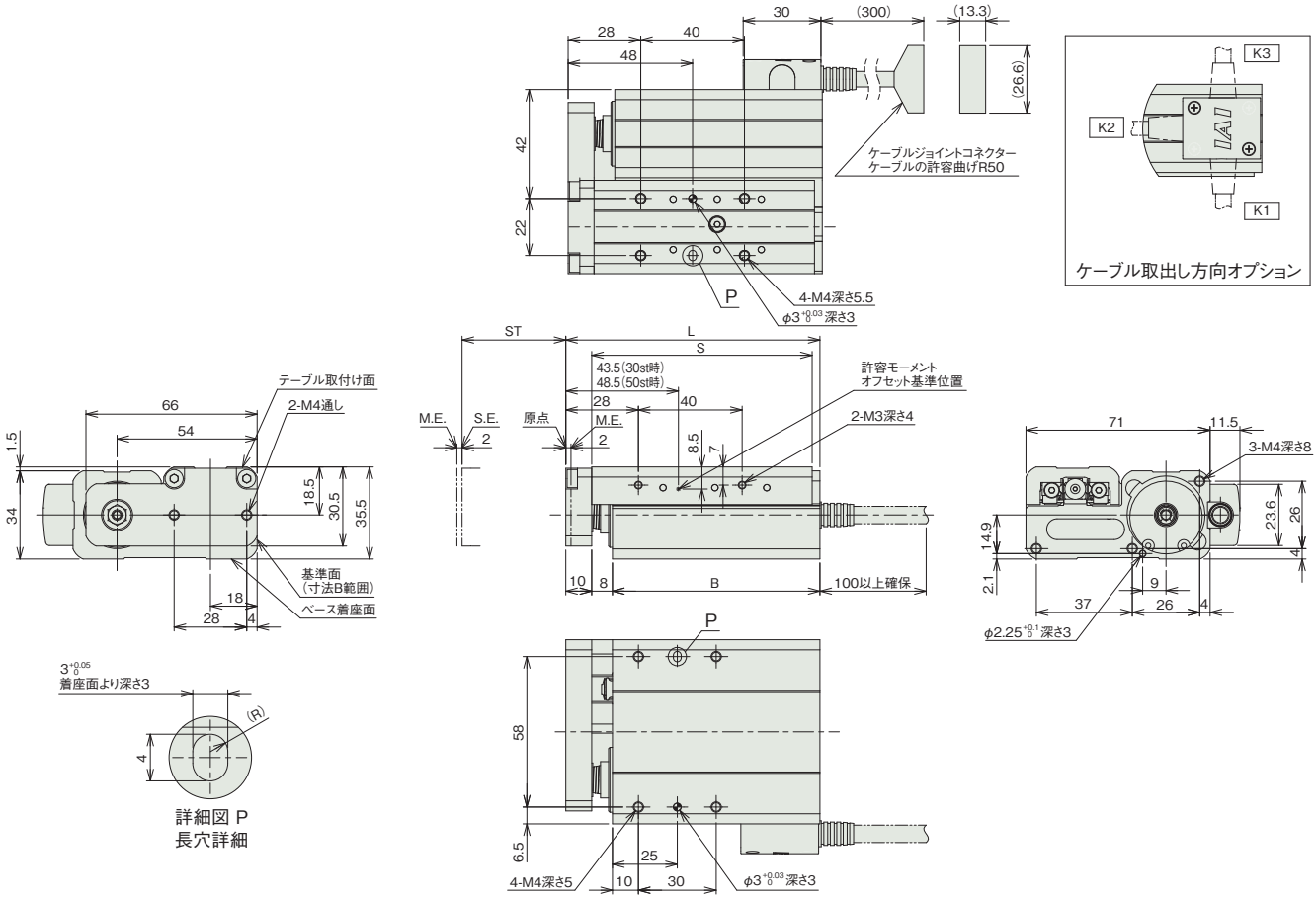
寸法図

CAD図面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

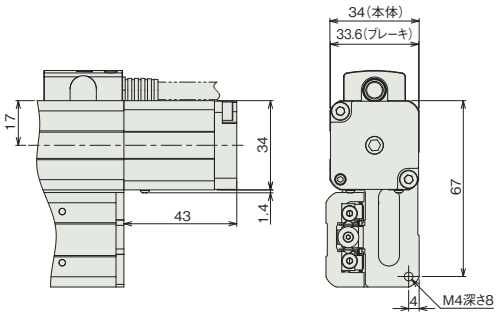
■ブレーキ無し

(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4-605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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



■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)	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。

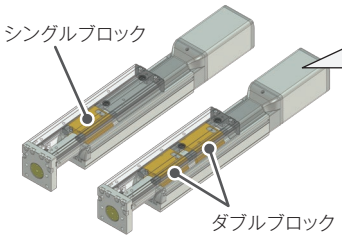
名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCS4

サーボモーター 200V				
RCS4	テーブル	RCS4-TA4C	4-525	
		RCS4-TA6C	4-533	
		RCS4-TA7C	4-541	
	テーブル 【折返しタイプ】	RCS4-TA4R	4-549	
		RCS4-TA6R	4-557	
		RCS4-TA7R	4-565	

シングルブロックとダブルブロックの2種類があります。



ダブルブロック構造の場合…

- 動的許容モーメントが最大**4.3倍**にアップ
- 可搬質量がシングルブロックの**2倍**（水平設置の場合）

RCS4-TA4C

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 40 mm / 200V ACサーボモーター / 60 W

■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 バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 ～ 150 25mm ～ 150mm (25mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

■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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

■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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 1-275 ページをご確認ください。

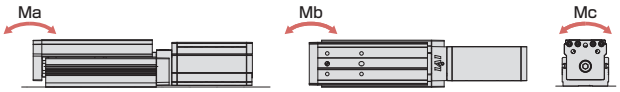
■メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
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)	900	600	300	150
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	900	600	300	150
		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			
		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	ー
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。
1-276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				
リード(mm)	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	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		6	6	6	6	
2.5	5	5	5			9	9	9		

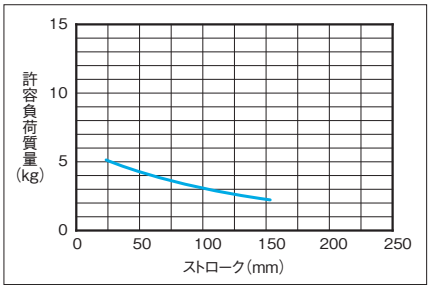
■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25～150(mm)(25mmごと)
16	900
10	600
5	300
2.5	150

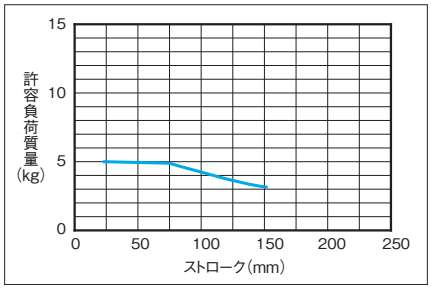
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

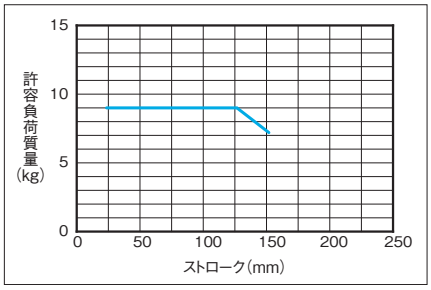
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



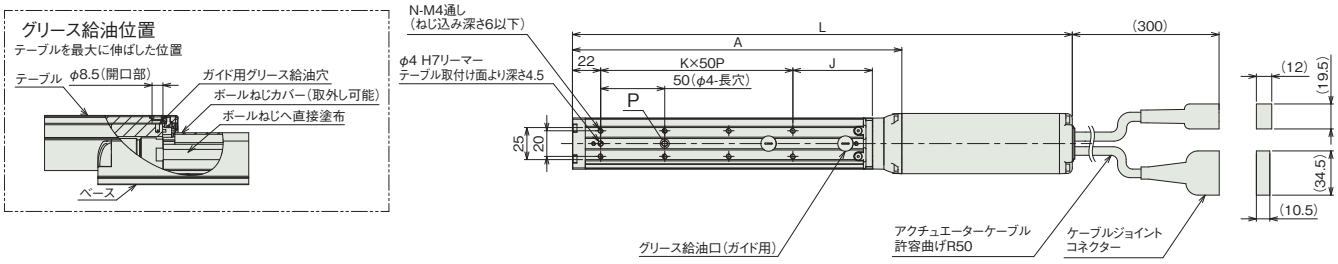
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

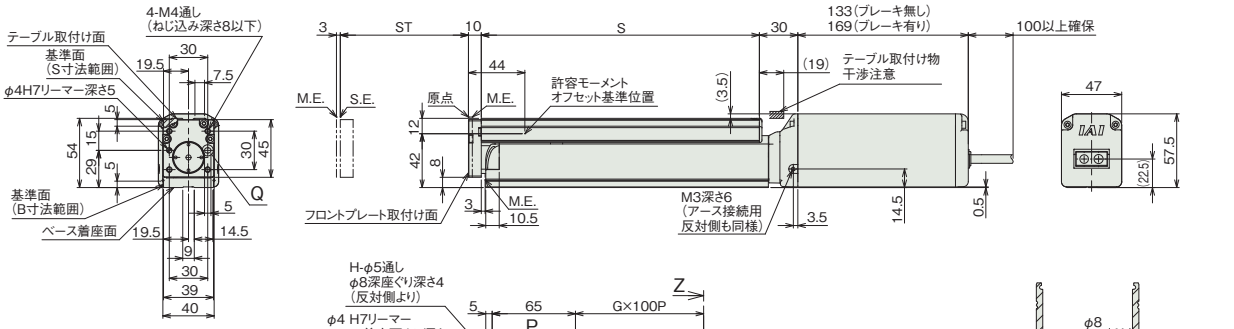
■寸法図

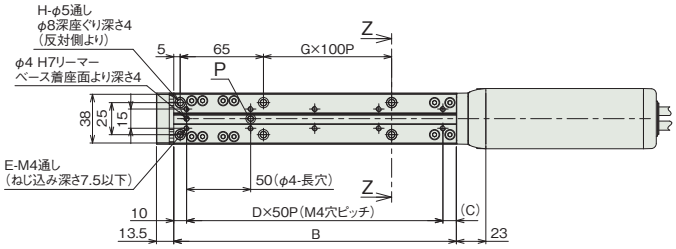
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

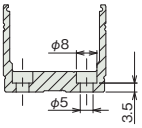
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

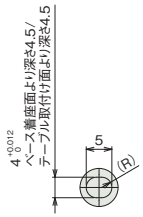




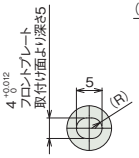




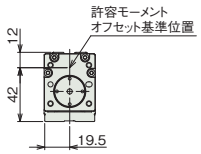
断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細



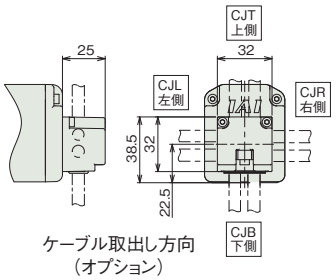
詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細



許容モーメントオフセット基準位置

■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



ケーブル取出し方向
(オプション)

■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	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7
	ブレーキ有り	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 40 mm / 200V ACサーボモーター / 60 W

■型式項目

RCS4 - TA4C - WA - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - 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	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	40 40mm 〜 240 240mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

■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	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

(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)	—	—

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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 1-275 ページをご確認ください。

■メインスペック

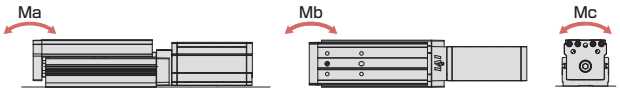
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	10	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	600	300	150
		定格加減速度(G)	0.7	0.7	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6	9
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	600	300	150
		定格加減速度(G)	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	85	170	340
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(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
		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	ー
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。
1-276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				
リード(mm)	加速度(G)									
	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		

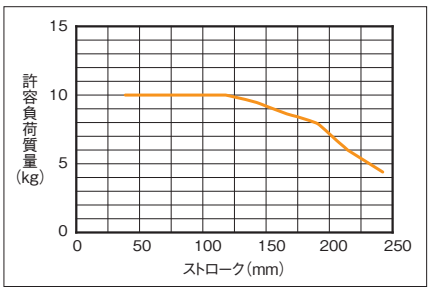
■ストロークと最高速度

ストローク / リード	40～240(mm)
10	600
5	300
2.5	150

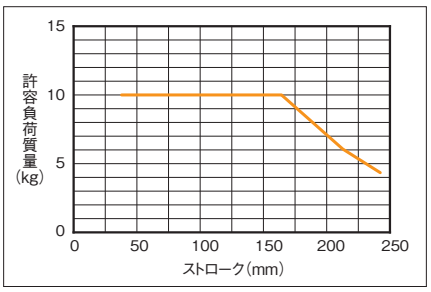
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

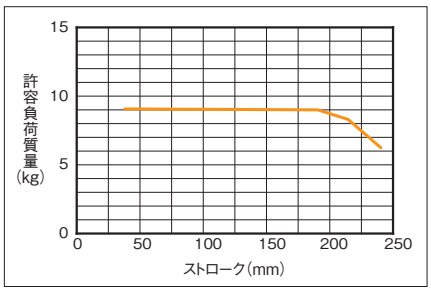
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



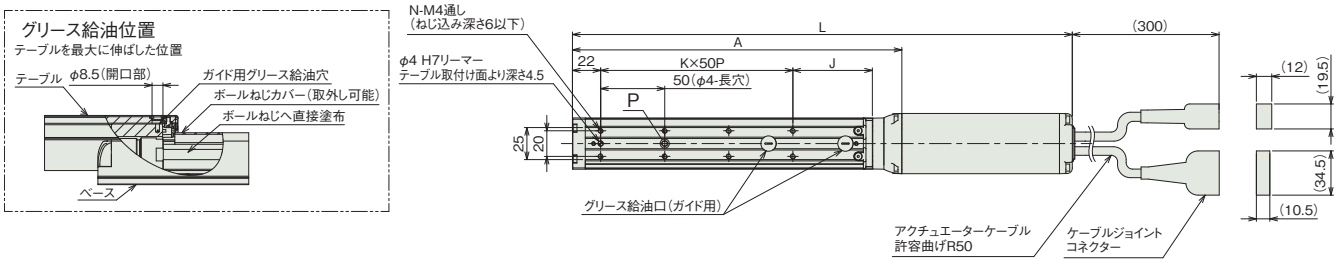
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

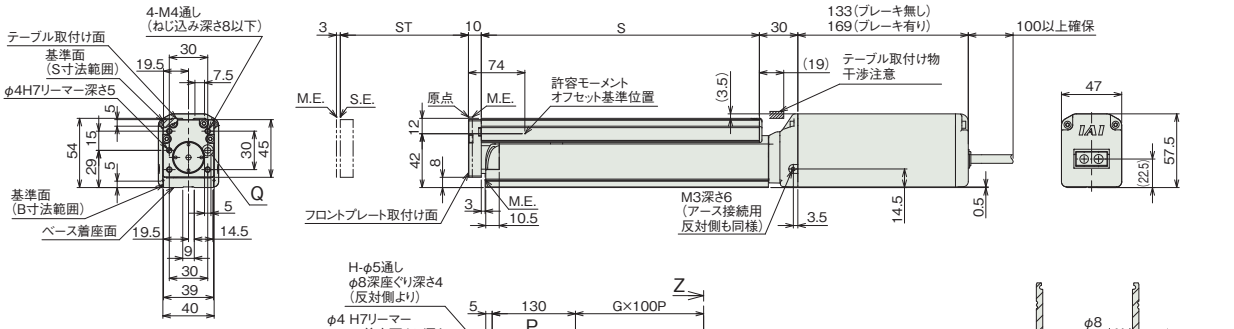
寸法図

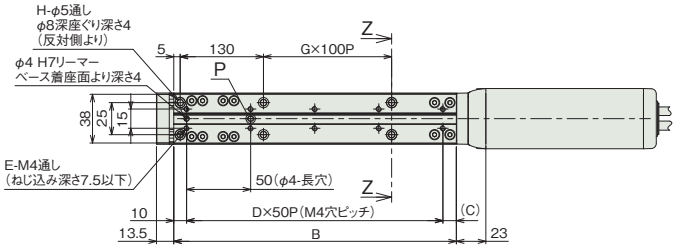
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

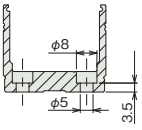
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

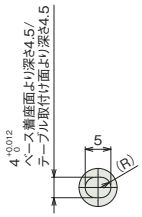




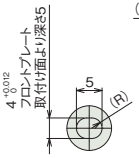




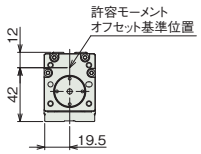
断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細



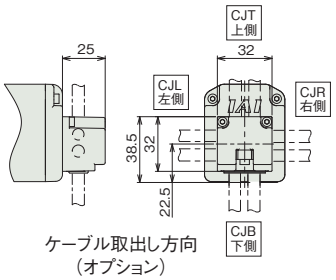
詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細



許容モーメントオフセット基準位置

■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	340	365	390	440	490	540
	ブレーキ有り	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



ケーブル取出し方向
(オプション)

■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	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3
	ブレーキ有り	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-TA6C

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ | 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 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 25mm 〜 200 200mm (25mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

■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	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

■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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 1-275 ページをご確認ください。

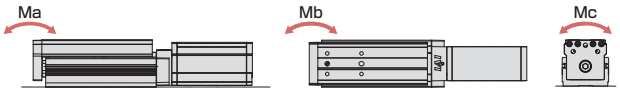
■メインスペック

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)	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			
		ブレーキ保持力(kgf)	4	6	10	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	ー
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。
1-276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				
リード (mm)	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	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		

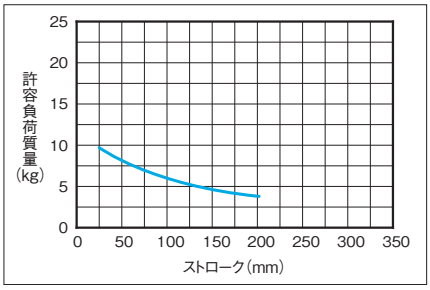
■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25～200(mm) (25mmごと)
20	1100
12	720
6	360
3	180

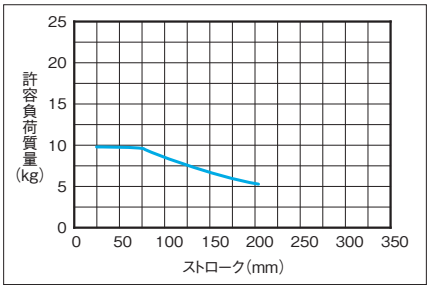
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

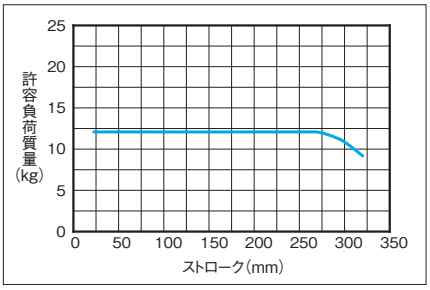
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



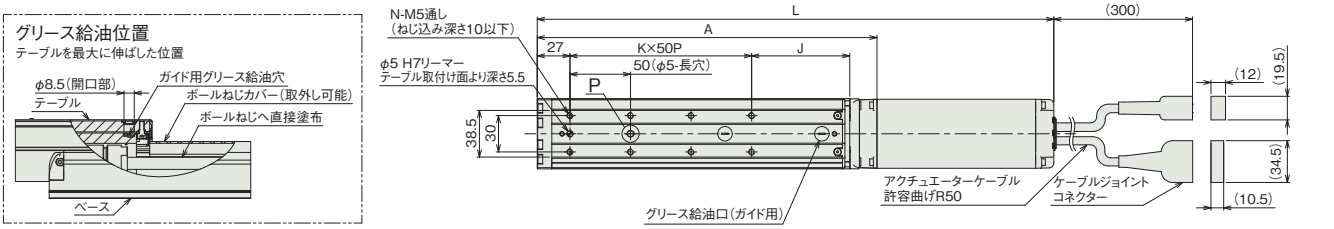
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

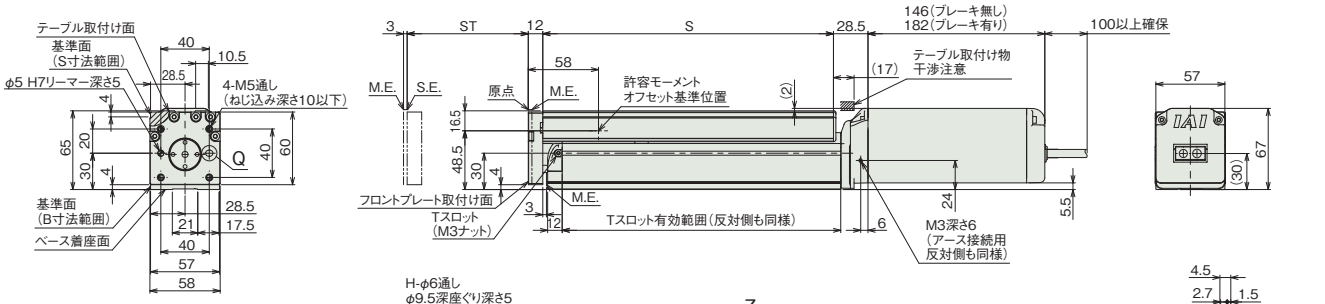
寸法図

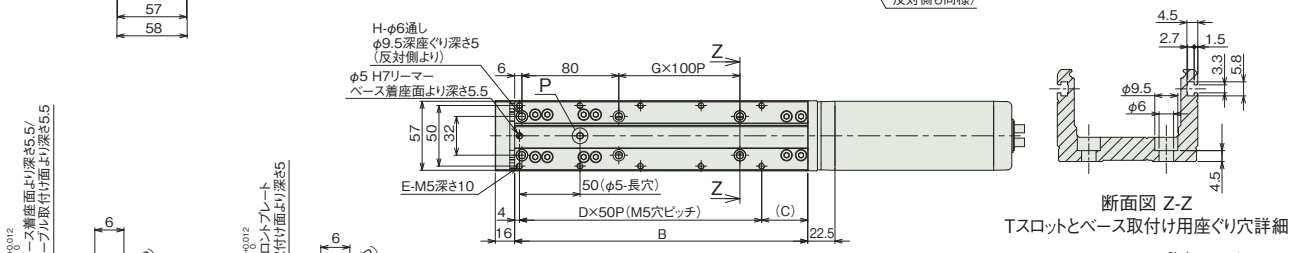
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

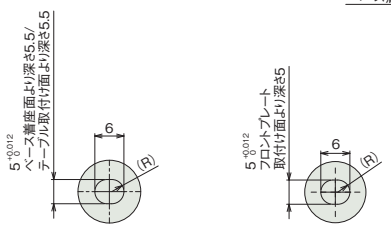
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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





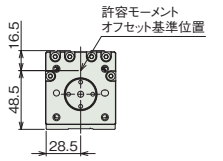




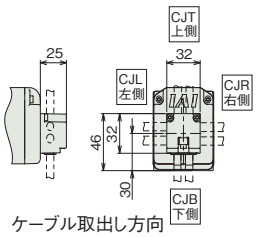
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細

断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細



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	ブレーキ無し	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
	ブレーキ有り	337.5	362.5	387.5	412.5	437.5	462.5	487.5	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)	ブレーキ無し	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5

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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 60 mm | 200V ACサーボモーター | 100 W

■型式項目

RCS4 - TA6C - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - 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	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	12 12mm 6 6mm 3 3mm	45 45mm 〜 320 320mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

■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	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

(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)	—	—

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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 1-275 ページをご確認ください。

■メインスペック

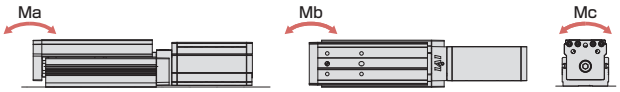
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	14	20	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	720	360	180
		定格加減速度(G)	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	10	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	720	360	180
		定格加減速度(G)	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	142	283	566
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	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	ー
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。
1-276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				
リード(mm)	加速度(G)									
	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		

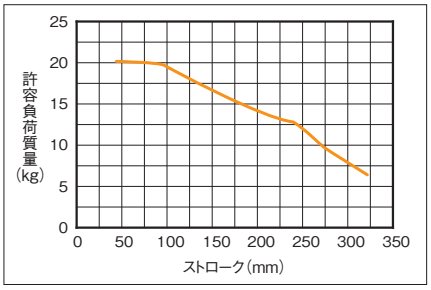
■ストロークと最高速度

ストローク / リード	45～270 (mm)	320 (mm)
12	720	575
6	360	285
3	180	140

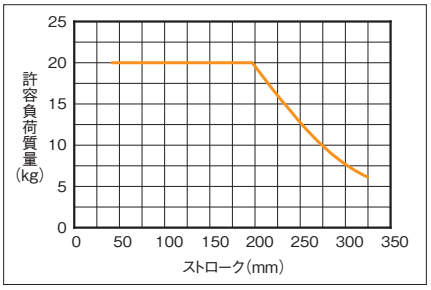
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

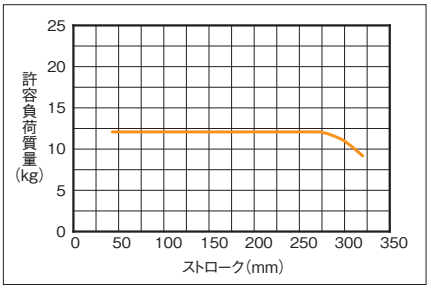
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



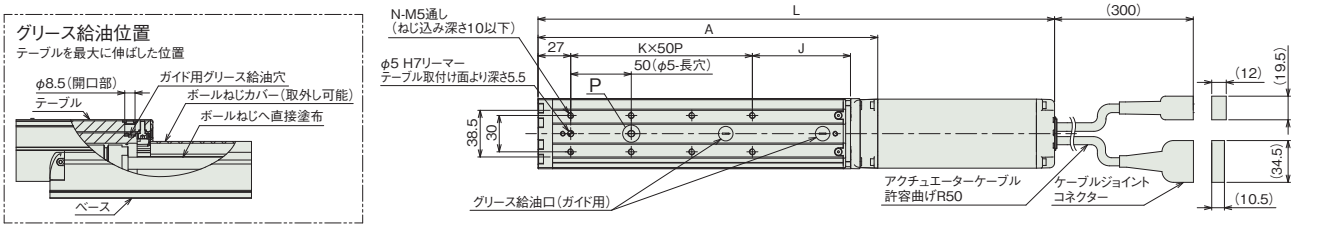
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

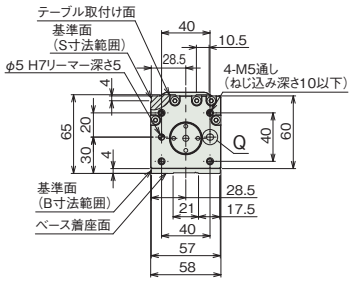
寸法図

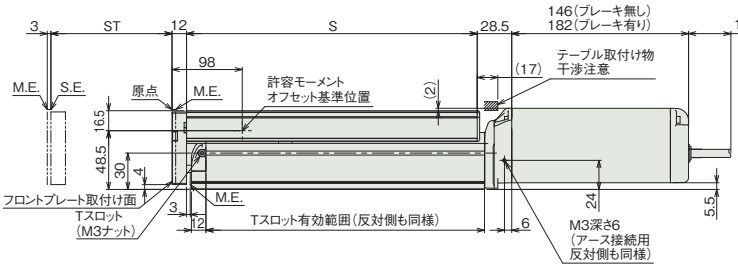
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

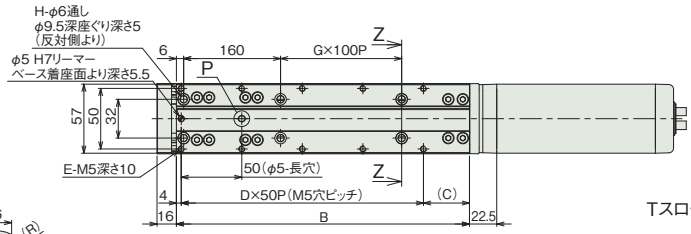
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

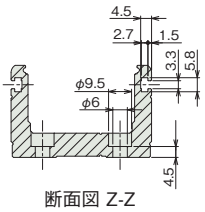
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



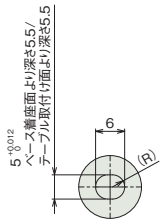




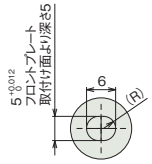




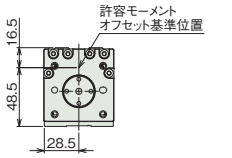
断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細



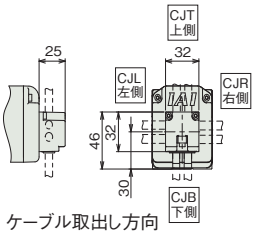
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細



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



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	401.5	426.5	451.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
	ブレーキ有り	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)	ブレーキ無し	2.9	3.1	3.3	3.4	3.7	4.1	4.4	4.7
	ブレーキ有り	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	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-TA7C

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 70 mm | 200V ACサーボモーター | 200 W

■型式項目

RCS4 - TA7C - 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 バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	25 25mm 〜 300 300mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

■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	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

■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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 1-275 ページをご確認ください。

■メインスペック

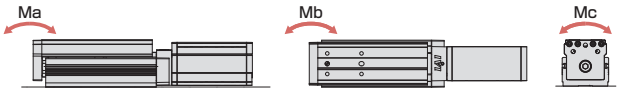
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	15	15	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1300	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.7	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	10	18	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1300	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	142	214	427	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	ー
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。
1-276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				
リード(mm)	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	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		

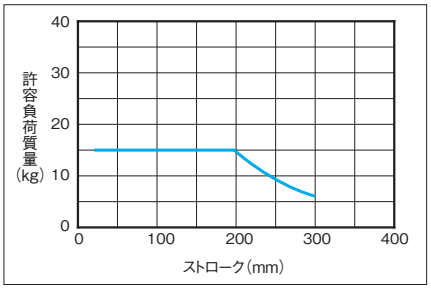
■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25～300(mm)
24	1300
16	960
8	480
4	240

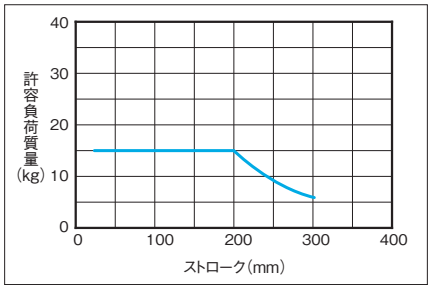
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

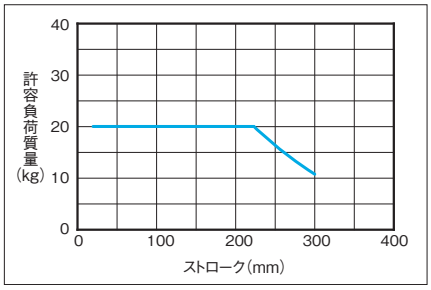
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



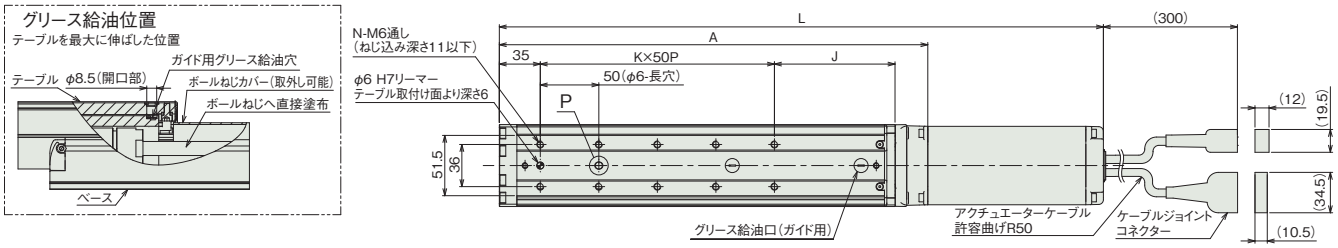
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

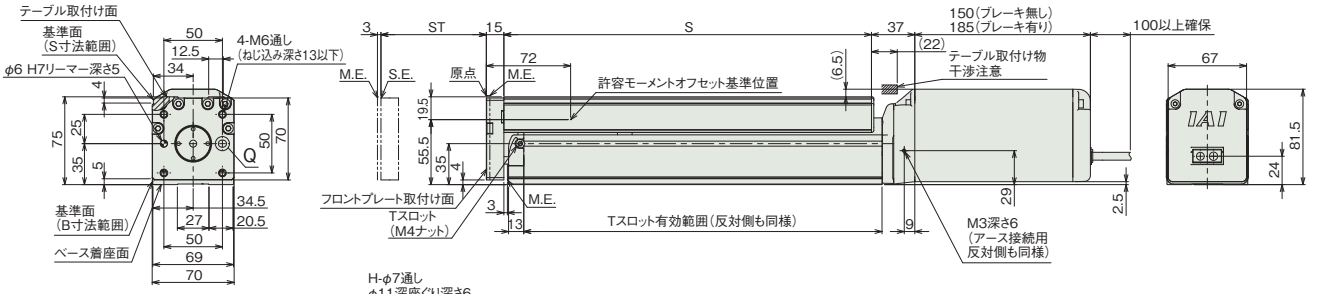
寸法図

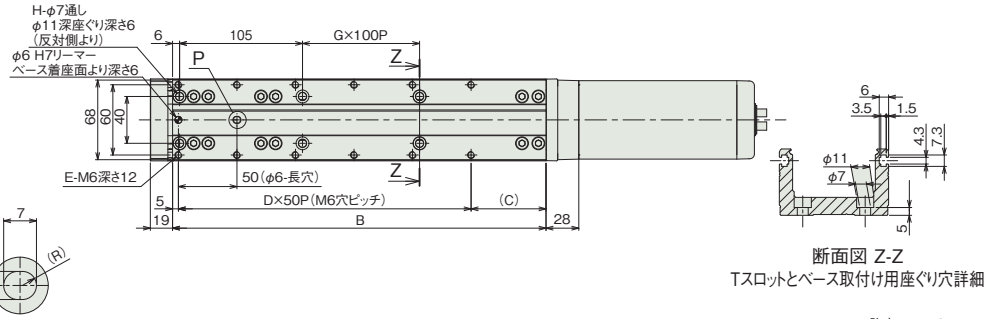
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD　3次元 CAD

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

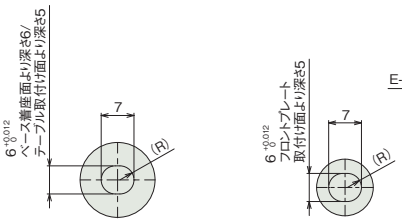
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





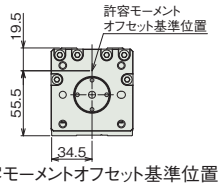


断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細

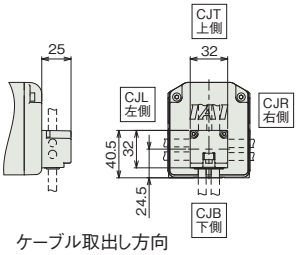


詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

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



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	250	300
L	ブレーキ無し	341	366	391	416	441	466	491	516	566	616
	ブレーキ有り	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)	ブレーキ無し	3.8	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	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	5.9	6.3	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-TA7C

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 70 mm / 200V ACサーボモーター / 200 W

■型式項目

RCS4 - TA7C - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - 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	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	40 40mm 〜 〜 390 390mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

■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	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

(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)	—	—

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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 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 1-275 ページをご確認ください。

■メインスペック

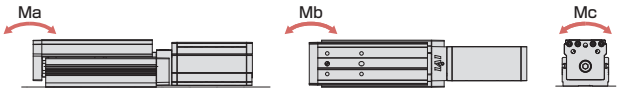
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	25	30	30
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18	24
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	214	427	855
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	8	18	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

(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	ー
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。
1-276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				
リード(mm)	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	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		

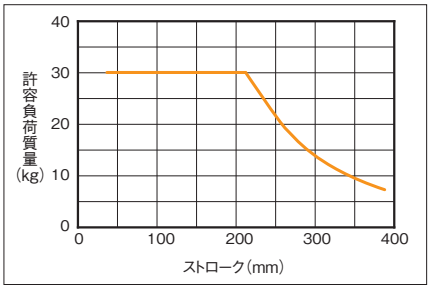
■ストロークと最高速度

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

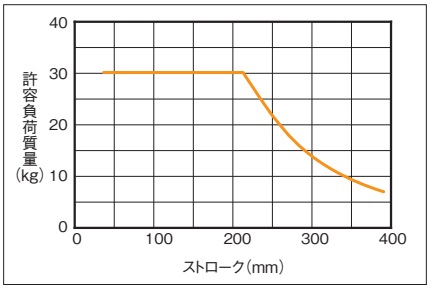
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

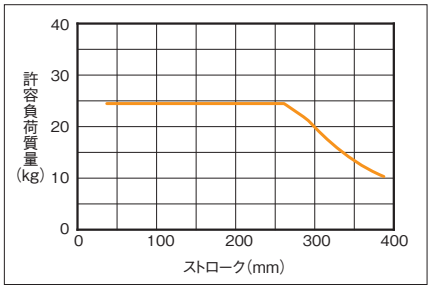
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



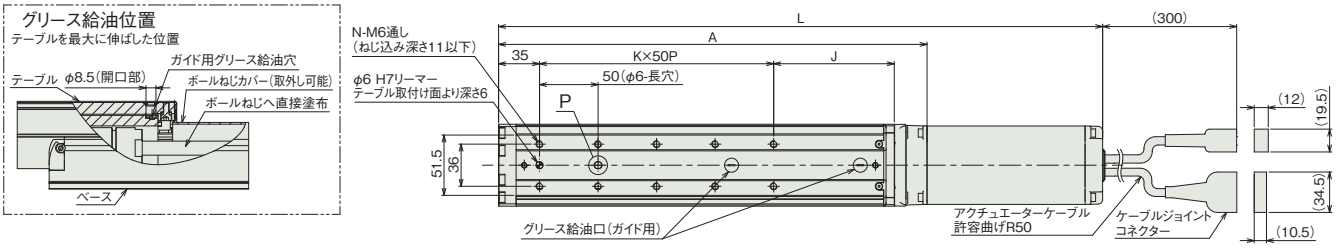
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

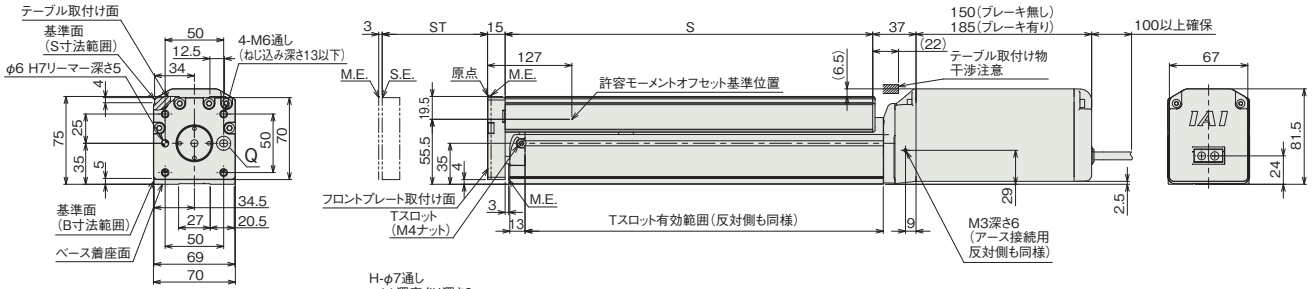
寸法図

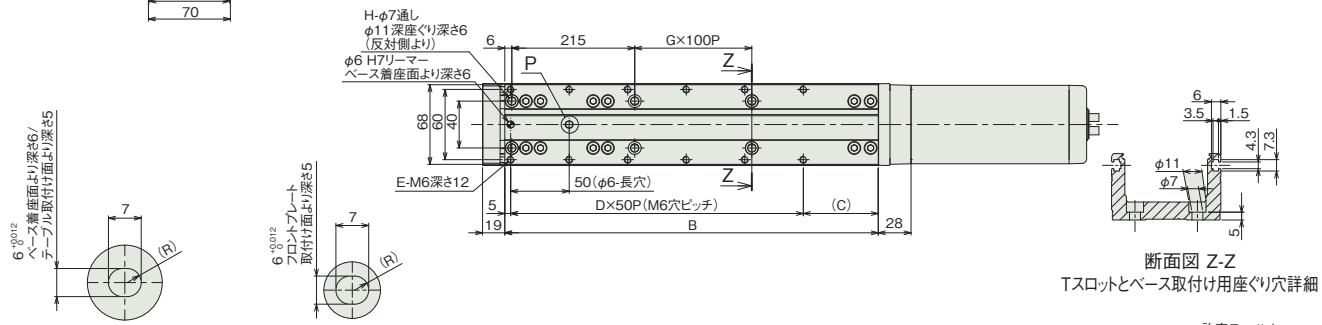
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



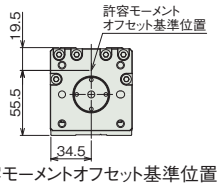




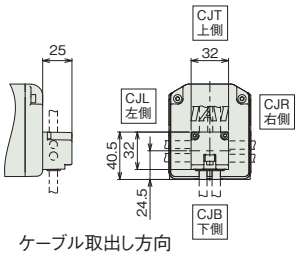
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細

断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細



許容モーメントオフセット基準位置



ケーブル取出し方向
(オプション)

■ストロークと寸法

ストローク		40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	ブレーキ無し	466	491	516	566	616	666	716	766	816
	ブレーキ有り	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)	ブレーキ無し	5.3	5.5	5.7	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4
	ブレーキ有り	5.8	6.0	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0	8.5	8.9

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		
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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-TA4R

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ / 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 - TA4R - 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 バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 25mm 〜 150 150mm (25mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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



(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	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	—
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	—
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	—
原点逆仕様	NM	4-595	—
背面取付けプレート	RP	4-598	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいず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)	—	—
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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 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。
(5) 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 1-275 ページをご確認ください。

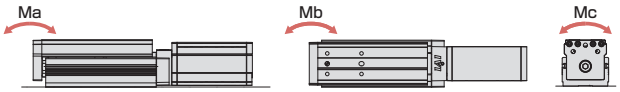
■メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
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
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
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	ー
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。
1-276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			
リード (mm)	加速度(G)							
	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		9	9	9	

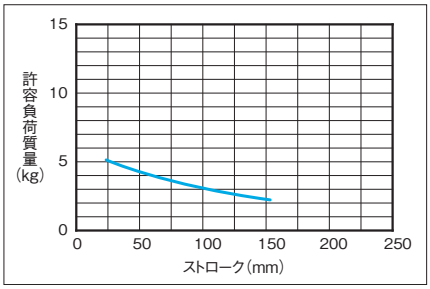
■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25～150(mm) (25mmごと)
16	800
10	600
5	300
2.5	150

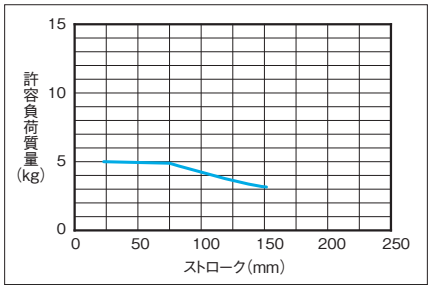
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

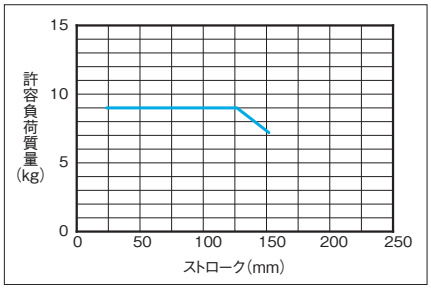
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



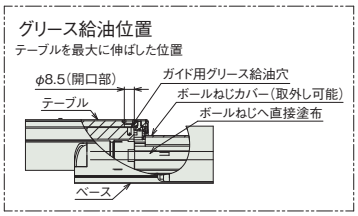
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

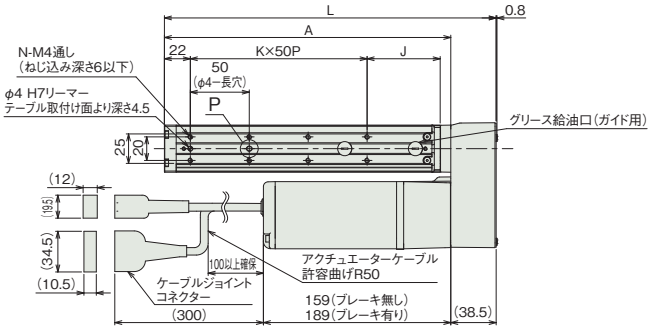
寸法図

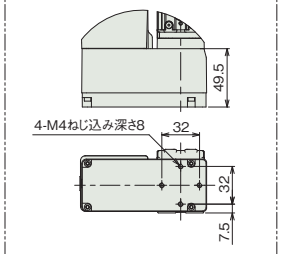
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

※1 25～100ストロークの場合、上面取付け用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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

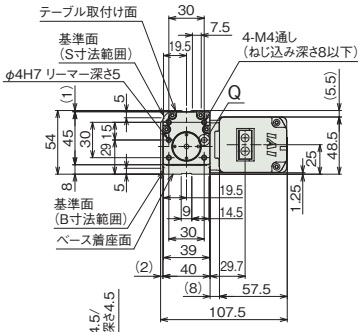
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

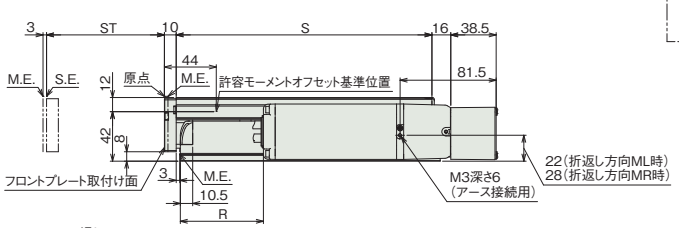


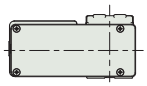


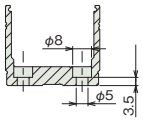


背面取付けプレート(オプション)

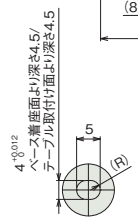




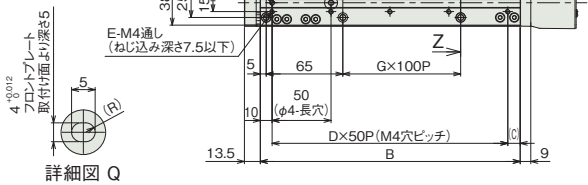




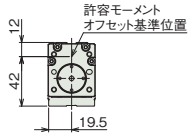
断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細



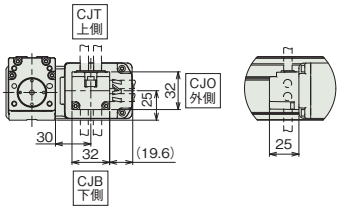
詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細



許容モーメントオフセット基準位置

■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	45.5	70.5
	ブレーキ有り	-84.5	-59.5	-34.5	-9.5	15.5	40.5
S		92	117	142	167	192	217



ケーブル取出し方向(オプション)

■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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 40 mm | 200V ACサーボモーター | 60 W

■型式項目

RCS4 - TA4R - WA - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - 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	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	40 40mm ～ 240 240mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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



(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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
背面取付けプレート	RP	4-598	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれ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	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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 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。
(5) 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 1-275 ページをご確認ください。

■メインスペック

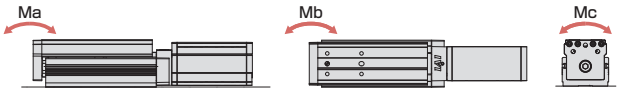
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	10	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	600	300	150
		定格加減速度(G)	0.7	0.7	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6	9
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	600	300	150
		定格加減速度(G)	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
推力		定格推力(N)	85	170	340
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	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
		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	ー
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。
1-276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			
リード(mm)	加速度(G)							
	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	

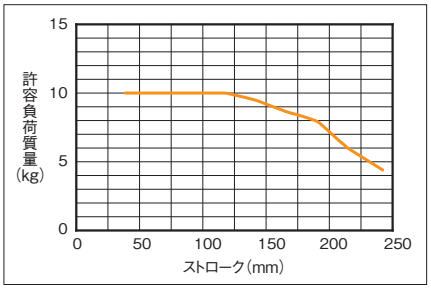
■ストロークと最高速度

ストローク / リード	40～240(mm)
10	600
5	300
2.5	150

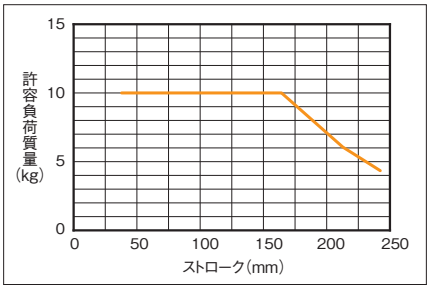
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

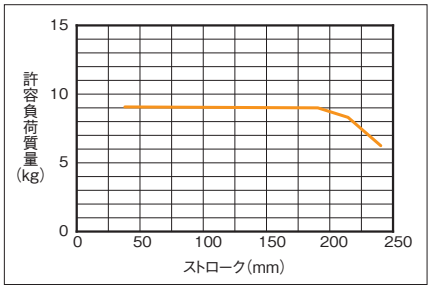
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



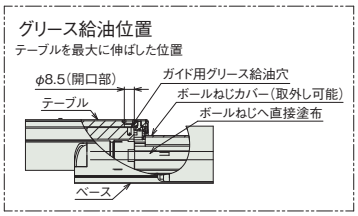
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

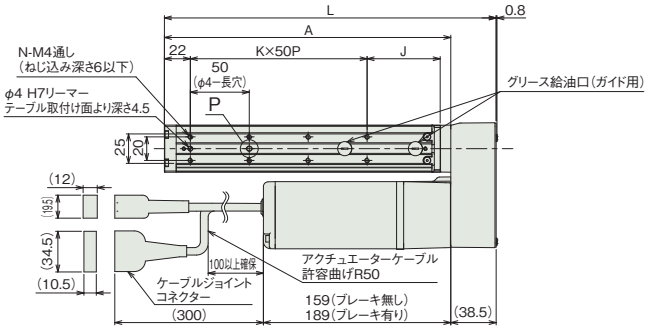
寸法図

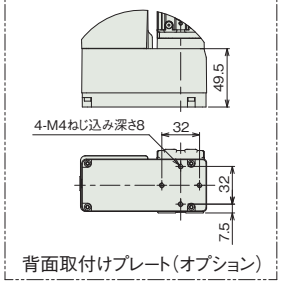
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD　3次元 CAD

※1 40ストロークの場合、上面取付け用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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

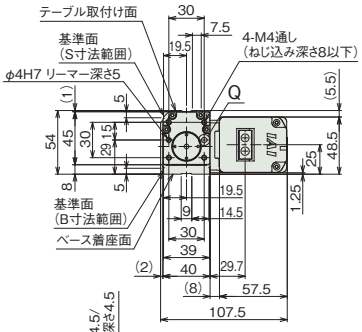
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

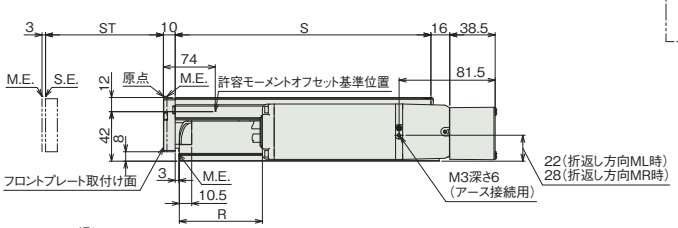


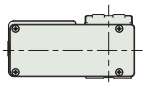


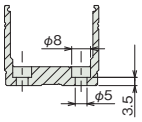


背面取付けプレート(オプション)

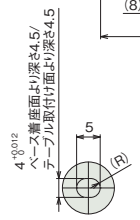




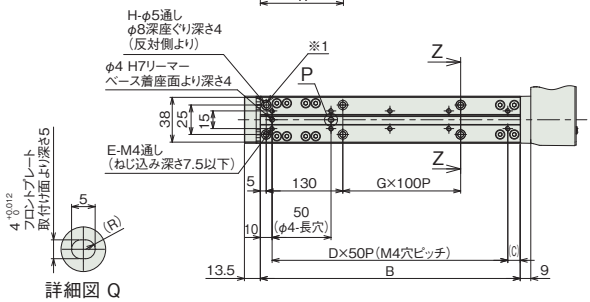




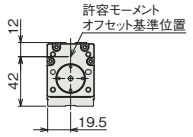
断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



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



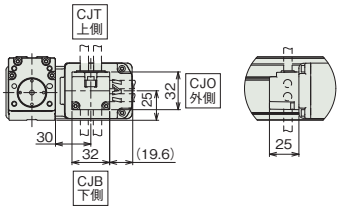
許容モーメントオフセット基準位置

■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	170.5	220.5
	ブレーキ有り	-9.5	15.5	40.5	90.5	140.5	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	2.4	2.6
	ブレーキ有り	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9



ケーブル取出し方向(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		
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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-TA6R

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 60mm / 200V ACサーボモーター / 100W

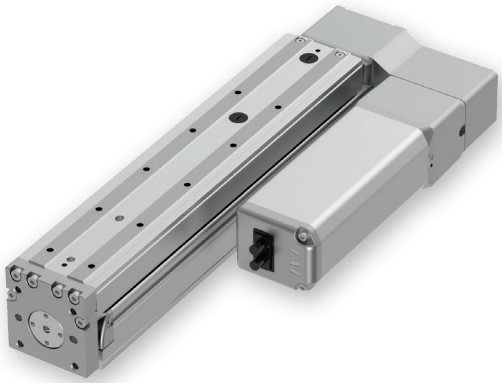
■型式項目

RCS4 - TA6R - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 25mm 〜 200 200mm (25mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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



(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	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	—
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	—
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいず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)	—	—
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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 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。
(5) 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 1-275 ページをご確認ください。

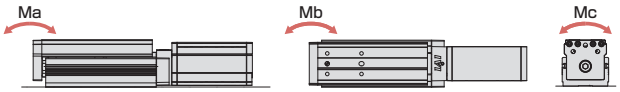
■メインスペック

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)	8	8	8	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000	720	360	180
		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
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	6	10	10
	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	1	0.5	0.5
		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	6	10	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)	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	ー
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。
1-276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			
リード(mm)	加速度(G)							
	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	

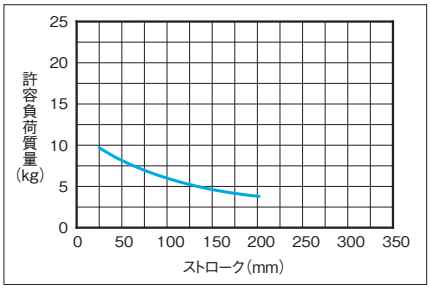
■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25～200(mm)(25mmごと)
20	1000
12	720
6	360
3	180

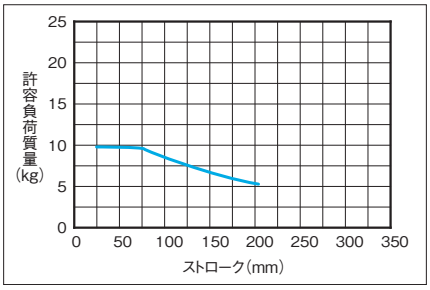
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

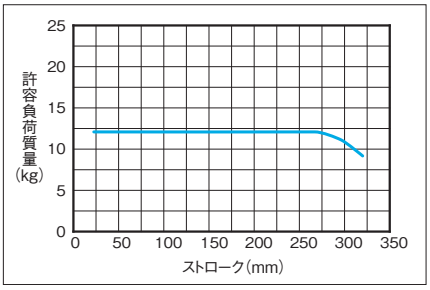
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



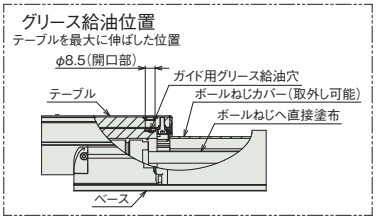
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

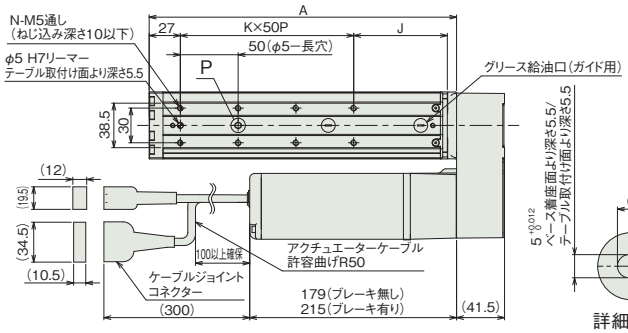
寸法図

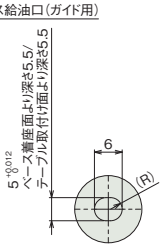
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 25～100ストロークの場合、上面取付け用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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

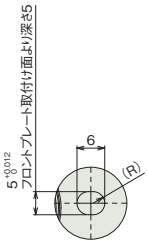
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



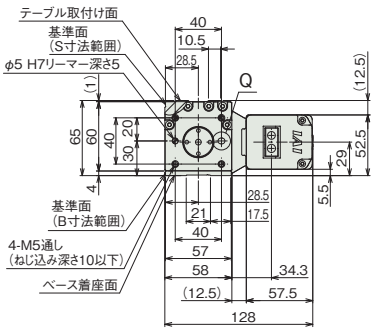


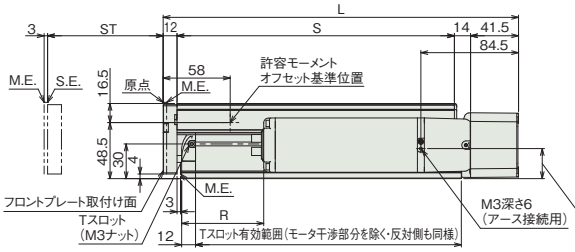


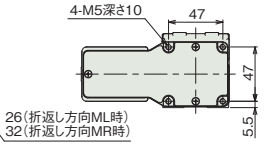
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

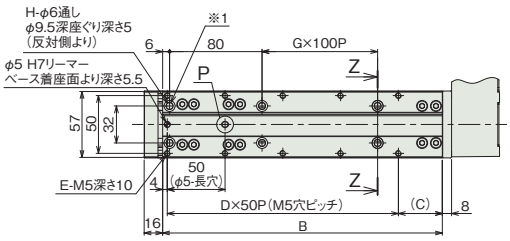


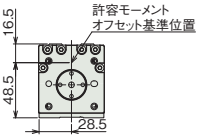
詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細



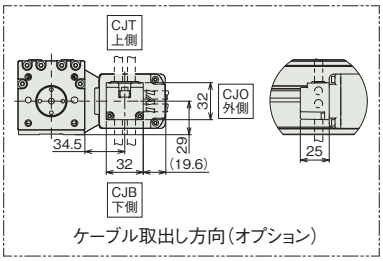




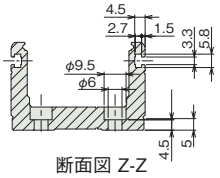




許容モーメントオフセット基準位置



ケーブル取出し方向(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

■ストロークと寸法

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	ブレーキ無し	-54	-29	-4	21	46	71	96	121
	ブレーキ有り	-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)	ブレーキ無し	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6
	ブレーキ有り	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9

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		
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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-TA6R

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 60mm / 200V ACサーボモーター / 100W

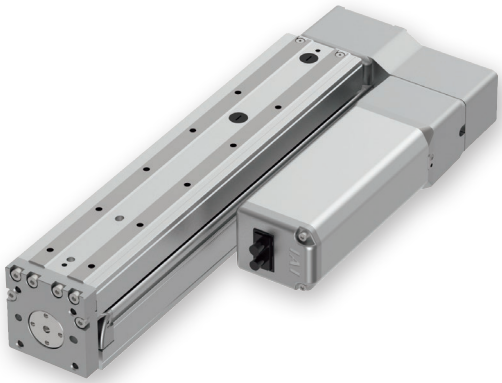
■型式項目

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 バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	12 12mm 6 6mm 3 3mm	45 45mm 〜 320 320mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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



(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**	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	4-583	—
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	4-592	—
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	4-592	—
原点逆仕様	**NM**	4-595	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれ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	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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 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 1-275 ページをご確認ください。

■メインスペック

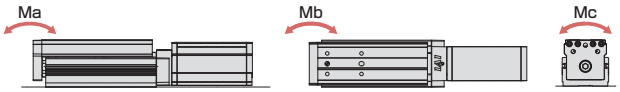
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	14	20	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	720	360	180
		定格加減速度(G)	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	10	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	720	360	180
		定格加減速度(G)	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
推力		定格推力(N)	142	283	566
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	6	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	ー
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。
1-276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			
リード (mm)	加速度(G)							
	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	

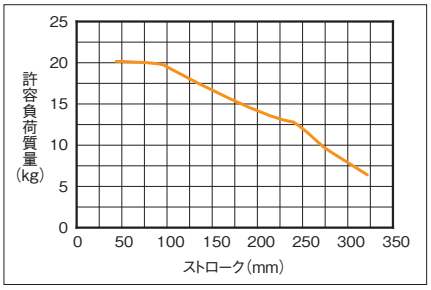
■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	45～270 (mm)	320 (mm)
12	720	575
6	360	285
3	180	140

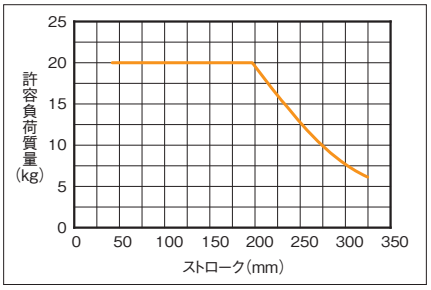
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

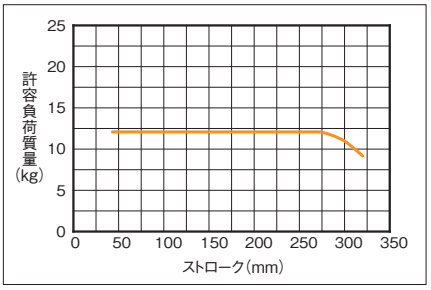
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



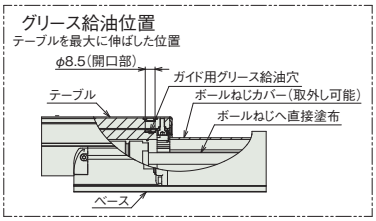
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

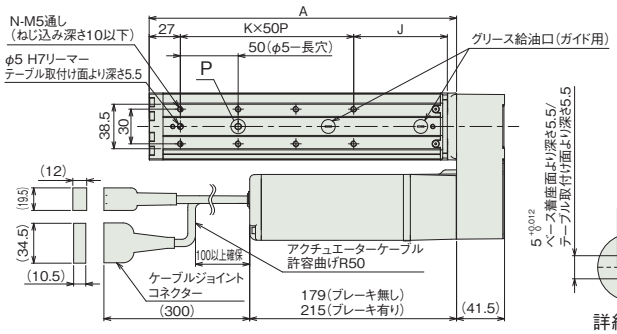
■寸法図

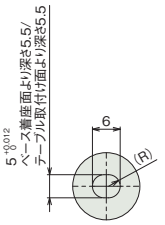
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

(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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

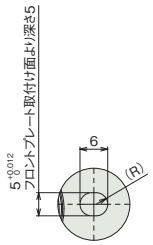
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



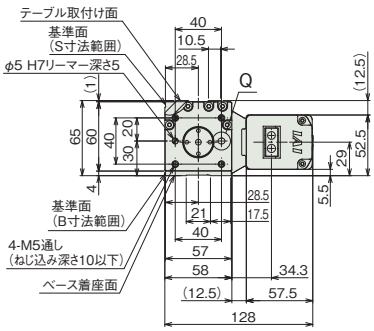


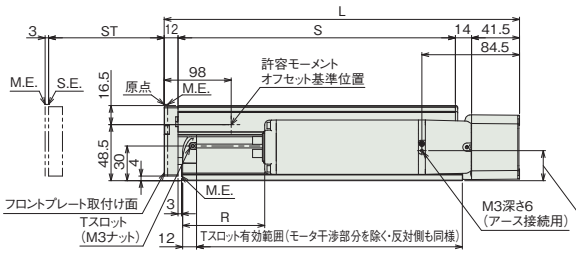


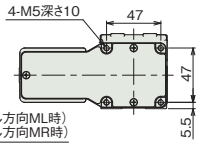
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

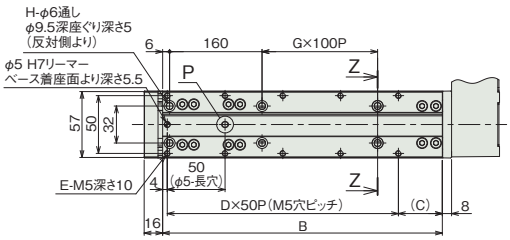


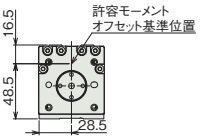
詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細



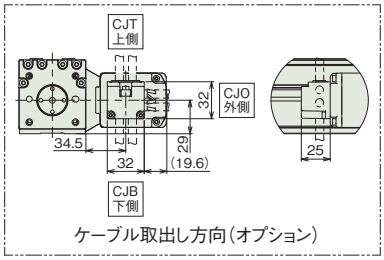




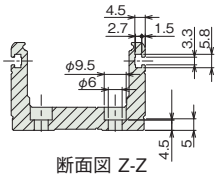




許容モーメントオフセット基準位置



ケーブル取出し方向(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		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	271	321
	ブレーキ有り	10	35	60	85	135	185	235	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	4.8	5.1
	ブレーキ有り	3.6	3.7	3.9	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4

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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-TA7R

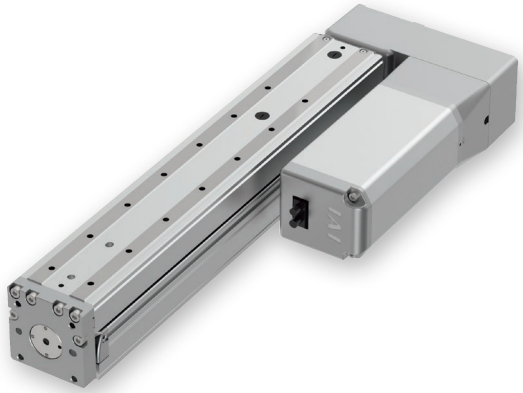
〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ / 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 - 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 バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	25 25mm 〜 300 300mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

(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
ブレーキ	B	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	—
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	—
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいず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)	—	—
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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 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。
(5) 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 1-275 ページをご確認ください。

■メインスペック

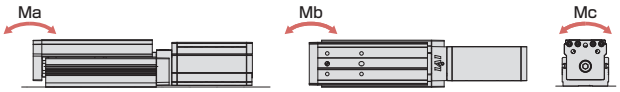
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	15	15	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.7	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	10	18	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
推力		定格推力(N)	142	214	427	855
ブレーキ		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	ー
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。
1-276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			
リード(mm)	加速度(G)							
	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		20	20	20	

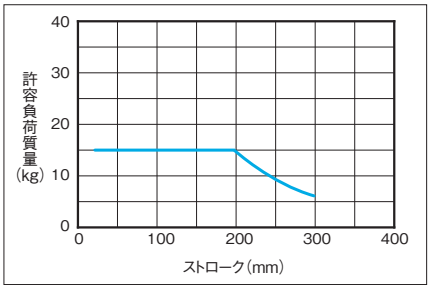
■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25～300(mm)
24	1200
16	960
8	480
4	240

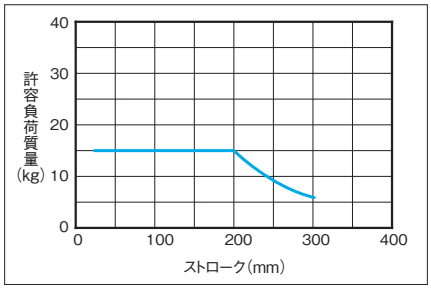
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

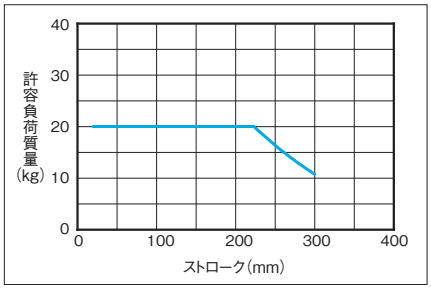
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



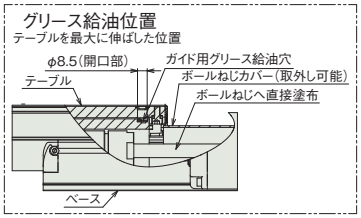
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

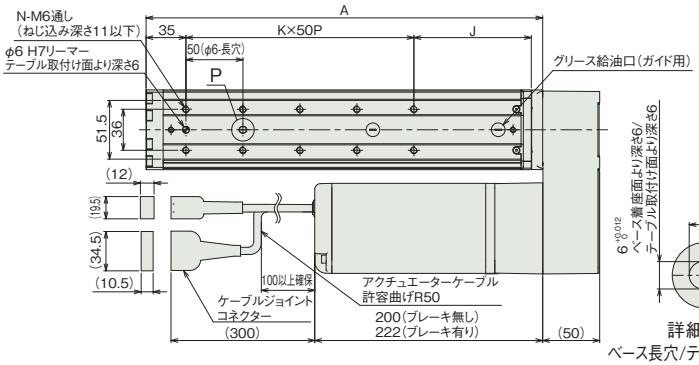
■寸法図

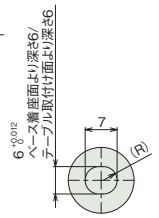
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

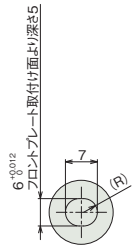
※1 25～75ストロークの場合、上面取付け用φ7ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため、工具が使用できません。
下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

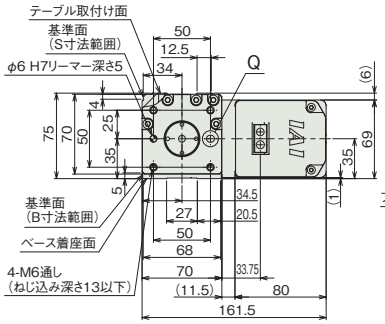
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

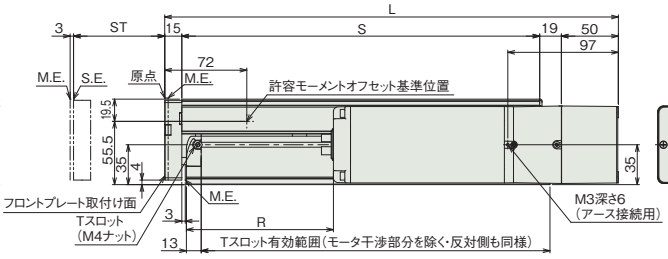


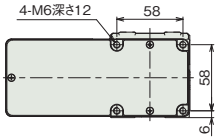


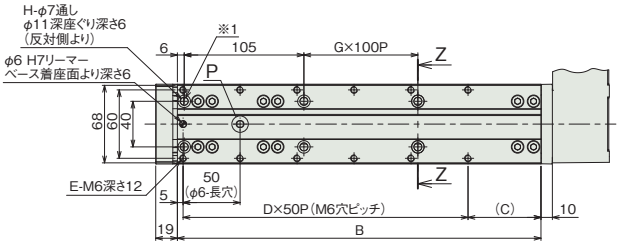


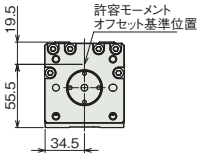


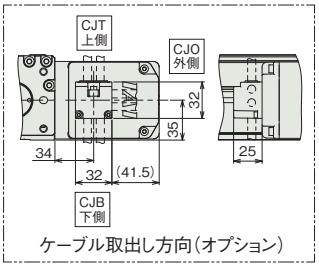


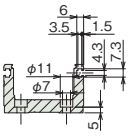












■ストロークと寸法

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	229
	ブレーキ有り	-68	-43	-18	7	32	57	82	107	157	207
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	4.6	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.6	7.0
	ブレーキ有り	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-TA7R

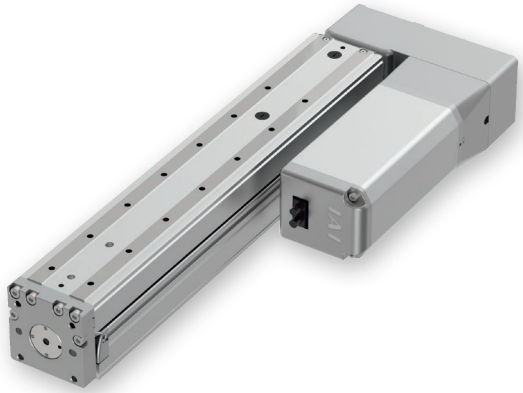
〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 70 mm / 200V ACサーボモーター / 200 W

■型式項目

RCS4 - TA7R - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - 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	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	40 40mm 〜 390 390mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

(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	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	—
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	—
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	—
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれ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	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、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-328 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) 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 1-275 ページをご確認ください。

■メインスペック

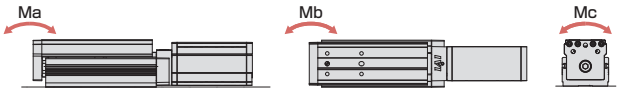
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	25	30	30
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18	24
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
推力		定格推力(N)	214	427	855
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	8	18	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

(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	ー
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。
1-276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			
リード(mm)	加速度(G)							
	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	

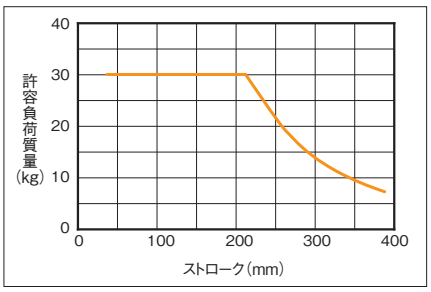
■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	40～290(mm)	340(mm)	390(mm)
16	960	730	600
8	480	365	300
4	240	180	150

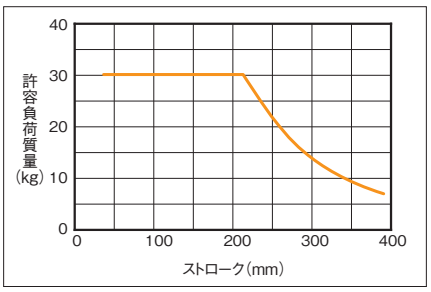
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

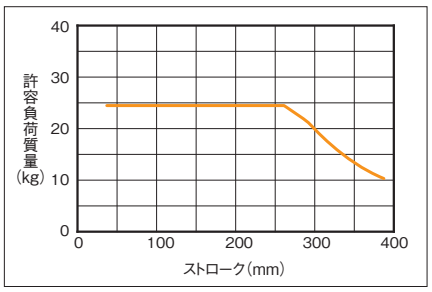
■水平　平置き



■水平　横立て



■垂直



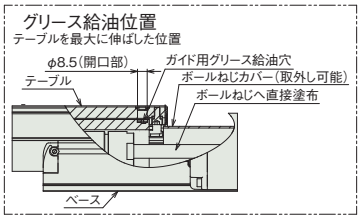
(注)　許容負荷質量の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

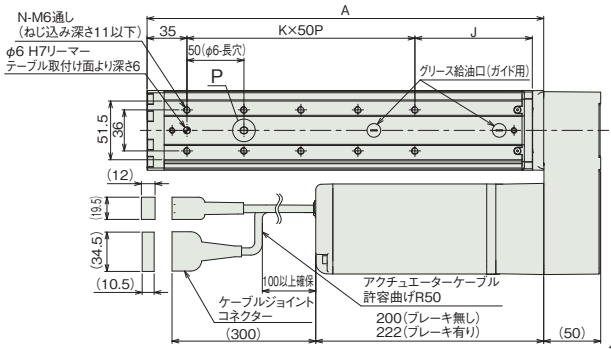
■寸法図

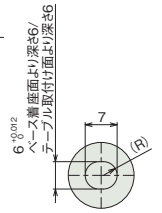
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

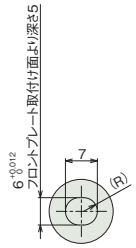
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



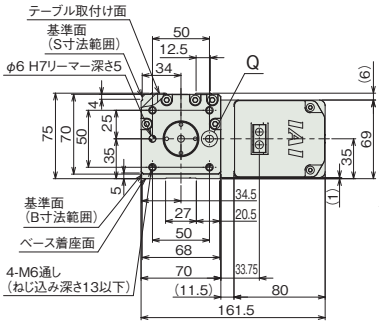


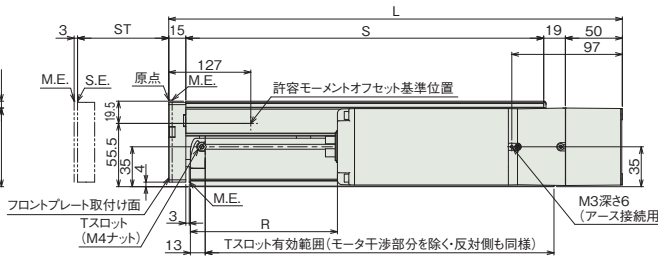


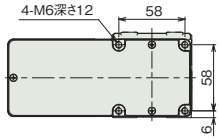
詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

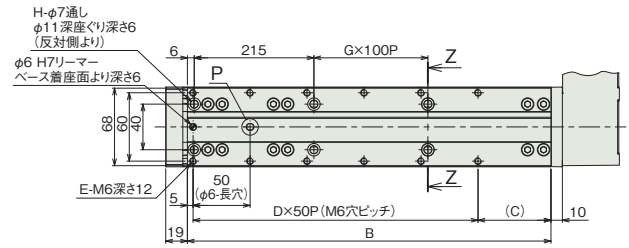


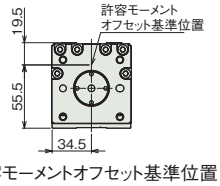
詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細



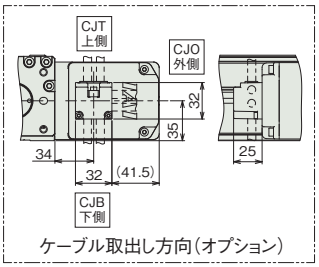




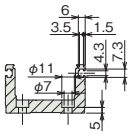




許容モーメントオフセット基準位置



ケーブル取出し方向(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

■ストロークと寸法

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	429
	ブレーキ有り	57	82	107	157	207	257	307	357	407
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	7.9	8.3	8.8	9.2
	ブレーキ有り	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS2 / RCS3

サーボモーター 200V				
RCS2 RCS3	テーブル	RCS2-TCA5N	4-575	
		RCS2-TWA5N	4-577	
		RCS2-TFA5N	4-579	
		RCS3-CTZ5C	4-581	

RCS2-TCA5N

細小型 | テーブル | モーターストレート | 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 XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
(3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

■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 I	標準価格 エンコーダー種類 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	4-583	–
CE対応仕様	CE	4-583	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–

■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)	–	–

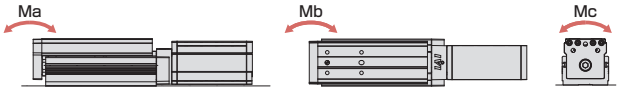
■メインスペック

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)	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
		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
	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
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。1-276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

リード＼ストローク	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。

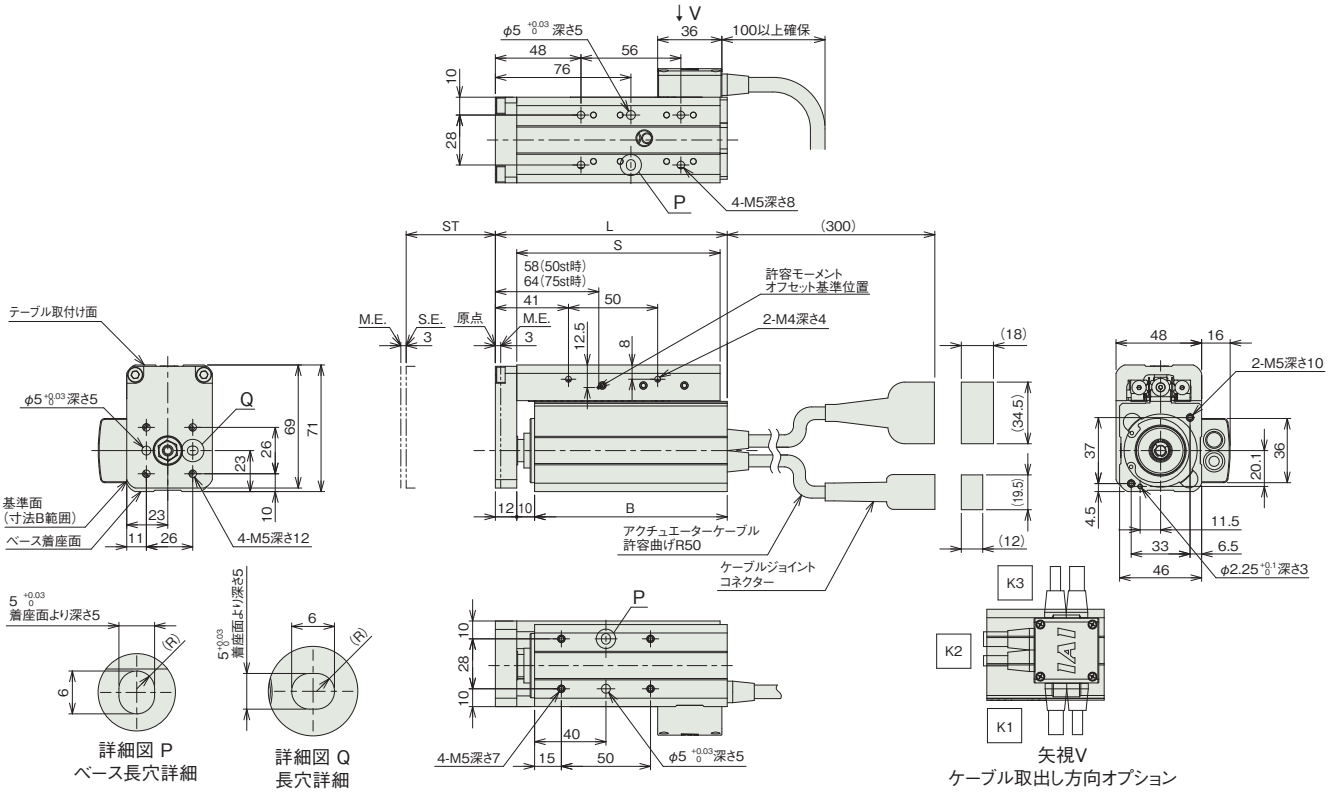
■寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

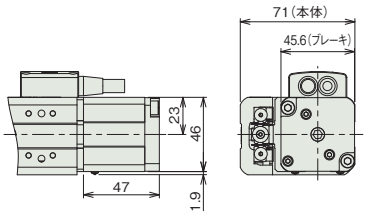
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダー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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 本体取付け面(底面)のセンターと、テーブル上の取付け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

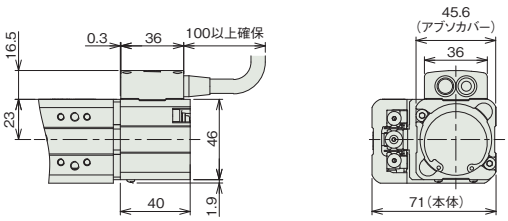


■ブレーキ有り



■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

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)	1.3	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(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。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

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	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 XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
(3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

■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
	I	A
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)	–	–
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**	4-583	–
CE対応仕様	**CE**	4-583	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	4-592	–
コネクターケーブル前側取出 (注1)	**K2**	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	4-592	–

(注1) アブソリュート仕様の場合は選択できません。

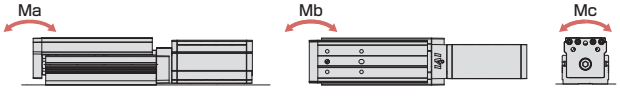
■メインスペック

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
		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
	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
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。1-276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

リード＼ストローク	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。

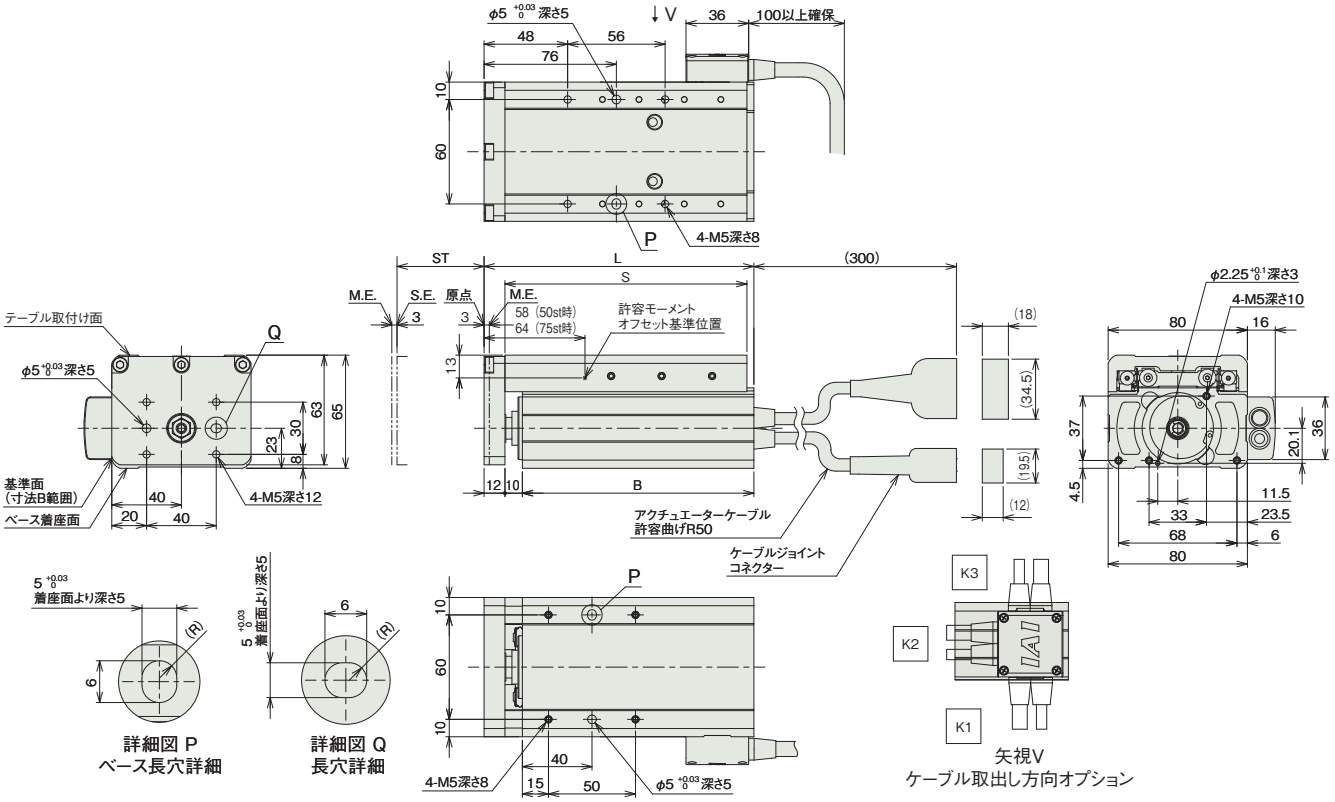
■寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

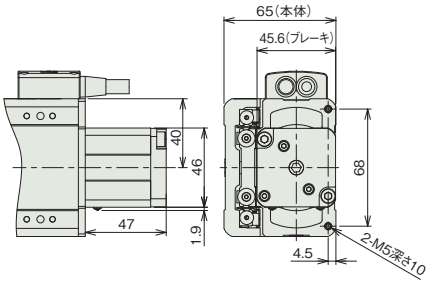
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダー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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

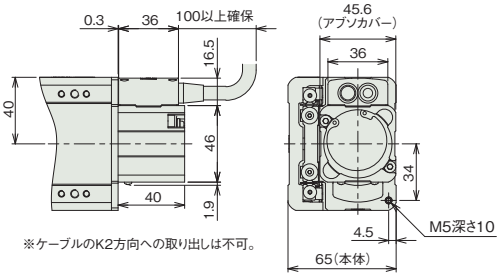


■ブレーキ有り



■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。



※ケーブルのK2方向への取り出しは不可。

■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
質量 (kg)	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(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。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS2-TFA5N

細小型 | テーブル | 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

RCS2 - TFA5N - [エンコーダー種類] - 60 - [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]

シリーズ	タイプ
RCS2	TFA5N

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 XSEL
T4	RCON RSEL SCON2

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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 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。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
(3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

■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 I	標準価格 エンコーダー種類 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	4-583	–
CE対応仕様	CE	4-583	–
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	–

■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)	–	–

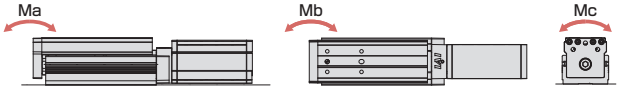
■メインスペック

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)	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
		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
	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
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。1-276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

リード＼ストローク	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。

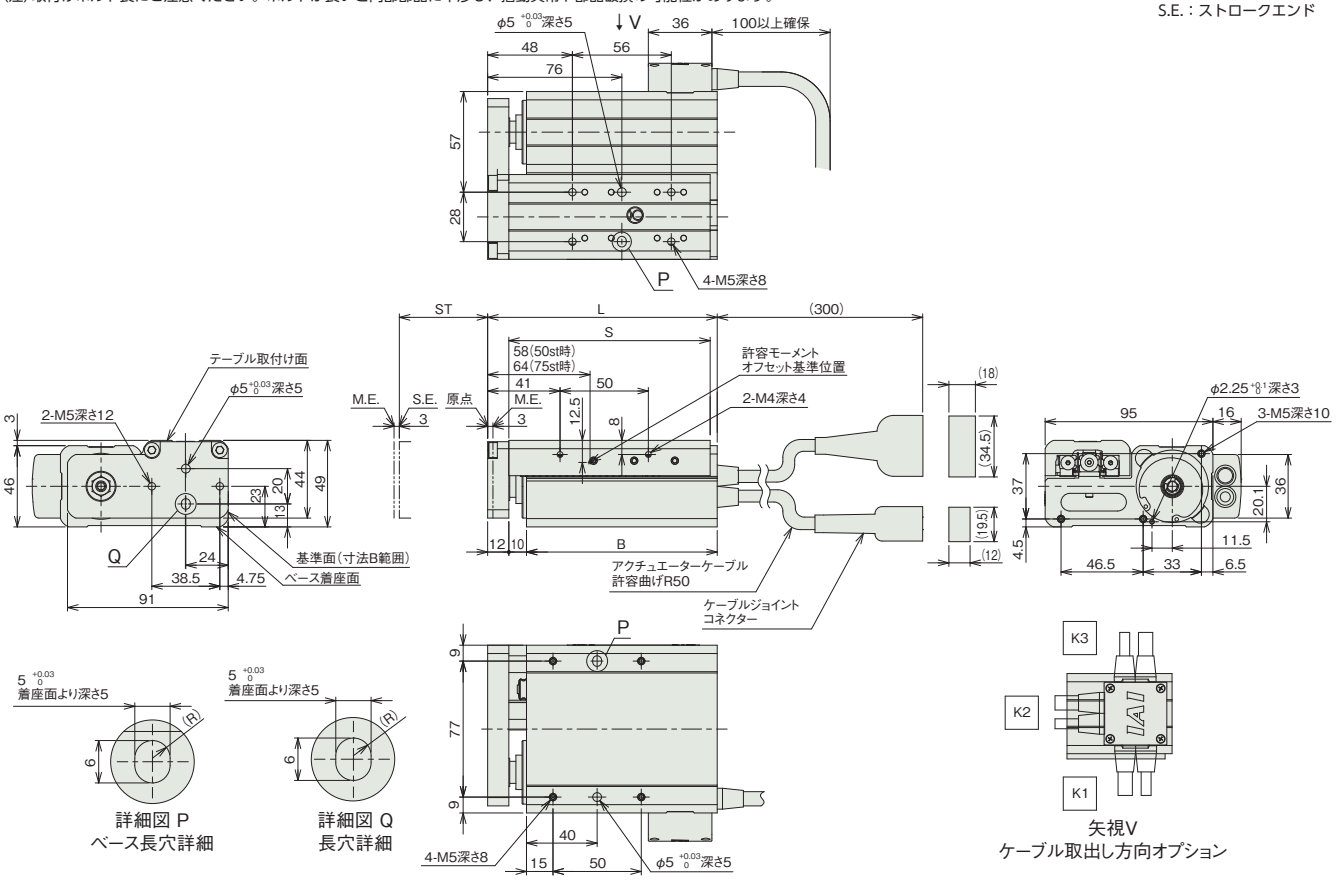
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

■ブレーキ無し

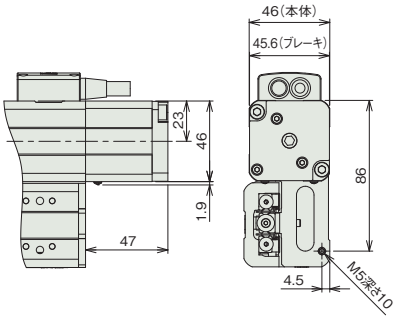
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



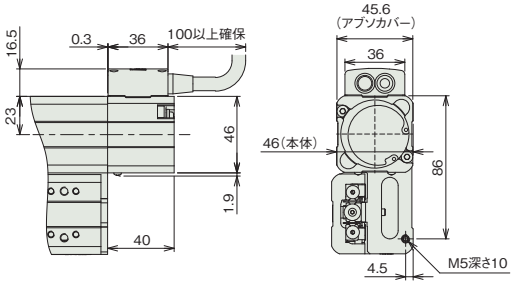
矢視V
ケーブル取出し方向オプション

■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
質量(kg)	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(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。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS3-CTZ5C

テーブル | モーターストレート | 本体幅 60mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS3 - CTZ5C - [ ] - 60 - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - B - [ ]

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		25～100 25mmごと	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

選定上の注意

(1) 本アクチュエーターは横立て、天吊りでの動作はできませんのでご注意ください。取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。

(2) 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いただく必要があります。

(3) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 50mm 以下です。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

■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	–

■オプション価格表(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	4-583	–
原点逆仕様	NM	4-595	–

■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

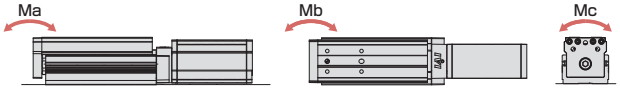
項目		内容
リード	ボールねじリード(mm)	10
水平 可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5
水平 速度/加減速度	最高速度(mm/s)	833
水平 速度/加減速度	定格加減速度(G) (注1)	3.2 (瞬時最大4.8G)
水平 速度/加減速度	最高加減速度(G) (注1)	3.2 (瞬時最大4.8G)
垂直 可搬質量	最大可搬質量(kg)	1
垂直 速度/加減速度	最高速度(mm/s)	833
垂直 速度/加減速度	定格加減速度(G) (注1)	3.2 (瞬時最大4.8G)
垂直 速度/加減速度	最高加減速度(G) (注1)	3.2 (瞬時最大4.8G)
推力	定格推力(N)	85
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	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	最大ストローク(mm)	100
ストローク	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
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
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℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	ー
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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。1-276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

リード \ ストローク	25～100 (25mmごと)
10	833

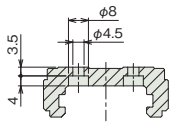
(単位はmm/s)

寸法図

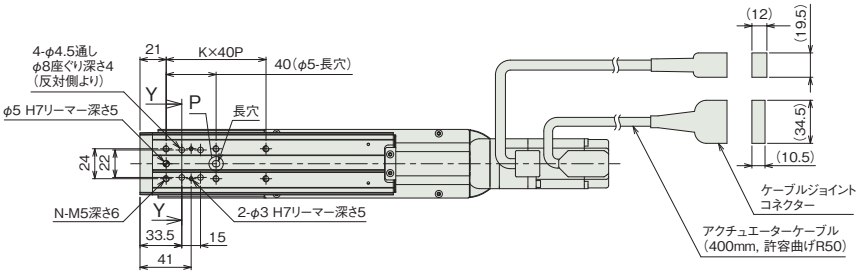
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

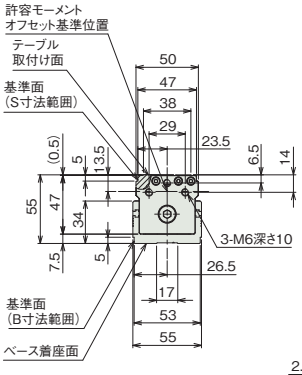
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

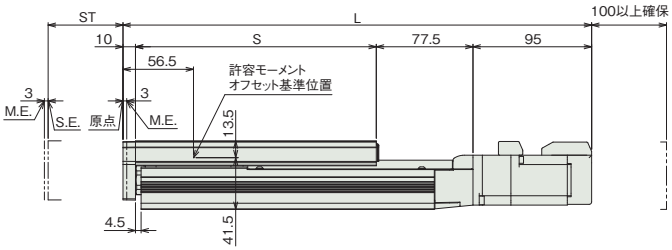
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

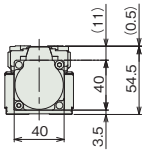


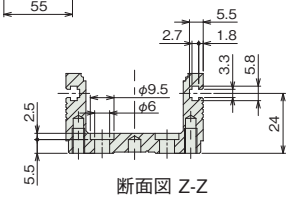
断面図 Y-Y
テーブル取付け座ぐり穴詳細



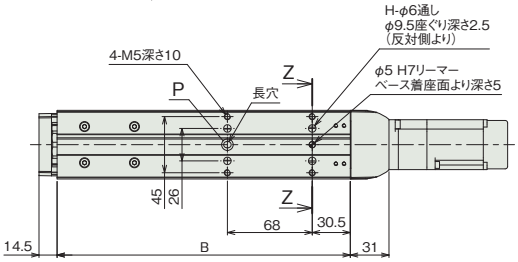


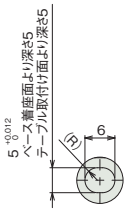






断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細





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
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 三相AC200V	–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-P/Q		6	三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

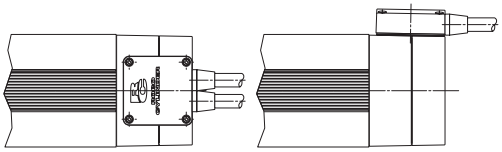
ロッドタイプ／ラジアルシリンダー／テーブルタイプ オプション

ケーブル取出し方向

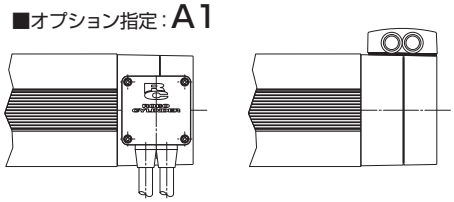
型 式 **A1 / A2 / A3**

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。

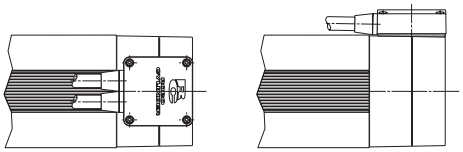
モーター方向取出（標準） ■オプション指定なし（無記入）



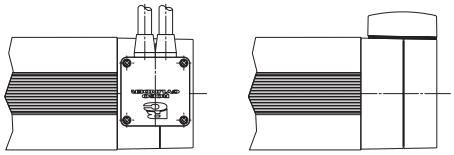
左側取出 ■オプション指定：A1



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 電源 OFF またはサーボ OFF 時に、ロッドやテーブルが移動しないように保持する機構です。
※アクチュエーターを垂直で使用する場合は、本オプションが必要です。

CE 対応

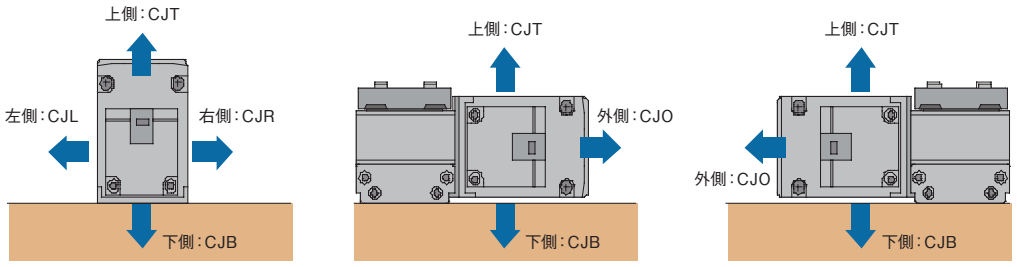
型 式 **CE**

説 明 1-283 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。

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。

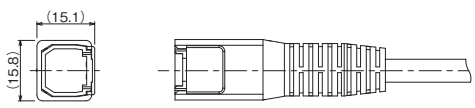


小型コネクター仕様

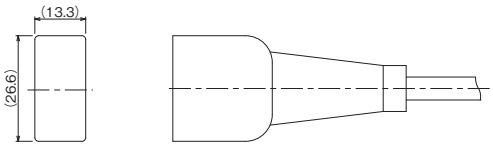
型 式 **CNS**

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**

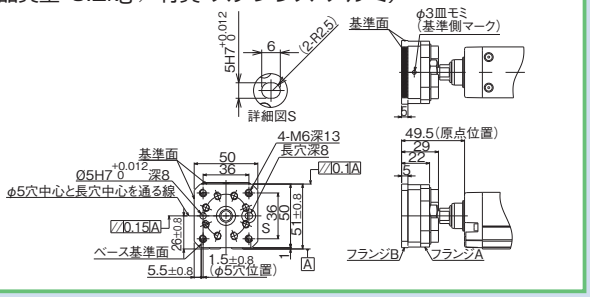
説 明 内部ガイドブロックを2つにするオプションです。動的許容モーメントがMa、Mb方向にアップし、水平平置き設置時の可搬質量が標準仕様の2倍になります。

先端アダプター（フランジ）

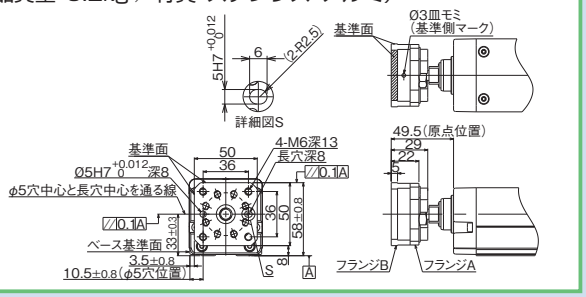
型 式 **FFA**

説 明 ロッド先端にジグなどをボルト4本で取付けるためのアダプターです。(組付け出荷)

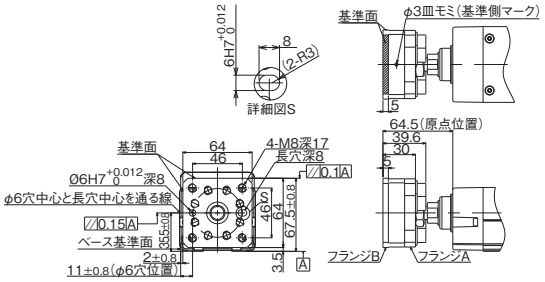
RCP6(S)-RRA4□ / RCS4-RRA4□
単品型式　RCP6-FFA-RRA4
(単品質量:0.2kg ／材質:ステンレス・アルミ)



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)

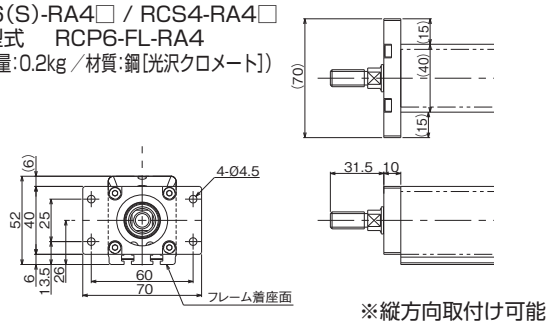


フランジ（前）

型 式 **FL**

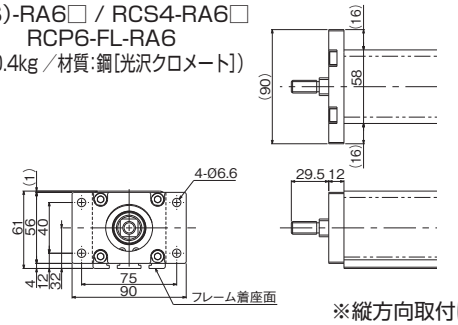
説 明 アクチュエーター本体側よりボルトで固定するための金具です。
※ RCP6(S) シリーズは、組付け出荷ではありませんので、図面を参考に取付けてください。
ただし、先端アダプター（フランジ）「FFA」と合わせて選択した場合、フランジ前「FL」も組付けて出荷します。
※フランジは横方向取付けが基本となります。（寸法図は横方向取付けの場合です。）
ただし、ストロークやモーター取付け方向により取付けが出来ない場合があります。詳細は 4-601 ページをご参照ください。

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])



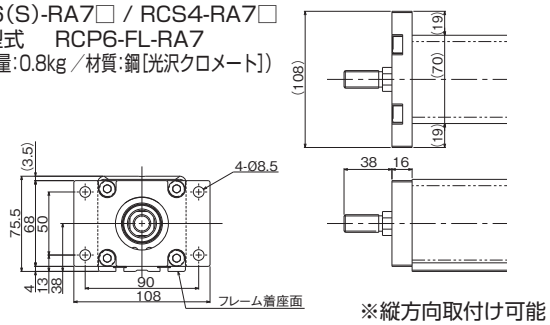
※縦方向取付け可能

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])



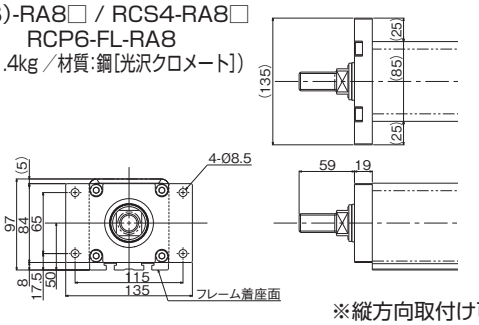
※縦方向取付け可能

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])



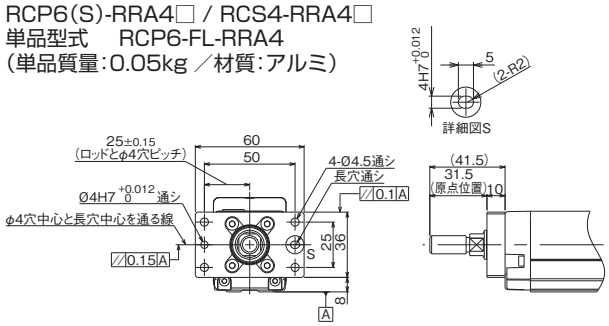
※縦方向取付け可能

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])

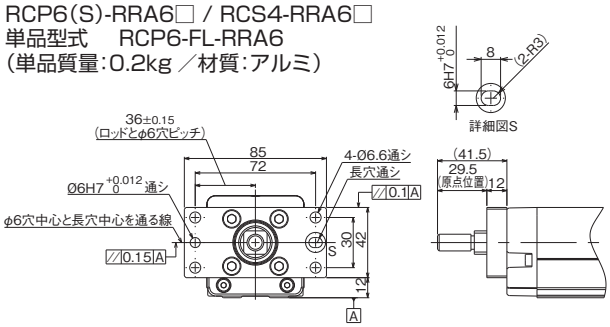


※縦方向取付け可能

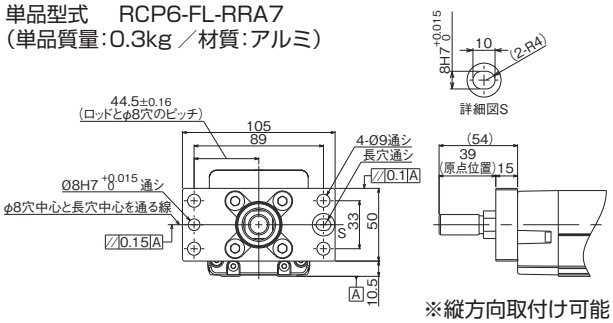
RCP6(S)-RRA4□ / RCS4-RRA4□
単品型式　RCP6-FL-RRA4
(単品質量:0.05kg／材質:アルミ)



RCP6(S)-RRA6□ / RCS4-RRA6□
単品型式　RCP6-FL-RRA6
(単品質量:0.2kg／材質:アルミ)

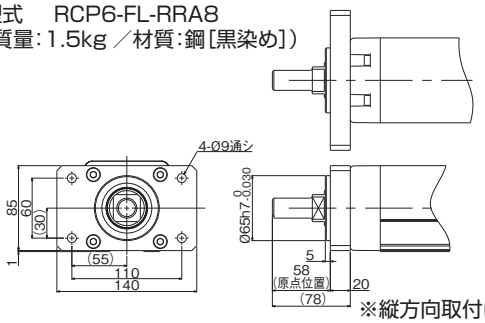


RCP6(S)-RRA7□ / RCS4-RRA7□
単品型式　RCP6-FL-RRA7
(単品質量:0.3kg／材質:アルミ)



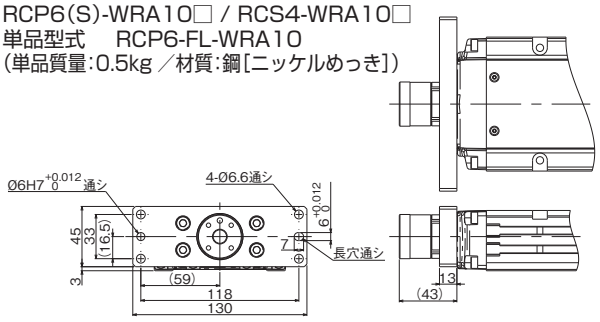
※縦方向取付け可能

RCP6(S)-RRA8□ / RCS4-RRA8□
単品型式　RCP6-FL-RRA8
(単品質量:1.5kg／材質:鋼[黒染め])

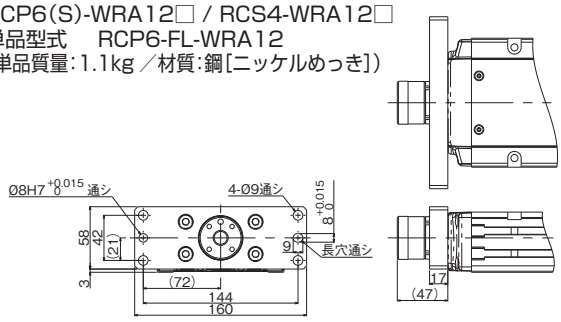


※縦方向取付け可能

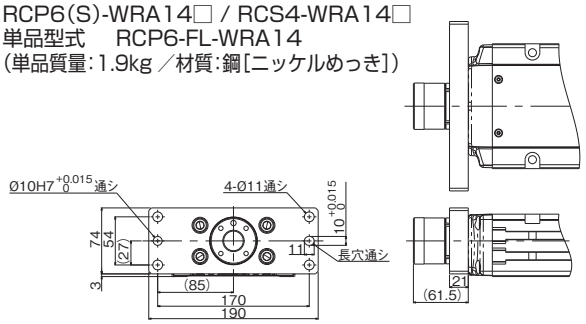
RCP6(S)-WRA10□ / RCS4-WRA10□
単品型式　RCP6-FL-WRA10
(単品質量:0.5kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



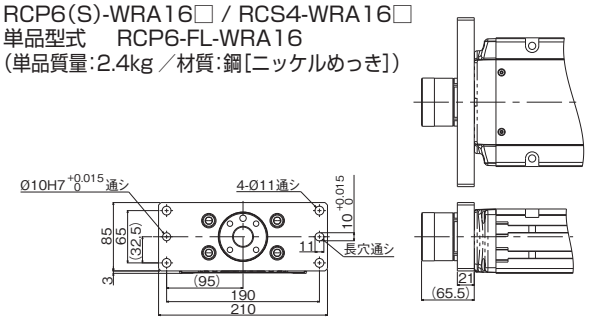
RCP6(S)-WRA12□ / RCS4-WRA12□
単品型式　RCP6-FL-WRA12
(単品質量:1.1kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



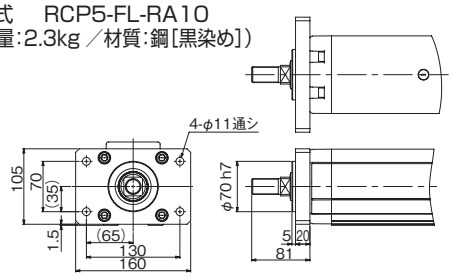
RCP6(S)-WRA14□ / RCS4-WRA14□
単品型式　RCP6-FL-WRA14
(単品質量:1.9kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



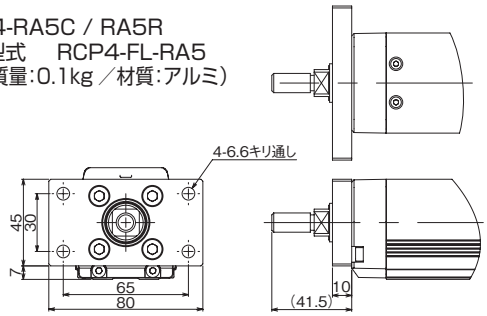
RCP6(S)-WRA16□ / RCS4-WRA16□
単品型式　RCP6-FL-WRA16
(単品質量:2.4kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



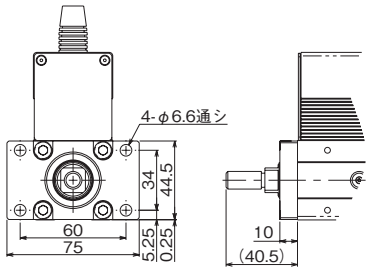
RCP5-RA10C / RA10R
単品型式　RCP5-FL-RA10
(単品質量:2.3kg ／材質:鋼[黒染め])



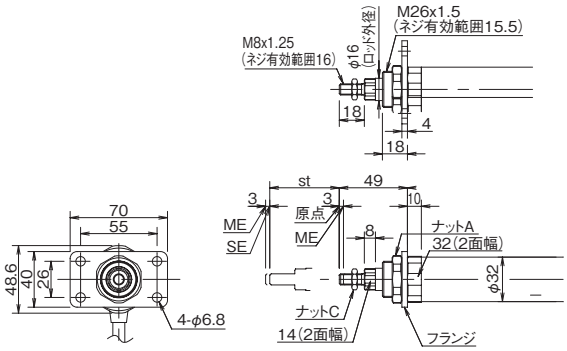
RCP4-RA5C / RA5R
単品型式　RCP4-FL-RA5
(単品質量:0.1kg ／材質:アルミ)



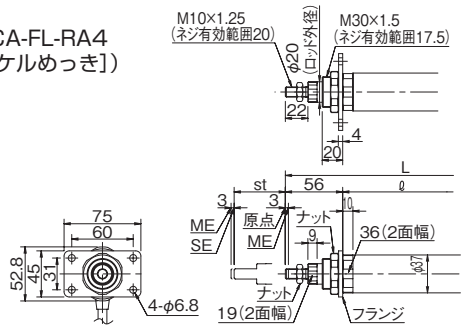
RCP2-SRA4R
単品型式　RCP2-FL-SRA4
(単品質量:0.09kg ／材質:アルミ)



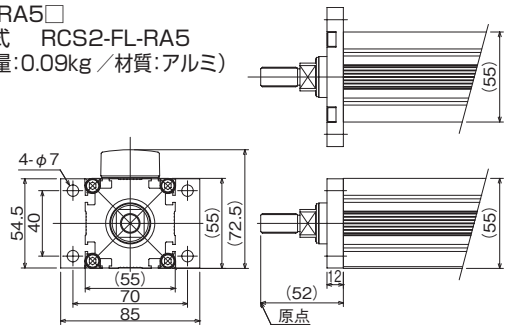
RCA-RA3□
単品型式　RCA-FL-RA3
(単品質量:0.07kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



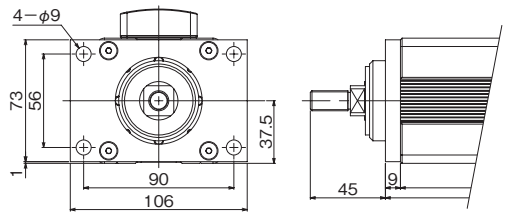
RCA-RA4□
単品型式　RCA-FL-RA4
(材質:鋼[ニッケルめっき])



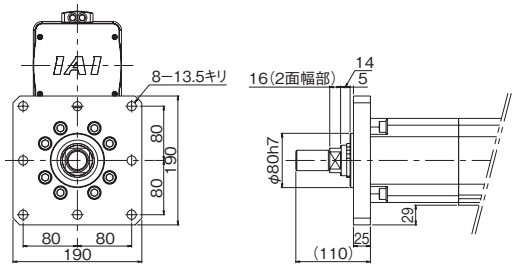
RCS2-RA5□
単品型式　RCS2-FL-RA5
(単品質量:0.09kg ／材質:アルミ)



RCS2-SRA7BD
単品型式　RCS2-FL-SRA7
（単品質量:0.07kg ／材質:アルミ）



RCS2-RA13R
単品型式　RCS2-FL-RA13
（単品質量:6.2kg ／材質:鋼[黒染め]）

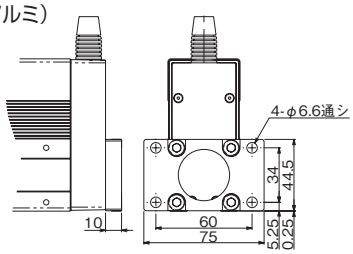


フランジ（後）

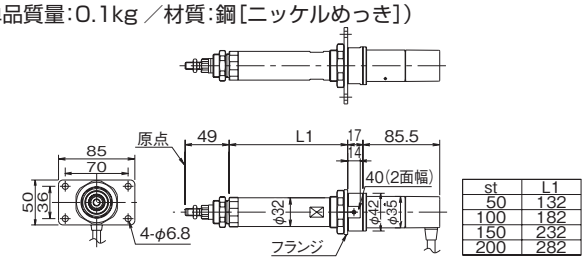
型　式 **FLR**

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。
※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。

RCP2-SRA4R
単品型式　RCP2-FL-SRA4
（単品質量:0.09kg ／材質:アルミ）

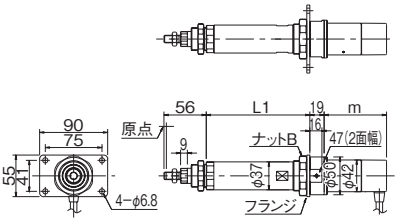


RCA-RA3C
単品型式　RCA-FLR-RA3
（単品質量:0.1kg ／材質:鋼[ニッケルめっき]）



st	L1
50	132
100	182
150	232
200	282

RCA-RA4C
単品型式　RCA-FLR-RA4
（単品質量:0.2kg ／材質:鋼[ニッケルめっき]）



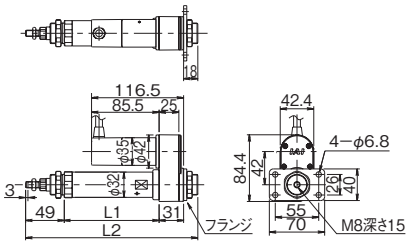
st	L1
50	137
100	187
150	237
200	287
250	337
300	487

m寸法

		m	
		20w	30w
RCA	インクリ	67.5	82.5
	アブソ	80.5	95.5
RCS2	インクリ・アブソ	80.5	95.5

※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。

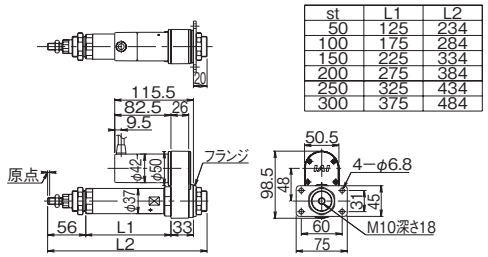
RCA-RA3R
単品型式　RCA-FL-RA3
（単品質量:0.07kg ／材質:鋼[ニッケルめっき]）



st	L1	L2
50	120	218
100	170	268
150	220	318
200	270	368

※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[ニッケルめっき]）



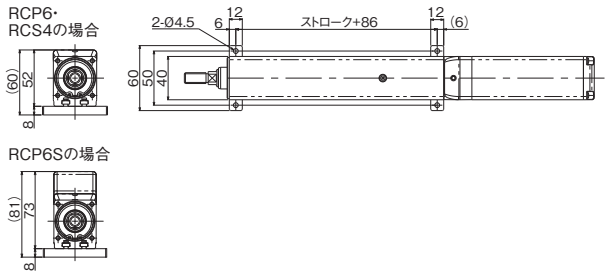
st	L1	L2
50	125	234
100	175	284
150	225	334
200	275	384
250	325	434
300	375	484

フート金具

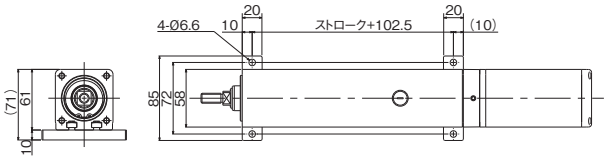
型 式 **FT**

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すべ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。

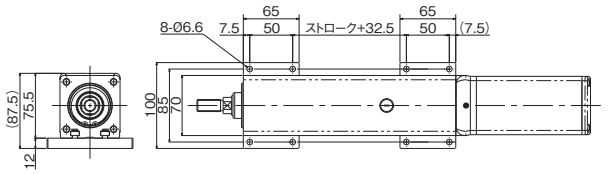
RCP6(S)-RA4C / RCS4-RA4C
単品型式　RCP6-FT-RA4C



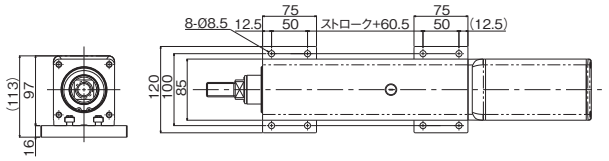
RCP6(S)-RA6C / RCS4-RA6C
単品型式　RCP6-FT-RA6C



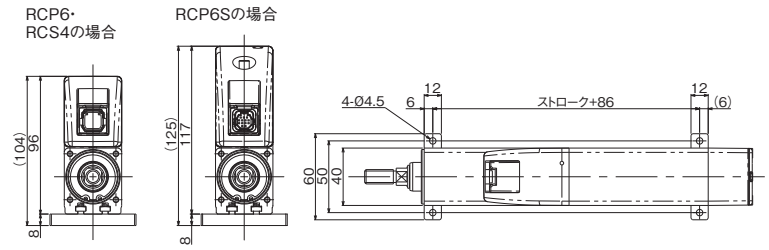
RCP6(S)-RA7C / RCS4-RA7C
単品型式　RCP6-FT-RA7C



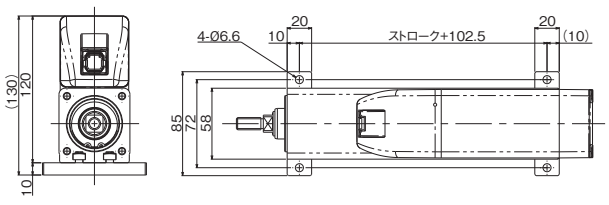
RCP6(S)-RA8C / RCS4-RA8C
単品型式　RCP6-FT-RA8C



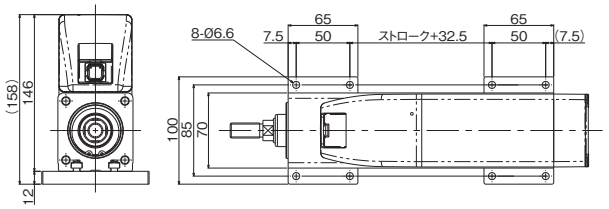
RCP6(S)-RA4R
単品型式　RCP6-FT-RA4R-1（モーター上折返し用）



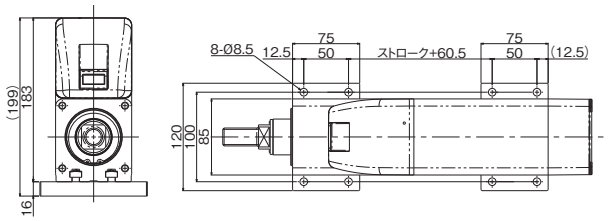
RCP6(S)-RA6R
単品型式　RCP6-FT-RA6R-1（モーター上折返し用）



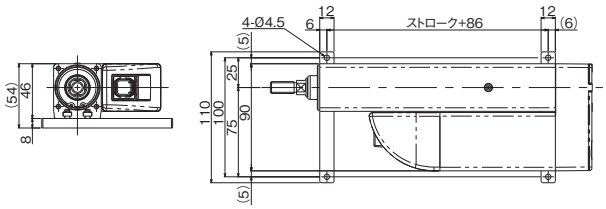
RCP6(S)-RA7R
単品型式　RCP6-FT-RA7R-1（モーター上折返し用）



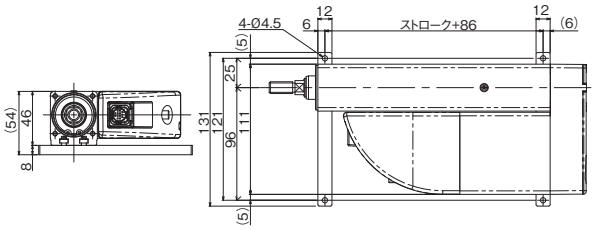
RCP6(S)-RA8R
単品型式　RCP6-FT-RA8R-1(モーター上折返し用)



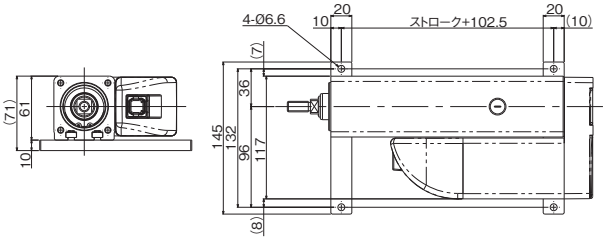
RCP6-RA4R
単品型式　RCP6-FT-RA4R-2(モーター右/左折返し用)



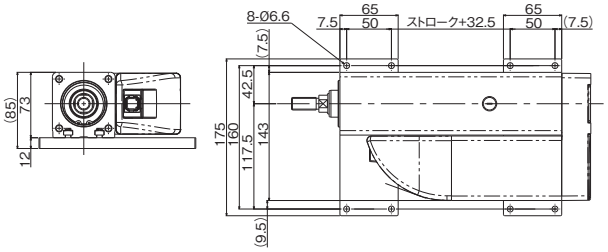
RCP6S-RA4R / RCS4-RA4R
単品型式　RCP6-FT-RA4R-3(モーター右/左折返し用)



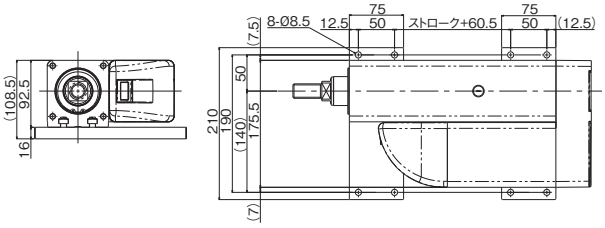
RCP6(S)-RA6R
単品型式　RCP6-FT-RA6R-2(モーター右/左折返し用)



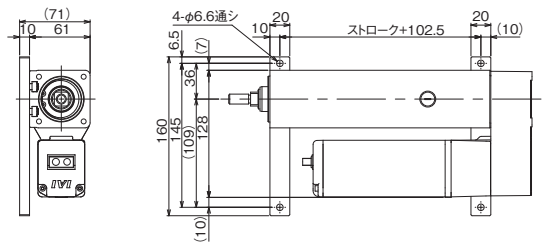
RCP6(S)-RA7R
単品型式　RCP6-FT-RA7R-2(モーター右/左折返し用)



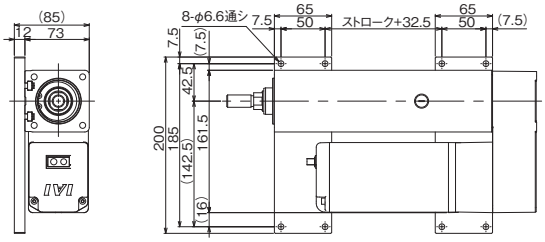
RCP6(S)-RA8R / RCS4-RA8R
単品型式　RCP6-FT-RA8R-2(モーター右/左折返し用)



RCS4-RA6R
単品型式　RCS4-FT-RA6R(モーター右/左折返し用)



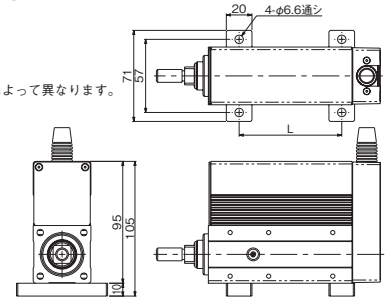
RCS4-RA7R
単品型式　RCS4-FT-RA7R(モーター右/左折返し用)



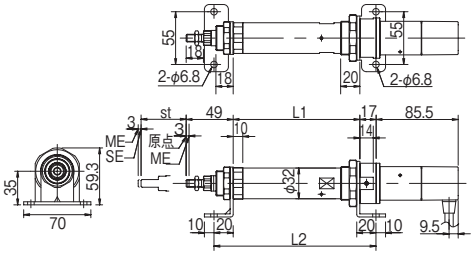
RCP2-SRA4R / SRGS4R / SRGD4R
単品型式　RCP2-FT-SRA4

フート金具同士の間隔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

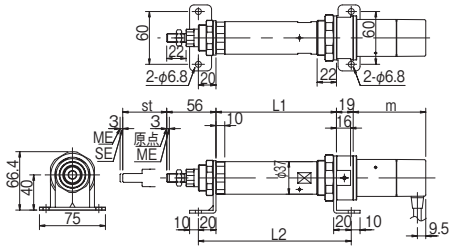


RCA-RA3C
単品型式　RCA-FT-RA3



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

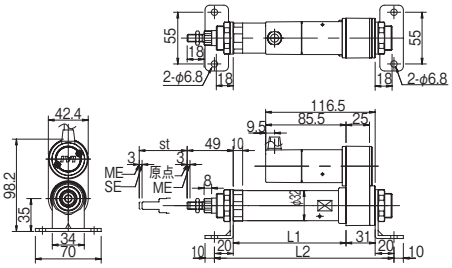


st	L1	L2
50	137	173.8
100	187	223.8
150	237	273.8
200	287	323.8
250	337	373.8
300	487	423.8

m寸法

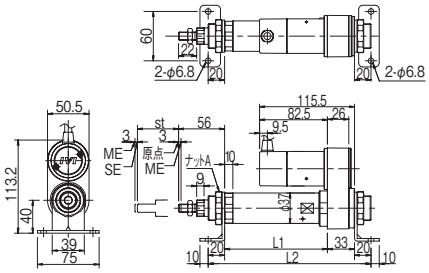
		m	
		20w	30w
RCA	インクリ	67.5	82.5
	アブソ	80.5	95.5
RCS2	インクリ・アブソ	80.5	95.5

RCA-RA3R
単品型式　RCA-FT-RA3R



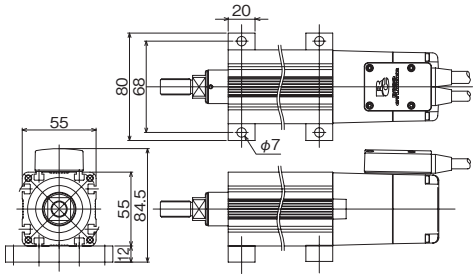
st	L1	L2
50	120	191
100	170	241
150	220	291
200	270	341

RCA-RA4R
単品型式　RCA-FT-RA4R

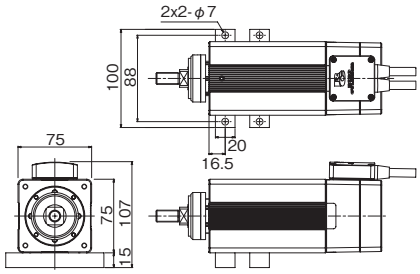


st	L1	L2
50	125	198
100	175	248
150	225	298
200	275	348
250	325	398
300	375	448

RCS2-RA5C / RA5R / RGS5C / RGD5C
単品型式　RCS2-FT-RA5

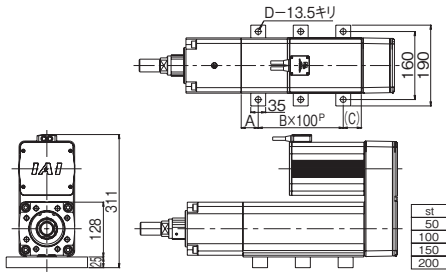


RCS2-SRA7BD / SRGS7BD / SRGD7BD
単品型式　RCS2-FT-SRA7



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。



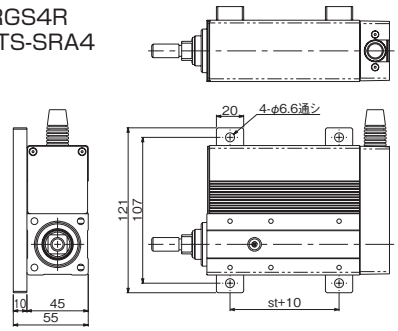
st	A	B	C	D
50	40	2	42.5	6
100	65	2	67.5	6
150	40	3	42.5	8
200	65	3	67.5	8

フート（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。
※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。

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　シングルガイド付き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）

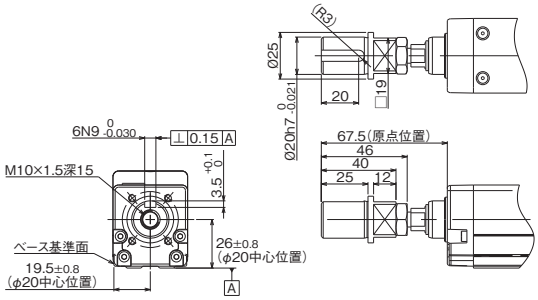
説　明　原点復帰を実行した際、確実に原点位置にロッドが移動したかを確認するためのセンサーです。
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用できません。

先端アダプター（キー溝）

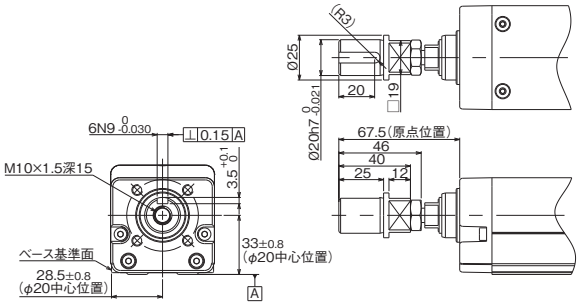
型 式 **KFA**

説 明 ロッド先端にジグなどをボルト1本と平行キーで取付けるためのアダプターです。(組付け出荷)

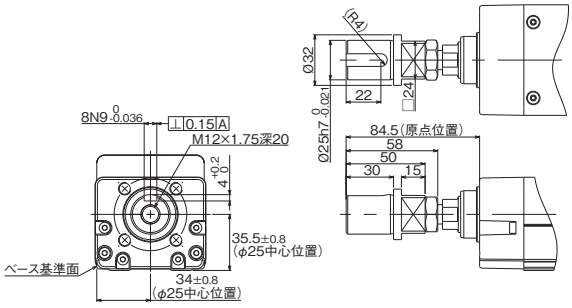
RCP6(S)-RRA4□ / RCS4-RRA4□
単品型式　RCP6-KFA-RRA4
（単品質量:0.1kg／材質:ステンレス）



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）



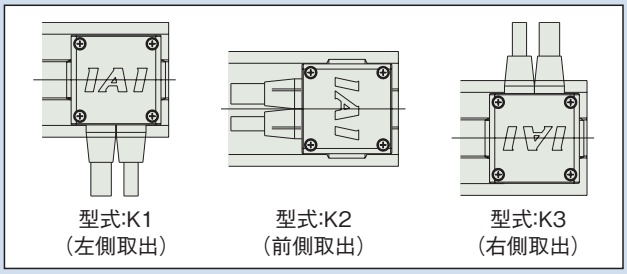
RCP6(S)-RRA7□ / RCS4-RRA7□
単品型式　RCP6-KFA-RRA7
（単品質量:0.2kg／材質:ステンレス）



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

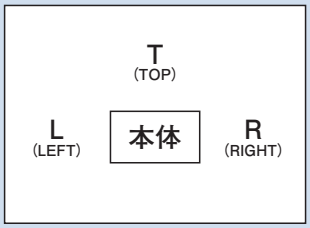
型 式 **LA**

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R-unit/ACON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）

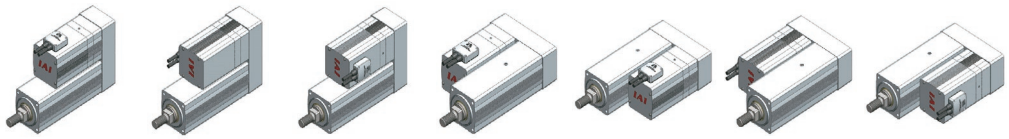


モーター折返し方向／ケーブル取出し位置

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わせを指定できます。

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。



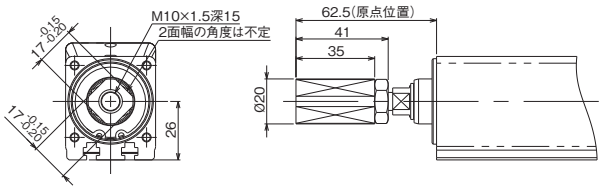
オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出し位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

先端アダプター(雌ねじ)

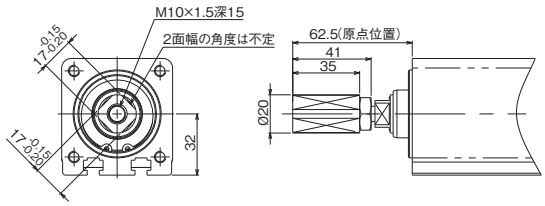
型 式 **NFA**

説 明 ロッド先端にジグなどをボルト1本で取付けるためのアダプターです。(組付け出荷)

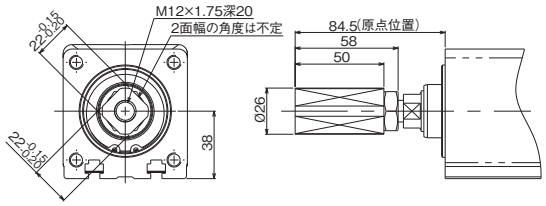
RCP6(S)-RA4□ / RCS4-RA4□
単品型式　RCP6-NFA-RA4
(単品質量:0.1kg ／材質:ステンレス)



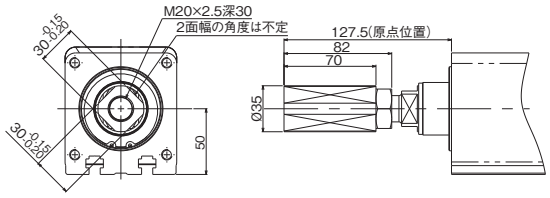
RCP6(S)-RA6□ / RCS4-RA6□
単品型式　RCP6-NFA-RA6
(単品質量:0.1kg ／材質:ステンレス)



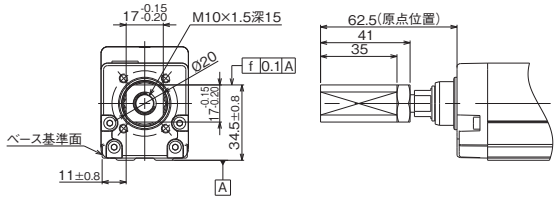
RCP6(S)-RA7□ / RCS4-RA7□
単品型式　RCP6-NFA-RA7
(単品質量:0.2kg ／材質:ステンレス)



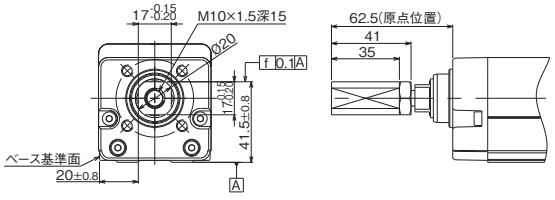
RCP6(S)-RA8□ / RCS4-RA8□
単品型式　RCP6-NFA-RA8
(単品質量:0.4kg ／材質:ステンレス)



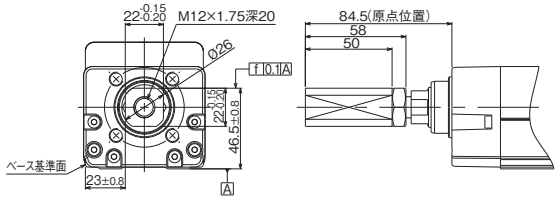
RCP6(S)-RRA4□ / RCS4-RRA4□
単品型式　RCP6-NFA-RRA4
(単品質量:0.1kg ／材質:ステンレス)



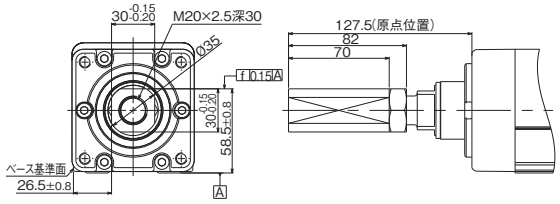
RCP6(S)-RRA6□ / RCS4-RRA6□
単品型式　RCP6-NFA-RRA6
(単品質量:0.1kg ／材質:ステンレス)



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)

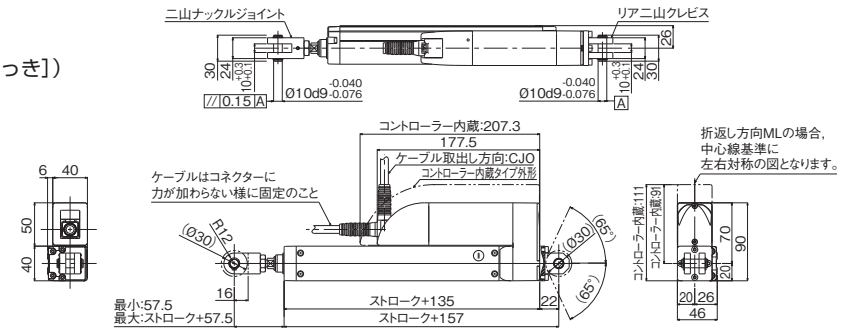


ナックルジョイント

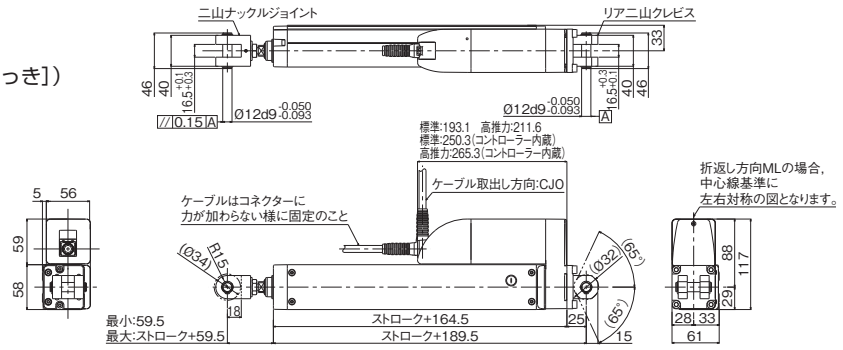
型　式 **NJ**

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)とセットでご使用ください。

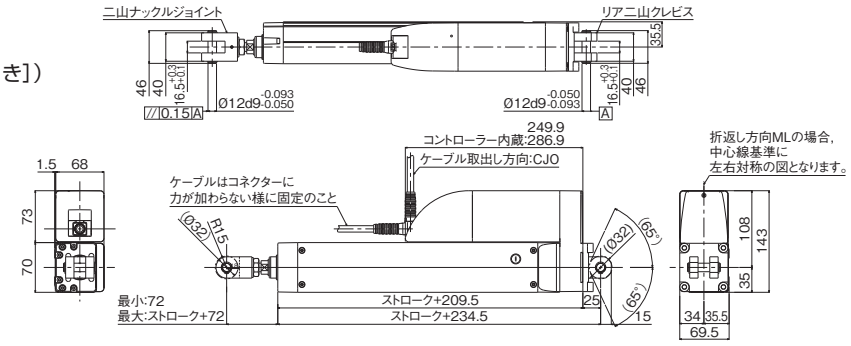
RCP6(S)-RRA4R
単品型式　RCP6-NJ-RRA4R
(単品質量:0.2kg ／材質:鋼[黒色クロムめっき])
※RCP6(S)のラジアルシリンダーの
ナックルジョイントとクレビス金具は、
図面を参考にして取付けてください。
調整基準は図面記載の平行度以内で
あることを推奨します。



RCP6(S)-RRA6R
単品型式　RCP6-NJ-RRA6R
(単品質量:0.4kg ／材質:鋼[黒色クロムめっき])
※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。

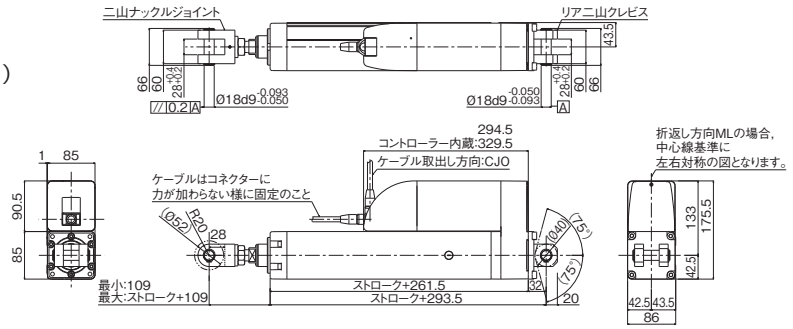


RCP6(S)-RRA7R
単品型式　RCP6-NJ-RRA7R
(単品質量:0.4kg ／材質:鋼[黒色クロムめっき])
※RCP6(S)のラジアルシリンダーの
ナックルジョイントとクレビス金具は、
図面を参考にして取付けてください。
調整基準は図面記載の平行度以内で
あることを推奨します。

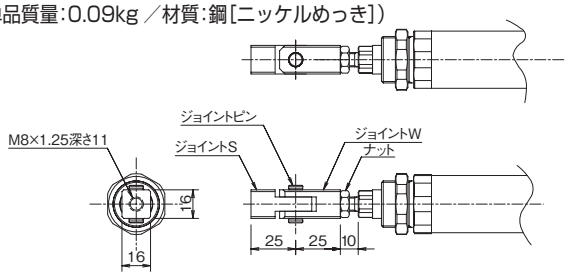


RCP6(S)-RRA8R
単品型式　RCP6-NJ-RRA8R
(単品質量:0.9kg ／材質:鋼[黒色クロムめっき])

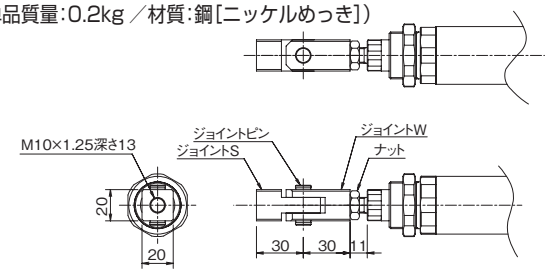
※RCP6(S)のラジアルシリンダーの
ナックルジョイントとクレビス金具は、
図面を参考にして取付けてください。
調整基準は図面記載の平行度以内で
あることを推奨します。
また、RCP6(S)はナックルジョイントと
クレビス金具をセットでご使用ください。



RCA-RA3□用
単品型式　RCA-NJ-RA3
(単品質量:0.09kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



RCA-RA4□用
単品型式　RCA-NJ-RA4
(単品質量:0.2kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



原点逆仕様

型　式　**NM**

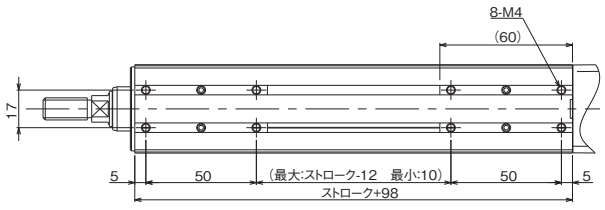
説　明　通常原点位置はモーター側に設定されていますが、装置のレイアウトなどによって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することができます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却していただき調整が必要となる場合があります)

Tスロットナットバー

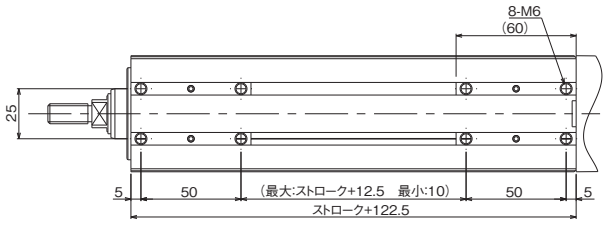
型　式　**NTB / NTBL / NTBR**

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。
Tスロットナットバーは、4本組込まれた状態で出荷されます。
ご使用の際は、ナットの中央にある六角穴付き止めねじを緩め、任意の位置へ移動してください。
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。

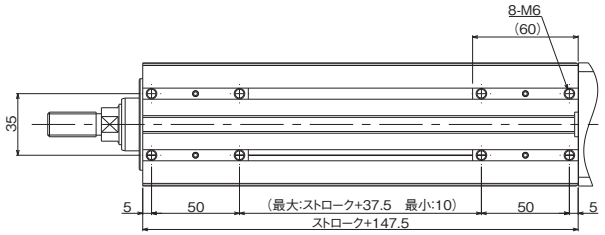
RCP6(S)-RA4□ / RCS4-RA4□
単品型式　RCP6-NTB-RA4
(単品質量:0.05kg ／材質:鋼[光沢クロムメート])



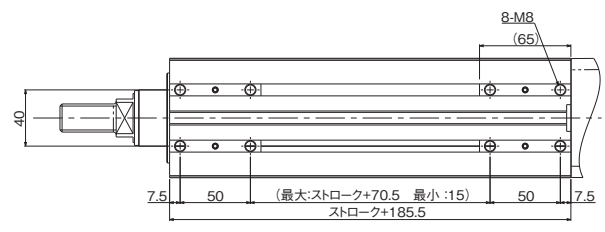
RCP6(S)-RA6□ / RCS4-RA6□
単品型式　RCP6-NTB-RA6
(単品質量:0.09kg ／材質:鋼[光沢クロムメート])



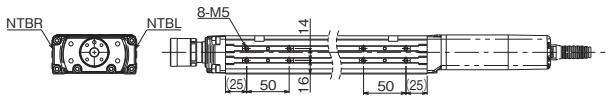
RCP6(S)-RA7□ / RCS4-RA7□
単品型式　RCP6-NTB-RA7
(単品質量:0.09kg ／材質:鋼[光沢クロムメート])



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])



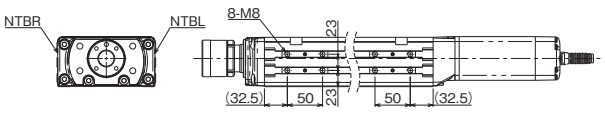
RCP6(S)-WRA10□ / RCS4-WRA10□
単品型式　RCP6-NTB-WRA10
(単品質量:0.06kg ／材質:鋼[光沢クロムメート])



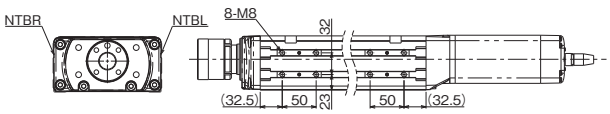
RCP6(S)-WRA12□ / RCS4-WRA12□
単品型式　RCP6-NTB-WRA12
(単品質量:0.09kg ／材質:鋼[光沢クロムメート])



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])



クレビス金具

型 式 **QR**

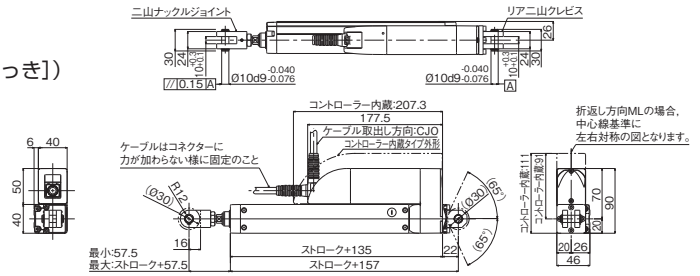
説 明 ロッド先端に取付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合に、アクチュエーター本体を追従させるための金具です。
ナックルジョイント(NJ)とセットでご使用ください。

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。

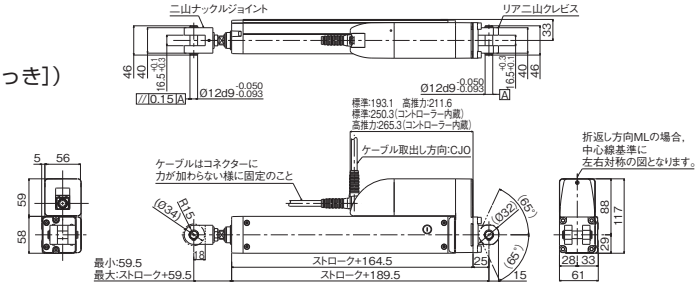
RCP6(S)-RRA4R
単品型式　RCP6-QR-RRA4R
(単品質量:0.2kg／材質:鋼[黒色クロムめっき])

※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。



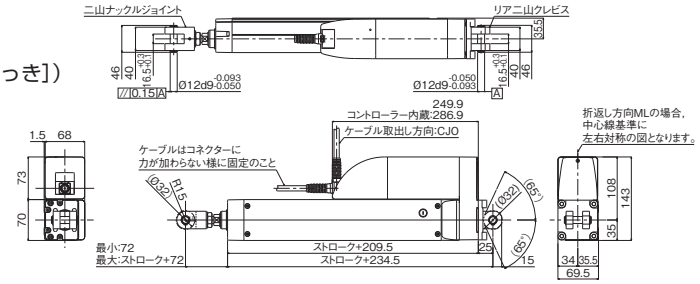
RCP6(S)-RRA6R
単品型式　RCP6-QR-RRA6R
(単品質量:0.4kg／材質:鋼[黒色クロムめっき])

※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。



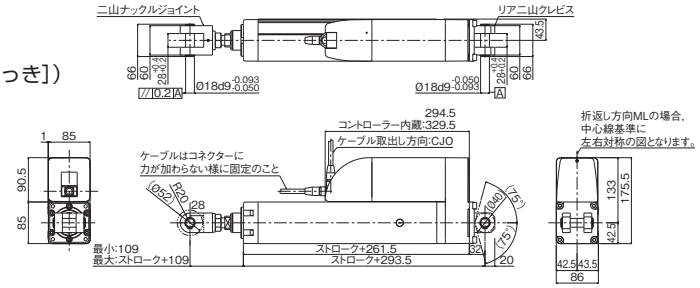
RCP6(S)-RRA7R
単品型式　RCP6-QR-RRA7R
(単品質量:0.6kg／材質:鋼[黒色クロムめっき])

※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。

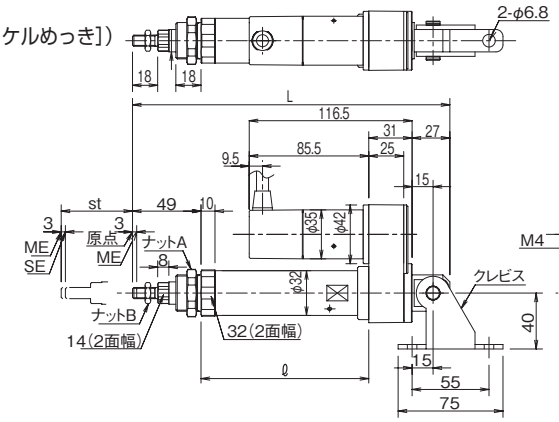


RCP6(S)-RRA8R
単品型式　RCP6-QR-RRA8R
(単品質量:1.1kg／材質:鋼[黒色クロムめっき])

※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。

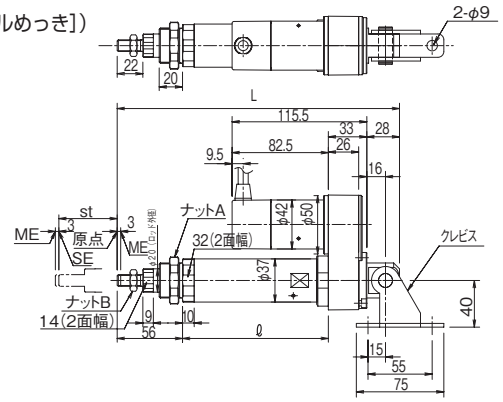


RCA-RA3R
単品型式　RCA-QR-RA3
(単品質量:0.2kg／材質:鋼[ニッケルめっき])



st	ℓ	L
50	120	227
100	170	277
150	220	327
200	270	377

RCA-RA4R
単品型式　RCA-QR-RA4
(単品質量:0.2kg／材質:鋼[ニッケルめっき])



st	ℓ	L
50	125	242
100	175	292
150	225	342
200	275	392
250	325	442
300	375	492

ロッド先端延長仕様

型　式 **RE**

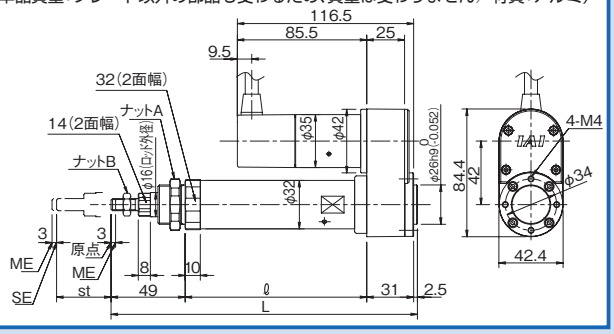
説　明 RCS2-RA7BD(旧製品)の本体フレームの正面フランジ取付け面からロッド先端までの距離と同一にするために、RCS2-SRA7BDのロッド先端を延長するアダプターです。
ガイド付きタイプRCS2-SRGS7BD/SRGD7BDについても、同様です。
寸法の詳細については各製品仕様ページのロッド先端延長仕様の寸法図をご確認ください。

背面取付け用プレート

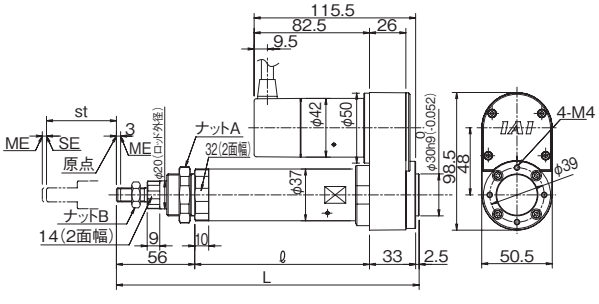
型　式 **RP**

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。(組付け出荷)
(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。

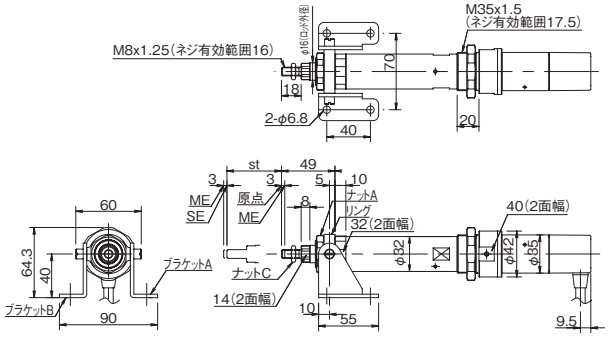
前トラニオン

型 式 **TRF**

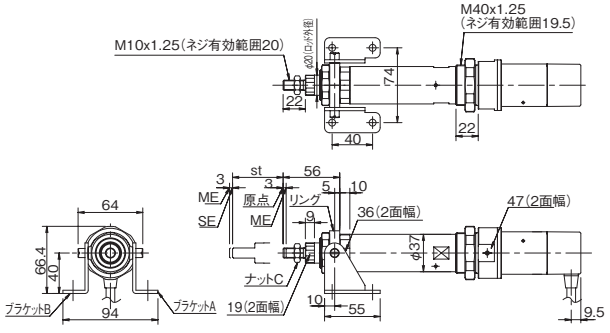
説 明 ロッド先端に取付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合にシリンダー本体を追従させるための金具です。
※ 組付け出荷ではありませんので、図面を参考に取付けてください。

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、ガイド付き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[ニッケルめっき]）



RCA-RA4□用
単品型式　RCA-TRF-RA4
（単品質量:0.2kg ／材質:ステンレス・鋼[ニッケルめっき]）



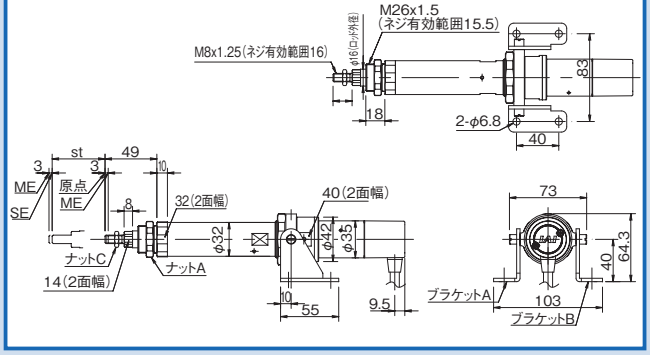
後トラニオン

型 式 **TRR**

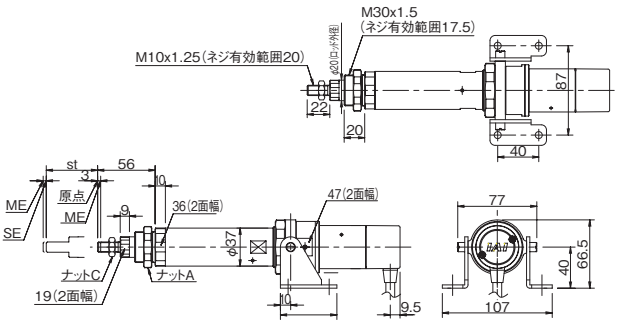
説 明 ロッド先端に取付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合にシリンダー本体を追従させるための金具です。
※ 組付け出荷ではありませんので、図面を参考に取付けてください。

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、ガイド付き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[ニッケルめっき]）



RCA-RA4□用
単品型式　RCA-TRR-RA4
（単品質量:0.3kg ／材質:ステンレス・鋼[ニッケルめっき]）



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				
RCP6	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RA4R	②	—	—	—	—
RA6R	①	—	—	—	—
RA7R	②	—	—	—	—
RA8R	①	—	—	—	—
RRA4R	④	—	—	⑰	⑰
RRA6R	⑥	—	—	⑰	⑰
RRA7R	⑧	—	—	⑰	⑰
RRA8R	⑩	—	—	⑰	⑰
WRA10R	⑪	⑮	⑯	—	—
WRA12R	⑫	⑮	⑯	—	—
WRA14R	⑫	⑮	⑯	—	—
WRA16R	⑫	⑮	⑯	—	—

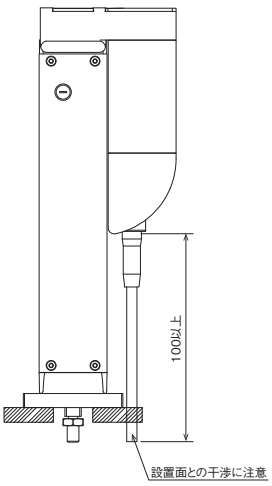
機種	オプション				
RCP6S	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RA4R	②	—	—	—	—
RA6R	③	—	—	—	—
RA7R	③	—	—	—	—
RA8R	②	—	—	—	—
RRA4R	⑤	—	—	⑰	⑰
RRA6R	⑦	—	—	⑰	⑰
RRA7R	⑨	—	—	⑰	⑰
RRA8R	⑩	—	—	⑰	⑰
WRA10R	⑪	⑮	⑯	—	—
WRA12R	⑬	⑮	⑯	—	—
WRA14R	⑬	⑮	⑯	—	—
WRA16R	⑭	⑮	⑯	—	—

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。

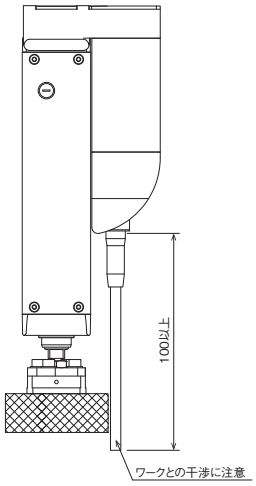
①：50～100ST時、MT選択時は縦方向取付け不可、ML/MR選択時は横方向取付け不可
②：50～150ST時、MT選択時は縦方向取付け不可、ML/MR選択時は横方向取付け不可
③：50～200ST時、MT選択時は縦方向取付け不可、ML/MR選択時は横方向取付け不可
④：60～110ST時、選択不可
⑤：60～160ST時、選択不可
⑥：65～115ST時、選択不可
⑦：65～165ST時、選択不可
⑧：70～120ST時、選択不可
⑨：70～170ST時、選択不可
⑩：50～100ST時、フランジ(前)は縦方向取付けで出荷
⑪：50ST時、選択不可
⑫：50～100ST時、選択不可
⑬：50～150ST時、選択不可
⑭：50～200ST時、選択不可
⑮：MR選択時のみ選択可能
⑯：ML選択時のみ選択可能
⑰：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。

■RCS4

機種	オプション		
RCS4	FL	NTBL	NTBR
RA4R	①	—	—
RA6R	①	—	—
RA7R	①	—	—
RA8R	②	—	—

機種	オプション		
RCS4	FL	NTBL	NTBR
RRA4R	③	—	—
RRA6R	④	—	—
RRA7R	⑤	—	—
RRA8R	⑥	—	—

機種	オプション		
RCS4	FL	NTBL	NTBR
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

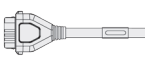
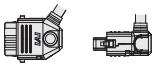
アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

横軸のアクチュエーターと縦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。
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				
			PCON-C/CG/CY/PL/PO/SE・PSEL（コントローラーは生産終了）	PCON-CF（コントローラーは生産終了）	MSEP/MCON PCON-CB(P)/CGB(P)/CYB/PLB/POB（※接続不可の機種があります）	PCON-CFB/CGFB	
RCP6 RCP6CR RCP6W RCP5 RCP5CR RCP5W	高推力タイプ(注1) SA8/WSA16 RA8/RA10/RRA8/WRA16	モーターエンコーダー一体型ケーブル	–	–	–	CB-CFA3-MPA□□□	
		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	
	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□□□	–	
		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	–	
RCP4 RCP4CR RCP4W	SA3/RA3/ST4525E グリッパータイプ(全機種) GRSML/GRSLL/GRSWL GRLM/GRLL/GRLW	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	–	
	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□□□	
		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	
	上記以外の機種 SA5/SA6/SA7 RA5/RA6(56P) ST615E/ST68E	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	–	
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-PCS-MPA□□□	–	CB-APSEP-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-PCS-MPA□□□	–	CB-RPSEP-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-PCS-MPA□□□	–	CB-APSEP-MPA□□□	–	
	高推力タイプ(注1) HS8/RA8/RA10	モーターロボットケーブル	–	CB-RFA-MA□□□	–	–	
		エンコーダーケーブル	–	CB-RFA-PA□□□	–	–	
		エンコーダーロボットケーブル	–	CB-RFA-PA□□□-RB	–	–	
		モーターエンコーダー一体型ケーブル	–	–	–	CB-CFA-MPA□□□	
		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	
	上記以外の機種 BA□/SA5/SA6/SA7/SS7/SS8 RA2/RA3/RA4/RA6 RGS□C/RGD□C 標準環境仕様(RCP2-)のロータリータイプ RTB(L)/RTBB(L)/RTC(L) RTCB(L) 標準環境仕様(RCP2-)のグリッパー GRS/GRM/GR3SS/GR3SM/ GR3LS/GR3LM	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□□□	–	
RCP2CR RCP2W	GRS/GRM GR3SS/GR3SM ロータリータイプ(全機種) RTB(L)/RTBB(L)/RTBS(L) RTC(L)/RTCB(L)/RTCS(L)	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-PCS2-MPA□□□	–	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	
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	–	–	–	–	

エレシリンダー	ケーブル種類	接続	
		ユーザー配線	RCON-EC
エレシリンダー(24V)	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
エレシリンダー(200V)	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
	モーター電源ケーブル	CB-EC-PW□□□-RB	

◆電源・I/Oケーブルは4方向コネクタータイプも選択できます。

標準コネクタータイプ(メカ側)	4方向コネクタータイプ(メカ側)
	
CB-EC-PWBIO □□□ -RB	CB-EC2-PWBIO □□□ -RB
CB-REC-PWBIO □□□ -RB	CB-REC2-PWBIO □□□ -RB

※詳細は1-91をご参照ください。

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

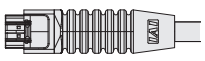
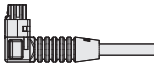
(注1) 高推力パルスモーター(56SP、60P、86P)を使用しているアクチュエーター
(注2) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。

ケーブル詳細図は1-93をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入
例) 080=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□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)
	–	CB-CFA3-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	
	CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	–	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	–	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	–	CB-CFA2-MPA□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)
	–	CB-CFA2-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	
	CB-CA-MPA□□□	CB-CA-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)
	CB-CA-MPA□□□-RB	CB-CA-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB		CB-ADPC-MPA□□□-RB	
	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–
	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–
	CB-RPSEP-MPA□□□	CB-RPSEP-MPA□□□	CB-RPSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002	CB-RPSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002
	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–
	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	–	CB-CFA-MPA□□□	–	–	CB-CFA-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002
	–	CB-CFA-MPA□□□-RB	–	–	CB-CFA-MPA□□□-RB	
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	CB-PSEP-MPA□□□	CB-PSEP-MPA□□□	CB-PSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002	CB-PSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002
	CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	–	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	CB-CAN-MPA□□□	–	–	–	–	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	–	–	–	–
	CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–

◆[CB-CAN-MPA□□□(-RB)]と[CB-ADPC-MPA□□□(-RB)]は4方向コネクタータイプも選択できます。

標準コネクタータイプ(メカ側)	4方向コネクタータイプ(メカ側)
	
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

※詳細は1-89をご参照ください。

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

横軸のアクチュエーターと縦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。
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			
				MSEP/MCON	ACON-CA/CB/CGB/CYB/PLB/POB	ACON-C/CG/CY/PL/PO/SE・ASEL（コントローラーは生産終了）	
RCA2 RCA2CR RCA2W	CNS（小型コネクター仕様）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□□□	–	
			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	–	
	CNS（小型コネクター仕様）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-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-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□□□	–	
RCD	RA1DA	適応コントローラーD3	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	–	–	
		適応コントローラーD5, D6	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（ブレーキ付き）（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-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-ACS-MPA□□□	

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

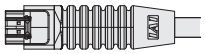
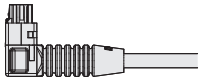
(注1) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。
(注2) ブレーキ付き(B/BN)の場合、ブレーキケーブル(CB-RCLB-BJ□□□)が必要になります。
(注3) RCLのブレーキ付きアクチュエーターはR-unitに接続できません。

ケーブル詳細図は1-93をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入
例) 080=8m

	接続コントローラー					
	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		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
	–	CB-ADPC-MPA□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	–
	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–
	–	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–
	–	–	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–
	–	CB-APSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	–	CB-ASEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	CB-ASEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002
	CB-CA-MPA□□□	–	–	–	–	–
	CB-CA-MPA□□□-RB	–	–	–	–	
	CB-CAN-MPA□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	CB-CAN-MPA□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB) (注3)	–

◆[CB-CAN-MPA□□□(-RB)]と[CB-ADPC-MPA□□□(-RB)]は4方向コネクタータイプも選択できます。

標準コネクタータイプ(メカ側)	4方向コネクタータイプ(メカ側)
	
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

※詳細は1-89をご参照ください。

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

横軸のアクチュエーターと縦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。
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/SCON2（※接続不可の機種があります。）		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□□□	CB-RCC-MA□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	–	CB-X1-PA□□□
RCS3(P)	RA15R/RA20R			–	CB-RCS3-MA□□□-RB	–	–	–	CB-RCS3-PLA□□□-RB
	RA4R/RA6R/RA7R/RA8R/RA10R			CB-RCC-MA□□□	CB-RCC-MA□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-RCS2-PLDA□□□	CB-RCS2-PLDA□□□-RB
	CTZ5C CT8C							–	CB-X1-PA□□□
	上記以外の機種							CB-RCS2-PA□□□	CB-X3-PA□□□
RCS3(P)CR RCS2 RCS2CR RCS2W	RTC□L							CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□
	RT6								
	上記以外の機種							CB-RCS2-PA□□□	CB-X3-PA□□□
RCS2	RA13R（注1）	ロードセル無	ブレーキ無					CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□
			ブレーキ付き（ブレーキボックス付き）					【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-RCS2-PLA□□□ 【ブレーキボックス～コントローラー】CB-RCS2-PLA010	【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-X2-PLA□□□
			ブレーキ付き（ブレーキボックス無）					【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-RCS2-PLA□□□	【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-X2-PLA□□□
		ロードセル付き※1	ブレーキ無					CB-RCS2-PLLA□□□	CB-RCS2-PLLA□□□-RB
			ブレーキ付き（ブレーキボックス付き）					【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-RCS2-PLA□□□ 【ブレーキボックス～コントローラー】CB-RCS2-PLLA010 【ロードセル～コントローラー】CB-LDC-CTL□□□-JY ※3	【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-X2-PLA□□□
			ブレーキ付き（ブレーキボックス無）※2					【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-RCS2-PLA□□□	【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-X2-PLA□□□

※1 ロードセル付き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。（ケーブル長はストロークによる）
※2 CB-RCS2-PLLA010（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。
※3 ロボットケーブルです。

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) リミットスイッチ付き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き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。)

ケーブル詳細図は1-93をご参照ください。

※□□□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。) モーター ロボットケーブル	R-unit/SCON2 モーター ロボットケーブル	エンコーダー ロボットケーブル
IS(P)B	SXM/SXL MXM/MXL MXMX LXM/LXL LXMX/LXUWX WXM/WXMX	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) ※バッテリーレスアブソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PA□□□-AWG24 CB-X1-PLA□□□ (注1) (原点リミットスイッチ/クリープセンサー付き仕様) ※バッテリーレスアブソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PLA□□□-AWG24
IS(P)DB IS(P)DBCR	S M MX L LX			
SSPA SSPDACR	SXM/MXM/LXM			CB-X1-PA□□□ (標準仕様) CB-X1-PLA□□□ (注1) (原点リミットスイッチ/クリープセンサー付き仕様)
IS(P)A IS(P)ACR	SXM/SYM/SZM MXM/MYM/MZM MXMX LXM/LYM/LZM LXMX/LXUWX WXM/WXMX			
IS(P)DA IS(P)DACR	S M MX L LX			
IFA	SA MA			
RS	RS-30/60			
NSA	MXMS/MXMM LXMS/LXMM LXMXS/LXMXM WXMS/WXMM WXMXS/WXMXM			CB-X1-PA□□□ (標準仕様)
NS	SXMSA/SXMMA SZMSA/SZMMA MXMSA/MXMMA MXMXSA MZMSA/MZMMA LXMSA/LXMMA LXMXSA LZMSA/LZMMA			CB-X3-PA□□□ (標準仕様) CB-X2-PLA□□□ (注1) (原点リミットスイッチ/クリープセンサー付き仕様)
ZR	S M		–	CB-X1-PA□□□ ※インクリメンタル仕様の場合、 R軸はCB-X1-PLA□□□
DDW DDA DDACR	LT18□		CB-X2-MA□□□	CB-X3-PA□□□ (標準仕様)
	LH18□	CB-XMC-MA□□□	CB-XMC1-MA□□□	

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き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き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。)

ケーブル詳細図は1-93をご参照ください。

※□□□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。) モーター ロボットケーブル	R-unit/SCON2 モーター ロボットケーブル	エンコーダー ロボットケーブル
LSA	S6 S8 S10	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X3-PA□□□
	H8			
	L15			
	N10 N15 N19			
	W21	CB-XMC-MA□□□	CB-XMC1-MA□□□	CB-X2-PLA□□□ (注1) (原点リミットスイッチ付き仕様)
LSAS	N10 N15	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X1-PA□□□ (標準仕様)
IXA ※1	NNN18□□ NN□30□□ NN□45□□ NN□60□□ NNN80□□ NNN100□□ NSN30□□ NSN45□□ NSN60□□	CB-X-MA□□□		CB-X1-PA□□□
	NS□80□□ NS□100□□ NHN10040 NH□12040	CB-X-MA□□□ (1軸目のみ:CB-XMC-MA□□□)		
IS(P)WA	S M L	CB-XEU-MA□□□	CB-XEU1-MA□□□	CB-X1-PA□□□-WC (防滴仕様)

※1 別途ブレーキケーブル(CB-IXA-BK□□□-□)が必要です。詳細は1-108をご参照ください。

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

■スライダータイプ

機種		ロボットケーブル対応
ERC2	SA6,7	○
ERC3	SA5,7	－
RCP2	SA5,6,7	×
	SS7,8	×
	HS8	×
	BA6,7	×
RCP3	SA2	○
	SA3,4,5,6	－
RCP4	SA3	－
	SA5,6,7	×
RCP5	SA4,6,7	－
	BA4,6,7	－
RCP6	SA4,6,7,8	－
	WSA10,12,14,16	－
RCA	SA4,5,6	×
	SS4,5,6	×
RCA2	SA3,4,5,6	－
RCS2	SA4,5,6,7	×
	SS7,8	×
RCS3	SA8	×
	SS8	×
	CT8	○
RCS4	全機種	○
ISA	S,M,L	×
	W	×
ISB	S,M,L,W	○
ISDA	S,M,L	×
ISDB	S,M,L	○
SSPA	S,M,L	○
NS	S,M,L	○
NSA	全機種	○
IFA	SA,MA	×
RS	30,60	○
LSA	S6,S8,S10	○
	H8	○
	L15	○
	N10,N15,N19	○
	W21S	○
	W21H	○
LSAS	N10,N15	○

■グリッパー

機種		ロボットケーブル対応
RCP2	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GRST	○
	GR3L,GR3S	×
	GRHM,GRHB	－
RCP4	GRSML,GRSLL,GRSWL	○
	GRLM,GRLL,GRLW	○
RCP6	GRT7	○
RCD	GRSNA	×
RCS2	GR8	×

■ロッドタイプ

機種		ロボットケーブル対応
ERC2	RA6,7	○
ERC3	RA4,6	－
RCP2	RA2	×
	RA3	×
	RA4,6	×
	RA8	×
	RA10	×
	SRA4R	○
RCP3	RA2(すべりねじ)	○
	RA2(ボールねじ)	○
RCP4	RA3	－
	RA5,6	×
RCP5	RA4,6,7,8,10	－
RCP6	RA4,6,7,8	－
	RRA4,6,7,8	－
	WRA10,12,14,16	－
RCD	RA1DA	×
RCA	RA3,4	×
	SRA4R	○
RCA2	R*3N,4N(すべりねじ)	○
	R*3N,4N(ボールねじ)	○
	RA2	×
RCS2	RA4	×
	RA5	○
	RA13R	×
	SRA7BD	○
	**5N	×
RCS3	RA4,6,7,8,10	○

■テーブルタイプ

機種		ロボットケーブル対応
RCP3	TA3,4	－
	TA5,6,7	－
RCP6	TA4,6,7	－
RCS3	CTZ5C	○
RCA2	TA4,5,6,7	－
	**3N,4N(すべりねじ)	○
	**3N,4N(ボールねじ)	○

■ユニット製品

機種		ロボットケーブル対応
TT	A,C	－
TTA	A,C	－
IX	NNN1*05(小型)	×
	NNN****	×
	NNN1****(超大型)	－
	NSN****	×
	TNN****	×
	HNN****	×
	NNC****	×
	NNW****	×
	NNN1***H	×
	NNN****H	×
	NSN****H	×
	TNN****H	×
	HNN****H	×
	NNC****H	×
	NNW****H	×
IXP	3N****,4N****	－

■ロータリー

機種		ロボットケーブル対応
RCP2	RT*S(小型)	×
	RT*　(中型)	○
	RT*B(大型)	○
RCS2	RT6,7	×
	中空ロータリ	×
DD	*18	○
DDA	*18	○
RS	30,60	○

■特殊用途

機種		ロボットケーブル対応
RCP4	ST68,615	×
	ST4525	－
ZR	S,M	×
WU	S,M	○

■クリーン仕様

機種		ロボットケーブル対応
RCP2CR	SA5,6,7	×
	SS7,8	×
	HS8	×
	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GR3L,GR3S	×
	RT*S(小型)	○
	RT*　(中型)	○
	RT*B(大型)	○
RCP4CR	SA5,6,7	×
RCP5CR	SA4,6,7	－
RCP6CR	SA4,6,7,8	－
	WSA10,12,14,16	－
RCACR	SA3,4,5,6	×
RCA2CR	細小型	○
RCS2CR	SA4,5,6,7	×
	SS7,8	×
	SA8	×
	細小型	○
RCS3CR	SS8	×
ISDACR	S,M,L	×
	S,M,L(ESD)	×
	W	×
ISDBCR	S,M,L	○
SSPACR	S,M,L	○
DDCR	*18	○
DDACR	*18	○

■防塵防滴仕様

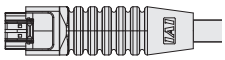
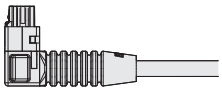
機種		ロボットケーブル対応
RCP2W	RA4,6	×
	RA10	×
	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GR3L,GR3S	×
	RT*S(小型)	○
	RT*　(中型)	○
	RT*B(大型)	○
RCP4W	SA5,6,7	○
	RA6,7	○
RCP5W	RA8,10	○
RCP6(S)W	全機種	○
RCAW	RA3,4	×
RCA2W	細小型	○
RCS2W	RA4	×
	細小型	○
ISWA	S,M,L	×
DDW	*18	○

RC 4方向コネクターケーブル

ロボシリンダーのケーブルコネクターの向きを4方向に変えることができるケーブルです。
ケーブル取出し方向変更オプションが選択できない機種にも対応可能です。

■型式

※□□□はケーブル長さを記入
例) 050=5m

		標準コネクター(メカ側)	4方向コネクター(メカ側)
外観			
適応コントローラー	MSEP MCON PCON ACON DCON MSEL	CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
	RCON RSEL	CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

■手配方法

アクチュエーター型式のケーブル長は『N』(ケーブル無し) を指定し、ケーブルを別途手配してください。

(例) 4 方向コネクター 5m を手配する場合
アクチュエーター型式 : RCP6-SA6C-WA-42P-12-600-P3-N
4 方向ケーブル型式 : CB-CAN2-MPA050

■組立て方法

①コネクターハウジング部を回転させます。



⚠ ご注意

360度回転はできません。

基準位置より『左に1回』
『右に2回』回転できます。
(施工回数は**10回以下**のこと)

基準位置



180° 回転



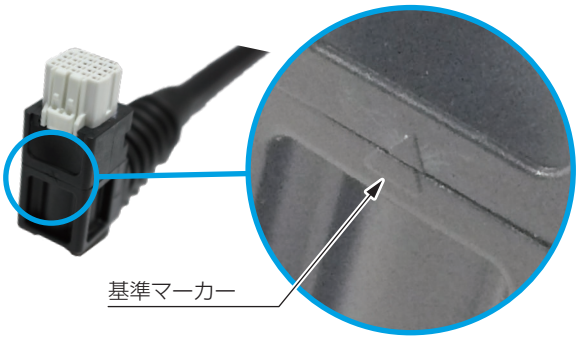
左90° 回転



右90° 回転



②ツメの位置を基準マーカーに合わせます。

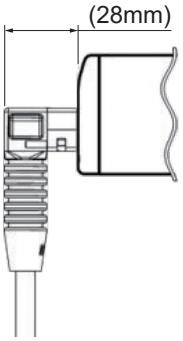


⚠ ご注意

ケーブル取出し方向によっては、アクチュエーターと干渉する場合がありますので、ご注意ください。



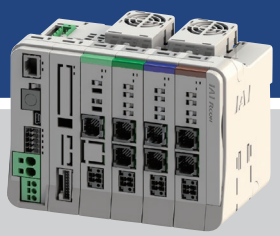
(例) RCP6-SA4R
CJOオプション選択時
上記画像の向きで取付けを行うことはできません。



MEMO

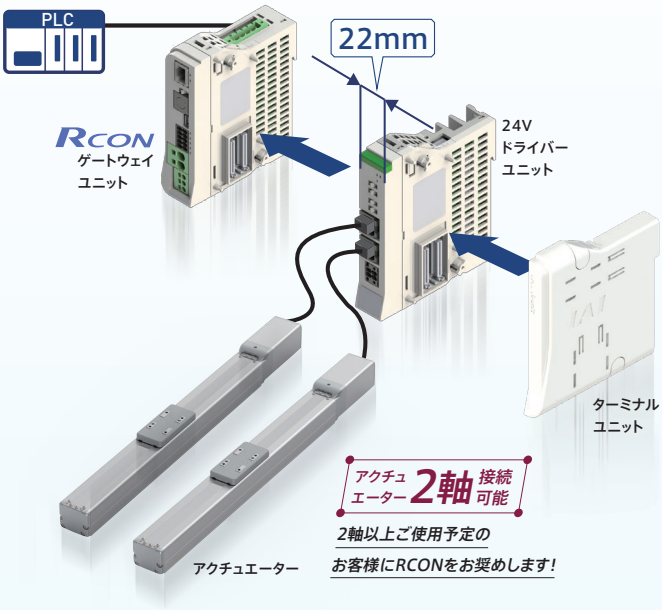
RCON

ユニット連結型
ポジションコントローラー



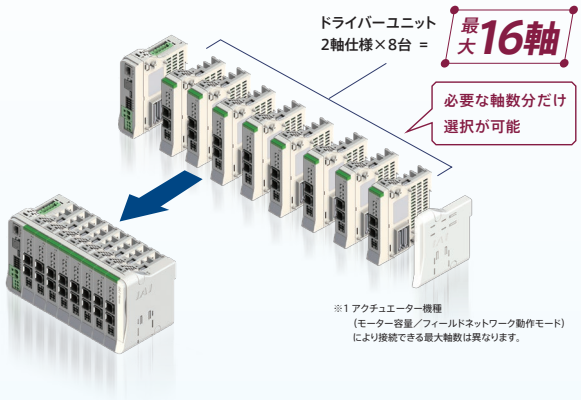
2軸以上のアクチュエーターには RCONがお奨めです。

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。



最大16軸※1のアクチュエーター接続が可能です。

必要な分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。



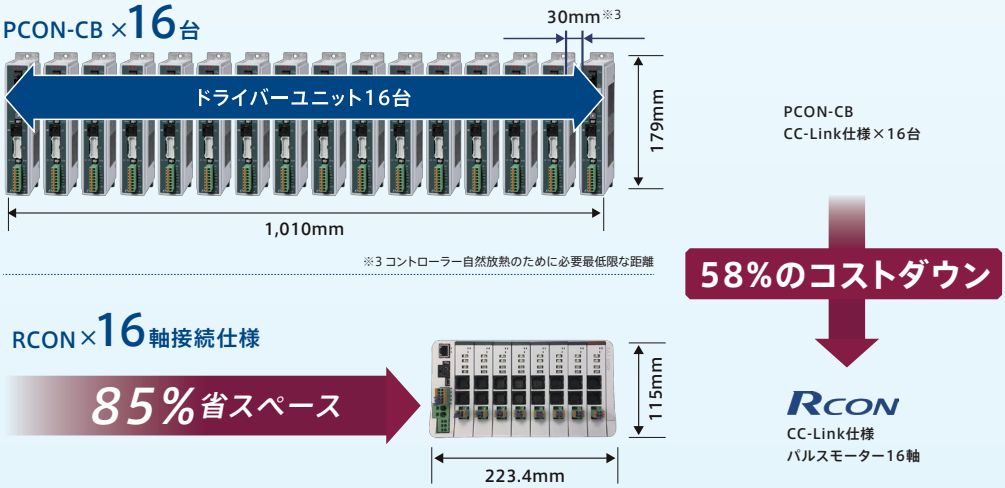
※1 アクチュエーター機種（モーター容量／フィールドネットワーク動作モード）により接続できる最大軸数は異なります。

最大85%※2の制御盤省スペース化と最大58%のコスト削減を実現します。

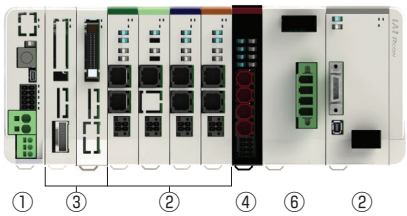
※2 アイエイアイ製品比較

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、特におすすめです。



型式項目/標準価格





①マスターユニット

型式 **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。

標準価格

型式		RCON-GW/GWG									
I/O 種類		フィールドネットワーク									
		DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	EtherCAT		EtherNet/IP	PROFINET	MECHATROLINK	SSCNET Ⅲ/H
		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	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	MECHATROLINK-Ⅲ 接続仕様	SSCNET Ⅲ /H 接続仕様
IO 種類型式記号		DV	CC	CIE	PR	EC	ECM	EP	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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

②ドライバーユニット

型式 **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

標準価格

シリーズ記号		RCON				
タイプ記号		PC	PCF	AC	DC	SC
軸数	1	—	—	—	—	—
	2	—	—	—	—	—

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)
	56P	56 □パルスモーター
タイプ：PCF 4A モーター 1 軸	56SP	56 □高推力パルスモーター
	60P	60 □高推力パルスモーター
	86P	86 □高推力パルスモーター
タイプ：AC 2-30W モーター 1 軸 2 軸	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
	20S	20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用)
	30	30W サーボモーター
タイプ：DC 3D モーター 1 軸 2 軸	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	30R	30W（RS 用）
	60	60W サーボモータ
	100	100W サーボモータ
	100S	100W サーボモータ（LSA 用）
	150	150W サーボモータ
	200	200W サーボモータ
	200S	200W サーボモータ（LSA、DD 用）
	300S	300W サーボモータ（LSA 用）
	400	400W サーボモータ
	600	600W サーボモータ
	750	750W サーボモータ

③拡張ユニット

型式 **RCON** – □ – □

シリーズ　タイプ　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

標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	—	—	—	—	—

④ EC 接続ユニット

型式 **RCON** – **EC** – **4**

シリーズ　タイプ　軸数

標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	—

⑤簡易アブソユニット

型式 **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

標準価格

シリーズ型式	RCON	
タイプ記号	ABU-P	ABU-A
標準価格	—	—

⑥ 200V 電源ユニット

型式 **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

標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	PS2-3
標準価格	—

⑦ SCON2/SCON コントローラー（RCON-EXT 接続仕様）

SCON2 – CG – S – □ – □ – RC – 0 – □ – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　ハードウェアオプション　機能オプション　I/O 種類　I/O ケーブル長さ　電源電圧　アブソバッテリー

型式選定項目は、8-263 ページをご参照ください

SCON – □ – □ – □ – □ – RC – 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 ケーブル長さ　電源電圧

型式選定項目は、8-289 ページをご参照ください

■ RCONに接続できないアクチュエーター

		ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
マスターユニット	ユニット	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 パルスプレス:RCP6 <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	サーボプレス: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 ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源) 単軸ロボット:IS(P)B-WXM/WXMX(単相電源) ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源) <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(RS-30を除く) ・アブソリュートエンコーダー、多回転アブソを搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 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
		直交型6軸ロボット:CRS			

(注1) モーションネットワーク仕様の場合、一部のアクチュエーターには接続できません。(下表参照)

アクチュエーター(ユニット)	モーションネットワーク		
	ECM	ML3	SSN
ロータリーインデックスモード	×	×	×
LSASアクチュエーター	○	○	×
エレシリンダー(RCON-EC)	×	×	×

■接続制限

・接続する全てのアクチュエーターの合計は16軸以内となるようにしてください。
マルチスライダー仕様の場合は、2軸として計算します。
・EC接続ユニットのみの接続はできません。
必ず、24V/200Vドラバーユニットもしくは拡張ユニットにSCON2/SCONのRCON仕様接続を含めて接続してください。
・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(8-89ページ)をご参照ください。
・下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。(三相仕様のみ接続可能)
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON2/SCONのRCON仕様を接続してご使用ください。
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量(8-77ページ)の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□A/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□A/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

・以下機種をEC接続ユニット(RCON-EC-4)の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-S8/B8S/RR8/RR10/RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	左記以外のエレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。
最大接続台数は8台です。
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。
PIO付きユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

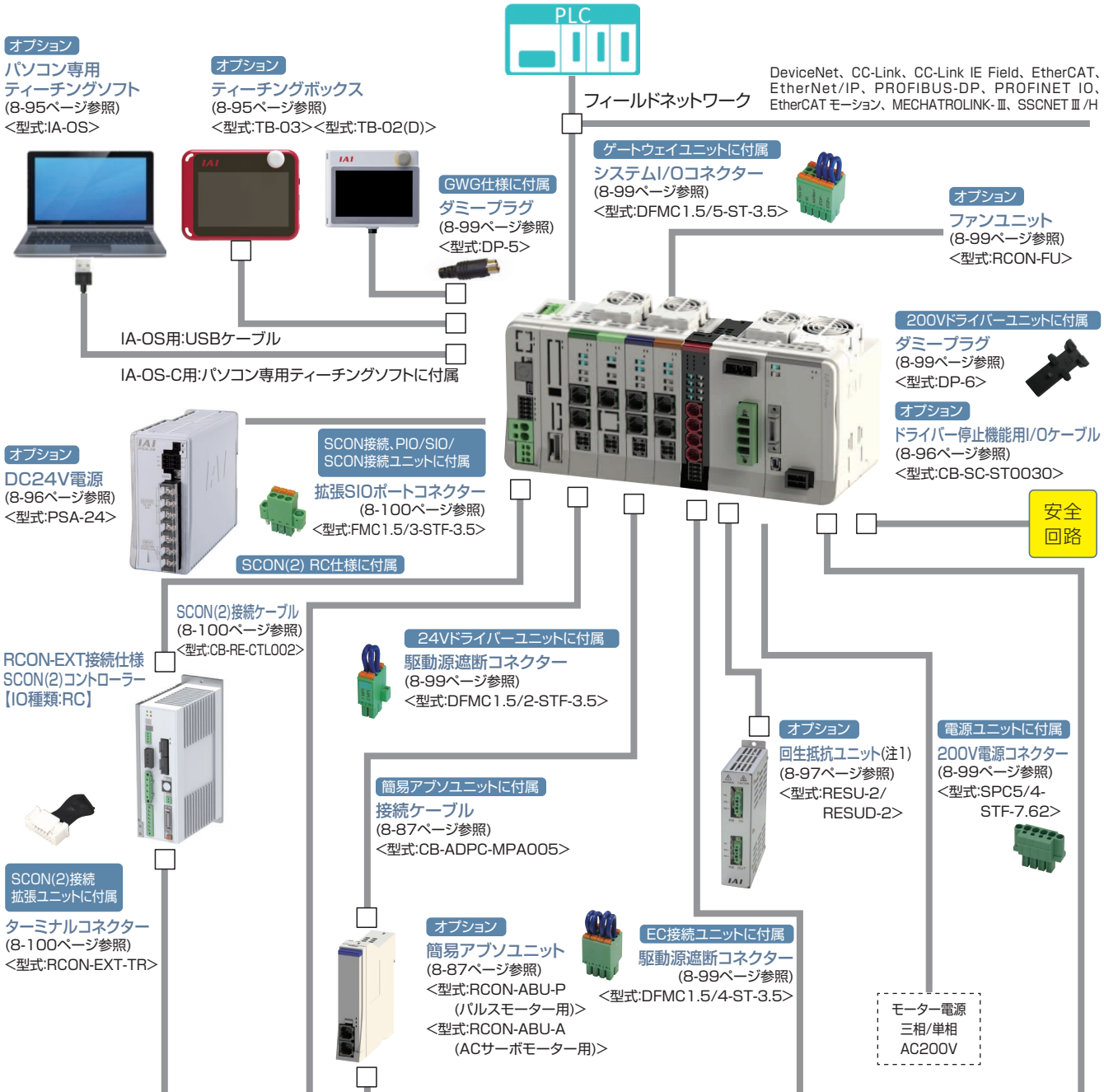
■接続認識

R-unitに接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い	24Vドライバーユニット
↓	200Vドライバーユニット
↓	拡張ユニット(SCON接続仕様)
低い	EC接続ユニット

R-unit (RCON) コントローラー

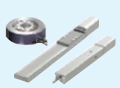
システム構成



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/SSPAシリーズ
IF(A)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8-71ページをご参照ください。

「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 ※3



「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/SSPAシリーズ
IF(A)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8-71ページをご参照ください。

※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、8-101ページをご参照ください。

※2 エレシリンダーはダブルソレノイドのみ動作可能です。
タイプにより接続方法が異なります。詳細は、8-155ページをご参照ください。

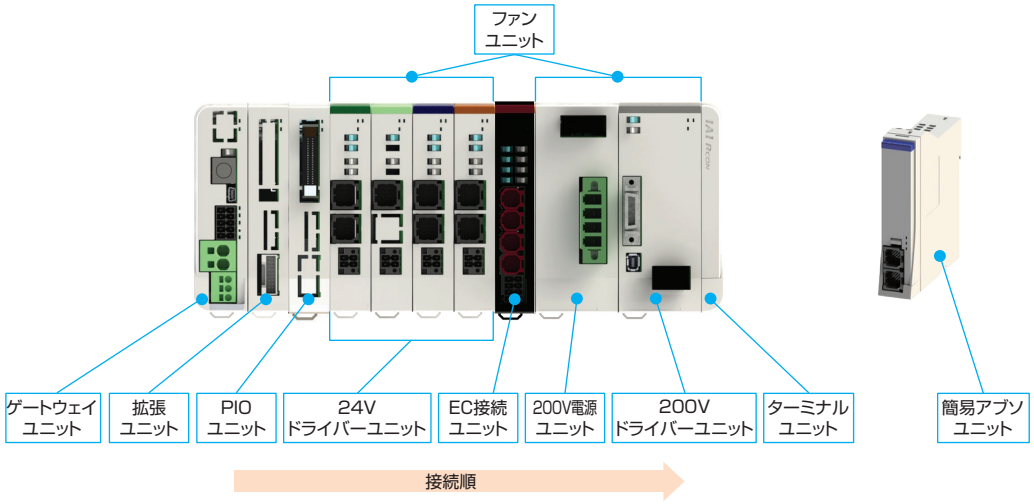
※3 ACサーボモーター搭載機種の場合、モーター駆動用DC電源が必須となります。
また、機種や使用条件によっては回生抵抗ユニットが必要です。
詳細は8-97ページをご参照ください。

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。

注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

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ーとなっております。
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 (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) 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)

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-71ページを参照してください。

■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	8-79
	CC-Link 接続仕様	RCON-GW/GWG-CC	8-79
	CC-Link IE Field 接続仕様	RCON-GW/GWG-CIE	8-80
	PROFIBUS-DP 接続仕様	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	EtherCAT® 接続仕様	RCON-GW/GWG-EC	8-81
	EtherCAT® モーション接続仕様	RCON-GW/GWG-ECM	8-81
	EtherNet/IP 接続仕様	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	PROFINET IO 接続仕様	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
	MECHATROLINK-Ⅲ 接続仕様	RCON-GW/GWG-ML3	8-82
	SSCNETⅢ/H 接続仕様	RCON-GW/GWG-SSN	8-83
拡張ユニット	SCON 拡張	RCON-EXT	8-86
	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	8-84
	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	8-85
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-85
200V ドライバーユニット	AC200V モーター 1 軸仕様	RCON-SC-1	8-85
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-87
	200V 用	RCON-GW-TRS	
簡易アブソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-87
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A	
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-99
	200V ドライバー用	RCON-FUH	

基本仕様

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　※最大軸数はアクチュエーターやタイプにより制限があります。「接続制限」（8-71 ページ）、「最大接続可能軸数」（8-89 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） バッテリーレスアブソ※ 1						
	200V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む）、バッテリーレスアブソ、疑似アブソ、インデックスアブソ（SCON 接続仕様）アブソリュート、多回転アブソ						
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、SCON 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、簡易アブソユニット						
SIO インターフェイス	ティーチングポート	通信方式	RS-485					
		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ーを搭載						
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						
拡張入出力		PIO ユニットを最大 8 台接続可能						
Ethernet（オプション）		10/100BASE-T（RJ-45 コネクター）						
		Modbus/TCP						
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）						
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℃　※簡易アブソユニットは 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	簡易アブソユニット	SCON 拡張ユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○

※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。

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/rev】
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	
	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	□□ N/NA	インクリメンタル	1048
			上記以外	インクリメンタル	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	□□ 5N	インクリメンタル	1600
			SR □ 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		インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		SSPA/ISA/ISDA/IF		インクリメンタル	16384
		IFA		バッテリーレスアブソ	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S □	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 0.001 ㎜
		DD/DDA	□ 18S	インデックスアブソ / 多回転	131072
			□ 18P	インデックスアブソ / 多回転	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
	パルスモーター (S2/RR2/GRBP/ RTB4)			バッテリーレスアブソ / インクルメンタル	16384
	パルスモーター (EC-SL3/GDS3/ GDB3/T3)			インクリメンタル	32768
	AC サーボモーター (CRP/CGD/CTC)			インクリメンタル	16384
	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	高出力設定無効	5.0W
		高出力設定有効	8.0W
	RCON-PCF	高出力設定なし	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

RCON 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

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

モーター W 数合計

項目		最大接続軸合計 W 数
モーター電源	単相　AC200V	1,600W
	三相　AC200V	2,400W

モーター駆動用 DC 電源

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
	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
	簡易アブソユニット（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	EC-S10(X)	0.54A
			EC-B8SS/S13(X)/S15(X)	1.2A
			EC-S18(X)	0.753A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください
注　ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。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。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

＜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	シリーズ	モーター種類		定格電流	最大電流 省電力設定時	最大電流
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 RCP3	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	–	–
			28P*/35P/42P/56P		1.9A	–	–
		RCP4 RCP5 RCP6	28P/35P/42P/ 42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	–	–
				高出力設定有効	2.3A	–	3.9A
	パルスモーター /RCON-PCF	RCP2 RCP4 RCP5 RCP6	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	–	–
	AC サーボモーター /RCON-AC	RCA RCA2	5W	標準/高加減速	1.0A	–	3.3A
			10W	標準/高加減速/省電力	1.3A	2.5A	4.4A
			20W		1.3A	2.5A	4.4A
			20W（20S）		1.7A	3.4A	5.1A
			30W		1.3A	2.2A	4.0A
		RCL	2W	標準/高加減速	0.8A	–	4.6A
			5W		1.0A	–	6.4A
			10W		1.3A	–	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

● 200V ドライバーユニット

アクチュエーターモーターW数	モーター電源容量[VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
30R (RS用)	138	414
60	138	414
60 (RCS3-CTZ5)	197	591
100	234	702
100S (LSA)	283	851
150	328	984
200	421	1263
200S (DD)	503	1509
200S (LSA (S) -N15H以外)	486	1458
200S (LSA (S) -N15H)	773	2319
300S (LSA)	662	1986
400	920	2760
400 (RCS3-CT8)	1230	3690
600	1164	2328
600 (DD)	1462	4386
750	1521	3042

下記型式のアクチュエーターは、「計算用モーター W 数」で電源容量を計算してください。

アクチュエーター型式	アクチュエーター モーターW数	算出用モーターW数	
		単相	三相
RCS3-CTZ5C	60W	—	120W
RCS3-CT8C	400W	—	800W
LSA-S6S□/S8S□/S8H□/N10S□、LSAS-N10S□	100W	300W/1スライダー	100W/1スライダー
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダー	200W/1スライダー
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダー	300W/1スライダー
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダー

※型式の□には、S(シングルスライダー)もしくはM(マルチスライダー)が入ります。
算出用モーターW数は1スライダーの値です。マルチスライダーの場合は、2スライダーの値で計算してください。

● EC 接続ユニット
(24V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター/接続ユニット					電源電流	
		シリーズ	タイプ	モーター種類		定格	最大
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V 仕様モーター	EC	RR10	φ86P	–	–	5.7A
			RR8	□60P	–	–	5.7A
			S8/B8S/RTC18	□56SP	–	–	5.7A
			S7/R7/RR7/B7/GRST7	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRST6/GRTR14/RTC12/SRG15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			ST15	□42	–	2.3A	3.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ42	–	1.5A	3.3A
			S4/WS10/RR4/SRG11/RP5/GD5/TC5/TW5/ST11	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			CRP3/CGD3/CTC3	φ30	–	1.1A	2.5A
			S3/RR3	□28	–	–	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/GRB10/GRB13		–	–	1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4	□28	–	1.2A	1.7A
			GRB8	□20	–	–	0.7A
			S2/RR2/RP3/GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6		–	0.65A	0.95A
			SL3/GDS3/GDB3/T3	φ20	–	0.4A	0.8A

(200V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター型式	モーター W数	モーター 電源容量 [VA]	瞬時最大モーター 電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10(X)	100	238	714
	EC-S13(X)/B8SS	200	402	1206
	EC-S15(X)	400	772	2316
	EC-S18(X)	600	1119	3358
	EC-S18(X)LP	750	1408	4225

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　検索

詳細は、第8巻・8-105ページ参照

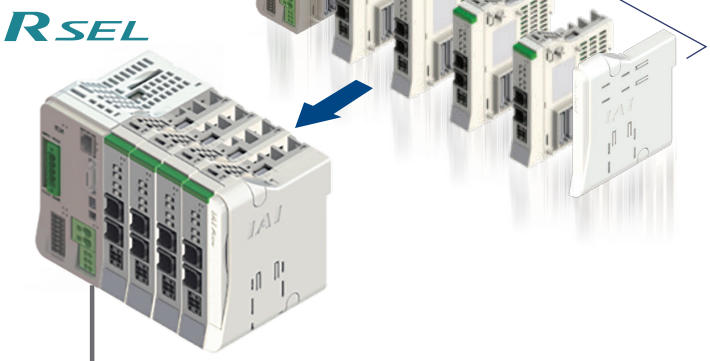
RSEL

ユニット連結型
プログラムコントローラー

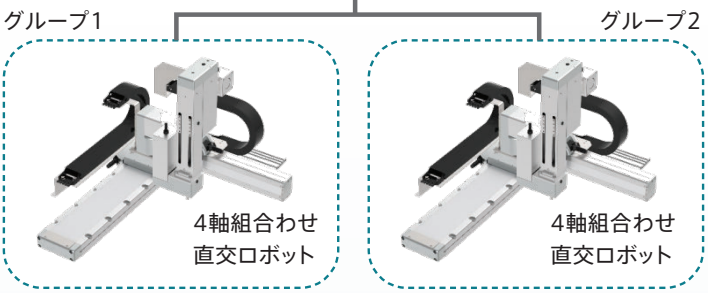


最大16軸※1のアクチュエーターを接続可能な超小型プログラムコントローラー

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。

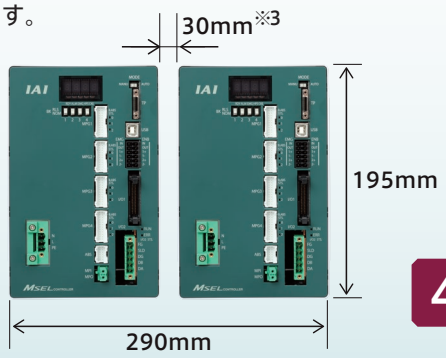


最大 67%※2制御盤省スペース化の実現

※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)

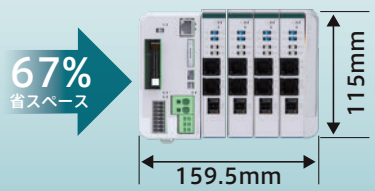


※3 コントローラー自然放熱のために必要最低限な距離

MSEL
CC-Link仕様
8軸（4軸×2台）

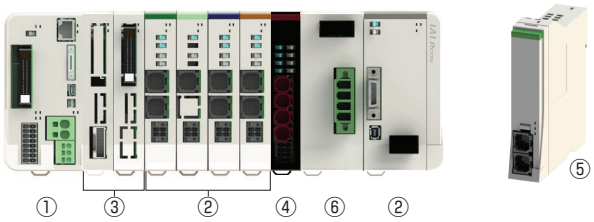
44%のコストダウン

RSEL ×8軸接続仕様



RSEL
CC-Link仕様
パルスモーター8軸

型式項目 / 標準価格



①マスターユニット

型式

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（二股コネクター付属）
CC	CC-Link 接続仕様
CC2	CC-Link 接続仕様（二股コネクター付属）
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	ケーブルなし
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（ケーブルなし）」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。

標準価格

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	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
					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	EtherCAT® 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFI NET 接続仕様
IO 種類型式記号		E	NP	PN	DV/DV2	CC/CC2	CIE	PR	EC	EP	PRT
ファンなし		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
24V ドライバー用ファン付き	FU1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU3	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

②ドライバーユニット

型式 **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

標準価格

シリーズ記号		RCON				
タイプ記号		PC	PCF	AC	DC	SC
軸数	1	—	—	—	—	—
	2	—	—	—	—	—

24V 仕様

タイプ：PC 1.2A モーター 1 軸 2 軸	20P 20SP 28P 35P 42P 42SP 56P	20 □パルスモーター 20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用) 28 □パルスモーター 35 □パルスモーター 42 □パルスモーター 42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用) 56 □パルスモーター
タイプ：PCF 4A モーター 1 軸	56SP 60P 86P	56 □高推力パルスモーター 60 □高推力パルスモーター 86 □高推力パルスモーター
タイプ：AC 2-30W モーター 1 軸 2 軸	2 5 10 20 20S 30	2W サーボモーター 5W サーボモーター 10W サーボモーター 20W サーボモーター 20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用) 30W サーボモーター
タイプ：DC 3D モーター 1 軸 2 軸	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	30R 60 100 100S 150 200 200S 300S 400 600 750	30W（RS 用） 60W サーボモータ 100W サーボモータ 100W サーボモータ（LSA 用） 150W サーボモータ 200W サーボモータ 200W サーボモータ（LSA、DD 用） 300W サーボモータ（LSA 用） 400W サーボモータ 600W サーボモータ 750W サーボモータ

③拡張ユニット

型式 **RCON** – □ – □

シリーズ　タイプ　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

標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	—	—	—	—	—

④ EC 接続ユニット

型式 **RCON** – **EC** – **4**

シリーズ　タイプ　軸数

標準価格

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

型式 **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

標準価格

シリーズ型式	RCON	
タイプ記号	ABU-P	ABU-A
標準価格	—	—

⑥ 200V 電源ユニット

型式 **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

標準価格

シリーズ記号	RCON
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）

SCON2 – CG – S – □ – □ – RC – 0 – □ – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　ハードウェアオプション　機能オプション　I/O 種類　I/O ケーブル長さ　電源電圧　アブソバッテリー

型式選定項目は、8-263 ページをご参照ください

SCON – □ – □ – □ – □ – RC – 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 ケーブル長さ　電源電圧

型式選定項目は、8-289 ページをご参照ください

■ RSEL に接続できないアクチュエーター

<table>
<tr><td rowspan="2">マスターユニット</td><td>ユニット</td><td colspan="2">ドライバーユニット</td><td>拡張ユニット</td><td>EC接続ユニット
(RCON-EC)</td></tr>
<tr><td></td><td>24Vドライバーユニット
(RCON-PC/PCF/AC/DC)</td><td>200Vドライバーユニット
(RCON-SC)</td><td>SCON拡張ユニット/
PIO/SIO/SCON拡張ユニット
(RCON-EXT)</td><td></td></tr>
<tr><td>アクチュエーター</td><td>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</td><td colspan="2">200V ACサーボモーター
搭載アクチュエーター</td><td>エレシリンダー</td></tr>
<tr><td colspan="2" rowspan="2">RSEL</td><td rowspan="2">テーブルトップ:TT(A)
スカラロボット:IXP
パルスプレス:RCP6
<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</td><td>サーボプレス: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
ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源)
単軸ロボット:IS(P)B-WXM/WXMX(単相電源)
ZR
ロータリー:DD/DDA(単相電源)

<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
(RS-30を除く)
·アブソリュートエンコーダー、多回転アブソを
搭載しているアクチュエーター</td><td rowspan="2">サーボプレス:RCS2/RCS3
リニアサーボ:LSA-W21H
スカラロボット:IX/IXA
単軸ロボット:ZR</td><td rowspan="2">オプション型式に
「ACR」がない
エレシリンダー</td></tr>
<tr><td colspan="2">直交型6軸ロボット:CRS</td></tr>
</table>

■接続制限

・接続する全てのアクチュエーターの合計は16軸以内となるようにしてください。
マルチスライダー仕様の場合は、2軸として計算します。
24V/200Vドライバーユニットもしくは拡張ユニット(SCON2/SCON接続仕様)に接続可能なアクチュエーターの合計は最大8軸までです。

・下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。(三相仕様のみ接続可能)
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON2/SCONのRCON仕様を接続してご使用ください。
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量(8-123ページ)の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□A/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□A/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

・以下機種をEC接続ユニット(RCON-EC-4)の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-S8/B8S/ RR8/RR10/ RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	左記以外の エレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

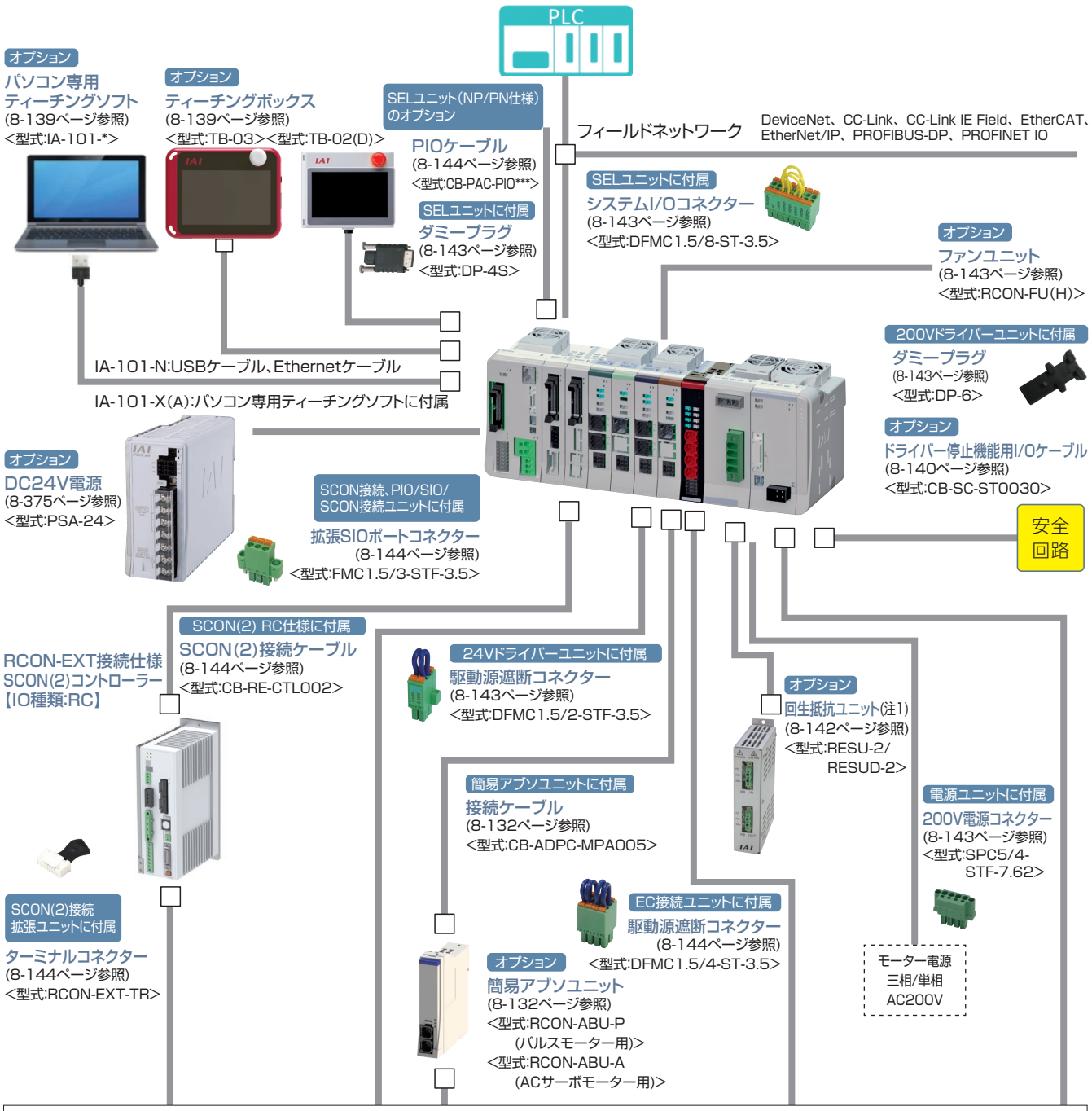
・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。
最大接続台数は8台です。
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。
PIO付きユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

■接続認識

R-unit に接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い ↓ 低い	24Vドライバーユニット
	200Vドライバーユニット
	拡張ユニット(SCON接続仕様)
	EC接続ユニット

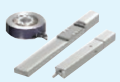
システム構成



接続可能アクチュエーター

「拡張ユニット」と接続

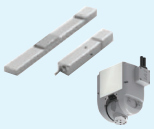
RCS2/3/4シリーズ
IS(D)B/SSPAシリーズ
IF(A)シリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ



※接続できないアクチュエーターは8-117ページをご参照ください。

「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



「EC接続ユニット」と接続

ECシリーズ
※2
※3



「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/SSPAシリーズ
IF(A)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8-117ページをご参照ください。

※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。
交換用ケーブルを手配される場合は、8-145ページをご参照ください。

※2 エレシリンダーはダブルソレノイドのみ制御可能です。
タイプにより接続方法が異なります。詳細は、8-155ページをご参照ください。

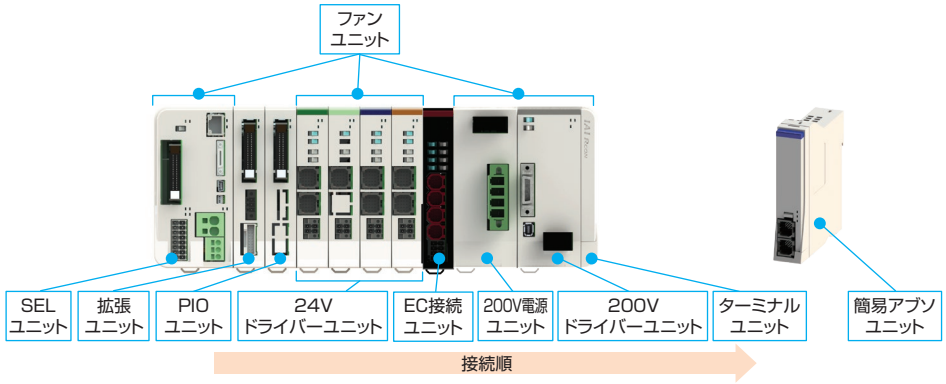
※3 ACサーボモーター搭載機種の場合、モーター駆動用DC電源が必須となります。
また、機種や使用条件によっては回生抵抗ユニットが必要です。
詳細は8-141ページをご参照ください。

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。

注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

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ーとなっております。
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 SEL 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
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
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) 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)

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-117ページを参照してください。

■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	8-125
	PIO(NPN) 接続仕様	RSEL-G-NP	
	PIO(PNP) 接続仕様	RSEL-G-PN	
	DeviceNet 接続仕様	RSEL-G-DV	8-126
	DeviceNet 接続仕様 (二股コネクター付属)	RSEL-G-DV2	
	CC-Link 接続仕様	RSEL-G-CC	8-126
	CC-Link 接続仕様 (二股コネクター付属)	RSEL-G-CC2	
	CC-Link IE Field 接続仕様	RSEL-G-CIE	8-127
	PROFIBUS-DP 接続仕様	RSEL-G-PR	8-127
	EtherCAT® 接続仕様	RSEL-G-EC	8-128
	EtherNet/IP 接続仕様	RSEL-G-EP	8-128
	PROFINET IO 接続仕様	RSEL-G-PRT	8-128
拡張ユニット	SCON 拡張	RCON-EXT	8-131
	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	8-129
	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	8-130
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-130
200V ドライバーユニット	AC200V モーター1軸仕様	RCON-SC-1	8-130
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-132
	200V 用	RCON-GW-TRS	
簡易アブソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-132
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A	
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-143
	200V ドライバー用	RCON-FUH	

基本仕様

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　※最大軸数はアクチュエーターにより制限があります。「接続制限」（8-117 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） バッテリーレスアブソ	
	200V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む）、バッテリーレスアブソ、疑似アブソ、インデックスアブソ （SCON 接続仕様）アブソリュート、多回転アブソ	
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、SCON 拡張ユニット、PIO/SIO/SCON 拡張ユニット、PIO 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、簡易アブソユニット、EC 接続ユニット	
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-232C
		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		1 ㎜ /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		
標準入出力（PIO 仕様選択時）		（I/O スロット選択）入力 16 点 / 出力 16 点	
拡張入出力		PIO ユニットを最大 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℃　※簡易アブソユニットは 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		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	簡易アブソユニット	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	○	○	○	○	○	○	○	○

※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。

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/rev】
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	□□ N/NA	インクリメンタル	1048
			上記以外	インクリメンタル	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	□□ 5N	インクリメンタル	1600
			SR □ 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		インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		SSPA/ISA/ISDA/IF		インクリメンタル	16384
		IFA		バッテリーレスアブソ	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S □	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 0.001 ㎜
		DD/DDA	□ 18S	インデックスアブソ / 多回転	131072
			□ 18P	インデックスアブソ / 多回転	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
	パルスモーター (S2/RR2/GRBP/ RTB4)			バッテリーレスアブソ / インクルメンタル	16384
	パルスモーター (EC-SL3/GDS3/ GDB3/T3)			インクリメンタル	32768
	AC サーボモーター (CRP/CGD/CTC)			インクリメンタル	16384
	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	高出力設定無効	5.0W
		高出力設定有効	8.0W
	RCON-PCF	高出力設定なし	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

RSEL 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

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

モーター W 数合計

項目			最大接続軸合計 W 数
モーター電源	単相	AC200V	1,600W
	三相	AC200V	2,400W

モーター駆動用 DC 電源

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）	SELユニット		1.2A
	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
	簡易アブソユニット（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	EC-S10(X)	0.54A
			EC-B8SS/S13(X)/S15(X)	1.2A
			EC-S18(X)	0.753A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください
注　ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。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。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

＜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			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 RCP3	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	–	–
			28P※1/35P/42P/56P		1.9A	–	–
		RCP4 RCP5 RCP6	28P/35P/42P/42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	–	–
				高出力設定有効	2.3A	–	3.9A
		WU	28P/35P	高出力設定のみ	2.3A※2	–	3.9A※2
	パルスモーター/RCON-PCF	RCP2 RCP4 RCP5 RCP6	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	–	–
	ACサーボモーター/RCON-AC	RCA RCA2	5W	標準/高加減速	1.0A	–	3.3A
			10W	標準/高加減速/省電力	1.3A	2.5A	4.4A
			20W		1.3A	2.5A	4.4A
			20W（20S）		1.7A	3.4A	5.1A
			30W		1.3A	2.2A	4.0A
		RCL	2W	標準/高加減速	0.8A	–	4.6A
			5W		1.0A	–	6.4A
			10W		1.3A	–	6.4A
	DCブラシレスモーター/RCON-DC	RCD	3W	標準	0.7A	–	1.5A

※1　対象機種：RCP2-RA3、RCP2-RGD3
※2　1 台につき、モーターを 2 軸搭載しています。表中の数値はモーター 1 軸分を表しています。

● 200Vドライバーユニット

アクチュエーターモーターW数	モーター電源容量[VA]	瞬時最大モーター電源容量［VA］
30R（RS用）	138	414
60	138	414
60（RCS3-CTZ5）	197	591
100	234	702
100S（LSA）	283	851
150	328	984
200	421	1263
200S（DD）	503	1509
200S（LSA（S）-N15H以外）	486	1458
200S（LSA（S）-N15H）	773	2319
300S（LSA）	662	1986
400	920	2760
400（RCS3-CT8）	1230	3690
600	1164	2328
600（DD）	1462	4386
750	1521	3042

下記型式のアクチュエーターは、「計算用モーター W 数」で電源容量を計算してください。

アクチュエーター型式	アクチュエーターモーターW数	算出用モーターW数	
		単相	三相
RCS3-CTZ5C	60W	—	120W
RCS3-CT8C	400W	—	800W
LSA-S6S□/S8S□/S8H□/N10S□、LSAS-N10S□	100W	300W/1スライダー	100W/1スライダー
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダー	200W/1スライダー
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダー	300W/1スライダー
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダー

※型式の□には、S（シングルスライダー）もしくはM（マルチスライダー）が入ります。
算出用モーターW数は1スライダーの値です。マルチスライダーの場合は、2スライダーの値で計算してください。

● EC 接続ユニット
（24V 仕様　エレシリンダー）

項目	アクチュエーター/接続ユニット					電源電流	
		シリーズ	タイプ	モーター種類		定格	最大
モーター電源容量（アクチュエーター1軸当たり）	24V 仕様モーター	EC	RR10	φ86P	–	–	5.7A
			RR8	□60P	–	–	5.7A
			S8/B8S/RTC18	□56SP	–	–	5.7A
			S7/R7/RR7/B7/GRST7	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRST6/GRTR14/RTC12/SRG15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			ST15	□42	–	2.3A	3.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ42	–	1.5A	3.3A
			S4/WS10/RR4/SRG11/RP5/GD5/TC5/TW5/ST11	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			CRP3/CGD3/CTC3	φ30	–	1.1A	2.5A
			S3/RR3	□28	–	–	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/GRB10/GRB13		–	–	1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4	□28	–	1.2A	1.7A
			GRB8	□20	–	–	0.7A
			S2/RR2/RP3/GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6		–	0.65A	0.95A
			SL3/GDS3/GDB3/T3	φ20	–	0.4A	0.8A

（200V 仕様　エレシリンダー）

項目	アクチュエーター型式	モーターW数	モーター電源容量［VA］	瞬時最大モーター電源容量［VA］
モーター電源容量（アクチュエーター1軸当たり）	EC-S10(X)	100	238	714
	EC-S13(X)/B8SS	200	402	1206
	EC-S15(X)	400	772	2316
	EC-S18(X)	600	1119	3358
	EC-S18(X)LP	750	1408	4225

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　検索

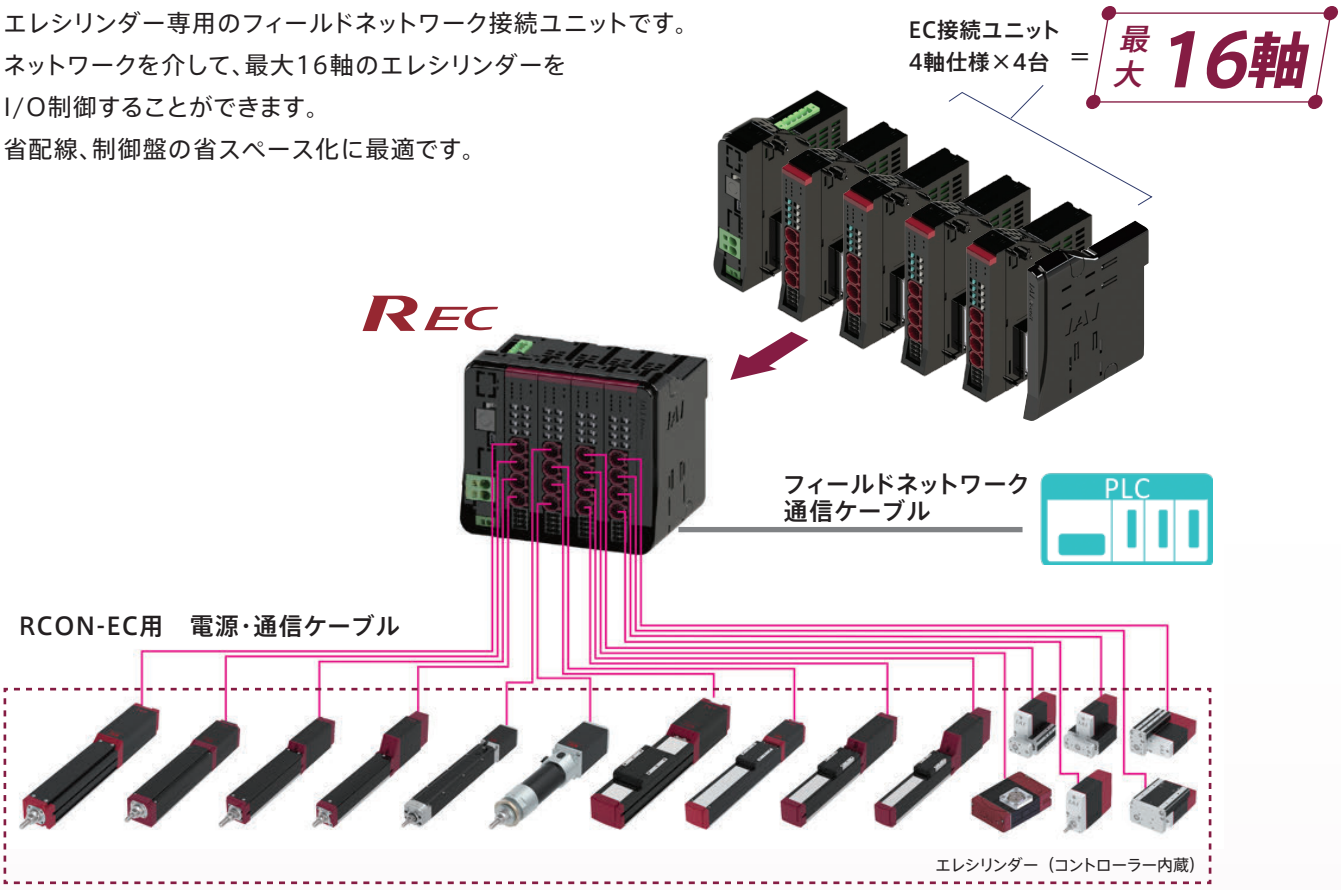
REC

エレシリンダー専用
駆動ユニット



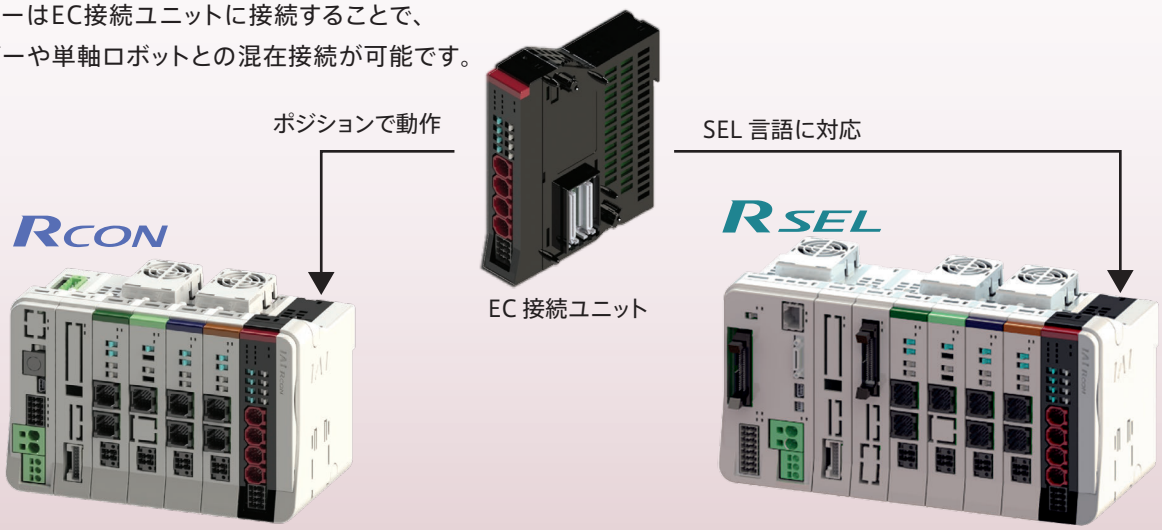
エレシリンダーをフィールドネットワークに接続

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。
ネットワークを介して、最大16軸のエレシリンダーを
I/O制御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。

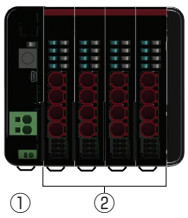


EC接続ユニットはRCON/RSELに接続するドライバーユニットとの混在接続が可能です

エレシリンダーはEC接続ユニットに接続することで、
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。



型式項目



①マスターユニット

■型式 **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。

■標準価格

型式	REC-GW						
I/O 種類	フィールドネットワーク						
	CC-Link	CC-Link IE Field	DeviceNet	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFIBUS	PROFINET
	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 EC 接続ユニット

■型式 **RCON** – **EC** – **4**

シリーズ　タイプ　軸数

■標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	–

■ R-unit に接続できないアクチュエーター

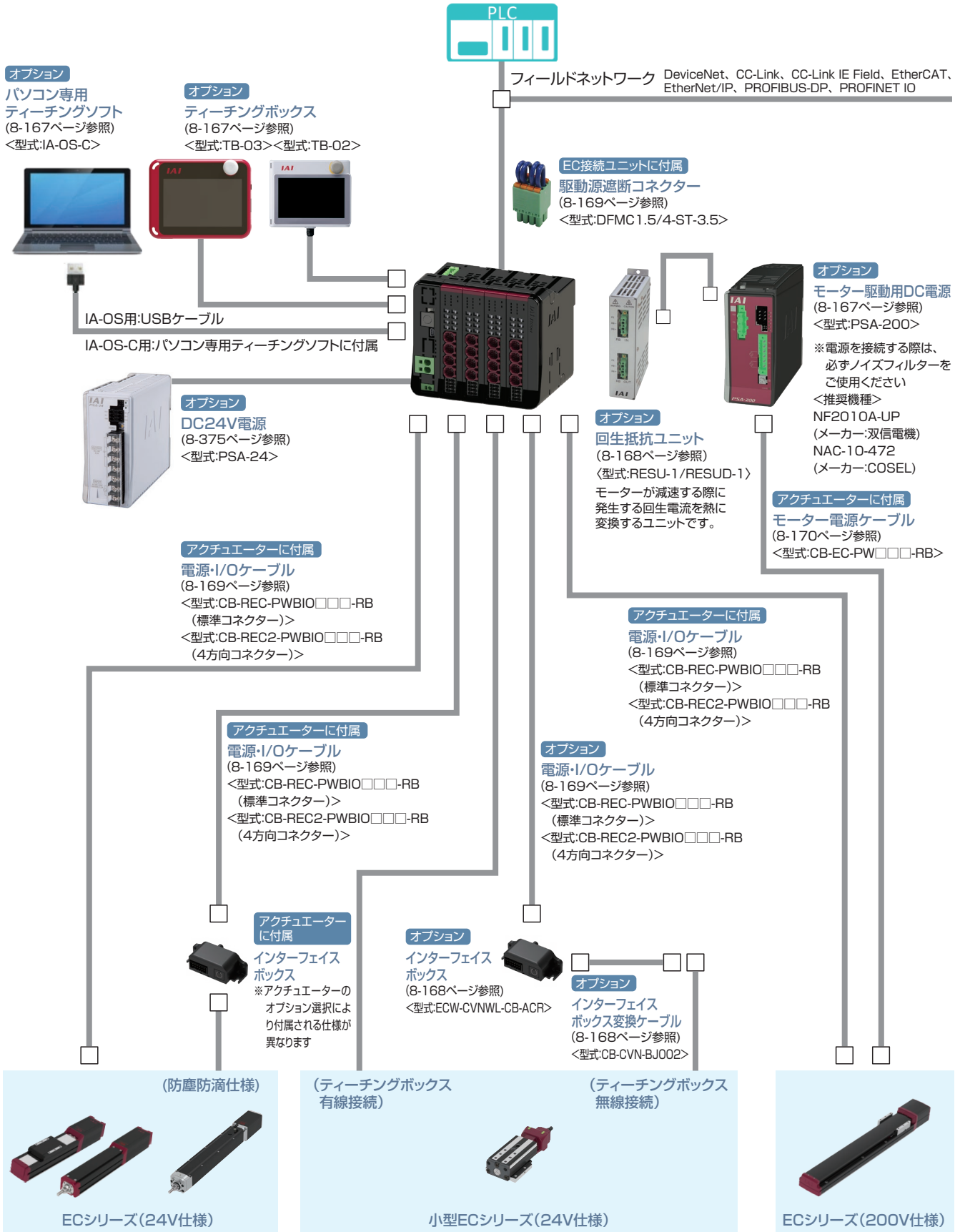
オプション「ACR」が付いていないエレシリンダー

■接続制限

・接続する全ての軸の合計は16軸以内となるようにしてください。
・以下機種をEC接続ユニット（RCON-EC-4）の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-S8/B8S/RR8/RR10/RTC18 接続数	RCON-EC-4（1ユニット）	左記以外のエレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

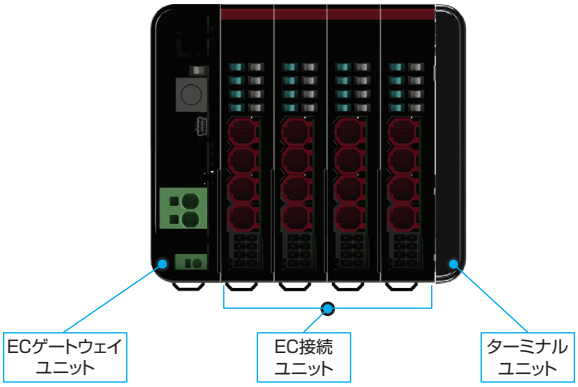
システム構成



(注)・エレシリンダーはダブルソレノイドのみ接続が可能です。
・デジタルスピコンティーチング[TBD-1]はRECに接続できません。

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ー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

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-154ページを参照してください。

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	8-159
	CC-Link 接続仕様	REC-GW-CC	8-159
	CC-Link IE Field 接続仕様	REC-GW-CIE	8-160
	PROFIBUS-DP 接続仕様	REC-GW-PR	8-160
	EtherCAT 接続仕様	REC-GW-EC	8-161
	EtherNet/IP 接続仕様	REC-GW-EP	8-161
	PROFINET IO 接続仕様	REC-GW-PRT	8-162
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-163
ターミナルユニット	REC 用	RCON-GW-TRE	8-163

基本仕様

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、バッテリーレスアブソ	
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	RS-485
		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　フルスピード
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ーを搭載	
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	○	○

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/rev】
EC 接続ユニット	EC-SL3/GDS3/ GDB3/T3	EC	インクリメンタル	32768
	S2/B8SS/S1□(X)/ RR2/RP3/GD3/ CRP□/CGD□/ TC3/TW3/CTC□/ GRBP□(W)/GRC□/ GRST3/RTB4		バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	16384
	上記以外の機種			800

突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
EC 接続ユニット	RCON-EC	（4 軸接続の場合）	40A

電源容量

REC 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

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

モーター W 数合計

項目		最大接続軸合計 W 数
モーター電源	単相　AC200V	1,600W
	三相　AC200V	2,400W

モーター駆動用 DC 電源

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)	ECゲートウェイユニット		0.8A
	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	EC-S10(X)	0.54A
			EC-B8SS/S13(X)/S15(X)	1.2A
			EC-S18(X)	0.753A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください
注　ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。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。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

● EC 接続ユニット (24V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター / 接続ユニット					電源電流	
		シリーズ	タイプ	モーター種類		定格	最大
モーター電源容量 (アクチュエーター 1 軸当たり)	24V 仕様モーター	EC	RR10	φ86P	–	–	5.7A
			RR8	□60P	–	–	5.7A
			S8/B8S/RTC18	□56SP	–	–	5.7A
			S7/R7/RR7/B7/GRST7	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRST6/GRTR14/RTC12/SRG15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			ST15	□42	–	2.3A	3.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ42	–	1.5A	3.3A
			S4/WS10/RR4/SRG11/RP5/GD5/TC5/TW5/ST11	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			CRP3/CGD3/CTC3	φ30	–	1.1A	2.5A
			S3/RR3	□28	–	–	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/GRB10/GRB13		–	–	1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4	□28	–	1.2A	1.7A
			GRB8	□20	–	–	0.7A
			S2/RR2/RP3/GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6		–	0.65A	0.95A
			SL3/GDS3/GDB3/T3	φ20	–	0.4A	0.8A

(200V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター型式	モーター W数	モーター 電源容量 [VA]	瞬時最大モーター 電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10(X)	100	238	714
	EC-S13(X)/B8SS	200	402	1206
	EC-S15(X)	400	772	2316
	EC-S18(X)	600	1119	3358
	EC-S18(X)LP	750	1408	4225

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　検 索

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

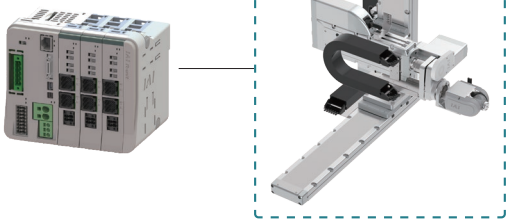


特長

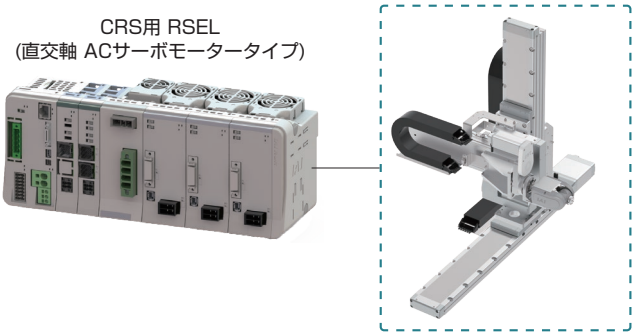
CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

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、8-173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）

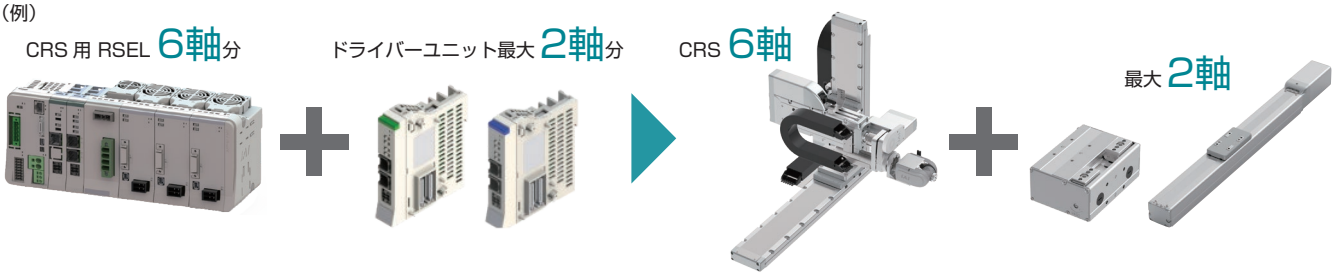


2軸分のドライバーユニットを追加可能

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、8-173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



シミュレーションソフト

ロボット本体がなくても、XSEL用パソコン専用ティーチングソフトを使用して、ロボットの動きを確認できます。さらに、サイクルタイムの計算もできます。
詳細は8-415ページをご参照ください。





機種一覧

コントローラータイプ	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	 ※付加軸無しの場合の外観です。						 ※付加軸無しの場合の外観です。			
標準価格	–						–			

(※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

RSEL - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]
シリーズ / タイプ / I/O種類 / I/Oケーブル長 / オプション

タイプ

SXBA	CRS-XBA用
SXBB	CRS-XBB用
SXGA	CRS-XGA用
SXGB	CRS-XGB用
SXZCY	CRS-XZCY用
SXZCZ	CRS-XZCZ用
SXZDY	CRS-XZDY用
SXZDZ	CRS-XZDZ用
SXZEY	CRS-XZEY用
SXZEZ	CRS-XZEZ用

I/O種類

E	未使用
NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
DV	DeviceNet接続仕様
DV2	DeviceNet接続仕様 (二股コネクター付属)
CC	CC-Link接続仕様
CC2	CC-Link接続仕様 (二股コネクター付属)
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

I/Oケーブル長

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)」を選択してください。

オプション

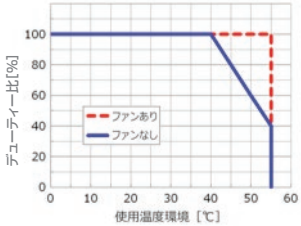
FN	ファンユニット

(※) このオプションを選択すると、RSEL-GとRCON-PCにファンユニットが付きます。(RCON-SCは標準でファンユニット付きです)

タイプ別ファンユニットの付属数は以下となります。

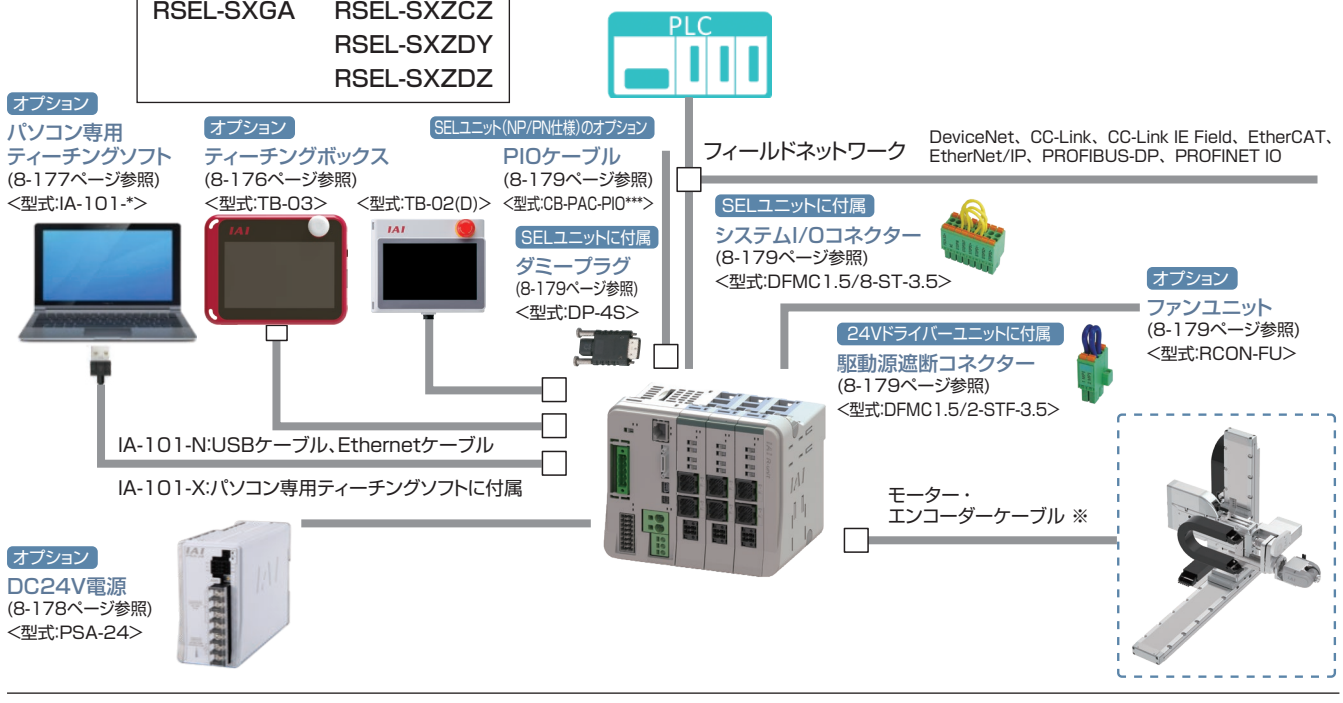
タイプ	ファンユニット数
SX□A SXZC□ SXZD□	3個
SX□B SXZE□	2個

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℃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ィ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ではディ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。

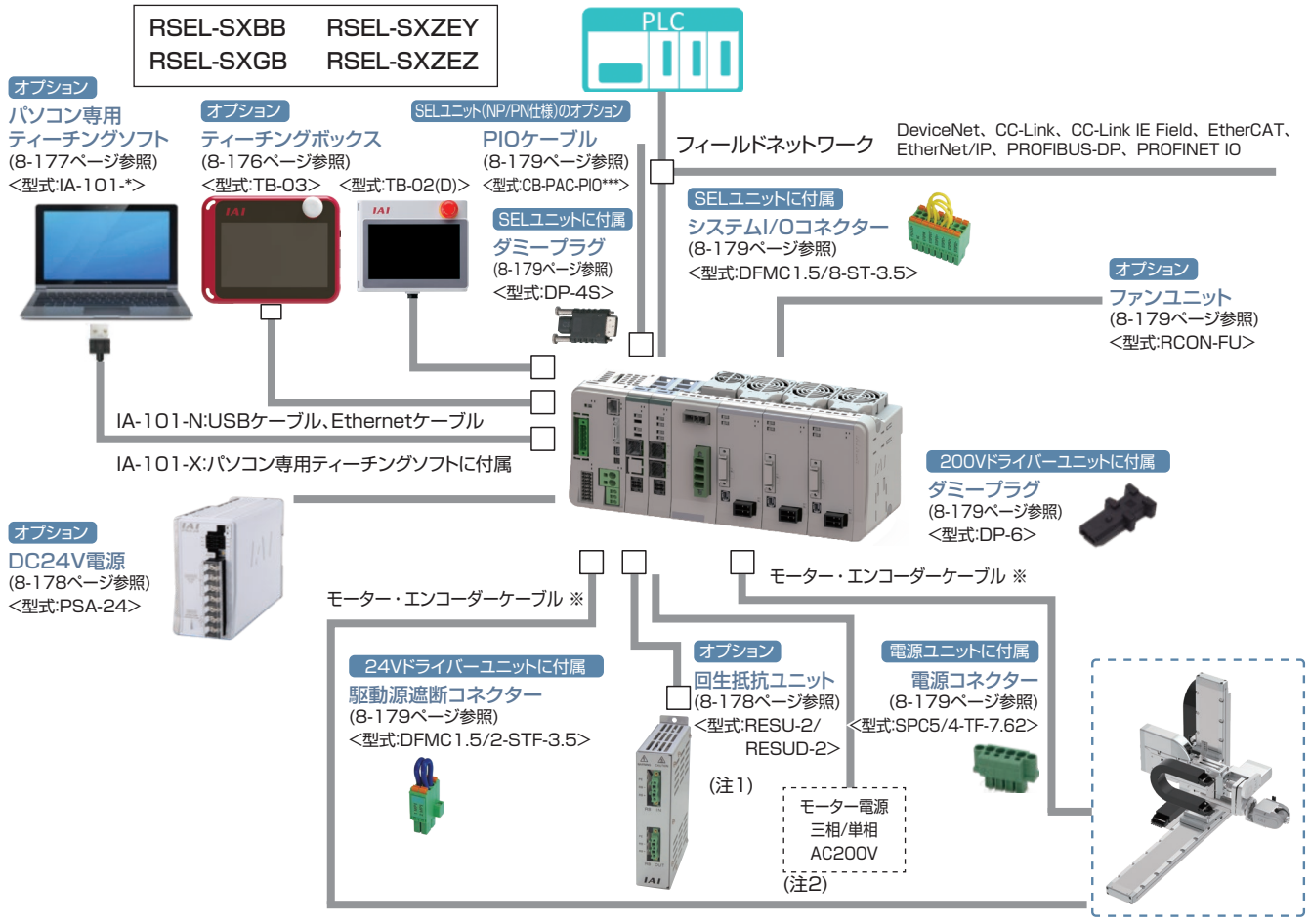


システム構成

RSEL-SXBA　RSEL-SXZCY
RSEL-SXGA　RSEL-SXZCZ
RSEL-SXZDY
RSEL-SXZDZ



RSEL-SXBB　RSEL-SXZEY
RSEL-SXGB　RSEL-SXZEZ



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: 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)

注3: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

※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、8-180ページをご参照ください。

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） バッテリーレスアブソ	
	200V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む）、バッテリーレスアブソ、疑似アブソ、インデックスアブソ （SCON 接続仕様）アブソリュート、多回転アブソ	
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、簡易アブソユニット	
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-232C
		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　（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 ㎜ /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		
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 ユニットを最大 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℃　※簡易アブソユニットは 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	簡易アブソユニット	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	○	○	○	○	○	○	○	○

※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。

RCP6S コントローラー仕様

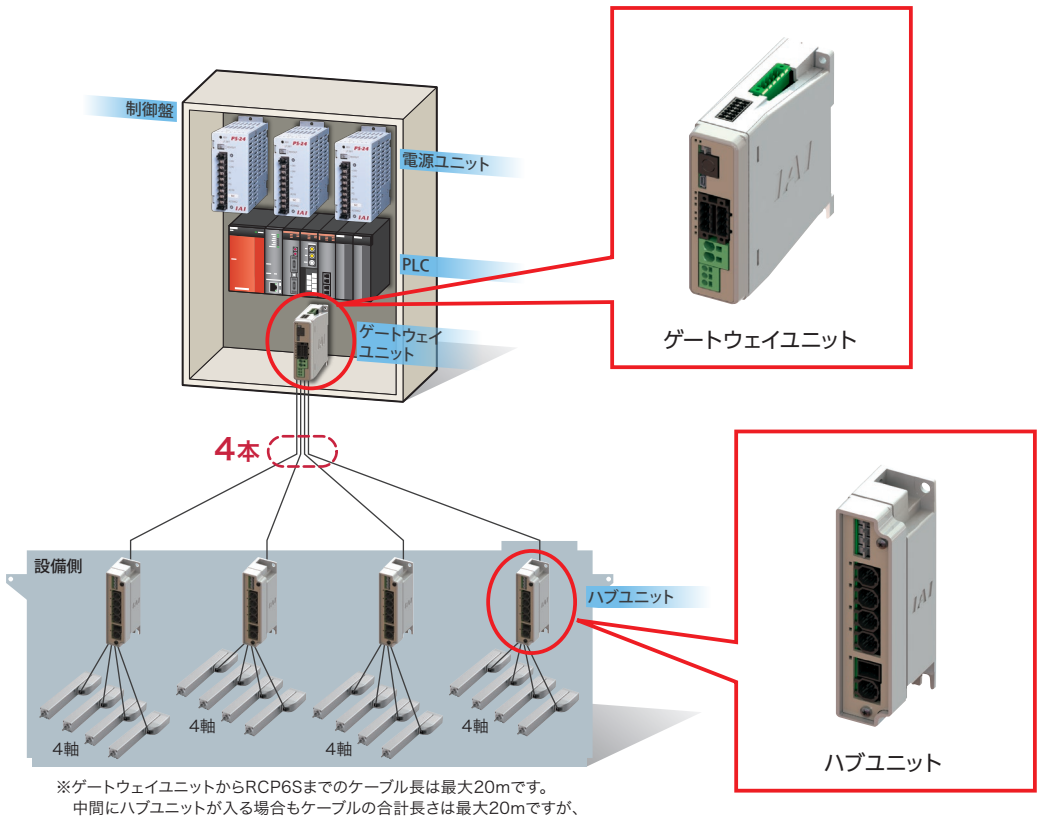
RCP6S　コントローラー内蔵型アクチュエーター
コントローラー仕様

CE RoHS 10

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8-183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



※ゲートウェイユニットからRCP6Sまでのケーブル長は最大20mです。
中間にハブユニットが入る場合もケーブルの合計長さは最大20mですが、
ゲートウェイユニットからハブユニットまでのケーブル長は10m以下となります。

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 →8-183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 →8-187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 →8-188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 →8-189ページ

オプション

ゲートウェイユニット〈RCM-P6GW〉

型式構成

RCM — P6GW — □ — □

RCM: シリーズ　P6GW: タイプ　フィールドネットワーク種類

無記入	標準仕様
G	安全カテゴリー対応

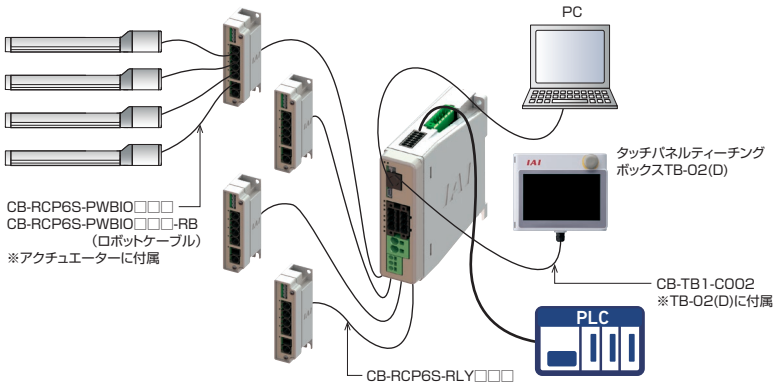
CC	CC-Link接続仕様
DV	DeviceNet接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

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	–
安全カテゴリー CC-Link 仕様	–
安全カテゴリー DeviceNet 仕様	–
安全カテゴリー PROFIBUS-DP 仕様	–
安全カテゴリー EtherCAT 仕様	–
安全カテゴリー EtherNet/IP 仕様	–
安全カテゴリー PROFINET IO 仕様	–

※安全カテゴリー仕様にはダミープラグDP-5(単品)が付属します。

接続イメージ



(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

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に必要となる配線(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:8-187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。

	直接数値	簡易直値	ポジショナー1	ポジショナー2	ポジショナー3	ポジショナー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8-183ページ「接続可能軸数」をご確認ください。

型式構成

RCM — P6HUB — □

RCM: シリーズ　P6HUB: タイプ　本体取付け仕様

無記入	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

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	–

PCON-CB/CFB

RCP6/RCP5/RCP4＜高出力設定（パワーコン）対応＞/
RCP3/RCP2 用ポジションコントローラー



（※1）CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

特 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。

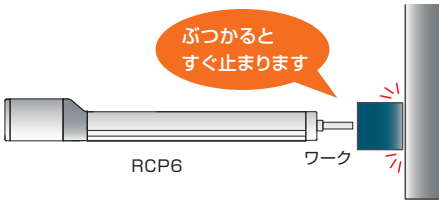


2 パワーコン®搭載

パルスモーターの最大能力を引き出すパワーコン（高出力ドライバー）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

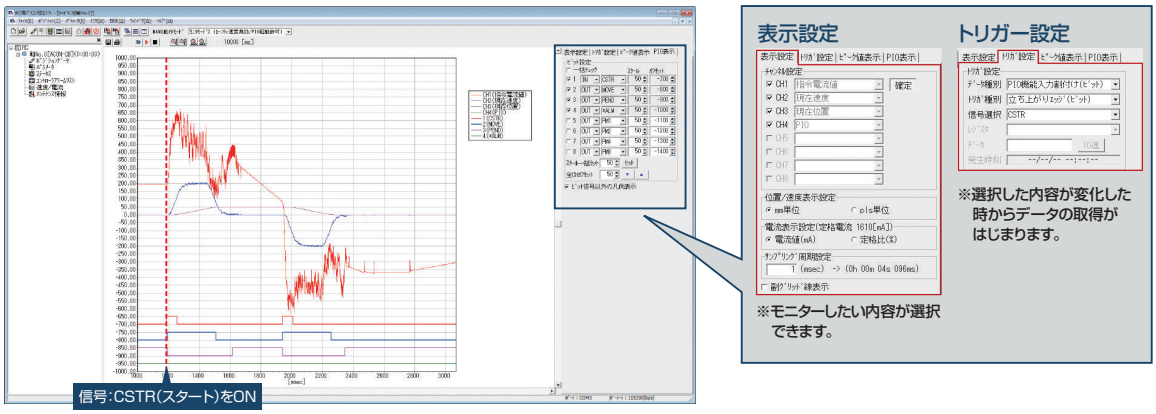
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、
速やかに停止する機能です。
負荷があまりかからず停止するので、
機械の損傷を軽減できます。



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こと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）



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	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
					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	バッテリーレスアブソ仕様インクリメンタル仕様		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	簡易アブソリュート仕様	アブソバッテリー単体付属	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
		アブソバッテリーユニット付属	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
		アブソバッテリーなし	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
PCON-CFB/CGFB	バッテリーレスアブソ仕様インクリメンタル仕様		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

※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

PCON — □ — □ — □ — □ — □ — □ — 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ケーブル長さ / 電源電圧 / 簡易アブソ / 本体取付け仕様

タイプ

CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ
CFB	56SP/60P/86P モーター対応タイプ
CGFB	安全カテゴリー対応 56SP/60P/86P モーター対応タイプ

モーター種類

20P	20□	42SP	42□
20SP	20□	56P	56□
28P	28□	56SP	56□
28SP	28□	60P	60□
35P	35□	86P	86□
42P	42□		

(例)20P:20□パルスモーター対応

ご注意

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。

一部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

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ仕様インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

I/O種類

NP	PIO(NPN)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
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
CN	CompoNet接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III接続仕様(注1)
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO仕様

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ

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。

電源電圧

0	DC24V

簡易アブソ

(無記入)	バッテリーレスアブソ仕様インクリメンタル仕様
AB	簡易アブソリュート仕様(アブソバッテリー単体付属)
ABU	簡易アブソリュート仕様(アブソバッテリーユニット付属)
ABUN	簡易アブソリュート仕様(バッテリーなし)

※PCON-CFB·CGFBは簡易アブソ仕様には対応していません。
※簡易アブソ仕様でパルス列制御を行う場合、特別仕様となります。担当営業までお問合わせください。

本体取付け仕様

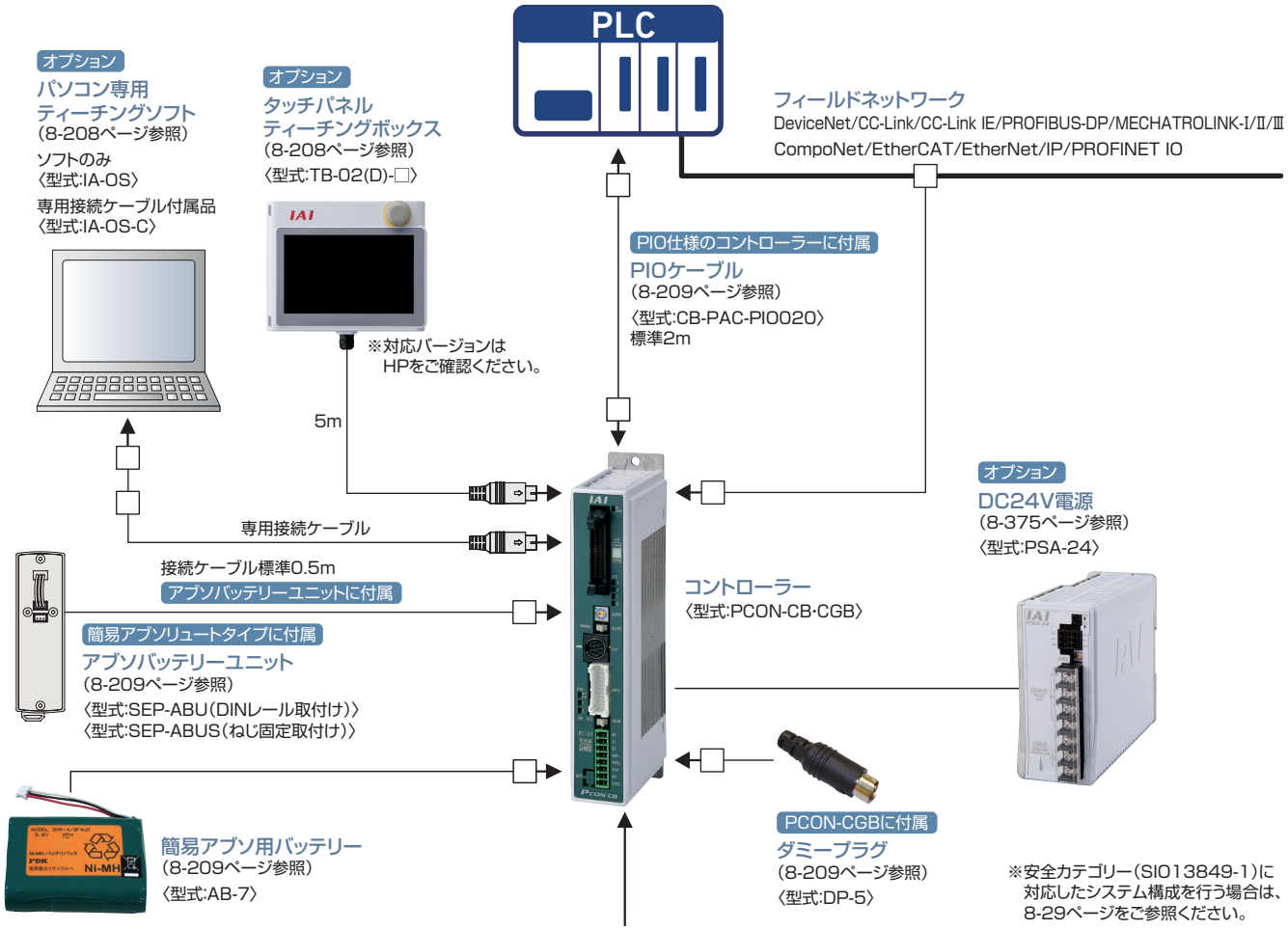
(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

※アブソバッテリーユニットの取付け仕様(ねじ固定、DINレール取付け)は、コントローラーの取付け仕様と同一になります。

PCON-CB/CFB コントローラー

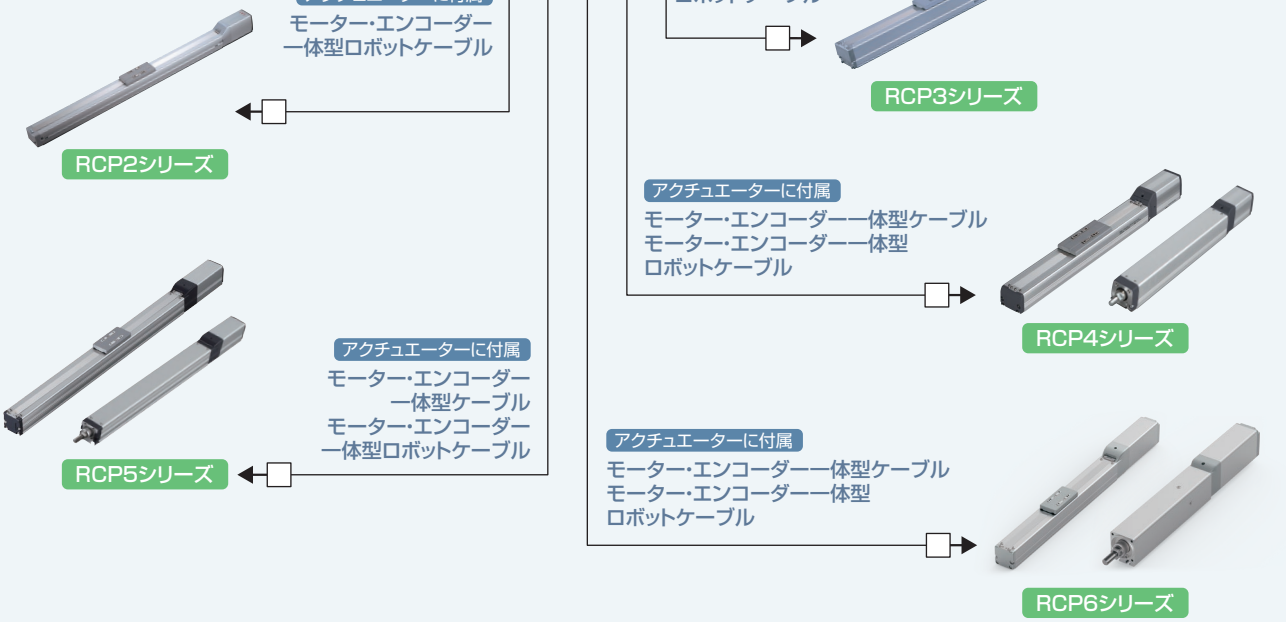
システム構成

■〈PCON-CB･CGB〉



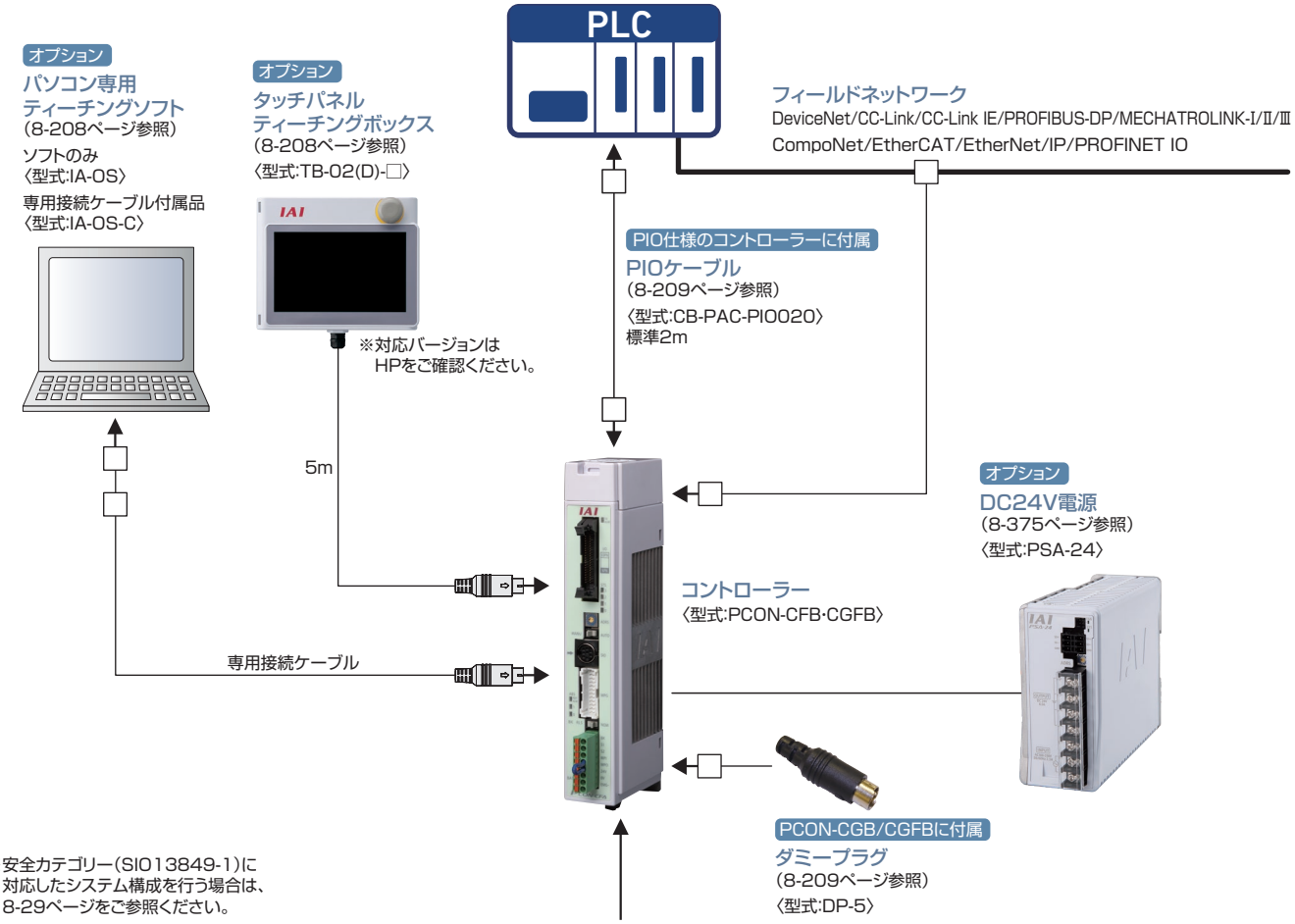
〈接続可能アクチュエーター〉

※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8-210ページをご参照ください。



システム構成

■〈PCON-CFB·CGFB〉

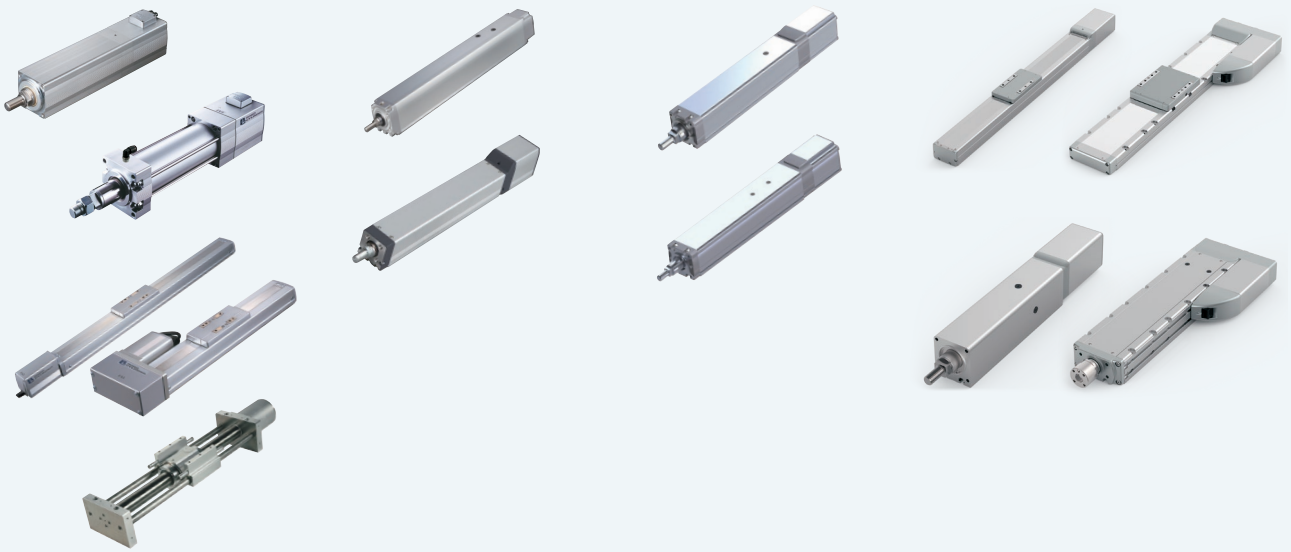


※安全カテゴリー(SIO13849-1)に
対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

〈接続可能アクチュエーター〉

※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8-210ページをご参照ください。

RCP2シリーズ	RCP4シリーズ	RCP5シリーズ	RCP6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	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	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	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



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。



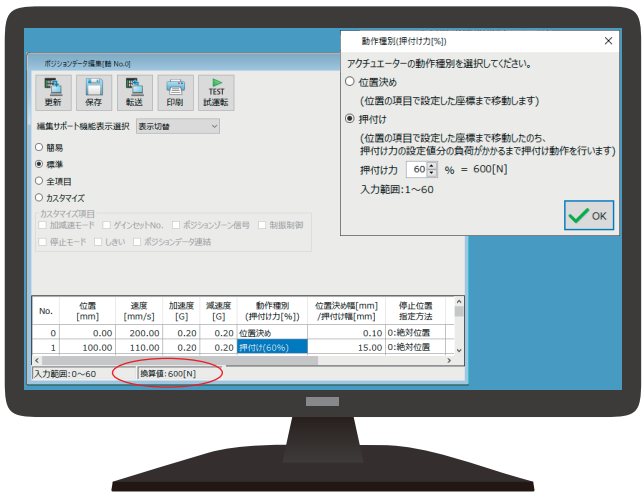
2 ロードセルを使用した力制御に対応

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	ポジショナータイプ	フィールドネットワークタイプ								
		DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
		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	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
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

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ケーブル長さ	電源電圧	本体取付け仕様

タイプ	
CBP	パルスプレス用 標準タイプ
CGBP	パルスプレス用 安全カテゴリー対応タイプ

モーター種類	
35P	35□
42P	42□
56P	56□

(例)35P:35□パルスモーター対応

エンコーダー種類	
WAI	バッテリーレス アブソリュート

I/O種類	
NP	PIO(NPN) 仕様
PN	PIO(PNP) 仕様
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
CN	CompoNet 接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

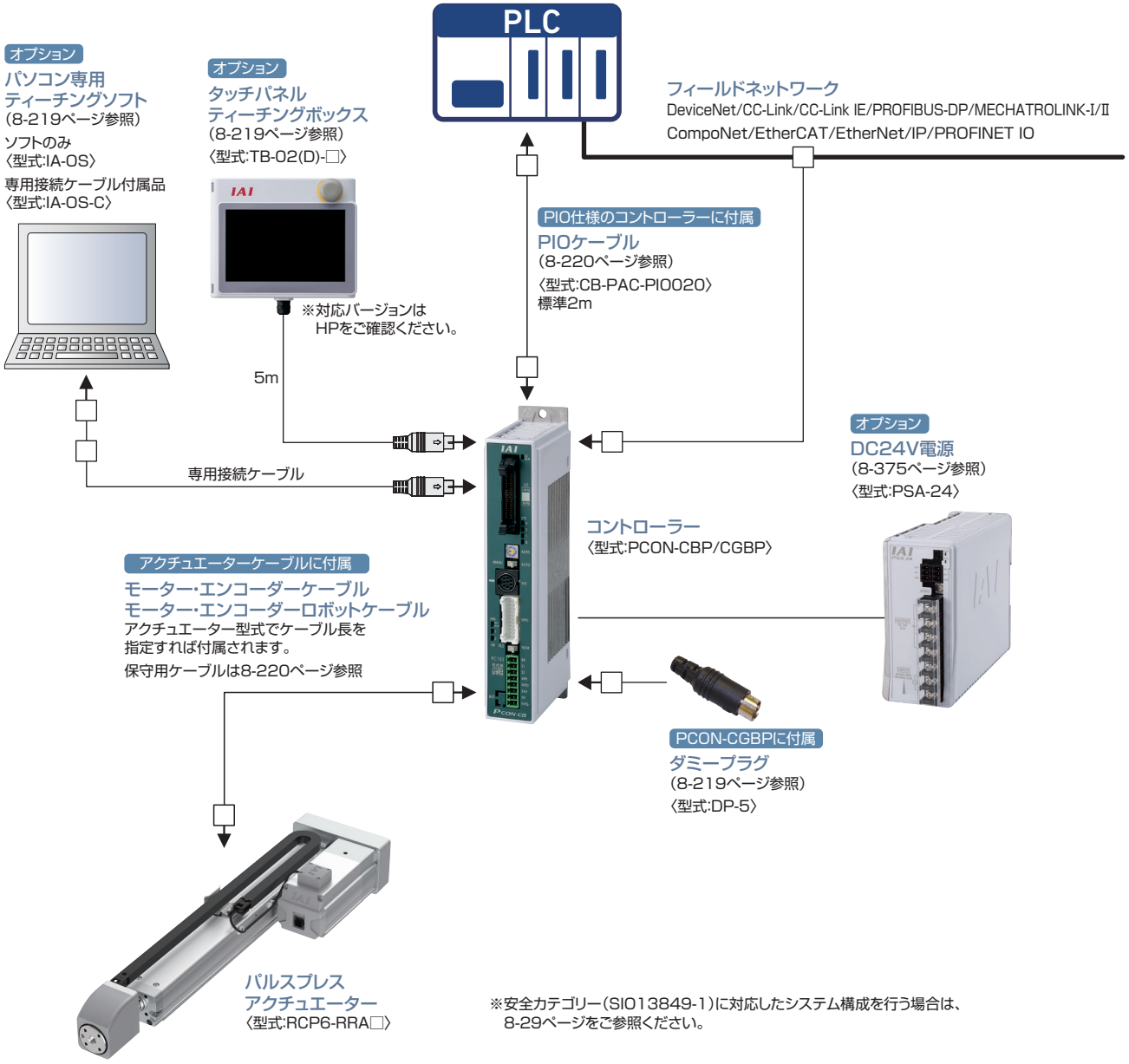
I/Oケーブル長さ	
0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※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。

電源電圧	
0	DC24V

本体取付け仕様	
無記入	ねじ固定仕様
DN	DIN レール取付け仕様

システム構成

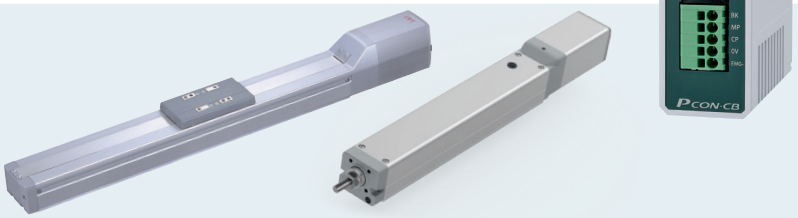


※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

MEMO

PCON-CYB/PLB/POB

ロボシリンダー用
ポジションコントローラー

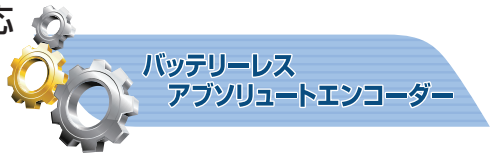




特長

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

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 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。

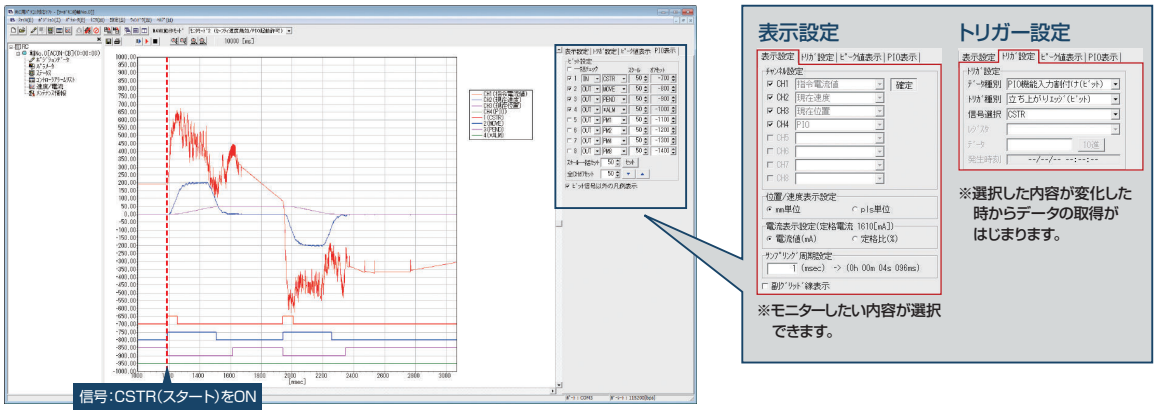
3 スマートチューニング機能を搭載

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こと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）



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
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	–	–

型式項目

PCON – □ – □ WAI – □ – □ – 0 – □

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

タイプ

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）

モーター種類

20P	20□	35P	35□
20SP	20□	42P	42□
28P	28□	42SP	42□
28SP	28□	56P	56□

（例）20P：20□パルスモーター対応

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ／インクリメンタル

I/O種類

NP	NPN仕様（標準）
PN	PNP仕様

I/Oケーブルの長さ

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。

電源電圧

0	DC24V

本体取付け仕様

（無記入）	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

ご注意

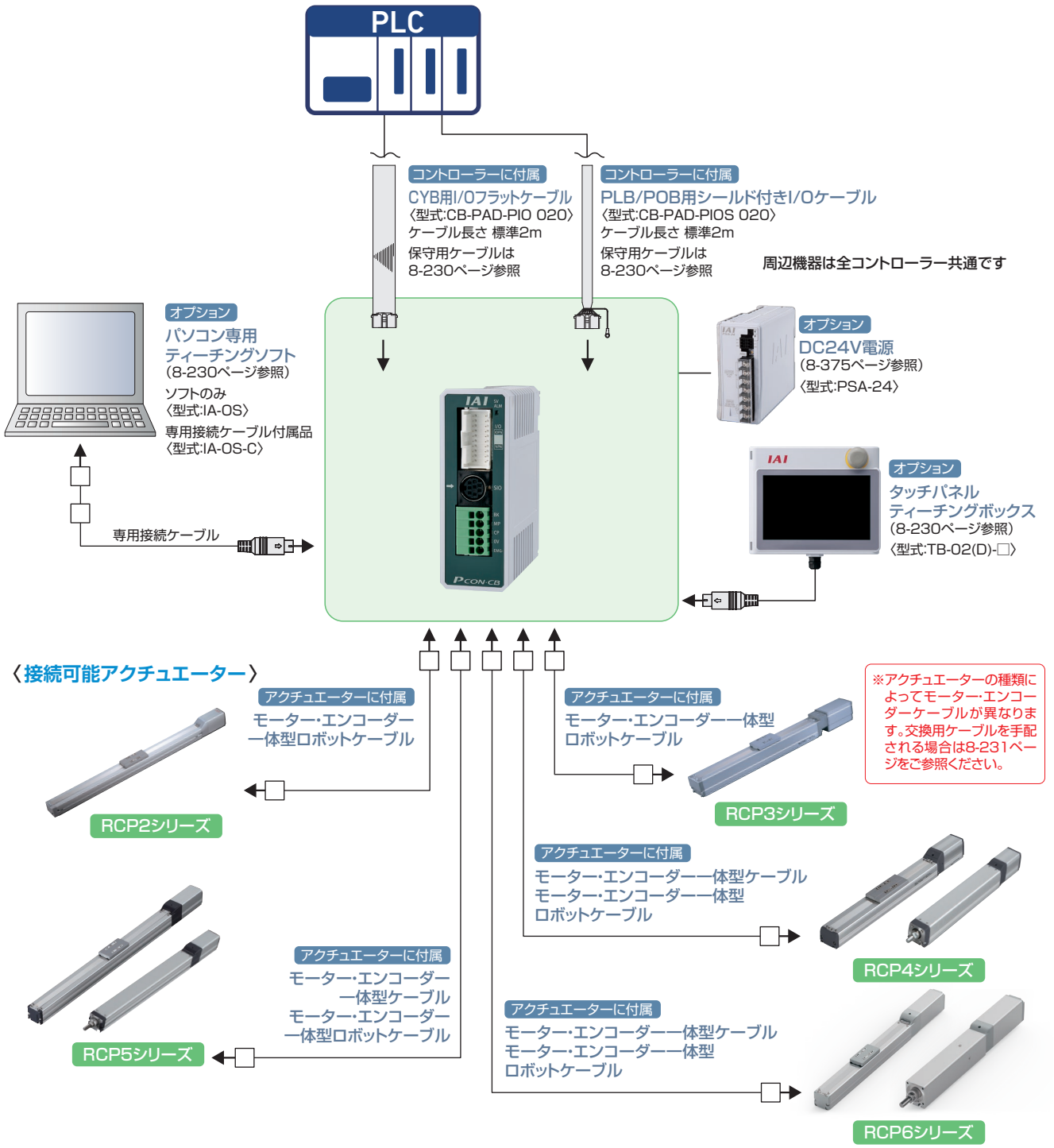
モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

一部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

システム構成

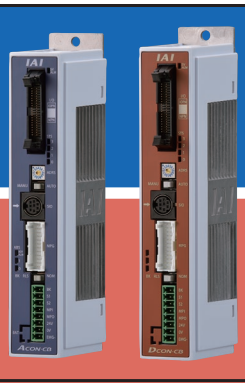

PLC
コントローラーに付属
CYB用I/Oフラットケーブル
〈型式:CB-PAD-PIO 020〉
ケーブル長さ 標準2m
保守用ケーブルは
8-230ページ参照
コントローラーに付属
PLB/POB用シールド付きI/Oケーブル
〈型式:CB-PAD-PIOS 020〉
ケーブル長さ 標準2m
保守用ケーブルは
8-230ページ参照
周辺機器は全コントローラー共通です
オプション
パソコン専用
ティーチングソフト
(8-230ページ参照)
ソフトのみ
〈型式:IA-OS〉
専用接続ケーブル付属品
〈型式:IA-OS-C〉
専用接続ケーブル
オプション
DC24V電源
(8-375ページ参照)
〈型式:PSA-24〉
オプション
タッチパネル
ティーチングボックス
(8-230ページ参照)
〈型式:TB-02(D)-□〉
〈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
ロボットケーブル
RCP3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8-231ページをご参照ください。
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

ACON-CB

RCA/RCA2用
ポジションコントローラー

DCON-CB

RCD用
ポジションコントローラー



（※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

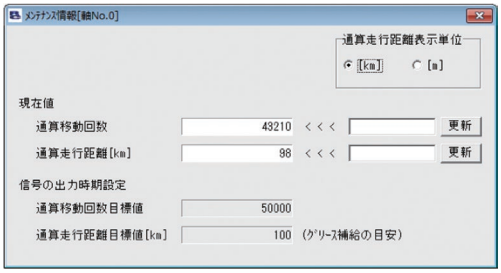
DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、CompoNet、MECHATROLINK、EtherCAT、EtherNet/IPに対応。
省配線の他、直値指定、ポジションNo.指定、現在位置の読取りなどが可能です。

DeviceNet / PROFIBUS / EtherCAT / CompoNet / PROFINET / MECHATROLINK / EtherNet/IP / CC-Link / CC-Link IE Field

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、
あらかじ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。

機種一覧／価格

型式			ACON-CB/CGB・DCON-CB/CGB									
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	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
					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	MECHATROLINK-III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	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
ACON-CB -CGB	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	簡易アブソリュート仕様	アブソバッテリー単体付属	–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
		アブソバッテリーユニット付属	–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
		アブソバッテリーなし	–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	アブソリュート仕様		–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
DCON-CB -CGB	インクリメンタル仕様		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

型式項目

ACON — □ — □ — □ — □ — □ — □ — **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ケーブル長さ　電源電圧　簡易アブソ　本体取付け仕様

タイプ	
CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ

モーター種類			
2	2W	10	10W
5	5W	20	20W
5S	5W	20S	20W
		30	30W

(例)2:2Wサーボモーター対応

ご注意

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。

一部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□

エンコーダー種類	
WAI	バッテリーレスアブソ/インクリメンタル 簡易アブソリュート
A	アブソリュート

オプション	
(無記入)	標準仕様
HA	高加減速仕様※
LA	省電力仕様※

※アクチュエーターのオプションで「HA/LA」を選択した場合。

I/O種類	
NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
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8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ	
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。

電源電圧	
0	DC24V

簡易アブソ	
(無記入)	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様 アブソリュート仕様
AB	簡易アブソリュート仕様 (アブソバッテリー単体付属)
ABU	簡易アブソリュート仕様 (アブソバッテリーユニット付属)
ABUN	簡易アブソリュート仕様 (アブソバッテリーなし)

※簡易アブソリュート仕様は、アクチュエーターのエンコーダー種類がインクリメンタルタイプの場合のみ選択可能
※簡易アブソ仕様でパルス列制御を行う場合、特別仕様となります。
担当営業までお問合わせください。

本体取付け仕様	
(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ケーブル長さ　電源電圧　本体取付け仕様

タイプ	
CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ

モーター種類	
3	3W

エンコーダー種類	
I	インクリメンタル

I/O種類	
NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
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8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ	
0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

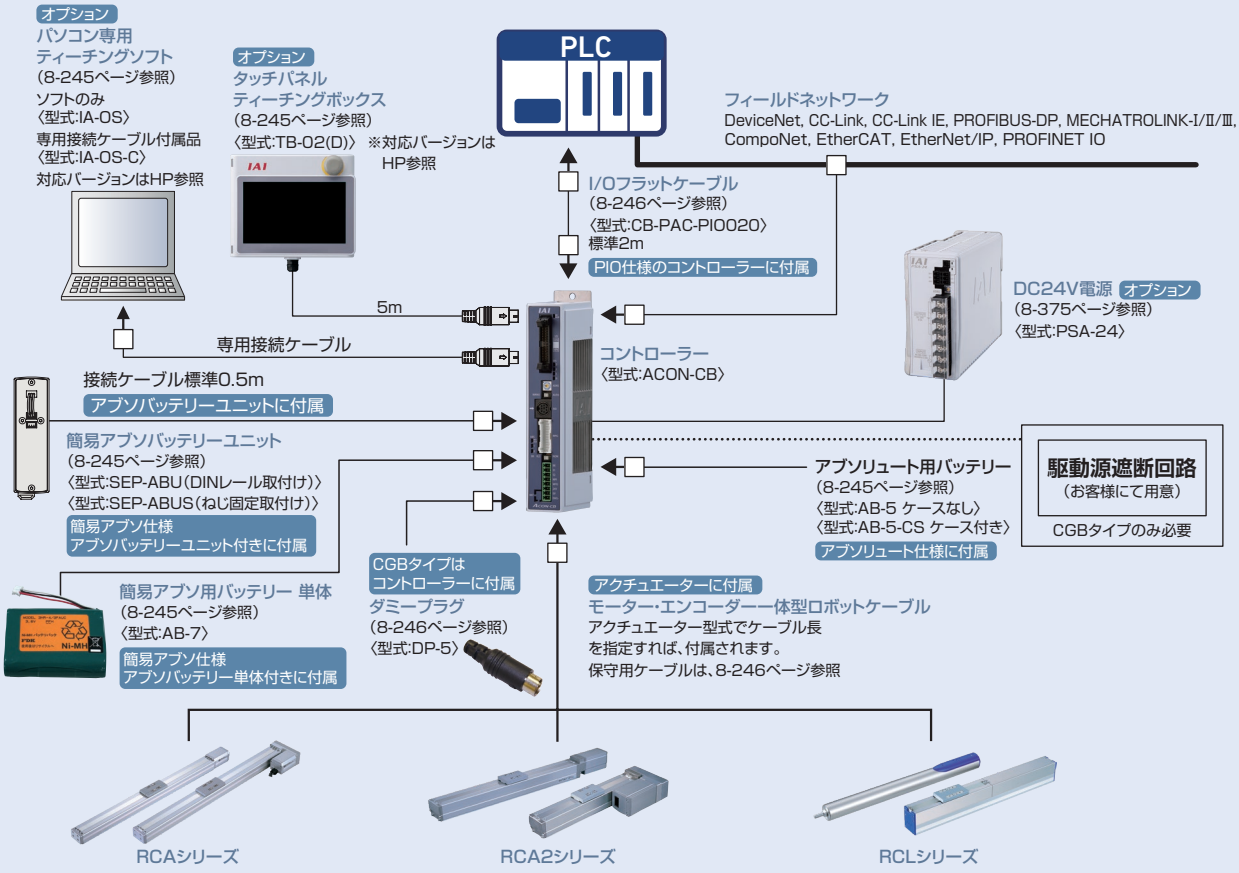
※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

電源電圧	
0	DC24V

本体取付け仕様	
(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

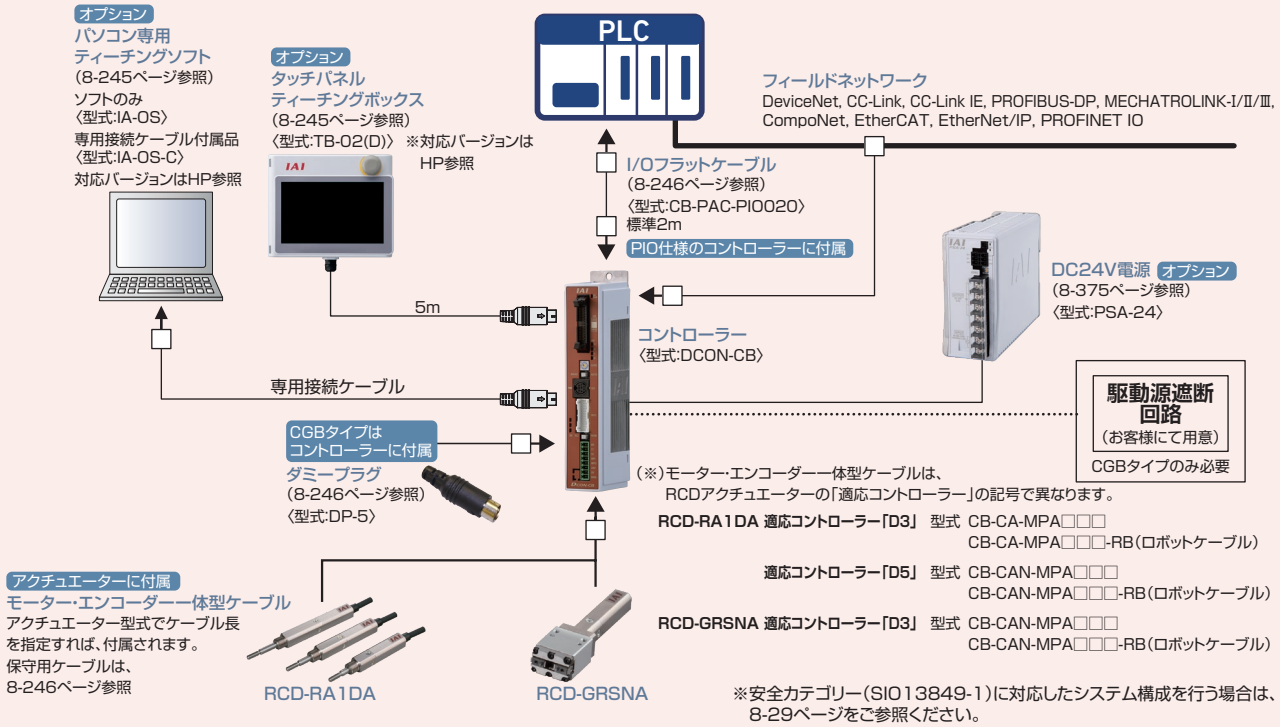
システム構成

〈ACON-CB/CGB〉



※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

〈DCON-CB/CGB〉



※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

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。

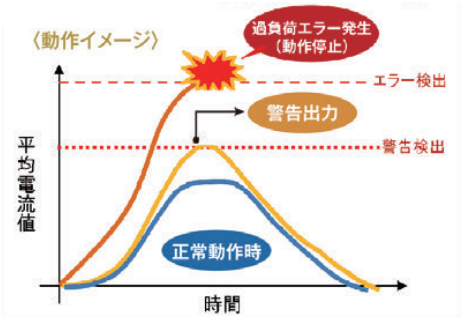


2 スマートチューニング機能を搭載（ACONのみ）

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。



ガイド、ボールねじのメンテナンス不足による摺動抵抗の増大や過大な負荷が加わることにより、モーターに加わる電流が増えます。**その結果、過負荷エラーが発生し装置が停止します。**

ガイド、ボールねじのグリースアップを行わない場合、摺動抵抗が大きくなり、徐々にモーターに加わる電流が増えます。お客様が任意に設定した閾値に到達すると警告を出します。
この時、装置は停止しませんが、点検、メンテナンスを行い、早急に原因を取り除いてください。

正常動作時

●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	×	–
	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	–	–

型式項目

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

タイプ

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）

モーター種類

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

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ／インクリメンタル

※RCAアクチュエーターのアブソリュート仕様は動作できません。アブソ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。

オプション

（無記入）	標準仕様
HA	高加減速仕様※
LA	省電力仕様※

※アクチュエーターのオプションで「HA/LA」を選択した場合。

I/O種類

NP	PIO（NPN）仕様
PN	PIO（PNP）仕様

I/Oケーブルの長さ

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。

電源電圧

0	DC24V

本体取付け仕様

（無記入）	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

ご注意

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。

一部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□

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

タイプ

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）

モーター種類

3	3W

※DCブラシレスモーター対応

エンコーダー種類

I	インクリメンタル

I/O種類

NP	PIO（NPN）仕様
PN	PIO（PNP）仕様

I/Oケーブルの長さ

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。

電源電圧

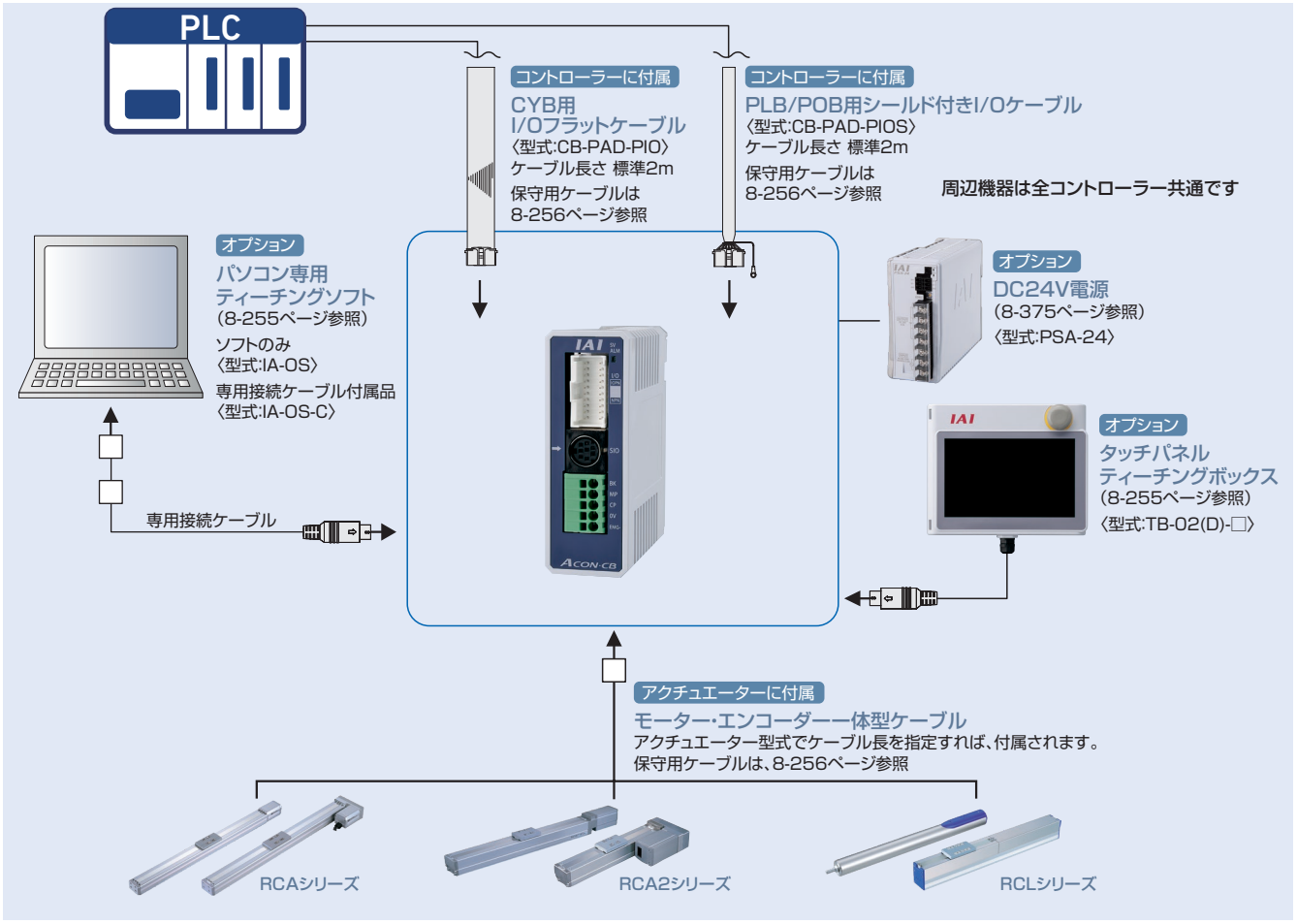
0	DC24V

本体取付け仕様

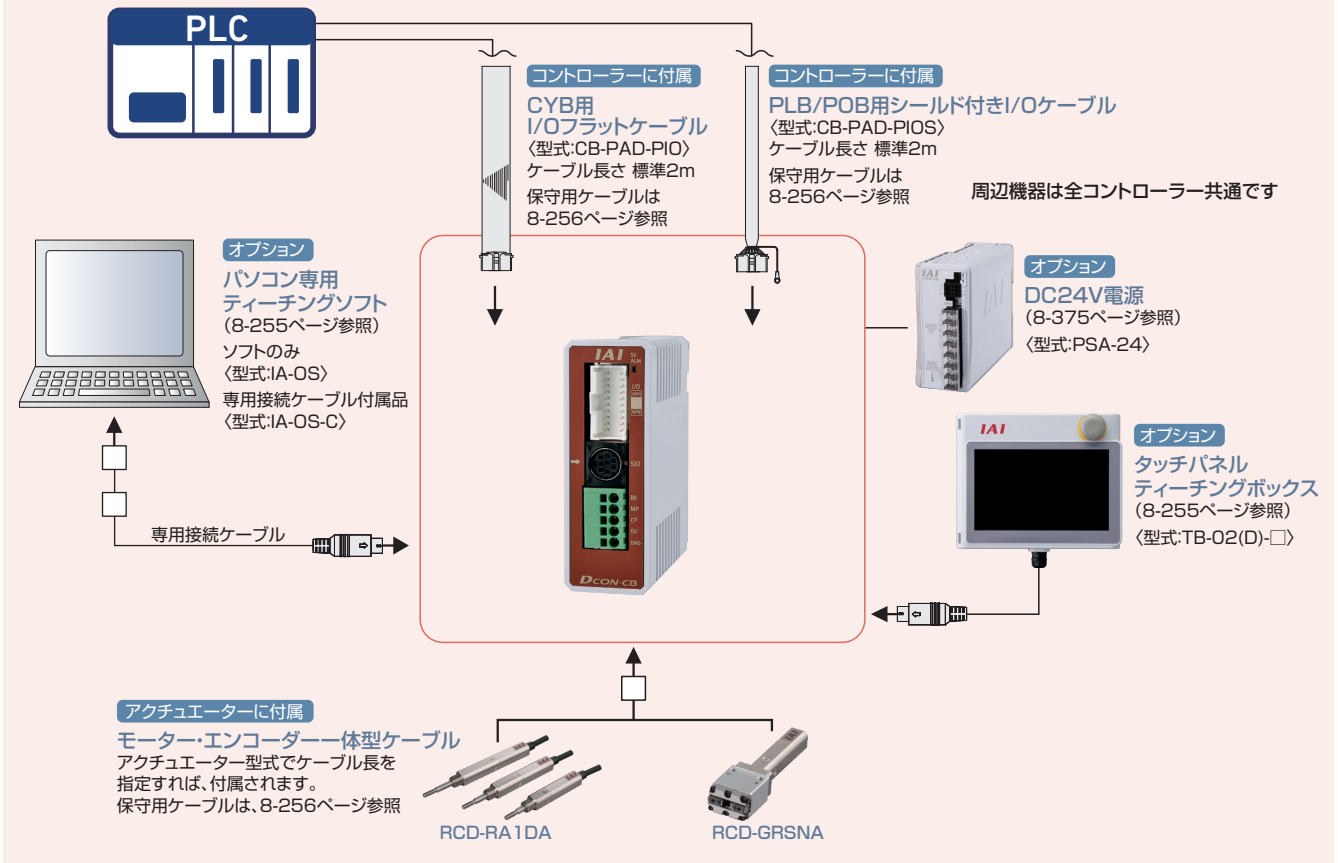
（無記入）	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

システム構成

〈ACON-CYB/PLB/POB〉



〈DCON-CYB/PLB/POB〉



MEMO

詳細は、第8巻・8-257ページ参照

SCON2/SU-S



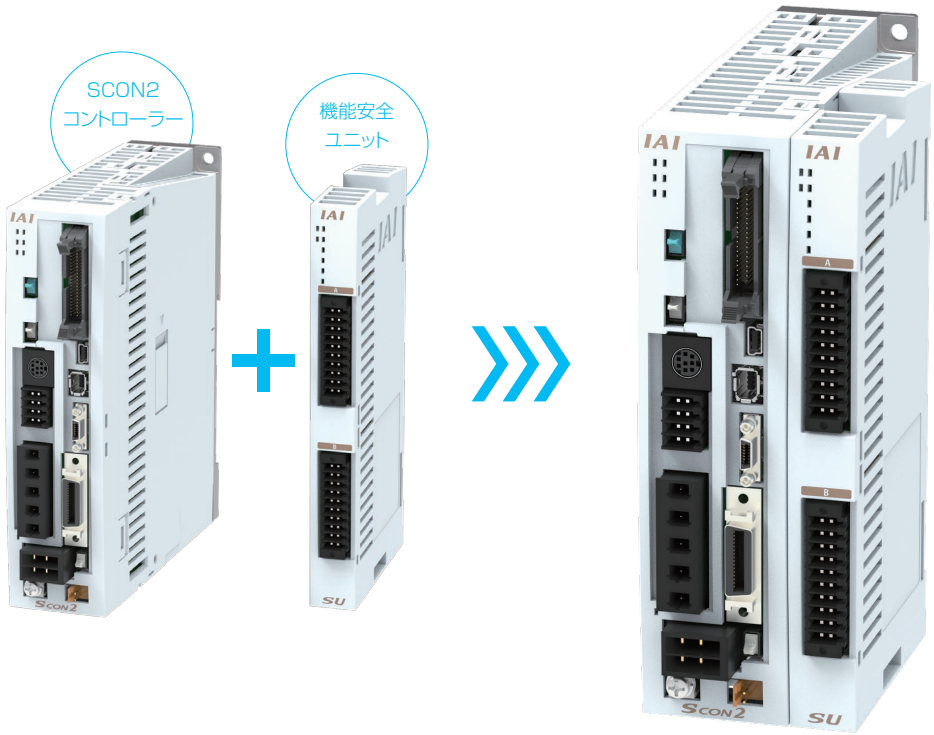
単軸ロボット／直交ロボット／リニアサーボ／
ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用ポジションコントローラー

CE RoHS 10 cULus

安全機能に対応

単軸アクチュエーターを「安全柵なし」※1「駆動源遮断不要」で使えるコントローラーです。
生産を止めず、人と一緒にロボットを安全に働かせることができます。

※1 リスク低減の支援が可能であり、無条件で柵なしにできることではありません



■ 機能安全を単軸アクチュエーターで実現

操作が簡単です。
安価に装置を構築できます。

■ 駆動源遮断することなく安全に停止可能

装置の寿命が長くなります。
装置の復旧が迅速に行えます。
装置の構築が簡単にできます。

■ 単軸アクチュエーターを柵なしで使用可能

人とアクチュエーターの作業空間を共有し
作業することができます。
ロボットに近づいても生産を止めません。
メンテナンス時も動作が可能です。

※ただし、リスクアセスメントを行い、リスクが許容できるレベルまで低減できた場合に限ります。



第三者認証取得

14種類の「安全機能」を搭載

アプリ事例をもとに一部の機能をご紹介します。
機能詳細は8-270ページをご参照ください。

アプリ事例 1

作業台上で単軸アクチュエーターで送られてきた部品を取り、
検査後に次工程へ部品を流します。

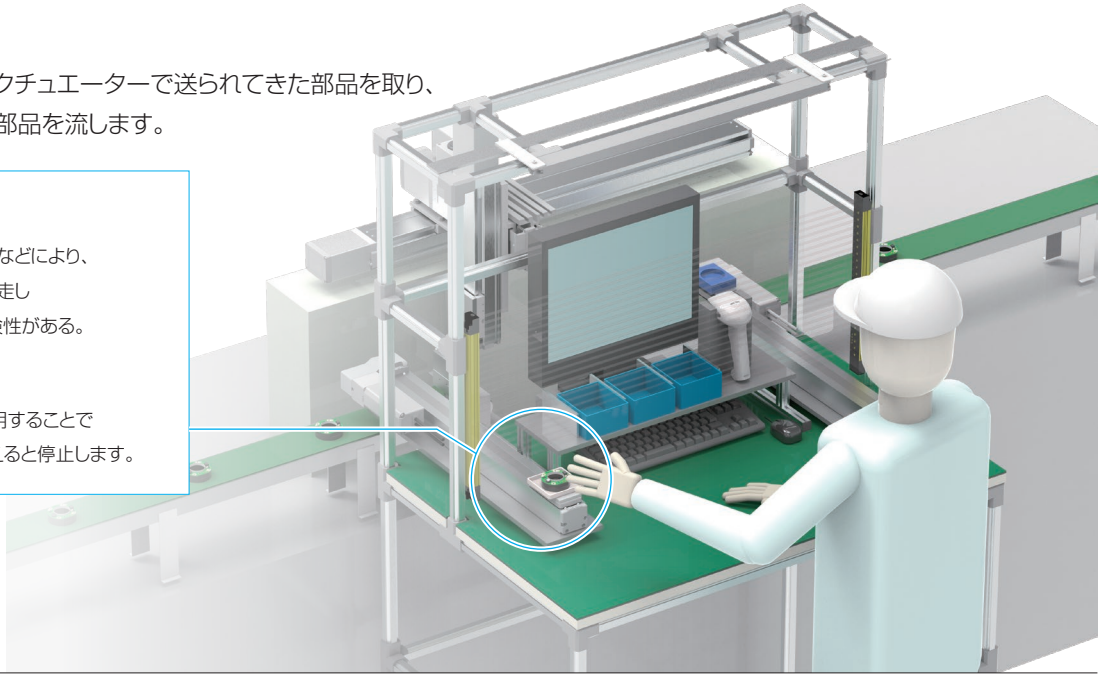
リスク

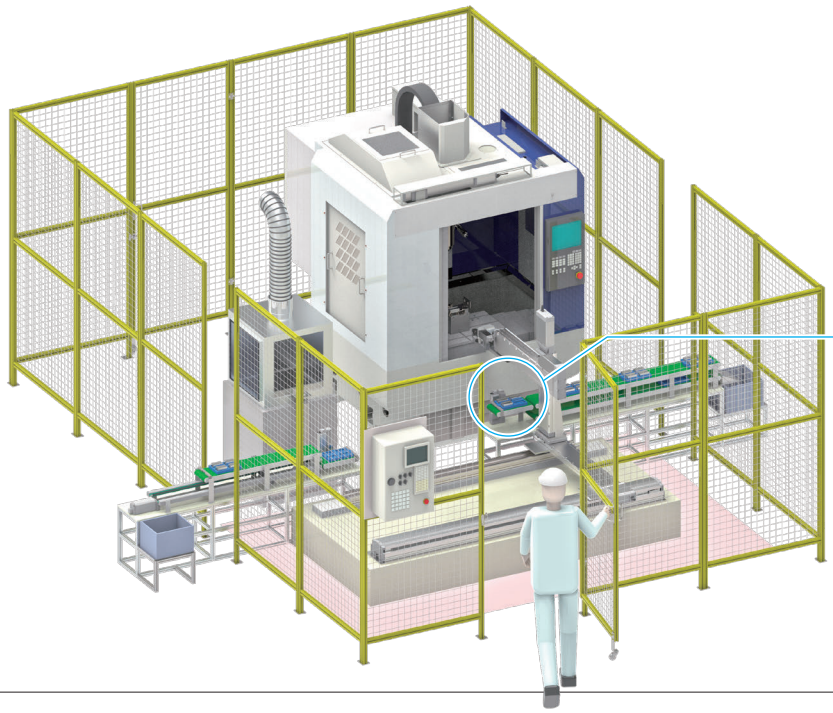
コントローラーの故障などにより、
アクチュエーターが暴走し
作業者が負傷する危険性がある。

安全機能

SLS(速度監視)を使用することで
指定速度制限値を超えると停止します。

▲動画はこちら





アプリ事例 2

工作機械の搬送ローダー装置。
加工前や加工後のワーク搬送工程に
単軸アクチュエーターを使用。

リスク

メンテナンス中にアクチュエーターが暴走し、
作業者が負傷する危険性がある。

安全機能

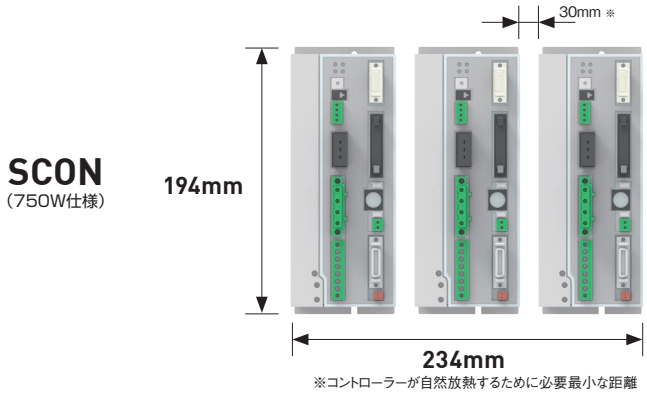
SS2-t(安全停止 2 時間制御)を使用。
メンテナンス中、アクチュエーターを
サーボON状態で動作しないことを監視。
万一停止位置から動作した場合は
駆動源を遮断します。

SCON2コントローラーの特長

サイズ

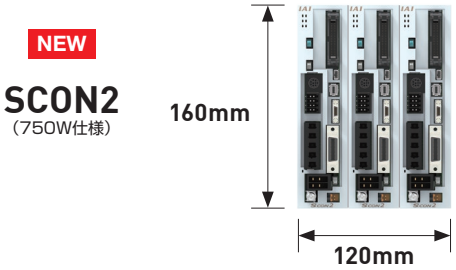
60Wから750Wの200Vサーボモーター搭載のアクチュエーターと接続可能。
ファンを内蔵しているため、設置間隔は1㎜と実質ゼロの間隔で設置でき、制御盤内の設置面積を大幅に削減できます。

従来とのサイズ比較 | 750W仕様のコントローラーサイズと設置間隔の比較(3台設置の場合)



設置面積
45,396㎟

57%削減

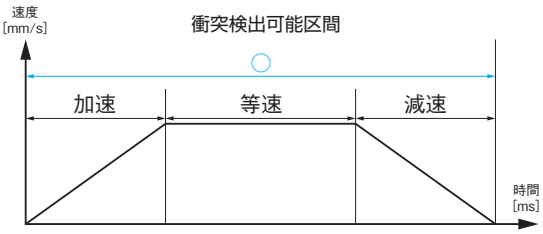


設置面積
19,200㎟

仕様

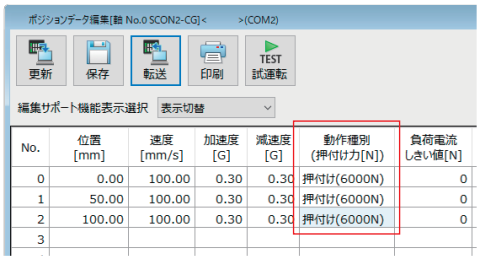
■ 衝突検出機能

衝突は下記2つの値で判定します。
・フィードバック電流値
・仮想位置と現在位置の差分値
等速区間に加え、加減速度区間の全領域において衝突判定が可能になりました。



■ 力制御押付けの設定

ポジショナーモードでの力制御の押付け時にN単位で押付け力を入力することが可能になりました。
※電流制御押付けの場合は、%単位入力のみです



No.	位置 [mm]	速度 [mm/s]	加速度 [G]	減速度 [G]	動作種別 (押付け力[N])	負荷電流しきい値[N]
0	0.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
1	50.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
2	100.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
3						

■ パソコン専用ティーチングソフト「IA-OS」

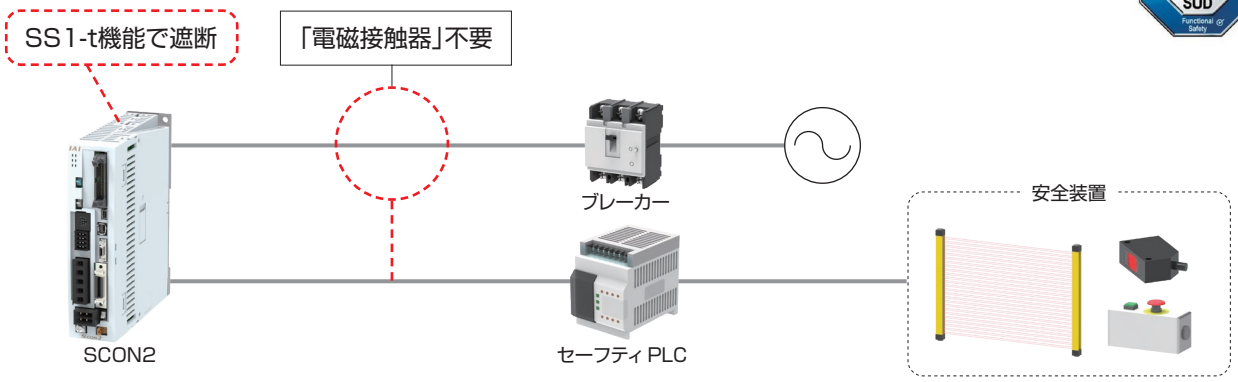
IA-OSで立上げからトラブル対応までサポートします。
市販のUSBケーブルでパソコンと接続することが可能です。

- 配線作業の手順
- 周辺機器の操作方法
- アクチュエーターの操作方法
- サイクルタイムの計算
- プレスプログラム
- トラブルシューティング etc



安全機能対応

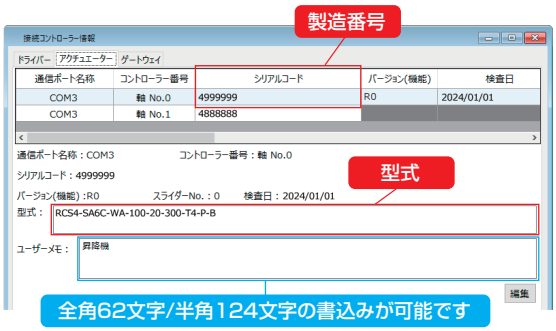
SS1-t機能をSCON2コントローラーに標準搭載しています。
電磁接触器が不要となり、設置スペースの削減と設備の長寿命化に貢献します。



保守・保全

アクチュエーター認識機能

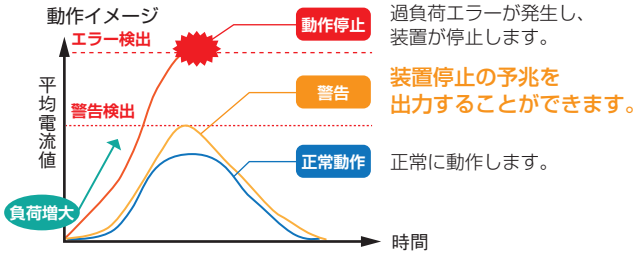
アクチュエーターの情報をティーチングツールで確認できるようになりました。
また、お客様で自由に書込み可能な領域もあり、アクチュエーターへの書込みが可能です。
※製品の「製造番号シール」に記載の"DATE"(製造年月日)が2024年以降かつ、
バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載のアクチュエーターが対象です。





予兆保全(モーター過負荷警告)

モーター温度変化をモニターし、モーター過負荷を検出し警告する機能を搭載しています。
警告出力後にメンテナンスを実施することで、故障や不具合を事前に防ぐことができます。



ドライブレコーダー機能

アラーム発生時にアクチュエーターの挙動を記録することができ、要因分析や設備の早期復旧に貢献します。

アラームリスト



型式項目

〈SCON2コントローラー〉

SCON2 - CG - S [ハードウェアオプション] [機能オプション] - [I/O種類] - [I/Oケーブル長さ] - [電源電圧] - [アブソバッテリー]

シリーズ / タイプ / モーター種類 / ハードウェアオプション / 機能オプション / I/O種類 / I/Oケーブル長さ / 電源電圧 / アブソバッテリー

タイプ

CG	安全カテゴリー対応タイプ

モーター種類

S	200Vサーボ

ハードウェアオプション

(無記入)	オプションなし
C	マルチファンクション コネクター付き ※1

※ パルス列制御モードで使用する場合は「C」を選択してください。
※1 機能オプション「M」またはI/O種類「RC」の場合は選択できません。

機能オプション

(無記入)	オプションなし
F	プレスプログラム ※1
M	モーション ※2

※1 I/O種類が「RC」の場合は、選択できません。
※2 I/O種類が「ML3」または「EC」のいずれかのときに選択が可能です。

I/O種類

NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML3	MECHATROLINK-Ⅲ接続仕様 ※3
EC	EtherCAT接続仕様 ※3
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
RC	RCON/RSEL接続仕様

※3 機能オプション欄「無記入」またはプレスプログラム「F」選択時はリモートI/O仕様になり、モーション「M」選択時はモーション仕様になります。

<ご注意>
リモートI/O仕様とモーション仕様の両方に対応しています。
ただし、モーション仕様で使用する場合は、必ず機能オプション「M」を選択してください。

I/Oケーブル長さ

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。

電源電圧

1	単相AC100V
2	単相AC200V

※ アクチュエーターモーターW数により選択できる電源電圧が異なります。

アブソバッテリー

(無記入)	アブソバッテリーなし
AB	アブソバッテリー付属

※ アブソ仕様のアクチュエーターを接続する場合は「AB」を選択してください。

〈機能安全ユニット〉

SU - S - [I/O種類]

シリーズ / タイプ / I/O種類

タイプ

S	SCON2用

I/O種類

PN	PIO(PNP)仕様
NP	PIO(NPN)仕様

製品価格表

■SCON2コントローラー ※標準価格に付属するオプション価格をプラスして算出してください。

型式/タイプ			SCON2-CG								
I/O種類			標準仕様		フィールドネットワークタイプ						
			PIO接続		DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
			NPN仕様	PNP仕様	Device Net接続仕様	CC-Link接続仕様	CC-Link IE Field接続仕様	MECHATRO LINK-Ⅲ接続仕様	EtherCAT®接続仕様	EtherNet/IP接続仕様	PROFINET IO接続仕様	RCON/RSEL接続仕様
I/O種類種類記号			NP	PN	DV	CC	CIE	ML3	EC	EP	PRT	RC
標準価格			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
ハードウェアオプション	C	(ファンクションコネクター付き)	—									—
機能オプション	F	(プレスプログラム)	—									—
	M	(モーション)	—	—	—	—	—	—		—	—	—
アブソバッテリー	AB	(バッテリー付属)	—									

■機能安全ユニット

型式/タイプ	SU-S	
I/O種類	PN	NP
標準価格	—	—

接続制限

●以下のアクチュエーターはSCON2と接続ができません。

・モーターW数が60W未満および750Wを超えるアクチュエーター
・モーションネットワーク仕様(ML3、EC)の回転軸インデックスモード
・ZR

●接続するアクチュエーターとコントローラーの電源電圧には制限があります。

下記の表から接続できる電源電圧のコントローラーを選定してください。

アクチュエーターモーターW数	電源電圧	
	単相AC100V	単相AC200V
30W※ 60W～200W	○	○
100W(LSA/LSAS) 200W(DD/DDA/LSA/LSAS)	×	○
300W～750W	×	○

※以下の機種のみ接続可能です
・RS(30Wモーター)

●機能安全ユニットは以下の条件を満たしたアクチュエーターのみ接続ができます。

・バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載のアクチュエーター
・製品の「製造番号シール」に記載の"S/N"末尾に「R0」の表記があるアクチュエーター、もしくは"DATE"(製造年月日)が2024年以降のアクチュエーター

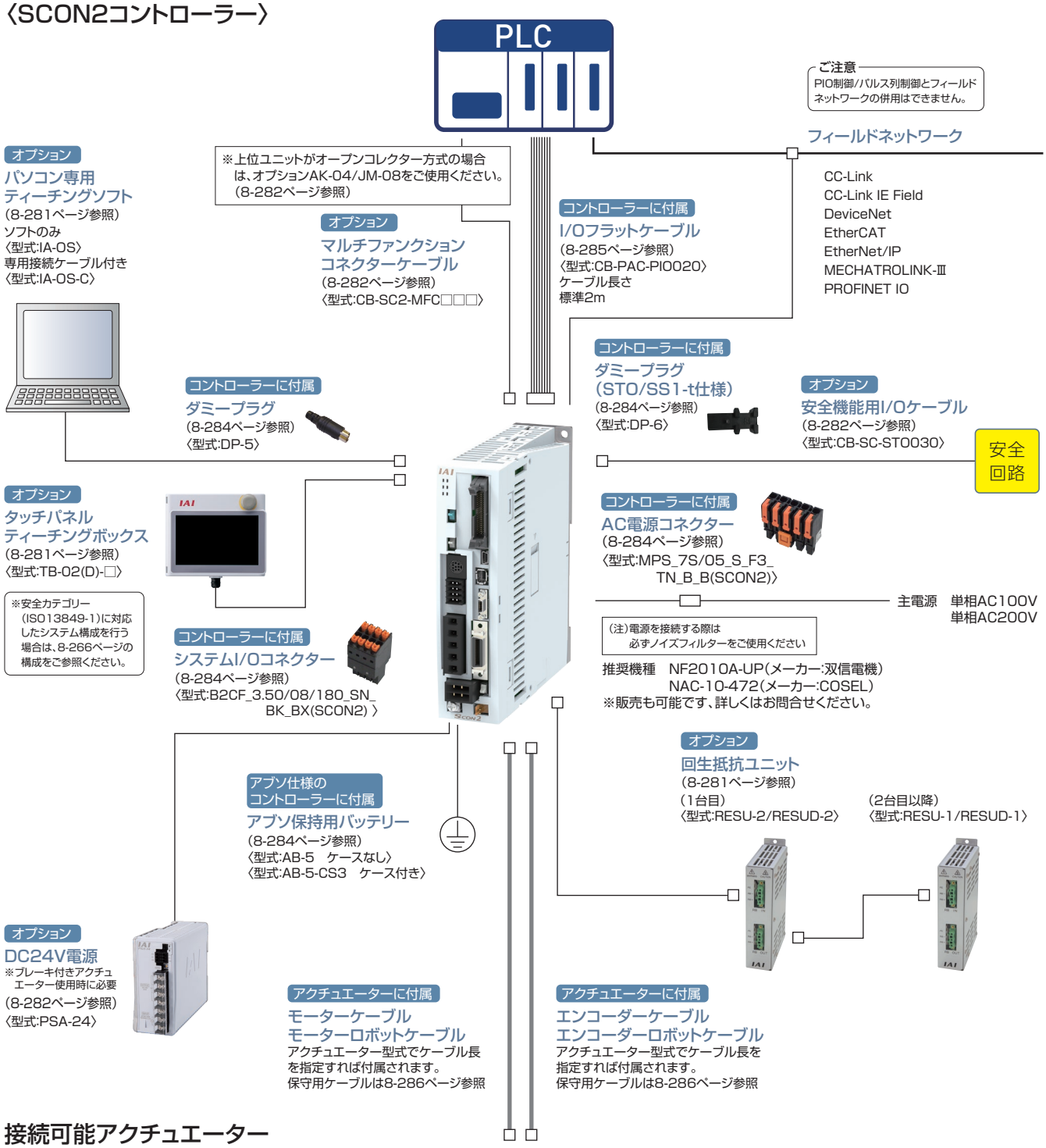
例：銘版シール

Model : RCS4-SA4C-＊＊＊
S/N : ＊＊＊＊＊＊ R0　　DATE : ＊＊/＊＊/2023
MADE IN JAPAN　　IAI Corporation

Model : RCS4-SA4C-＊＊＊
S/N : ＊＊＊＊＊＊　　DATE : ＊＊/＊＊/2024
MADE IN JAPAN　　IAI Corporation

システム構成

〈SCON2コントローラー〉



接続可能アクチュエーター



※ブレーキ仕様のRCS2-RA13RおよびDDAの配線図は、8-266ページをご参照ください

【注意】
・SCON2コントローラーは、ティーチングツールが組込まれたことを自動認識し、配線を切替えるリレーを搭載していません。
ティーチングツール未接続の場合は、ダミープラグ(DP-5)を接続してください。

システム構成

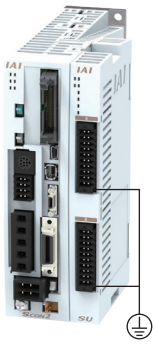
〈機能安全ユニット〉

SCON2コントローラーの構成は8-265ページをご参照ください

（注意）
機能安全ユニットを使用する場合は、SCON2コントローラーに付属のダミープラグ（DP-6）は接続しないでください。



オプション
機能安全ユニット設定ツール
（8-281ページ参照）
〈型式:SU-T〉



コントローラーに付属
安全入出力コネクター
（8-284ページ参照）
〈型式:B2CF_3.50/20/180F_SN_BK_BX(SU)〉



安全回路

機能接地
アースターミナル
D種接地工事
（旧第三種接地:接地抵抗100Ω以下）

〈SCON2コントローラーとRCS2-RA13R（ブレーキ仕様）の接続〉

※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8-286ページ参照

（ロードセル無しアクチュエーターの場合）

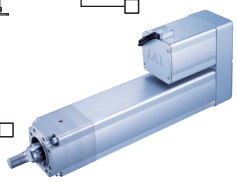


アクチュエーター
オプション指定にて付属
ブレーキボックス
（8-283ページ参照）
〈型式:RCB-110-RA13-0〉

アクチュエーターに付属 ※
エンコーダーケーブル
<型式:CB-RCS2(X2)-PLA□□□>



ブレーキボックスに付属
〈型式:CB-RCS2-PLA010〉



アクチュエーターに付属 ※
モーターケーブル
<型式:CB-RCC1(X2)-MA□□□>

（ロードセル付きアクチュエーターの場合）



アクチュエーター
オプション指定にて付属
ブレーキボックス
（8-283ページ参照）
〈型式:RCB-110-RA13-0〉

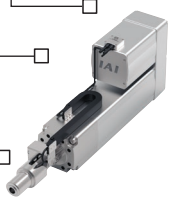
アクチュエーターに付属 ※
エンコーダーケーブル
<型式:CB-RCS2(X2)-PLA□□□>

ブレーキボックスに付属(注)
〈型式:CB-RCS2-PLLA010〉



アクチュエーターに付属 ※
〈型式:CB-LDC-CTL□□□-JY〉

アクチュエーターに付属
（ペア内ケーブル）
〈型式:CB-LDC-CTL□□□〉
ケーブル長はストロークによる



アクチュエーターに付属 ※
モーターケーブル
<型式:CB-RCC1(X2)-MA□□□>

（注）アクチュエーター型式のオプションで『B』を選択した場合はブレーキボックスに付属します。
アクチュエーター型式のオプションで『BN』を選択した場合は別途手配が必要です。
また、ブレーキボックスを単品で手配した場合は付属されませんので別途手配が必要です。

〈SCON2コントローラーとDDA（ブレーキ仕様）の接続〉

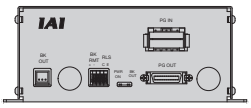
※アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。
保守用ケーブルは8-286ページ参照



アクチュエーターに付属 ※
モーターケーブル
〈型式:CB-X(XMC)-MA□□□〉

ブレーキボックスに付属
エンコーダーケーブル
〈型式:CB-X3-PA010〉

主電源
AC100V～240V



オプション
ブレーキボックス
（8-283ページ参照）
〈型式:IA-110-DD-4〉

アクチュエーターに付属 ※
エンコーダーケーブル
〈型式:CB-X3-PA□□□〉

アクチュエーターに付属 ※
ブレーキケーブル
〈型式:CB-DDB-BK□□□〉



〈安全カテゴリー対応の接続図〉

【安全カテゴリーB～4（ISO13849-1）まで対応】



オプション
コントローラー接続ケーブル
（8-283ページ参照）
〈型式:CB-CON-LB005〉

オプション
ポジションコントローラー用TPアダプター
（8-283ページ参照）
〈型式:RCB-LB-TGS〉



安全回路



オプション
デッドマンスイッチ付き
ティーチングボックス
（8-281ページ参照）
〈型式:TB-02D-SCN-SWR〉

オプション
ダミープラグ
（8-283ページ参照）
〈型式:DP-4S〉
※ティーチングツールを接続しない場合は、必ずダミープラグを差込んでください。

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

CE（※1） RoHS 10 cULus（※2）



（※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 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、IFA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。



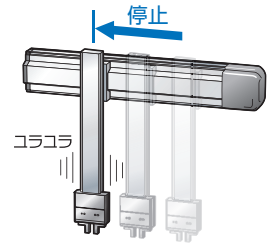
2 主要なフィールドネットワークに対応 〈オプション機能〉

DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DPに加えて、MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、Ether-Net/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。

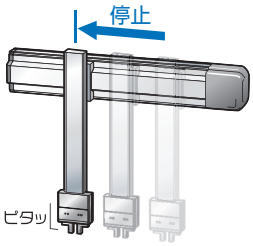
DeviceNet / PROFIBUS / CompoNet / CC-Link / EtherNet/IP / CC-Link IE Field / MECHATROLINK / EtherCAT / PROFINET

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ー移動時に、スライダー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。



制振制御なし
停止後に振動があります。

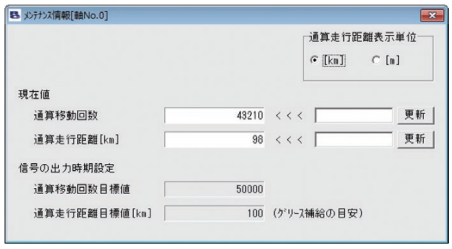


制振制御あり
停止後の振動がほとんどありません。

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。

〈メンテナンス情報〉



〈カレンダー機能〉



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仕様を使用していただくことで、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コネクターを接続することで、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。



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	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
			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。(6-38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。

型式項目

SCON – [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] – [安全タイプ]

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のみ選択可能です。

モーター種類

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	750S	750W
150	150W	3000	3000W
		3300	3300W

(例)12:12Wサーボモーター対応

エンコーダー種類

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。

オプション

(無記入)	標準仕様
HA	高加減速仕様 ※

※アクチュエーターのオプションで「HA」を選択した場合。
〈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

I/O種類

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

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ

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。

電源電圧

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。

安全タイプ

(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。

ご注意

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。

一部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・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」
RS以外の30Wアクチュエーター

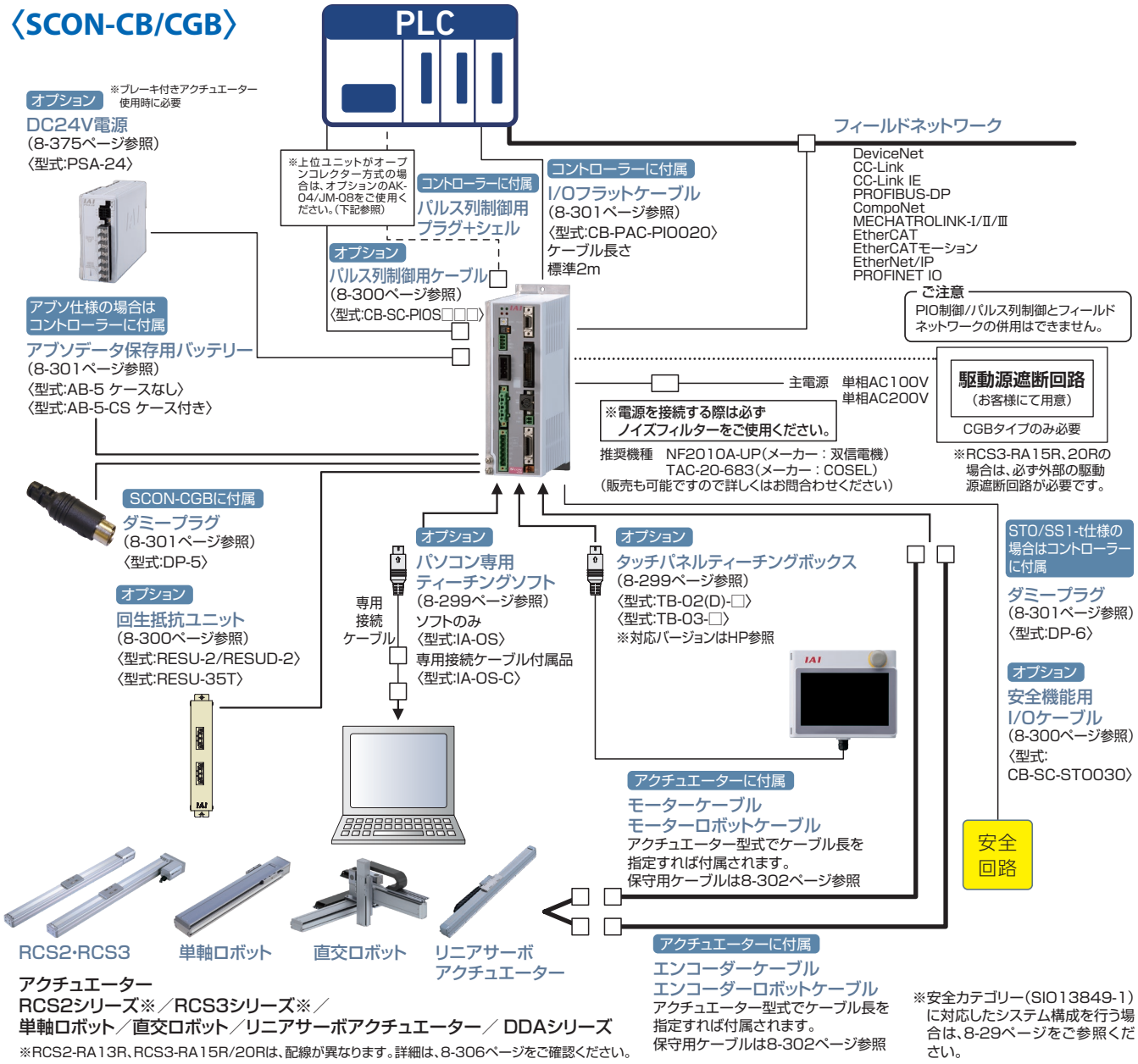
●コントローラーモーター種類「30R」
RS

●コントローラーモーター種類「750S」
RCS2-RA13R オプションLCT選択時

●コントローラーモーター種類「200S」
DD-LT18□　DDCR-LT18□
DDA-LT18C　DDACR-LT18C
※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。

システム構成

〈SCON-CB/CGB〉



アクチュエーター
RCS2シリーズ※/RCS3シリーズ※/
単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボアクチュエーター/ DDAシリーズ

※RCS2-RA13R、RCS3-RA15R/20Rは、配線が異なります。詳細は、8-306ページをご確認ください。

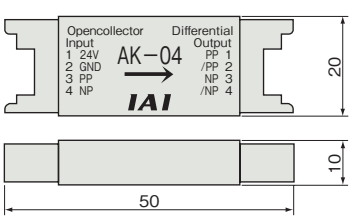
※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

■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(ケーブルコネクター含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクター) 2個 適合電線 AWG No.24~26

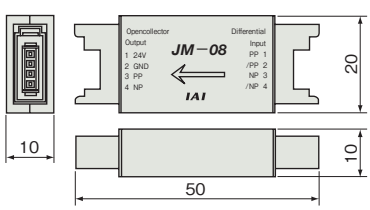


■パルス変換器:型式 JM-08

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	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(ケーブルコネクター含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクター) 2個 適合電線 AWG No.24~26



詳細は、第8巻・8-303ページ参照

SCON-CB〈サーボプレス仕様〉

サーボプレス専用コントローラー

CE（※1） RoHS 10 cULus（※2）



（※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

詳細は8-308ページをご参照ください。

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信号割付け

機能がすべて生かせるように、サーボプレス専用のI/O信号が割付けられています。

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仕様を使用していただくことで、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コネクターを接続することで、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コネクター
(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	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
			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	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		バッテリーレスアブソ									
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。

型式項目

SCON – [シリーズ] – [タイプ] – [モーター種類] [エンコーダー種類] F – [I/O種類] – [I/Oケーブル長さ] – [電源電圧] – [安全タイプ]

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。

モーター種類

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

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ

F

F	サーボプレス専用 (注1)

(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)

I/O種類

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

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ

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。

電源電圧

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。

安全タイプ

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。

ご注意

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。

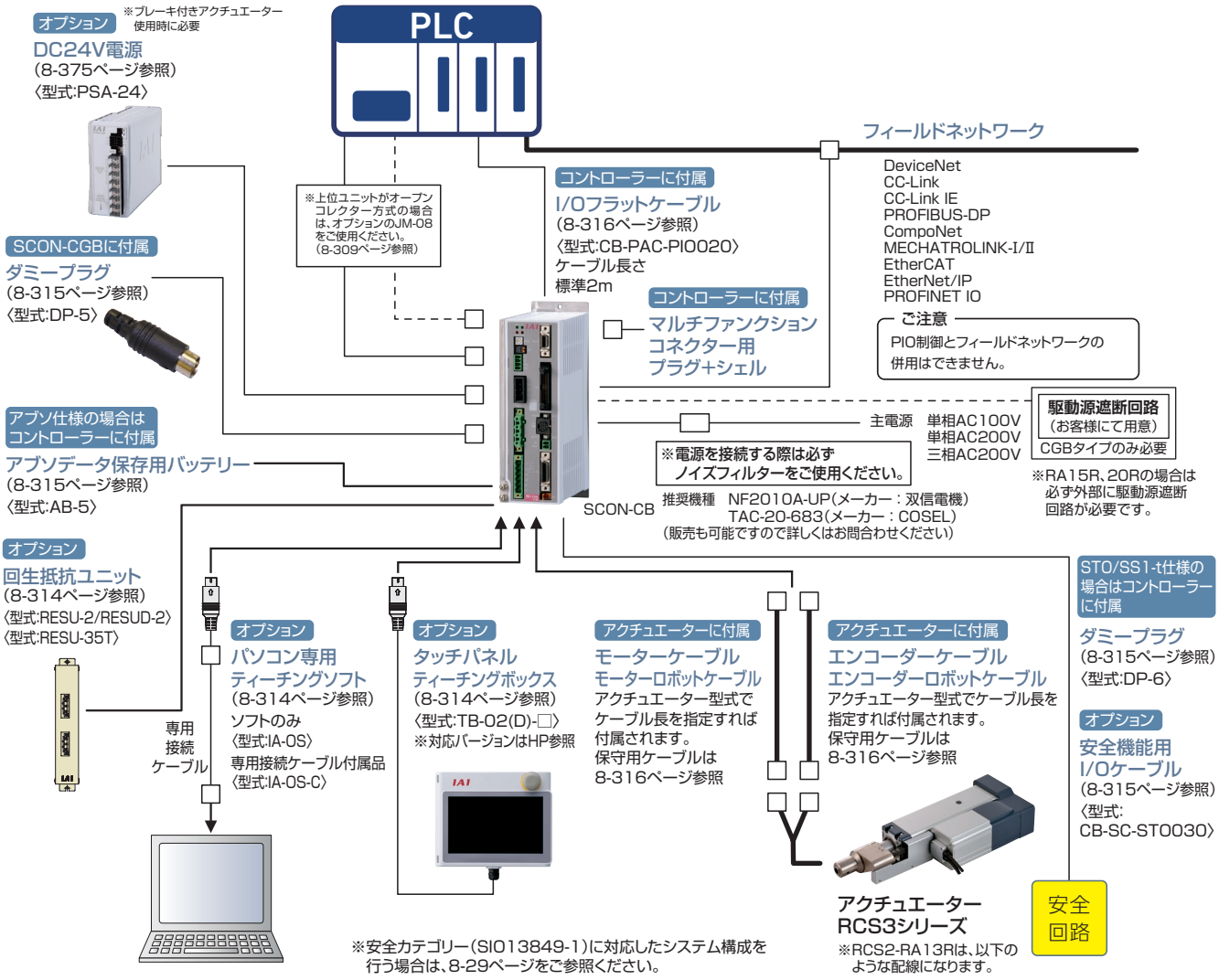
一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈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」
RCS3-RA4R

●コントローラーモーター種類「750S」
RCS2-RA13R オプションLCT選択時

システム構成

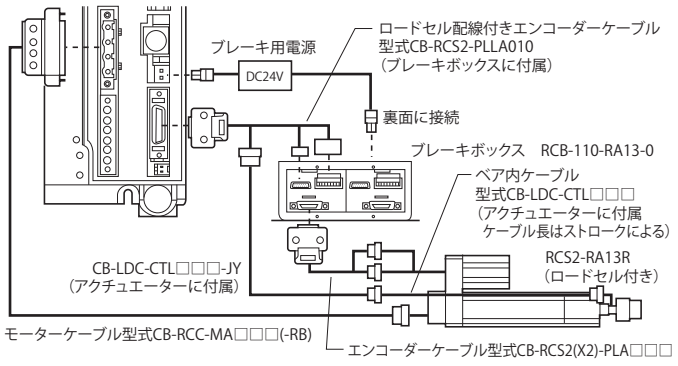


※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

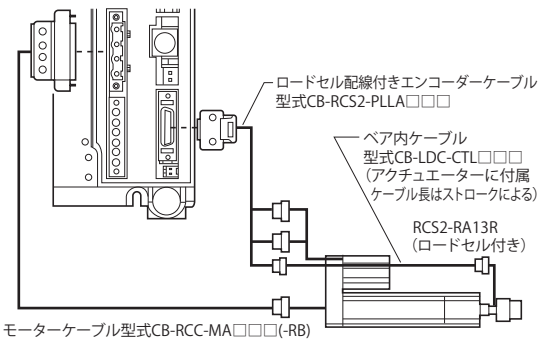
RCS2-RA13R配線

※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や、ブレーキボックスを単品で手配した場合は別途「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



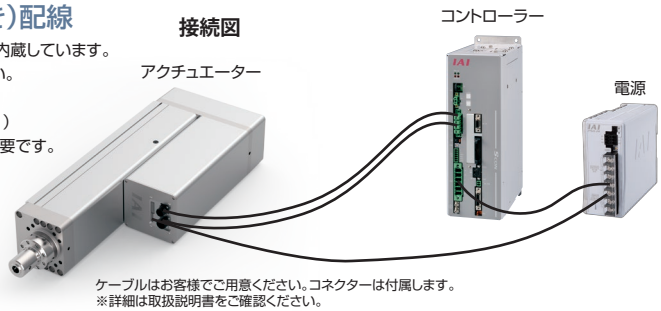
ブレーキなしの場合



RCS3-RA15R/20R(ブレーキ付き)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。

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

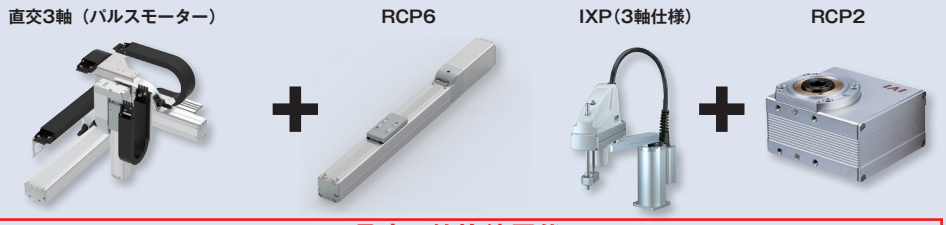


特　長

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

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

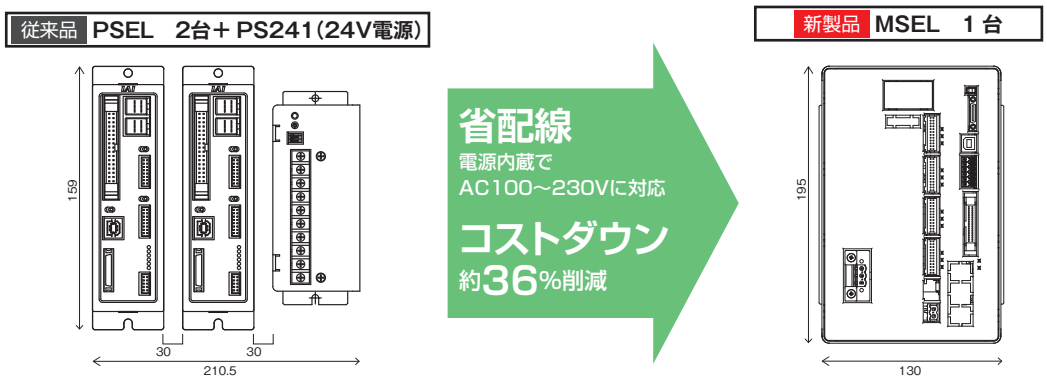
パワーコン対応により、高出力ドライバー対応ロボシリンダー RCP6・RCP5・RCP4を使用した補間動作が可能になりました。



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



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	安全カテゴリー対応タイプ
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	
安全カテゴリー			B	3※1
標準価格	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	—	
	簡易アブソリュート	1軸	—	
		2軸	—	
		3軸	—	
		4軸	—	

※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。

型式項目

MSEL — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — 4 — □ — □

	シリーズ	タイプ	接続軸数	(1軸目内) モーター種類	(1軸目内) エンコーダー種類	(1軸目内) オプション	(2～4軸目内容) モーター種類	(2～4軸目内容) エンコーダー種類	(2～4軸目内容) オプション	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
	MSEL	PC 標準タイプ PG 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	WAI バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様 SA 簡易アブソリュート仕様 ※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。	20P 20□ 20SP 20□ 28P 28□ 28SP 28□ 35P 35□ 42P 42□ 42SP 42□ 56P 56□ WUS WU-S用 WUM WU-M用 (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、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。	B ブレーキ	WAI バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様 SA 簡易アブソリュート仕様 ※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。	20P 20□ 20SP 20□ 28P 28□ 28SP 28□ 35P 35□ 42P 42□ 42SP 42□ 56P 56□ WUS WU-S用 WUM WU-M用 (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、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。	B ブレーキ	NP NPN仕様 PN PNP仕様	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(二股コネクター付属) CC CC-Linkボード CC2 CC-Linkボード(二股コネクター付属) 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 RS-232C接続ボード SE2 RS-485接続ボード IA IAネット接続ボード ※DV2、CC2選択時は、分岐配線用の二股コネクターが付属されます。 ※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。 ※SE1、SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。 SE1用:CB-TTA-232□□□ SE2用:CB-TTA-485□□□(-TERM) 詳細は8-328ページをご参照ください。	0 ケーブルなし 2 2m(標準) 3 3m 5 5m	4 AC100～230	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 ※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。	無記入 ねじ固定仕様 DN DINレール取付け仕様

ご注意

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。

1. 一部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
2. 1台のMSELに対してWUは1台接続可能です。

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	安全カテゴリー対応 56SP/60P/86Pモーター対応タイプ
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	
安全カテゴリー	B	3※1

標準価格

1 基本価格			2 56SP、60P、86Pのアクチュエーター数			3 簡易アブソリュート数量			価格
軸数	価格		軸数	価格		軸数	価格		
1軸仕様	–	+	1軸	–	+	1軸	–	=	–
2軸仕様	–		2軸	–		2軸	–		
3軸仕様	–					3軸	–		
4軸仕様	–								

※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。

型式項目

MSEL – □ – □ – □ WAI □ – □ □ □ – □ □ □ – □ – □ – □ – 4 – □ – □

シリーズ / タイプ / 接続軸数 / (1軸目内) モーター種類 / オプション / (2軸目内) モーター種類 / エンコーダー種類 / オプション / (3、4軸目内容) モーター種類 / エンコーダー種類 / オプション / 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

PCF	56SP/60P/86P モーター対応タイプ
PGF	安全カテゴリー対応 56SP/60P/86P モーター対応タイプ

1	1軸仕様
2	2軸仕様
3	3軸仕様
4	4軸仕様

56SP	56□
60P	60□
86P	86□

(例)20P:20□パルスモーター対応

ご注意
1台のMSELに対してWUは1台のみ接続可能です。

B	ブレーキ

WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

※56SP、60P、86Pのアクチュエーターを接続する場合、簡易アブソは選択できません。

20P	20□
20SP	20□
28P	28□
28SP	28□
35P	35□
42P	42□
42SP	42□
56P	56□
56SP	56□
60P	60□
86P	86□
WUS	WU-S用
WUM	WU-M用

(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、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。

B	ブレーキ

WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

※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3軸目、4軸目ともに簡易アブソになります。

20P	20□
20SP	20□
28P	28□
28SP	28□
35P	35□
42P	42□
42SP	42□
56P	56□
WUS	WU-S用
WUM	WU-M用

(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、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。

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 (二股コネクター付属)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード (二股コネクター付属)
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	RS-232C接続ボード
SE2	RS-485接続ボード
IA	IAネット接続ボード

※DV2、CC2選択時は、分岐配線用の二股コネクターが付属されます。
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。
※SE1、SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。
SE1用:CB-TTA-232□□□
SE2用:CB-TTA-485□□□(-TERM)
詳細は8-328ページをご参照ください。

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

B	ブレーキ

4	AC100～230

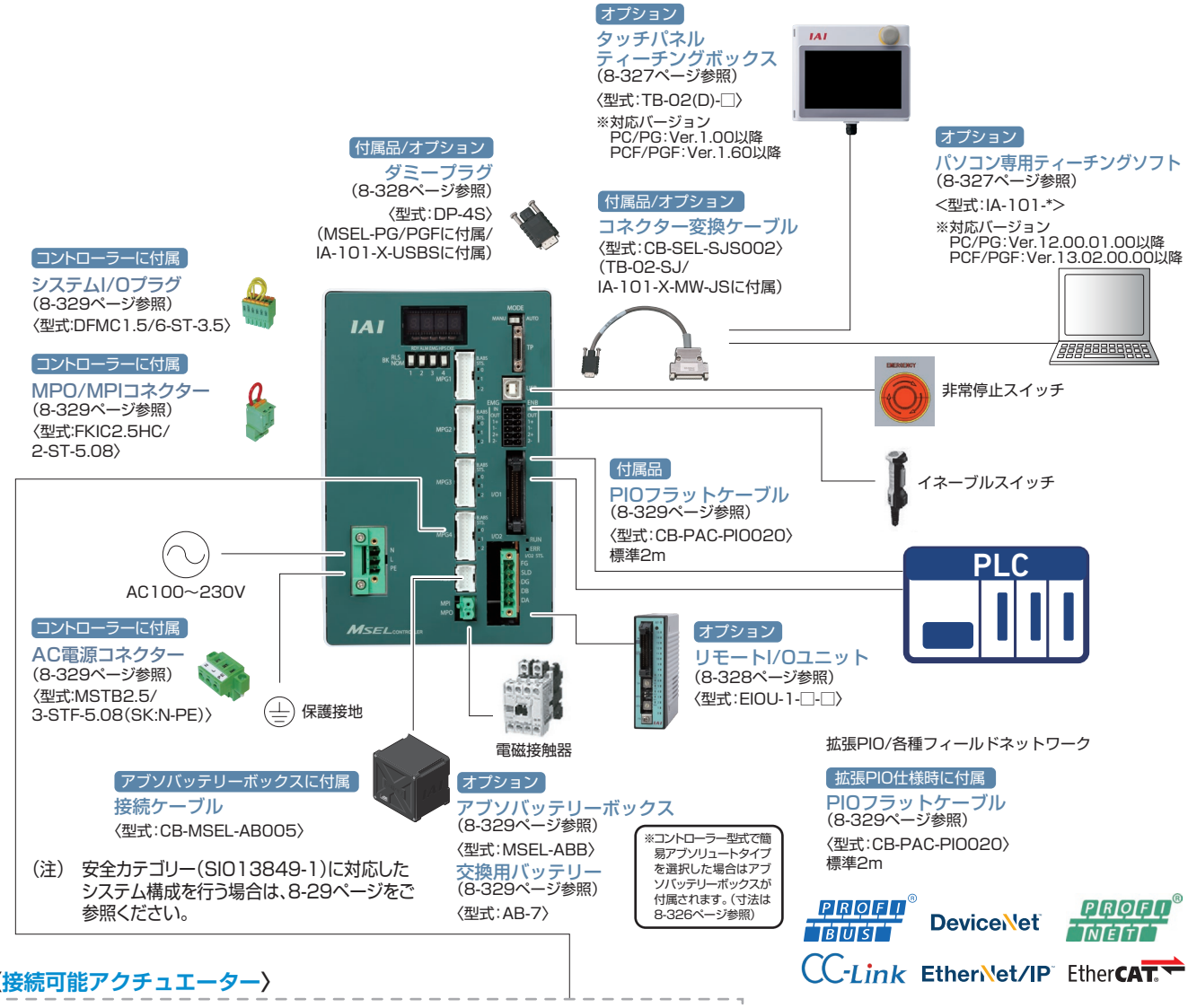
無記入	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

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

※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。

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

システム構成

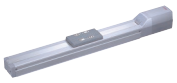


(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

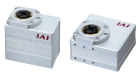
〈接続可能アクチュエーター〉

※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接触器などは、必要に応じて配線してください。
出荷時設定(短絡処理)でも動作可能です。

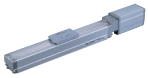
モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-PSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP2シリーズ



モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-RPSEP-MPA□□□〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA-MPA□□□〉/
〈型式:CB-CFA-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP2小型ロータリー



モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-APSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP3シリーズ



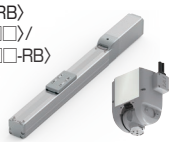
モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-CA-MPA□□□〉/〈型式:CB-CA-MPA□□□-RB〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA2-MPA□□□〉/〈型式:CB-CFA2-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP4シリーズ



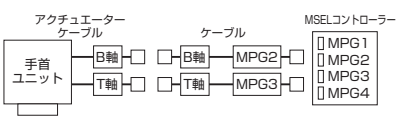
モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉/〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA3-MPA□□□〉/〈型式:CB-CFA3-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP5シリーズ



モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉/
〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA3-MPA□□□〉/
〈型式:CB-CFA3-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP6シリーズ /WUシリーズ



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。



※ケーブルは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。

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軸安全カテゴリー対応仕様	4軸標準仕様	4軸安全カテゴリー対応仕様
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			

型式項目

MSEL – [コントローラータイプ] – [スカラタイプ] WAI [エンコーダー種類] [オプション] – [モーター種類] WAI [エンコーダー種類] [オプション] – [標準I/O種類] – [拡張I/O種類] – [PIOケーブル種類] – 4 – [電源電圧] [本体取付け仕様]

※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。

コントローラータイプ

PCX3	3軸標準仕様
PGX3	3軸安全カテゴリー対応仕様
PCX4	4軸標準仕様
PGX4	4軸安全カテゴリー対応仕様

スカラタイプ

3N1808	IXP-3N1808用
4N1808	IXP-4N1808用
3N2508	IXP-3N2508用
4N2508	IXP-4N2508用
3N2508GM	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
3N6515GW	IXP-3N6515GW用

※□には下記の記号が入ります。
N:標準仕様
C:クリーン仕様
W:防塵・防滴仕様

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

ご注意

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。

一部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(二股コネクター付属)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード(二股コネクター付属)
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	RS-232C接続ボード
SE2	RS-485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ーが付属されます。
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。
※SE1、SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。
SE1用:CB-TTA-232□□□
SE2用:CB-TTA-485□□□(-TERM)
詳細は8-328ページをご参照ください。

PIOケーブル種類

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

電源電圧

4	AC100~230V

本体取付け仕様

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

システム構成

IXP(パワーコンスカラ)用

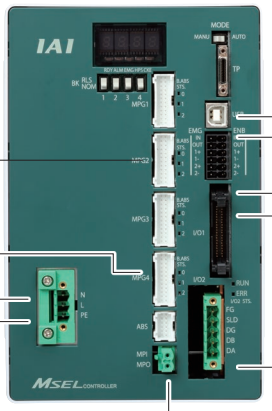


スカラロボットに付属
モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
※スカラロボットはPCX/PGXにのみ接続可

コントローラーに付属
システムI/Oプラグ
(8-329ページ参照)
〈型式:DFMC1.5/6-ST-3.5〉

コントローラーに付属
MPO/MPIコネクター
(8-329ページ参照)
〈型式:FKIC2.5HC/2-ST-5.08〉

付属品/オプション
ダミープラグ
(8-328ページ参照)
〈型式:DP-4S〉
(MSEL-PGXに付属/IA-101-X-USBSに付属)



AC100~230V

コントローラーに付属
AC電源コネクター
(8-329ページ参照)
〈型式:MSTB2.5/3-STF-5.08(SK:N-PE)〉

保護接地

電磁接触器

オプション
タッチパネルティーチングボックス
(8-327ページ参照)
〈型式:TB-02(D)-□〉



付属品/オプション
コネクター変換ケーブル
〈型式:CB-SEL-SJS002〉
(TB-02-SJ/IA-101-X-MW-JSに付属)



オプション
パソコン専用ティーチングソフト
(8-327ページ参照)
<型式:IA-101-*>



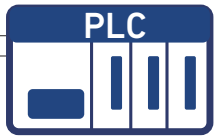


非常停止スイッチ



イネーブルスイッチ

付属品
PIOフラットケーブル
(8-328ページ参照)
〈型式:CB-PAC-PIO020〉
標準2m





オプション
リモートI/Oユニット
(8-327ページ参照)
〈型式:EIOU-1-□-□〉
拡張PIO/各種フィールドネットワーク

拡張PIO仕様時に付属
PIOフラットケーブル
(8-329ページ参照)
〈型式:CB-PAC-PIO020〉
標準2m

(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

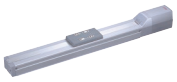
PROFIBUS DeviceNet PROFINET
CC-Link EtherNet/IP EtherCAT

※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接触器などは、必要に応じて配線してください。
出荷時設定(短絡処理)でも動作可能です。

〈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

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-PSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属



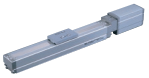
アクチュエーター RCP2シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-RPSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属



アクチュエーター RCP2小型ロータリー

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-APSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属



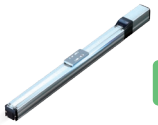
アクチュエーター RCP3シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-CA-MPA□□□〉
〈型式:CB-CA-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属



アクチュエーター RCP4シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉
〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属



アクチュエーター RCP5シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉
〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属



アクチュエーター RCP6シリーズ

※ケーブルは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。

詳細は、第8巻・8-331ページ参照

X-SEL (RA/SA)

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タイプのみ対応

型式項目

（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）

（1軸目内容）　（2～8軸目内容）

XSEL - □ - □ - □ □ □ - (□ □ □) - □ □ - □ □ - □ □ - □ - □

	シリーズ	タイプ	接続軸数	モーター種類	エンコーダー種類	オプション（注）	モーター種類	エンコーダー種類	オプション（注）	ネットワーク専用スロット（スロット1）	ネットワーク専用スロット（スロット2）	I/Oスロット（スロット1）	I/Oスロット（スロット2）	I/Oケーブル長	電源電圧

タイプ

RA	標準タイプ
SA	安全カテゴリー対応タイプ

接続軸数

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

モーター種類

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

エンコーダー種類

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

オプション（注）

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

モーター種類

E	未使用
EP	EtherNet/IP
EC	EtherCAT

エンコーダー種類

E	未使用
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
CIE	CC-Link IE Field
PR	PROFIBUS-DP

（※）EPとCIEの同時接続はできません。

オプション（注）

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、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。

I/Oスロット（スロット1）（スロット2）

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。

I/Oケーブル長

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

電源電圧

ご注意

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。

一部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

※選定時の注意点は8-334ページをご参照ください。

【型式例】

XSEL - RA - 4 - 200WAI - 100WAI - 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、エンコーダー種類				ネットワーク専用スロット1	スロット1/2	I/Oケーブル長	電源電圧
	XSEL	RA	4	200WAI	100WAI	60A	30A	EPDV	N1E	2	3

接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダー種類　　I/Oスロット内容

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バッテリーレスアブソ仕様アクチュエーター×4軸
電源電圧：単相200V、オプション：入力32/出力16（NPN）I/O付き、ブレーキ無し仕様

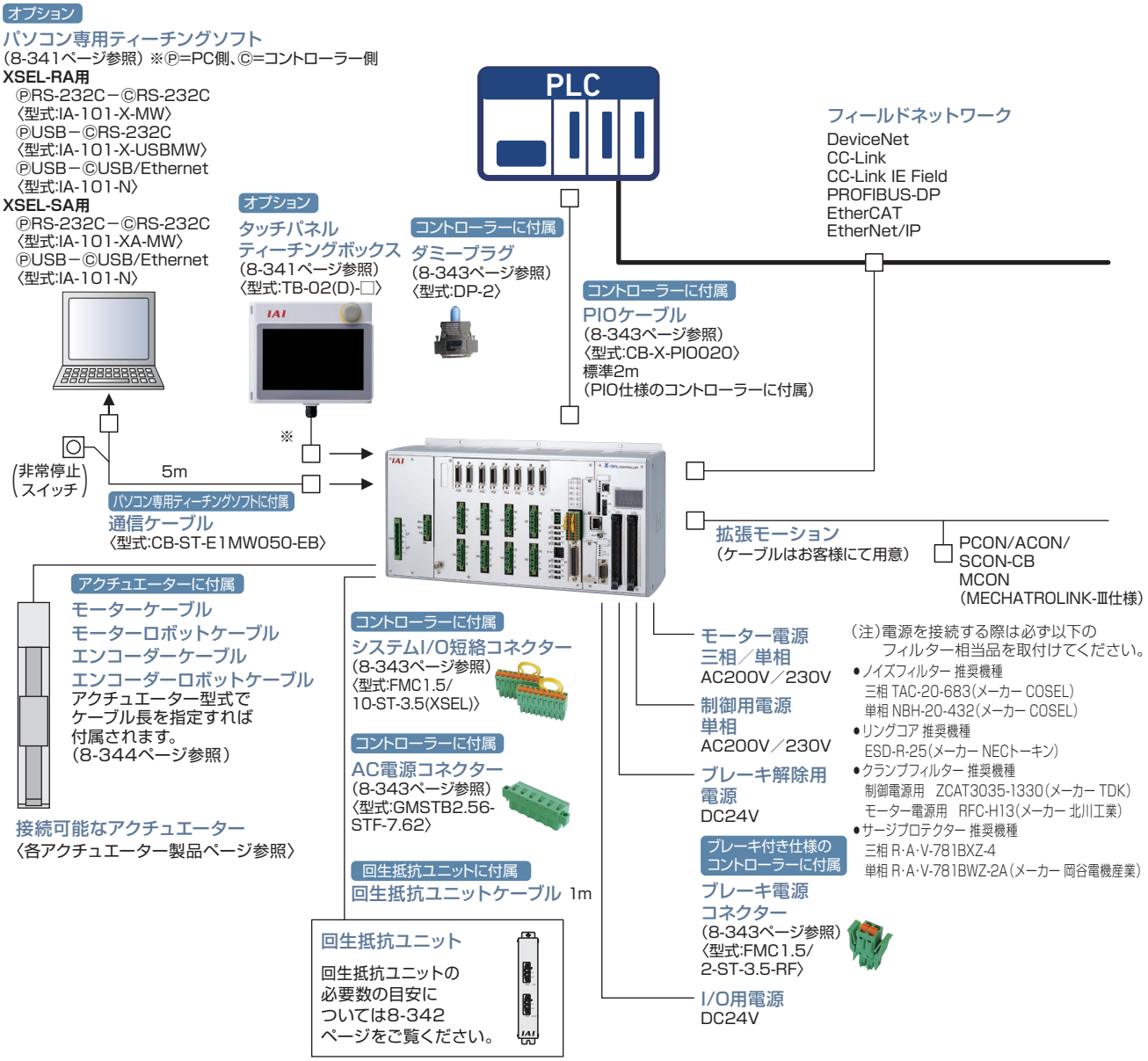
XSEL-RA	XSEL-SA
–	–

■XSEL-RA/SAに接続できないアクチュエーター

・ロボシリンダー：RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
・ロボシリンダー：RCS2-□□N（インクリメンタル）
・ロボシリンダー：RCS3-CT8C/CTZ5C（単相電源）
・リニアサーボアクチュエーター：LSAシリーズ
・ナット回転型アクチュエーター：NS-SXM□/SZM□（インクリメンタル）
・サーボプレス：RCS3シリーズ

システム構成

■XSEL-RA/SA



※ XSEL-SA にて安全カテゴリー（ISO13849-1）に対応したシステム構成を行う場合は、8-29 ページをご参照ください。

詳細は、第8巻・8-345ページ参照

X-SEL (P/Q)

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Qタイプのみ対応

型式項目

（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）

※2～6軸の表記は使用する軸数に依存します。

XSEL-□-□-□ □ □-(□ □ □)-□-□-□ □ □-□-□

シリーズ / タイプ / 接続軸数 / モーター種類 / エンコーダー種類 / （1軸目内容）（注）オプション / モーター種類 / エンコーダー種類 / （2～6軸目内容）（注）オプション / ネットワーク専用スロット / （スロット1）標準I/O / （スロット2）（スロット3）（スロット4）拡張I/O / I/Oケーブル長 / 電源電圧

P	標準タイプ
Q	安全カテゴリー対応タイプ

1	1軸仕様	4	4軸仕様
2	2軸仕様	5	5軸仕様
3	3軸仕様	6	6軸仕様

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
S	スレーブ軸指定

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	擬似アブソ
AI	インデックスアブソ
AM	多回転アブソ

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	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
S	スレーブ軸指定

未記入	未使用
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

※EtherNet/IP仕様は、EtherNetに対応できます。

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)
MC	パルス入出力ボード(※)
S	拡張I／Oベース付

※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。

S S S
（スロット2）（スロット3）（スロット4）
拡張I/O

※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。

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

※リニアサーボアクチュエーターを動作する場合は2L、3Lの記号をご記入ください。
それ以外は2、3の記号をご記入ください。

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※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。
（8-353ページ参照）

12	12W	100	100W	300S	300W
20	20W	100S	100W	400	400W
30D	30W	150	150W	600	600W
30R	30W	200	200W	750	750W
60	60W	200S	200W	1000	1000W

（例）12:12Wサーボモーター対応

12	12W	100	100W	300S	300W
20	20W	100S	100W	400	400W
30D	30W	150	150W	600	600W
30R	30W	200	200W	750	750W
60	60W	200S	200W	1000	1000W

（例）12:12Wサーボモーター対応

ご注意

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。

一部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

※選定時の注意点は8-348ページをご参照ください。

【型式例】

XSEL - P - 4 - 200WAI - 100WAI - 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、エンコーダー種類 / ネットワーク専用スロット / 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

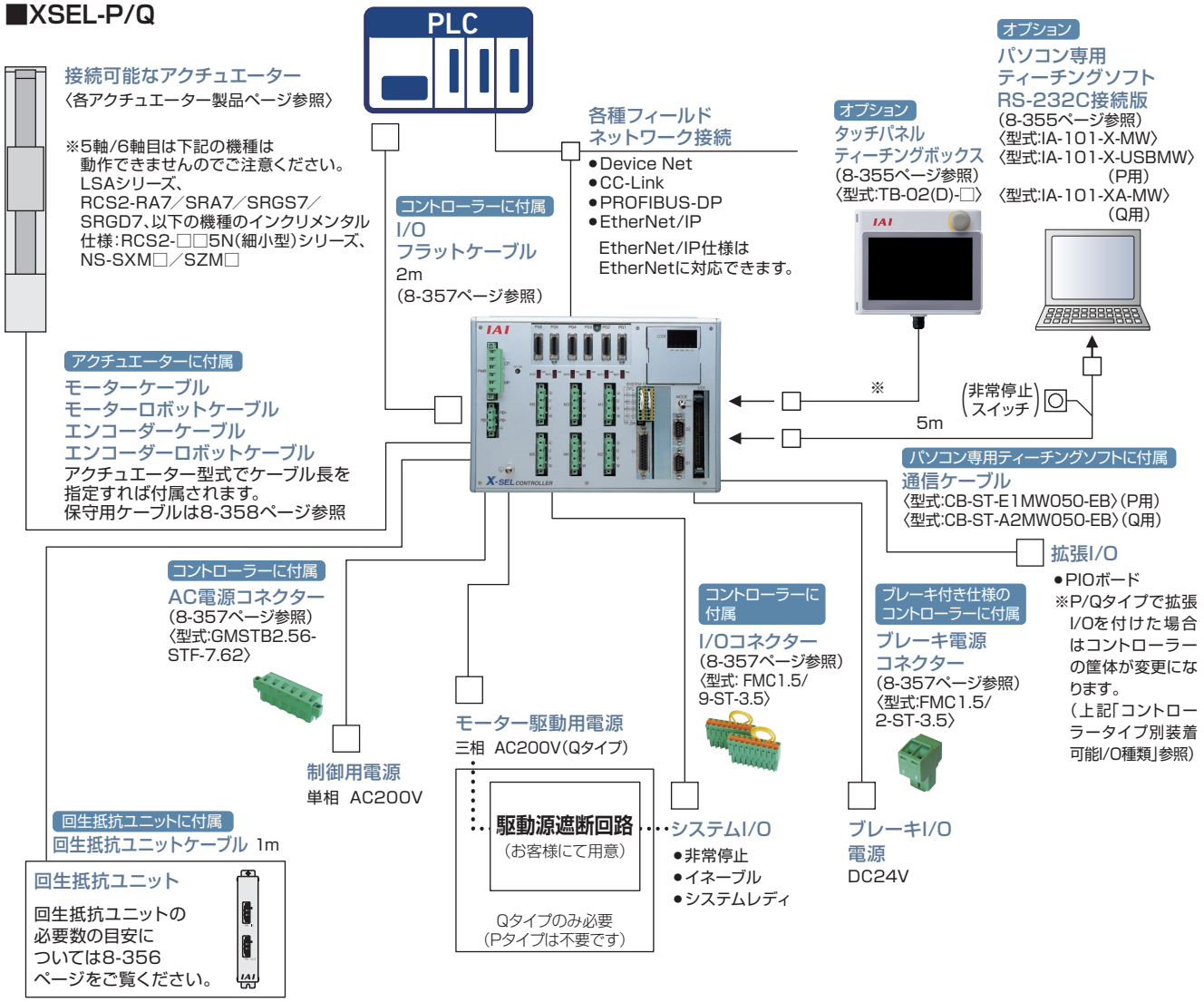
標準価格の一例	コントローラー機器構成	
※機器構成により価格が異なります。詳細はお問い合わせください。	接続アクチュエーター：200Wバッテリーレスアブソ仕様アクチュエーター×4軸 電源電圧：単相200V、オプション：入力32/出力16(NPN)I/O付、ブレーキ無仕様	
	XSEL-P	XSEL-Q
	–	–

■XSEL-P/Qに接続できないアクチュエーター

・サーボプレス：RCS3シリーズ
（以下のアクチュエーターは、5軸目/6軸目には接続できません。）
・ロボシリンダー：RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
・ロボシリンダー：RCS2-□□N（インクリメンタル）
・リニアサーボアクチュエーター：LSAシリーズ
・ナット回転型アクチュエーター：NS-SXM□/SZM□（インクリメンタル）

システム構成

■XSEL-P/Q



(注)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。

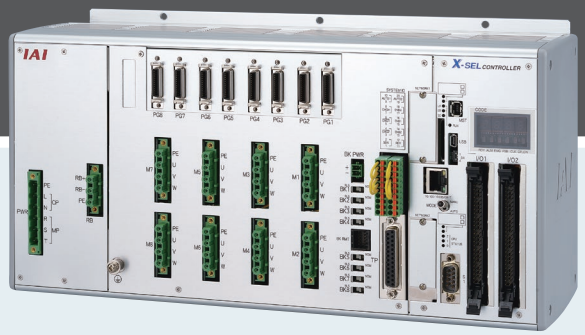
- ノイズフィルター　推奨機種　三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
  単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- リングコア　推奨機種　ESD-R-25(メーカー NECトーキン)
- クランプフィルター　推奨機種　制御電源用　ZCAT3035-1330(メーカー TDK)
  モーター電源用　RFC-H13(メーカー 北川工業)
- サージプロテクター　推奨機種　三相 R·A·V-781BXZ-4
  単相 R·A·V-781BWZ-2A
  (メーカー 岡谷電機産業)

※ XSEL-Q にて安全カテゴリー (ISO13849-1) に対応したシステム構成を行う場合は、8-29 を参照ください。

X-SEL

スカラロボット用
プログラムコントローラー

CE RoHS 10 cULus（※1）



（※1）ULはSAXタイプのみ対応

●スカラロボット IXA 対象

型式項目

【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 / エンコーダー種類 / 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

※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8-368ページの外形寸法を参照ください。

WAI	バッテリーレスアブソリュートインクリメンタル
A	アブソリュート
G	疑似アブソリュート
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	クリープセンサ仕様
HA	高加減速仕様
L	原点センサ／LS対応
M	マスター軸指定
S	スレーブ軸指定

E	未使用
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
CIE	CC-Link IE Field
PR	PROFIBUS-DP

※EPとCIEの同時接続はできません。

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
		4NHN10040	IXA-4NHN10040
		4NHN12040	IXA-4NHN12040
		4NSW3015	IXA-4NSW3015
		4NSW4518	IXA-4NSW4518
		4NSW4533	IXA-4NSW4533
		4NSW6018	IXA-4NSW6018
		4NSW6033	IXA-4NSW6033
		4NSW8020	IXA-4NSW8020
		4NSW8040	IXA-4NSW8040
		4NSW10020	IXA-4NSW10020
		4NSW10040	IXA-4NSW10040
		4NHW12040	IXA-4NHW12040
		4NSC3015	IXA-4NSC3015
		4NSC4518	IXA-4NSC4518
		4NSC4533	IXA-4NSC4533
		4NSC6018	IXA-4NSC6018
		4NSC6033	IXA-4NSC6033

※□には下記の記号が入ります
N:標準タイプ
S:高速タイプ

ご注意

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。

一部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・100S/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「100S/200S」…LSAS

※選定時の注意点は8-361ページをご参照ください。

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(ロードセル付き)、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	合計1500W以下(1軸最大750W)	最大4軸(5～8軸目)
	IXA-3NNN3015		
	IXA-3NNN45□□	合計600W以下(1軸最大700W)	
	IXA-3NNN60□□		
	IXA-4NNN1805		
	IXA-4NNN3015	合計600W以下(1軸最大600W)	
	IXA-4NNN45□□		
	IXA-4NNN60□□		最大3軸(6～8軸目)
	IXA-4NNN80□□	接続不可	
	IXA-4NNN100□□		
高速タイプ	IXA-3NSN3015 / 4NSN3015		
	IXA-3NSN45□□ / 4NSN45□□		
	IXA-3NSN60□□ / 4NSN60□□		
	IXA-4NSN80□□		
	IXA-4NSN100□□		
高可搬タイプ	IXA-4NHN10040		
	IXA-4NHN12040		
防塵防滴仕様 高速タイプ	IXA-4NSW3015		
	IXA-4NSW45□□		
	IXA-4NSW60□□		
	IXA-4NSW8020		
	IXA-4NSW8040		
	IXA-4NSW10020		
	IXA-4NSW10040		
防塵防滴仕様 高可搬タイプ	IXA-4NHW12040		
クリーンルーム仕様 高速タイプ	IXA-4NSC3015		
	IXA-4NSC4518		
	IXA-4NSC4533		
	IXA-4NSC6018		
	IXA-4NSC6033		

(ご注意)
- 高速タイプ(防塵防滴仕様、クリーンルーム仕様品含む)、高可搬タイプ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。

■付加軸にダイレクトドライブモーター (DD/DDA)を接続する場合の接続可能なアクチュエーター W数の算出

DD/DDAモーターシリーズを接続する場合は、下表"コントローラーW数計算用出力値"を元にW数を算出し、最大接続台数以内の台数になるように選定してください。
また、DD/DDAシリーズの合計W数とDD/DDAシリーズ以外のアクチュエーターのW数が、1600W以下になるように選定してください。

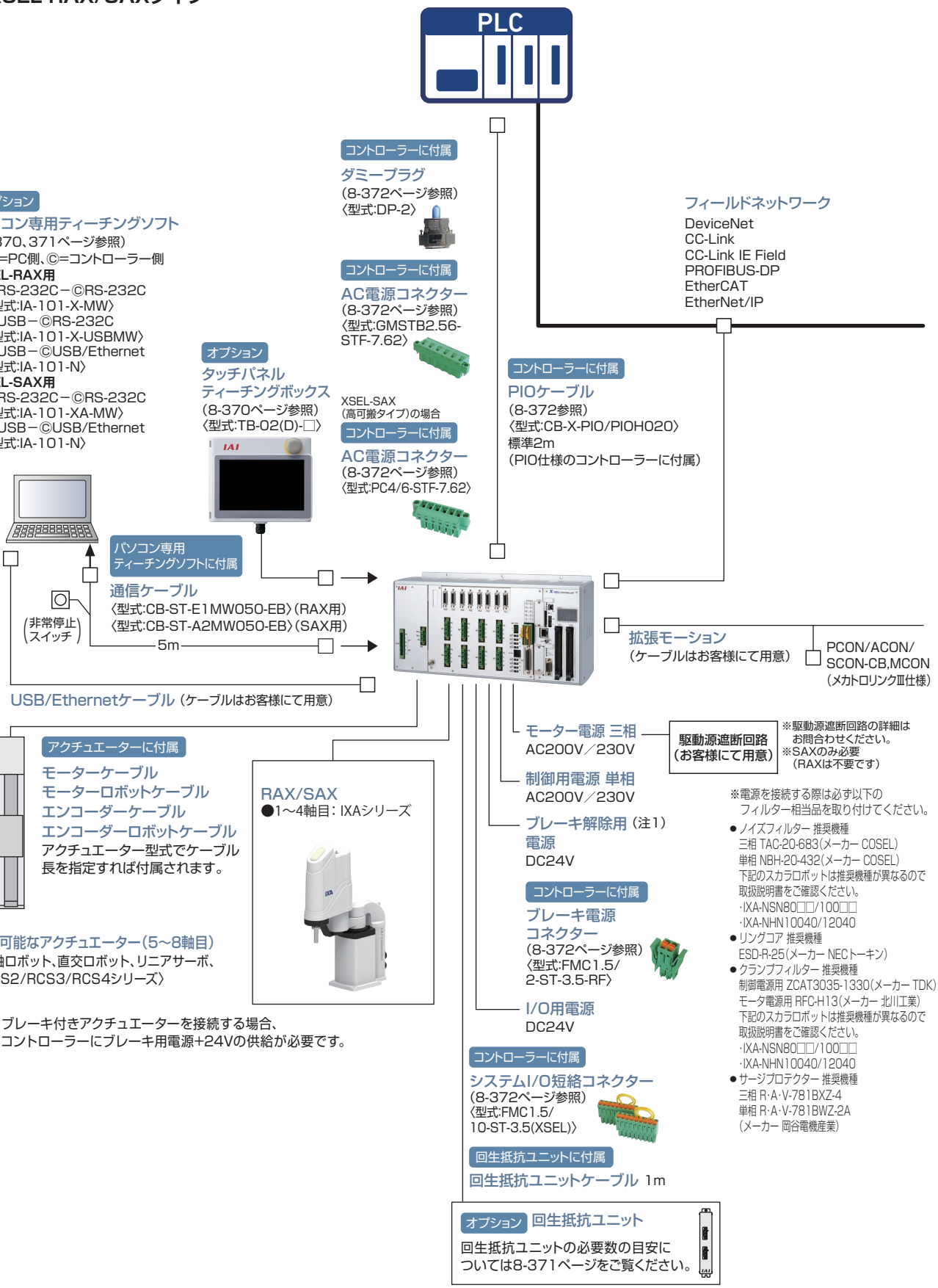
DD/DDAモーターW数換算表

アクチュエーター型式	対応ドライバー出力[W]	DD/DDAモーター最大接続台数[台]	コントローラーW数計算用出力値[W]
LT18S/LT18CS	200	8	200
LH18S/LH18CS	600	2	600

●スカラロボット IXA 対象

システム構成

■XSEL-RAX/SAXタイプ



(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。

※XSEL-SAXにて安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

MEMO

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
0-9		
4B	R軸ブレーキ	5-737
5VC	手首ユニットエア継手付き	5-737
5WCS	手首ユニット配線カラー付き	5-737
A		
A0	ケーブル取出し方向	6-321, 7-395, 7-710
A1	ケーブル取出し方向	3-619, 4-583, 5-563, 6-321, 7-395, 7-710
A1E/A1S/A3E/A3S	ケーブル取出し方向	3-619, 5-563, 7-395
A2	ケーブル取出し方向	4-583, 6-321, 7-710
A3	ケーブル取出し方向	3-619, 4-583, 5-563, 6-321, 7-710
A6	ケーブル取出し方向逆側	3-619
AB-3	アブソバッテリー	7-387
AB-5	アブ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	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-335, 8-343, 8-357, 8-363, 8-372
AB-5-CS	アブ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)	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-315
AB-5-CS3	アブソデータ保存用バッテリー(ケース付き)	8-315
AB-6	アブソバッテリー	7-387
AB-7	交換用バッテリー	8-99, 8-143, 8-209, 8-235, 8-245, 8-329, 8-383, 8-398
AB-8	交換用バッテリー	2-790
AC1/AC1.5/AC2/AC3	アクチュエーターケーブル□m仕様	6-321
AC5	アクチュエーターケーブル長変更	2-741, 6-321, 7-710
AC10/AC15	アクチュエーターケーブル長変更	7-710
ACF2/ACF5	アクチュエーターケーブル長変更(フッ素ゴム被覆仕様)	2-741
ACON-CB/CGB	コントローラー	8-235
ACON-CYB/PLB/POB	コントローラー	8-249
ACR	RCON-EC接続仕様	2-741
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	2-13, 2-825, 2-834, 8-387
AHT	本体前面(反モーター側)組付け穴=タップ穴仕様	6-321
AK-04	パルス変換器	8-241, 8-282, 8-290
AL	アルマイト処理追加	7-710
AP	TTA支柱追加オプション	5-685
APL/APR	エアパージ用継手付き仕様	2-741
AQ	AQシール	3-619, 5-563, 7-395
AR	防錆黒色皮膜処理	6-321
AT	ケーブル取出し方向	7-710
B		
B	ブレーキ(標準仕様)	3-619, 4-583, 5-683, 5-863, 6-107, 6-321, 7-395, 7-710
BE	ブレーキ(配線エンド側取出し)	3-619, 6-321, 7-395
BKR-01	ブレーキ解除ボックス	8-401
BL	ブレーキ(配線左側取出し)	3-619, 6-321, 7-395
BN	ブレーキ(ブレーキボックス無し)	4-583, 6-107
BR	ブレーキ(配線右側取出し)	3-619, 6-321, 7-395
C		
C	クリープセンサー	3-619, 5-563, 7-395
CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-94, 2-836, 8-398
CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-94
CB-ADPC2-MPA□□□-RB-JY	モーター・エンコーダー一体型 ロボットケーブル	1-94
CB-ADTBF-AJ002	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	2-836, 8-398
CB-ADTB-PW□□□-RB	エレシリンダー電源接続ケーブル	2-836, 8-398
CB-ADTB-PWTB□□□	エレシリンダー電源+TB-03複合接続ケーブル	2-836, 8-398
CB-APMEC-PW020-TM	AC電源ケーブル(AC200V用)	2-836, 8-398

型 式	内 容	掲載頁
CB-APSEP-AB005	コントローラー・アブソバッテリーユニット間接続ケーブル	8-209, 8-245
CB-APSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-95
CB-ASEP2-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-95
CB-CA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-95
CB-CAN-AJ002	変換ケーブル	1-111, 2-836, 8-398
CB-CAN-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-96
CB-CAN2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-96
CB-CFA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-96
CB-CFA2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-97
CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-97
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)	8-29, 8-283
CB-CVN-BJ002	インターフェイスボックス変換ケーブル	2-765
CB-DS-PIO□□□	I/Oケーブル	1-109
CB-EC-PW□□□-RB	エレシリンダー用モーター電源ケーブル	1-105, 2-786
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)	1-105, 2-777, 2-786
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方向コネクター)	1-105, 2-777, 2-786
CB-GRS-PCS□□□	ソレノイドドライバーケーブル	6-125, 6-319
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)	1-105, 2-777, 2-786
CB-REC-PWBIO□□□-RB-JY	エレシリンダー用電源・I/Oケーブル(RCON-EC接続仕様)	1-106, 2-778
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方向コネクター)	1-106, 2-778, 2-816
CB-IXA-BK□□□-1	ブレーキケーブル(IXA-□NNN30/□NNN45)	1-108, 5-898, 8-374
CB-IXA-BK□□□-2	ブレーキケーブル(IXA-□NNN60)	1-108, 5-898, 8-374
CB-IXA-BK□□□-3	ブレーキケーブル(IXA-□NSN30/□NSN45/□NSN60)	1-108, 5-898, 8-374
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コネクターに接続して使用)	5-869
CB-IXP-USR□□□-AS	ツール側ユーザーケーブル(IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-869
CB-IXP-USR□□□-CS	PLC等上位側ユーザーケーブル(IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-869
CB-LDC-CTL□□□-JY	ブレーキボックス付属ケーブル	8-306
CB-MSEL-AB005	アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	8-329
CB-PAC-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	1-109, 5-682
CB-PAD-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	1-109
CB-PAD-PIOS□□□	I/Oフラットケーブル	1-109
CB-PSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-97
CB-RCA-SIO050	外部機器通信ケーブル	2-776, 2-786, 2-815, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-98
CB-RCC-MA□□□(-RB)	モーター(ロボット)ケーブル	1-99
CB-RCC1-MA□□□	モーターケーブル	1-99
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	1-107, 8-194
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	1-107, 8-194
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	1-107, 8-194
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	1-107, 8-194
CB-RCS2-PA□□□	エンコーダーケーブル	1-102
CB-RCS2-PLA□□□	エンコーダーケーブル	1-102
CB-RCS2-PLDA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-102
CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-103
CB-RCS2-PLLA010	ロードセル配線付エンコーダーケーブル	8-306
CB-RCS3-MA□□□-RB	モーター(ロボット)ケーブル	1-99
CB-RCS3-PLA□□□-RB	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-101
CB-RE-CTL□□□	拡張ユニット用ケーブル	1-111, 8-100, 8-144, 8-285
CB-RPSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-98
CB-SC-PIOS□□□	パルス列制御用ケーブル	1-110
CB-SC-REU010	回生抵抗接続ケーブル	8-97, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
CB-SC-STO□□□	ドライバー停止・安全機能用I/O ケーブル	1-110

型 式	内 容	掲載頁
CB-SEL-SJS002	コネクター変換ケーブル	8-139, 8-140, 8-176, 8-177, 8-320, 8-322, 8-327, 8-328, 8-341, 8-355, 8-370, 8-382, 8-385, 8-386
CB-SEL-USB030	USBケーブル	5-690, 8-95, 8-139, 8-140, 8-167, 8-177, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-328, 8-341, 8-342, 8-355, 8-356, 8-370, 8-371
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)	8-29, 8-385
CB-ST-A2MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-XA-MW用)	5-690, 8-140, 8-177, 8-327, 8-328, 8-342, 8-356, 8-371
CB-ST-E1MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-X-MW用)	5-690, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-341, 8-355, 8-370
CB-ST-REU010	XSEL用回生抵抗接続ケーブル	2-785, 8-342, 8-356
CB-TB1-C002	TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	8-385
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	8-385
CB-TB1-X002	TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	8-385
CB-TTA-232□□□ (RS232C接続ボード用)	拡張SIOボード用接続ケーブル	5-693
CB-TTA-485□□□ (RS485接続ボード用 終端処理なし)		5-693
CB-TTA-485□□□-TERM (RS485接続ボード用 終端処理あり)		5-693
CB-TTA-PIOJ005	I/O変換ケーブル	5-691
CB-X-MA□□□	モーターケーブル	1-100, 5-867
CB-X-PIO□□□	I/Oケーブル	1-110, 5-868, 8-343, 8-357, 8-372
CB-X-PIOH□□□		1-110, 5-868, 8-343, 8-357, 8-372
CB-X1-PA□□□	エンコーダーケーブル	1-103, 5-867
CB-X1-PA□□□-AWG24	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-103
CB-X1-PA□□□-WC	エンコーダーケーブル防滴シリーズ	1-103
CB-X1-PLA□□□	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-104
CB-X1-PLA□□□-AWG24		1-104
CB-X2-MA□□□		1-99
CB-X2-PLA□□□		1-102
CB-X3-PA□□□		1-102
CB-XEU-MA□□□	モーターケーブル	1-100
CB-XMC-MA□□□		1-100
CC	CC-Link	8-15
CC	フィールドネットワーク接続用ボード	8-332, 8-360
CE	CE対応オプション	3-620, 4-583, 6-107, 6-322, 7-395, 7-710
CIE	CC-Link IE Field	8-15
CIM	天吊り取付け仕様	3-620
CJB/CJL/CJR/CJT	ケーブル取出し方向変更	2-742, 3-620, 4-583, 5-564, 6-107, 6-322, 7-395, 7-710
CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	ケーブル取出し方向(RCP6-GRT7)	6-322
CJO	ケーブル取出し方向変更	3-620, 4-583, 5-564, 6-107, 7-395, 7-710
CL	クリープセンサー(反対側取付け仕様)	3-619, 5-563, 7-395
CN	CompoNet	8-15
CNS	小型コネクター仕様	4-583, 7-396, 7-710
CO	本体カバー	5-563, 5-685, 6-322, 7-710
CRS-XBA	CRS 直交ロボット	5-697
CRS-XBB		5-701
CRS-XGA		5-705
CRS-XGB		5-709
CRS-XZCZ		5-717
CRS-XZCY		5-713
CRS-XZDZ		5-725
CRS-XZDY		5-721
CRS-XZEZ		5-733
CRS-XZEY		5-729
CS	エアシリンダー互換取付けプレート	2-742
CSM	天吊り・横立て取付け仕様	3-620
CT2		3-705
CT3/CT4		3-620, 3-627, 3-705
CT5/CT6		3-705
CVR	ケーブル(エア継手)勝手違い	6-322

D

DB	ダブルガイドブロック	4-584
DCB	軸先端Dカット仕様(背面)	6-322
DCL	軸先端Dカット仕様(左面)	6-322
DCON-CB/CGB	コントローラー	8-234
DCON-CYB/PLB/POB		8-247
DCR	軸先端Dカット仕様(右面)	6-322
DCT	軸先端Dカット仕様(前面)	6-322
DDA-FL-□	フランジ	6-324, 7-396
DDA-LH18C□A	DDA ダイレクトドライブモーター	6-267
DDA-LH18C□A-B		6-271
DDA-LT18C□A		6-259
DDA-LT18C□A-B		6-263
DDACR-LH18C□A	DDACR クリーン仕様 ダイレクトドライブモーター	7-347
DDACR-LT18C□A		7-343
DDW-LH18C□A	DDW 防塵防滴仕様 ダイレクトドライブモーター	7-647
DL/DR	デジタルスピコン取付け方向	2-743
DP-2	ダミープラグ	5-690, 8-343, 8-357, 8-372
DP-4S	ダミープラグ	8-143, 8-179, 8-283, 8-328
DP-5		8-99, 8-193, 8-209, 8-219, 8-246, 8-284, 8-301, 8-315
DP-6	ダミープラグ	8-99, 8-143, 8-179, 8-284, 8-301, 8-315
DV	DeviceNet	8-15

E

EB	吊り金具	2-620, 3-706
EC-CSB-T3-(ストローク)	エアシリンダー互換取付けプレート	2-765
EC-CRP3	EC ロッド	2-493
EC-CRP5		2-497
EC-CTC3	EC テーブル	2-533
EC-CTC5		2-537
EC-GD3	EC ロッド	2-475
EC-GRB10	EC グリッパー	2-547
EC-GRB13		2-551
EC-GRB8		2-543
EC-GRB10MW	EC 防塵防滴仕様	2-733
EC-GRB13□W		2-737
EC-GRB8MW		2-729
ECM	EtherCAT モーション	8-15
EC-GRBP10	EC グリッパー	2-559
EC-GRBP13		2-563
EC-GRBP8		2-555
EC-GRC6		2-567
EC-GRC7		2-571
EC-GRST3		2-575
EC-GRST6		2-579
EC-GRST7		2-583
EC-GRTR14		2-587
EC-GS4	EC ロッド	2-473
EC-GD4		2-479
EC-GD5		2-481
EC-GDB3		2-367
EC-R6_DR6		2-371
EC-R7_DR7		2-375
EC-RP3		2-463
EC-RP4		2-467
EC-RP5		2-469
EC-RR2		2-379
EC-RR2□R		2-427
EC-RR3_DRR3		2-383
EC-RR4_DRR4		2-389
EC-RR6_DRR6		2-395
EC-RR7_DRR7		2-399
EC-RR8		2-403

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
EC-RR10	EC ロッド	2-407
EC-RR6□AH_DRR6□AH		2-411
EC-RR6X□AH_DRR6X□AH		2-415
EC-RR7□AH_DRR7□AH		2-419
EC-RR7X□AH_DRR7X□AH		2-423
EC-RR3□R_DRR3□R		2-431
EC-RR4□R_DRR4□R		2-435
EC-RR6□R_DRR6□R		2-439
EC-RR7□R_DRR7□R		2-443
EC-RR8□R		2-447
EC-RR10□R		2-451
EC-RR6□AHR_DRR6□AHR		2-455
EC-RR7□AHR_DRR7□AHR		2-459
EC-RTB4		2-591
EC-SRG11		2-485
EC-SRG15		2-489
EC-S2	EC スライダー	2-125
EC-S2□R		2-233
EC-S6□D	EC 防塵防滴仕様	2-697
EC-S7□D		2-705
EC-S6□W		2-701
EC-S7□W		2-709
EC-R6□W		2-713
EC-R7□W		2-717
EC-RR6□W		2-721
EC-RR7□W		2-725
EC-RTC9	EC ロータリー	2-595
EC-RTC12		2-599
EC-RTC18		2-603
EC-SL3	EC スライダー	2-121
EC-S3_DS3		2-129
EC-S3□A/DS3□A		2-135
EC-S4_DS4		2-141
EC-S4□A/DS4□A		2-147
EC-S6_DS6		2-153
EC-S6□A/DS6□A		2-159
EC-S7_DS7		2-165
EC-S7□A/DS7□A		2-171
EC-S8		2-177
EC-S8□A		2-183
EC-S8X□A		2-189
EC-S6□AH_DS6□AH		2-193
EC-S6X□AH/DS6X□AH		2-199
EC-S7□AH_DS7□AH		2-203
EC-S7X□AH/DS7X□AH		2-209
EC-WS10_DWS10		2-213
EC-WS12_DWS12		2-217
EC-B6S_B6SU_DB6S_DB6SU		2-221
EC-B7S_B7SU_DB7S_DB7SU		2-225
EC-B8S/B8SU		2-229
EC-S3□R_DS3□R		2-237
EC-S3□AR/DS3□AR		2-241
EC-S4□R_DS4□R		2-245
EC-S4□AR/DS4□AR		2-249
EC-S6□R_DS6□R		2-253
EC-S6□AR/DS6□AR		2-259
EC-S7□R_DS7□R		2-265
EC-S7□AR/DS7□AR		2-271
EC-S8□R		2-277
EC-S8□AR		2-283
EC-S8X□AR		2-289
EC-S6□AHR_DS6□AHR		2-293
EC-S6X□AHR/DS6X□AHR		2-299
EC-S7□AHR_DS7□AHR		2-303
EC-S7X□AHR/DS7X□AHR		2-309
EC-WS10□R/DWS10□R		2-313
EC-WS12□R/DWS12□R		2-317
EC-B8SS/B8SSU		2-321
EC-S10		2-325
EC-S10X		2-329
EC-S13		2-333
EC-S13X		2-337
EC-S15		2-341
EC-S15X		2-345
EC-S18		2-349
EC-S18LP		2-353
EC-S18X	EC スライダー	2-357
EC-S18XLP		2-361
EC-S3□CR_DS3□CR	EC クリーン仕様	2-619
EC-S3□ACR/DS3□ACR		2-625
EC-S4□CR_DS4□CR		2-631
EC-S4□ACR/DS4□ACR		2-637
EC-S6□CR_DS6□CR		2-643
EC-S6□ACR/DS6□ACR		2-647
EC-S7□CR_DS7□CR		2-651
EC-S7□ACR/DS7□ACR		2-655
EC-S8□CR		2-659
EC-S8□ACR		2-663
EC-S8X□ACR		2-667
EC-S6□AHCR_DS6□AHCR		2-671
EC-S6X□AHCR/DS6X□AHCR		2-675
EC-S7□AHCR_DS7□AHCR		2-679
EC-S7X□AHCR/DS7X□AHCR		2-683
EC-WS10□CR/DWS10□CR		2-687
EC-WS12□CR/DWS12□CR		2-691
EC-GDS3	EC ストッパー	2-607
EC-ST11		2-611
EC-ST15		2-613
EC-ST15ME		2-615
EC-TC3	EC テーブル	2-513
EC-TC4		2-517
EC-TC5		2-519
EC-TW3		2-523
EC-TW4		2-527
EC-TW5		2-529
EC-T3		2-509
ECW-CVNWL-CB-ACR	インターフェイスボックス	2-765
EP	EtherNet/IP	8-15
ERC2-MU□	モーター	1-234
ERC3-MURA□-□-□		1-234
ERC3-MUSA□-□-□		1-233
ES	外付けストッパー	2-744
ESD-R-25	リングコア	8-333, 8-347, 8-362
ET5/ET6	ケーブルベアオプション	3-620, 3-627
ET7/ET8		3-620, 3-627
EXC	拡張ユーザーケーブル内蔵仕様（IXAアーム長800/1000のみ）	5-863

F

F1/F2	Y軸取付け前後位置変更	5-685
FB	フランジブラケット	6-323, 7-396, 7-711
FFA	先端アダプター	2-744, 4-584, 7-711
FL	フランジ(前)	2-745, 4-585, 6-107, 6-324, 7-396, 7-712
FLR	フランジ(後)	4-587
FS	フロントスペーサー	2-747
FST	ケーブル固定金具(前側)	2-747
FT	フート金具	2-748, 3-621, 4-588, 6-109, 7-714
FT2/FT4		4-591
FT4/FT6	本体金具付仕様(TTA専用)	5-685
FTP	フートプレート	5-564
FZ	ZR軸位置変更オプション	5-685

G

G1	指定グリース塗布仕様	2-752, 3-621, 4-591, 7-716
G3/G4		3-621, 4-591, 7-397, 7-716
G5		2-752
GE	食品用グリース指定	7-716
GRP-1	グリップベルト	8-385
GRS-DB-□	ドライバーボックス	6-125, 6-319
GRS-MEG	GRS ソレノイドグリッパー	6-121
GRS-MIG		6-121
GRS-RCH-M	ゴムカバー取付け	6-326
GRS-RCH-S		6-326
GRS-RSL-M		6-326
GRS-RSL-S		6-326
GRS-S1N-M	センサー	6-326

型 式	内 容	掲載頁
GRS-S1N-S	センサー	6-326
GRS-S1P-M		6-326
GRS-S1P-S		6-326
GRS-S2N-M		6-326
GRS-S2N-S		6-326
GRS-S2P-M		6-326
GRS-S2P-S		6-326
GRS-SEG	GRS ソレノイドグリッパー	6-117
GRS-SIG		6-117
GS2/GS3/GS4	ガイド取付け方向	4-591
GT2/GT3/GT4	ガイド取付け方向/テーブル取付け方向 (EC-GS4/TC4/TC5用)	2-752

H

H1/H2	Y軸取付け高さ位置変更	5-686
HA	高加減速対応	3-621, 4-591
HFL/HFR	本体取付けブラケット(天吊り仕様)	7-716
HLA	高可搬質量設定	3-621
HPR	高精度仕様	3-621, 7-397
HS	原点確認センサー	3-621, 4-591, 7-716
HSL/HSR		3-621, 4-591, 7-397

I

IA	IAネット	5-680, 8-15
IA-101-N	パソコン対応ソフト	8-139, 8-177, 8-341, 8-370
IA-101-TTA-USB		5-690
IA-101-X-MW		5-690, 8-139, 8-341, 8-355, 8-370
IA-101-X-MW-JS		8-139, 8-177, 8-327
IA-101-X-USBMW		5-690, 8-333, 8-341, 8-347, 8-355, 8-362, 8-370
A-101-X-USBMW-JS		8-140, 8-177, 8-327
IA-101-X-USBS		8-327
IA-101-XA-MW		5-690, 8-140, 8-177, 8-327, 8-342, 8-356, 8-371
IA-101-XA-USBMW-JS		8-140, 8-177, 8-328
IA-OS		8-59, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
IA-OS-C		8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
IA-110-DD-4	ブレーキボックス	6-321
IA-CV-USB	USB変換アダプター	5-690, 8-370
IA-LB-TGS	TPアダプター	8-29, 8-386
ICSB2/ICSPB2-B1N□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合わせ	5-251
ICSB2/ICSPB2-B1N□M		5-253
ICSB2/ICSPB2-B2N□H		5-255
ICSB2/ICSPB2-B2N□M		5-257
ICSB2/ICSPB2-BA□H		5-211
ICSB2/ICSPB2-BA□M		5-213
ICSB2/ICSPB2-BB□H		5-215
ICSB2/ICSPB2-BB□M		5-213
ICSB2/ICSPB2-BC□H		5-219
ICSB2/ICSPB2-BC□M		5-221
ICSB2/ICSPB2-BE□H		5-227
ICSB2/ICSPB2-BE□M		5-229
ICSB2/ICSPB2-BE□S		5-225
ICSB2/ICSPB2-BG□S		5-235
ICSB2/ICSPB2-BP□H		5-239
ICSB2/ICSPB2-BP□M		5-241
ICSB2/ICSPB2-BM□H		5-247
ICSB2/ICSPB2-BM□M		5-249
ICSB2/ICSPB2-BD□H		5-223
ICSB2/ICSPB2-BF□S		5-231
ICSB2/ICSPB2-BF□H		5-233
ICSB2/ICSPB2-BH□S		5-237
ICSB2/ICSPB2-BQ□H		5-243
ICSB2/ICSPB2-BQ□M		5-245
ICSB2/ICSPB2-G1J□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合わせ	5-311
ICSB2/ICSPB2-G2J□H		5-313
ICSB2/ICSPB2-GB□H		5-315
ICSB2/ICSPB2-GB□M		5-317
ICSB2/ICSPB2-GC□H		5-319
ICSB2/ICSPB2-GC□M		5-321
ICSB2/ICSPB2-GD□H		5-323
ICSB2/ICSPB2-GE□H		5-325
ICSB2/ICSPB2-GE□M		5-327
ICSB2/ICSPB2-GF□H		5-329
ICSB2/ICSPB2-GG□H		5-331
ICSB2/ICSPB2-GG□M		5-333
ICSB2/ICSPB2-GH□H		5-335
ICSB2/ICSPB2-S1C□H		5-263
ICSB2/ICSPB2-S1C□M		5-265
ICSB2/ICSPB2-S2C□H		5-267
ICSB2/ICSPB2-SA□H		5-259
ICSB2/ICSPB2-SA□M		5-261
ICSB2/ICSPB2-SG□H		5-271
ICSB2/ICSPB2-SG□S		5-269
ICSB2/ICSPB2-YBA□H		5-299
ICSB2/ICSPB2-YBA□M		5-301
ICSB2/ICSPB2-YBC□H		5-303
ICSB2/ICSPB2-YBC□M		5-305
ICSB2/ICSPB2-YBG□H		5-309
ICSB2/ICSPB2-YBG□S		5-307
ICSB2/ICSPB2-YSA□H		5-289
ICSB2/ICSPB2-YSA□M		5-291
ICSB2/ICSPB2-YSC□H		5-293
ICSB2/ICSPB2-YSC□M		5-295
ICSB2/ICSPB2-YSG□H		5-297
ICSB2/ICSPB2-Z1C□H		5-277
ICSB2/ICSPB2-Z1C□M		5-279
ICSB2/ICSPB2-Z2C□H		5-281
ICSB2/ICSPB2-ZA□H		5-273
ICSB2/ICSPB2-ZA□M		5-275
ICSB2/ICSPB2-ZD□H		5-283
ICSB2/ICSPB2-ZG□S		5-285
ICSB2/ICSPB2-ZH□S		5-287
ICSB3/ICSPB3-B1N□HB3□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-393
ICSB3/ICSPB3-B1N□MB3□		5-395
ICSB3/ICSPB3-B1N□HS3M		5-437
ICSB3/ICSPB3-B1N□MS3M		5-439
ICSB3/ICSPB3-B2N□HB3□		5-397
ICSB3/ICSPB3-B2N□MB3□		5-399
ICSB3/ICSPB3-B2N□HS3M		5-441
ICSB3/ICSPB3-B2N□MS3M		5-443
ICSB3/ICSPB3-BA□MB1□		5-339
ICSB3/ICSPB3-BB□HB1□		5-341
ICSB3/ICSPB3-BB□MB1□		5-343
ICSB3/ICSPB3-BC□HB1□		5-345
ICSB3/ICSPB3-BC□HB2□		5-347
ICSB3/ICSPB3-BC□HB3□		5-349
ICSB3/ICSPB3-BC□MB2□		5-351
ICSB3/ICSPB3-BC□MB3□		5-353
ICSB3/ICSPB3-BE□HB1□		5-361
ICSB3/ICSPB3-BE□HB2□		5-363
ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□		5-365
ICSB3/ICSPB3-BP□HB3□		5-373
ICSB3/ICSPB3-BP□HB4H		5-375
ICSB3/ICSPB3-BP□MB3M		5-377
ICSB3/ICSPB3-BP□MB4M		5-379
ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H		5-389
ICSB3/ICSPB3-BM□MB4M		5-391
ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□		5-355
ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□		5-357
ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□		5-359
ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□		5-367
ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□		5-369
ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□		5-371
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB3□		5-381
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB4H		5-383
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB3M		5-385

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
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB4M	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-387
ICSB3/ICSPB3-BA□MS1□		5-401
ICSB3/ICSPB3-BB□HS1□		5-403
ICSB3/ICSPB3-BB□MS1□		5-405
ICSB3/ICSPB3-BC□HS1□		5-407
ICSB3/ICSPB3-BC□HS3M		5-409
ICSB3/ICSPB3-BC□MS3M		5-411
ICSB3/ICSPB3-BE□HS1□		5-417
ICSB3/ICSPB3-BE□HS3M		5-419
ICSB3/ICSPB3-BP□HS4□		5-425
ICSB3/ICSPB3-BP□MS4□		5-427
ICSB3/ICSPB3-BM□HS4H		5-433
ICSB3/ICSPB3-BM□MS4M		5-435
ICSB3/ICSPB3-BD□HS1□		5-413
ICSB3/ICSPB3-BD□HS3M		5-415
ICSB3/ICSPB3-BF□HS1□		5-421
ICSB3/ICSPB3-BF□HS3M		5-423
ICSB3/ICSPB3-BQ□HS4□		5-429
ICSB3/ICSPB3-BQ□MS4□		5-431
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB1□		5-449
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB2□		5-451
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB3□		5-453
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS1□		5-461
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS2L		5-463
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS3M		5-465
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB1□		5-455
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB2□		5-457
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB3□		5-459
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS1□		5-467
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L		5-469
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS3M		5-471
ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□		5-473
ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□		5-505
ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□		5-475
ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□		5-507
ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□		5-477
ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□		5-479
ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H		5-481
ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□		5-509
ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M		5-511
ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L		5-483
ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M		5-485
ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□		5-513
ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M		5-515
ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□		5-487
ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□		5-489
ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H		5-491
ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□		5-517
ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M		5-519
ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L		5-493
ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□		5-495
ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□		5-497
ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□		5-521
ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□		5-523
ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□		5-525
ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L		5-527
ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L		5-499
ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□		5-501
ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□		5-503
ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□		5-529
ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□		5-531
ICSB3/ICSPB3-Z3C□HS1H	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-445
ICSB3/ICSPB3-Z3G□HS2H		5-447
ICSB4/ICSPB4-BB□HZRS	ICSB4/ICSPB4 単軸ロボット 4軸組合わせ	5-535
ICSB4/ICSPB4-BE□HZRM		5-537
ICSB4/ICSPB4-B3N1H		5-539
ICSB4/ICSPB4-B3N1M		5-541
ICSB4/ICSPB4-B4N1H		5-543
ICSB4/ICSPB4-B4N1M		5-545
ICSB6/ICSPB6-B3N1HB3□	ICSB6/ICSPB6 単軸ロボット 6軸組合わせ	5-547
ICSB6/ICSPB6-B3N1MB3□		5-549
ICSB6/ICSPB6-B4N1HB3□		5-551
ICSB6/ICSPB6-B4N1MB3□		5-553
ICSB6/ICSPB6-B3N1HS3M		5-555
ICSB6/ICSPB6-B3N1MS3M		5-557
ICSB6/ICSPB6-B4N1HS3M		5-559
ICSB6/ICSPB6-B4N1MS3M		5-561
IFA-SA□□-100	IFA スライダータイプ	3-601
IFA-MA□□-200		3-607
IFA-MA□□-400		3-613
IK2-P6XBB1□□S	IK2 ロボシリンダー 2軸組合わせ	5-77
IK2-P6XBB2□□S		5-79
IK2-P6XBB3□□S		5-81
IK2-P6XBC1□□S		5-71
IK2-P6XBC2□□S		5-73
IK2-P6XBC3□□S		5-75
IK2-P6XBD1□□S		5-65
IK2-P6XBD2□□S		5-67
IK2-P6XBD3□□S		5-69
IK2-P6XBE1□□S		5-89
IK2-P6XBE2□□S		5-91
IK2-P6XBE3□□S		5-93
IK2-P6XBF1□□S		5-83
IK2-P6XBF2□□S		5-85
IK2-P6XBF3□□S		5-87
IK2-P6YBB1□□S		5-107
IK2-P6YBB2□□S		5-109
IK2-P6YBB3□□S		5-111
IK2-P6YBC1□□S		5-101
IK2-P6YBC2□□S		5-103
IK2-P6YBC3□□S		5-105
IK2-P6YBD1□□S		5-95
IK2-P6YBD2□□S		5-97
IK2-P6YBD3□□S		5-99
IK2-P6YBG1□□S		5-125
IK2-P6YBG2□□S		5-127
IK2-P6YBG3□□S		5-130
IK2-P6YBH1□□S		5-119
IK2-P6YBH2□□S		5-121
IK2-P6YBH3□□S		5-123
IK2-P6YBI1□□S		5-113
IK2-P6YBI2□□S		5-115
IK2-P6YBI3□□S		5-117
IK3-P6BBB1□□S	IK3 ロボシリンダー 3軸組合わせ	5-142
IK3-P6BBB2□□S		5-145
IK3-P6BBB3□□S		5-148
IK3-P6BBC1□□S		5-133
IK3-P6BBC2□□S		5-136
IK3-P6BBC3□□S		5-139
IK3-P6BBE1□□S		5-160
IK3-P6BBE2□□S		5-164
IK3-P6BBE3□□S		5-168
IK3-P6BBF1□□S		5-151
IK3-P6BBF2□□S		5-154
IK3-P6BBF3□□S		5-157
IK3-P6BBG1□□S		5-181
IK3-P6BBG2□□S		5-184
IK3-P6BBG3□□S		5-187
IK3-P6BBH1□□S		5-172
IK3-P6BBH2□□S		5-175
IK3-P6BBH3□□S		5-178
IK4-P6BBB1□□S	IK4 ロボシリンダー 4軸組合わせ	5-190
IK4-P6BBB2□□S		5-193
IK4-P6BBB3□□S		5-196
IK4-P6BBF1□□S		5-199
IK4-P6BBF2□□S		5-202
IK4-P6BBF3□□S		5-205

型 式	内 容	掲載頁
ISB/ISPB-LXL-200	ISB/ISPB スライダータイプ	3-445
ISB/ISPB-LXL-400		3-449
ISB/ISPB-LXM-200		3-437
ISB/ISPB-LXM-400		3-441
ISB/ISPB-LXMX-200		3-453
ISB/ISPB-LXMX-400		3-457
ISB/ISPB-LXUWX-200		3-461
ISB/ISPB-LXUWX-400		3-465
ISB/ISPB-MXL-100		3-417
ISB/ISPB-MXL-200		3-421
ISB/ISPB-MXM-100		3-405
ISB/ISPB-MXM-200		3-409
ISB/ISPB-MXMX-200		3-429
ISB/ISPB-SXL-60		3-397
ISB/ISPB-SXM-60		3-389
ISB/ISPB-WXM-750		3-469
ISB/ISPB-WXMX-750		3-473
ISB-MXL-400	ISB スライダータイプ(3倍リード)	3-425
ISB-MXM-400		3-413
ISB-MXMX-400		3-433
ISB-SXL-100		3-401
ISB-SXM-100		3-393
ISDACR/ISPDACR-W-600	ISDACR/ISPDACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-225
ISDACR/ISPDACR-W-750		7-229
ISDACR/ISPDACR-WX-600		7-233
ISDACR/ISPDACR-WX-750		7-237
ISDB/ISPDB-L-200	ISDB/ISPDB スライダータイプ	3-521
ISDB/ISPDB-L-400		3-525
ISDB/ISPDB-LX-200		3-529
ISDB/ISPDB-LX-400		3-533
ISDB/ISPDB-M-100		3-501
ISDB/ISPDB-M-200		3-505
ISDB/ISPDB-MX-200		3-513
ISDB/ISPDB-S-60		3-493
ISDB-M-400	ISDB スライダータイプ(3倍リード)	3-509
ISDB-MX-400		3-517
ISDB-S-100		3-497
ISDBCR/ISPDBCR-L-□□□-ESD	ISDBCR/ISPDBCR クリーン仕様 スライダータイプ	7-205
ISDBCR/ISPDBCR-L-200		7-181
ISDBCR/ISPDBCR-L-400		7-185
ISDBCR/ISPDBCR-LX-200		7-189
ISDBCR/ISPDBCR-LX-400		7-193
ISDBCR/ISPDBCR-M-□□□-ESD		7-201
ISDBCR/ISPDBCR-M-100		7-169
ISDBCR/ISPDBCR-M-200		7-173
ISDBCR/ISPDBCR-MX-200		7-177
ISDBCR/ISPDBCR-S		7-165
ISDBCR/ISPDBCR-S-□□□-ESD		7-197
ISWA/ISPWA-L-200	ISWA/ISPWA 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-435
ISWA/ISPWA-L-400		7-439
ISWA/ISPWA-M-100		7-427
ISWA/ISPWA-M-200		7-431
ISWA/ISPWA-S		7-423
IX-FL-1	フランジ	5-865, 7-402
IX-FL-4		5-865
IXA-FL-1	フランジ(IXA用)	5-865
IXA-MC-1	IXAユーザー配線用メタルキャップ	7-723
IXA-3NNN1805/4NNN1805	IXA スカラロボット	5-791
IXA-3NNN3015/4NNN3015		5-795
IXA-3NNN45□□/4NNN45□□		5-799
IXA-3NNN60□□/4NNN60□□		5-805
IXA-4NNN8020/4NNN8040		5-811
IXA-4NNN10020/4NNN10040		5-817
IXA-3NSN3015/4NSN3015		5-823
IXA-3NSN45□□/4NSN45□□		5-827
IXA-3NSN60□□/4NSN60□□		5-833
IXA-4NSN8020/4NSN8040		5-839
IXA-4NSN10020/4NSN10040		5-845
IXA-4NHN10040		5-851
IXA-4NHN12040		5-857
IXA-4NSC3015	IXA-NSC クリーン仕様 スカラロボット	7-377
IXA-4NSC45□□		7-381
IXA-4NSC60□□		7-387
IXA-4NSW3015	IXA 防塵防滴仕様 スカラロボット	7-675
IXA-4NSW4518/4NSW4533		7-679
IXA-4NSW6018/4NSW6033		7-685
IXA-4NSW8020/4NSW8040		7-691
IXA-4NSW10020/4NSW10040		7-697
IXA-4NHW12040		7-703
IXA-PFL-EW-1	フランジ(IXA用)	5-865
IXA-PFL-RW-1		5-865
IXA-SST-ZW-1/2	ステー(IXA用)	5-866
IXA-TST-ZW-1/2		5-866
IXA-SVP-1	ソレノイドバルブセット	5-866
IXP-3C3515/4C3515	IXP クリーン仕様 パワーコンスカラ	7-353
IXP-3C4515/4C4515		7-359
IXP-3C5520/4C5520		7-365
IXP-3C6520/4C6520		7-371
IXP-3N1808/4N1808	IXP パワーコンスカラ	5-747
IXP-3N2508/4N2508		5-751
IXP-3N3515/3N3510/4N3515		5-757
IXP-3N4515/3N4510/4N4515		5-765
IXP-3N5520/3N5515/4N5520		5-773
IXP-3N6520/3N6515/4N6520		5-781
IXP-3W3515/4W3515	IXP 防塵防滴仕様 パワーコンスカラ	7-653
IXP-3W4515/4W4515		7-659
IXP-3W5520/4W5520		7-665
IXP-3W6520/4W6520		7-669
IXP-FL-1	フランジ(IXP用)	5-864
IXP-FL-2/3		5-864, 7-402, 7-724

J

JG-IXA1/2/4	アブソリュートリセット用ジグ	5-864
JG-WUM		6-324
JG-WUS		6-324
JG-ZRM		6-293
JG-ZRS		6-291
JM-08	パルス変換器	8-282, 8-290, 8-309

K

K	キー溝付仕様	6-324
K1/K3	コネクターケーブル取出し方向変更	4-592, 7-397, 7-716
K2		4-592
KFA	先端アダプター(キー溝)	4-592, 7-717
KWD-UJ-2MBS	AC電源ケーブル(AC100V用)	2-836, 8-398

L

L	原点リミットスイッチ(標準)	3-622, 3-706, 5-565, 6-324, 7-397
LA	省電力対応	3-622, 4-592, 7-397, 7-717
LCT/LCN	ロードセル付き	6-111
LED	LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	5-863
LL	原点リミットスイッチ(反対側取付け)	3-622, 5-565, 7-397
LM/LLM	シンクロ動作時マスター軸指定	3-622, 7-397
LSA-S10HM	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-667
LSA-S10HS		3-663
LSA-S10SM		3-659
LSA-S10SS		3-655
LSA-S6SM		3-635
LSA-S6SS		3-631
LSA-S8HM		3-651
LSA-S8HS		3-647
LSA-S8SM		3-643
LSA-S8SS		3-639
LSA-W21HM		3-701
LSA-W21HS		3-699
LSA-W21SM		3-697
LSA-W21SS		3-695
LSAS-N10SM		3-675
LSAS-N10SS		3-671
LSAS-N15HM		3-691
LSAS-N15HS		3-687
LSAS-N15SM		3-683

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
LSAS-N15SS	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-679
M		
MD	防錆皮膜処理	3-622
MJF	フィンガーアタッチメント取付けジグ	2-753, 6-325
ML	MECHATROLINK Ⅰ/Ⅱ	8-15
ML/MR	モーター折返し方向	2-755, 3-622, 4-592, 5-686, 6-111, 6-325
ML3	MECHATROLINK Ⅲ	8-15, 8-82
MLE/MLS/MRE/MRS	ケーブル取出し方向変更	3-622
MOB/MOL/MOR/MOT	モーター取付け方向変更	2-755
MSEL-ABB	アブソバッテリーボックス	8-320, 8-329
MSEL-PC/PG/ PCF/PGF/PCX/PGX	コントローラー	8-380
ML/MR/ MT	モーター折返し方向	4-592, 6-111, 6-325, 7-717
MT□/MR□/ML□	モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	4-593, 6-111
N		
NAC-10-472	ノイズフィルター	2-784, 8-97, 8-141,8-167, 8-265
NBH-20-432	ノイズフィルター	8-347, 8-362
NCO	カバーなし仕様	3-623
NF2010A-UP	ノイズフィルター	8-87, 8-141, 8-167, 8-265, 8-290, 8-306
NFA	先端アダプター(雌ねじ)	2-755, 4-593, 7-717
NJ	ナックルジョイント	2-756, 4-594
NJPB	ナックルジョイント+揺動受け金具	2-757
NM	原点逆仕様	2-758, 3-623, 4-595, 5-565, 5-686, 6-326, 7-398, 7-718
NSA-LXMM	NSA スライダータイプ	3-557
NSA-LXMS		3-551
NSA-LXMXS		3-563
NSA-LXMXM		3-569
NSA-MXMM		3-545
NSA-MXMS		3-539
NSA-WXMM		3-581
NSA-WXMS		3-575
NSA-WXMXS		3-587
NSA-WXMXM		3-593
NT3/NT4	標準ケーブルベアなし	3-623, 3-627
NTB/NTBL/NTBR	Tスロットナットバー	4-595, 7-719
O		
OS	操作部脱着可能仕様	5-686
P		
PCON-CB/CGB/CFB/ CGFB	コントローラー	8-195
PCON-CBP/CGBP		8-211
PCON-CYB/PLB/POB		8-221
PN	PNP仕様	2-758, 5-680
PR	PROFIBUS-DP	8-15
PR	フィールドネットワーク接続用ボード	8-332, 8-360
PRT	PROFINET	8-15
PSA-200-□	モーター駆動用DC電源	2-784, 8-97, 8-141, 8-167
PSA-24/24L	DC24V電源	8-96, 8-178, 8-282, 8-375
PSA-FU	PSA-24L 交換用ファンユニット	2-819
PTH/PTN	機器取付け用サイドプレート	5-686
Q		
QR	クレビス金具	2-759, 4-597
QRPB	クレビス金具+揺動受け金具	2-760
R		
RCA-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-586, 4-587
RCA-FLR-□	フランジ(後)	4-587
RCA-NJ-RA□	ナックルジョイント	4-595
RCA-QR-RA□	クレビス金具	4-598
RCA-RA3C	RCA ロッドタイプ	4-261
RCA-RA3R		4-269
RCA-RA4C		4-265
RCA-RA4R		4-271
RCA-RP-RA□	背面取付けプレート	4-598
RCA-SA4C	RCA スライダータイプ	3-267
RCA-SA4R		3-279
RCA-SA5C		3-271
RCA-SA5R		3-283
RCA-SA6C		3-275
RCA-SA6R		3-287
RCA-TRF-□	トラニオン金具	4-599
RCA-TRR-□		4-599
RCA2-GD3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-235
RCA2-GD4NA		4-251
RCA2-GS3NA		4-231
RCA2-GS4NA		4-247
RCA2-MU□	RCA2交換用モーター	1-234
RCA2-RN3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-227
RCA2-RN4NA		4-243
RCA2-RP3NA		4-229
RCA2-RP4NA		4-245
RCA2-SD3NA		4-239
RCA2-SD4NA		4-255
RCA2-TCA3NA	RCA2 テーブルタイプ	4-511
RCA2-TCA4NA		4-517
RCA2-TFA3NA		4-515
RCA2-TFA4NA		4-521
RCA2-TWA3NA		4-513
RCA2-TWA4NA		4-519
RCA2CR-GD3NB	RCA2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-251
RCA2CR-GD4NB		7-267
RCA2CR-GS3NB		7-247
RCA2CR-GS4NB		7-263
RCA2CR-RN3NB		7-243
RCA2CR-RN4NB		7-259
RCA2CR-RP3NB		7-245
RCA2CR-RP4NB		7-261
RCA2CR-SD3NB		7-255
RCA2CR-SD4NB		7-271
RCA2W-GD3NB	RCA2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-555
RCA2W-GD4NB		7-571
RCA2W-GS3NB		7-551
RCA2W-GS4NB		7-567
RCA2W-RN3NB		7-547
RCA2W-RN4NB		7-563
RCA2W-RP3NB		7-549
RCA2W-RP4NB		7-565
RCA2W-SD3NB		7-559
RCA2W-SD4NB		7-575
RCB-110-RA13-0	ブレーキボックス	1-292, 4-362, 6-98
RCB-CV-USB	USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
RCB-LB-TGS	TPアダプター (ポジションコントローラー用)	8-29, 8-386
RCB-P6PLC	PLC接続ユニット(RCP6S用)	8-188
RCD-GRSNA	RCD グリッパータイプ	6-127
RCD-RA1DA	RCD ロッドタイプ	4-223
RCH/RSL	ゴムカバー取付け	2-760, 6-326
RCM-CV-APCS	変換ユニット	8-189
RCM-P6□C	RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	8-189
RCM-P6GW	ゲートウェイユニット(RCP6S用)	8-183
RCM-P6HUB	ハブユニット(RCP6S用)	8-187
RCON	コントローラー	8-57
RCON-ABU-A	簡易アブソユニット(R-unit用)	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
RCON-ABU-P		8-87, 8-99, 8-132, 8-143
RCON-AC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129
RCON-AC-2		8-84, 8-129
RCON-DC-1		8-84, 8-129
RCON-DC-2		8-84, 8-129
RCON-EC-4	EC接続ユニット	2-812, 8-85, 8-130, 8-163
RCON-EXT	拡張ユニット(R-unit用)	8-86, 8-100, 8-131, 8-144
RCON-EXT-NP/PN		8-86, 8-100, 8-131, 8-144
RCON-EXT-TR		8-100,8-144
RCON-FU	ファンユニット(R-unit用)	8-99, 8-143, 8-179
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)	8-99, 8-143, 8-179
RCON-GW/GWG-CC	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-79
RCON-GW/GWG-CIE		8-80
RCON-GW/GWG-DV		8-79

型 式	内 容	掲載頁
RCON-GW/GWG-EC	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-81
RCON-GW/GWG-ECM		8-81
RCON-GW/GWG-EP		8-81
RCON-GW/GWG-ML3		8-82
RCON-GW/GWG-PR		8-80
RCON-GW/GWG-PRT		8-82
RCON-GW/GWG-SSN		8-83
RCON-GW-TR	ターミナルユニット(R-unit用)	8-87, 8-132
RCON-GW-TRE	ターミナルユニット (REC用ターミナルユニット)	8-163
RCON-GW-TRS	ターミナルユニット (RCON/RSEL用ターミナルユニット)	8-87, 8-132
RCON-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用　PIOユニット)	8-86, 8-131
RCON-PC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129
RCON-PC-2		8-84, 8-129
RCON-PCF-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129
RCON-PS2-3	電源ユニット (R-unit用　200V電源ユニット)	8-85, 8-130
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)	8-85, 8-130
RCP2-FB-□	フランジブラケット	6-323, 7-396, 7-711
RCP2-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-586, 4-587
RCP2-FT-□	フート金具	4-589
RCP2-GR3LM	RCP2 グリッパータイプ	6-209
RCP2-GR3LS		6-207
RCP2-GR3SM		6-193
RCP2-GR3SS		6-189
RCP2-GRHB		6-181
RCP2-GRHM		6-177
RCP2-GRLS		6-199
RCP2-GRM		6-173
RCP2-GRS		6-169
RCP2-GRSS		6-165
RCP2-GRST		6-185
RCP2-RTB/RTBL	RCP2 ロータリータイプ	6-219
RCP2-RTBB/RTBBL		6-223
RCP2-RTBS/RTBSL		6-215
RCP2-RTC/RTCL		6-231
RCP2-RTCB/RTCBL		6-235
RCP2-RTCS/RTCSL		6-227
RCP2-SA-□	シャフトアダプター	6-327, 7-398, 7-720
RCP2-SB-□	シャフトブラケット	6-328, 7-399, 7-721
RCP2-SRA4R	RCP2 ロッドタイプ	4-209
RCP2-SRGD4R		4-217
RCP2-SRGS4R		4-213
RCP2-TA-□	テーブルアダプター	6-329, 7-400, 7-722
RCP2CR-GR3SM	RCP2CR クリーン仕様 グリッパータイプ	7-313
RCP2CR-GR3SS		7-309
RCP2CR-GRLS		7-299
RCP2CR-GRM		7-305
RCP2CR-GRS		7-301
RCP2CR-GRSS		7-295
RCP2CR-RTB/RTBL	RCP2CR クリーン仕様 ロータリータイプ	7-323
RCP2CR-RTBB/RTBBL		7-327
RCP2CR-RTBS/RTBSL		7-319
RCP2CR-RTC/RTCL		7-335
RCP2CR-RTCB/RTCBL		7-339
RCP2CR-RTCS/RTCSL		7-331
RCP2W-GR3SM	RCP2W 防塵防滴仕様 グリッパータイプ	7-617
RCP2W-GR3SS		7-613
RCP2W-GRLS		7-603
RCP2W-GRM		7-609
RCP2W-GRS		7-605
RCP2W-GRSS		7-599
RCP2W-RTB/RTBL	RCP2W 防塵防滴仕様 ロータリータイプ	7-627
RCP2W-RTBB/RTBBL		7-631
RCP2W-RTBS/RTBSL		7-623
RCP2W-RTC/RTCL		7-639
RCP2W-RTCB/RTCBL		7-643
RCP2W-RTCS/RTCSL		7-635
RCP3-MU□	モーター	1-228
RCP3-RA2AC	RCP3 ロッドタイプ	4-191
RCP3-RA2AR		4-199
RCP3-RA2BC		4-195
RCP3-RA2BR		4-203
RCP3-SA2AC	RCP3 スライダータイプ	3-217
RCP3-SA2AR		3-241
RCP3-SA2BC		3-221
RCP3-SA2BR		3-245
RCP3-SA3C		3-225

型 式	内 容	掲載頁
RCP3-SA3R	RCP3 スライダータイプ	3-249
RCP3-SA4C		3-229
RCP3-SA4R		3-253
RCP3-SA5C		3-233
RCP3-SA5R		3-257
RCP3-SA6C		3-237
RCP3-SA6R		3-261
RCP3-TA3C	RCP3 テーブルタイプ	4-469
RCP3-TA3R		4-489
RCP3-TA4C		4-473
RCP3-TA4R		4-493
RCP3-TA5C		4-477
RCP3-TA5R		4-497
RCP3-TA6C		4-481
RCP3-TA6R		4-501
RCP3-TA7C		4-485
RCP3-TA7R		4-505
RCP4-FL-□	フランジ(前)	4-586
RCP4-GRLL	RCP4 グリッパータイプ	6-203
RCP4-GRLM		6-201
RCP4-GRLW		6-205
RCP4-GRSLL		6-157
RCP4-GRSML		6-153
RCP4-GRSWL		6-161
RCP4-MURA□/MUSA□	モーター	1-184, 1-227
RCP4-RA3C	RCP4 ロッドタイプ	4-173
RCP4-RA3R		4-181
RCP4-RA5C		4-177
RCP4-RA5R		4-185
RCP4-SA3C	RCP4 スライダータイプ	3-199
RCP4-SA3R		3-207
RCP4-SA5C		3-203
RCP4-SA5R		3-211
RCP4-ST	RCP4 ストッパシリンダー	6-287
RCP4-ST4525E	RCP4CR クリーン仕様 スライダータイプ	6-289
RCP4CR-SA3C		7-113
RCP4CR-SA5C		7-117
RCP4W-SA5C	RCP4W 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-409
RCP4W-SA6C		7-413
RCP4W-SA7C		7-417
RCP5-BA4/BA4U	RCP5 ベルトタイプ	3-185
RCP5-BA6/BA6U		3-189
RCP5-BA7/BA7U		3-193
RCP5-FL-□	フランジ(前)	4-586
RCP5-RA10C	RCP5 ロッドタイプ	4-163
RCP5-RA10R		4-167
RCP5W-FL-□	フランジ(前)	7-712
RCP5W-RA10C	RCP5W 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-541
RCP6-HSA6C	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-87
RCP6-HSA6R		3-147
RCP6-HSA6XC		3-93
RCP6-HSA6XR		3-153
RCP6-HSA7C		3-97
RCP6-HSA7R		3-157
RCP6-HSA7XC		3-103
RCP6-HSA7XR		3-163
RCP6/RCP6S-GRST6C	RCP6/RCP6S ロングストロークグリッパー	6-137
RCP6/RCP6S-GRST6R		6-145
RCP6/RCP6S-GRST7C		6-141
RCP6/RCP6S-GRST7R		6-149
RCP6/RCP6S-RA4C	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	4-65
RCP6/RCP6S-RA4R		4-113
RCP6/RCP6S-RA6C		4-69
RCP6/RCP6S-RA6R		4-117
RCP6/RCP6S-RA7C		4-73
RCP6/RCP6S-RA7R		4-121
RCP6/RCP6S-RA8C		4-77
RCP6/RCP6S-RA8R		4-125
RCP6/RCP6S-RRA4C	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-81
RCP6/RCP6S-RRA4R		4-129
RCP6/RCP6S-RRA6C		4-85
RCP6/RCP6S-RRA6R		4-133
RCP6/RCP6S-RRA7C		4-89
RCP6/RCP6S-RRA7R		4-137
RCP6/RCP6S-RRA8C		4-93
RCP6/RCP6S-RRA8R		4-141
RCP6/RCP6S-SA4C	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-63
RCP6/RCP6S-SA4R		3-123
RCP6/RCP6S-SA6C		3-69
RCP6/RCP6S-SA6R		3-129
RCP6/RCP6S-SA7C		3-75
RCP6/RCP6S-SA7R		3-135

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
RCP6/RCP6S-SA8C	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-81
RCP6/RCP6S-SA8R		3-141
RCP6/RCP6S-TA4C	RCP6/RCP6S テーブルタイプ	4-423, 4-419
RCP6/RCP6S-TA4R		4-447, 4-443
RCP6/RCP6S-TA6C		4-431, 4-427
RCP6/RCP6S-TA6R		4-455, 4-451
RCP6/RCP6S-TA7C		4-439, 4-435
RCP6/RCP6S-TA7R		4-463, 4-459
RCP6/RCP6S-WRA10C	RCP6/RCP6S ワイドロッドタイプ	4-97
RCP6/RCP6S-WRA10R		4-145
RCP6/RCP6S-WRA12C		4-101
RCP6/RCP6S-WRA12R		4-149
RCP6/RCP6S-WRA14C		4-105
RCP6/RCP6S-WRA14R		4-153
RCP6/RCP6S-WRA16C		4-109
RCP6/RCP6S-WRA16R		4-157
RCP6/RCP6S-WSA10C	RCP6/RCP6S ワイドスライダータイプ	3-107
RCP6/RCP6S-WSA10R		3-167
RCP6/RCP6S-WSA12C		3-111
RCP6/RCP6S-WSA12R		3-171
RCP6/RCP6S-WSA14C		3-115
RCP6/RCP6S-WSA14R		3-175
RCP6/RCP6S-WSA16C		3-119
RCP6/RCP6S-WSA16R		3-179
RCP6CR/RCP6SCR-SA4C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 スライダータイプ	7-81
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C		7-85
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C		7-89
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C		7-93
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-97
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C		7-101
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C		7-105
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C		7-109
RCP6W/RCP6SW-RA4C	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-445
RCP6W/RCP6SW-RA4R		7-493
RCP6W/RCP6SW-RA6C		7-449
RCP6W/RCP6SW-RA6R		7-497
RCP6W/RCP6SW-RA7C		7-453
RCP6W/RCP6SW-RA7R		7-501
RCP6W/RCP6SW-RA8C		7-457
RCP6W/RCP6SW-RA8R		7-505
RCP6W/RCP6SW-RRA4C	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ラジアルシリンダー	7-461
RCP6W/RCP6SW-RRA4R		7-509
RCP6W/RCP6SW-RRA6C		7-465
RCP6W/RCP6SW-RRA6R		7-513
RCP6W/RCP6SW-RRA7C		7-469
RCP6W/RCP6SW-RRA7R		7-517
RCP6W/RCP6SW-RRA8C		7-473
RCP6W/RCP6SW-RRA8R		7-521
RCP6W/RCP6SW-WRA10C	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-477
RCP6W/RCP6SW-WRA10R		7-525
RCP6W/RCP6SW-WRA12C		7-481
RCP6W/RCP6SW-WRA12R		7-529
RCP6W/RCP6SW-WRA14C		7-485
RCP6W/RCP6SW-WRA14R		7-533
RCP6W/RCP6SW-WRA16C		7-489
RCP6W/RCP6SW-WRA16R		7-537
RCP6-FFA-RRA□	先端アダプター(フランジ)	4-584
RCP6-FL-□	フランジ(前)	4-585, 4-586
RCP6-FT-□	フート金具	4-588, 4-589
RCP6-GRT7A	RCP6 グリッパータイプ	6-129
RCP6-GRT7B		6-133
RCP6-KFA-RRA□	先端アダプター(キー溝)	4-592
RCP6-MJF-GRST□	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-325
RCP6-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	4-593, 4-594
RCP6-NJ-RRA□R	ナックルジョイント	4-594, 4-595
RCP6-NTB-□	Tスロットナットバー	4-595, 4-596
RCP6-QR-RRA□R	クレビス金具	4-597
RCP6-RRA4R (パルスプレス仕様)	RCP6 サーボプレス・パルスプレス	6-63
RCP6-RRA6R (パルスプレス仕様)		6-67
RCP6-RRA7R (パルスプレス仕様)		6-71

型 式	内 容	掲載頁
RCP6-RTCKMPE/ RTCKMPI	RCP6 ロータリーチャック	6-315
RCP6-RTCKMRE/ RTCKMRI		6-311
RCP6-RTCKSPE/ RTCKSPI		6-307
RCP6-RTCKSRE/ RTCKSRI		6-303
RCP6-RTFML	RCP6 中空ロータリー	6-239
RCP6-SS-GRST7	スライダースペーサー	6-328
RCP6-SS-SA□		3-624
RCP6S	コントローラー内蔵型アクチュエーター	8-181
RCP6W-FFA-RRA□	先端アダプター(フランジ)	7-711
RCP6W-FL-□	フランジ(前)	7-712
RCP6W-FT-□	フート金具	7-714
RCP6W-KFA-RRA□	先端アダプター(キー溝)	7-717
RCP6W-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	7-717
RCP6W-NTB-□	Tスロットナットバー	7-719
RCS2-FL-□	フランジ(前)	4-586, 4-587
RCS2-FT-□	フート金具	4-590, 6-110
RCS2-GD5N	RCS2 ロッドタイプ	4-381
RCS2-GS5N		4-377
RCS2-RA13R		4-359
	RCS2 ロッドタイプ サーボプレス	6-95
RCS2-RA5C	RCS2 ロッドタイプ	4-389
RCS2-RA5R		4-397
RCS2-RGD5C		4-407
RCS2-RGS5C		4-399
RCS2-RN5N		4-373
RCS2-RP5N		4-375
RCS2-RTC10L	RCS2 ロータリータイプ	6-249
RCS2-RTC12L		6-253
RCS2-RTC8L/RTC8HL		6-245
RCS2-SD5N	RCS2 ロッドタイプ	4-385
RCS2-SRA7BD		4-393
RCS2-SRGD7BD		4-411
RCS2-SRGS7BD		4-403
RCS2-TCA5N	RCS2 テーブルタイプ	4-575
RCS2-TFA5N		4-579
RCS2-TWA5N		4-577
RCS2CR-GD5NB	RCS2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-285
RCS2CR-GS5NB		7-281
RCS2CR-RN5NB		7-277
RCS2CR-RP5NB		7-279
RCS2CR-SD5NB		7-289
RCS2W-GD5NB	RCS2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-589
RCS2W-GS5NB		7-585
RCS2W-RN5NB		7-581
RCS2W-RP5NB		7-583
RCS2W-SD5NB		7-593
RCS3/RCS3P-SA8C	RCS3 スライダータイプ	3-367
RCS3/RCS3P-SA8R		3-379
RCS3/RCS3P-SS8C		3-371
RCS3/RCS3P-SS8R		3-383
RCS3-CT8C		3-375
RCS3-CTZ5C	RCS3 テーブルタイプ	4-581
RCS3-FT-□	フート金具	6-109, 6-110
RCS3-MU□	モーター	1-192, 1-238, 1-239
RCS3-RA10R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-91
RCS3-RA15R	RCS3 ロッドタイプ	4-363
	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-99
RCS3-RA20R	RCS3 ロッドタイプ	4-367
	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-103
RCS3-RA4R		6-75
RCS3-RA6R		6-79
RCS3-RA7R		6-83
RCS3-RA8R		6-87
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	RCS3CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-155
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C		7-159
RCS3CR-MU8□	モーター	1-239, 1-240
RCS4-FT-□	フート金具	4-589
RCS4-RA4C	RCS4 ロッドタイプ	4-277
RCS4-RA4R		4-317
RCS4-RA6C		4-279
RCS4-RA6R	RCS4 ロッドタイプ	4-319
RCS4-RA7C		4-281
RCS4-RA7R		4-321
RCS4-RA8C		4-283
RCS4-RA8R		4-323
RCS4-RRA4C	RCS4 ラジアルシリンダー	4-285
RCS4-RRA4R		4-325
RCS4-RRA6C		4-289

型 式	内 容	掲載頁
RCS4-RRA6R	RCS4 ラジアルシリンダー	4-329
RCS4-RRA7C		4-293
RCS4-RRA7R		4-333
RCS4-RRA8C		4-297
RCS4-RRA8R		4-337
RCS4-SA4C	RCS4 スライダータイプ	3-293
RCS4-SA4R		3-333
RCS4-SA6C		3-297
RCS4-SA6R		3-337
RCS4-SA7C		3-301
RCS4-SA7R		3-341
RCS4-SA8C		3-305
RCS4-SA8R		3-345
RCS4-HSA6C		3-309
RCS4-HSA7C		3-313
RCS4-SS-SA□	スライダースペーサー	3-624
RCS4-TA4C	RCS4 テーブルタイプ	4-525, 4-529
RCS4-TA4R		4-549, 4-553
RCS4-TA6C		4-533, 4-537
RCS4-TA6R		4-557, 4-561
RCS4-TA7C		4-541, 4-545
RCS4-TA7R		4-565, 4-569
RCS4-WRA10C	RCS4 ワイドラジアルシリンダー	4-301
RCS4-WRA10R		4-341
RCS4-WRA12C		4-305
RCS4-WRA12R		4-345
RCS4-WRA14C		4-309
RCS4-WRA14R		4-349
RCS4-WRA16C		4-313
RCS4-WRA16R		4-353
RCS4-WSA10C	RCS4 ワイドスライダータイプ	3-317
RCS4-WSA10R		3-349
RCS4-WSA12C		3-321
RCS4-WSA12R		3-353
RCS4-WSA14C		3-325
RCS4-WSA14R		3-357
RCS4-WSA16C		3-329
RCS4-WSA16R		3-361
RCS4CR-SA4C	RCS4CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-123
RCS4CR-SA6C		7-127
RCS4CR-SA7C		7-131
RCS4CR-SA8C		7-135
RCS4CR-WSA10C	RCS4CR クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-139
RCS4CR-WSA12C		7-143
RCS4CR-WSA14C		7-147
RCS4CR-WSA16C		7-151
RE	ロッド先端延長仕様	4-598
RESU(D)-1	回生抵抗ユニット	2-785, 8-97, 8-141, 8-168, 8-281, 8-342, 8-356, 8-371
RESU(D)-2		8-98, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
RESU-35T	回生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	8-300, 8-314
RFC-H13	クランプフィルター(モーター電源用)	8-333, 8-347, 8-362
RP	背面取付けプレート	3-623, 4-598
RS-30	RS ロータリータイプ	6-277
RS-60		6-281
RSEL-G-CC	マスターユニット(SELユニット)	8-126
RSEL-G-CC2		8-126
RSEL-G-CIE		8-127
RSEL-G-DV		8-126
RSEL-G-DV2		8-126
RSEL-G-E		8-125
RSEL-G-EC		8-128
RSEL-G-EP		8-128
RSEL-G-NP		8-125
RSEL-G-PN		8-125
RSEL-G-PR		8-127
RSEL-G-PRT	マスターユニット(SELユニット)	8-128
RT	ボール保持機構付ガイド	3-623, 5-566, 7-398, 7-720

S

S	シンクロ動作時スレーブ軸指定	3-622, 7-397
S1N/S2N/S1P/S2P	センサー	6-326
SA	シャフトアダプター	2-760, 6-327, 7-398, 7-720
SB	シャフトブラケット	6-328, 7-399, 7-721
SC	スクレーパー	4-598
SCON-CB/CGB	コントローラー	8-287
SCON-CB/CGB (サーボプレス仕様)		8-303
SCON2/SU-S		8-257
SEP-ABU(S)	アブソバッテリーユニット (PCON-CB/ACON-CB用)	8-197, 8-235
SIC-1	スパイラルコード	8-383, 8-385, 8-398
SIL	左横立て取付け仕様	3-623
SIR	右横立て取付け仕様	3-623
SLF	フッ素ゴムシール仕様	2-761
SLT0/SLT	サイドスロット取付け仕様	5-686
SR	スライダー部ローラー仕様	2-761, 3-624, 5-566, 6-328
SS	スライダースペーサー	2-761, 3-624, 6-328
SSN	SSCNET Ⅲ/H	8-15
SSPA-LXM-750	SSPA スライダータイプ	3-487
SSPA-MXM-400		3-483
SSPA-SXM-200		3-479
SSPDACR-L-750	SSPDACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-219
SSPDACR-M-400		7-215
SSPDACR-S-200		7-211
ST	真直度高精度仕様	3-625, 7-399
ST-□	交換用ステンレスシート	1-223, 1-231, 1-233, 1-236, 1-243, 1-245
STR-1	ストラップ	8-383, 8-385, 8-398

T

TA	テーブルアダプター	2-762, 6-329, 7-400, 7-722
TAC-20-683	ノイズフィルター	8-174, 8-290, 8-306, 8-333, 8-347, 8-362
TB-02-□	タッチパネルティーチングボックス	5-690, 8-95, 8-139, 8-176, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-341. 8-355, 8-370, 8-379, 8-385
TB-02E-□	エレシリンダー専用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-825, 8-387, 8-393
TB-03-□	タッチパネルティーチングボックス	2-821, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176 ,8-379, 8-382
TB-03E-□	エレシリンダー専用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-825, 8-387, 8-389
TB-03P-□	エレシリンダー/ロボシリンダー兼用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-827, 8-389
TBD-1	デジタルスピコンティーチング	2-787
TBD-1WL	リモスピ	2-789
TFL/TFR	本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	7-723
TMD2	電源2系統仕様	2-762
TRF/TRR	トラニオン金具	4-599
TST	ケーブル固定金具(上側)	2-762
TTA-A2(G)-20-20	TTA テーブルトップロボット	5-583
TTA-A2(G)-30-30		5-587
TTA-A2(G)-40-40		5-591
TTA-A2(G)-50-50		5-595
TTA-A2S□(G)-20-20		5-583
TTA-A2S□(G)-30-30		5-587
TTA-A2S□(G)-40-40		5-591
TTA-A2S□(G)-50-50		5-595
TTA-A3(G)-20-20		5-599
TTA-A3(G)-30-30		5-603
TTA-A3(G)-40-40		5-607
TTA-A3(G)-50-50		5-611
TTA-A3S□(G)-20-20		5-599
TTA-A3S□(G)-30-30		5-603
TTA-A3S□(G)-40-40		5-607
TTA-A3S□(G)-50-50		5-611
TTA-A4(G)-20-20		5-615
TTA-A4(G)-30-30		5-619
TTA-A4(G)-40-40		5-623
TTA-A4(G)-50-50		5-627
TTA-A4S□(G)-20-20		5-615
TTA-A4S□(G)-30-30		5-619
TTA-A4S□(G)-40-40		5-623

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
TTA-A4S□(G)-50-50	TTA テーブルトップロボット	5-627
TTA-C2(G)-20-15		5-631
TTA-C2(G)-30-25		5-635
TTA-C2(G)-40-35		5-639
TTA-C2(G)-50-45		5-643
TTA-C2S□(G)-20-20		5-631
TTA-C2S□(G)-30-30		5-635
TTA-C2S□(G)-40-40		5-639
TTA-C2S□(G)-50-50		5-643
TTA-C3(G)-20-15		5-647
TTA-C3(G)-30-25		5-651
TTA-C3(G)-40-35		5-655
TTA-C3(G)-50-45		5-659
TTA-C3S□(G)-20-20		5-647
TTA-C3S□(G)-30-30		5-651
TTA-C3S□(G)-40-40		5-655
TTA-C3S□(G)-50-50		5-659
TTA-C4(G)-20-15		5-663
TTA-C4(G)-30-25		5-667
TTA-C4(G)-40-35		5-671
TTA-C4(G)-50-45		5-675
TTA-C4S□(G)-20-15		5-663
TTA-C4S□(G)-30-25		5-667
TTA-C4S□(G)-40-35		5-671
TTA-C4S□(G)-50-45		5-675
TTA-FT-□	本体取付け金具	5-691
U		
UN318-5928/UNZ318-5928/UNE318-5928/UNR318-5928	TB-03/TBD-1WL用 ACアダプター	2-789, 2-822, 8-823, 8-830
UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6	ケーブルベアオプション	3-625, 3-628
US1/US2/US3/US4/US5/US6		3-705
V		
VC	エア継手付き	6-329
VL	吸引用継手L字仕様	7-401, 7-723
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	2-762, 7-401
W		
W	ダブルスライダー仕様	2-763, 3-626, 7-401
WA	バッテリーレスアブソリュート エンコーダー仕様	2-763, 5-581, 5-582, 5-744
WCS	配線カラー付き	6-330
WL	無線通信仕様	2-763
WL2	無線軸動作対応仕様	2-763
WR-□	テンションワイヤー	1-194, 1-244
WS	ワイパーシール取付け仕様	2-763
WU-M	WU 手首ユニット	6-299
WU-S		6-295
X		
XSEL-RA/SA	コントローラー	8-331
XSEL-P/Q		8-345
XSEL-RAX/SAX		8-359
Z		
ZCAT3035-1330	クランプフィルター(制御電源用)	8-333, 8-347, 8-362
ZR-M	ZR垂直/回転一体型	6-293
ZR-S		6-291

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		1-358
RCON-EC接続仕様	ACR	2-741
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□C	8-189
IAネット	IA	8-15
IXAユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-723
I/O		1-357
I/O(フラット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	1-109
SSEL用	CB-DS-PIO□□□	1-109
TTA用	CB-PAC-PIO□□□	5-682
	CB-TTA-PIOJ005	5-691
XSEL用	CB-X-PIO□□□	1-110, 5-868, 8-343
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	1-110, 8-343
IP67対応ロボシリンダー		1-28, 7-403
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		1-81, 3-707, 4-603, 6-331, 7-727
アクチュエーターケーブル		1-270, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
アクチュエーターケーブル□m仕様	AC1/AC1.5/AC2/AC3	6-321
アクチュエーターケーブル長変更	AC5	2-741, 6-321, 7-710
アクチュエーターケーブル長変更	AC10/AC15	7-710
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	2-741
アブソデータ保存用バッテリー		
ACON用	AB-5	8-235
	AB-5-CS	8-235
SCON-CB用	AB-5	8-290, 8-301, 8-306, 8-315
	AB-5-CS	8-290, 8-301, 8-306, 8-315
	AB-5-CS3	8-315
XSEL用	AB-5	8-335, 8-343, 8-357
スカラ用	AB-3	7-401
	AB-6	7-401
アブソバッテリー		1-358
アブソバッテリーボックス	MSEL-ABB	8-329
アブソバッテリーボックス用交換バッテリー	AB-7	8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-383, 8-398
アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-329
アブソバッテリーユニット		
ACON-CB用	SEP-ABU(S)	8-235
PCON-CB/CFB用	SEP-ABU(S)	8-197
アブソリュートエンコーダー		1-358
アブソリュートタイプ(エンコーダー種類)		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
アブソリュートリセット用ジグ		
ZRユニット用	JG-ZRM	6-293
	JG-ZRS	6-291
スカラ用	JG-IXA1	5-864
手首ユニット用	JG-WUM	6-324
	JG-WUS	6-324
アプリケーション事例		1-49
アルマイト処理追加	AL	7-710
安全カテゴリー		1-358

内 容	型 式	掲載頁
い		
EC接続ユニット	RCON-EC-4	2-812, 8-85, 8-130, 8-163
EtherCAT	EC	8-15, 8-332, 8-360
EtherCAT モーション	ECM	8-15
EtherNet/IP	EP	8-15
位置決め完了幅		1-358
位置決め精度		1-358
イナーシャ比		1-358
インクリメンタルエンコーダー		1-358
インクリメンタルタイプ(エンコーダー種類)		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
インターフェイスボックス	ECW-CVNWL-CB-ACR	2-765
インターフェイスボックス変換ケーブル	CB-CVN-BJ002	2-765
インターロック		1-44

内 容	型 式	掲載頁
え		
エア継手付き	VC	6-329
エアパージ		1-358
エアパージ用継手付き仕様	APL	2-741
	APR	2-741
エイト		1-15
A(加速度)V(速度)D(減速度)	AVD	1-357
AQシール	AQ	3-619, 5-563, 7-395
A相(信号)出力・B相(信号)出力		1-357
SSCNET Ⅲ/H	SSN	8-15
Ma方向／Mb方向／Mc方向		1-357
LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	LED	5-863
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	2-742
	EC-CSB-T3-(ストローク)	2-765
エンコーダー		1-359
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)	1-103
	CB-X1-PA□□□	1-103
	CB-X1-PA□□□-WC	1-103
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
SSEL用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102
	CB-X1-PA□□□	1-104
	CB-X1-PA□□□-WC	1-104
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
XSEL用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102
	CB-X1-PA□□□	1-104
	CB-X1-PA□□□-WC	1-104, 8-373
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
エンコーダー種類		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
エンコーダーパルス数		1-267, 3-51, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71

お		
オーバーシュート		1-359
オーバーハング		1-359
オーバーロードチェック		1-359
オープンコレクター出力		1-359
オープンループ方式		1-359
押当て原点復帰		1-359
押付け動作		1-315
オプション		
クリーン仕様		7-395
グリッパータイプ		6-321
サーボプレス		6-107
スカラロボット		5-863
スライダータイプ		3-619
直交ロボット		5-563
テーブルタイプ		4-583
テーブルトップロボット		5-685
特定機能機種		6-321
防塵・防滴仕様		7-710
リニアサーボタイプ		3-705
ロータリータイプ		6-321
ロッドタイプ		4-583

か		
海外規格		1-270, 1-281, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
回生抵抗		1-359
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON-CB/SCON-CAL/SSEL用	CB-SC-REU010	8-97, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	8-342, 8-356

内 容	型 式	掲載頁
回生抵抗ユニット	RESU(D)-1	2-785, 8-97, 8-141, 8-168, 8-281, 8-342, 8-356, 8-371
	RESU(D)-2	8-98, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
回生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	RESU-35T	8-300, 8-314
ガイド取付け方向		
シングルガイドタイプ専用	GS2/GS3/GS4	4-591
EC-GS4/TC4/TC5用	GT2/GT3/GT4	2-652
ガイドモジュール		1-359
外部運転モード		1-359
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-776, 2-786, 2-815, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
拡張ケーブルベア	ET1/ET2/ET3/ET4/ ET5/ET6/ET7/ET8	3-620
拡張ユニット(R-unit用)		
PIOユニット	RCON-NP/PN	8-86, 8-131
PIO/SIO/SCON拡張ユニット	RCON-EXT-NP/PN	8-86, 8-100, 8-131, 8-144
SCON拡張ユニット	RCON-EXT	8-86, 8-100, 8-131, 8-144
	RCON-EXT-TR	8-100,8-144
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	EXC	5-863
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	1-108, 8-100, 8-144, 8-285
荷重係数		1-359
加速度		1-265, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
カップリング		1-359
過電圧		1-360
カバーなし仕様	NCO	3-623
可搬質量		1-360
カリキュレーター		8-413
簡易アブソユニット(R-unit用)		
ACサーボモーター用	RCON-ABU-A	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
パルスモーター用	RCON-ABU-P	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
簡易アブソリュートタイプ(エンコーダー種類)		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
慣性		1-360
慣性モーメント		1-360
ガントリ		1-360

き

キー溝		1-360
キー溝付仕様	K	6-324
機器取付け用サイドプレート	PTH/PTN	5-686
危険速度		1-360
技術資料(アイエイアイ製品)		1-271
技術資料(一般)		1-272
基準定格寿命		1-360
吸引用継手L字仕様	VL	7-401, 7-723
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		1-360
クランプフィルター		
制御電源用	ZCAT3035-1330	8-333, 8-347, 8-362
モーター電源用	RFC-H13	8-333, 8-347, 8-362
グリース		1-360
グリースアップ		1-360
クリープセンサー		1-360
標準仕様	C	3-619, 5-563, 7-395
	CL	3-619, 5-563, 7-395
クリーン度		2-97, 7-61
繰返し位置決め精度		1-268, 1-361, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
グリッパータイプ		6-113
グリップベルト	GRP-1	8-385

内 容	型 式	掲載頁
クレビス金具	EC-QR-RR□	2-759
	QR	4-597
	RCA-QR-RA□	4-598
	RCP6-QR-RRA□R	4-597
クレビス金具+揺動受け金具	EC-QRPB-RR□	2-760
	QRPB	2-760
グローバル仕様		1-361

け

ゲイン		1-361
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-DV	8-79
	RCON-GW/GWG-CC	8-79
	RCON-GW/GWG-CIE	8-80
	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	RCON-GW/GWG-EC	8-81
	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
ゲートウェイユニット(RCP6S用)	RCM-P6GW	8-183
ケーブル		
EC用電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	1-105, 2-777, 2-786
I/O(フラット)ケーブル		
ACON/DCON/PCON用	CB-PAD-PIO□□□	1-109
	CB-PAD-PIOS□□□	1-109
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	1-110
SSEL用	CB-DS-PIO□□□	1-109
TTA用	CB-PAC-PIO□□□	5-682
	CB-TTA-PIOJ005	5-691
XSEL用	CB-X-PIO□□□	1-110, 5-868, 8-357
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	1-110, 8-357
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)	1-107, 8-194
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)	1-107, 8-194
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□C	8-189
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)	1-92, 8-194
TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-X002	8-385
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	8-385
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	8-385
USBケーブル	CB-SEL-USB030	5-690, 8-95, 8-139, 8-140, 8-167, 8-177, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-328, 8-341, 8-342, 8-355, 8-356, 8-370, 8-371
アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-329
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLDA□□□ (-RB)	1-102
	CB-RCS2-PLLA□□□ (-RB)	1-103
	CB-RCS3-PLA□□□ (-RB)	1-101
	CB-X1-PA□□□	1-103
	CB-X1-PA□□□-AWG24	1-103
	CB-X1-PA□□□-WC	1-104
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X1-PLA□□□ -AWG24	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
SSEL用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102
	CB-X1-PA□□□	1-103
	CB-X1-PA□□□-WC	1-104
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
XSEL用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内 容	型 式	掲載頁
XSEL用	CB-X1-PA□□□	1-103
	CB-X1-PA□□□-WC	1-104
	CB-X1-PA□□□-AWG24	1-103
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X1-PLA□□□-AWG24	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON用	CB-SC-REU010	8-300, 8-314
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	2-785, 8-342, 8-356, 8-371
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-776, 2-786, 2-815, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	1-111, 8-100, 8-144, 8-285
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)	8-194
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)	8-194
コネクター変換ケーブル		
MSEL用	CB-SEL-SJS002	8-320, 8-322, 8-327, 8-328
コントローラー・アブソバッテリーユニット間接続ケーブル		
ACON-CB用	CB-APSEP-AB005	8-245
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-AB005	8-209
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	8-29, 8-385
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	8-29, 8-283
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-690, 8-140, 8-177, 8-327, 8-328, 8-342, 8-356, 8-371
IA-101-XA-MW用	CB-ST-A2MW050(-EB)	5-690, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-341, 8-355, 8-370
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	1-110
ブレーキケーブル	CB-IXA-BK□□□-1	1-108, 5-868, 8-374
	CB-IXA-BK□□□-2	1-108, 5-868, 8-374
	CB-IXA-BK□□□-3	1-108, 5-868, 8-374
ブレーキボックス付属ケーブル	CB-LDC-CTL□□□-JY	1-108, 8-306
変換ケーブル	CB-CAN-AJ002	1-111
モーター(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-RCS3-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
	CB-XEU-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
SSEL用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
	CB-XEU-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
XSEL用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
	CB-XEU-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
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□□□	1-95
	CB-ASEP2-MPA□□□	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96, 8-330
	CB-PAC-PIO□□□	1-109
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-109, 8-231
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-CFA2-MPA□□□(-RB)	1-97
	CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	1-97, 8-210
PCON-CB/CFB用	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
RCON用	CB-ASEP2-MPA□□□	1-95
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	1-98
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
ユーザーケーブル	CB-IXP-USR□□□-AS	5-869
	CB-IXP-USR□□□-CS	5-869
ロードセル配線付エンコーダーケーブル	CB-RCS2-PLLA010	8-306
ケーブル(エア継手)勝手違い	CVR	6-322
ケーブル型式一覧表		1-81, 3-707, 4-603, 6-331, 7-727
ケーブル固定金具	FST	2-747
	TST	2-762
ケーブル取り出し方向	A0	6-321, 7-395, 7-710
	A1	3-619, 4-583, 5-563, 6-321, 7-395, 7-710
	A1E/A1S/A3E/A3S	3-619, 5-563, 7-395
	A2	4-583, 6-321, 7-710
	A3	3-619, 4-583, 5-563, 6-321, 7-710
	AT	7-710
	CJB/CJL/CJR/CJT	3-620, 4-583, 5-564, 6-107, 6-322, 7-395, 7-710
	CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	6-322
	CJO	3-620, 4-583
	MLE/MLS/MRE/MRS	3-622
ケーブル取り出し方向逆側	A6	3-619
ケーブルベアオプション		
拡張ケーブルベア	ET5/ET6/ET7/ET8	3-620, 3-627
標準ケーブルベア	CT3/CT4	3-620, 3-627, 3-705
	CT2/CT5/CT6	3-705
ユーザーケーブルベア(Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/US5/US6	3-705, 3-706
減速度		1-265, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
原点		1-361
原点確認センサー	HS	3-621, 4-591, 7-716
	HSL/HSR	3-621, 4-591, 7-397
原点逆仕様	NM	2-758, 3-623, 4-595, 5-565, 5-686, 6-326, 7-398, 7-718
原点復帰		1-361
原点リミットスイッチ(反対側取付け)	LL	3-622, 5-565, 7-397
原点リミットスイッチ(標準)	L	3-622, 3-706, 5-565, 6-324, 7-397

こ

コイル		1-361
高加減速対応	HA	3-621, 4-591
高可搬質量設定	HLA	3-621
交換用ステンレスシート	ST-□	1-223, 1-231, 1-233, 1-236, 1-243, 1-245
交換用バッテリー	AB-5	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-335, 8-343, 8-357, 8-363, 8-372
	AB-7	8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-383, 8-398
高精度仕様	HPR	3-621, 7-397
小型コネクター仕様	CNS	4-583, 7-396, 7-710
コネクターケーブル取出し方向変更	K1/K3	4-592, 7-397, 7-716
	K2	4-592
コネクター変換ケーブル		

内 容	型 式	掲載頁
MSEL/MCON用	CB-SEL-SJS002	8-176, 8-320, 8-322, 8-327, 8-328, 8-382, 8-385,8-386
ゴムカバー取付け	GRS-RCH-M	6-326
	GRS-RCH-S	6-326
	GRS-RSL-M	6-326
	GRS-RSL-S	6-326
	RCH/RSL	2-760, 6-326
コンデンサー		1-361
コントローラー		8-7
コントローラー内蔵ロボシリンダー	RCP6S	8-181
CompoNet	CN	8-15

さ

サーボ制御		1-361
サーボプレス		6-61
サーボモーター		1-361
サイクルタイム		1-361
サイドスロット取付け仕様	SLTO/SLT	5-686
差動ラインドライバー		1-361
サポート体制		1-15
三相交流		1-361

し

G		1-357
CE対応	CE	3-620, 4-583, 6-107, 6-322, 7-395, 7-710
CEマーキング海外規格		1-281
CCW		1-357
CC-Link	CC	8-15
CC-Link IE Field	CIE	8-15
CW		1-357
CT効果		1-357
CP制御		1-357
シールド線		1-361
軸先端Dカット仕様（右面）	DCR	6-322
軸先端Dカット仕様（左面）	DCL	6-322
軸先端Dカット仕様（前面）	DCT	6-322
軸先端Dカット仕様（背面）	DCB	6-322
システムメモリーバックアップバッテリー		
SSEL用	AB-5-CS	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-315
指定グリース塗布仕様	G1	2-752, 3-621, 4-591, 7-716
	G3/G4	3-621, 4-591, 7-397, 7-716
	G5	2-752
シミュレーションソフト		8-415
ジャバラ		1-361
シャフトアダプター	RCP2-SA-□	6-327, 7-398, 7-720
	SA	2-760, 6-327, 7-398, 7-720
シャフトブラケット	RCP2-SB-□	6-328, 7-399, 7-721
	SB	6-328, 7-399, 7-721
寿命		1-269, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
省電力対応	LA	3-622, 4-592, 7-397, 7-717
ジョグ送り		1-361
食品用グリース指定	GE	7-716
シリアル通信		1-362
シンクロ動作時スレーブ軸指定	S	3-622, 7-397
シンクロ動作時マスター軸指定	LM/LLM	3-622, 7-397
真直度高精度仕様	ST	3-625, 7-399

す

垂直・回転一体型		6-285
垂直設置		1-269, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
スイッチ		1-362
スカラロボット		5-741, 7-76, 7-404
スクレーパー		1-362
	SC	4-598
ステー（IXA用）	IXA-SST-ZW-1/2	5-866
	IXA-TST-ZW-1/2	5-866
ステッピングモーター		1-362

内 容	型 式	掲載頁
ステンレスシート		1-362
ストッパーシリンダー		6-285
ストラップ	STR-1	8-383, 8-385, 8-398
ストローク		1-362
スパイラルコード	SIC-1	8-383, 8-385, 8-398
すべりねじ		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
スライダースペーサー	RCP6-SS-GRST7	6-328
	RCP6-SS-SA□	3-624
	RCS4-SS-SA□	3-624
	SS	2-761, 3-624, 6-328
スライダータイプ		3-55
スライダー部ローラー仕様	SR	3-624, 5-566
スラスト荷重		1-362

せ

生産中止機種と後継機種		1-375
整定時間		1-362
静的許容モーメント		1-268, 1-275, 1-362, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
ZR軸位置変更オプション	FZ	5-685
ZRユニット		6-285
Z相		1-358
SEL言語		1-358
センサー	GRS-S1N-M	6-326
	GRS-S1N-S	6-326
	GRS-S1P-M	6-326
	GRS-S1P-S	6-326
	GRS-S2N-M	6-326
	GRS-S2N-S	6-326
	GRS-S2P-M	6-326
	GRS-S2P-S	6-326
	S1N/S2N/S1P/S2P	6-326
先端アダプター（キー溝）	KFA	4-592, 7-717
	RCP6-KFA-RRA□	4-592
	RCP6W-KFA-RRA□	7-717
先端アダプター（フランジ）	EC-FFA-RR□	2-744
	FFA	2-744, 4-584, 7-711
	RCP6-FFA-RRA□	4-584
	RCP6W-FFA-RRA□	7-711
先端アダプター（雌ねじ）	EC-NFA-□	2-756
	NFA	2-756, 4-593, 7-717
	RCP6-NFA-□	4-593
	RCP6W-NFA-□	7-717
センターシャフト	CSF	2-743

そ

操作部脱着可能仕様	OS	5-686
速度		1-265, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
外付けストッパー	ES	2-744
ソフトウェアリミット		1-362
ソレノイドドライバーケーブル	CB-GRS-PCS□□□	6-125, 6-319
ソレノイドバルブセット	IXA-SVP-1	5-866

た

ダイオード		1-362
タイマー		1-363
タクトタイム		1-363
タッチパネルティーチングボックス	TB-02-□	5-690, 8-95, 8-139, 8-176, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-341. 8-355, 8-370, 8-379, 8-385
	TB-03-□	2-821, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176 ,8-379, 8-382
脱調		1-363
多点I/Oボード	IA-IO-3204-NP/PN	8-342, 8-356, 8-371
ダブルガイドブロック	DB	4-584

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内　容	型　式	掲載頁
ダブルスライダー		1-363
ダブルスライダー仕様	W	3-626, 7-401
ターミナルユニット	RCON-GW-TR	8-87, 8-132
ダミープラグ	DP-2	5-690, 8-343, 8-357, 8-372
	DP-4S	8-143, 8-179, 8-283, 8-328
	DP-5	8-99, 8-193, 8-209, 8-219, 8-246, 8-284, 8-301, 8-315
	DP-6	8-99, 8-143, 8-179, 8-284, 8-301, 8-315
単軸アクチュエーター		3-55, 4-59, 4-415
単相交流		1-363
ち		
力制御機能		1-316
中間サポート機構		1-363
直接数値指定制御		1-363
直交ロボット		5-57
つ		
追加スイッチ		5-687
通信ケーブル(XSEL用)	CB-RCB-SIO050	8-333
吊り金具	EB	2-743, 3-620, 3-706
て		
DC24V電源	PSA-24/24L	8-96, 8-178, 8-282, 8-375
Tスロットナットバー	NTB/NTBL/NTBR	4-595, 7-719
	RCP6-NTB-□	4-595
	RCP6W-NTB-□	7-719
ティーチング		1-363
ティーチングボックス	TB-02-□	5-690, 8-95, 8-139, 8-176, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-341. 8-355, 8-370, 8-379, 8-385
	TB-03-□	2-821, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176 ,8-379, 8-382
TTA支柱追加オプション	AP	5-685
TB-02 プログラムコントローラー接続用ケーブル	CB-SEL-SJS002	8-176, 8-327, 8-328, 8-382, 8-385, 8-386
	CB-TB1-X002	8-385
TB-02 ポジションコントローラー接続用ケーブル	CB-TB1-C002	8-385
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	8-385
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	8-385
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	8-29, 8-283
TPアダプター(プログラムコントローラー用)	IA-LB-TGS	8-29, 8-386
TPアダプター(ポジションコントローラー用)	RCB-LB-TGS	8-283
定格推力		1-363
定格トルク		1-363
ディスペンサー		1-363
データ設定器	TB-03-□	2-821, 8-379
テーブルアダプター	RCP2-TA-□	6-329, 7-400, 7-722
	TA	2-762, 6-329, 7-400, 7-722
テーブルタイプ		1-268
テーブルトップロボット		5-579
テーブル取付け方向	GT2/GT3/GT4	2-752
デジタルスピコン取付け方向	DL/DR	2-743
DeviceNet	DV	8-15
デューティー比		1-266, 1-363, 1-326, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
電源2系統仕様	TMD2	2-762
電源ユニット(200V電源ユニット)	RCON-PS2-3	8-85, 8-130
電磁弁タイプ		1-363

内　容	型　式	掲載頁
テンションワイヤー	WR-□	1-194, 1-244
天吊り取付け仕様	CIM	3-620
天吊り・横立て取付け仕様	CSM	3-620
と		
動的許容モーメント		1-268, 1-275, 1-364, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
特別仕様品		1-331
突入電流		1-364
ドライバー停止・安全機能用I/O ケーブル	CB-SC-STO□□□	1-110
ドライバーボックス	GRS-DB-□	6-125, 6-319
ドライバーユニット(R-unit用)		
24Vドライバーユニット	RCON-PC-1	8-84, 8-129
	RCON-PC-2	8-84, 8-129
	RCON-PCF-1	8-84, 8-129
	RCON-AC-1	8-84, 8-129
	RCON-AC-2	8-84, 8-129
	RCON-DC-1	8-84, 8-129
	RCON-DC-2	8-84, 8-129
200Vドライバーユニット	RCON-SC-1	8-85, 8-130
トラニオン金具	RCA-TRF-□	4-599
	RCA-TRR-□	4-599
	TRF/TRR	4-599
トラブルシューティング		8-380
トランジスタ		1-364
トランス		1-364
取付け姿勢		1-267, 1-307, 1-309, 1-311, 3-53, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
な		
ナックルジョイント	EC-NJ-RR□	2-756
	NJ	2-756, 4-594
	RCA-NJ-RA□	4-595
	RCP6-NJ-RRA□R	4-594, 4-595
ナックルジョイント+揺動受け金具	EC-NJPB-RR□	2-757
	NJPB	2-757
に		
N(ニュートン)		1-357
N・m(ニュートンメートル)		1-358
ね		
ネットワーク対応		8-15
の		
ノイズ		1-364
ノイズフィルター		1-364
R-unit/SCON2用	NAC-10-472	2-784, 8-97, 8-141, 8-167, 8-265
SCON用	NF2010A-UP	8-265, 8-290, 8-306
XSEL用	NBH-20-432	8-333, 8-347, 8-362
	TAC-20-683	8-174, 8-290, 8-306, 8-333, 8-347, 8-362
は		
配線カラー付き	WCS	6-330
背面取付けプレート	RCA-RP-RA□	4-598
	RP	3-623, 4-598
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-690, 8-139, 8-341, 8-355, 8-370
パソコン専用ティーチングソフト		
RCON用	IA-OS	8-59, 8-95, 8-167, 8-193
	IA-OS-C	8-95, 8-167, 8-193
TTA用	IA-101-TTA-USB	5-690
XSEL用	IA-101-N	8-139, 8-177, 8-341, 8-370
	IA-101-X-MW	5-690, 8-139, 8-341, 8-355, 8-370

内 容	型 式	掲載頁
XSEL用	IA-101-X-USBMW	5-690, 8-333, 8-341, 8-347, 8-355, 8-362, 8-370
	IA-101-XA-MW	5-690, 8-177, 8-342, 8-356, 8-371
バックアップメモリー		1-364
バックラッシ		1-364
バッテリー		
アブソデータ保存用バッテリー		
スカラ用	AB-3	7-401
	AB-6	7-401
アブソデータ保存用バッテリー（ケース付き）	AB-5-CS3	8-315
アブ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	AB-5	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-335, 8-343, 8-357, 8-363, 8-372
アブ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）	AB-5-CS	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-315
交換用バッテリー	AB-7	8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-383, 8-398
バッテリーレスアブソリュートエンコーダー		1-19, 2-16
バッテリーレスアブソリュートエンコーダー仕様	WA	2-763, 5-581, 5-582, 5-744
バッテリーレスアブソリュートタイプ（エンコーダー種類）		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
パネルユニット	PU-1	8-307
ハブユニット（RCP6用）	RCM-P6HUB	8-187
パラメーター		1-364
張出し負荷長		1-268, 1-364, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
パルス変換器	AK-04	8-241, 8-282, 8-290
	JM-08	8-282, 8-290, 8-309
パルスプレス		1-316, 6-9
パルス列制御		1-364
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	1-110
パワーコン		1-23, 2-17
パワーコンスカラ	IXP	5-741, 7-76
ハンチング		1-364

ひ

PNP仕様	PN	2-758, 5-680
PLC		1-358
PLC接続ユニット（RCP6用）	RCB-P6PLC	8-188
PTP制御		1-358
非常停止回路		1-364
ビジョンシステム		8-17
ビジョンセンサー		1-364
左横立て取付け仕様	SIL	3-623
ピッチング		1-364
標準荷重係数		1-365
	CT2	3-705
	CT3/CT4	3-620, 3-627, 3-705
	CT5/CT6	3-705
標準ケーブルベアなし	NT3/NT4	3-623, 3-627

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	8-99, 8-143, 8-179
ファンユニット	RCON-FU	8-99, 8-143, 8-179
フィードバック制御		1-280, 1-365
フィールドネットワーク接続用ボード	CC	8-332, 8-360
	DV	8-332, 8-360
	EC	8-332, 8-360
	EP	8-332, 8-360
	PR	8-332, 8-360
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	6-325
フート金具	RCP6-MJF-GRST□	6-325
	EC-FT-□	2-748
	EC-FTSB	2-748

内 容	型 式	掲載頁
フート金具	FT	2-748 3-621, 4-588, 6-109, 7-714
	FT2/FT4	4-591
	RCP2-FT-□	4-589
	RCP6-FT-□	4-588
	RCP6W-FT-□	7-714
	RCS2-FT-□	4-590, 6-110
	RCS3-FT-□	6-109
	RCS4-FT-□	4-589
フート金具（TTA専用）	FT4/FT6	5-685
フートプレート	FTP	5-564
負荷率		1-365
フッ素ゴムシール仕様	SLF	2-761
フランジ	DDA-FL-□	6-324, 7-396
フランジ（IXP用）	IXP-FL-1	5-864
	IXP-FL-2/3	5-864, 7-402, 7-724
フランジ（IXA用）	IX-FL-1	5-865, 7-402, 7-724
	IX-FL-4	5-865
	IXA-PFL-EW-1	5-865
	IXA-PFL-RW-1	5-865
フランジ（後）	FLR	4-587
	RCA-FL-□	4-587
	RCA-FLR-□	4-587
	RCP2-FL-□	4-587
フランジ（前）	EC-FL-□	2-745
	FL	2-745, 4-585, 6-107, 6-324, 7-712
	RCA-FL-□	4-586
	RCP2-FL-□	4-586
	RCP4-FL-□	4-586
	RCP5-FL-□	4-586
	RCP5W-FL-□	7-712
	RCP6-FL-□	4-585
	RCP6W-FL-□	7-712
	RCS2-FL-□	4-58
フランジブラケット	FB	6-323, 7-396, 7-711
	RCP2-FB-□	6-323, 7-396, 7-711
ブレーキ		
エンド側取出し	BE	3-619, 6-321, 7-395
左側取出し	BL	3-619, 6-321, 7-395
標準仕様	B	2-741, 3-619, 4-583, 5-563, 5-685, 5-863, 6-107, 6-321, 7-395, 7-710
ブレーキボックス無し	BN	4-583, 6-107
右側取出し	BR	3-619, 6-321, 7-395
ブレーキ解除ボックス	BKR-01	8-401
ブレーキボックス		1-365
	IA-110-DD-4	6-321
	RCB-110-RA13-0	1-292, 4-362, 6-98
フレームグラウンド		1-365
フレキシブルホース		1-365
プログラム支援ツール		8-414
プログラムタイプ		8-46
プロトコル		1-365
PROFINET	PRT	8-15
PROFIBUS-DP	PR	8-15
フロントスペーサー	FS	2-747

へ

ベルト駆動		1-365
変換アダプター	IA-CV-USB	5-690, 8-370
	IA-LB-TGS	8-29, 8-386
	RCB-CV-USB	8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
	RCB-LB-TGS	8-283
変換ケーブル	CB-CAN-AJ002	1-111
変換ユニット	RCM-CV-APCS	8-189

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内 容	型 式	掲載頁
ほ		
防塵・防滴仕様		7-403
防水ジョイントケーブル仕様	JYW	2-752
防錆皮膜処理	MD	3-622
防滴仕様		1-270, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
ボールねじ		1-278, 1-365
ボール保持機構付ガイド	RT	3-623, 5-566, 7-398, 7-720
保護構造(IP□□)		1-365
保護構造について		2-98
ポジショナータイプ		8-46
保守部品		1-79
本体カバー	CO	5-563, 5-685, 6-322, 7-710
本体精度		1-269, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
本体前面(反モーター側)組み付け穴=タップ穴仕様	AHT	6-321
本体取付け金具	TTA-FT-□	5-579
本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	TFL/TFR	7-723
本体取付けブラケット(天吊り仕様)	HFL/HFR	7-716
ま		
マスターユニット		
SELユニット(RSEL用)	RSEL-G-CC	8-126
	RSEL-G-CC2	8-126
	RSEL-G-CIE	8-127
	RSEL-G-DV	8-126
	RSEL-G-DV2	8-126
	RSEL-G-E	8-125
	RSEL-G-EC	8-128
	RSEL-G-EP	8-128
	RSEL-G-NP	8-125
	RSEL-G-PN	8-125
	RSEL-G-PR	8-127
	RSEL-G-PRT	8-128
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-CC	8-79
	RCON-GW/GWG-CIE	8-79
	RCON-GW/GWG-DV	8-80
	RCON-GW/GWG-EC	8-81
	RCON-GW/GWG-ECM	8-81
	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	RCON-GW/GWG-ML3	8-82
	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
	RCON-GW/GWG-SSN	8-83
マルチスライダー		1-365
み		
右横立て取付け仕様	SIR	3-623
む		
無線軸動作対応仕様	WL2	2-763
無線通信仕様	WL	2-763
め		
メカエンド		1-366
MECHATROLINK Ⅰ/Ⅱ	ML	8-15
MECHATROLINK Ⅲ	ML3	8-15, 8-82
メンテナンス部品概略図／メンテナンス部品型式リスト		1-113
も		
モーター		1-267, 3-51, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
	ERC2-MU□	1-232
	ERC3-MURA□-□-□	1-232
	ERC3-MUSA□-□-□	1-232
	RCA2-MU□	1-234
	RCP3-MU□	1-228
	RCP4-MURA□/MUSA□	1-184, 1-227, 1-228
	RCS3-MU□	1-192, 1-238, 1-239
	RCS3CR-MU8□	1-239, 1-240
モーター(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
SCON用	CB-XEU-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
SSEL用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
	CB-XEU-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
XSEL用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
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□□□	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-PAC-PIO□□□	1-109
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-CFA2-MPA□□□(-RB)	1-97
	CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	1-97
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
PCON用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
RCON用	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	1-98
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
モーター・エンコーダーケーブル		1-270, 1-366, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
モーター・エンコーダー一体型ケーブル 対応一覧表		2-837
モーター取付け方向変更	MOB/MOL/MOR/MOT	2-755
モーター折返し方向	ML/MR	2-755, 3-622, 4-592, 5-686, 6-111, 6-325, 7-717
	MT	4-592, 6-111, 6-325, 7-717
モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	MT□/MR□/ML□	4-593, 6-111
モーメント		1-275, 1-366
漏れ電流		1-366
ゆ		
USBケーブル	CB-SEL-USB030	5-690, 8-95, 8-139, 8-140, 8-167, 8-177, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-328, 8-341, 8-342, 8-355, 8-356, 8-370, 8-371
USB変換アダプター(ポジションコントローラー用)	RCB-CV-USB	8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
UL規格海外規格		1-282
ユーザーケーブル(IXA用)	CB-IXA-USR□□□-CS	5-869
ユーザーケーブルベア(Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/US5/US6	3-705
ユーザーケーブルベア(Mタイプ)	UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6	3-625, 3-628, 3-705
ユニット製品		5-5, 5-57, 5-577, 7-76, 7-404
よ		
4方向コネクターケーブル		1-89, 2-779, 3-715

内 容	型 式	掲載頁
ヨーイング		1-366
ら		
ラジアル荷重		1-21, 1-366
ラジアルシリンダー		1-21
り		
リード		1-366
リニアエンコーダー		1-366
リニアガイド		1-366
リニアサーボタイプ		3-629
リニアモーター		1-366
リレー		1-366
リングコア	ESD-R-25	8-333, 8-347, 8-362
ろ		
RoHS指令海外規格		1-281
ロータリータイプ		6-211
ロードセル		1-366
ロードセル付き	LCT/LCN	6-111
ローリング		1-366
ロストモーション		1-268, 1-366, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
ロッド先端延長仕様	RE	4-598
ロッド先端振れ		1-269, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
ロッドタイプ		1-269
ロッド不回転精度		1-269, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
ロボットケーブル		1-366
わ		
ワイパーシール取付け仕様	WS	2-763
割出し精度		1-366
Y軸取付け前後位置変更	F1/F2	5-685
Y軸取付け高さ位置変更	H1/H2	5-686

MEMO

MEMO

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。



終わりなき進化のために——。
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CO_2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・スカラロボット」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31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

携帯・PHS OK
（通話料無料）
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ながらない場合は、こちらをご利用ください（通話料無料）
TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486）

アイエイアイお客様センター
エイト FAQ
お困りの方はこちら!

株式会社アイエイアイ

本　　社	〒424-0114	静岡県静岡市清水区庵原町1210	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	大阪府大阪市北区中之島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
三河営業所	〒446-0058	愛知県安城市三河安城南町1-15-8　サンテラス三河安城4F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
豊田支店				
営業1課	〒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
営業2課	〒446-0058	愛知県安城市三河安城南町1-15-8　サンテラス三河安城4F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
営業3課	〒446-0058	愛知県安城市三河安城南町1-15-8　サンテラス三河安城4F	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　センザイビル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	〒424-0114	静岡県静岡市清水区庵原町1210	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936	静岡県浜松市中央区大工町125　シャンソンビル浜松7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
金沢営業所	〒920-0024	石川県金沢市西念1-1-7　金沢けやき大通りビル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559	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　第5池内ビル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
徳島営業所	〒770-0905	徳島県徳島市東大工町1-9-1 徳島ファーストビル 5F-B	TEL 088-624-8061	FAX 088-624-8062
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
大分営業所	〒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	〒862-0910	熊本県熊本市東区健軍本町1-1　拓洋ビル4F	TEL 096-214-2800	FAX 096-214-2801

IAI America, Inc.
Head Office : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA
Chicago Office : 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA

IAI Industrieroboter GmbH
Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI (Shanghai) Co., Ltd.
SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.
825 Phairojkijja Tower 7th Floor, Debaratana Rd.,
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

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／エレシリンダ／エレシリンダー／ELECYLINDER／デジタルスピコン／リモスピ／ラジアルシリンダ／ラジアルシリンダー／RADIAL CYLINDER／パルスプレス／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。