



4

ロッド

ラジアルシリンダー®

テーブル

# TOTAL CATALOG 2025

# IAI 総合カタログ2025 / 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 2025 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



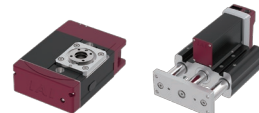
ロッドラジアルシリンダー®



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

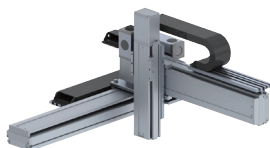


制御関連機器

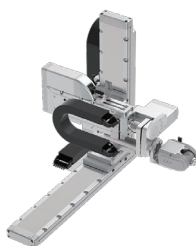


## 5 直交 直交型6軸 テーブルトップ スカラ

直交



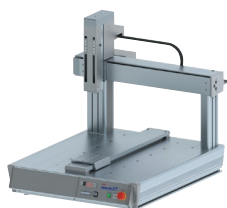
直交型6軸



スカラ



テーブルトップ

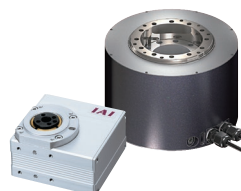


## 6 パルスプレス サーボプレス グリッパー ロータリー 特殊用途

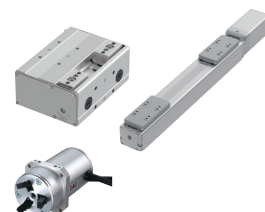
パルスプレス  
サーボプレス



ロータリー

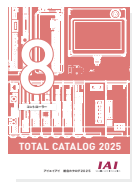
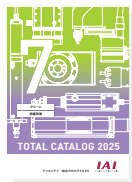
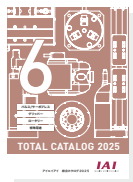
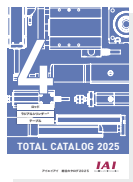
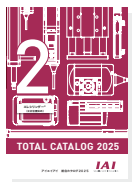
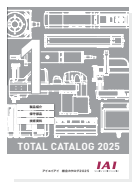


グリッパー



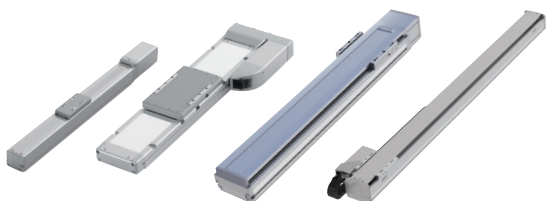
【特殊用途】  
手首ユニット  
ロータリーチャック





### 3 スライダー リニアサーボ

スライダー

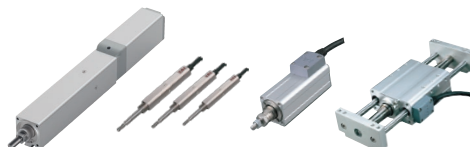


リニアサーボ

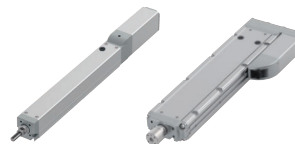


### 4 ロッド ラジアルシリンダー® テーブル

ロッド



ラジアルシリンダー®

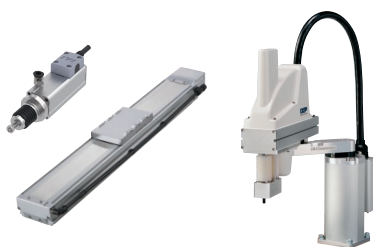


テーブル

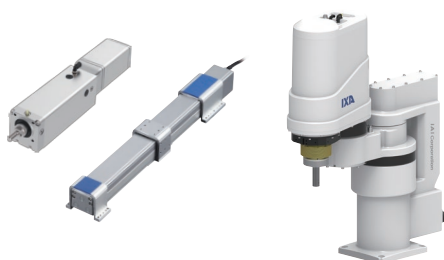


### 7 クリーン 防塵防滴

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

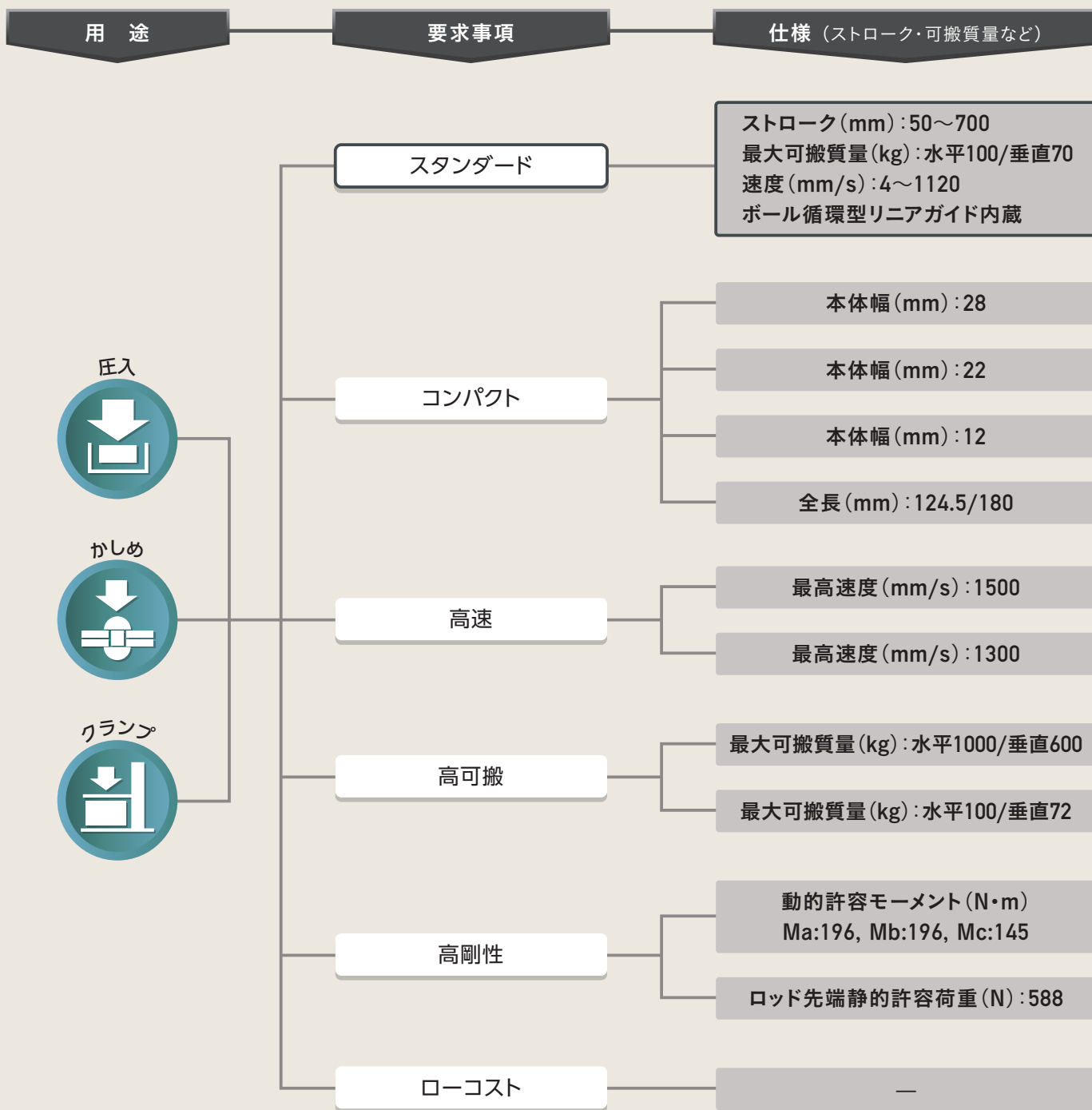


パソコン専用ソフト  
ティーチングボックス



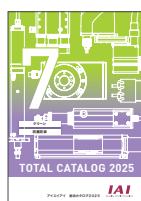
# IAI 機種選定フロー ～用途から選ぶ～

## ～ロッド/ラジアルシリンダー<sup>®</sup>/テーブル～



### 2巻 | エレシリンダー<sup>®</sup>

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<sup>®</sup>』がおすすめです。



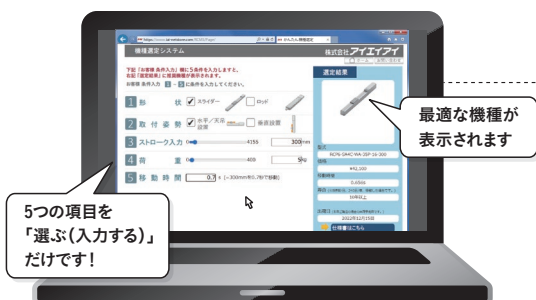
### 7巻 | クリーン・防塵防滴

クリーン、防塵防滴仕様のロッドタイプ・  
ラジアルシリンダー<sup>®</sup>をお探しの方は、  
7巻をご覧ください。

お困りの際は、お気軽に最寄りの営業所または代理店へご相談ください。

# お客様の「あったらいいな」を形にします。

シリーズ・タイプ	詳細ページ
RCP6-RRR	4 11
RCA2/RCS2 細小型シリーズ	4 19 4 31 4 39 4 43
RCP3-RA	4 17
RCD-RA	4 19
RCP2-SRA/RCS2-SRA	4 17 4 33
RCS4-RRR	4 25
RCS4-TA	4 41
RCS3-RA	4 29
RCS4-RRR	4 25
RCP6-TA/RCS4-TA	4 35 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/>



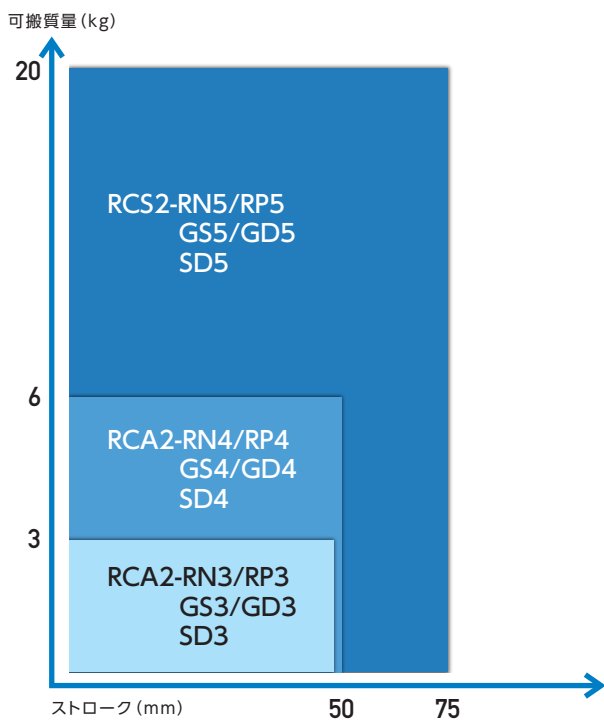
# “ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

ロッドタイプ  
ラジアルシリンダー

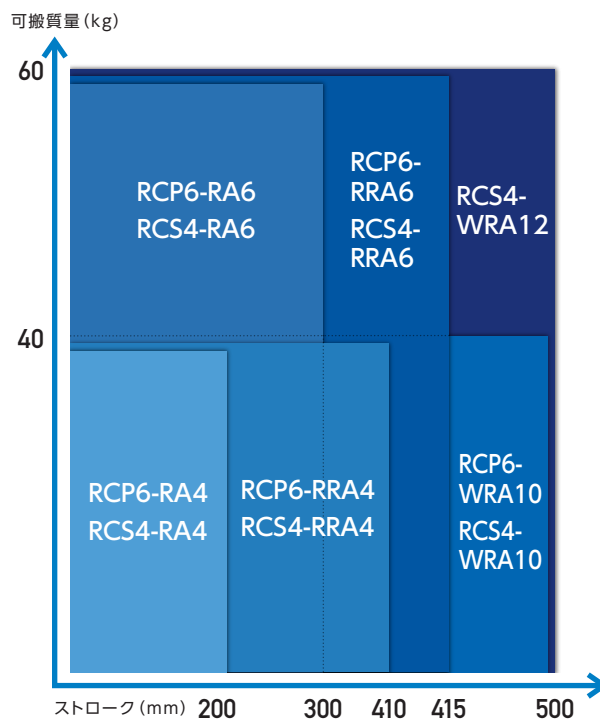


## 水平搬送時

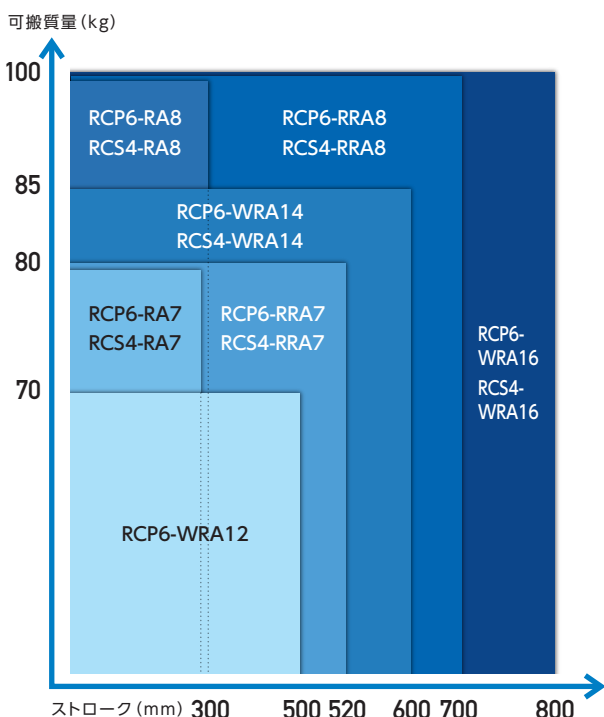
### 水平 可搬質量 20kg以下



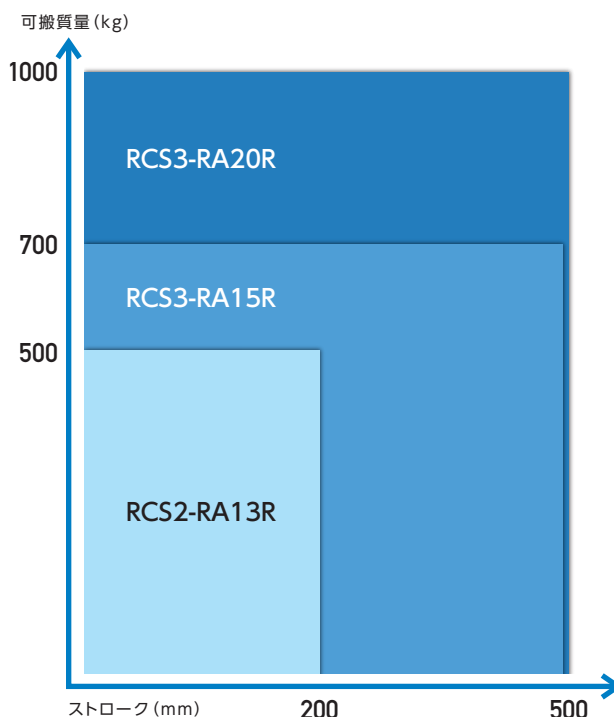
### 水平 可搬質量 60kg以下



### 水平 可搬質量 100kg以下



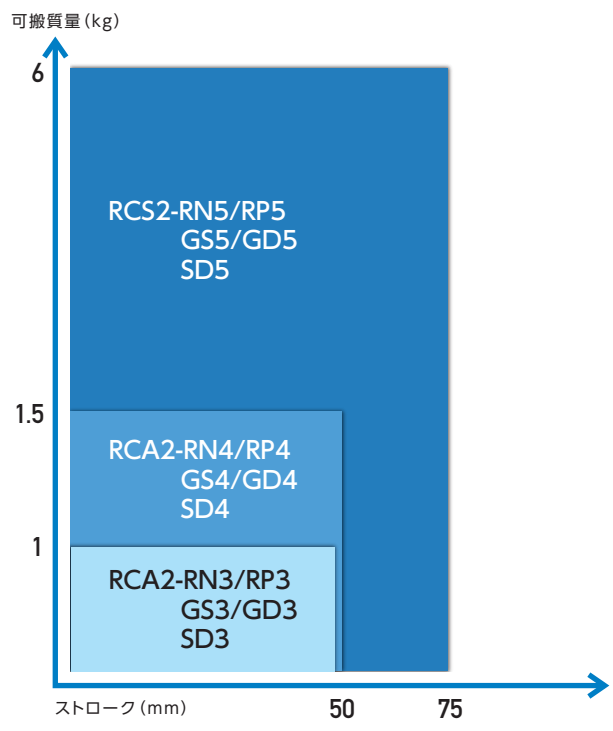
### 水平 可搬質量 1000kg以下



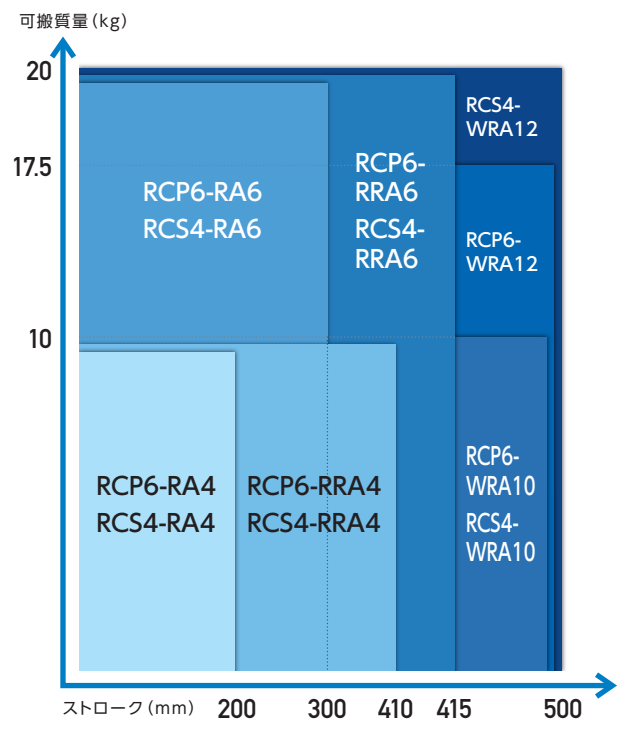


# 垂直搬送時

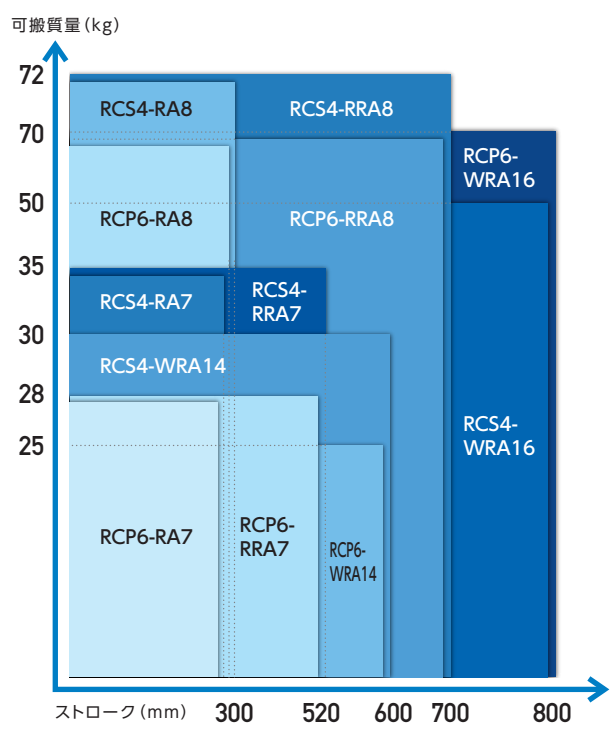
## 可搬質量 6kg以下



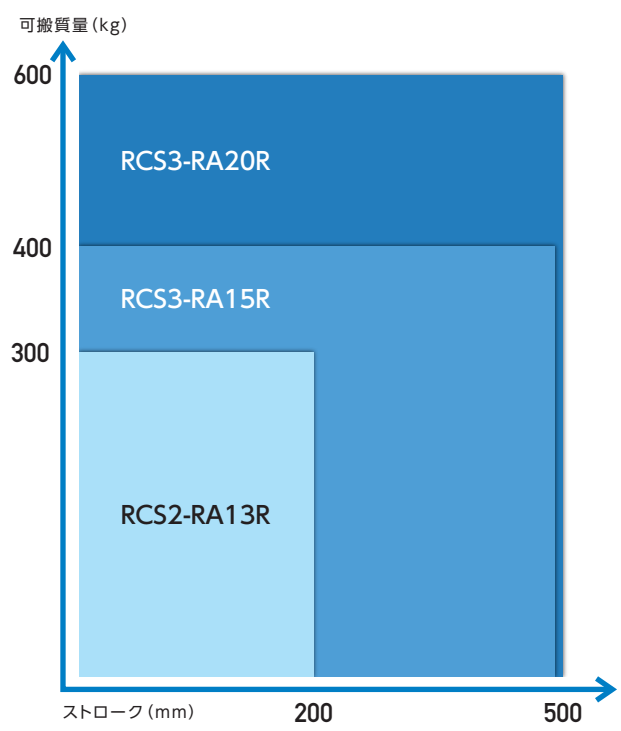
## 可搬質量 20kg以下



## 可搬質量 72kg以下



## 可搬質量 600kg以下



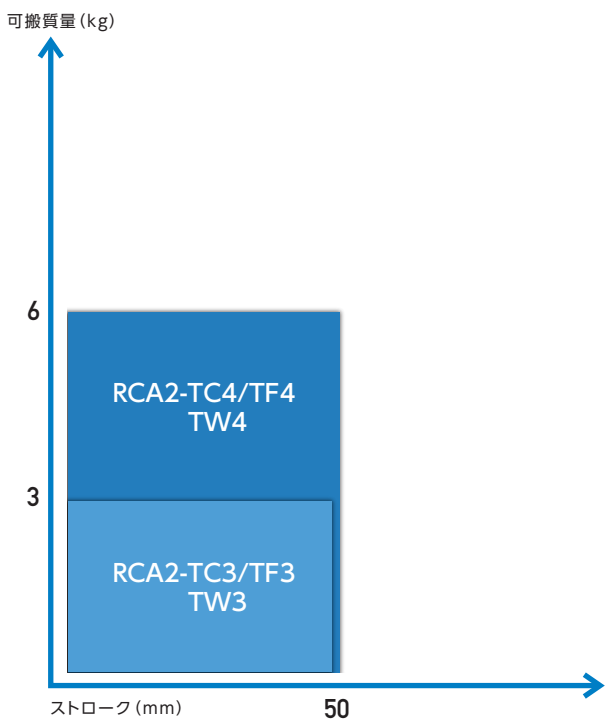
# “ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

テーブルタイプ

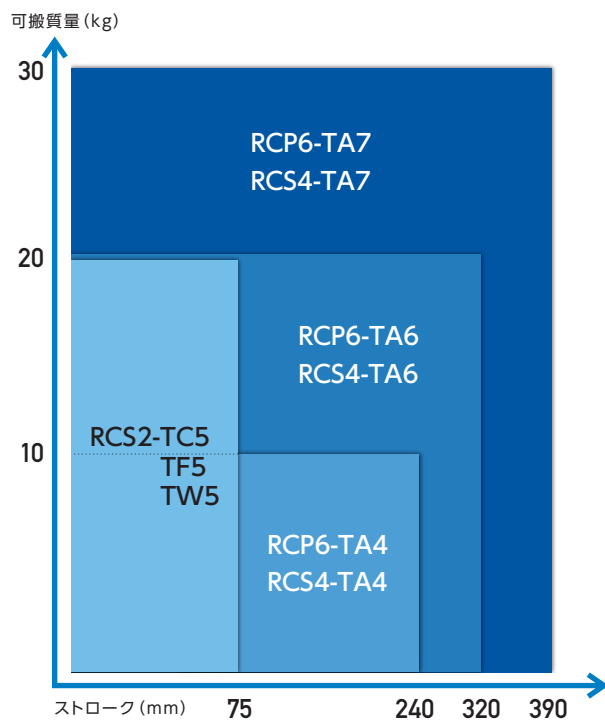


水平搬送時

## 水平 可搬質量 6kg以下



## 水平 可搬質量 30kg以下

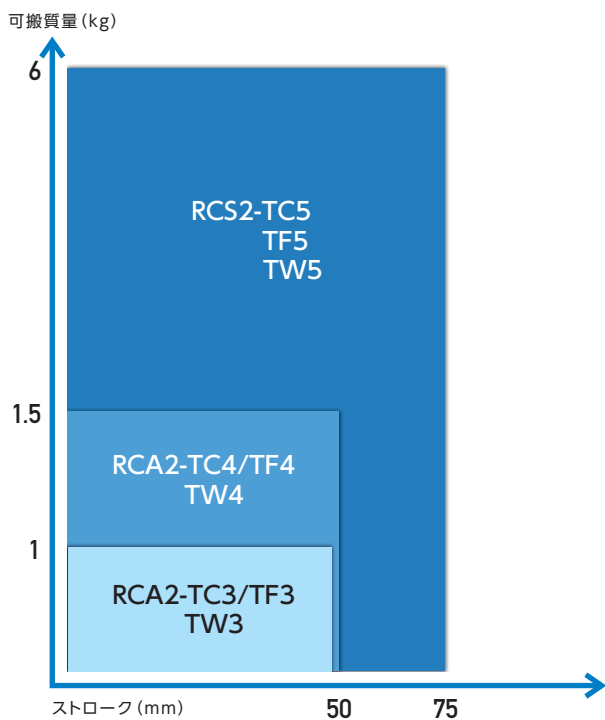




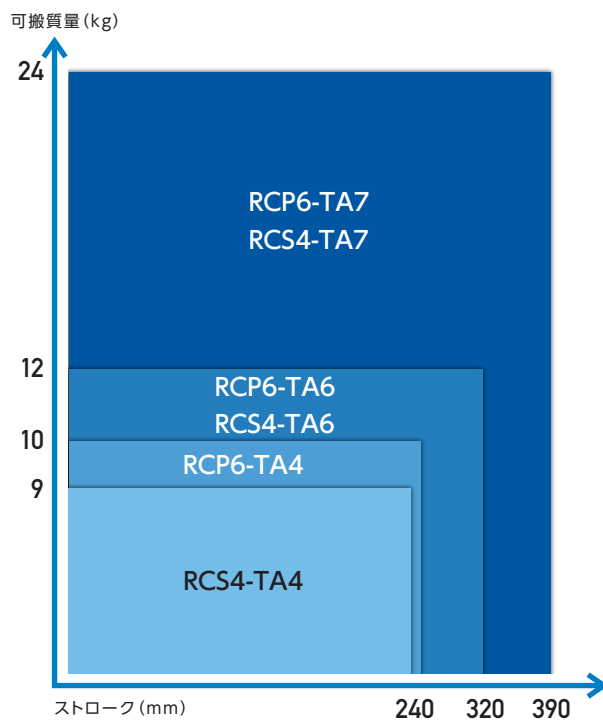


## 垂直搬送時

### 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

±10μm 標準
バッテリーレスアプソ
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**



### 適応コントローラー

1軸

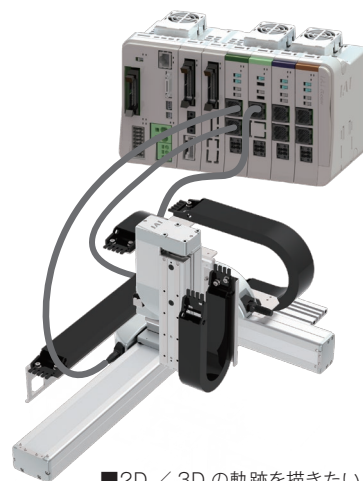
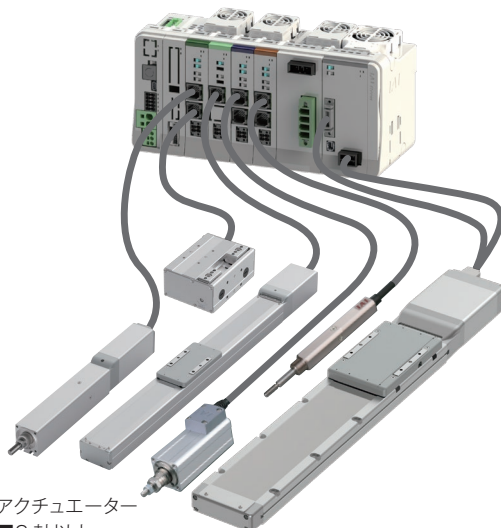
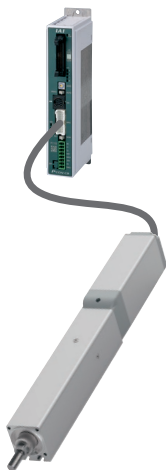
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー **8 195**

RCON コントローラー **8 57**

RSEL コントローラー **8 105**



アクチュエーター  
■ 1 軸

アクチュエーター  
■ 2 軸以上

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

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](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**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)**

※〈 〉内は垂直仕様の場合です。

**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。詳細は1-321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。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)						リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合									水平 ↔	垂直 ↑		
	50	100	150	200	250	300							
RA4C	840						16	-	48	6	1.5	-	4 69
	700						10	-	77	15	2.5		
	350						5	-	155	28	5		
	175						2.5	-	310	40	10		
RA4R	840						16	-	48	5	1	-	4 117
	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 73
	700						12	-	93	25	4		
	450						6	-	185	40	10		
	225						3	-	370	60	20		
RA6R	800						20	-	56	6	1.5	-	4 121
	700						12	-	93	25	4		
	450						6	-	185	40	10		
	225						3	-	370	60	20		
RA7C	860(640)						24	-	182	20	3	-	4 77
	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	-	4 125
	560						16	-	273	50	8		
	420(350)						8	-	547	60	18		
	175						4	-	1094	80	28		
RA8C	600(450)						20	-	500	30	5	-	4 81
	300(250)						10	-	1000	60	40		
	150						5	-	2000	100	70		
RA8R	400						20	-	500	30	5	-	4 129
	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®バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

## 適応コントローラー

1軸

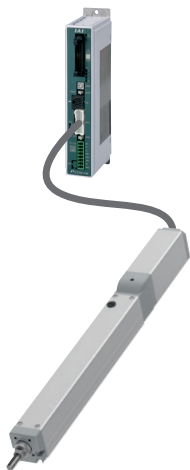
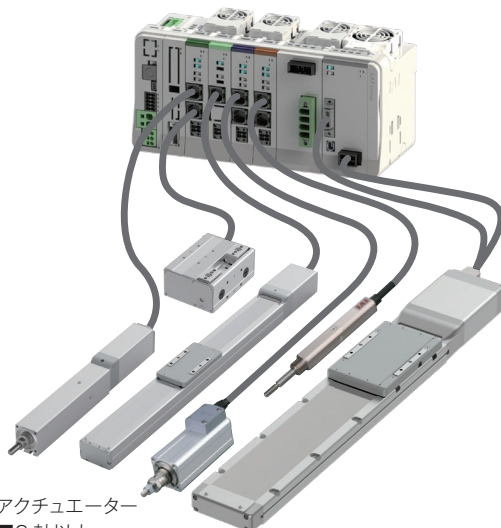
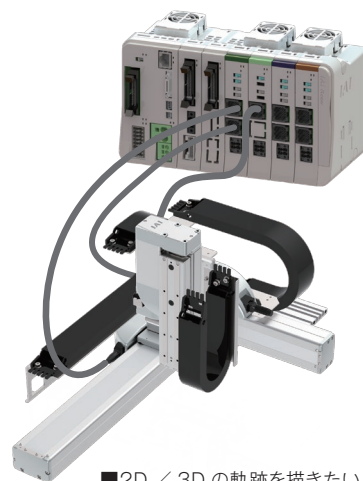
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー 8 195

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 105

アクチュエーター  
■ 1 軸アクチュエーター  
■ 2 軸以上

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

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](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**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1-321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。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)														リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ				
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合																	水平	垂直						
	50	100	150	200	250	300	400	450	500	550	600	650	700												
RRA4C	1120		1080																16	-	48	7	1.5	-	4 85
	700		685																10	-	77	18	3		
	350		340																5	-	155	28	6		
	175		170																2.5	-	310	40	10		
RRA4R	840																16	-	48	5	1	-	4 133		
	610																10	-	77	13	2.5				
	350		340																5	-	155			28	5
	175		170																2.5	-	310			40	10
RRA6C	800																20	-	56	6	1.5	-	4 89		
	700																12	-	93	25	4				
	450																6	-	185	40	10				
	225		220																3	-	370			60	20
RRA6R	800																20	-	56	6	1.5	-	4 137		
	700																12	-	93	25	4				
	450																6	-	185	40	10				
	225		220																3	-	370			60	20
RRA7C	860(640)																24	-	182	20	3	-	4 93		
	700(560)																16	-	273	50	8				
	420																8	-	547	60	18				
	210																4	-	1094	80	28				
RRA7R	860(640)																24	-	182	20	3	-	4 141		
	560																16	-	273	50	8				
	420(350)																8	-	547	60	18				
	175																4	-	1094	80	28				
RRA8C	280	405	505(450)	585(450)	600(450)	520(450)	440	360	320	280	240	220	20	-	500	30	5	-	4 97						
	280(250)	300(250)		260(250)		220	180	160	140	120	110	10	-	1000	60	40									
	150		130		110	90	80	70	60	55	5	-	2000	100	70										
RRA8R	280	400		360		320	280	240	220	20	-	500	30	5	-	4 145									
	200		180		160	140	120	110	10	-	1000	60	40												
	100		90		80	70	60	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®バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

## 適応コントローラー

1軸

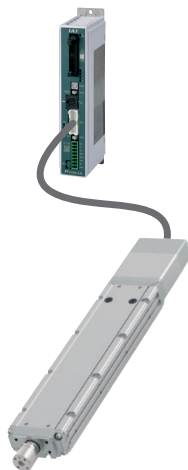
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

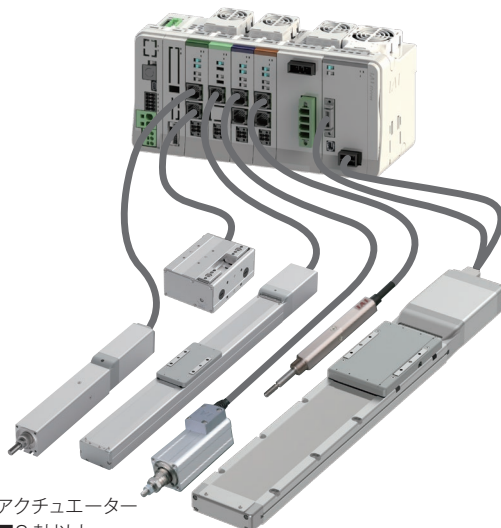
PCON コントローラー 8 195

RCON コントローラー 8 57

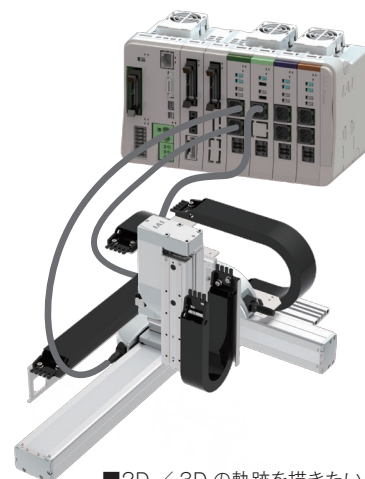
RSEL コントローラー 8 105



アクチュエーター  
■ 1軸



アクチュエーター  
■ 2軸以上



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

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](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**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1-321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。

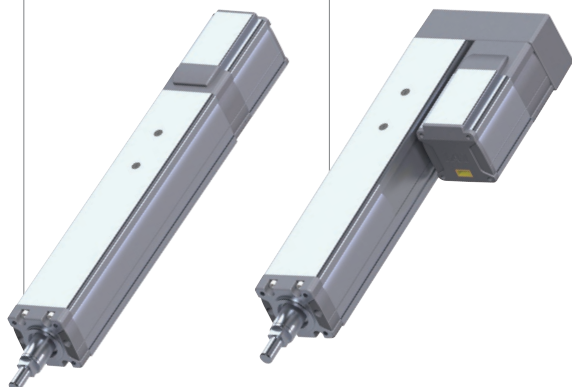
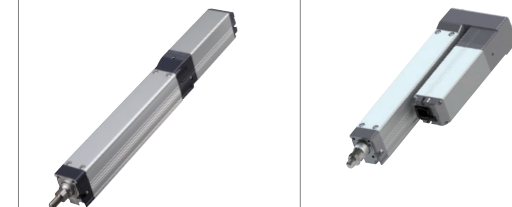
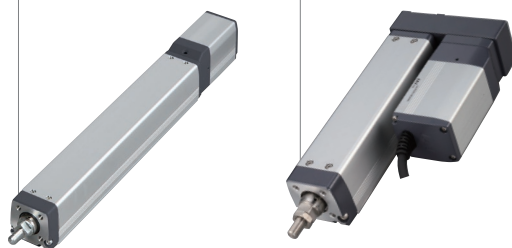
タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)												リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合															水平 →	垂直 ↑		
	50	100	150~300	350	400	450	500	550	600	650	700	750							
WRA10C	700												16	-	48	4	-	-	4 101
	525												10	-	77	14.5	-		
	350(260)												5	-	155	28	5		
	175												2.5	-	310	40	10		
WRA10R	700												16	-	48	4	-	-	4 149
	525												10	-	77	11.5	-		
	350(260)												5	-	155	28	5		
	175(150)												2.5	-	310	40	10		
WRA12C	800												20	-	56	7.5	-	-	4 105
	560												12	-	93	30	-		
	400(340)												6	-	185	55	7.5		
	225(200)												3	-	370	70	17.5		
WRA12R	800												20	-	56	7.5	-	-	4 153
	560												12	-	93	30	-		
	400(280)												6	-	185	55	7.5		
	225(200)												3	-	370	70	17.5		
WRA14C	630												24	-	182	25	-	-	4 109
	560												16	-	273	50	-		
	420(210)												8	-	547	65	15		
	210(130)												4	-	1094	85	25		
WRA14R	630												24	-	182	25	-	-	4 157
	560												16	-	273	50	-		
	350(210)												8	-	547	65	15		
	175(130)												4	-	1094	85	25		
WRA16C	280	405	450		400	340	295	260	225	200	180	20	-	500	30	-	-	4 113	
	240(200)												10	-	1000	60			36.5
	130(100)												5	-	2000	100			70
WRA16R	280	405	420		400	340	295	260	225	200	180	20	-	500	30	-	-	4 161	
	240(180)												10	-	1000	60			34.5
	120(100)												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

## RCP4-RA シリーズ

バッテリーレス  
レスアプソモーター  
ストレートバッテリーレス  
アブソリュートエンコーダーモーター  
折返し24V  
パルス  
モーターモーター  
ストレートモーター  
折返し24V  
パルス  
モーターRCP5-RA10C  
4 167RCP5-RA10R  
4 171RCP4-RA3C  
4 177RCP4-RA3R  
4 185RCP4-RA5C  
4 181RCP4-RA5R  
4 189

## 適応コントローラー

1軸

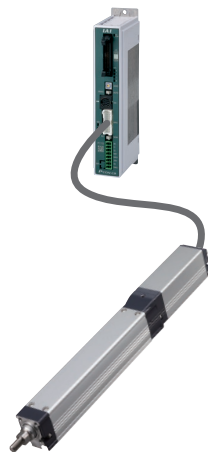
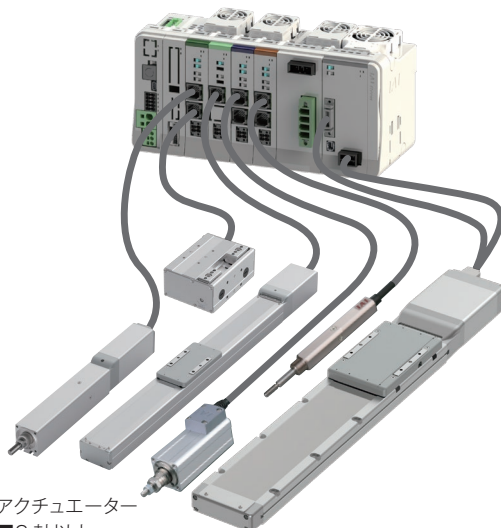
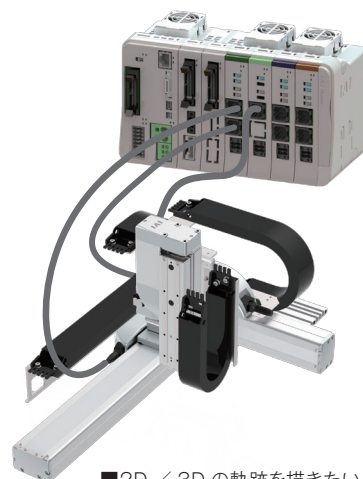
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー 8 195

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 105

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



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](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**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1-321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。

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)										リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合													水平	垂直			
		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	-	4 167
		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	-		
RCP5	RA10R	117	167 (140)	200				140	180 (140)	160 (140)	140	120	10	-	1500	80	80	-	4 171
		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)									リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合												水平	垂直		
		25	50	100	150	200	250	300	350	400							
RCP4	RA3C	1120									16	-	36	6	1.5	-	4 177
		700									10	-	57	12	2.5	-	
		350									5	-	114	24	5	-	
		175									2.5	-	229	36	10	-	
	RA3R	1120									16	-	36	5	1	-	4 185
		700									10	-	57	12	2.5	-	
		350									5	-	114	24	5	-	
		175									2.5	-	229	36	10	-	
	RA5C	800									20	-	56	6	1.5	-	4 181
		700									12	-	93	25	4	-	
		450									6	-	185	40	10	-	
		225									3	-	370	60	20	-	
RA5R	800									20	-	56	6	1.5	-	4 189	
	700									12	-	93	25	4	-		
	450									6	-	185	40	10	-		
	225									3	-	370	60	20	-		
	RA5C (高推力)	〈80〉									3	-	750	-	35	-	4 181

# ロッドタイプ

## RCP3/RCP2-RA シリーズ



RCP3-RA2AC 4 195  
RCP3-RA2BC 4 199



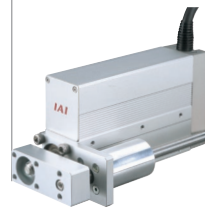
RCP3-RA2AR 4 203  
RCP3-RA2BR 4 207



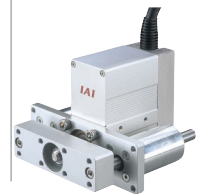
RCP2-SRA4R 4 213



RCP2-SRGS4R 4 217



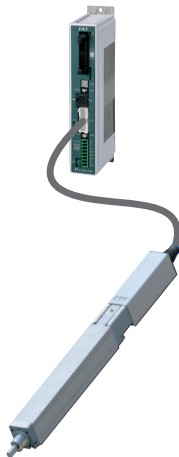
RCP2-SRGD4R 4 221



### 適応コントローラー

1軸

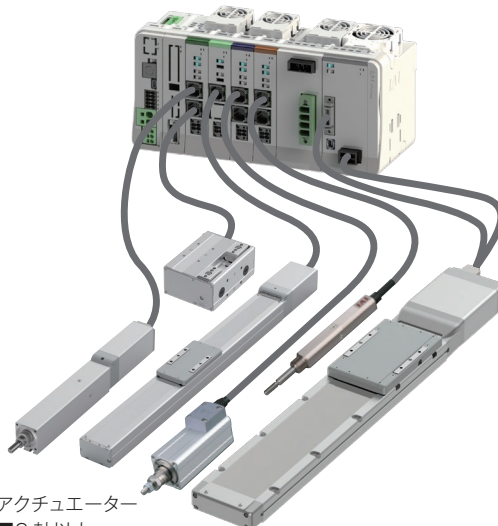
PCON コントローラー 8 195



アクチュエーター  
■ 1 軸

2軸以上

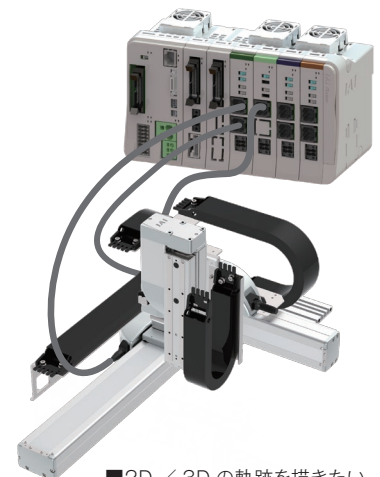
RCON コントローラー 8 57



アクチュエーター  
■ 2 軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 105



■ 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

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](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**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1-321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。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)				リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度							水平	垂直		
		25	50	100	150							
RCP3	RA2AC RA2AR (高推力/ ボールねじ)	180	200			4	-	23.1~35.7	1	0.32	-	4 195 4 203
			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	-	
			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	-	4 199 4 207
		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	-	
		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)					リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度								水平	垂直			
		20	50	100	150	200								
RCP2	SRA4R			250			5	-	112	25	9	-	4 213	
				125			2.5	-	224	35	15			
	SRGS4R			250			5	-	112	24	8	-	4 217	
				125			2.5	-	224	35	15			
	SRGD4R				250			5	-	112	24	8	-	4 221
					125			2.5	-	224	35	15		

# ロッドタイプ

## RCD シリーズ

## RCA2/RCA シリーズ

24v  
DC  
ブラシレス  
モーター

モーター  
ストレート

モーター  
折返し

24v  
ACサーボ  
モーター

RCD-RA1DA

4 227



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

4 231

4 233

4 235

4 239

4 243

4 265

4 273

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

4 247

4 249

4 251

4 255

4 259

4 269

4 275



### 適応コントローラー

1軸

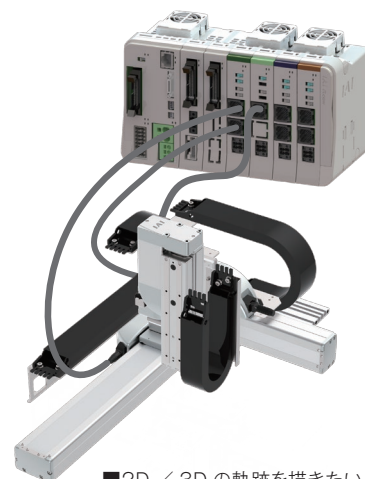
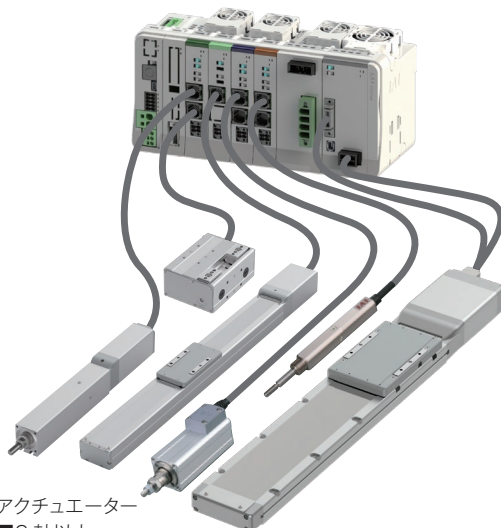
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

ACON コントローラー 8 233

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 105



アクチュエーター  
■1軸

アクチュエーター  
■2軸以上

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

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](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**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。

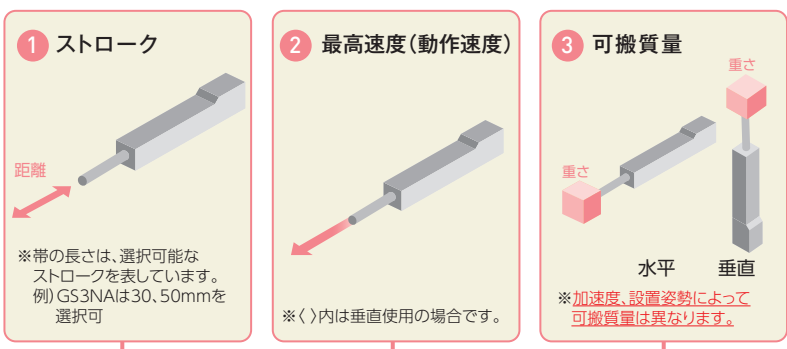
**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。詳細は1-321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。

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)				リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、( )は垂直使用の場合							水平 →	垂直 ↑		
		10	20	30	50							
RCD	RA1DA	300				2	4.2	2.6~5.98	0.7	0.3	-	4 227
RCA2	RN3NA (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		
	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	-	4 247
		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	-	4 233
		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	-	4 249	
	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			



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](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)				リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、( )は垂直使用の場合							水平 ↔	垂直 ↑↓		
		25	30	50	75							
RCA2	GS3NA (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	-	
	GS3NA (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	-	
	GS4NA (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	-	
	GS4NA (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	-	
	GD3NA (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	-	
	GD3NA (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	-			
GD4NA (ボールねじ)	270 (220)		300		6	33.8	-	2	0.5	-	4 255	
	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	-	4 255	
	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	-	4 243	
	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	-	4 243	
	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	-	4 259	
	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	-	4 259	
	200				4	29.8	-	0.5	0.25	-		
	100				2	59.7	-	1	0.5	-		

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認ください。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**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。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)						リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度									水平 ←→	垂直 ↑↓		
		50	100	150	200	250	300							
RCA	RA3C RA3R	500						10	36.2	-	4	1.5	-	4 265
		250						5	72.4	-	9	3		4 273
		125						2.5	144.8	-	18	6.5		
	RA4C RA4R (20W)	600						12	18.9	-	3	1	-	4 269
		300						6	37.7	-	6	2		4 275
		150						3	75.4	-	12	4		
	RA4C RA4R (30W)	600						12	28.3	-	4	1.5	-	4 269
		300						6	56.6	-	9	3		4 275
		150						3	113.1	-	18	6.5		

# ロッドタイプ

## RCS4-RA シリーズ



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー



### 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

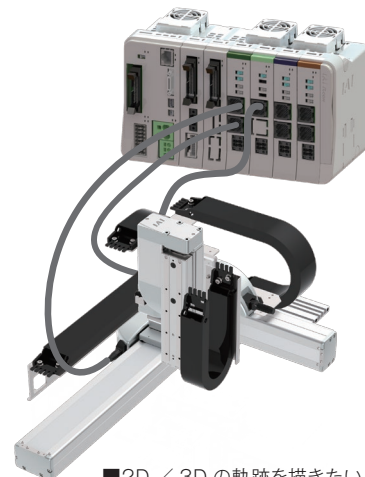
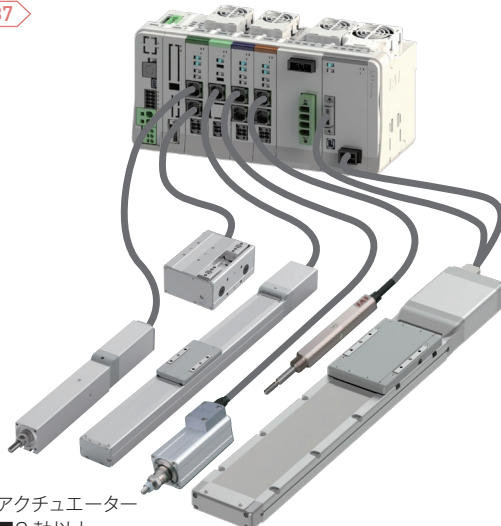
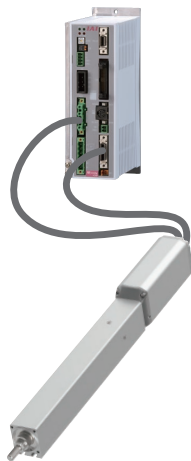
8 287

RCONコントローラー

8 57

RSELコントローラー

8 105



アクチュエーター  
■1軸

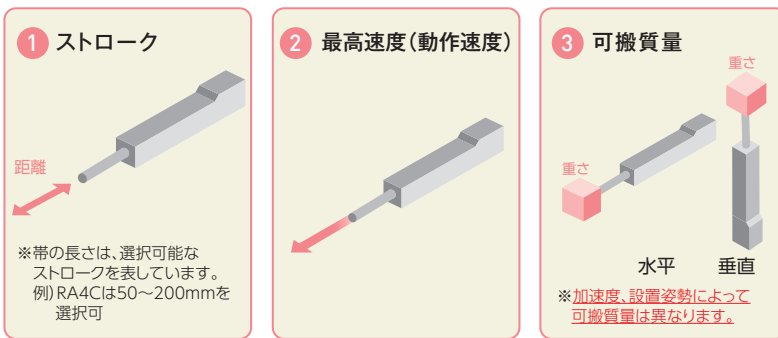
アクチュエーター  
■2軸以上

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



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](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)						リード (mm)	定格 推力 (N)	最大 押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度									水平	垂直		
	50	100	150	200	250	300				←→	↑↓		
RA4C	800						16	53	-	8	2	-	4 281
	500						10	85	-	18	4		
	250						5	170	-	30	6		
	125						2.5	340	-	40	10		
RA4R	800						16	53	-	8	2	-	4 321
	500						10	85	-	18	4		
	250						5	170	-	30	6		
	125						2.5	340	-	40	10		
RA6C	1000						20	85	-	15	4	-	4 283
	600						12	142	-	25	10		
	300						6	283	-	50	20		
	150						3	566	-	60	20		
RA6R	1000						20	85	-	15	4	-	4 323
	600						12	142	-	25	9		
	300						6	283	-	50	19		
	150						3	566	-	60	20		
RA7C	1200						24	142	-	20	6	-	4 285
	800						16	214	-	45	12		
	400						8	427	-	60	25		
	200						4	855	-	80	35		
RA7R	1200						24	142	-	20	6	-	4 325
	800						16	214	-	45	12		
	400						8	427	-	60	25		
	200						4	855	-	80	35		
RA8C	1000						20	339	-	60	20	-	4 287
	500						10	678	-	80	40		
	250						5	1357	-	100	72		
RA8R	1000						20	339	-	60	20	-	4 327
	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®



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー



### 適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON/SCON2 コントローラー

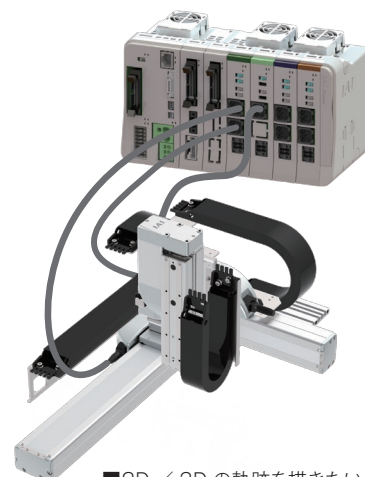
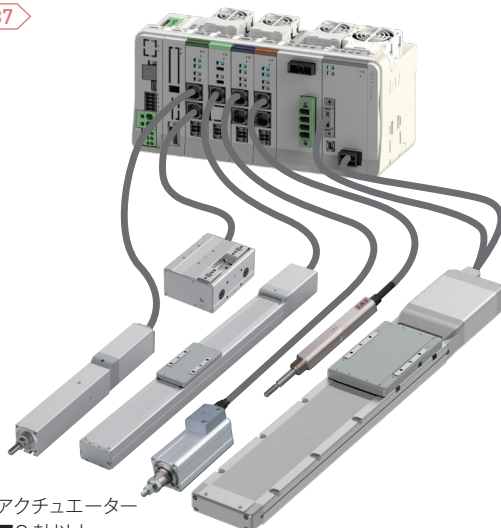
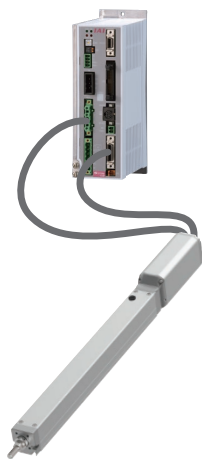
8 257  
8 287

RCON コントローラー

8 57

RSEL コントローラー

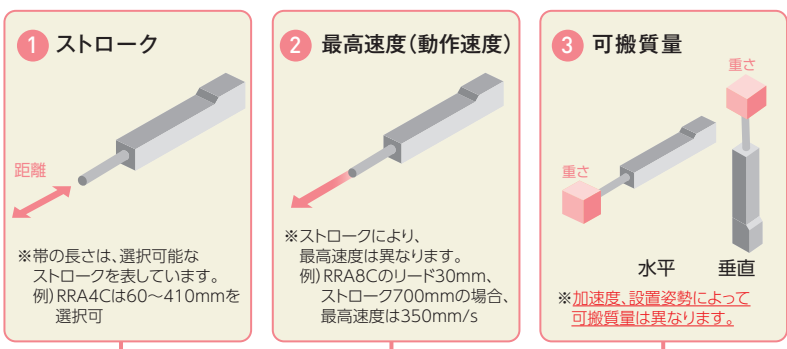
8 105



アクチュエーター  
■ 1 軸

アクチュエーター  
■ 2 軸以上

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



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](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)											リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度														水平	垂直		
	50~200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700							
RRA4C	960											16	53	-	8	2	-	4 289
	600											10	85	-	18	4		
	300											5	170	-	30	6		
	150											2.5	340	-	40	10		
RRA4R	960											16	53	-	8	2	-	4 329
	600											10	85	-	18	4		
	300											5	170	-	30	6		
	150											2.5	340	-	40	10		
RRA6C	1200											20	85	-	15	4	-	4 293
	720											12	142	-	25	10		
	360											6	283	-	50	20		
	180											3	566	-	60	20		
RRA6R	1200											20	85	-	15	4	-	4 333
	720											12	142	-	25	9		
	360											6	283	-	50	19		
	180											3	566	-	60	20		
RRA7C	1440											24	142	-	20	6	-	4 297
	960											16	214	-	45	12		
	480											8	427	-	60	25		
	240											4	855	-	80	35		
RRA7R	1440											24	142	-	20	6	-	4 337
	960											16	214	-	45	12		
	480											8	427	-	60	25		
	240											4	855	-	80	35		
RRA8C	1500											30	226	-	30	8	-	4 301
	1100											20	339	-	60	20		
	550											10	678	-	80	40		
	275											5	1357	-	100	72		
RRA8R	1300											30	226	-	30	8	-	4 341
	1000											20	339	-	60	17		
	550											10	678	-	80	34		
	275											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®バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

## 適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON/SCON2コントローラー

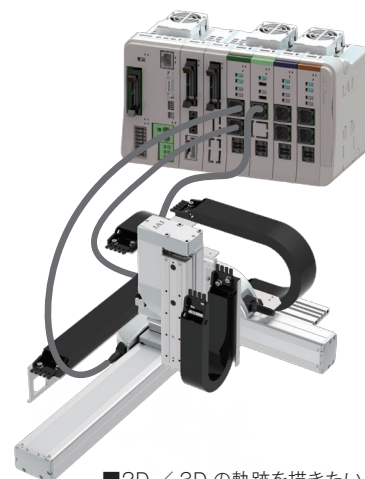
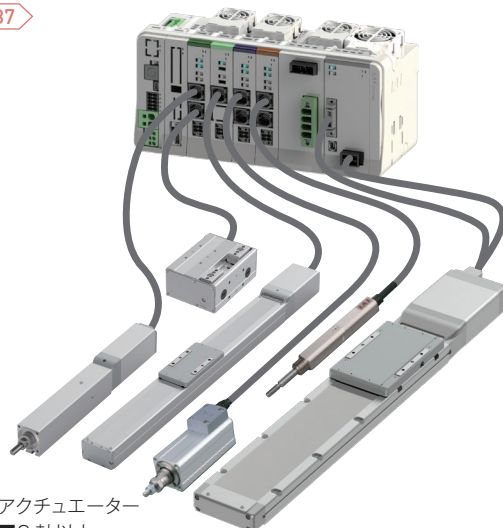
8 257  
8 287

RCONコントローラー

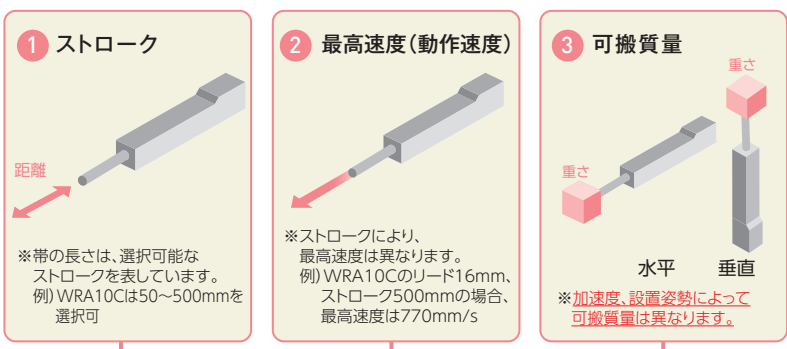
8 57

RSELコントローラー

8 105

アクチュエーター  
■1軸アクチュエーター  
■2軸以上

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



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](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)												リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度															水平	垂直		
	50~250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800				水平	垂直		
WRA10C	800			770		16	53	-	5	-	-	-	5	-	-	4 305			
	600		580		10	85	-	16	3	-	-	16	3						
	300		290		5	170	-	25	5	-	-	25	5						
	150		145		2.5	340	-	40	10	-	-	40	10						
WRA10R	800			770		16	53	-	5	-	-	-	5	-	-	4 345			
	600		580		10	85	-	13	2.5	-	-	13	2.5						
	300		290		5	170	-	25	5	-	-	25	5						
	150		145		2.5	340	-	40	10	-	-	40	10						
WRA12C	1000			770		20	85	-	12	2	-	-	12	2	-	4 309			
	720		580		12	142	-	25	6	-	-	25	6						
	360		290		6	283	-	40	15	-	-	40	15						
	180		145		3	566	-	60	20	-	-	60	20						
WRA12R	1000			770		20	85	-	12	2	-	-	12	2	-	4 349			
	720		580		12	142	-	25	6	-	-	25	6						
	360		290		6	283	-	40	15	-	-	40	15						
	180		145		3	566	-	60	20	-	-	60	20						
WRA14C	1200			770		24	142	-	25	3	-	-	25	3	-	4 313			
	800		580		16	214	-	50	8	-	-	50	8						
	480		450		8	427	-	65	20	-	-	65	20						
	240		220		4	855	-	85	30	-	-	85	30						
WRA14R	1200			770		24	142	-	25	3	-	-	25	3	-	4 353			
	800		580		16	214	-	50	8	-	-	50	8						
	480		450		8	427	-	65	20	-	-	65	20						
	240		220		4	855	-	85	30	-	-	85	30						
WRA16C	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	30	226	-	30	6	-	4 317	
	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	20	339	-	60	12			
	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	10	678	-	80	35			
	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	5	1357	-	100	50			
WRA16R	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	30	226	-	30	6	-	4 357	
	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	20	339	-	60	12			
	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	10	678	-	80	35			
	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	5	1357	-	100	50			

# ロッドタイプ

## RCS3/RCS2-RA シリーズ



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

RCS2-RA13R

4 363



RCS3-RA15R

4 367



RCS3-RA20R

4 371



### 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

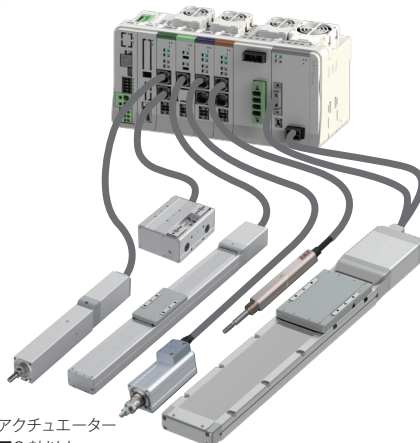
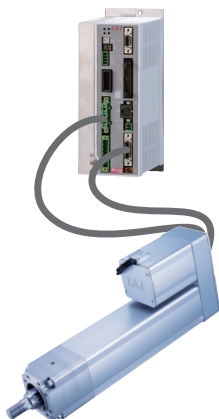
8 287

RCONコントローラー

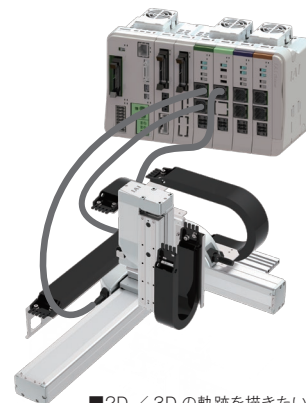
8 57

RSELコントローラー

8 105



アクチュエーター  
■2軸以上



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

アクチュエーター  
■1軸

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。

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](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**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1-321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。

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)										リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最高速度													水平 →	垂直 ↑		
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500							
RCS2	RA13R	85	120	125								2.5	5106	9800	400	200	-	4 363
		62										1.25	10211	19600	500	300	-	
RCS3	RA15R	400										7.2	7789	15000	700	400	-	4 367
	RA20R	400										10	10361	20000	1000	600	-	4 371

# ロッドタイプ

## RCS2-RA シリーズ

200V  
ACサーボ  
モーター

RCS2-RN5N

4 377



RCS2-RP5N

4 379



RCS2-GS5N

4 381



RCS2-GD5N

4 385



RCS2-SD5N

4 389



### 適応コントローラー

1軸

SCON/SCON2コントローラー

8 257

8 287

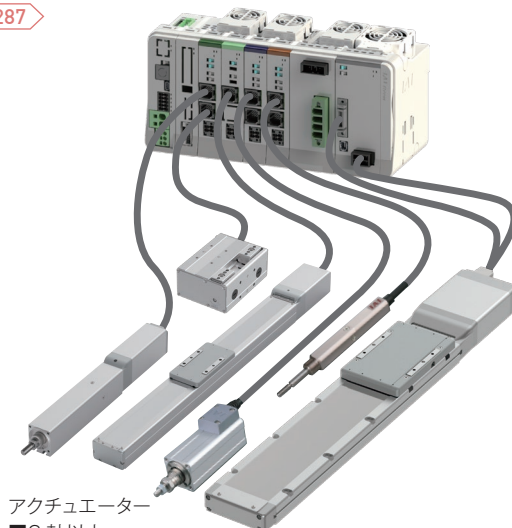


アクチュエーター  
■1軸

2軸以上

RCONコントローラー

8 57



アクチュエーター  
■2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSELコントローラー

8 105

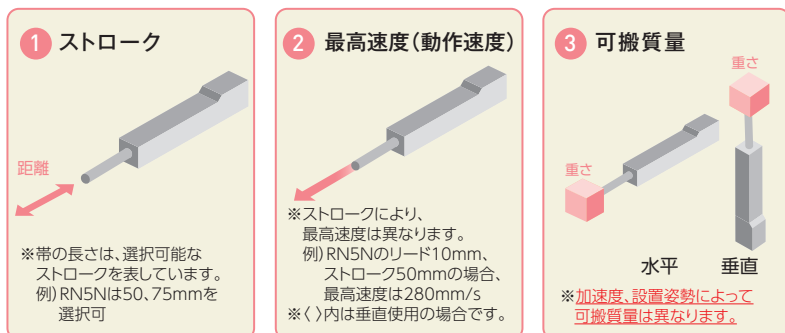


■2D / 3Dの軌跡を描きたい  
■パレット動作をさせたい  
■複数軸の動作を登録したい



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](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)		リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、( )は垂直使用の場合					水平	垂直		
	50	75							
RN5N	280(230)	380(330)	10	89	—	5	1.5	—	4 377
	250(230)	250	5	178	—	10	3		
	125		2.5	356	—	20	6		
RP5N	280(230)	380(330)	10	89	—	5	1.5	—	4 379
	250(230)	250	5	178	—	10	3		
	125		2.5	356	—	20	6		
GS5N	280(230)	380(330)	10	89	—	5	1.5	—	4 381
	250(230)	250	5	178	—	10	3		
	125		2.5	356	—	20	6		
GD5N	280(230)	380(330)	10	89	—	5	1.5	—	4 385
	250(230)	250	5	178	—	10	3		
	125		2.5	356	—	20	6		
SD5N	280(230)	380(330)	10	89	—	5	1.5	—	4 389
	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



### 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

RCONコントローラー

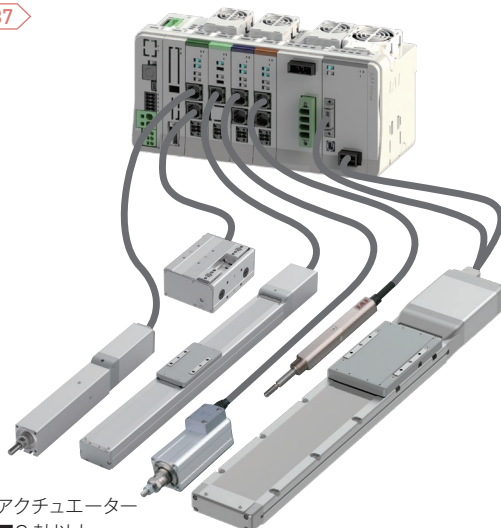
8 57

RSELコントローラー

8 105



アクチュエーター  
■ 1軸



アクチュエーター  
■ 2軸以上



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

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](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**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。

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)							リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度										水平 ↔	垂直 ↑↓		
	50	75	100	150	200	250	300							
RA5C RA5R (60W)	800							16	63.8	-	12	2	-	4 393 4 401
	400							8	127.5	-	25	5	-	
	200							4	255.1	-	50	11.5	-	
RA5C (100W)	800							16	105.8	-	15	3.5	-	4 393
	400							8	212.7	-	30	9	-	
	200							4	424.3	-	60	18	-	
SRA7BD (60W)	800							16	63.4	-	5	2	-	4 397
	400							8	126.8	-	10	5	-	
	200							4	253.7	-	20	10	-	
SRA7BD (100W)	800							16	103.5	-	10	3.5	-	4 397
	400							8	207.0	-	22	9	-	
	200							4	413.9	-	40	19.5	-	
SRA7BD (150W)	800							16	156.9	-	15	6.5	-	4 397
	400							8	313.8	-	35	14.5	-	
	200							4	627.5	-	55	22.5	-	
RGS5C RGD5C (60W)	800							16	63.8	-	12	1.3	-	4 403 4 411
	400							8	127.5	-	25	4.3	-	
	200							4	255.1	-	50	10.8	-	
RGS5C RGD5C (100W)	800							16	105.8	-	15	2.8	-	4 403 4 411
	400							8	212.7	-	30	8.3	-	
	200							4	424.3	-	60	17.3	-	
SRGS7BD (60W)	800							16	63.4	-	5	1.5	-	4 407
	400							8	126.8	-	10	4.5	-	
	200							4	253.7	-	20	9.5	-	
SRGS7BD (100W)	800							16	103.5	-	10	3	-	4 407
	400							8	207.0	-	22	8.5	-	
	200							4	413.9	-	40	19	-	
SRGS7BD (150W)	800							16	156.9	-	15	6	-	4 407
	400							8	313.8	-	35	14	-	
	200							4	627.5	-	55	22	-	
SRGD7BD (60W)	800							16	63.4	-	5	1	-	4 415
	400							8	126.8	-	10	4	-	
	200							4	253.7	-	20	9	-	
SRGD7BD (100W)	800							16	103.5	-	10	2.5	-	4 415
	400							8	207.0	-	22	8	-	
	200							4	413.9	-	40	18.5	-	
SRGD7BD (150W)	800							16	156.9	-	15	5.5	-	4 415
	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

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



RCP6-TA4C	RCP6-TA4R	RCP6-TA6C	RCP6-TA6R	RCP6-TA7C	RCP6-TA7R
4 423 4 427	4 447 4 451	4 431 4 435	4 455 4 459	4 439 4 443	4 463 4 467

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。

シングルブロック

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)

ダブルブロック

### 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)
<p>PCON コントローラー <span style="color: red;">8 195</span></p> <p>アクチュエーター ■1軸</p>	<p>RCON コントローラー <span style="color: red;">8 57</span></p> <p>アクチュエーター ■2軸以上</p>	<p>RSEL コントローラー <span style="color: red;">8 105</span></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■2D / 3Dの軌跡を描きたい</li> <li>■パレタイズ動作をさせたい</li> <li>■複数軸の動作を登録したい</li> </ul>

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](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

距離

※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

※押付け力は目安の値です。  
詳細は1-321ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

重さ

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。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)									リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合												水平	垂直		
	25	30	50	150	200	250	300	350	400				↔	↑↓		
TA4C TA4R (シングルブロック)	980<700>									16	—	48	3	1	—	4 423 4 447
	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	—	4 427
	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	—	4 451
	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	—	4 431
	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	—	4 455
	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	—	4 435 4 459
	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	—	4 439 4 463
	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	—	4 443 4 467
	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



RCP3-TA3C

4 473



RCP3-TA3R

4 493



RCP3-TA4C

4 477



RCP3-TA4R

4 497



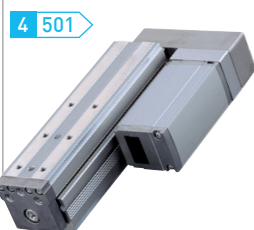
RCP3-TA5C

4 481



RCP3-TA5R

4 501



RCP3-TA6C

4 485



RCP3-TA6R

4 505



RCP3-TA7C

4 489



RCP3-TA7R

4 509



### 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

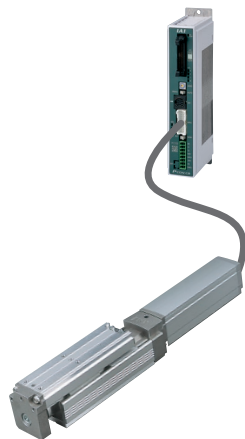
8 195

RCON コントローラー

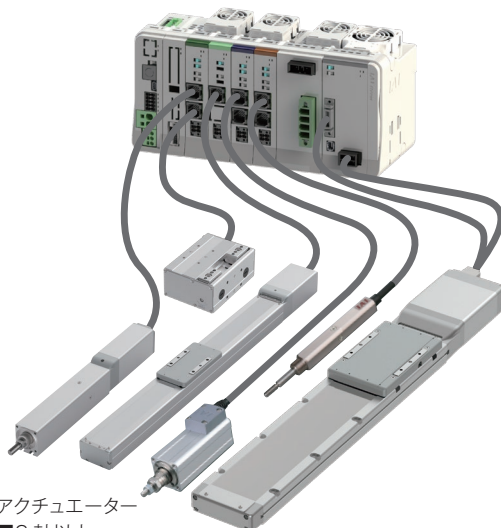
8 57

RSEL コントローラー

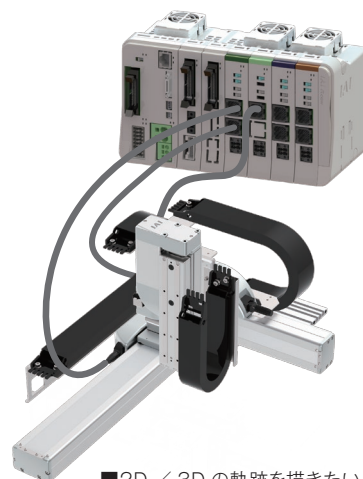
8 105



アクチュエーター  
■1軸



アクチュエーター  
■2軸以上



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

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](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

距離

※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

※押付け力は目安の値です。  
詳細は1-321ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

重さ

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。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)							リード (mm)	定格 推力 (N)	最大 押付け 力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合										水平 ↔	垂直 ↑↓		
	20	30	50	75	100	150	200							
TA3C TA3R	300〈200〉							6	—	15	0.7	0.3	—	4 473
	200〈133〉							4	—	22	1.4	0.6	—	4 493
	100〈67〉							2	—	45	2	1	—	
TA4C TA4R	300							6	—	25	1	0.5	—	4 477
	200							4	—	37	2	1	—	4 497
	100							2	—	75	3	1.5	—	
TA5C TA5R	465〈400〉							10	—	34	2	1	—	4 481
	250							5	—	68	4	1.5	—	4 501
	125							2.5	—	136	6	3	—	
TA6C TA6R	560〈500〉							12	—	60	4	1	—	4 485
	300							6	—	110	6	2	—	4 505
	150							3	—	189	8	4	—	
TA7C TA7R	600〈580〉							12	—	60	6	1	—	4 489
	300							6	—	110	8	2	—	4 509
	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

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

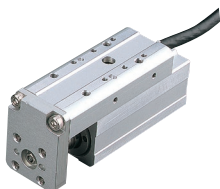
ケーブル型式  
一覧表

ストローク  
と可搬質量  
から選ぶ

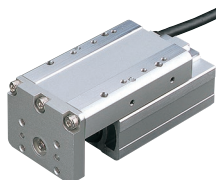
スペック  
一覧

選定の  
ポイント

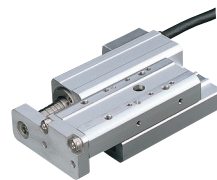
RCA2-TCA3NA [4 515](#)  
TCA4NA [4 521](#)



RCA2-TWA3NA [4 517](#)  
TWA4NA [4 523](#)



RCA2-TFA3NA [4 519](#)  
TFA4NA [4 525](#)



### 適応コントローラー

1軸

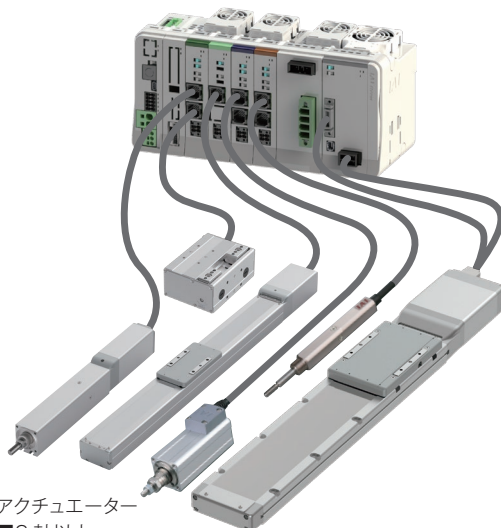
ACON コントローラー [8 233](#)



アクチュエーター  
■ 1軸

2軸以上

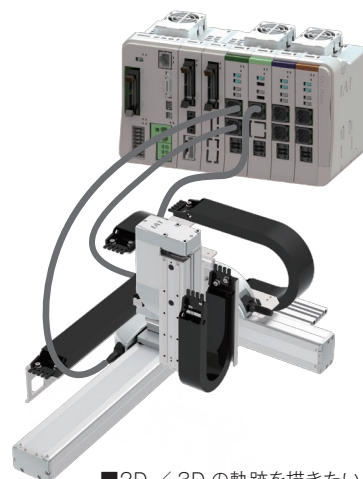
RCON コントローラー [8 57](#)



アクチュエーター  
■ 2軸以上

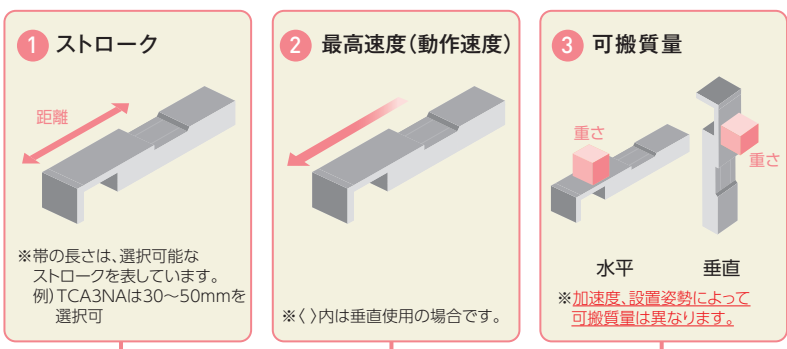
複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー [8 105](#)



■ 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





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](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)		リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、( )は垂直使用の場合					水平 ↔	垂直 ↑↓		
	30	50							
TCA3NA (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		
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	—	4 521
	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	—	4 517
	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	—	4 523
	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	—	4 519
	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	—	4 525
	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

- ±10μm 標準
- バッテリーレスアンプ
- 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



RCS4-TA4C	RCS4-TA4R	RCS4-TA6C	RCS4-TA6R	RCS4-TA7C	RCS4-TA7R
4 529 4 533	4 553 4 557	4 537 4 541	4 561 4 565	4 545 4 549	4 569 4 573

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。

シングルブロック

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)

ダブルブロック

### 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)
<p>SCON/SCON2 コントローラー <span style="color: red;">8 257</span> <span style="color: red;">8 287</span></p> <p>アクチュエーター ■ 1軸</p>	<p>RCON コントローラー <span style="color: red;">8 57</span></p> <p>アクチュエーター ■ 2軸以上</p>	<p>RSEL コントローラー <span style="color: red;">8 105</span></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 2D / 3D の軌跡を描きたい</li> <li>■ パレタイズ動作をさせたい</li> <li>■ 複数軸の動作を登録したい</li> </ul>

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](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

距離

※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**

重さ

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。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)									リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度												水平	垂直		
	25	30	50	150	200	250	300	350	400							
TA4C (シングルブロック)	900									16	53	—	4	1.5	-	4 529
	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	-	4 553
	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	-	4 533
	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	-	4 537
	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	-	4 561
	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									12	142	—	14	6	-	4 541
	360									6	283	—	20	10		
	180									3	566	—	20	12		
TA7C (シングルブロック)	1300									24	142	—	12	5	-	4 545
	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	-	4 569
	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									16	214	—	25	8	-	4 549
	480									8	427	—	30	18		
	240									4	855	—	30	24		

# テーブルタイプ

## RCS2 シリーズ

200V  
ACサーボ  
モーター

### RCS2-TCA5N

4 579



### RCS2-TWA5N

4 581



### RCS2-TFA5N

4 583



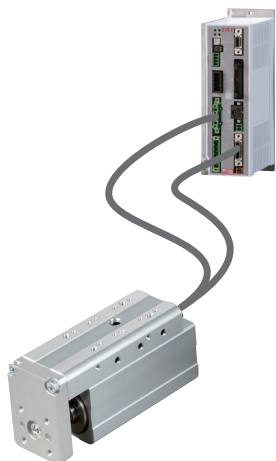
## 適応コントローラー

### 1軸

#### SCON/SCON2 コントローラー

8 257

8 287



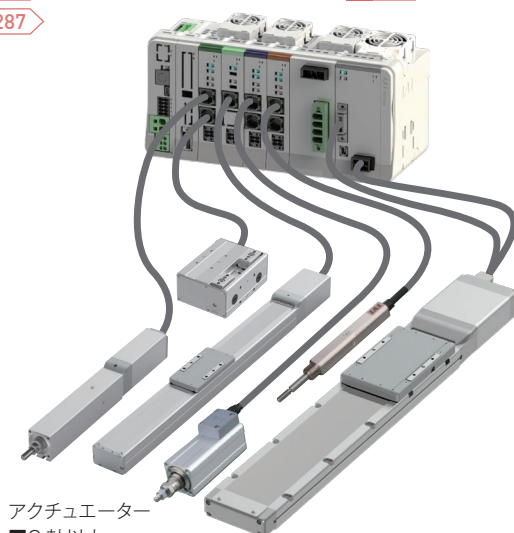
アクチュエーター

■ 1軸

### 2軸以上

#### RCON コントローラー

8 57



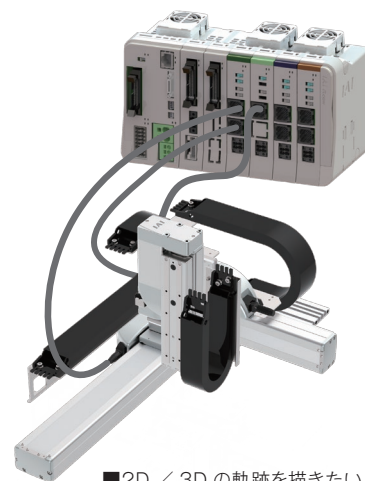
アクチュエーター

■ 2軸以上

### 複雑な動作(プログラムタイプ)

#### RSEL コントローラー

8 105



- 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

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認ください。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**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**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)					リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		25	30	50	75	100				水平 →	垂直 ↑		
		※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											
TCA5N				280 (230)	380 (330)		10	89	—	5	1.5	—	4 579
				250 (230)	250		5	178	—	10	3		
				125			2.5	356	—	20	6		
RCS2	TWA5N			280 (230)	380 (330)		10	89	—	5	1.5	—	4 581
				250 (230)	250		5	178	—	10	3		
				125			2.5	356	—	20	6		
TFA5N				280 (230)	380 (330)		10	89	—	5	1.5	—	4 583
				250 (230)	250		5	178	—	10	3		
				125			2.5	356	—	20	6		

# 選定のポイント

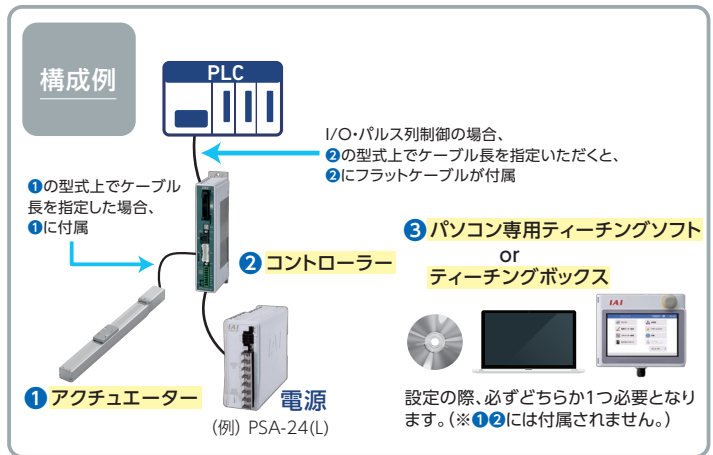


## 手配方法

### ■ はじめに

弊社製品を制御する際には、

- ①アクチュエーター
- ②コントローラー
- ③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

(例) RCP6 - TA6R - WA - 42P - 12 - 320 - P3 - M - B-DB-ML

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	TA6R	WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	45 45mm 320 320mm	RCP6 PCON MSEL P3 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

#### ①適応コントローラー

接続可能なコントローラーのタイプを表します。

※コントローラーは付属しません。(RCP6Sを除く)別途手配をお願いいたします。

コントローラーの詳細や手配型式については、8巻または巻末『コントローラー(抜粋)』にてご確認ください。

(例) アクチュエーター : RCP6-TA6R-WA-42P-12-320-P3-M-B-DB-ML

コントローラー : PCON-CB-42PWAI-CC-0-0-DN

#### ②ケーブル長

アクチュエーターとコントローラーを接続するモーター・エンコーダーケーブルの長さを示します。

長さ(『N』以外)を選択することで、モーター・エンコーダーケーブルがアクチュエーターに付属されます。

#### ③オプション

アクチュエーターに装着されるオプションを表します。

オプションを複数選択いただく場合、それぞれをハイフンで繋ぎ、アルファベット順にご記入ください。

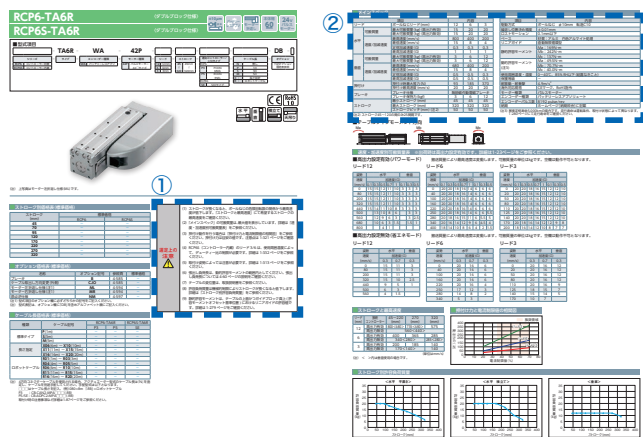
※RCP6(S)-TAのダブルブロック仕様を選択いただく場合、「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。



## 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、搬送能力が低いからです。

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。



## ロッドタイプ ガイド併用時の注意点

ロッドタイプアクチュエーターは、大きく分類すると『ラジアルシリンダータイプ』と、『回り止めロッドタイプ』に分かれます。タイプにより、ラジアル荷重への対応/外付けガイド併用時の注意点が異なりますので、下記に示します。

### 『ラジアルシリンダータイプ』

・本体内部にボール循環型リニアガイド機構を内蔵  
外付けガイドなしで、ラジアル荷重の負荷が可能  
(対象機種)

- ・ EC-(D)RR □ (W) ・ RCP4(W)-RA □
- ・ RCP6(W)-RRA □ ・ RCS4-RRA □
- ・ RCP5(W)-RA □ ・ RCS3-RA15R/RA20R

ラジアル荷重

ラジアル荷重 < 許容ラジアル荷重  
**外付けガイド不要!!**

ラジアル荷重 > 許容ラジアル荷重  
**外付けガイド併用**

### 『回り止めロッドタイプ』

・本体内部に回り止めを内蔵  
ラジアル荷重がかかる場合は、外付けガイド併用  
(対象機種)

- ・ EC-(D)R □ (W) ・ RCS4-RA □
- ・ RCP6(W)-RA □ ・ RCS2-RA □
- ・ RCP3-RA □ ・ RCP2-RA10 □
- ・ RCA-RA □

ラジアル荷重

**外付けガイド併用**

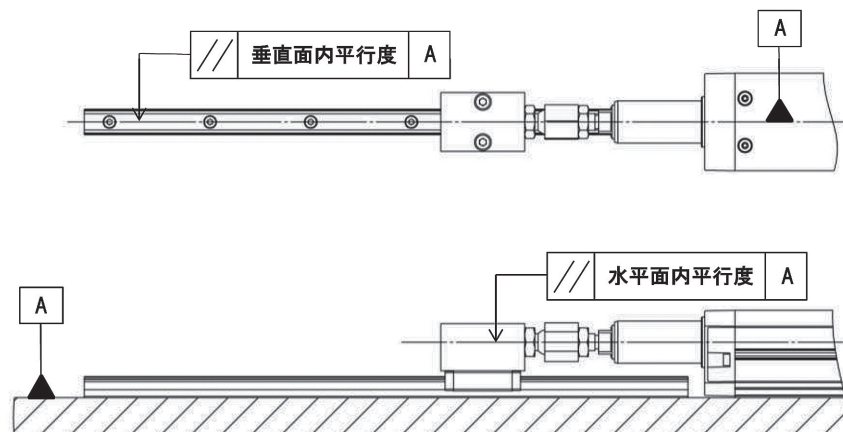
### 【ロッドタイプアクチュエーターに外付けガイドを併用する場合の注意点】

#### ・アクチュエーター、外付けガイドの平行度について

外付けガイドを併用する場合、アクチュエーターと外付けガイドの平行度(水平面内、垂直面内)にズレが生じると、動作不良やアクチュエーターの早期破損に繋がります。

ガイド取付け時に調整を行い、アクチュエーターとガイドの芯出しを行います。調整後、ストローク全域にわたり、摺動抵抗が一定であることを確認します。

摺動抵抗は、コントローラーの電流モニター機能にて電流値が一定であることで確認することができます。





### ・外付けガイドとの固定方法について

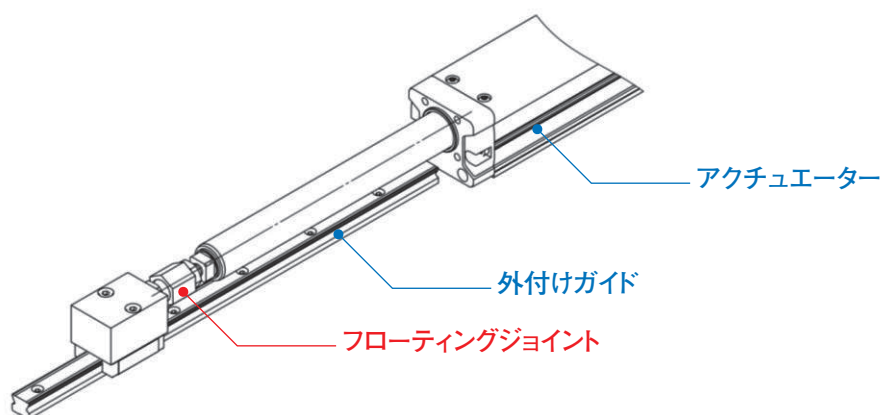
外付けガイドとの固定方法は、タイプにより異なります。

ガイドとアクチュエーターの平行度を調整できていたとしても、誤った固定方法ではアクチュエーターの早期破損を招く危険性がありますので、ご注意願います。

#### 『ラジアルシリンダータイプ』

ラジアルシリンダータイプの場合、外付けガイドとの固定には、【フローティングジョイント】を用いた固定を推奨いたします。フローティングジョイントは、内蔵ガイドと外付けガイドの平行度のズレを吸収し、調整が容易となります。

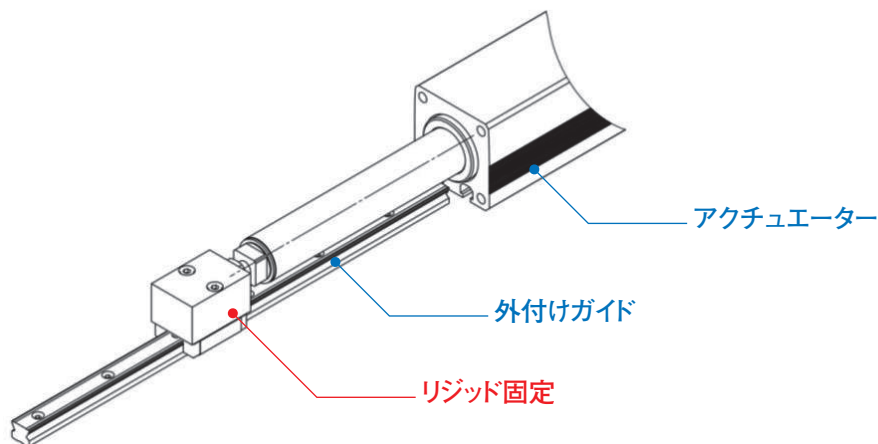
【リジッド固定】では、内蔵ガイドと外付けガイドの平行度調整が困難となり、微小な平行度のズレでもガイドに負荷がかかり、早期破損を招く危険性があります。



#### 『回り止めロッドタイプ』

回り止めロッドタイプの場合、外付けガイドとの固定には、【リジッド固定】を推奨いたします。回り止めロッドタイプは、ロッド回転方向の力を受けることができないため、ロッド回転方向を規制することが必要となります。

【フローティングジョイント】では、ロッド回転方向が規制されないため、アクチュエーター動作時に回り止めへロッド回転方向の力が加わり、回り止めの早期摩耗を引き起こす可能性があります。





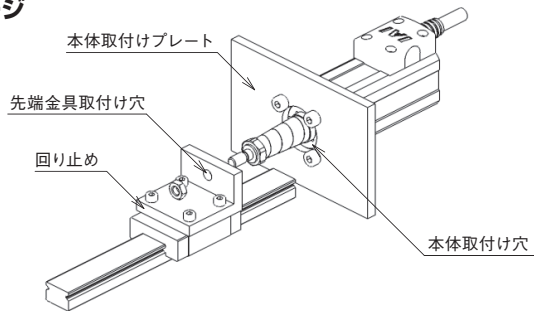
## 細小型ロッドタイプ回り止め取付け方法

### ■細小型ロボシリンダーロッドタイプ回り止め

下記の機種は本体内部にボールねじの回り止めがありませんので、ご使用時は必ず外部に回り止めを設置してください。回り止めを設置する際は、下記の設置条件に基いて設置をお願いします。尚、回り止めが設置されていない状態で運転した場合、ボールねじが空転してロッドが前後しない、また、エンコーダの回転数と実際の移動距離の整合性が取れず、位置ずれにつながる可能性があります。

対象機種 RCA2-RN3NA、RN4NA、RP3NA、RP4NA、RCA2CR/W-RN3NB、RN4NB、RP3NB、RP4NB、RCS2-RN5N、RP5N、RCS2CR/W-RN5NB、RP5NB、EC-RP3、RP4、RP5、CRP3、CRP5

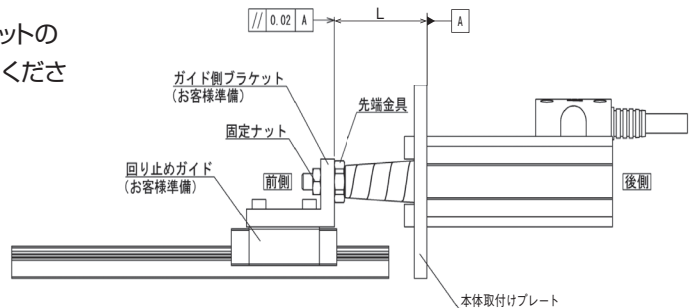
#### 取付けイメージ



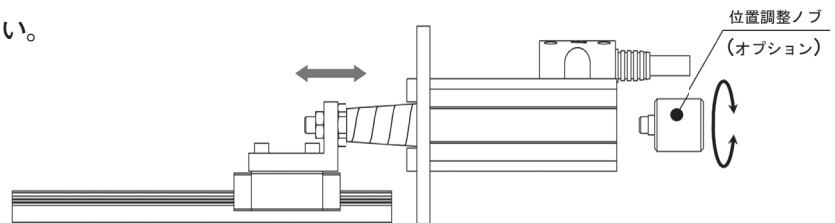
フローティングジョイントを用いてアクチュエーターロッド先端と回り止めを連結しないでください。ねじ軸に偏芯によるラジアル荷重が加わり、アクチュエーターの誤動作や早期破損につながります。

#### 設置方法、条件

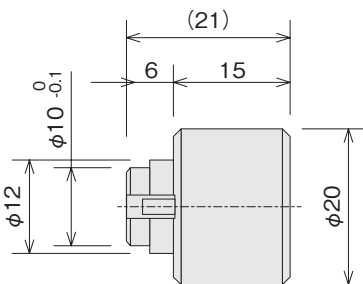
本体固定プレートの本体取付け穴と、ガイド側ブラケットの先端金具取付け穴の同軸度は、0.05mm以内にしてください。また平行度は0.02mm以内にしてください。



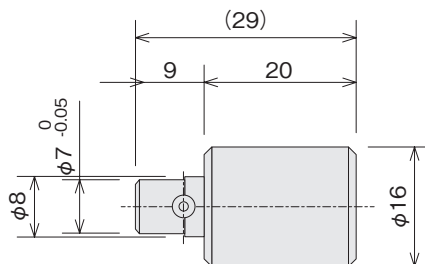
アクチュエーターのロッド部を移動させる場合は、オプションの位置調整ノブをご使用ください。



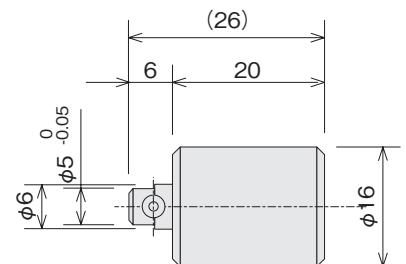
#### 〈位置調整ノブ〉



5シリーズ用  
型式：RCS2-AK-R5



4シリーズ用  
型式：RCA2-AK-R4



3シリーズ用  
型式：RCA2-AK-R3

# MEMO

Horizontal dotted lines for writing a memo.

選定

注意事項

非掲載機種

デジタルミルター  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

ストローク  
と可搬質量  
から選ぶ

スペック  
一覧

選定の  
ポイント





アイエイアイ  
総合カタログ  
2025

4

# 注意事項





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

以下に示す注意事項は、製品を安全に正しくお使いいただき、

お客様や他の人々への危害や財産の損害を未然に防止するためのものです。

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

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

 <b>危険</b>	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。
 <b>警告</b>	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。
 <b>注意</b>	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。
 <b>お願い</b>	傷害の可能性はないが、当該製品を適切に使用するために守っていただきたい内容です。

当該製品は、一般産業機械用部品として、設計、製造されたものです。

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

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

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

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

「カタログ」、「取扱説明書」などは、お使いになっている当該製品を譲渡されたり貸与される場合には、必ず新しく所有者となられる方が安全で正しい使い方を知るために製品本体の目立つところに添付してください。この「注意事項」に掲載しています危険・警告・注意はすべての場合を網羅していません。特に個別の内容は、その機器の「カタログ」「取扱説明書」をよく読んで安全で正しい取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100Ω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**

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

# 注意事項

## ⚠ 注意

### 設置

- 大きな熱源からの放射熱があたる場所や、周囲温度が 0 ~ 40° C の範囲を超える場所での使用は行わないでください。製品寿命低下の原因となります。
- 直射日光(紫外線)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/s<sup>2</sup> 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しないでください。火災、感電、ケガの原因になります。
- 製品の1メートル以内に磁気カードなどの磁気媒体を近づけないでください。  
マグネットの磁気により磁気カード内のデータが破壊される恐れがあります。

### 保守、点検、修理

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

## ⚠ お願い

### 全般

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



**！ お願い**

**設置**

- コントローラーの周辺には通風を妨げる障害物を置かないでください。コントローラー破損の原因になります。
- 製品を垂直に取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、大きな熱源からの放射熱が機械本体に加わらないこと。
  - ・ 周囲温度は 0 ~ 40°C。
  - ・ 湿度 85%以下、結露のないこと。
  - ・ 腐食性ガス、可燃性ガスのないこと。
  - ・ 通常の組立て作業環境であり、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。
  - ・ はなはだしい電磁波、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までとってください。グリース成分の変化による動作異常や、製品の低寿命化を招く恐れがあります。
- 保管・保存時は、水平平置きとしてください。梱包状態で保管する場合、姿勢表示のある場合は従ってください。製品が変形する恐れがあります。

**設置・運転・保守**

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

グリース給油時期の目安

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

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

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

**保証**

- 保証期間は、以下のいずれか先に達した期間内といたします。
  - ・ 弊社出荷後 18 ヶ月
  - ・ ご指定場所に納入後 12 ヶ月
  - ・ 稼働 2500 時間
 上記期間中に適正な使用状況のもとに発生した故障で、かつ明らかに弊社の責任により故障を生じた場合は無料で修理を行います。ただし、カタログ・取扱説明書に記載されている以外の条件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	4-57
2. 加速度／減速度	4-57
3. デューティー比	4-58
4. すべりねじ仕様の製品について	4-58
5. 原点	4-58
6. エンコーダー種類	4-58
7. エンコーダーパルス数	4-59
8. モーター	4-59
9. 取付け姿勢	4-59
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション	4-60
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント	4-60
12. 張出し負荷長	4-60
13. 寿命	4-61
14. 本体精度	4-61
15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)	4-61
16. 垂直設置での使用について	4-61
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	4-62
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて	4-62
19. 海外規格への対応について	4-62

## 1. 速度

速度は、アクチュエーターのスライダ（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。スライダは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、目標位置（指定されたポジション）の手前で減速して停止します。

### ご注意ください

- パルスモーター搭載機種（RCP6、RCP5、RCP4、RCP3、RCP2、TTA）は、搬送物の質量によって最高速度が変化します。機種選定の際は、「速度と可搬質量の相関図」（各機種掲載ページに掲載）をご参照ください。
- ストロークの短い軸や、ストロークの長い軸でも移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しない場合があります。
- ストロークが長くなると危険回転速度の関係から最高速度が低下します。詳細は各機種の掲載ページの「ストロークと最高速度」の表をご覧ください。
- RCP5ベルトタイプは、低速で動作すると振動や共振が発生する場合がありますので、100mm/sec以上でご使用ください。
- ポジションコントローラー（PCON-□/ACON-□/SCON-□/DCON-□/RCON/RCP6S）は最低速度がアクチュエーター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。
- 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/s<sup>2</sup>）。

※ロータリーは1G≒9807度/s<sup>2</sup>

### 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。

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

### 〈パルスモーター〉

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

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

※1: RCP6-HSA□、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1-332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1-336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時間稼働、年240日稼働の場合寿命は約5年となります)
- 搬送重量、必要負荷の少ない用途に適しています。(1kg以下)
- ±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
- メンテナンスしやすい場所に設置してください。

## 5. 原点

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

### ご注意ください

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

## 6. エンコーダの種類

アクチュエーターに搭載されるエンコーダは、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1-259(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、アブソリュートタイプは不要です。
- 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(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を搭載したアクチュエーターのコントローラーに専用の簡易アブソリュートユニットを接続するタイプです。「簡易アブソリュートタイプ」は電源を落としても原点位置データを保持するため電源投入時に原点復帰動作が不要になります。

したがって簡易アブソリュートタイプのアクチュエーター(エンコーダ)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		
RCS2	□□5N(インクリメンタル)	1600
	□□5N(アブソリュート)	16384
	SR□7BD	3072
	上記機種以外	16384
WU	全機種	8192
TTA	パルスモーター仕様全機種	8192
TTA-S	サーボモーター仕様全機種	16384

シリーズ	タイプ	エンコーダーパルス数
ISB ISDB	バッテリーレス アブソリュート	131072
	インクリメンタルタイプ アブソリュートタイプ	16384
SSPA	全機種	16384
ISA		
ISDA		
IF/IFA		
RS	全機種	131072
NSA		
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	全機種	16384
IXA-NSW	全機種	131072
IXA-NSN		
IXA-NHN		
IXA-NSC		
IX	全機種	16384
IXP		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

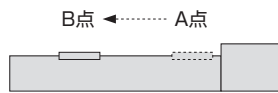
取付け姿勢は機種によって異なります。詳細については、1-313ページをご参照ください。

## 10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション

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

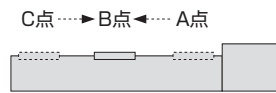
### 〈繰返し位置決め精度〉

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



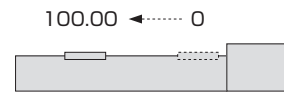
### 〈ロストモーション〉

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



### 〈絶対位置決め精度〉

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



### ご注意ください

下記に示す条件下での精度は「繰返し位置決め精度」では保証されません。

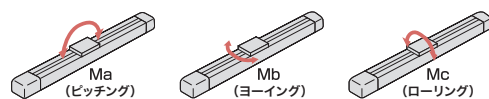
- ① 繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
- ② ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
- ③ ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
- ④ 周囲温度環境が著しく変化する場合。
- ⑤ アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
- ⑥ 動作中に負荷条件が変動する場合。

## 11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント ( $M_a$ 、 $M_b$ 、 $M_c$ )

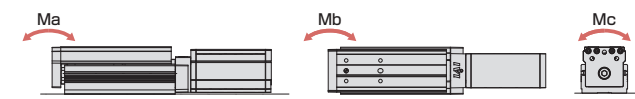
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した\*場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-279ページの技術資料をご参照ください。

\*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。

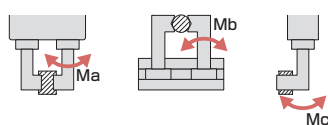
### 〈スライダータイプモーメント方向〉



### 〈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〉

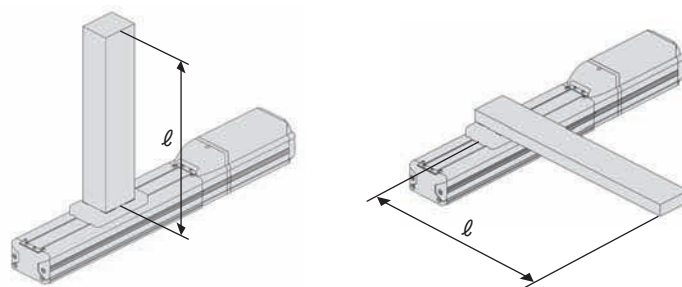


### 〈ロータリータイプモーメント方向〉



## 12. 張出し負荷長 ( $\ell$ )

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。

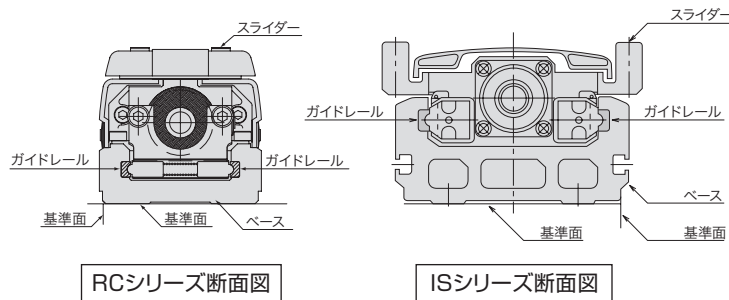


## 13. 寿命

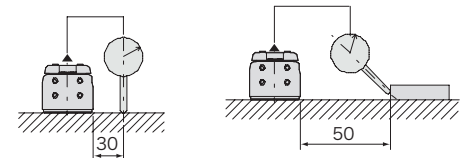
アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品(ガイド、ボールねじ、モーター、すべりねじ、ベアリング、ブッシュ、減速機など)の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。例えばガイドを例にとると、ガイドには動的許容負荷モーメント(1-279ページ参照)が設定されていますが、仮に動的許容負荷モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。余裕をもった使い方をしていただくと、10年以上はご使用いただくことが可能です。よって機種選定の際は、余裕をみた選定をおすすめします。

## 14. 本体精度

スライダータイプの本体精度は以下の通りです(回転軸は除く)。また、本体のベース側面と下面はスライダの走りに対する基準面となっていますので、本体取付け時の平行の目安にご使用ください。



フレーム取付け時の平行度(平滑面上※1に固定した場合)  
RCP3-SA2AC/SA2BC 上下0.5mm/全ストローク  
左右0.1mm/全ストローク  
RCP4W 0.1~0.18mm以下  
(ストロークにより平行度が異なります。  
詳細は取扱い説明書をご覧ください。)  
上記以外の機種 0.05mm/m以下



条件 ・上記値は20°Cにおける値です。  
・架台の基準面に対してアクチュエーターの基準面を押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。

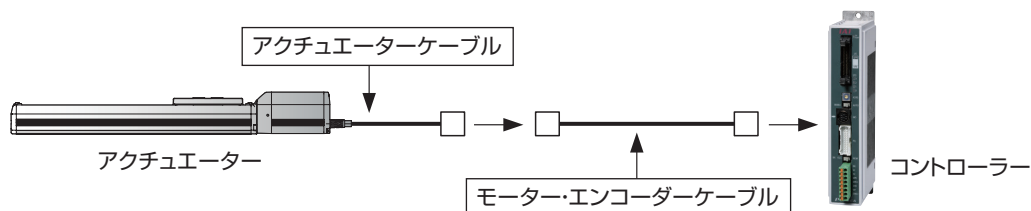
詳細は1-305ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

## 16. 垂直設置での使用について

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

## 17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダーケーブル

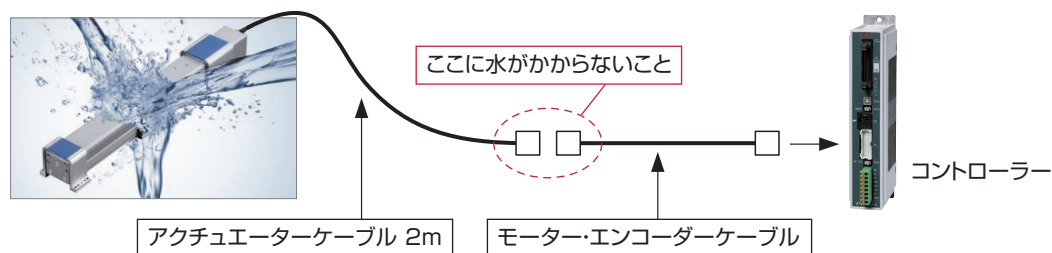
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



アクチュエーターケーブルのコネクターとコントローラーを接続するケーブルが、モーター・エンコーダーケーブルになります。モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターの種類によって、モーターケーブルとエンコーダーケーブルが分かれている機種とモーターケーブルとエンコーダーケーブルが一体となったケーブルを使用する機種があります。またケーブルの種類として標準仕様と耐屈曲性に優れたロボットケーブル仕様があります。ケーブルペアの中を通す場合は必ずロボットケーブル仕様をご使用いただき、各ケーブルの最小曲げR以上でご使用ください(最小曲げRは各ケーブルの掲載ページに記載されています)。機種ごとのケーブル型式を確認する場合は、4-605ページの「アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表」をご覧ください。

## 18. 防滴仕様のアクチュエーターについて

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



## 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1-289ページの「改正RoHS指令/CEマーキング/UL規格対応表」をご参照ください。また、海外規格対応品については各機種の掲載ページにアイコンを記載しておりますので、そちらでもご確認いただけます。

〈海外規格アイコン一覧〉



# ロッドタイプ / ラジアルシリンダー

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
マウント

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2







RCA

RCS4

RCS3

RCS2





## パルスモーター

RCP6/RCP6S-RA4C	4-69	
RCP6/RCP6S-RA6C	4-73	
RCP6/RCP6S-RA7C	4-77	
RCP6/RCP6S-RA8C	4-81	
RCP6/RCP6S-RAA4C	4-85	
RCP6/RCP6S-RAA6C	4-89	
RCP6/RCP6S-RAA7C	4-93	
RCP6/RCP6S-RAA8C	4-97	
RCP6/RCP6S-WRA10C	4-101	
RCP6/RCP6S-WRA12C	4-105	
RCP6/RCP6S-WRA14C	4-109	
RCP6/RCP6S-WRA16C	4-113	
RCP6/RCP6S-RA4R	4-117	
RCP6/RCP6S-RA6R	4-121	
RCP6/RCP6S-RA7R	4-125	
RCP6/RCP6S-RA8R	4-129	
RCP6/RCP6S-RAA4R	4-133	
RCP6/RCP6S-RAA6R	4-137	
RCP6/RCP6S-RAA7R	4-141	
RCP6/RCP6S-RAA8R	4-145	
RCP6/RCP6S-WRA10R	4-149	
RCP6/RCP6S-WRA12R	4-153	
RCP6/RCP6S-WRA14R	4-157	
RCP6/RCP6S-WRA16R	4-161	





## パルスモーター

RCP5-RA10C	4-167	
RCP5-RA10R	4-171	




## パルスモーター

RCP4-RA3C	4-177	
RCP4-RA5C	4-181	
RCP4-RA3R	4-185	
RCP4-RA5R	4-189	

## パルスモーター

RCP3-RA2AC	4-195	
RCP3-RA2BC	4-199	
RCP3-RA2AR	4-203	
RCP3-RA2BR	4-207	

## パルスモーター

RCP2-SRA4R	4-213	
RCP2-SRGS4R	4-217	
RCP2-SRGD4R	4-221	



**DCサーボモーター  
(超小型ロッドタイプ)**

RCD-RA1DA                      4-227 

**サーボモーター 24V**

RCA2-RN3NA                      4-231 

RCA2-RP3NA                      4-233 

RCA2-GS3NA                      4-235 

RCA2-GD3NA                      4-239 

RCA2-SD3NA                      4-243 

RCA2-RN4NA                      4-247 

RCA2-RP4NA                      4-249 

RCA2-GS4NA                      4-251 

RCA2-GD4NA                      4-255 

RCA2-SD4NA                      4-259 

RCA-RA3C                          4-265 

RCA-RA4C                          4-269 

RCA-RA3R                          4-273 

RCA-RA4R                          4-275 

**サーボモーター 200V**

RCS4-RA4C                          4-281 

RCS4-RA6C                          4-283 

RCS4-RA7C                          4-285 

RCS4-RA8C                          4-287 

RCS4-RRA4C                          4-289 

RCS4-RRA6C                          4-293 

RCS4-RRA7C                          4-297 

RCS4-RRA8C                          4-301 

RCS4-WRA10C                          4-305 

RCS4-WRA12C                          4-309 

RCS4-WRA14C                          4-313 

RCS4-WRA16C                          4-317 

RCS4-RA4R                          4-321 

RCS4-RA6R                          4-323 

RCS4-RA7R                          4-325 

RCS4-RA8R                          4-327 

RCS4-RRA4R                          4-329 

RCS4-RRA6R                          4-333 

RCS4-RRA7R                          4-337 

RCS4-RRA8R                          4-341 

RCS4-WRA10R                          4-345 

RCS4-WRA12R                          4-349 

RCS4-WRA14R                          4-353 

RCS4-WRA16R                          4-357 

RCS2-RA13R                          4-363 

RCS3-RA15R                          4-367 

RCS3-RA20R                          4-371 

次ページへ続く 

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# 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	4-377	
RCS2-RP5N	4-379	
RCS2-GS5N	4-381	
RCS2-GD5N	4-385	
RCS2-SD5N	4-389	
RCS2-RA5C	4-393	
RCS2-SRA7BD	4-397	
RCS2-RA5R	4-401	
RCS2-RGS5C	4-403	
RCS2-SRGS7BD	4-407	
RCS2-RGD5C	4-411	
RCS2-SRGD7BD	4-415	

## オプション

4-585

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# 総合カタログ2025非掲載機種

下記機種は、2025 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		
	RCP2-RA4C		
	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	○	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー


テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCP6

## パルスモーター

RCP6 RCP6S	ロッド	RCP6/RCP6S-RA4C	4-69	
		RCP6/RCP6S-RA6C	4-73	
		RCP6/RCP6S-RA7C	4-77	
		RCP6/RCP6S-RA8C	4-81	
	ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応</small> <b>ラジアルシリンダー®</b>	RCP6/RCP6S-RRA4C	4-85	
		RCP6/RCP6S-RRA6C	4-89	
		RCP6/RCP6S-RRA7C	4-93	
		RCP6/RCP6S-RRA8C	4-97	
	ワイド ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応</small> <b>ラジアルシリンダー®</b>	RCP6/RCP6S-WRA10C	4-101	
		RCP6/RCP6S-WRA12C	4-105	
		RCP6/RCP6S-WRA14C	4-109	
		RCP6/RCP6S-WRA16C	4-113	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-RA4R	4-117	
		RCP6/RCP6S-RA6R	4-121	
		RCP6/RCP6S-RA7R	4-125	
		RCP6/RCP6S-RA8R	4-129	
	ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応</small> <b>ラジアルシリンダー®</b>	RCP6/RCP6S-RRA4R	4-133	
		RCP6/RCP6S-RRA6R	4-137	
		RCP6/RCP6S-RRA7R	4-141	
		RCP6/RCP6S-RRA8R	4-145	
ワイド ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応</small> <b>ラジアルシリンダー®</b>	RCP6/RCP6S-WRA10R	4-149		
	RCP6/RCP6S-WRA12R	4-153		
	RCP6/RCP6S-WRA14R	4-157		
	RCP6/RCP6S-WRA16R	4-161		

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP6-RA4C

# RCP6S-RA4C

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

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	RA4C	WA バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35mmサイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 200 50mm 200mm (50mm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



- (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 1-321 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 1-313 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー	NTB	4-597	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA4C		RCP6S-RA4C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(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4-613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
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
押付け	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	
ブレーキ	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	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/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

リード10

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

リード5

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

リード2.5

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

■高出力設定無効(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 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	5	3	1	
140	5	3	1	
280	5	3	1	
420	4	2.5	0.5	
560	3	1.5	0.5	

リード10

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

リード5

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

リード2.5

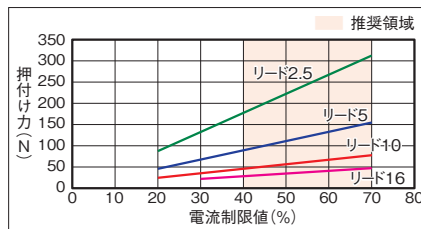
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	35	30	10	
20	35	30	10	
40	35	30	10	
65	35	25	10	
85	30	20	7	
105	25	15	5	
130	20	10	4	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	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



選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

## 寸法図

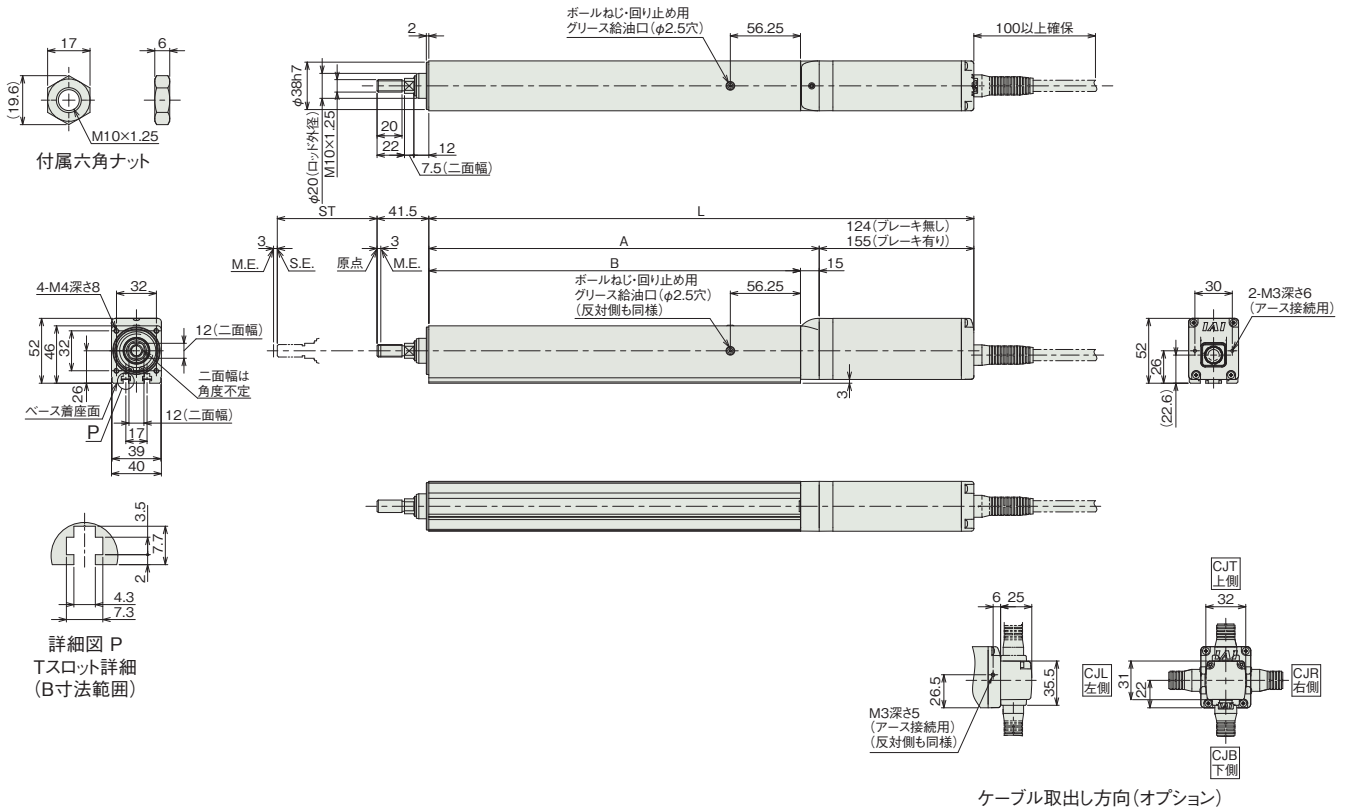
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



### ■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

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

オプション

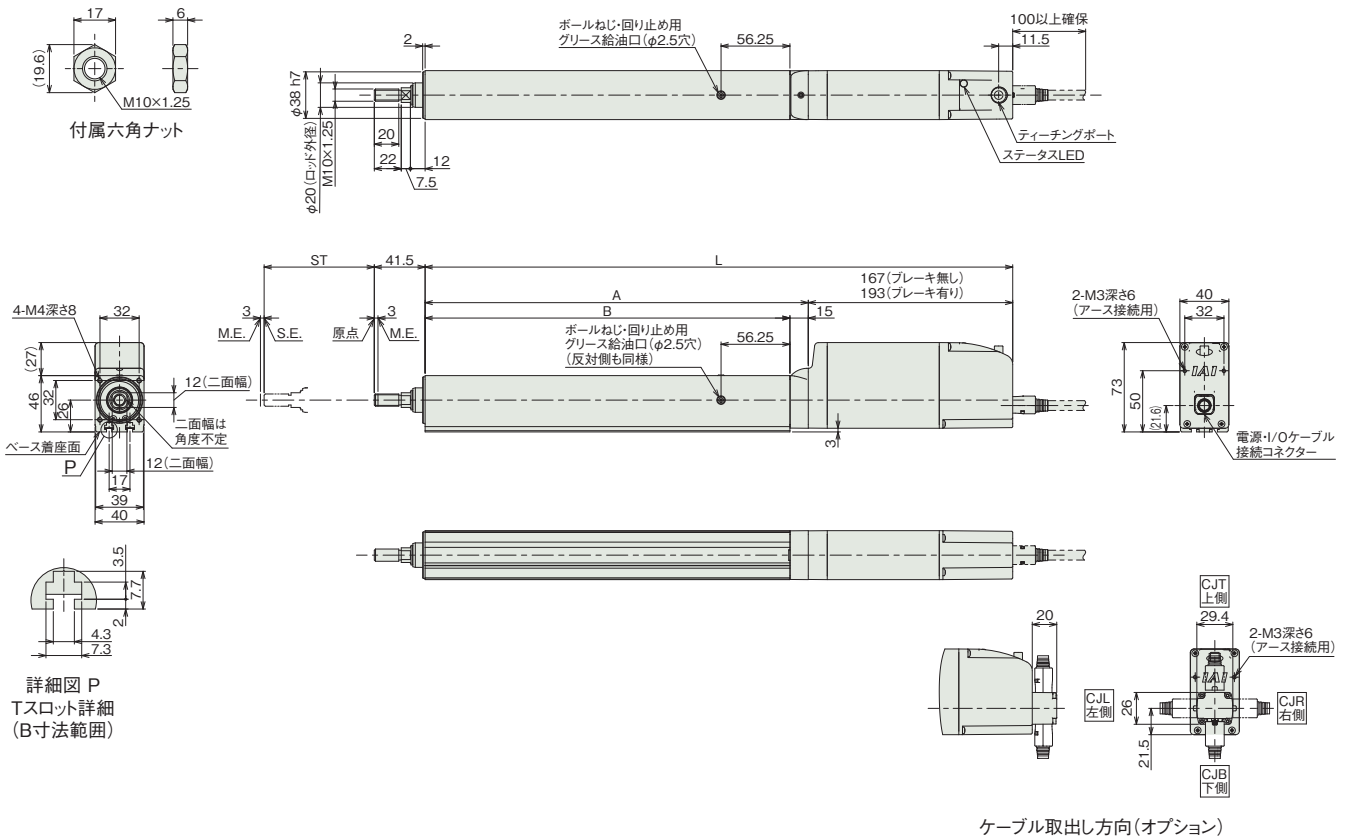
ケーブル型式  
一覧表



■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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200
L	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

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												ECM			
				DV	CC	CIE	CIT	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		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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は、8-181ページをご確認ください。

# RCP6-RA6C

# RCP6S-RA6C

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

### 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適用コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラー別置 コントローラー内蔵	RA6C	WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 300 50mm 300mm (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



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-321ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-335ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー	NTB	4-597	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA6C		RCP6S-RA6C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(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4-613ページをご参照ください。

### メインスペック

項目	内容					
	20	12	6	3		
リード	ボールねじリード (mm)					
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
押付け	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
ブレーキ	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	
ストローク	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225	
	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4	
押付け	定格加減速度 (G)	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	
	押付け時最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	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	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

速度・加速度別可搬質量表 ※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 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
640	6	4	3	2		1.5	1.5		
800	4	3				1	1		

リード12

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

リード6

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

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
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 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	6	5	1	
160	6	5	1	
320	6	4	1	
480	4	3	1	
640	3	1	0.5	

リード12

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

リード6

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

リード3

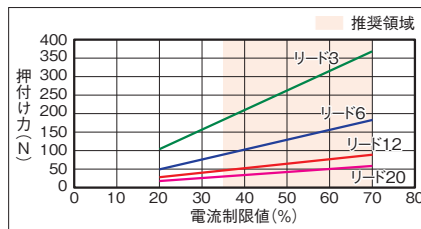
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	20	
50	40	25	20	
75	40	25	12	
100	40	25	9	
125	40	25	5	

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル  
型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種種

ロボット用アクセサリー

テーブル

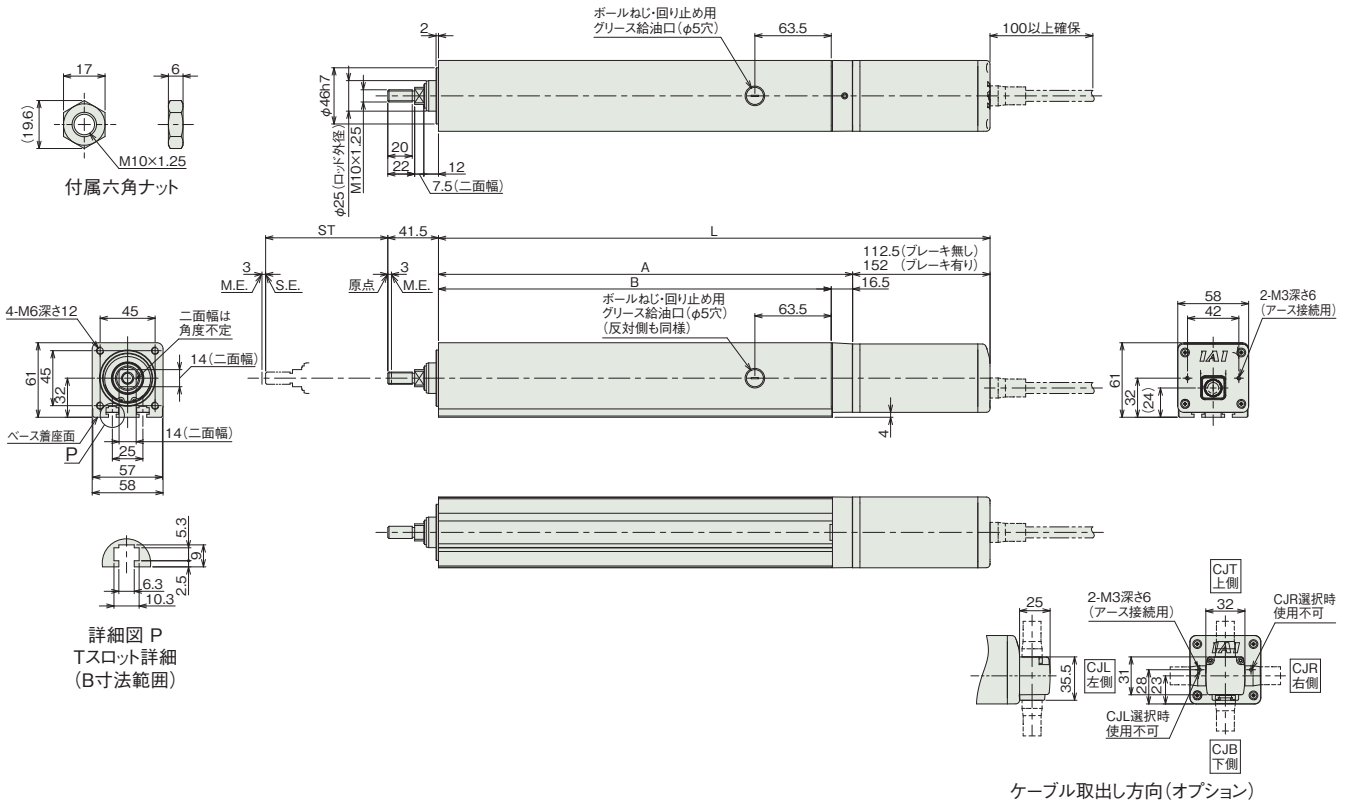
オプション

ケーブル型式一覧表

## ■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



## ■ストローク別寸法

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	2.9	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

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

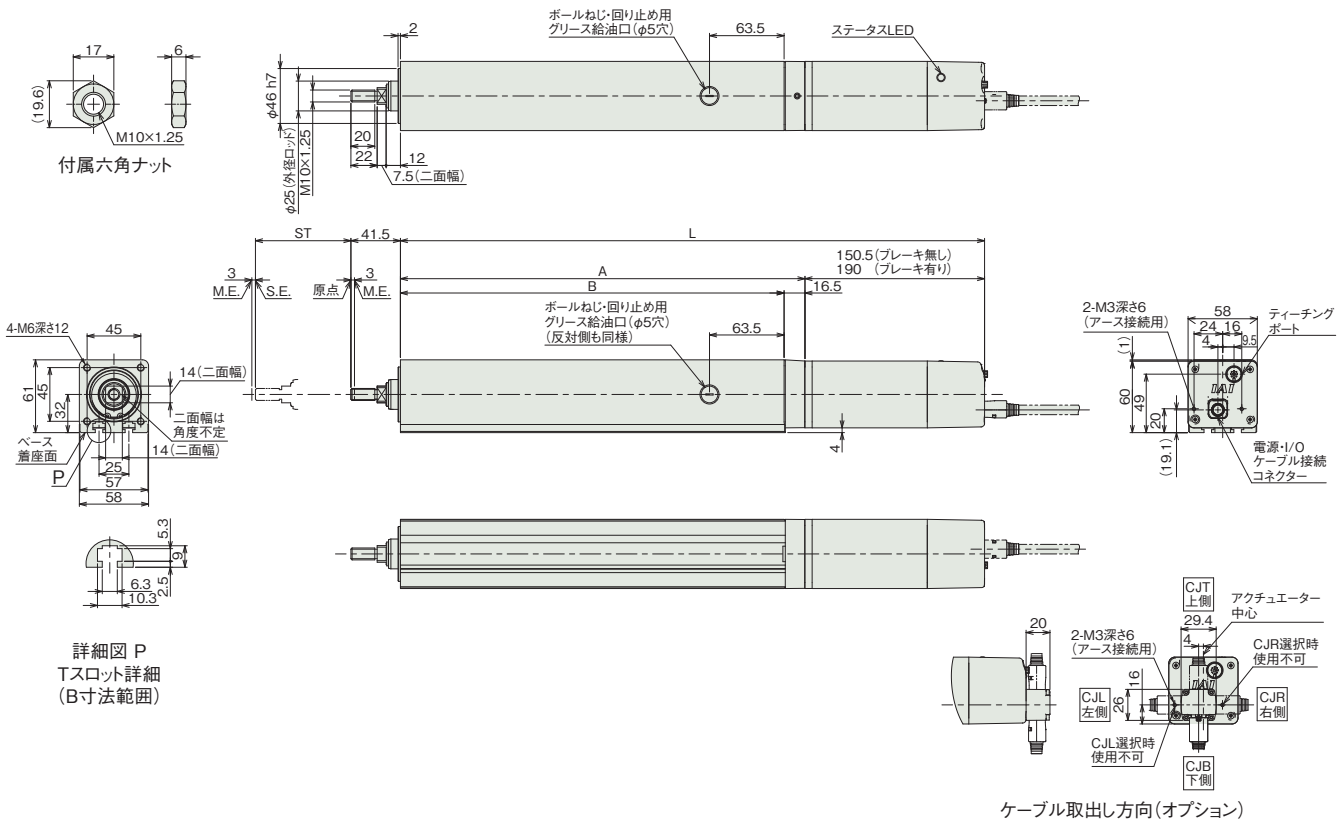
RCS3

RCS2

■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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

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

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

■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								その他					
				DV	CC	CIE	CIT	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,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

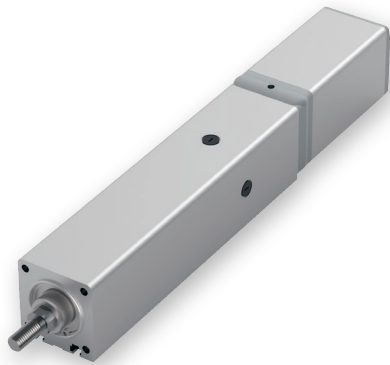
# RCP6-RA7C

# RCP6S-RA7C

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

### 型式項目

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	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵	RA7C	WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56mmサイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 300 50mm 300mm (50mm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



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-321ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-335ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー	NTB	4-597	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA7C		RCP6S-RA7C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(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4-613ページをご参照ください。

### メインスペック

項目	内容					
	24	16	8	4		
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) (高出力有効)	20	50	60	80
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	40	50	55
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	860	700	420	210
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	640	560	350	175
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
押付け	定格加減速度 (G)	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1
	押付け時最大推力 (N)	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094
		押付け時最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	18	28	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

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

リード16

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

リード8

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

リード4

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

■高出力設定無効(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 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	18	9.5	3	
200	18	9.5	3	
400	11	6	1.5	
420	10	5		
600	1			

リード16

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

リード8

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

リード4

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

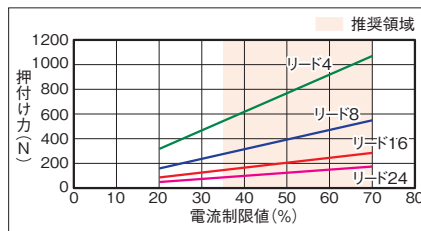
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~300 (50mmごと)	
		高出力有効	高出力無効
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



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット

テーブル

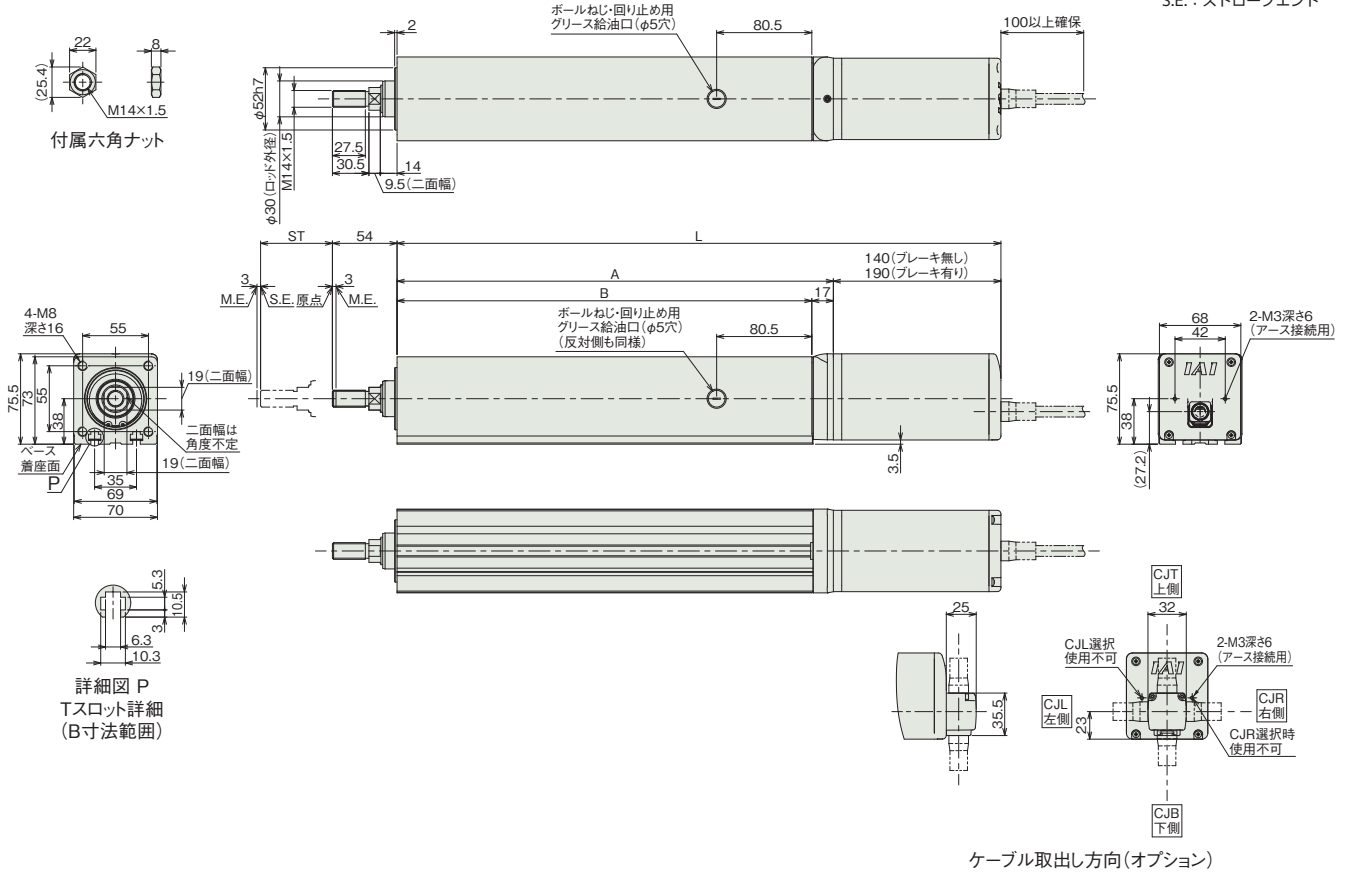
オプション

ケーブル型式

### ■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



### ■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	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

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

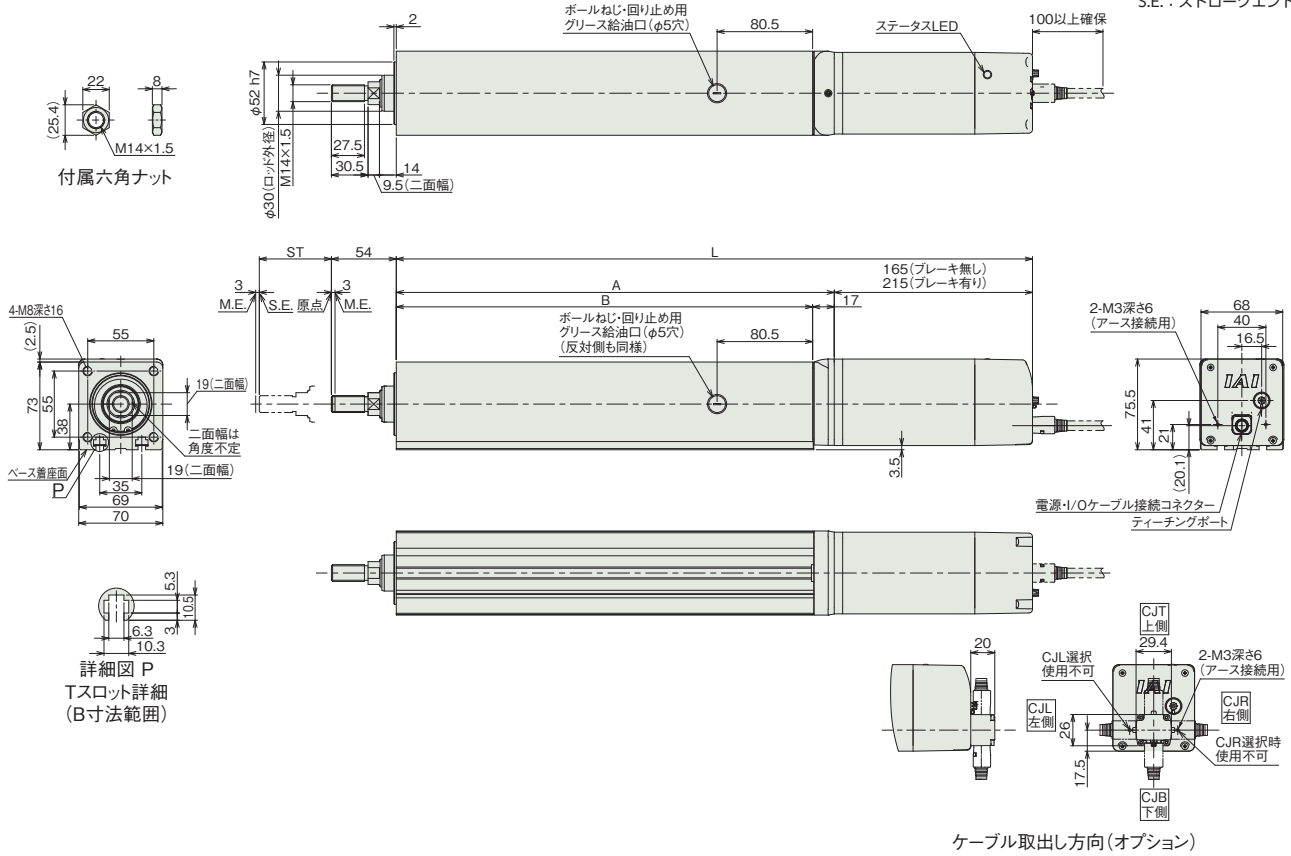
RCS2



■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



選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	-	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅  
**90mm**

24V  
パルス  
モーター

### ■型式項目

	<b>RA8C</b>	<b>WA</b>	<b>60P</b>					
シリーズ	タイプ	エンコーダの種類	モーターの種類	リード	ストローク	選定コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA   バッテリーレスアップ	60P   パルスモーター 60□サイズ	20   20mm 10   10mm 5   5mm	50   50mm 300   300mm (50mm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



- (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 1-321 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) は、デューティ比 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 1-313 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	<b>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-585	-
フランジ	<b>FL</b>	4-587	-
フット金具	<b>FT</b>	4-590	-
先端アダプター (雌ねじ)	<b>NFA</b>	4-595	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-
Tスロットナットバー	<b>NTB</b>	4-597	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA8C		RCP6S-RA8C
		P4	P6	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-

### メインスペック

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

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

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

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

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

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

リード10

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

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

リード5

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

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

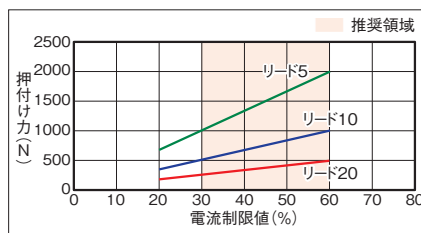
ストロークと最高速度

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

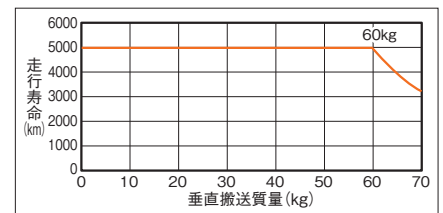
(単位はmm/s)

(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



選定

注意事項

非掲載機種

ミニアルミシリンダー  
ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

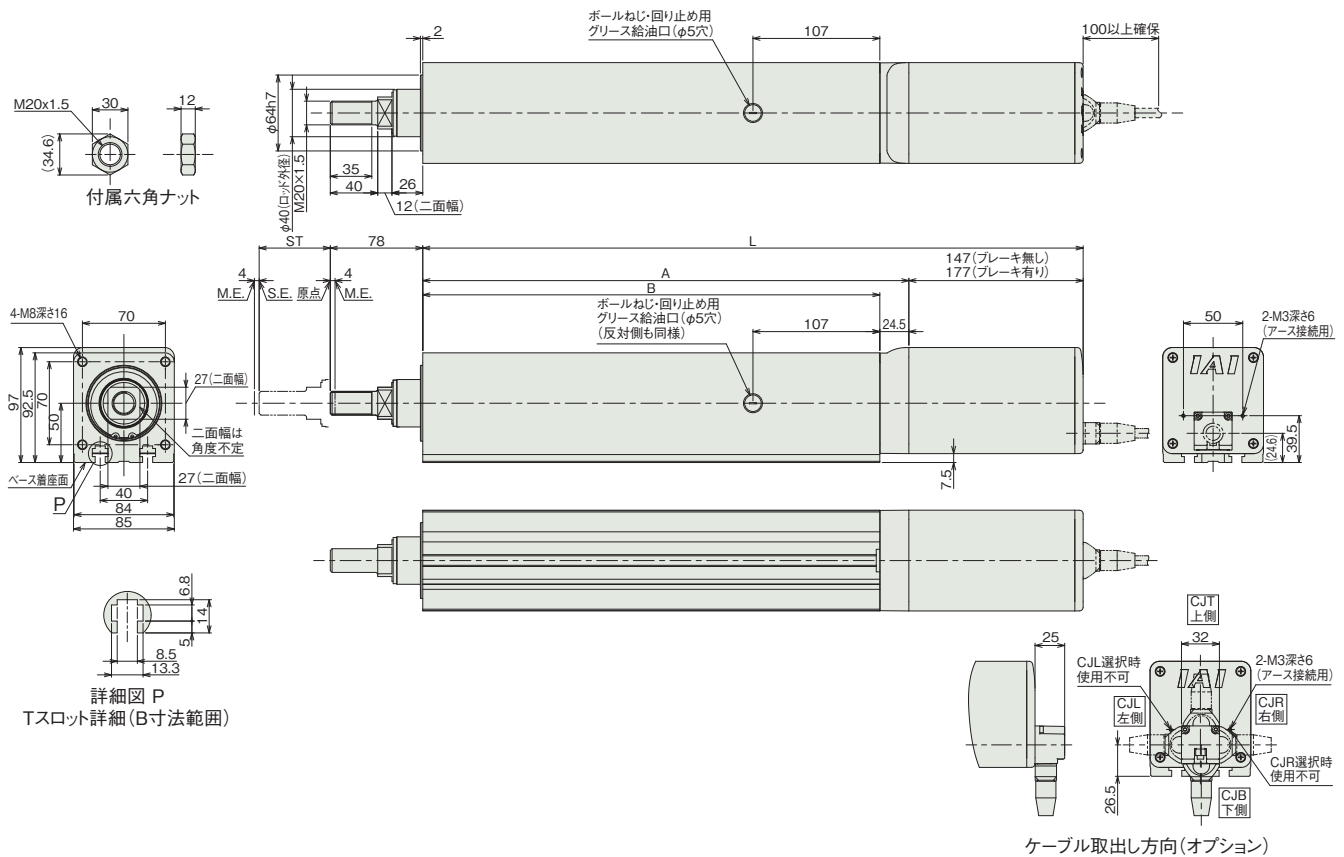
RCS3

RCS2

### ■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

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

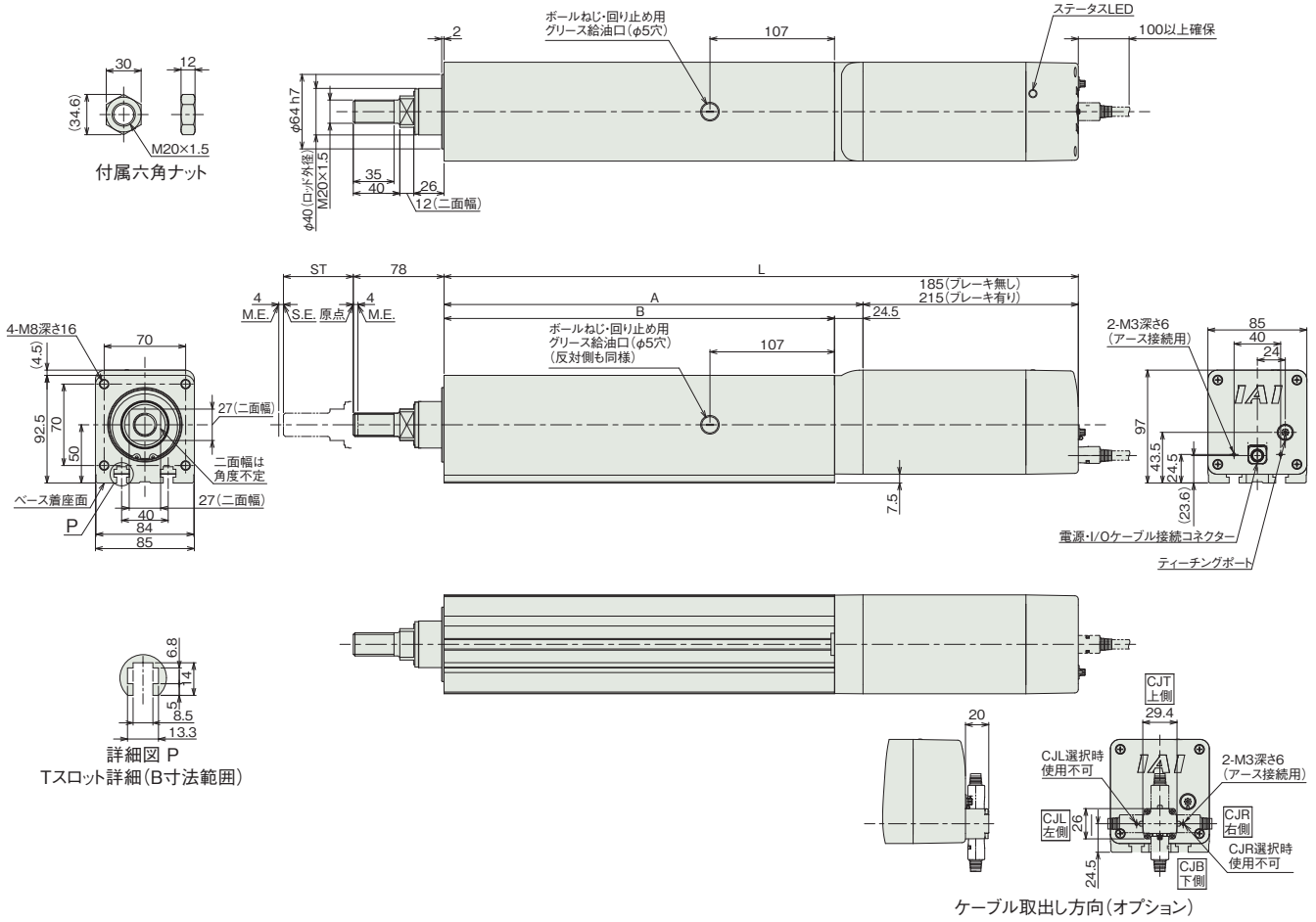
RCS3

RCS2

■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
				ネットワーク ※選択																
ボジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	-	-	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。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボシリンダー  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCP6-RRA4C

# RCP6S-RRA4C

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

### 型式項目

シリーズ	RRA4C	WA	35P	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	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアブソ	モーター種類 35P   パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	60 60mm 410 410mm (50mm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



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 1-321 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 1-313 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA4C		RCP6S-RRA4C
		P3	P5	SE
標準タイプ	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 4-613 ページをご参照ください。

### メインスペック

項目	内容	内容				
		16	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
RCP5	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
		最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175
RCP4	速度/加減速度	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
RCP3	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
		最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175
RCP2	速度/加減速度	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
RCD	押付け	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310
RCA2	ブレーキ	押付け時最高速度 (mm/s)	40	20	20	20
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
RCA	ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	10
		最小ストローク (mm)	60	60	60	60
RCS4		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 <sup>2</sup>
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 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
560		6.5	6	5	3.5	1	1.5	1.5	1.5	1.5
700		5.5	5	4	2.5	1	1	1	1	1
840		4.5	3.5	3	2	1	1	1	1	1
980			2.5	2	1.5	1	0.75			
1120			1	1	0.75					0.5

リード10

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

リード5

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

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	10	10	10	10
130	40	40	35	30	30	10	10	10	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 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	5	3	1	1
140	5	3	1	1
280	5	3	1	1
420	4	2.5	0.5	0.5
560	3	1.5	0.5	0.5

リード10

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

リード5

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

リード2.5

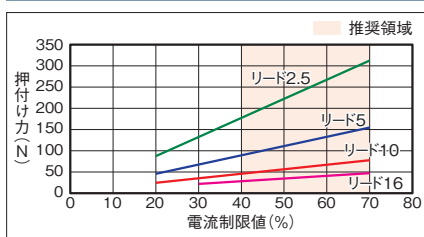
姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	35	30	10	10
20	35	30	10	10
40	35	30	10	10
65	35	25	10	10
85	30	20	7	7
105	25	15	5	5
130	20	10	4	4

ストロークと最高速度

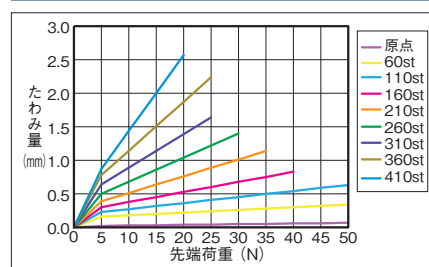
リード (mm)	接続 コントローラー	60~360 (50mmごと)		410 (mm)
		高出力有効	高出力無効	高出力有効
16		1120	560	1080
		700	525	685
10		350	340	340
		260	170	170
5		175	170	170
		130	130	130

(単位はmm/s)

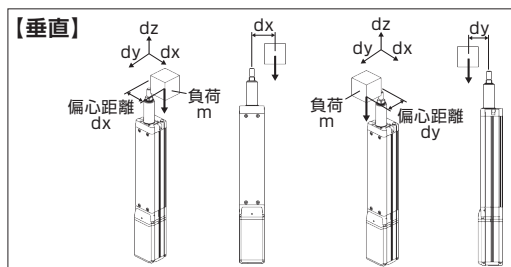
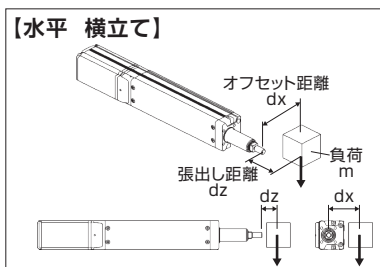
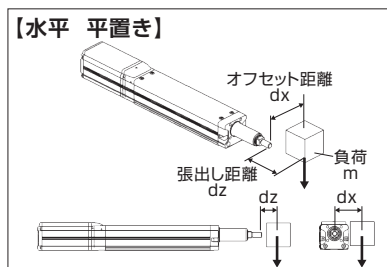
押付け力と電流制限値の相関図



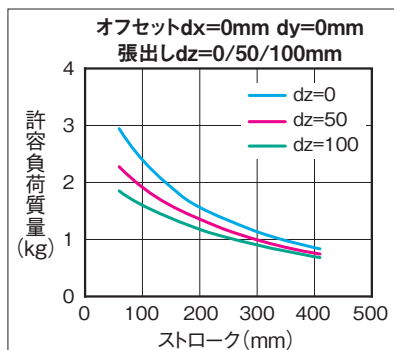
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

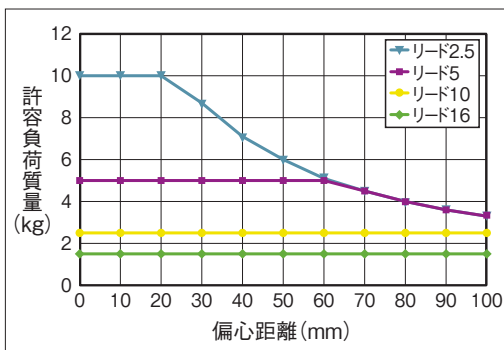


■水平



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)

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

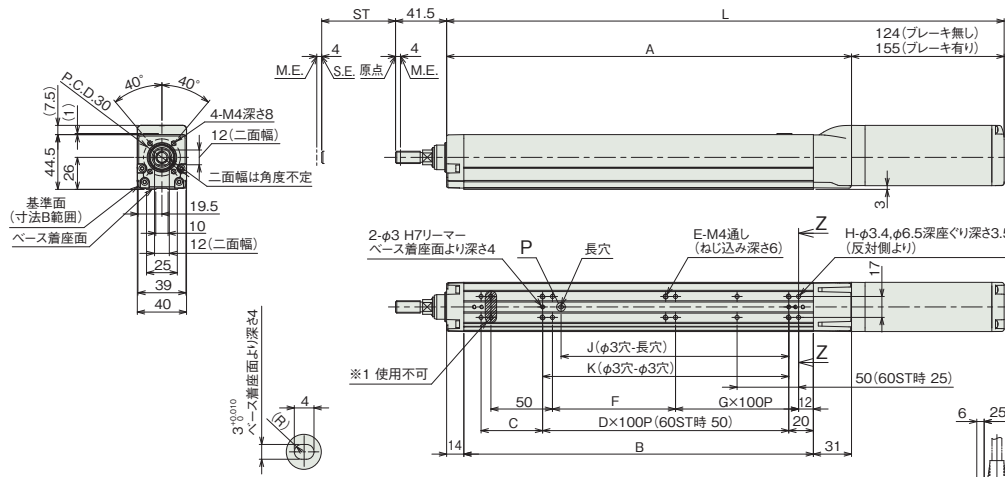
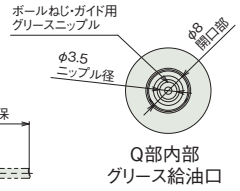
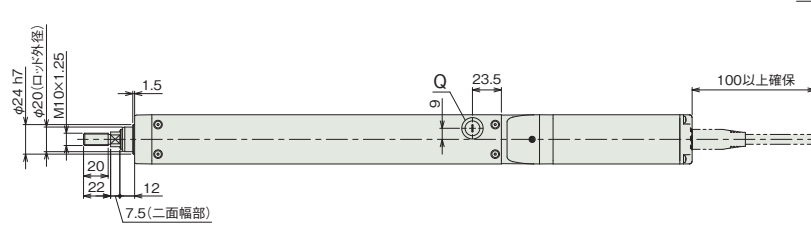
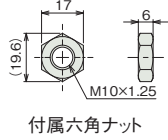
RCS3

RCS2

■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



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	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

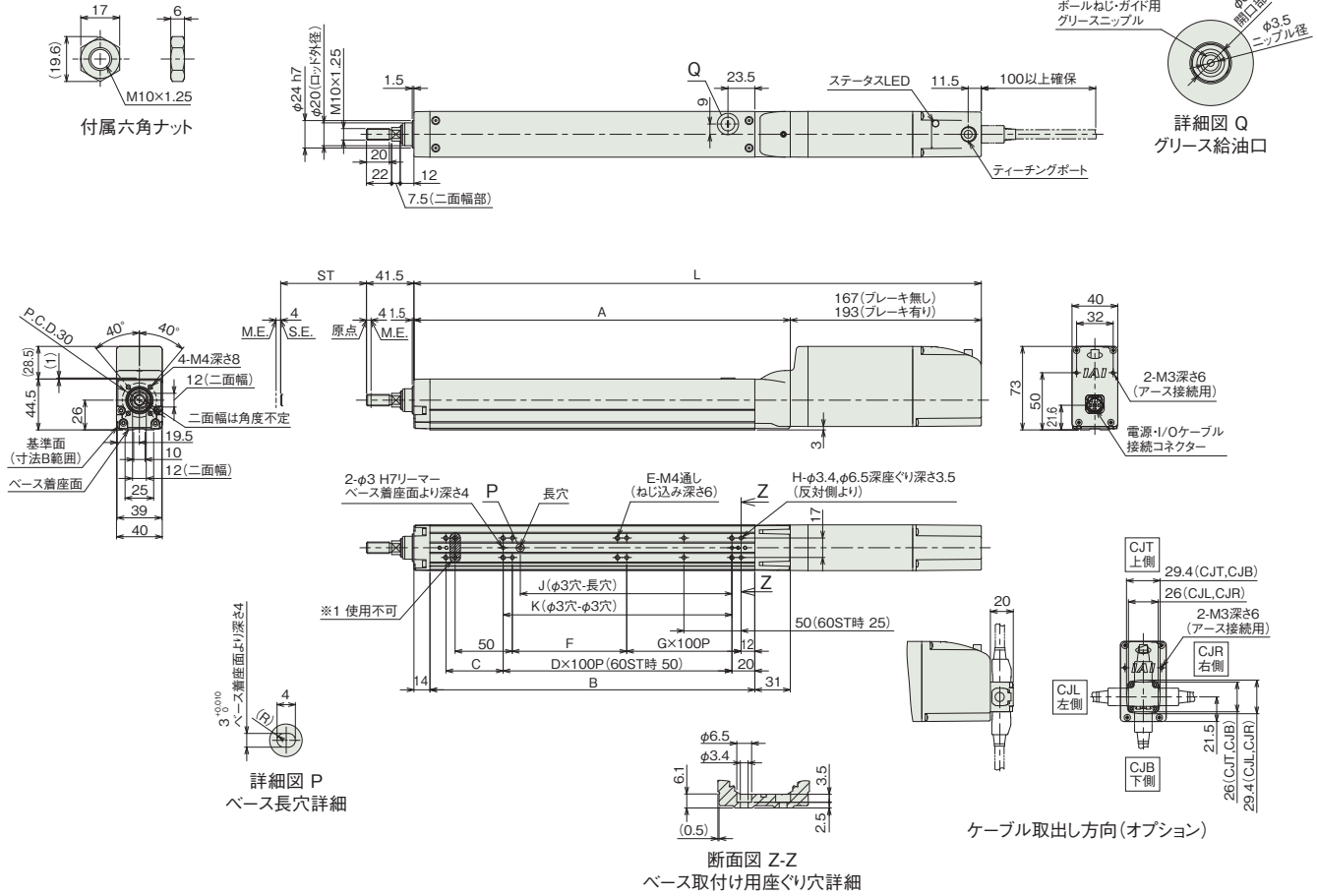
ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1
		ブレーキ有り	1.4	1.5	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.3
	RCP6S	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
		ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5



■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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	-	-	●	-	-	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

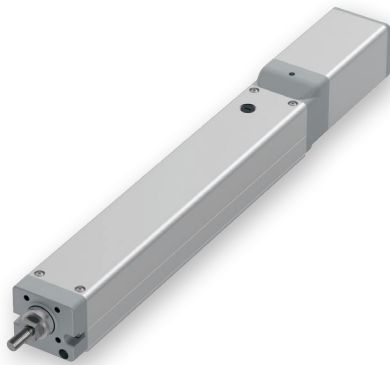
# RCP6-RRA6C

# RCP6S-RRA6C

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

### 型式項目

RRA6C		WA		42P												
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長		オプション							
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	65 415 65mm 415mm (50mm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								



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

選定上の  
注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 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 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原状逆仕様	NM	4-597	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA6C		RCP6S-RRA6C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご確認ください。

### メインスペック

項目	内容				
	20	12	6	3	
リード	ボールねじリード (mm)				
可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	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
ブレーキ仕様	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※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 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5						
800	4	3				1	1						

リード12

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

リード6

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

リード3

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

■高出力設定無効(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 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直 加速度(G)
	0.3	0.7	0.3	
0	6	5	1	1
160	6	5	1	1
320	6	5	1	1
480	4	3	1	1
640	3	1	0.5	0.5

リード12

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

リード6

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

リード3

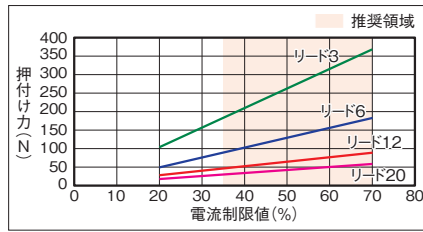
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直 加速度(G)
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	20	20
25	40	25	20	20
50	40	25	20	20
75	40	25	12	12
100	40	25	9	9
125	40	25	5	5

ストロークと最高速度

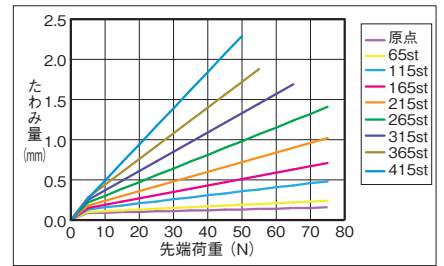
リード (mm)	接続 コントローラー	65~365 (50mmごと)	415 (mm)
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	220
	高出力無効	125	

(単位はmm/s)

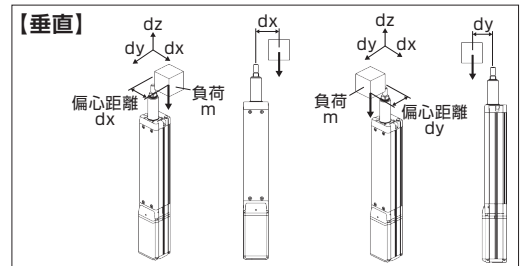
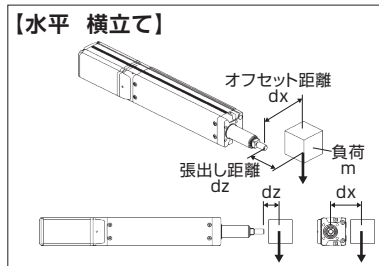
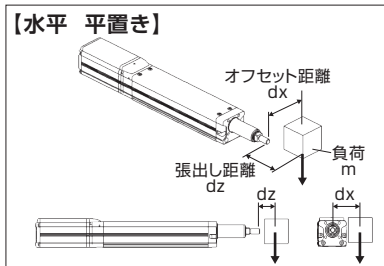
押付け力と電流制限値の相関図



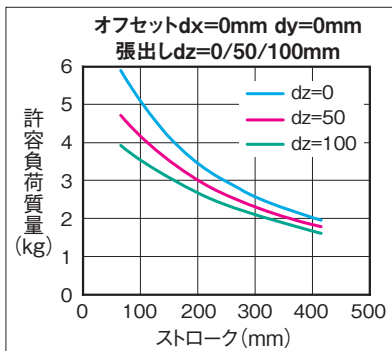
ロッドたわみ量(参考値)



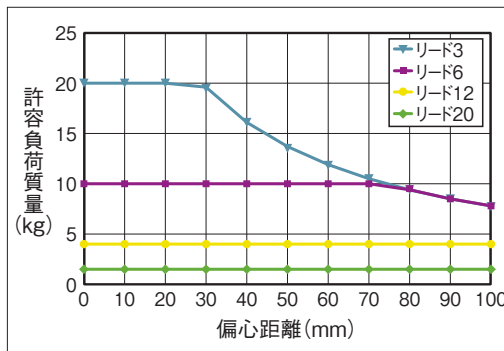
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



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

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

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

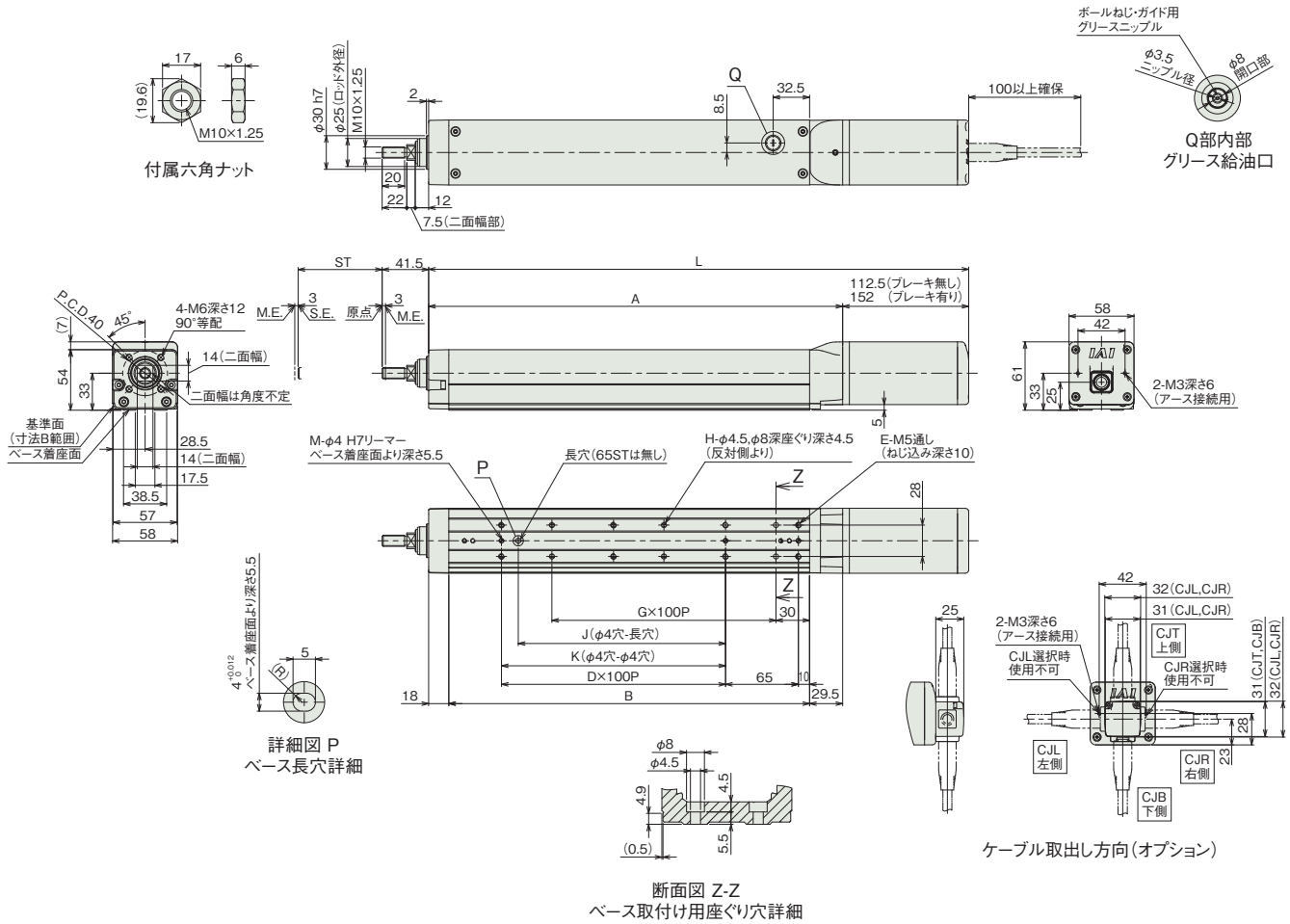
オプション

ケーブル型式

## ■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



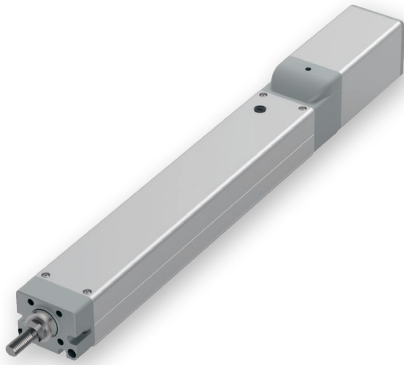
# RCP6-RAA7C

# RCP6S-RAA7C

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

### 型式項目

シリーズ	RRA7C	WA	56P	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 56P   パルスモーター 56□サイズ	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	70   70mm 520   520mm (50mm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



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 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 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RAA7C		RCP6S-RAA7C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」はロボットケーブル  
 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 4-613 ページをご確認ください。

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4
可搬質量 (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
	最高速度 (mm/s)	860	700	420	210
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26
	最高速度 (mm/s)	640	560	420	210
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※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 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	15	12	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	
420	20	20	18	15	10	3	3	3	
640	15	14	9	7	4	3	3	2	
860		5	1	1					

リード16

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

リード8

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

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	22	20	18	
140	80	50	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 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	18	9.5	3	
200	18	9.5	3	
420	10	5	1.5	
600	1			

リード16

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

リード8

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

リード4

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

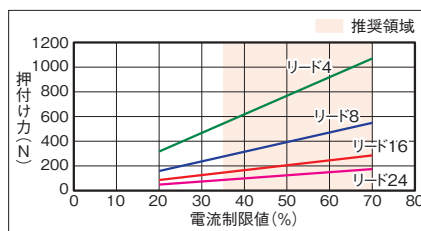
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	70~520 (50mm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

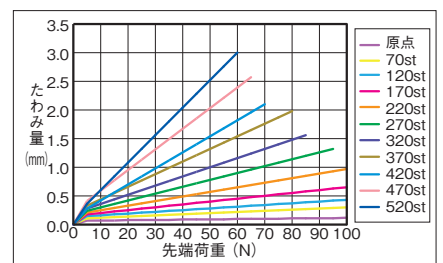
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

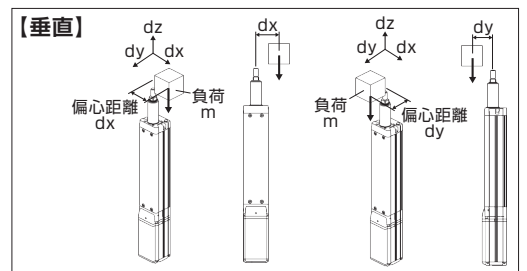
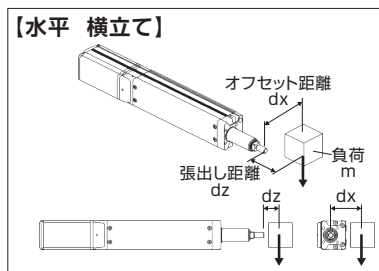
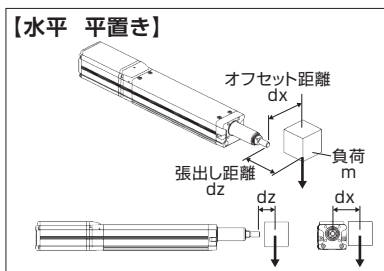
押付け力と電流制限値の相関図



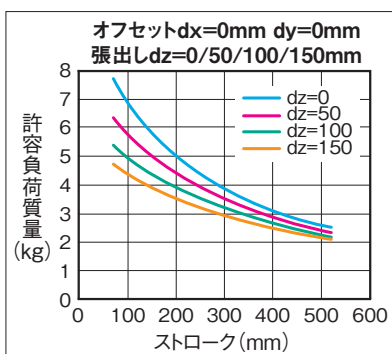
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容荷質量

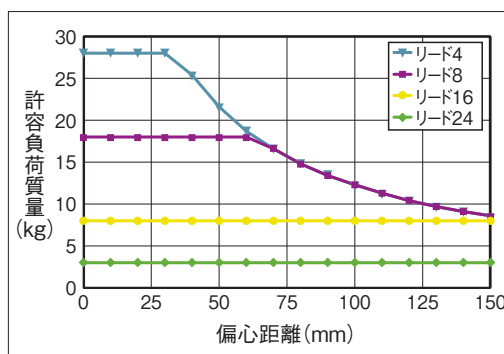


■水平



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

■垂直



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

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット

テーブル

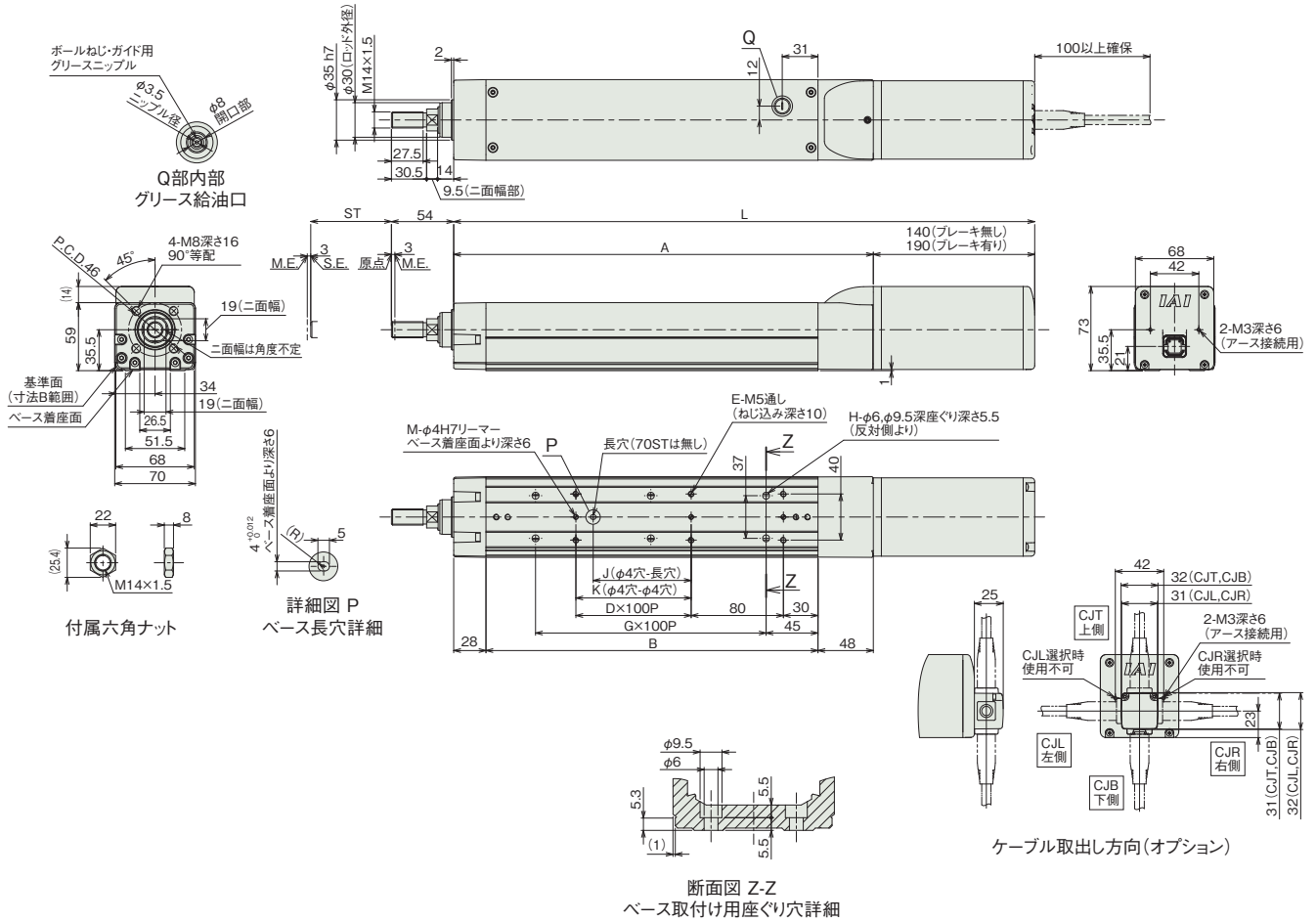
オプション

ケーブル型式

## ■RCP6-RAA7C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 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
	RCP6S	ブレーキ無し	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879
		ブレーキ有り	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929
A		264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K		0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	
M		2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	
ロッド先端静的許容荷重(N)		175	147	126	111	99	89	81	74	68	63	
RCP2	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	
RCD ロッド先端動的許容トルク(N・m)		5	4.5	4	3.6	3.3	3	2.8	2.5	2.32	2.16	

## ■ストローク別質量

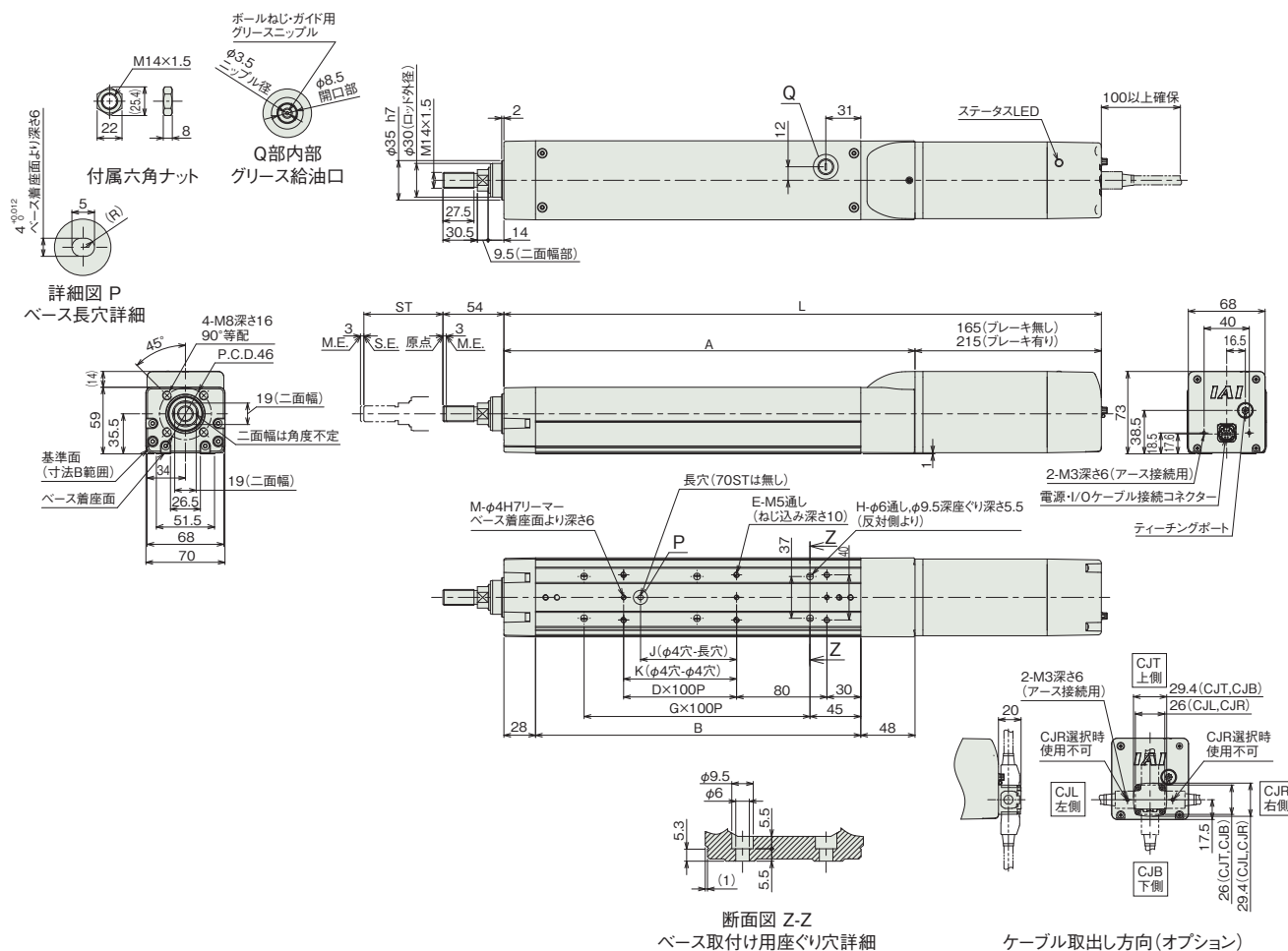
ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無し	4.0	4.3	4.6	4.8	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5
		ブレーキ有り	4.4	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	6.9
	RCP6S	ブレーキ無し	4.2	4.5	4.7	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.7
		ブレーキ有り	4.6	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	7.1



■RCP6S-RR7C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 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	CIT	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		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
 注意事項  
 非搭載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

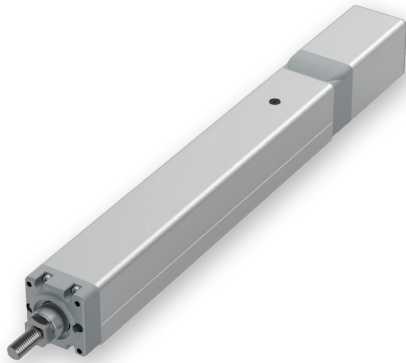
# RCP6-RAA8C

# RCP6S-RAA8C

±10μm 標準  
 バッテリーレスアップ  
 モーターレスアップ  
 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/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション		
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアップ	60P   パルスモーター 60P   サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 700 700mm (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指定 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		



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 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 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 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	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RAA8C		RCP6S-RAA8C
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

### メインスペック

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

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

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

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

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

リード10

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

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

リード5

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

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

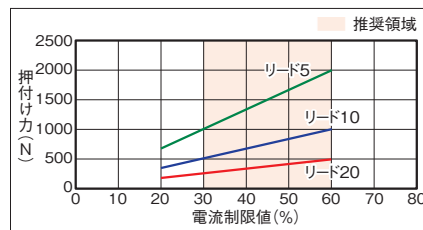
ストロークと最高速度

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

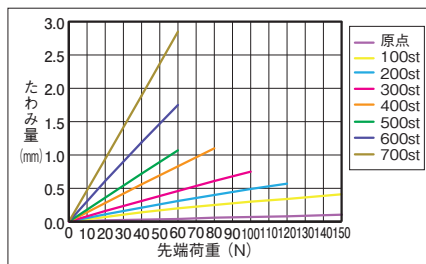
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

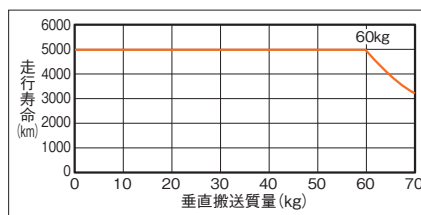
押付け力と電流制限値の相関図



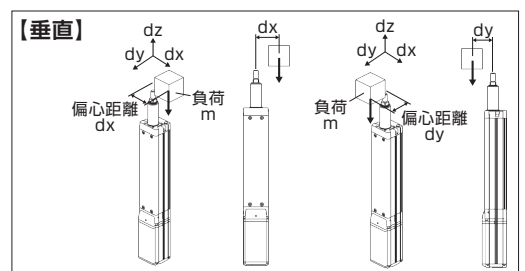
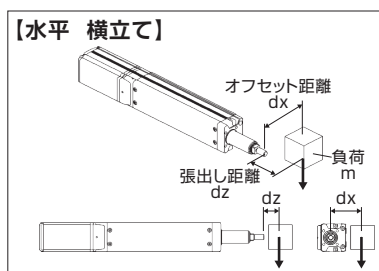
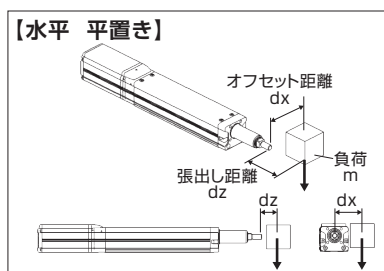
ロッドたわみ量 (参考値)



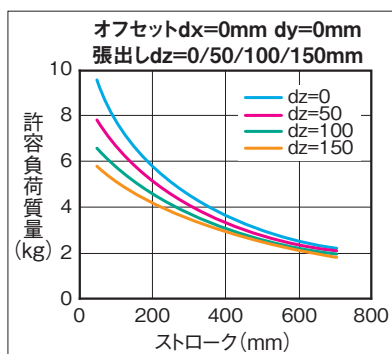
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷質量

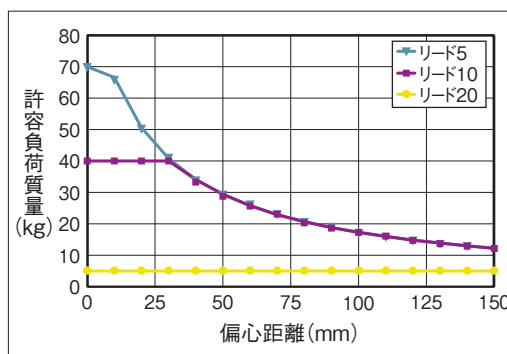


■水平



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

■垂直



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

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
リニアモーター

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

寸法図

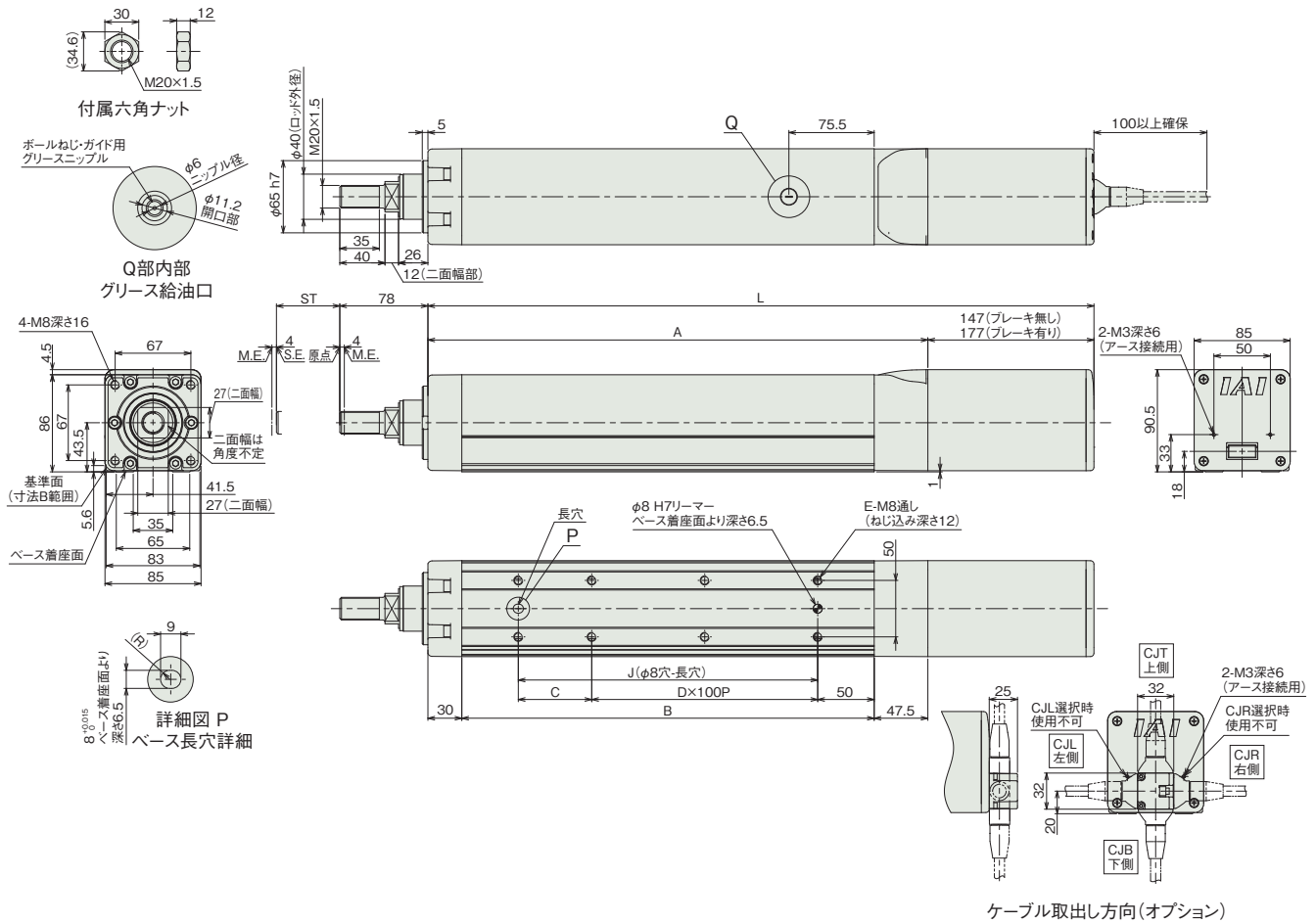
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-RRR8C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 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		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	
RCP3	ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	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	

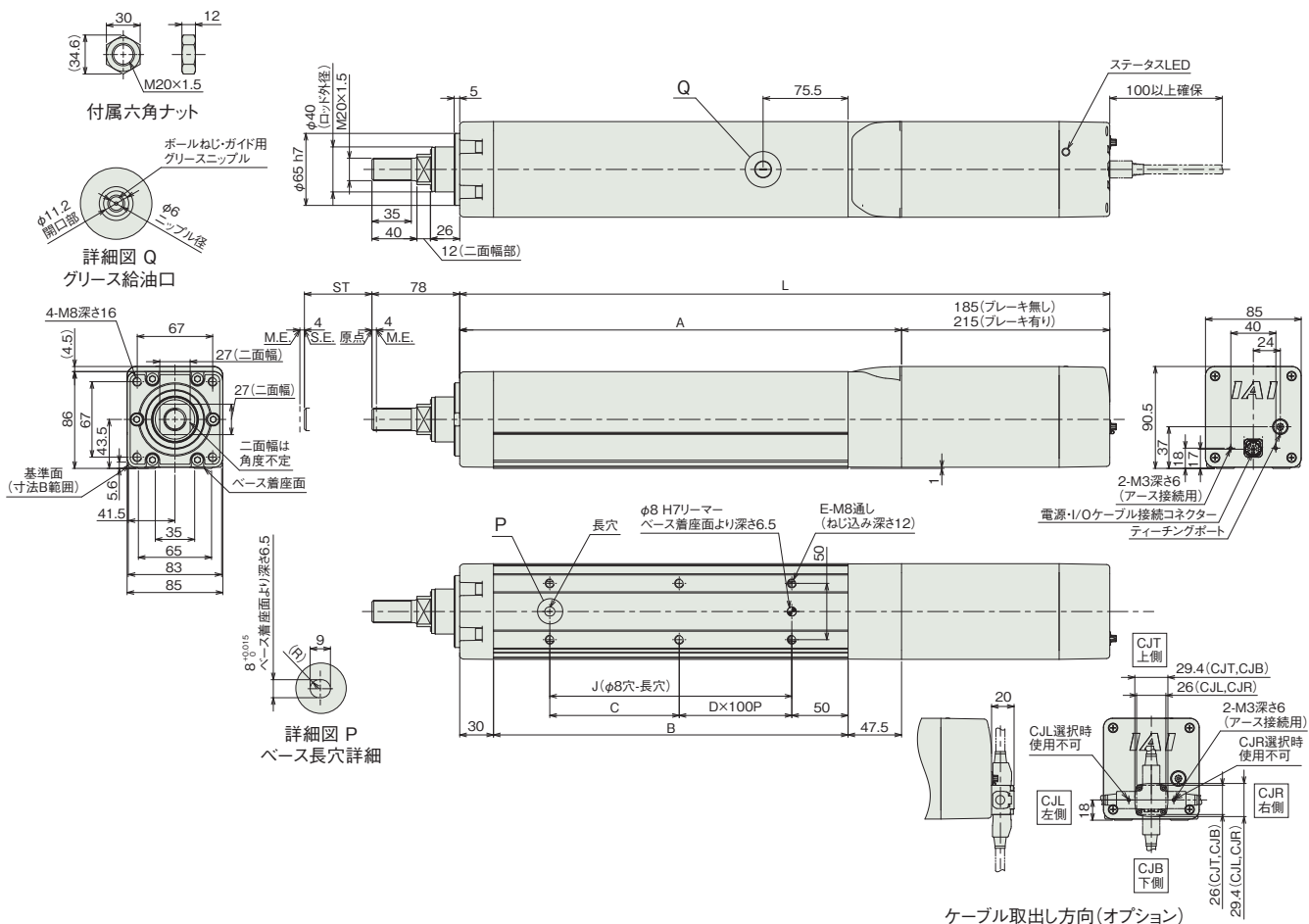
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
RCA2	RCP6	ブレーキ無し	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8
		ブレーキ有り	7.2	7.7	8.2	8.6	9.1	9.6	10.1	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4
	RCP6S	ブレーキ無し	7.0	7.4	7.9	8.4	8.8	9.3	9.8	10.3	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1
		ブレーキ有り	7.5	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.8	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7

■RCP6S-RR8C

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

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ネットワーク ※選択																
ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	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	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	-	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/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCP6-WRA10C

# RCP6S-WRA10C

±10μm | バッテリーレスアプソ | 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

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	WRA10C	WA   バッテリーレスアプソ	35P   パルスモーター 35□サイズ	16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50   50mm 500   500mm (50mmごと)	RCP6   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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- (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 1-321 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 1-313 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-597	-

(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		RCP6S-WRA10C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613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
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
押付け	定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
ブレーキ	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	押付け時最高速度 (mm/s)	40	20	20	20	
ブレーキ仕様	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	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※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				
	加速度(G)				
速度 (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				
	加速度(G)				
速度 (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		
	加速度(G)							
速度 (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		
	加速度(G)								
速度 (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	
	加速度(G)	
速度 (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	
	加速度(G)	
速度 (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
	加速度(G)		
速度 (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
	加速度(G)			
速度 (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	

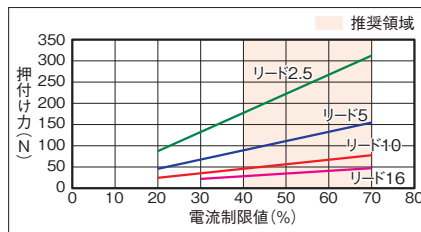
ストロークと最高速度

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	<260>	<260>	240
	高出力無効	<260>	<215>	240
2.5	高出力有効	175	145	120
	高出力無効	130		120

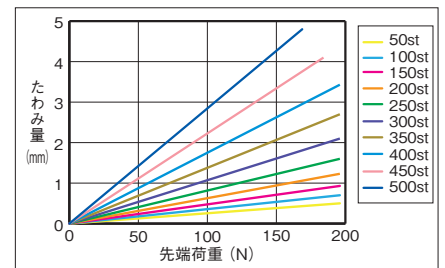
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

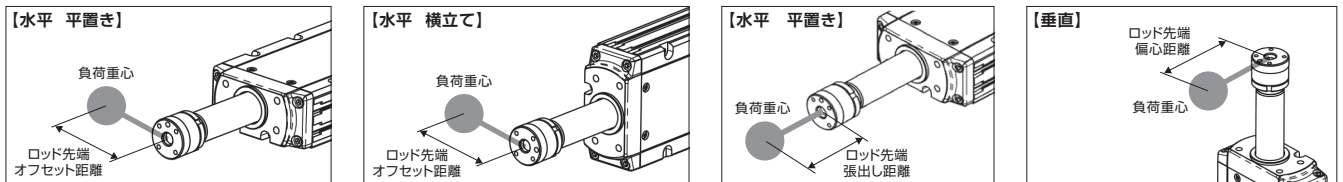
押付け力と電流制限値の相関図



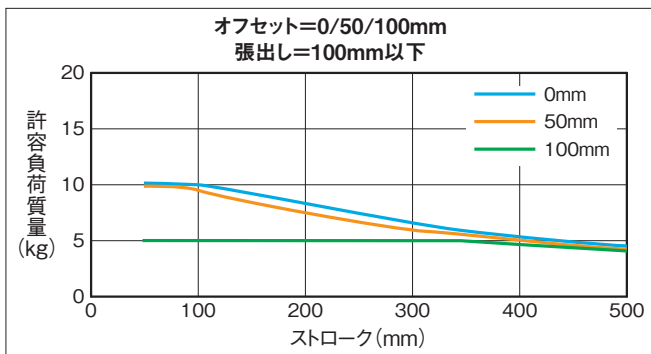
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

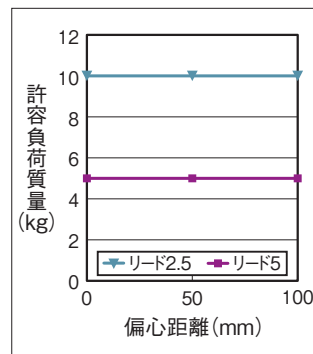


■水平



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

■垂直



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

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

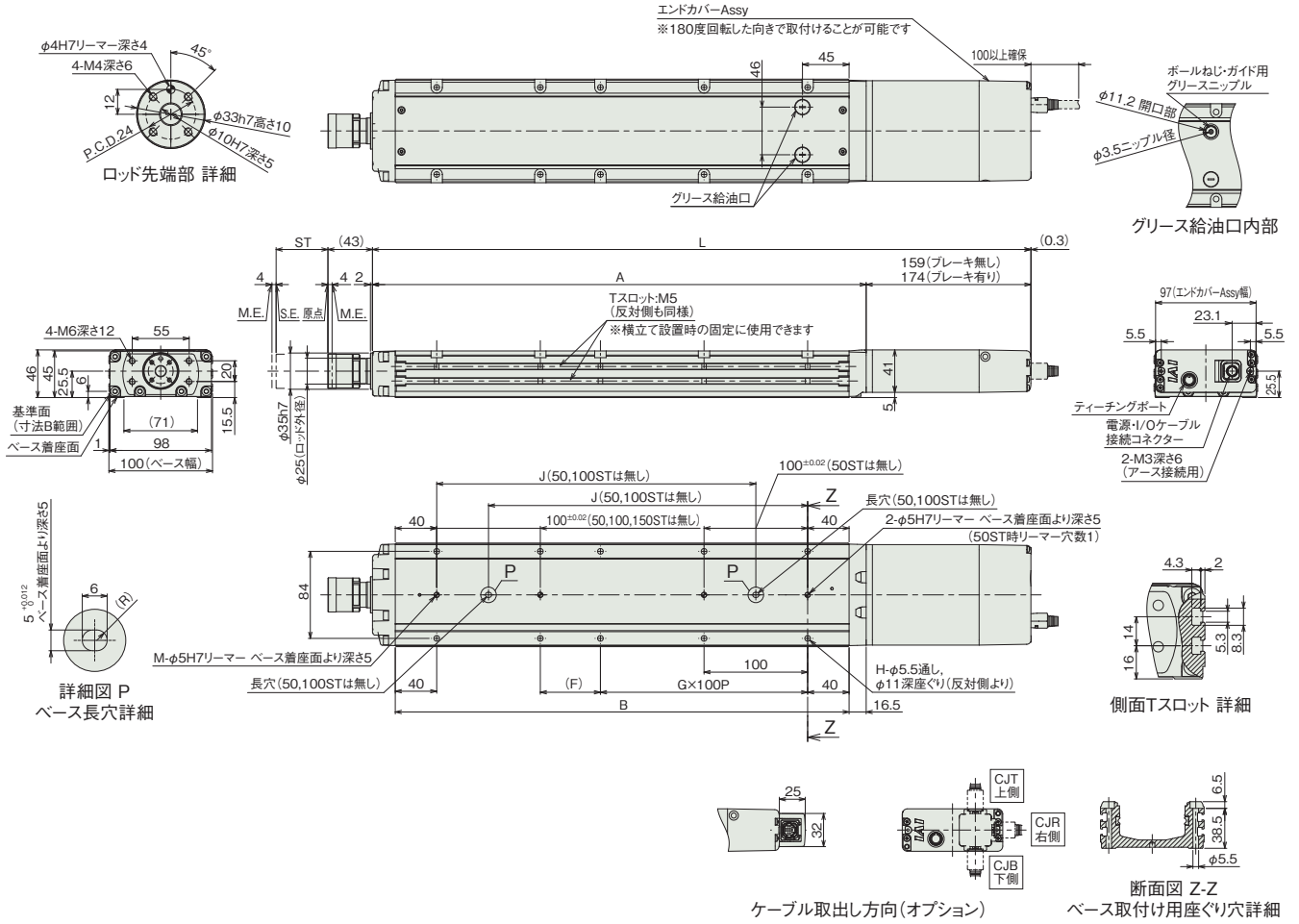




■RCP6S-WRA10C

(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) 先端フランジリナー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リナー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク  
 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	CIT	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		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

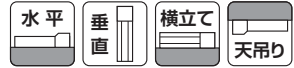
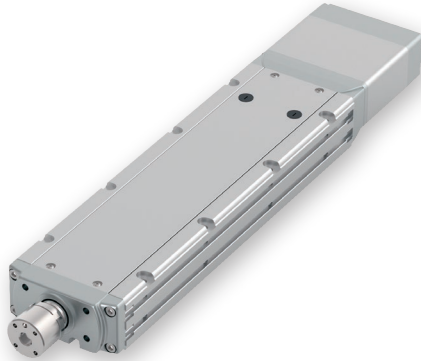
# RCP6-WRA12C

# RCP6S-WRA12C

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

### 型式項目

シリーズ		WA	42P	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラ別置 RCP6S   コントローラ内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 42P   パルスモーター 42   サイズ	20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	50   50mm 500   500mm (50mm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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

- 選定上の注意**
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。【ストロークと最高速度】にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
  - 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
  - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
  - 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1-321ページをご確認ください。
  - RCP6S（コントローラ内蔵）のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-335ページをご参照ください。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。
  - リード12、20は、垂直で設置することはできません。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-597	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) 4方向コネクタ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4-613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)	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
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	7.5	17.5
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	6	13
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	-	340	200
		最低速度 (mm/s)	-	-	8	4
押付け	定格加減速度 (G)	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
	押付け時最大推力 (N)	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370
		押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

リード12

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

リード6

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

リード3

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

■高出力設定無効(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 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	7.5	5.5
160	7.5	5.5
320	7.5	2.5
480	3	0.5

リード12

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

リード6

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

リード3

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

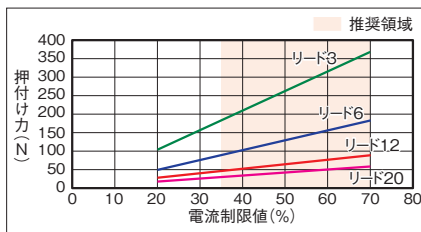
ストロークと最高速度

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

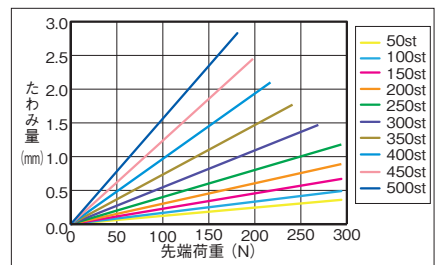
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

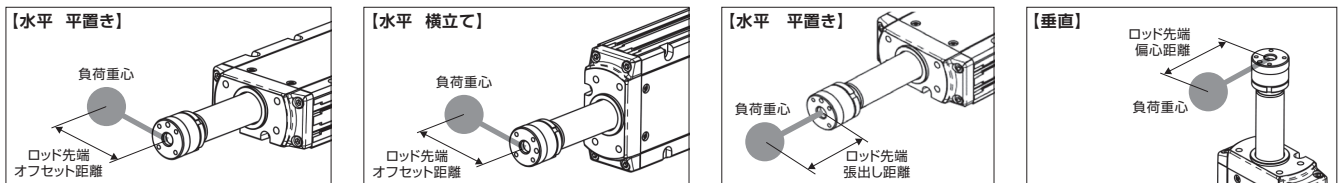
押付け力と電流制限値の相関図



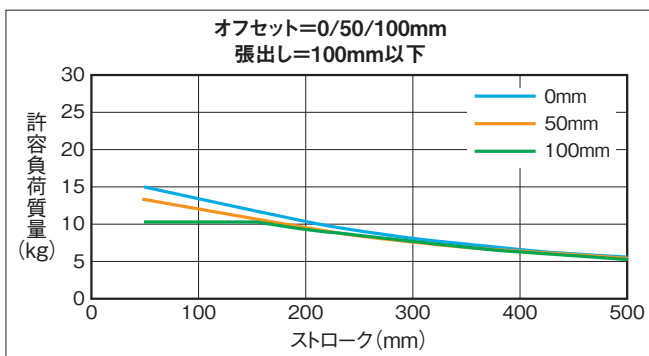
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

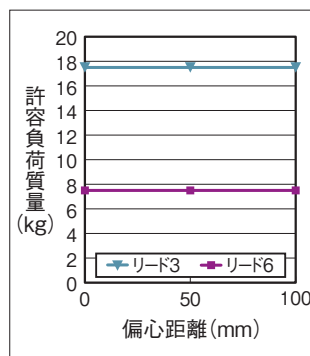


■水平



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

■垂直



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

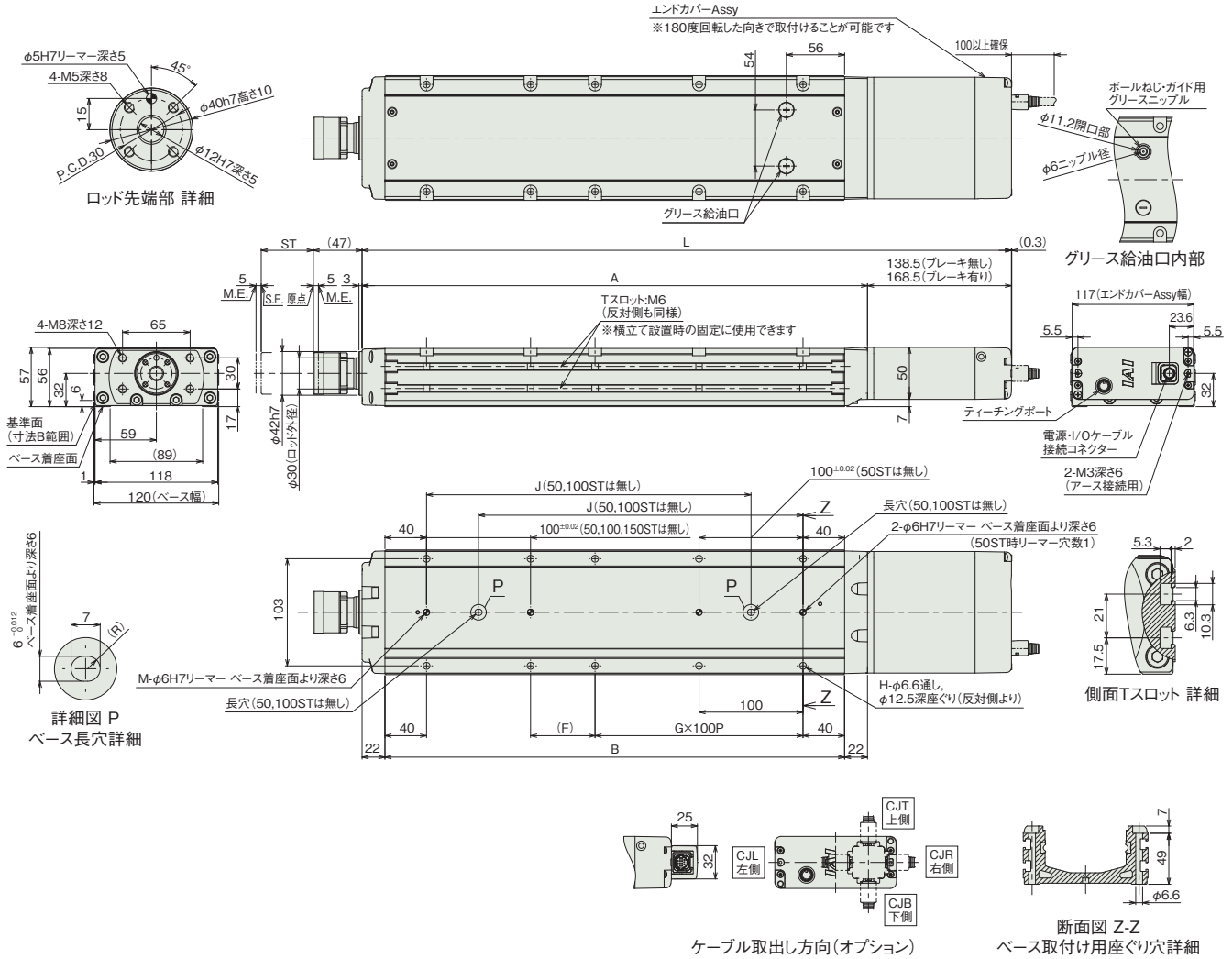
選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル型式  
オプション  
ケーブル型式  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2



■RCP6S-WRA12C

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

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



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択										ECM					
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317		
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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は、8-181ページをご確認ください。

選定  
 注意事項  
 非搭載機種  
 ラジアルシリンダー  
 ロッド  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

# RCP6-WRA14C

# RCP6S-WRA14C

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

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別置 RCP6S   コントローラー内蔵	WRA14C	WA   バッテリーレスアップ	56P   パルスモーター 56mmサイズ	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	50   50mm 600   600mm (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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。【ストロークと最高速度】にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 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1-321ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-335ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。
- リード 16、24 は垂直で設置することはできません。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-597	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA14C		RCP6S-WRA14C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8mm 「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4-613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	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	25	50	65	85
水平	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	37	45	57	
	最高速度 (mm/s)	630	560	420	210	
	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.1	0.3	0.3	0.1
垂直	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	15	25
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	12	18	
	最高速度 (mm/s)	-	-	210	130	
速度/加減速度	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
ブレーキ	押付け時最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	15	25	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	600	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

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

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表 ※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 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	22	14	12	12
210	25	22	14	12	12
420	25	18	14	6	5
630	20	8	2		

リード16

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

リード8

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

リード4

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

■高出力設定無効(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 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	18	9.5
210	18	9.5
420	8	3

リード16

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

リード8

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

リード4

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

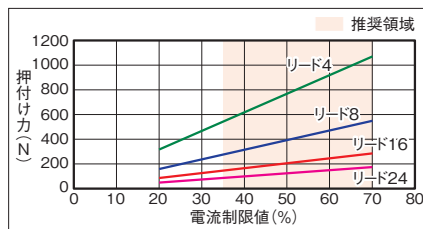
ストロークと最高速度

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

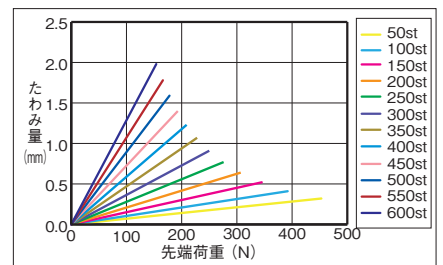
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

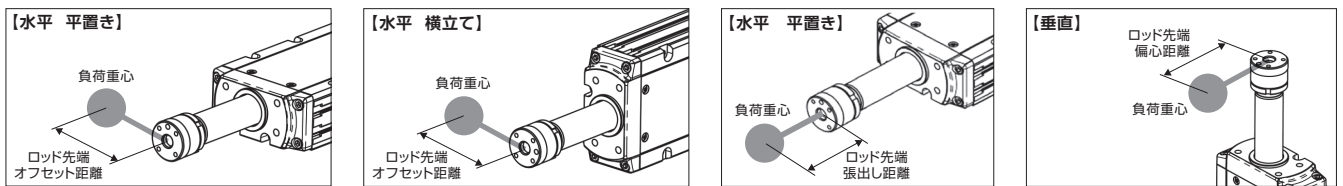
押付け力と電流制限値の相関図



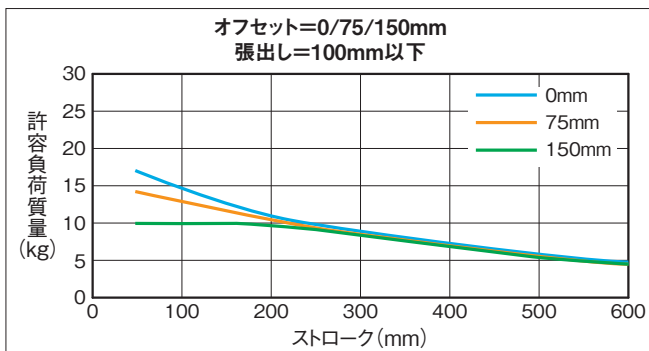
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

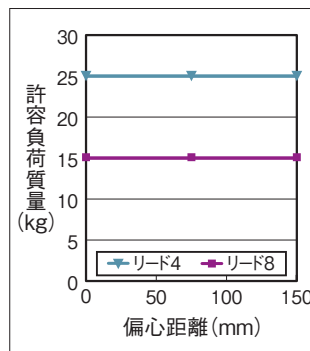


■水平



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

■垂直



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

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ラジアルシリンダー  
ロッド  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

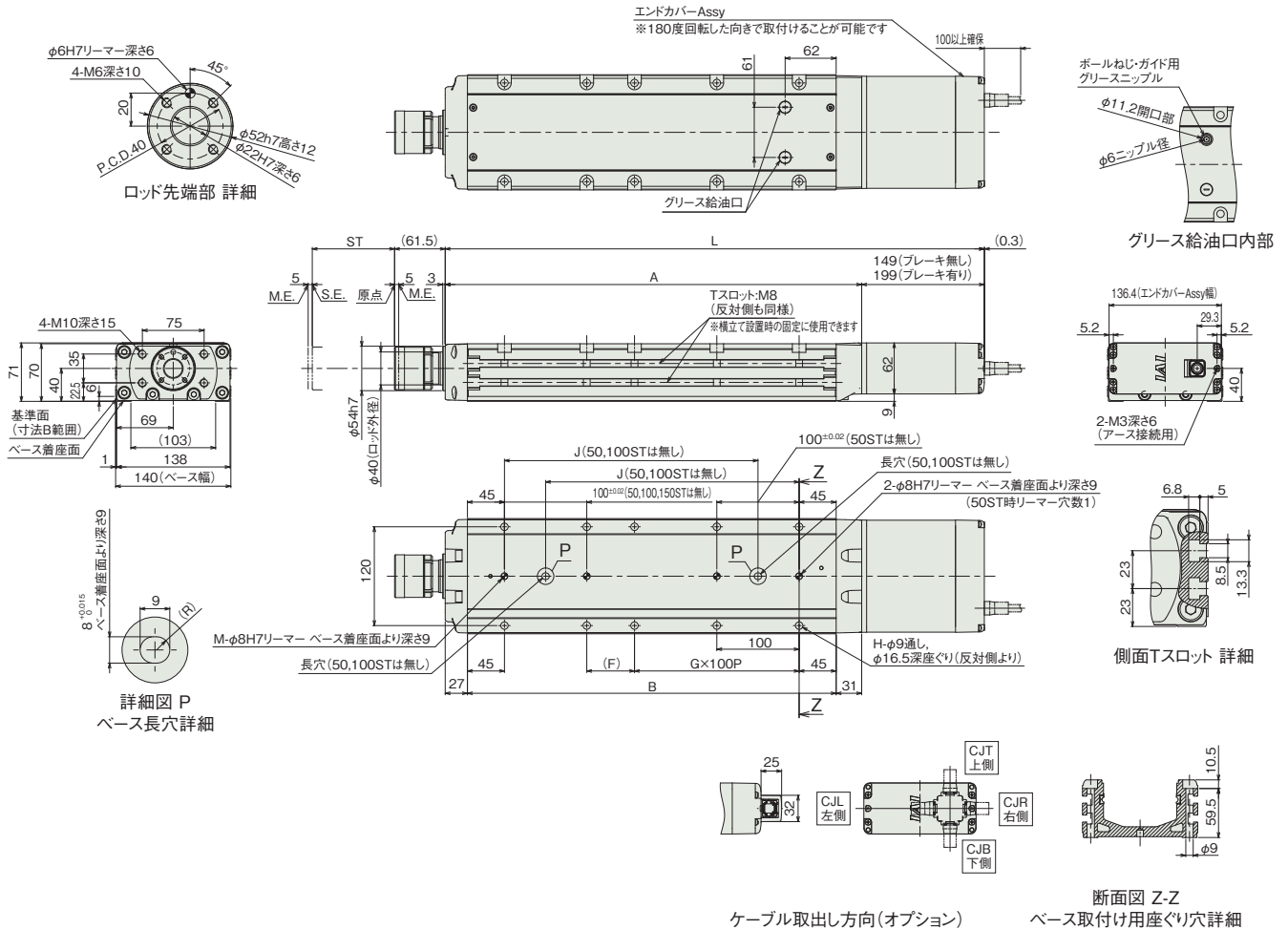
オプション

ケーブル型式

■RCP6-WRA14C

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

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



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無し	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
RCP2 3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
	オフセット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
RCD 5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	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	14.6	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

■ストローク別質量

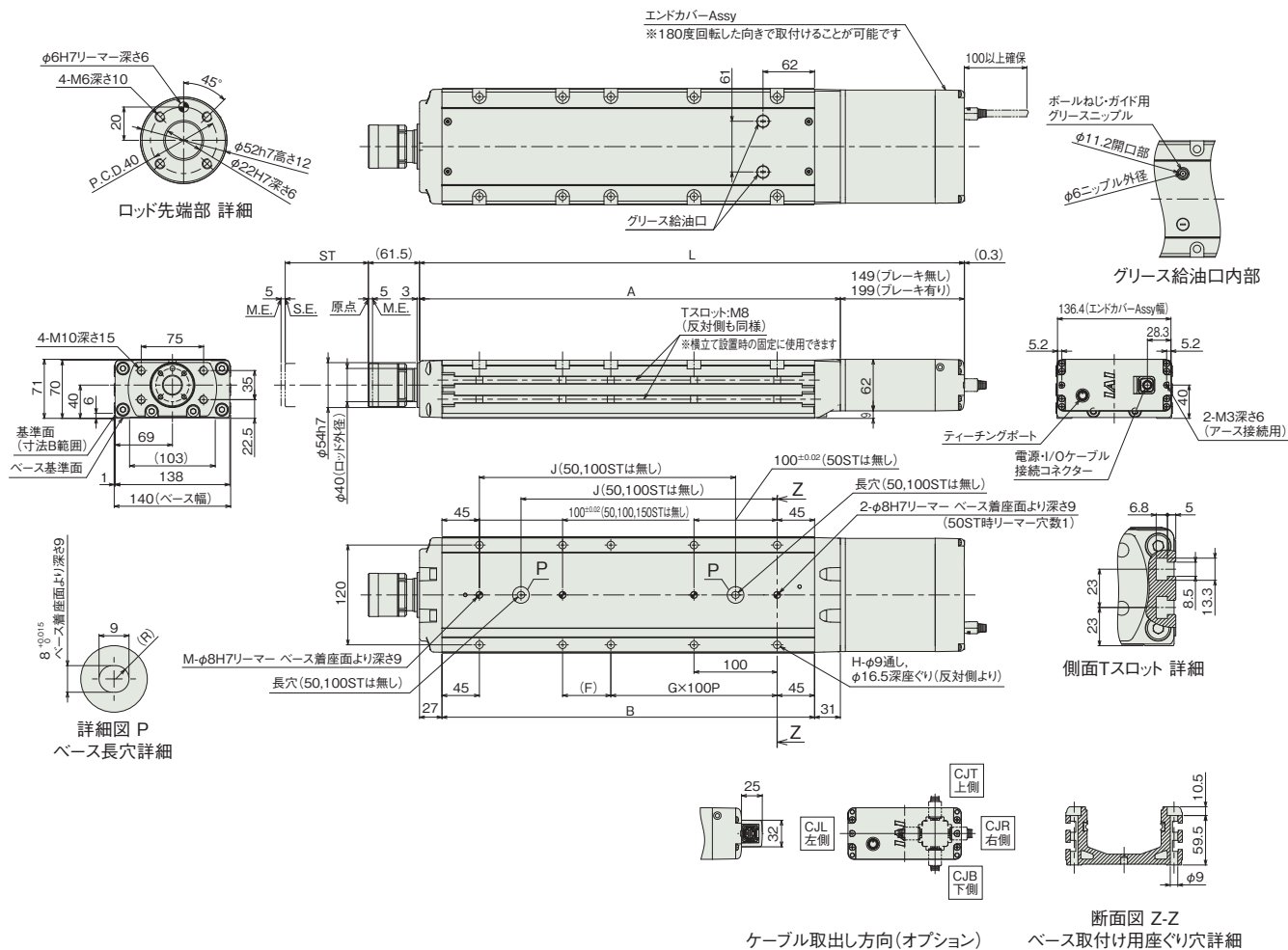
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
RCP6	ブレーキ無し	8.0	8.9	9.8	10.6	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7
	ブレーキ有り	8.5	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.6	15.5	16.4	17.3	18.2
RCP6S	ブレーキ無し	8.0	8.9	9.8	10.7	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.8	17.7
	ブレーキ有り	8.5	9.4	10.3	11.2	12.0	12.9	13.8	14.7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



■RCP6S-WRA14C

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

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



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	-	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	-	-	-	-	-	-	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ラジアルシリンダー  
 ロッド  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 (一覧表)

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

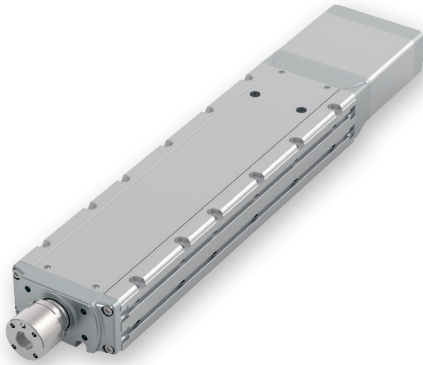
# RCP6-WRA16C

# RCP6S-WRA16C

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

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別置 RCP6S   コントローラー内蔵	WRA16C	WA   バッテリーレスアップ	60P   パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 800 800mm (50mm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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 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 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- リード 20 は垂直で設置することはできません。
- 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	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA16C		RCP6S-WRA16C
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-597	-

### メインスペック

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

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

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

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

リード10

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

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
88	36.5	
100	36.5	
110	29.5	
120	24.5	
130	19.5	
140	16.5	
140	14.5	
150	11	
160	9.5	
170	5.5	
180	4.5	
190	2.5	
200	0.5	

リード5

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

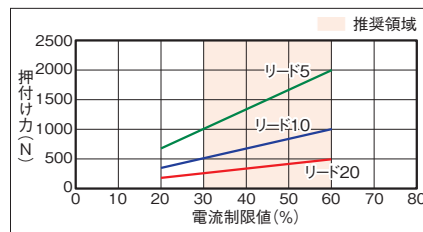
姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
48	70	
60	70	
70	50	
70	35	
80	25	
90	20	
100	13	

ストロークと最高速度

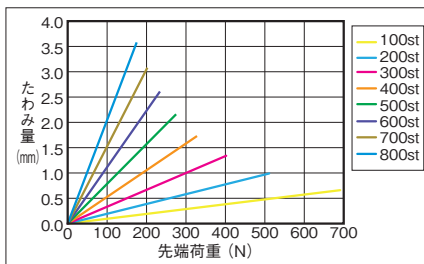
リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150~400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	280	405	450	400	340	295	260	225	200	180	180
10	240	<200>	230	195	165	145	125	110	100	90	90
5	130	<100>	115	95	80	70	60	55	50	45	45

(注) < >内は垂直使用の場合です。 (単位はmm/s)

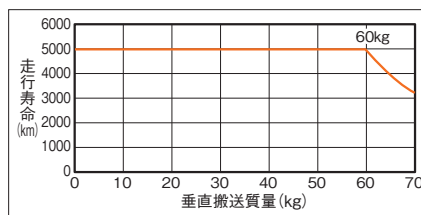
押付け力と電流制限値の相関図



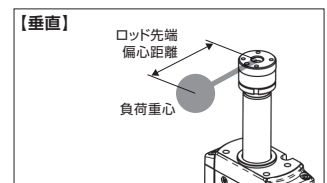
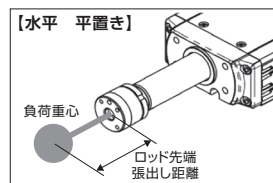
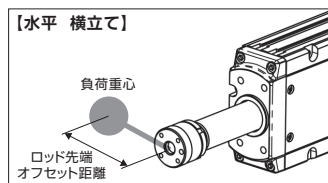
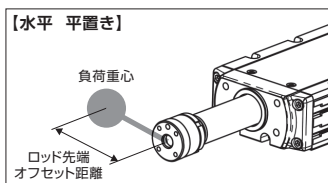
ロッドたわみ量 (参考値)



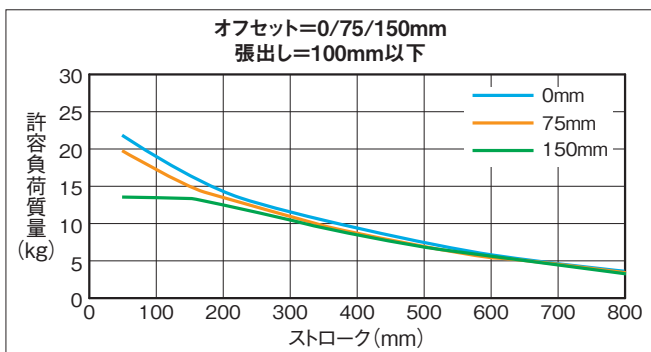
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷質量

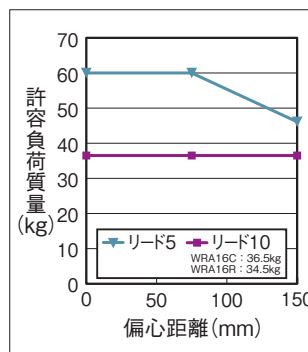


■水平



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

■垂直



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

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

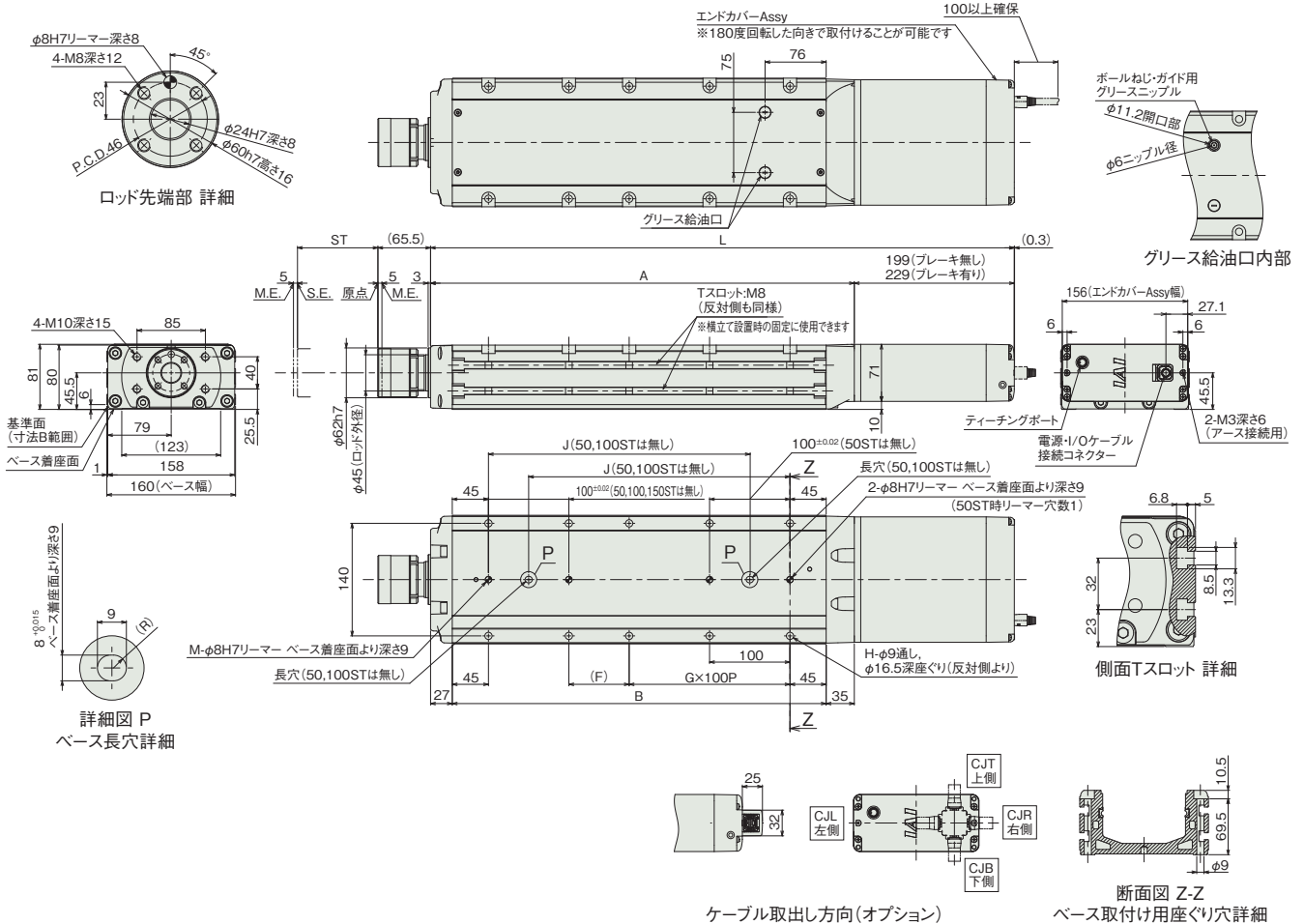
RCS2



■RCP6S-WRA16C

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

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



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外觀	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	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。

選定  
 注意事項  
 非搭載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 (一覧表)

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

# RCP6-RA4R

# RCP6S-RA4R

±10μm

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**40mm**

**24v**  
パルス  
モーター

### 型式項目

	<b>RA4R</b>	<b>WA</b>	<b>35P</b>					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵	WA	バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 200 200mm (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。



- (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1-321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1-313ページをご参照ください。



### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	<b>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	<b>CJO</b>	4-585	-
フランジ (注1)	<b>FL</b>	4-587	-
フット金具	<b>FT</b>	4-590	-
モーター左折返し仕様 (注2)	<b>ML</b>	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	<b>MR</b>	4-594	-
モーター上折返し仕様 (注2)	<b>MT</b>	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	<b>NFA</b>	4-595	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-
Tスロットナットバー	<b>NTB</b>	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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		RCP6S-RA4R
		P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。

### メインスペック

	項目	内容				
RCP5	リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	12	25	40
最大可搬質量 (kg) (高出力無効)		5	10	22	35	
RCP4	水平	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
RCP3	速度/加減速度	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
RCP2	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
RCP2	垂直	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
RCD	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
RCA2	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
RCA	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
RCA	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

リード10

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

リード5

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

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	10	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 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	5	3	1	
140	5	3	1	
280	5	3	1	
420	4	2.5	0.5	
560	3	1.5	0.5	

リード10

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

リード5

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

リード2.5

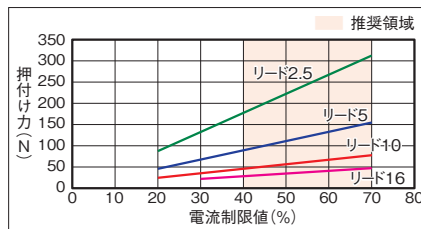
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	35	30	10	
20	35	30	10	
40	35	30	10	
65	35	25	10	
85	30	20	7	
105	25	15	5	
130	20	10	4	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~200 (50mm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



選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル  
型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RA2

RCA

RCS4

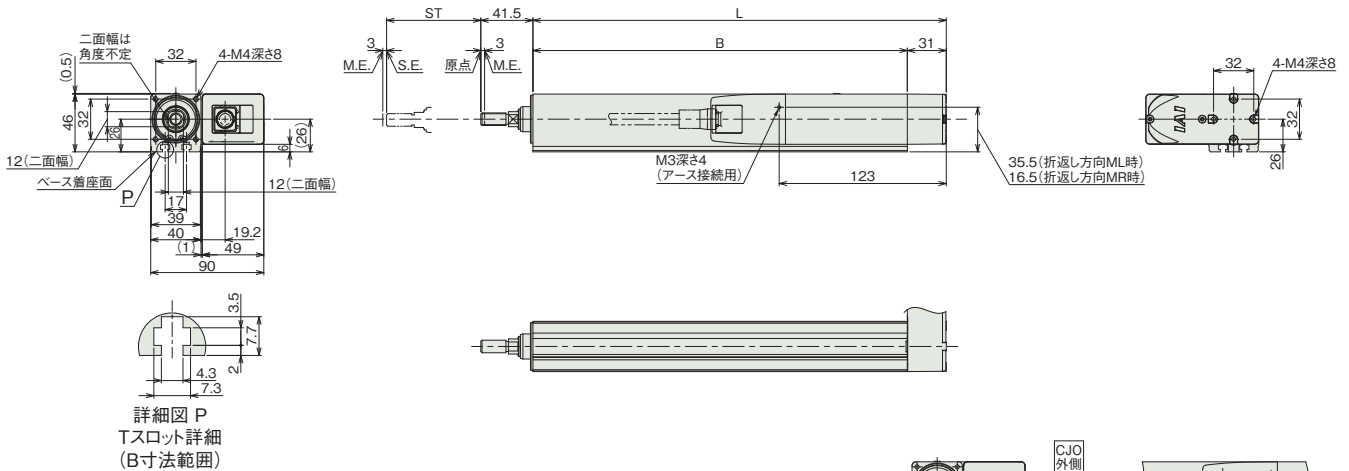
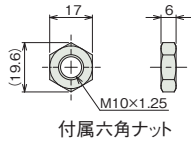
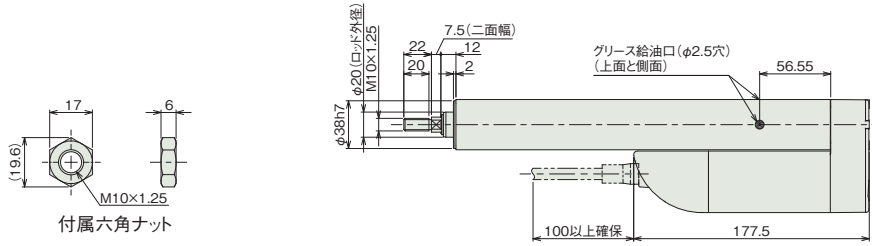
RCS3

RCS2

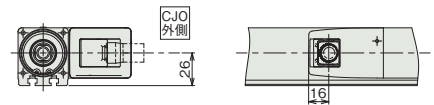
### ■RCP6-RA4R

(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



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

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

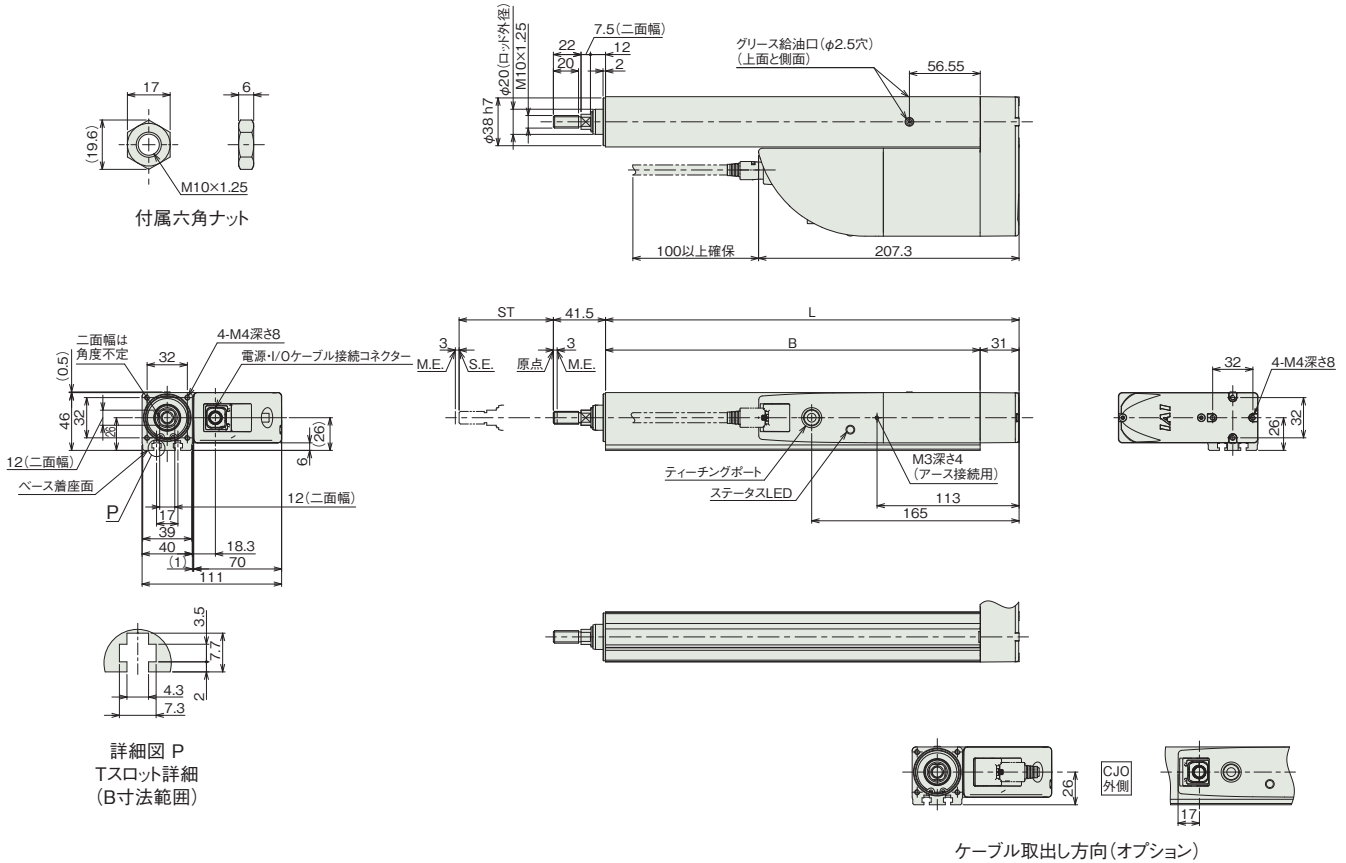
RCS2



■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



■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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	-	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ラジアルシリンダー  
ロッド  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
ケーブル表

# RCP6-RA6R

# RCP6S-RA6R

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

### 型式項目

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	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	RA6R	WA	42P	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCN RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。



### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー	NTB	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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		RCP6S-RA6R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(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4-613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	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
		最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
最大可搬質量 (kg) (高出力無効)		1	4	10	20	
最高速度 (mm/s)		800	700	450	225	
最低速度 (mm/s)		25	15	8	4	
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	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	
	押付け時最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

リード6

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

リード12

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

リード6

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

リード3

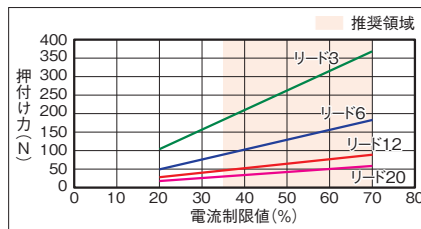
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	20	
25	40	25	20	
50	40	25	20	
75	40	25	12	
100	40	25	9	
125	40	25	5	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~300 (50mm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



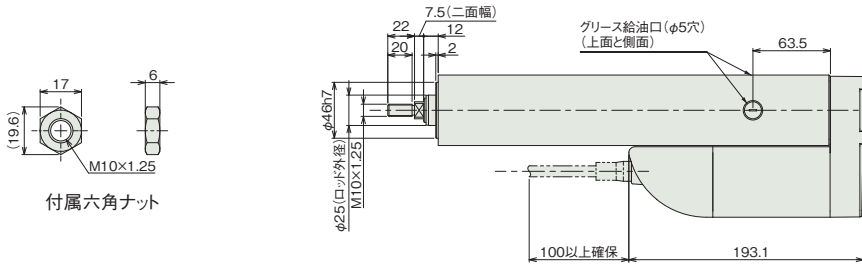
選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボット  
ケーブル型式  
オプション  
テーブル

- RCP6/  
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2

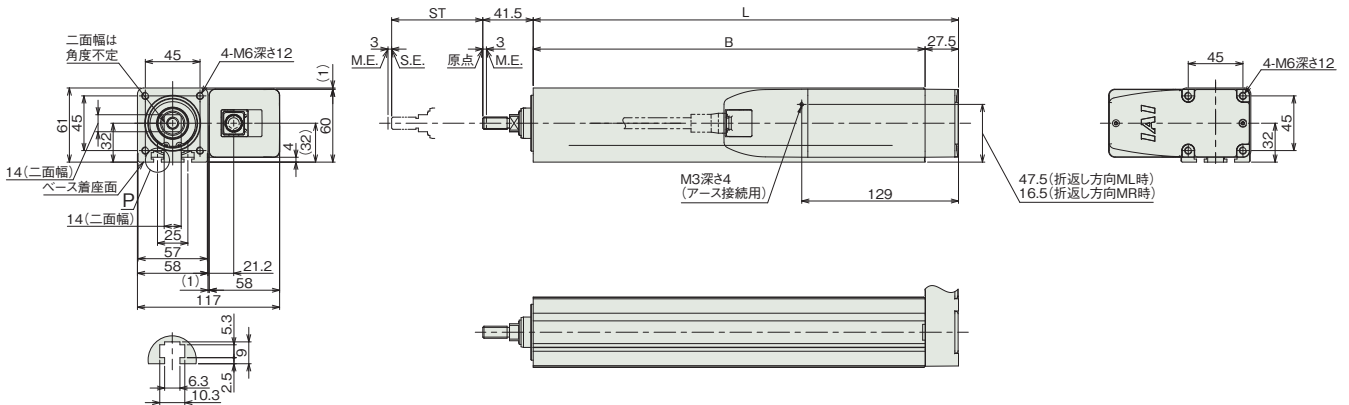
## ■RCP6-RA6R

(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。

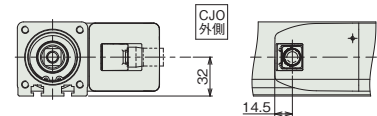
ST : ストローク  
M.E. : メカニカルエンド  
S.E. : ストロークエンド



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	4.8
	ブレーキ有り	2.9	3.3	3.7	4.1	4.9



# RCP6-RA7R

# RCP6S-RA7R

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

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	RA7R RA7S	WA WA	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 300 50mm 300mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCAN RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。



### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー	NTB	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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		RCP6S-RA7R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(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。  
 □□□はケーブル長さをご記入。(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4-613ページをご確認ください。

### メインスペック

項目	内容		
	項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	24 16 8 4	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	20 50 60 80
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18 40 50 55
		最高速度 (mm/s)	800 560 420 175
		最低速度 (mm/s)	30 20 10 5
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.3 0.3	
	最高加減速度 (G)	1 1 1 1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3 8 18 28
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3 5 17.5 26
		最高速度 (mm/s)	640 560 350 175
最低速度 (mm/s)		30 20 10 5	
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5 0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5 0.5	
	押付け時最大推力 (N)	182 273 547 1094	
	押付け時最高速度 (mm/s)	20 20 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	3 8 18 28	
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50 50	
	最大ストローク (mm)	300 300 300 300	
ストロークピッチ (mm)	50 50 50 50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注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 <sup>2</sup>
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	バッテリーレスソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

リード16

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

リード8

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

リード4

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

リード16

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

リード8

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

リード4

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

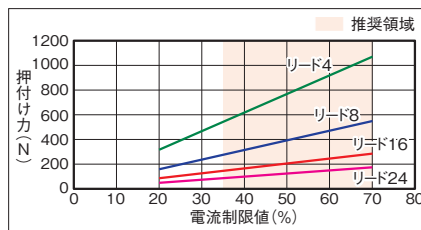
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

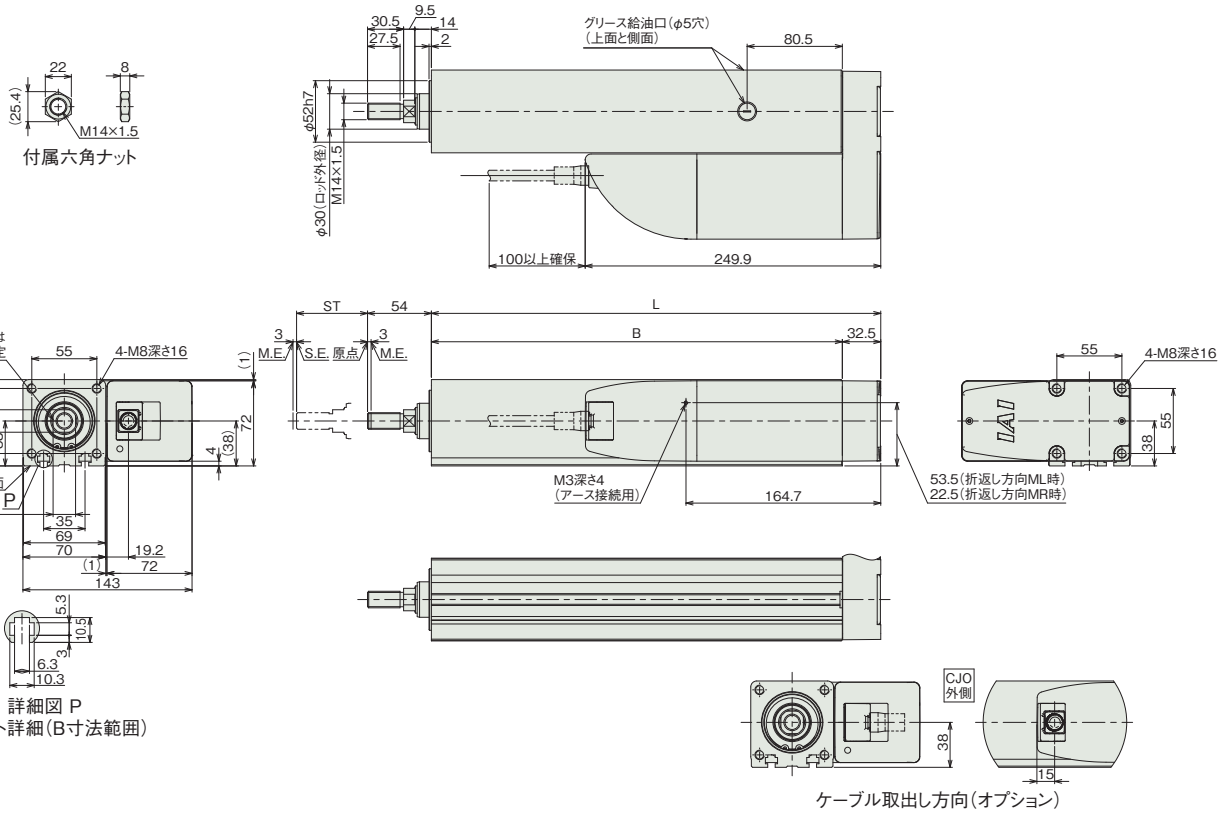
RCS3

RCS2

### ■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

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

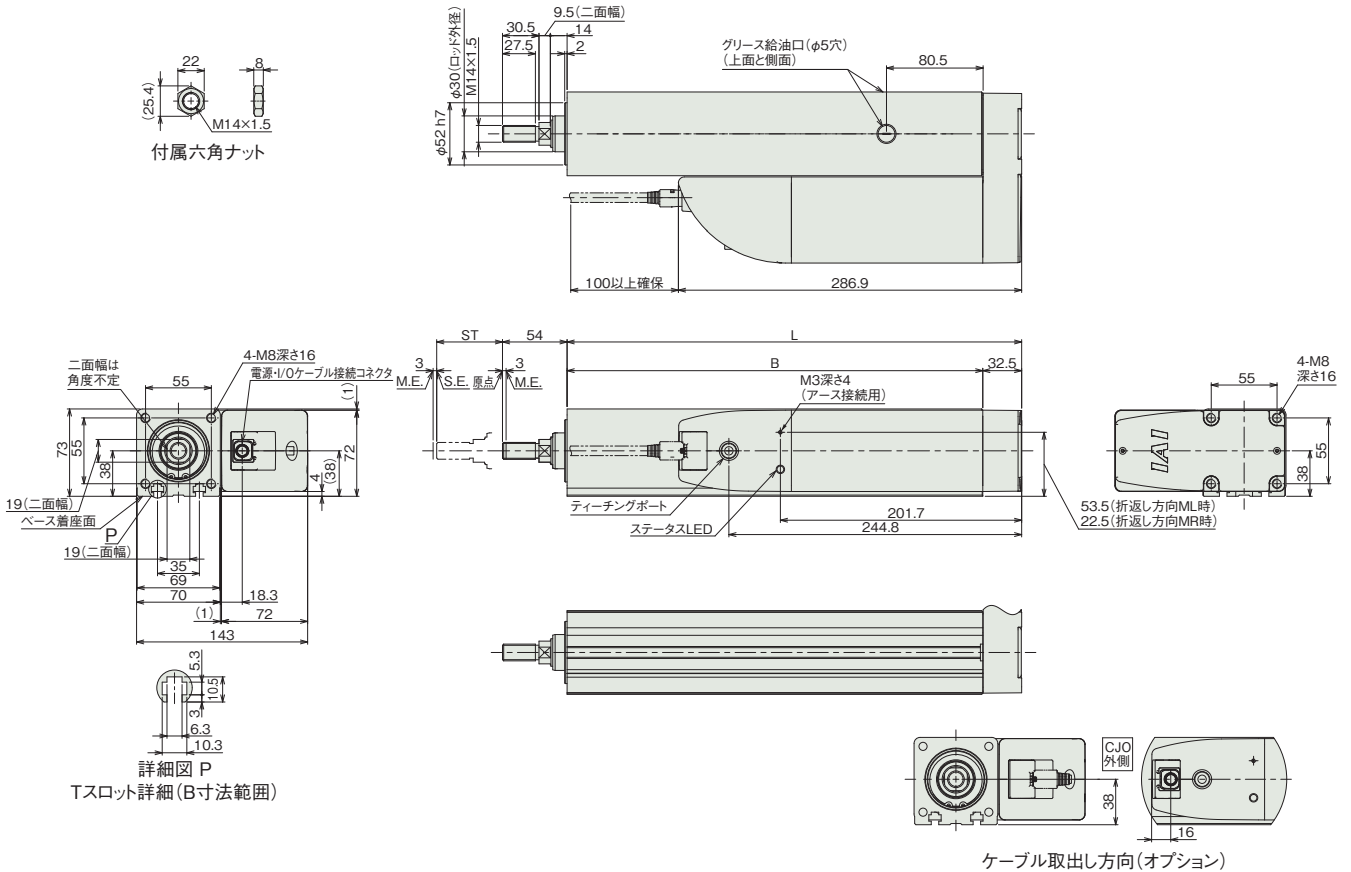
RCS2



■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	CIT	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,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCP6-RA8R

# RCP6S-RA8R

±10μm

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅  
**90mm**

24V  
パルス  
モーター

### ■型式項目

	<b>RA8R</b>	<b>WA</b>	<b>60P</b>					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA   バッテリーレスアプソ	60P   パルスモーター 60□サイズ	20   20mm 10   10mm 5   5mm	50   50mm 300   300mm (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



(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、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 1-321 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) は、デューティ比 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 1-313 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。

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	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	<b>B</b>	4-585	-
ケーブル取だし方向変更 (外側)	<b>CJO</b>	4-585	-
フランジ (注1)	<b>FL</b>	4-587	-
フート金具	<b>FT</b>	4-590	-
モーター左折返し仕様 (注2)	<b>ML</b>	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	<b>MR</b>	4-594	-
モーター上折返し仕様 (注2)	<b>MT</b>	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	<b>NFA</b>	4-595	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-
Tスロットナットバー	<b>NTB</b>	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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-RA8R		RCP6S-RA8R
		P4	P6	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-
		-	-	-

### メインスペック

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

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

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

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

リード10

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

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

リード5

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

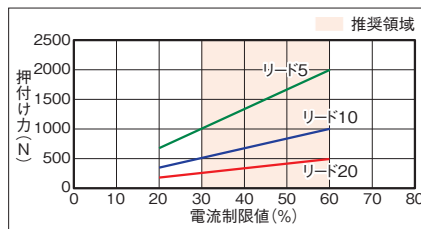
姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	70
45	70
60	45
70	35
80	25
90	16
100	10

ストロークと最高速度

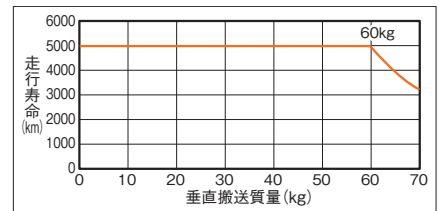
リード (mm)	50~300 (50mmごと)
20	400
10	200
5	100

(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



選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
リニアシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル  
型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

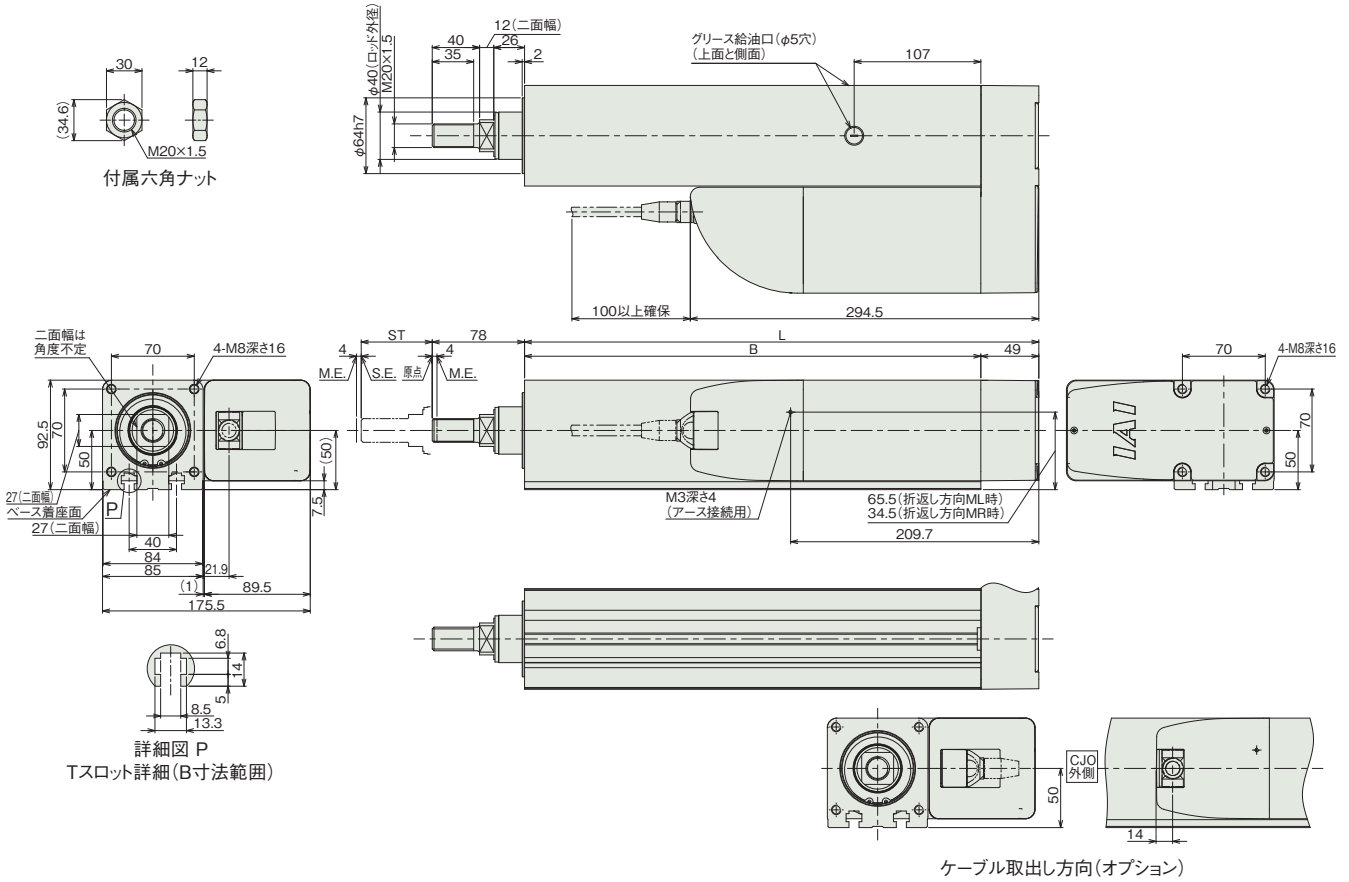
オプション

ケーブル型式

## ■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
	ブレーキ有り	9.2	10.1	11	11.9	12.8

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

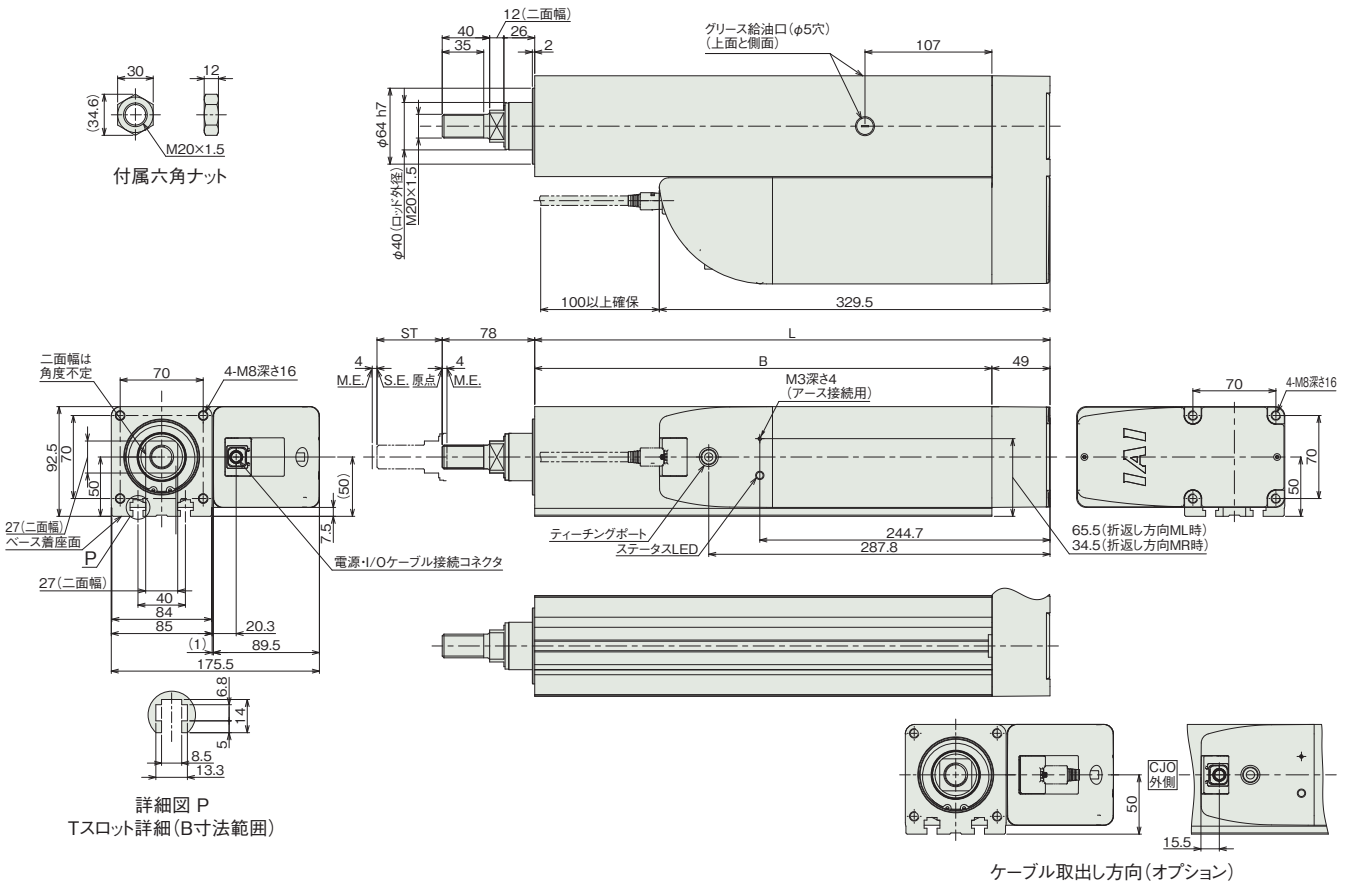
RCS3

RCS2

■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



■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

選定  
 注意事項  
 非搭載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ネットワーク ※選択																
ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	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/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

# RCP6-RRA4R

# RCP6S-RRA4R

±10μm

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**40mm**

**24v**  
パルスモーター

### 型式項目

RRA4R		WA		35P											
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ		ケーブル長		オプション					
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA   バッテリーレスアップ	35P   パルスモーター 35   □サイズ	16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	60   60mm 410   410mm (50mm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					



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

**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 1-321 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 1-313 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
ナットジョイント (注1)	NJ	4-596	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
クレビス (注1)	QR	4-599	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA4R		RCP6S-RRA4R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613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
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
押付け	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
ブレーキ	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	40	20	20	20	
ストローク	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2.5	5	10	
	最小ストローク (mm)	60	60	60	60	
	最大ストローク (mm)	410	410	410	410	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

リード10

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

リード5

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

リード2.5

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

■高出力設定無効(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 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度 (G)					
	0.3	0.7	0.3			
0	5	3	1			
140	5	3	1			
280	5	3	1			
420	4	2.5	0.5			
560	3	1.5	0.5			

リード10

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

リード5

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

リード2.5

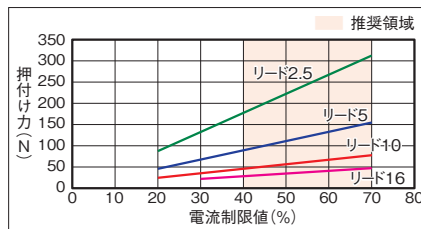
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度 (G)					
	0.3	0.7	0.3			
0	35	30	10			
20	35	30	10			
40	35	30	10			
65	35	25	10			
85	30	20	7			
105	25	15	5			
130	20	10	4			

ストロークと最高速度

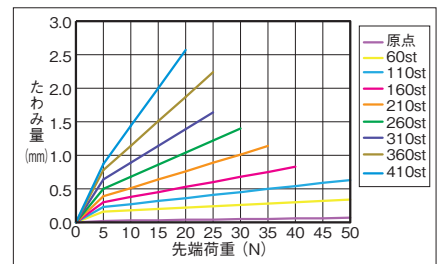
リード (mm)	接続 コントローラー	60~360 (50mmごと)	410 (mm)
16	高出力有効	840	
	高出力無効	560	
10	高出力有効	610	
	高出力無効	525	
5	高出力有効	350	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	130	

(単位はmm/s)

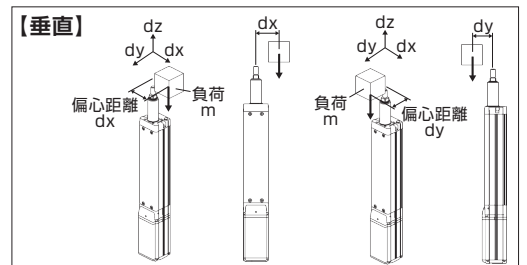
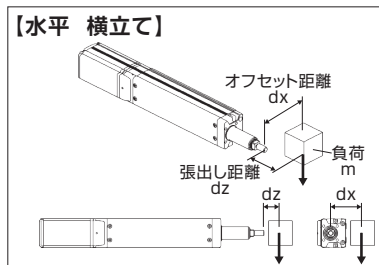
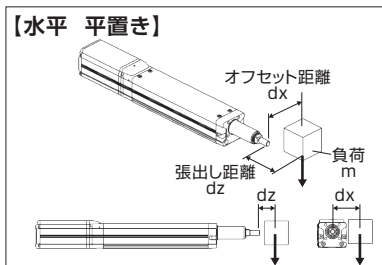
押付け力と電流制限値の相関図



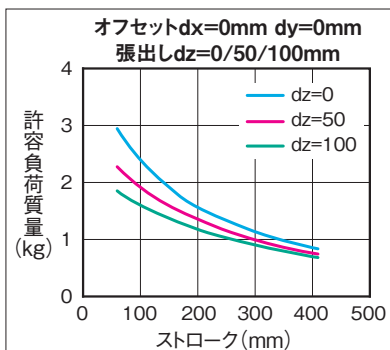
ロッドたわみ量(参考値)



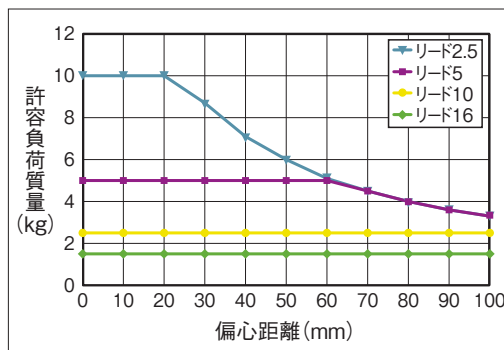
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



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

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

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

寸法図

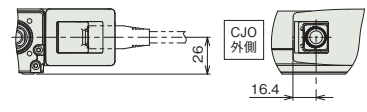
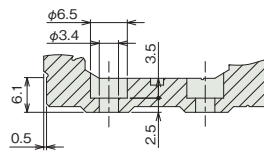
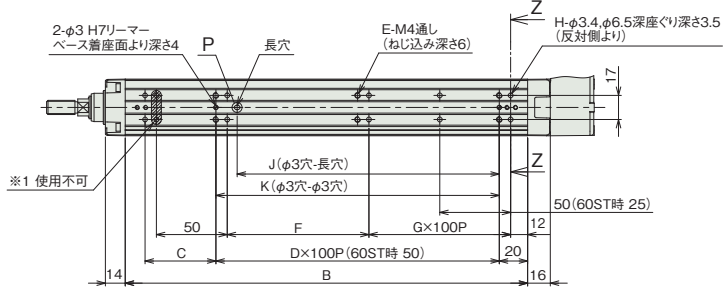
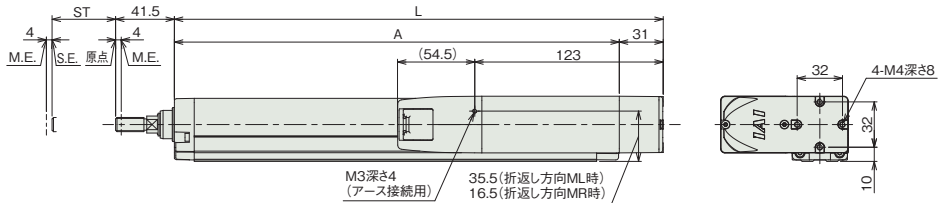
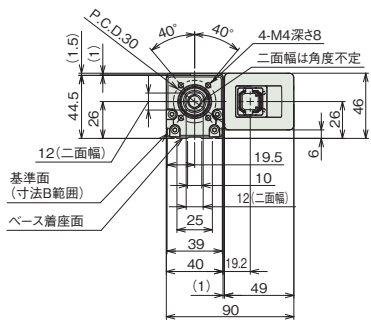
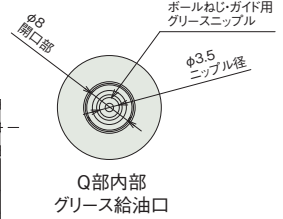
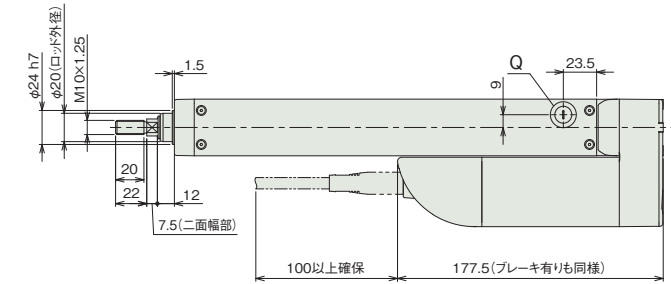
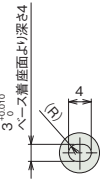
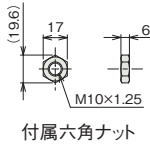
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

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



RCP6/  
RCP6S

■ストローク別寸法

RCP4	ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
	L	195	245	295	345	395	445	495	545
RCP3	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
RCP2	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
RCD	G	0	0	1	1	2	2	3	3
	H	6	6	8	8	10	10	12	12
RCA2	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
RCA	ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
	オフセット0mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
	オフセット100mm	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
RCS4	ロッド先端静的許容トルク(N·m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7

■ストローク別質量

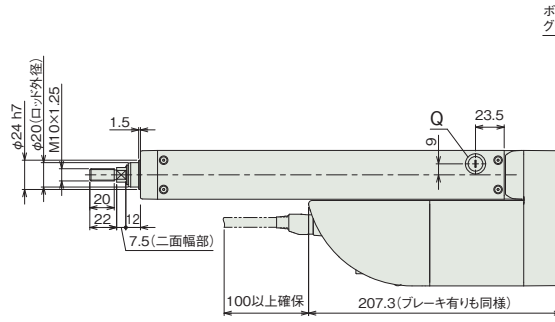
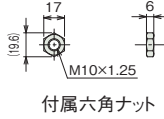
RCS3	ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410		
RCS2	質量(kg)	RCP6	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3
			ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
		RCP6S	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4
			ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4



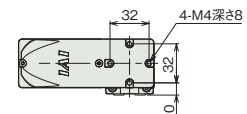
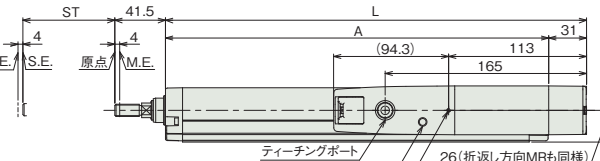
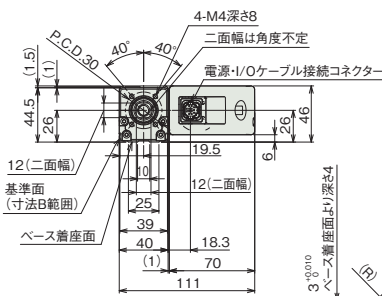
■RCP6S-RRA4R

※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。

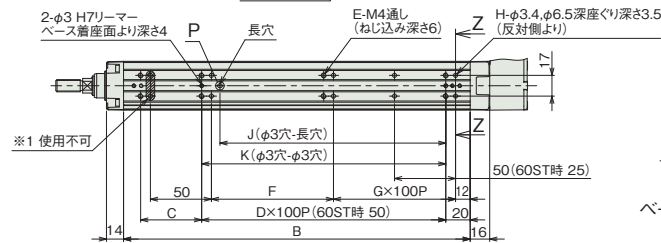
ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



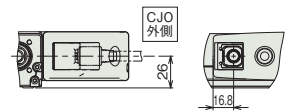
Q部内部  
グリース給油口



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)

(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	CIT	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		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

# RCP6-RRA6R

# RCP6S-RRA6R

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

### 型式項目

RRA6R		WA		42P													
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長		オプション								
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	65   65mm 415   415mm (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。

選定上の注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 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 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取だし方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-596	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
クレビス (注1)	QR	4-599	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA6R		RCP6S-RRA6R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613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
	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	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225	
	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
押付け	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°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

リード12

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

リード6

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

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10					
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 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	6	5	1	
160	6	5	1	
320	6	5	1	
480	4	3	1	
640	3	1	0.5	

リード12

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

リード6

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

リード3

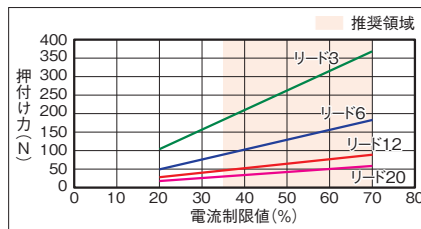
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	20	
25	40	25	20	
50	40	25	20	
75	40	25	12	
100	40	25	9	
125	40	25	5	

ストロークと最高速度

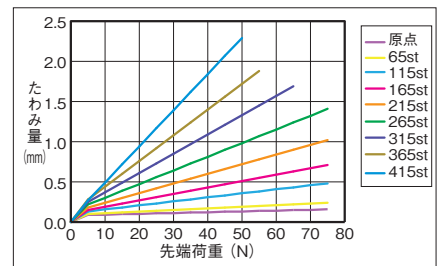
リード (mm)	接続 コントローラー	65~365 (50mmごと)		415 (mm)
		高出力有効	高出力無効	高出力有効
20		800	640	
		700	500	
12		450	250	
		225	220	
3				

(単位はmm/s)

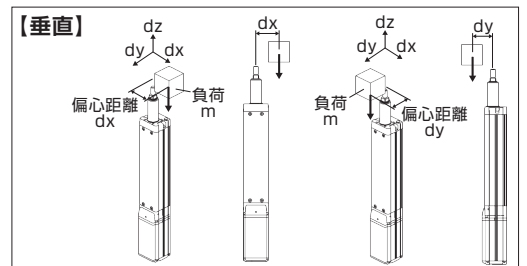
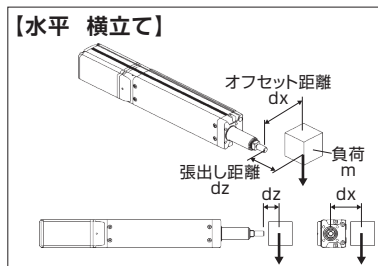
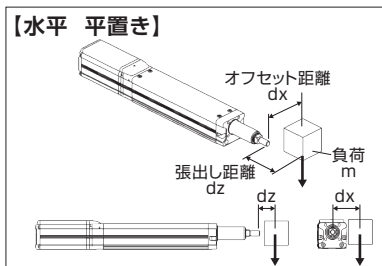
押付け力と電流制限値の相関図



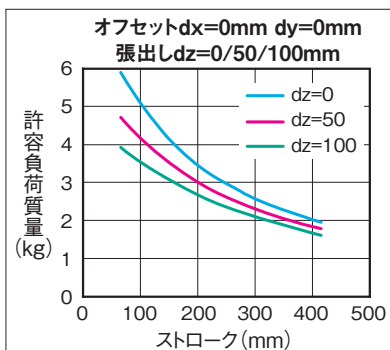
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

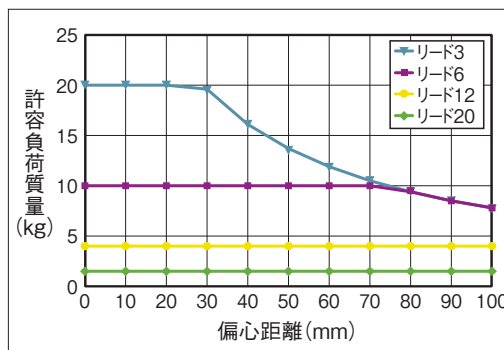


■水平



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

■垂直



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

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

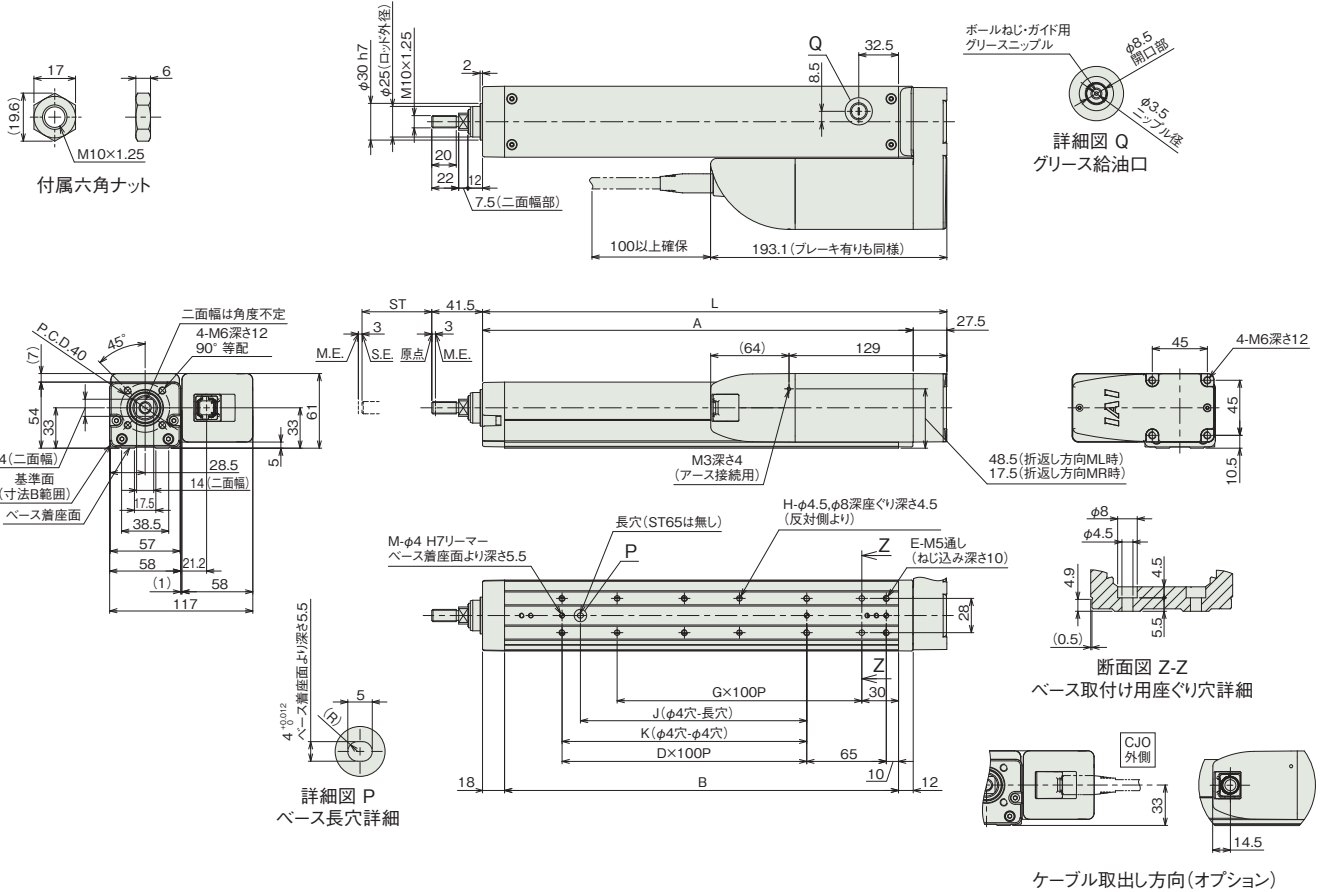
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6-RR6R

(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	19.2
	オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	16.8
RCP3	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	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	1.6

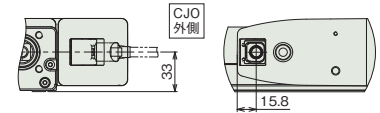
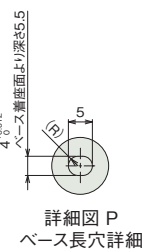
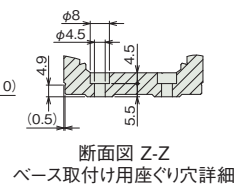
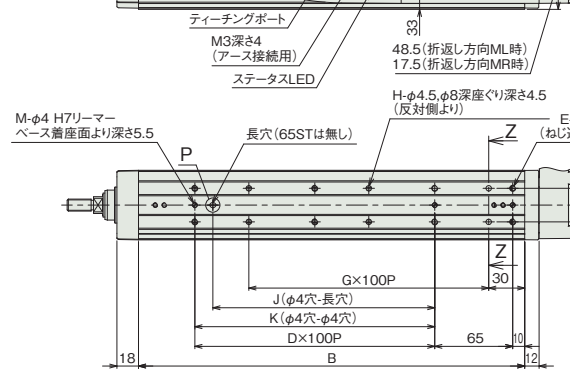
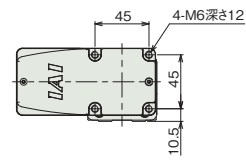
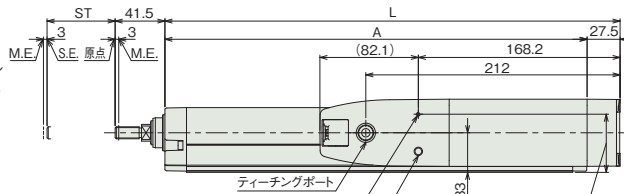
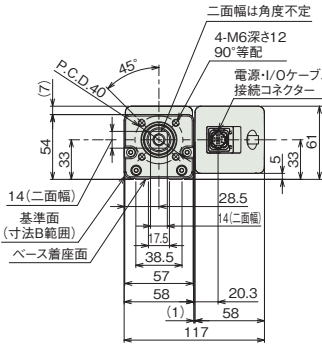
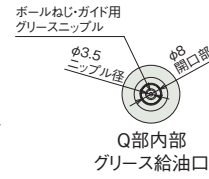
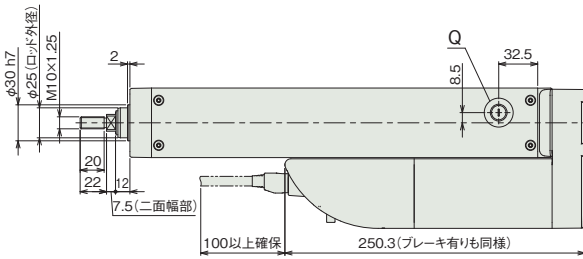
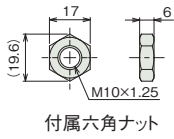
### ■ストローク別質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
RCP6	ブレーキ無し	2.4	2.6	2.9	3.1	3.3	3.5	4.0
	ブレーキ有り	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	4.1
RCP6S	ブレーキ無し	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.7	4.1
	ブレーキ有り	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	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										ECM					
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-317		
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195		
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

# RCP6-RRA7R

# RCP6S-RRA7R

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

### ■型式項目

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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 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 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-596	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
クレピス (注1)	QR	4-599	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603ページ)」をご確認ください。  
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA7R		RCP6S-RRA7R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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 4-613 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
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	20	50	60
水平	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	40	50	55
	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
垂直	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26
	最高速度 (mm/s)	640	560	350	175
押付け	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
	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	18	28
	最小ストローク (mm)	70	70	70	70
	最大ストローク (mm)	520	520	520	520
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

(注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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

リード16

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

リード8

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

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	0.1		0.3		0.5		0.7		
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 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
0	18	9.5	3	
200	18	9.5	3	
420	10	5	1.5	
600	1			

リード16

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

リード8

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

リード4

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

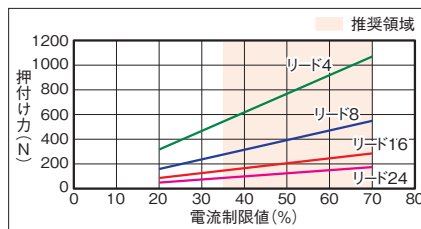
ストロークと最高速度

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

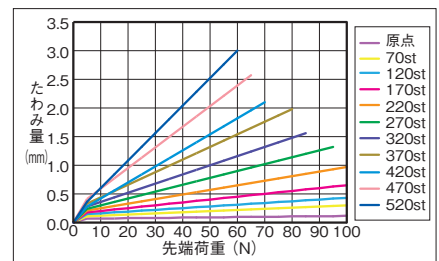
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

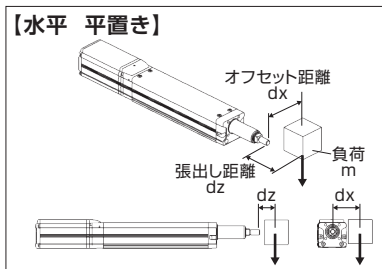
押付け力と電流制限値の相関図



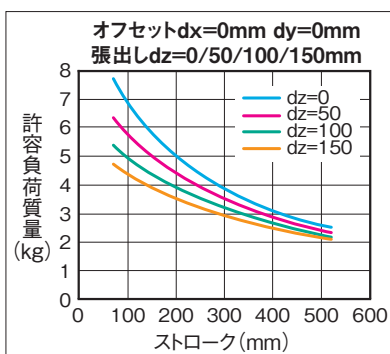
ロッドたわみ量(参考値)



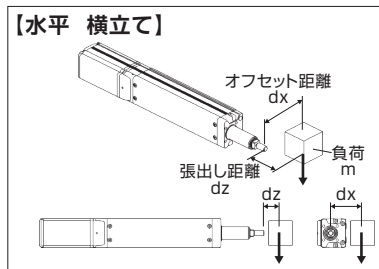
ロッド先端許容荷質量



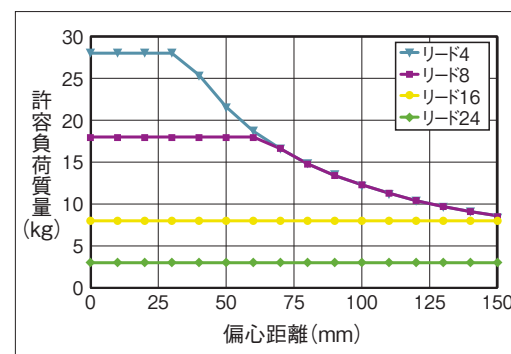
■水平



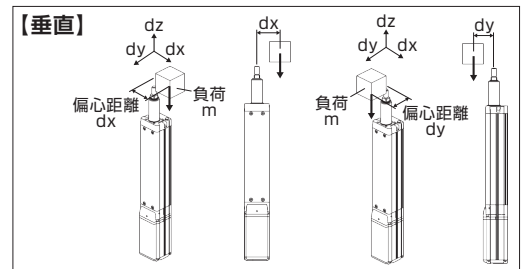
許容荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)



■垂直



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



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非搭載機種

ロボットマッ

テーブル

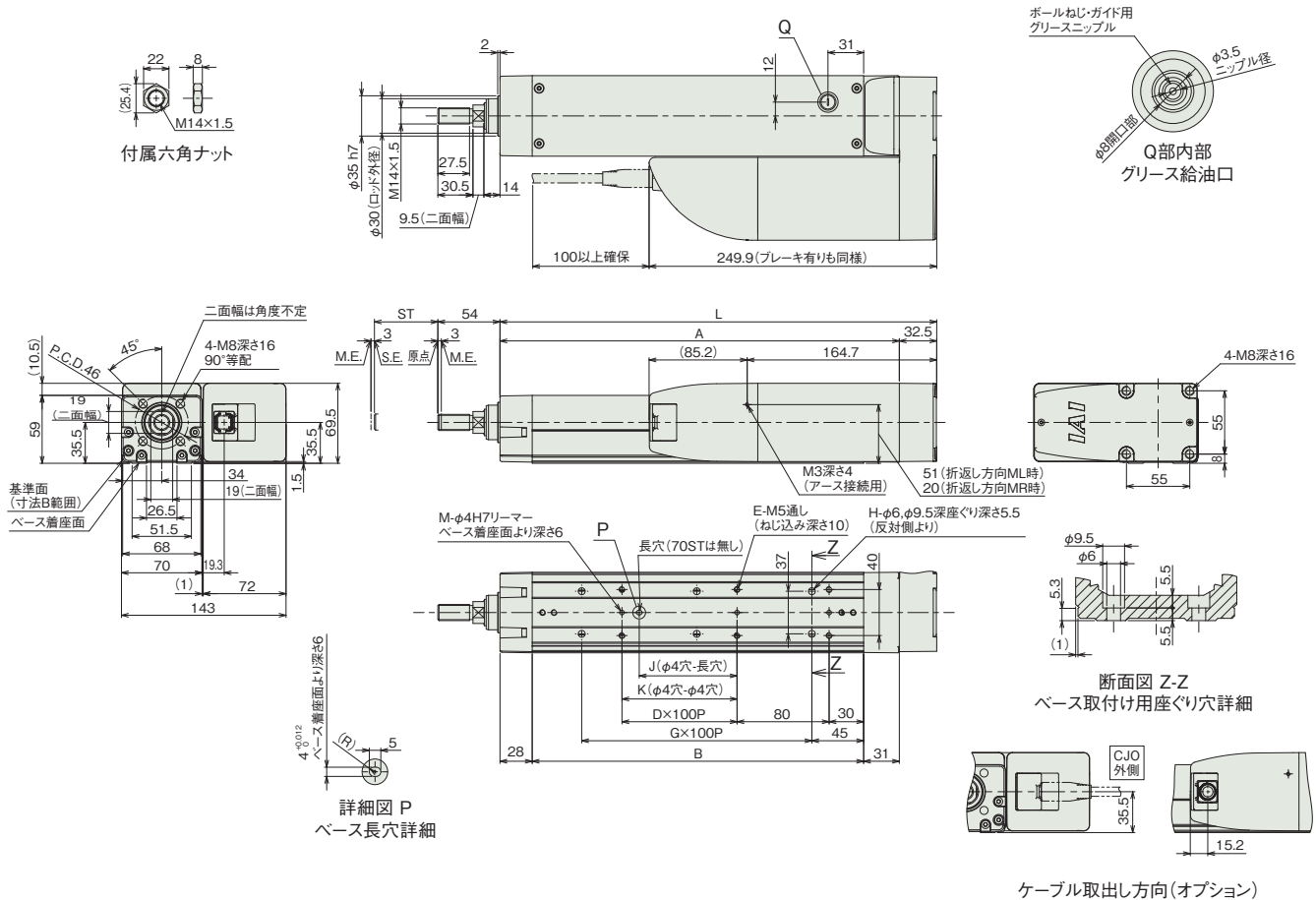
オプション

ケーブル型式

## ■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
	オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6
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





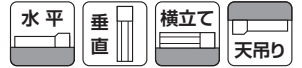
# RCP6-RRA8R

# RCP6S-RRA8R

±10μm 標準  
 バッテリーレスアップ  
 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							
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアップ	60P   パルスモーター 60mmサイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 700 700mm (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							



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 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 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 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	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA8R		RCP6S-RRA8R
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-596	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
クレビス (注1)	QR	4-599	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
水平	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	
垂直	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	40	70
	最高速度 (mm/s)	400	200	100	
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7	
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

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

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

リード10

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

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

リード5

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

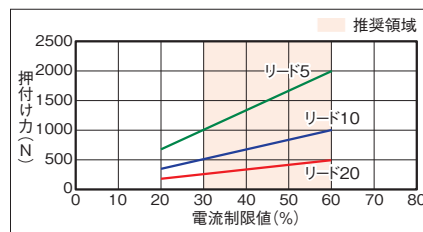
姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
0	70	
45	70	
60	45	
70	35	
80	25	
90	16	
100	10	

ストロークと最高速度

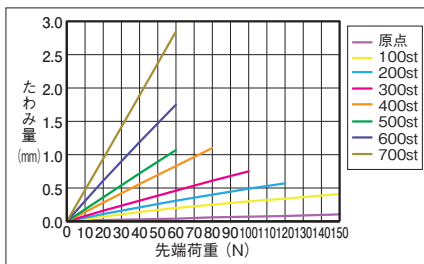
リード (mm)	50 (mm)	100~450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
20	280	400	360	320	280	240	220
10		200	180	160	140	120	110
5		100	90	80	70	60	55

(単位はmm/s)

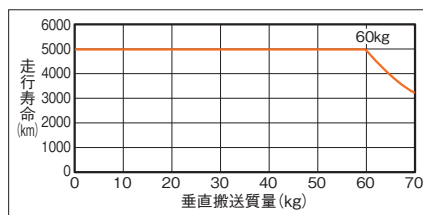
押付け力と電流制限値の相関図



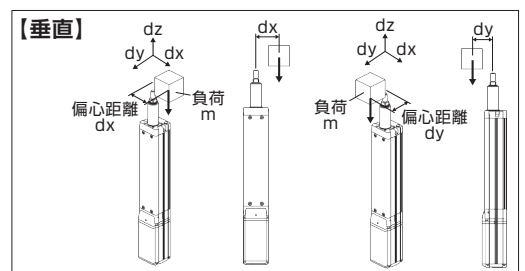
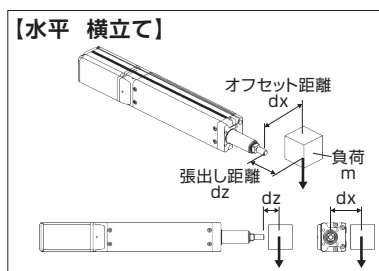
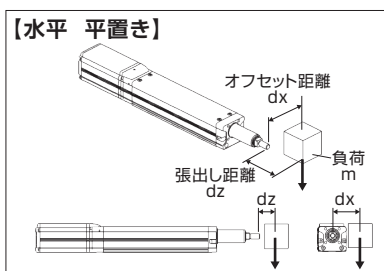
ロッドたわみ量 (参考値)



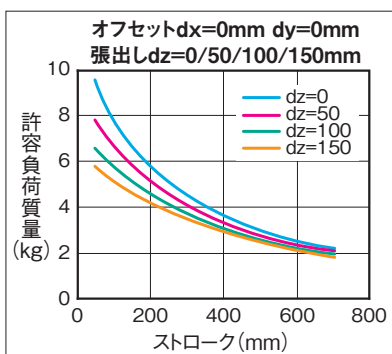
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷質量

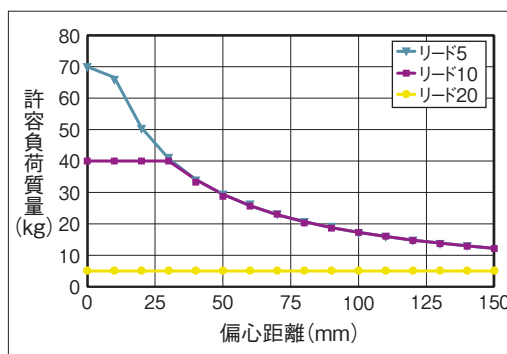


■ 水平



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)

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボット  
ラジアルシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット

テーブル

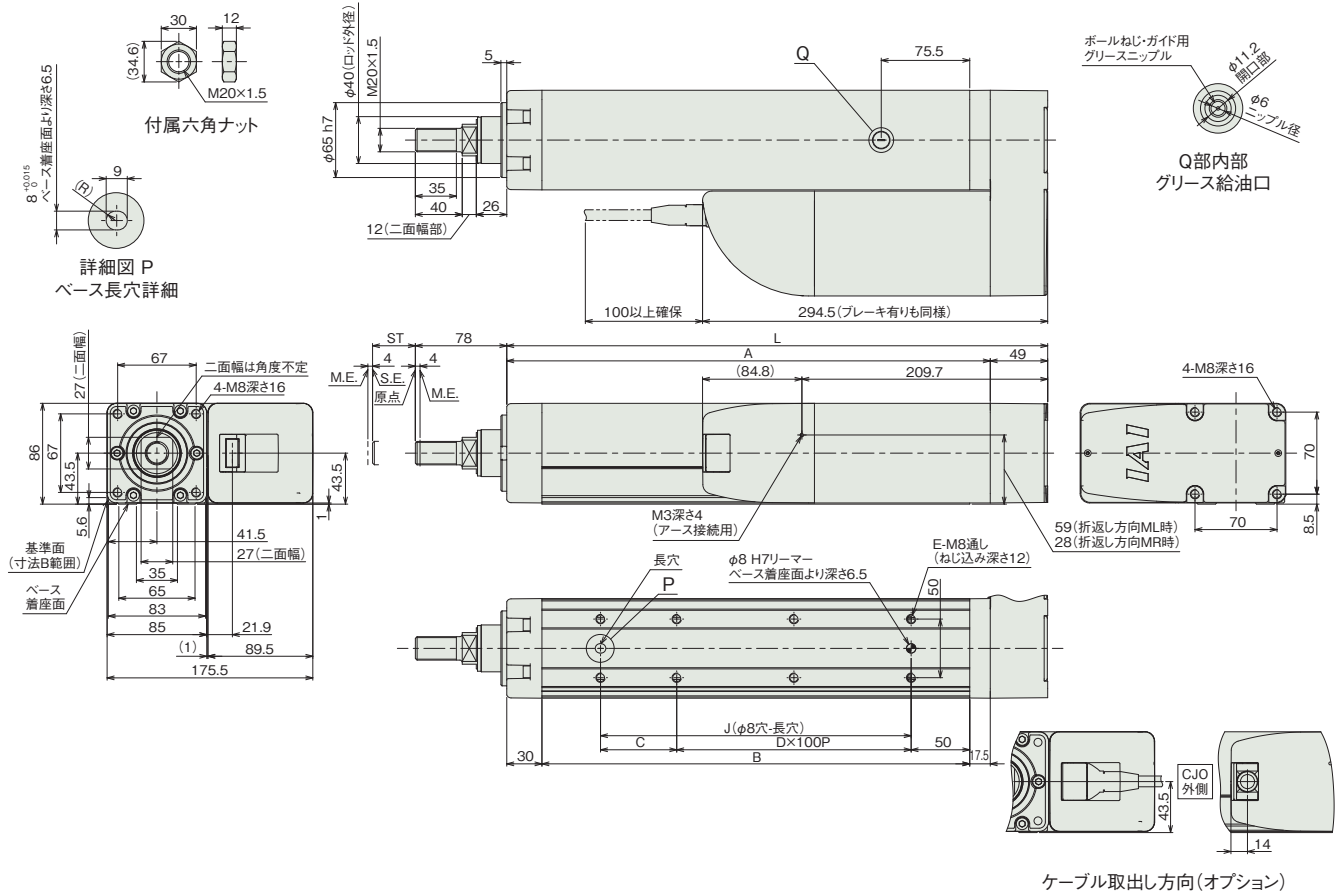
オプション

ケーブル型式

■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
	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	72.0	61.6	53.9	48.0	43.0	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
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

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
RCP6	ブレーキ無し	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0
	ブレーキ有り	8.1	8.6	9.1	9.6	10.0	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4	13.8	14.3
RCP6S	ブレーキ無し	8.1	8.5	9.0	9.5	10.0	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2
	ブレーキ有り	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0	14.5



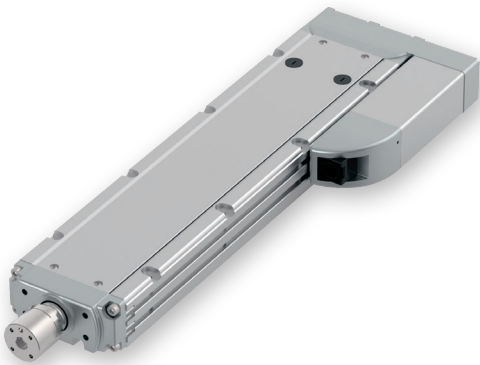
# RCP6-WRA10R

# RCP6S-WRA10R

±10μm 精度  
 バッテリーレスアップ  
 モーター折返し  
 本体幅 100mm  
 24V パルスモーター

### ■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別置 RCP6S   コントローラー内蔵	WRA10R	WA   バッテリーレスアップ	35P   パルスモーター 35□サイズ	16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50   50mm 500   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。



- (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 1-321 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 1-313 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。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-597	-

(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 (4-603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		RCP6S-WRA10R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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、ケーブルを別途手記してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(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 4-613 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
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
押付け	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	
ブレーキ	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	
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ「納期照会」に記載

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

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	7.5	2.5
350	11.5	11.5	8.5	6.5	2.5
435	11.5	8.5	6.5	3.5	1.5
525	10.5	6.5	2.5	0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5
215	28	25	22	20	13.5	3	3	3
260	28	25	20.5	15.5	12.5	1	1	1
305	28	17.5	12.5	10.5	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5	0.5			

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10
130	40	40	35	30	30	3.5	3.5	3.5
150	40	35	35	30	30	1.5	1.5	1.5
175	40	33.5	29.5	25.5	17.5			

■高出力設定無効(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 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	3.5	0.5
140	3.5	0.5
280	3.5	0.5
420	3.5	0.5
560	2.5	

リード10

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

リード5

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

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	
0	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

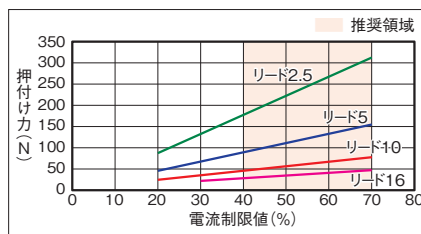
ストロークと最高速度

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

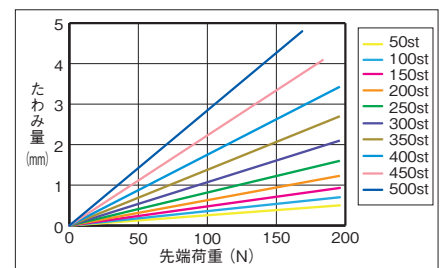
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

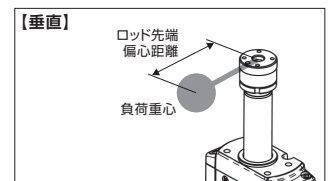
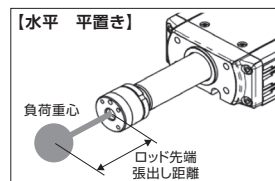
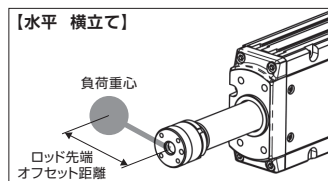
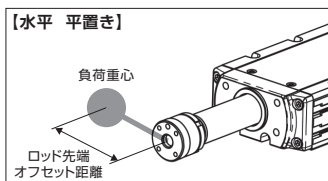
押付け力と電流制限値の相関図



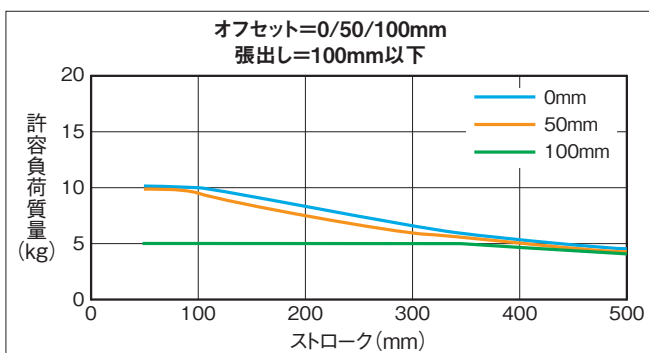
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

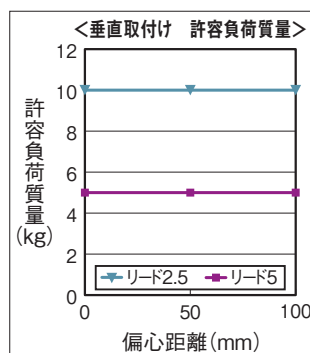


■水平



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)

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル型式  
オプション  
ケーブル型式  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

## 寸法図

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

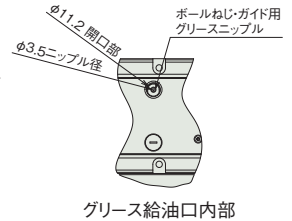
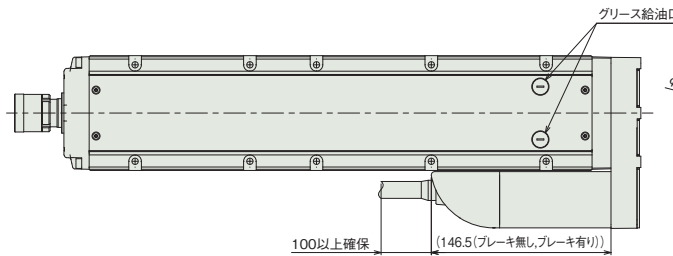
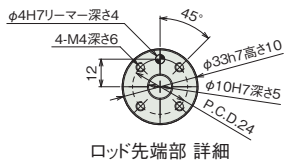
2次元 CAD 3次元 CAD

注意事項

### ■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) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

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



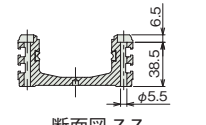
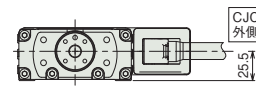
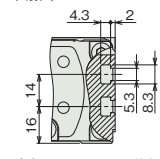
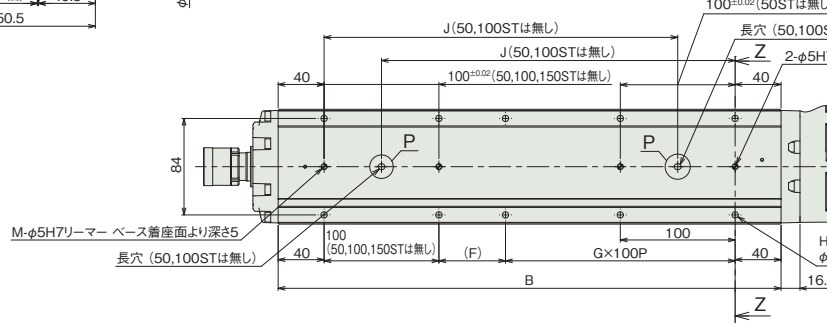
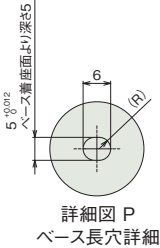
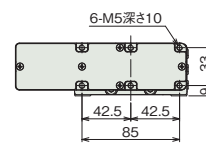
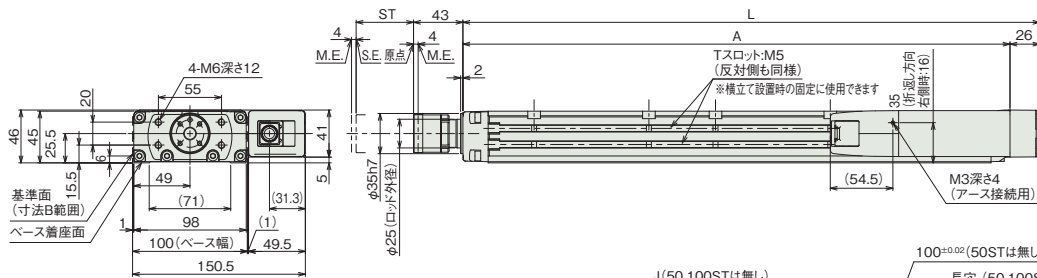
非掲載機種

ロボットマッ

テーブル

オプション

ケーブル型式



### ■ストローク別寸法

RCP6/ RCP6S		ストローク										
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP5	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	
RCP4	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
RCP3	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
RCP2	ロッド先端静的許容荷重 (N)		196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
	ロッド先端静的許容トルク (N·m)		10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット0mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
		オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
RCA2	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

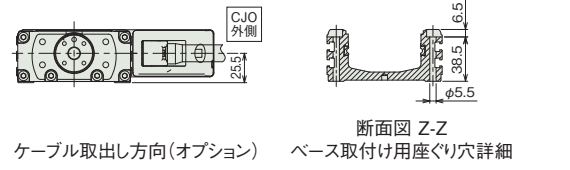
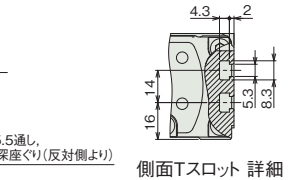
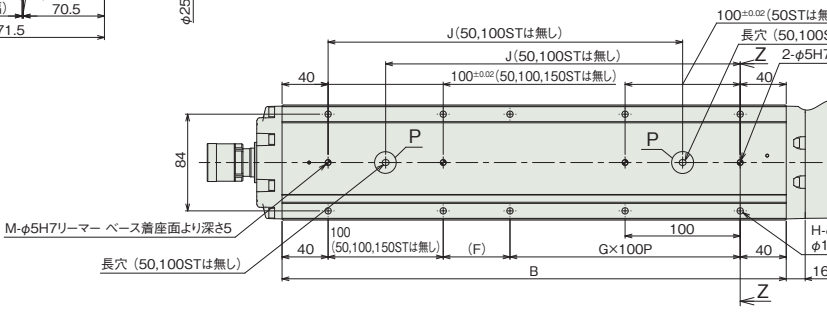
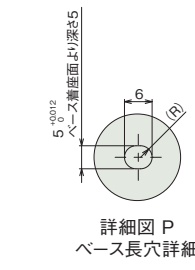
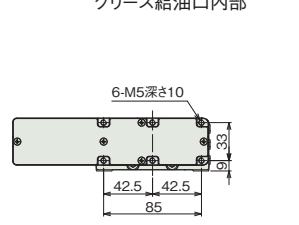
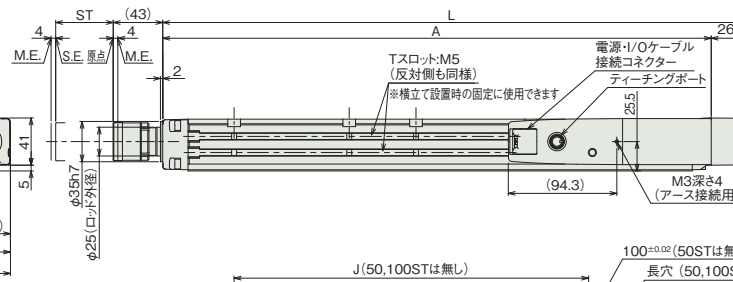
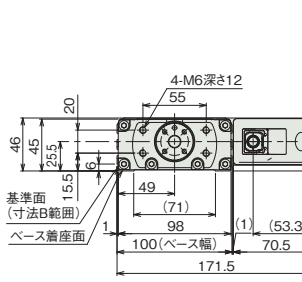
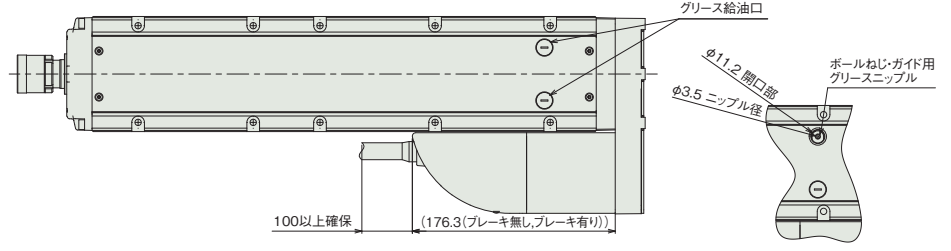
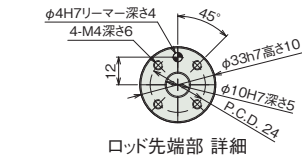
RCA		ストローク										
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCS4	RCP6	ブレーキ無し	3.4	3.8	4.3	4.7	5.2	5.6	6.1	6.5	7.0	7.4
		ブレーキ有り	3.5	3.9	4.4	4.8	5.3	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5
	RCP6S	ブレーキ無し	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.6	7.1	7.5
		ブレーキ有り	3.6	4.0	4.5	4.9	5.4	5.8	6.3	6.7	7.2	7.6
RCS3												
RCS2												



■RCP6S-WRA10R

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

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



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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は、8-181ページをご確認ください。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ラジアルシリンダー  
 ロッド  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

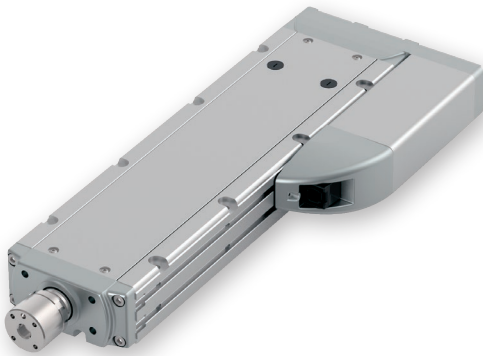
# RCP6-WRA12R

# RCP6S-WRA12R

±10μm | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 120mm | 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別蔵 RCP6S   コントローラー内蔵	WRA12R	WA   バッテリーレスアップ	42P   パルスモーター 42□サイズ	20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	50   50mm 500   500mm (50mm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。



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 1-321 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、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-335 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 1-313 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	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	4-585	-
ケーブル取だし方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-597	-

(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 (4-603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		RCP6S-WRA12R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。

### メインスペック

項目	内容					
	20	12	6	3		
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	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
水平	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)	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	
RCA2	定格加減速度 (G)	定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5
RCA	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
RCS4	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
RCS3	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	18	16	10
320	30	25	18	12	8
440	25	20	13.5	10	6
560		13.5	8	5.5	3.5

リード6

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

リード3

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

■高出力設定無効(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 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	7.5	5.5
160	7.5	5.5
320	7.5	2.5
480	3	0.5

リード12

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

リード6

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

リード3

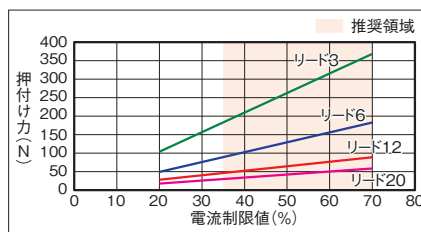
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	60	45	13
20	60	45	13
50	60	45	13
80	60	45	12
110	60	45	6

ストロークと最高速度

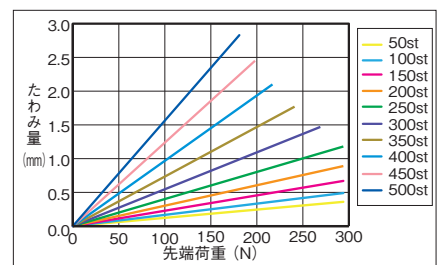
リード (mm)	接続 コントローラー	50~400 (50mmごと)		
		450 (mm)	500 (mm)	500 (mm)
20	高出力有効	800		
	高出力無効	480		
12	高出力有効	560		
	高出力無効	440		
6	高出力有効	400<280>		375<280>
	高出力無効	220		220
3	高出力有効	225<200>	220<200>	185
	高出力無効	110		110

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

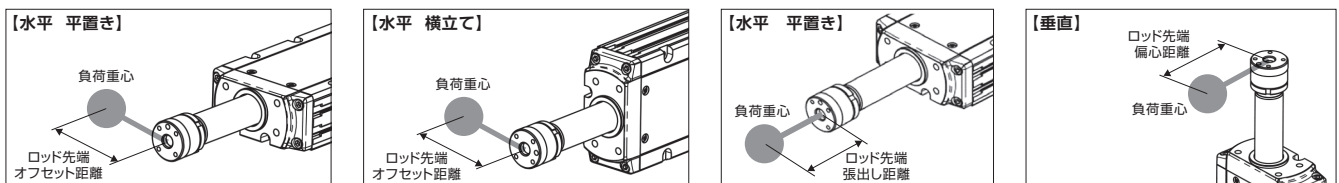


ロッドたわみ量(参考値)

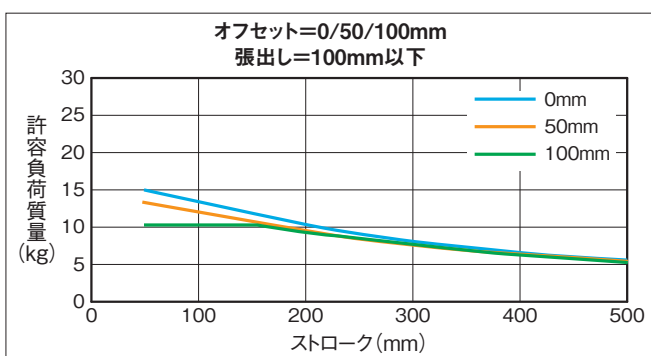


(注) < >内は垂直使用の場合です。

ロッド先端許容負荷質量

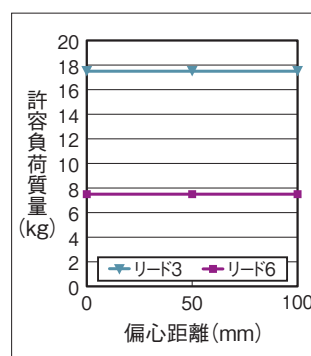


■水平



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280mm/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

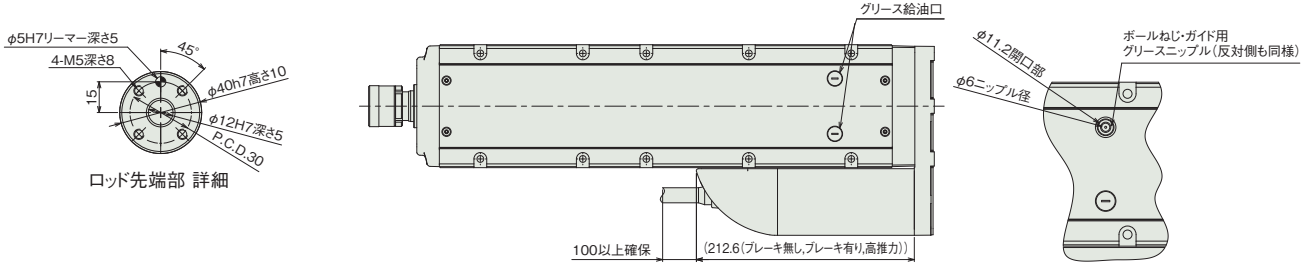
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD  
3次元 CAD

### ■RCP6-WRA12R

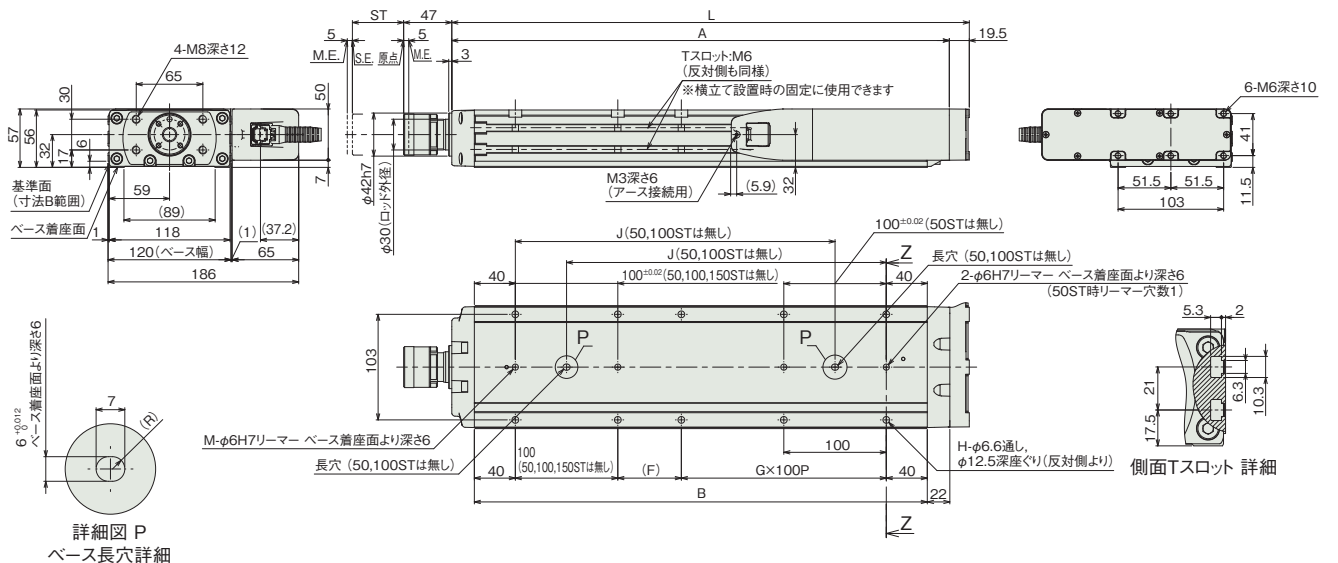
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

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



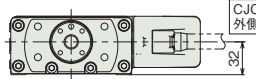
ロッド先端部 詳細

グリース給油口内部

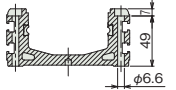


詳細図 P  
ベース長穴詳細

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

RCP6/ RCP6S		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		
RCP5		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		
RCP4		H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14		
		J	—	—	162	212	262	312	362	412	462	512		
RCP3		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		
RCP2		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	
RCD		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
RCA2			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

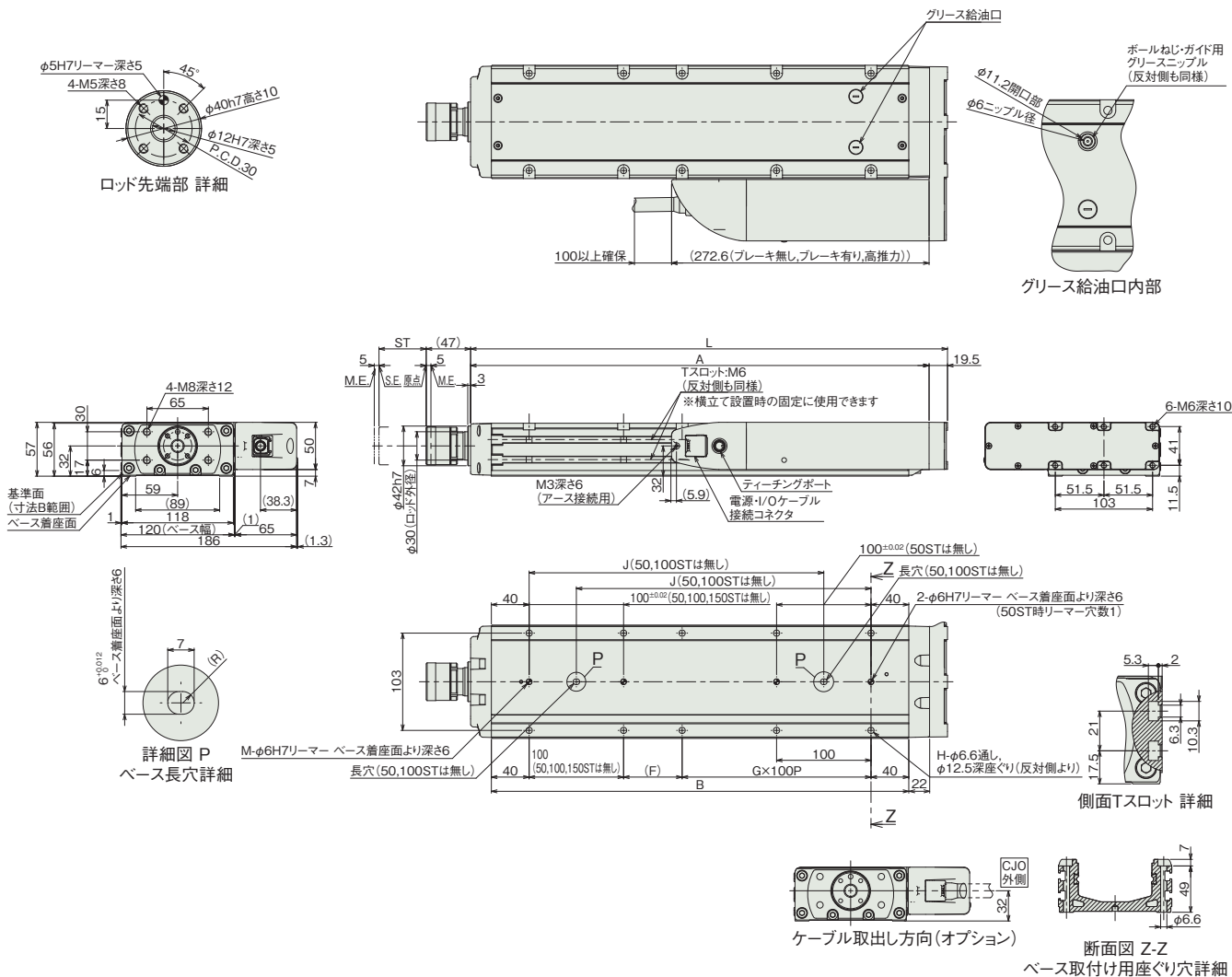
RCA		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
RCS4	質量 (kg)	RCP6	5.1	5.7	6.3	7.0	7.6	8.2	8.9	9.5	10.2	10.8
		RCP6S	5.1	5.8	6.4	7.0	7.7	8.3	9.0	9.6	10.2	10.9
		RCP6	5.2	5.8	6.5	7.1	7.7	8.4	9.0	9.6	10.3	10.9
		RCP6S	5.3	5.9	6.5	7.2	7.8	8.4	9.1	9.7	10.4	11.0

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式

■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) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

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



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	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,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

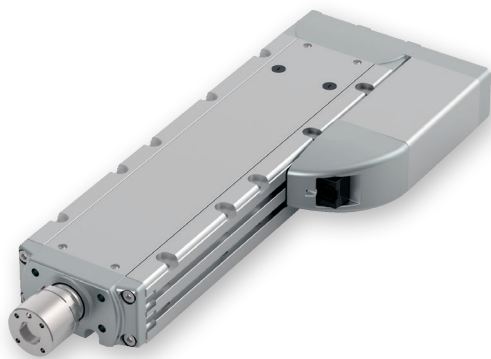
# RCP6-WRA14R

# RCP6S-WRA14R

±10μm | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 140mm | 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別置 RCP6S   コントローラー内蔵	WRA14R	WA   バッテリーレスアップ	56P   パルスモーター 56□サイズ	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	50   50mm 600   600mm (50mm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。



選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 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 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- リード 16、24 は垂直で設置することはできません。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	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	4-585	-
ケーブル取だし方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-597	-

(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 (4-603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		RCP6S-WRA14R
		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4-613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
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
	最高速度 (mm/s)	630	560	350	175
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
	定格加減速度 (G)	0.1	0.3	0.3	0.1
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	15	25
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	12	18
	最高速度 (mm/s)	-	-	210	130
速度/加減速度	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップリポート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ「納期照会」に記載

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

リード16

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

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	15	15
70	65	65	55	50	45	15	15
140	65	65	55	50	45	13	10
210	65	65	40	30	23	5	4
280	65	25	13	7	3		
350	35						

リード4

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

■高出力設定無効(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 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	18	9.5
210	18	9.5
420	8	3

リード16

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

リード8

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

リード4

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

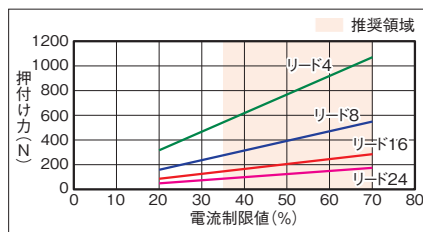
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー		50~600 (50mmごと)
	高出力有効	高出力無効	
24	高出力有効	高出力無効	630
	高出力有効	高出力無効	420
16	高出力有効	高出力無効	560
	高出力有効	高出力無効	420
8	高出力有効	高出力無効	350<210>
	高出力有効	高出力無効	210<140>
4	高出力有効	高出力無効	175<130>
	高出力有効	高出力無効	105

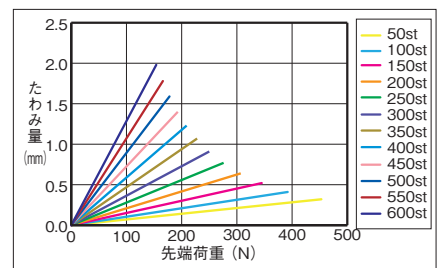
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

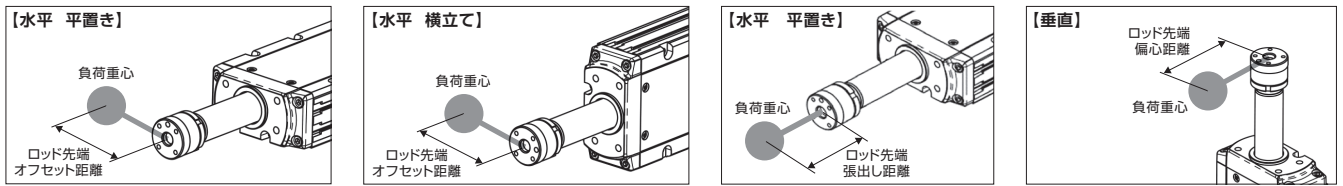
押付け力と電流制限値の相関図



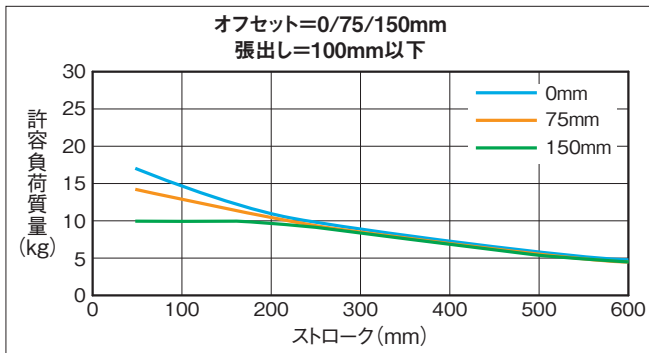
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

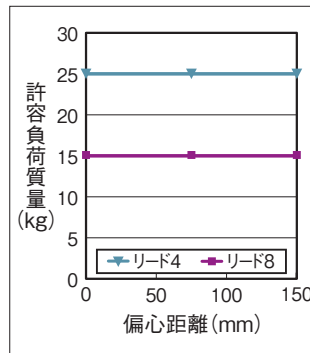


■水平



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

■垂直



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

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ラジアルシリンダー ロッド  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

寸法図

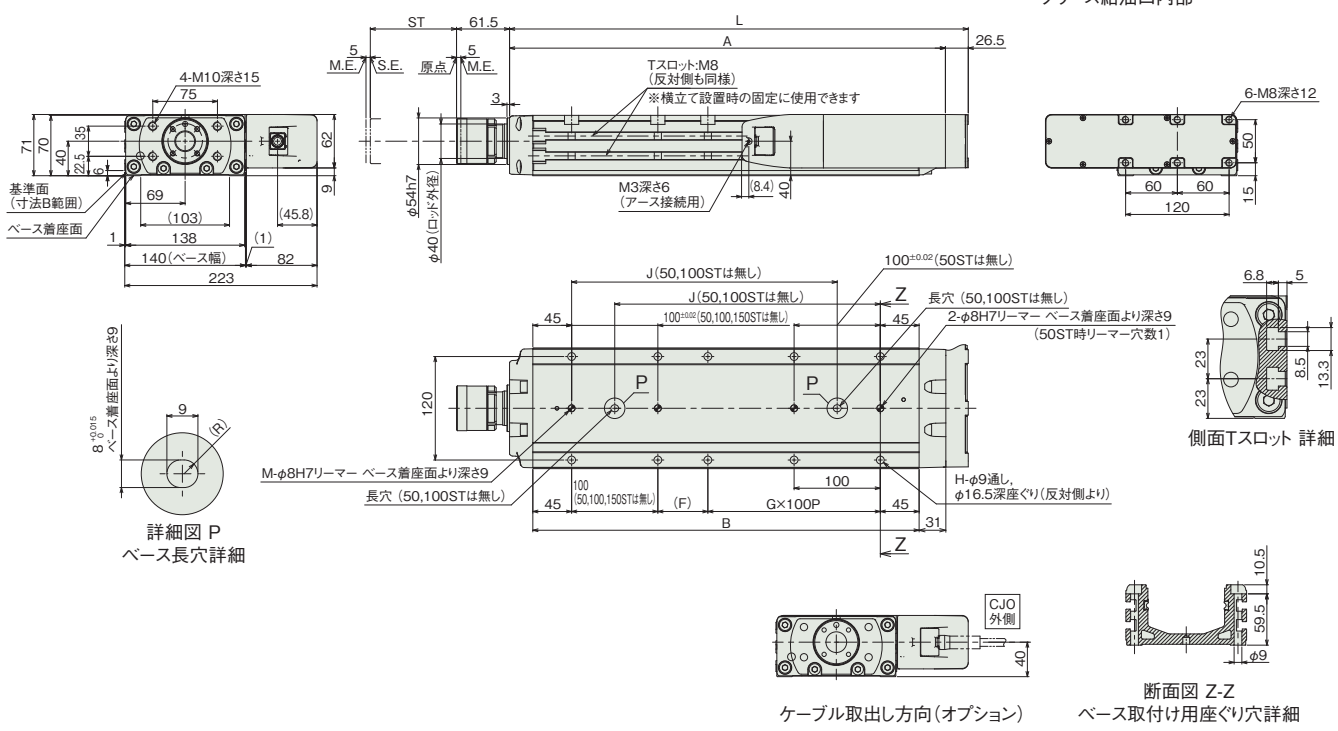
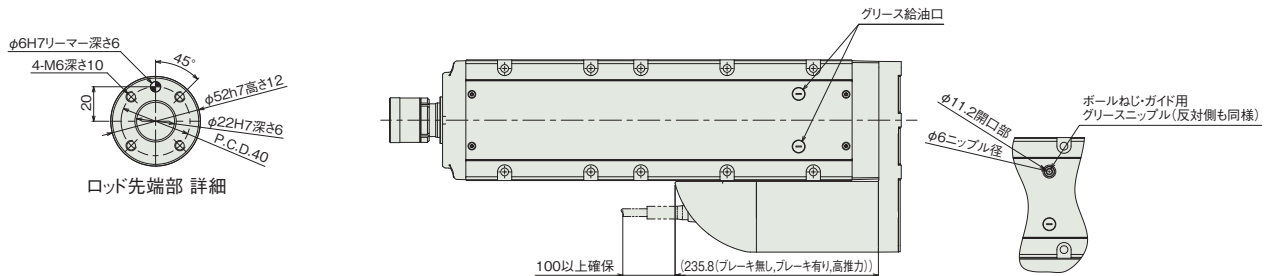
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

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) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

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



■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
RCP6/ RCP6S	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	
RCP5	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	
RCP4	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	
RCP3	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
RCP2	ロッド先端静的許容荷重 (N)		454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
	ロッド先端静的許容トルク (N・m)		30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		ロッド先端動的許容トルク (N・m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
RCD	5000km寿命		167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	ロッド先端動的許容荷重 (N)		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

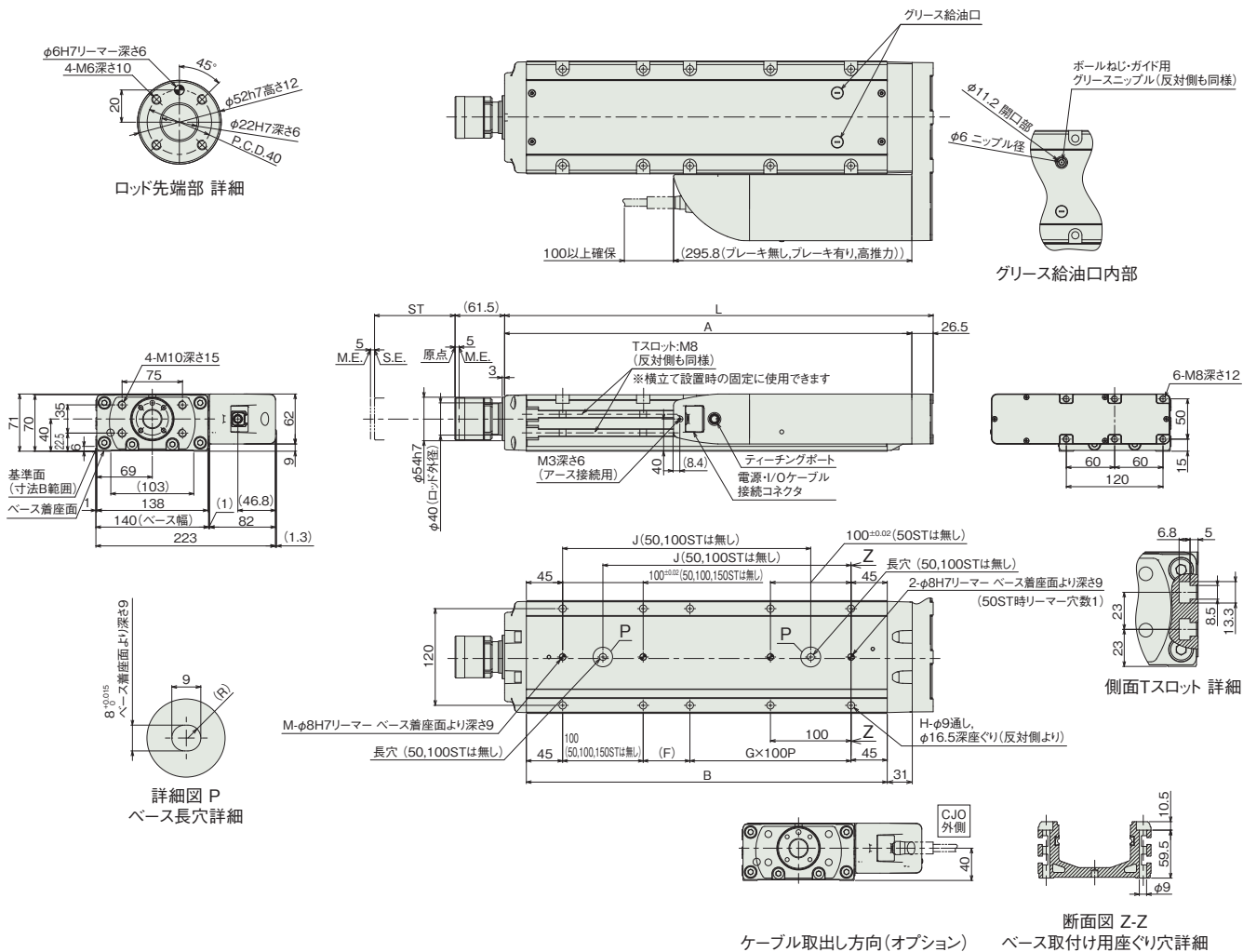
	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600		
RCA	質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	8.7	9.6	10.5	11.4	12.2	13.1	14.0	14.9	15.7	16.6	17.5	18.4
			ブレーキ有り	8.9	9.7	10.6	11.5	12.4	13.2	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.5
RCS4	質量 (kg)	RCP6S	ブレーキ無し	8.9	9.8	10.7	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7	18.5
			ブレーキ有り	9.0	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) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM					
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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は、8-181ページをご確認ください。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ラジアルシリンダー  
 ロッド  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

# RCP6-WRA16R

# RCP6S-WRA16R

±10μm | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 160mm | 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別置 RCP6S   コントローラー内蔵	WRA16R	WA   バッテリーレスアップ	60P   パルスモーター 60□サイズ	20   20mm 10   10mm 5   5mm	50   50mm 800   800mm (50mm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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 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。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 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 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- リード 5 は垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- リード 20 は垂直で設置することはできません。
- 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。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-597	-

(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 (4-603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
	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
	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。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA16R		RCP6S-WRA16R
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
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)	-	-	-
		-	-	-

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°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
240	30	
300	30	
360	19	
420	10.5	

リード10

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

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
88	34.5	
100	34.5	
110	24.5	
120	19.5	
130	16.5	
140	14.5	
140	11.5	
150	7.5	
160	5.5	
170	4.5	
180	2.5	

リード5

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

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

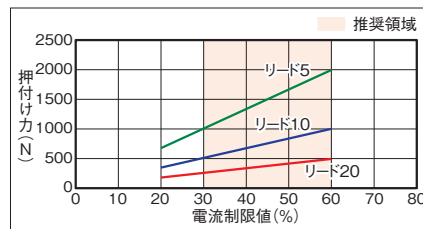
ストロークと最高速度

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

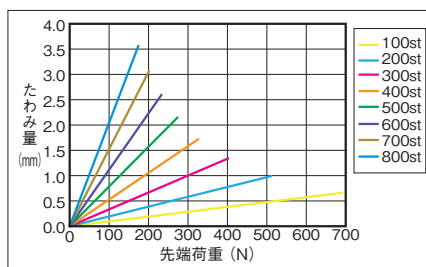
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

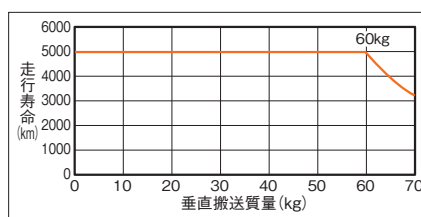
押付け力と電流制限値の相関図



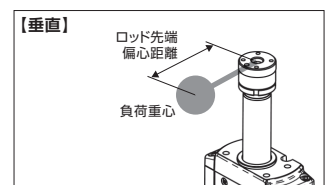
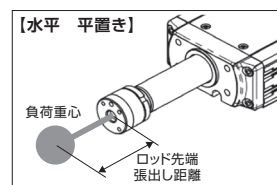
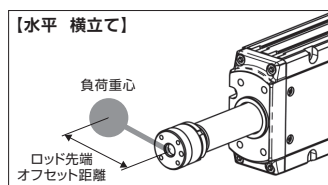
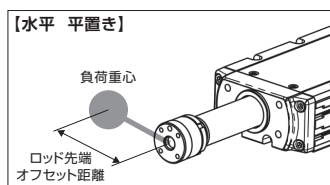
ロッドたわみ量 (参考値)



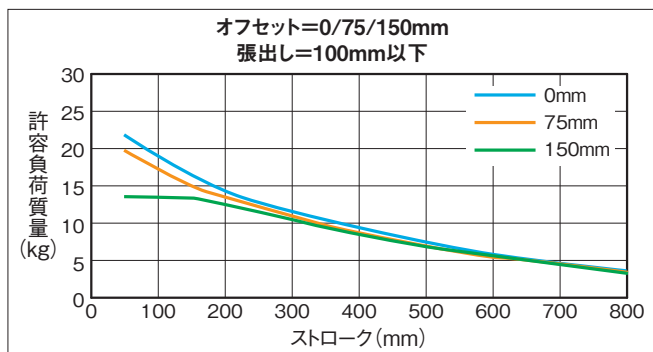
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷質量

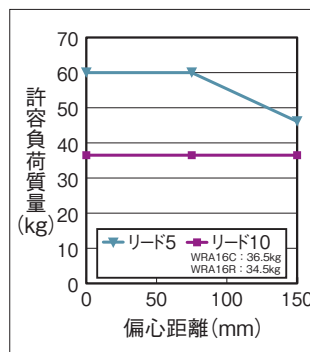


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度420mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度180mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーパー

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

テーブル

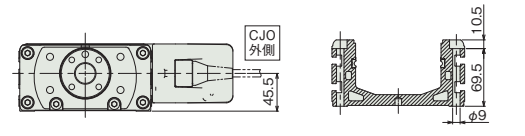
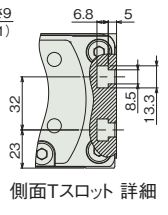
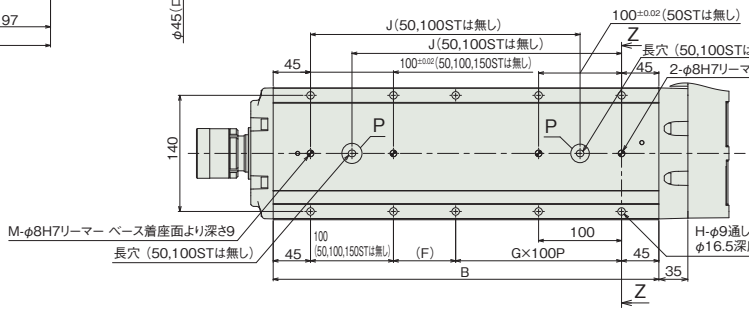
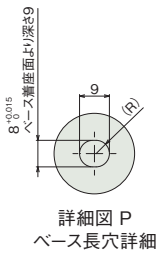
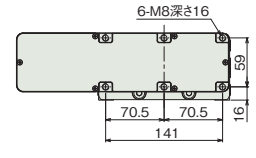
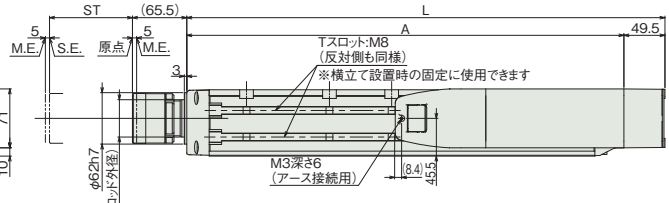
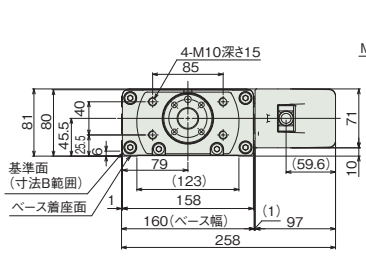
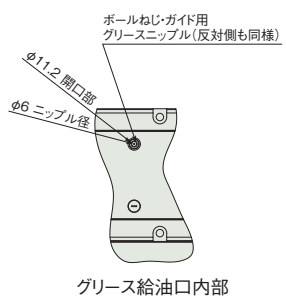
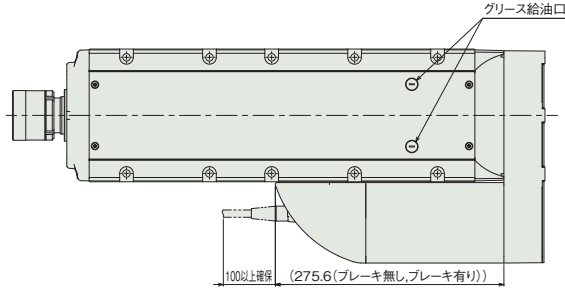
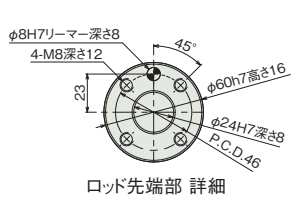
オプション

ケーブル型式

### ■RCP6-WRA16R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用して±1°の角度のずれ量を調整してください。  
 (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	750	800	
RCP6/RCP6S	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	
RCP5	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	
RCP4	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	
RCP3	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	
RCP2	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
		オフセット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
RCD	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
		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

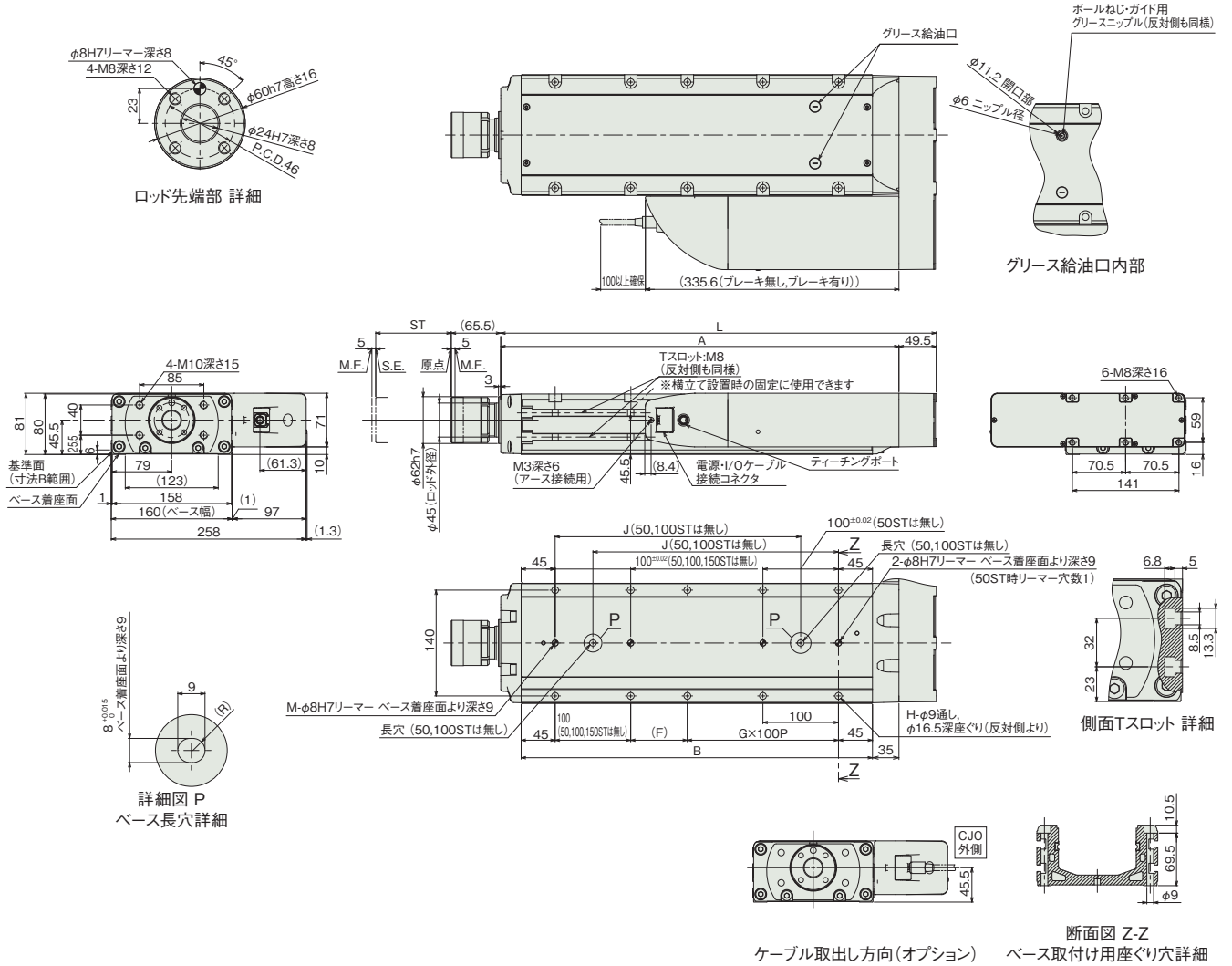
### ■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
RCA	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
RCS4	RCP6S	ブレーキ無し	13.3	14.4	15.6	16.7	17.9	19.0	20.1	21.3	22.4	23.5	24.7	25.8	27.0	28.1	29.2	30.4
		ブレーキ有り	13.6	14.7	15.8	16.9	18.1	19.2	20.4	21.5	22.7	23.8	24.9	26.1	27.2	28.3	29.5	30.6

■RCP6S-WRA16R

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

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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルリニアモーター  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「覧表

(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

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	CIT	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	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# 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	4-167 
	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	4-171 

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

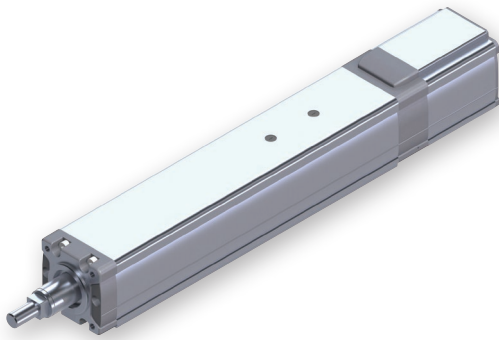
# RCP5-RA10C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 110 mm
24v パルスモーター

## ■型式項目

**RCP5 - RA10C - WA - 86P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 86P   パルスモーター 86□サイズ	リード 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 50   50mm 800   800mm (50mmごと)	適応コントローラー P4   PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-----------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



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 1-321 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 1-313 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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ金具	FL	4-587	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

### 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	
RCP4	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	80	150	300
		最高速度 (mm/s)	250	125	63
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
RCP3	速度/加減速度	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
		最低加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
RCP2	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	80	100	150
		最高速度 (mm/s)	167	125	63
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
RCD	速度/加減速度	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
		最低加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
RCA2	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
RCA	ブレーキ仕様	ブレーキ保持力 (kgf)	80	100	150
		無励磁作動電磁ブレーキ			
RCS4	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	80	
34	80	
37	69	
45	58	
53	50	
75	35	
105	20	
120	15	
140	10	
152	8	
167	6	

リード5

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

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	100	
20	100	
26	90	
40	65	
45	55	
55	40	
58	37	
60	35	
65	29	
68	27	
70	25	
77	20	
90	13	
100	9	
105	7	
125	3	

リード2.5

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

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

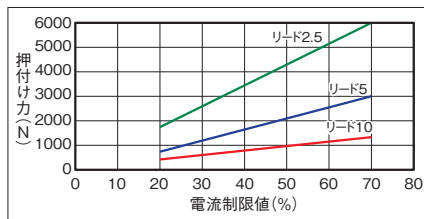
ストロークと最高速度

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	200~400 (50mmごと) (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
10	117	167	200 <167>	250 <167>	220 <167>	200 <167>	180 <167>	160	140	120		
5	83		125	110	90	80	70	60	55	50	45	
2.5			63			55	50	45	40	35	30	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



■押付け動作注意点

ボールねじの座屈荷重の関係から、一部機種種の押付け力に制限を設けています。下表をご参照ください。表内の単位はNです。

リード	ストローク					
	550mm 以下	600mm 以下	650mm 以下	700mm 以下	750mm 以下	800mm 以下
10	グラフのとおり					
5	グラフの とおり	2900	2500	2200	2000	1800
2.5	グラフのとおり				5900	5400

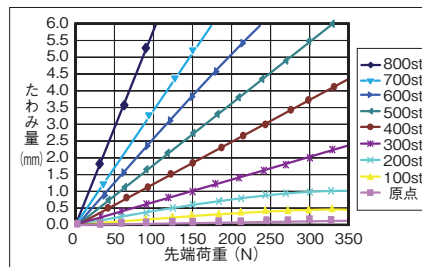
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

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

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

ロッドたわみ量(参考値)

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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

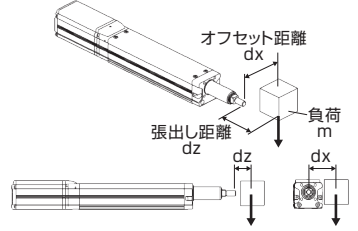
テーブル

オプション

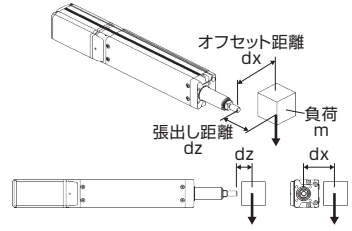
ケーブル型式

## ロッド先端許容負荷質量

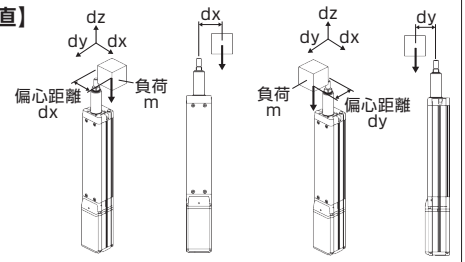
### 【水平 平置き】



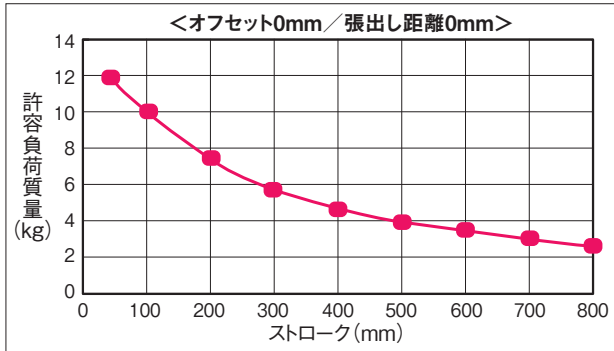
### 【水平 横立て】



### 【垂直】

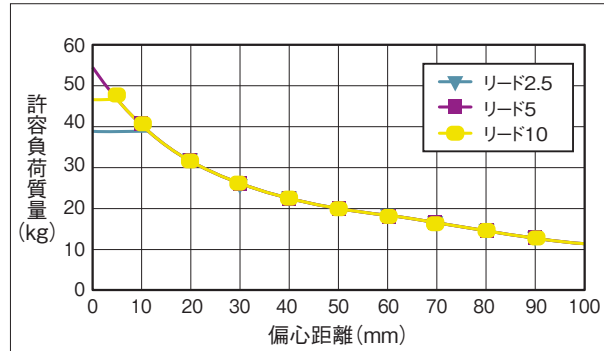


### ■水平



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)

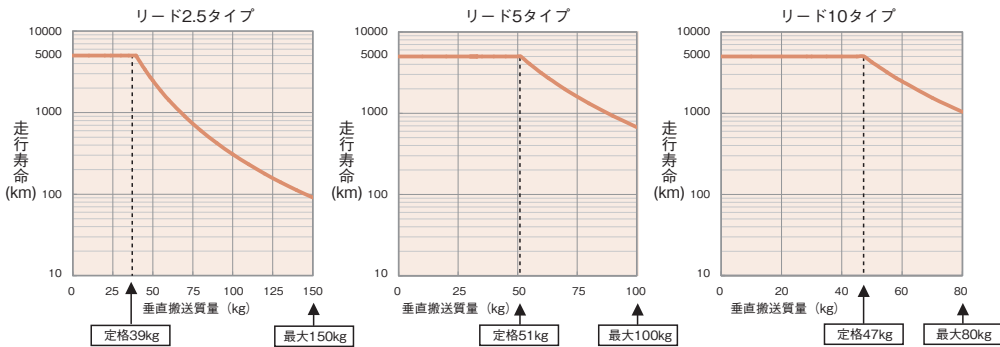
### ■垂直



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。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

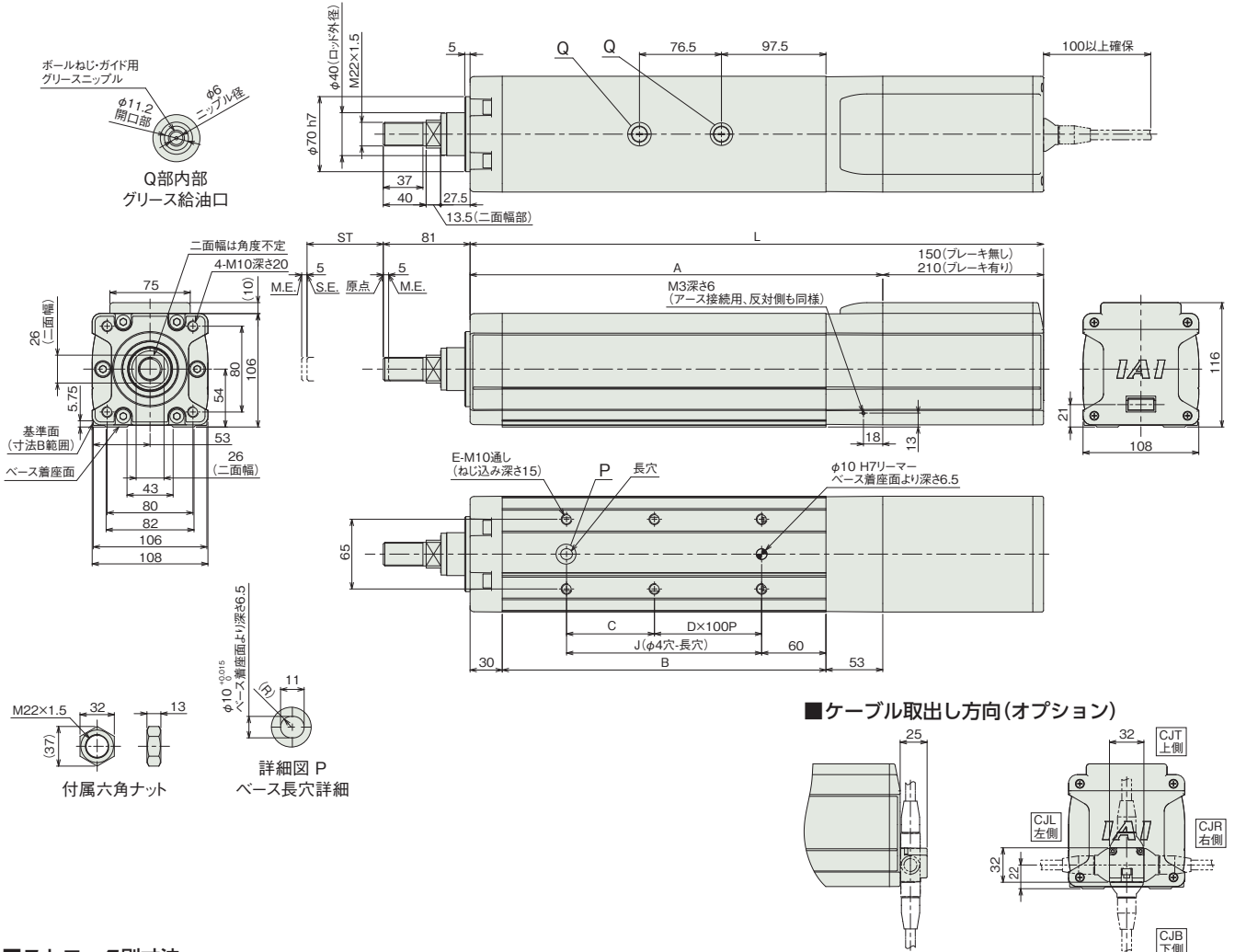
寸法図

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

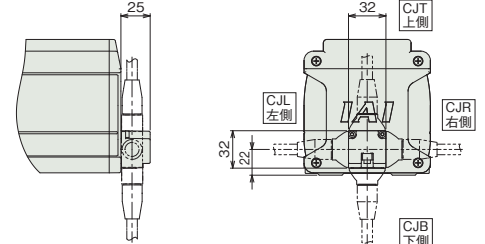
2次元 CAD  
3次元 CAD

(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。

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



■ケーブル取り出し方向(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
	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

■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	CIT	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はポジショニングデータなし)	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP5-RA10R



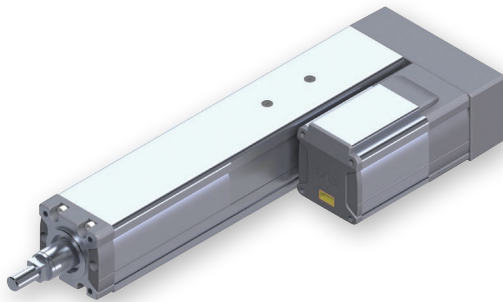
本体幅  
**110**  
mm

24V  
パルス  
モーター

■型式項目

**RCP5 - RA10R - WA - 86P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA パッテリーレスアプソ	モーター種類 86P パルスモーター 86□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラー P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	---------------------------------	--------------------------------------	---	--	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 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。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 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。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P4	P6
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
フランジ金具	FL	4-587	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(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
	最大可搬質量 (kg)	80	150	300
	最高速度 (mm/s)	200	100	50
水平	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	最大可搬質量 (kg)	80	100	150
	最高速度 (mm/s)	140	100	50
	最低速度 (mm/s)	13	7	4
速度/加減速度	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
	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)	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	パッテリーレスアプソリュート
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 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	0.04
80	80
200	80

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

リード5

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

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	0.02
100	100
20	100
26	90
40	65
45	55
55	40
58	37
60	35
65	29
68	27
70	25
77	20
90	13
100	9

リード2.5

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

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

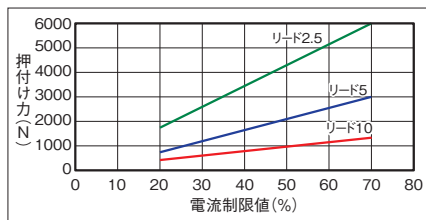
ストロークと最高速度

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>	200 <140>	180 <140>	160 <140>	140	120	140	120	140	120
5	83	100	90	80	70	60	55	50	45	45	45	45
2.5	50	50	50	50	45	40	35	30	45	40	35	30

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



■押付け動作注意点

ボールねじの座屈荷重の関係から、一部機種種の押付け力に制限を設けています。下表をご参照ください。表内の単位はNです。

リード	ストローク					
	550mm以下	600mm以下	650mm以下	700mm以下	750mm以下	800mm以下
10	グラフのとおり					
5	グラフのとおり	2900	2500	2200	2000	1800
2.5	グラフのとおり				5900	5400

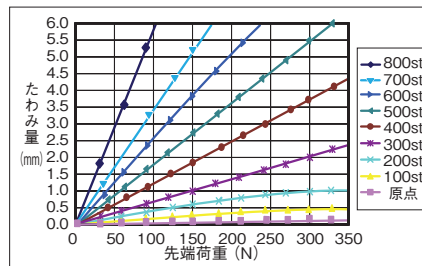
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

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

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

ロッドたわみ量(参考値)

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

ケーブル

オプション

ケーブル型式一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

ACA2

ACA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

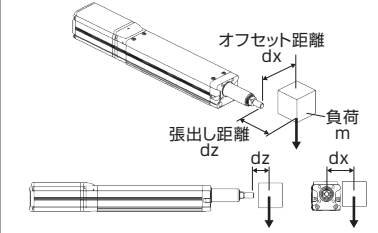
テーブル

オプション

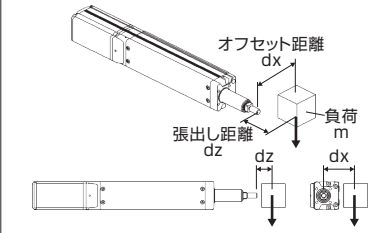
ケーブル型式一覧表

## ロッド先端許容負荷質量

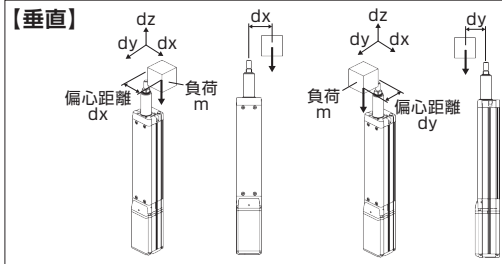
### 【水平 平置き】



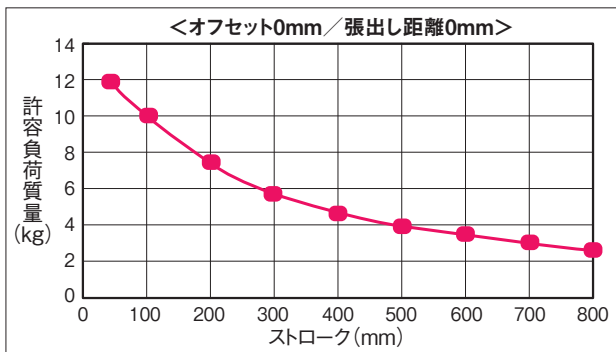
### 【水平 横立て】



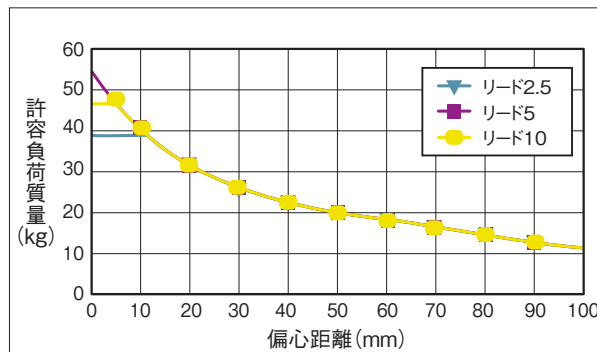
### 【垂直】



### ■水平

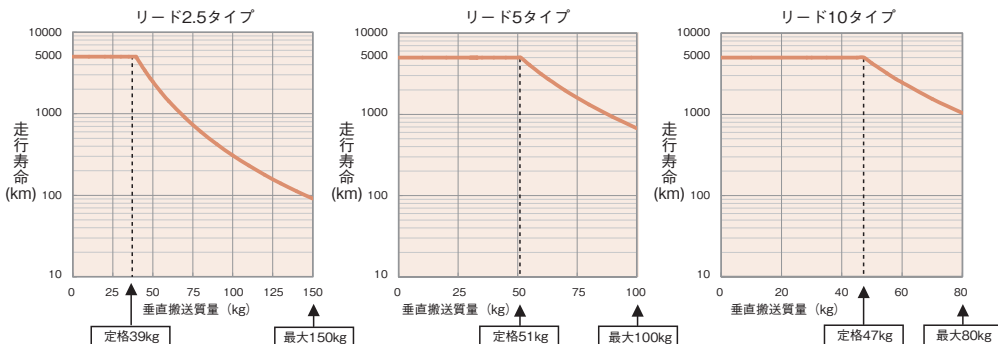


### ■垂直



## 垂直搬送質量と走行寿命の相関図

RCP5-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。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表



# RCP4

パルスモーター				
RCP4	ラジアルシリンダー	RCP4-RA3C	4-177	
	<b>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</b>	RCP4-RA5C	4-181	
	ラジアルスライダー 【折返しタイプ】	RCP4-RA3R	4-185	
	<b>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</b>	RCP4-RA5R	4-189	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP4-RA3C



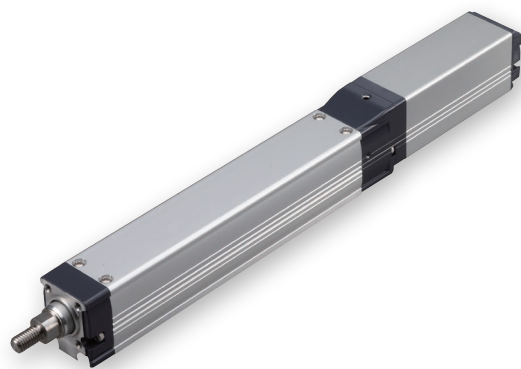
本体幅  
**30mm**

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 II インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 25 25mm 300 300mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 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。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 簡易アプソで使用者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	4-585	-
原点確認センサー	HS	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) 4方向コネクタ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 4-613 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
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
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	無励磁動作電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	2.5	5	10	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	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 <sup>2</sup>
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 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1	1	1
560	6	6	5	3.5	1	1	1	1	1	1
700	5.5	5	4	2.5	1	1	1	1	1	1
840	4.5	3.5	3	2	1	1	1	1	1	1
980	2.5	2	1.5			1				
1120	2	1.5	1			0.75				

リード10

姿勢 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
0	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
85	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
175	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
260	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
350	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
435	12	11	9	7	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
525	12	9	7	5.5	4	2.5	2.5	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 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
0	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
215	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
260	24	22	20	16	10	5	5	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 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
0	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
105	36	36	33	26	20	10	10	10	10	10
130	36	33	28	22	16	10	10	10	9	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 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1	1	1
560	6	5.5	4.5	3	1	1	1	1	1	1
700	5	4.5	3.5	2	1	1	1	1	1	1
840	4	3	2.5	1.5	1	0.75				
980										
1120										

リード10

姿勢 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
0	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
85	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
175	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
260	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
350	12	12	11	8	5.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
435	12	11	8	6	5	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25
525	11	8	6	4	3	2	2	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 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
0	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
215	24	24	22	18	12	5	5	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

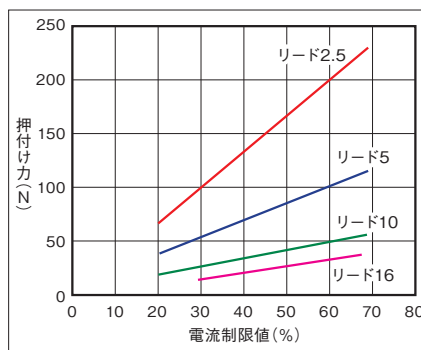
姿勢 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
0	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
105	36	36	30	22	18	10	10	10	10	10
130	36	30	24	18	14	9	9	8		
150	32	26	20	14	12	5	5	5		
175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

ストロークと最高速度

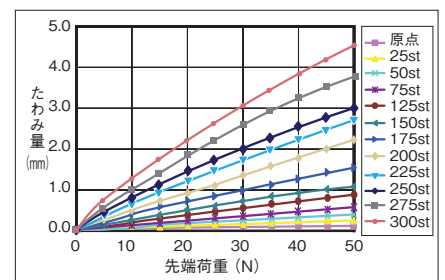
リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mmごと)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	
5	有効	350
	無効	
2.5	有効	175
	無効	

(単位はmm/s)

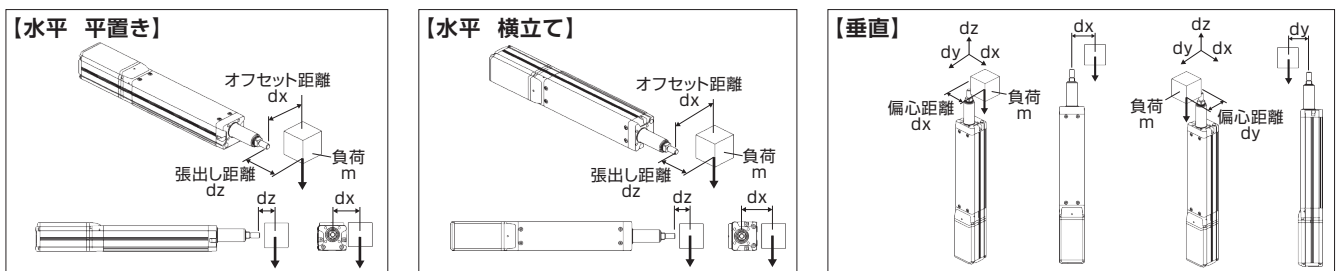
押付け力と電流制限値の相関図



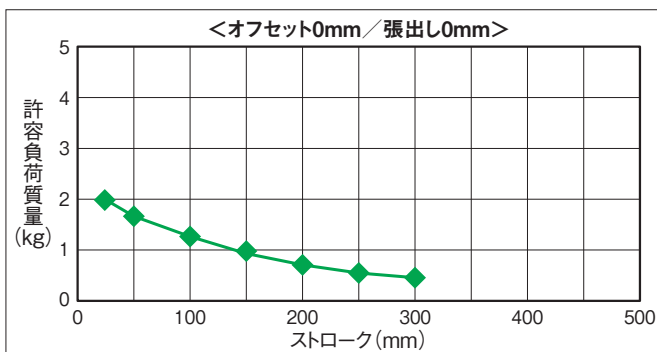
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

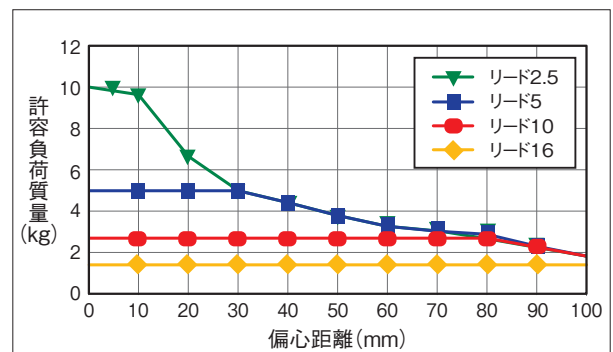


■水平



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)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

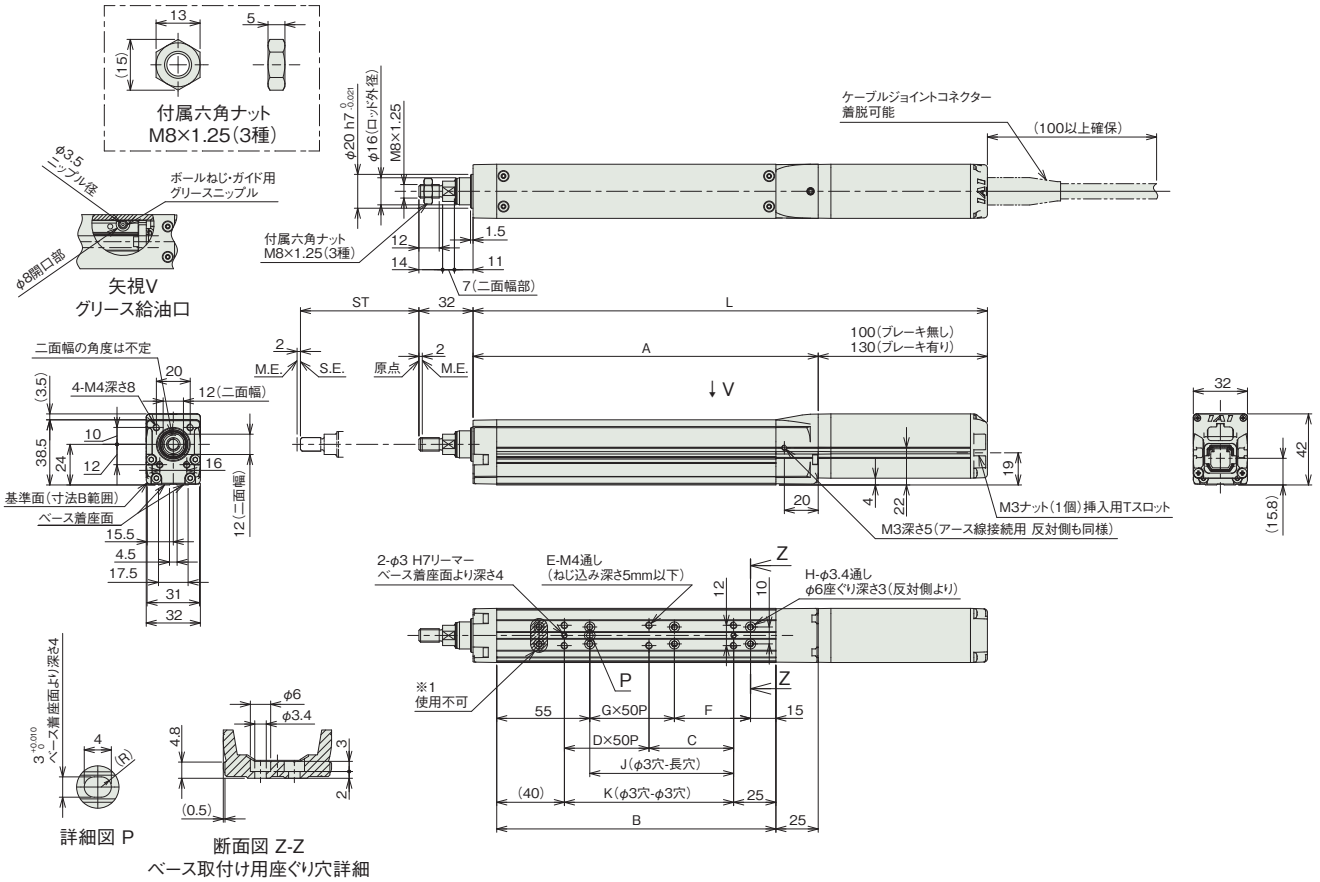
## 寸法図

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

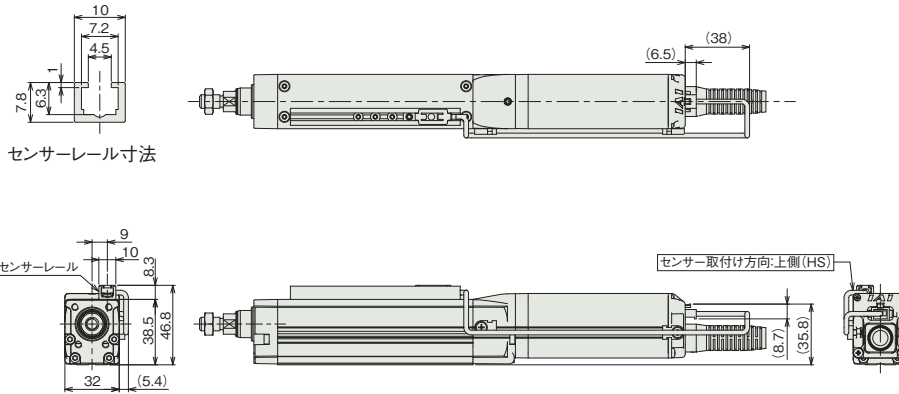
RCA

RCS4

RCS3

RCS2

■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	CIT	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	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ケーブル型式

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP4-RA5C



本体幅  
**50mm**

24V  
パルス  
モーター

■型式項目

**RCP4 - RA5C - I**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ 42SP 高推力 パルスモーター 42□サイズ	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 400 400mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	--	---	---	---	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は全て外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (注1)	B	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ金具	FL	4-587	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
スクレーパ	SC	4-600	-

(注1) 高推力パルスモーターを選択した場合は標準装備です。

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 20 12 6 3 (高推力)
水平	可搬質量 (注2) 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 6 25 40 60 -
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 6 25 40 20 -
	最高速度 (mm/s) 800 700 450 225 -
	最低速度 (mm/s) 25 15 8 4 -
速度/加減速度	定格加減速度 (G) 0.5 0.3 0.3 0.3 -
	最高加減速度 (G) 1 1 1 1 -
	最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 1.5 4 10 20 35
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 1.5 4 10 20 35
垂直	最高速度 (mm/s) 800 700 450 225 80
	最低速度 (mm/s) 25 15 8 4 4
	定格加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5
	最高加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5
押付け	押付け時最大推力 (N) 56 93 185 370 750
	押付け最高速度 (mm/s) 20 20 20 20 20
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) 1.5 4 10 20 35
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50 50 50
	最大ストローク (mm) 400 400 400 400 400
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	リード20: ±0.03mm リード12/6/3: ±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640		6	4	3	2		1.5	1.5	1.5	1.5
800		4	3				1	1	1	1

リード12

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

リード6

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

リード3

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

リード3(高推力)

姿勢 速度 (mm/s)	垂直		
	加速度(G)		
	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 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.3	0.2
0	6	1.5
160	6	1.5
320	6	1.5
480	4	1
640	3	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	25	4
100	25	4
200	25	4
300	20	3
400	10	2
500	5	1

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	40	10
50	40	10
100	40	10
150	40	8
200	35	5
250	10	3

リード3

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

リード3(高推力)

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

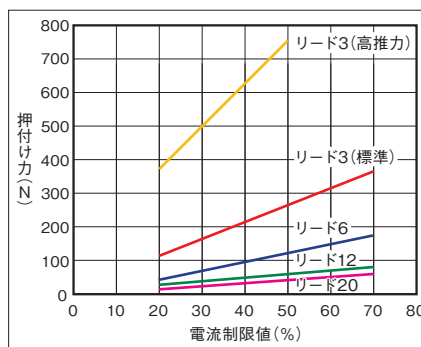
ストロークと最高速度

リード (mm)	ストローク コントローラ	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)

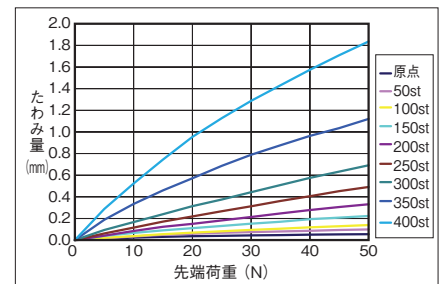
(注3) 高推力仕様は高出力設定でのみ動作可能です。

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。



選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル  
オプション  
ケーブル型式  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

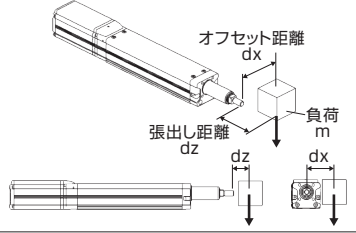
テーブル

オプション

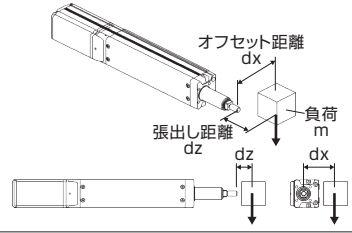
ケーブル型式  
一覧表

## ロッド先端許容負荷質量

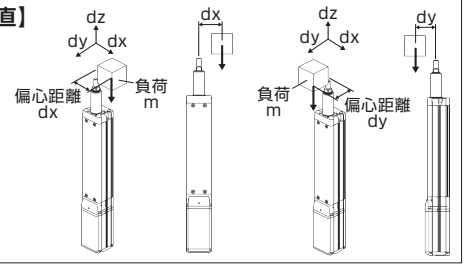
### 【水平 平置き】



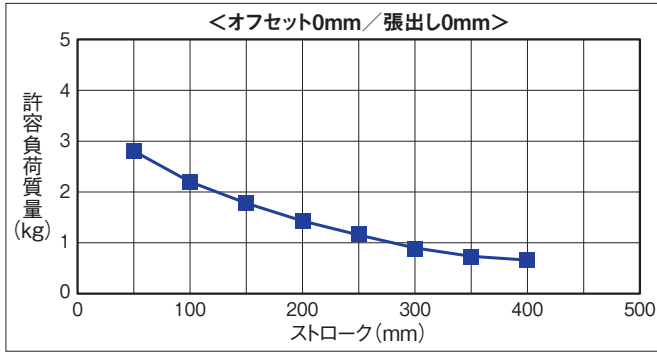
### 【水平 横立て】



### 【垂直】

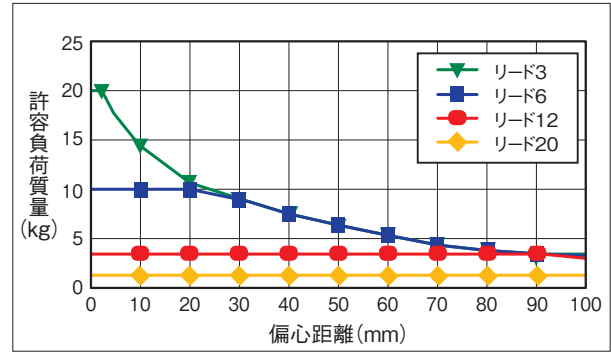


#### ■水平



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)

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



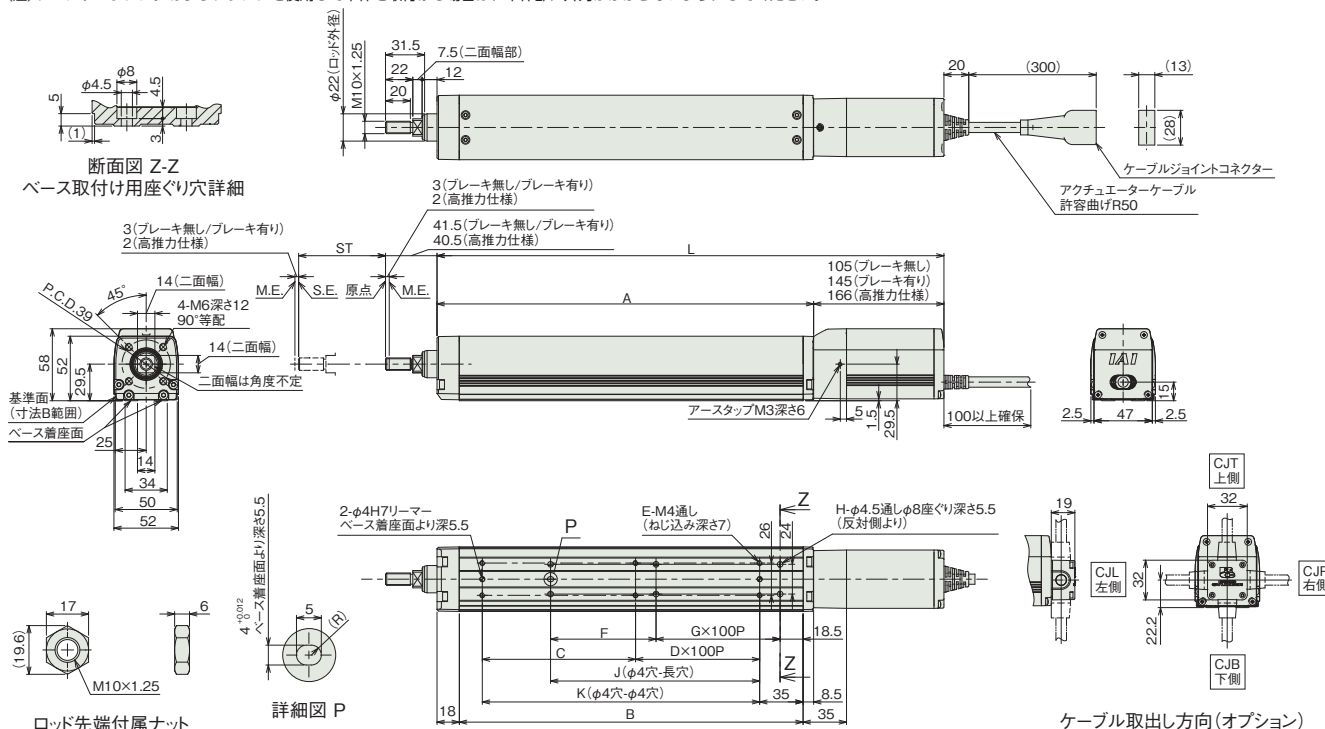
寸法図

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

2次元 CAD  
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。また高推力仕様は原点-M.E.間、S.E.-M.E.間の寸法が2になりますのでご注意ください。  
 (注) 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有ります。  
 (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	608.5	
	ブレーキ有り	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	648.5	
	高推力仕様	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	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	3.7
	ブレーキ有り	2.1	2.4	2.6	2.9	3.1	3.4	3.9
	高推力仕様	2.3	2.6	2.8	3.1	3.3	3.6	4.1

適応コントローラー

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	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	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195		
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

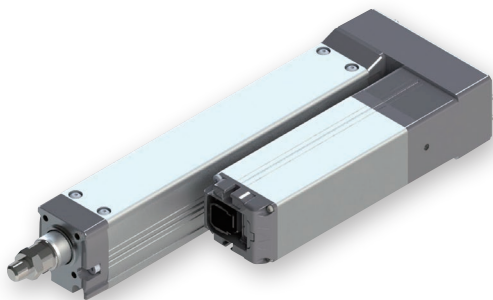
# RCP4-RA3R



## 型式項目

RCP4 - RA3R - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28Pサイズ	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 25 25mm 300 300mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	------------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 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。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「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	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点確認センサー	HS	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
背面取付けプレート	RP	4-600	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

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

- (注) 4方向コネクタ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4-613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) 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 最高速度 (mm/s) 最低速度 (mm/s) 定格加減速度 (G) 最高加減速度 (G)	5 12 24 36 5 12 24 36 1120 700 350 175 20 13 7 4 0.3 0.3 0.3 0.5 1 1 1 1
	可搬質量 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 最高速度 (mm/s) 最低速度 (mm/s) 定格加減速度 (G) 最高加減速度 (G)	1 2.5 5 10 1 2.5 5 10 840 700 350 175 20 13 7 4 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5
	速度/加減速度	0.3 0.3 0.3 0.5 1 1 1 1
	押付け	押付け時最大推力 (N) 押付け最高速度 (mm/s)
ブレーキ	ブレーキ仕様 ブレーキ保持力 (kgf)	無励磁作動電磁ブレーキ 1 2.5 5 10
	ストローク	最小ストローク (mm) 最大ストローク (mm) ストロークピッチ (mm)

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注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 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1			
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1			
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1	1			
420	5	5	4.5	3	2	1	1	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 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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		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 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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				2.5	1	0.5							0.5
1120													

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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					
610			5	2	2	2		1	1				
700			3	2	1.5	1		0.5	0.5				

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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	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

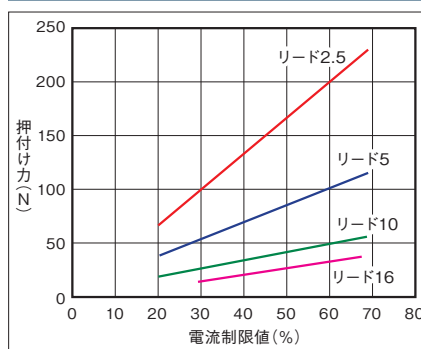
姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10					
20	36	36	36	30	20	10	10	10					
40	36	36	36	30	20	10	10	10					
65	36	36	36	30	20	10	10	10					
85	36	36	36	30	20	10	10	10					
105	36	36	30	22	18	10	10	10					
130	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

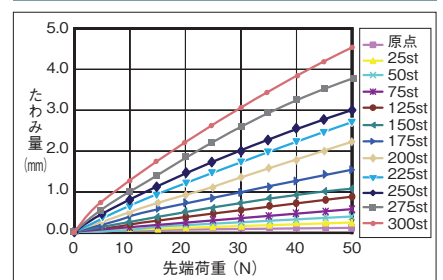
リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mmごと)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	
5	有効	350
	無効	
2.5	有効	175
	無効	

(単位はmm/s)

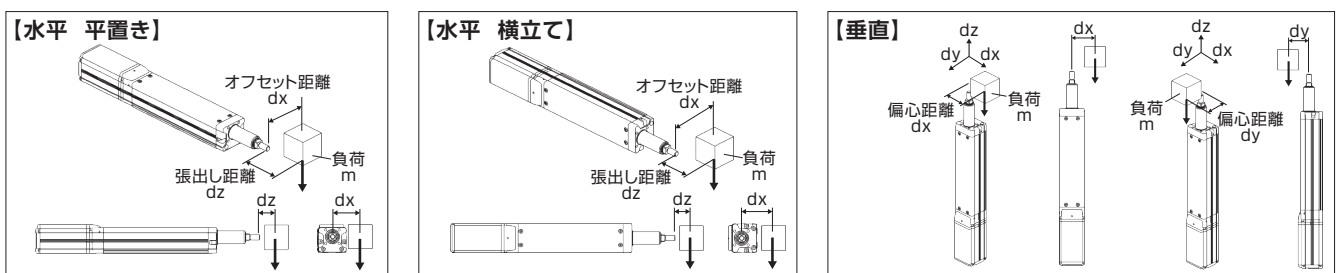
押付け力と電流制限値の相関図



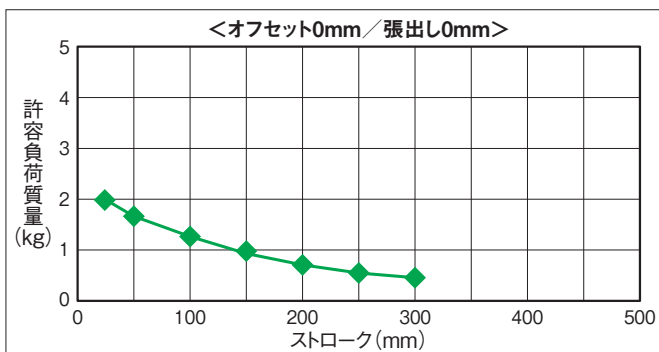
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

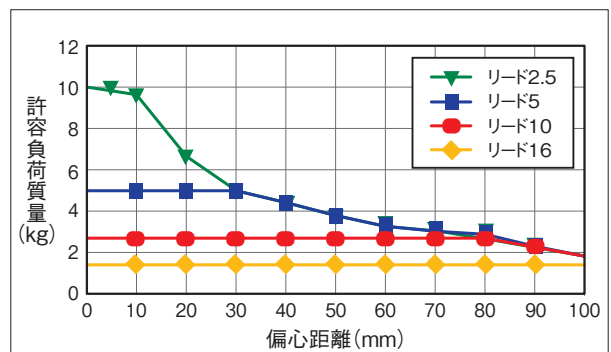


■水平



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)

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

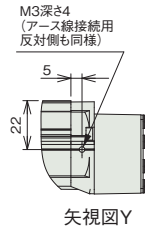
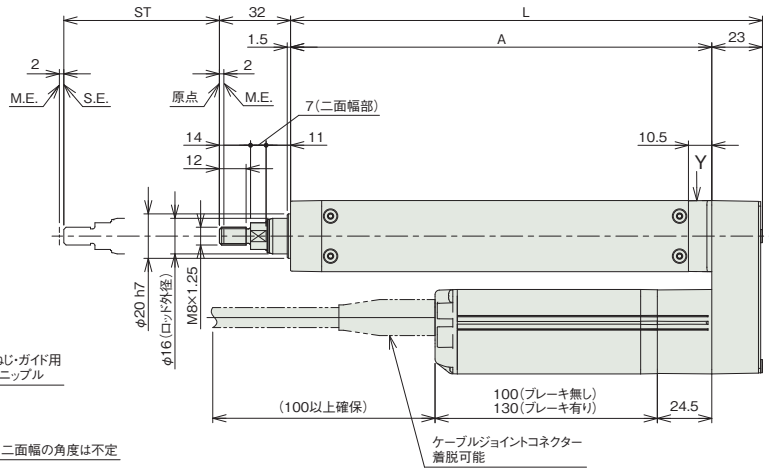
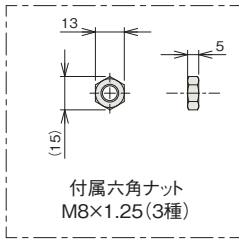
## 寸法図

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

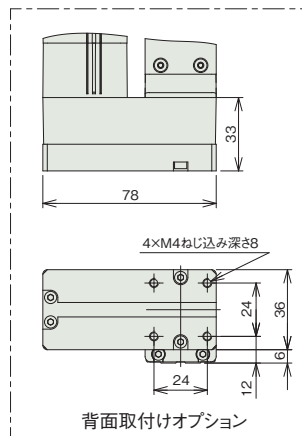
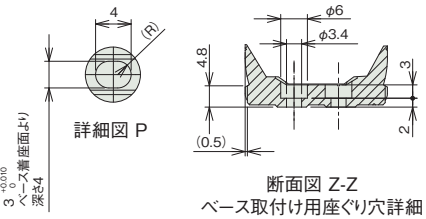
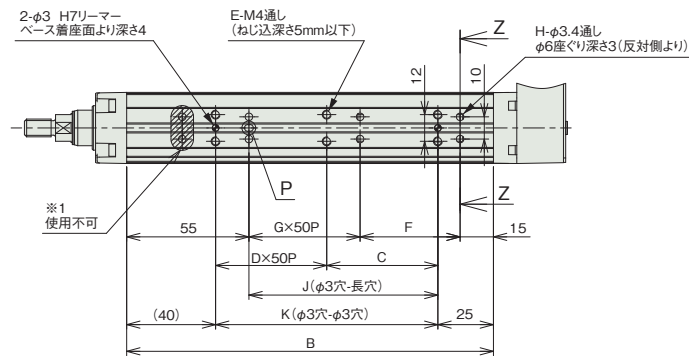
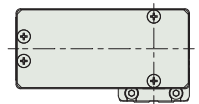
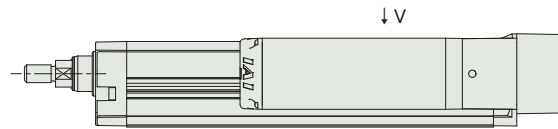
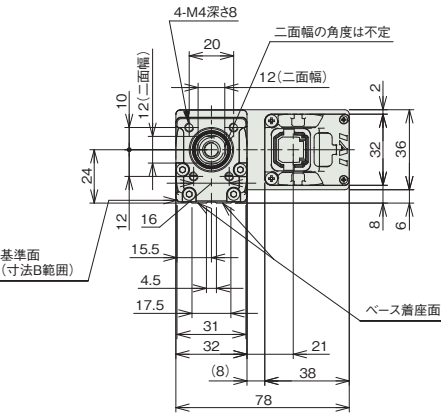
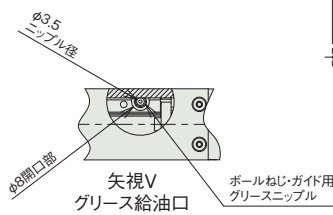
2次元 CAD  
3次元 CAD

- ※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



矢視図Y



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

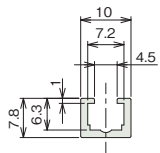
RCA

RCS4

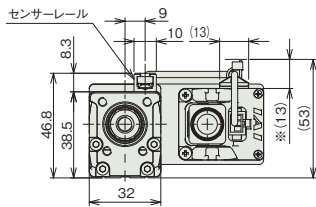
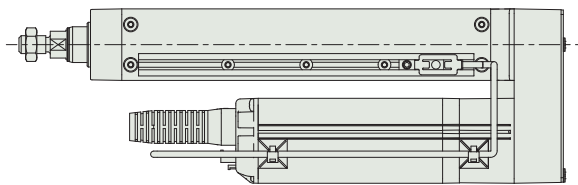
RCS3

RCS2

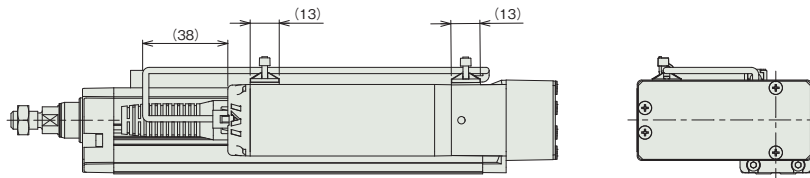
■センサー取付け(オプション)



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	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	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	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# 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 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 400 400mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は全て外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 簡易アプンで使用する場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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。

CE RoHS 10



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
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	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ金具 (注1)	FL	4-587	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
スクレーパ	SC	4-600	-

(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	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
水平	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40	
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225	
	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3	
垂直	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1.5	4	10	20	
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225	
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	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
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10	20	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	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 <sup>2</sup>
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 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5						
800	4	3				1	1						

リード12

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

リード6

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

リード3

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

■高出力設定無効(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 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.3	0.2
0	6	1.5
160	6	1.5
320	6	1.5
480	4	1
640	3	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	25	4
100	25	4
200	25	4
300	20	3
400	10	2
500	5	1

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	40	10
50	40	10
100	40	10
150	40	8
200	35	5
250	10	3

リード3

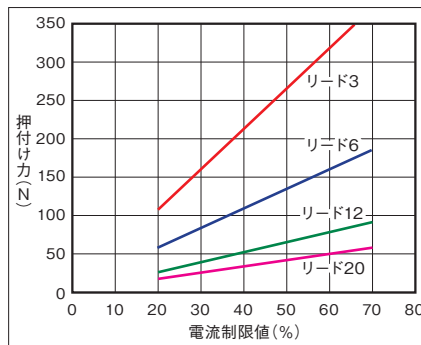
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	40	20
25	40	20
50	40	16
75	40	12
100	40	9
125	40	5

ストロークと最高速度

リード(mm)	ストローク	
	コントローラ	50~400(50mm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

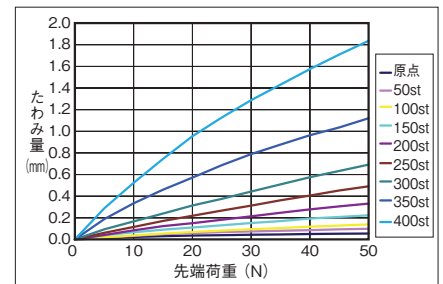
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

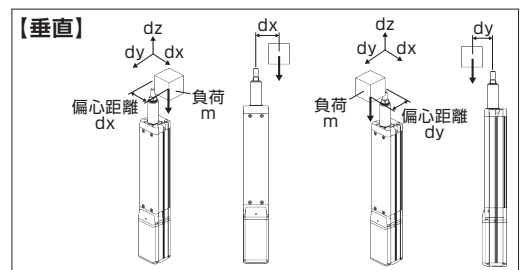
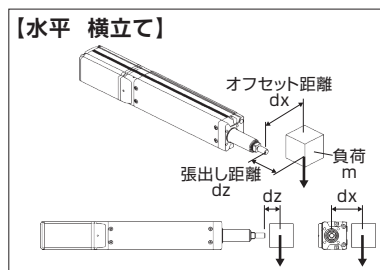
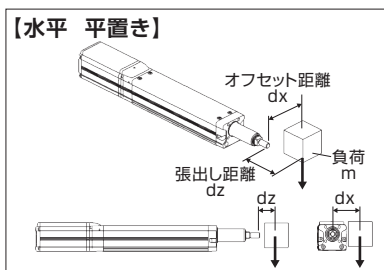


ロッドたわみ量(参考値)

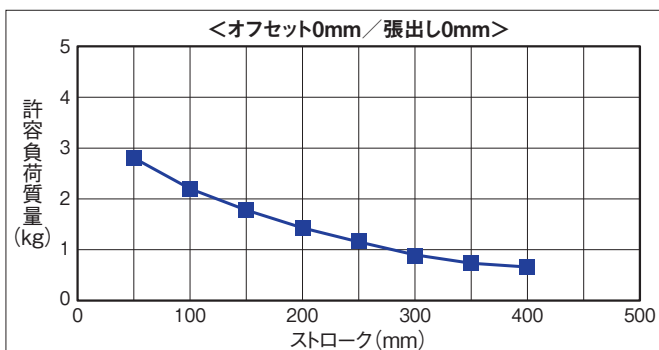
下表はアクチュエーターを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。



ロッド先端許容負荷質量

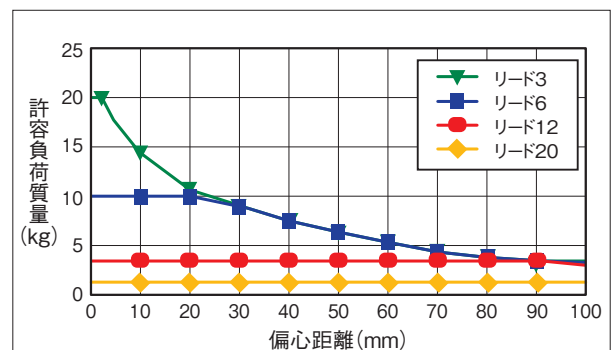


■水平



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)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

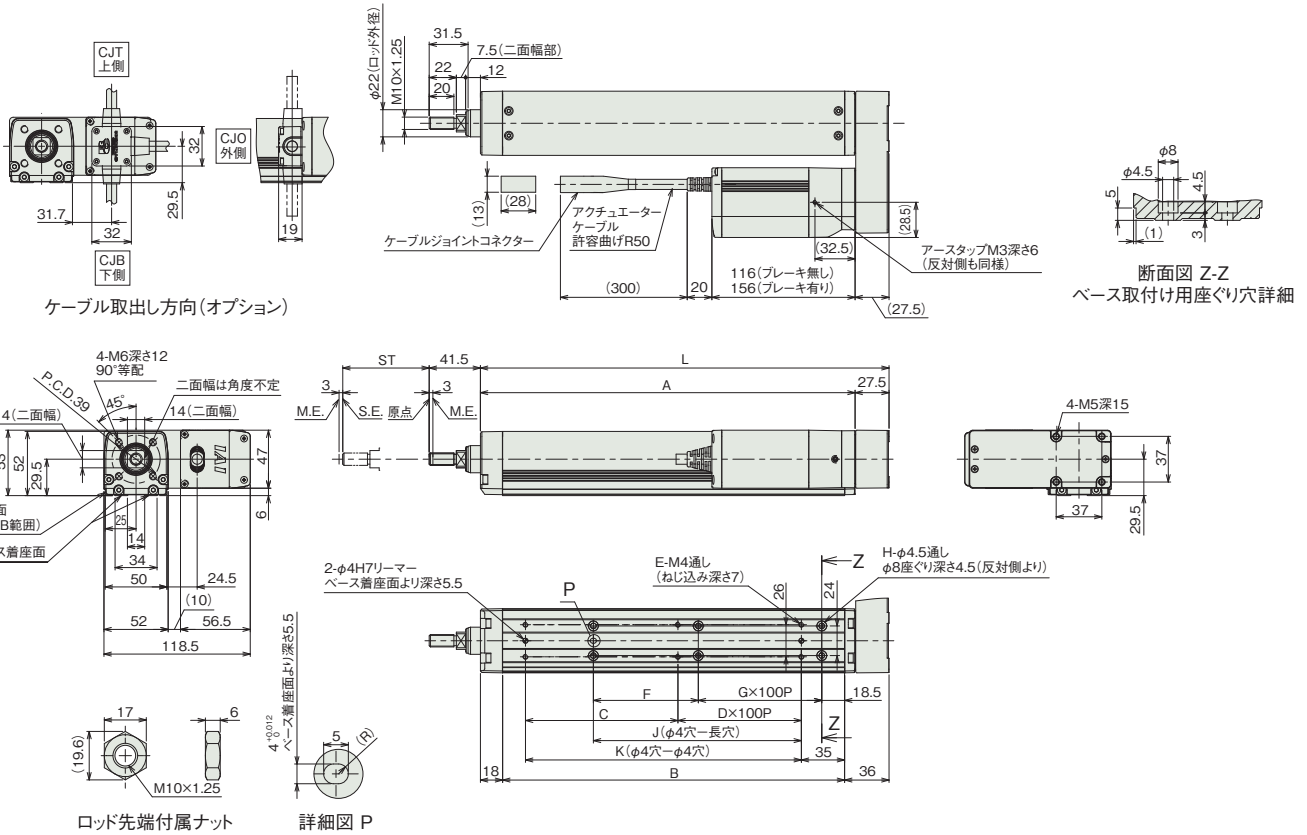
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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



### ■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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							DV	CC	CIE	CIT	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	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジショナーデータなし)	-	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。



選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCP3

パルスモーター				
RCP3	ロッド	RCP3-RA2AC	4-195	
		RCP3-RA2BC	4-199	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCP3-RA2AR	4-203	
		RCP3-RA2BR	4-207	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

**RCP3**

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP3-RA2AC

細小型

モーター  
ストロート

本体幅  
**20**  
mm

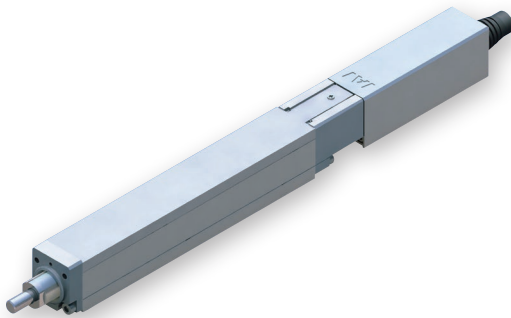
**24v**  
パルス  
モーター

ボール  
ねじ

■型式項目

RCP3 - RA2AC - I

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□標準タイプ 20SP パルスモーター 20□高推力タイプ	リード 4 4mm 2 2mm 1 1mm	ストローク 25 25mm ? 25mm 100 100mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	--	--------------------------------	---	---	---	---------------------------



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 最大押付け力は5mm/sで動作した場合です。押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-321ページをご確認ください。
- (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- (5) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。
- (7) パルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	高推力タイプ	標準タイプ
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

モータータイプ	リード	ボールねじリード (mm)	内容					
			標準タイプ			高推力タイプ		
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	2	1	2	4
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	5	3	2	5	3	2
		定格加減速度 (G)	0.3	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
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	5	3	2	5	3	2
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
押付け	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	押付け時最大推力 (N)	12.6	25.2	50.4	23.1	46.2	92.4	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	5	5	5	5	5	5	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	0.20	0.37	0.75	0.32	0.62	1.25	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
ロッド	φ12mm 材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±1.7度
走行寿命	5000km もしくは 5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
200	1	0.32

リード2

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

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	4	1.25

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

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

リード2

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

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	2	0.75

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50~100 (mm)
4	180	200
2	100	
1	50	

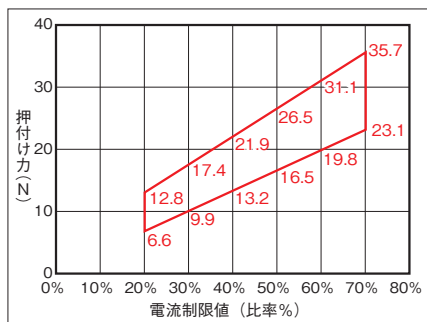
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

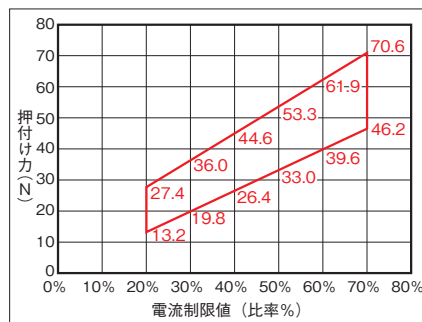
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

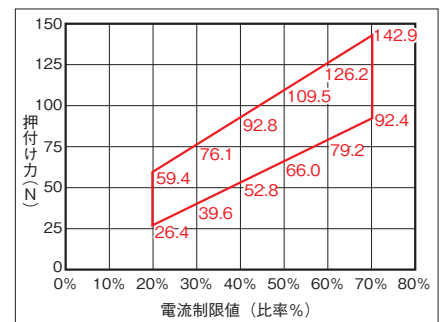
リード4



リード2

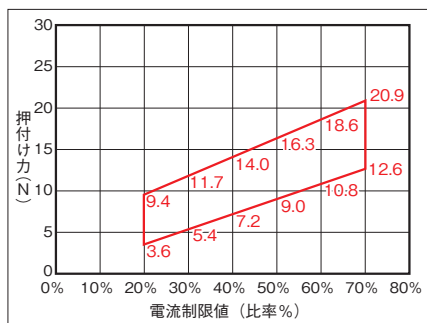


リード1

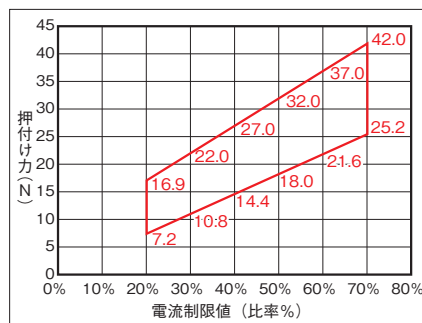


■標準タイプ

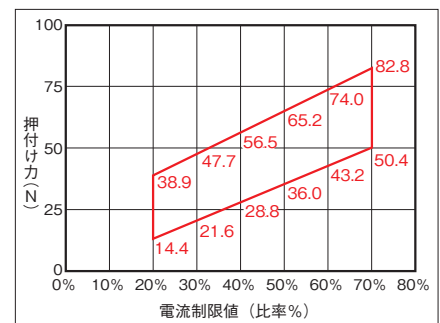
リード4



リード2



リード1



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

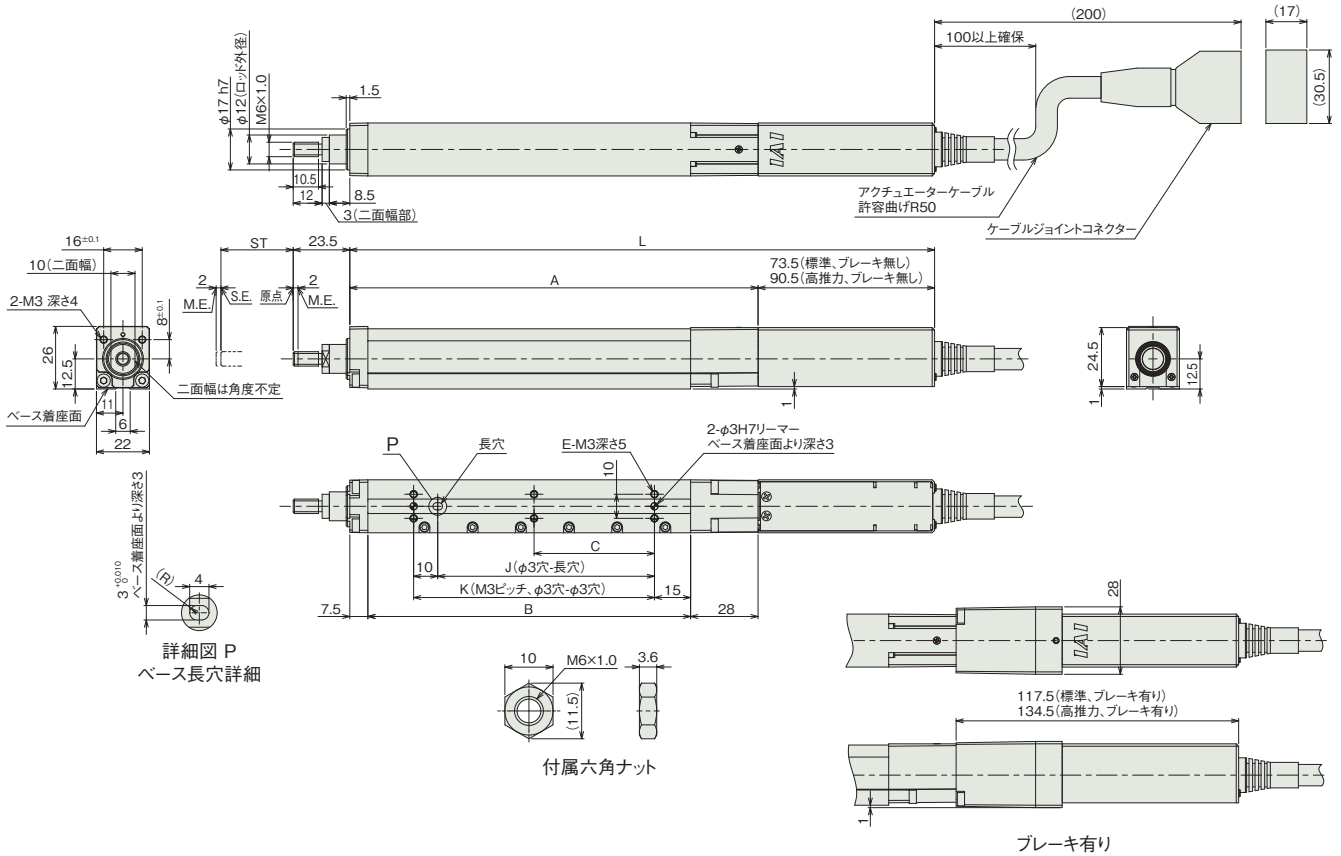
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅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はみ出していますので、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



■ストローク別寸法

		ストローク				
		25	50	75	100	
L	標準	ブレーキ無し	168	193	218	243
		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

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	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	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
用シリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP3-RA2BC

細小型

モーター  
ストレート

本体幅  
**30**  
mm

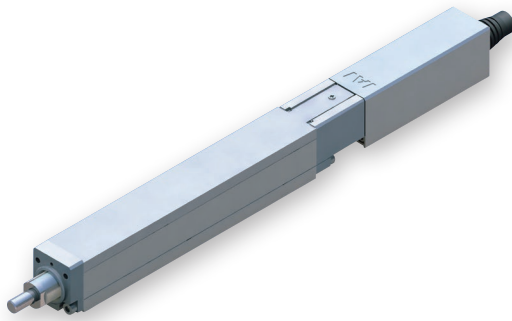
**24v**  
パルス  
モーター

ボール  
ねじ

■型式項目

**RCP3 - RA2BC - I**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□標準タイプ 20SP パルスモーター 20□高推力タイプ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm 1 1mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	--	---	---	---	---	---------------------------



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 最大押付け力は5mm/sで動作した場合です。押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-321ページをご確認ください。
- (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- (5) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313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>B</b>	4-585	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-

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

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

モータータイプ		内容									
		標準タイプ				高推力タイプ					
RCP6/ RCP6S	リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	1	6	4	2	1	
	水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	2	4	1	2	4	8
		速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	50	300	200	100	50
			最低速度 (mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2
			定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
RCP5	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.2	0.37	0.75	1.5	0.32	0.62	1.25	2.5
		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	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2		
RCP4	垂直	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6.3	12.6	25.2	50.4	15.4	23.1	46.2	92.4
		最高速度 (mm/s)	5	5	5	5	5	5	5	5	
		最低速度 (mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2		
RCP3	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	
	RCP2	ブレーキ	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	
RCD	ストローク	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載



速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
300	1	0.32

リード4

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

リード2

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

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
50	8	2.5

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

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

リード4

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

リード2

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

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
50	4	1.5

ストロークと最高速度

ストローク リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
6	180	280	300
4	180	200	
2	100		
1	50		

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

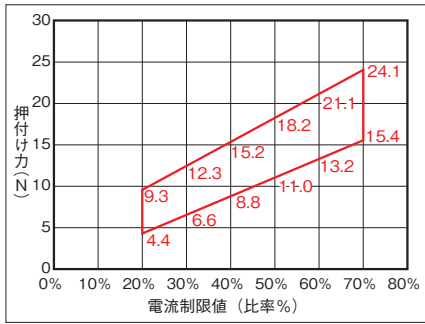
RCS2

押付け力と電流制限値の相関図

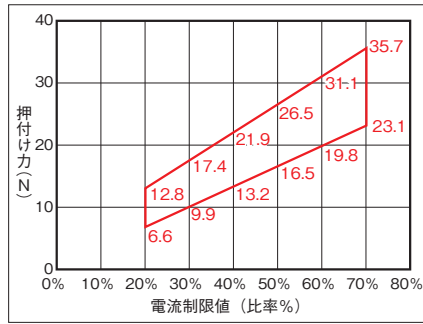
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

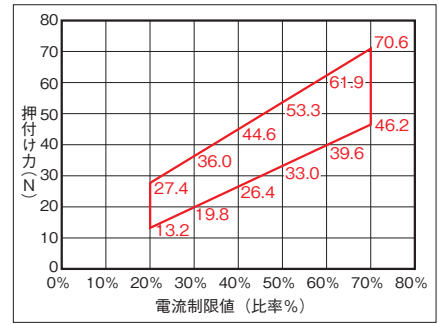
リード6



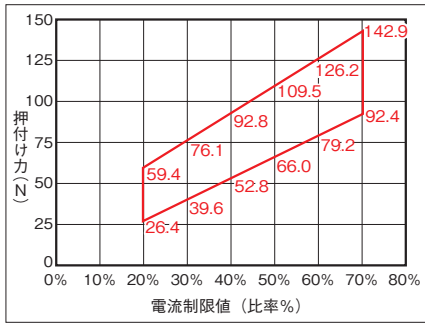
リード4



リード2

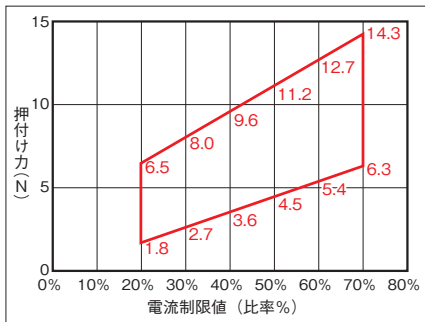


リード1

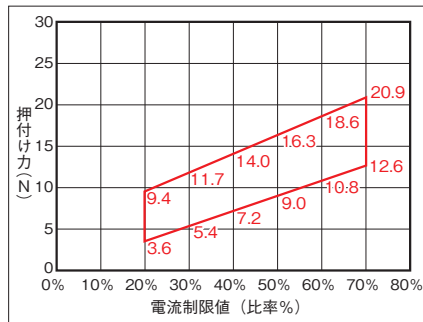


■標準タイプ

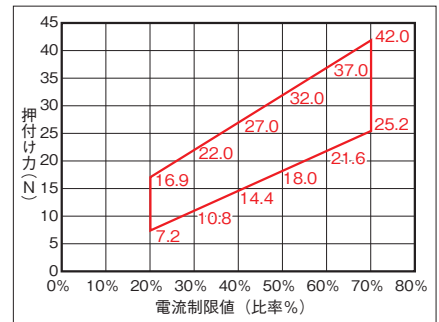
リード6



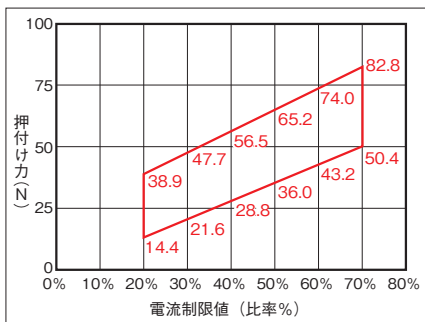
リード4



リード2



リード1



RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



# RCP3-RA2AR

細小型

モーター折返し

本体幅 20mm

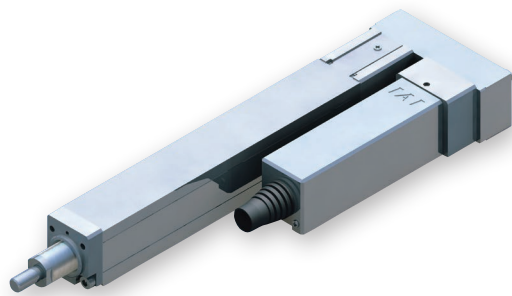
24V パルスモーター

ボールねじ

■型式項目

**RCP3 - RA2AR - I**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20標準タイプ 20SP パルスモーター 20高推力タイプ	リード 4 4mm 2 2mm 1 1mm	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	--	--------------------------------	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



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 1-321 ページをご確認ください。
- (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- (5) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- (7) パルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	高推力タイプ	標準タイプ
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

モータータイプ		内容						
		標準タイプ			高推力タイプ			
RCP6/ RCP6S	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
最高速度 (mm/s)			200	100	50	200	100	50
速度/加減速度		最低速度 (mm/s)	5	3	2	5	3	2
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
RCP5	最高加減速度 (G)		0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.2	0.37	0.75	0.32	0.62
RCP4	垂直	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		最低速度 (mm/s)	5	3	2	5	3	2
RCP3	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
RCP2	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
RCD	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
RCA2	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
RCA		ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
ロッド	φ12mm 材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±1.7度
走行寿命	5000km もしくは 5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
200	1	0.32

リード2

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

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	4	1.25

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

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

リード2

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

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	0.3	0.2

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50~100 (mm)
4	180	200
2	100	
1	50	

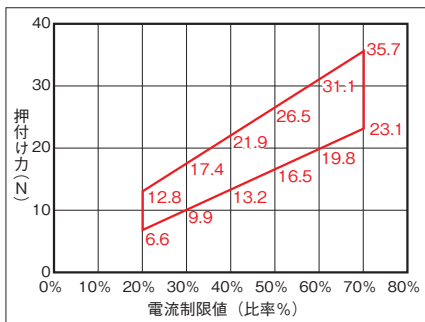
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

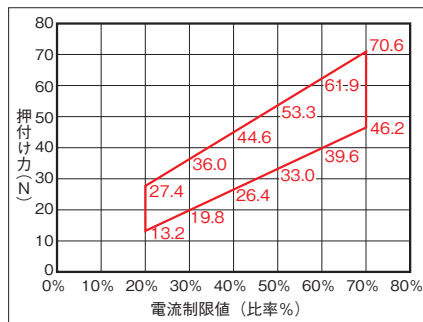
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

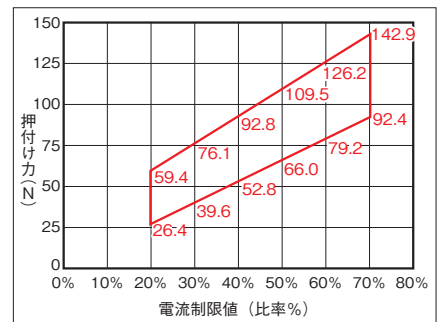
リード4



リード2

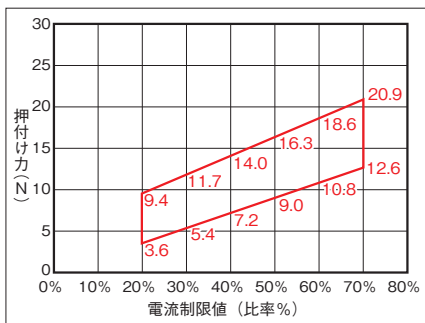


リード1

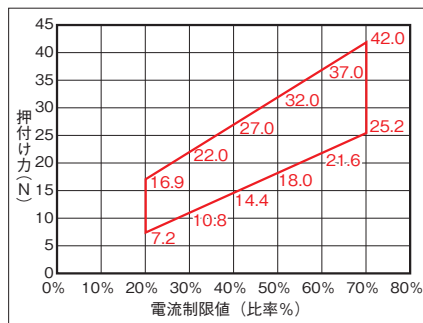


■標準タイプ

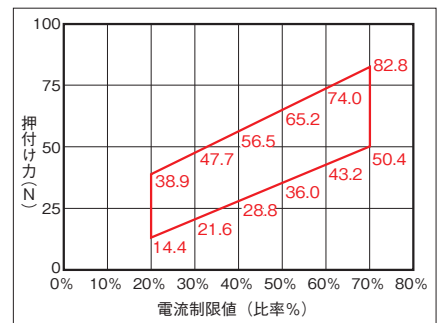
リード4



リード2



リード1



- 選定
- 注意事項
- 非搭載機種
- ロボット
- ケーブル
- オプション
- ケーブル型式一覧表
- RCP6/  
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2

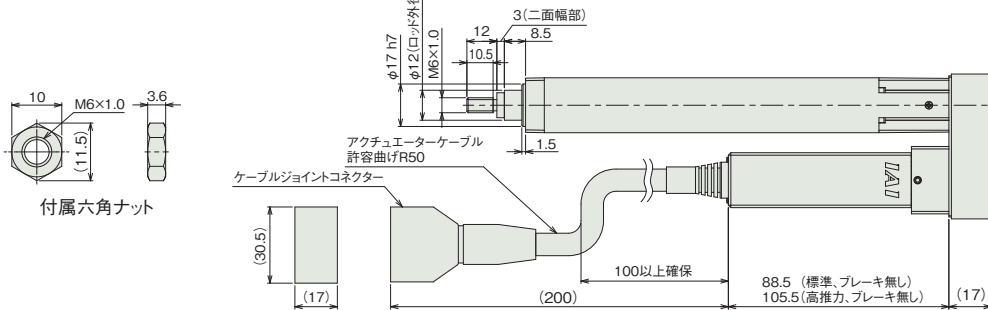
## 寸法図

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

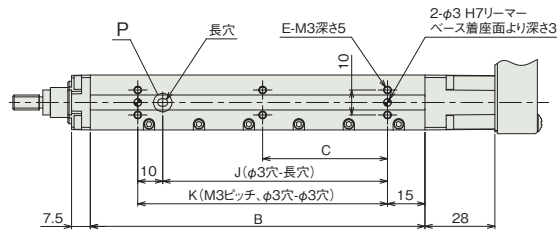
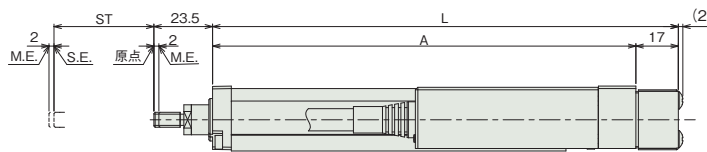
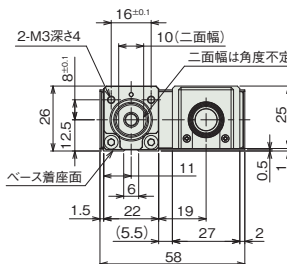


- (注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
- (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。また、二面幅の向きは変更できません。
- (注) 下図はモーター左折返し仕様です。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
- (注) ブレーキハウジングの底面は本体取付け面より1mmはみ出していますので、取付けの際はご注意ください。

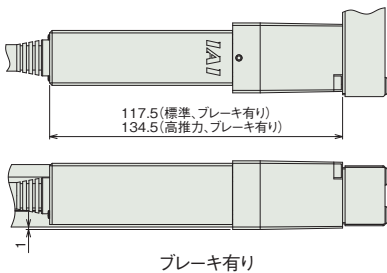
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



付属六角ナット



詳細図 P  
ベース長穴詳細



### ■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	111.5	136.5	161.5	186.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5
B	59	84	109	134
C	0	0	0	50
E	4	4	4	6
J	15	40	65	90
K	25	50	75	100

### ■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	
質量 (kg)	標準	ブレーキ無し	0.31	0.33	0.35	0.37
		ブレーキ有り	0.41	0.43	0.46	0.47
	高推力	ブレーキ無し	0.34	0.36	0.39	0.41
		ブレーキ有り	0.45	0.48	0.5	0.52

## 適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCA2	MSEL-PC/PG	4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317
RCA	PCON-CB/CGB	1	DC24V	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
RCS4	PCON-CYB/PLB/POB	1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCS3	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RCS2	RSEL	8		-	-	-	●	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-

(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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

**RCP3**

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP3-RA2BR

細小型

モーター折返し

本体幅 30mm

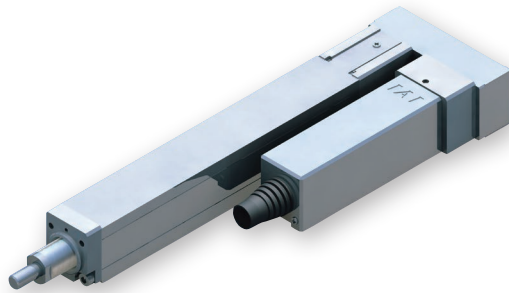
24V パルスモーター

ボールねじ

## 型式項目

**RCP3 - RA2BR - I**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20標準タイプ 20SP パルスモーター 20高推力タイプ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm 1 1mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	--	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、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。
- 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 1-321 ページをご確認ください。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- パルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。



## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	高推力タイプ	標準タイプ
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

## オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

## メインスペック

モータータイプ		内容								
		標準タイプ				高推力タイプ				
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	1	6	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	2	4	1	2	4	8
		最高速度 (mm/s)	300	200	100	50	300	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.2	0.37	0.75	1.5	0.32	0.62	1.25	2.5
		最高速度 (mm/s)	300	200	100	50	300	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
押付け	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	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25	25	25	
ストローク	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載



速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
300	1	0.32

リード4

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

リード2

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

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	8	2.5

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

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

リード4

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

リード2

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

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	4	1.5

ストロークと最高速度

ストローク リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
6	180	280	300
4	180	200	
2	100		
1	50		

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

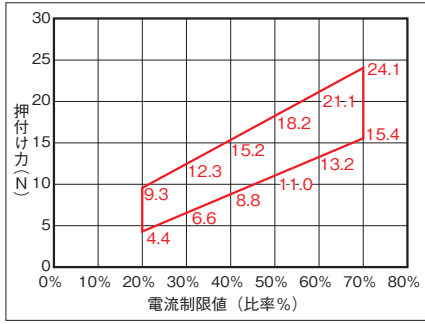
RCS2

押付け力と電流制限値の相関図

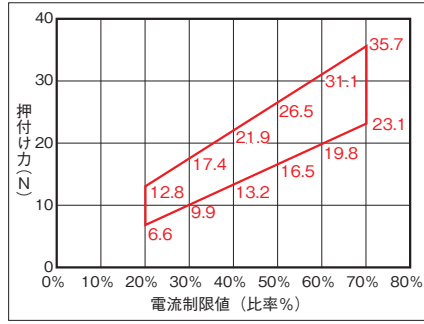
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

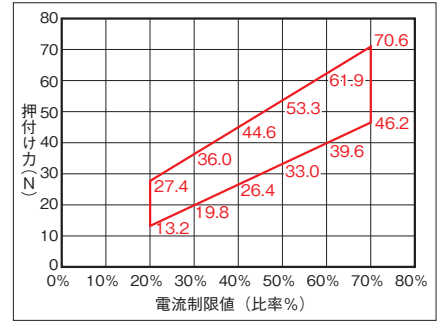
リード6



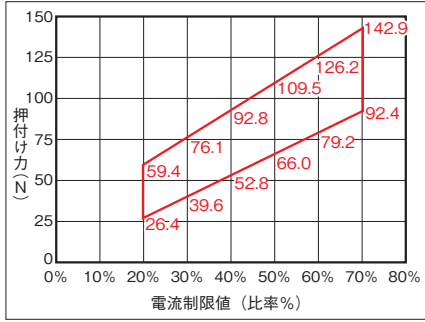
リード4



リード2

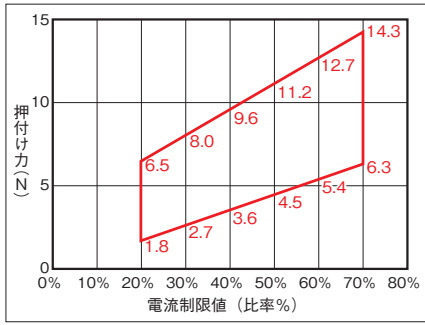


リード1

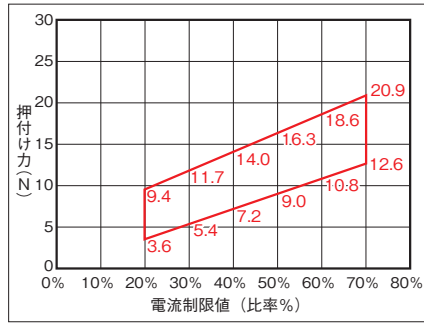


■標準タイプ

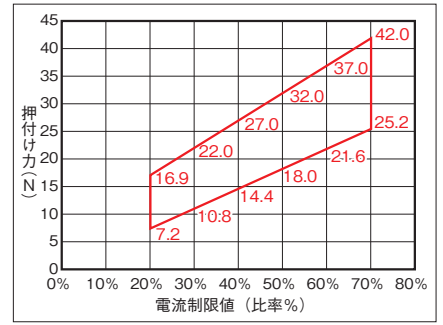
リード6



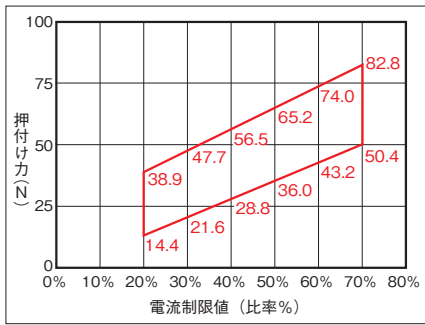
リード4



リード2



リード1



RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

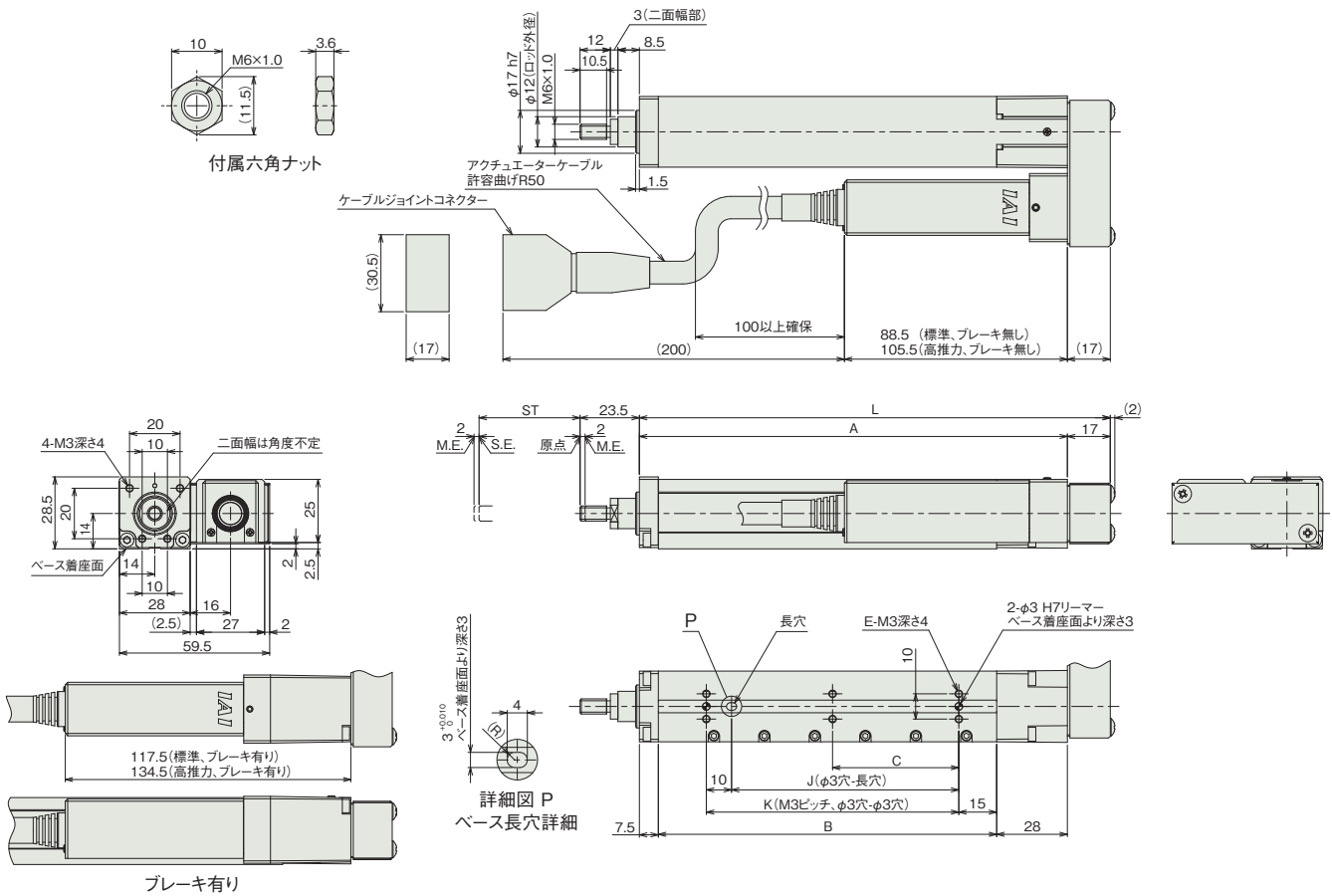
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。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



■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

質量 (kg)	標準	ストローク						
		25	50	75	100	125	150	
	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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							DV	CC	CIE	CIT	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	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

注意事項

非掲載機種


ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCP2

パルスモーター				
RCP2	ロッド 【折返しタイプ】	RCP2-SRA4R	4-213	
		RCP2-SRGS4R	4-217	
		RCP2-SRGD4R	4-221	

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP2-SRA4R

モーター  
折返し

本体幅  
50  
mm

24v  
パルス  
モーター

■ 型式項目

**RCP2 - SRA4R - I - 35P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 20 200	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	---------------------------	--------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10



選定上の  
注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20~50	-
60~100	-
150	-
200	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (注1)	B	4-585	-
フランジ金具 (前)	FL	4-587	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-589	-
フート金具1 (底面取付)	FT	4-590	-
フート金具2 (右側面取付)	FT2	4-593	-
フート金具2 (左側面取付)	FT4	4-593	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	5 2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 25 35 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.3 0.2 最高加減速度 (G) 0.3 0.2	
	垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 9 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
		押付け	押付け時最大推力 (N) 112 224 押付け最高速度 (mm/s) 20 20
		ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁動作電磁ブレーキ 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°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
50	25	9
100	25	7
150	20	5
200	15	3.5
250	10	2

リード2.5

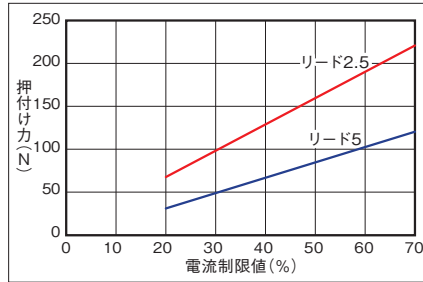
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

ストローク リード	20~200 (10mm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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

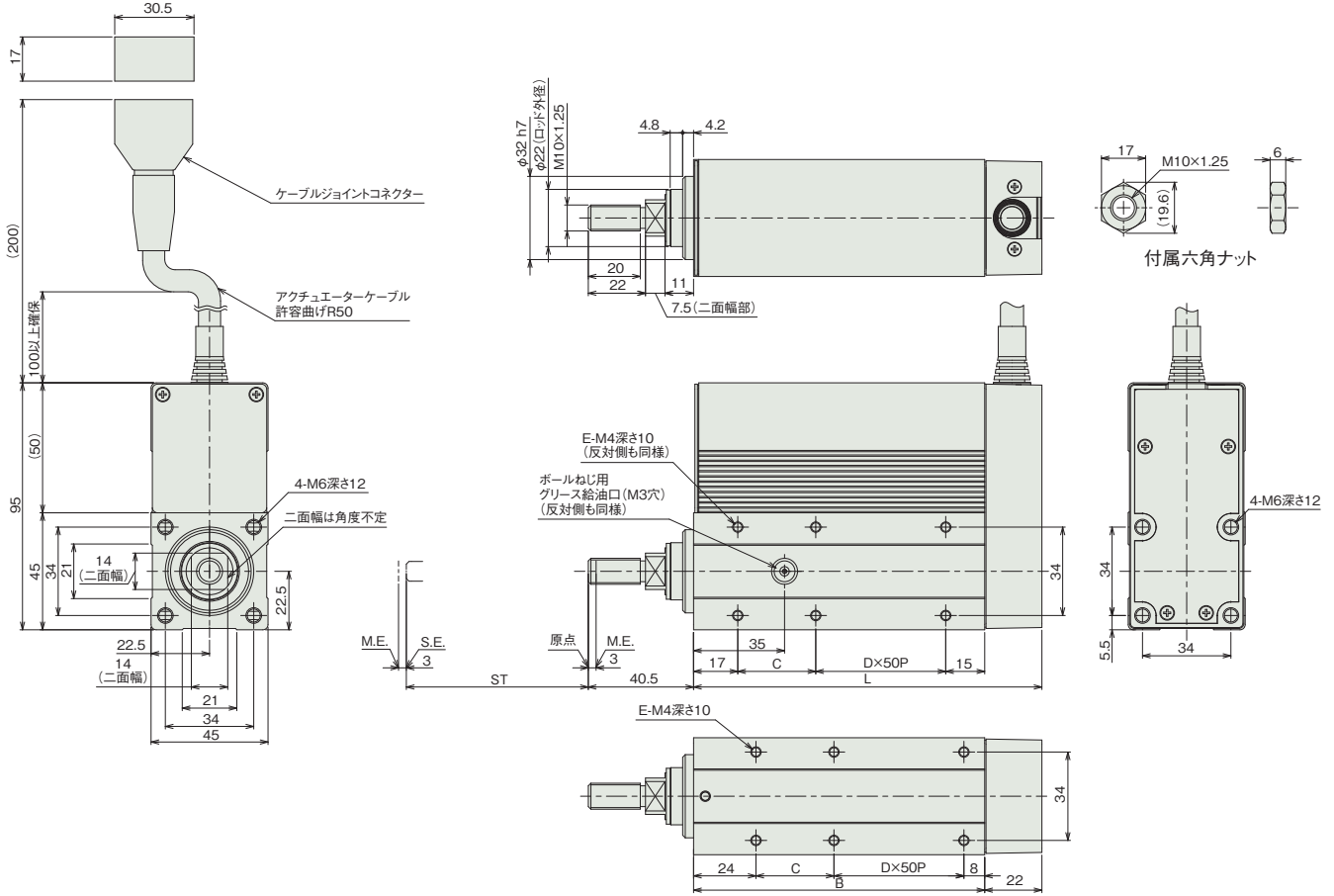
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は4-605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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
				DV	CC	CIE	CIT	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	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195			
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。



選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP2-SRGS4R

シングルガイド付  
モーター折返し  
本体幅 50mm  
24Vパルスモーター

## 型式項目

**RCP2 - SRGS4R - I - 35P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 20 ~ 200 20mm 200mm (10mmごと設定) ※100mm以上は 50mmごと設定	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	---------------------------------	---------------------------	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はガイド右取付仕様 (GS2) です。



選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は「先端許容荷重と走行寿命の関係」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20~50	-
60~100	-
150	-
200	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (注1)	B	4-585	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-589	-
フート金具 (注2)	FT	4-590	-
フート金具2 (右 / 左側面取付)	FT2/FT4	4-593	-
ガイド取付方向変更 (注3)	GS2~GS4	4-593	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

- (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。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

### メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 24 35 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.3 0.2 最高加減速度 (G) 0.3 0.2
水平	速度/加減速度	最高加減速度 (G) 0.3 0.2 最低加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 8 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
垂直	速度/加減速度	最高加減速度 (G) 0.2 0.2 最低加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 8 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
押付け	押付け時最大推力 (N) 112 224 押付け最高速度 (mm/s) 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持力 (kgf) 8 15	
ストローク	最小ストローク (mm) 20 20 最大ストローク (mm) 200 200	
	ストロークピッチ (mm) (注4) 10 10	

(注4) 100mm以上は50mm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/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.3	0.2
50	24	8
100	24	6
150	19	4
200	14	2.5
250	9	1

リード2.5

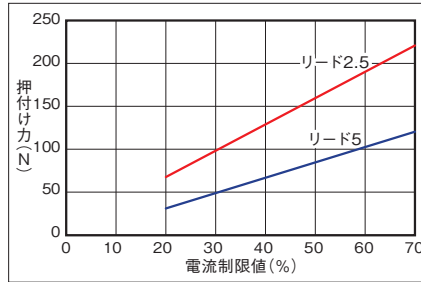
姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

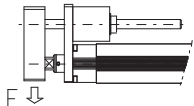
ストローク	20~200 (10mmごと)
リード	
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

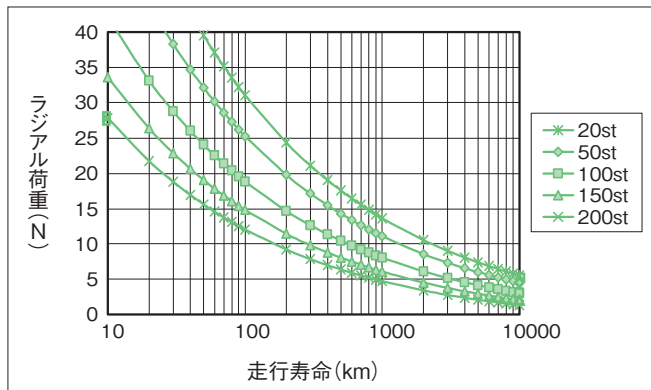


走行寿命、先端たわみ量

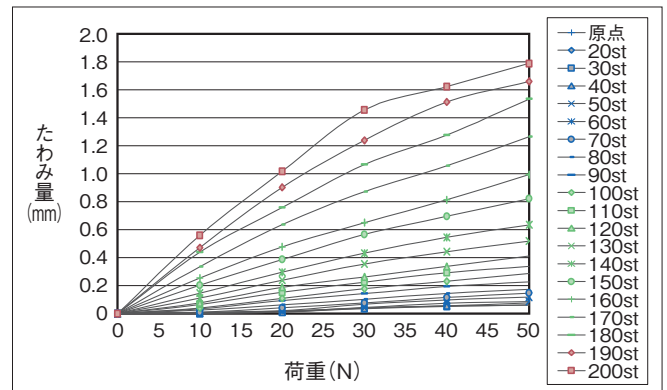


\* シングルガイド仕様  
は上下方向の荷重以  
外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



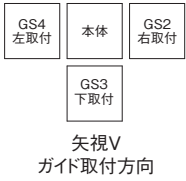
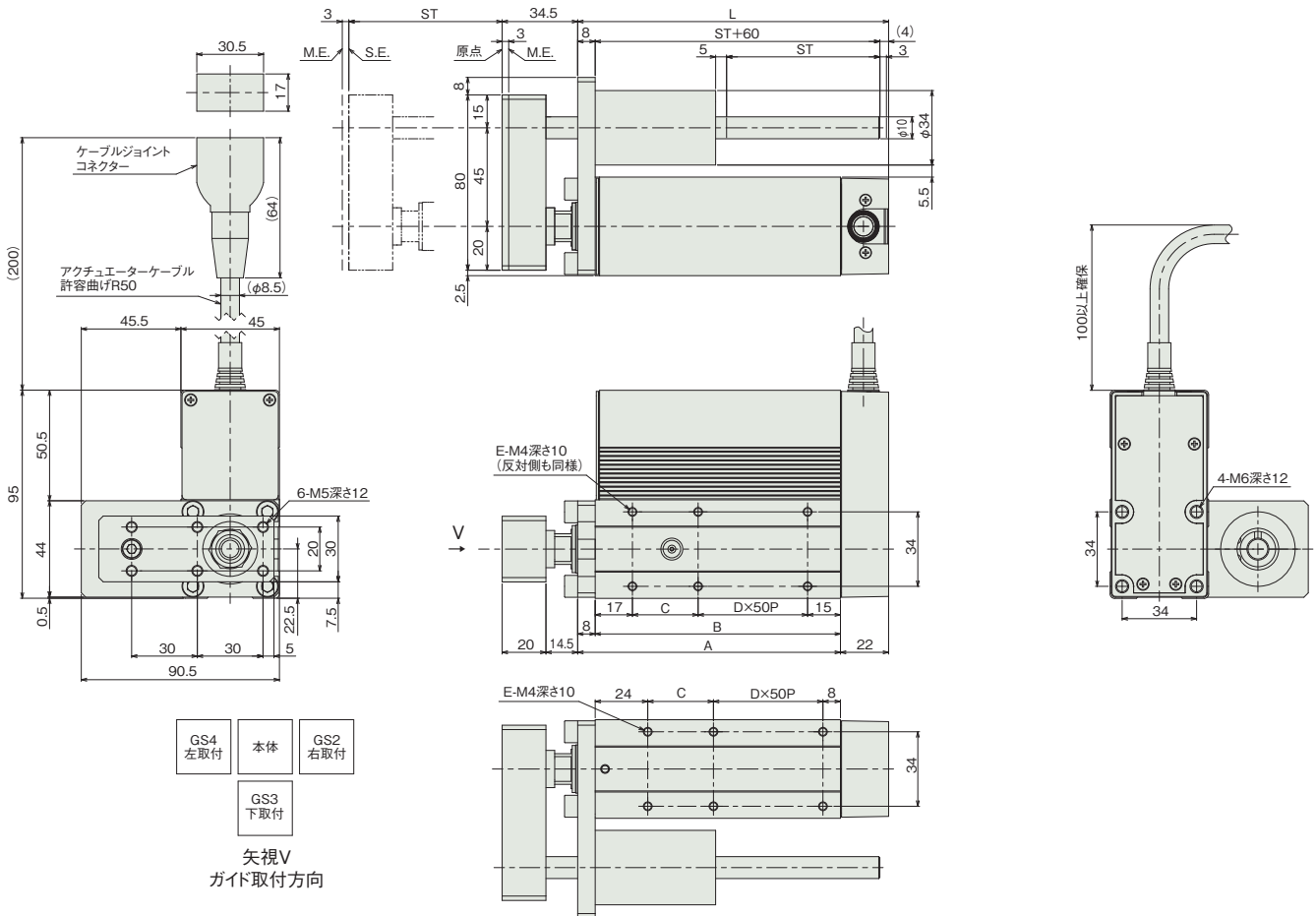
■ラジアル荷重と先端たわみ量



- 選定
- 注意事項
- 非搭載機種
- ラジアルシリンダー ロッド
- テーブル
- オプション
- ケーブル型式
- RCP6/  
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は4-605ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) ブレーキ有り仕様も外形寸法は変更ありません。ただし、ブレーキ有り仕様の最小ストロークは70mmからとなります。(60mm以下の対応はできません)

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	92	102	112	122	132	142	152	162	172	222	272
A	70	80	90	100	110	120	130	140	150	200	250
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	80	90	100	110	160	210
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10

### ■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.20	1.27	1.34	1.41	1.48	1.54	1.61	1.68	1.75	2.09
	ブレーキ有り	-	-	-	-	-	1.75	1.81	1.88	1.95	2.29

### 適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	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	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
シリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP2-SRGD4R

ダブルガイド付  
モーター折返し  
本体幅 50mm  
24Vパルスモーター

## ■型式項目

RCP2 - SRGD4R - I - 35P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 20 200	ストローク 20mm 200mm (10mmごと設定) ※100mm以上は 50mmごと設定	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	---------------------------------	---------------------------	--------------------	---	---	---	---------------------------



- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は「先端許容荷重と走行寿命の関係」をご参照ください。
  - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
  - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20~50	-
60~100	-
150	-
200	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (注1)	B	4-585	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-589	-
フット金具 (注2)	FT	4-590	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。  
(注2) フット金具は80ストローク以上で使用可能です。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

### メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 24 35
水平	最高速度 (mm/s)	250 125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s) 7 4
		定格加減速度 (G) 0.3 0.2
		最高加減速度 (G) 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 8 15
	最高速度 (mm/s)	250 125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s) 7 4
		定格加減速度 (G) 0.2 0.2
	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
50	24	8
100	24	6
150	19	4
200	14	2.5
250	9	1

リード2.5

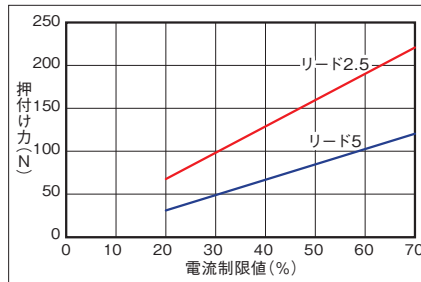
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

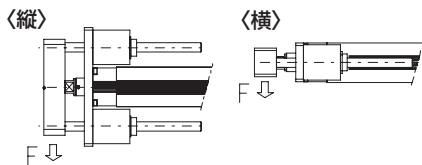
ストローク	最高速度
20~200 (10mmごと)	250
リード 5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

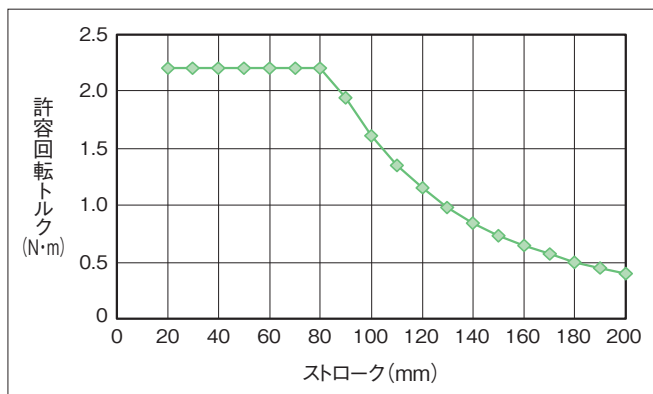
押付け力と電流制限値の相関図



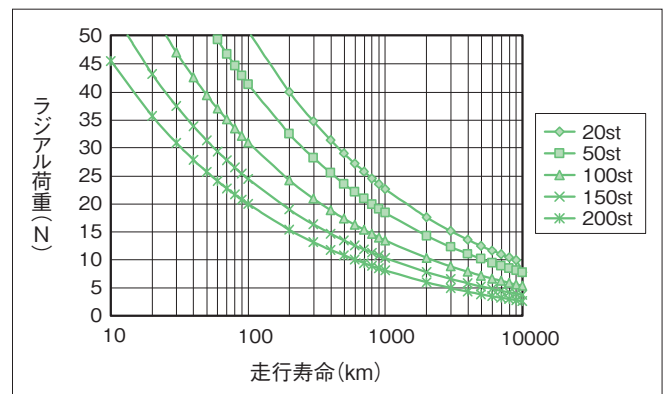
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



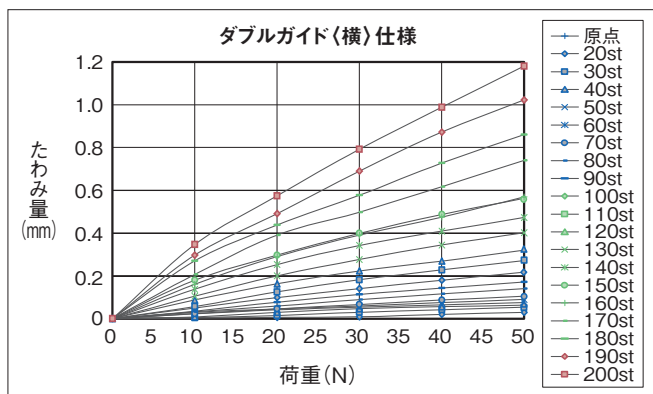
ロッド先端静的許容トルク



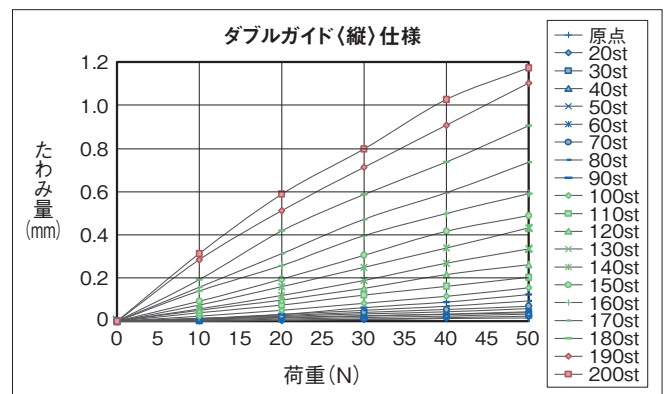
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量

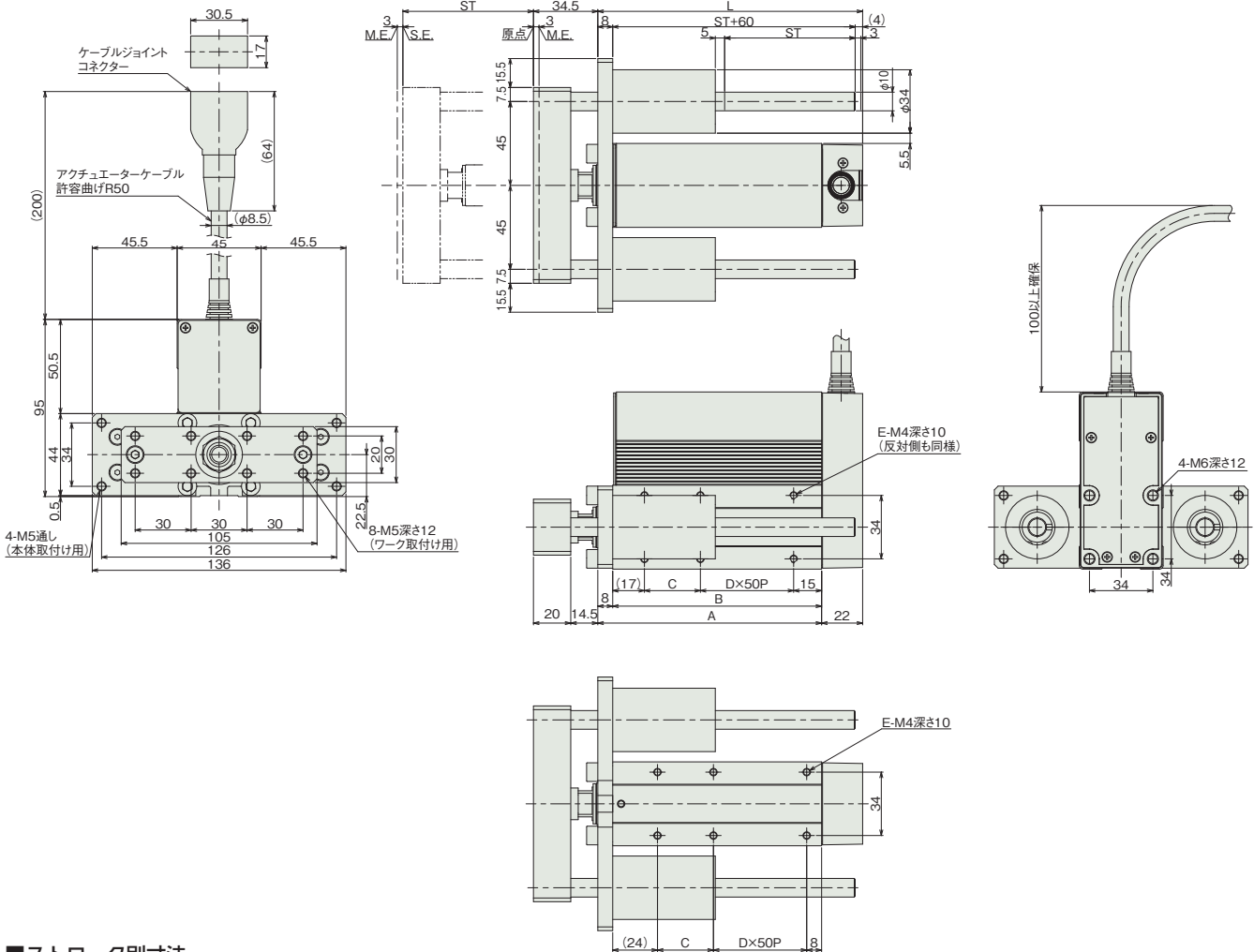


選定  
注意事項  
非搭載機種  
ラジアルシリンダー ロッド  
テーパー  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は4-605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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	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	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。



選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
シリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCD

<b>DCサーボモーター (超小型ロッドタイプ)</b>			
<b>RCD</b>	ロッド	RCD-RA1DA	4-227 

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

**RCD**

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCD-RA1DA



本体幅  
**10**  
mm

24V  
DCブラシ  
レスモーター

## 型式項目

<b>RCD</b>	-	<b>RA1DA</b>	-	<b>I</b>	-	<b>3</b>	-	<b>2</b>	-		-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類 インクリメンタル		モーター種類 DCブラシレス モーター3W		リード 2mm		ストローク 10 10mm 30 30mm (10mmごと)		適応コントローラー D5 DCON D6 RCON RSEL		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル



- (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 1-321 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 1-313 ページをご参照ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	-
20	-
30	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	D5	D6
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。

## メインスペック

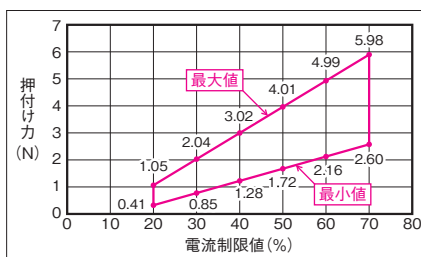
項目	内容	項目	内容
リード	すべりねじリード (mm) 2	駆動方式	すべりねじ φ3mm
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 0.7	繰返し位置決め精度	±0.05mm
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 300	ロストモーション	0.2mm以下
	定格加減速度 (G) 1	ロッド	φ5mm 材質: ステンレス
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 0.3	ロッド不回転精度	±3.0度
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 300	ロッド先端静的許容トルク	0.02Nm
	定格加減速度 (G) 1	走行寿命	1000万回 (往復回数)
推力	定格推力 (N) 4.2	使用周囲温度・湿度	温度0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
押付け	押付け最大推力 (N) 2.6	保護等級	IP30
	押し付け最高速度 (mm/s) 5	耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
ストローク	最小ストローク (mm) 10	海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
	最大ストローク (mm) 30	モーター種類	DCブラシレスモーター
	ストロークピッチ (mm) 10	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



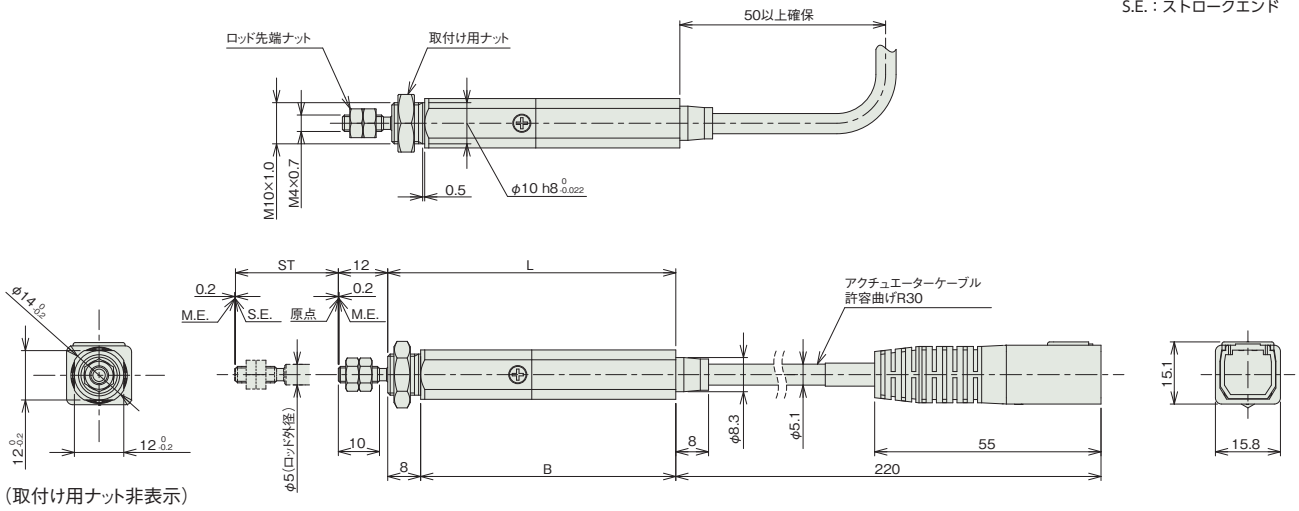
(注) 押付け速度は5mm/sです。  
 (注) 上記グラフは、すべりねじの経年変化による効率低下を考慮して幅を持たせています。最大値と最小値の範囲内でご使用ください。

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



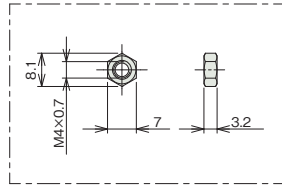
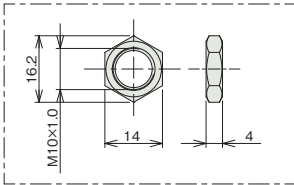
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



(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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
DCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	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) 簡易アプユニットは使用できません。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

注意事項

非掲載機種





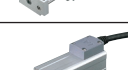





ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCA2

サーボモーター 24V			
RCA2	細小型ロッド	RCA2-RN3NA	4-231 
		RCA2-RP3NA	4-233 
		RCA2-GS3NA	4-235 
		RCA2-GD3NA	4-239 
		RCA2-SD3NA	4-243 
		RCA2-RN4NA	4-247 
		RCA2-RP4NA	4-249 
		RCA2-GS4NA	4-251 
		RCA2-GD4NA	4-255 
		RCA2-SD4NA	4-259 

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

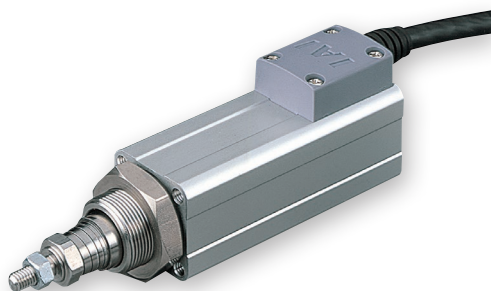
# RCA2-RN3NA

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	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



省電力対応

外付けの回り止めが必要

### 選定上の注意



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド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 1-320 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

## ストロークと最高速度

ストローク		最高速度	
		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

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。



メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ		
		4	2	1	4	2	1			
送りねじ種類	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		
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50		
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2		
		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		
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50		
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2		
		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)
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	—
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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

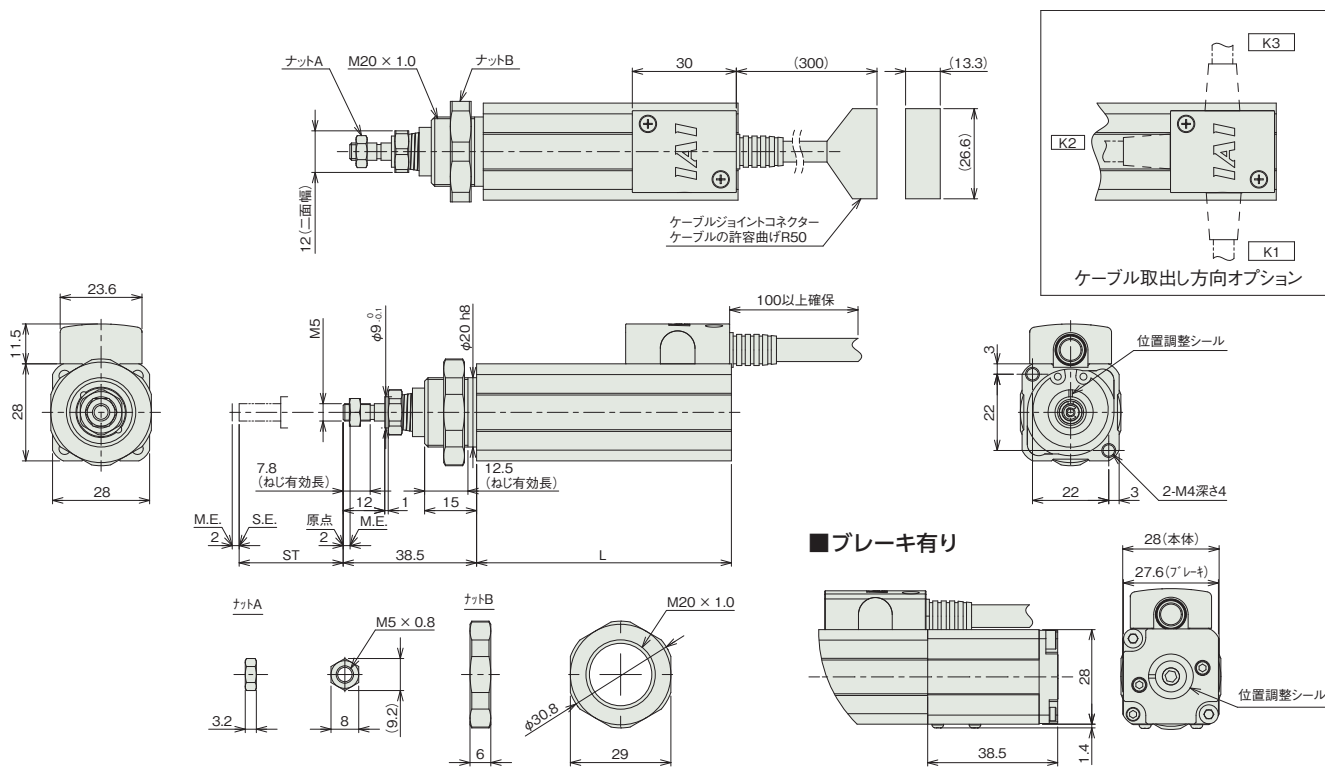
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



■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

質量 (kg)	ストローク	
	30	50
	ブレーキ無し	0.25
	ブレーキ有り	0.35

■適応コントローラー

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-233		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-247		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	—	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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式

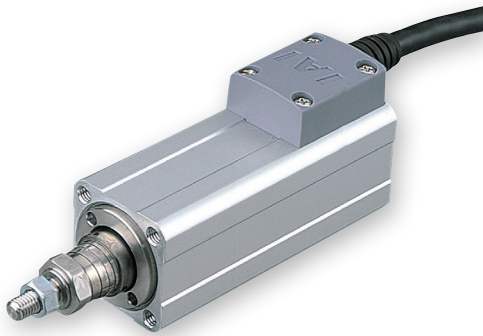
# RCA2-RP3NA

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	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



省電力対応

外付けの回り止めが必要

選定上の注意



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド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 1-320 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

## ストロークと最高速度

ストローク		最高速度	
		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

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613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)
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	—
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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

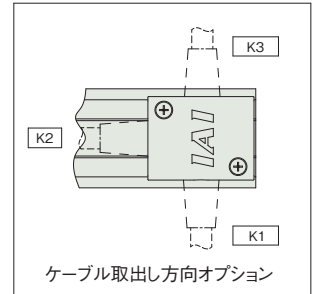
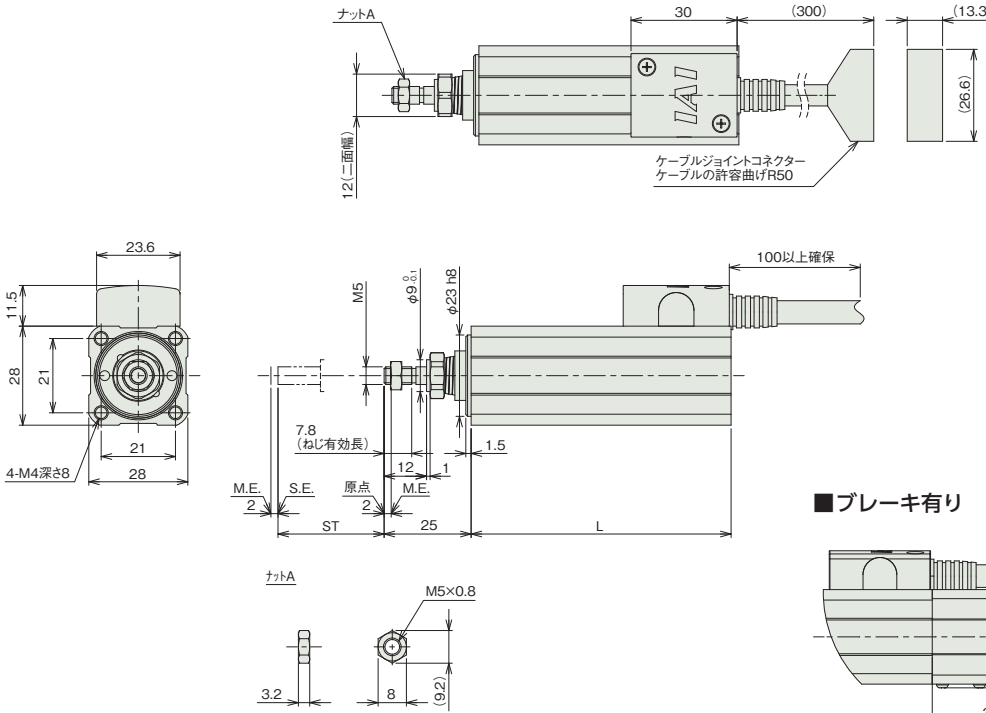
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



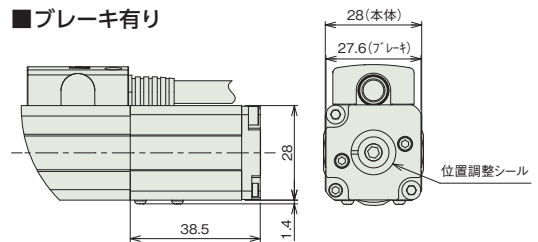
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダ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ないので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.2
	ブレーキ有り	0.3

■適応コントローラー

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-233	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-247	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	—	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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覽表

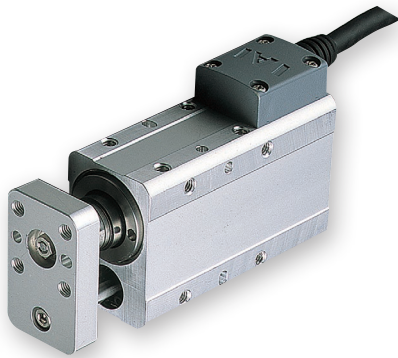
# RCA2-GS3NA

細小型	シングルガイド付	モーターストレート	本体幅 30mm	24V ACサーボ モーター	すべりねじ	ボールねじ
-----	----------	-----------	-------------	----------------------	-------	-------

## ■型式項目

**RCA2 - GS3NA - I - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



省電力対応

選定上の  
注意



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

#### ■標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

#### ■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

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
ブレーキ	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
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 <sup>2</sup>
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

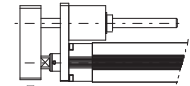
(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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	100
	2	100	50
	1	50	

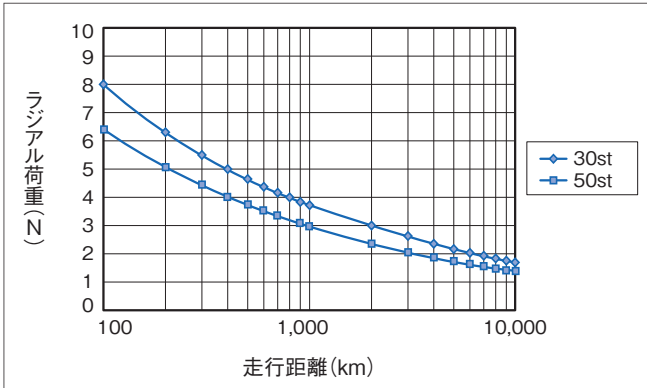
(単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

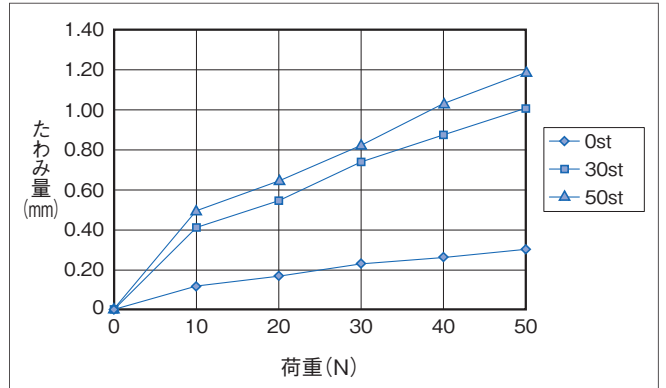


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

寸法図

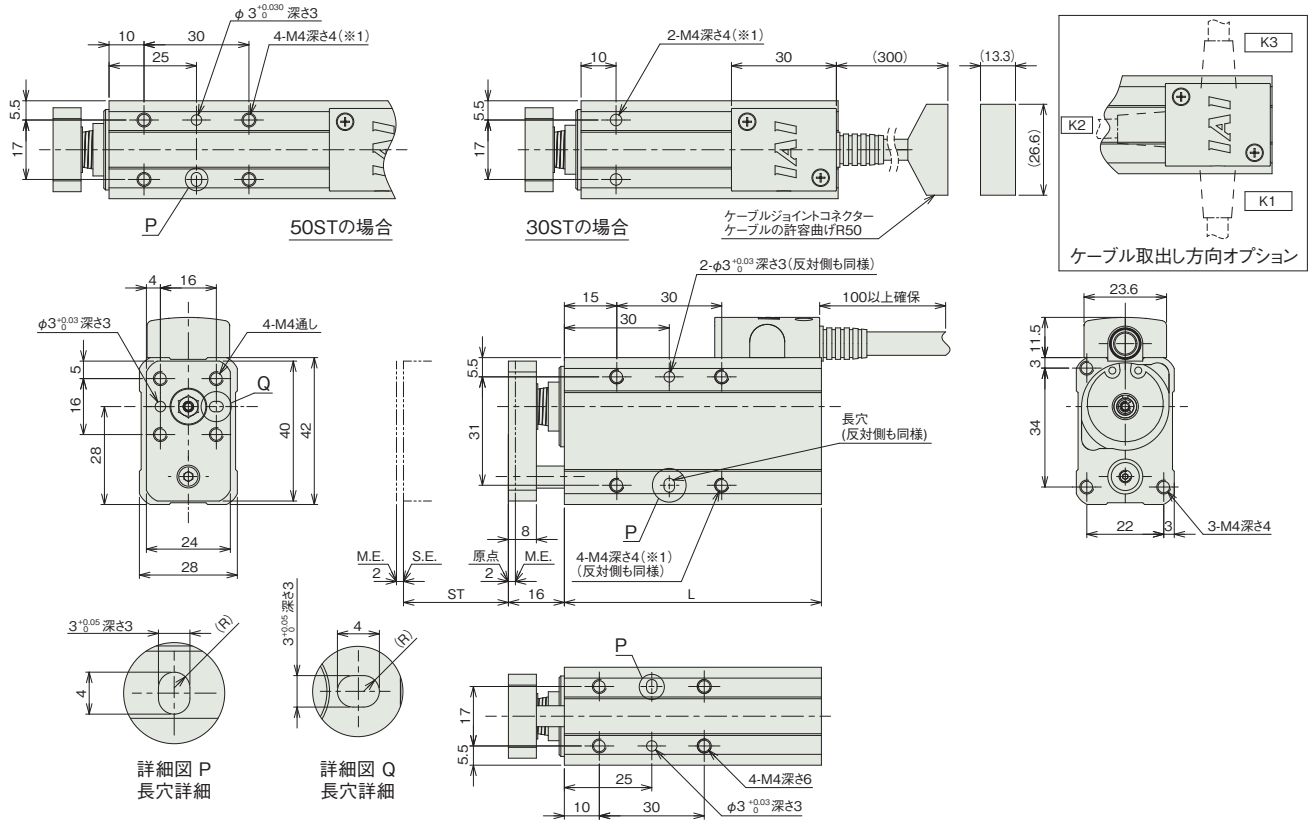
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



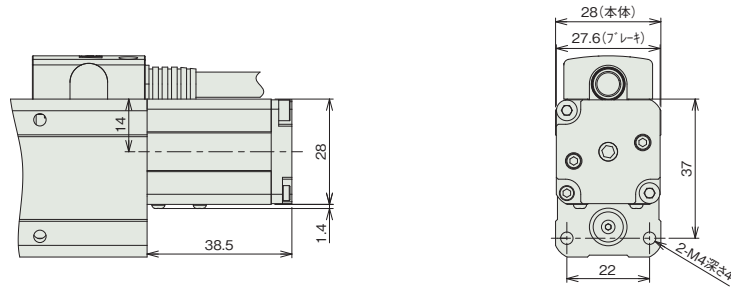
■ブレーキ無し

※1 ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		30	50
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	0.32	0.36
			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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覽表

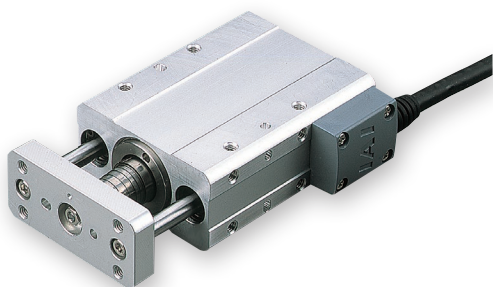
# RCA2-GD3NA

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 I1 インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	--------------------------	--	-----------------------------	--	---	---------------------------



省電力対応



選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「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。
- 可搬質量は加速度 0.3G（リード1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- 簡易アプリで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

## 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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、ケーブルを別途手記してください。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4-613ページをご参照ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



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
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
推力	定格推力(N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	
	最小ストローク(mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ(mm)	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
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 <sup>2</sup>
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

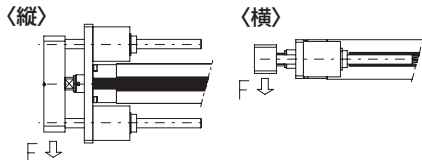
(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

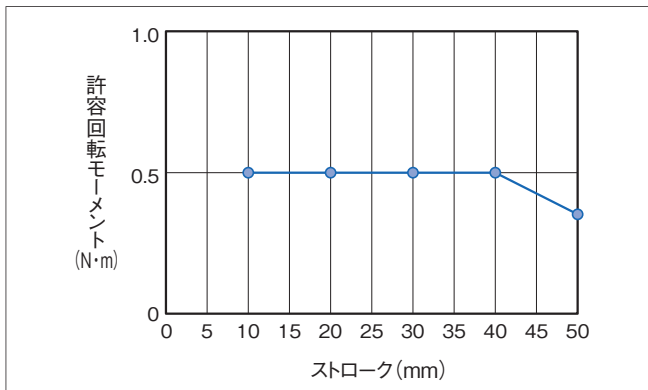
ストローク		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位はmm/s)

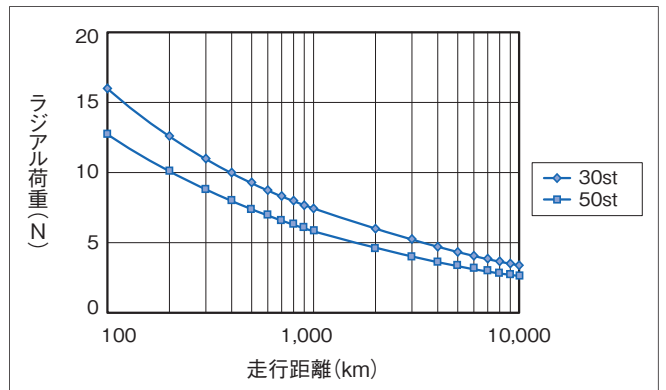
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



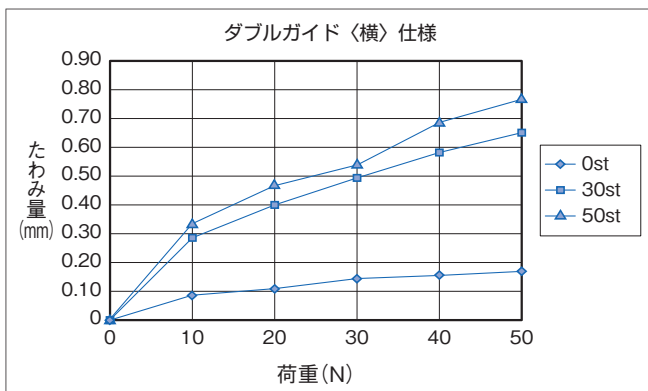
ロッド先端静的許容トルク



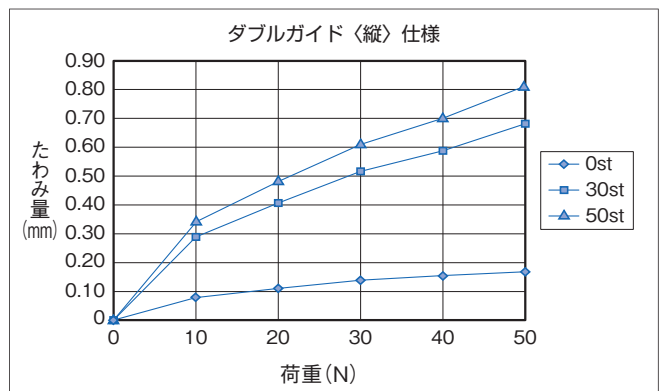
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

寸法図

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



選定

注意事項

非搭載機種

ロボットマッ

テーブル

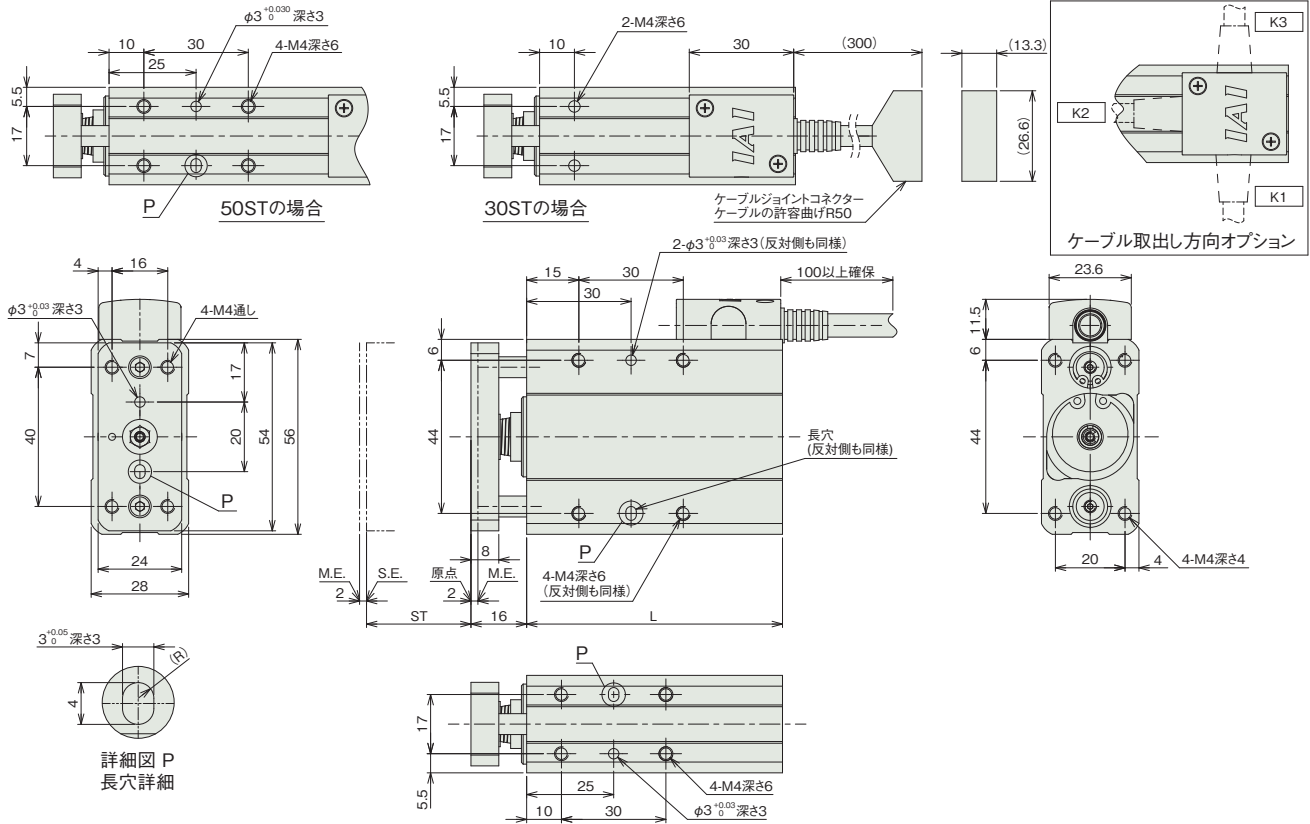
オプション

ケーブル型式  
一覧表

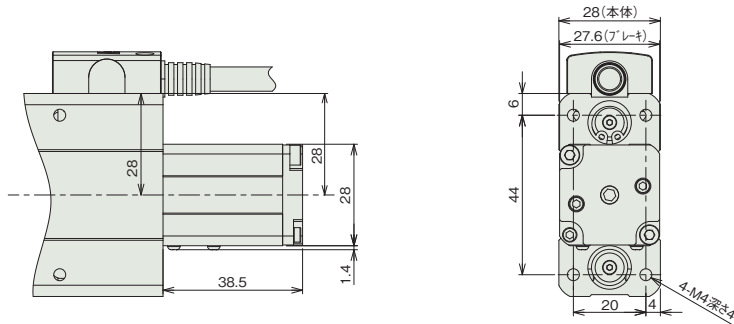
■ブレーキ無し

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

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



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	30	50
	ブレーキ無し	0.41	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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

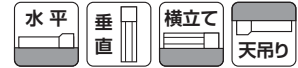
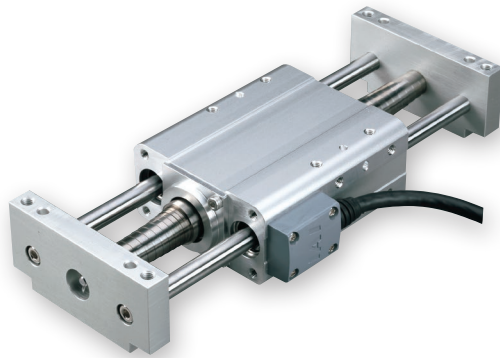
# RCA2-SD3NA

細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 60mm	24V ACサーボモーター	すべりねじ	ボールねじ
-----	---------	-----------	-------------	---------------	-------	-------

## 型式項目

**RCA2 - SD3NA - I - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	25 25mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
25	-	-
50	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

#### 標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

#### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

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
垂直	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
		最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25
ストローク	最大ストローク (mm)	25	50	50	50	50	50	
		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)
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
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 <sup>2</sup>
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

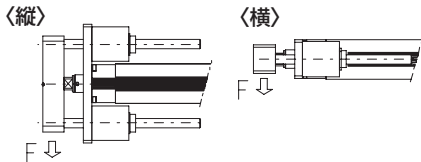
(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

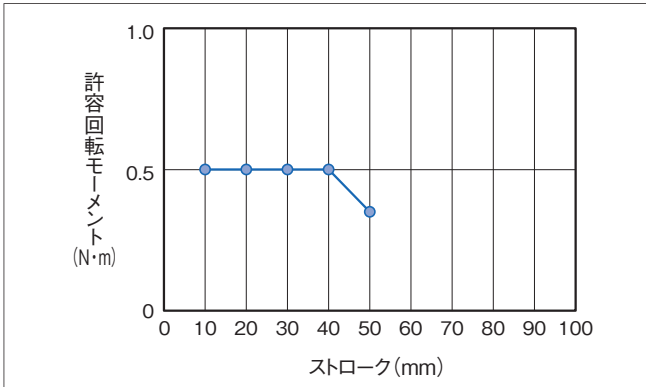
ストローク		25 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位はmm/s)

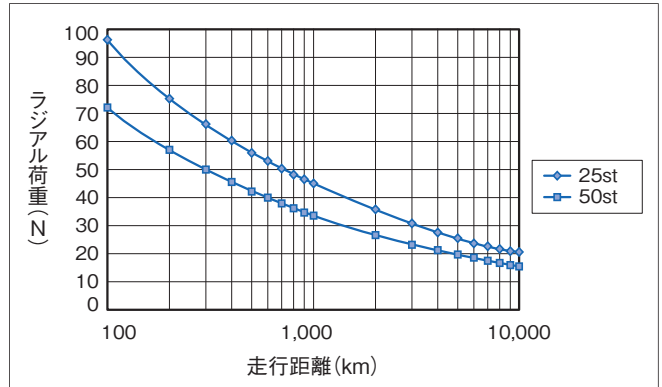
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



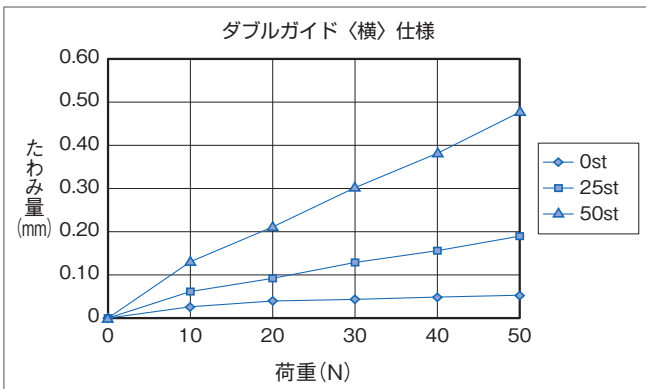
ロッド先端静的許容トルク



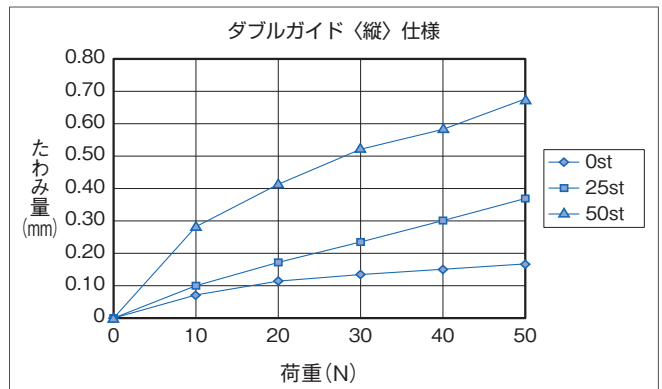
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

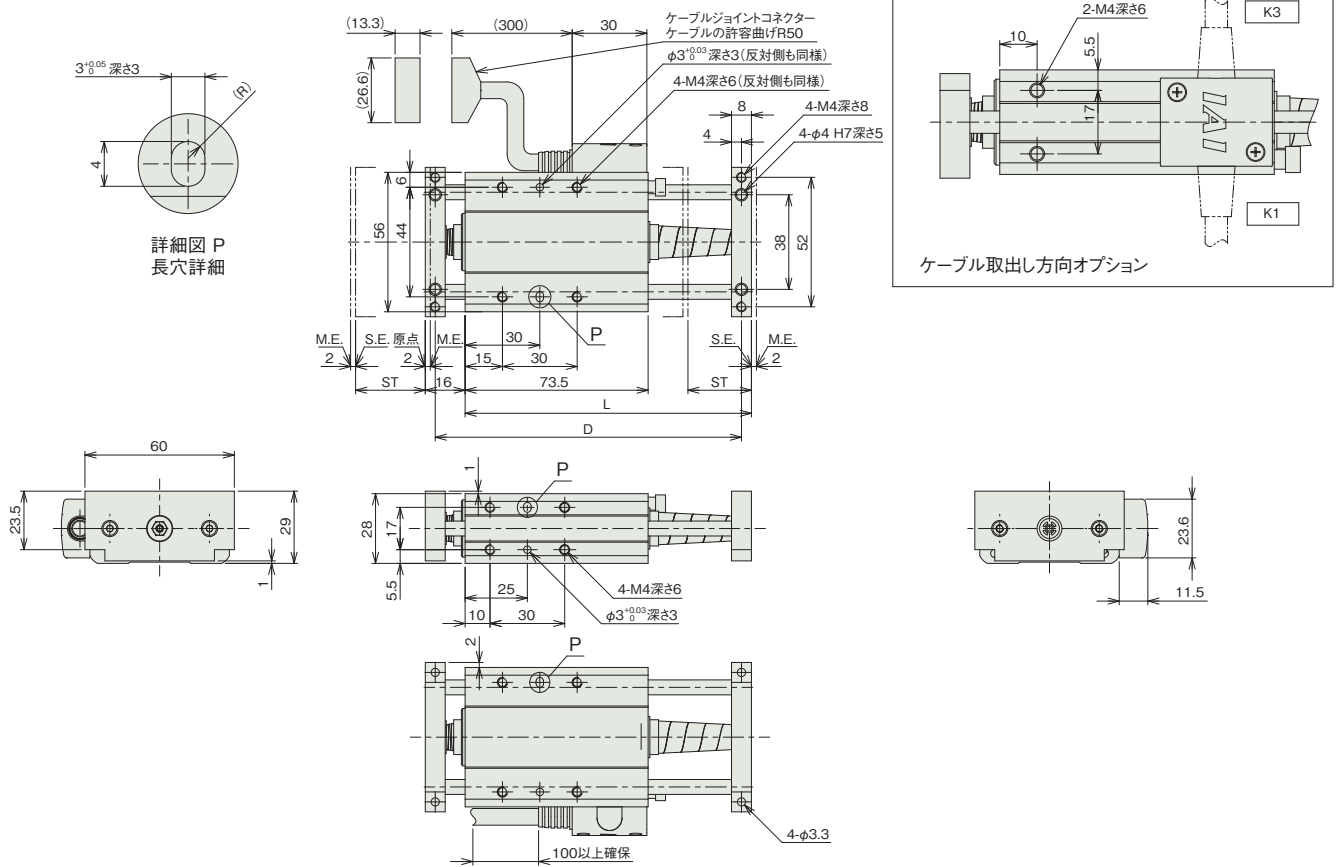
RCS4

RCS3

RCS2

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

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



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	115	140
D	123	148

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量 (kg)	0.48	0.5

■適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCA		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233	
RCS4		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-247	
RCS3		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RCS2		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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

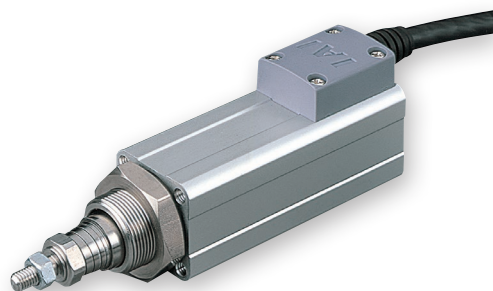
# RCA2-RN4NA

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	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



省電力対応

外付けの回り止めが必要

選定上の注意



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド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 1-320 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	
	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	4-585	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

## 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> 4 200 2 100	300
すべりねじ	6 220 4 200 2 100	300

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

## ケーブル長価格表 (標準価格)

標準コネクタ		A3	A5	A6
標準タイプ	種類	ケーブル記号		
		P(1m)	-	-
		S(3m)	-	-
長さ指定		M(5m)	-	-
		X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
		X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
ロボットケーブル		X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
		R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
		R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
		R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
		R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

## 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

標準コネクタ		A3	A5	A6
標準タイプ	種類	ケーブル記号		
		P(1m)	-	-
		S(3m)	-	-
長さ指定		M(5m)	-	-
		X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
		X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
ロボットケーブル		X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
		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、ケーブルを別途手記してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長を記入。(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4-613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
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力(N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
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)
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	—
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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

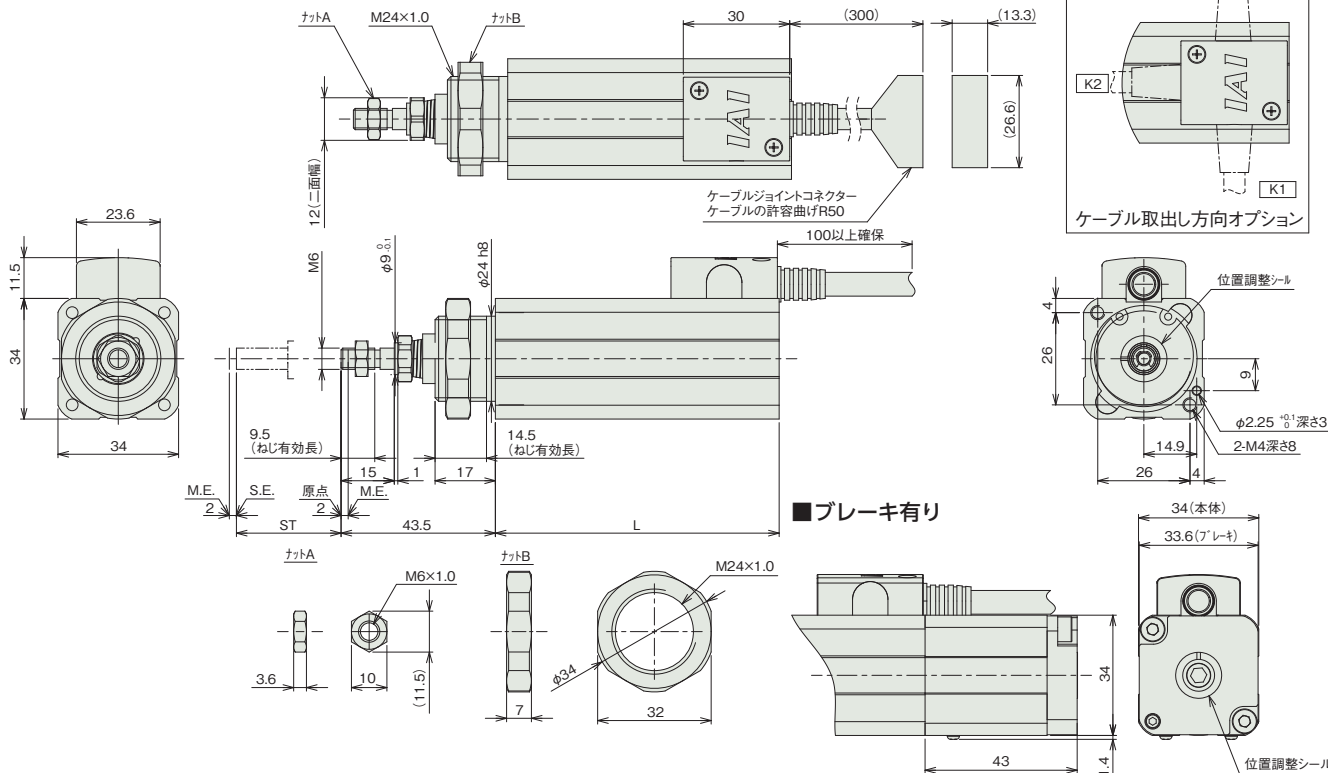
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



■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

質量 (kg)	ストローク	
	ブレーキ無し	ブレーキ有り
	0.4	0.44
	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	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-233		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-247		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	—	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。

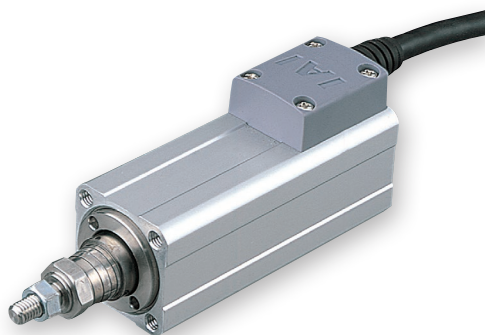
# RCA2-RP4NA

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**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



省電力対応

外付けの回り止めが必要

選定上の注意



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド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 1-320 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	
	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	4-585	-
小型コネクター仕様	CNS	4-585	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

### 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>
	4	200
	2	100
すべりねじ	6	220
	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		A3	A5	A6
標準タイプ	種類	ケーブル記号		
		P(1m)	-	-
		S(3m)	-	-
長さ指定		M(5m)	-	-
		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)

■小型コネクター仕様 (オプション型式: CNS)		A3	A5	A6
標準タイプ	種類	ケーブル記号		
		P(1m)	-	-
		S(3m)	-	-
長さ指定		M(5m)	-	-
		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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8m 「RB」はロボットケーブル  
 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4-613ページをご参照ください。



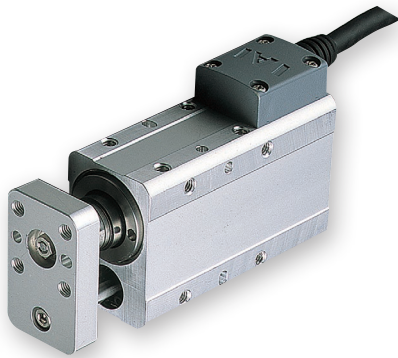
# RCA2-GS4NA

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	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



省電力対応



- 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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		標準タイプ	P(1m) S(3m) M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m) X11(11m) ~ X15(15m) X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m) R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		標準タイプ	P(1m) S(3m) M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m) X11(11m) ~ X15(15m) X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m) R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエータ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4-613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
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
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)
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
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 <sup>2</sup>
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。

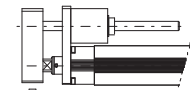
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

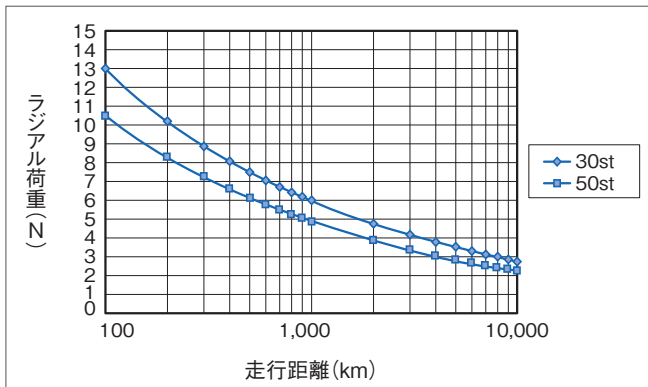
(注) < >内は垂直使用の場合です。

走行寿命、先端たわみ量

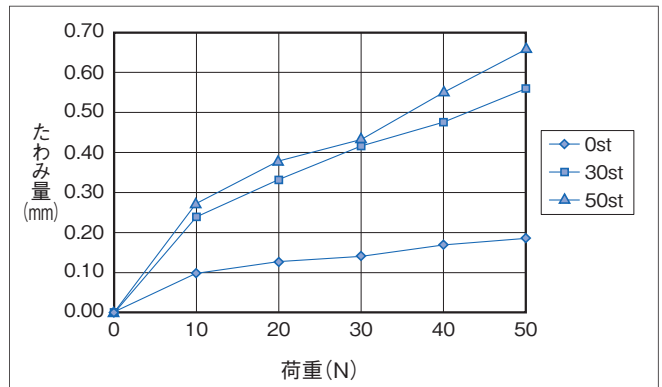


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

寸法図

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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

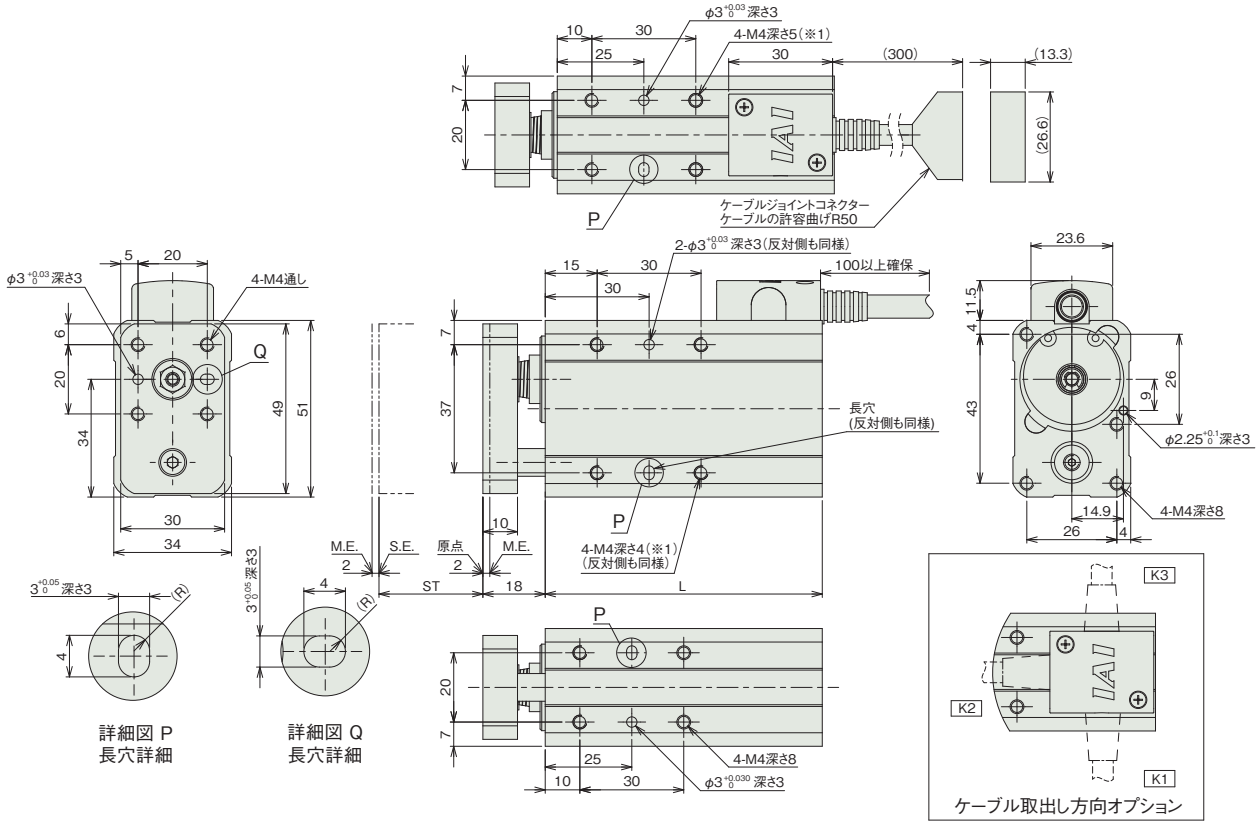
オプション

ケーブル型式  
一覧表

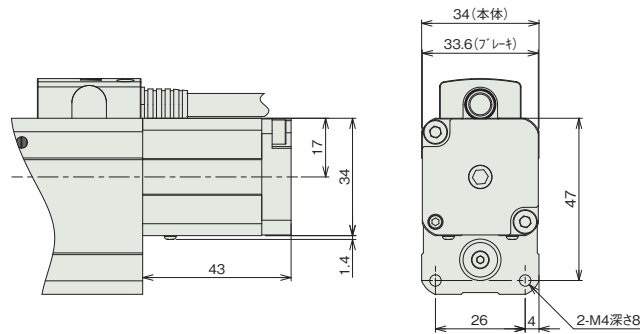
■ブレーキ無し

\*1 ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		30	50
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	0.57	0.63
			0.72	0.78

適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

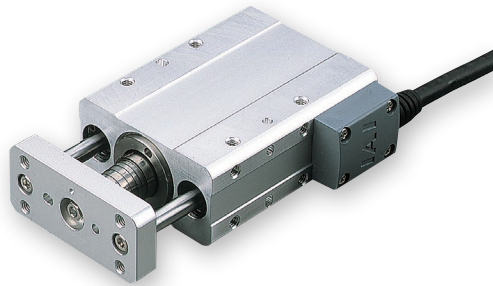
# RCA2-GD4NA

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 I1 インクリメンタル	モーター種類 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CSGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	--------------------------	--	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクター仕様	CNS	4-585	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

### 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4-613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
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)
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	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。

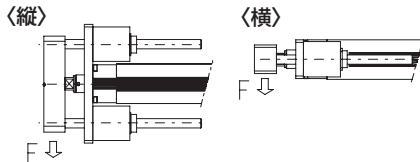
ストロークと最高速度

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

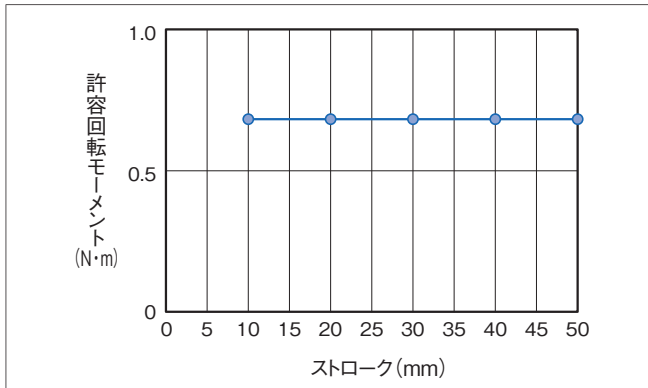
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

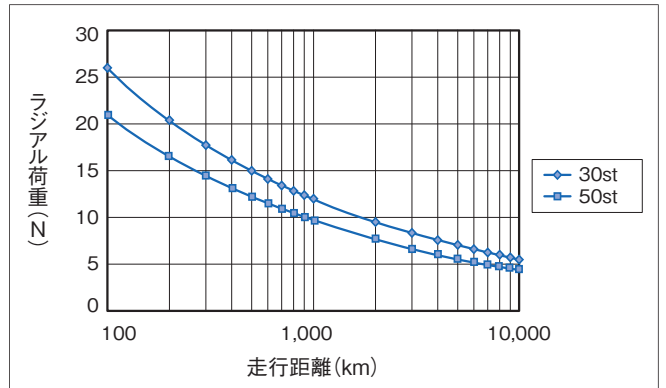
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



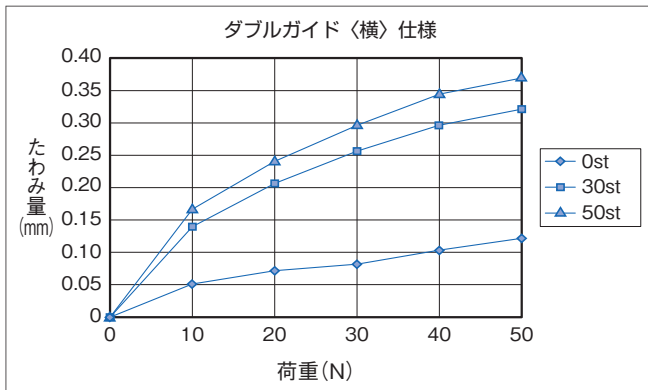
ロッド先端静的許容トルク



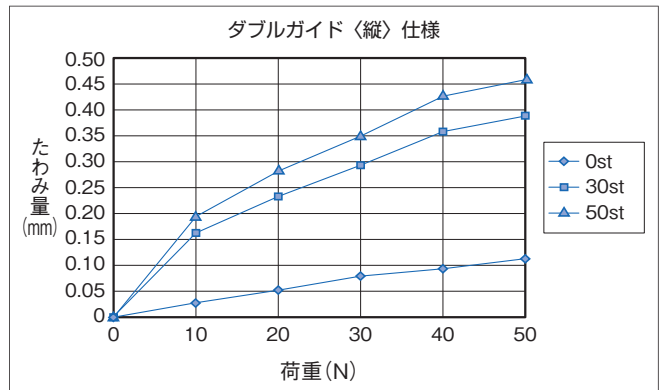
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# 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
-----	---------	-----------	----------	---------------	-------	-------

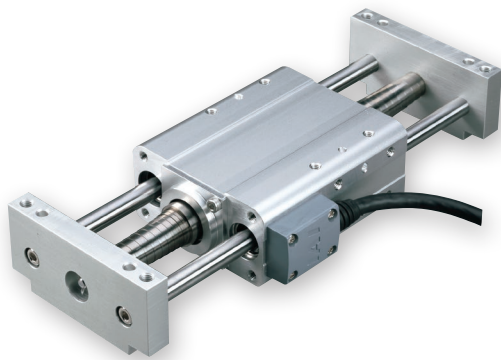
## 型式項目

**RCA2 - SD4NA - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	25 25mm 50 50mm 75 75mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



**省電力対応**



**選定上の注意**

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「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。
- 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。

- RCP6/  
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- RCD
- RCA2**
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2

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
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
推力	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
	定格推力 (N)		33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7
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)
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
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 <sup>2</sup>
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。

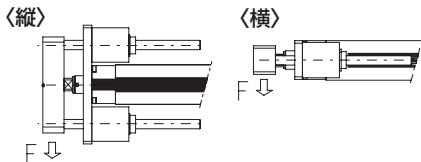
ストロークと最高速度

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

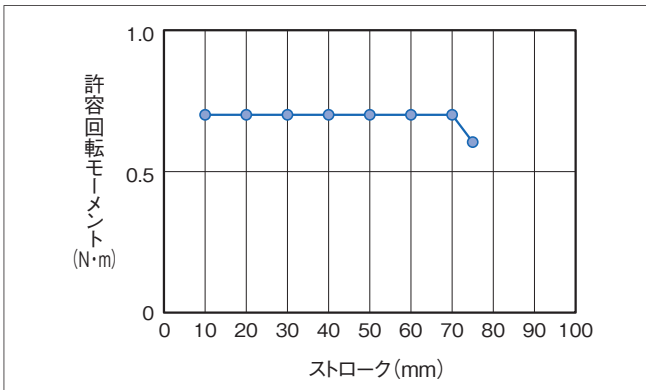
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

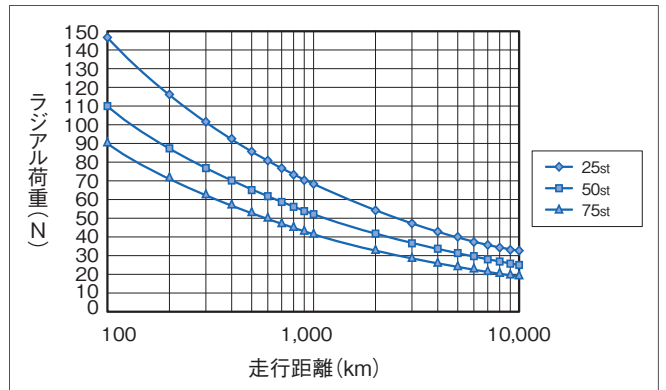
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



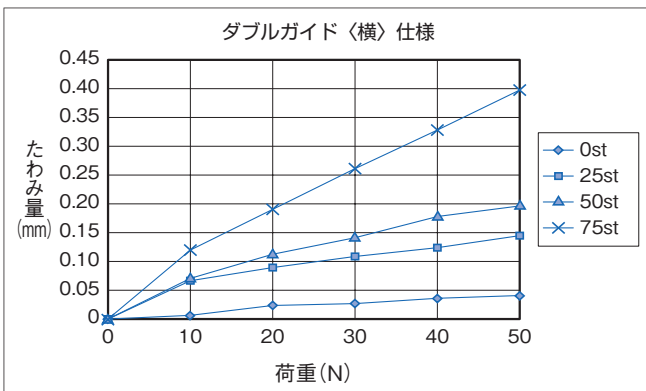
ロッド先端静的許容トルク



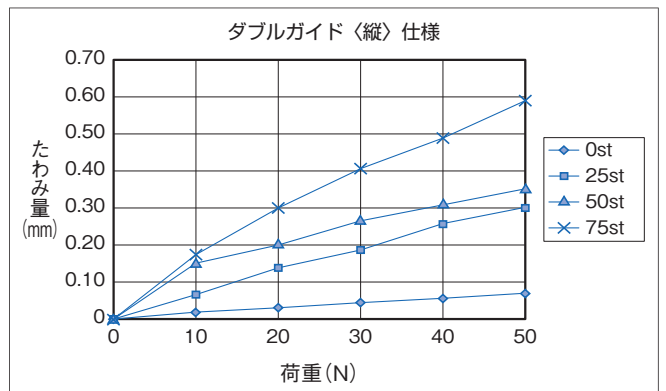
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー



テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表



# RCA

サーボモーター 24V				
RCA	ロッド	RCA-RA3C	4-265	
		RCA-RA4C	4-269	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCA-RA3R	4-273	
		RCA-RA4R	4-275	

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

**RCA**

RCS4

RCS3

RCS2

# RCA-RA3C



本体径  
の30  
mm

24v  
ACサーボ  
モーター

## 型式項目

**RCA - RA3C - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 100 150 200 50mm 100mm 150mm 200mm (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
------	-----	-------------------------	--------------------------	--------------------------------------	---	---	---	---------------------------



省電力対応

高加減速対応

(注) リード2.5は除く



- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード2.5は0.2G)、高加減速対応が1G(リード2.5は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)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1-336ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。
- 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	4-585	-
フート金具	FT	4-590	-
フランジ金具(前)	FL	4-587	-
フランジ金具(後)	FLR	4-589	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
高加減速対応(注1、3)	HA	4-593	-
原点確認センサー(注2)	HS	4-593	-
省電力対応(注3)	LA	4-594	-
ナックルジョイント	NJ	4-596	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
トランニオン金具(前)	TRF	4-601	-
トランニオン金具(後)	TRR	4-601	-

(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
		最高速度 (mm/s)	500	250	125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	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
		最高速度 (mm/s)	500	250	125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク	50~200 (50mm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
垂直	10	1.5	1.5	1.5	1.2	0.9	0.7	0.6	0.5												500	500
	5	3	3	3	2.5	2	1.7	1.5													250	250
	2.5	6.5	6.5	3.5																	125	125

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
「覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

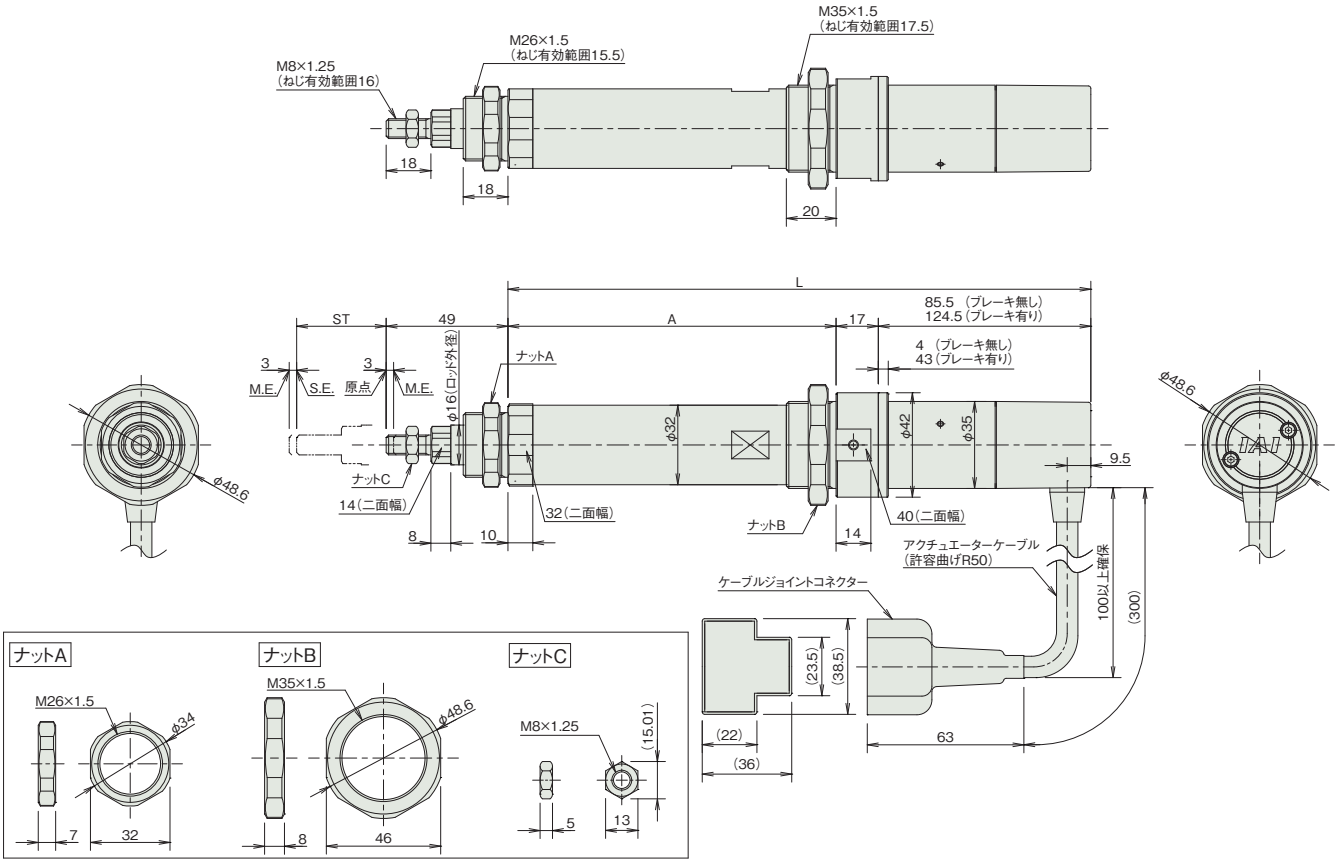
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は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。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

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM							
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCS4	ACON-CB/CGB	1	DC24V	●	●	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233			
	ACON-CYB/PLB/POB	1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-247			
RCS3	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57			
RCS2	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

**RCA**

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式

# RCA-RA4C



本体径  
の40  
mm

24v  
ACサーボ  
モーター

## 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル アブソリュート	20 サーマーター 20W 30 サーマーター 30W	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 ? 300 50mm ? 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



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



- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)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1-336ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 型式項目のエンコーダー種類欄が「A」(アブソリュート)の場合は、使用可能な適応コントローラーはACON-CB/CGB、ASELのみとなります。簡易アブソで使用の場合は「I」(インクリメンタル)となります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。
- 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	4-585	-
フット金具	FT	4-590	-
フランジ金具(前)	FL	4-587	-
フランジ金具(後)	FLR	4-589	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
高加減速対応(注1、3)	HA	4-593	-
原点確認センサー(注2)	HS	4-593	-
省電力対応(注3)	LA	4-594	-
ナックルジョイント	NJ	4-596	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
トラニオン金具(前)	TRF	4-601	-
トラニオン金具(後)	TRR	4-601	-

(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。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

メインスペック

項目		内容						
		20			30			
モーター出力 (W)								
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	6	12	4	9	18
		最高速度 (mm/s)	600	300	150	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4	1.5	3	6.5
	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダパルス数	インクリメンタル: 800 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
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	

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

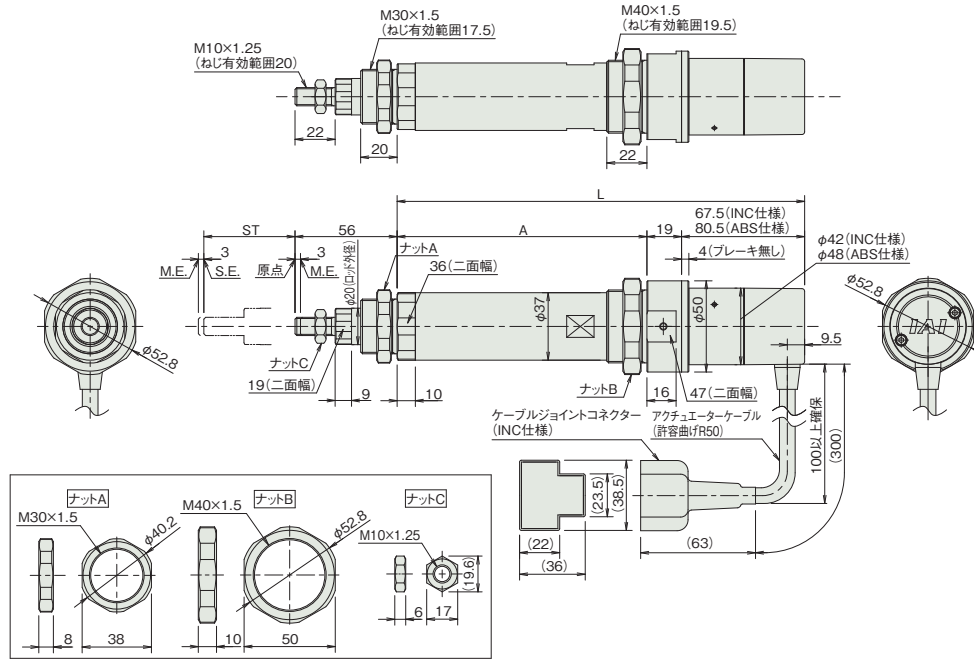
オプション

ケーブル型式  
一覧表

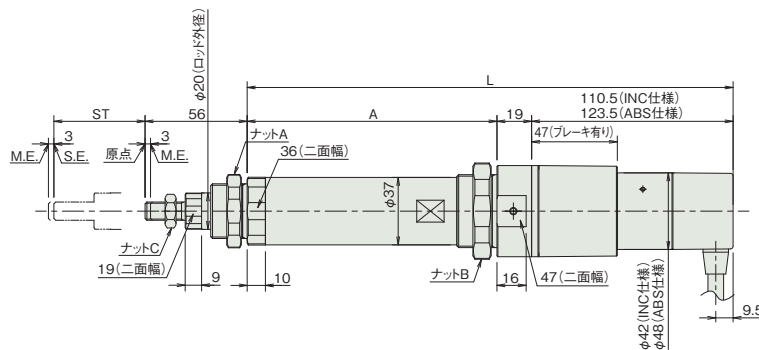
■ブレーキ無し (20W)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は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。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りが破損する場合があります。

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



■ブレーキ有り (20W)



■ストローク別寸法

		ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	ブレーキ無し	INC仕様	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5
			ABS仕様	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5
		ブレーキ有り	INC仕様	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5
			ABS仕様	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5
RCA2	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)	RCA	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

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

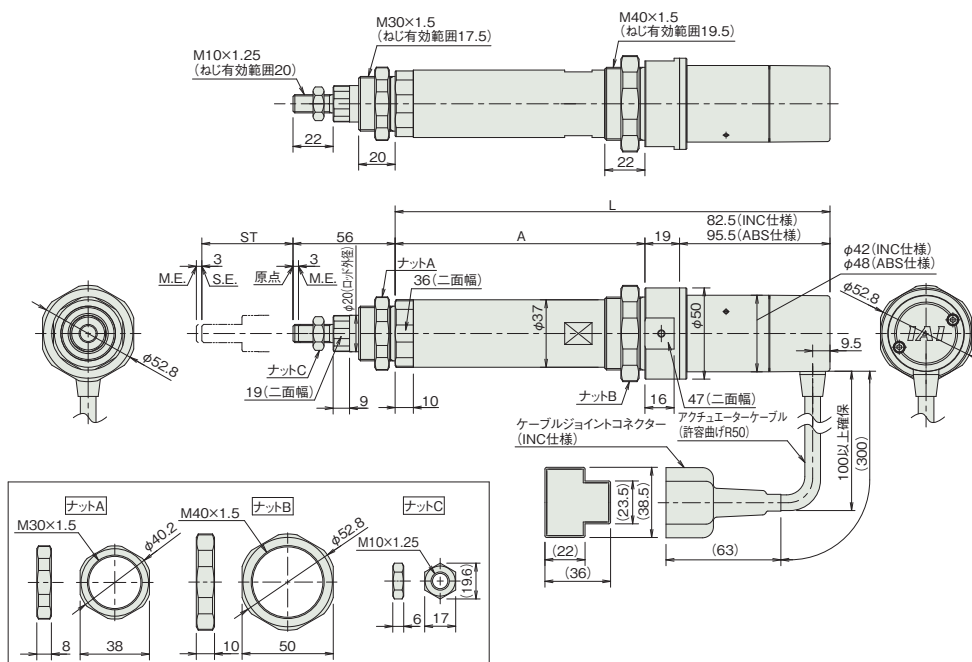
RCS2



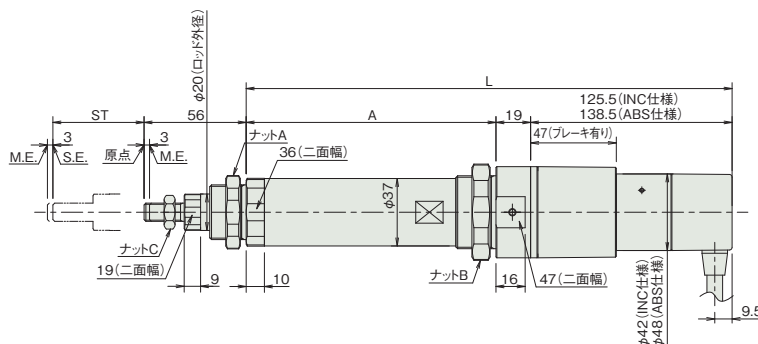
■ブレーキ無し (30W)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は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。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)



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
 ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

適応コントローラー

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボ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



本体径  
φ30  
mm

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 I インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 200	ストローク 50mm 200mm (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
------	-----	---------------------------	--------------------------	--------------------------------------	--------------------	------------------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応

### 選定上の注意



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) 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 1-336 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 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	4-585	-
フート金具	FT	4-590	-
フランジ金具 (前)	FL	4-587	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-589	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
原点確認センサー (注1)	HS	4-593	-
省電力対応	LA	4-594	-
ナックルジョイント	NJ	4-596	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
クレビス金具	QR	4-599	-
背面取付用プレート	RP	4-600	-
トランニオン金具 (前)	TRF	4-601	-

(注1) 原点逆仕様では使用できません。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	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	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3 6.5
	最小ストローク (mm)	50	50 50
	最大ストローク (mm)	200	200 200
ストローク	最大ストロークピッチ (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°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

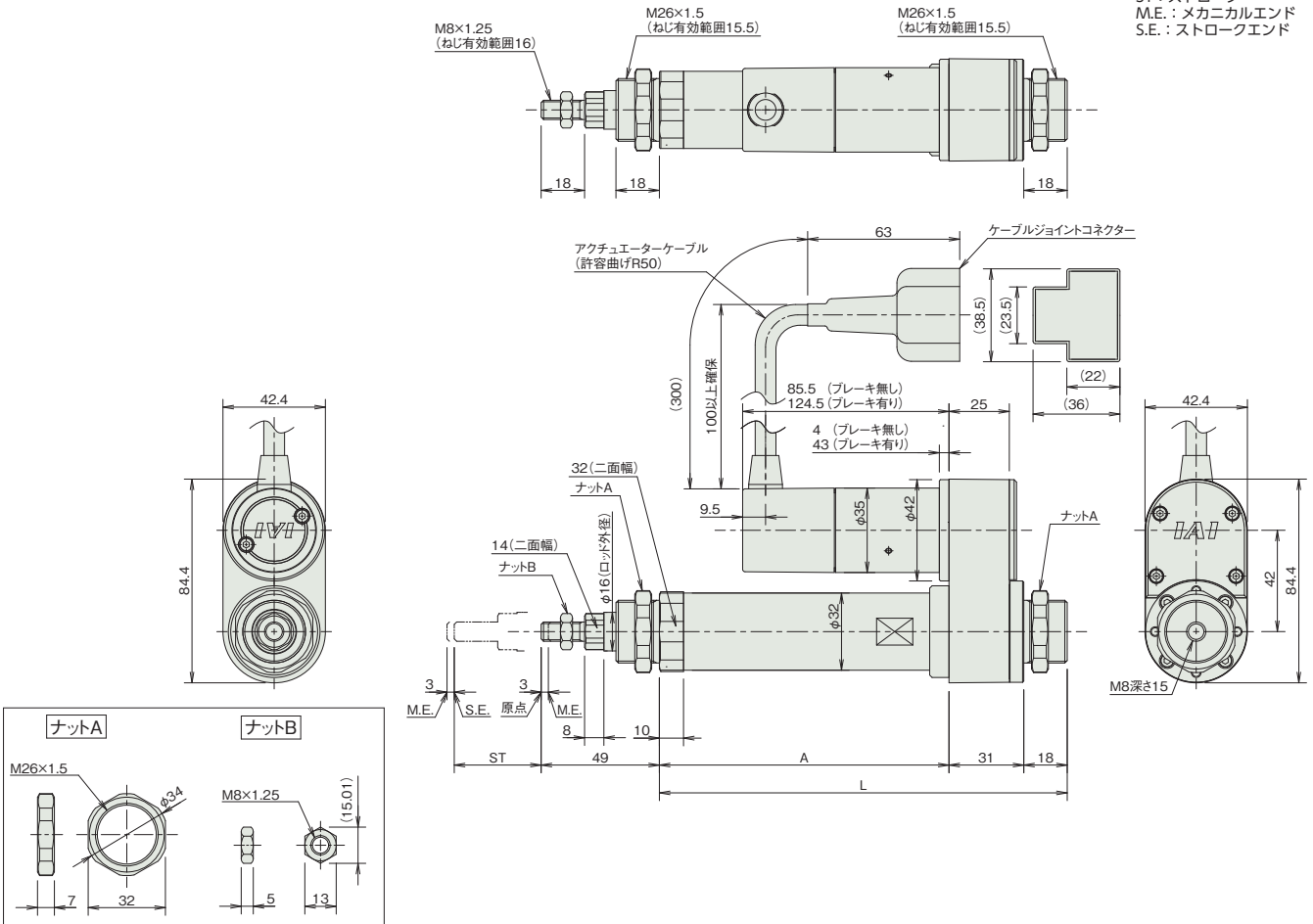
寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は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。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](http://www.iai-robot.co.jp)



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



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	169	219	269	319
A	120	170	220	270

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量 (kg)	ブレイキ無し	0.8	0.9	1.0
	ブレイキ有り	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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
 アルミコネクタ

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCA-RA4R

モーターストレート  
本体径 **40mm**  
24V ACサーボモーター

## 型式項目

**RCA - RA4R** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル アップリュート	20 サーマーター 20W 30 サーマーター 30W	12   12mm 6   6mm 3   3mm	50 ↓ 300 50mm ↓ 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 天吊り

省電力対応

選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) 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 1-336 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 型式項目のエンコーダー種類欄が [A] (アップリュート) の場合は、使用可能な適応コントローラーは ACON-CB/CGB、ASEL のみとなります。簡易アプソで使用する場合は [I] (インクリメンタル) となります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 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		アップリュート	
	モーターW数		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	4-585	-
フット金具	FT	4-590	-
フランジ金具(前)	FL	4-587	-
フランジ金具(後)	FLR	4-589	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
原点確認センサー(注1)	HS	4-593	-
省電力対応	LA	4-594	-
ナックルジョイント	NJ	4-596	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
クレビス金具	QR	4-599	-
背面取付用プレート	RP	4-600	-
トラニオン金具(前)	TRF	4-601	-

(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	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	6	12	4	9	18
	最高速度	600	300	150	600	300	150	
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4	1.5	3	6.5
垂直	最高速度 (mm/s)	600	300	150	600	300	150	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	
推力	定格推力 (N)	18.9	37.7	75.4	28.3	56.6	113.1	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	1.5	3	6.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: 鉄 硬質クロムめっき処理
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 <sup>2</sup>
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/アップリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 800 pulse/rev アップリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

寸法図

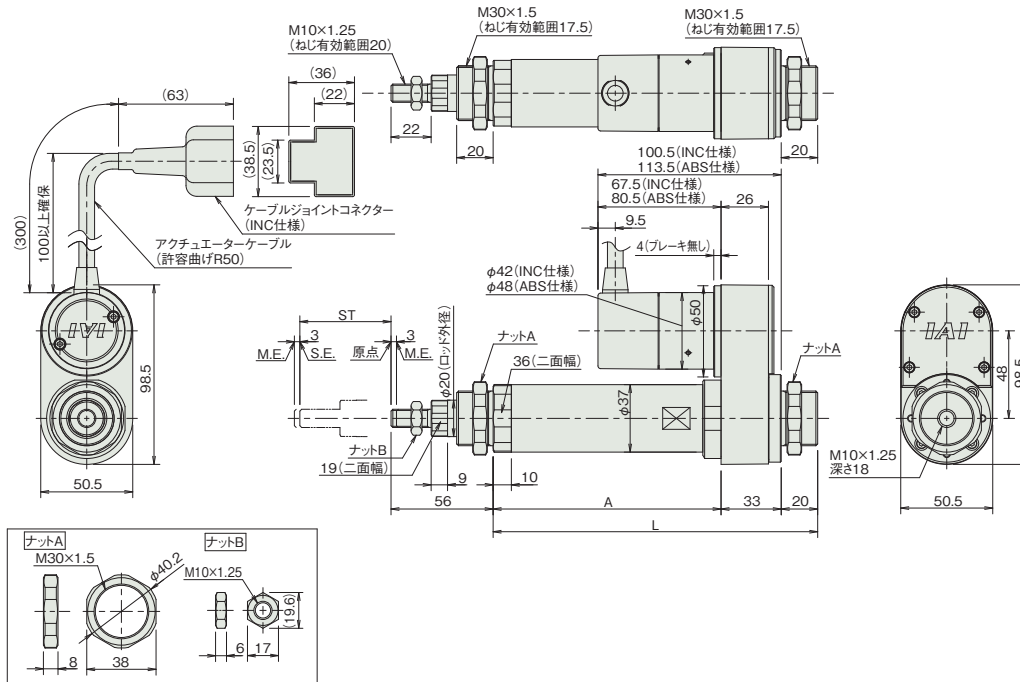
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



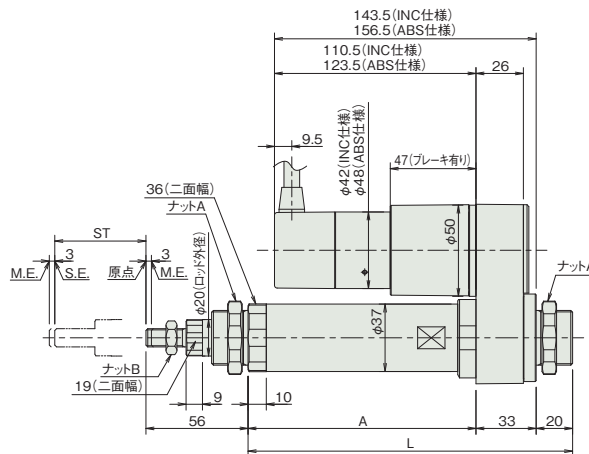
■ブレーキ無し (20W)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は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。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	2.0
	ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.9	2.2

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーパー

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

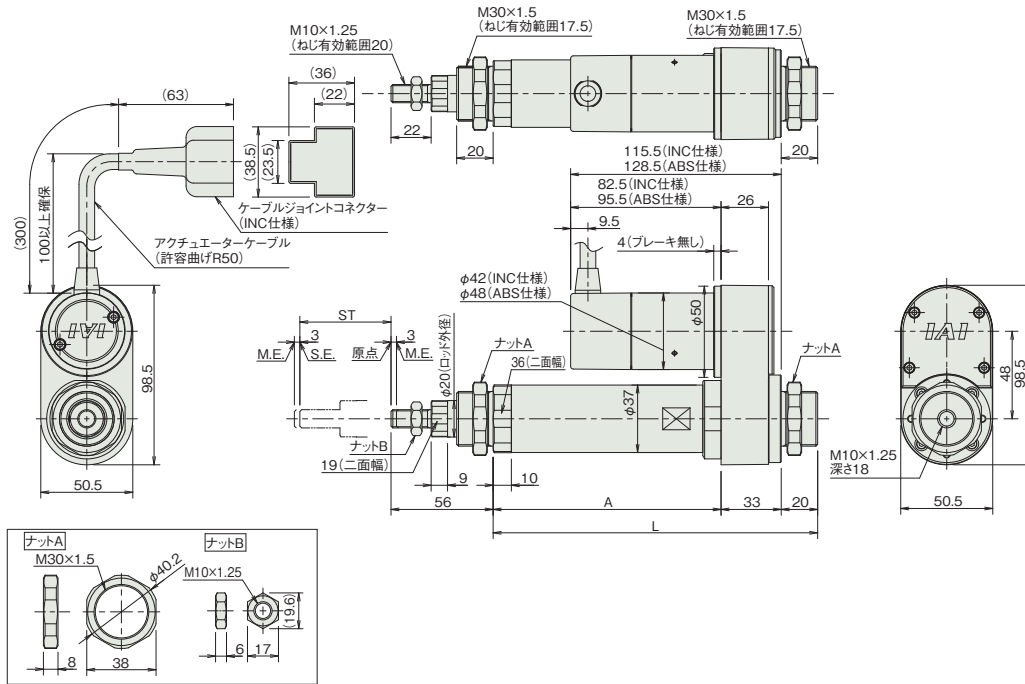
オプション

ケーブル型式

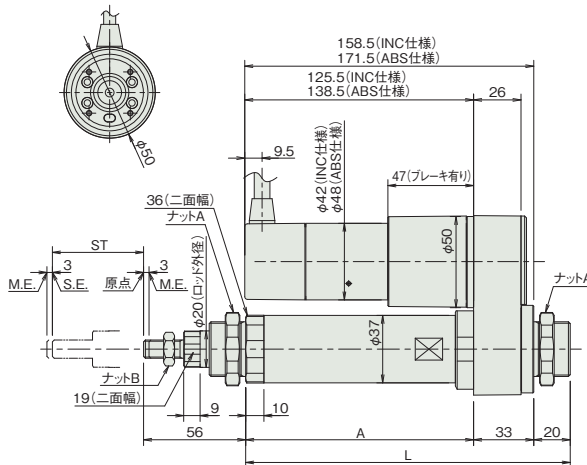
■ブレーキ無し (30W)

(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) 二面幅の面へ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	2.0
	ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.9	2.2

■適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

**RCA**

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル







オプション

ケーブル型式  
一覧表



# RCS4

## サーボモーター 200V

RCS4	ロッド	RCS4-RA4C	4-281	
		RCS4-RA6C	4-283	
		RCS4-RA7C	4-285	
		RCS4-RA8C	4-287	
	ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</small>	RCS4-RRA4C	4-289	
		RCS4-RRA6C	4-293	
		RCS4-RRA7C	4-297	
		RCS4-RRA8C	4-301	
	ワイド ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</small>	RCS4-WRA10C	4-305	
		RCS4-WRA12C	4-309	
		RCS4-WRA14C	4-313	
		RCS4-WRA16C	4-317	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCS4-RA4R	4-321	
		RCS4-RA6R	4-323	
		RCS4-RA7R	4-325	
		RCS4-RA8R	4-327	
	ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</small>	RCS4-RRA4R	4-329	
		RCS4-RRA6R	4-333	
		RCS4-RRA7R	4-337	
		RCS4-RRA8R	4-341	
ワイド ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</small>	RCS4-WRA10R	4-345		
	RCS4-WRA12R	4-349		
	RCS4-WRA14R	4-353		
	RCS4-WRA16R	4-357		

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

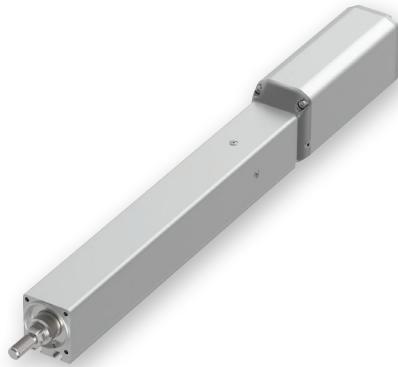
# RCS4-RA4C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター
60W

## 型式項目

**RCS4 - RA4C - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 50   50mm 200   200mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	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
------	-----	-----------------------------	-------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）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 1-336 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めに破損する場合があります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 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー	NTB	4-597	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### メインスペック

項目	内容	内容				
		16	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	18	30	40
		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
水平	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		可搬質量	2	4	6	10
		最高速度 (mm/s)	800	500	250	125
	垂直	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	1	1	1
最高加減速度 (G)			1.2	1.2	1	0.7
定格推力 (N)			53	85	170	340
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	6	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

### 加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード (mm)	水平						垂直			
		加速度 (G)									
		0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
RCS4	16	8	8	6	5	4	2	2	2	2	1
	10	18	15	12	12	8	4	4	4	4	3
RCS3	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)

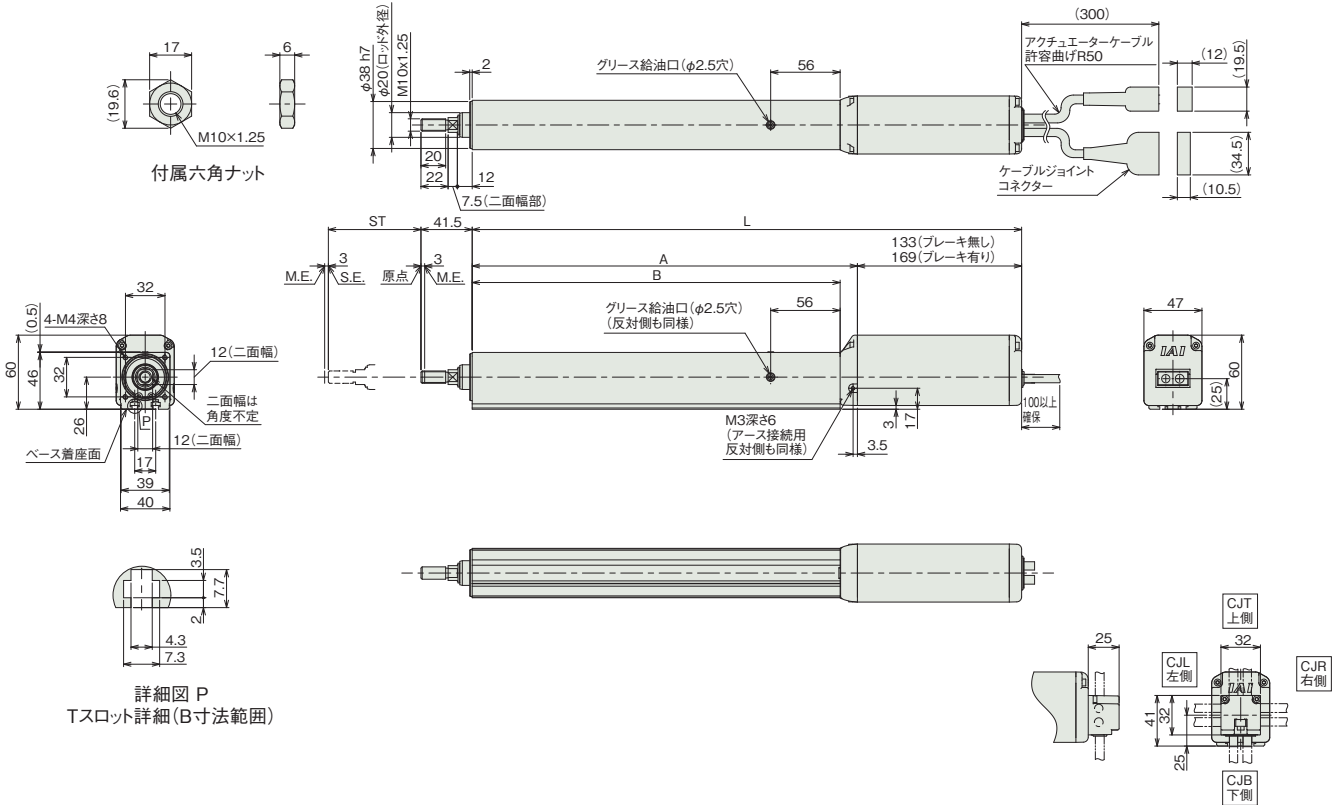
寸法図

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)

■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	295	345	395
	A	B	162	212	262	312
			148	198	248	298

■ストローク別質量

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

■適応コントローラー

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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モート/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。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

# RCS4-RA6C

バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
100W

## ■型式項目

**RCS4 - RA6C - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 サーボモーター 100W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 300 50mm 300mm (50mmごと)	選定コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------	---	---	---	---	---------------------------



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）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 1-336 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めに破損する場合があります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 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
先端アダプター（雌ねじ）	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー	NTB	4-597	-

## ■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

## ■メインスペック

項目	内容						
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3		
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15	25	50	60	
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150	
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	速度/加減速度	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	10	20	20
		最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150	
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.7	
推力	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
		定格推力 (N)	85	142	283	566	
ブレーキ	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

## ■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

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

## ■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~300 (50mmごと)	
リード	最高速度 (mm/s)
20	1000
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

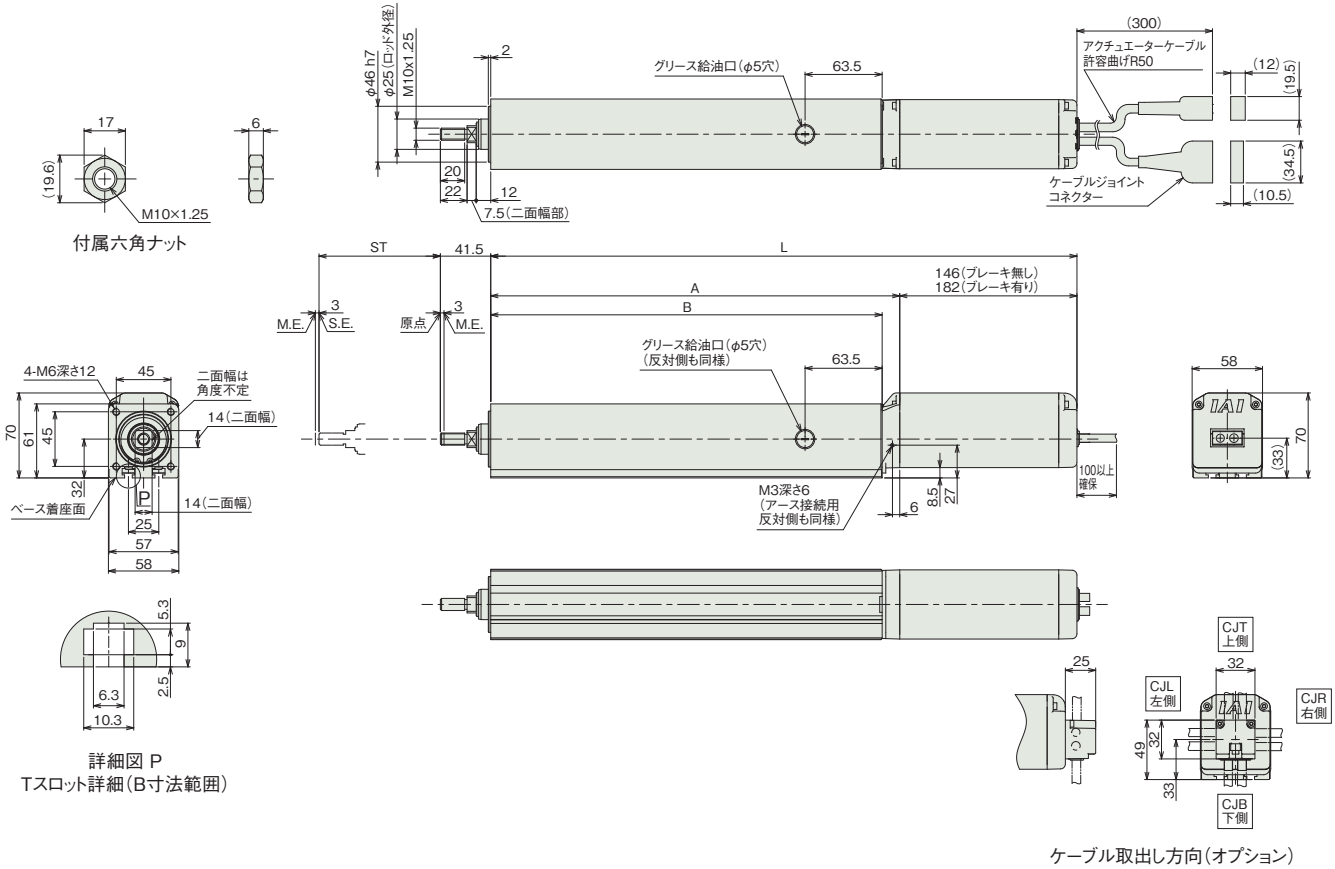
寸法図

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



(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



選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	333	383	433	483	533
	A	B	187	237	287	337	387	437
			172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	2.6	3.0	3.4	3.8	4.1
			2.9	3.3	3.7	4.1	4.4	4.8

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

■適応コントローラー

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM				
				DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	36000	-	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/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

バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 70mm
200V ACサーボモーター
200W

## ■型式項目

**RCS4 - RA7C - WA - 200**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 200   サーボモーター 200W	リード 24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	ストローク 50   50mm 160   160mm 300   300mm (50mmごと)	選定コントローラー T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	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
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	---	--	---	---	---------------------------



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）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1-336ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めに破損する場合があります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1-313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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー	NTB	4-597	-

### ■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### ■メインスペック

項目	内容						
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4		
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20	45	60	80	
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	800	400	200	
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	速度/加減速度	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6	12	25	35
		最高速度 (mm/s)	1200	800	400	200	
		定格加減速度 (G)	0.7	0.5	0.5	0.5	
推力	最高加減速度 (G)	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
		定格推力 (N)	142	214	427	855	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
	ブレーキ保持力 (kgf)	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

### ■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

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

### ■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

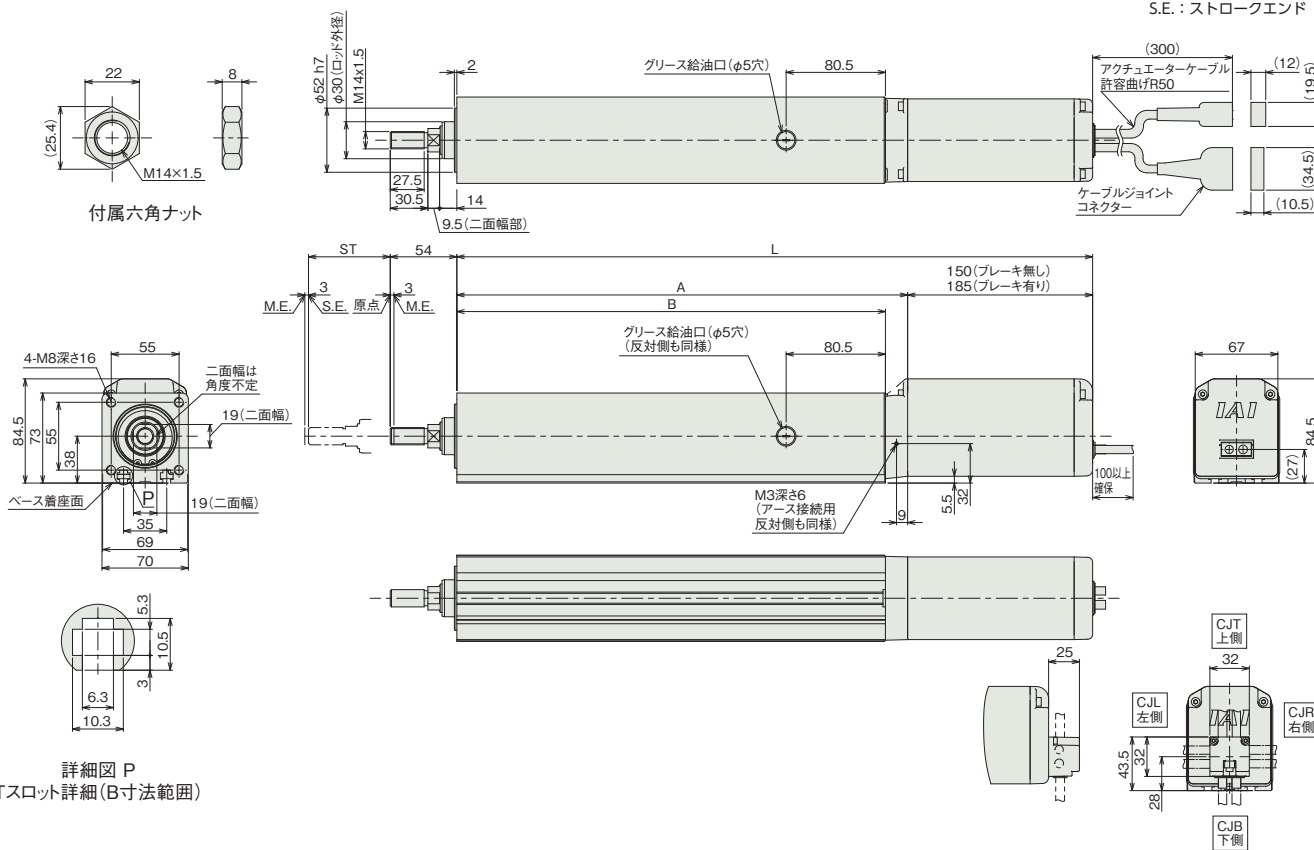
寸法図

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

2次元 CAD  
3次元 CAD

(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	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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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/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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

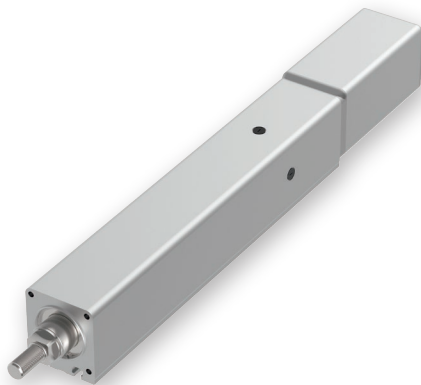
# RCS4-RA8C

バッテリーレスアプソ
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 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 400W	リード 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 100 100mm 300 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------------	---------------------------	------------------------------------	--	---	---	---------------------------



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）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1-336ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー	NTB	4-597	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

## メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60	80	100
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	500	250
		定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.3
	可搬質量	最高加減速度 (G)	1.2	1	0.7
		最大可搬質量 (kg)	20	40	72
垂直	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
	可搬質量	最高加減速度 (G)	1.2	1	0.7
		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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

## 加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

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

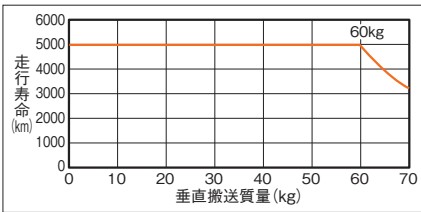
## ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)



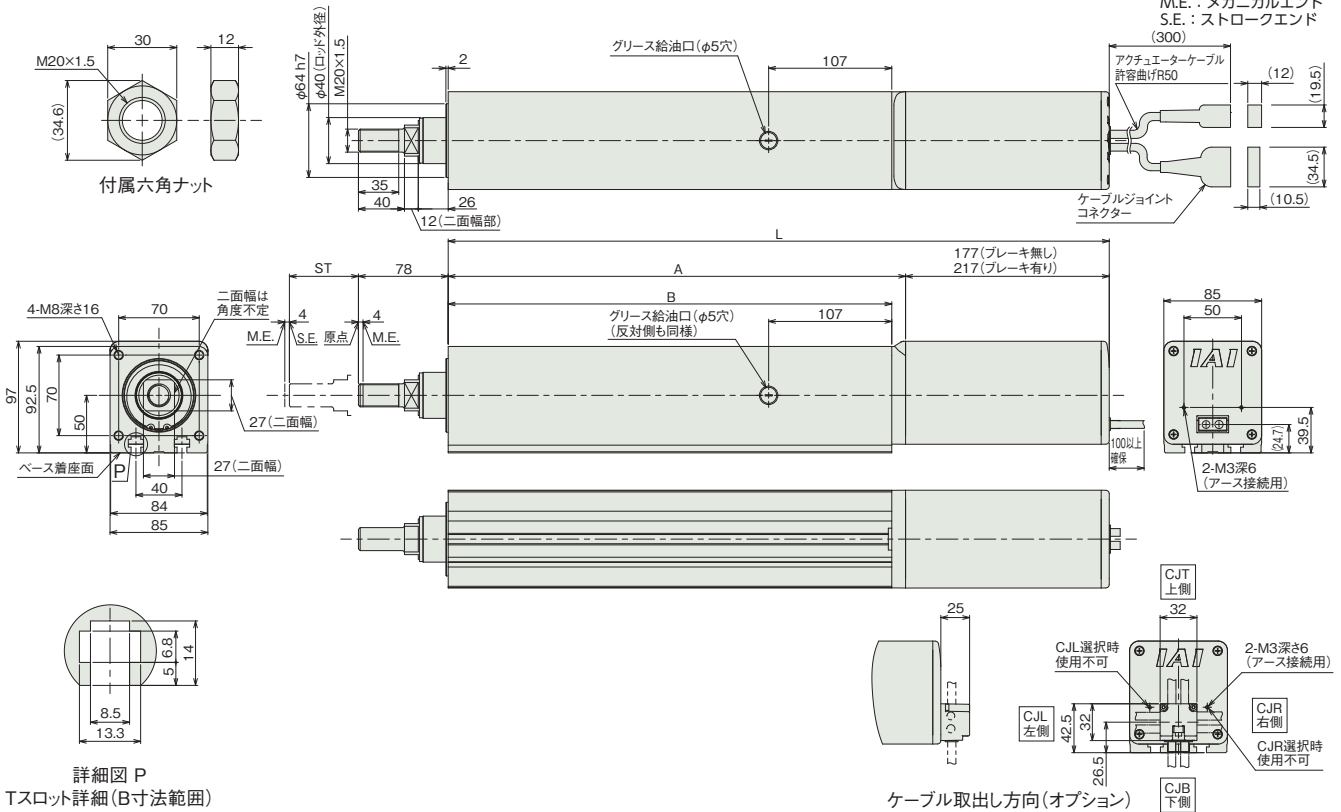
垂直搬送質量と走行寿命



寸法図

(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。

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



■ストローク別寸法

L	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	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

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	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

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	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	単相AC200V	●	●	-	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	384	-	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルリンクタイプ  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS4-RRA4C

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅  
**40mm**

200V  
ACサーボ  
モーター

**60W**

■型式項目

**RCS4 - RRA4C - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 60   60mm 410   410mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON XSEL T4   RCN RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-------------------------------	---	---	--	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- (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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 16 10 5 2.5
水平	可搬質量 (注1) 最大可搬質量 (kg) 8 18 30 40
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 960 600 300 150
	定格加減速度 (G) 0.5 0.3 0.5 0.5
	最高加減速度 (G) 1.2 1.2 1 0.7
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 2 4 6 10
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 960 600 300 150
	定格加減速度 (G) 1 1 1 0.7
	最高加減速度 (G) 1.2 1.2 1 0.7
推力	定格推力 (N) 53 85 170 340
	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf) 2 4 6 10
	最小ストローク (mm) 60 60 60 60
ストローク	最大ストローク (mm) 410 410 410 410
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50

(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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

**加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

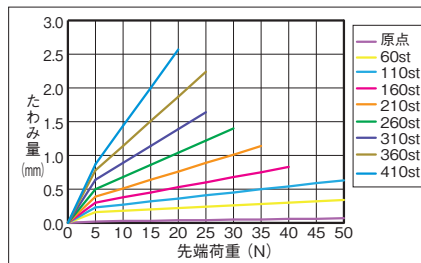
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	8	8	6	5	4	2	2	2	2	1
10	18	15	12	12	8	4	4	4	4	3
5	30	30	25	20		6	6	6	6	
2.5	40	40	35			10	10	10		

**ストロークと最高速度**

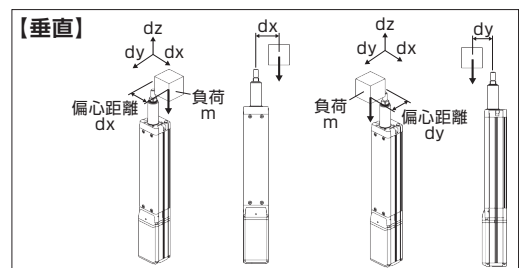
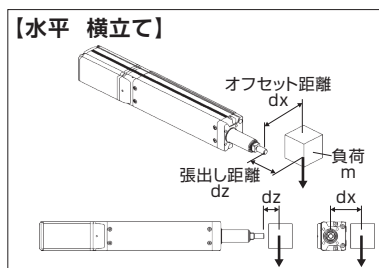
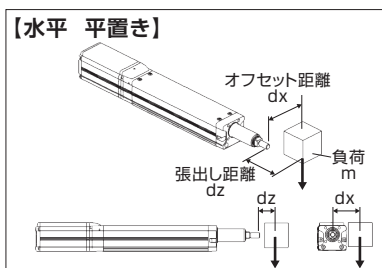
ストローク	60~410 (50mmごと)
リード	
16	960
10	600
5	300
2.5	150

(単位はmm/s)

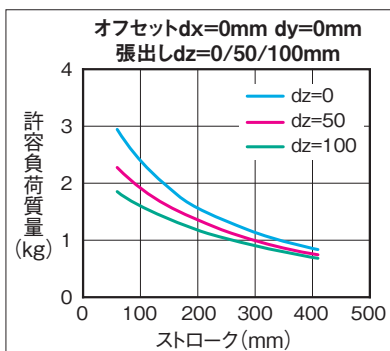
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

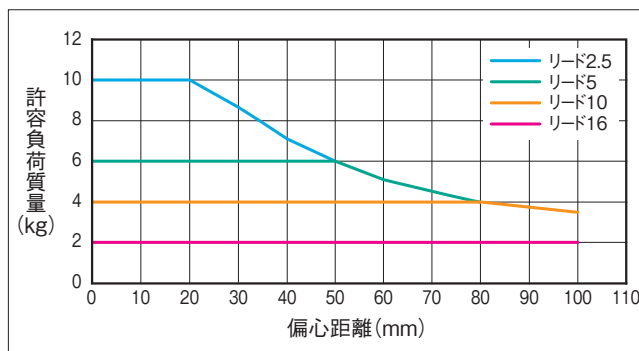


■ 水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■ 垂直



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

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
アルミシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-RRA6C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
100W

■型式項目

**RCS4 - RRA6C - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 65   65mm 415   415mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON XSEL T4   RCN RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	---	---	--	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量 (注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
垂直	可搬質量	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		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 <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア	
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

■ 加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

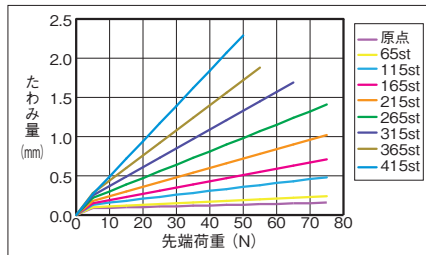
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	15	10	8	6	4	4	4	3	3	2
12	25	20	20	12	12	10	8	8	6	6
6	50	45	30	25		20	15	12	12	
3	60	50	40			20	20	20		

■ ストロークと最高速度

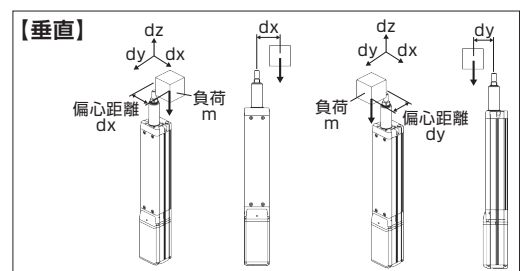
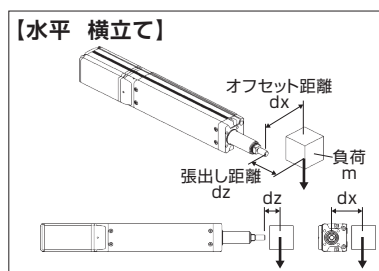
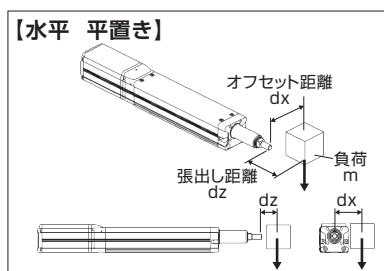
ストローク リード	65~415 (50mmごと)
20	1200
12	720
6	360
3	180

(単位はmm/s)

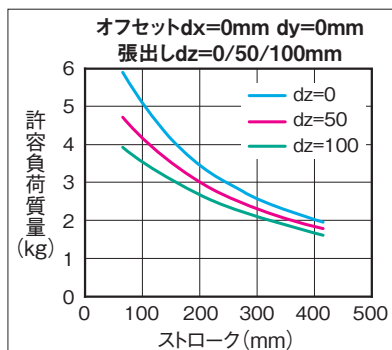
■ ロッドたわみ量 (参考値)



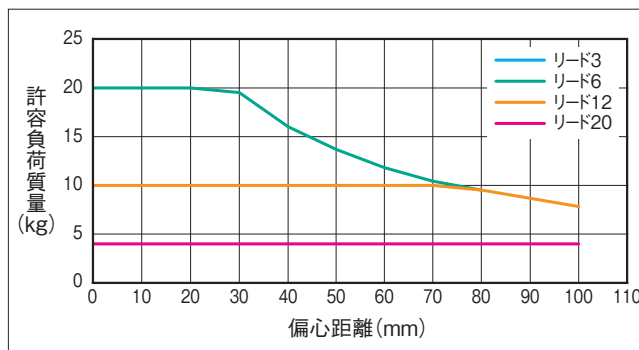
■ ロッド先端許容負荷質量



■ 水平



■ 垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

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

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

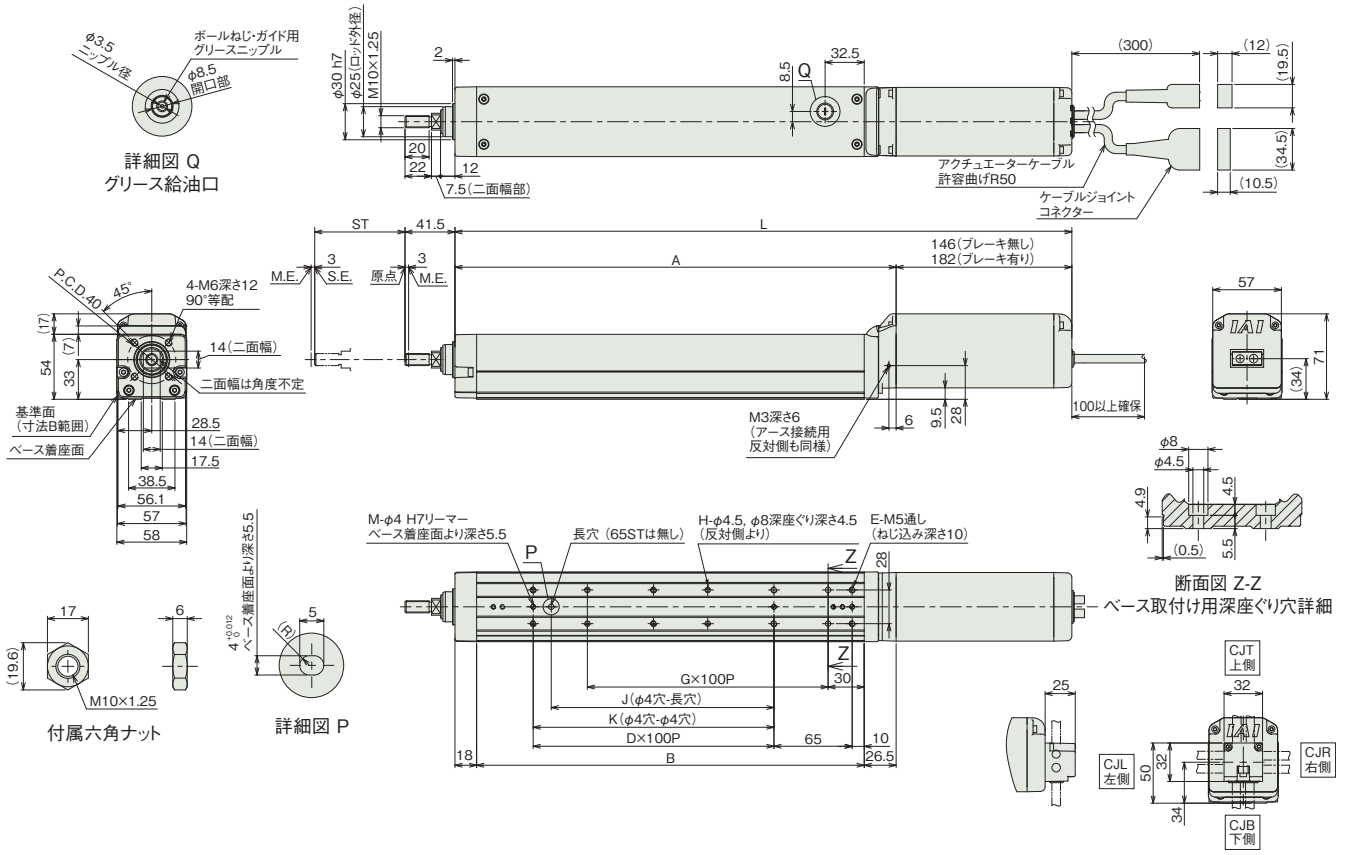
## 寸法図

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

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



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		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		
RCP5	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
RCP3	質量(kg)	ブレーキ無し		2.1	2.4	2.6	2.8	3.1	3.7
		ブレーキ有り		2.4	2.7	2.9	3.1	3.4	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	CIT	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	単相AC100V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105		
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V 三相AC200V	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	-	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361		
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅  
**70mm**

200V  
ACサーボ  
モーター

**200W**

■ 型式項目

**RCS4 - RRA7C - WA - 200**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 200   サーボモーター 200W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	70 70mm 520 520mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立

天吊り

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 1-336 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 1-313 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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

■ メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	20	45	60	80
水平	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	
RCD	最小ストローク (mm)	70	70	70	70	
	最大ストローク (mm)	520	520	520	520	
RCA2	ストローク	最大ストローク (mm)	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

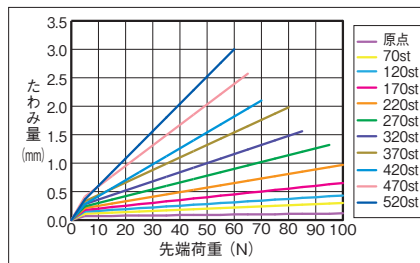
姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	20	15	10	10	8	6	6	6	4	4
16	45	30	25	20	15	12	12	10	8	8
8	60	50	40	40		25	25	20	20	
4	80	70	60			35	35	30		

ストロークと最高速度

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

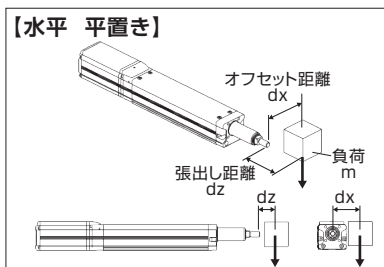
(単位はmm/s)

ロッドたわみ量(参考値)

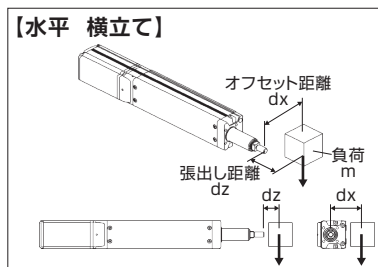


ロッド先端許容負荷質量

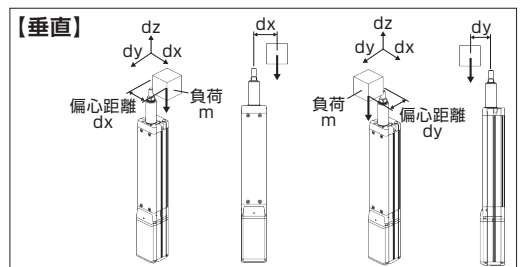
【水平 平置き】



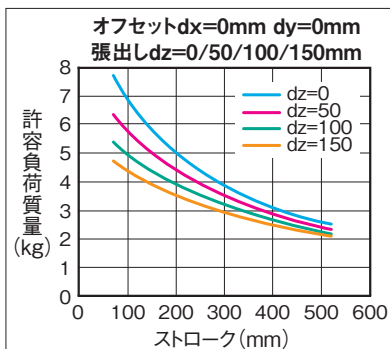
【水平 横立て】



【垂直】

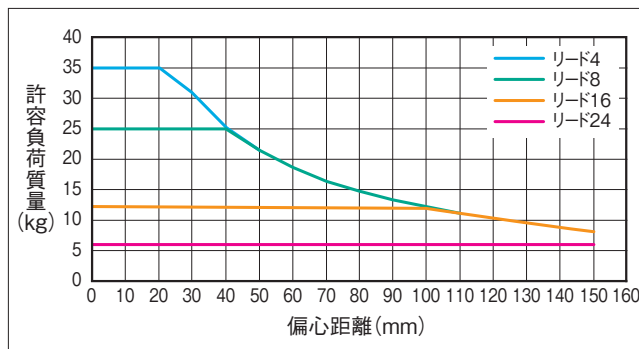


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



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

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

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



選定

注意事項

非搭載機種

ロボット

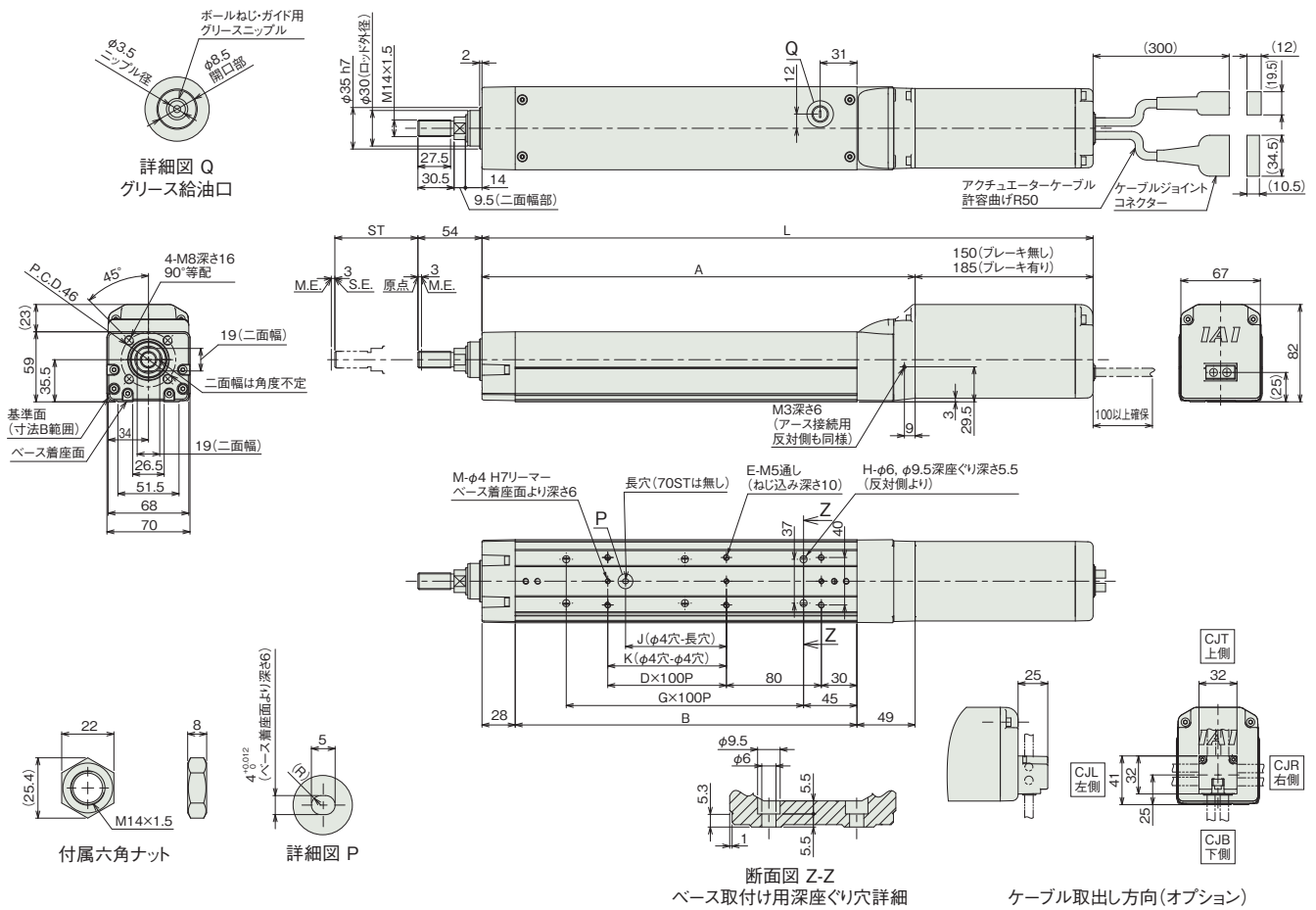
テーブル

オプション

ケーブル型式

(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	
RCP5 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
	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
RCP4 ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
	オフセット100mm										
RCP3 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	
RCP2 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	CIT	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	単相AC100V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V 三相AC200V	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	-	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	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/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-RAA8C

バッテリーレスアプソ

モーターストロート

本体幅  
**90mm**

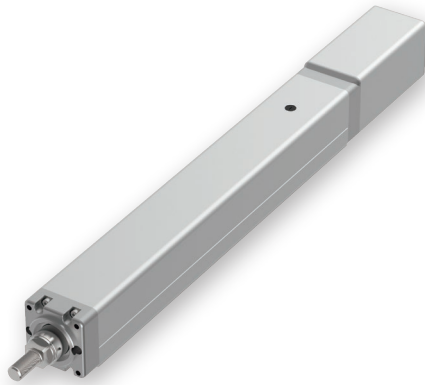
200V  
ACサーボ  
モーター

**400W**

■ 型式項目

**RCS4 - RRA8C - WA - 400**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 400   サーボモーター 400W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 700 50mm 700mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



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 1-336 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 1-313 ページをご参照ください。

■ ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	<b>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-585	-
フランジ	<b>FL</b>	4-587	-
先端アダプター (雌ねじ)	<b>NFA</b>	4-595	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-

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

■ メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	60	80	100
	最高速度 (mm/s)	1500	1100	550	275	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.5	0.3
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	20	40	72
	最高速度 (mm/s)	1500	1100	550	275	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.7	0.5	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
推力	定格推力 (N)	226	339	678	1357	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	8	20	40	72	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	700	700	700	700	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

**加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

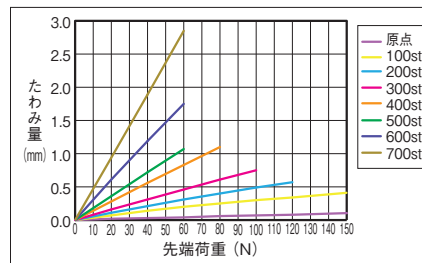
姿勢 リード (mm)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	30	30	20	15	10	8	8	8	8	8	6	6
20	60	60	40	25	20	15	20	20	20	15	12	12
10	80	80	80	70	60		40	40	30	30	20	
5	100	100	80	60			72	50	40	25		

**ストロークと最高速度**

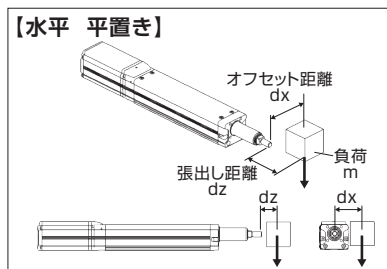
ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1500	1230	970	790	650	540	460	400	350	350
20	1100	1070	820	650	520	430	360	310	260	230
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

(単位はmm/s)

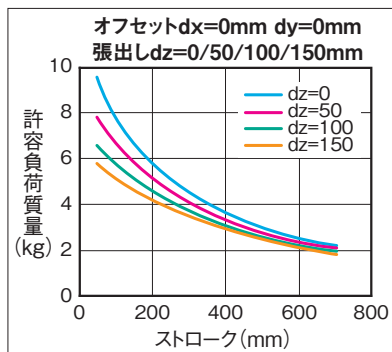
**ロッドたわみ量(参考値)**



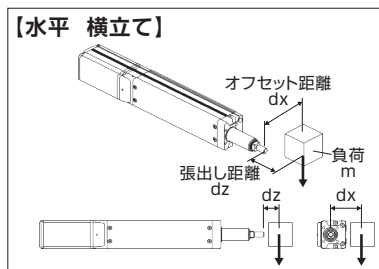
**ロッド先端許容負荷質量**



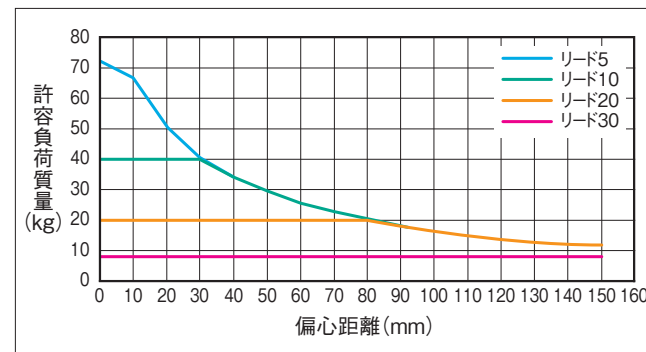
**■水平**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

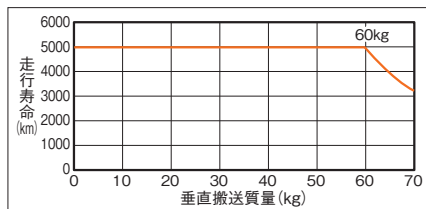


**■垂直**



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

**垂直搬送質量と走行寿命**



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3







RCS2





適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
							DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	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	単相AC200V	●	●	-	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	384	-	8-257	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	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、コントローラ型式の機能オプションなしの場合はリモート/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

バッテリーレスアプン

モーターストレート

本体幅  
**100mm**

200V  
ACサーボ  
モーター

**60W**

■型式項目

**RCS4 - WRA10C - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプン	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 500 500mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	-------------------------------	---	---	--	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- (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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-313 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

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

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-597	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいづれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 16 10 5 2.5
水平	可搬質量 (注2) 最大可搬質量 (kg) 5 16 25 40
	最高速度 (mm/s) 800 600 300 150
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.5 0.5 0.3 0.3
垂直	可搬質量 最高加減速度 (G) 1.2 1.2 1 0.7
	最高速度 (mm/s) 600 300 150
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.5 1 0.3
推力	最高加減速度 (G) 1.2 1 0.7
	定格推力 (N) 53 85 170 340
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 3 5 10
	最小ストローク (mm) 50 50 50 50
	最大ストローク (mm) 500 500 500 500
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプンリユート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

**加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

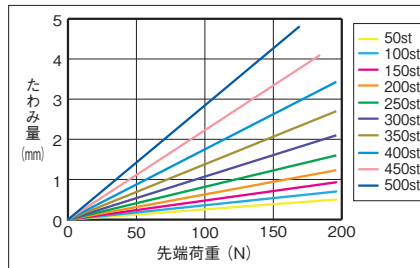
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	5	5	4	3	2					
10	16	16	12	10	8	3	3	2	2	1
5	25	20	15	10		5	5	5	5	
2.5	40	35	25		10	8	8			

**ストロークと最高速度**

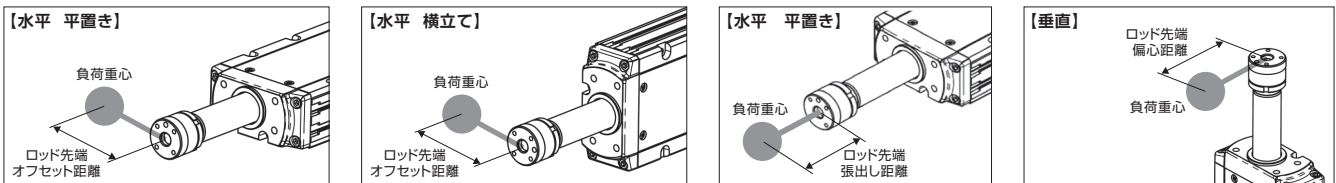
ストローク リード	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
16	800		
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

(単位はmm/s)

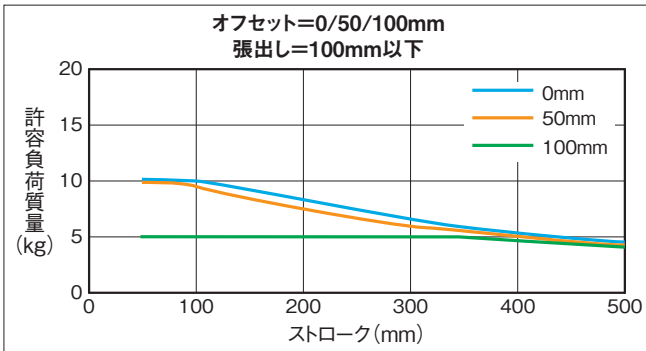
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

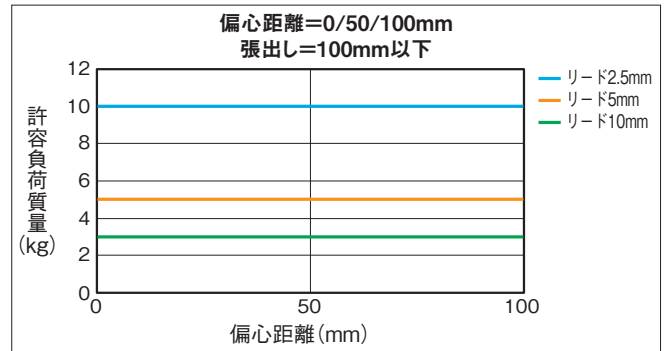


**■水平**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

**■垂直**



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

選定

注意事項

非掲載機種

ミニアルミニウム  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

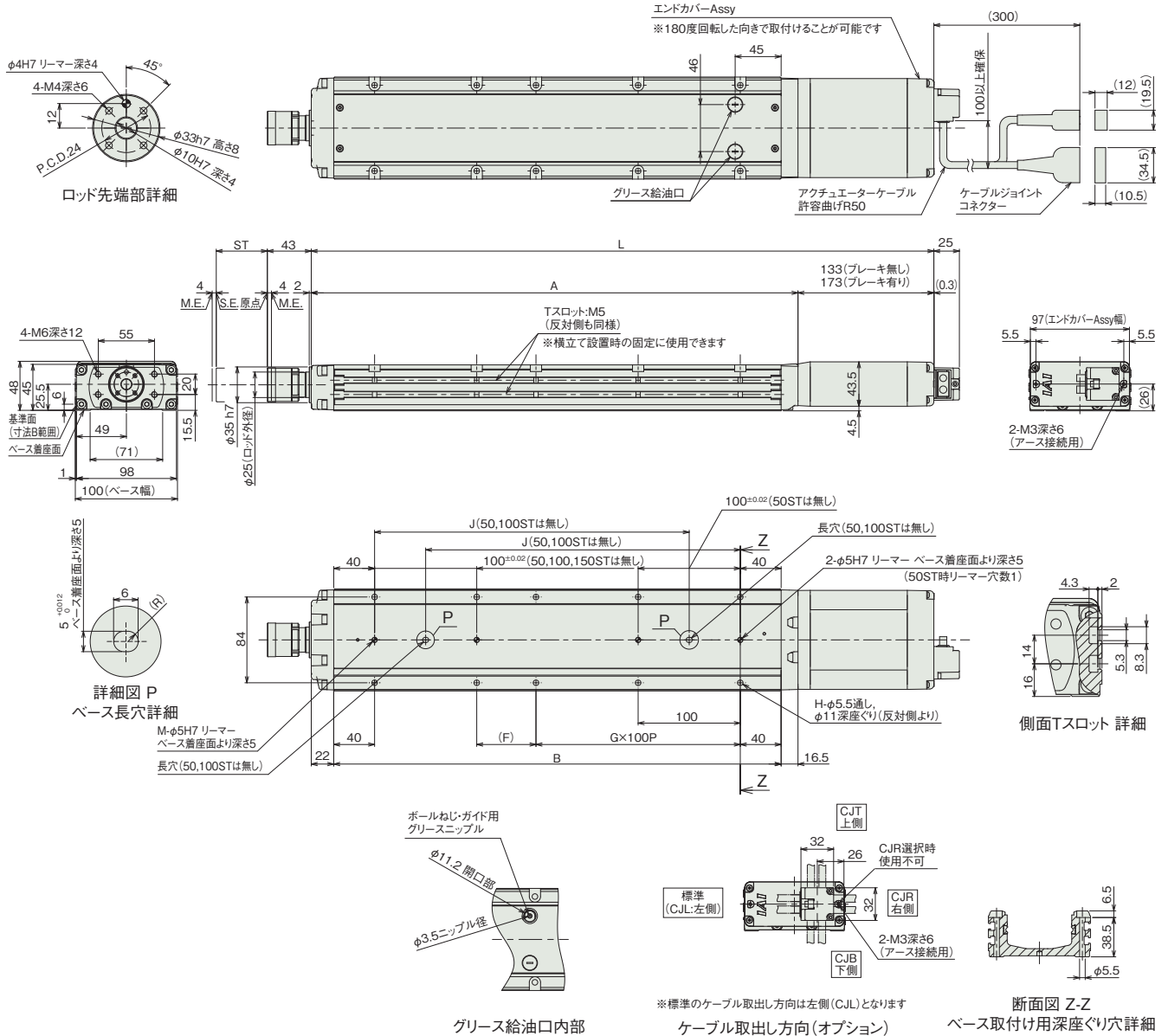
テーブル

オプション

ケーブル型式

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

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



### ■ストローク別寸法








ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP4	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
RCP3	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	
RCP2	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
RCD	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
RCA2	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
	ロッド先端静的許容荷重(N)	196	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
RCA	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
RCS4	5000km寿命	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
RCS3	質量(kg)	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
RCS2	質量(kg)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCS3	質量(kg)	ブレーキ無し	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4
		ブレーキ有り	3.6	4.1	4.5	5.0	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	—	8-361		
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	—	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/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

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅  
**120**  
mm

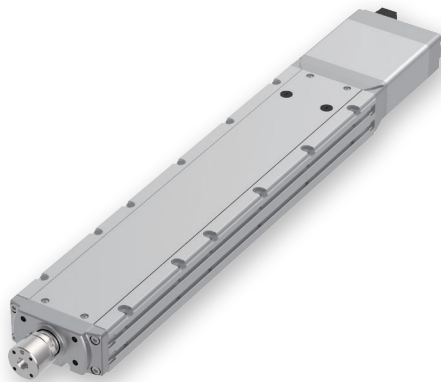
200V  
ACサーボ  
モーター

**100**  
W

■型式項目

**RCS4 - WRA12C - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50   50mm 500   500mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
**ラジアルシリンダー®**



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
原点对仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-597	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいづれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容	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
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
推力	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
ブレーキ	定格推力 (N)	85	142	283	566	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	2	6	15	20	
	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

**加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

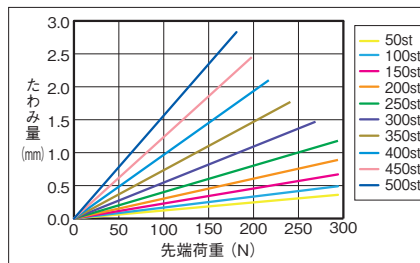
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	12	10	8	6	4	2	2	1.5	1.5	1
12	25	25	20	15	15	6	6	6	5	5
6	40	40	30	25		15	15	12	12	
3	60	50	40			20	20	20		

**ストロークと最高速度**

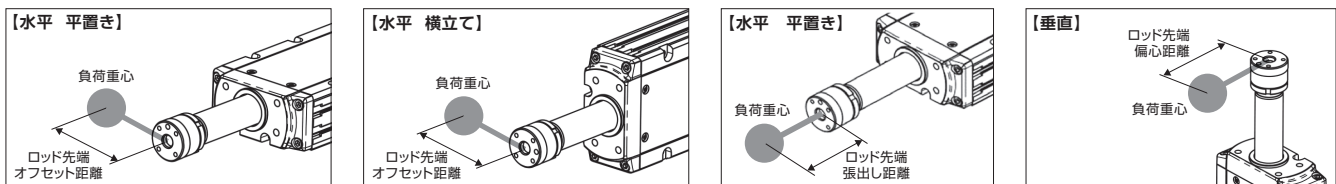
ストローク	50~500 (50mmごと)
リード	
20	1000
12	720
6	360
3	180

(単位はmm/s)

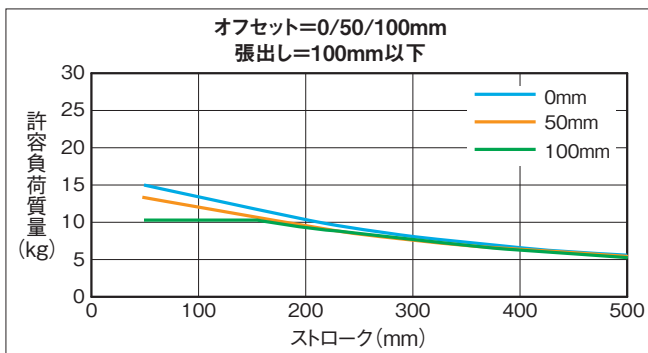
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

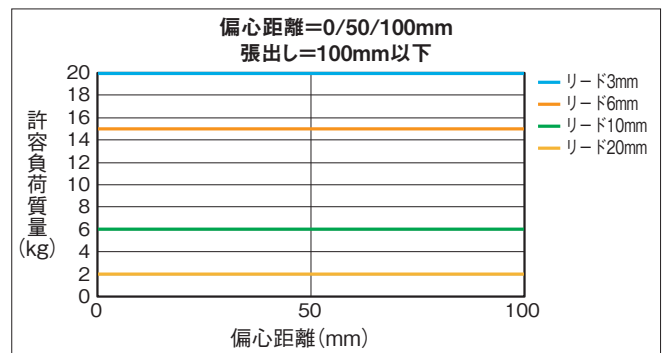


**■水平**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

**■垂直**



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

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

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

2次元 CAD  
3次元 CAD

選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

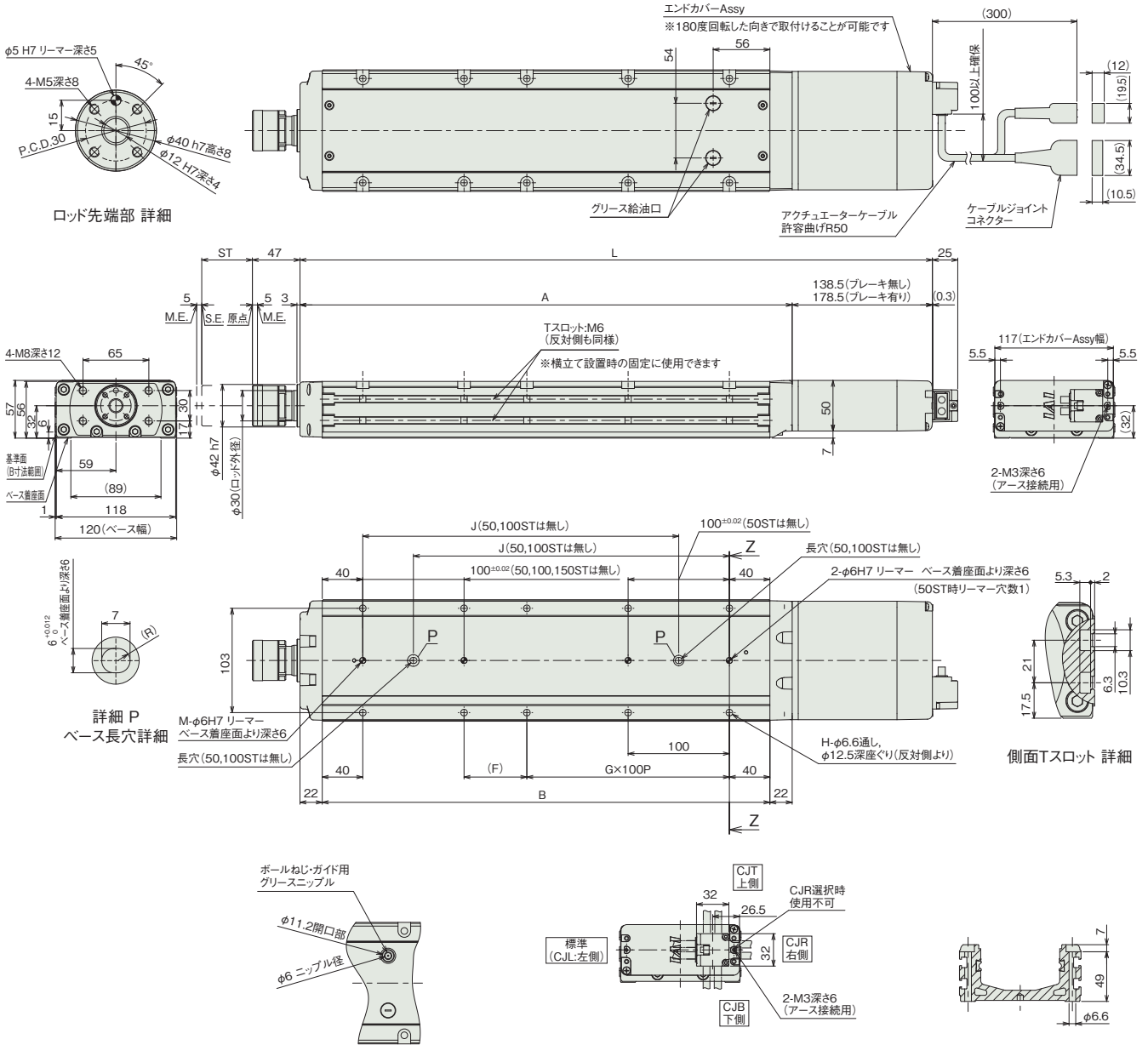
テーブル

オプション

ケーブル型式

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

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



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	
	ブレーキ有り	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	
A		236	286	336	386	436	486	536	586	636	686	
B		192	242	292	342	392	442	492	542	592	642	
F		112	62	112	62	112	62	112	62	112	62	
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
J		-	-	162	212	262	312	362	412	462	512	
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		294	294	294	294	294	269	241	218	198	181	
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	
RCA	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット0mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3	
	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
	オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51	
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1	








### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.8	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10.0	10.7
	ブレーキ有り	5.1	5.8	6.4	7.1	7.7	8.4	9.0	9.7	10.3	11.0



適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅  
**140mm**

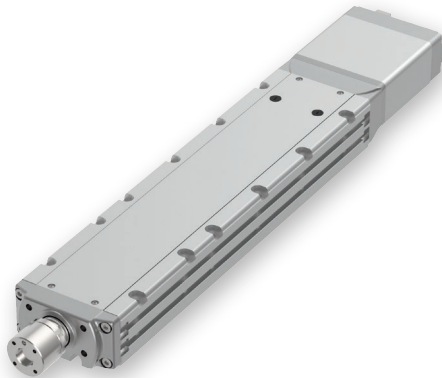
**200V**  
ACサーボモーター

**200W**

■型式項目

**RCS4 - WRA14C - WA - 200**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 600 600mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------	---	---	---	---	---------------------------



水平

垂直

横立て

天吊り

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

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 1-336 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 1-313 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	-

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	<b>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更（上側）（注1）	<b>CJT</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更（右側）（注1）	<b>CJR</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更（左側）（注1）	<b>CJL</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更（下側）（注1）	<b>CJB</b>	4-585	-
フランジ	<b>FL</b>	4-587	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-
Tスロットナットバー（左）	<b>NTBL</b>	4-597	-
Tスロットナットバー（右）	<b>NTBR</b>	4-597	-

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

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	25	50	65	85
水平	最高速度 (mm/s)	1200	800	480	240	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	8	20	30
	最高速度 (mm/s)	1200	800	480	240	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	1	0.7	
推力	定格推力 (N)	142	214	427	855	
	ブレーキ仕様	無磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	20	30	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

（注3）無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

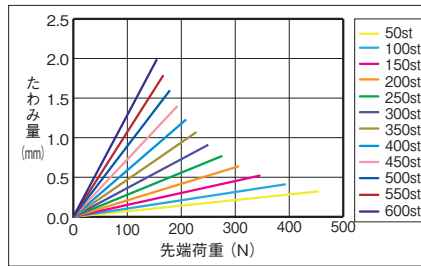
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	25	15	10	6	4	3	3	2	2	2
16	50	30	25	20	15	8	6	6	6	5
8	65	50	40	40		20	20	20	20	
4	85	70	60			30	30	30		

ストロークと最高速度

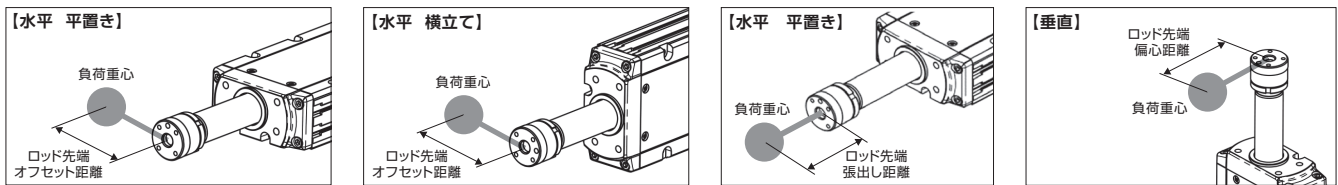
ストローク リード	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)
24		1200	
16		800	
8	480	450	390
4	240	220	190

(単位はmm/s)

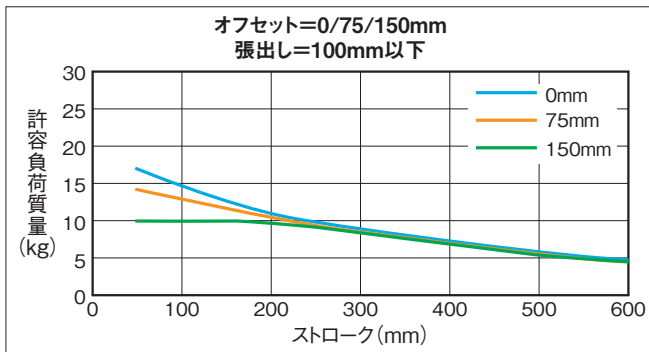
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

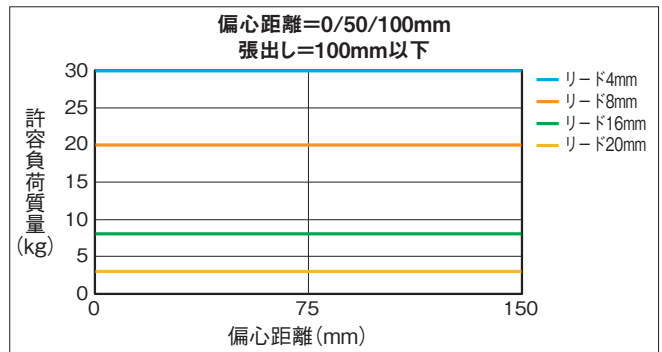


■水平



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)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

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



選定

注意事項

非搭載機種

ロボットマッ

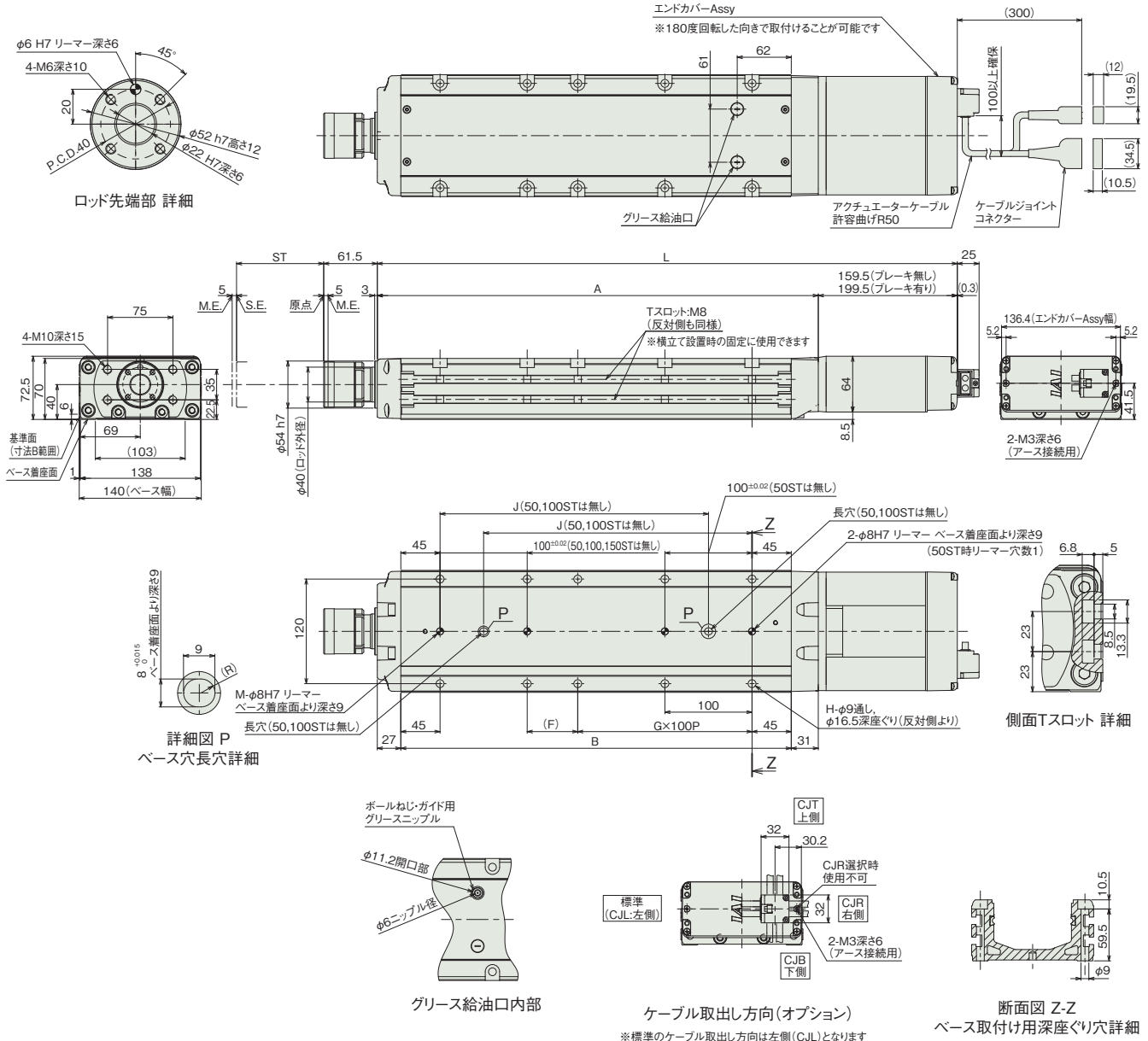
テーブル

オプション

ケーブル型式

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

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



### ■ストローク別寸法








ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
RCP4	L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5
		455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5	955.5	1005.5
RCP3	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
RCP2	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
RCD	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
RCA2	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
RCA	ロッド先端動的許容荷重(N)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
	3000km寿命	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
RCS4	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	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44

### ■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
RCS3	質量(kg)	8.0	8.8	9.8	10.6	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.9	17.8
		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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅  
**160**  
mm

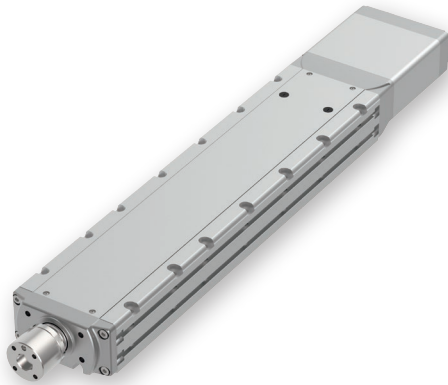
**200V**  
ACサーボ  
モーター

**400**  
W

■ 型式項目

**RCS4 - WRA16C - WA - 400**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 400W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）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 1-336 ページをご確認ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。

■ ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-597	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいづれかの記号をご記入ください。

■ メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	30	60	80	100
水平	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

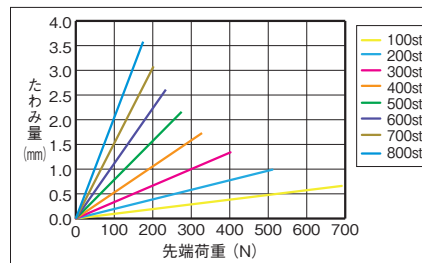
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	30	20	15	8	6	6	5	4	3	1.5
20	60	40	25	20	15	12	12	10	10	8
10	80	80	70	60		35	35	35	20	
5	100	80	60			50	30	25		

ストロークと最高速度

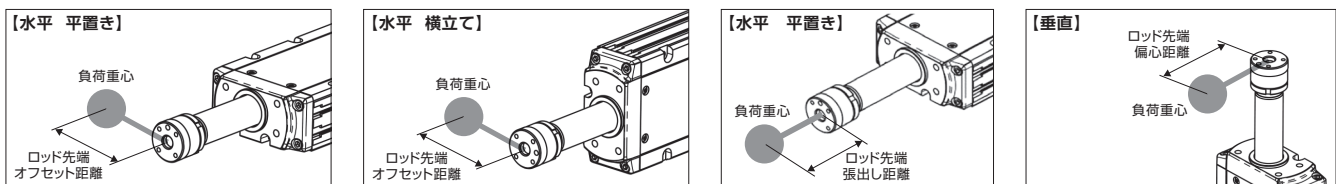
ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

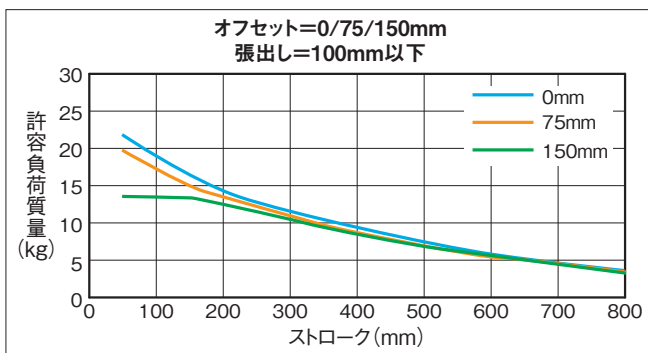
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

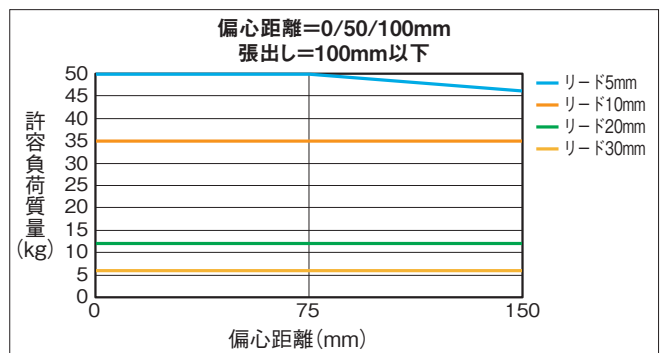


■水平



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)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル  
型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

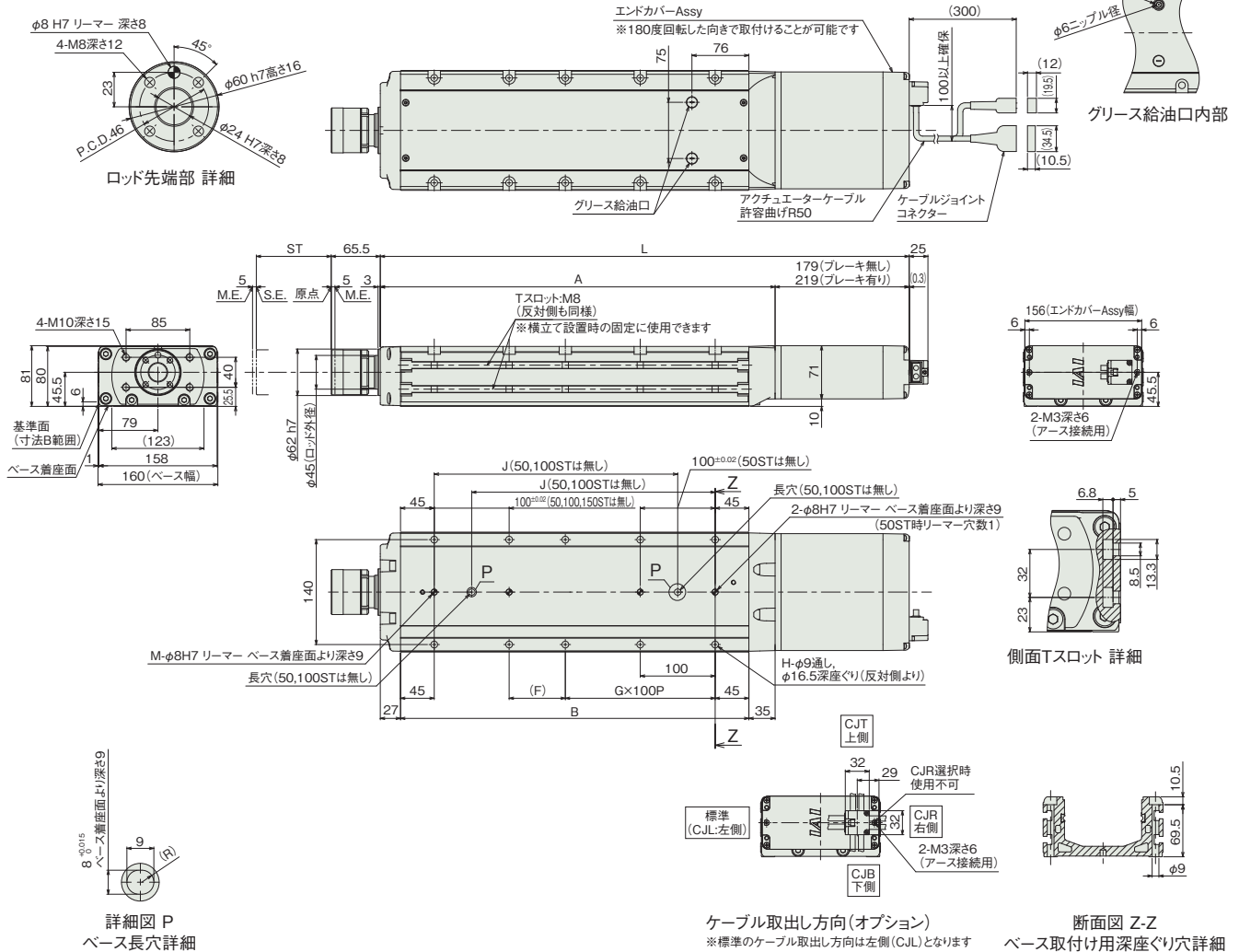
テーブル

オプション

ケーブル型式

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

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206
	ブレーキ有り	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
A	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	
F	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
J	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
RCP2	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
RCD	3000km寿命																
	ロッド先端動的許容荷重 (N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
RCA2	5000km寿命																
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
RCA	3000km寿命																
	ロッド先端動的許容荷重 (N)	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
RCS4	5000km寿命																
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
RCS2	5000km寿命																
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3







### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.4	12.5	13.6	14.8	15.9	17.1	18.2	19.4	20.5	21.7	22.8	24.0	25.1	26.3	27.4	28.6
	ブレーキ有り	12.0	13.1	14.2	15.4	16.5	17.7	18.8	20.0	21.1	22.3	23.4	24.6	25.7	26.9	28.0	29.2



適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
							DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	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	単相AC200V	●	●	-	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	384	-	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	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、コントローラ型式の機能オプションなしの場合はリモート/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。

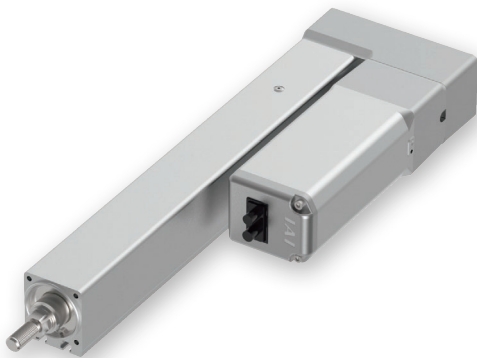
# RCS4-RA4R

バッテリーレスアップ
モーター折返し
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター
60W

## ■型式項目

RCS4 - RA4R - WA - 60

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 50   50mm 200   200mm (50mmごと)	選定コントローラ T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	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。

**選定上の注意**

- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-597	-
背面取付けプレート	RP	4-600	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

## ■メインスペック

項目	内容	内容			
		16	10	5	2.5
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5
	可搬質量	8	18	30	40
水平	最高速度 (mm/s)	800	500	250	125
	速度/加減速度	0.5	0.3	0.5	0.5
	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	2	4	6	10
	最高速度 (mm/s)	800	500	250	125
	速度/加減速度	1	1	1	0.7
	定格加減速度 (G)	1	1	1	0.7
推力	定格推力 (N)	53	85	170	340
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	6	10
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50
ストローク	最大ストローク (mm)	200	200	200	200
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

## ■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~200 (50mmごと)	
16	800
10	500
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)



# RCS4-RA6R

## ■型式項目

**RCS4 - RA6R - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50   50mm 300   300mm (50mmごと)	選定コントローラー T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	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。



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

## ■メインスペック

項目	内容					
	20	12	6	3		
リード	ボールねじリード (mm)					
	20	12	6	3		
水平	可搬質量	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
		最低加減速度 (G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	4	9	19	20	
	最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.7	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7	
推力	定格推力 (N)	85	142	283	566	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	4	9	19	20	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注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			
	加速度 (G)							
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	15	10	8	6	4	4	3	3
12	25	20	20	12	9	8	8	6
6	50	45	30	25	19	15	12	12
3	60	50	40	20	20	20	20	20

## ■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)



# RCS4-RA7R

## ■型式項目

RCS4 - RA7R - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 200   サーボモーター 200W	リード 24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	ストローク 50   50mm 300   300mm (50mmごと)	選定コントローラー T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	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。



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）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 1-336 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

## ■メインスペック

項目	内容			
	24	16	8	4
リード	ボールねじリード (mm)			
	24	16	8	4
	可搬質量			
	20	45	60	80
水平	最高速度 (mm/s)			
	1200	800	400	200
	速度/加減速度			
	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	最高加減速度 (G)			
	1	1	1	0.7
	可搬質量			
	6	12	25	35
推力	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
ブレーキ	最高加減速度 (G)			
	1	1	1	0.7
	定格推力 (N)			
	142	214	427	855
ブレーキ	ブレーキ仕様			
	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)			
ストローク	6			
	12			
	25			
ストローク	50			
	50			
	50			
ストローク	300			
	300			
	300			
ストローク	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
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		
	加速度 (G)										
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0			
リード (mm)	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	30			

## ■ストロークと最高速度

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

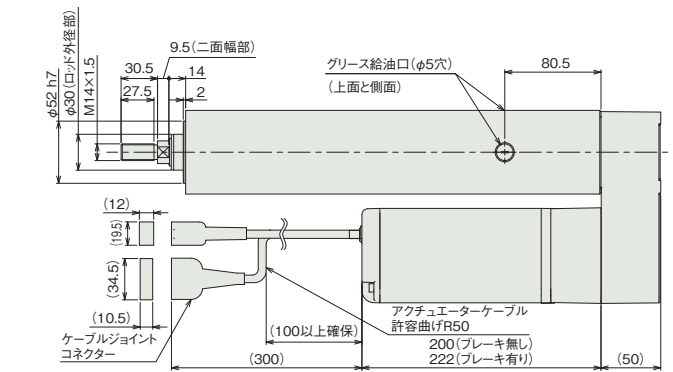
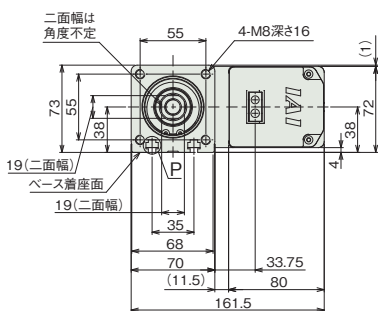
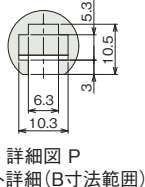
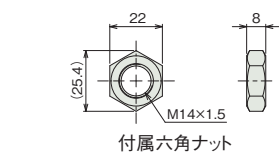
(単位はmm/s)

寸法図

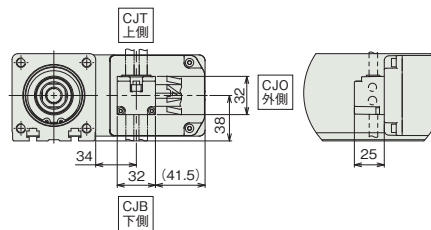
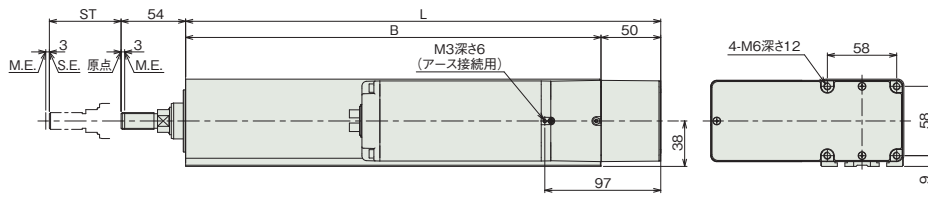
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



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



ケーブル取だし方向(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	CIT	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	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	384	-	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	384	-	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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ECI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/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。

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS4-RA8R

バッテリーレスアップ
モーター折返し
本体幅 90mm
200V ACサーボモーター
400W

## 型式項目

**RCS4 - RA8R - WA - 400**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA 電池リニアアップ	モーター種類 400 サーマモーター 400W	リード 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 10 100mm 300 300mm (50mmごと)	選定コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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。

### 選定上の注意



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

## メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5		
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60	80	100	
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	500	250	
		定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.3	
		最高加減速度 (G)	1	1	0.7	
垂直	速度/加減速度	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20	40	72
		最高速度 (mm/s)	1000	500	250	
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.2	
RCP2	垂直	最高加減速度 (G)	1	1	0.7	
		定格推力 (N)	339	678	1357	
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
RCD	ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	20	40	72	
		最小ストローク (mm)	50	50	50	
RCA2	ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
線返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注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 <sup>2</sup>
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	電池リニアアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注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					
	加速度 (G)											
リード (mm)	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.0	
RCS3	20	60	60	40	25	20	20	20	20	15	12	
	10	80	80	80	70	60	40	40	30	30	20	
RCS2	5	100	100	80	60	72	55	40	25			

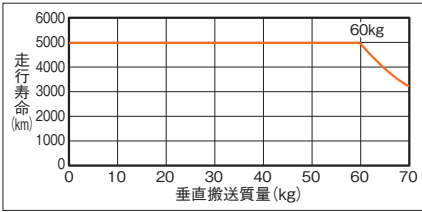
## ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)



垂直搬送質量と走行寿命

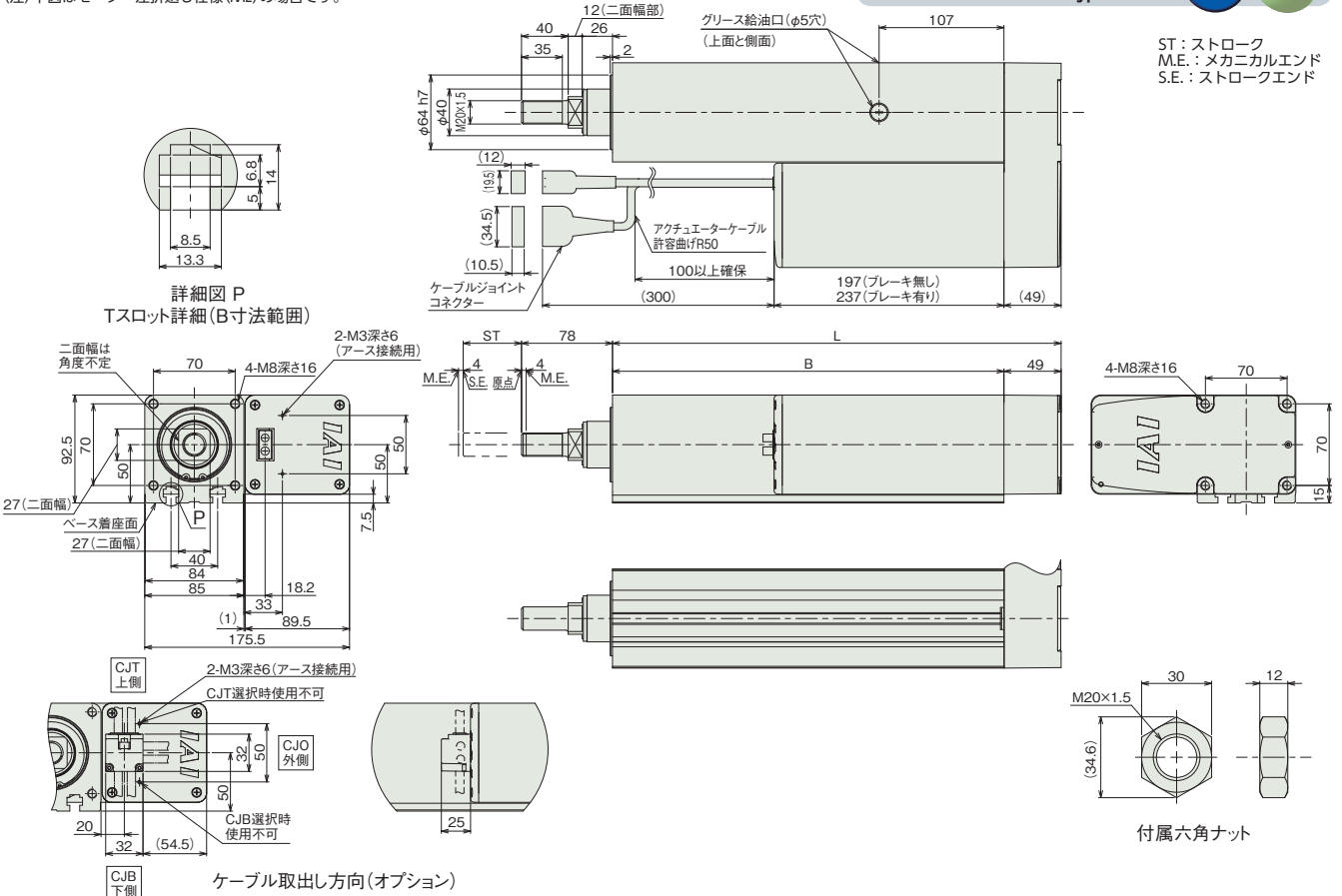


寸法図

(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](http://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	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	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	36000	-	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。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ラジアルシリンダー ロッド  
ケーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCS4-RRA4R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅  
**40mm**

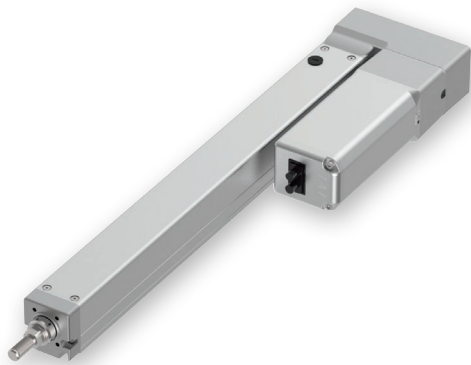
200V ACサーボモーター

**60W**

■ 型式項目

**RCS4 - RRA4R - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 60 60mm 410 410mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCAN RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	--------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- (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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
背面取付けプレート	RP	4-600	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

■ メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg)	8	18	30	40
水平	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
	最高速度 (mm/s)	960	600	300	150	
	定格加減速度 (G)	1	1	1	0.7	
RCD	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	
RCA2	最小ストローク (mm)	60	60	60	60	
	最大ストローク (mm)	410	410	410	410	
RCA	ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	50
	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注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。

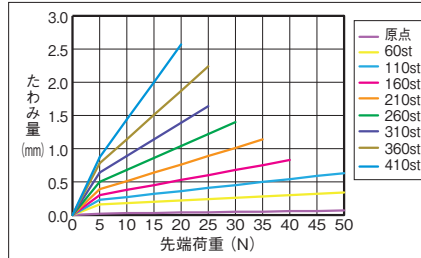
姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	8	8	6	5	2	2	2	2
10	18	15	12	12	4	4	4	4
5	30	30	25	20	6	6	6	6
2.5	40	40	35		10	10	10	

ストロークと最高速度

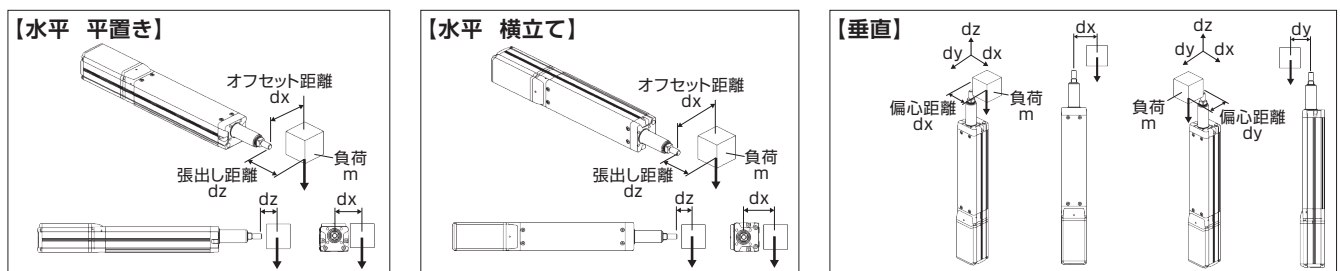
ストローク	60~410 (50mmごと)
リード	
16	960
10	600
5	300
2.5	150

(単位はmm/s)

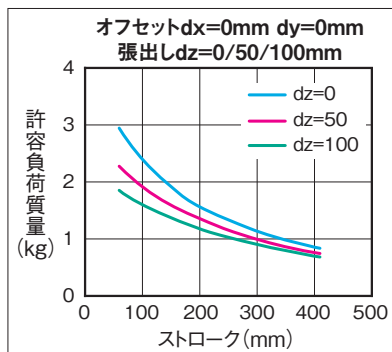
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

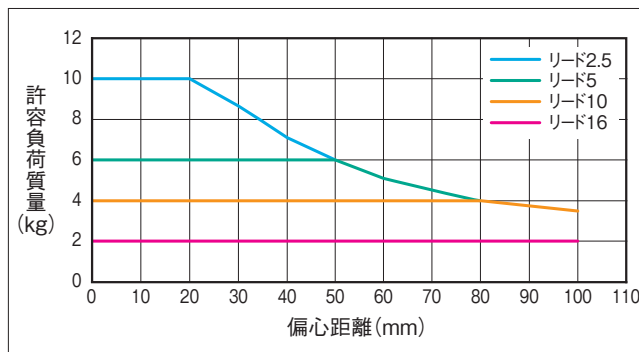


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



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

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4








RCS3

RCS2



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	CIT	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	単相AC100V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	●	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V 三相AC200V	●	●	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	-	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	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/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

バッテリーレスアプソ
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 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 65   65mm 415   415mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   <input type="checkbox"/> 長さ指定 R   <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	20   12   6   3	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg)	15   25   50   60
		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
水平	最高加減速度 (G)	1   1   1   0.7	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4   9   19   20
		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
垂直	最高加減速度 (G)	1   1   1   0.7	
	推力	定格推力 (N)	85   142   283   566
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	4   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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注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。

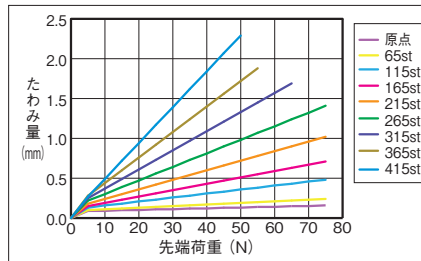
姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	15	10	8	6	4	4	3	3
12	25	20	20	12	9	8	8	6
6	50	45	30	25	19	15	12	12
3	60	50	40		20	20	20	

ストロークと最高速度

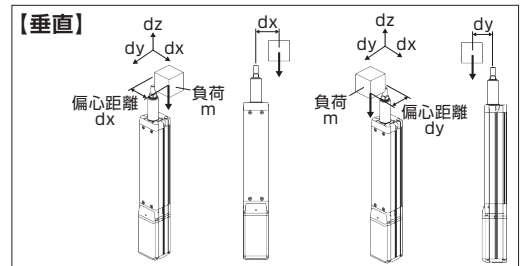
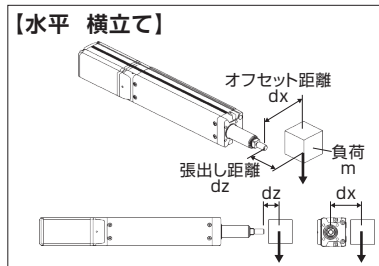
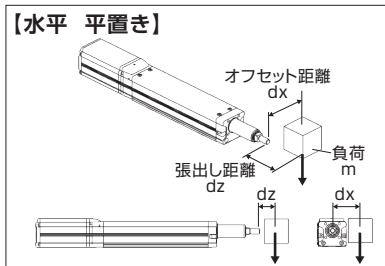
ストローク	65~415 (50mmごと)
リード	
20	1200
12	720
6	360
3	180

(単位はmm/s)

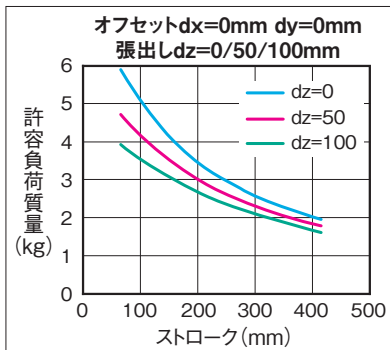
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

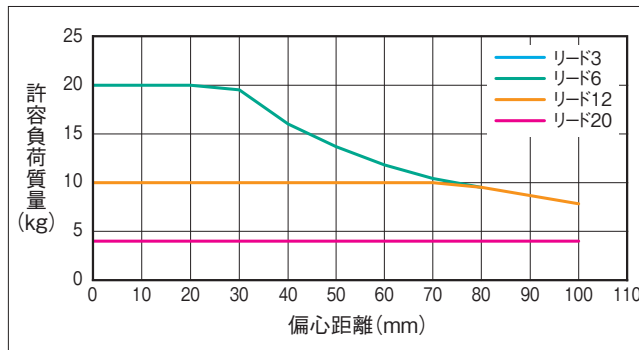


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



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

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

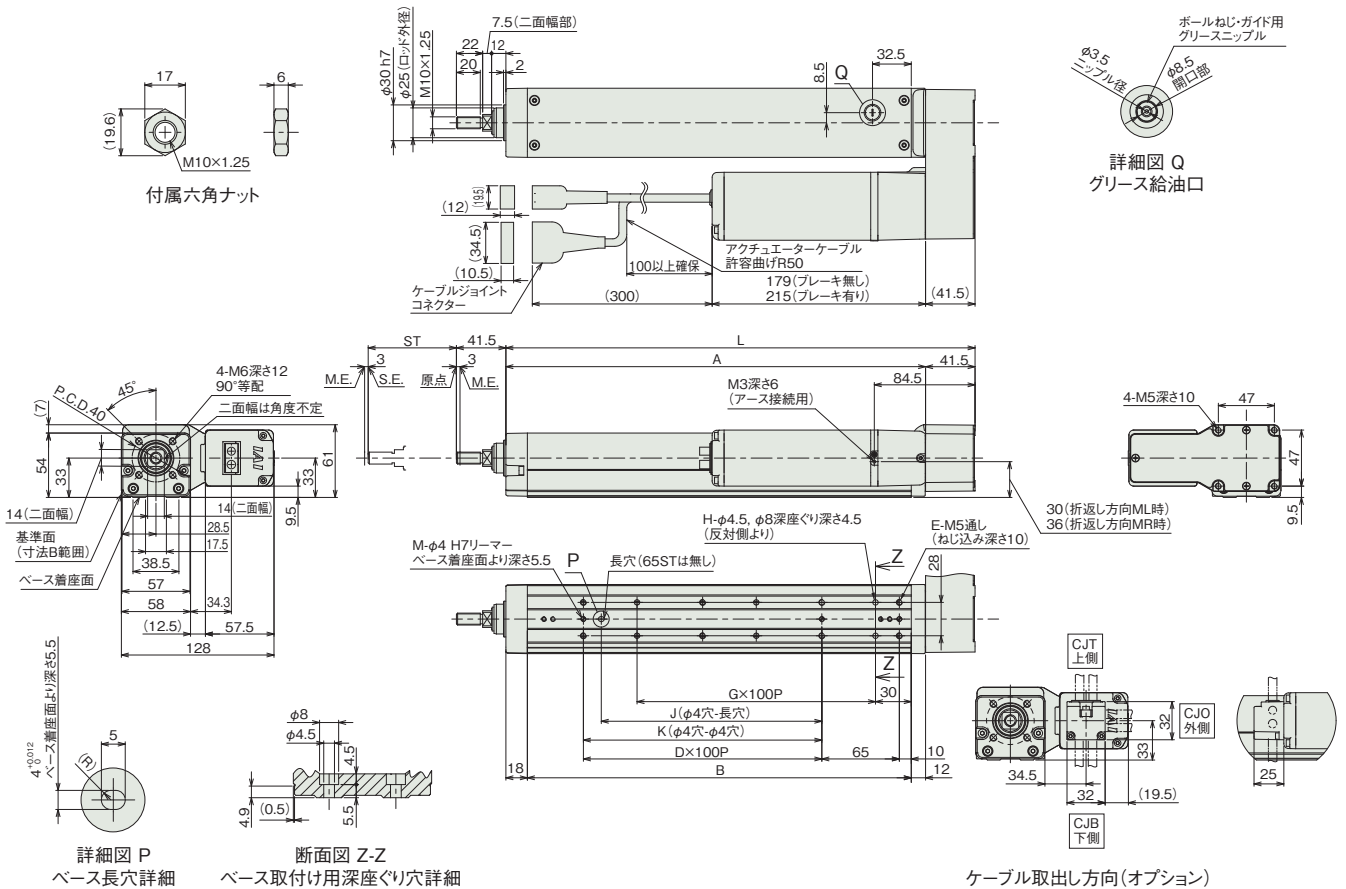
テーブル

オプション

ケーブル型式

(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) フロントフ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	19.2
	オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7
ロッド先端静的許容トルク (N·m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N·m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6








### ■ストローク別質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.9	4.1
	ブレーキ有り	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
DV	CC	CIE	CIT				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	単相AC100V/200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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。

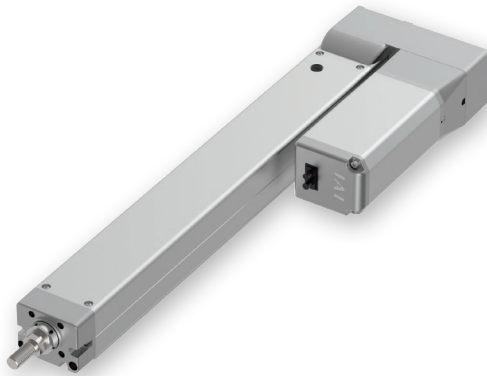
# RCS4-RRA7R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 70mm
200V ACサーボモーター
200W

## ■型式項目

**RCS4 - RRA7R - WA - 200**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 70 70mm 520 520mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCN RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	-------------------------------	---	---	--	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-336ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### ■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-585	-
フランジ(注1)	FL	4-587	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	4-586	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	4-594	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-595	-
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-603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	
	可搬質量(注3)	最大可搬質量(kg)	20	45	60	80
水平	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
	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	
RCD	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(kg)	6	12	25	35	
RCA2	最小ストローク(mm)	70	70	70	70	
	最大ストローク(mm)	520	520	520	520	
RCA	ストローク	最大ストローク(mm)	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
線返し位置決め精度	±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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(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。

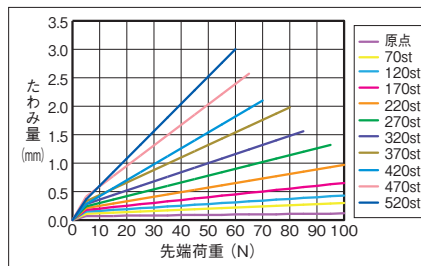
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	20	15	10	10	6	6	6	4
16	45	30	25	20	12	12	10	8
8	60	50	40	40	25	25	20	20
4	80	70	60		35	35	30	

**ストロークと最高速度**

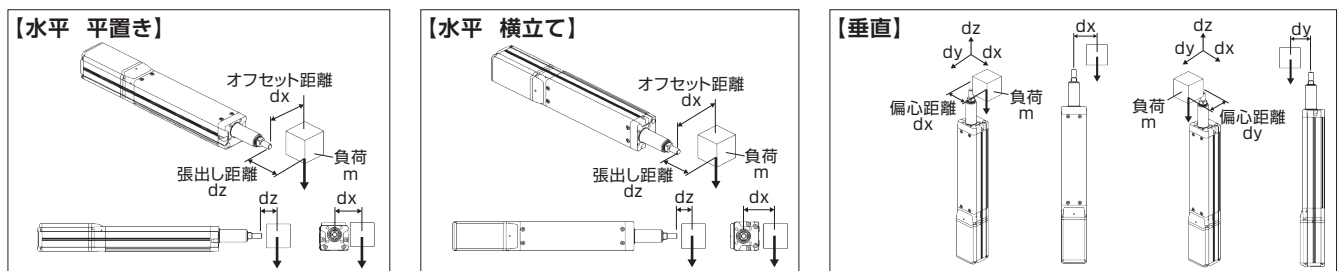
ストローク	70~520 (50mmごと)
リード	
24	1440
16	960
8	480
4	240

(単位はmm/s)

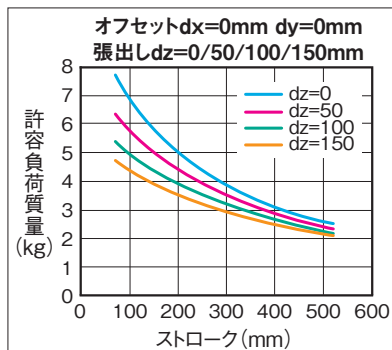
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

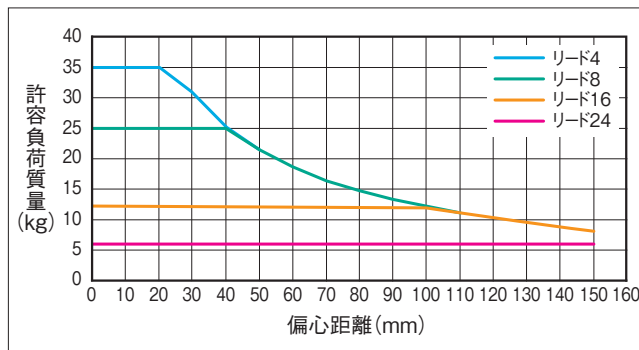


**■水平**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

**■垂直**



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

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ライン用シリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット

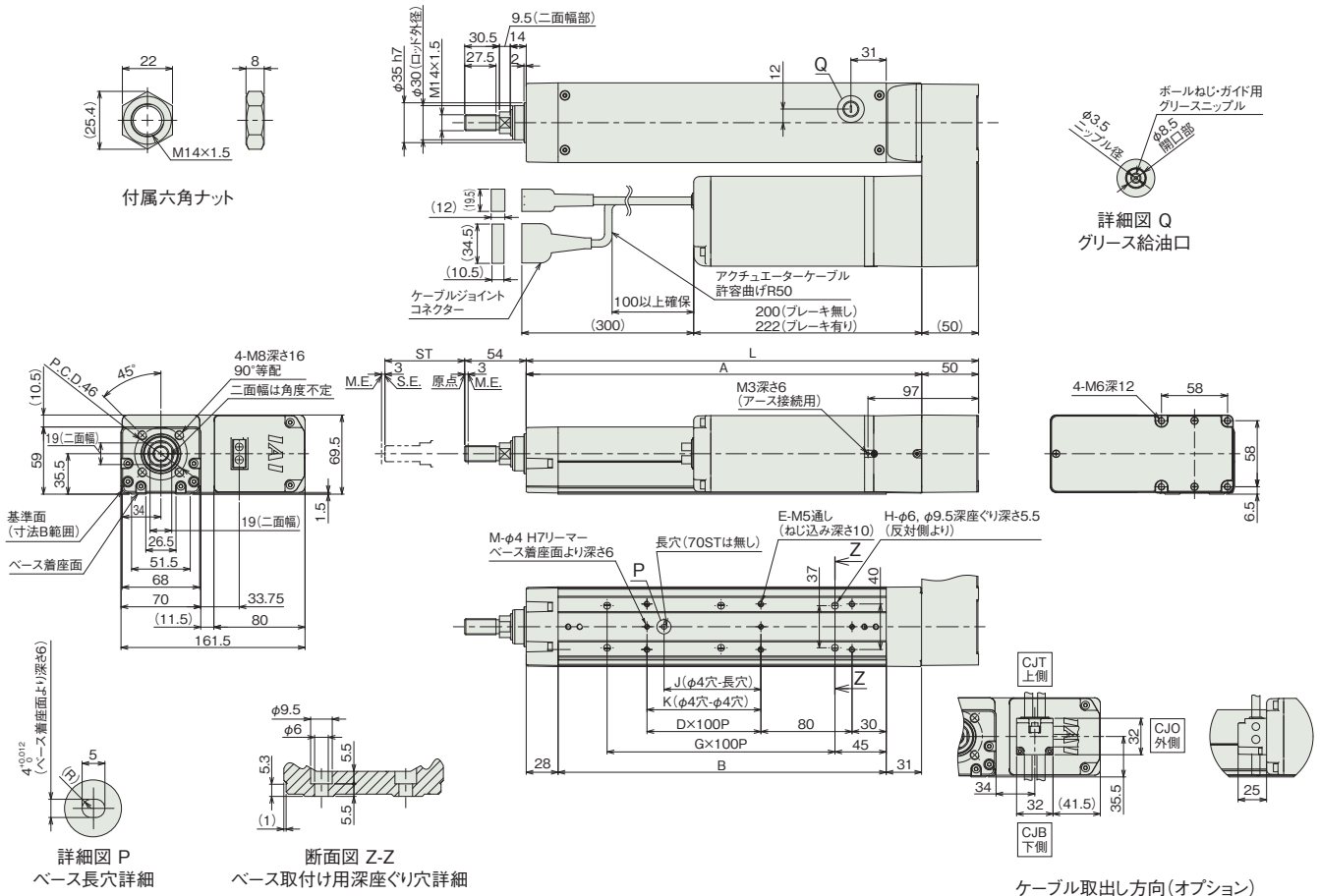
テーブル

オプション

ケーブル型式

- (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	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	
RCP5	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)	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
RCP4	オフセット0mm	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
RCP2	質量 (kg)	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.6
		5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1

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	CIT	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	単相AC100V 三相AC200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105		
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V 三相AC200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361		
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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/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

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅 90mm

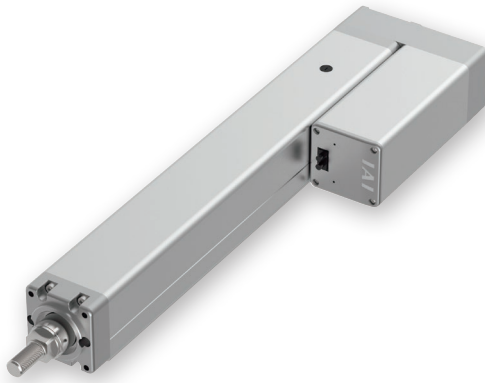
200V ACサーボモーター

400W

■型式項目

**RCS4 - RRA8R - WA - 400**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 400W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 700 700mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCAN RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	---------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。



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 1-336 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 1-313 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-585	-
フランジ(注1)	FL	4-587	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-595	-
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-603)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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容	内容				
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	
	可搬質量(注3)	30	60	80	100	
水平	最高速度(mm/s)	1300	1000	550	275	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5	0.3
垂直	最高加減速度(G)	1	1	1	0.7	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	17	34	72
RCD	最高速度(mm/s)	1300	1000	550	275	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	0.5	0.3	0.2
RCA2	最高加減速度(G)	1	1	1	0.7	
	推力	定格推力(N)	226	339	678	1357
RCA	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	
RCS4	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注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。

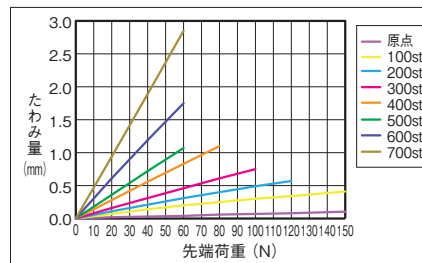
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0
30	30	30	20	15	10	8	8	8	8	6
20	60	60	40	25	20	17	17	17	15	12
10	80	80	80	70	60	34	34	30	30	20
5	100	100	80	60		72	50	40	25	

**ストロークと最高速度**

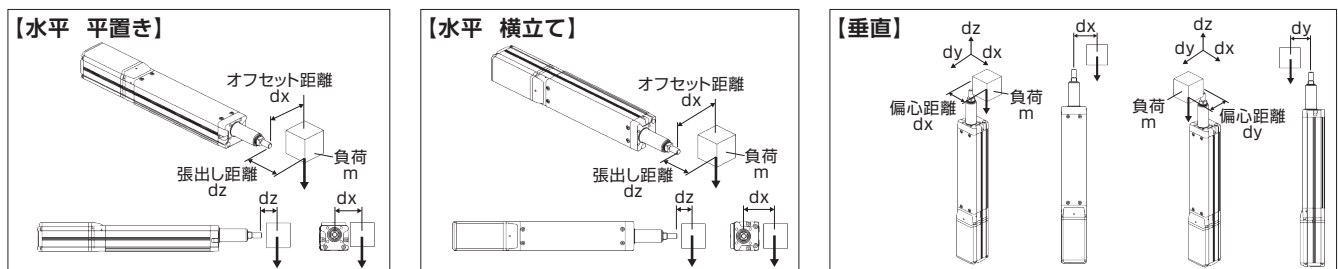
ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1300	1230	970	790	650	540	460	400	350	
20	1000		820	650	520	430	360	310	260	230
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

(単位はmm/s)

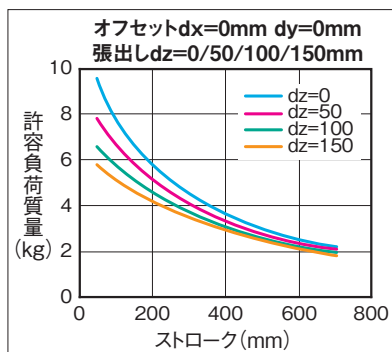
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

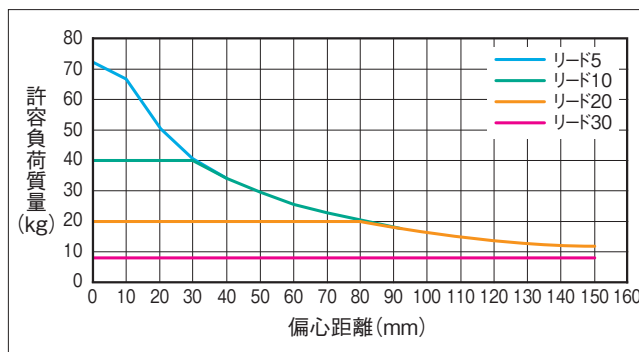


**■水平**



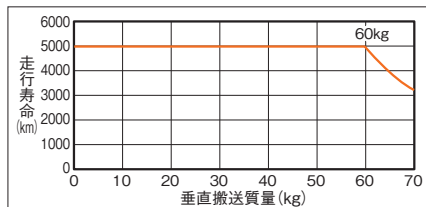
許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

**■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**



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

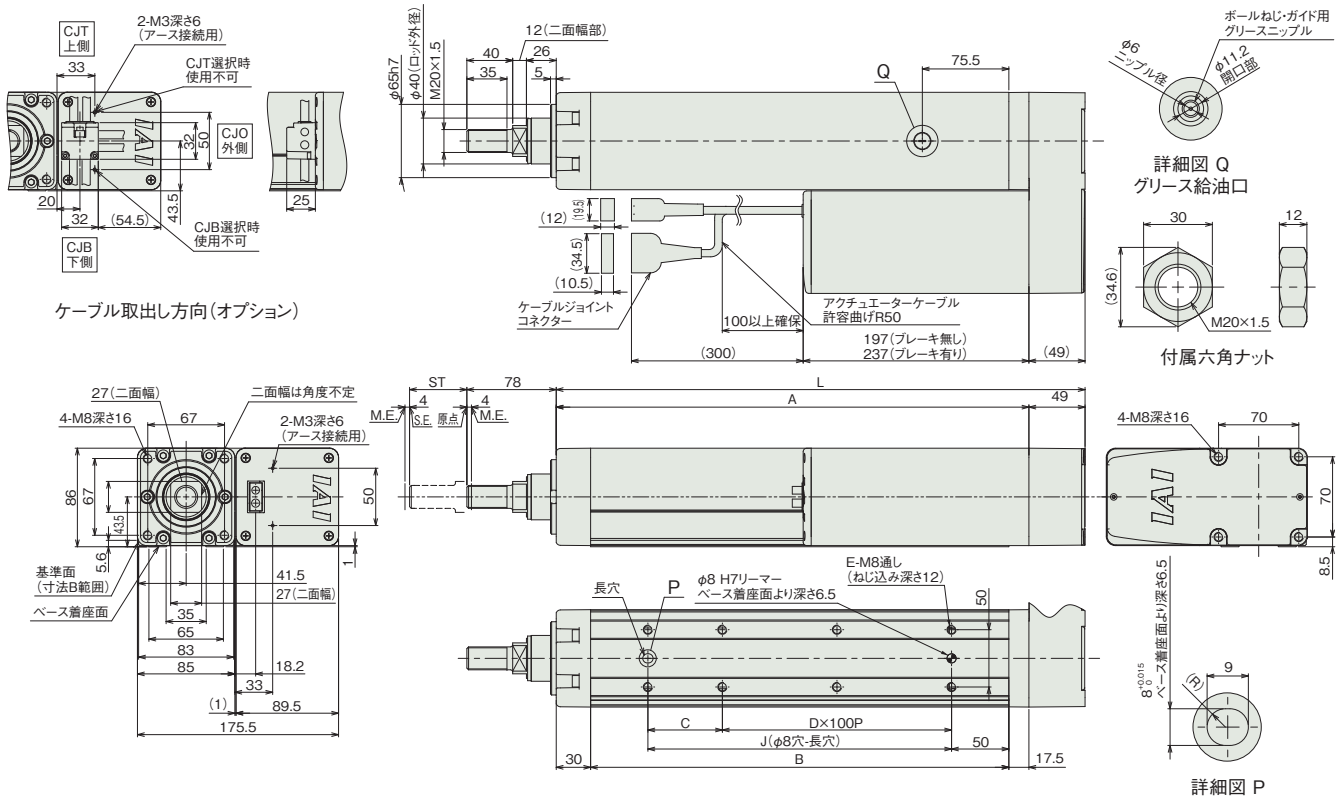
## 寸法図

(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。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
[www.iai-robot.co.jp](http://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	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
	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
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	72	61.6	53.9	48	43	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9
	オフセット100mm													
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
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

## ■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
	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

## ■適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	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	単相AC200V	●	●	-	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	384	-	8-257	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	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/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。



選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-WRA10R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅  
**100mm**

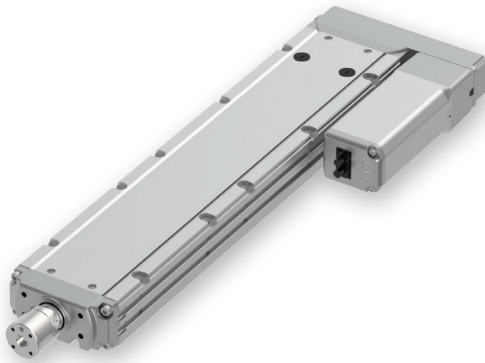
200V  
ACサーボ  
モーター

**60W**

## 型式項目

**RCS4 - WRA10R - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 50   50mm 500   500mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	-------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

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®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左) (注1)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右) (注1)	NTBR	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm)
	16   10   5   2.5
	可搬質量 (注3) (kg)
	5   13   25   40
水平	最高速度 (mm/s)
	800   600   300   150
	速度/加減速度
	定格加減速度 (G)
垂直	可搬質量
	最大可搬質量 (kg)
	-   2.5   5   10
	最高速度 (mm/s)
推力	最高速度 (mm/s)
	-   600   300   150
	速度/加減速度
	定格加減速度 (G)
ブレーキ	最高加減速度 (G)
	-   1   1   0.7
	定格推力 (N)
	53   85   170   340
ストローク	ブレーキ仕様
	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)
	-   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	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニエート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注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。

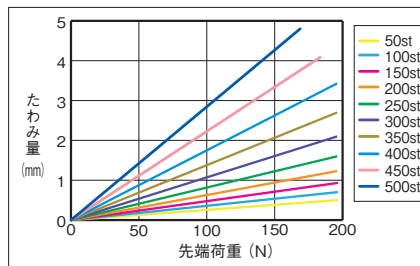
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	5	5	4	3				
10	13	13	9	6	2.5	2.5	2	2
5	25	20	15	10	5	5	5	5
2.5	40	35	25		10	8	8	

**ストロークと最高速度**

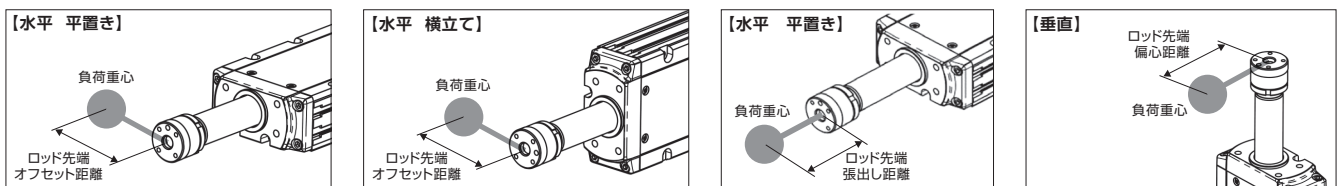
ストローク リード	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
16	800		770
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

(単位はmm/s)

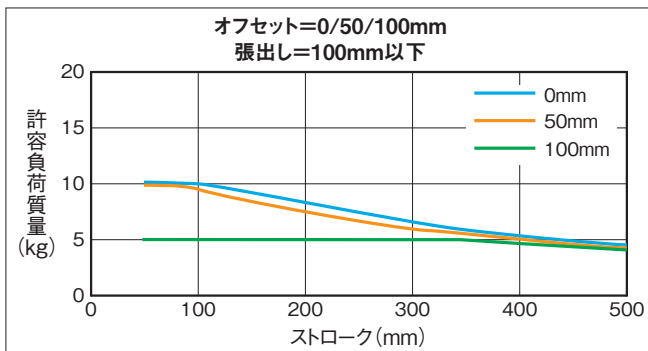
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

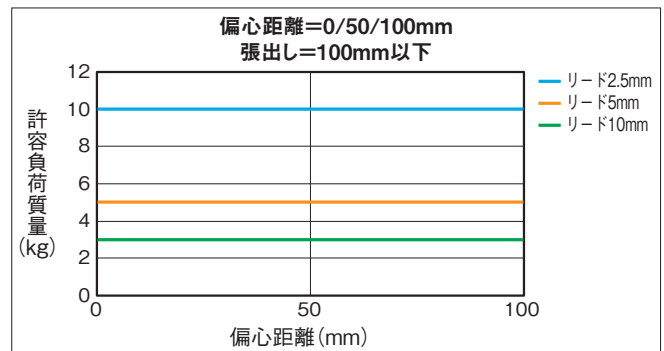


**■水平**



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)

選定

注意事項

非掲載機種

ミニアルミシリンダー  
ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

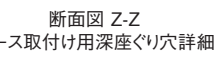
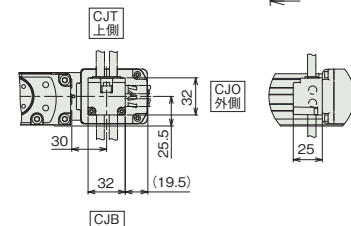
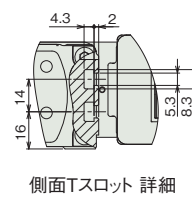
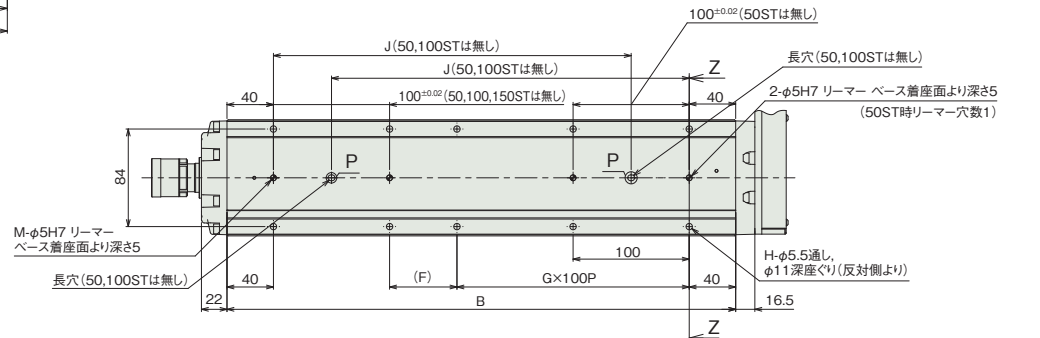
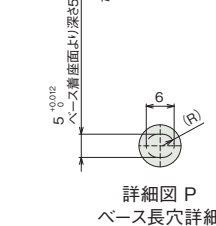
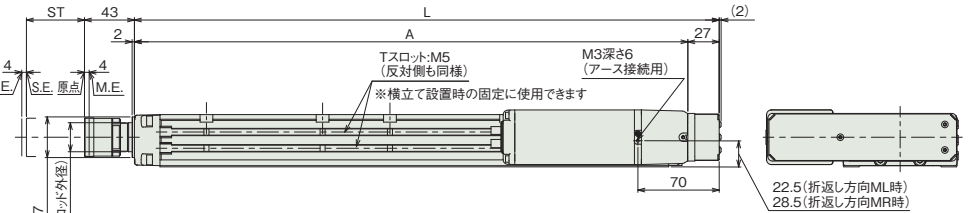
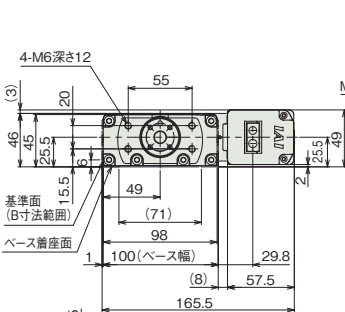
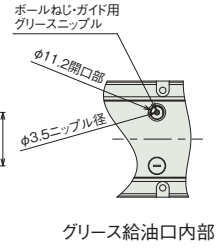
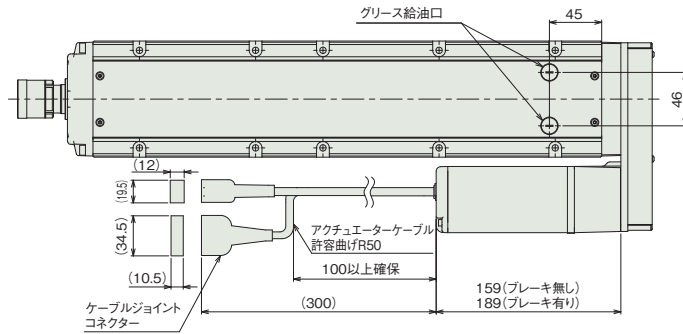
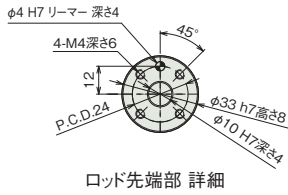
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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

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



### ■ストローク別寸法








ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP3	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	
RCP2	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
RCD	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
RCA2	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	
RCA	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	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	
RCS4	5000km寿命	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
RCS2	質量 (kg)	3.7	4.2	4.6	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4	7.8
		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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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。

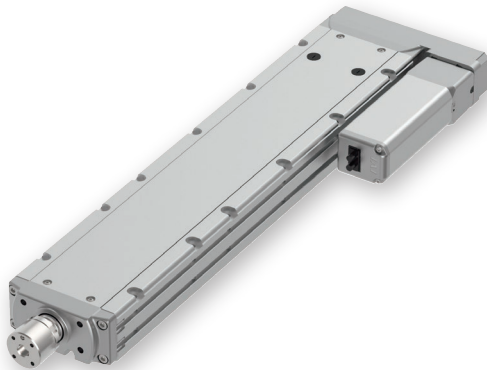
# RCS4-WRA12R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 120mm
200V ACサーボモーター
100W

## 型式項目

**RCS4 - WRA12R - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50   50mm 500   500mm (50mmごと)	適応コントローラ T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	---------------------------------	---	---	--	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

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

## オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左) (注1)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右) (注1)	NTBR	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

## メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm)
	20   12   6   3
水平	可搬質量 (注3)
	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)
	定格加減速度 (G)
垂直	可搬質量
	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)
	定格加減速度 (G)
推力	定格推力 (N)
	ブレーキ仕様
	ブレーキ保持力 (kgf)
ストローク	最小ストローク (mm)
	最大ストローク (mm)
	ストロークピッチ (mm)

(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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注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。

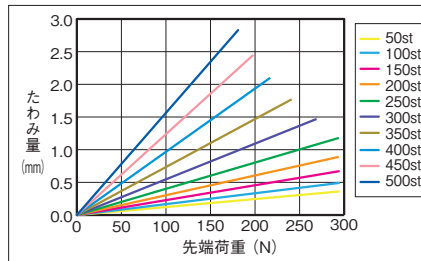
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	12	10	8	6	2	2	1.5	1.5
12	25	25	20	15	6	6	6	5
6	40	40	30	25	15	15	12	12
3	60	50	40		20	20	20	

**ストロークと最高速度**

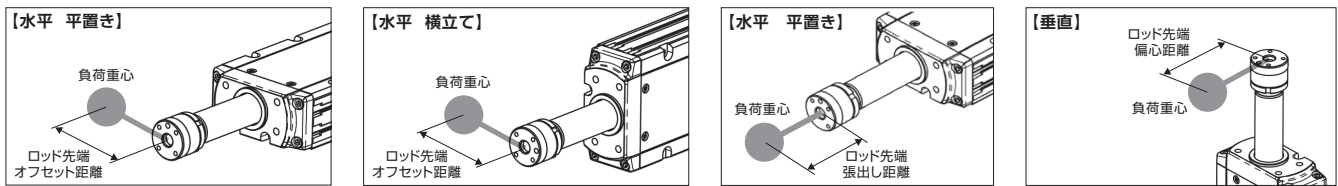
ストローク	50~500 (50mmごと)
リード	
20	1000
12	720
6	360
3	180

(単位はmm/s)

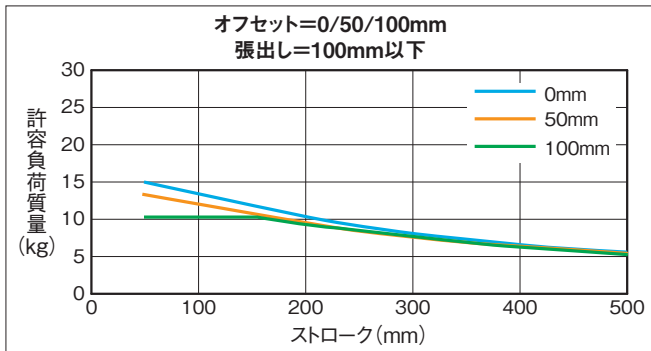
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

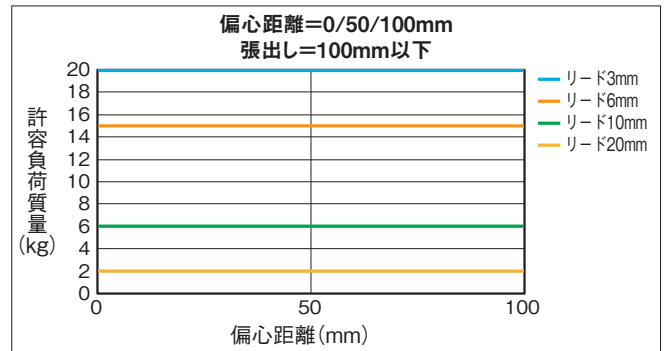


**■水平**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

**■垂直**



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

- 選定
- 注意事項
- 非掲載機種
- ラジアルシリンダー
- ロッド
- ケーブル
- オプション
- ケーブル型式
- RCP6/  
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2

## 寸法図

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



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルマウントタイプ

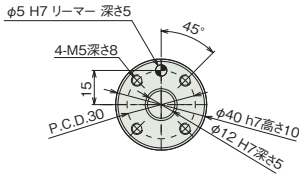
テーブル

オプション

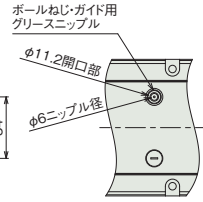
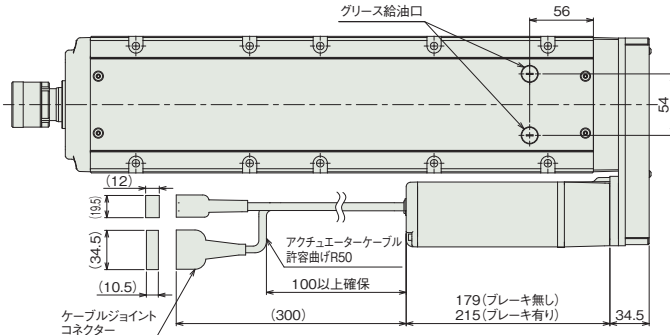
ケーブル型式

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

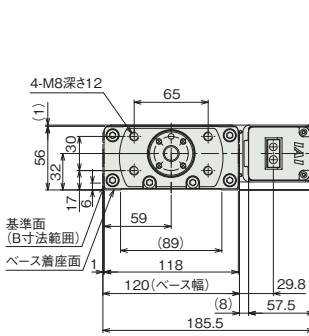
ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



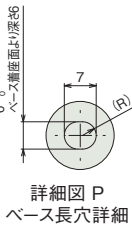
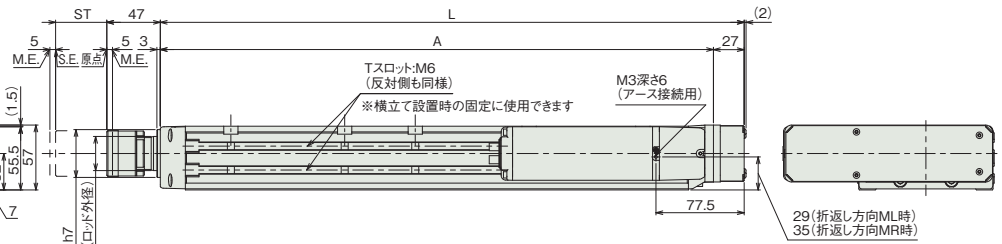
ロッド先端部 詳細



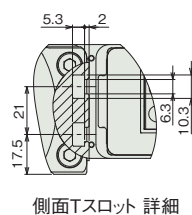
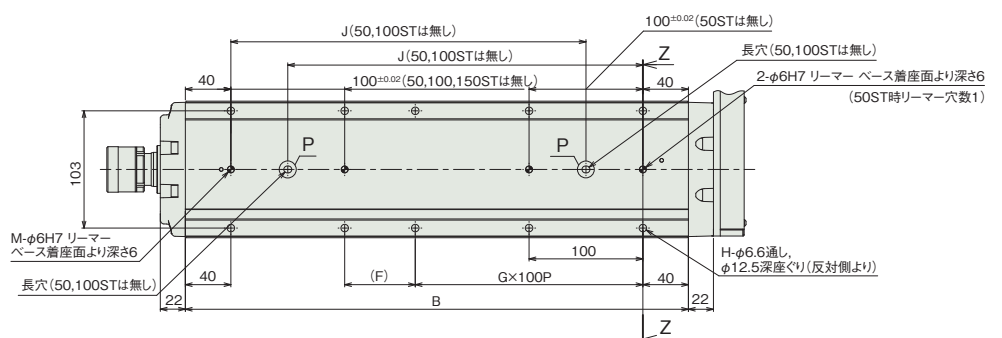
グリース給油口内部



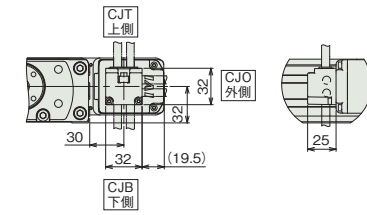
基準面 (B寸法範囲)  
 ベース着座面



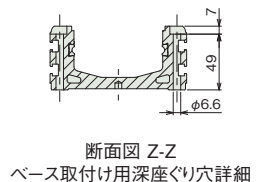
詳細図 P  
 ベース長穴詳細



側面Tスロット 詳細



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z  
 ベース取付け用深さぐり穴詳細

### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP6/ RCP6S	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	
RCP2	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
RCD	J	-	-	162	212	262	312	362	412	462	512	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
RCA2	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	
RCA	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット0mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	オフセット100mm	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3	
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54	
RCS4	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
		オフセット100mm	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1
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
RCS2	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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V 単相AC200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	—	8-57			
RSEL		8	三相AC200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	—	8-361			
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	—	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ECI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。

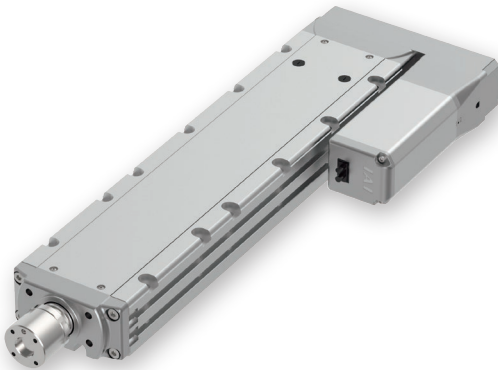
# RCS4-WRA14R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 140mm
200V ACサーボモーター
200W

■型式項目

RCS4 - WRA14R - WA - 200

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200W サーボモーター	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 600 600mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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。



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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-313 ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
フランジ (注1)	FL	4-587	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー (左) (注1)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー (右) (注1)	NTBR	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603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	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg)	25	50	65	85
水平	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
RCD	推力	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
		定格推力 (N)	142	214	427	855
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	20	30	
RCA2	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
RCA		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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注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。

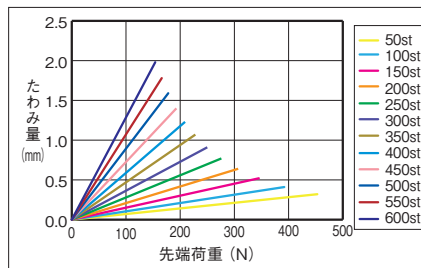
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	25	15	10	6	3	3	2	2
16	50	30	25	20	8	6	6	6
8	65	50	40	40	20	20	20	20
4	85	70	60		30	30	30	

**ストロークと最高速度**

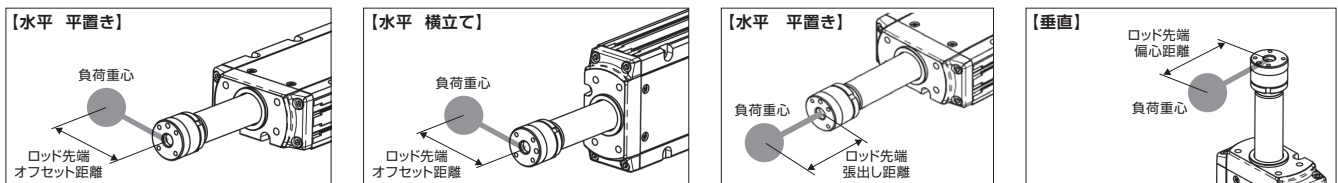
ストローク リード	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)
24		1200	
16		800	
8	480	450	390
4	240	220	190

(単位はmm/s)

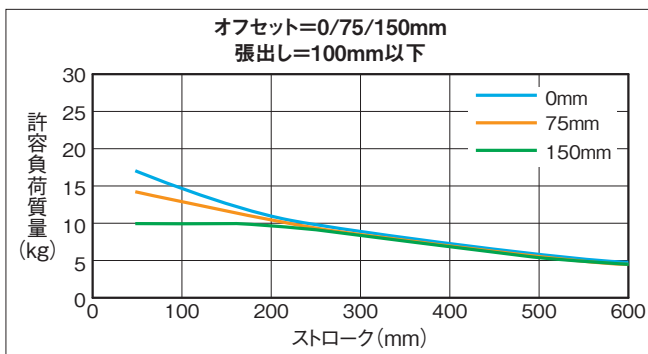
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

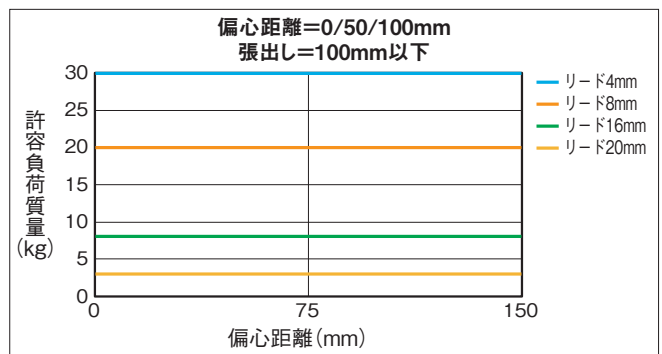


**■水平**



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)

選定

注意事項

非掲載機種

ミニアルミシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

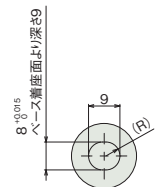
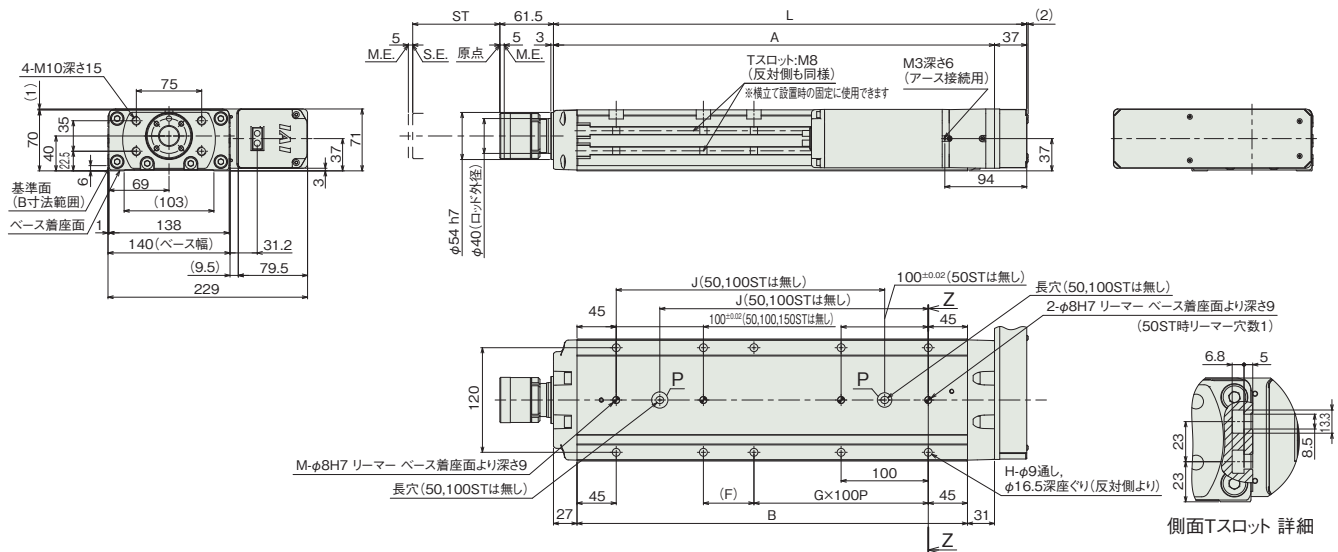
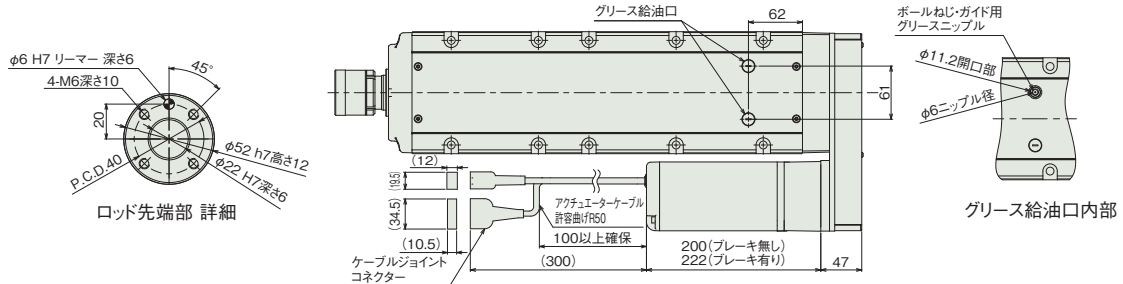
RCS4

RCS3

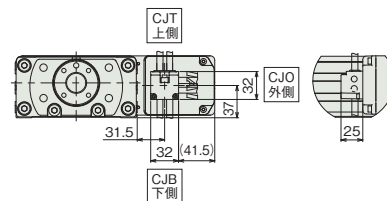
RCS2

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

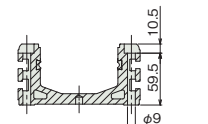
ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



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

■ストローク別寸法








機種	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
RCP5	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	
RCP4	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	
RCP3	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	
RCP2	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	
RCD	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	
	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
RCA2	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2	
	ロッド先端動的許容荷重 (N)	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
RCA	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

機種	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
RCS4	質量 (kg)	8.9	9.8	10.7	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.1	17.0	17.9	18.8
RCS3	質量 (kg)	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	CIT	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	単相AC100V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105		
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V 三相AC200V	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	-	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361		
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅  
**160mm**

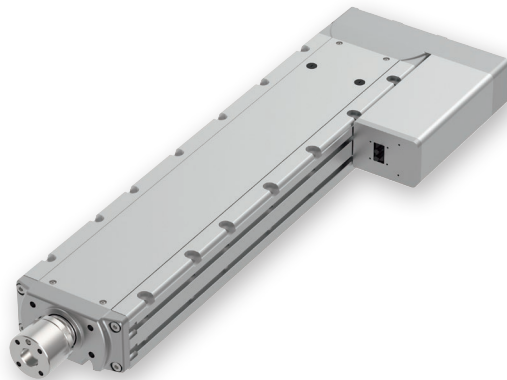
200V ACサーボモーター

**400W**

■型式項目

**RCS4 - WRA16R - WA - 400**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 400W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	---------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。



- (1) 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比の目安は変化します。詳細は1-336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1-313ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-585	-
フランジ(注1)	FL	4-587	-
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
Tスロットナットバー(左)(注1)	NTBL	4-597	-
Tスロットナットバー(右)(注1)	NTBR	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-603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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード(mm) 30 20 10 5
水平	可搬質量(注3) 最大可搬質量(kg) 30 60 80 100
	最高速度(mm/s) 1300 1000 500 250
	速度/加減速度 定格加減速度(G) 0.3 0.3 0.5 0.3
	最高加減速度(G) 1 1 1 0.7
垂直	可搬質量 最大可搬質量(kg) 6 12 35 50
	最高速度(mm/s) 1300 1000 500 250
	速度/加減速度 定格加減速度(G) 0.3 0.5 0.7 0.3
	最高加減速度(G) 1 1 1 0.7
推力	定格推力(N) 226 339 678 1357
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力(kgf) 6 12 35 50
ストローク	最小ストローク(mm) 50 50 50 50
	最大ストローク(mm) 800 800 800 800
	ストロークピッチ(mm) 50 50 50 50

(注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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注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。

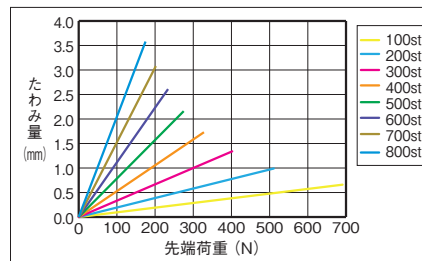
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
30	30	20	15	8	6	5	4	3
20	60	40	25	20	12	12	10	10
10	80	80	70	60	35	35	35	20
5	100	80	60		50	30	25	

**ストロークと最高速度**

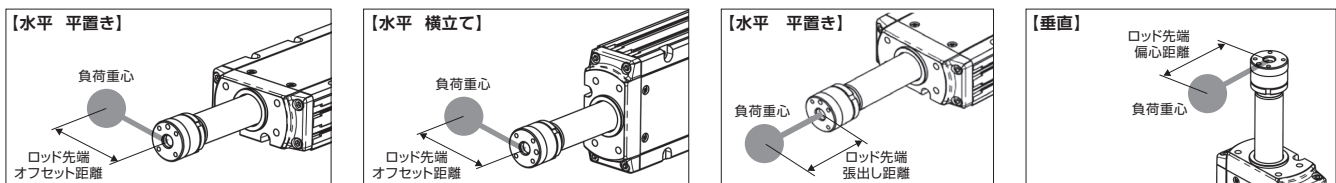
ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

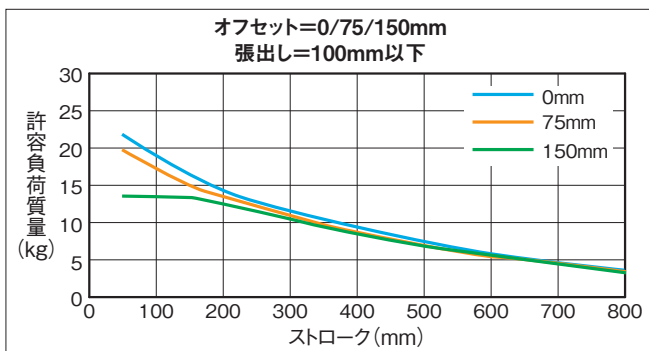
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

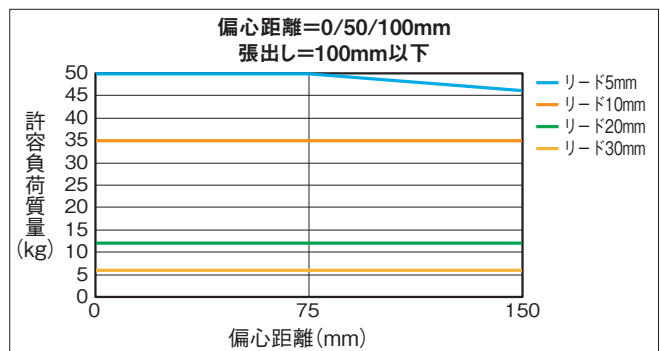


**■水平**



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)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

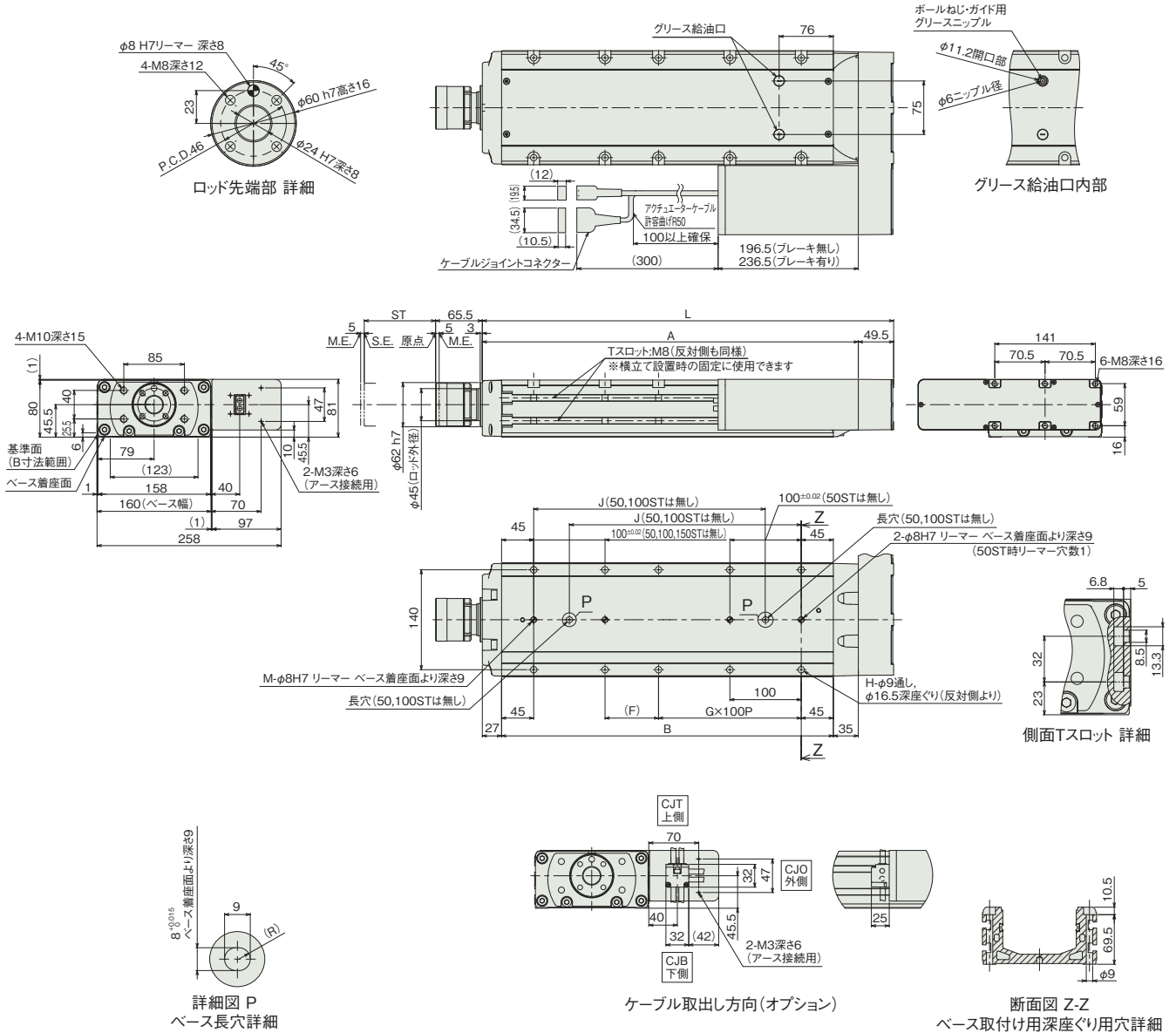
テーブル

オプション

ケーブル型式

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

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	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	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
	オフセット100mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
	オフセット100mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36	
オフセット100mm	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

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
							DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	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	単相AC200V	●	●	-	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	384	-	8-257	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	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、コントローラ型式の機能オプションなしの場合はリモート/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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCS2 / RCS3 高可搬タイプ

サーボモーター 200V			
RCS2 RCS3	ロッド	RCS2-RA13R	4-363
	【折返しタイプ】	RCS3-RA15R	4-367
		RCS3-RA20R	4-371



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

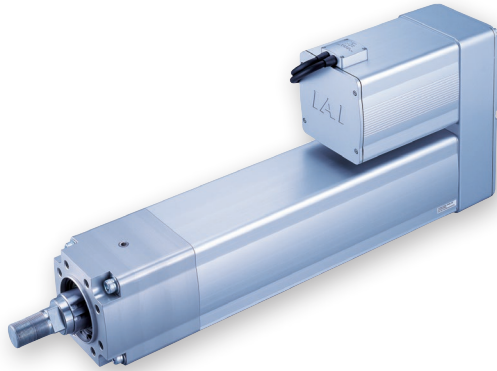
# RCS2-RA13R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 130mm
200V ACサーボモーター
750W

## ■型式項目

**RCS2 - RA13R - WA - 750**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 750   サーボモーター 750W	リード 2.5   2.5mm 1.25   1.25mm	ストローク 50   50mm 200   200mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON XSEL T4   RCN RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	-------------------------------------	---	--	---	---------------------------



- ストロークが長くなると、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。
- 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、デューティ比 50% 以下であることを確認してください。詳細は選定資料 (1-326 ページ) をご参照ください。
- 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。
- 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比の目安は変化します。詳細は 1-329 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が加からない場合の数値です。
- ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-331 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- 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。
- 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	4-585	-
ブレーキ (ブレーキボックス無) (注1)	BN	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フット金具 (注2)	FT	4-590	-
モーター上側折り返し (注3)	MT1/MT2/MT3	4-595	-
モーター右側折り返し (注2、3)	MR1/MR2	4-595	-
モーター左側折り返し (注2、3)	ML1/ML3	4-595	-

(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
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
推力	定格推力 (N)	5106   10211
	最大押付け力 (N)	9800   19600
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	10   10
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	200   300
	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	1-331参照
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

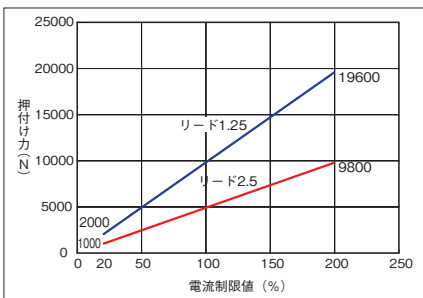
(注4) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク(mm)	50	100	150	200
リード(mm)	2.5	85	120	125
	1.25	62		

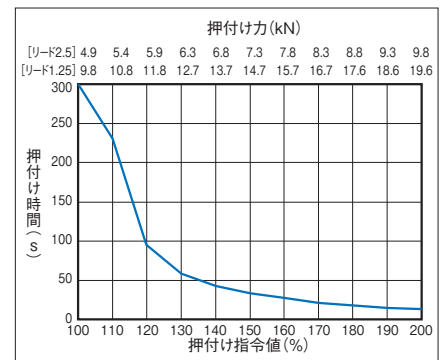
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



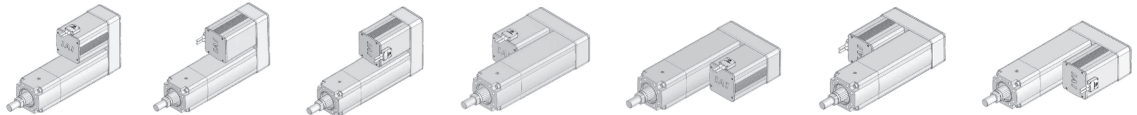
- (注) 押付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
- (注) 電流制限値が低いと押付け力がはらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。
- (注) 押付け動作時の移動速度は10mm/s固定となります。グラフは10mm/sで押付けた時のもので、速度が変わると押付け力は低下しますのでご注意ください。
- (注) 動作条件によっては、モーターの温度上昇により押付け力が低下する場合があります。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (秒) (連続押付け可能)
70以下	300
71~100	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

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
リニアモーター

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

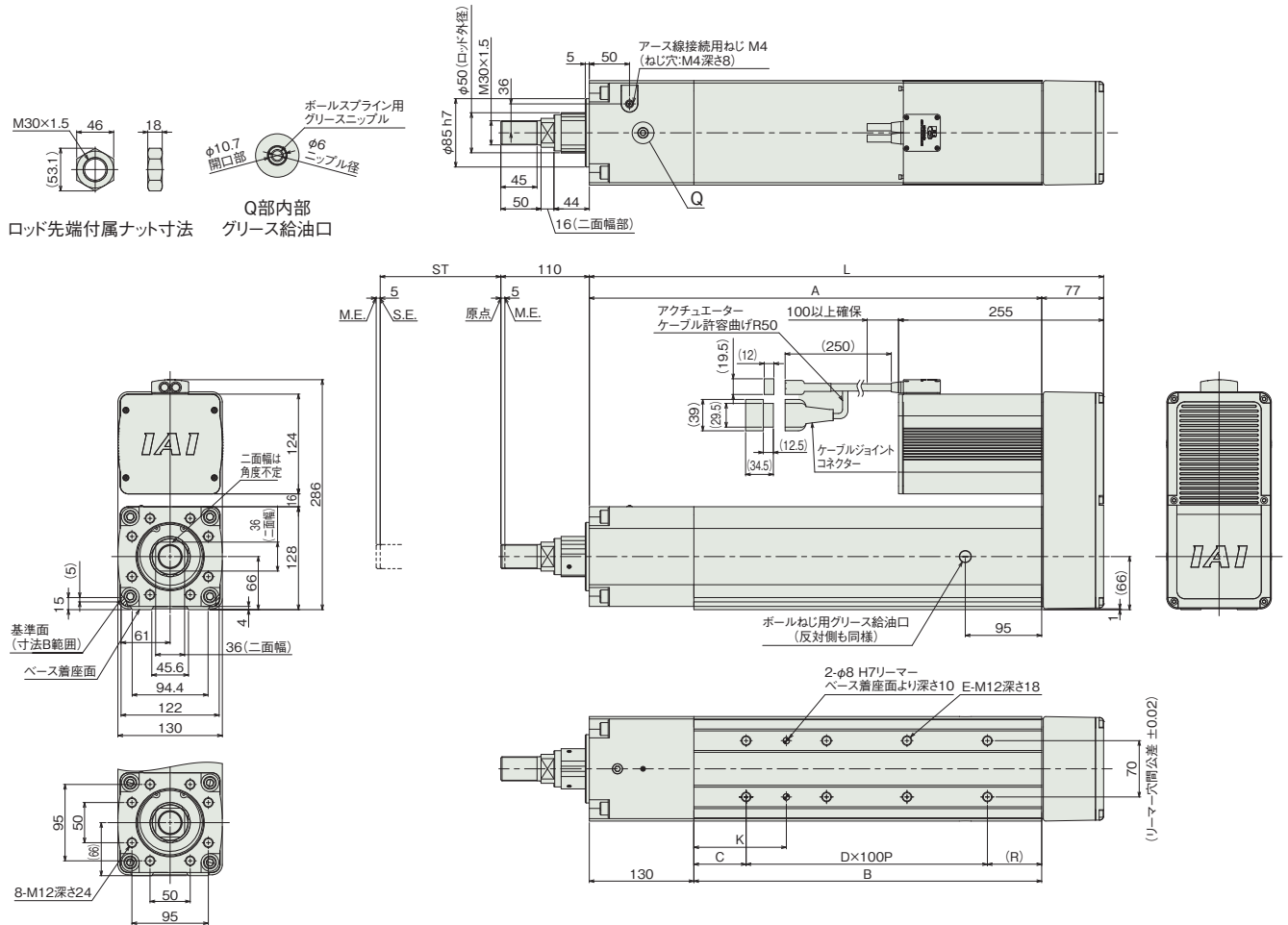
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



### ■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

テーブル

オプション

ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

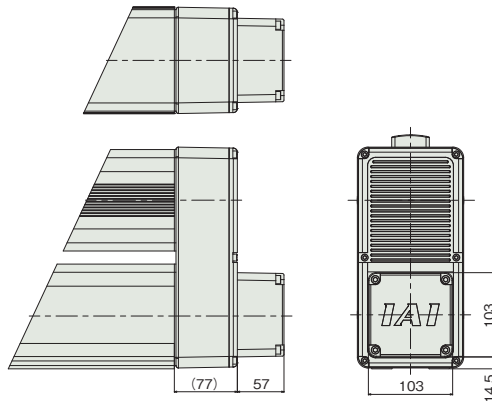
RCS4

RCS3

RCS2

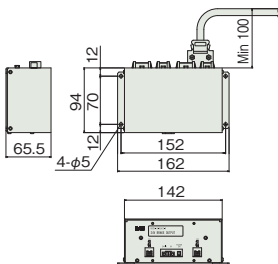
■ブレーキ有り

(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

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200
	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	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM					
				DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	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	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	384	-	8-257
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

テーパー

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

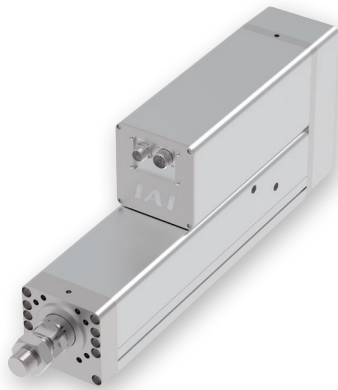
# RCS3-RA15R

バッテリーレスアプソ
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 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 3300 サーボモーター 3300W	リード 7.2 リード7.2mm	ストローク 100 100mm 500 500mm (100mmごと)	適応コントローラー T3 SCON-CGB	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	---------------------------------	---------------------	--	--------------------------	---	---------------------------



- (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 1-329 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 1-316 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 1-331 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 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	4-585	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	4-594	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

## メインスペック

項目	内容
リード	リード (mm) 7.2
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 700
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
	最高加減速度 (G) 0.2
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 400
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
	最高加減速度 (G) 0.2
推力	定格推力 (N) 7789
	最大推力 (N) 15000
	押付け最高速度 (mm/s) 10
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁動作電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 400
	最小ストローク (mm) 100
	最大ストローク (mm) 500
	ストロークピッチ (mm) 100

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ36mm 研削C7
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ60mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-331参照
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

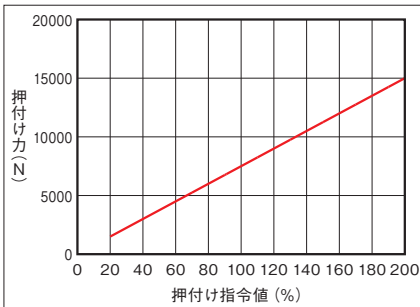
(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



ストロークと最高速度

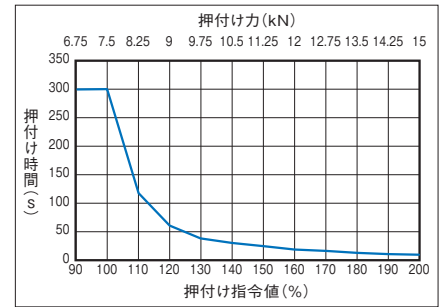
ストローク(mm)	100~500 (100mmごと)
リード(mm)	400
(単位はmm/s)	

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。

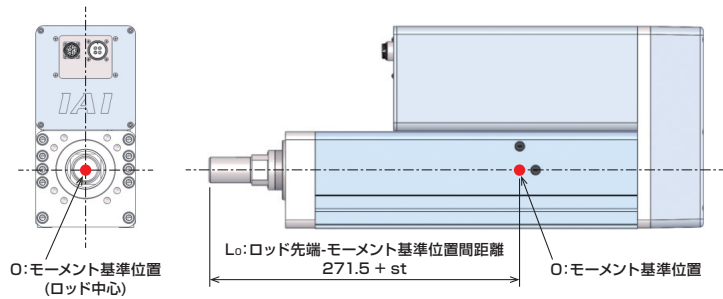
押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	118
120	58
130	40
140	30
150	25
160	20
170	16
180	13
190	10
200	9



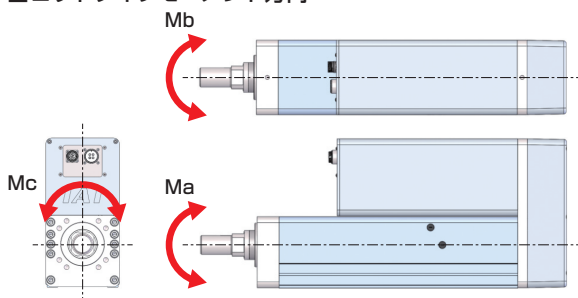
許容最大ラジアル荷重と許容モーメント

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ことを確認する際は1-331ページ記載の計算式に従って計算してください。



■ロッドタイプモーメント方向



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルロッド  
タイプ

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

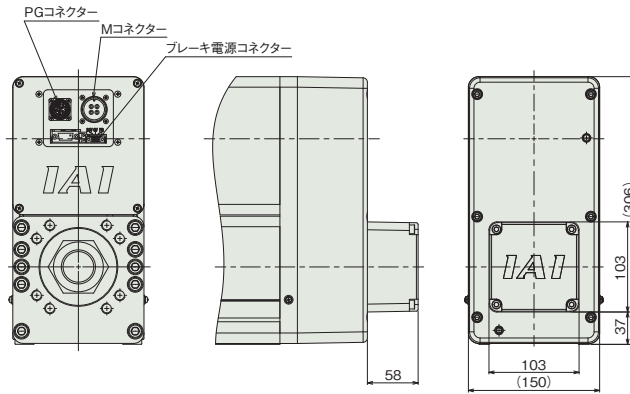
RCS4

RCS3

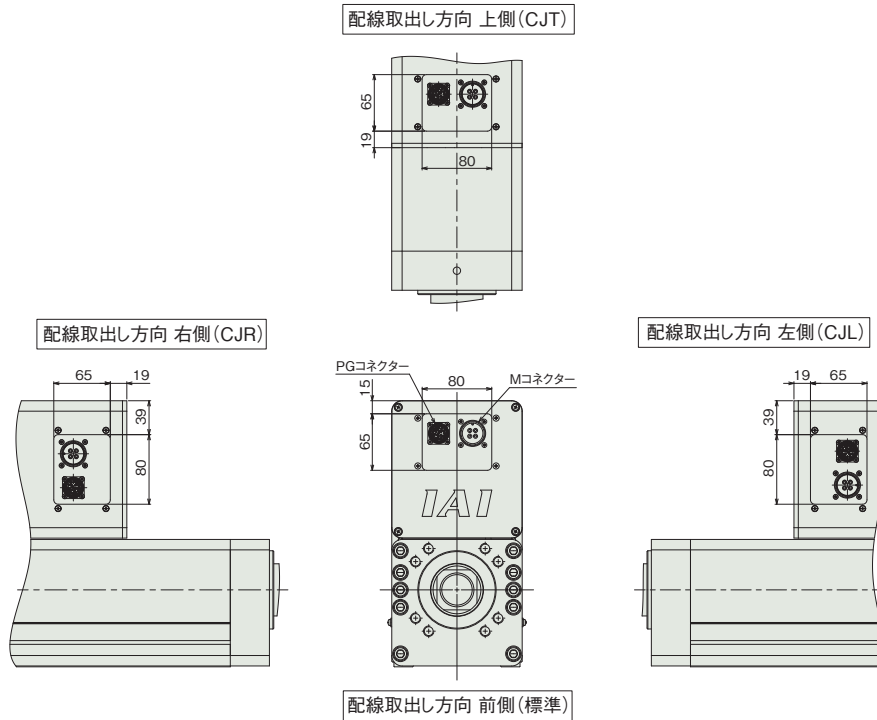
RCS2



■ブレーキ部分



■ケーブル取出し方向



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
シリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

■適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	CIT	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

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅  
**200mm**

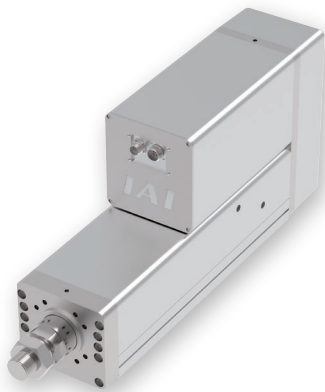
200V  
ACサーボ  
モーター

**3000W**

## 型式項目

**RCS3 - RA20R - WA - 3000 - 10 - [ ] - T3 - [ ] - [ ]**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 3000   サーボモーター 3000W	リード 10   リード10mm	ストローク 100   100mm 500   500mm (100mmごと)	適応コントローラー T3   SCON-CGB	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	--	----------------------------	---	---------------------------



### 選定上の注意



- 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、動作条件（搬送質量、速度）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-329 ページをご参照ください。
- 押付け動作については「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- 水平設置の正面取付け時は支持台を設けてください。詳細は 1-316 ページの「取付け時の注意点」をご参照ください。
- ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-331 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
ケーブル取だし方向 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取だし方向 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取だし方向 (左側)	CJL	4-585	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	4-594	-

(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	
	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
		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)	600
		最高速度 (mm/s)	400
		定格加減速度 (G)	0.2
RCP4	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2
RCP3	推力	定格推力 (N)	10361
		最大押付け力 (N)	20000
		押付け最高速度 (mm/s)	10
RCP2	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力 (kgf)	600
RCD	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

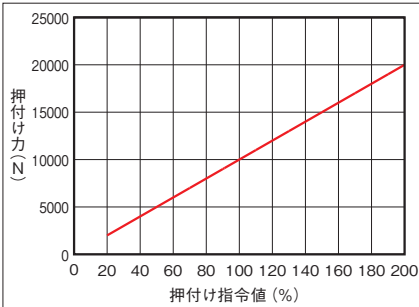
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ40mm 研削C7
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ80mm 材質：ステンレス
ロッド不回転精度(注2)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-331参照
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニール
エンコーダーパルス数	16384pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

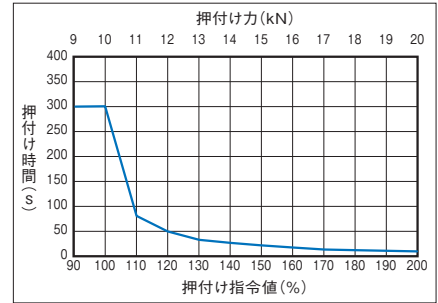
ストロークと最高速度

ストローク(mm)	100~500 (100mmごと)
リード(mm)	400
(単位はmm/s)	

押付け力と電流制限値の相関図



押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	80
120	50
130	36
140	28
150	22
160	18
170	15
180	13
190	11
200	10

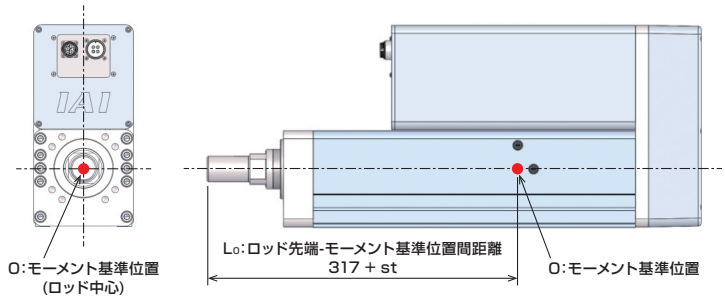


(注) 押付け力は目安の値ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

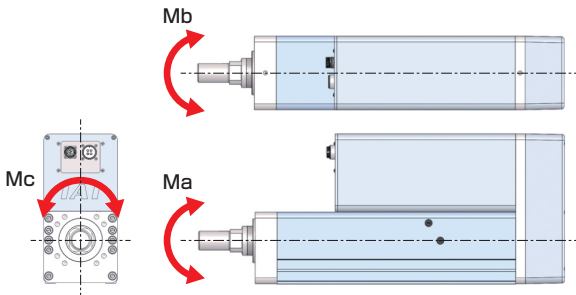
許容最大ラジアル荷重と許容モーメント

ストローク (mm)	100	200	300	400	500
許容最大ラジアル荷重 (N)	540				
許容モーメント (Nm)	230	220	210	200	190

(注) 作用するモーメントが許容モーメント内であることを確認する際は1-331ページ記載の計算式に従って計算してください。



■ロッドタイプモーメント方向



選定

注意事項

非搭載機種

ロッドタイプ  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

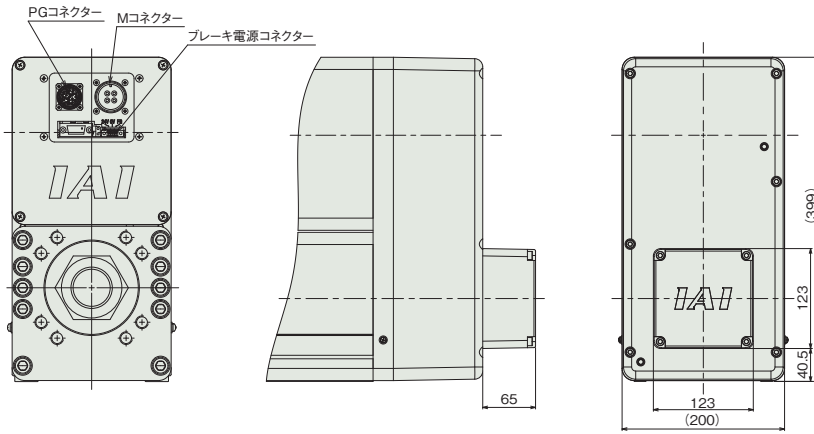
RCS4

RCS3

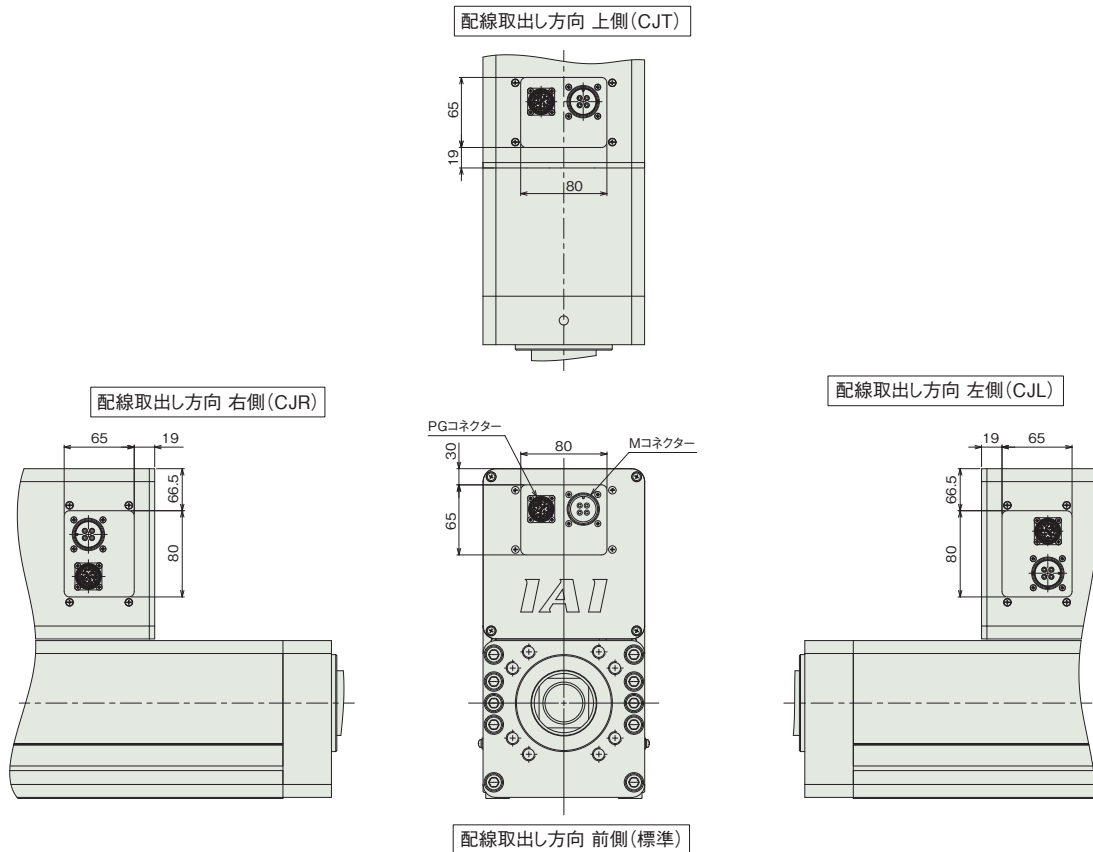
RCS2



■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	CIT	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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表



# RCS2

## サーボモーター 200V

RCS2	細小型ロッド	RCS2-RN5N	4-377	
		RCS2-RP5N	4-379	
		RCS2-GS5N	4-381	
		RCS2-GD5N	4-385	
		RCS2-SD5N	4-389	
	ロッド	RCS2-RA5C	4-393	
		RCS2-SRA7BD	4-397	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCS2-RA5R	4-401	
	シングルガイド付き	RCS2-RGS5C	4-403	
		RCS2-SRGS7BD	4-407	
	ダブルガイド付き	RCS2-RGD5C	4-411	
		RCS2-SRGD7BD	4-415	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS2-RN5N

細小型    モーター ストレート    本体幅 **50mm**    **200V** ACサーボモーター    **60W**    ボールねじ

## ■型式項目

**RCS2 - RN5N -**  **60** -  -  -  -  -  -  -  -

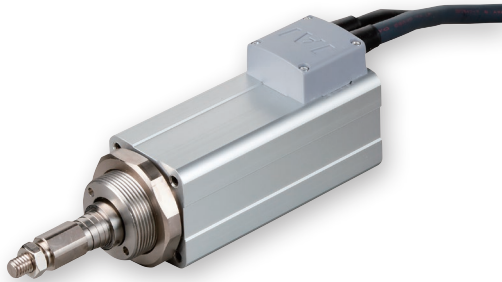
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル A アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



**外付けの回り止めが必要**



- 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 1-320 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

### エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-

### 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	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
		最高速度 (mm/s)	380	250	125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
垂直	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

### ■ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。(単位はmm/s)



# RCS2-RP5N

細小型    モーター ストレート    本体幅 50mm    200V ACサーボモーター    60W    ボールねじ

型式項目

RCS2 - RP5N - [ ] - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

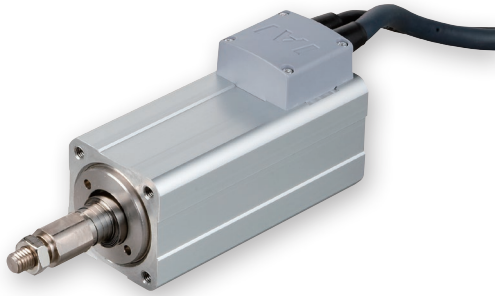
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		T1 インクリメンタル A アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



外付けの回り止めが必要



- 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 1-320 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-594	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
		最高速度 (mm/s)	380	250	125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高速度 (mm/s)	330	250	125
垂直	速度/加減速度	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
		最高速度 (mm/s)	89	178	356
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。(単位はmm/s)

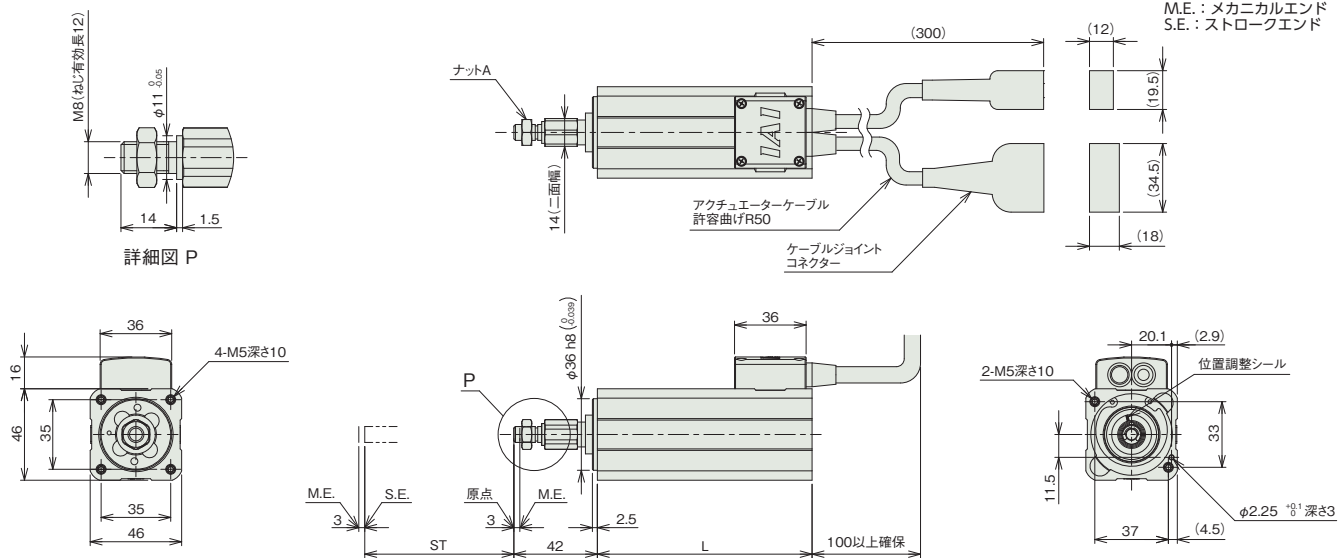
寸法図

■ブレーキ無し

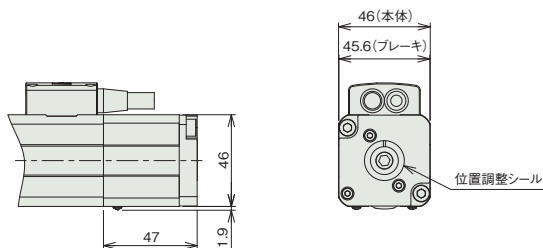
(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。

CAD図面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

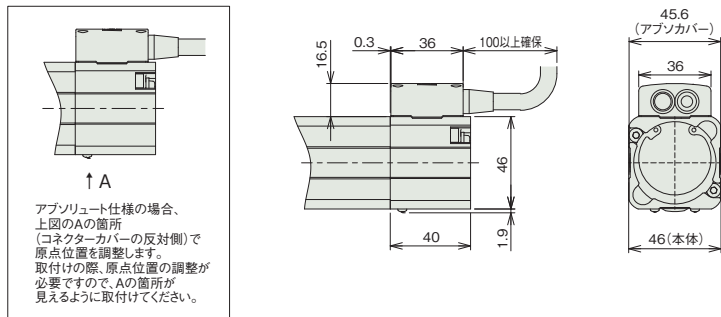


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)		
ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	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

■適応コントローラー

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC100V/200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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-SCI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-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/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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

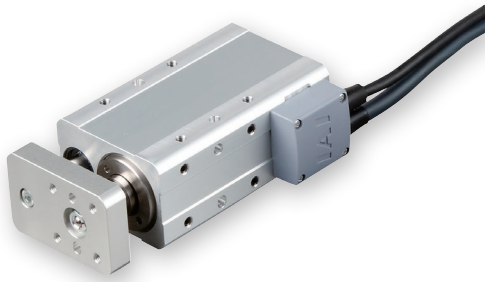
# RCS2-GS5N

細小型	シングルガイド付	モーターストレート	本体幅 50mm	200V ACサーボモーター	60W	ボールねじ
-----	----------	-----------	----------	----------------	-----	-------

## 型式項目

**RCS2 - GS5N - [ ] - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「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。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) 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 1-336 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

### エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20	
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380 250 125	
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2	
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2	
垂直	速度/加減速度	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6
		最高速度 (mm/s)	330 250 125	
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2	
RCP4	推力	最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2	
		定格推力 (N)	89 178 356	
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
RCP3	ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5 3 6	
		最小ストローク (mm)	50 50 50	
RCP2	ストローク	最大ストローク (mm)	75 75 75	
		ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

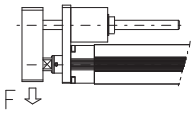
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

### ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

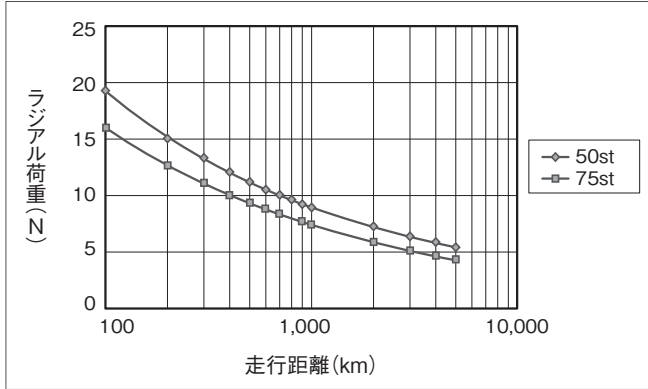
(注) < >内は垂直使用の場合です。 (単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

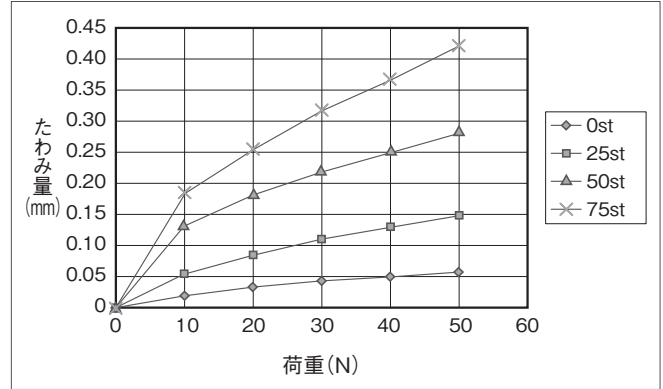


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

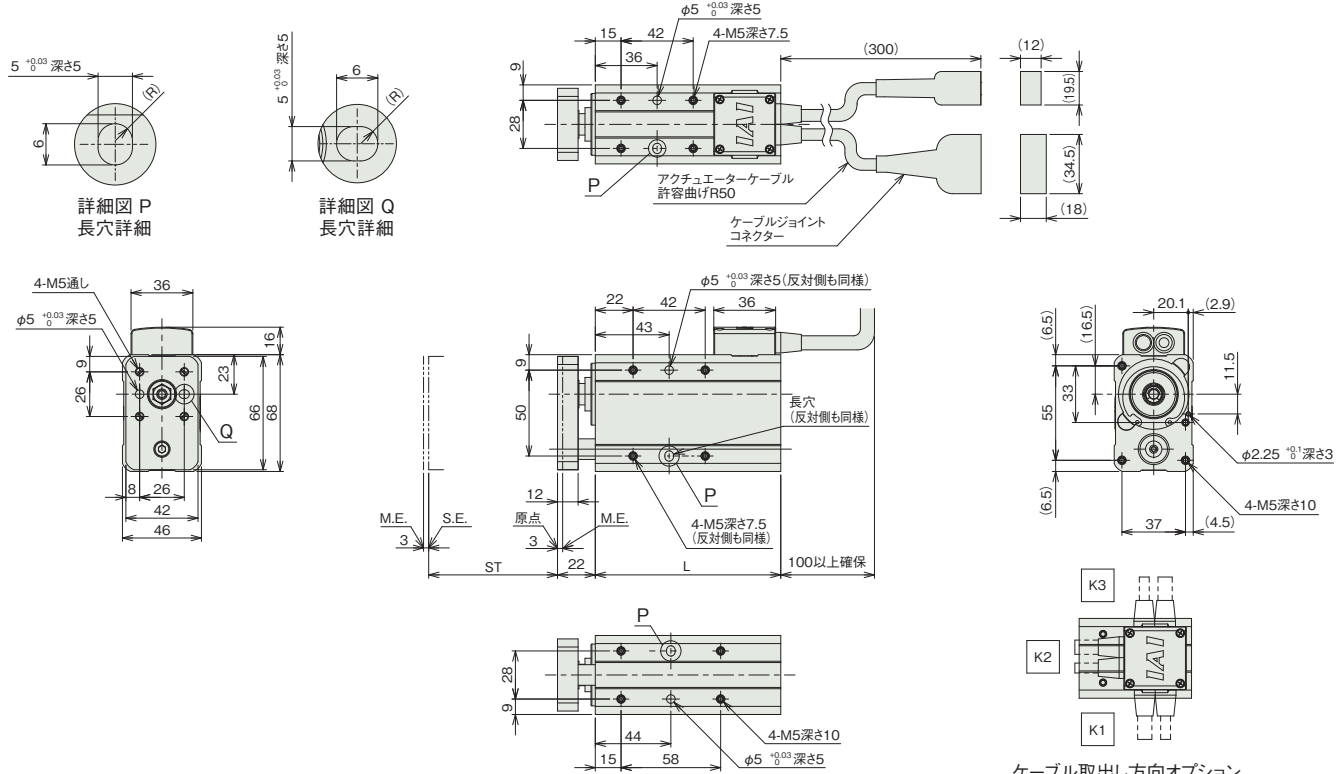
オプション

ケーブル型式

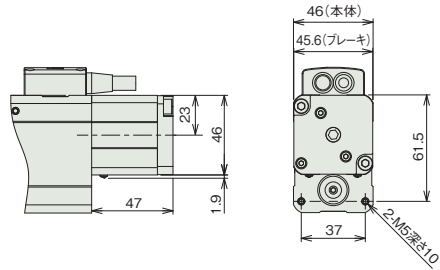
### ■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

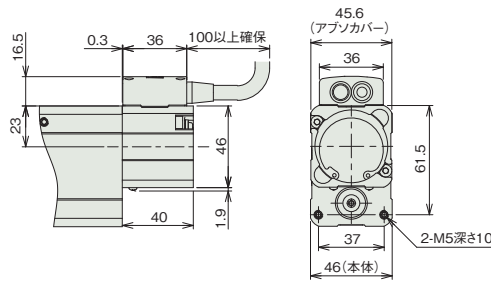


### ■ブレーキ有り



### ■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



### ■ストローク別寸法

L	ストローク	50	75
	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

質量 (kg)	ストローク	50	75
	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.3	1.4
ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.4	1.5	
ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.56	1.66	
ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.52	1.62	



■ 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	CIT	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	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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-RA/SA		8	単相AC200V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	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) アプソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。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-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。

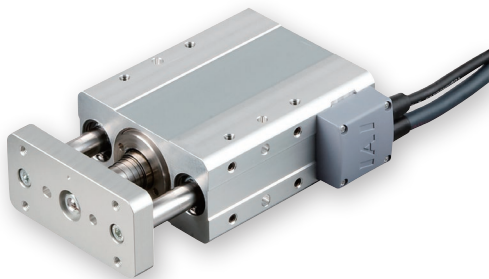
# RCS2-GD5N

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 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「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。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

## エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

## オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出 (注1)	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-

(注1) アブソリュート仕様の場合は選択できません。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

## メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

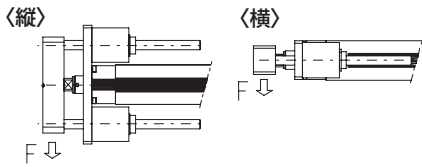
## ストロークと最高速度

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

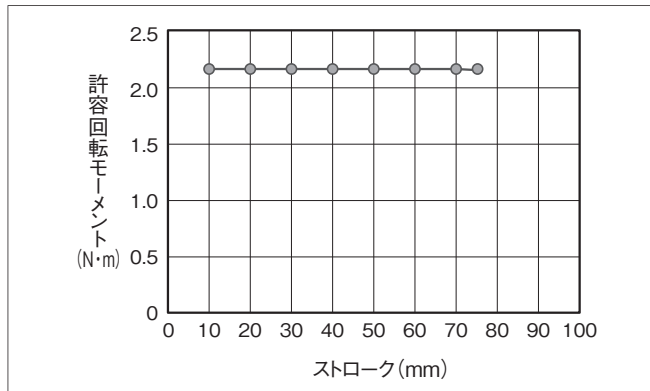
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

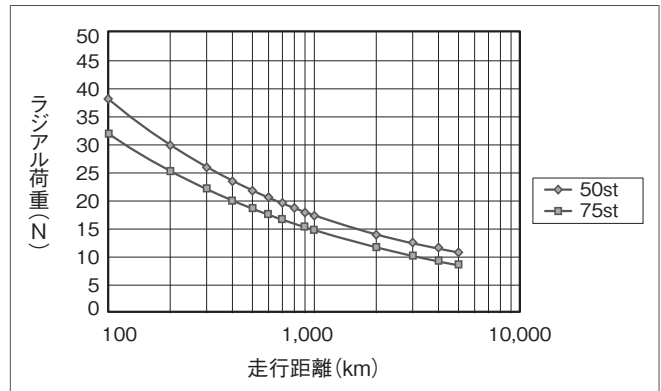
■ ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



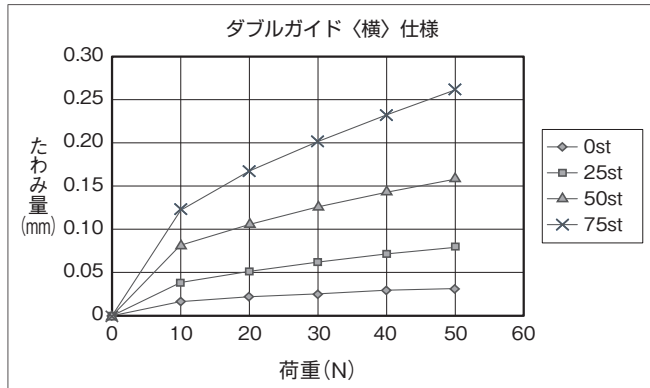
■ ロッド先端静的許容トルク



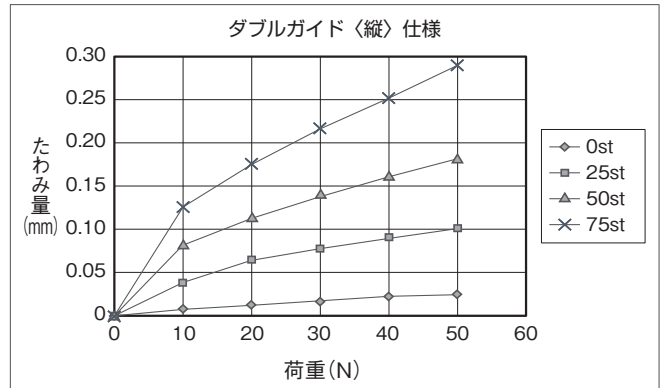
■ 先端許容荷重と走行寿命の関係



■ ラジアル荷重と先端たわみ量



■ ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

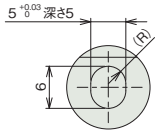
RCS3

RCS2

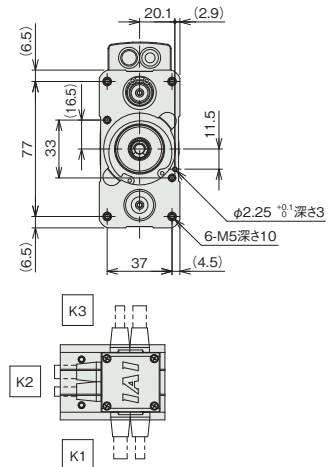
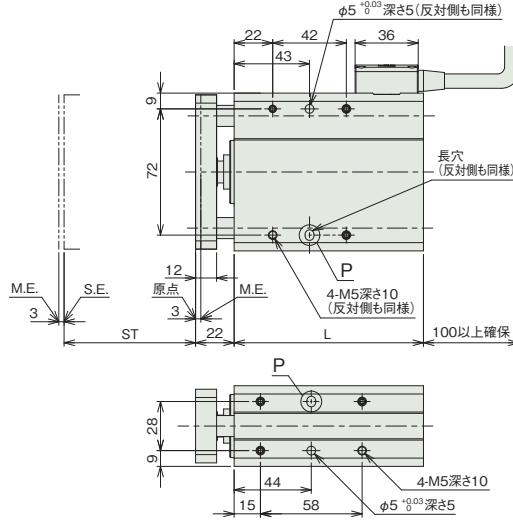
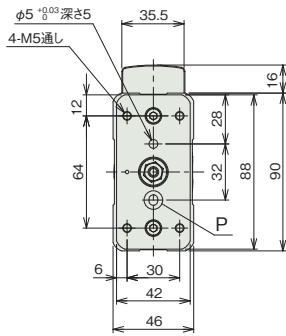
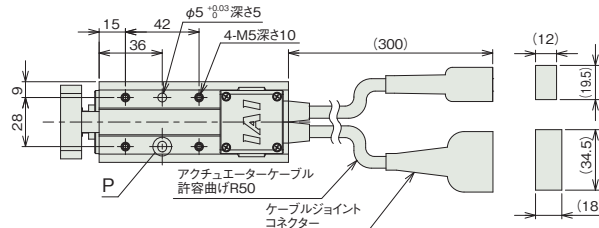
## ■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609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

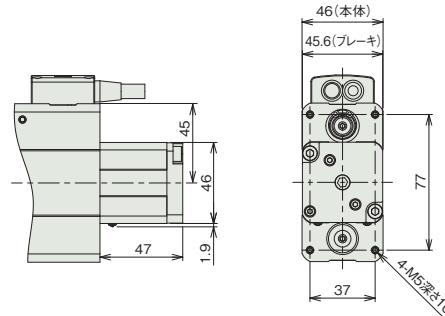


詳細図 P  
長穴詳細



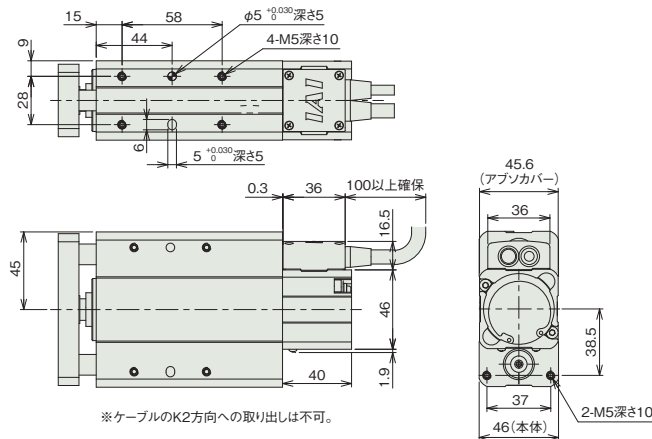
ケーブル取出し方向オプション

## ■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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

■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	CIT	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	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	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-SCI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-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ポート/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。

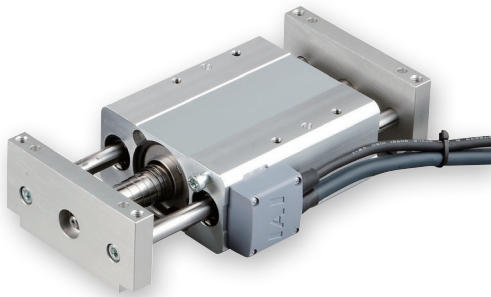
# RCS2-SD5N

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 T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「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。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることはできませんのでご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-

## 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	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
		最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
水平	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
		最高速度 (mm/s)	330	250	125
定格加減速度 (G)		0.2	0.2	0.2	
垂直	速度/加減速度	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (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°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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

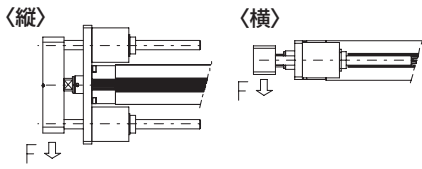
## ストロークと最高速度

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

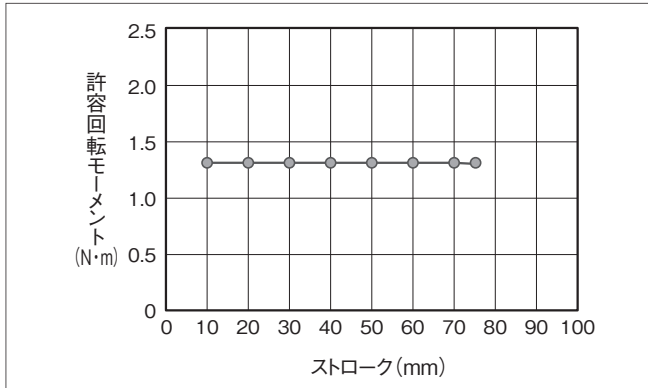
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

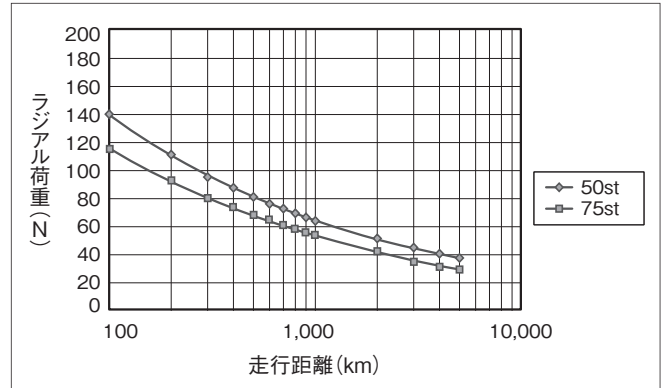
■ ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



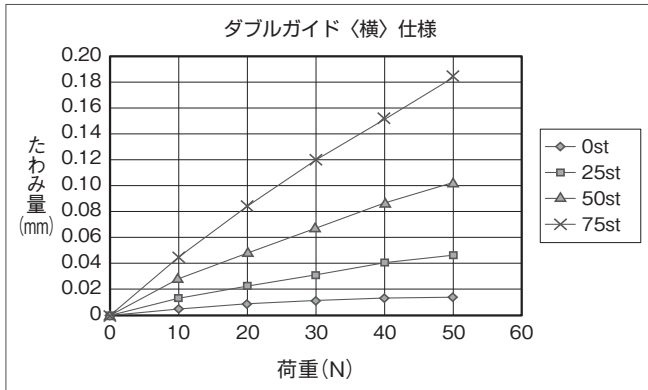
■ ロッド先端静的許容トルク



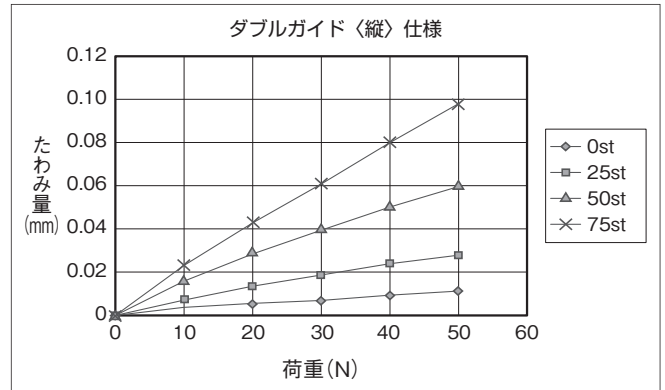
■ 先端許容荷重と走行寿命の関係



■ ラジアル荷重と先端たわみ量



■ ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2





選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

**RCS2**

# RCS2-RA5C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
60W
100W

## 型式項目

**RCS2 - RA5C - WA**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーマーター 100 サーマーター	リード 16   16mm 8   8mm 4   4mm	ストローク 50 100 300 50mm 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-----------------------------------	--	--	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



### 高加減速対応

(注) 60W全機種と100Wリード4は除く



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は標準仕様が0.3G (リード4は0.2G)、高加減速仕様は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比の目安は変化します。詳細は1-336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1-313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	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	4-585	-
ブレーキ	B	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
高加減速対応 (注1)	HA	4-593	-

(注1) 60W全機種と100Wリード4は使用できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### メインスペック

項目	内容	60W				100W				
		16	8	4	16	8	4	16	8	4
モーター	出力 (W)									
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4
水平	可搬質量	12	25	50	15	30	60	12	25	50
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3
垂直	可搬質量	2	5	11.5	3.5	9	18	2	5	11.5
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3
推力	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	定格推力 (N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3	63.8	127.5	255.1
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ								
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	5	11.5	3.5	9	18	2	5	11.5
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	最大ストロークピッチ (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	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~250 (50mm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



■60W

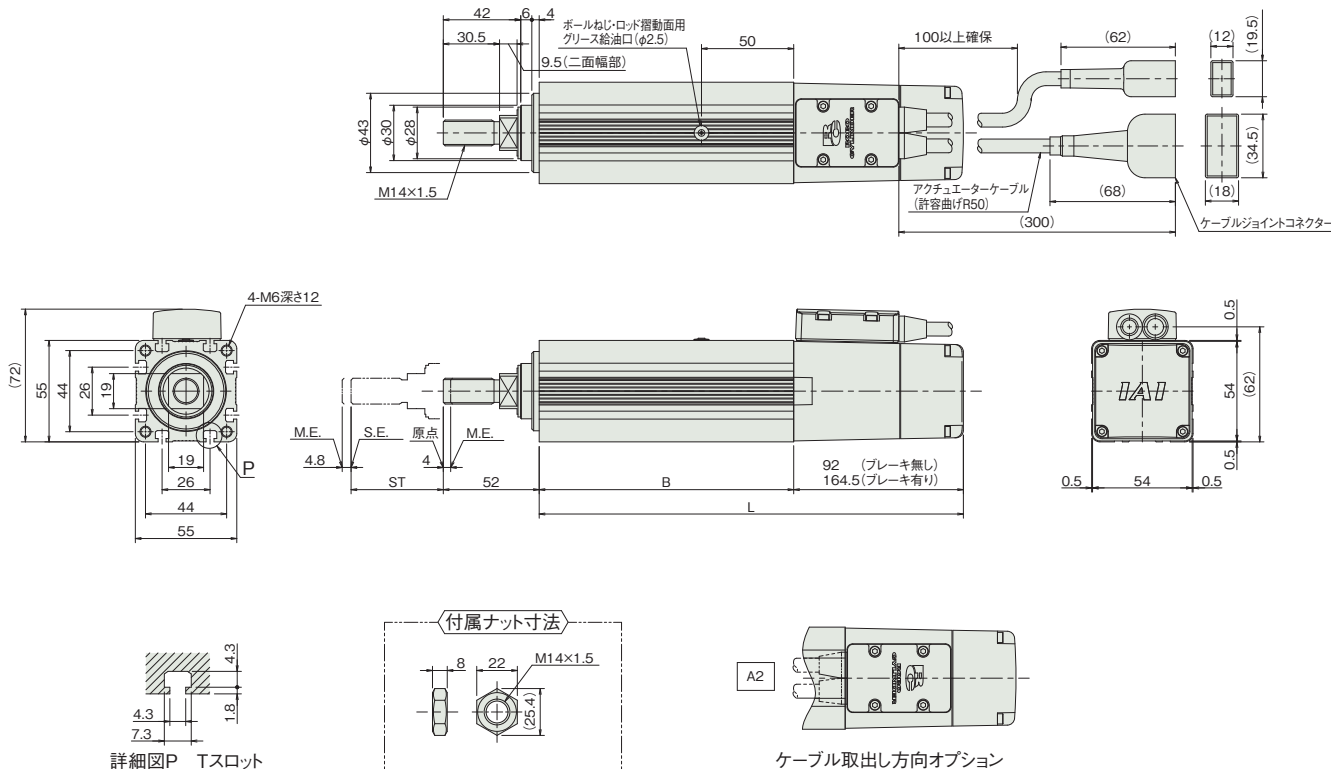
(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はロードが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



■ストローク別寸法

L	ストローク	50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	230	280	330	380	430
	ブレーキ有り	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5
	B	138	188	238	288	338	388

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1
	ブレーキ有り	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

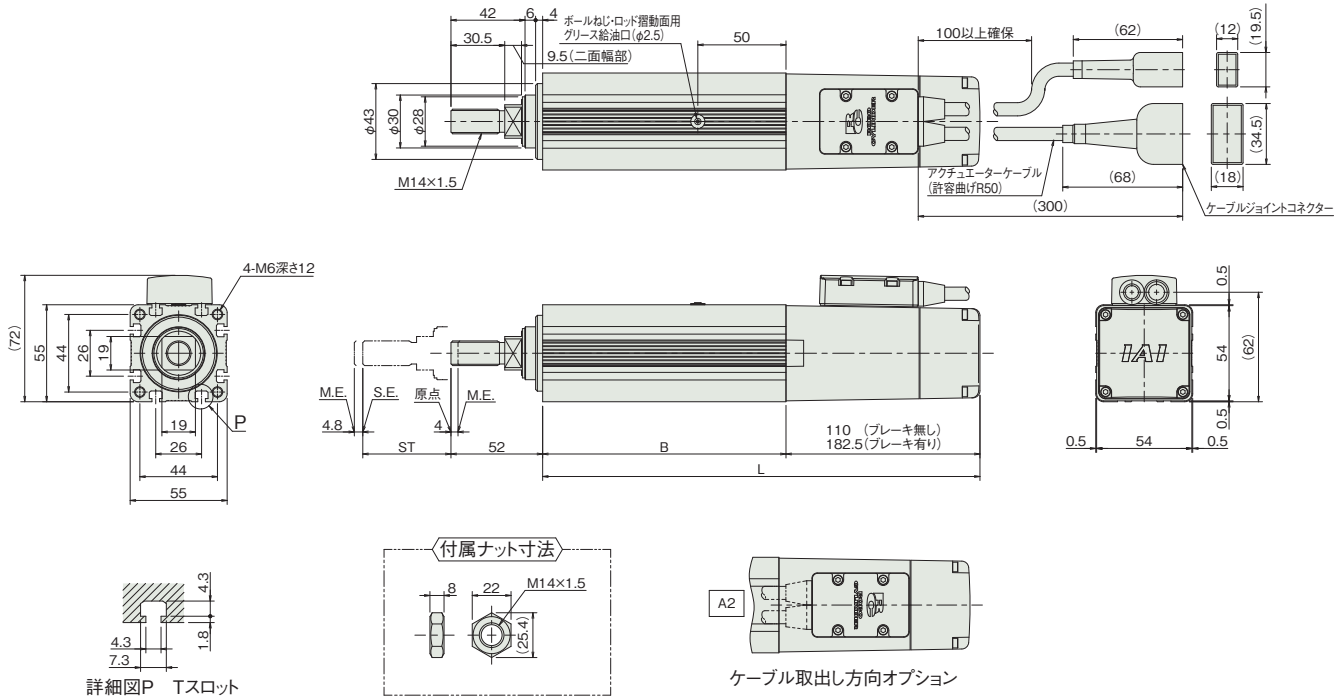
オプション

ケーブル型式  
一覧表

## ■100W

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609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



## ■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300
	B	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
			138	188	238	288	338	388

## ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	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			
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT				SSN	ECM	
RCD	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
RCA2	RSEL	8	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	●	36000	-	8-105
RCA	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287	
RCS4	SCON2-CG	1	単相AC100V	●	●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	●	●	●	-	-	384	-	8-257	
RCS3	SCON2-CG	1	単相AC200V	●	●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	●	●	●	-	-	384	-	8-257	
RCS2	XSEL-RA/SA	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
	XSEL2-TS/TL	8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	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モート/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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

**RCS2**

# RCS2-SRA7BD

モーター  
ストレート

本体幅  
80  
mm

200v  
ACサーボ  
モーター

60  
W

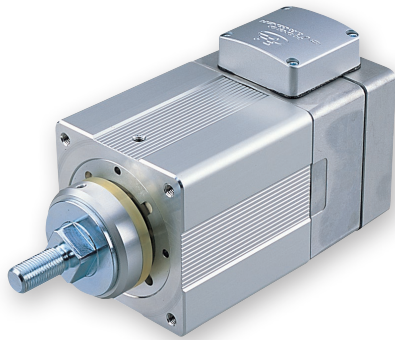
100  
W

150  
W

■型式項目

RCS2 - SRA7BD - I

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W 150 サーボモーター 150W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 300 50mm 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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



- 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- 標準タイプはストロークが長くなるとロッドの振れが発生する場合があります。振れが問題となる場合は、ガイド付きを選定するかお客様にてガイドを追加してください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 モーターW数		
	60W	100W	150W
50	-	-	-
100	-	-	-
150	-	-	-
200	-	-	-
250	-	-	-
300	-	-	-

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	4-585	-
ブレーキ	B	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
ロッド先端延長仕様	RE	4-600	-

■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)	-	-

■メインスペック

項目	内容											
	60W			100W			150W					
モーター	出力 (W)											
リード	ボールねじリード (mm)											
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)										
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)										
		定格加減速度 (G)										
		最高加減速度 (G)										
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)										
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)										
		定格加減速度 (G)										
		最高加減速度 (G)										
推力	定格推力 (N)											
	ブレーキ仕様											
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)											
	最小ストローク (mm)											
RCD	最大ストローク (mm)											
	ストロークピッチ (mm)											

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ35mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mmごと)
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

寸法図

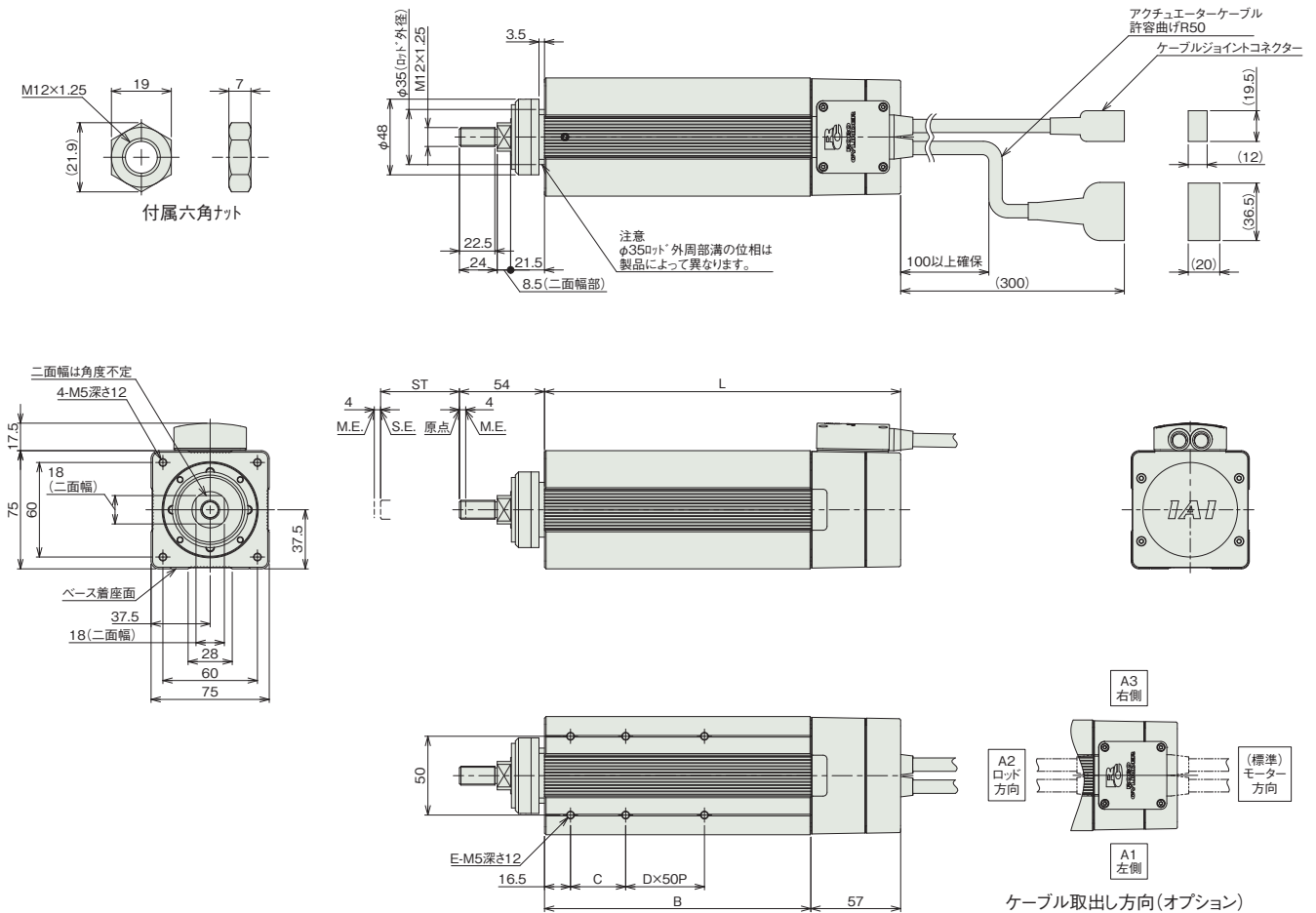
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

標準仕様

- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609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にご注意ください。

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



ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	ブレーキ無し(100W)	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	ブレーキ無し(150W)	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6
	ブレーキ有り(60W)	2.7	3.2	3.8	4.4	4.9	5.5
	ブレーキ有り(100W)	2.9	3.4	4	4.5	5.1	5.7
	ブレーキ有り(150W)	3.2	3.6	4.2	4.7	5.3	5.9

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット

テーブル

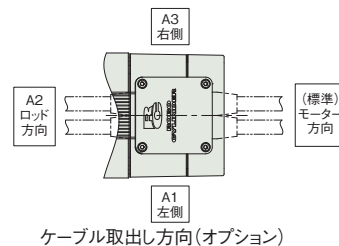
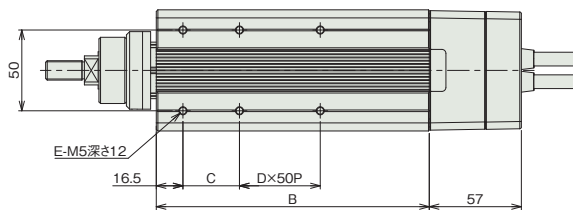
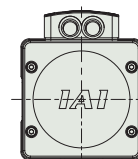
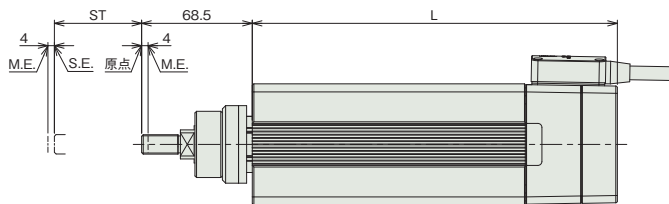
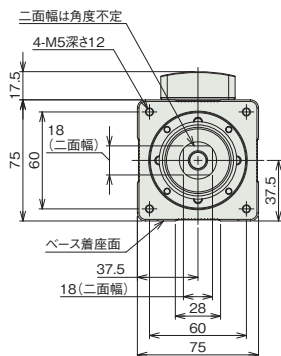
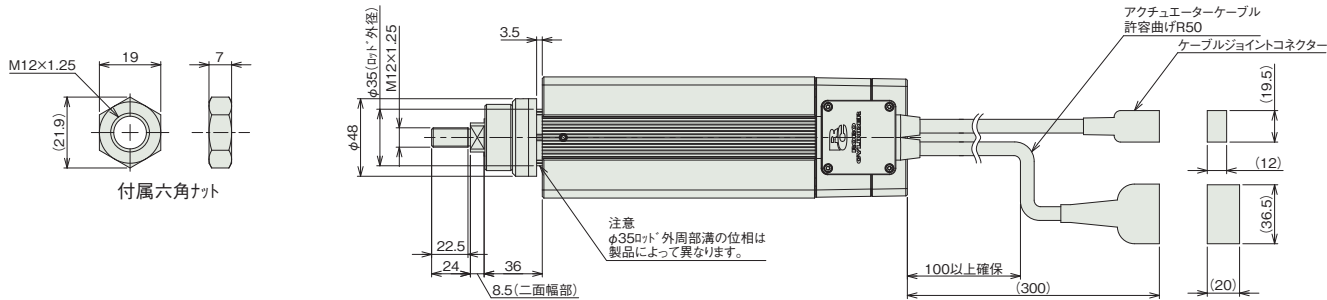
オプション

ケーブル型式

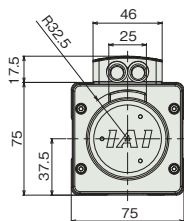
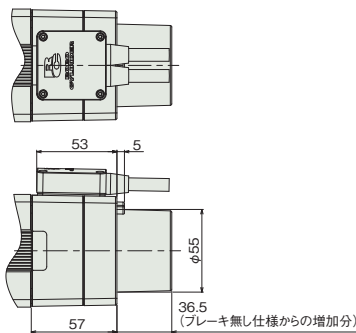
## ■ロッド先端延長仕様

- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609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



## ■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

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4







RCS3

RCS2



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	CIT	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	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	●	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	●	36000	-	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ECI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  
レスアップ

モーター  
折返し

本体幅  
**60**  
mm

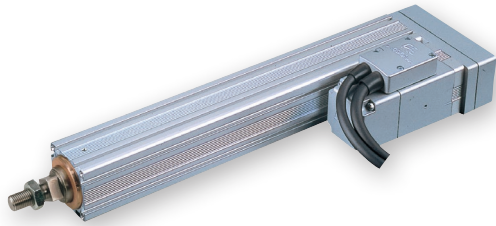
**200V**  
ACサーボ  
モーター

**60**  
W

■型式項目

**RCS2 - RA5R - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	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 T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-------------------------------	--	---	---	---	---------------------------



(注) CEはオプション  
になります。



- (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比の目安は変化します。詳細は1-336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1-313ページをご参照ください。
- (6) 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

■エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	4-585	-
ブレーキ	B	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フート金具	FT	4-590	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-

(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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
		-	-

■メインスペック

項目	内容			
モーター	出力(W) 60W			
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4
	可搬質量	12	25	50
	最高速度(mm/s)	800	400	200
水平	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2
	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	2	5	11.5
	最高速度(mm/s)	800	400	200
	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2
RCD	最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
	推力	63.8	127.5	255.1
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
RCA2	ブレーキ保持力(kg)	2	5	11.5
	最小ストローク(mm)	50	50	50
	最大ストローク(mm)	300	300	300
RCA	ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■ストロークと最高速度

ストローク	50~250 (50mmごと)	300 (mm)
リード		
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

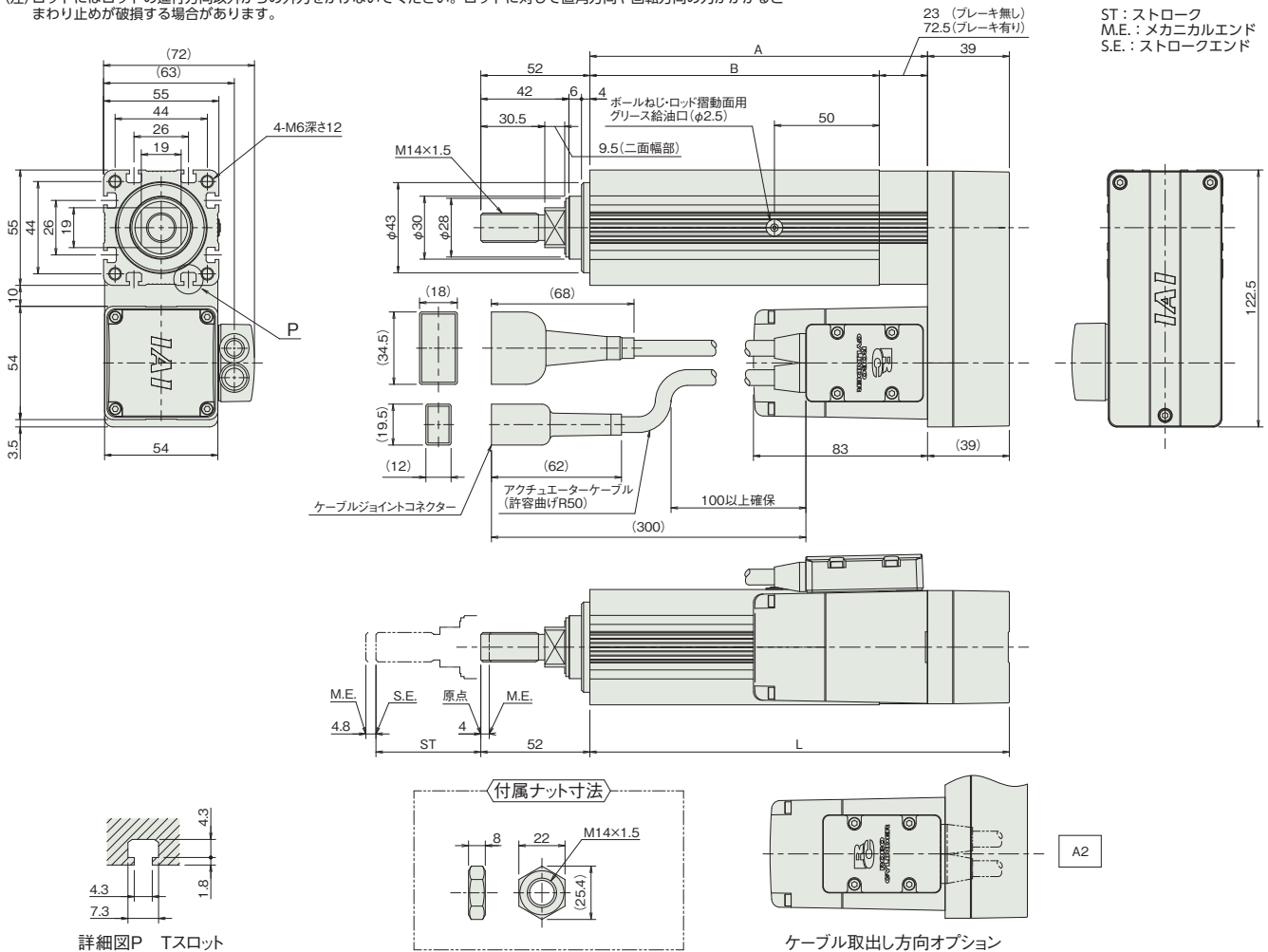
寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609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。

CAD図面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

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



選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル  
オプション  
ケーブル型式

■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

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

■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								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	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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。

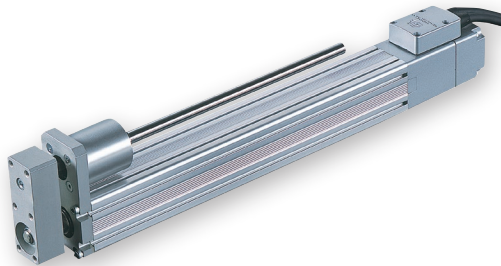
# RCS2-RGS5C

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 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 60 サーマモーター 60W 100 サーマモーター 100W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 150 300mm 300 (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	--	----------------------------------	---	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



### 高加減速対応

(注) 60W全機種と100Wリード4は除く

### 選定上の注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 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。）
- 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1-336ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

### 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V数	
	60W	100W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	4-585	-
ブレーキ	B	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
フット金具	FT	4-590	-
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	4-593	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
高加減速対応(注1)	HA	4-593	-

(注1) 60W全機種と100Wリード4は使用できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### メインスペック

項目	内容						
	60W		100W				
モーター	出力 (W)	12	25	50	15	30	60
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	16	8	4
水平	可搬質量	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	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	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	定格推力 (N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3
	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	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50

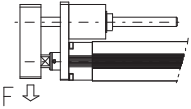
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質：ステンレス
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップリポート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

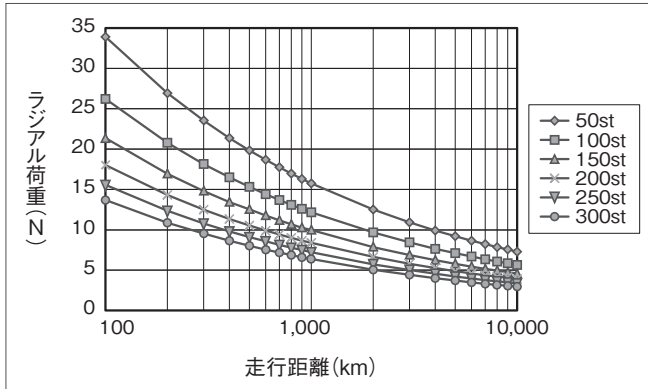
(単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

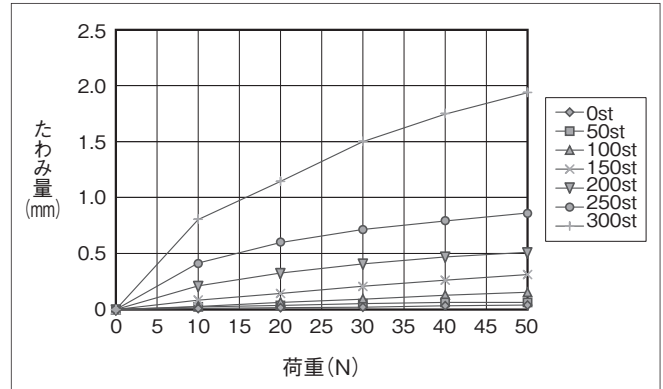


※ シングルガイド仕様  
は上下方向の荷重以  
外は受けられません。

■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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

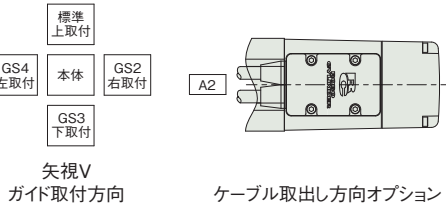
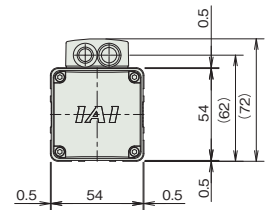
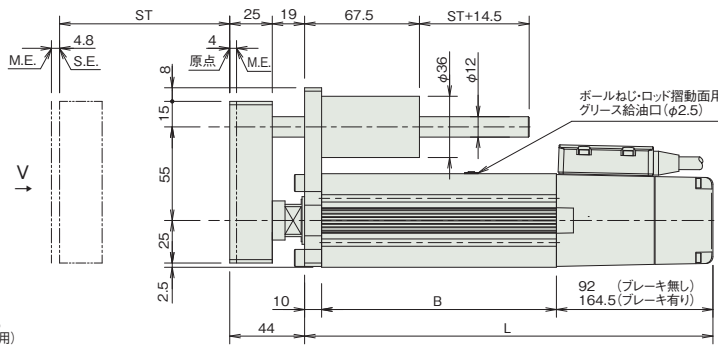
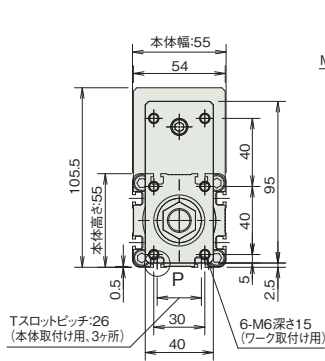
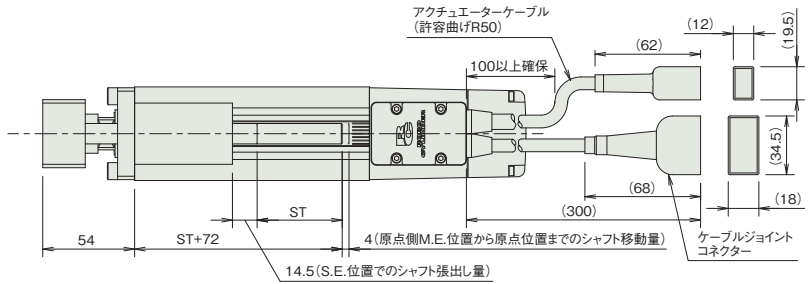
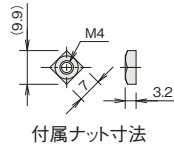
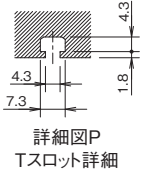
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■60W

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	240	290	340	390	440	490
	ブレーキ有り	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5
B		138	188	238	288	338	388

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3
	ブレーキ有り	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

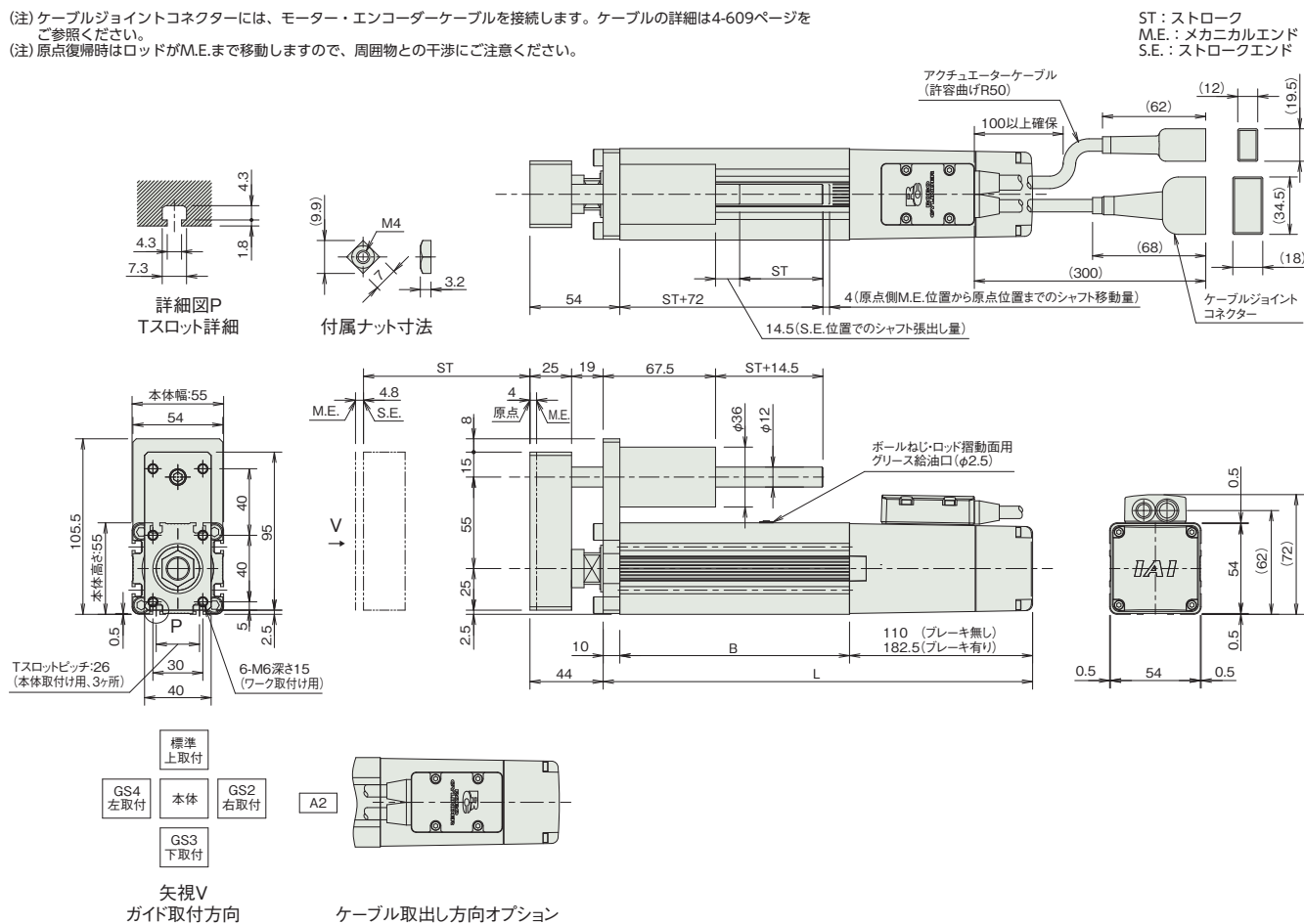
オプション

ケーブル型式  
一覧表

■100W

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609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。



■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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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。

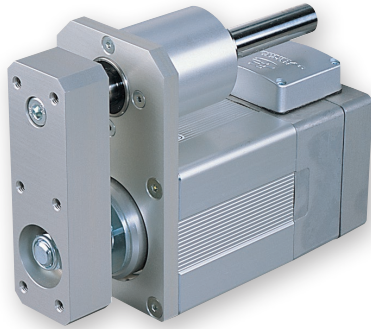
# RCS2-SRGS7BD

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

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 60W 100W 150W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 100 300 50mm 100mm 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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



- 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）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 1-336 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

(注) 上写真はガイド上取付仕様（標準）です。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 モーターW数		
	60W	100W	150W
50	-	-	-
100	-	-	-
150	-	-	-
200	-	-	-
250	-	-	-
300	-	-	-

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	4-585	-
ブレーキ	B	4-585	-
フット金具	FT	4-590	-
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	4-593	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
ロッド先端延長仕様	RE	4-600	-

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容	60W			100W			150W			
		16	8	4	16	8	4	16	8	4	
モーター	出力 (W)										
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4	
	可搬質量	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
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	4.5	9.5	3	8.5	19	6	14	22
		最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	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	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	無励磁作動電磁ブレーキ									
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4.5	9.5	3	8.5	19	6	14	22	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ35mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

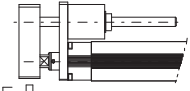


ストロークと最高速度

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

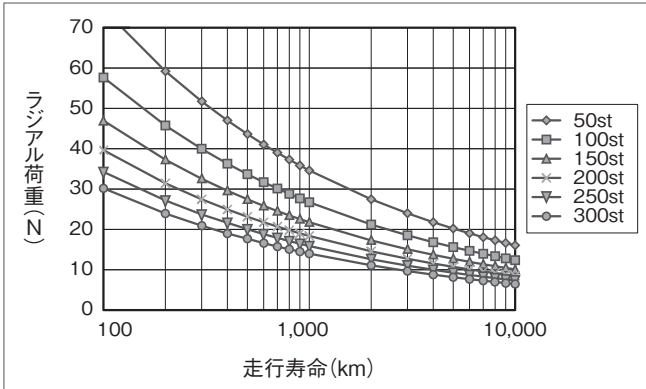
(単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

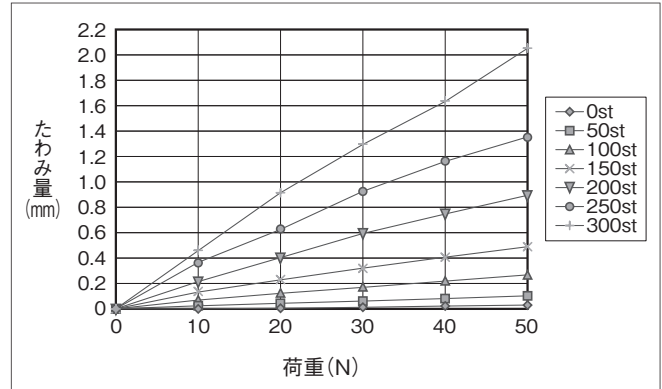


※ シングルガイド仕様  
は上下方向の荷重以  
外は受けられません。

■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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

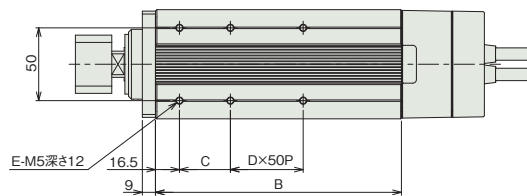
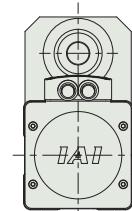
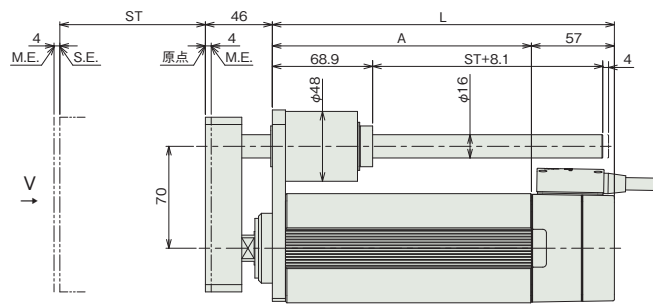
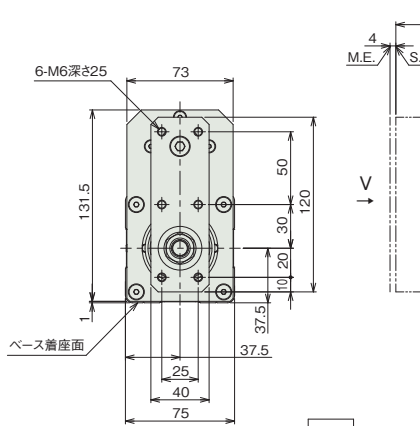
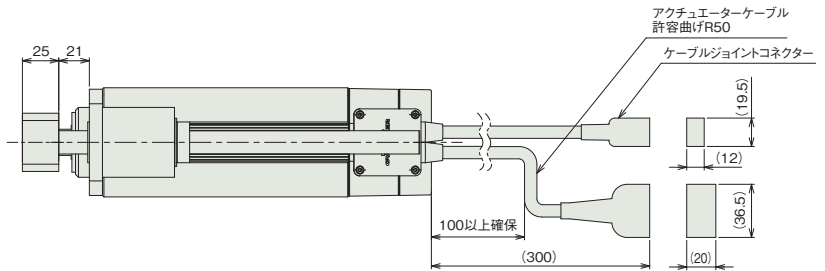
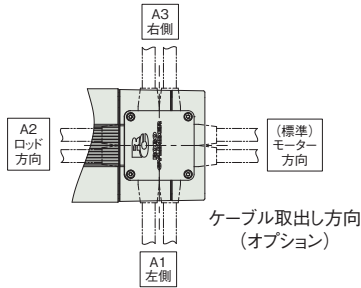
RCS3

RCS2

## 標準仕様

- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609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

		50	100	150	200	250	300
L	ストローク	50	100	150	200	250	300
	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	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

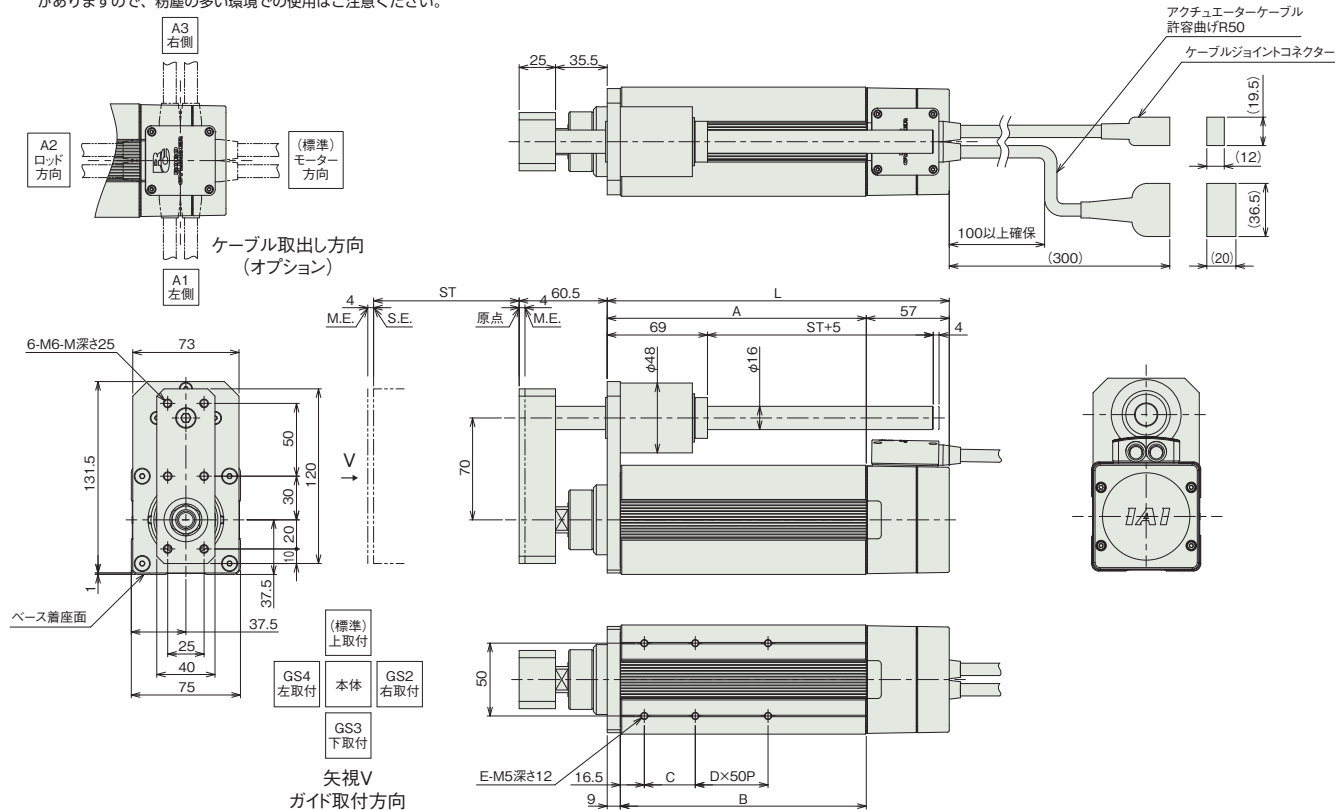
## ストローク別質量

		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	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

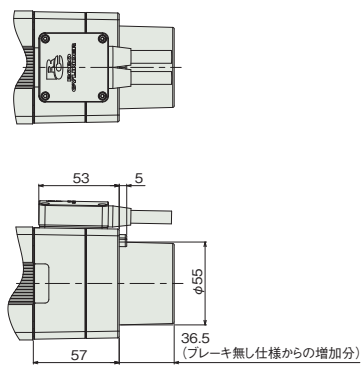
■ロッド先端延長仕様

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609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

		50	100	150	200	250	300
L	ストローク	60W	135	185	235	285	335
		100W	142	185	235	285	335
		150W	154	185	235	285	335
A		60W	78	128	178	228	278
		100W	85	128	178	228	278
		150W	97	128	178	228	278
B		60W	69	119	169	219	269
		100W	76	119	169	219	269
		150W	88	119	169	219	269
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

		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ストローク						
	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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												ECM			
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105		
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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		
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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/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。

選定  
 注意事項  
 非搭載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

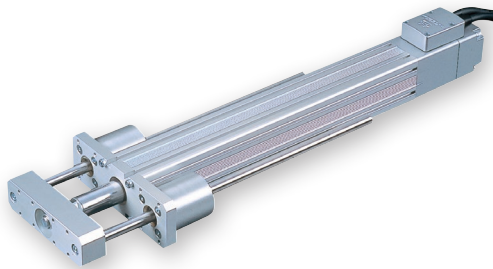
# RCS2-RGD5C

ダブルガイド付  
モーターストレート  
本体幅 60mm  
200V ACサーボモーター  
60W  
100W

型式項目

**RCS2 - RGD5C - WA**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 150 150mm 300 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	--	----------------------------------	--	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



高加減速対応

(注) 60W全機種と100Wリード4は除く



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比の目安は変化します。詳細は、1-336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1-313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V数	
	60W	100W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクターケーブル取出方向変更	A2	4-585	-
ブレーキ	B	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
フォート金具	FT	4-590	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
高加減速対応 (注1)	HA	4-593	-

(注1) 60W全機種と100Wリード4は使用できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
		-	-

メインスペック

項目	内容	60W				100W					
		16	8	4	16	8	4	16	8	4	
モーター	出力 (W)										
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	12	25	50	15	30	60	15	30	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
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	2.8	8.3	17.3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3	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	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	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	

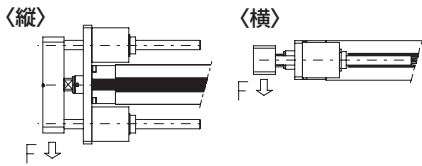
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

ストロークと最高速度

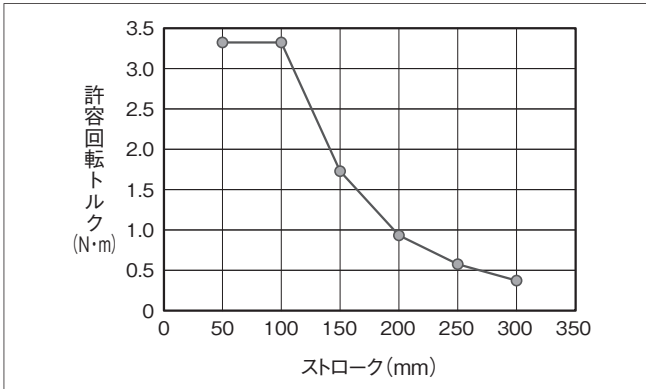
ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

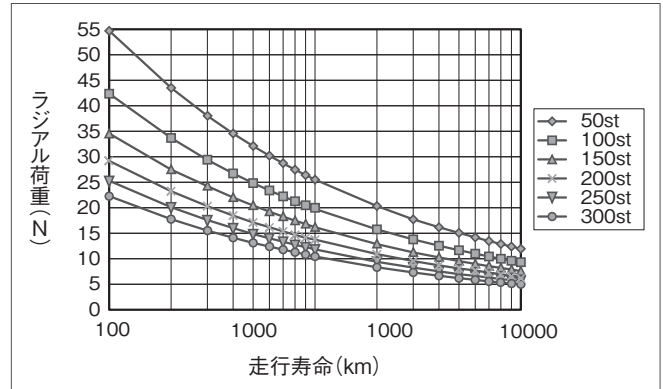
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



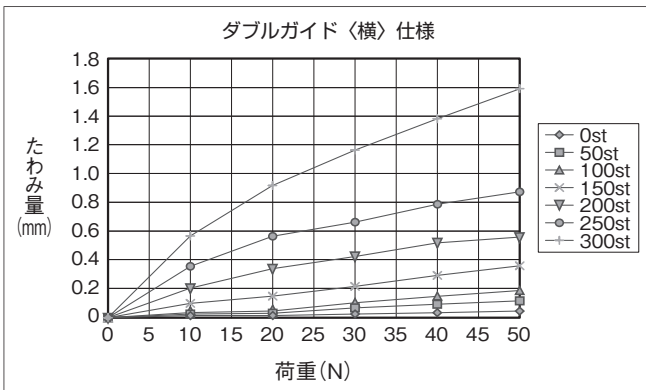
ロッド先端静的許容トルク



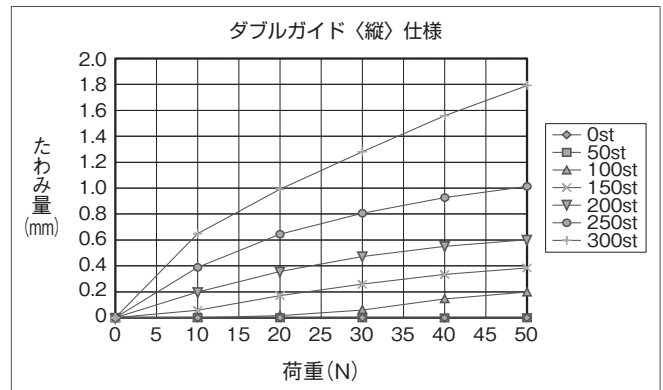
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

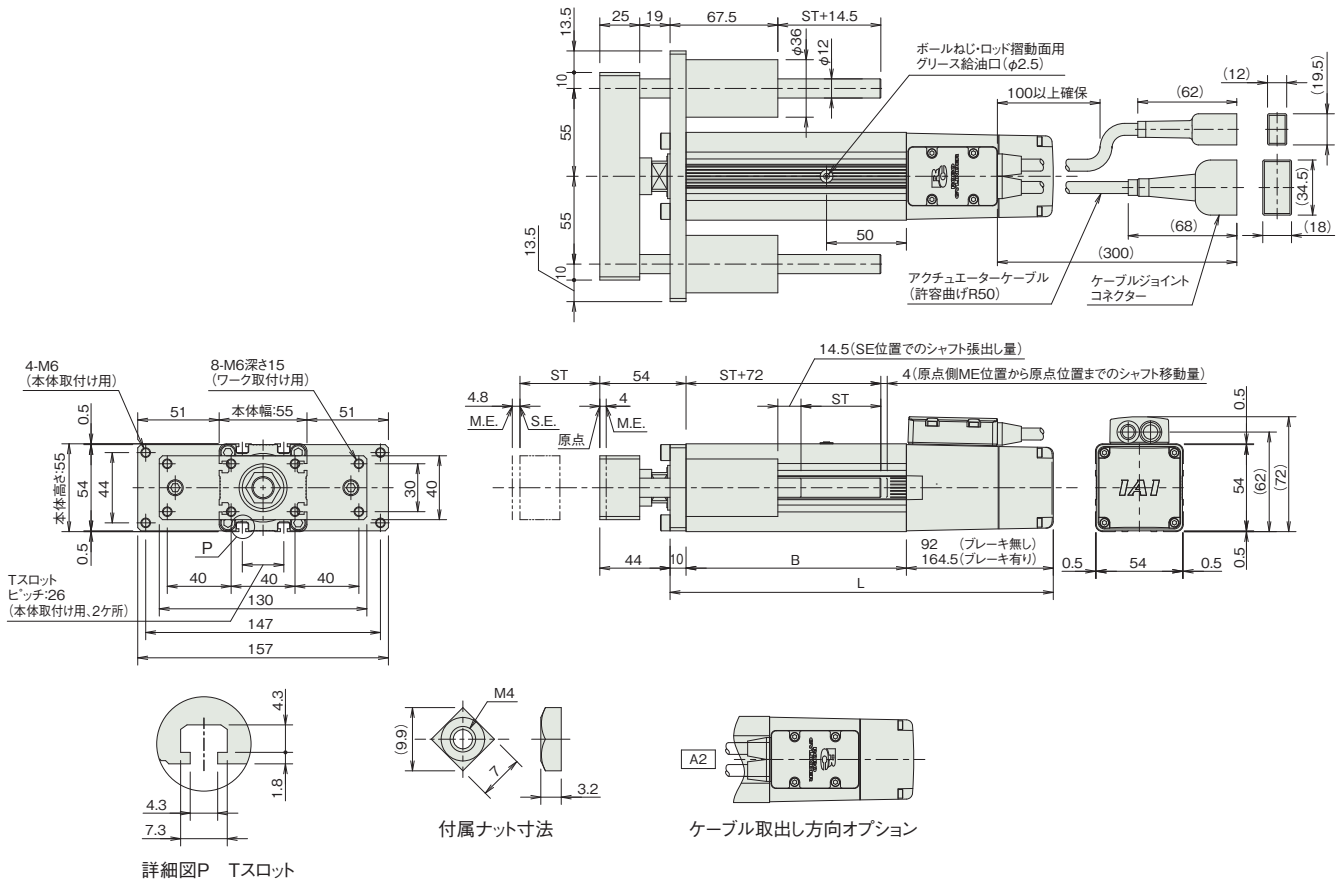
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



### ■60W

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609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.: メカカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	240	290	340	390	440	490
	ブレーキ有り	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5
B		138	188	238	288	338	388

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.7	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

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



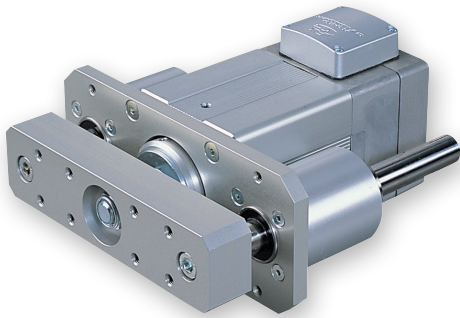
# RCS2-SRGD7BD

ダブルガイド付    モーターストレート    本体幅 80mm    200V ACサーボモーター    60W    100W    150W

■型式項目

RCS2 - SRGD7BD - I

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 60 サーマーター 60W 100 サーマーター 100W 150 サーマーター 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 T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	---	----------------------------------	--	--	---	---------------------------



RoHS 10

選定上の注意



- 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-336 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 モーターW数		
	60W	100W	150W
50	-	-	-
100	-	-	-
150	-	-	-
200	-	-	-
250	-	-	-
300	-	-	-

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	4-585	-
ブレーキ	B	4-585	-
フート金具	FT	4-590	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
ロッド先端延長仕様	RE	4-600	-

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容	内容								
		60W			100W			150W		
モーター	出力 (W)	60	80	100	100	150	200	150	200	250
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	5	10	20	10	22	40	15	35	55
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
	最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
垂直	可搬質量	1	4	9	2.5	8	18.5	5.5	13.5	21.5
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
	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 <sup>2</sup>
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

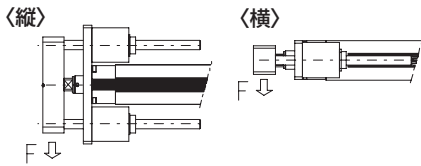


ストロークと最高速度

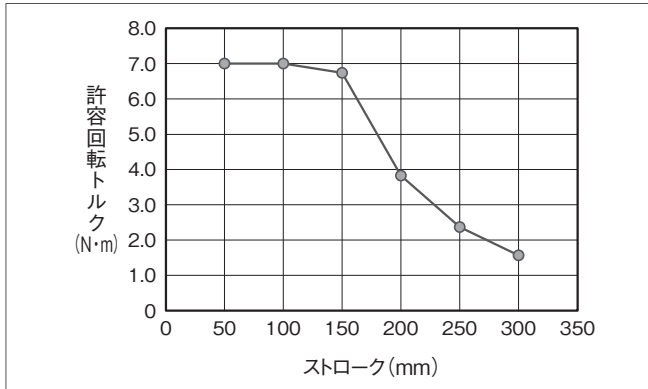
ストローク	50~300 (50mmごと)
リード	
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

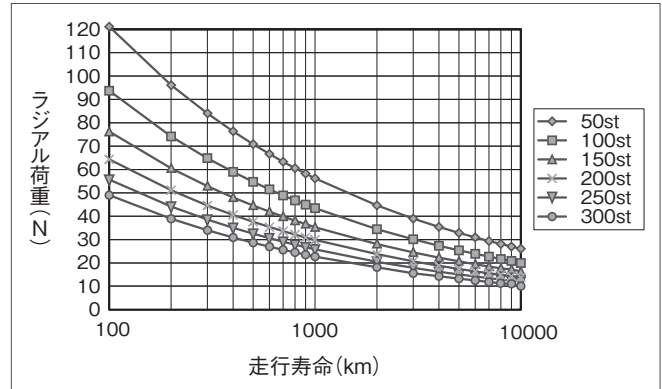
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



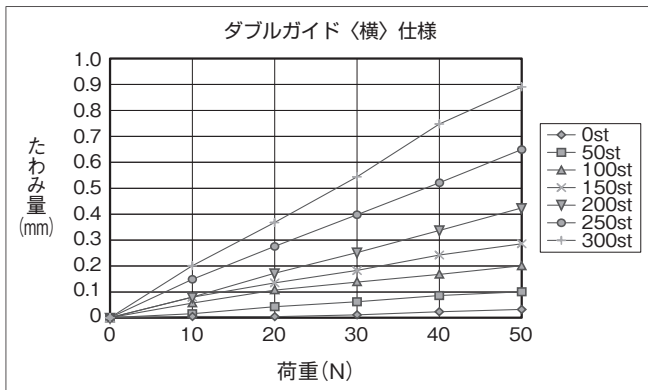
ロッド先端静的許容トルク



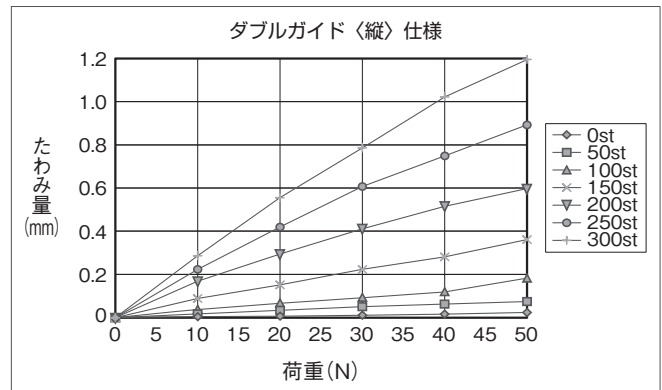
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

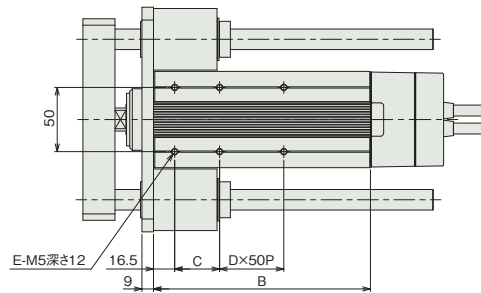
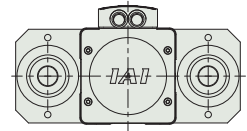
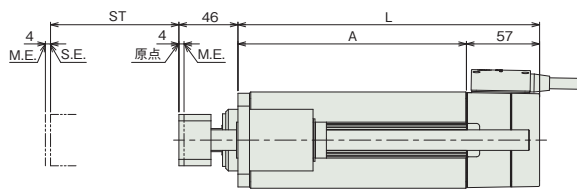
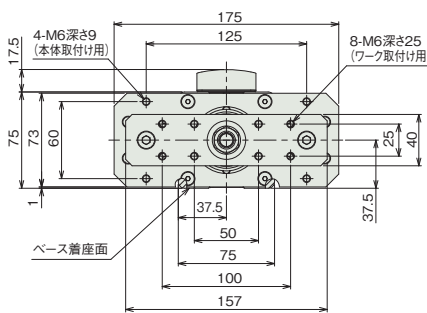
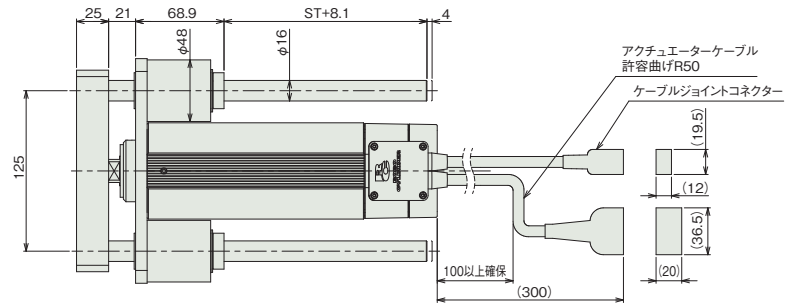
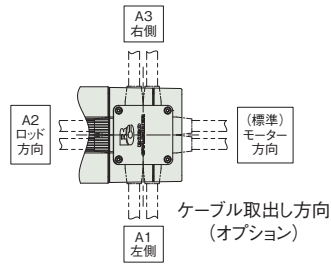
RCS3

RCS2

## 標準仕様

- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用にご注意ください。

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



## ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

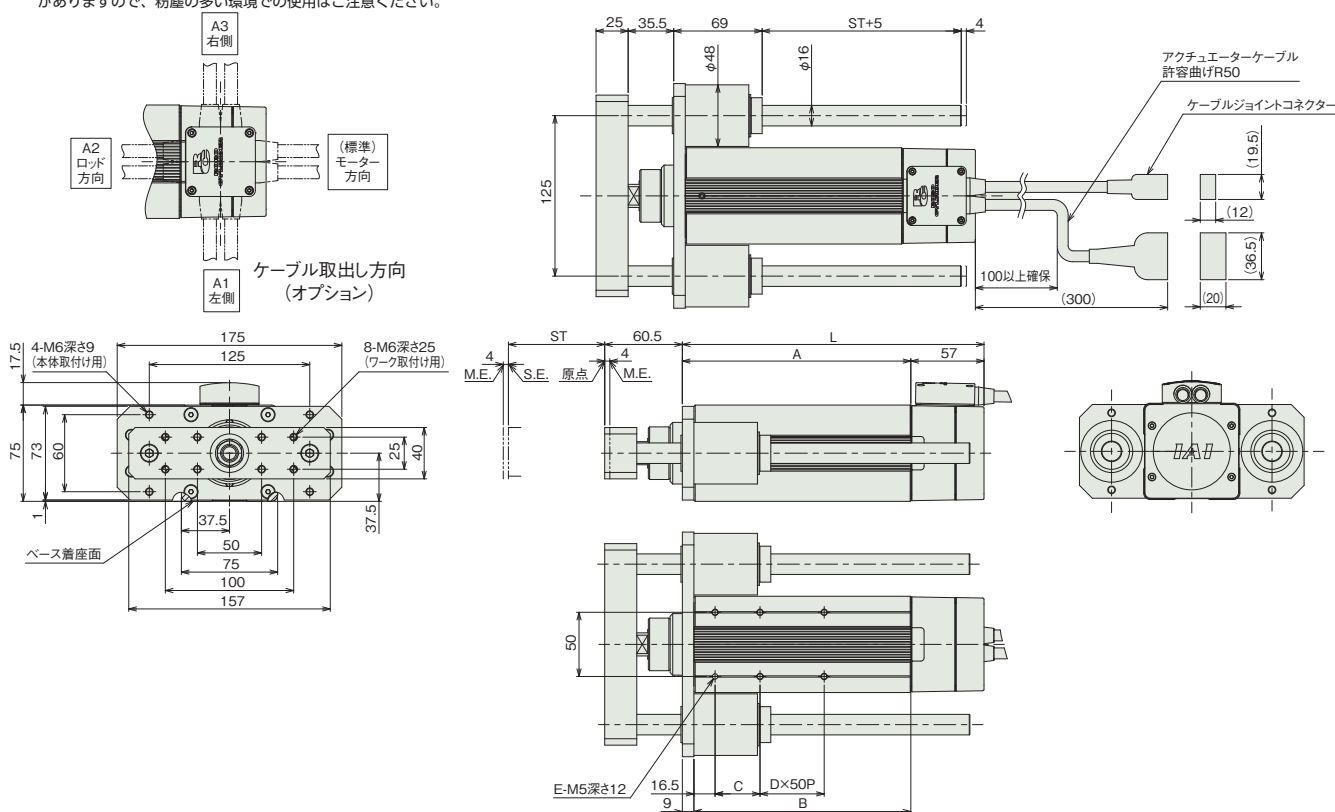
## ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	4.3	5.0	5.7	6.4	7.2	7.9
	ブレーキ無し(100W)	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8.0
	ブレーキ無し(150W)	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2
RCD	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

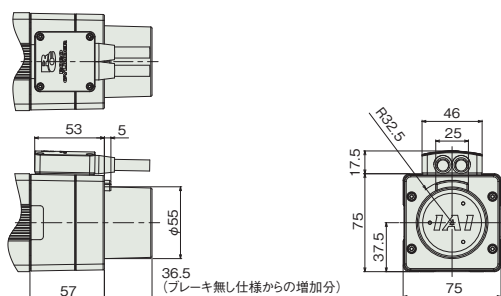
■ロッド先端延長仕様

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

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



■ブレーキ有り



■ストローク寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	4.3	5.0	5.7	6.4	7.2	7.9
	ブレーキ無し(100W)	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8.0
	ブレーキ無し(150W)	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2
	ブレーキ有り(60W)	4.6	5.3	6.0	6.7	7.5	8.2
	ブレーキ有り(100W)	4.8	5.4	6.2	6.9	7.6	8.3
	ブレーキ有り(150W)	5.1	5.6	6.4	7.1	7.8	8.5

■適応コントローラー

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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/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。

選定  
 注意事項  
 非搭載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド




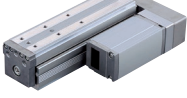
テーブル

オプション



ケーブル型式  
一覧表

# テーブルタイプ



## パルスモーター

RCP6/RCP6S-TA4C	4-423	
RCP6/RCP6S-TA6C	4-431	
RCP6/RCP6S-TA7C	4-439	
RCP6/RCP6S-TA4R	4-447	
RCP6/RCP6S-TA6R	4-455	
RCP6/RCP6S-TA7R	4-463	
RCP3-TA3C	4-473	
RCP3-TA4C	4-477	
RCP3-TA5C	4-481	
RCP3-TA6C	4-485	
RCP3-TA7C	4-489	
RCP3-TA3R	4-493	
RCP3-TA4R	4-497	
RCP3-TA5R	4-501	
RCP3-TA6R	4-505	
RCP3-TA7R	4-509	

## サーボモーター 24V

RCA2-TCA3NA	4-515	
RCA2-TWA3NA	4-517	
RCA2-TFA3NA	4-519	
RCA2-TCA4NA	4-521	
RCA2-TWA4NA	4-523	
RCA2-TFA4NA	4-525	

## サーボモーター 200V

RCS4-TA4C	4-529	
RCS4-TA6C	4-537	
RCS4-TA7C	4-545	
RCS4-TA4R	4-553	
RCS4-TA6R	4-561	
RCS4-TA7R	4-569	

## サーボモーター 200V

RCS2-TCA5N	4-579	
RCS2-TWA5N	4-581	
RCS2-TFA5N	4-583	

## オプション

4-585

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# 総合カタログ2025非掲載機種

下記機種は、2025 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		
	RCS3-CTZ5C	総合カタログ2024	○

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

テーブル型式  
一覧表

# テーブルタイプ

---

選定

注意事項

非掲載機種


ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

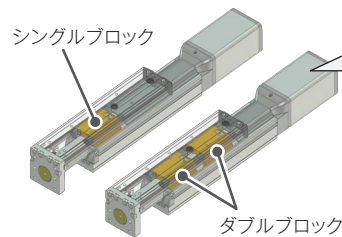
オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCP6

パルスモーター				
RCP6 RCP6S	テーブル	RCP6/RCP6S-TA4C	4-423	
		RCP6/RCP6S-TA6C	4-431	
		RCP6/RCP6S-TA7C	4-439	
	テーブル 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-TA4R	4-447	
		RCP6/RCP6S-TA6R	4-455	
		RCP6/RCP6S-TA7R	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。



シングルブロック

ダブルブロック

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)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# RCP6-TA4C

〈シングルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーターレストレート

本体幅  
**40mm**

24v  
パルス  
モーター

# RCP6S-TA4C

〈シングルブロック仕様〉

## 型式項目

	<b>TA4C</b>	<b>WA</b>	<b>35P</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/ 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 パッケージレスアップ	35P パルスモーター 35mmサイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 150 25mm 150mm (25mm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



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>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-585	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-

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

(注) 4方向コネクタ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 「R-B」=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4-613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1-321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1-313ページをご確認ください。
- (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4-60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1-279ページをご確認ください。



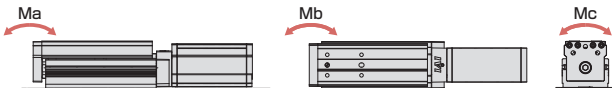
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	4	5	5
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3	4	5	5
	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	
垂直	最高加減速度(G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1	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	
押付け	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力(N)	48	77	155	310	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	40	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	1	2.5	5	10	
	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
ストローク	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
静的許容モーメント	リニアガイド	直動無限循環型
	Ma	13.0N・m
	Mb	18.6N・m
動的許容モーメント(注1)	Mc	25.3N・m
	Ma	4.98N・m
	Mb	7.11N・m
使用周囲温度・湿度		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 <sup>2</sup>
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。1-280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(mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1	1	1
140	3	3	3	3	3	1	1	1
280	3	3	3	3	3	1	1	1
420		3	3	3	3		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(mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
85	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
175	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
260	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
350	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
435		4	4	4	4		2.5	2
525			4	4	4			2
610				4	4			1.5
700					4	2.5		1
785					2.5	2		

リード5

姿勢	水平			垂直				
	速度(mm/s)							
速度	加速度(G)							
(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(mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	10	9	8
20	5	5	5	5	5	10	9	8
40	5	5	5	5	5	10	9	8
65	5	5	5	5	5	10	9	8
85	5	5	5	5	5	10	9	7
105	5	5	5	5	5	10	8	7
130	5	5	5	5	4.5	10	8	6
150	5	5	5	5	4	9	7	6
175	5	5	5	4	3.5	8	7	5
195	5	5	5	4	3	6	5	5

■ 高出力設定無効(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(mm/s)					
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(mm/s)					
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(mm/s)					
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(mm/s)					
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		

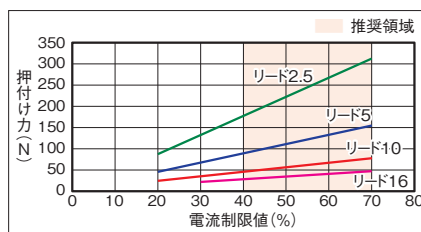
ストロークと最高速度

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

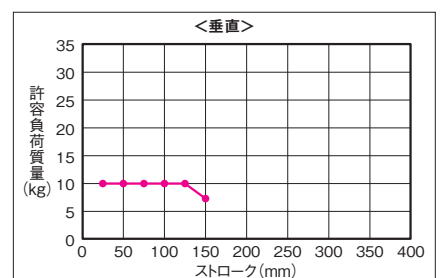
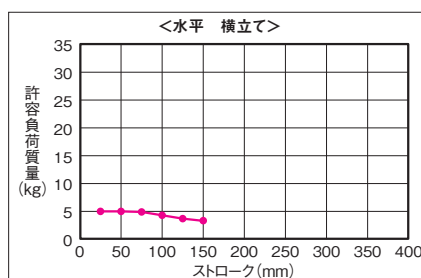
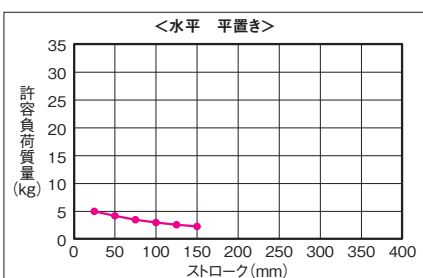
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

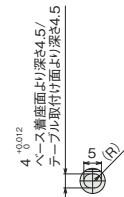
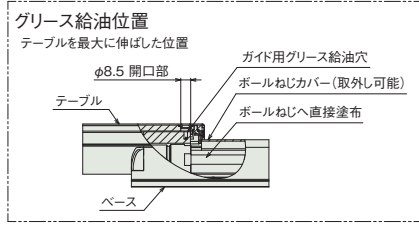


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

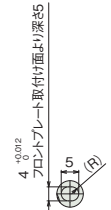
■RCP6-TA4C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(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、揺動異常や部品破損の可能性がありま

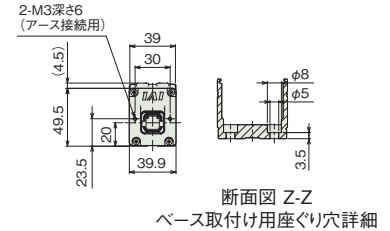
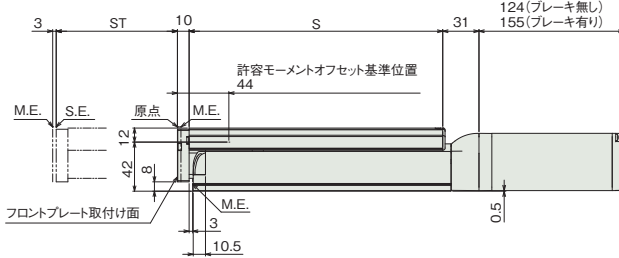
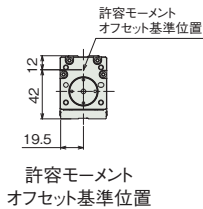
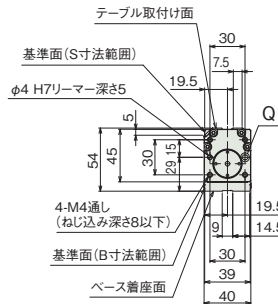
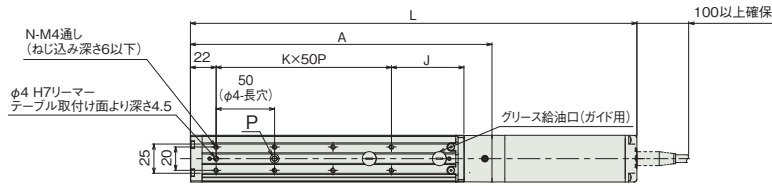
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



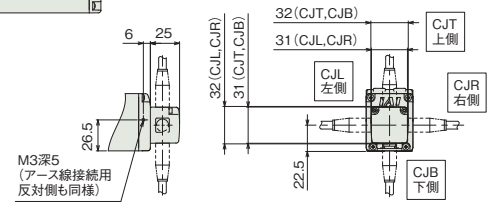
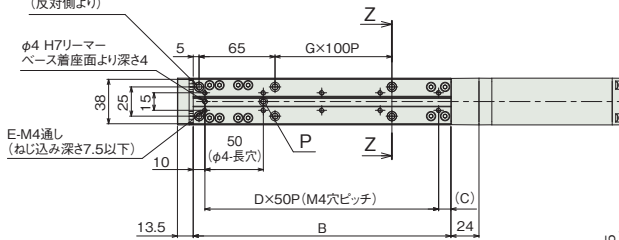
詳細図 P  
ベース長穴/テーブル長穴詳細



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



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

RCP3	ストローク		25	50	75	100	125	150
	L	ブレーキ無し		257	282	307	332	357
ブレーキ有り			288	313	338	363	388	413
RCA2	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
RCS4	D		1	2	2	3	3	4
	E		4	6	6	8	8	10
	G		0	0	0	0	1	1
RCS2	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

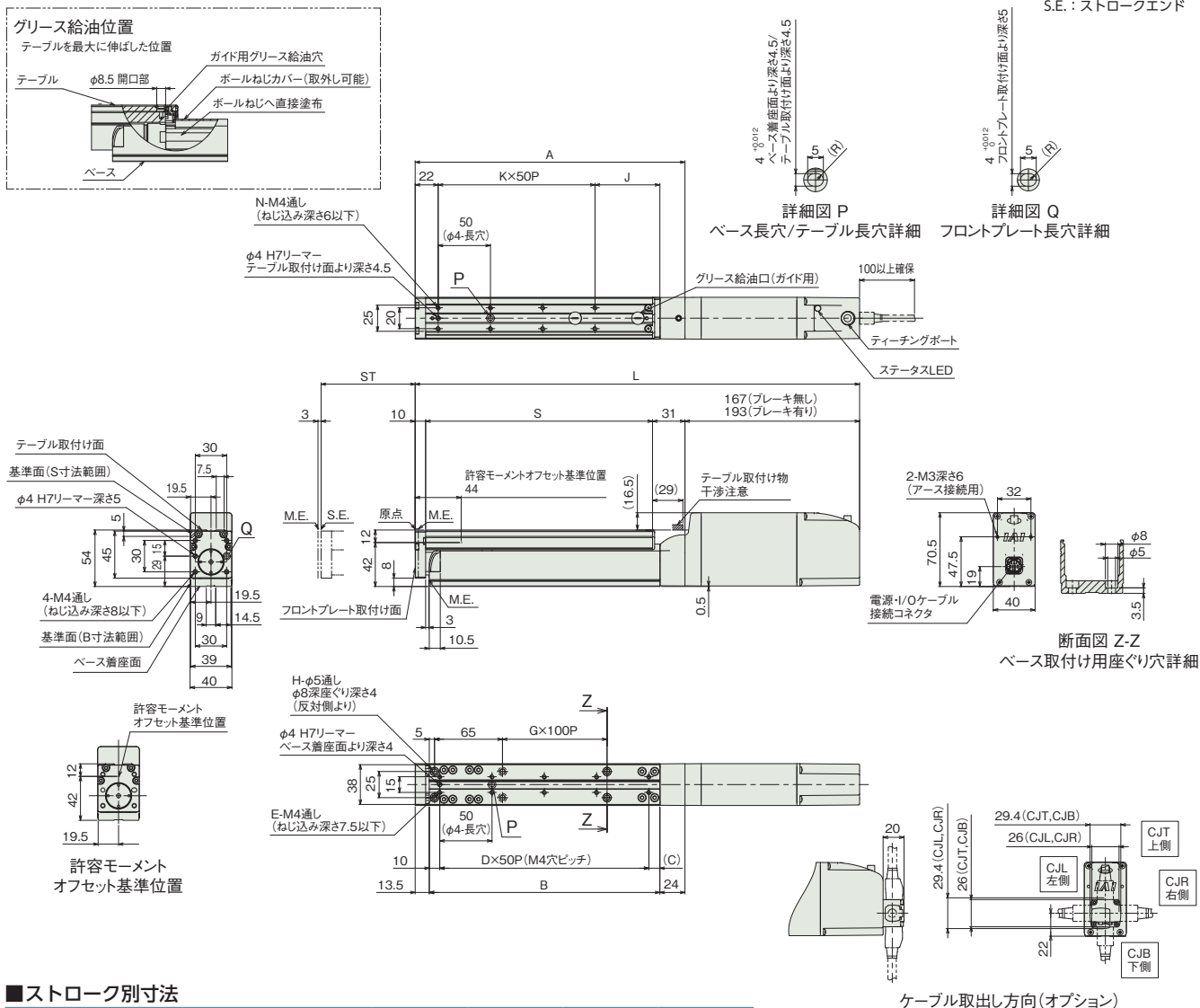
■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		25	50	75	100	125	150
		ブレーキ無し		1.2	1.3	1.4	1.5	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

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN	ECM				
				DV	CC	CIE	CIT	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		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ラジアルシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS2

# RCP6-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉

# RCP6S-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉

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

### ■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	TA4C	WA	35P	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	40 40mm 240 240mm	RCP6 P3 PCON 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
RCP6S	コントローラ内蔵		WA	パルスモーター 35サイズ			RCP6S SE SIOタイプ		



水平	垂直	横立て	天吊り
----	----	-----	-----

CE RoHS 10

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4C		RCP6S-TA4C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「R」=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4-613ページをご参照ください。

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-321ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。
- 張出し負荷は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については4-60ページの説明をご確認ください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は1-279ページをご確認ください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	8	10	10
水平	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	10	10
		最高速度(mm/s)	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	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	2.5	5	10
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2.5	5	9
		最高速度(mm/s)	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	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	2.5	5	10
押付け	押付け時最大推力(N)	77	155	310	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	240	240	240	
	ストロークピッチ(mm)(注1)	50	50	50	

(注1) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	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 <sup>2</sup>
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。1-280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)			速度		
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
85	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
175	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
260	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
350	8	8	8	6	6	2.5	2.5	2	
435	8	8	6	5	2.5	2			
525				8	5	4.5		2	
610				6	4.5	4		1.5	
700				4	3.5	2.5		0.5	
785				2	2				

リード5

姿勢	水平						垂直		
	速度			加速度(G)			速度		
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	10	10	9	8	6	5	5	5	
40	10	10	9	8	6	5	5	5	
85	10	10	9	8	6	5	5	5	
130	10	9	9	8	6	5	5	5	
175	10	9	8	6	6	5	5	5	
215	10	9	8	6	5	5	5	5	
260	9	8	7	5	4.5	5	5	5	
305	9	8	6	5	4	4.5	4.5	4.5	
350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3	
390	7	6	4	3	2	2	2	2	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	速度			加速度(G)			速度		
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	10	10	9	8	6	10	9	8	
20	10	10	9	8	6	10	9	8	
40	10	10	9	8	6	10	9	8	
65	10	9	9	8	6	10	9	8	
85	10	9	8	6	6	10	9	7	
105	10	9	8	6	5	10	8	7	
130	9	8	7	5	4.5	10	8	6	
150	9	8	6	5	4	9	7	6	
175	8	7	6	4	3.5	8	7	5	
195	8	7	6	4	3	6	5	5	

■ 高出力設定無効(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
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	8	6	2.5	
85	8	6	2.5	
175	8	6	2.5	
260	8	6	2.25	
350	7	5	1.5	
435	5	3.5	1	
525		1.5		

リード5

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	5	
40	10	8	5	
85	10	8	5	
130	9	8	5	
175	9	6	4.5	
215	9	6	4	
260	8	5	2.5	

リード2.5

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	9	
20	10	8	9	
40	10	8	9	
65	9	8	9	
85	9	6	7.5	
105	9	6	6	
130	8	5	4	

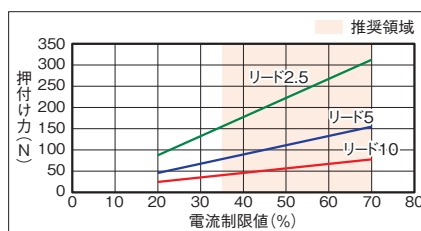
ストロークと最高速度

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

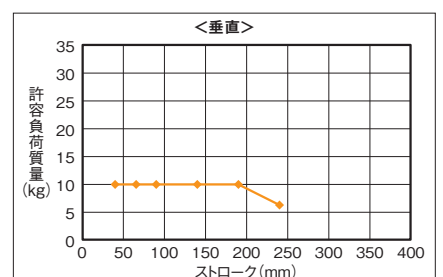
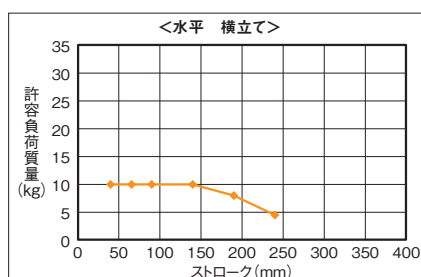
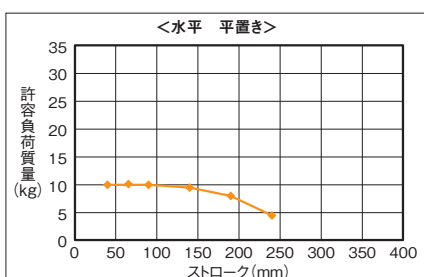
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

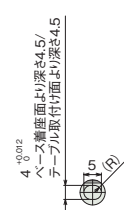
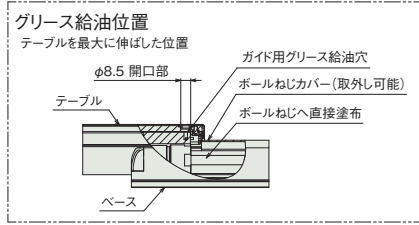


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

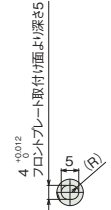
■RCP6-TA4C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(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、揺動異常や部品破損の可能性がありま

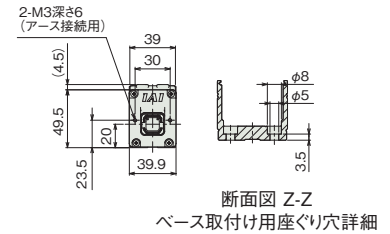
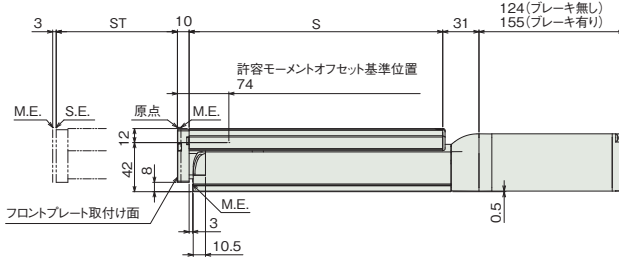
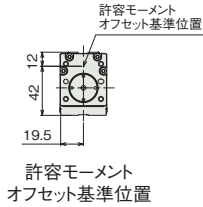
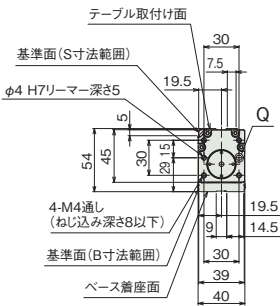
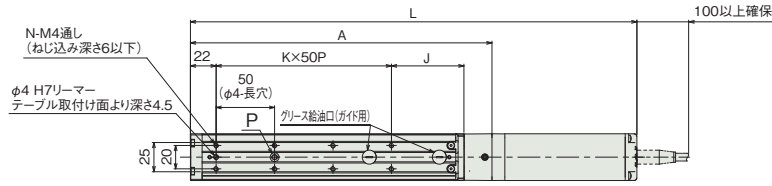
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



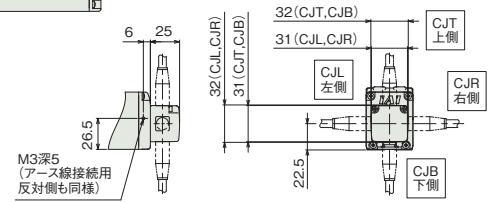
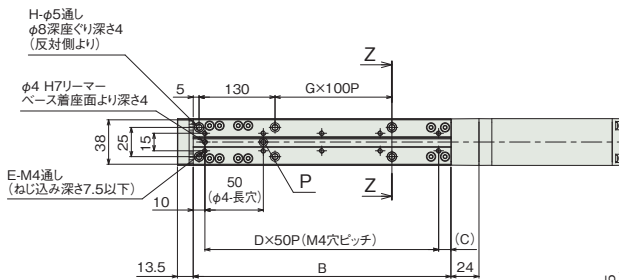
詳細図 P  
ベース長穴/テーブル長穴詳細



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



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

RCP3	ストローク		40	65	90	140	190	240
	L	ブレーキ無し		332	357	382	432	482
ブレーキ有り			363	388	413	463	513	563
RCA2	A		208	233	258	308	358	408
	B		170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
RCS4	C		10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
	D		3	3	4	5	6	7
RCS2	E		8	8	10	12	14	16
	G		0	0	0	1	1	2
	H		4	4	4	6	6	8
	J		62	37	62	62	62	62
	K		2	3	3	4	5	6
	N		6	8	8	10	12	14
	S		167	192	217	267	317	367

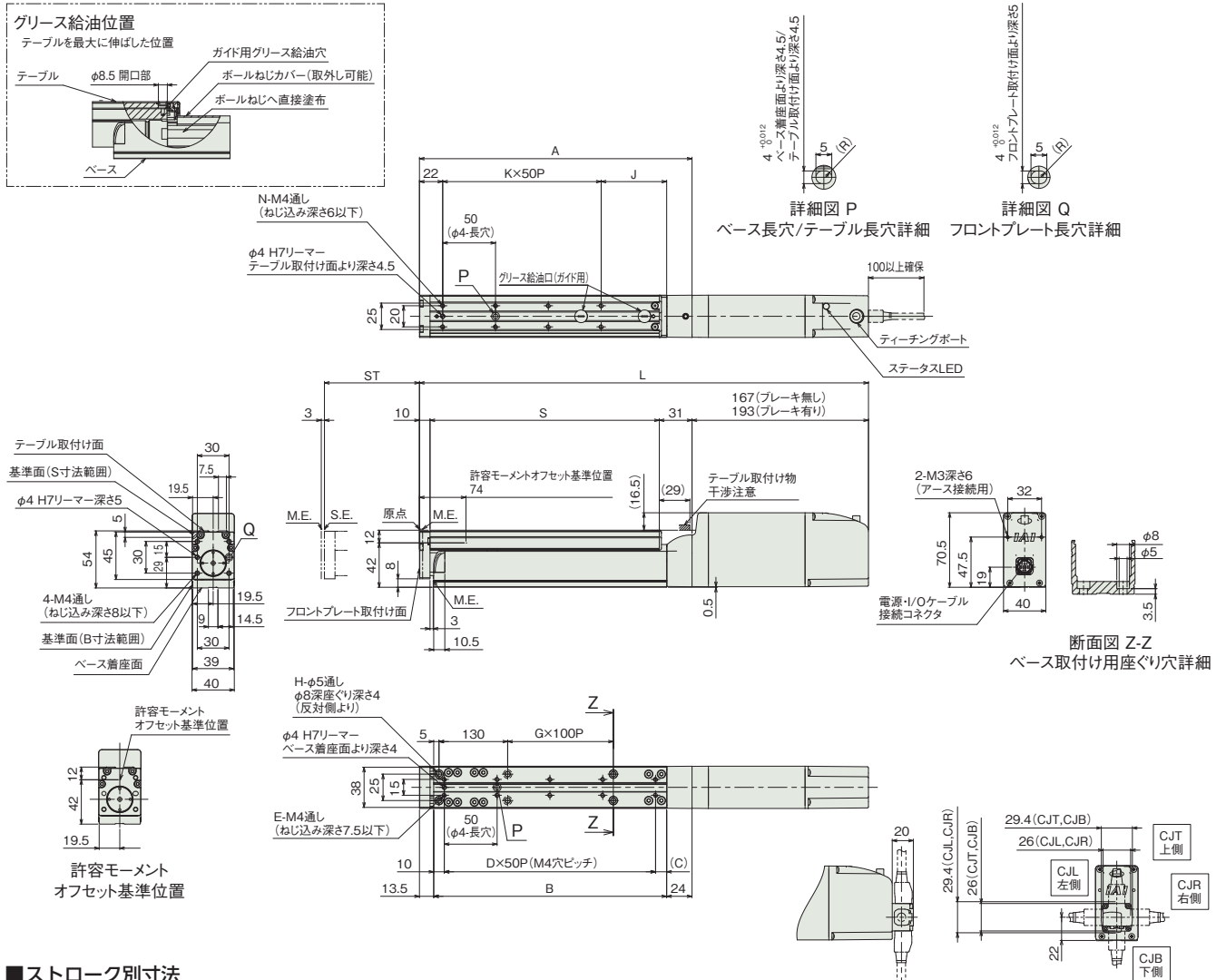
■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		40	65	90	140	190	240
		ブレーキ無し		1.5	1.6	1.7	1.9	2.1
	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	プレーキ無し	375	400	425	475	525	575
	プレーキ有り	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)	プレーキ無し	1.7	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4
	プレーキ有り	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								その他									
				DV	CC	CIE	CIT	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		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ラジアルシリンダー  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「表」

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# RCP6-TA6C

〈シングルブロック仕様〉

±10μm	バッテリーレスアップ	モーターストレート	本体幅 60mm	24v パルスモーター
-------	------------	-----------	----------	-------------

# RCP6S-TA6C

〈シングルブロック仕様〉

## 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適用コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置	TA6C	WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 200 25mm 200mm (25mm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



## 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6C			RCP6S-TA6C
		P3	P5	SE	
標準タイプ	P(1m)	-	-	-	-
	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-

**選定上の注意**

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-60 ページの説明をご確認ください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-279 ページをご確認ください。

(注) 4方向コネクタ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 4-613 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	
	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	
水平	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	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1	3	6	12
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	1	3	6	12
		最高速度(mm/s)	800	800	400	200
速度/加減速度	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.3
	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/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280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 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	1	1	1
160	5	5	5	5	5	1	1	1
320	5	5	5	5	5	1	1	1
480		5	5	5	5		1	1
640		5	5	5	5		1	1
800			5	4.5	4			1
960				3.5	2			
1120					1.5			

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	8	7	6	3	3	3
80	8	8	8	7	6	3	3	3
200	8	8	8	7	6	3	3	3
320	8	8	8	7	6	3	3	3
440	8	8	8	7	6	3	3	3
500	8	8	7	6	3	3	3	3
560	8	8	6	4	3	2.5		
680	8	7	4	2.5	2	1.5		
800		5	2	1				

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	7	6	6	6
40	10	10	9	8	7	6	6	6
100	10	10	9	8	7	6	6	6
160	10	10	9	8	7	6	6	6
220	10	10	9	8	7	6	6	6
250	10	10	9	8	7	6	6	5.5
280	10	10	9	8	7	6	5.5	5
340	10	10	9	8	7	6	4.5	4
400	10	9	8	7	6	4.5	3.5	3

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	7	12	12	10
20	10	10	10	8	7	12	12	10
50	10	10	10	8	7	12	12	10
80	10	10	10	8	7	12	12	10
110	10	10	10	8	7	12	12	10
125	10	10	10	8	7	12	12	10
140	10	10	10	8	7	12	12	10
170	10	10	8	7	6	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 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	5	5	1	
160	5	5	1	
320	4.5	4.5	1	
480	4	4	1	
640	3	3	0.75	
800		2		

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	8	7	3	
80	8	7	3	
200	8	7	3	
320	8	7	3	
440	7	6	2	
500	6.5	4.5	1.5	
560	6	3	1	
680	3	1		

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	6	
40	10	8	6	
100	10	8	6	
160	10	8	6	
220	10	8	4	
250	9	8	3	
280	8	8	2	
340	6	3		

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	12	
20	10	8	12	
50	10	8	12	
80	10	8	12	
110	10	8	9	
125	9	8	7	
140	8	8	5	
170	7	6		

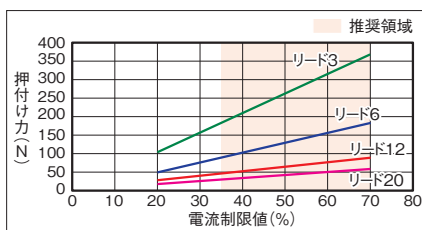
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続 コントローラー	25~200 (mm)
20	高出力有効	1120<800>
	高出力無効	800<640>
12	高出力有効	800
	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>

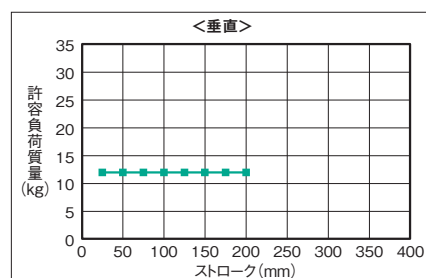
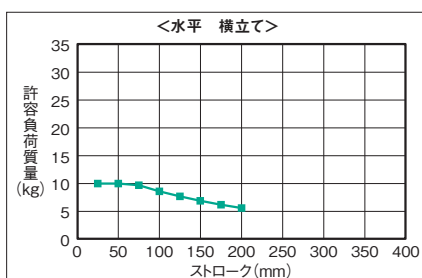
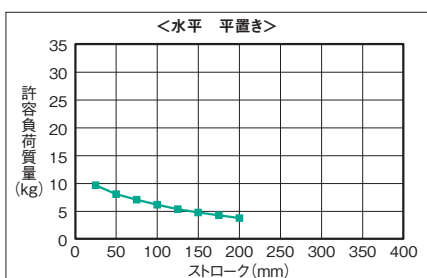
(単位はmm/s)

(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)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

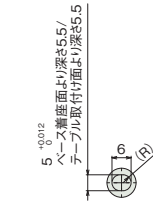
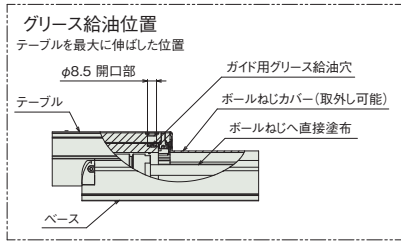
RCS4

RCS2

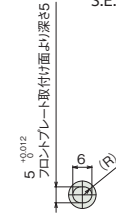
■RCP6-TA6C(シングルブロック仕様)

(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、揺動異常や部品破損の可能性あります。

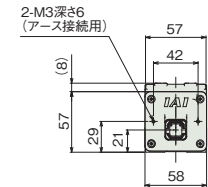
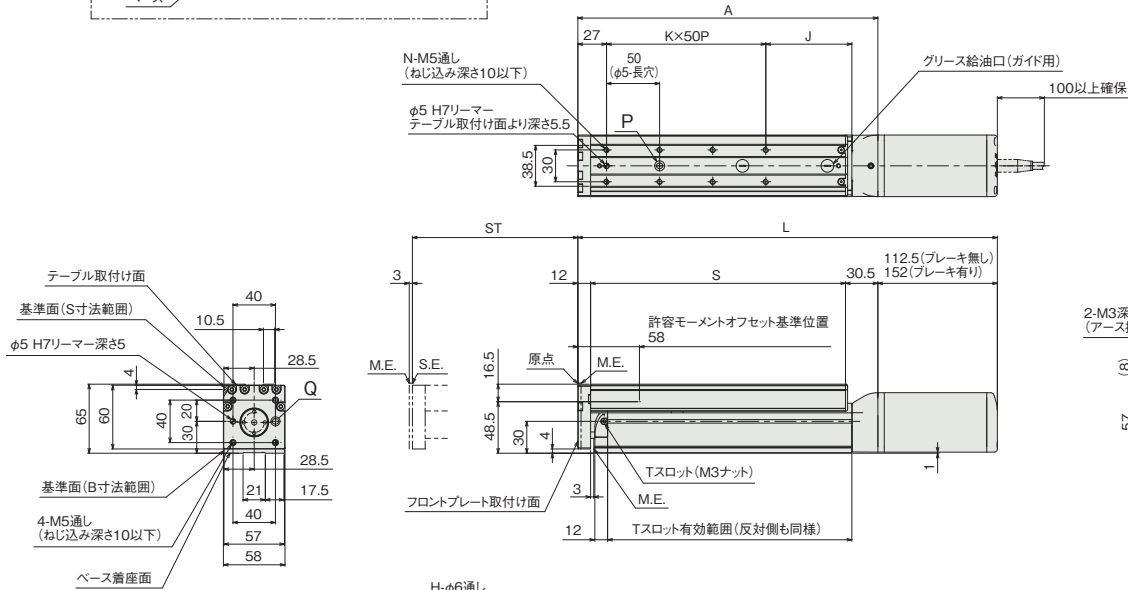
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



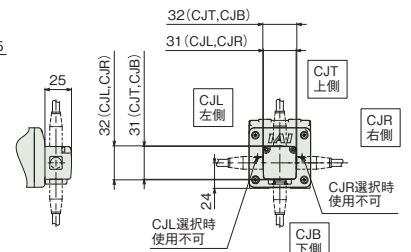
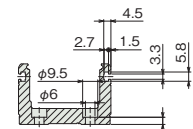
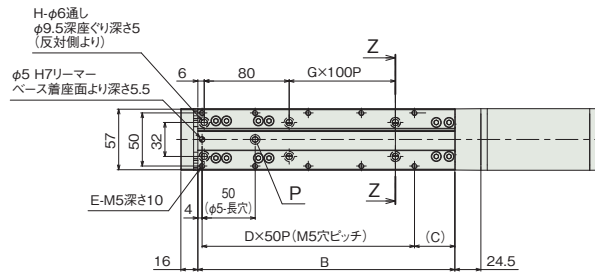
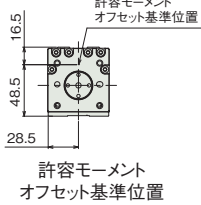
詳細図 P  
ベース長穴/テーブル長穴詳細



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



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	445
	ブレーキ有り	309.5	334.5	359.5	384.5	409.5	434.5	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

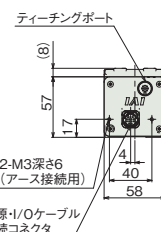
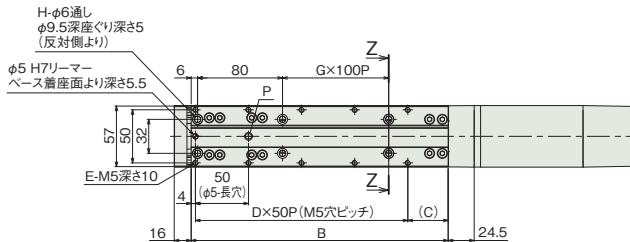
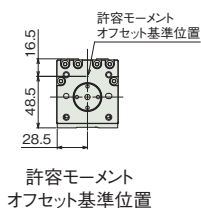
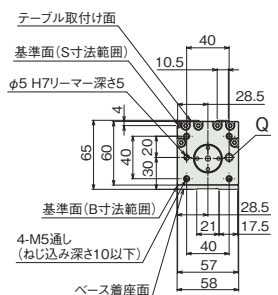
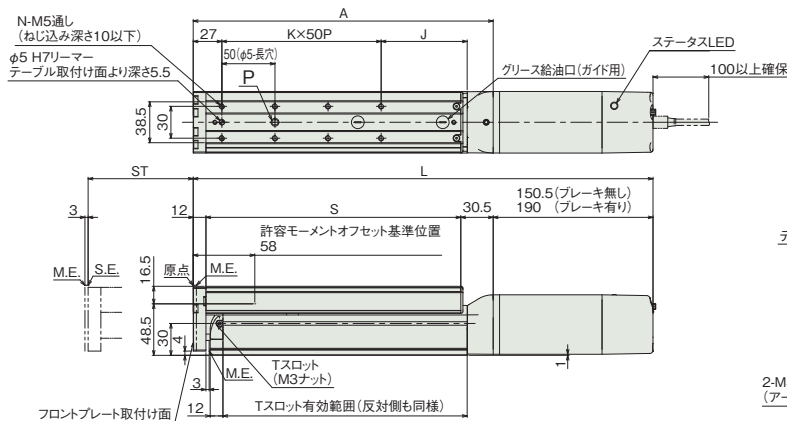
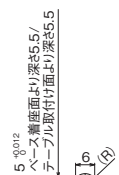
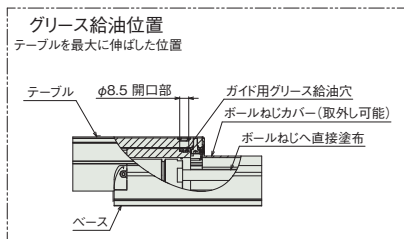
■ストローク別質量

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	3.0	3.2
	ブレーキ有り	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.4

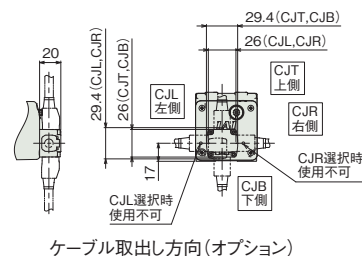
■RCP6S-TA6C(シングルブロック仕様)

(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



断面図 Z-Z  
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無し	308	333	358	383	408	433	458
	ブレーキ有り	347.5	372.5	397.5	422.5	447.5	472.5	497.5
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	3.3
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.6

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN	ECM					
				DV	CC	CIE	CIT	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		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMI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は、8-181ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覽表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# RCP6-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

# RCP6S-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅  
**60mm**

**24v**  
パルスモーター

■ 型式項目

	<b>TA6C</b>	<b>WA</b>	<b>42P</b>					<b>DB</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	対応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラー別置 コントローラー内蔵	WA   バッテリーレスアップ	42P   パルスモーター 42□サイズ	12   12mm 6   6mm 3   3mm	45 と 320   45mm と 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



水平

垂直

横立

天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	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>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-585	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-

(注) 型式表記は、オプション欄に[DB]を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6C		RCP6S-TA6C
		P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m) <b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613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1-321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、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-335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1-313ページをご確認ください。
- (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4-60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「ストローク別許容荷質量」をご確認ください。
- (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1-279ページをご確認ください。

4-435

RCP6/RCP6S-TA6C

メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	20	20	
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	15	20	20	
		最高速度(mm/s)	800	400	200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4	
定格加減速度(G)		0.3	0.3	0.3		
最高加減速度(G)		1	1	1		
垂直		可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	6	12
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	6	12	
	最高速度(mm/s)	680	400	200		
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4	
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.3	
最高加減速度(G)		0.5	0.5	0.5		
押付け	押付け時最大推力(N)	93	185	370		
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	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	
	Ma	169N・m
	Mb	242N・m
静的許容モーメント	Mc	137N・m
	Ma	49.5N・m
	Mb	70.7N・m
動的許容モーメント(注2)	Mc	40.0N・m
	Ma	49.5N・m
	Mb	70.7N・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 <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注2) 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。1-280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(mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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(mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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(mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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(mm/s)			
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(mm/s)			
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(mm/s)			
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		

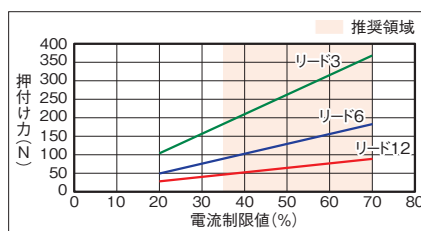
ストロークと最高速度

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>		
	高出力有効	400	365	285
6	高出力有効	340<280>	285<280>	
	高出力無効	200	185	140
3	高出力有効	170<140>	140	
	高出力無効			

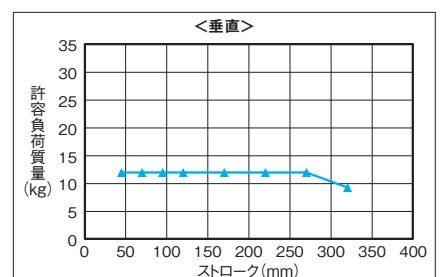
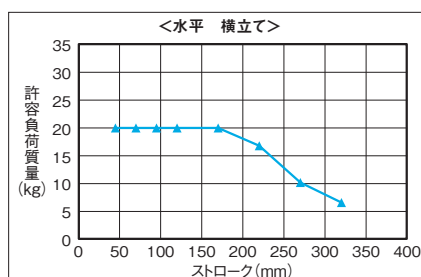
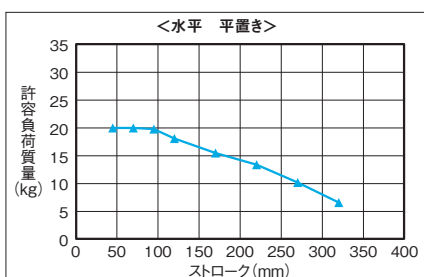
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

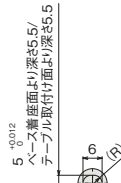
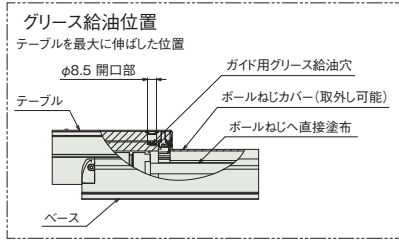


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

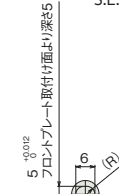
## ■RCP6-TA6C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(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。

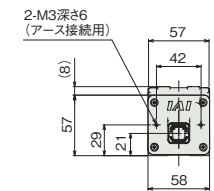
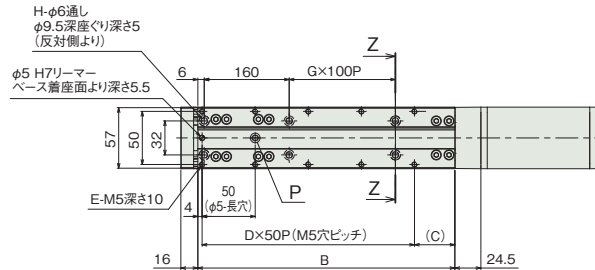
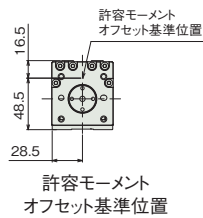
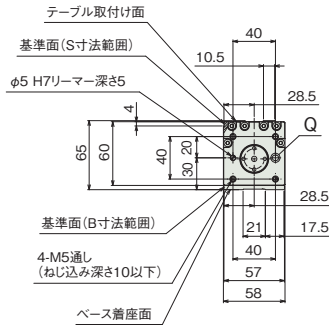
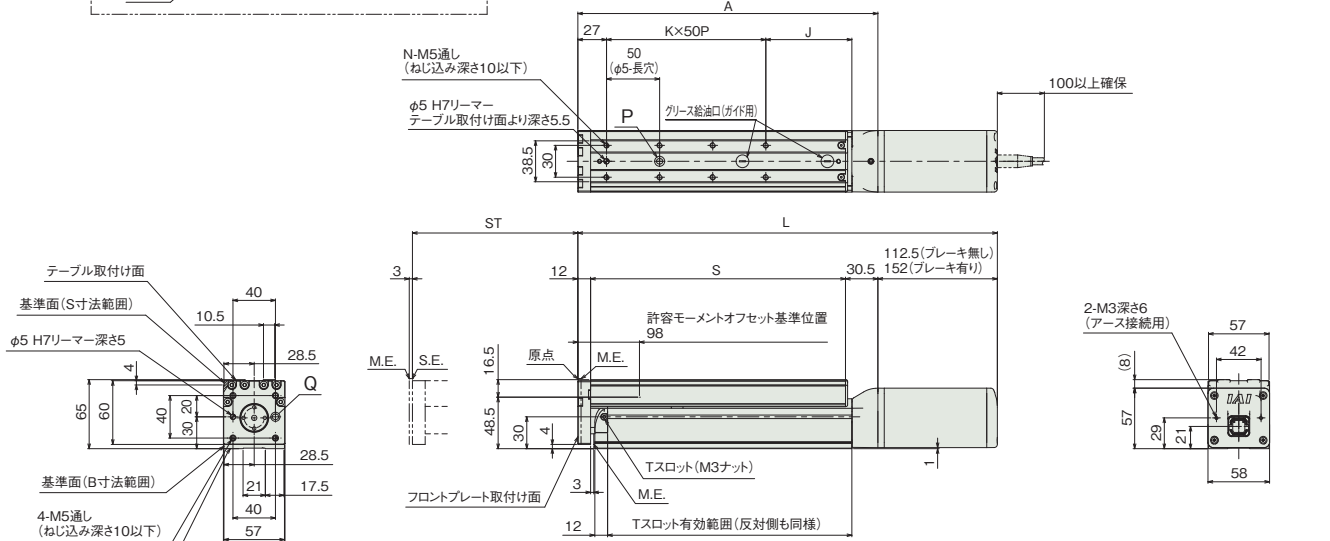
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



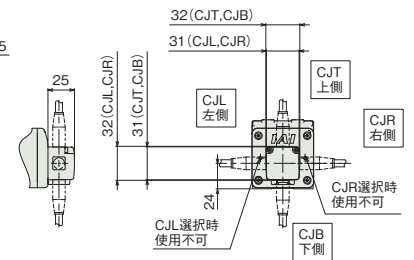
詳細図 P  
ベース長穴/テーブル長穴詳細



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



ケーブル取出し方向(オプション)

## ■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	ブレーキ無し	370	395	420	445	495	545	645
	ブレーキ有り	409.5	434.5	459.5	484.5	534.5	584.5	684.5
	A	257.5	282.5	307.5	332.5	382.5	432.5	532.5
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
S	215	240	265	290	340	390	440	490

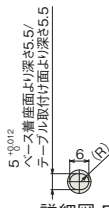
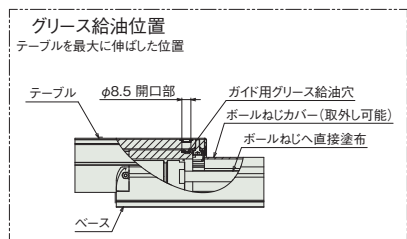
## ■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.9	3.0	3.2	3.3	3.7	4.0	4.6
	ブレーキ有り	3.1	3.3	3.4	3.6	3.9	4.2	4.9

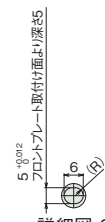
■RCP6S-TA6C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(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。

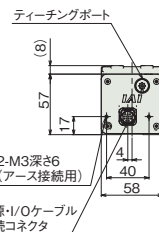
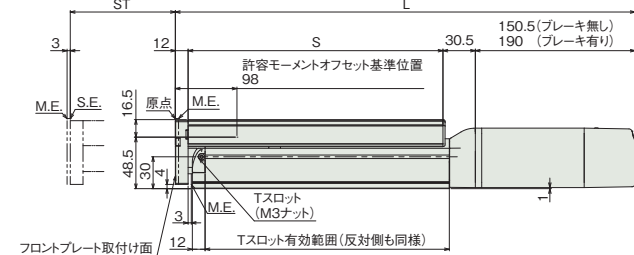
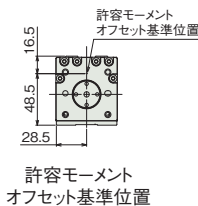
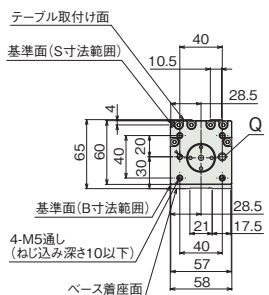
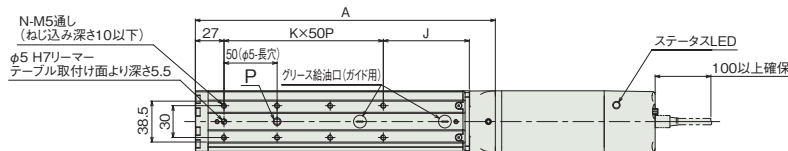
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



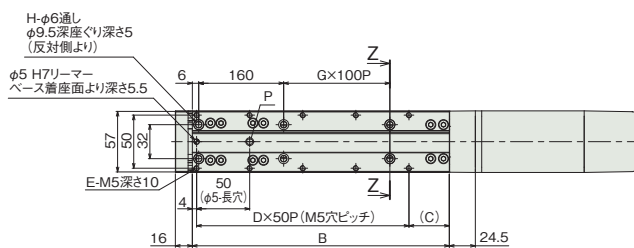
ベース長穴/テーブル長穴詳細



フロントプレート長穴詳細



断面図 Z-Z  
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	ブレーキ無し	408	433	458	483	533	633	683
	ブレーキ有り	447.5	472.5	497.5	522.5	572.5	622.5	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	4.4	4.8
	ブレーキ有り	3.2	3.4	3.6	3.7	4.0	4.4	5.0

■適応コントローラー

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN	ECM					
				DV	CC	CIE	CIT	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		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
(一覧表)

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# RCP6-TA7C

〈シングルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅  
**70mm**

**24v**  
パルスモーター

# RCP6S-TA7C

〈シングルブロック仕様〉

### 型式項目

	<b>TA7C</b>	<b>WA</b>	<b>56P</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/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラー別置 コントローラー内蔵	WA   バッテリーレスアップ	56P   パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	25 300 25mm 300mm	RCP6 P3 PCON MSEL 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



### 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>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-585	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-



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1-321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、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-335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1-313ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については4-60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1-279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-TA7C		RCP6S-TA7C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613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	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	10	12	15	15
水平	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	10	12	15	15	
	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	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
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	300	
		ストロークピッチ(mm)(注1)	50	50	50	50

(注1) ストローク25~200の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma: 115N・m	
	Mb: 115N・m	
	Mc: 229N・m	
動的許容モーメント(注2)	Ma: 44.7N・m	
	Mb: 44.7N・m	
	Mc: 89.1N・m	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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。1-280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(mm/s)							
0	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
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(mm/s)							
0	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
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(mm/s)							
0	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(mm/s)							
0	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	15	15	20	20	20	20
35	15	15	15	15	20	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(mm/s)					
0	0.3	0.7	0.3			
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(mm/s)					
0	0.3	0.7	0.3			
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(mm/s)					
0	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(mm/s)					
0	0.3	0.7	0.3			
0	15	15	20			
35	15	15	20			
70	15	15	18			
105	15	13	10			
140	6					

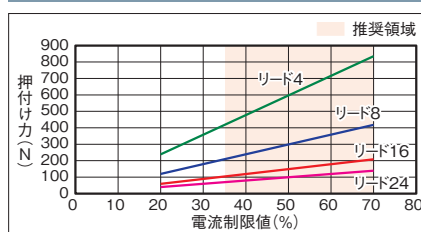
ストロークと最高速度

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>

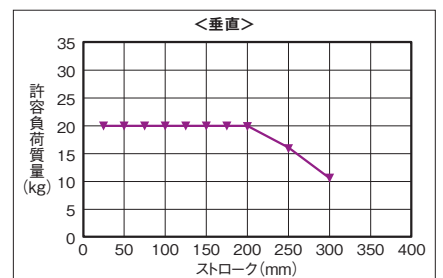
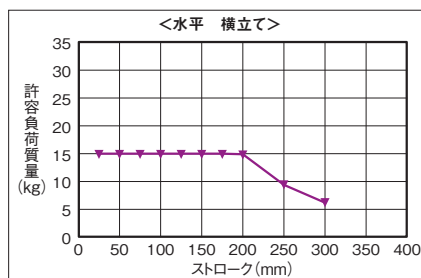
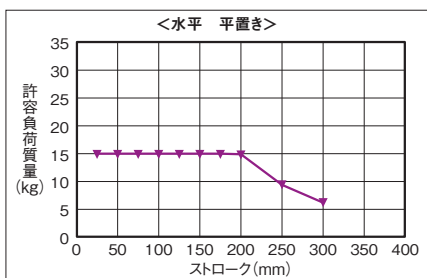
(単位はmm/s)

(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)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

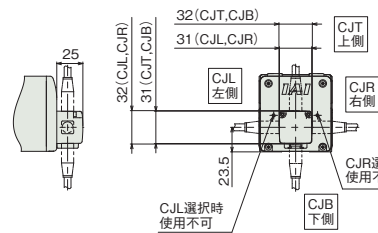
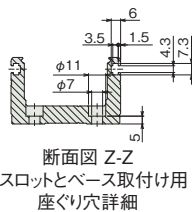
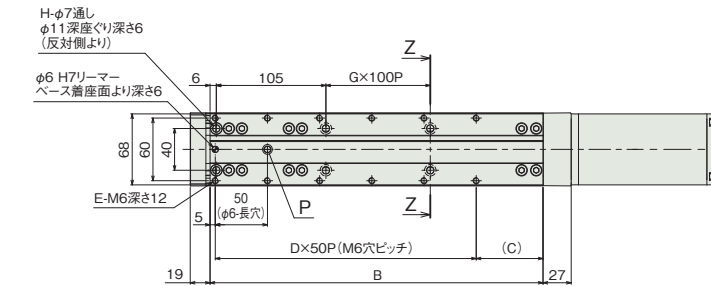
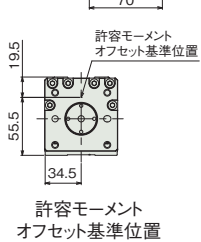
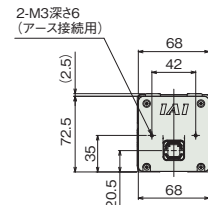
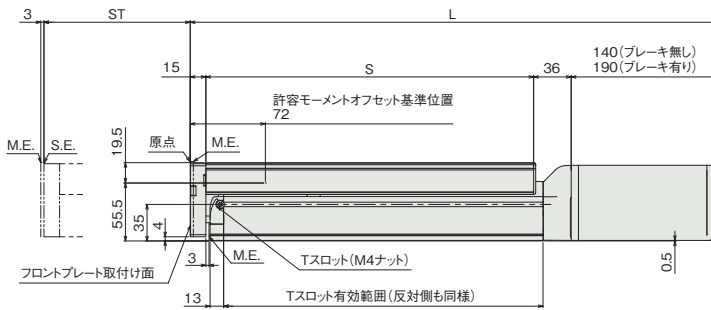
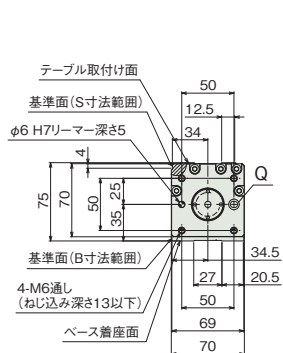
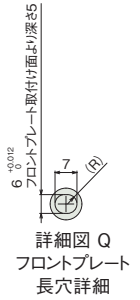
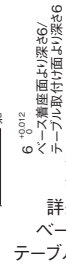
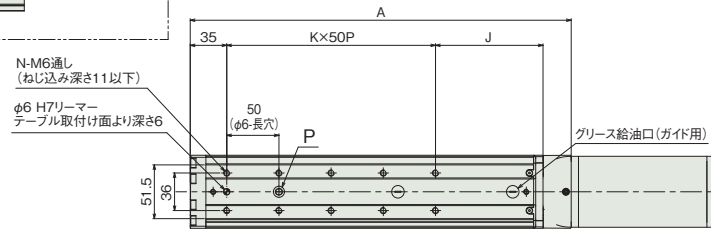
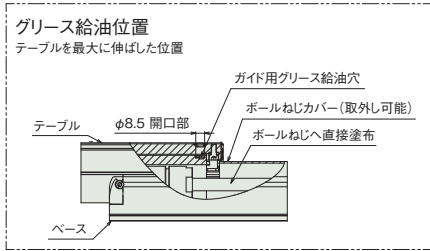
RCS4

RCS2

## ■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、揺動異常や部品破損の可能性が有ります。

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)

## ■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	605
	ブレーキ有り	380	405	430	455	480	505	530	555	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

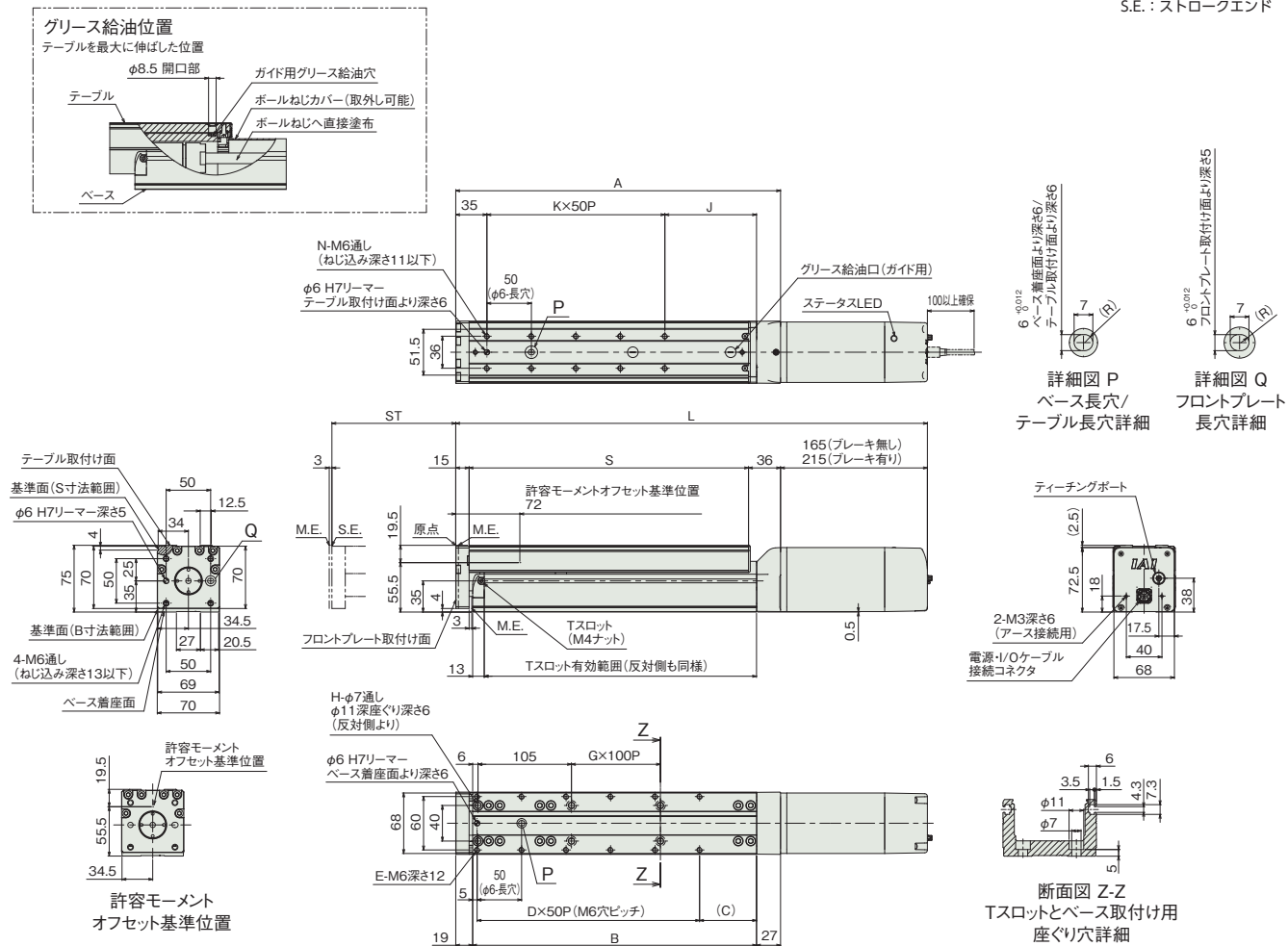
## ■ストローク別質量

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	5.4	5.8	6.3
	ブレーキ有り	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.7

■RCP6S-TA7C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(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	175	200	250	300	
L	プレーキ無し	355	380	405	430	455	480	505	530	580	630
	プレーキ有り	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)	プレーキ無し	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	6.0	6.4
	プレーキ有り	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.4	6.9

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM					
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	-	-	●	●	-	-	●	●	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# RCP6-TA7C

〈ダブルブロック仕様〉

# RCP6S-TA7C

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅  
**70mm**

**24v**  
パルスモーター

■型式項目

	<b>TA7C</b>	<b>WA</b>	<b>56P</b>					<b>DB</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/ I/Oタイプ		ケーブル長
RCP6 RCP6S	コントローラー別置 コントローラー内蔵	WA   バッテリーレスアップ	56P   パルスモーター 56□サイズ	16   16mm 8   8mm 4   4mm	40   40mm 390   390mm	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立

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>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-585	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA7C		RCP6S-TA7C
		P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「R」=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4-613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1-321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、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-335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1-313ページをご確認ください。
- (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4-60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1-279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	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	25	30	30
最大可搬質量(kg) (高出力無効)		22	30	30	
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	420	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	7	16	24
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	12	20
		最高速度(mm/s)	560	350	210
速度/加減速度	最低速度(mm/s)	20	10	5	
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.5
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	
	押付け	押付け時最大推力(N)	209	418	836
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	7	16	24	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	390	390	390	
		ストロークピッチ(mm) (注1)	50	50	50

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma	620N・m
	Mb	620N・m
	Mc	458N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma	196N・m
	Mb	196N・m
	Mc	145N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280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 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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 (mm/s)					
速度	加速度 (G)					
(mm/s)	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 (mm/s)					
速度	加速度 (G)					
(mm/s)	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 (mm/s)					
速度	加速度 (G)					
(mm/s)	0.3					
0	30	26	20			
35	30	26	20			
70	25	18	20			
105	20	12	10			

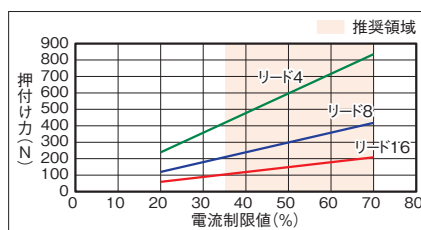
ストロークと最高速度

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

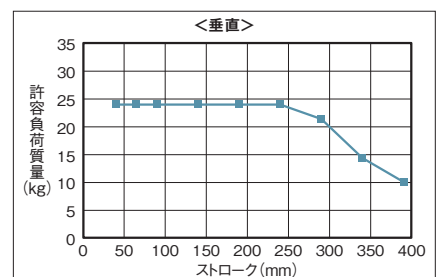
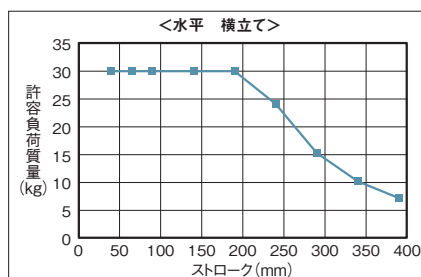
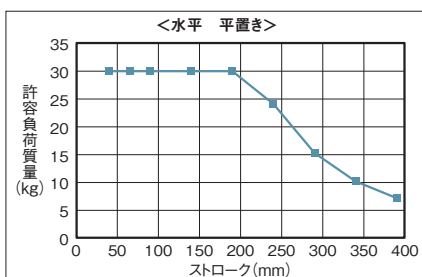
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

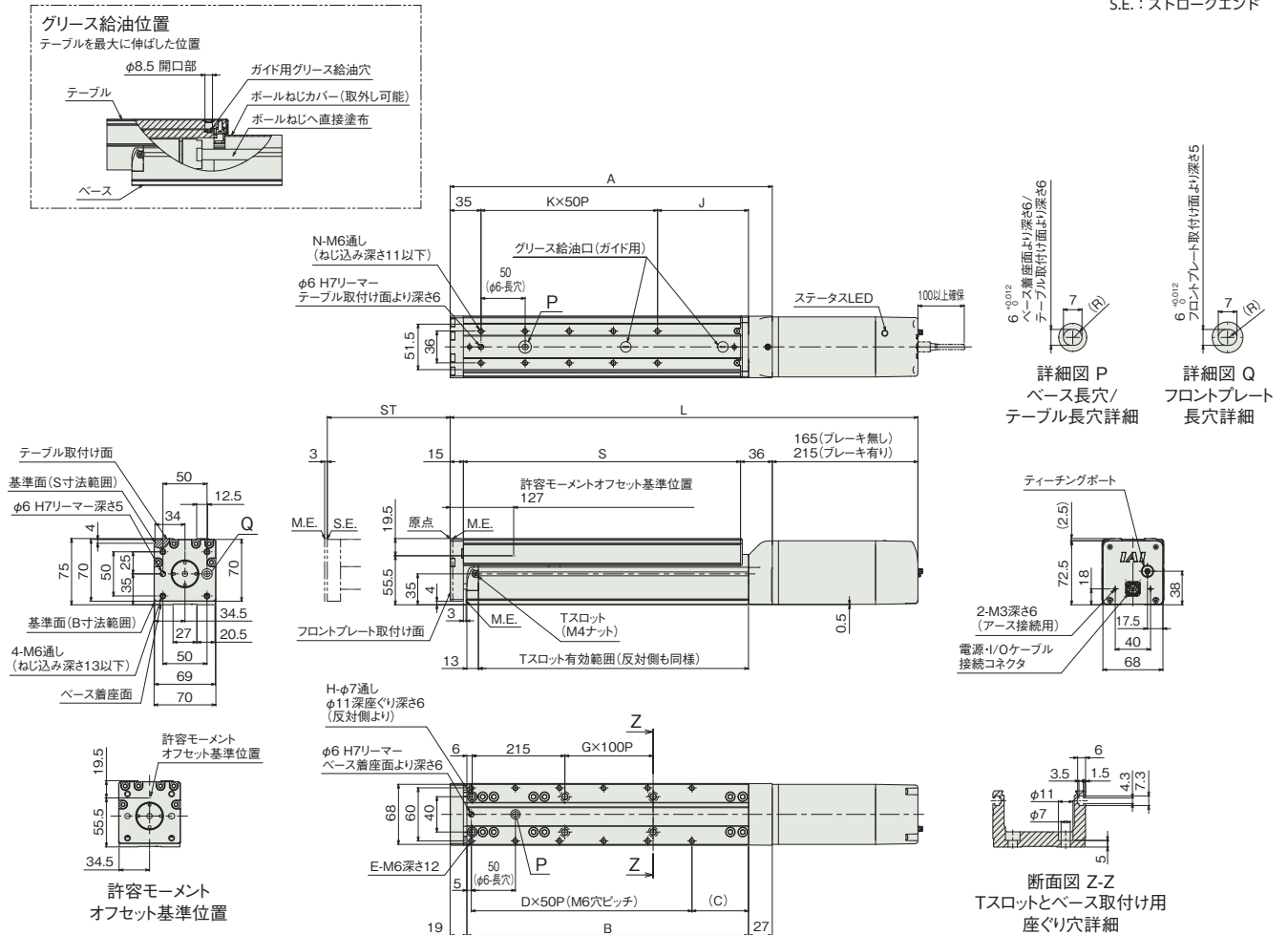
RCS2



■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



■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
L	プレーキ無し	480	505	530	580	630	680	730	780	830
	プレーキ有り	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)	プレーキ無し	5.5	5.7	5.9	6.4	6.8	7.3	7.7	8.1	8.6
	プレーキ有り	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

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								その他					
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V (ML3,SSN,ECMIは8)	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# RCP6-TA4R

〈シングルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**40mm**

**24v**  
パルスモーター

# RCP6S-TA4R

〈シングルブロック仕様〉

## ■型式項目

	<b>TA4R</b>	<b>WA</b>	<b>35P</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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	WA	バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 25mm 150 150mm (25mm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



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
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>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	<b>CJO</b>	4-585	-
モーター左折返し仕様(注1)	<b>ML</b>	4-594	-
モーター右折返し仕様(注1)	<b>MR</b>	4-594	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4R			RCP6S-TA4R		
		P3	P5	SE	P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-	-	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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 「R-B」=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4-613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1-321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1-313ページをご確認ください。
- (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4-60ページの説明をご確認ください。
- (5) テーブルの変位量は、取扱説明書をご確認ください。
- (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」をご確認ください。
- (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1-279ページをご確認ください。



メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	4	5	5
水平	速度/加減速度	最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3	4	5	5
		最高速度(mm/s)	980	785	390	195
	最低速度(mm/s)	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
	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	
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/s <sup>2</sup>
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。1-280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(mm/s)					
0	3	3	3	3	1	1
140	3	3	3	3	1	1
280	3	3	3	3	1	1
420	3	3	3	3	1	1
560	3	3	3	3	1	1
700		3	3	3		1
840			3	2.5		
980				1.5		

リード10

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	4	4	4	4	2.5	2.5
85	4	4	4	4	2.5	2.5
175	4	4	4	4	2.5	2.5
260	4	4	4	4	2.5	2.5
350	4	4	4	4	2.5	2.5
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(mm/s)					
0	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5
175	5	5	5	5	5	5
215	5	5	5	5	5	5
260	5	5	5	4.5	5	5
305	5	5	5	4	4.5	4.5
350	5	5	4	3.5	4	2
390	5	5	4	3	1.5	1

リード2.5

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	5	5	5	5	10	9
20	5	5	5	5	10	9
40	5	5	5	5	10	9
65	5	5	5	5	10	9
85	5	5	5	5	10	9
105	5	5	5	5	10	8
130	5	5	5	5	4.5	10
150	5	5	5	5	4	9
175	5	5	5	4	3.5	7
195	5	5	5	4	3	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(mm/s)					
0	3	3	3	3	1	1
140	3	3	3	3	1	1
280	3	3	3	3	1	1
420	3	3	3	3	1	1
560	2.5	2	0.75			
700		1.5				
840			1			

リード10

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	4	4	4	4	2.5	2.5
85	4	4	4	4	2.5	2.5
175	4	4	4	4	2.5	2.5
260	4	4	4	4	2.25	2.25
350	4	4	4	4	1.5	1.5
435	4	3.5	1			
525		2				

リード5

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5
175	5	5	5	4.5	5	5
215	5	5	5	4	5	5
260	5	5	5	2.5		

リード2.5

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	5	5	5	5	9	9
20	5	5	5	5	9	9
40	5	5	5	5	9	9
65	5	5	5	5	9	9
85	5	5	5	5	7.5	7.5
105	5	5	5	5	6	6
130	5	5	5	4	5	4

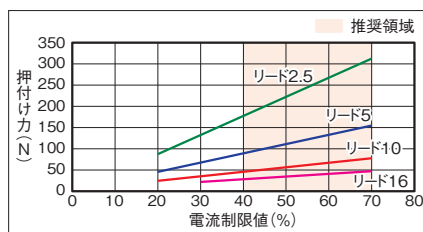
ストロークと最高速度

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

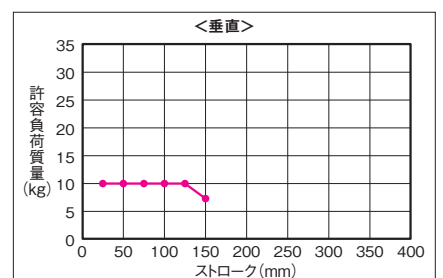
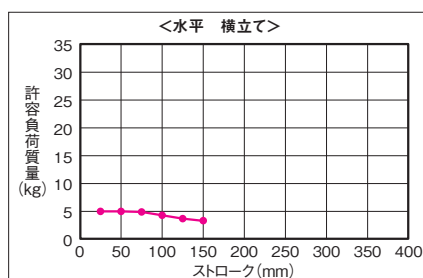
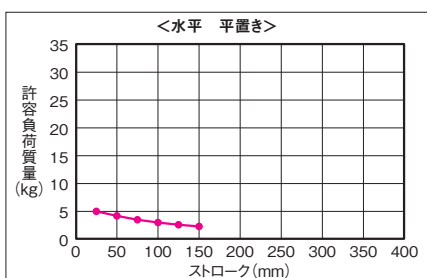
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

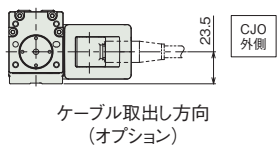
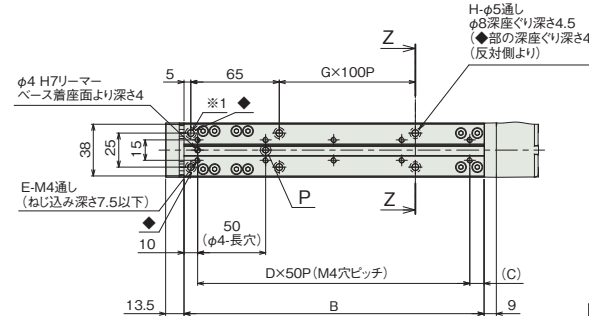
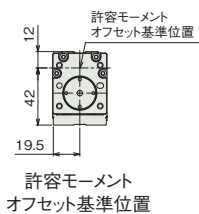
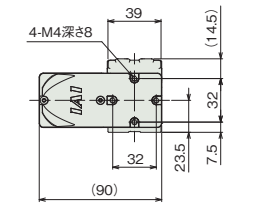
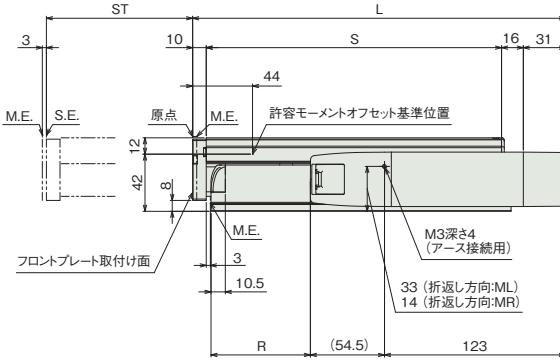
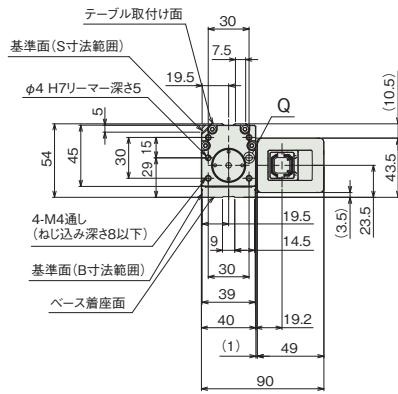
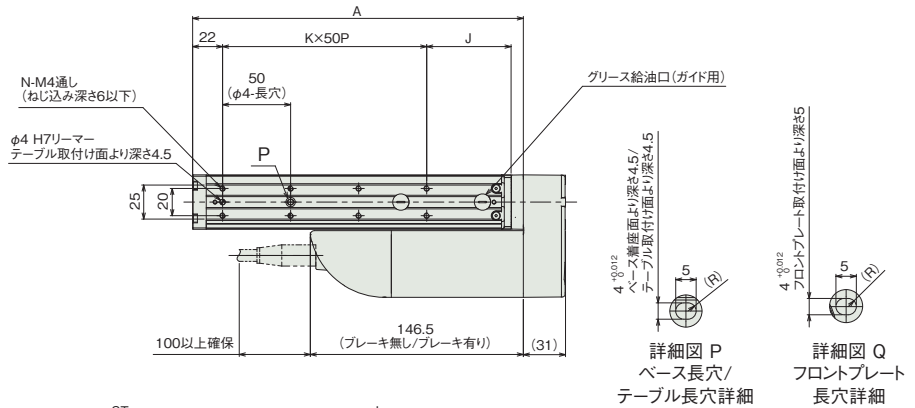
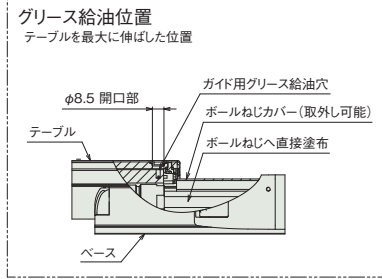


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA4R (シングルブロック仕様)

※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付け用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
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

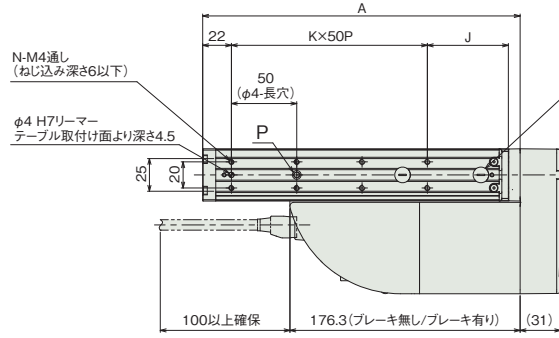
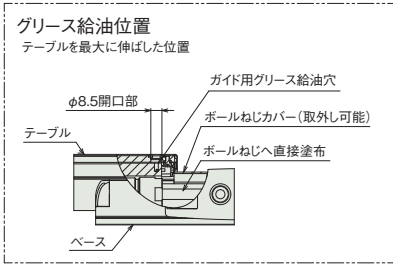
■ストローク別質量

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	1.8
	ブレーキ有り	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8

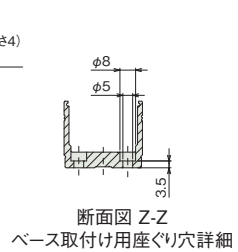
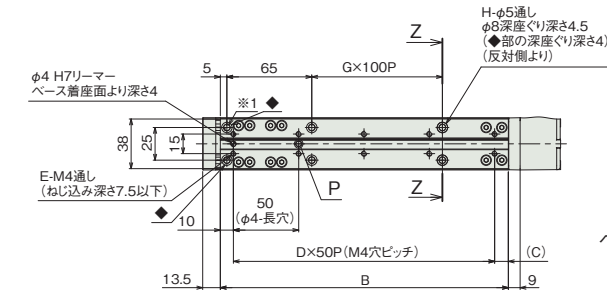
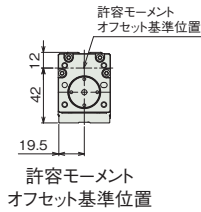
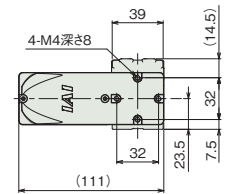
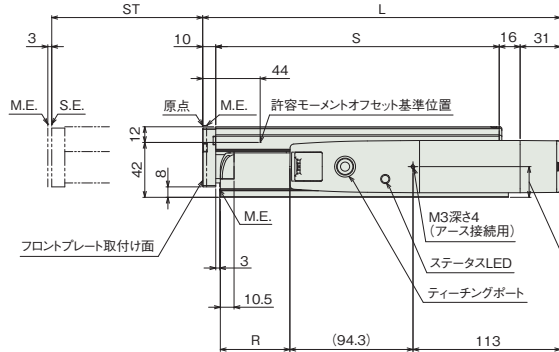
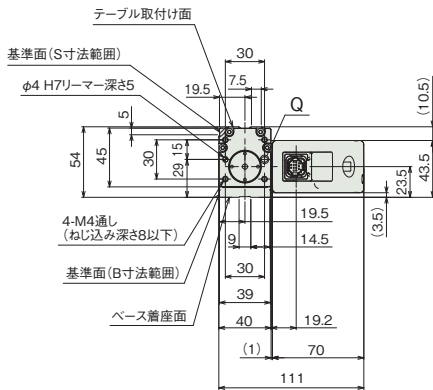
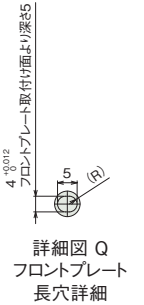
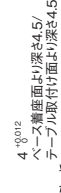
■RCP6S-TA4R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付け用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



グリース給油口(ガイド用)



■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
	ブレーキ有り	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN	ECM				
				DV	CC	CIE	CIT	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		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS2

# RCP6-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

# RCP6S-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm	バッテリーレスアプン	モーター折返し	本体幅 40mm	24v パルスモーター
-------	------------	---------	----------	-------------

## 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	TA4R	WA	35P	10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	40   40mm 240   240mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照
RCP6S	コントローラ内蔵		WA	35P					



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



## ストローク別価格表 (標準価格)

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

## オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(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。

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 張出し負荷は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-60 ページの説明をご確認ください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-279 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-TA4R			RCP6S-TA4R
		P3	P5	SE	
標準タイプ	P(1m)	-	-	-	-
	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエータ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4-613ページをご参照ください。

メインスペック

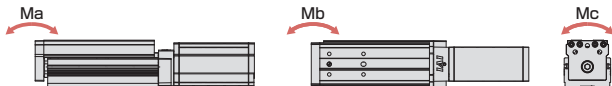
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	8	10	10
水平	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	10	10
		最高速度(mm/s)	700	390	195
	最低速度(mm/s)	13	7	4	
	定格加減速度(G)	0.7	0.3	0.3	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	2.5	5	10
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2.5	5	9
		最高速度(mm/s)	525	390	195
	最低速度(mm/s)	13	7	4	
	定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.1	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	2.5	5	10
押付け	押付け時最大推力(N)	77	155	310	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	240	240	240	
	ストロークピッチ(mm)(注2)	50	50	50	

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma	76.8N・m
	Mb	110N・m
	Mc	50.5N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma	23.9N・m
	Mb	34.1N・m
	Mc	15.7N・m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		-
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280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				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	8	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				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	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	2

リード2.5

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	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		
	加速度(G)					
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3			
0	8	6	2.5			
85	8	6	2.5			
175	8	6	2.5			
260	8	6	2.25			
350	7	5	1.5			
435	5	3.5	1			
525		1.5				

リード5

姿勢	水平			垂直		
	加速度(G)					
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3			
0	10	8	5			
40	10	8	5			
85	10	8	5			
130	9	8	5			
175	9	6	4.5			
215	9	6	4			
260	8	5	2.5			

リード2.5

姿勢	水平			垂直		
	加速度(G)					
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3			
0	10	8	9			
20	10	8	9			
40	10	8	9			
65	9	8	9			
85	9	6	7.5			
105	9	6	6			
130	8	5	4			

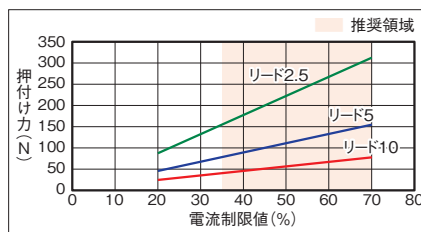
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	40~190(mm)		240(mm)
		最高速度(mm/s)		
10	高出力有効	700<525>		680<525>
	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		170
	高出力無効	130		

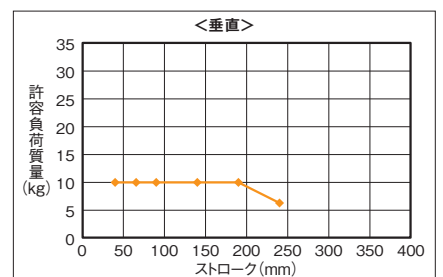
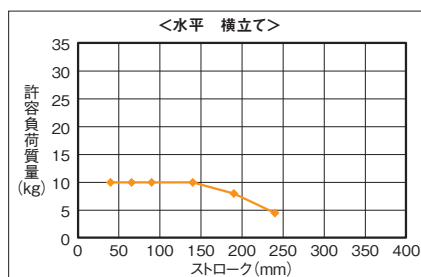
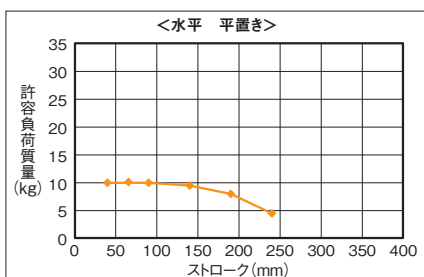
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

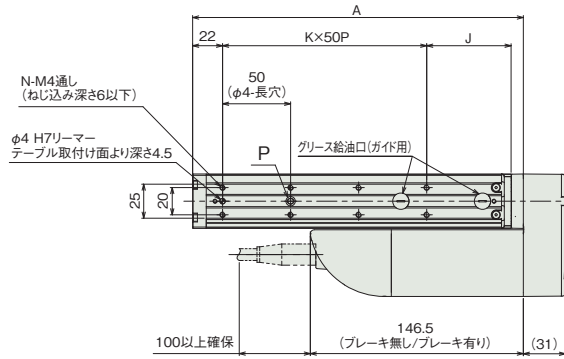
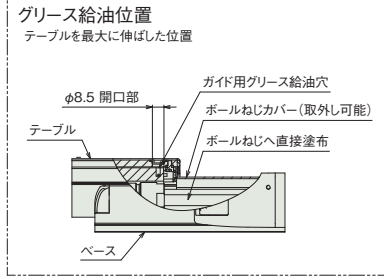
RCS4

RCS2

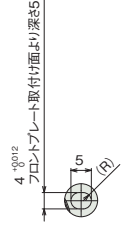
■RCP6-TA4R(ダブルブロック仕様)

(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。

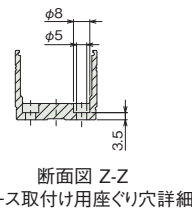
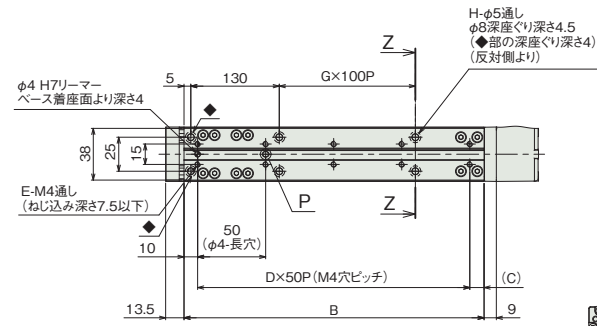
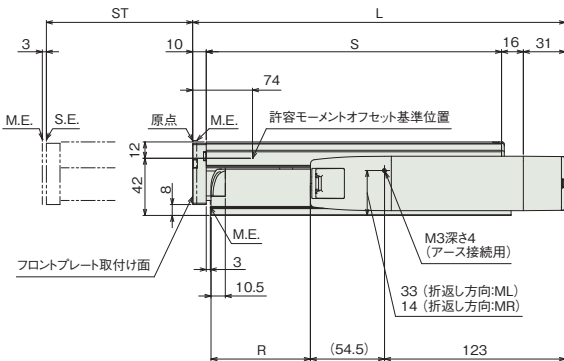
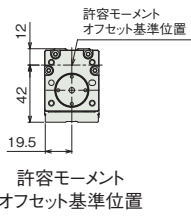
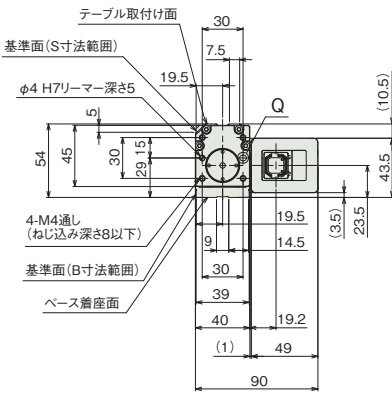
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



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



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

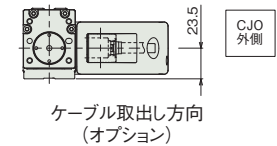
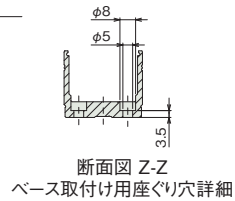
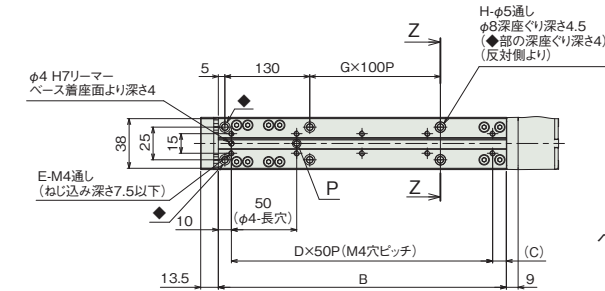
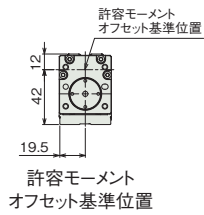
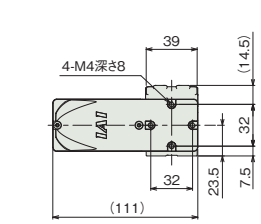
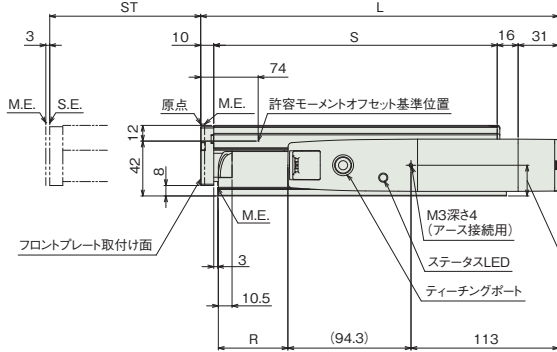
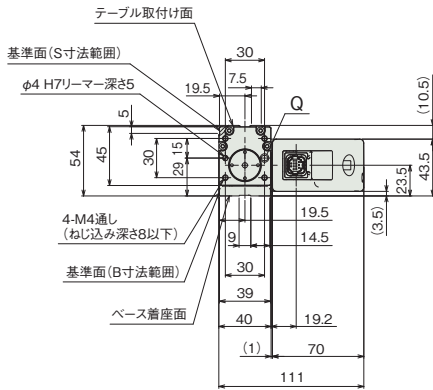
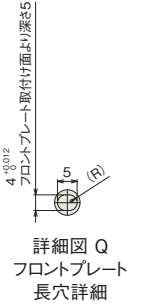
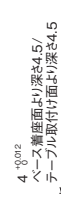
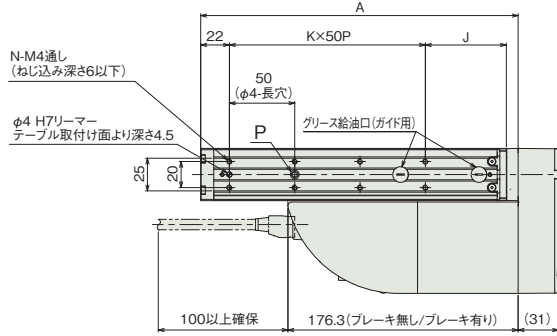
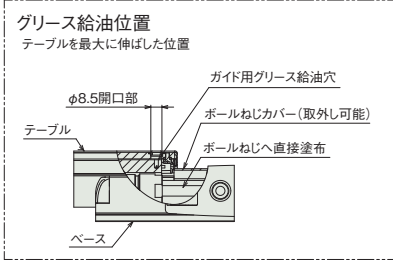
■ストローク別質量

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	2.4
	ブレーキ有り	1.8	1.9	1.9	2.1	2.5

■RCP6S-TA4R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(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有ります。  
(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
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

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM						
				DV	CC	CIE	CIT	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		※選択	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-
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。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS2

# RCP6-TA6R

〈シングルブロック仕様〉



# RCP6S-TA6R

〈シングルブロック仕様〉

## ■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	TA6R	WA	42P	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 25mm 200 200mm (25mm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。



### 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6R			RCP6S-TA6R		
		P3	P5	SE	P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-	-	-	-
	S(3m)	-	-	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-	-	-
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4-613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1-321ページをご確認ください。
- (3) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-335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1-313ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については4-60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1-279ページをご確認ください。



メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	5	8	10	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	8	10	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	800	400	200
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	1	0.5	0.3	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1	3	6	12
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	1	3	6	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	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
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 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。1-280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 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	1	1	1
160	5	5	5	5	5	1	1	1
320	5	5	5	5	5	1	1	1
480		5	5	5	5		1	1
640		5	5	5	5		1	1
800			5	4.5	4			1
960				3.5	2			
1120					1.5			

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	8	7	6	3	3	3
80	8	8	8	7	6	3	3	3
200	8	8	8	7	6	3	3	3
320	8	8	8	7	6	3	3	3
440	8	8	8	7	6	3	3	3
500		8	8	7	6		3	3
560		8	8	6	4		3	2.5
680		8	7	4	2.5		2	1.5
800			5	2	1			

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	7	6	6	6
40	10	10	9	8	7	6	6	6
100	10	10	9	8	7	6	6	6
160	10	10	9	8	7	6	6	6
220	10	10	9	8	7	6	6	6
250	10	10	9	8	7	6	6	5.5
280	10	10	9	8	7	6	5.5	5
340	10	10	9	8	7	6	4.5	4
400	10	9	8	7	6	4.5	3.5	3

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	7	12	12	10
20	10	10	10	8	7	12	12	10
50	10	10	10	8	7	12	12	10
80	10	10	10	8	7	12	12	10
110	10	10	10	8	7	12	12	10
125	10	10	10	8	7	12	12	10
140	10	10	10	8	7	12	12	10
170	10	10	8	7	6	5	5	5
200	10	8	7	6	4	4	4	4

■高出力設定無効(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 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	5	5	1	
160	5	5	1	
320	4.5	4.5	1	
480	4	4	1	
640	3	3	0.75	
800		2		

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	8	7	3	
80	8	7	3	
200	8	7	3	
320	8	7	3	
440	7	6	2	
500	6.5	4.5	1.5	
560	6	3	1	
680	3	1		

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	6	
40	10	8	6	
100	10	8	6	
160	10	8	6	
220	10	8	4	
250	9	8	3	
280	8	8	2	
340	6	3		

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	12	
20	10	8	12	
50	10	8	12	
80	10	8	12	
110	10	8	9	
125	9	8	7	
140	8	8	5	
170	7	6		

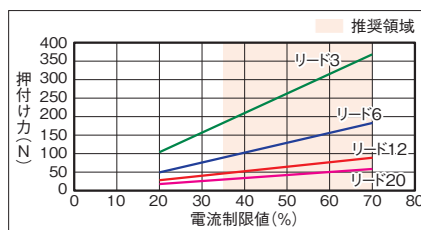
ストロークと最高速度

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

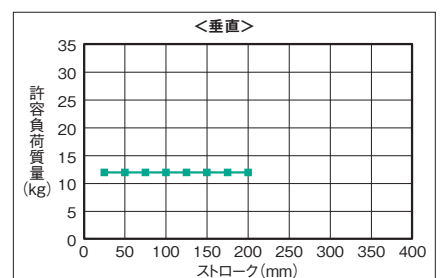
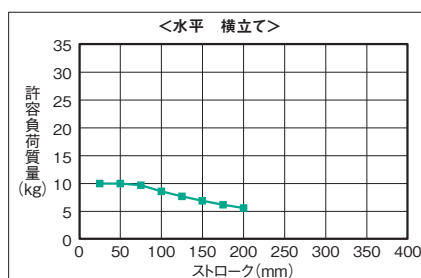
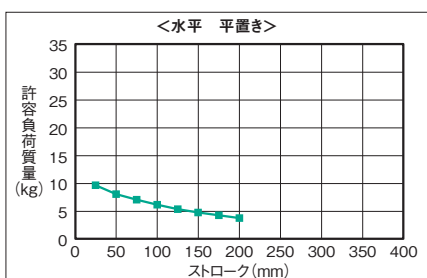
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

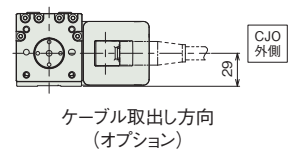
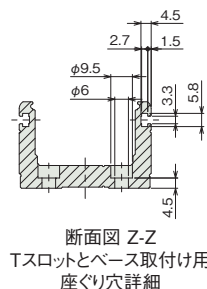
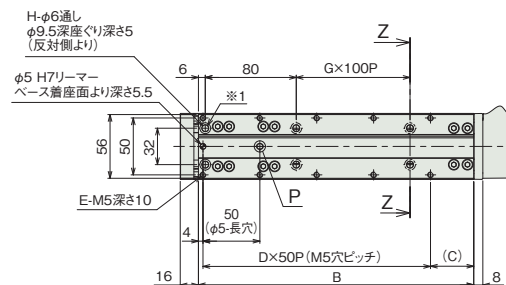
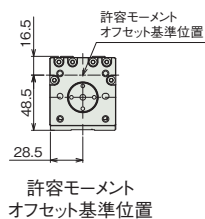
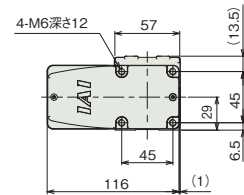
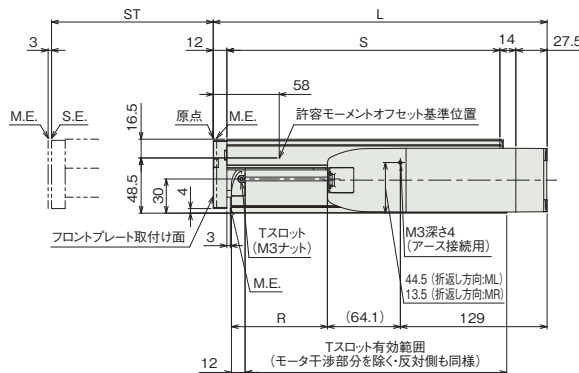
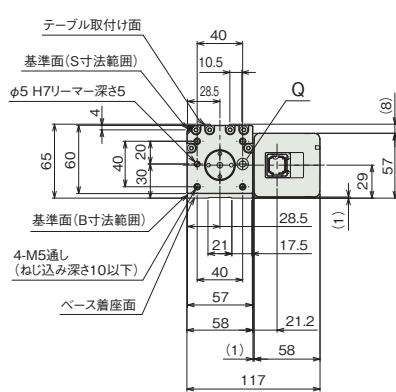
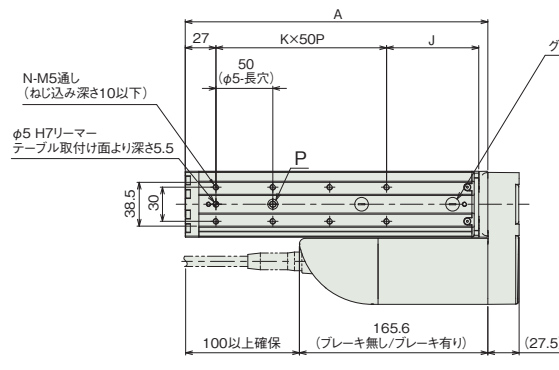
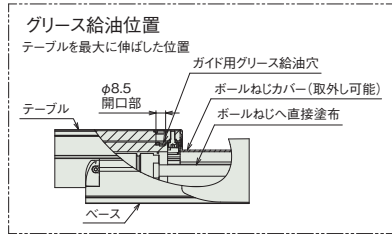


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA6R(シングルブロック仕様)

※1 25/50ストロークの場合、上面取付け用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、揺動異常や部品破損の可能性が有ります。  
(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



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	168.5	193.5	218.5	243.5	268.5	293.5	318.5	343.5
A	141	166	191	216	241	266	291	316
B	117	142	167	192	217	242	267	292
C	13	38	13	38	13	38	13	38
D	2	2	3	3	4	4	5	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12
G	0	0	0	0	1	1	1	1
H	4	4	4	4	6	6	6	6
J	56	81	56	81	56	81	56	81
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
R	-40.6	-15.6	9.4	34.4	59.4	84.4	109.4	134.4
S	115	140	165	190	215	240	265	290

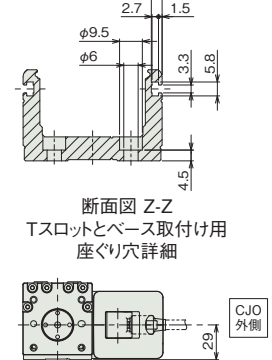
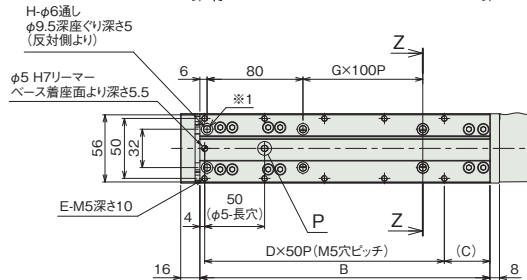
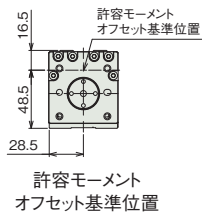
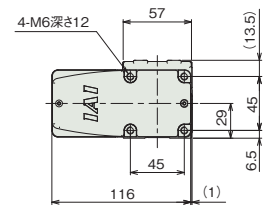
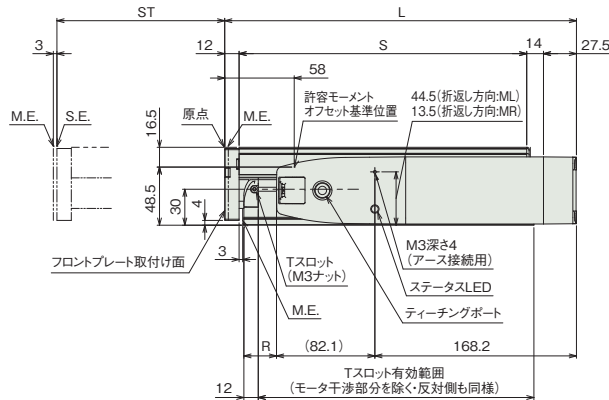
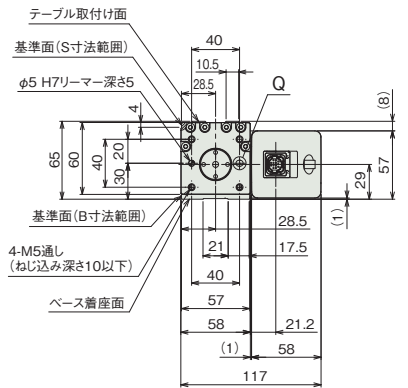
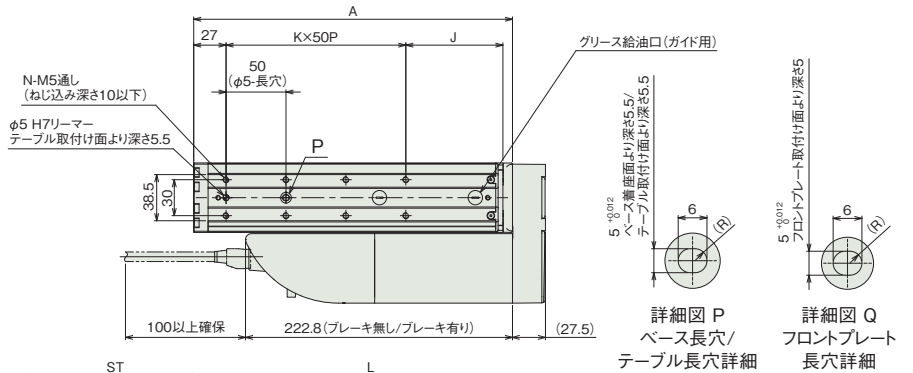
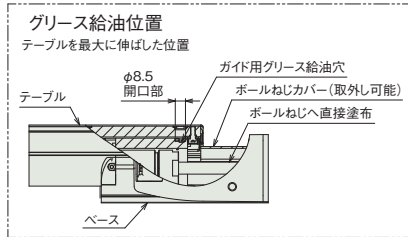
■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量(kg)	ブレーキ無し	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.5
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.5

■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



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)	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6
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

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN	ECM				
				DV	CC	CIE	CIT	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		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS2

# RCP6-TA6R

〈ダブルブロック仕様〉

# RCP6S-TA6R

〈ダブルブロック仕様〉

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

■ 型式項目		TA6R	WA	42P					DB
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ		ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	12   12mm 6   6mm 3   3mm	45   45mm 320   320mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ		N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(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		RCP6S-TA6R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(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。  
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「R-B」=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4-613ページをご参照ください。

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-321ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-335ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については4-60ページの説明をご確認ください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は1-279ページをご確認ください。

メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3		
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	15	20	20	
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	15	20	20	
		最高速度 (mm/s)	800	400	200	
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4	
定格加減速度 (G)		0.3	0.3	0.3		
最高加減速度 (G)		1	1	1		
垂直		可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	6	12
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	6	12	
	最高速度 (mm/s)	680	400	200		
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4	
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.3	
最高加減速度 (G)		0.5	0.5	0.5		
押付け	押付け時最大推力 (N)	93	185	370		
	押付け時最高速度 (mm/s)	20	20	20		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	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	
	Ma	169N・m
	Mb	242N・m
静的許容モーメント	Mc	137N・m
	Ma	49.5N・m
	Mb	70.7N・m
動的許容モーメント (注3)	Mc	40.0N・m
	Ma	49.5N・m
	Mb	70.7N・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 <sup>2</sup>	
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。1-280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 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
	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	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 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
	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 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
	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	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 (mm/s)			
速度	加速度 (G)			
	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 (mm/s)			
速度	加速度 (G)			
	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 (mm/s)			
速度	加速度 (G)			
	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		

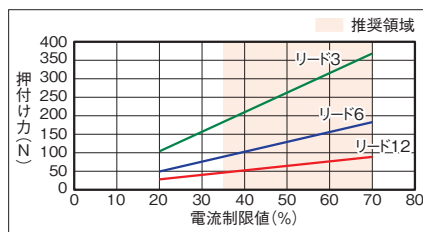
ストロークと最高速度

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	

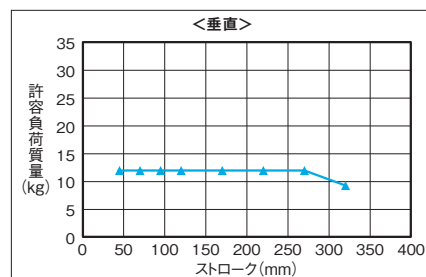
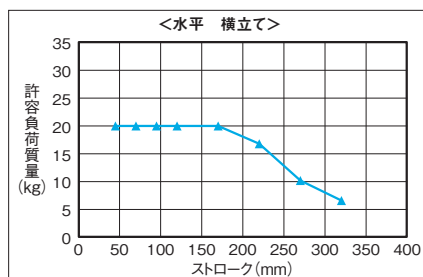
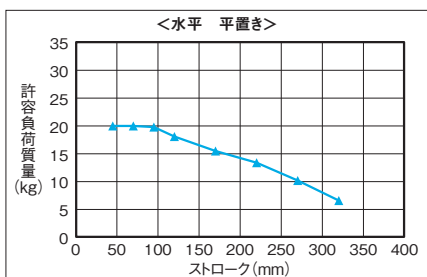
(単位はmm/s)

(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)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

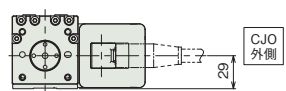
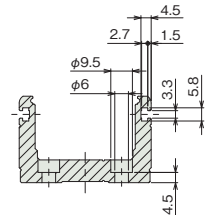
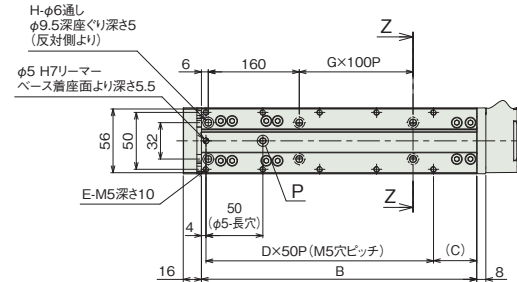
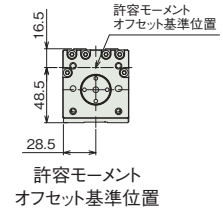
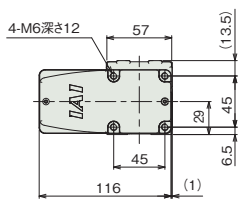
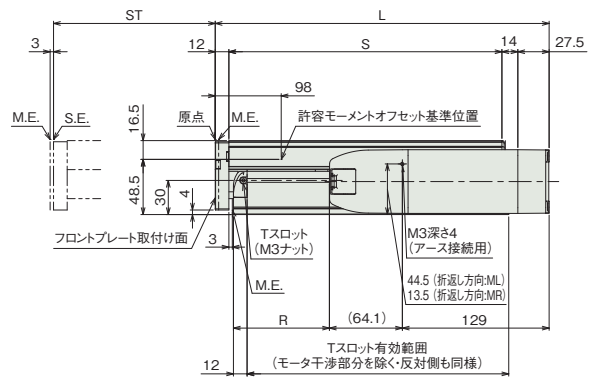
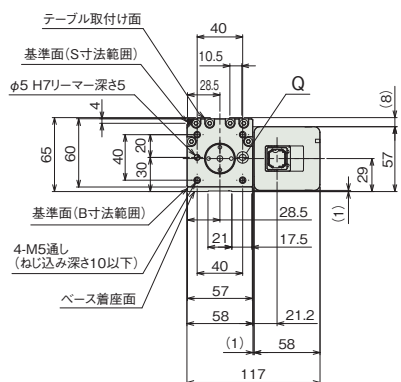
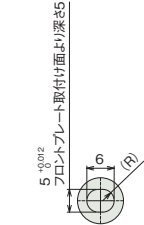
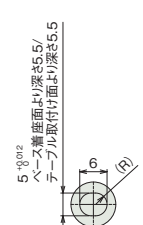
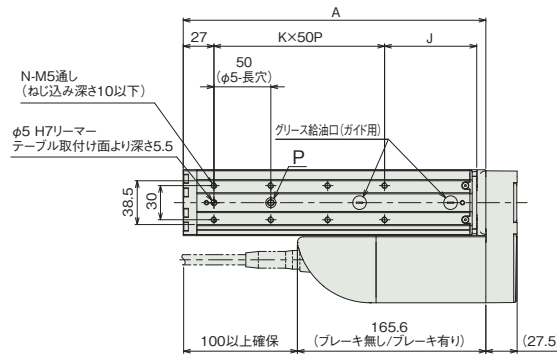
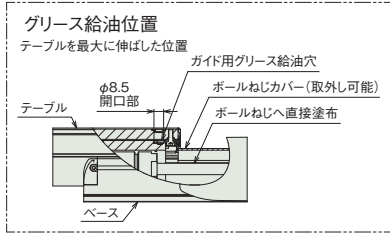
オプション

ケーブル型式

■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有ります。  
(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	45	70	95	120	170	220	270	320
L	268.5	293.5	318.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
A	241	266	291	316	366	416	466	516
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
R	59.4	84.4	109.4	134.4	184.4	234.4	284.4	334.4
S	215	240	265	290	340	390	440	490

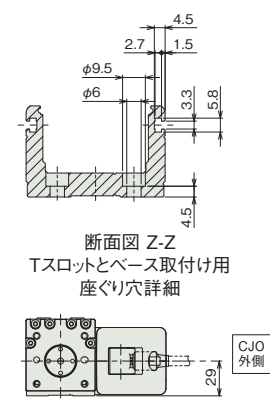
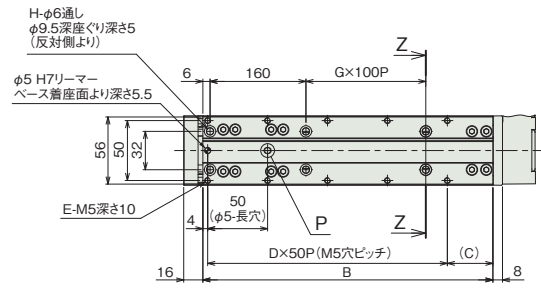
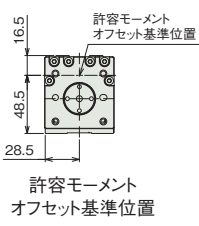
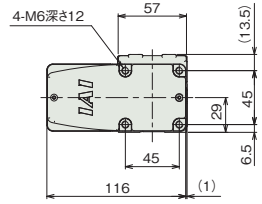
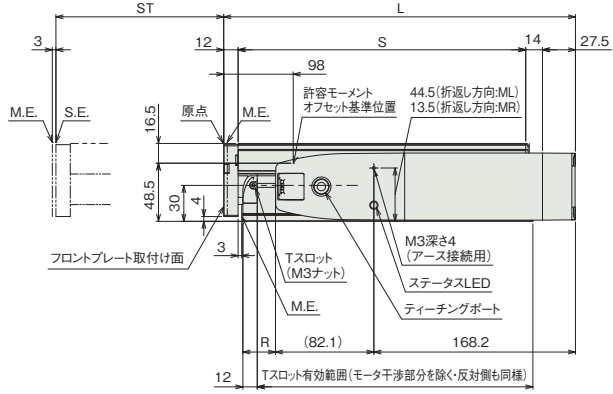
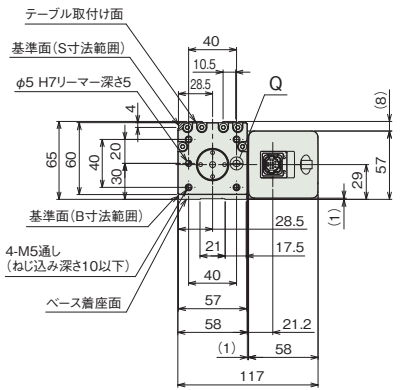
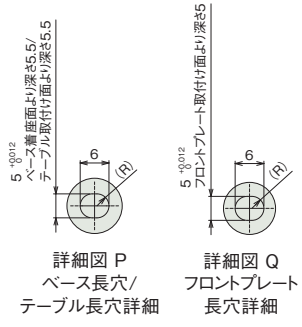
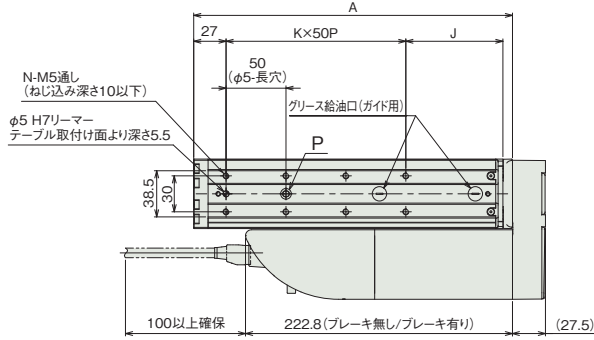
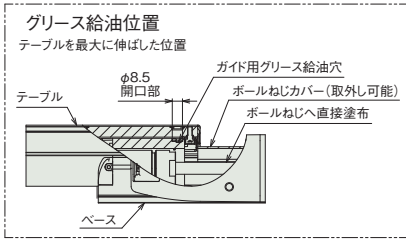
■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.2	3.4	3.5	3.7	4.0	4.7	5.0
	ブレーキ有り	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.7	5.0

■RCP6S-TA6R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(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	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	5.1
	ブレーキ有り	3.4	3.6	3.7	3.9	4.2	4.5	5.2

■適応コントローラ

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

名称	外観	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								その他							
				DV	CC	CIE	CIT	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		※選択	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195		
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「電表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS2

# RCP6-TA7R

〈シングルブロック仕様〉

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

# RCP6S-TA7R

〈シングルブロック仕様〉

## 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	TA7R	WA バッテリーレスアプソ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	25 25mm 300 300mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-
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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA7R		RCP6S-TA7R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご確認ください。



- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご確認ください。
  - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご確認ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-321ページをご確認ください。
  - RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-335ページをご確認ください。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご確認ください。
  - 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については4-60ページの説明をご確認ください。
  - テーブルの変位量は、取扱説明書をご確認ください。
  - 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご確認ください。
  - 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は1-279ページをご確認ください。



メインスペック

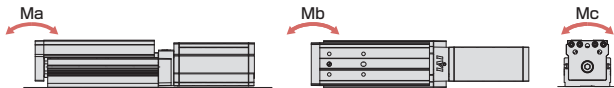
項目		内容					
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	10	12	15	15	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	10	12	15	15	
		最高速度(mm/s)	1080	700	420	210	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	30	20	10	5	
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	1	1	
		最高加減速度(G)	1	1	1	1	
		可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	7	16	20
			最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	5	12	20
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	860	560	350	210		
	最低速度(mm/s)	30	20	10	5		
垂直	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		
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	20		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
	ブレーキ保持力(kgf)	3	7	16	20		
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25		
	最大ストローク(mm)	300	300	300	300		
		ストロークピッチ(mm)(注2)	50	50	50	50	

(注2) ストローク25~200の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma: 115N・m	
	Mb: 115N・m	
	Mc: 229N・m	
動的許容モーメント(注3)	Ma: 44.7N・m	
	Mb: 44.7N・m	
	Mc: 89.1N・m	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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。1-280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				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	8	3	3	3
200	10	10	10	8	8	3	3	3
420	10	10	10	8	8	3	3	3
640		10	10	7	6		3	2.5
860		7	5	4	2		1	0.5
1080			2	0.5				

リード16

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	12	10	10	7	7	7
140	12	12	12	10	10	7	7	7
280	12	12	12	10	10	7	7	6
420	12	12	12	10	8	6	5	4
560	12	10	7	5		3	1.5	
700	9	4	1					

リード8

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	15	15	15	16	14	12
70	15	15	15	15	15	16	14	12
140	15	15	15	15	12	16	14	10
210	15	15	15	12	10	12	10	8
280	15	15	12	10	8	9	7	6
350	12	10	8		4			
420	8							

リード4

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	15	15	15	20	20	20
35	15	15	15	15	15	20	20	20
70	15	15	15	15	15	20	18	14
105	15	15	15	15	12	18	16	10
140	15	15	15	12	10	16	12	6
175	15	10	4		7	4		
210	4				2			

■ 高出力設定無効(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		
	加速度(G)					
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3	0.3	0.3
0	10	8	3			
200	10	8	3			
420	10	8	3			
640	5	1				
860	1					

リード16

姿勢	水平			垂直		
	加速度(G)					
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3	0.3	0.3
0	12	10	5			
140	12	10	5			
280	12	10	5			
420	12	4				
560	5					

リード8

姿勢	水平			垂直		
	加速度(G)					
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3	0.3	0.3
0	15	15	12			
70	15	15	12			
140	15	15	12			
210	15	12	3.5			
280	10					

リード4

姿勢	水平			垂直		
	加速度(G)					
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3	0.3	0.3
0	15	15	20			
35	15	15	20			
70	15	15	18			
105	15	13	10			
140	6					

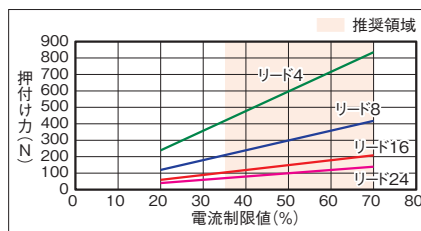
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	25~300(mm)	
		高出力有効	高出力無効
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>	

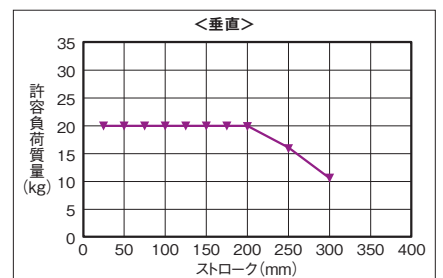
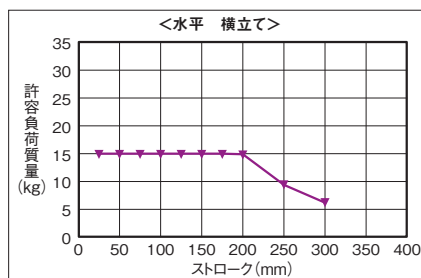
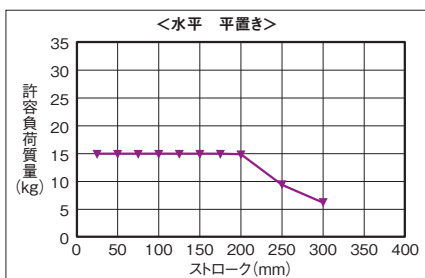
(単位はmm/s)

(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

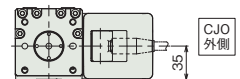
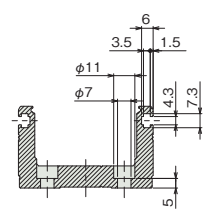
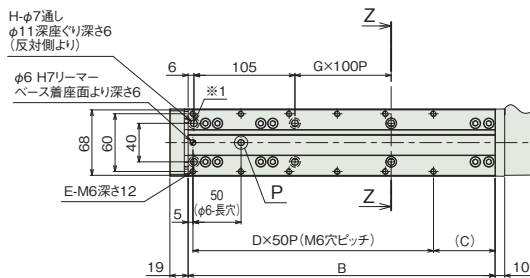
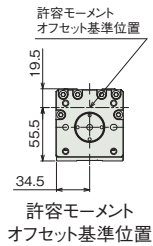
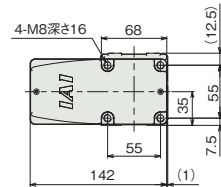
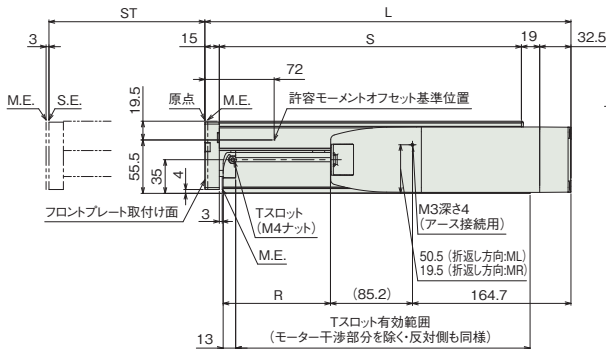
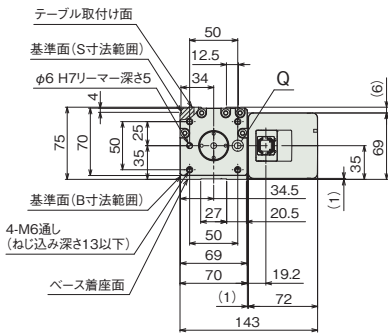
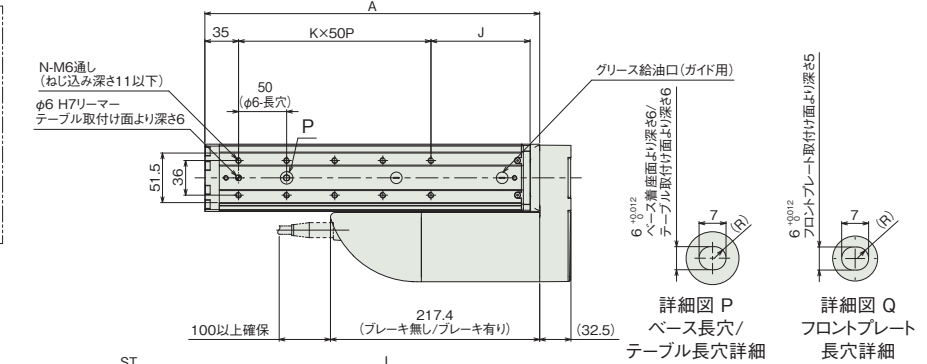
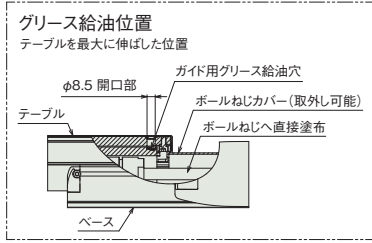


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■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

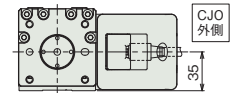
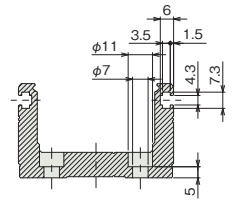
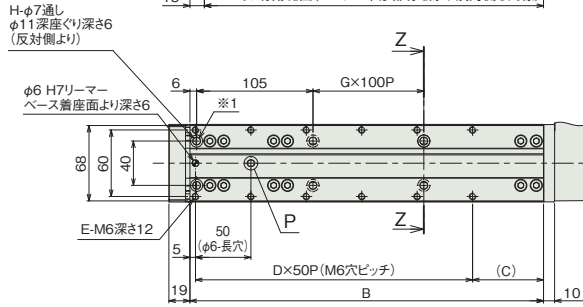
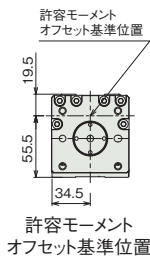
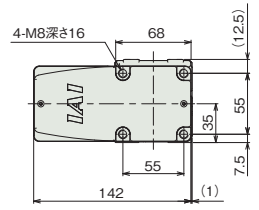
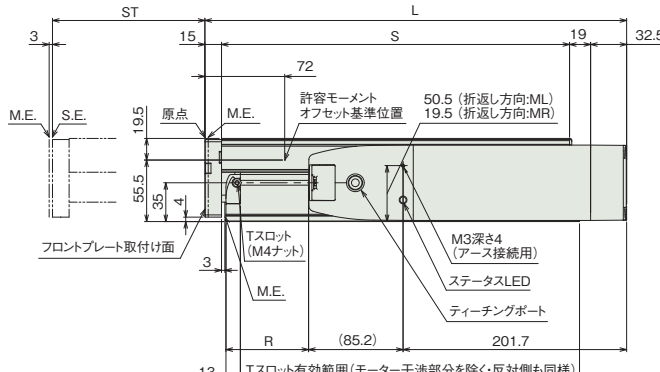
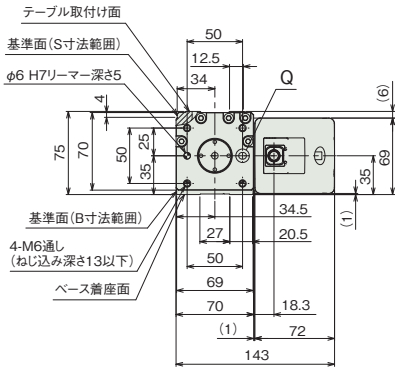
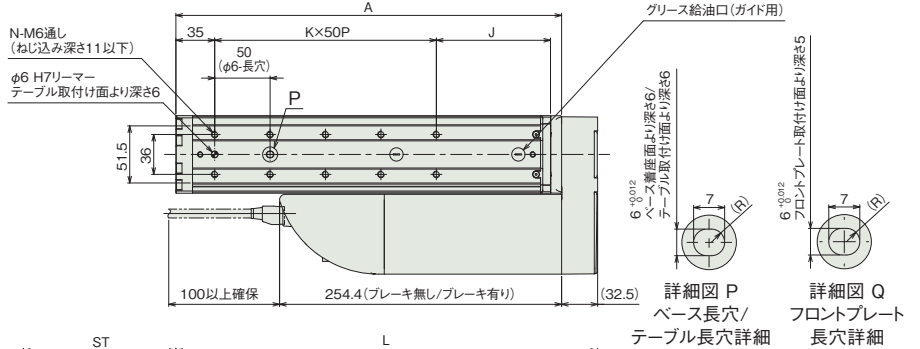
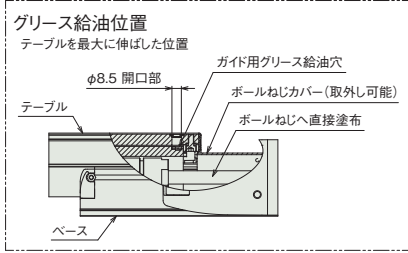
■ストローク別質量

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	5.9	6.4	6.8
	ブレーキ有り	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	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寸が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面よりも前方に位置していることを示します。  
 (注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (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)										
プレーキ無し	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.1	6.5	6.9
プレーキ有り	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

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN	ECM				
				DV	CC	CIE	CIT	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,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
 (一覧表)

RCP6/  
 RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# RCP6-TA7R

〈ダブルブロック仕様〉

# RCP6S-TA7R

〈ダブルブロック仕様〉

±10µm

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**70mm**

**24v**  
パルス  
モーター

### 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	TA7R	WA	56P	16   16mm 8   8mm 4   4mm	40   40mm 390   390mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(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

### 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(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。

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 1-321 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-335 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 1-313 ページをご確認ください。
- (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 4-60 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 1-279 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-TA7R		RCP6S-TA7R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「R」=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4-613ページをご参照ください。

メインスペック

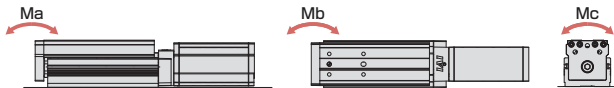
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	25	30	30
最大可搬質量(kg) (高出力無効)		22	30	30	
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	420	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	7	16	24
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	12	20
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	560	350	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
押付け	速度/加減速度	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
ブレーキ	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	ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	リニアガイド	直動無限循環型
	Ma	620N・m
	Mb	620N・m
動的許容モーメント (注3)	Mc	458N・m
	Ma	196N・m
	Mb	196N・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 <sup>2</sup>
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280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 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
	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 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
	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 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
	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 (mm/s)					
速度	加速度 (G)					
	0.3			0.7		
0	22			18		
140	22			18		
280	16			14		
420	10			4		
560	2					

リード8

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)					
速度	加速度 (G)					
	0.3			0.7		
0	30			26		
70	30			26		
140	25			18		
210	18			10		
280	4					

リード4

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)					
速度	加速度 (G)					
	0.3			0.7		
0	30			26		
35	30			26		
70	25			18		
105	20			12		

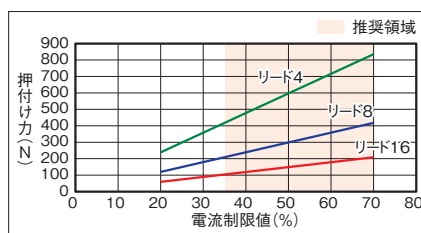
ストロークと最高速度

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

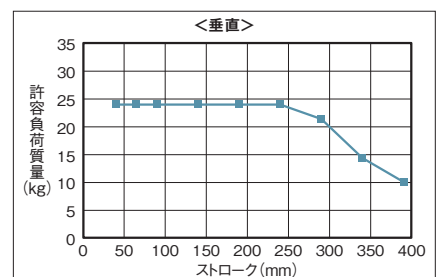
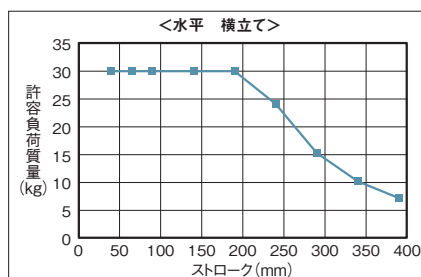
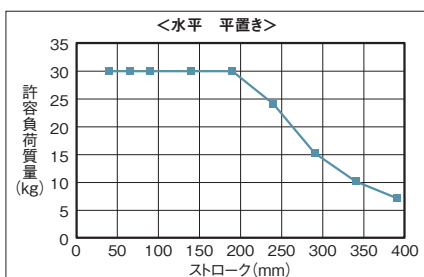
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

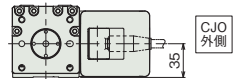
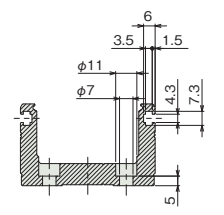
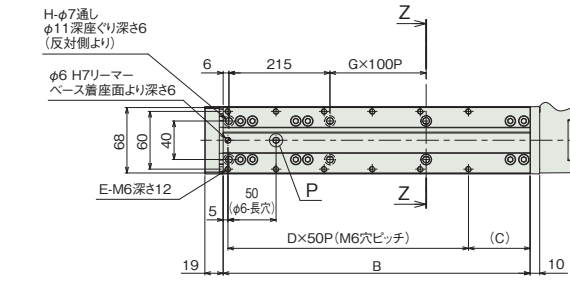
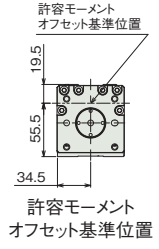
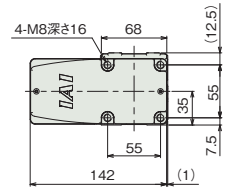
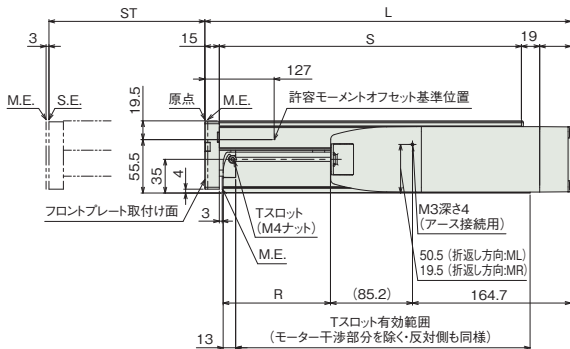
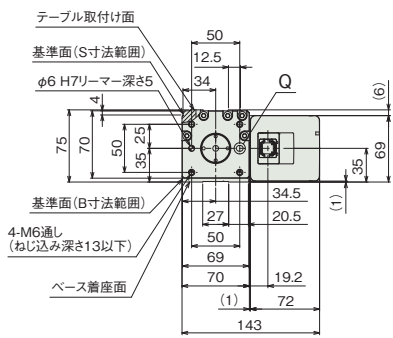
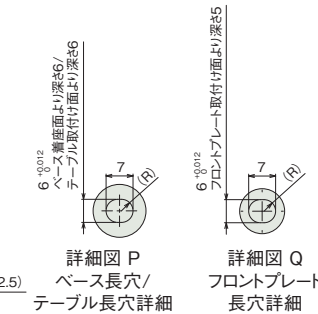
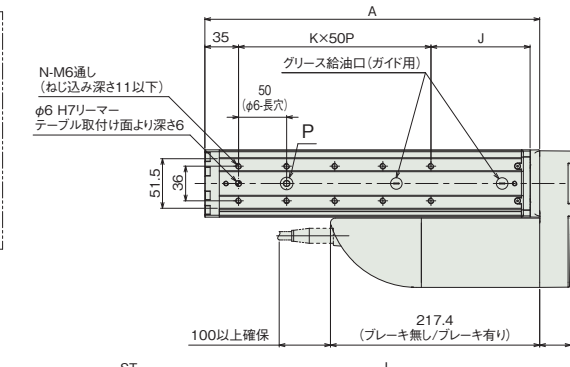
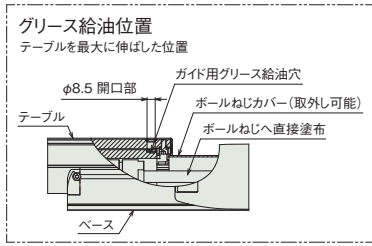
RCS4

RCS2

## ■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	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



# テーブルタイプ

---

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表



# RCP3

パルスモーター						
RCP3	テーブル	RCP3-TA3C	4-473			
		RCP3-TA4C	4-477			
		RCP3-TA5C	4-481			
		RCP3-TA6C	4-485			
		RCP3-TA7C	4-489			
		テーブル 【折返しタイプ】	RCP3-TA3R		4-493	
			RCP3-TA4R		4-497	
	RCP3-TA5R		4-501			
	RCP3-TA6R		4-505			
	RCP3-TA7R		4-509			

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# RCP3-TA3C

細小型	テーブル	モーター ストレート	本体幅 40mm	24V パルス モーター
-----	------	---------------	-------------	--------------------

## ■型式項目

**RCP3 - TA3C - I - 20P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	リード 6   6mm 4   4mm 2   2mm	ストローク 20 ? 20mm ? 100mm (10mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	---------------------------------	--------------------------------------	--	---	---	---------------------------



水平	垂直	横立て	天井り



### 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	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-60 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
		最高速度 (mm/s)	300 200 100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8 5 3
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.3 0.6 1
		最高速度 (mm/s)	200 133 67
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8 5 3
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	15 22 45	
	押付け最高速度 (mm/s)	20 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.3 0.6 1	
ストローク	最小ストローク (mm)	20 20 20	
	最大ストローク (mm)	100 100 100	
	ストロークピッチ (mm)	10 10 10	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 8.33N・m
	Mb: 11.9N・m
	Mc: 13.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 3.82N・m
	Mb: 5.45N・m
	Mc: 6.10N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

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

リード6

姿勢	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	
100	0.7	0.3	
200	0.5	0.2	
300	0.5		

リード4

姿勢	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	
67	1.4	0.6	
133	1	0.4	
200	1		

リード2

姿勢	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	
33	2	1	
67	1.5	0.7	
100	1.5		

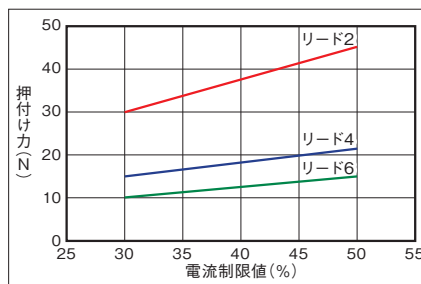
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図





選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# RCP3-TA4C

細小型	テーブル	モーター ストレート	本体幅 40mm	24V パルス モーター
-----	------	---------------	-------------	--------------------

■型式項目

**RCP3 - TA4C - I - 28P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 ? 100	ストローク 20mm ? 100mm (10mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	---------------------------------	--------------------------------	----------------------	--------------------------------------	---	---	---------------------------



水平	垂直	横立	天吊り
----	----	----	-----

CE RoHS 10

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
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	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(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 1-321 ページをご確認ください。
- (3) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 4-60 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
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	1.5
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	25	37	75	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	1	1.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	20	20	20	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	10	10	10	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 17.2N・m
	Mb: 24.5N・m
	Mc: 33.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平	垂直
	加減速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
100	1	0.5
300	0.7	0.3

リード4

姿勢	水平	垂直
	加減速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
67	2	1
200	1.5	0.7

リード2

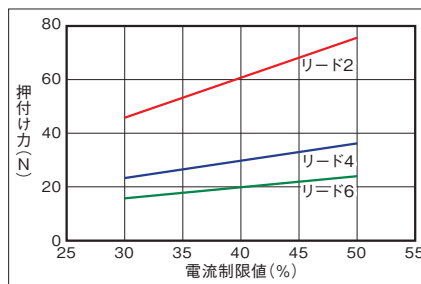
姿勢	水平	垂直
	加減速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

ストロークと最高速度

ストローク	20~100 (mm)	
	速度 (mm/s)	加減速度 (G)
リード6	300	0.3
リード4	200	0.3
リード2	100	0.2

(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

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

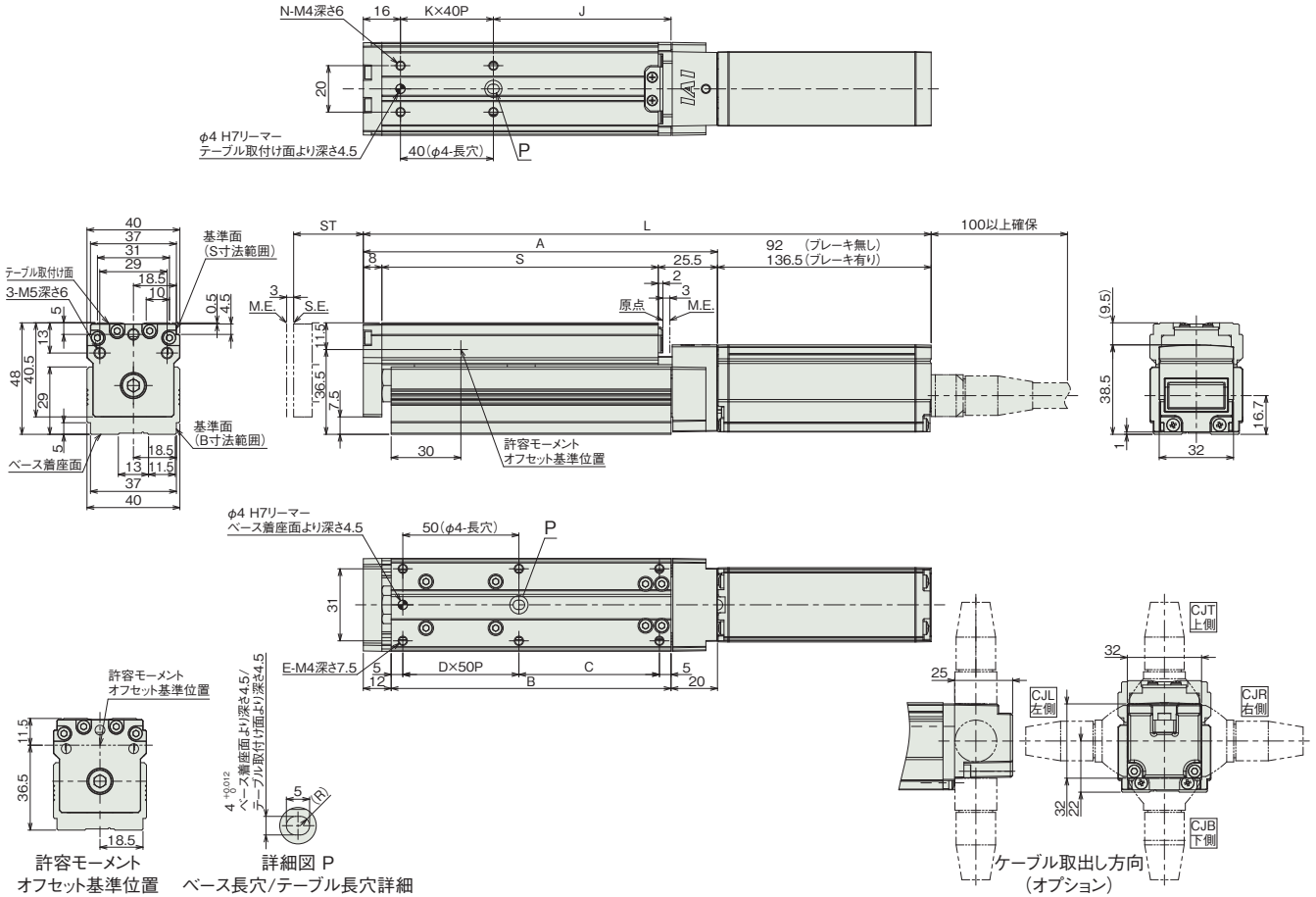
テーブル

オプション

ケーブル型式

(注) モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターのモーターカバーに直接接続されます。  
ケーブルの詳細は4-605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、揺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	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
D		1	1	1	1	2	2	2	2	2
E		6	6	6	6	8	8	8	8	8
J		46.5	56.5	66.5	76.5	86.5	96.5	106.5	116.5	126.5
K		1	1	1	1	2	2	2	2	2
N		4	4	4	4	6	6	6	6	6
S		89	99	109	119	129	139	149	159	169

### ■ストローク別質量

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択																
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。



選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

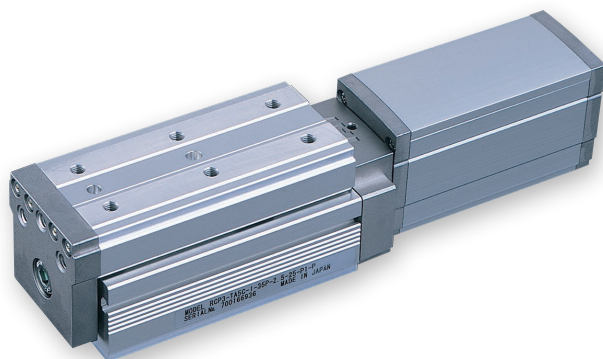
# RCP3-TA5C

テーブル	モーター ストレート	本体幅 <b>60</b> mm	24v パルス モーター
------	---------------	------------------------	--------------------

■型式項目

**RCP3 - TA5C - I - 35P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	------------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



水平	垂直	横立て	天吊り
----	----	-----	-----

CE RoHS 10

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
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	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-60 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
		最高速度 (mm/s)	465	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	1.5	3
		最高速度 (mm/s)	400	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	34	68	136	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	1.5	3	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 25.5N・m
	Mb : 36.5N・m
	Mc : 56.1N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma : 7.56N・m
	Mb : 10.8N・m
	Mc : 16.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280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
	加速度 (G)	
速度 (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
	加速度 (G)	
速度 (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

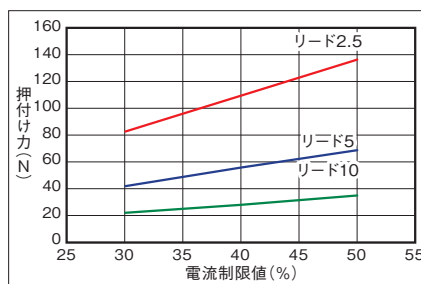
姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
21	6	3
42	5	3
63	4	3
104	3	2
125	2	1.5

ストロークと最高速度

ストローク	25~100 (25mmごと)	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
10	465	<400>
5	250	
2.5	125	

(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



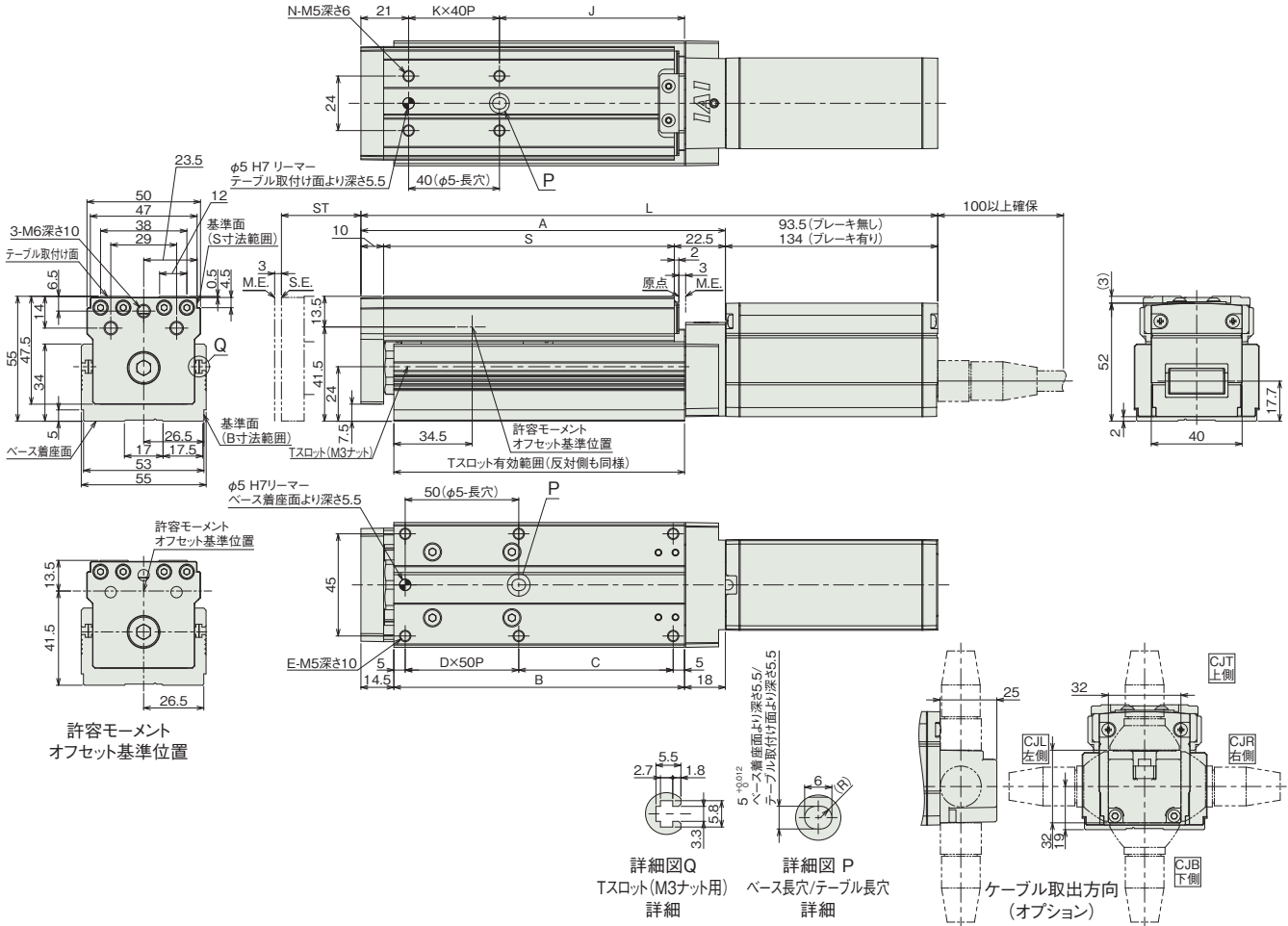
## 寸法図

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) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-605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

L	ストローク	25	50	75	100
	プレーキ無し	229	254	279	304
プレーキ有り	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

質量 (kg)	ストローク	25	50	75	100
	プレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.7
プレーキ有り	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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択										ECM					
				DV	CC	CIE	CIT	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	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジショナーデータなし)	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

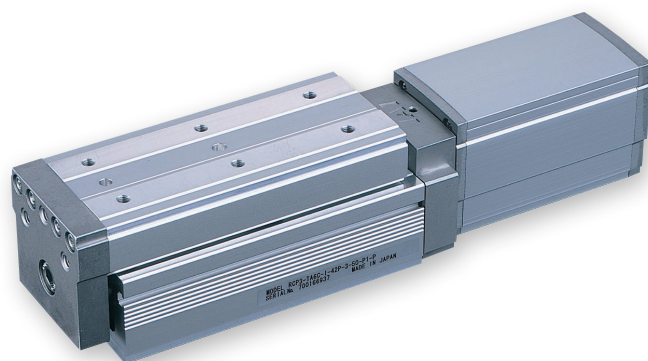
# RCP3-TA6C

テーブル	モーター ストレート	本体幅 <b>70</b> mm	24V パルス モーター
------	---------------	------------------------	--------------------

■型式項目

RCP3 - TA6C - I - 42P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (25mmごと)	適応コントローラー P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□   長さ指定 R□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	--	---	---	---	---------------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
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	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

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

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-60 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
		最高速度 (mm/s)	560	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4
		最高速度 (mm/s)	500	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60	110	189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 29.4N・m
	Mb: 42.0N・m
	Mc: 74.1N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 8.52N・m
	Mb: 12.2N・m
	Mc: 21.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

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

リード12

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
400	4	1
500	4	0.5
560	2	

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
150	6	2
250	4	2
300	4	1

リード3

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	8	4
125	6	4
150	6	2

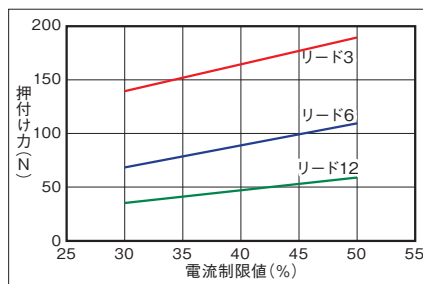
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

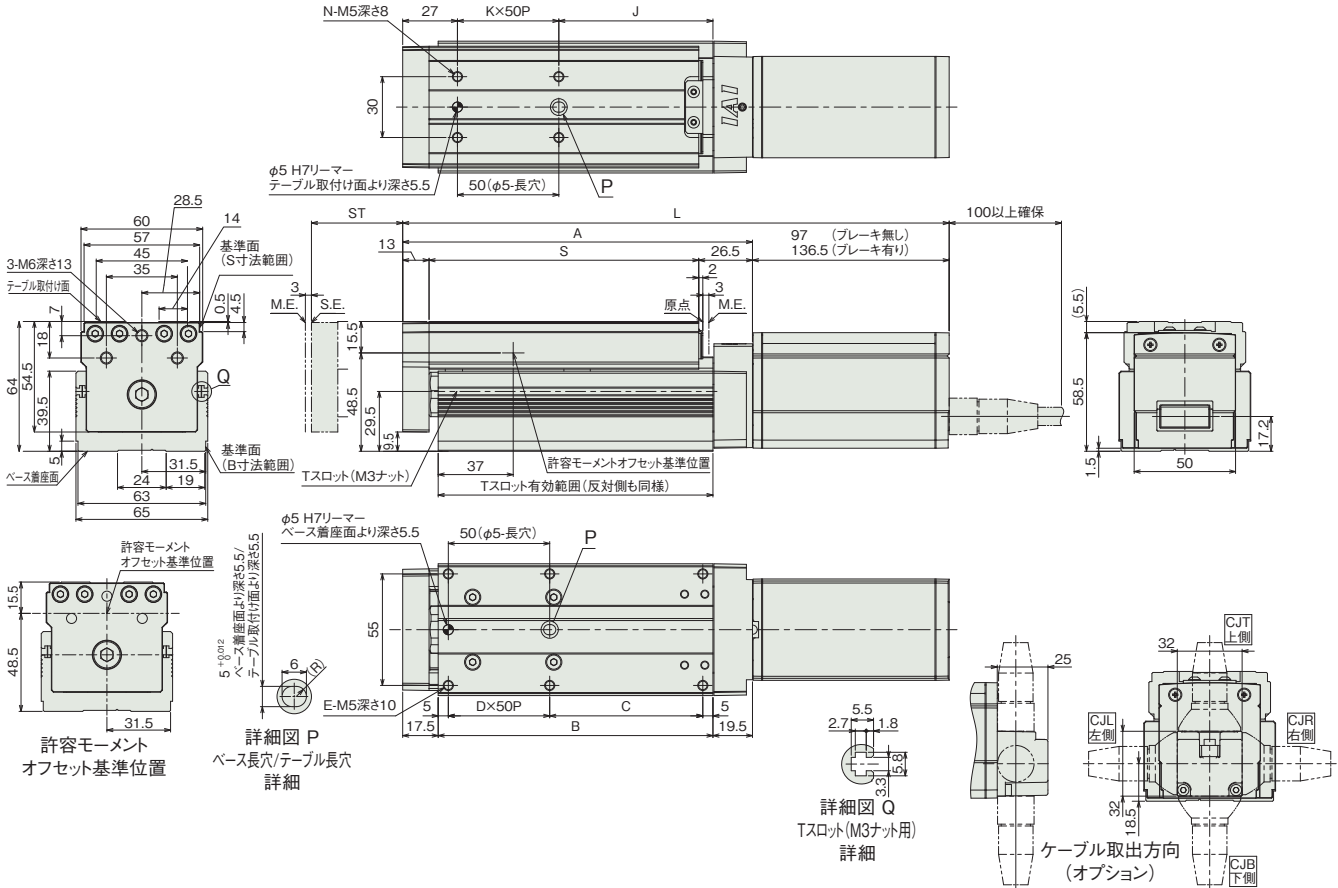
テーブル

オプション

ケーブル型式

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-605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、揺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	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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												ECM				
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V (ML3,SSN,ECMIは8)	-	-	●	●	●	-	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。



選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

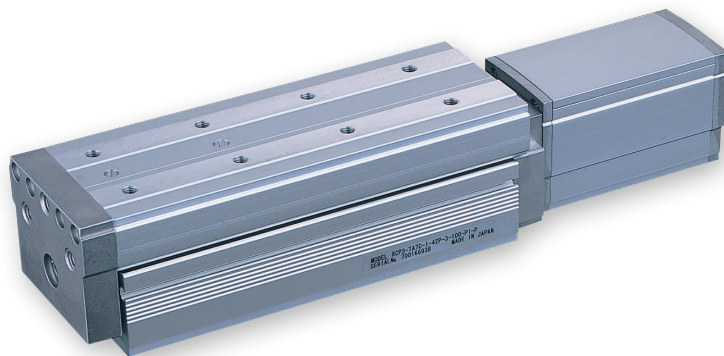
# RCP3-TA7C

テーブル	モーター ストレート	本体幅 80 mm	24v パルス モーター
------	---------------	-----------------	--------------------

## ■型式項目

**RCP3 - TA7C - I - 42P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 25 25mm 200 200mm (25mmごと)	適応コントローラー P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□   長さ指定 R□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	--	---	---	---	---------------------------



水平	垂直	横立て	天吊り
----	----	-----	-----

CE RoHS 10

## 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	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。



選定上の  
注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-60 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
		最高速度 (mm/s)	600 300 150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1 2 4
		最高速度 (mm/s)	580 300 150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60 110 189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1 2 4	
	最小ストローク (mm)	25 25 25	
	最大ストローク (mm)	200 200 200	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 42.6N・m
	Mb: 60.8N・m
	Mc: 123N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 33.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

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

リード12

姿勢	水平		垂直
	加速度 (G)		
速度 (mm/s)	0.3	0.2	
266	6	1	
400	6	0.5	
500	4	0.5	
580	2	0.5	
600	2		

リード6

姿勢	水平		垂直
	加速度 (G)		
速度 (mm/s)	0.3	0.2	
125	8	2	
250	6	2	
300	6	1	

リード3

姿勢	水平		垂直
	加速度 (G)		
速度 (mm/s)	0.2	0.2	
50	10	4	
125	8	4	
150	8	2	

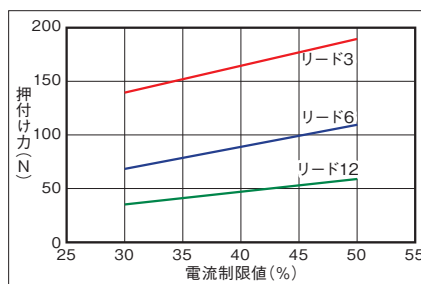
ストロークと最高速度

ストローク	25~200 (25mmごと)	
	リード	
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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

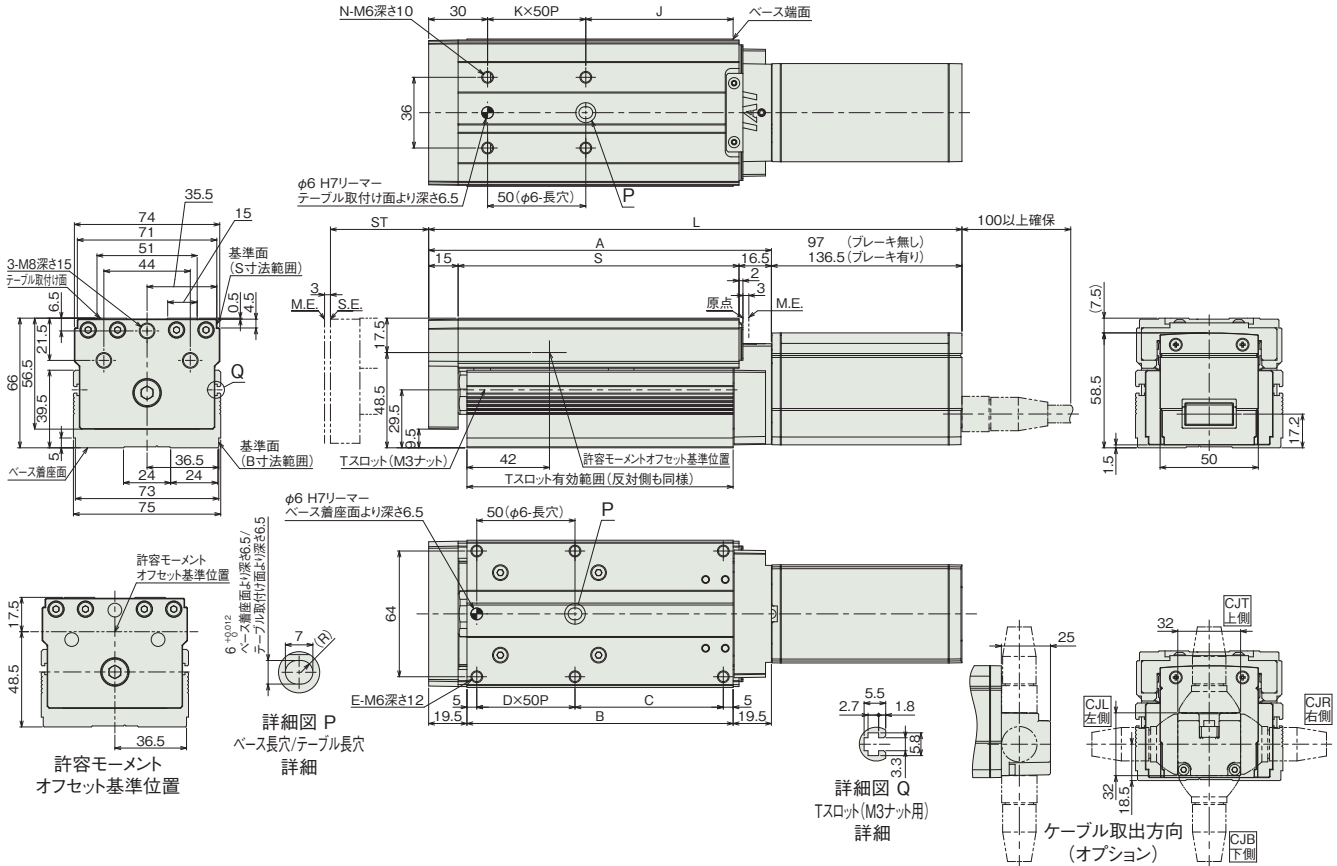
テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-605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、揺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	175	200
L	ブレーキ無し	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	421.5
	ブレーキ有り	286	311	336	361	386	411	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	3.4	3.6
	ブレーキ有り	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.6	4

適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択																
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# RCP3-TA3R

細小型

テーブル

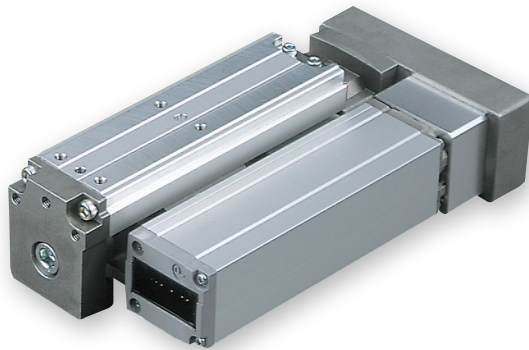
モーター折返し

本体幅  
**40mm**

24V  
パルス  
モーター

■ 型式項目

<b>RCP3</b>	<b>- TA3R</b>	<b>- I</b>	<b>- 20P</b>					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 20mm ? ? 100 100mm (10mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) 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>B</b>	4-585	—
モーター左折返し仕様 (注1)	<b>ML</b>	4-594	—
モーター右折返し仕様 (注1)	<b>MR</b>	4-594	—
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 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 1-321 ページをご確認ください。
- (3) 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 4-60 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
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.3	0.6	1
		最高速度 (mm/s)	200	133	67
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	15	22	45	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	0.3	0.6	1	
	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°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

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

リード6

姿勢	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	
100	0.7	0.3	
200	0.5	0.2	
300	0.5		

リード4

姿勢	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	
67	1.4	0.6	
133	1	0.4	
200	1		

リード2

姿勢	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	
33	2	1	
67	1.5	0.7	
100	1.5		

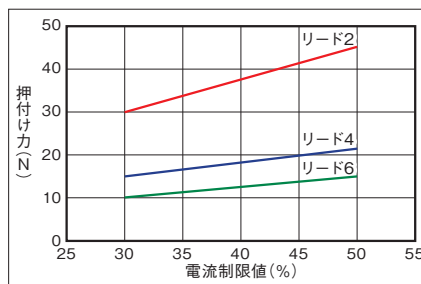
ストロークと最高速度

リード	ストローク	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







選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

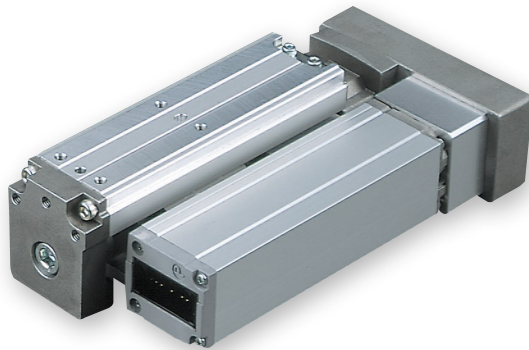
# RCP3-TA4R

細小型    テーブル    モーター折返し    本体幅 40mm    24Vパルスモーター

■型式項目

**RCP3 - TA4R - I - 28P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 20mm 100 100mm (10mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------	---------------------------------	--------------------------------	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
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	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

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

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

⚠

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-60 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
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	1.5
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	25	37	75	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	1	1.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	20	20	20	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	10	10	10	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 17.2N・m
	Mb: 24.5N・m
	Mc: 33.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
100	1	0.5
300	0.7	0.3

リード4

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
67	2	1
200	1.5	0.7

リード2

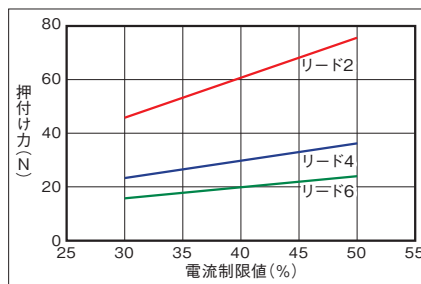
姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



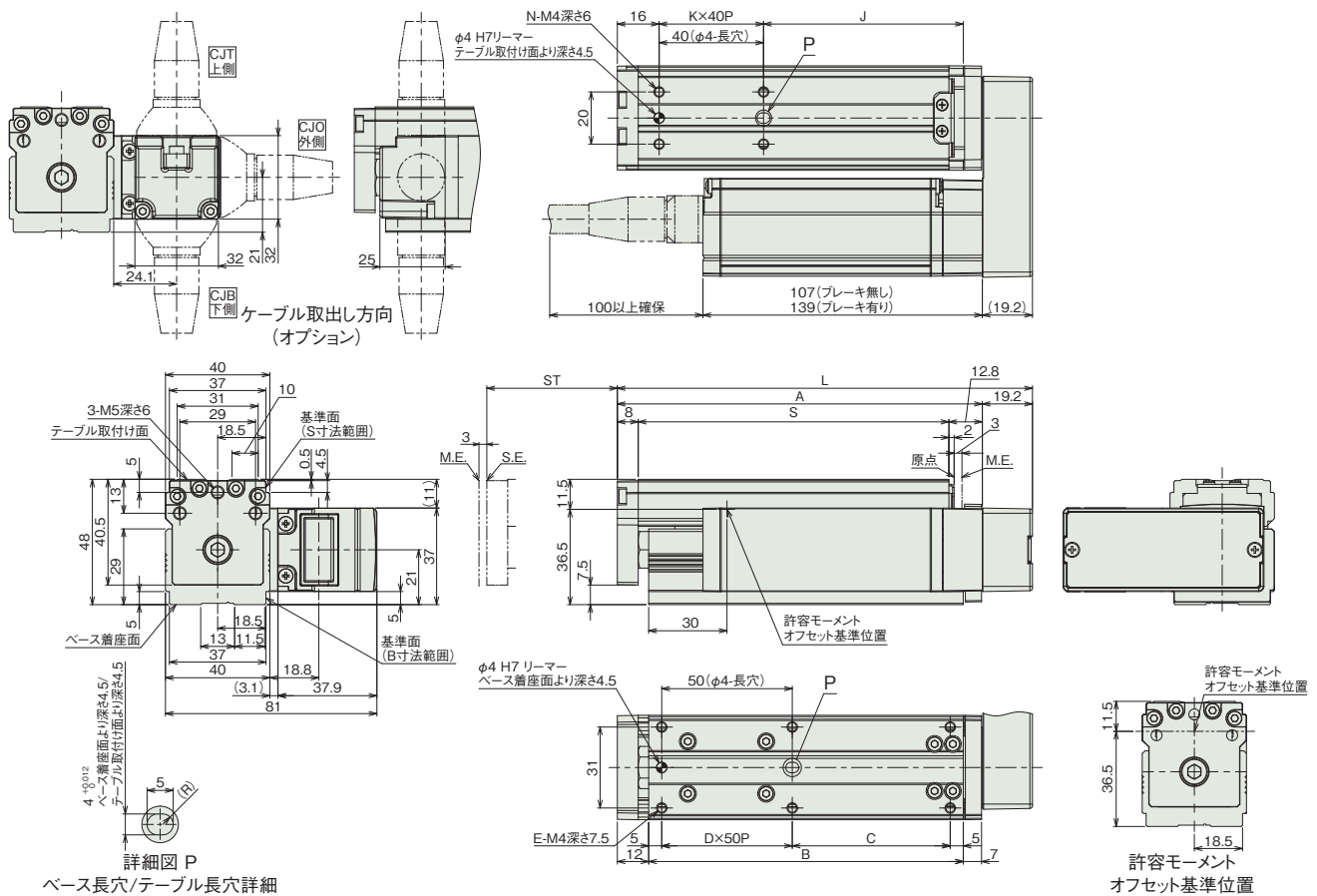
## 寸法図

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



(注) モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターのモーターカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は4-605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、揺動異常や部品破損の可能性が有ります。  
 (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	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2
E	6	6	6	6	8	8	8	8	8
J	46.5	56.5	66.5	76.5	86.5	96.5	106.5	116.5	126.5
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2
N	4	4	4	4	6	6	6	6	6
S	89	99	109	119	129	139	149	159	169

### ■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.7	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1	1
	ブレーキ有り	0.9	1	1	1	1.1	1.1	1.2	1.2

### 適応コントローラー

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジショニングデータなし)	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

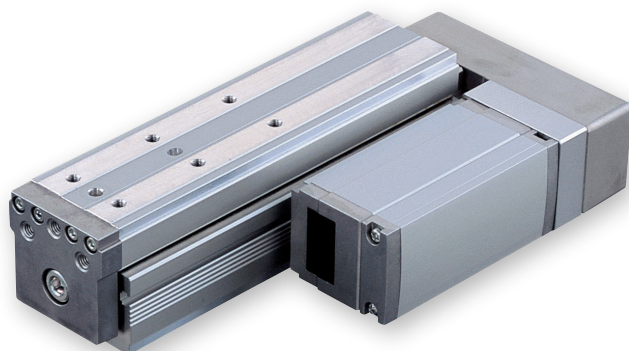
# RCP3-TA5R

テーブル	モーター折返し	本体幅 60mm	24V パルス モーター
------	---------	-------------	--------------------

## ■型式項目

**RCP3 - TA5R - I - 35P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	---------------------------------	--------------------------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(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



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-60 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
		最高速度 (mm/s)	465	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	1.5	3
		最高速度 (mm/s)	400	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	34	68	136	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
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
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 25.5N・m
	Mb : 36.5N・m
	Mc : 56.1N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma : 7.56N・m
	Mb : 10.8N・m
	Mc : 16.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280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
	加速度 (G)	
速度 (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
	加速度 (G)	
速度 (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
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
21	6	3
42	5	3
63	4	3
104	3	2
125	2	1.5

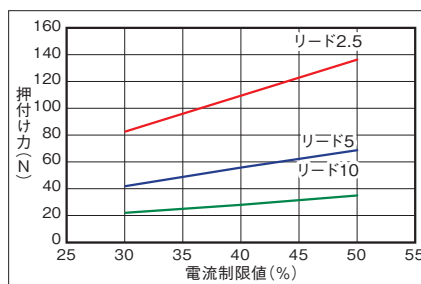
ストロークと最高速度

ストローク	25~100 (25mmごと)	
	リード	速度 (mm/s)
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



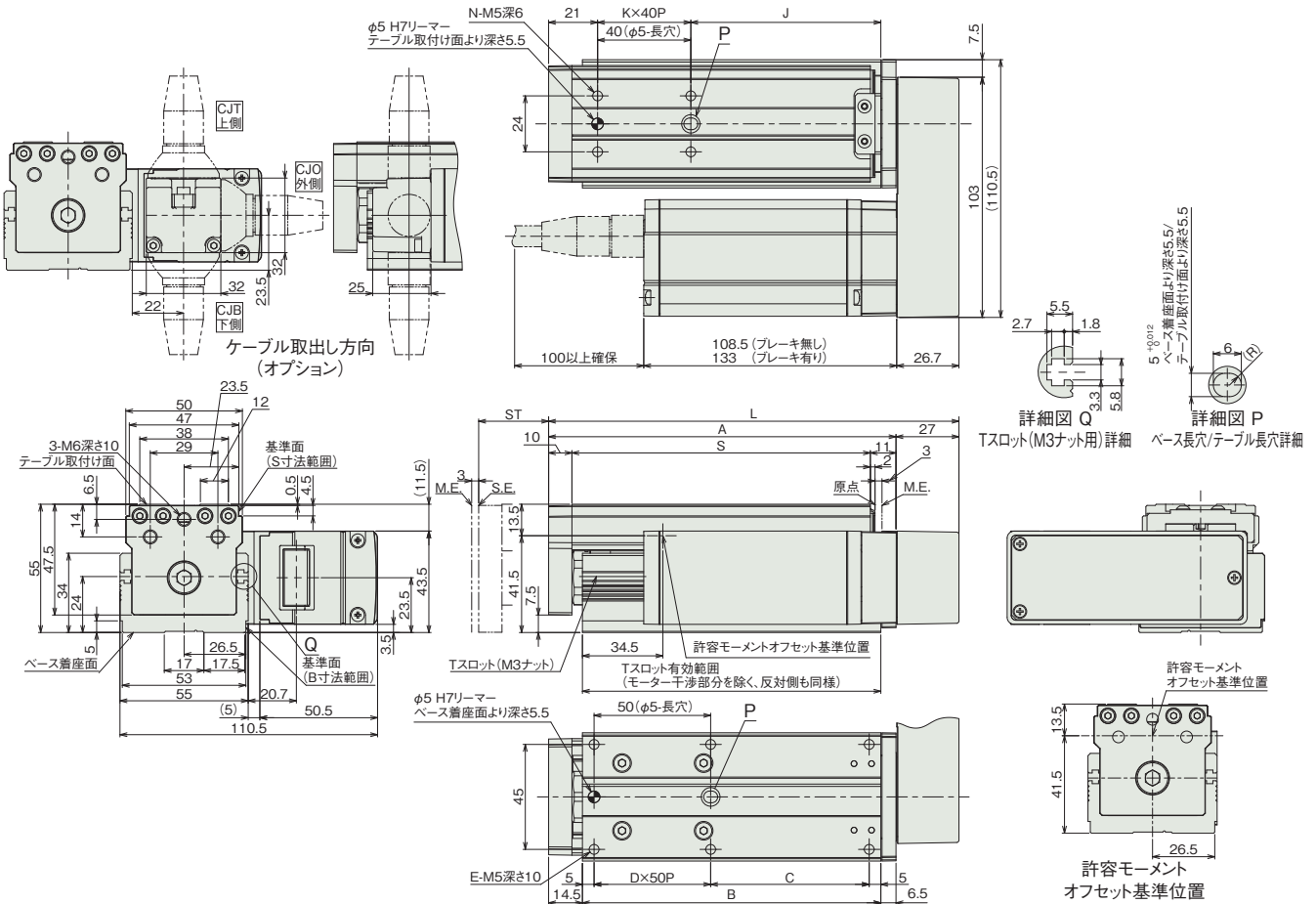
寸法図

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



(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-605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、揺動異常や部品破損の可能性があります。  
 (注) プ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突出しますのでご注意ください。(原点位置のとき)  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の図面になります。

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



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	151	176	201	226
A	124	149	174	199
B	103	128	153	178
C	43	68	43	68
D	1	1	2	2
E	6	6	8	8
J	56.5	81.5	66.5	91.5
K	1	1	2	2
N	4	4	6	6
S	103	128	153	178

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9
	1.7	1.8	2	2.1

適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	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	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。



選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

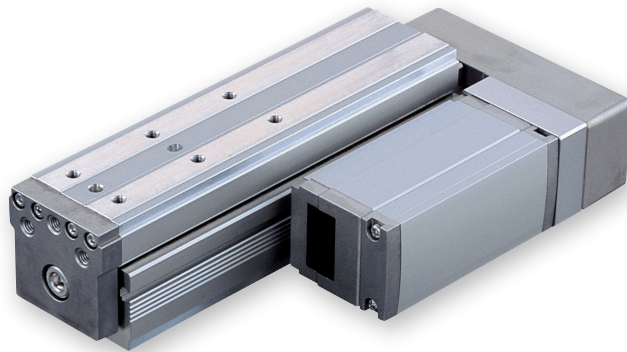
# RCP3-TA6R

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 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 25   25mm 150   150mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	---------------------------------	--	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
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	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-60 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
		最高速度 (mm/s)	560	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4
		最高速度 (mm/s)	500	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60	110	189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 29.4N・m
	Mb: 42.0N・m
	Mc: 74.1N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 8.52N・m
	Mb: 12.2N・m
	Mc: 21.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

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

リード12

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
400	4	1
500	4	0.5
560	2	

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
150	6	2
250	4	2
300	4	1

リード3

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	8	4
125	6	4
150	6	2

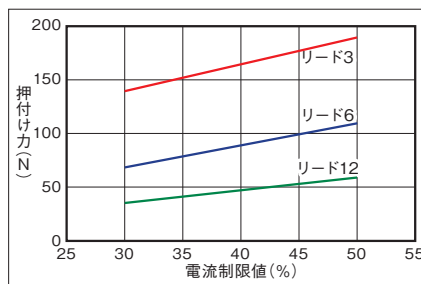
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



## 寸法図

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

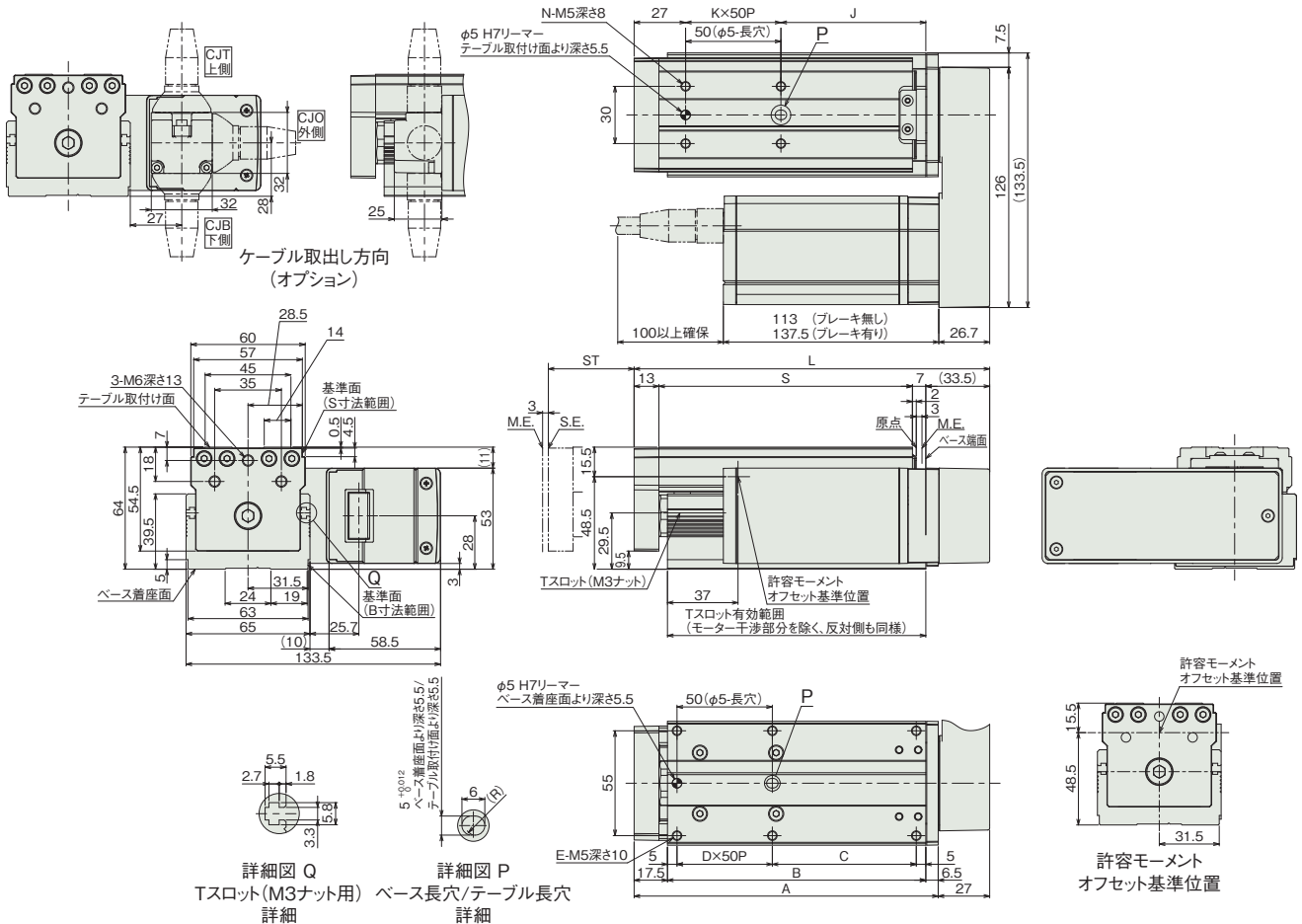
テーブル

オプション

ケーブル型式

(注) モーター・エンコーダケーブルは一体型となります。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突出しますのでご注意ください。(原点位置のとき)  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の図面になります。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	134.5	159.5	184.5	209.5	234.5	259.5
B	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
C	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
D	1	1	2	2	3	3
E	6	6	8	8	10	10
J	51	76	51	76	51	76
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
S	108	133	158	183	208	233

### ■ストローク別質量

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	3.1
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	3	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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317		
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		●	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMIはポジショナーデータなし)	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

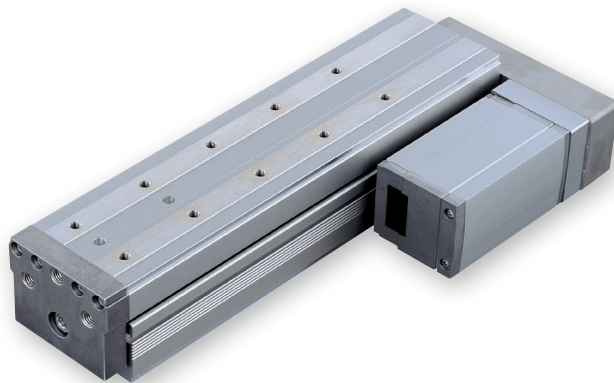
# RCP3-TA7R

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	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 パルスモーター 42□サイズ	リード 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 25 25mm 200 200mm (25mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	-----------------------------	--	---	--	---	---------------------------



水平	垂直	横立	天吊り
----	----	----	-----

CE RoHS 10

(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	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(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。



選定上の  
注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-60 ページの説明をご確認ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(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)	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6	8	10
		最高速度 (mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4
		最高速度 (mm/s)	580	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60	110	189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 42.6N・m
	Mb: 60.8N・m
	Mc: 123N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 33.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

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

リード12

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
266	6	1
400	6	0.5
500	4	0.5
580	2	0.5
600	2	

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
125	8	2
250	6	2
300	6	1

リード3

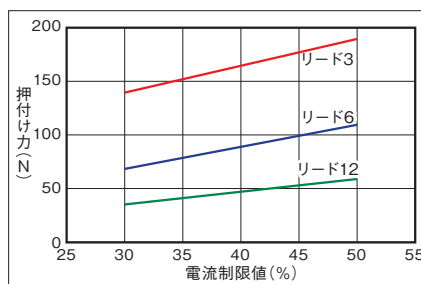
姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	10	4
125	8	4
150	8	2

ストロークと最高速度

ストローク	25~200 (25mmごと)	
	リード	速度 (mm/s)
12	600	<580>
6	300	
3	150	

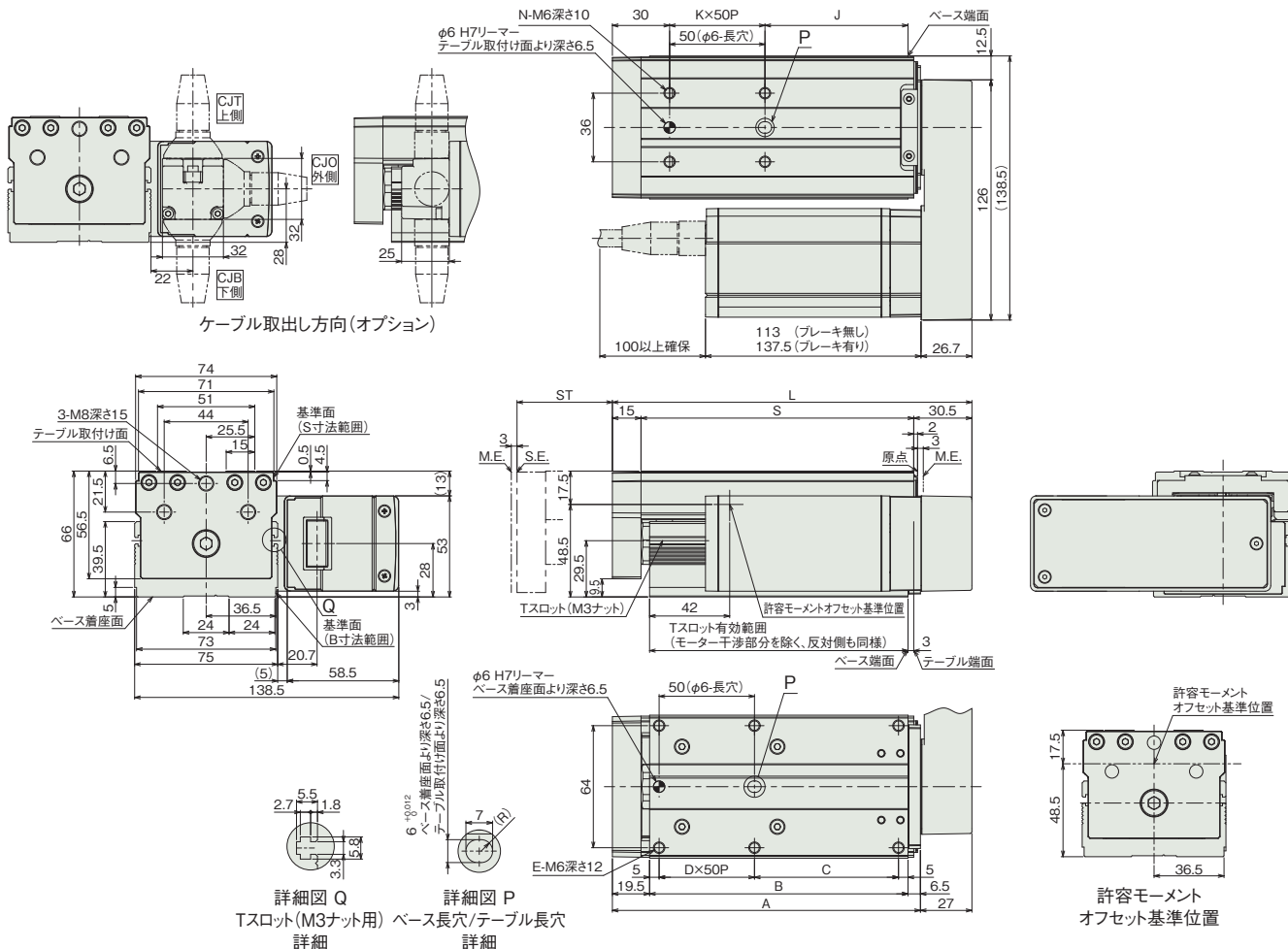
(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



(注) モーター・エンコーダケーブルは一体型となります。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) プ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突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
	ブレーキ有り	2.7	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	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												ECM			
				DV	CC	CIE	CIT	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	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195		
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。



選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# テーブルタイプ

---

選定

注意事項

非掲載機種



ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCA2

サーボモーター 24V				
RCA2	細小型テーブル	RCA2-TCA3NA	4-515	
		RCA2-TWA3NA	4-517	
		RCA2-TFA3NA	4-519	
		RCA2-TCA4NA	4-521	
		RCA2-TWA4NA	4-523	
		RCA2-TFA4NA	4-525	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

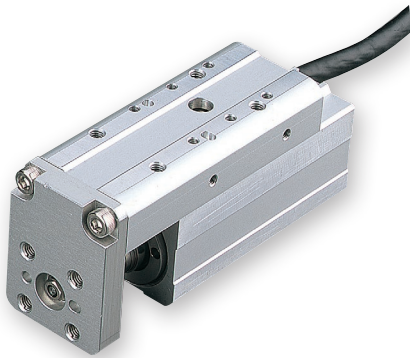
# RCA2-TCA3NA

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	エンコーダ種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



省電力対応



- 選定上の注意**
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード1と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
  - 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-336 ページをご確認ください。
  - 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I1」になります。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ					
		4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1
送りねじ種類	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1
水平	可搬質量	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1
	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5
	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	25.1	50.3	100.5	25.1	50.3	100.5
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20

■テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	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°C, 85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。



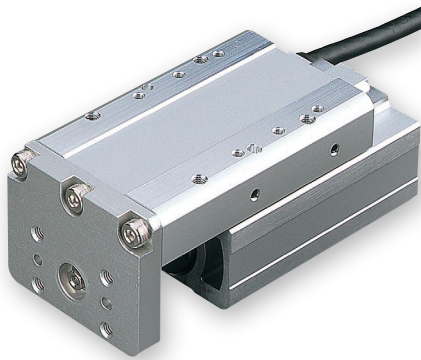
# RCA2-TWA3NA

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 II インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	-----------------------------	--	-----------------------------	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

**省電力対応**

**選定上の注意**

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード1と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-336 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクター仕様	CNS	4-585	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクター仕様 (オプション型式: CNS)

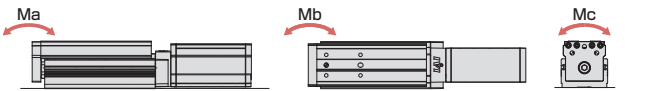
種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-

(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4-613ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ					
		4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1
送りねじ種類	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1
水平	可搬質量	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1
	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5
	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	25.1	50.3	100.5	25.1	50.3	100.5
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20

テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	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°C, 85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

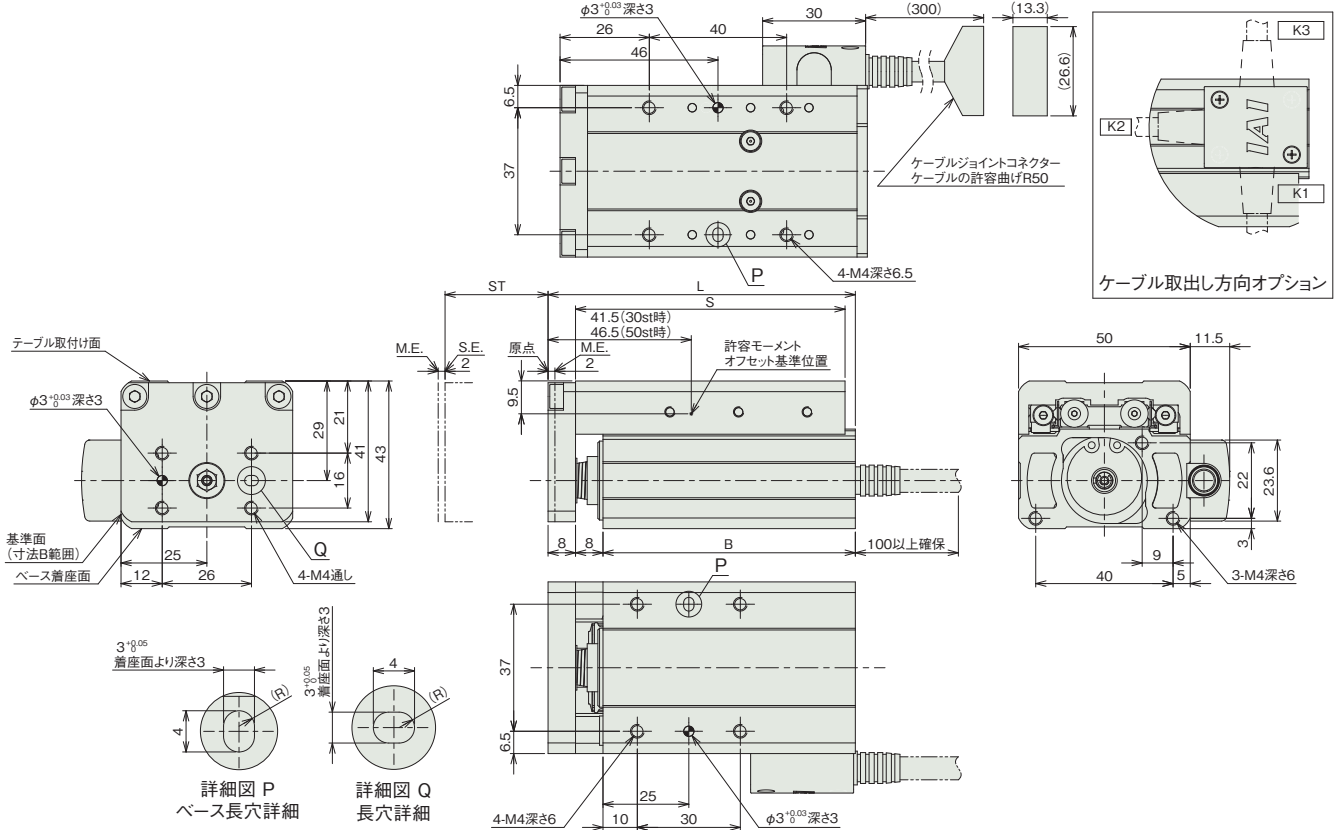
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

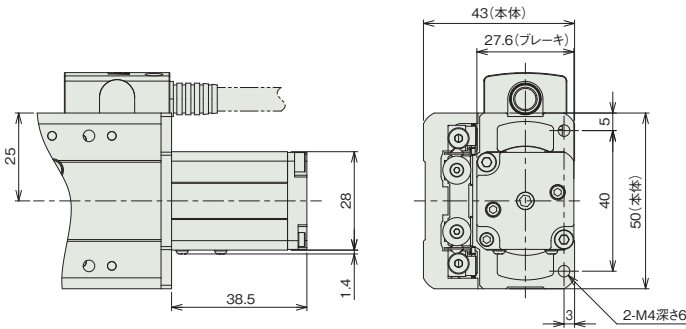
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607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	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覽表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

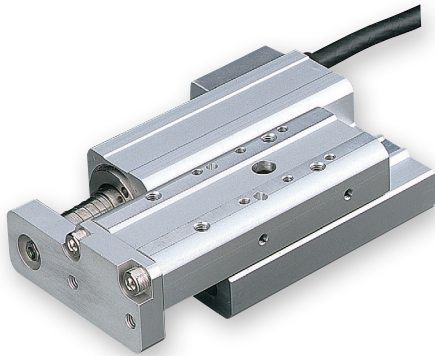
# RCA2-TFA3NA

細小型    テーブル    モーターストレート    本体幅 60mm    24V ACサーボモーター    すべりねじ    ボールねじ

## 型式項目

RCA2 - TFA3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



省電力対応



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード1と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-336 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

## ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	-	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

## 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	-	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。

## メインスペック

項目	内容							
	ボールねじ		すべりねじ					
送りねじ種類	ボールねじ		すべりねじ					
リード	4 2		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	

## テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: ±1.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 6.70N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 3.3N・m
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。





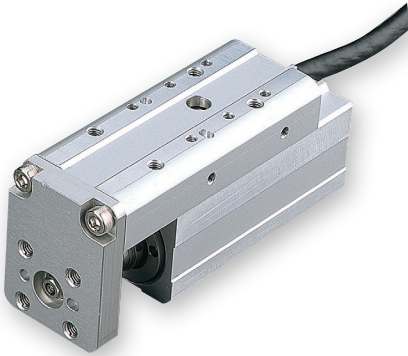
# RCA2-TCA4NA

細小型	テーブル	モーター ストレート	本体幅 40mm	24V ACサーボ モーター	すべり ねじ	ボール ねじ
-----	------	---------------	-------------	----------------------	-----------	-----------

## 型式項目

RCA2 - TCA4NA - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



省電力対応



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード2と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-336 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用する場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

## ストロークと最高速度

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

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。

## メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ					
		6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2
水平	可搬質量	2	3	6	0.25	0.5	1	2	3	6	0.25	0.5	1
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20

## テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 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/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

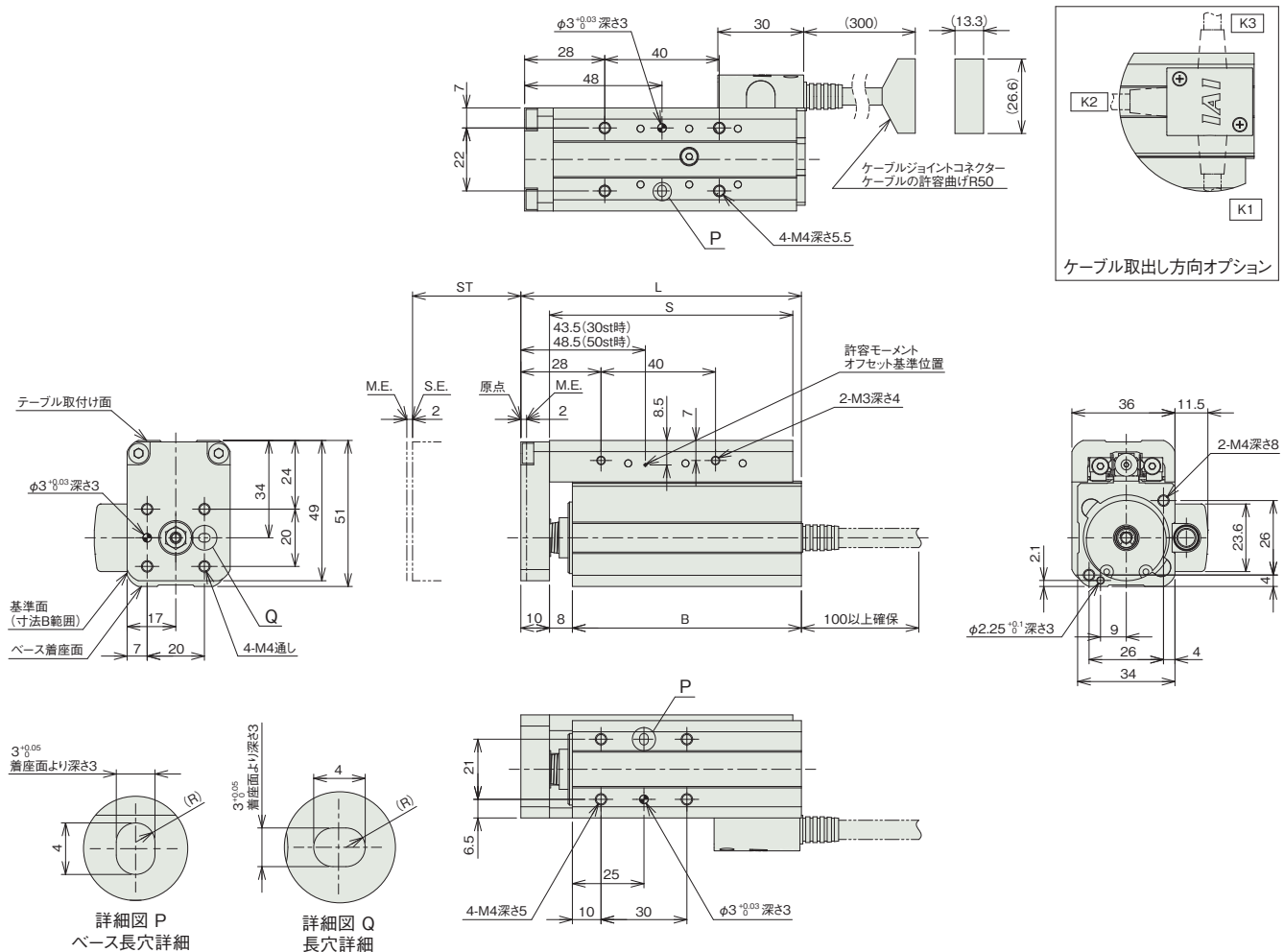
寸法図

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

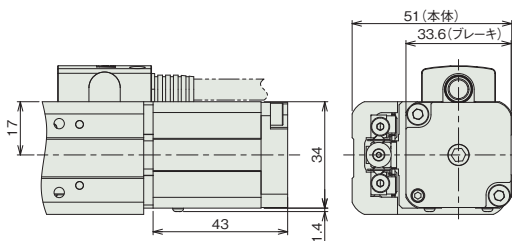
2次元 CAD 3次元 CAD

■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607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、揺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一位置ではありませんのでご注意ください。



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	98	118
B	80	100
S	85	105

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.48	0.6
	0.63	0.75

適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

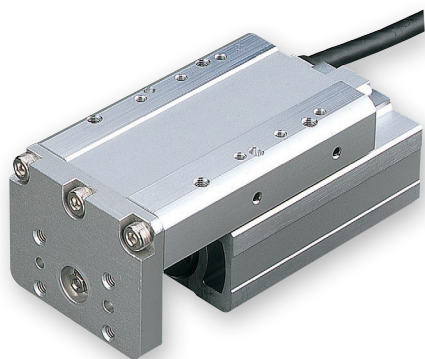
# RCA2-TWA4NA

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 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	-----------------------	--	-----------------------------	--	---	------------------------



CE    RoHS 10

水平    垂直    横立て    天吊り

省電力対応



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード2と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-336 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

### ストロークと最高速度

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

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。

### メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ					
		6		4		2		6		4		2	
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2
水平	可搬質量	2	3	6	0.25	0.5	1						
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100						
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2
垂直	可搬質量	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5						
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100						
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	最高加減速度 (G)	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						
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5						
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30						
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50						
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20						

### テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	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/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

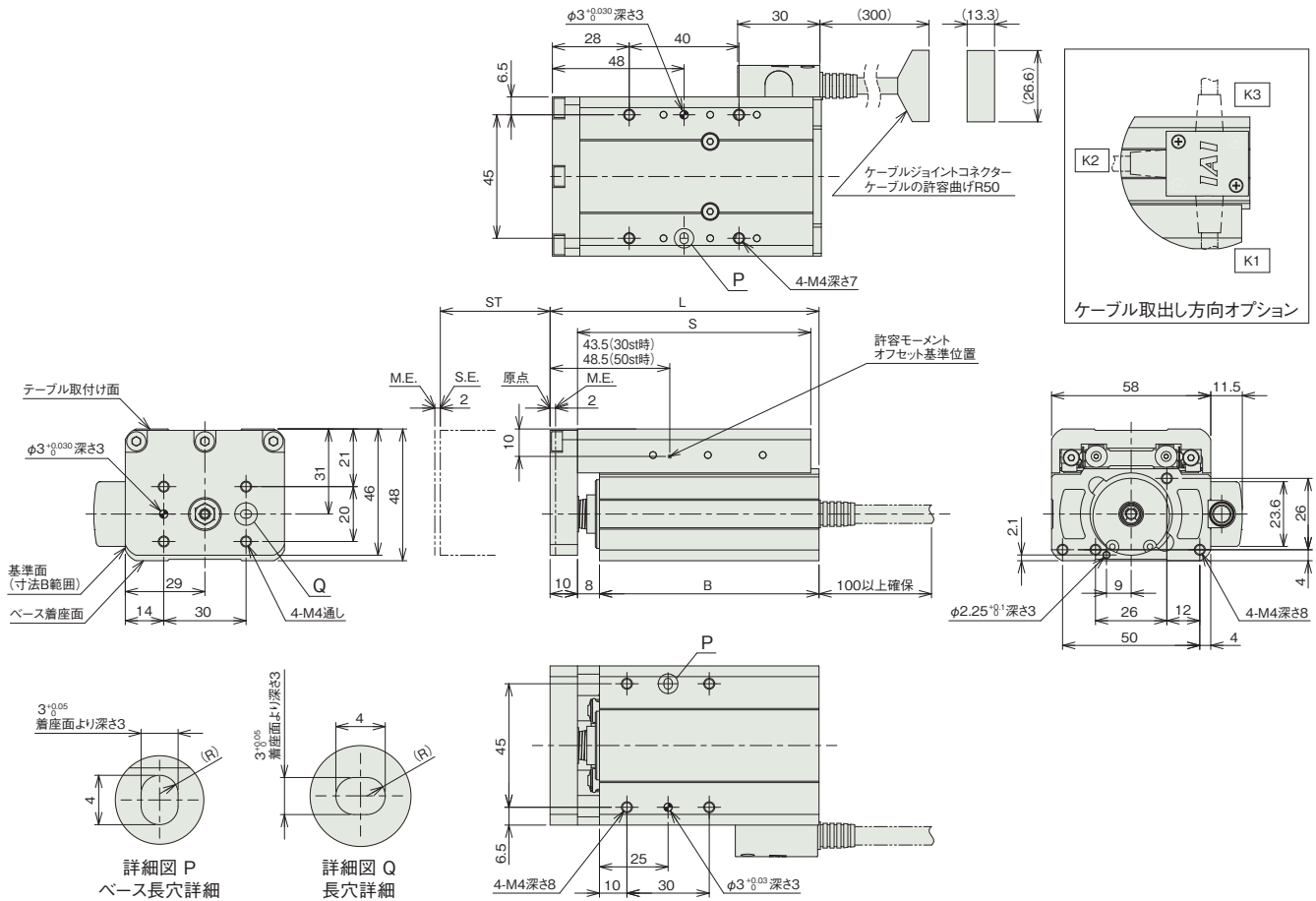
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

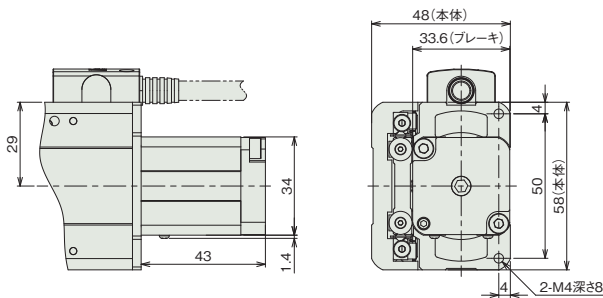
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607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



■ストローク寸法

ストローク	30	50
L	98	118
B	80	100
S	85	105

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	30	50
ブレーキ無し	0.65	0.77
ブレーキ有り	0.8	0.92

適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

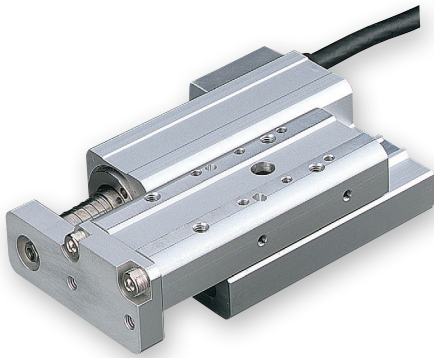
# RCA2-TFA4NA

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	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

省電力対応

**選定上の注意**

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード2と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-336 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-585	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-
省電力対応	LA	4-594	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		ボールねじ	すべりねじ
6	30	270 < 220 >	300
	4	200	-
	2	100	-
4	30	220	300
	4	200	-
	2	100	-

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

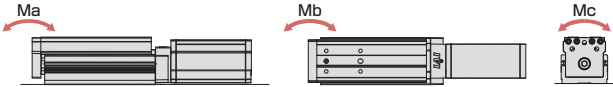
種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタ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4-613ページをご参照ください。

■メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ					
		6		4		2		6		4		2	
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2
水平	可搬質量	2	3	6	0.25	0.5	1	2	3	6	0.25	0.5	1
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20

■テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 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/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

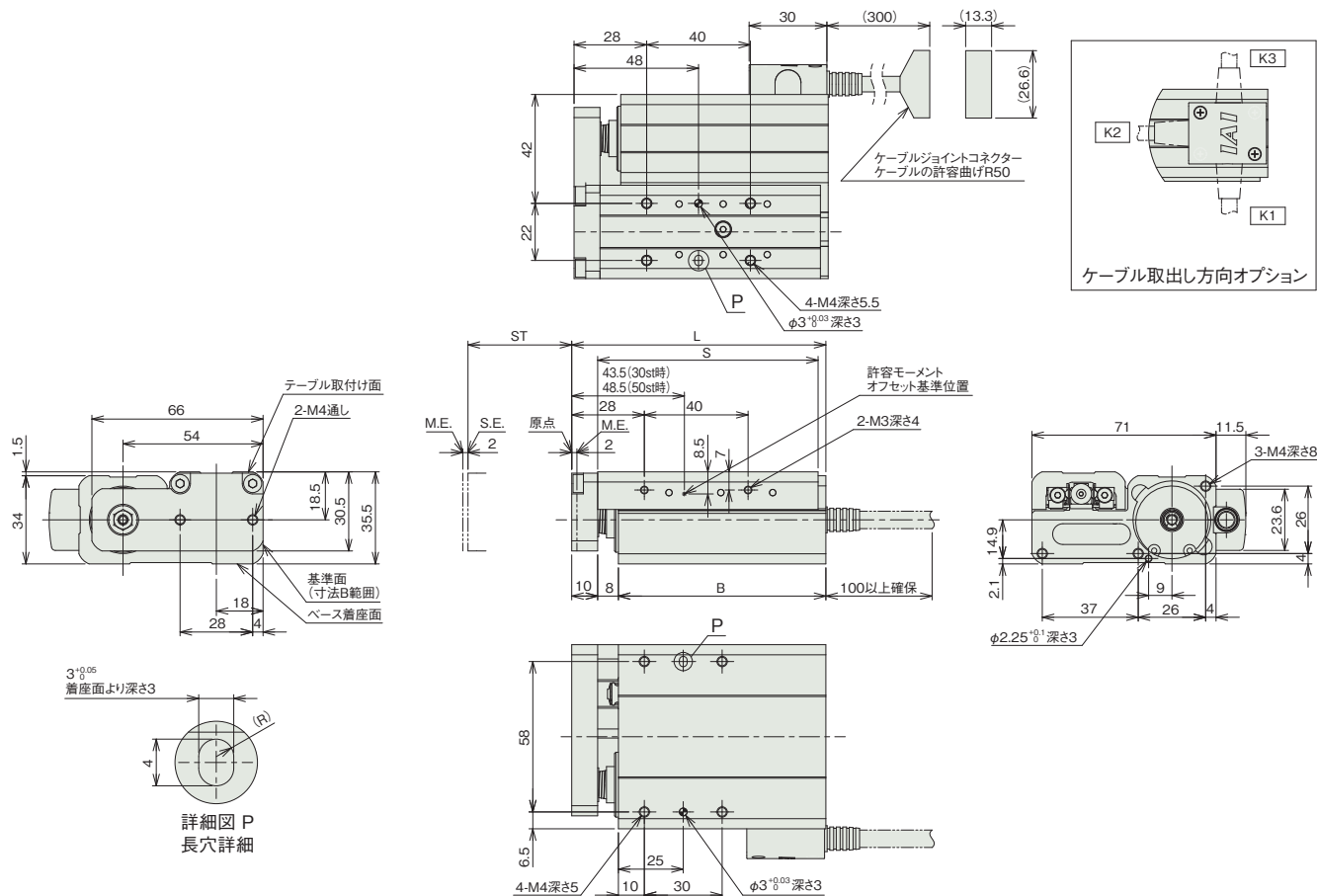
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

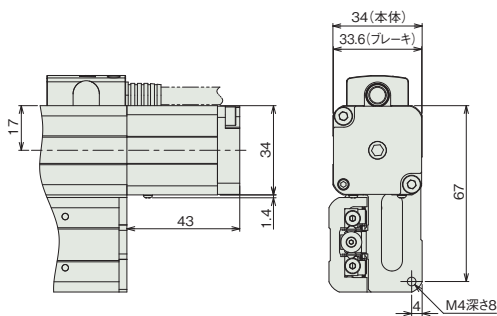
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はケーブルが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	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# テーブルタイプ

---

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド



テーブル

オプション

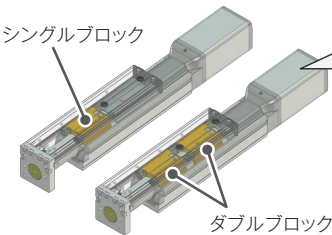
ケーブル型式  
一覧表



# RCS4

サーボモーター 200V				
RCS4	テーブル	RCS4-TA4C	4-529	
		RCS4-TA6C	4-537	
		RCS4-TA7C	4-545	
	テーブル 【折返しタイプ】	RCS4-TA4R	4-553	
		RCS4-TA6R	4-561	
		RCS4-TA7R	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。



シングルブロック

ダブルブロック

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)

選定
注意事項
非掲載機種
ラジアルシリンダー
ロッド
テーブル
オプション
ケーブル型式一覧表

RCP6/ RCP6S
RCP3
RCA2
<b>RCS4</b>
RCS2

# RCS4-TA4C

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅  
**40mm**

200V  
ACサーボ  
モーター

**60W**

■型式項目

<b>RCS4</b>	<b>- TA4C</b>	<b>- WA</b>	<b>- 60</b>						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 25   25mm 150   150mm (25mmごと)	適応コントローラー T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照	



水平

垂直

横立て

天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
25	-	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>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	<b>CJT</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	<b>CJR</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	<b>CJL</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	<b>CJB</b>	4-585	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-

■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	<b>P</b> (1m)	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-313 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 1-279 ページをご確認ください。

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	5	5	5
		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	1.5	3	6	9	
	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				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	9	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	150	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	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/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)					加速度 (G)				
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	4	4	4	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
10	5	5	5	5	5	3	3	3	3	3
5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6
2.5	5	5	5	5	5	9	9	9	9	9

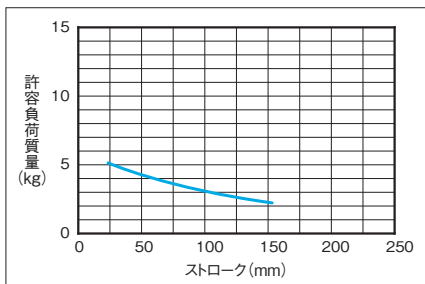
■ストロークと最高速度

ストローク	25~150 (mm) (25mmごと)
16	900
10	600
5	300
2.5	150

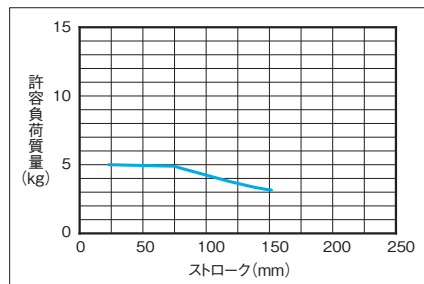
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

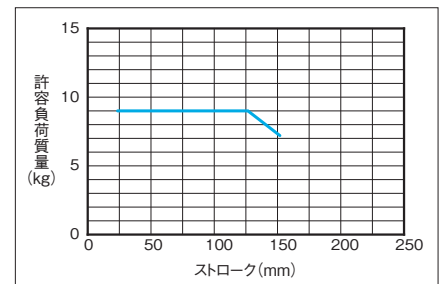
■水平 平置き



■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)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2








RCS4

RCS2



適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
							DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC100V/200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	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/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〉

バッテリーレスアプ	モーターストレート	本体幅 <b>40</b> mm	200V ACサーボ モーター	<b>60</b> 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	WA	バッテリーレスアプ	モーター種類	サーボモーター	60W	リード	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク	40 40mm 240 240mm	適応コントローラー	T2 SCON XSEL	T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション	下記オプション 価格表参照				



水平	垂直	横立	天吊り
----	----	----	-----

CE RoHS 10

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

**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比の目安は変化します。詳細は1-336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1-313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1-279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
		最高速度(mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	0.7	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6	9
		最高速度(mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
推力	定格推力(N)	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	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	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直					
	加速度(G)										
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	
リード (mm)											
10	8	8	8	6	4	3	3	3	3	3	
5	10	10	10	8		6	6	6	6		
2.5	10	10	10			9	9	9			

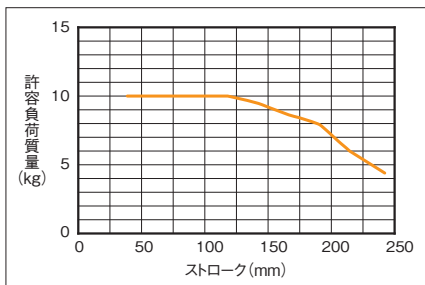
■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
ストローク	40~240 (mm)
リード	
10	600
5	300
2.5	150

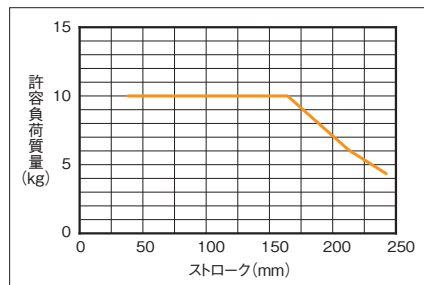
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

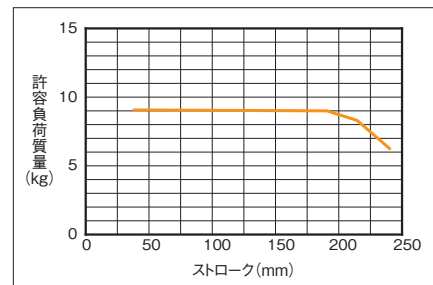
■水平 平置き



■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)

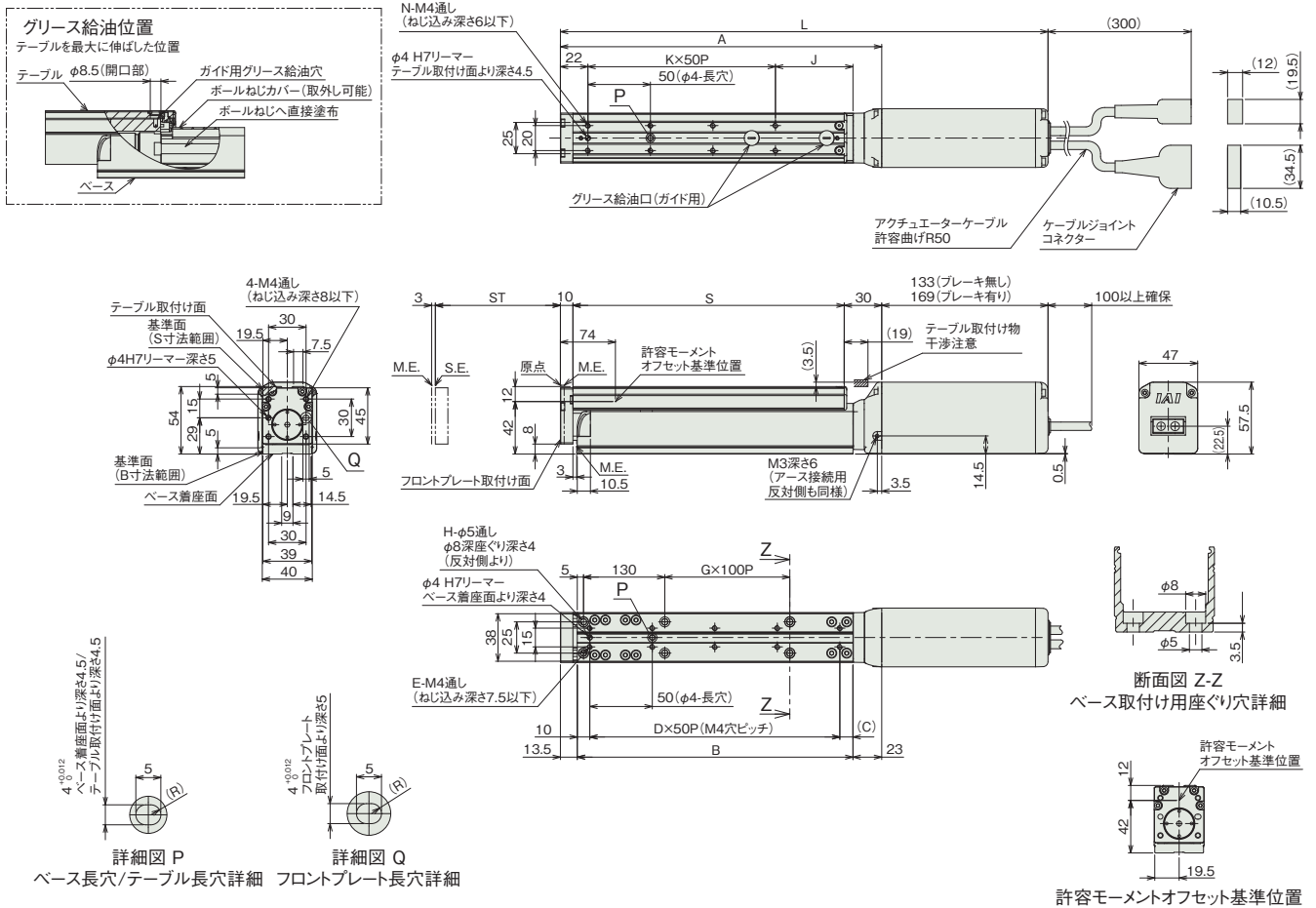
## 寸法図

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

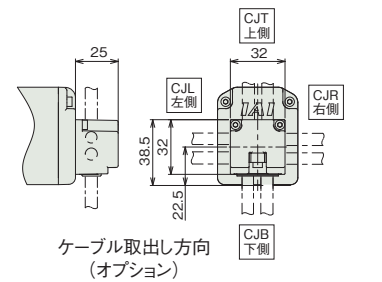


### ■ストローク別寸法

ストローク		40	65	90	140	190	240
L	ブレーキ無し	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

### ■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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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-RA/SA		8	単相AC200V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCS4-TA6C

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅  
**60mm**

200V  
ACサーボ  
モーター

**100W**

■型式項目

**RCS4 - TA6C - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	25   25mm ?   ? 200   200mm (25mmごと)	T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	N   無し P   1m S   3m M   5m X <input type="checkbox"/>   長さ指定 R <input type="checkbox"/>   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立

天吊り

CE

RoHS  
10

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
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>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	<b>CJT</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	<b>CJR</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	<b>CJL</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	<b>CJB</b>	4-585	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-

■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	<b>P</b> (1m)	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-
ロボットケーブル	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-313 ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。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 1-279 ページをご確認ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	8	8	10
		最高速度(mm/s)	1100	720	360	180
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	6	10	12
		最高速度(mm/s)	1100	720	360	180
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力(N)	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	4	6	10	12	
	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 32.3N・m
	Mb: 46.2N・m
	Mc: 68.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	8	8	8	6	4	4	4	3	3	2
12	8	8	8	8	8	6	6	6	6	6
6	8	8	8	8	10	10	10	10	10	
3	10	10	10		12	12	12	12		

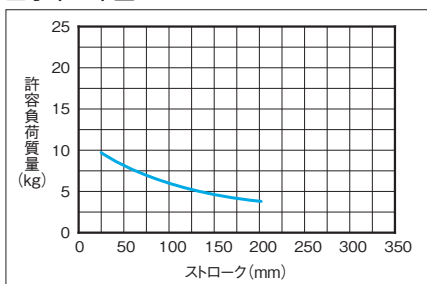
■ストロークと最高速度

ストローク	25~200(mm) (25mmごと)
リード	
20	1100
12	720
6	360
3	180

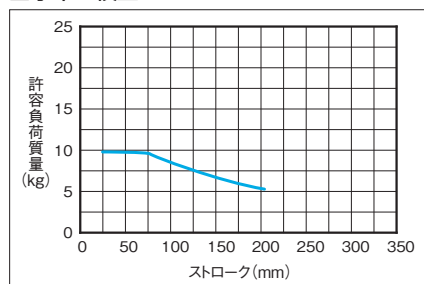
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

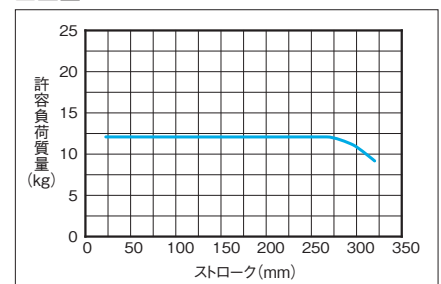
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

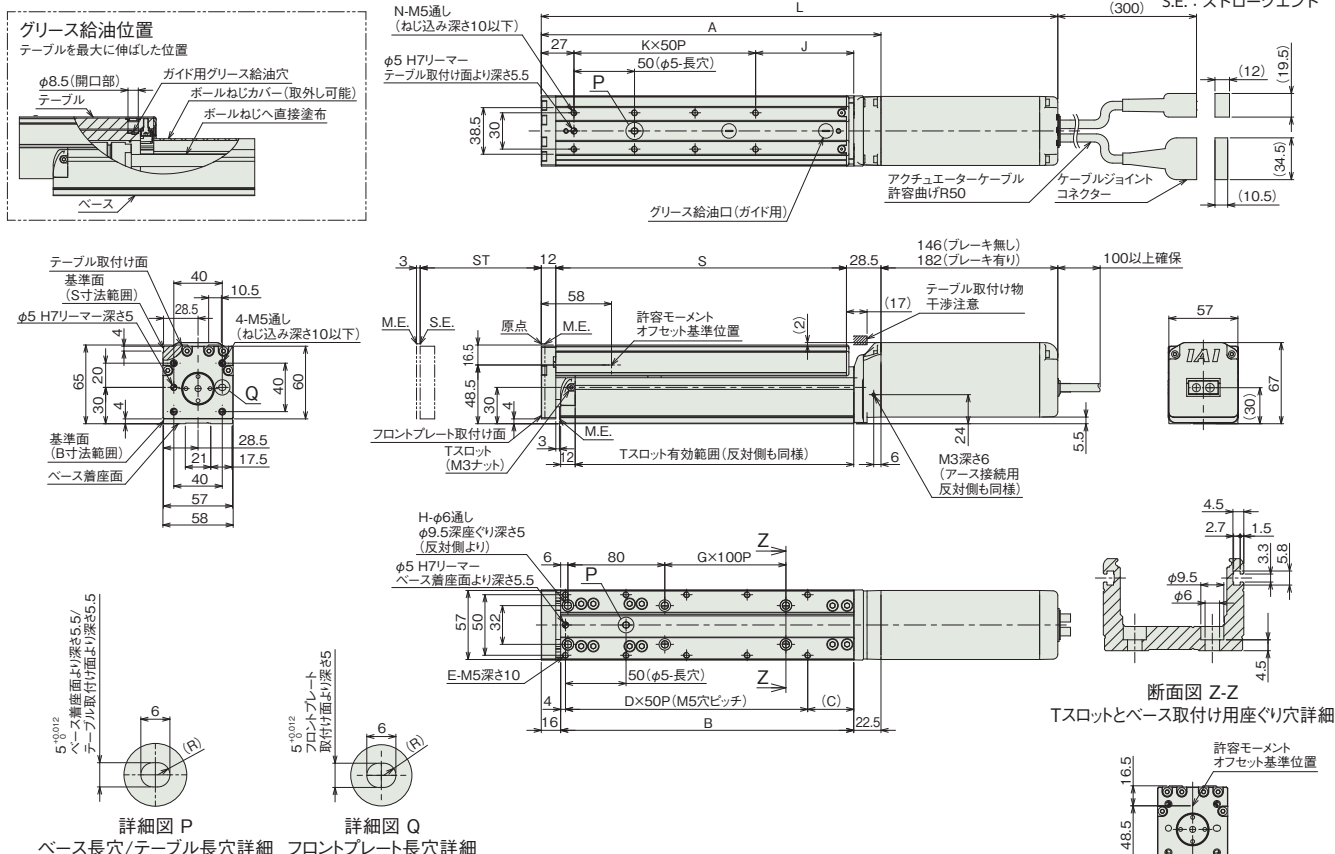
## 寸法図

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

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有ります。

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	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

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM					
DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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、コントローラ型式の機能オプションなしの場合はモート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。

選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS2

# RCS4-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアプソ	モーターストレート	本体幅 60mm	200V ACサーボ モーター	100W
------------	-----------	-------------	-----------------------	------

■型式項目

RCS4 - TA6C - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - DB - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 45 45mm ? 45mm 320 320mm	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------------	----------------------------------	----------------------------------	---	---	---	---------------------------



■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-



選定上の  
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 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 1-279 ページをご確認ください。

■メインスペック

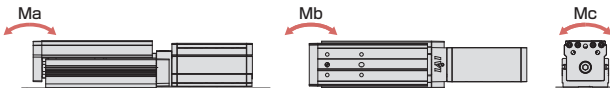
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	14	20
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1.2	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	10
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1.2	1
		最高加減速度(G)	1.2	1
推力	定格推力(N)	142	283	566
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	6	10	12
ストローク	最小ストローク(mm)	45	45	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	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直							
	加速度(G)												
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2			
リード (mm)													
12	14	14	14	14	12	6	6	6	6	6			
6	20	20	20	20		10	10	10	10				
3	20	20	20			12	12	12					

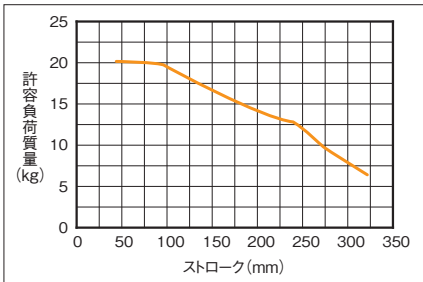
■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	45~270 (mm)	320 (mm)
12	720	575
6	360	285
3	180	140

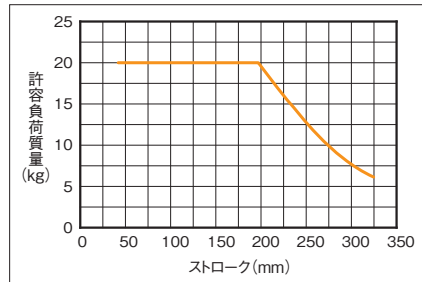
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

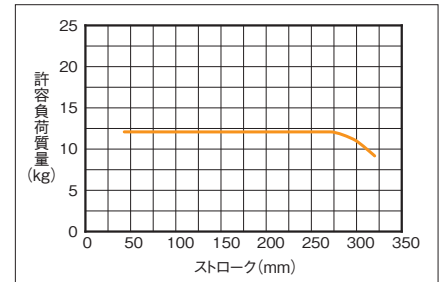
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

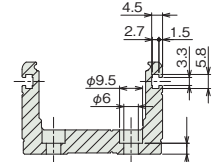
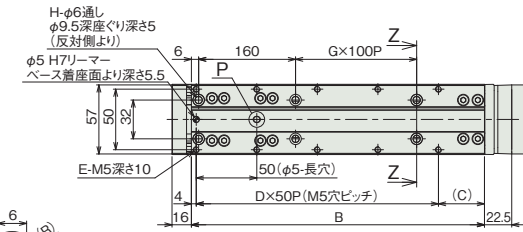
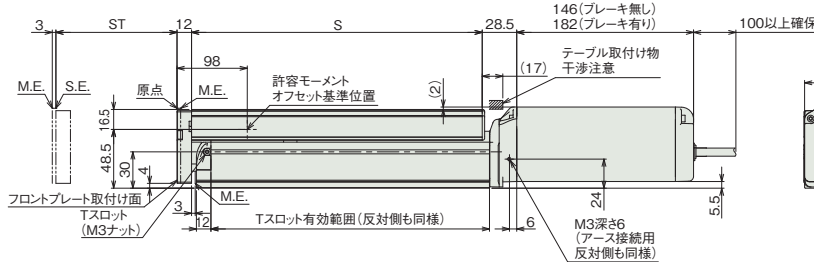
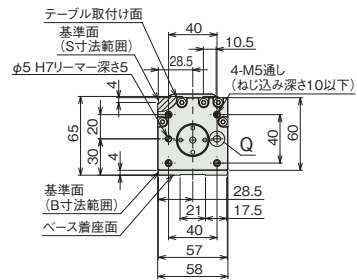
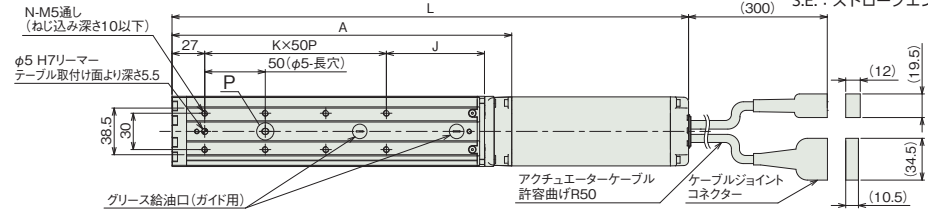
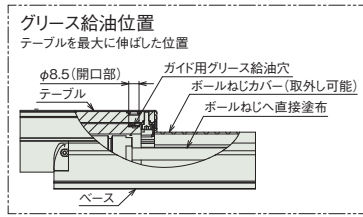
## 寸法図

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

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

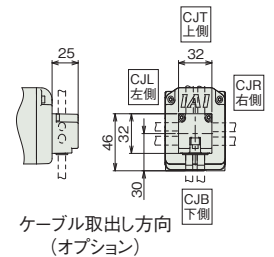
### ■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	401.5	426.5	451.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
	437.5	462.5	487.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A	255.5	280.5	305.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
S	215	240	265	290	340	390	440	490

### ■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	2.9	3.1	3.3	3.4	3.7	4.1	4.4	4.7
	3.2	3.4	3.6	3.7	4	4.4	4.7	5

許容モーメントオフセット基準位置



## 適応コントローラー

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ				
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								EC	EP				PRT	SSN	ECM	
RCON		16 (ML3, SSN, ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3, SSN, ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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/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。



選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS2

# RCS4-TA7C

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアプ
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 WA バッテリーレスアプ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 25 25mm 300 300mm	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	----------------------------------	---	-------------------------------	---	---	---------------------------



CE
RoHS 10
水平
垂直
横立
天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-



- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-313 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 1-279 ページをご確認ください。

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	12	15	15	15
		最高速度 (mm/s)	1300	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.7	1.2	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	18	20
		最高速度 (mm/s)	1300	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	1	0.7
		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	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直					
	加速度 (G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	12	12	12	10	8	5	5	4	4	3
16	15	15	15	15	15	10	10	8	8	6
8	15	15	15	15		18	18	18	18	
4	15	15	15			20	20	20		

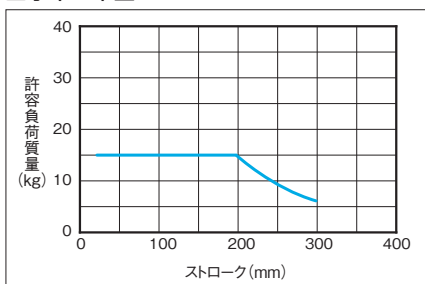
■ストロークと最高速度

ストローク	25~300 (mm)
リード	
24	1300
16	960
8	480
4	240

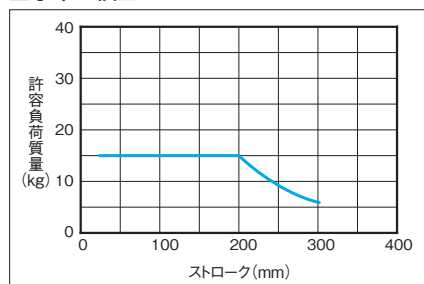
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

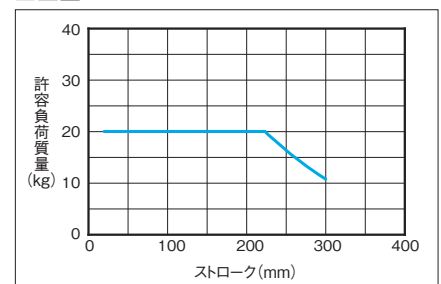
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

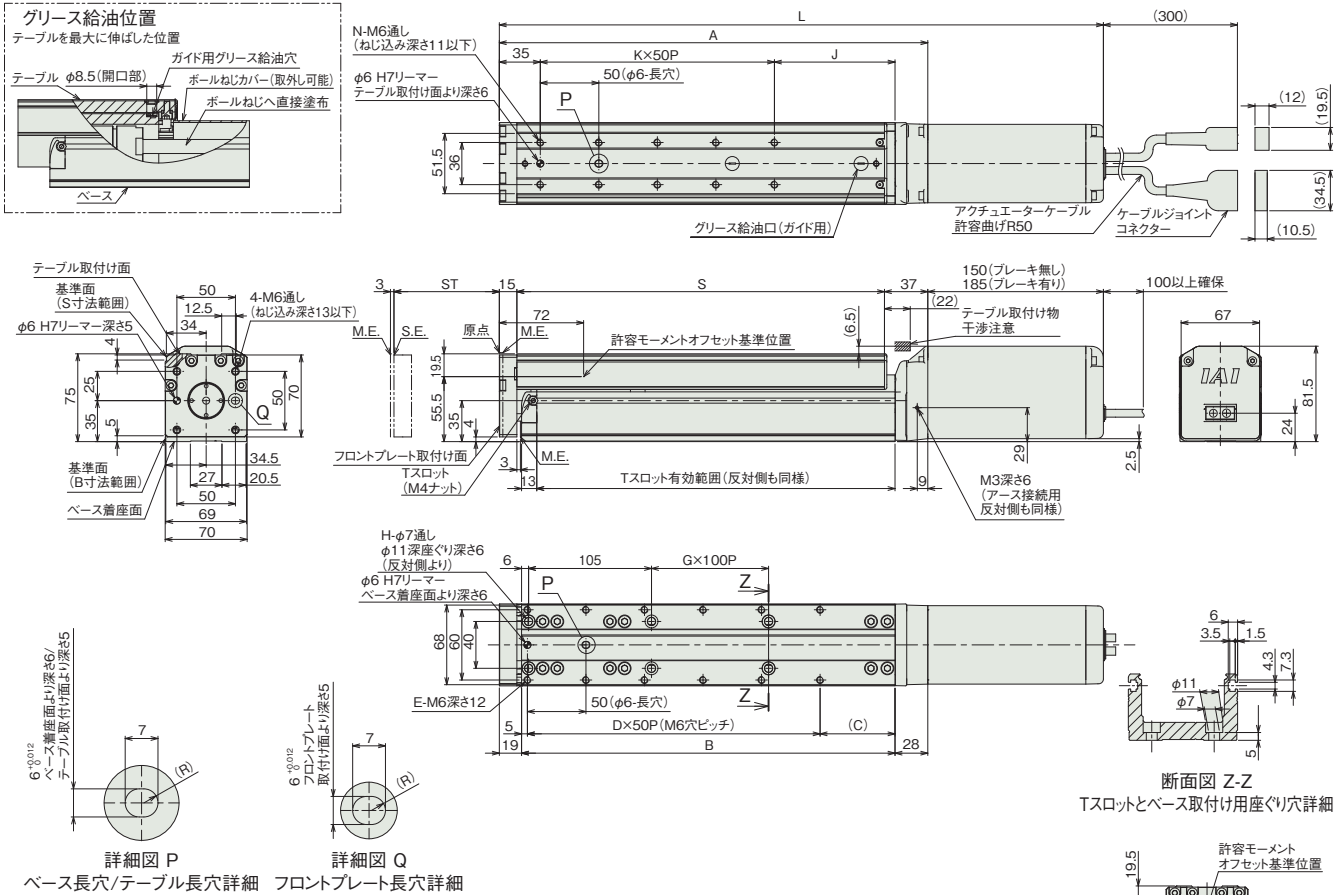
## 寸法図

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



(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

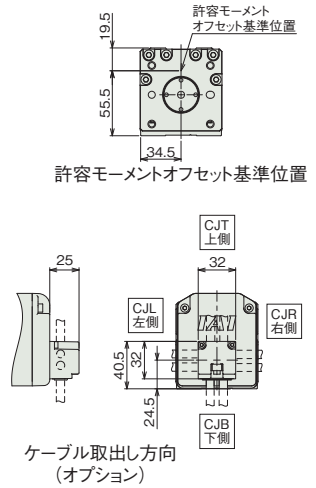


### ■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	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	5.4	5.8	6.3
	ブレーキ有り	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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〉

バッテリーレスアプソ	モーターストレート	本体幅 70mm	200V ACサーボ モーター	200W
------------	-----------	-------------	-----------------------	------

■型式項目

RCS4 - TA7C - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - DB - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 40 40mm ? 40mm 390 390mm	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------------	----------------------------------	----------------------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-585	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(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

- 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。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
- 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 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 1-279 ページをご確認ください。

■メインスペック

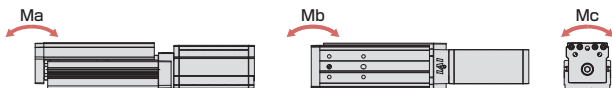
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	25	30
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1
		最高加減速度(G)	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1.2	1
推力	定格推力(N)	214	427	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	8	18	24
ストローク	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 <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
リード (mm)										
16	25	25	20	20	15	8	8	8	8	6
8	30	30	25	25	18	18	18	18	18	
4	30	30	30		24	24	24	24		

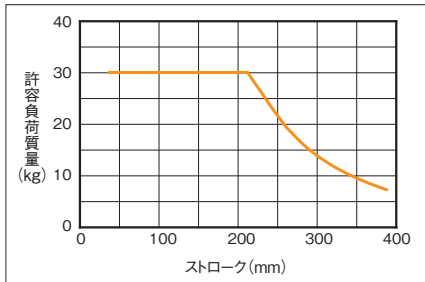
■ストロークと最高速度

ストローク リード	40~290 (mm)	340 (mm)	390 (mm)
16	960	730	600
8	480	365	300
4	240	180	150

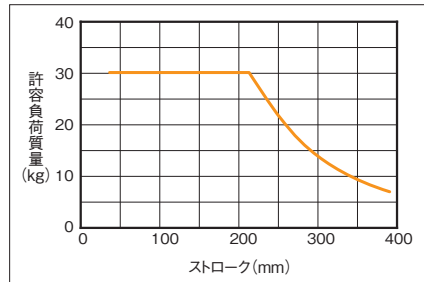
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

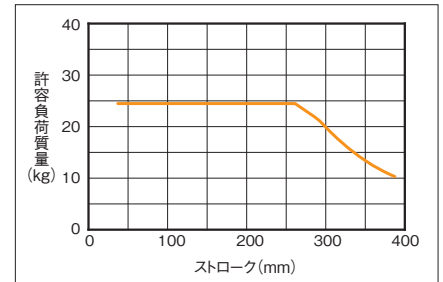
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4








RCS2





適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC100V/200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

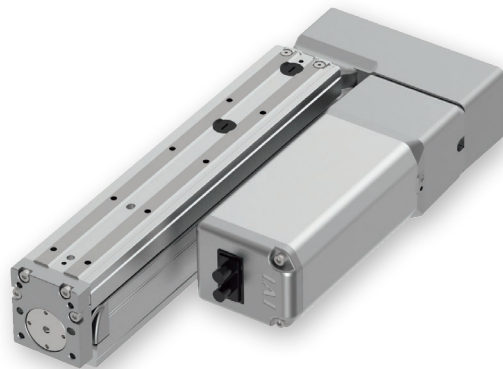
本体幅  
**40mm**

200V  
ACサーボ  
モーター

**60W**

■型式項目

<b>RCS4 - TA4R - WA - 60</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	
		WA   バッテリーレスアップ	60   サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 25mm 150 150mm (25mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



■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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
背面取付けプレート	RP	4-600	-

(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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-279 ページをご確認ください。

■メインスペック

項目	内容	内容				
		16	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	5	5	5
		最高速度(mm/s)	800	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
		定格加減速度(G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	3	6	9
		最高速度(mm/s)	800	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
		定格加減速度(G)	1	1	1	0.7
推力	定格推力(N)	53	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	3	6	9	
	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	150	150	150	150	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 13.0N・m
	Mb: 18.6N・m
	Mc: 25.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	4	4	4	4	1.5	1.5	1.5	1.5
10	5	5	5	5	3	3	3	3
5	5	5	5	5	6	6	6	6
2.5	5	5	5	5	9	9	9	9

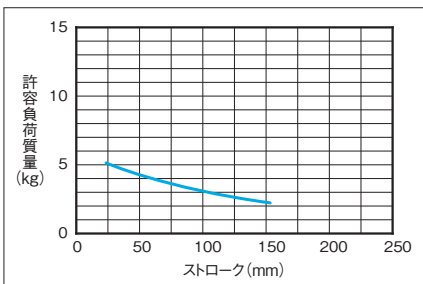
■ストロークと最高速度

ストローク	25~150(mm) (25mmごと)
16	800
10	600
5	300
2.5	150

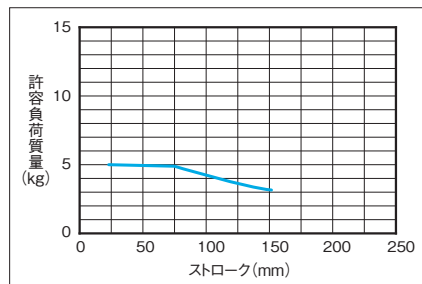
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

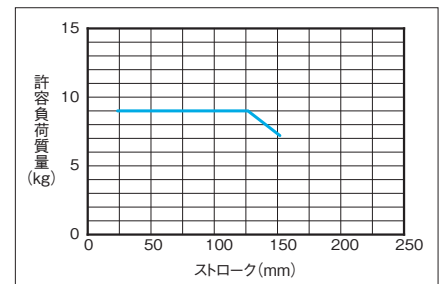
■水平 平置き



■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

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

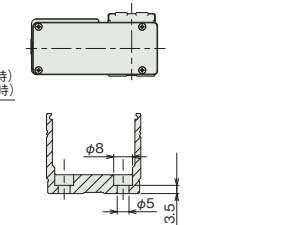
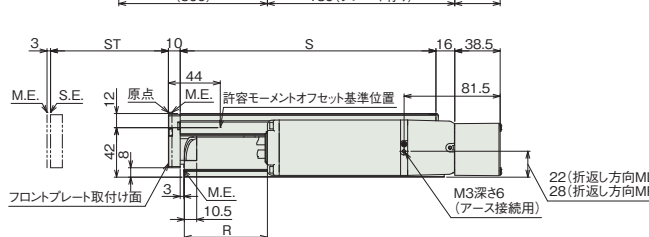
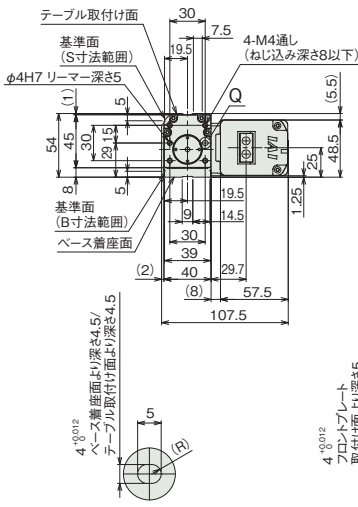
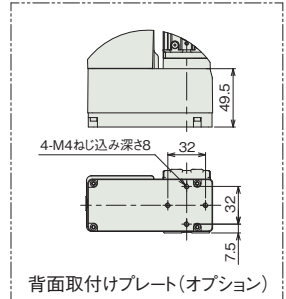
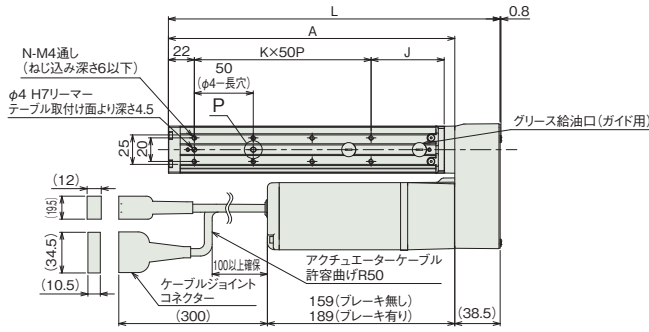
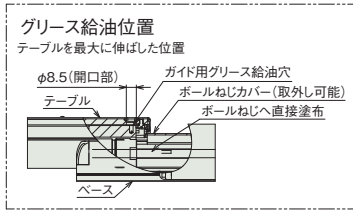
テーブル

オプション

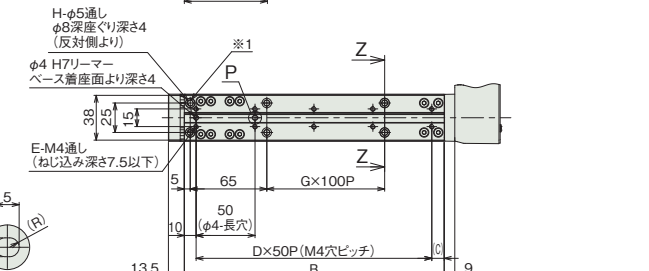
ケーブル型式

※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、揺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。

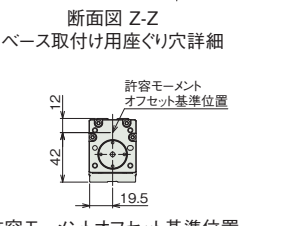
ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



詳細図 P ベース長穴/テーブル長穴詳細

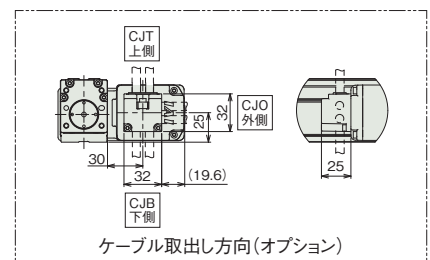


詳細図 Q フロントプレート長穴詳細



### ■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	










### ■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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC100V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V 三相AC200V	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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〉

バッテリーレスアプ

モーター折返し

本体幅  
**40mm**

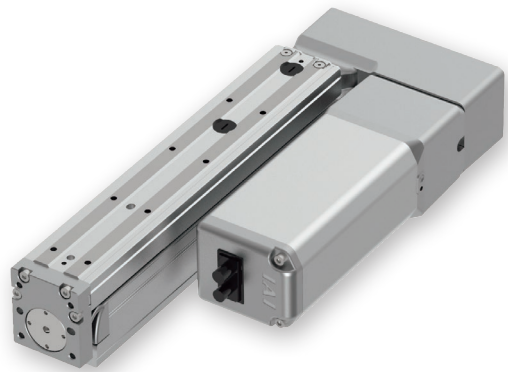
**200V**  
ACサーボ  
モーター

**60W**

■型式項目

**RCS4 - TA4R - WA - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - DB - [ ]**

シリーズ		タイプ		エンコーダー種類		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		バッテリーレスアプ		60		サーボモーター 60W		10	10mm	40	40mm	T2	SCON XSEL	N	無し	オプション 下記オプション 価格表参照	
								5	5mm	240	240mm	T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2	P	1m		
								2.5	2.5mm					S	3m		
														M	5m		
														X	長さ指定		
														R	ロボットケーブル		



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



### 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-
背面取付けプレート	RP	4-600	-

(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。

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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-279 ページをご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	10
		最高速度(mm/s)	600	300
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	0.7
		最高加減速度(G)	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6
		最高速度(mm/s)	600	300
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1	1
推力	定格推力(N)	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	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
10	8	8	8	6	3	3	3	3
5	10	10	10	8	6	6	6	6
2.5	10	10	10		9	9	9	

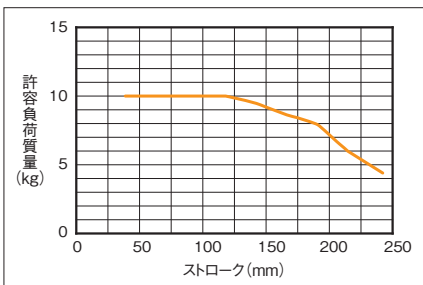
■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
40~240 (mm)	600
10	600
5	300
2.5	150

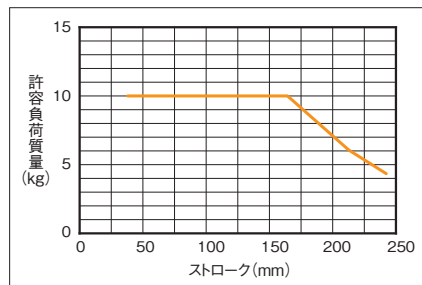
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

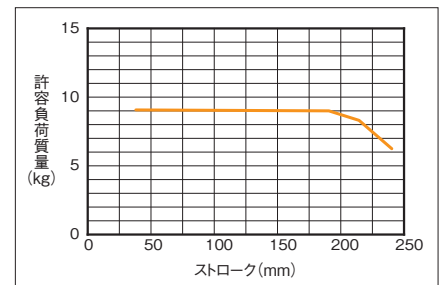
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覽表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4








RCS2





適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC100V/200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

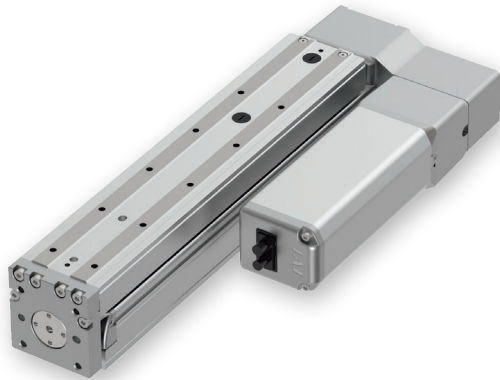
本体幅  
**60mm**

200V  
ACサーボ  
モーター

**100W**

■型式項目

<b>RCS4 - TA6R - WA - 100</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	
		WA   バッテリーレスアップ	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 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照		



水平

垂直

横立

天吊り

CE

RoHS  
10

(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>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	<b>CJO</b>	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	<b>ML</b>	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	<b>MR</b>	4-594	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-

(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	<b>P</b> (1m)	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-
ロボットケーブル	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-279 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
		最高速度(mm/s)	1000	720	360	180
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	1	1	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	6	10	10
		最高速度(mm/s)	1000	720	360	180
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	1	0.5	0.5
		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	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	8	8	8	6	4	4	3	3
12	8	8	8	8	6	6	6	6
6	8	8	8	8	10	10	8	8
3	10	10	8		10	10	8	

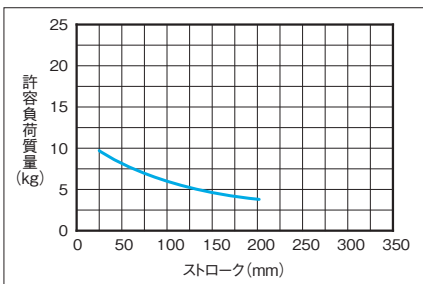
■ストロークと最高速度

ストローク	25~200(mm) (25mmごと)
20	1000
12	720
6	360
3	180

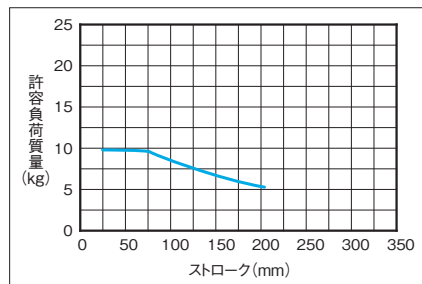
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

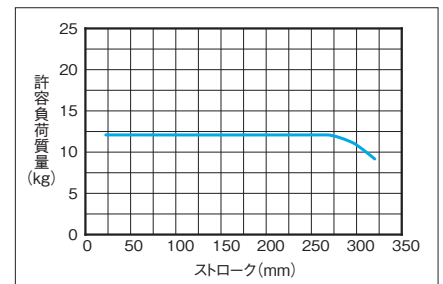
■水平 平置き



■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)

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

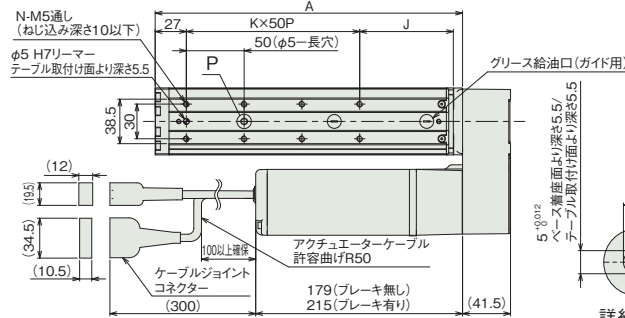
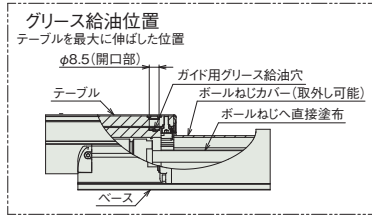
## 寸法図

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

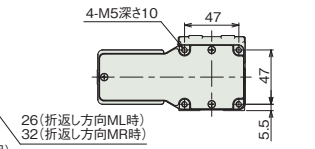
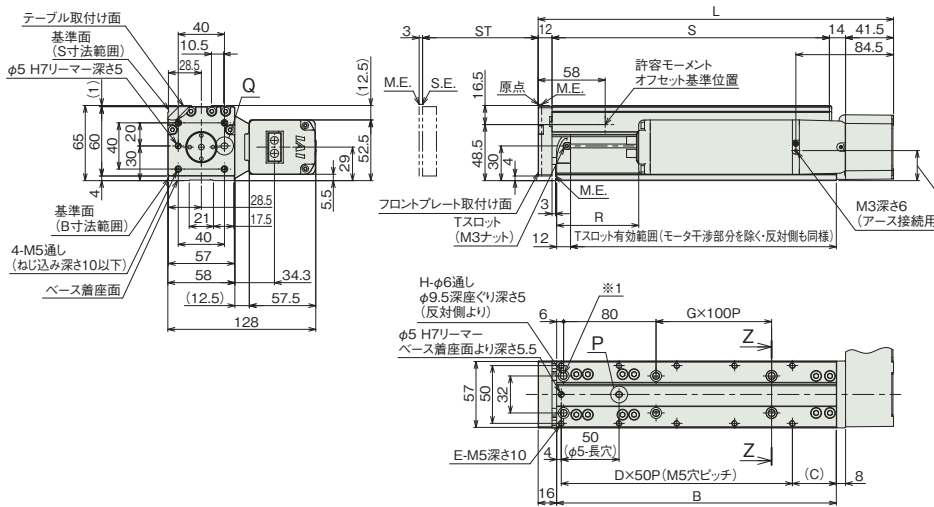
2次元 CAD 3次元 CAD

※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、揺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。

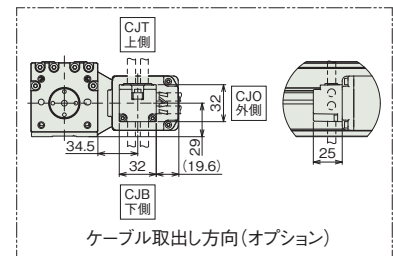
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



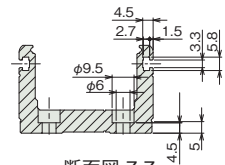
詳細図 P ベース長穴/テーブル長穴詳細  
詳細図 Q フロントプレート長穴詳細



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	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
	ブレーキ有り	-90	-65	-40	-15	10	35	60
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	3.6
	ブレーキ有り	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.9

適応コントローラー

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	CIT	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	単相AC100V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V 三相AC200V	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**60mm**

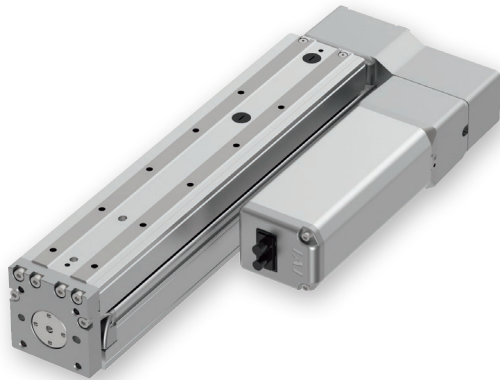
200V  
ACサーボ  
モーター

**100W**

■型式項目

RCS4 - TA6R - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - DB - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション 下記オプション 価格表参照
				12   12mm 6   6mm 3   3mm	45   45mm ?   ? 320   320mm	T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	N   無し P   1m S   3m M   5m X   [ ]   長さ指定 R   [ ]   ロボットケーブル	



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



■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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(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。



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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-279 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	14	20
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	10
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1	0.7
推力	定格推力(N)	142	283	
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	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)							
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
12	14	14	14	14	6	6	6	6
6	20	20	20	20	10	10	10	10
3	20	20	20		12	12	12	

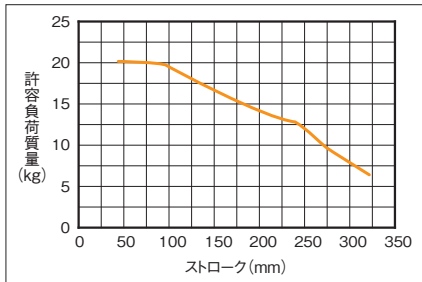
■ストロークと最高速度

リード	ストローク	45~270 (mm)	320 (mm)
	12	最高速度(mm/s)	720
6	最高速度(mm/s)	360	285
3	最高速度(mm/s)	180	140

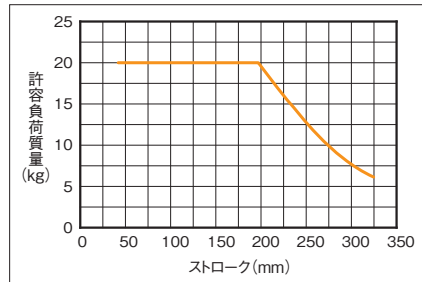
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

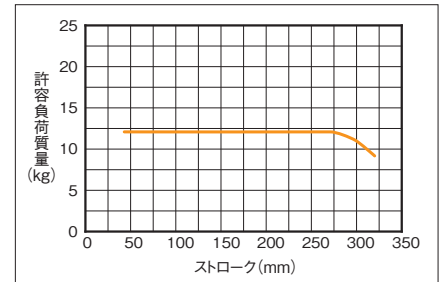
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

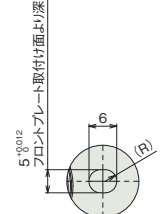
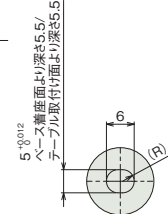
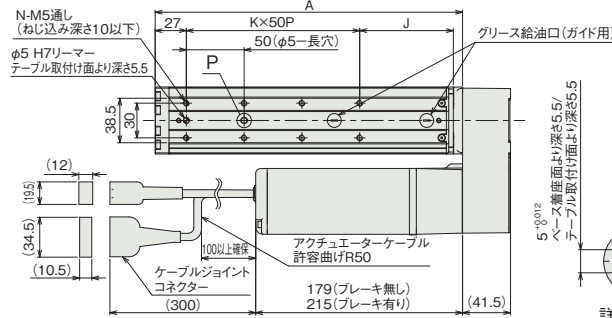
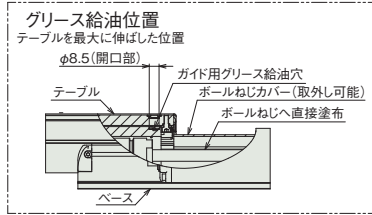
テーブル

オプション

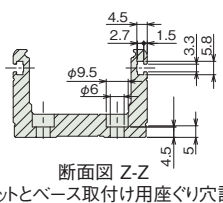
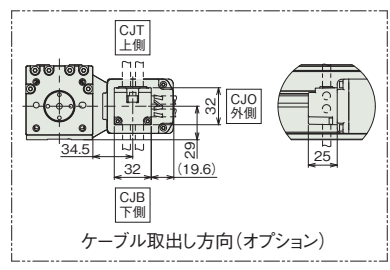
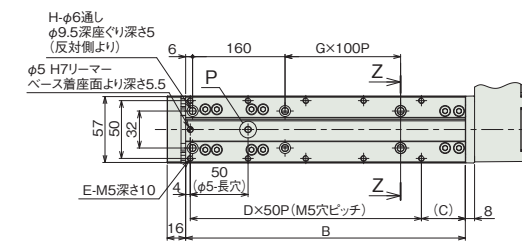
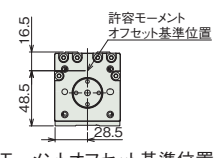
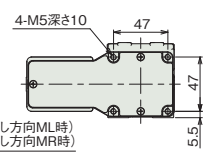
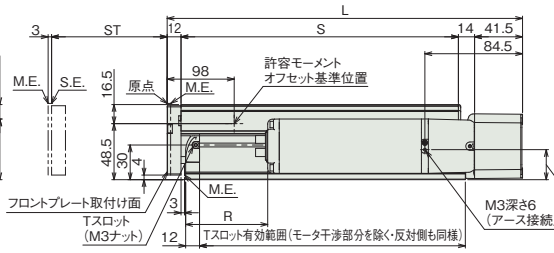
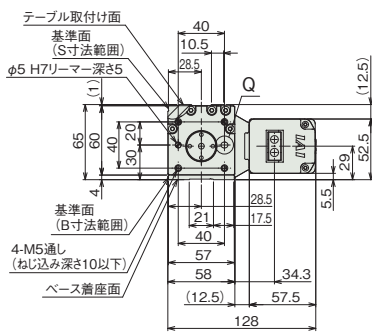
ケーブル型式

(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、ベース端面より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



ベース長穴/テーブル長穴詳細 フロントプレート長穴詳細



### ■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	282.5	307.5	332.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
A	241	266	291	316	366	416	466	516
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
R	ブレーキ無し	46	71	96	121	171	221	321
	ブレーキ有り	10	35	60	85	135	185	285
S	215	240	265	290	340	390	440	490








### ■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.4	5.1
	ブレーキ有り	3.6	3.7	3.9	4.1	4.4	4.7	5.4



適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC100V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V 三相AC200V	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

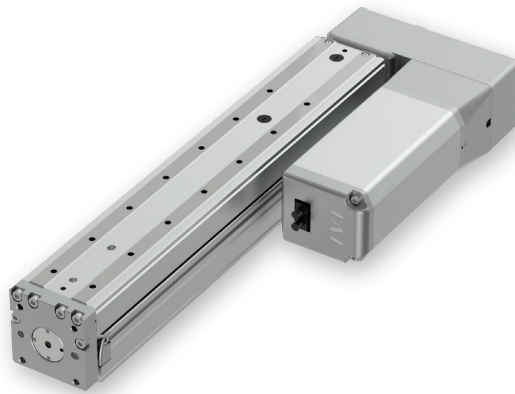
本体幅  
**70mm**

200V  
ACサーボ  
モーター

**200W**

■型式項目

<b>RCS4 - TA7R - WA - 200</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
		WA   バッテリーレスアップ	200   サーボモーター 200W	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	25   25mm 300   300mm	T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	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



水平

垂直

横立

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	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>B</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	<b>CJO</b>	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	<b>ML</b>	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	<b>MR</b>	4-594	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-597	-

(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。



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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-279 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (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)	12	15	15	15
		最高速度 (mm/s)	1200	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.7	1	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	18	20
		最高速度 (mm/s)	1200	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
推力	定格推力 (N)	142	214	427	855	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	5	10	18	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm) (注2)	50	50	50	50	

(注2) ストローク25~200の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 115N·m
	Mb: 115N·m
	Mc: 229N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 44.7N·m
	Mb: 44.7N·m
	Mc: 89.1N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)				加速度 (G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	12	12	12	10	5	5	4	4
16	15	15	15	15	10	10	8	8
8	15	15	15	15	18	18	18	18
4	15	15	15	15	20	20	20	20

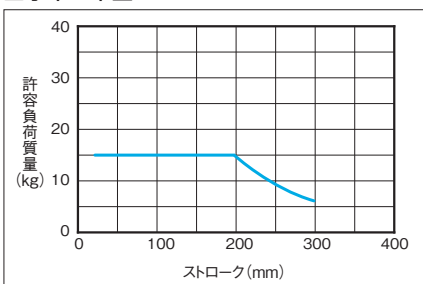
■ストロークと最高速度

ストローク	25~300 (mm)
リード	
24	1200
16	960
8	480
4	240

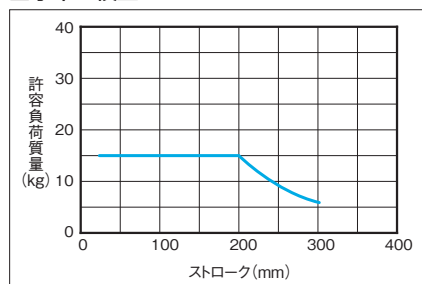
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

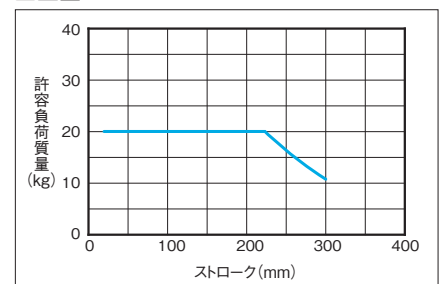
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直










(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)



適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC100V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V 三相AC200V	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	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/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〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**70mm**

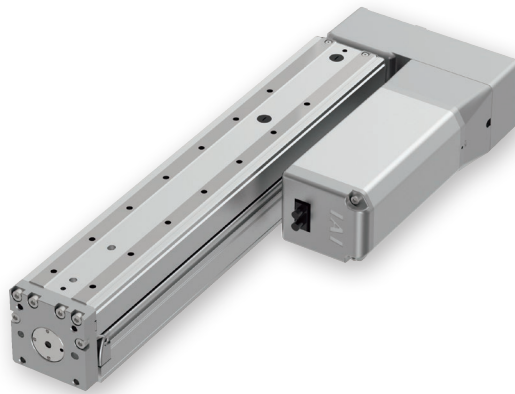
200V  
ACサーボ  
モーター

**200W**

■型式項目

RCS4 - TA7R - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - DB - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 200   サーボモーター 200W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション 下記オプション 価格表参照
				16   16mm 8   8mm 4   4mm	40   40mm ?   ? 390   390mm	T2   SCON XSEL T4   RCON RSEL SCON2 XSEL2	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ 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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(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。

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比の目安は変化します。詳細は 1-336 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 1-279 ページをご確認ください。

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	25	30
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1	1
推力	定格推力(N)	214	427	855
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	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
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 620N·m
	Mb: 620N·m
	Mc: 458N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 196N·m
	Mb: 196N·m
	Mc: 145N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)							
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	25	25	20	20	8	8	8	8
8	30	30	25	25	18	18	18	18
4	30	30	30		24	24	24	

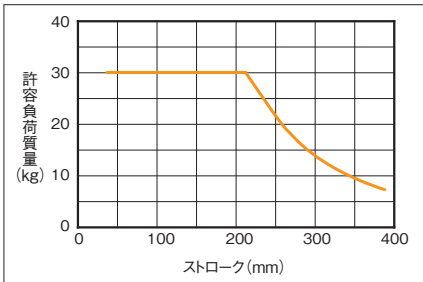
■ストロークと最高速度

ストローク	40~290 (mm)	340 (mm)	390 (mm)
16	960	730	600
8	480	365	300
4	240	180	150

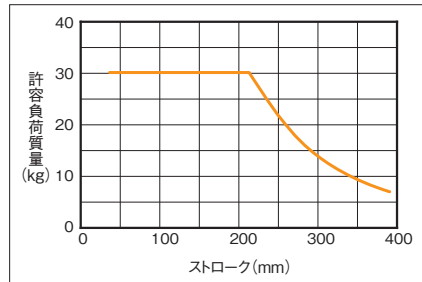
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

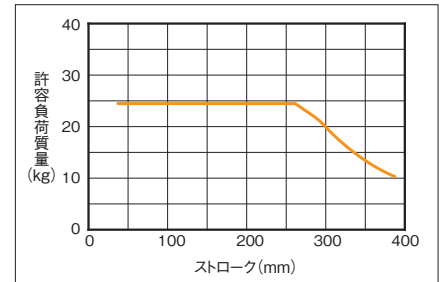
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覽表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

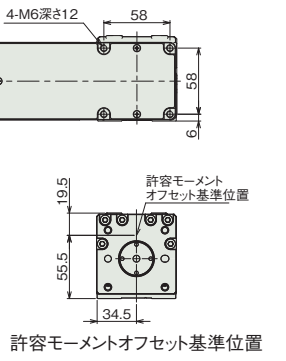
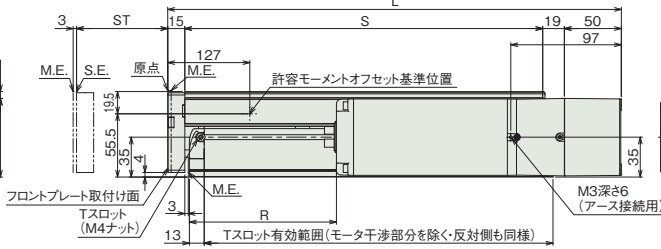
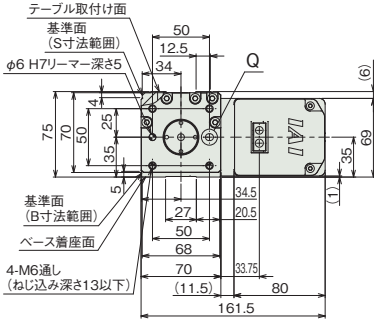
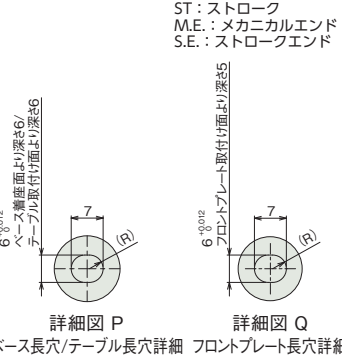
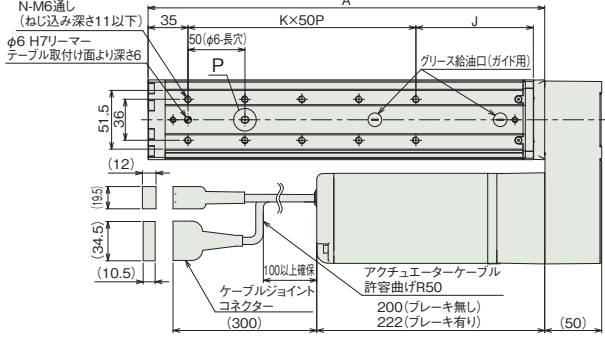
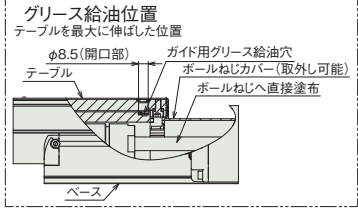
オプション

ケーブル型式

## 寸法図

(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あります。  
 (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](http://www.iai-robot.co.jp) **2次元 CAD** **3次元 CAD**

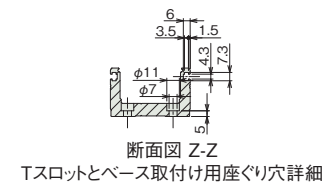
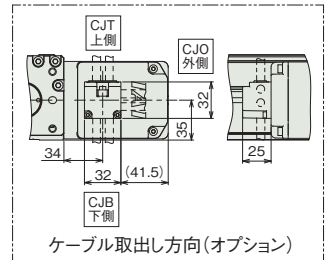


## ■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	348	373	398	448	498	548	598	648	698
A	298	323	348	398	448	498	548	598	648
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22
R	ブレーキ無し	79	104	129	179	229	279	329	379
	ブレーキ有り	57	82	107	157	207	257	307	357
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614

## ■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
質量 (kg)	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.9	8.3	8.8	9.2
	6.6	6.8	7	7.5	7.9	8.4	8.8	9.3	9.7



## ■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	-	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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、コントローラ型式の機能オプションなしの場合はリモート/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。



選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# テーブルタイプ

---

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCS2

サーボモーター 200V			
RCS2	テーブル	RCS2-TCA5N	4-579
		RCS2-TWA5N	4-581
		RCS2-TFA5N	4-583



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# 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
A		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 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプション  
になります。



選定上の  
注意

- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 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、1-336 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 4-60 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
50	I	A
75	-	-

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 10 5 2.5
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 5 10 20
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 380 250 125
	定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
	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
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°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

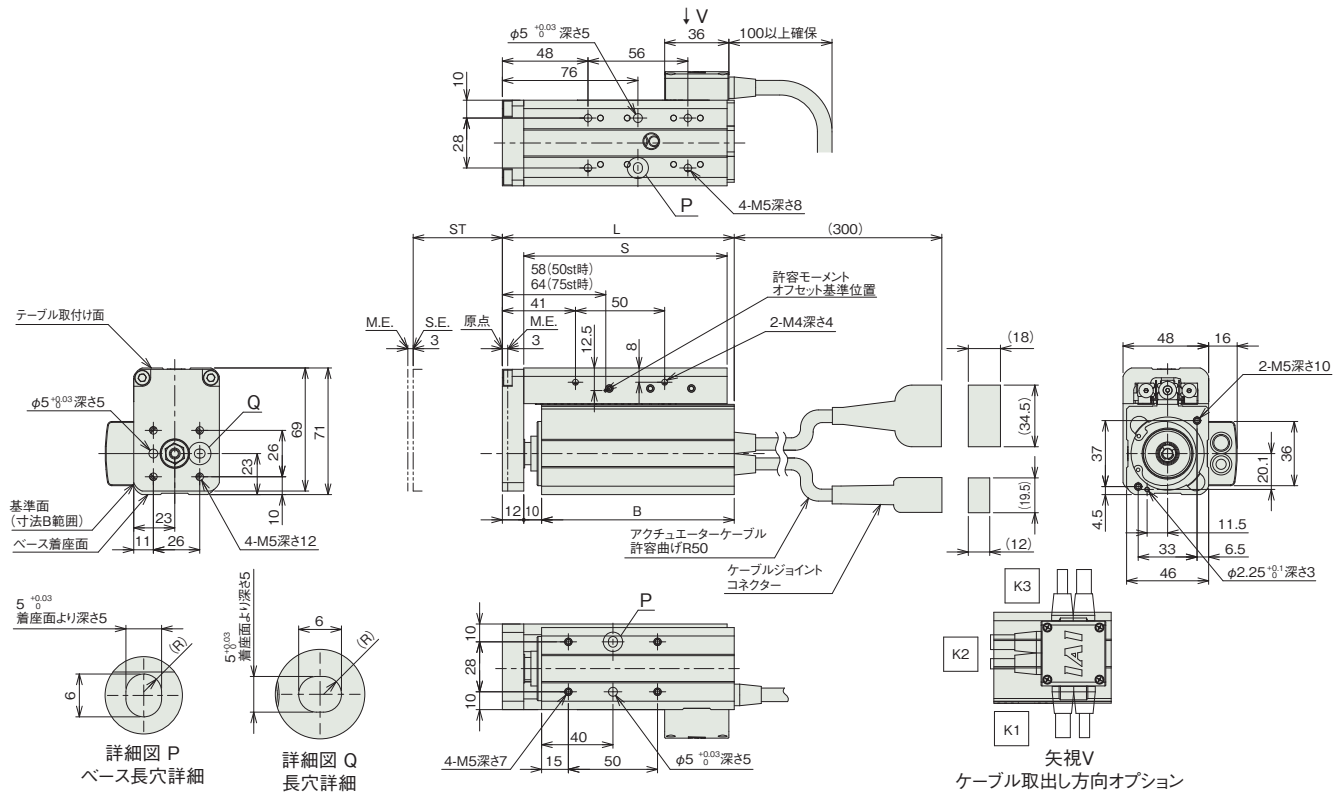
オプション

ケーブル型式  
一覽表

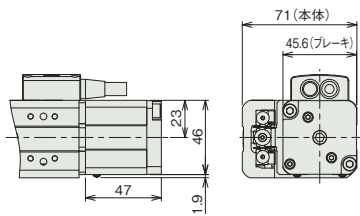
■ブレーキ無し

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

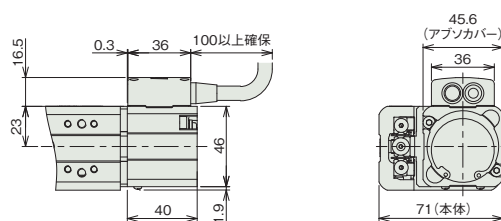


■ブレーキ有り



■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

質量 (kg)	ストローク	
	50	75
ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.3	1.5
ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.4	1.6
ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.56	1.76
ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.52	1.72

■適応コントローラー

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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-SCI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-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  
ストローク

本体幅  
80  
mm

200V  
ACサーボ  
モーター

60  
W

■型式項目

**RCS2 - TWA5N - [ ] - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCN RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------------------	-----------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	--	---	---------------------------



(注) CEはオプション  
になります。



選定上の  
注意

- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 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、1-336 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 4-60 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	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	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出 (注1)	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-

(注1) アブソリュート仕様の場合は選択できません。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
	可搬質量	5	10	20
	最高速度 (mm/s)	380	250	125
水平	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	1.5	3	6
	最高速度 (mm/s)	330	250	125
	速度/加減速度	0.2	0.2	0.2
推力	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
	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
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 <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

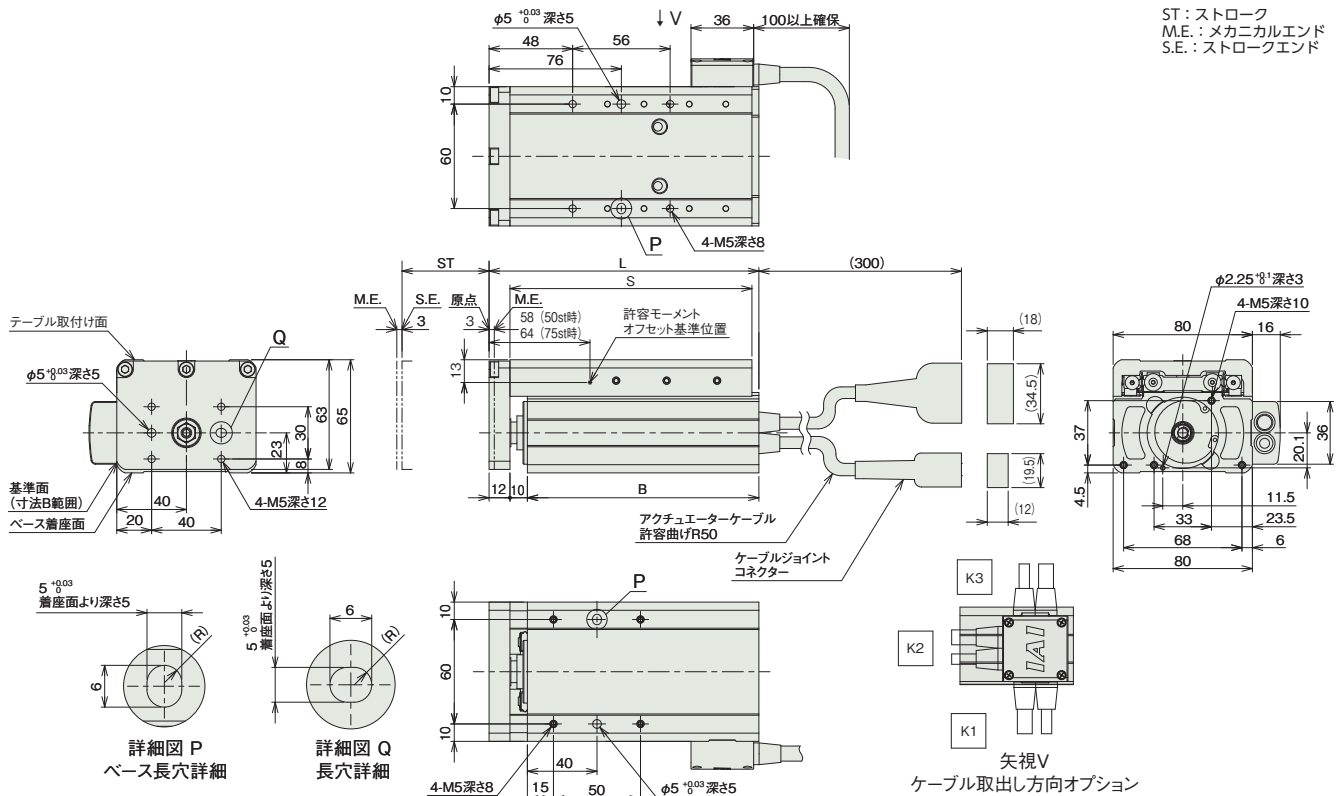
寸法図

■ブレーキ無し

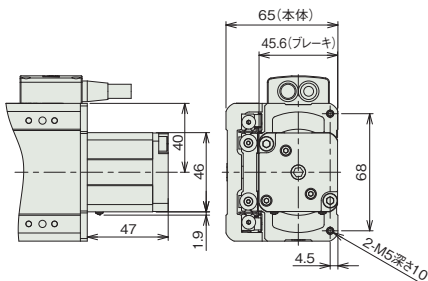
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

2次元 CAD  
 3次元 CAD

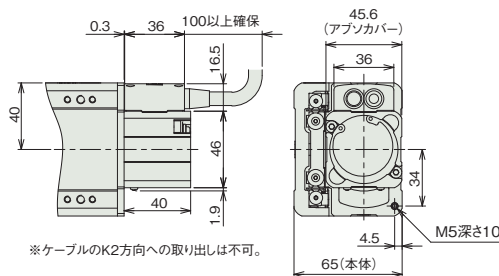


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	130	155
B	108	133
S	114	139

■ストローク別質量

ストローク	50	75
ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.7	2
ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.8	2.1
ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.96	2.26
ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.92	2.22

■適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	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	単相AC100V/200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	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-SCI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-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。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

# RCS2-TFA5N

細小型

テーブル

モーター  
ストレート

本体幅  
100  
mm

200V  
ACサーボ  
モーター

60  
W

■型式項目

RCS2		TFA5N		60											
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラー		ケーブル長		オプション	
I	A	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 XSEL2		N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル		オプション 下記オプション 価格表参照	



(注) CEはオプション  
になります。



選定上の  
注意

- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 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、1-336 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 4-60 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
50	I	A
75	-	-

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-594	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-594	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-594	-

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 10 5 2.5
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 5 10 20
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 380 250 125
	定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 1.5 3 6
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 330 250 125
	定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
推力	最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
ブレーキ	定格推力 (N) 89 178 356
	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 1.5 3 6
	最小ストローク (mm) 50 50 50
	最大ストローク (mm) 75 75 75
	ストロークピッチ (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
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°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。





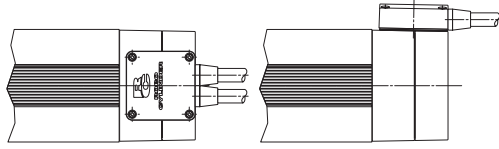
## ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ オプション

### ケーブル取出し方向

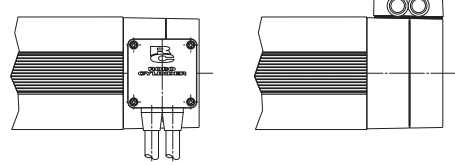
**型式** A1 / A2 / A3

**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。

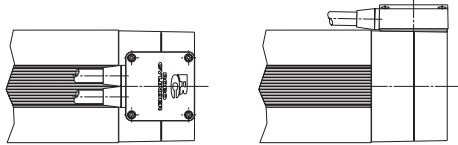
モーター方向取出 (標準) ■オプション指定なし (無記入)



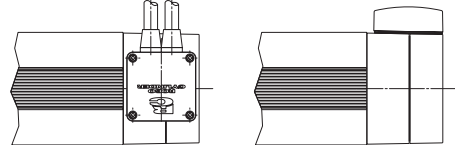
左側取出 ■オプション指定: A1



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

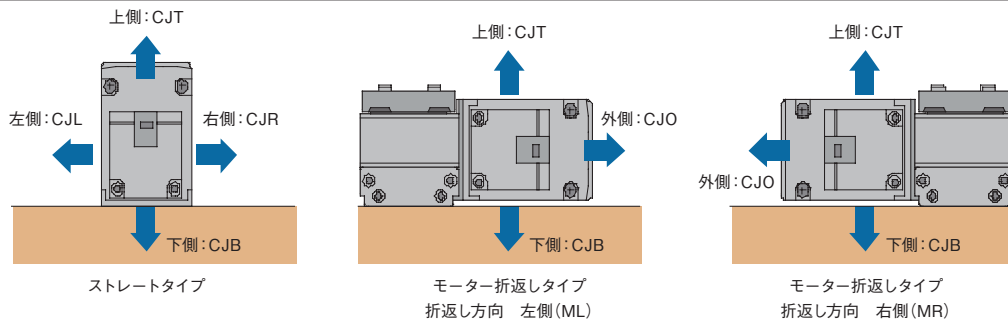
**型式** CE

**説明** 1-289 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。

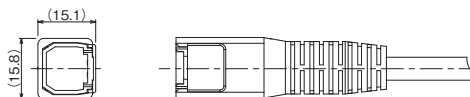


### 小型コネクター仕様

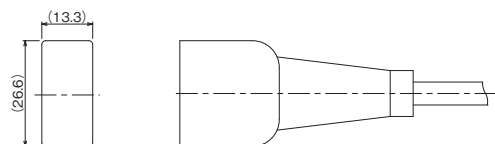
**型式** CNS

**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)



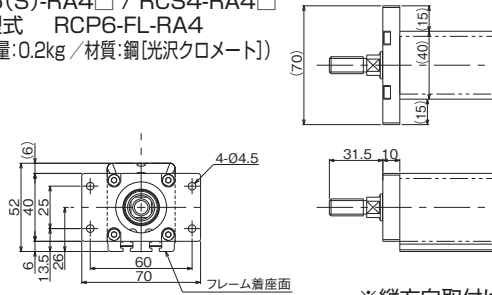


## フランジ (前)

### 型式 FL

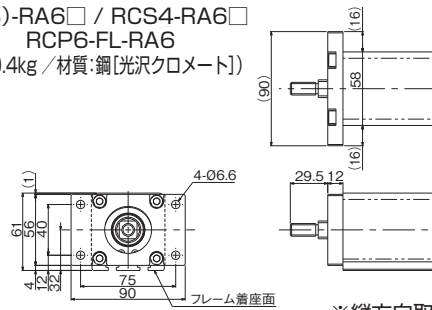
**説明** アクチュエーター本体側よりボルトで固定するための金具です。  
 ※ RCP6(S) シリーズは、組付け出荷ではありませんので、図面を参考に取付けてください。  
 ただし、先端アダプター (フランジ) 「FFA」と合わせて選択した場合、フランジ前「FL」も組付けて出荷します。  
 ※ フランジは横方向取付けが基本となります。(寸法図は横方向取付けの場合です)。  
 ただし、ストロークやモーター取付け方向により取付けが出来ない場合があります。詳細は 4-603 ページをご参照ください。

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])



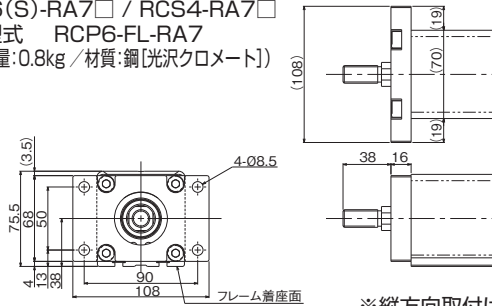
※縦方向取付け可能

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])



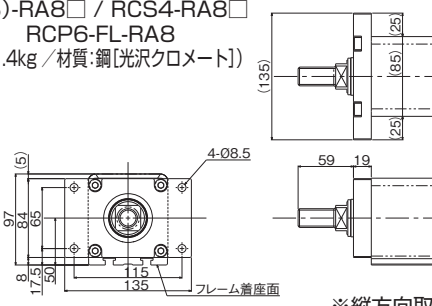
※縦方向取付け可能

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])



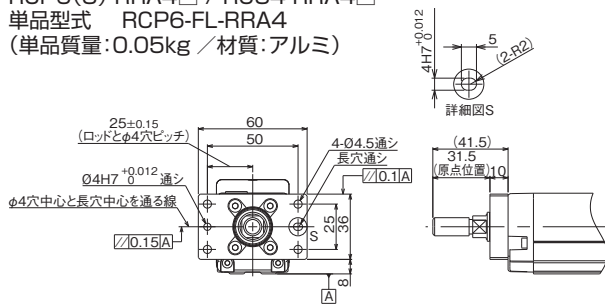
※縦方向取付け可能

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])



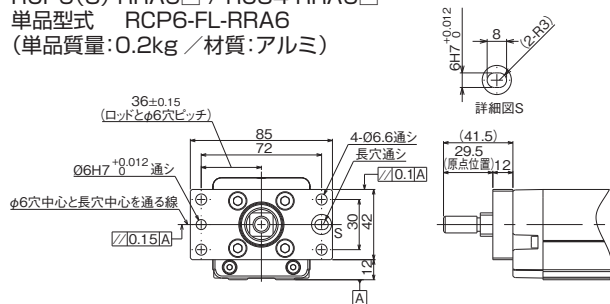
※縦方向取付け可能

RCP6(S)-RAA4□ / RCS4-RAA4□  
 単品型式 RCP6-FL-RAA4  
 (単品質量:0.05kg / 材質:アルミ)



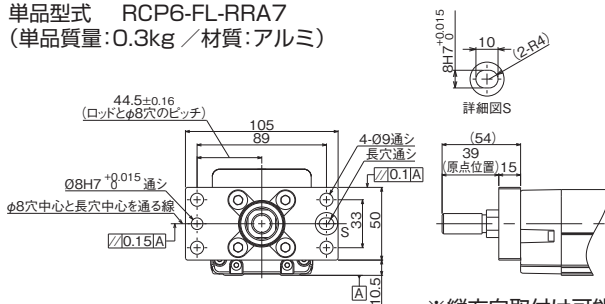
※縦方向取付け可能

RCP6(S)-RAA6□ / RCS4-RAA6□  
 単品型式 RCP6-FL-RAA6  
 (単品質量:0.2kg / 材質:アルミ)



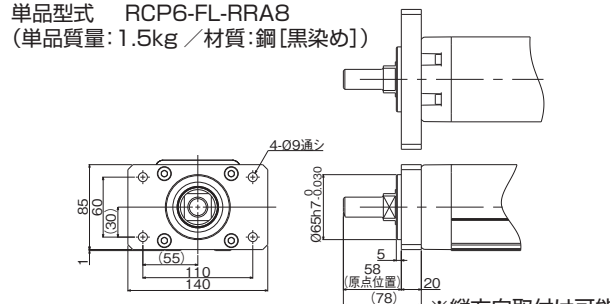
※縦方向取付け可能

RCP6(S)-RAA7□ / RCS4-RAA7□  
 単品型式 RCP6-FL-RAA7  
 (単品質量:0.3kg / 材質:アルミ)



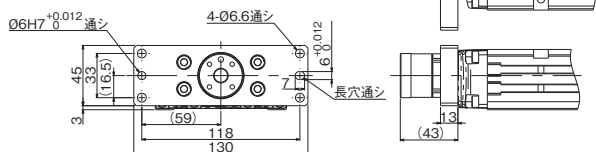
※縦方向取付け可能

RCP6(S)-RAA8□ / RCS4-RAA8□  
 単品型式 RCP6-FL-RAA8  
 (単品質量:1.5kg / 材質:鋼[黒染め])

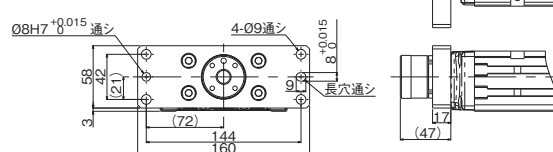


※縦方向取付け可能

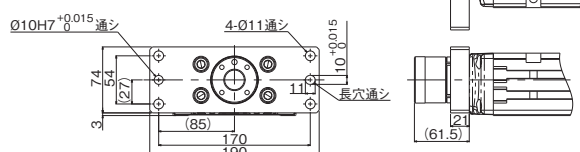
RCP6(S)-WRA10□ / RCS4-WRA10□  
 単品型式 RCP6-FL-WRA10  
 (単品質量:0.5kg / 材質:鋼[ニッケルめっき])



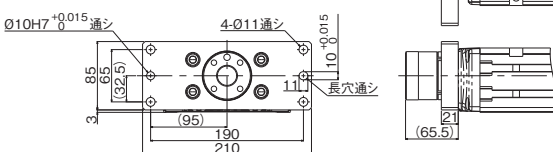
RCP6(S)-WRA12□ / RCS4-WRA12□  
 単品型式 RCP6-FL-WRA12  
 (単品質量:1.1kg / 材質:鋼[ニッケルめっき])



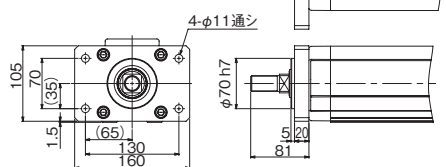
RCP6(S)-WRA14□ / RCS4-WRA14□  
 単品型式 RCP6-FL-WRA14  
 (単品質量:1.9kg / 材質:鋼[ニッケルめっき])



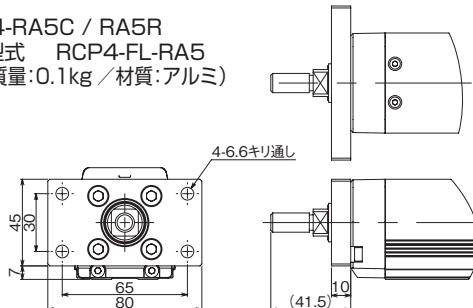
RCP6(S)-WRA16□ / RCS4-WRA16□  
 単品型式 RCP6-FL-WRA16  
 (単品質量:2.4kg / 材質:鋼[ニッケルめっき])



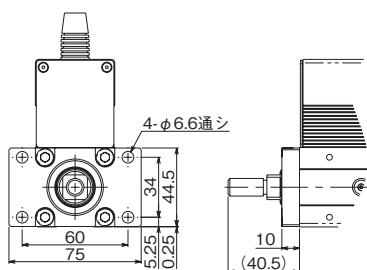
RCP5-RA10C / RA10R  
 単品型式 RCP5-FL-RA10  
 (単品質量:2.3kg / 材質:鋼[黒染め])



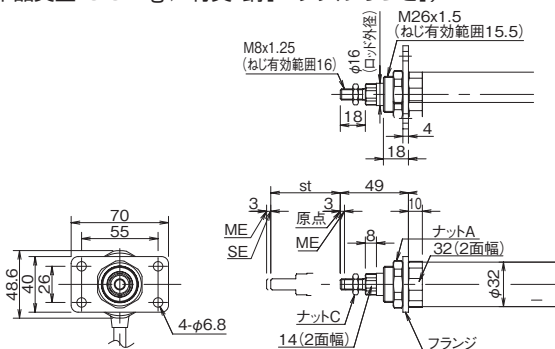
RCP4-RA5C / RA5R  
 単品型式 RCP4-FL-RA5  
 (単品質量:0.1kg / 材質:アルミ)



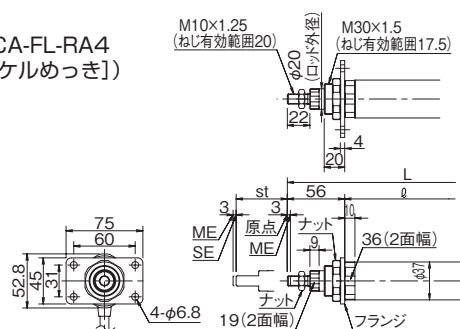
RCP2-SRA4R  
 単品型式 RCP2-FL-SRA4  
 (単品質量:0.09kg / 材質:アルミ)



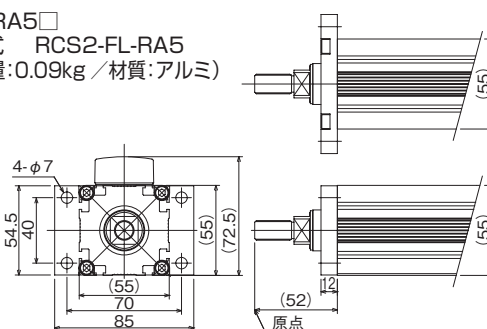
RCA-RA3□  
 単品型式 RCA-FL-RA3  
 (単品質量:0.07kg / 材質:鋼[ニッケルめっき])



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)



選定

注意事項

非掲載機種

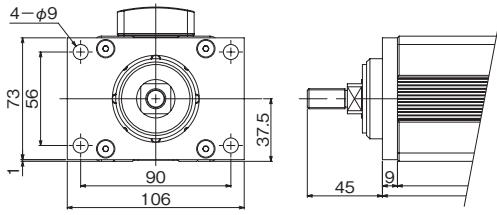
ラジアルシリンダー  
アッロ

テーブル

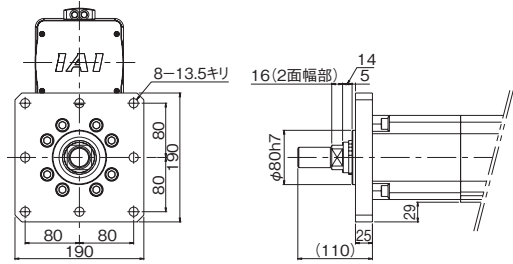
オプション

ケーブル型式  
一覧表

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】)

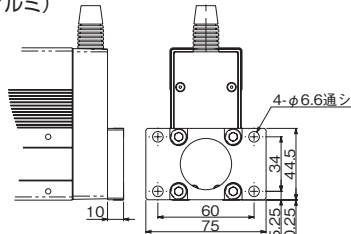


## フランジ (後)

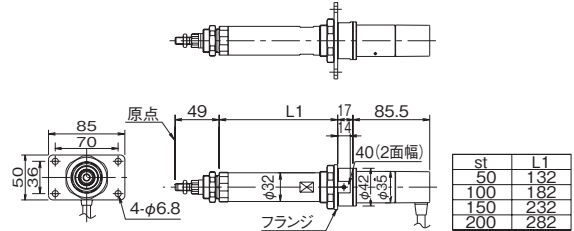
型式 **FLR**

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。

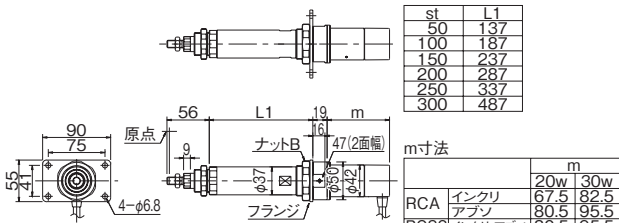
RCP2-SRA4R  
単品型式 RCP2-FL-SRA4  
(単品質量:0.09kg / 材質:アルミ)



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】)

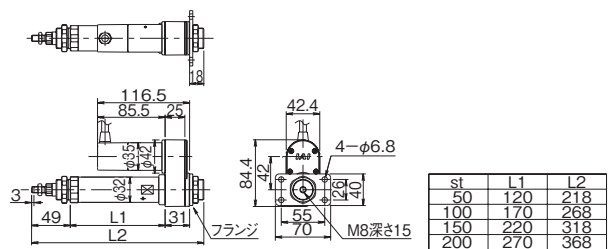


RCA-RA4C  
単品型式 RCA-FLR-RA4  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼【ニッケルめっき】)

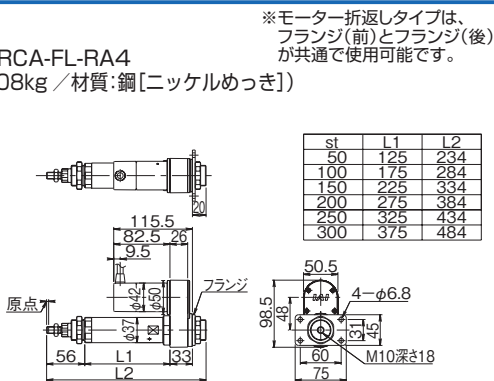


RCA-RA3R  
単品型式 RCA-FL-RA3  
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼【ニッケルめっき】)

※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】)

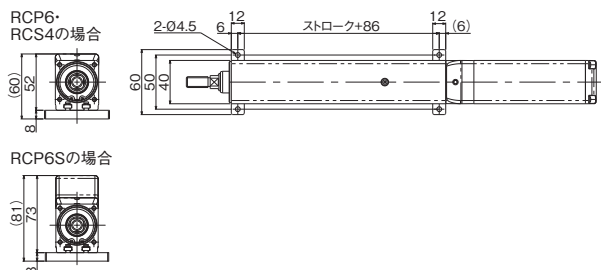


## フート金具

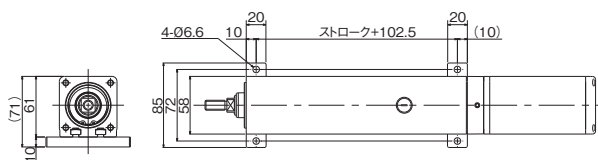
### 型式 FT

**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。

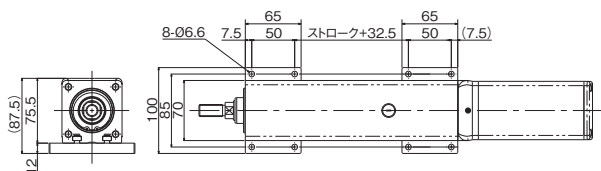
RCP6(S)-RA4C / RCS4-RA4C  
 単品型式 RCP6-FT-RA4C



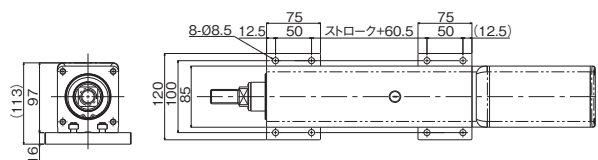
RCP6(S)-RA6C / RCS4-RA6C  
 単品型式 RCP6-FT-RA6C



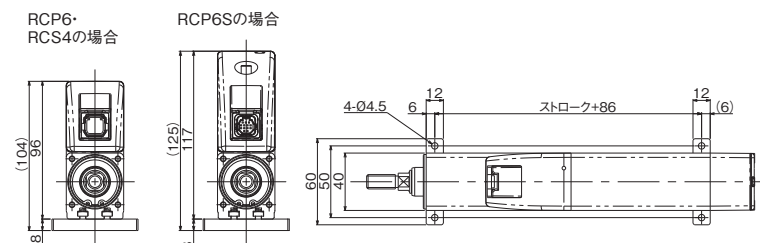
RCP6(S)-RA7C / RCS4-RA7C  
 単品型式 RCP6-FT-RA7C



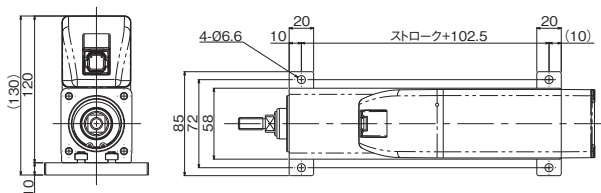
RCP6(S)-RA8C / RCS4-RA8C  
 単品型式 RCP6-FT-RA8C



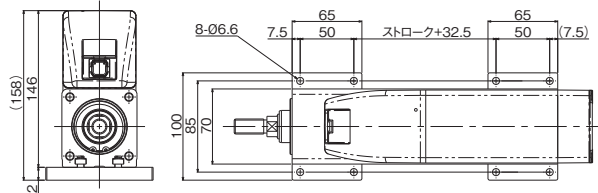
RCP6(S)-RA4R  
 単品型式 RCP6-FT-RA4R-1 (モーター上折返し用)



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)



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

ロッド  
テーブル

オプション

テーブル型式  
一覧表

# ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ

選定

注意事項

非掲載機種

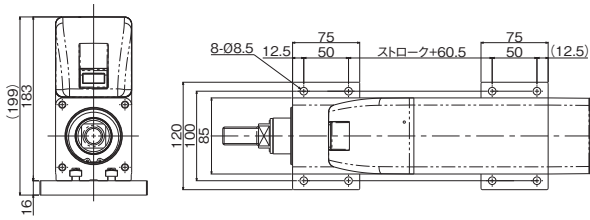
ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

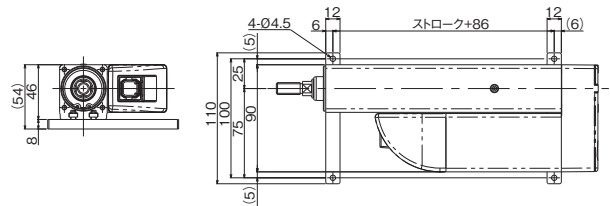
オプション

ケーブル型式  
一覧表

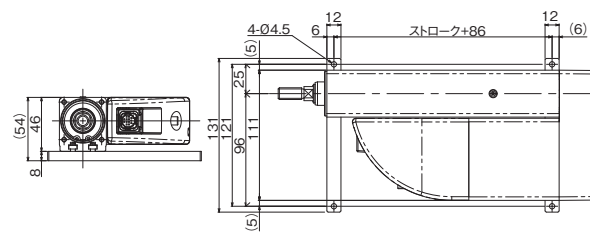
RCP6(S)-RA8R  
単品型式 RCP6-FT-RA8R-1 (モーター上折返し用)



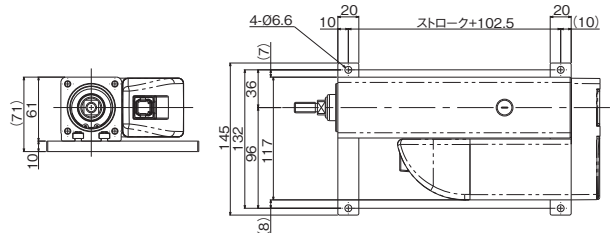
RCP6-RA4R  
単品型式 RCP6-FT-RA4R-2 (モーター右/左折返し用)



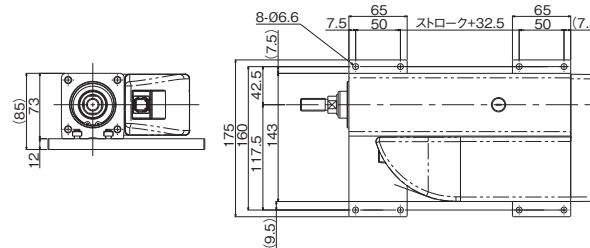
RCP6S-RA4R / RCS4-RA4R  
単品型式 RCP6-FT-RA4R-3 (モーター右/左折返し用)



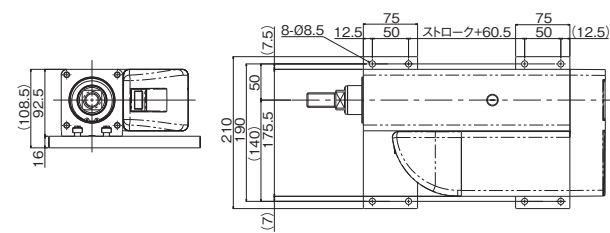
RCP6(S)-RA6R  
単品型式 RCP6-FT-RA6R-2 (モーター右/左折返し用)



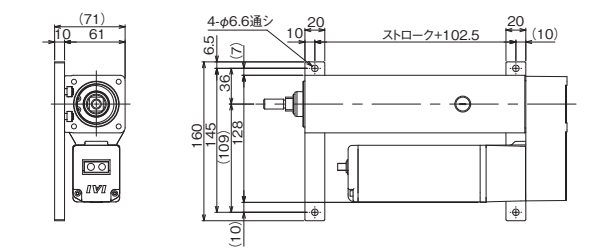
RCP6(S)-RA7R  
単品型式 RCP6-FT-RA7R-2 (モーター右/左折返し用)



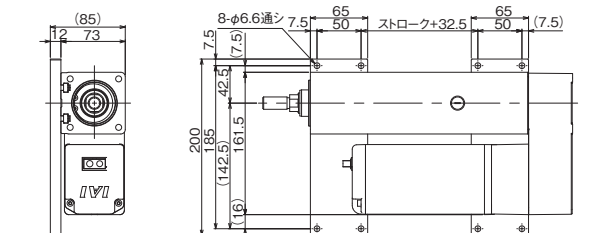
RCP6(S)-RA8R / RCS4-RA8R  
単品型式 RCP6-FT-RA8R-2 (モーター右/左折返し用)



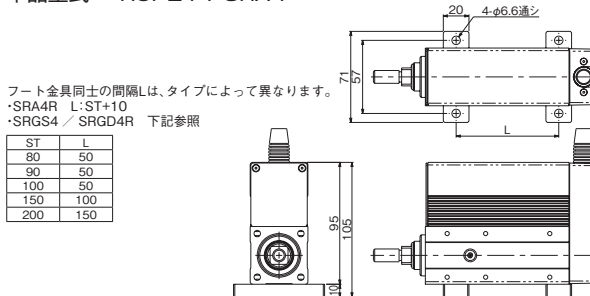
RCS4-RA6R  
単品型式 RCS4-FT-RA6R (モーター右/左折返し用)



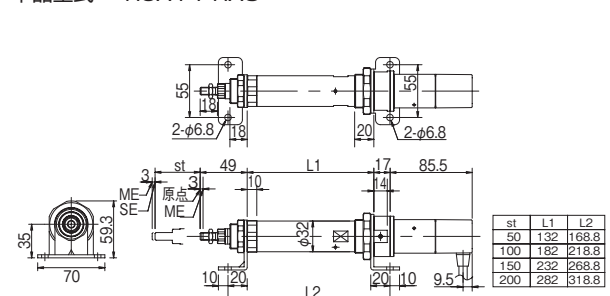
RCS4-RA7R  
単品型式 RCS4-FT-RA7R (モーター右/左折返し用)



RCP2-SRA4R / SRGS4R / SRGD4R  
単品型式 RCP2-FT-SRA4

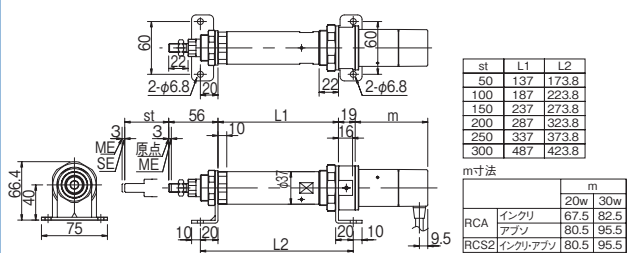


RCA-RA3C  
単品型式 RCA-FT-RA3

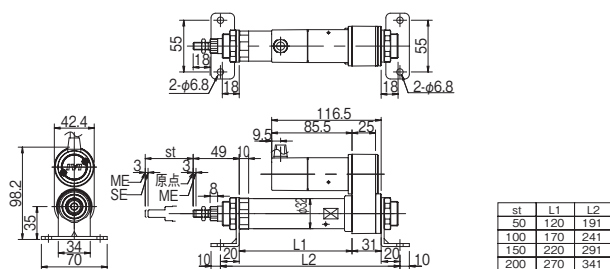




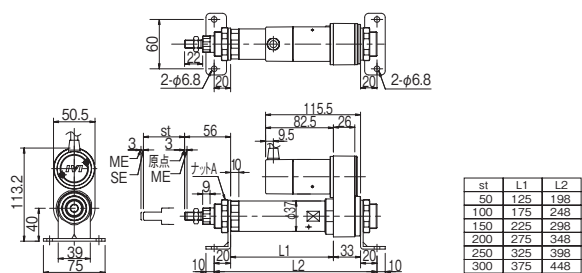
RCA-RA4C  
単品型式 RCA-FT-RA4



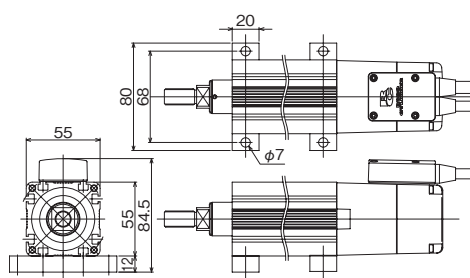
RCA-RA3R  
単品型式 RCA-FT-RA3R



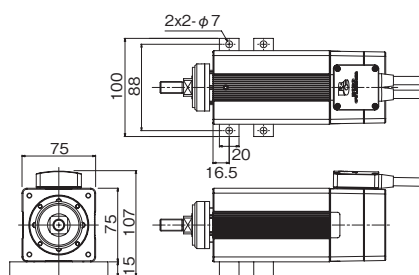
RCA-RA4R  
単品型式 RCA-FT-RA4R



RCS2-RA5C / RA5R / RGS5C / RGD5C  
単品型式 RCS2-FT-RA5

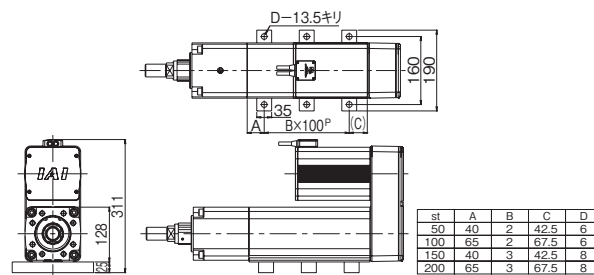


RCS2-SRA7BD / SRGS7BD / SRGD7BD  
単品型式 RCS2-FT-SRA7



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。

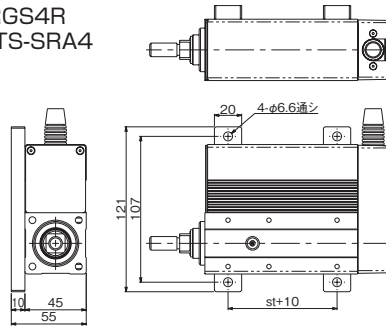


## フット (右側面 / 左側面取付け)

**型式** FT2 / FT4

**説明** アクチュエーター本体を上側よりボルトで固定するための金具です。RCP2(RCA)-SRA4Rは側面にも取付けが可能です。  
※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。

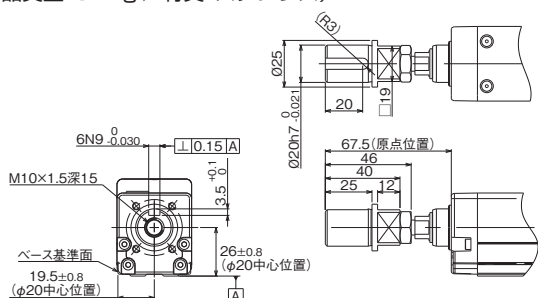
## 先端アダプター (キー溝)

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)

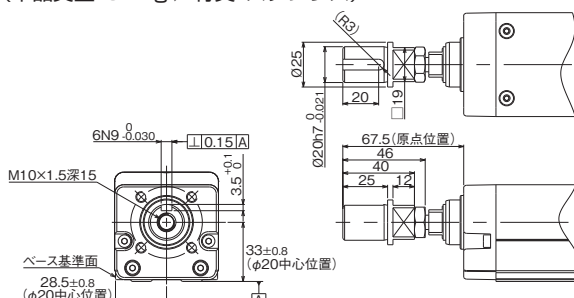
RCP6(S)-RRA4□ / RCS4-RRA4□

単品型式 RCP6-KFA-RRA4  
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



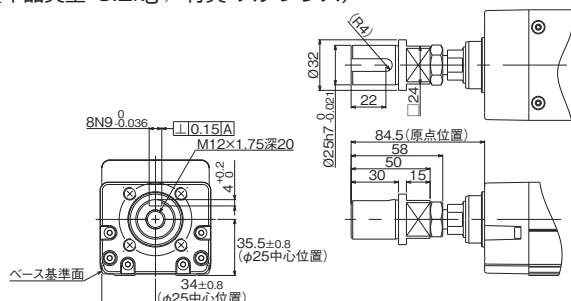
RCP6(S)-RRA6□ / RCS4-RRA6□

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□

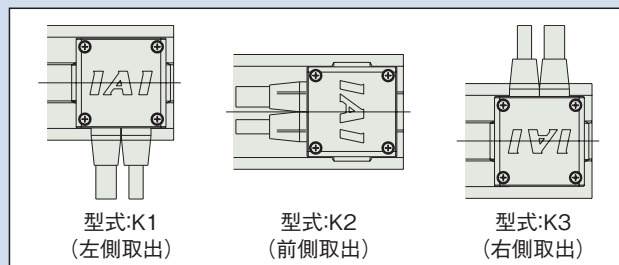
単品型式 RCP6-KFA-RRA7  
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



## 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

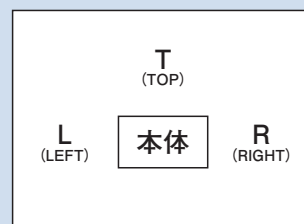
型式 **LA**

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)



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

ロッド  
テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

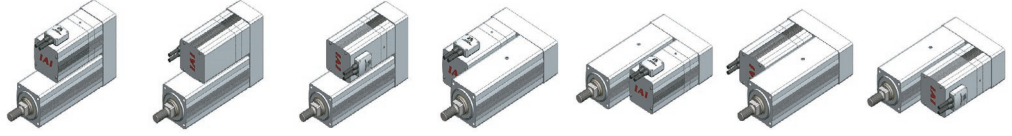
## モーター折返し方向 / ケーブル取出し位置

型式 **MT**□ / **MR**□ / **ML**□

説明 モーター折返し方向とケーブル取出し方向の組み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。



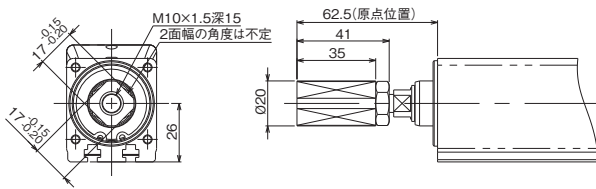
オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出し位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

## 先端アダプター (雌ねじ)

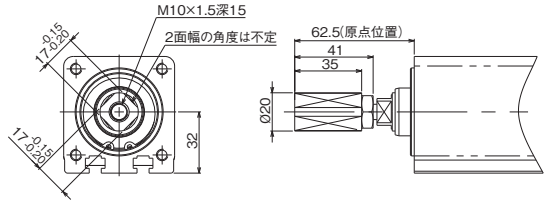
型式 **NFA**

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)

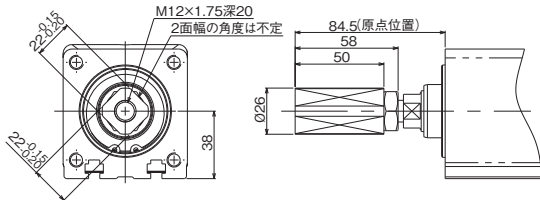
RCP6(S)-RA4□ / RCS4-RA4□  
単品型式 RCP6-NFA-RA4  
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



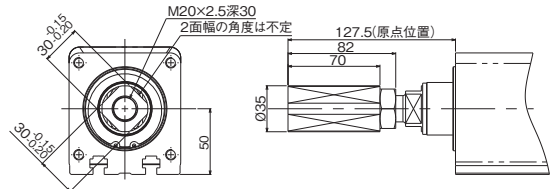
RCP6(S)-RA6□ / RCS4-RA6□  
単品型式 RCP6-NFA-RA6  
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



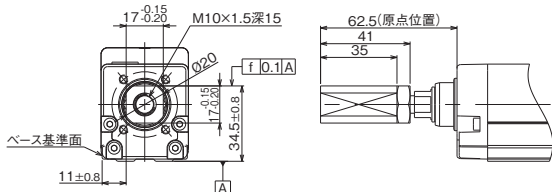
RCP6(S)-RA7□ / RCS4-RA7□  
単品型式 RCP6-NFA-RA7  
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



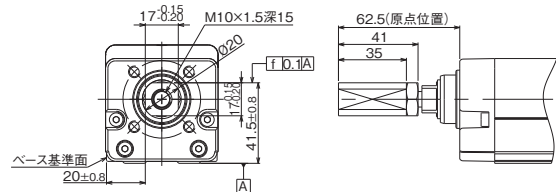
RCP6(S)-RA8□ / RCS4-RA8□  
単品型式 RCP6-NFA-RA8  
(単品質量:0.4kg / 材質:ステンレス)



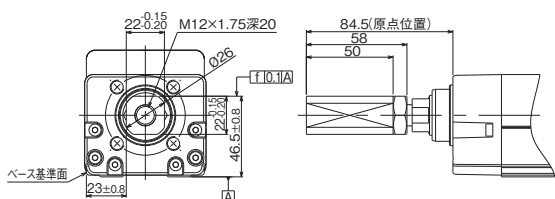
RCP6(S)-RAA4□ / RCS4-RAA4□  
単品型式 RCP6-NFA-RAA4  
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



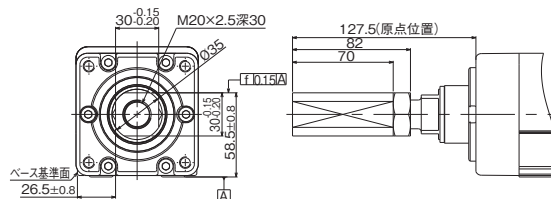
RCP6(S)-RAA6□ / RCS4-RAA6□  
単品型式 RCP6-NFA-RAA6  
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



RCP6(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)



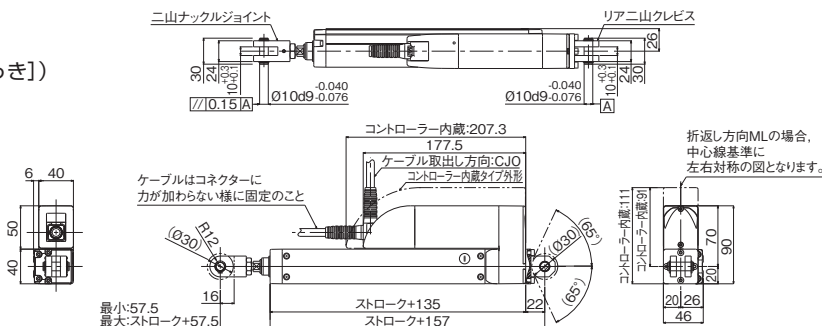
## ナックルジョイント

### 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。

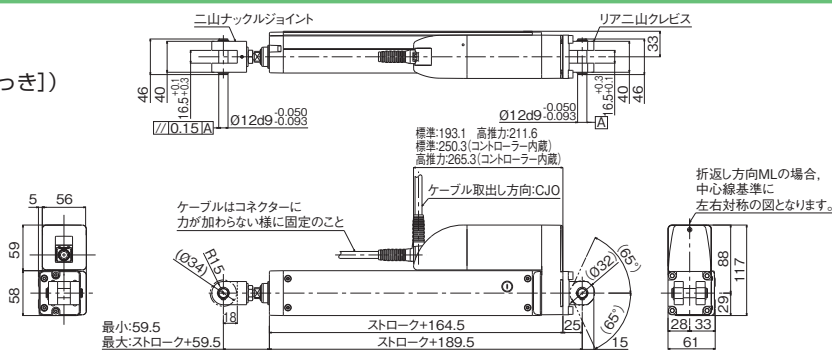
RCP6(S)-RRA4R  
 単品型式 RCP6-NJ-RRA4R  
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[黒色クロムめっき])

※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。



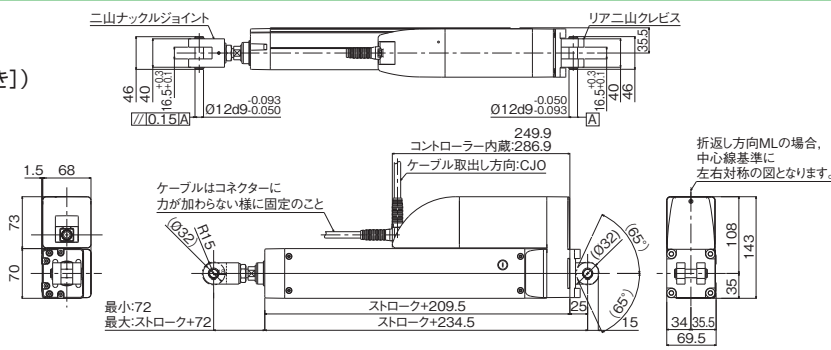
RCP6(S)-RRA6R  
 単品型式 RCP6-NJ-RRA6R  
 (単品質量:0.4kg / 材質:鋼[黒色クロムめっき])

※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。

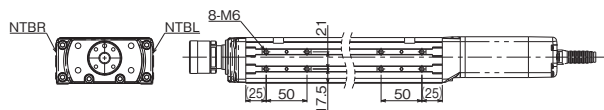




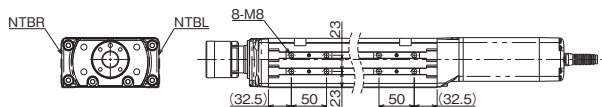
RCP6(S)-WRA10□ / RCS4-WRA10□  
 単品型式 RCP6-NTB-WRA10  
 (単品質量:0.06kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



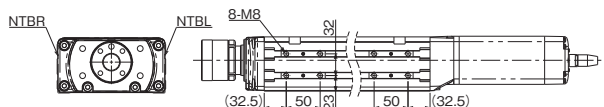
RCP6(S)-WRA12□ / RCS4-WRA12□  
 単品型式 RCP6-NTB-WRA12  
 (単品質量:0.09kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



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。

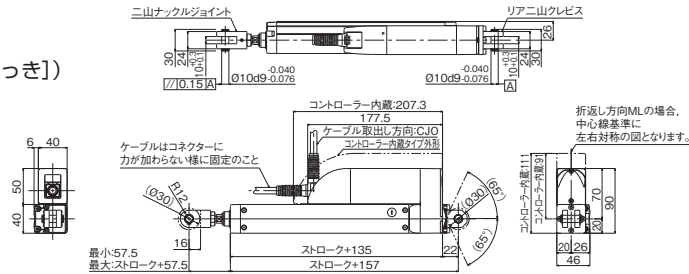


### 注意

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。

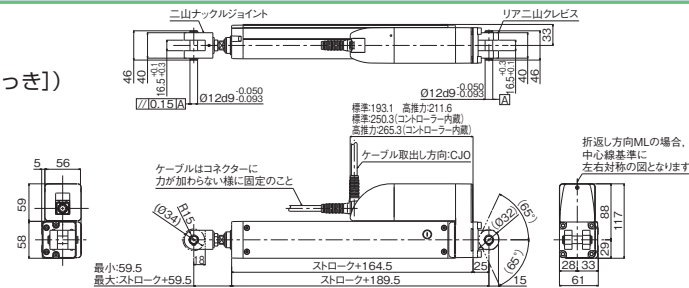
RCP6(S)-RRA4R  
単品型式 RCP6-QR-RRA4R  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[黒色クロムめっき])

※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。



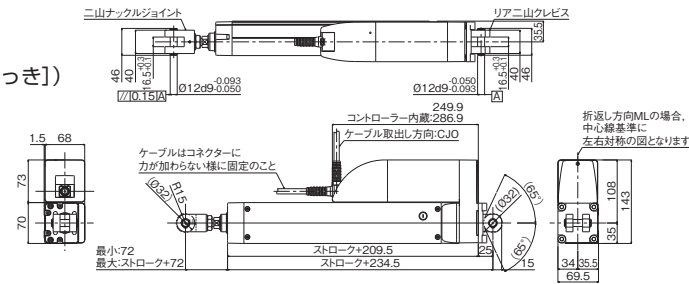
RCP6(S)-RRA6R  
単品型式 RCP6-QR-RRA6R  
(単品質量:0.4kg / 材質:鋼[黒色クロムめっき])

※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。



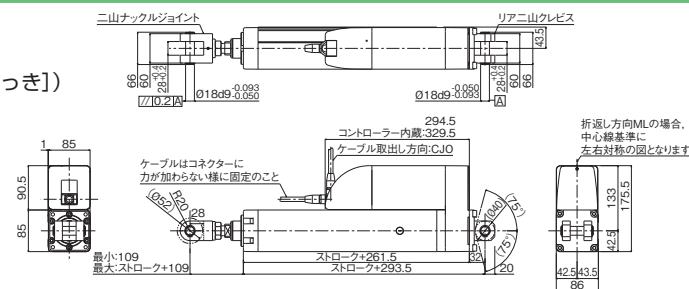
RCP6(S)-RRA7R  
単品型式 RCP6-QR-RRA7R  
(単品質量:0.6kg / 材質:鋼[黒色クロムめっき])

※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。

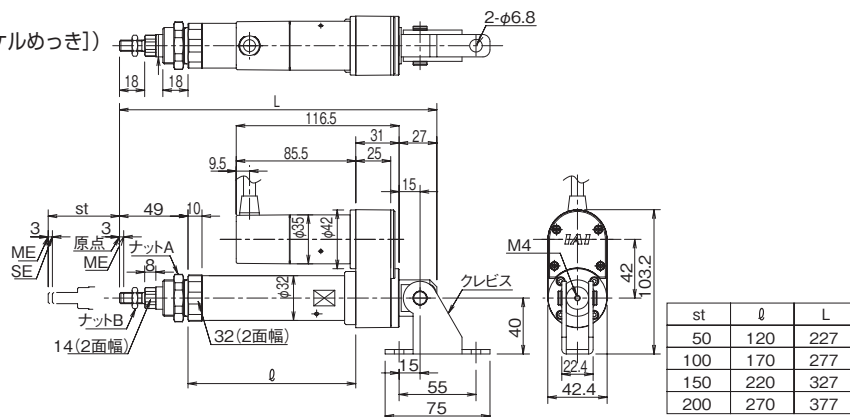




## RCA-RA3R

単品型式 RCA-QR-RA3

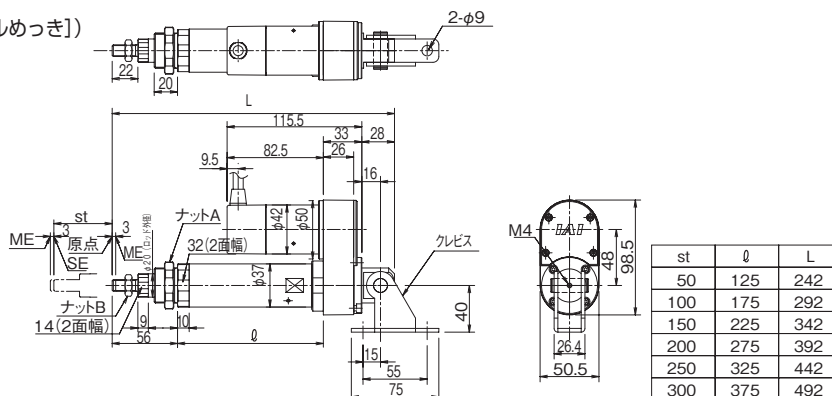
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルめっき])



## 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])



## 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**

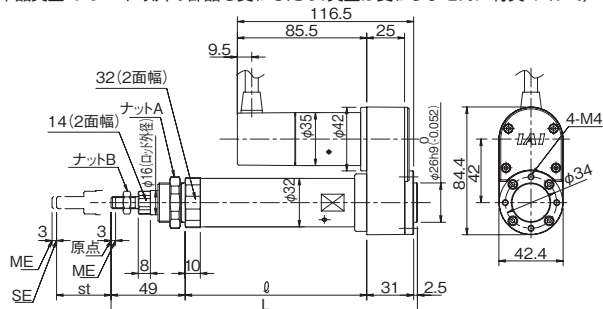
説明 モーター折返しタイプの背面を装置に固定するための金具(プレート)です。(組付け出荷)

(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

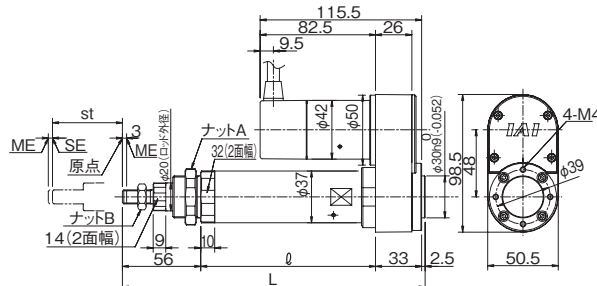
(単品質量:プレート以外の部品も変わるため、質量は変わりません / 材質:アルミ)



### 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。



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

ロッド  
テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# ロッド取付けオプション選定時の注意

## ■RCP6/RCP6S

機種	オプション				
	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RCP6	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RA4R	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	—	—

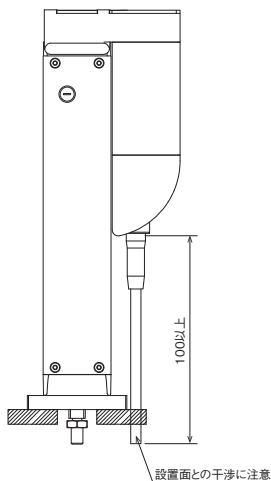
機種	オプション				
	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RCP6S	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RA4R	②	—	—	—	—
RA6R	③	—	—	—	—
RA7R	③	—	—	—	—
RA8R	②	—	—	—	—
RRA4R	⑤	—	—	⑰	⑰
RRA6R	⑦	—	—	⑰	⑰
RRA7R	⑨	—	—	⑰	⑰
RRA8R	⑩	—	—	⑰	⑰
WRA10R	⑪	⑮	⑯	—	—
WRA12R	⑬	⑮	⑯	—	—
WRA14R	⑬	⑮	⑯	—	—
WRA16R	⑭	⑮	⑯	—	—

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。

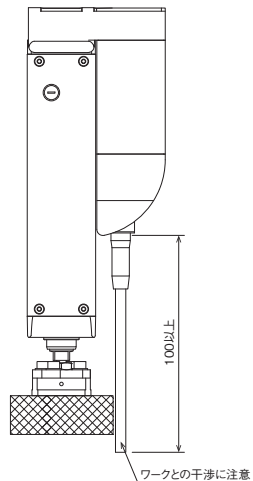
- ① : 50~100ST時、MT選択時は縦方向取付け不可、ML/MR選択時は横方向取付け不可
- ② : 50~150ST時、MT選択時は縦方向取付け不可、ML/MR選択時は横方向取付け不可
- ③ : 50~200ST時、MT選択時は縦方向取付け不可、ML/MR選択時は横方向取付け不可
- ④ : 60~110ST時、選択不可
- ⑤ : 60~160ST時、選択不可
- ⑥ : 65~115ST時、選択不可
- ⑦ : 65~165ST時、選択不可
- ⑧ : 70~120ST時、選択不可
- ⑨ : 70~170ST時、選択不可
- ⑩ : 50~100ST時、フランジ(前)は縦方向取付けで出荷
- 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		
	FL	NTBL	NTBR
RCS4	①	—	—
RA4R	①	—	—
RA6R	①	—	—
RA7R	①	—	—
RA8R	②	—	—

機種	オプション		
	FL	NTBL	NTBR
RCS4	③	—	—
RRA4R	③	—	—
RRA6R	④	—	—
RRA7R	⑤	—	—
RRA8R	⑥	—	—

機種	オプション		
	FL	NTBL	NTBR
RCS4	②	⑦	⑧
WRA10R	②	⑦	⑧
WRA12R	②	⑦	⑧
WRA14R	②	⑦	⑧
WRA16R	②	⑦	⑧

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

- ①：100ST以下は選択不可
- ②：50ST時、選択不可
- ③：110ST以下は選択不可
- ④：65ST時、選択不可
- ⑤：70ST時、選択不可
- ⑥：50～100ST時、フランジ(前)は縦方向取付けで出荷
- ⑦：MR選択時のみ選択可能
- ⑧：ML選択時のみ選択可能

# アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

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。

選定  
注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

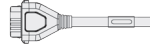

オプション

ケーブル型式  
一覧表

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(G)/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-CA/C(G)B(P)/ CYB/PLB/POB (※接続不可の機種があります)	PCON-C(G)FB
RCP6 RCP6CR RCP6W RCP5 RCP5CR RCP5W	高推力タイプ(注1) SA8/WA16 RA8/RA10/RRAB/WRA16	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA3-MPA□□□□
		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/GRSL/GRSWL GRLM/GRL/GRWL	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 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	-	-	-	-

◆電源・I/Oケーブルは4方向コネクタタイプも選択できます。

エリシリンダー ロボポンプ	ケーブル種類	接続	
		ユーザー配線	RCON-EC
エリシリンダー(24V) ロボポンプ	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□□-RB
エリシリンダー(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	
ロボポンプ	電源・通信ケーブル	CB-RP-PWSIO□□□□-RB	

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
	
CB-EC-PWBIO □□□□-RB	CB-EC2-PWBIO □□□□-RB
CB-REC-PWBIO □□□□-RB	CB-REC2-PWBIO □□□□-RB

※詳細は1-89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>



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

(注1) 高推力パルスモーター(56SP, 60P, 86P)を使用しているアクチュエーター  
(注2) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。  
別途型式を指定して手配が必要になります。

※□□□はケーブル長さを記入  
例) O80=8m

ケーブル詳細図は1-91をご参照ください。

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方向コネクタタイプも選択できます。

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

※詳細は1-87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/C(G)B/ CYB/PLB/POB	ACON-C(G)/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	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CA-MPA□□□□	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CA-MPA□□□□-RB	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB	-	-	
	GRSNA	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB	-	-	
RCL	RA1L/2L/3L (プレーキ付き)(注2)(注3)	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPBA□□□□	CB-APSEP-MPBA□□□□	CB-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□□□□	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表



ケーブル型式検索システムがおすすめです!  
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

(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。

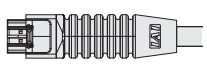

ケーブル詳細図は1-91をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入  
例) 080=8m

接続コントローラー

DCON-CA/C(G)B/ 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 (注1)
-	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方向コネクタタイプも選択できます。

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
	
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

※詳細は1-87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/XSEL2 (※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-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						
	RT6/RT6R/RT7R					CB-RCS2-PLA□□□□	CB-X2-PLA□□□□
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PA□□□□	CB-X3-PA□□□□
RCS2	RA13R (注1)	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)	CB-RCC-MA□□□□	CB-RCC-MA□□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□□	CB-X2-MA□□□□	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-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□□□□
	ブレーキ無					CB-RCS2-PLLA□□□□	CB-RCS2-PLLA□□□□-RB
	ロードセル 無	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□□□□
ロードセル 付き※1	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-PLLA□□□□	【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>



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルリリンドー

ケーブル

オプション

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1-91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。)	R-unit/SCON2/XSEL2 (※接続不可の機種があります。)	エンコーダー ロボットケーブル	
		モーター ロボットケーブル	モーター ロボットケーブル		
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) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PA□□□-AWG24	
IS(P)DB IS(P)DBCR	S M MX L LX			CB-X1-PLA□□□ (注1) (原点リミットスイッチ/クリーブセンサー付き仕様) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PLA□□□-AWG24	
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/クリーブセンサー付き仕様)	
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 WXMMS/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/クリーブセンサー付き仕様)
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□  LH18□	CB-X2-MA□□□  CB-XMC-MA□□□	CB-X2-MA□□□  CB-XMC1-MA□□□		CB-X3-PA□□□ (標準仕様)

# 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1-91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。)	R-unit/SCON2/XSEL2	エンコーダー ロボットケーブル
		モーター ロボットケーブル	モーター ロボットケーブル	
LSA	S6 S8 S10	CB-X-MA□□□	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※2	NNN18□□ NN□30□□ NN□45□□ NN□60□□ NNN80□□ NNN100□□ NSN30□□ NSN45□□ NSN60□□	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X1-PA□□□
	NS□80□□ NS□100□□ NHN10040 NH□12040			
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1-106をご参照ください。

※2 R-unitおよびSCON2には接続できません。

# 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

## ■スライダタイプ

機種		ロボットケーブル対応
EC	SL3,S2	○
ERC2	SA6,7	○
ERC3	SA5,7	—
RCP2	SA5,6,7	×
	SS7,8	×
	HS8	×
	BA6,7	×
RCP3	SA2	○
	SA3,4,5,6	—
RCP4	SA3	—
RCP4	SA5,6,7	×
	SA4,6,7	—
RCP5	BA4,6,7	—
	SA4,6,7,8	—
RCP6	HSA6,7	—
	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	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
EC	GRBP,GRC,GRST3,GRTR14,WEGR2	○
RCP2	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GRST	○
	GR3L,GR3S	×
	GRHM,GRHB	—
RCP4	GRSML,GRSLL,GRSWL	○
	GRLM,GRL,GRLLW	○
RCP6	GRT7	○
RCD	GRSNA	×
RCS2	GR8	×

## ■ロッドタイプ

機種		ロボットケーブル対応
EC	GDB3,RR2,RP3,GD3,CRP,CGD,WER1	○
ERC2	RA6,7	○
ERC3	RA4,6	—
RCP2	RA2	×
	RA3	×
	RA4,6	×
	RA8	×
	RA10	×
	SRA4R	○
	RA2(すべりねじ)	○
RCP3	RA2(ボールねじ)	○
	RA3	—
RCP4	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
EC	T3,TC3,TW3,CTC	○
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	×	
	IXA	3N****,4N****	—
	IXP	3N****,4N****	—

## ■ロータリー

機種		ロボットケーブル対応
EC	RTB4	○
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
EC	GDS3	○
RCP4	ST68,615	×
	ST4525	—
ZR	S,M	×
WU	S,M	○
RP	VPM	—

## ■クリーン仕様

機種		ロボットケーブル対応
RCP2CR	SA5,6,7	×
	SS7	×
	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	—
	HSA6,7	—
RCACR	WSA10,12,14,16	—
	SA3,4,5,6	×
RCA2CR	細小型	○
	SA4,5,6,7	×
RCS2CR	SS7,8	×
	SA8	×
	細小型	○
RCS3CR	SS8	×
	S,M,L	×
ISDACR	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
EC	全機種	○
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	○
RCP5W	RA6,7	○
RCP6(S)W	RA8,10	○
RCAW	全機種	○
RCA2W	RA3,4	×
RCS2W	細小型	○
RCS2W	RA4	×
RCS2W	細小型	○
ISWA	S,M,L	×
DDW	*18	○

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルジョイント

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式

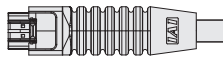
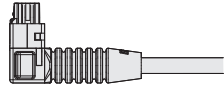
一覧表

# RC 4方向コネクタケーブル

ロボシリンダーのケーブルコネクタの向きを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。

※□□□はケーブル長さを記入  
例) 050=5m

## ■型式

		標準コネクタ(メカ側)	4方向コネクタ(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

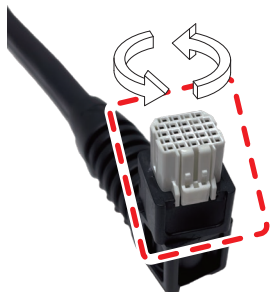
アクチュエーター型式のケーブル長は『N』(ケーブル無し)を指定し、ケーブルを別途手配してください。

- (例) 4方向コネクタ 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

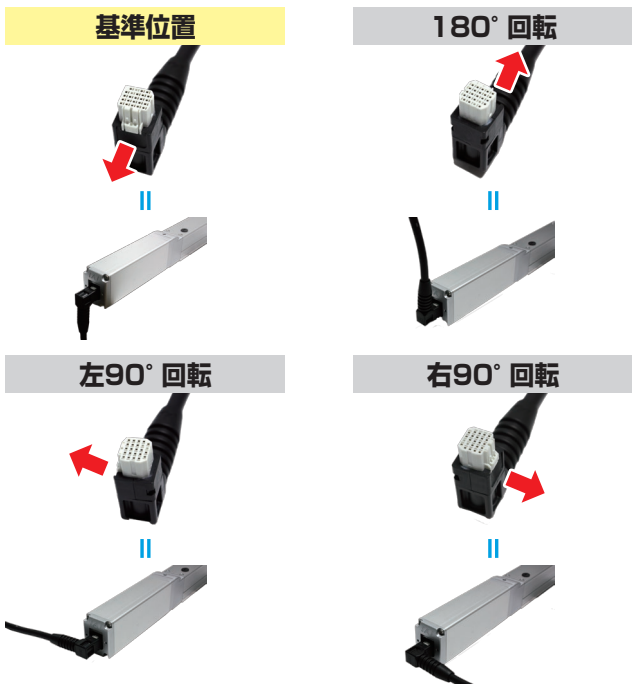
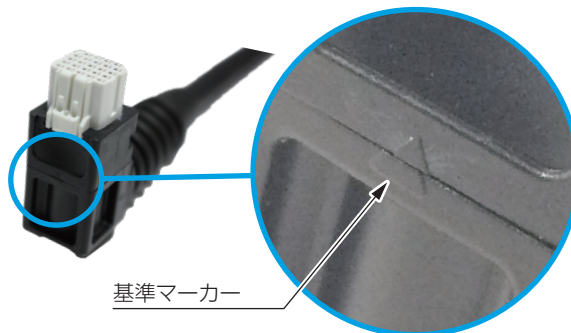
## ■組立て方法

①コネクタハウジング部を回転させます。

②ツメの位置を基準マーカに合わせます。



**⚠️ 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)



**⚠️ 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。

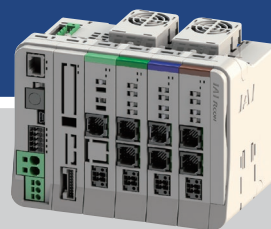


(例) RCP6-SA4R  
 CJOオプション選択時  
 上記画像の向きで取付けを行うことはできません。



# RCON

ユニット連結型  
ポジションコントローラー



RCON

RSEL

REC

RSEL

(直交型6軸)

RCP6S

PCON

-CB/CFB

PCON

-CBP

(パルスレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON2

SCON

-CB

SCON

-CB

(サーボレス)

MSEL

XSEL2

XSEL

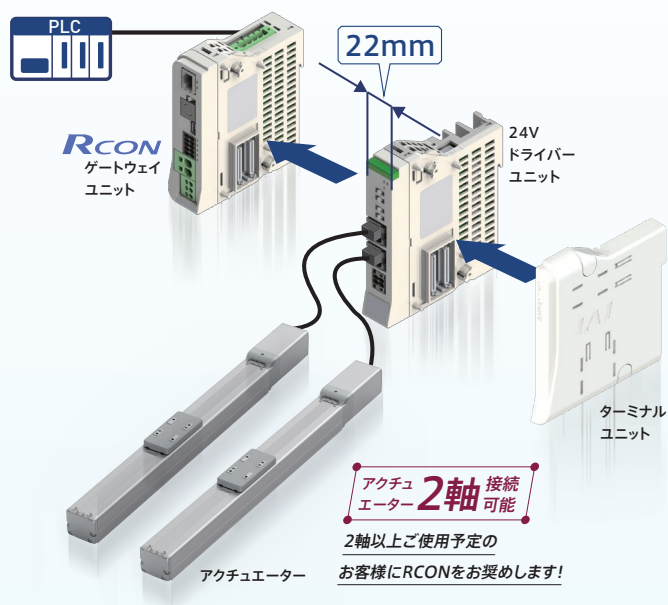
-RA/SA

XSEL

-RAX/SAX

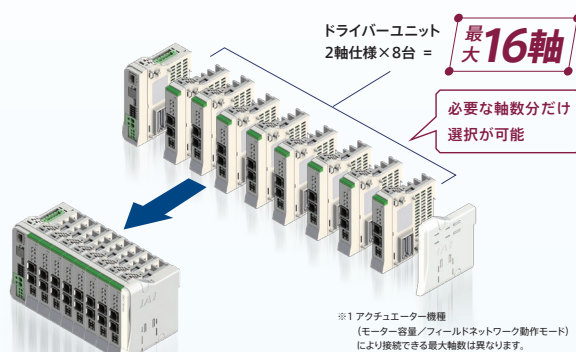
2軸以上のアクチュエーターには  
**RCON**がお奨めです。

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<sup>※1</sup>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。



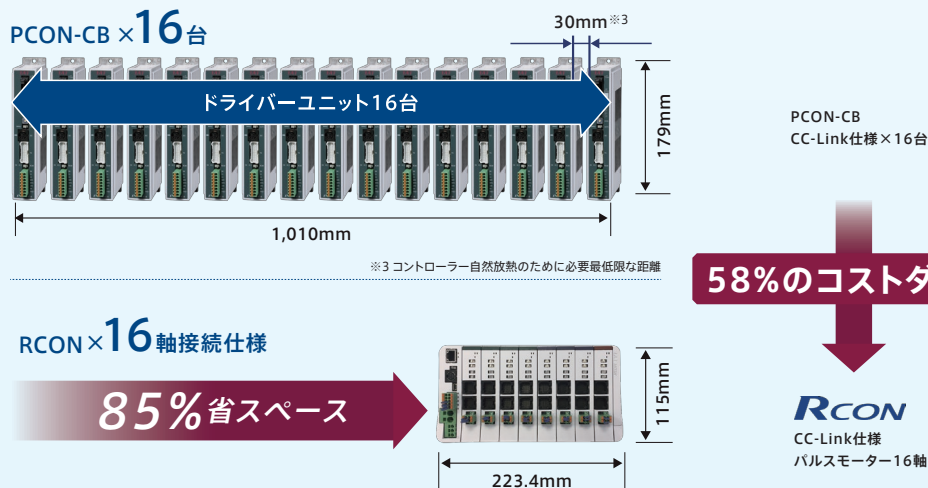
最大85%<sup>※2</sup>の制御盤省スペース化と最大58%のコスト削減を実現します。

※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。

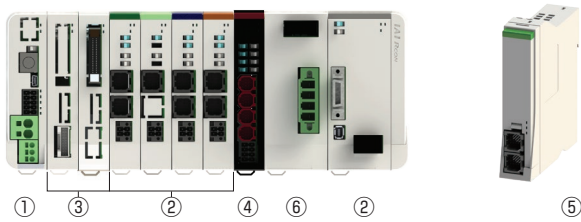
従来タイプ(下記【比較例】)は、コントローラー台数分ネットワークオプションの搭載が必要です。

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	DV	EP
GWG	安全カテゴリ対応タイプ	CC	ET
		CIE	FU□
		CIT	TRN
		PR	
		EC	
		ECM	
		EP	
		PRT	
		ML3	
		SSN	
		N	

※ 2 「EP」と「ET」は同時選択ができません。  
 ※ 3 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。  
 ※ 4 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。

※ 1 オプション「EtherNet/IP接続 (EP)」選択時には必ず選択してください。

■ 標準価格

型式	RCON-GW/GWG											
	フィールドネットワーク											
I/O 種類	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	CC-Link IE TSN	PROFIBUS-DP	EtherCAT	EtherCAT モーション	EtherNet/IP	PROFINET IO	MECHATROLINK-III	SSCNET III/H	EtherNet/IP
IO 種類型式記号	DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	CC-Link IE TSN 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	ポート未使用 (前面EtherNet/IP接続)
ファンなし	DV	CC	CIE	CIT	PR	EC	ECM	EP	PRT	ML3	SSN	N
24V ドライ バー用 ファン 付き	FU1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU3	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

MSEL

XSEL2

XSEL -RA/SA

XSEL -RAX/SAX

## 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	1	1軸仕様
PCF	高推力パルスモーター	2	2軸仕様
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		

※ タイプ: PCF、SCは、1軸のみ選択可能

### 24V仕様

タイプ: PC 1.2A モーター 1軸 2軸	20P 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

### 標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	PC	PCF	AC	DC	SC
軸数 1	—	—	—	—	—
軸数 2	—	—	—	—	—

### 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 サーボモーター 100W サーボモーター 100W サーボモーター (LSA 用) 150W サーボモーター 200W サーボモーター 200W サーボモーター (LSA、DD 用) 300W サーボモーター (LSA 用) 400W サーボモーター 600W サーボモーター 750W サーボモーター
-------------------------------	---	--

## 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	0	ケーブルなし
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)	2	2m (標準)
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	3	3m
NP	PIO (NPN 仕様)	5	5m
PN	PIO (PNP 仕様)		

※ 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

マスターユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
		24Vドライバーユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバーユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RCON (注1)		手首ユニット:WU テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP 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)	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	<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		

(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ドライ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 ↓ 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

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

## システム構成

### オプション

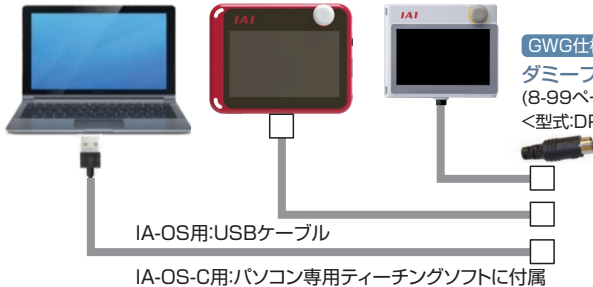
パソコン専用  
ティーチングソフト  
(8-95ページ参照)  
<型式:IA-OS>

オプション  
ティーチングボックス  
(8-95ページ参照)  
<型式:TB-03><型式:TB-02(D)>



フィールドネットワーク

DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、CC-Link IE TSN、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、EtherCAT モーション、MECHATROLINK-III、SSCNET II/H



GWG仕様に付属  
ダミープラグ  
(8-99ページ参照)  
<型式:DP-5>

ゲートウェイユニットに付属  
システムI/Oコネクター  
(8-99ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/5-ST-3.5>

オプション  
ファンユニット  
(8-99ページ参照)  
<型式:RCON-FU>

200Vドライバーユニットに付属  
ダミープラグ  
(8-99ページ参照)  
<型式:DP-6>

オプション  
ドライバー停止機能用I/Oケーブル  
(8-96ページ参照)  
<型式:CB-SC-ST0030>

オプション  
DC24V電源  
(8-96ページ参照)  
<型式:PSA-24>

SCON接続、PIO/SIO/  
SCON接続ユニットに付属  
拡張SIOポートコネクター  
(8-100ページ参照)  
<型式:FMC1.5/3-STF-3.5>

SCON(2) RC仕様に付属

SCON(2)接続ケーブル  
(8-100ページ参照)  
<型式:CB-RE-CTL002>

24Vドライバーユニットに付属  
駆動源遮断コネクター  
(8-99ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/2-STF-3.5>

簡易アプユニットに付属  
接続ケーブル  
(8-87ページ参照)  
<型式:CB-ADPC-MPA005>

オプション  
回生抵抗ユニット(注1)  
(8-97ページ参照)  
<型式:RESU-2/  
RESUD-2>

電源ユニットに付属  
200V電源コネクター  
(8-99ページ参照)  
<型式:SPC5/4-  
STF-7.62>

RCON-EXT接続仕様  
SCON(2)コントローラ  
[IO種類:RC]



SCON(2)接続  
拡張ユニットに付属  
ターミナルコネクター  
(8-100ページ参照)  
<型式:RCON-EXT-TR>

オプション  
簡易アプユニット  
(8-87ページ参照)  
<型式:RCON-ABU-P  
(パルスモーター用)>  
<型式:RCON-ABU-A  
(ACサーボモーター用)>

EC接続ユニットに付属  
駆動源遮断コネクター  
(8-99ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/4-ST-3.5>

モーター電源  
三相/単相  
AC200V

## モーター・エンコーダケーブル / 電源・通信ケーブル (EC 接続) ※1

接続可能なアクチュエーター

### 「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。

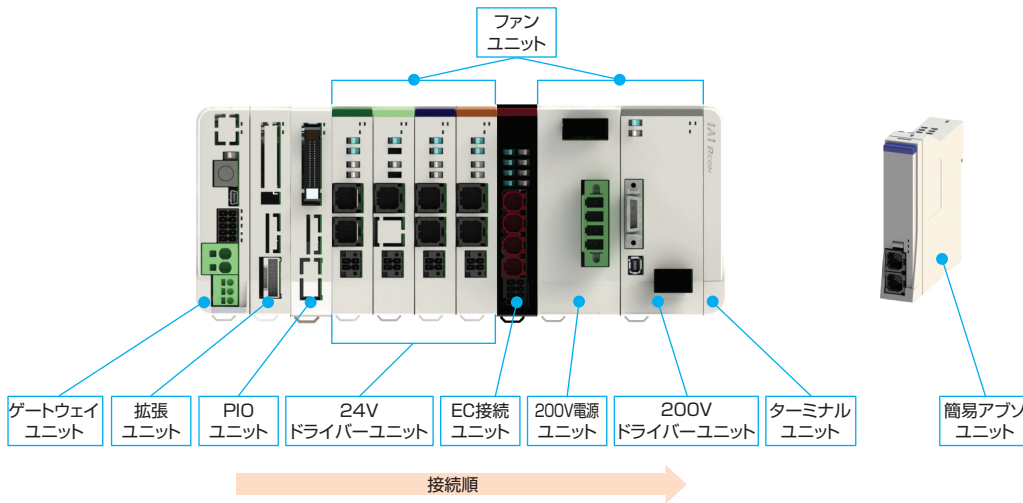
※1 モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターに付属されます。  
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダケーブルが異なります。  
電源・通信ケーブルは軸の接続数分を別途手配してください。  
ケーブルの単品手配は、8-101ページをご参照ください。

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: 安全力テコリー(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。

※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。

ユニット構成

RCONはロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクタとなっており、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 (接続方法は 8-64 ページをご参照ください)
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
	CC-Link IE TSN 接続仕様	RCON-GW/GWG-CIT	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
	SSCNET III/H 接続仕様	RCON-GW/GWG-SSN	8-83
ポート未使用 (前面 EtherNet/IP 接続)	RCON-GW/GWG-N-EP	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	
簡易アプソユニット	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	

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON2

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

MSEL

XSEL2

XSEL -RA/SA

XSEL -RAX/SAX

## 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) バッテリーレスアプソ※ 1						
		200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ						
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、CC-Link IE TSN、DeviceNet、EtherCAT <sup>®</sup> 、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、EtherCAT <sup>®</sup> 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、簡易アプソユニット							
SIO インターフェイス		ティーチングポート		通信方式	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/インーブル動作		ゲートウェイユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応、各ドライバーユニットにて 1 軸ごと駆動源遮断できるコネクタを搭載							
データ記憶装置		FRAM 256kbit (ゲートウェイユニット、24V ドライバーユニット) SRAM 4Mbit (200V ドライバーユニット)							
データ入力方式		ティーチングポート		タッチパネルティーチングボックス					
		USB		パソコン専用ティーチングソフト					
拡張入出力		PIO ユニートを最大 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℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃							
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)							
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと							
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅: 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s <sup>2</sup> 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 10MΩ							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットにより強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格		ユニット名称	ゲートウェイユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	EC 接続ユニット
		CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○
		UL	○	○	○	○	○	○	○

※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 上記以外	インクリメンタル	1048
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 SR □ 7BD 上記機種以外	インクリメンタル	1600
				インクリメンタル	3072
				インクリメンタル バッテリーレスアブソ	16384
		ISB/ISDB		バッテリーレスアブソ	
				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 □ 上記機種以外	インクリメンタル	2400
					16384
LSA/LSAS		インクリメンタル	分解能 0.001 mm		
DD/DDA	□ 18S □ 18P	インデックスアブソ / 多回転	131072		
			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/ インクリメンタル	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	

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスアブソ)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボアブソ)

MSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

■ 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。

200V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用DC電源の台数を選定してください。

※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値	項目	最大接続軸合計 W 数	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
制御電源	9.0A 以下	モーター電源 単相 AC200V	1,600W	AC100V	6 軸	800W
モーター電源	37.5A 以下	モーター電源 三相 AC200V	2,400W	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台あたり)	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
	簡易アプソユニット(全タイプ共通)		0.2A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)		0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.3A
		ブレーキあり	0.5A
200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.32A	
	ブレーキあり	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軸あたり)	パルスモーター /RCON-PC	RCP2	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	-	-
		RCP3	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		1.3A	2.5A	4.4A
			20W	標準/高加減速/ 省電力	1.3A	2.5A	4.4A
			20W (20S)		1.7A	3.4A	5.1A
			30W		1.3A	2.2A	4.0A
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	100W/1スライダ
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダ	200W/1スライダ
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダ	300W/1スライダ
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダ

※型式の□には、S(シングルスライダ)もしくはM(マルチスライダ)が入ります。  
算出用モーターW数は1スライダの値です。マルチスライダの場合は、2スライダ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)

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
			GRST7	—	—	2.3A 3.9A
			S7/R7/RR7/B7	□56	省電力設定無効時	2.3A 3.9A
			GRST6/GRTR14	—	省電力設定有効時	— 1.9A
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRTR14/ RTC12/SRG15/ST15	□42	—	2.3A 3.9A
			SRGC9/STC9	—	省電力設定無効時	2.3A 3.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ42	省電力設定有効時	— 1.9A
			S4/WS10/RR4/SRG11/RP5/ GD5/TC5/TW5/ST11	□35	—	1.5A 3.3A
			CRP3/CGD3/CTC3	φ30	省電力設定無効時	2.3A 3.9A
			S3/RR3	—	省電力設定有効時	— 1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/SRG9/ RTC9/GRB10/GRB13/ST9	□28	—	— 1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4	—	—	1.2A 1.7A
			GRB8	—	—	— 0.7A
			ワイヤコントローラー/S2/RR2/RP3/ GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6	□20	—	0.65A 0.95A
SL3/GDS3/GDB3/T3	φ20	—	0.4A 0.8A			

(200V仕様 エレシリンダ)

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/LFR	750	1408	4225

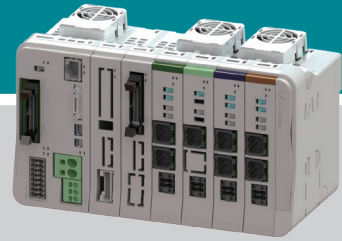


- ・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。必要な電源容量を自動計算できます。「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター

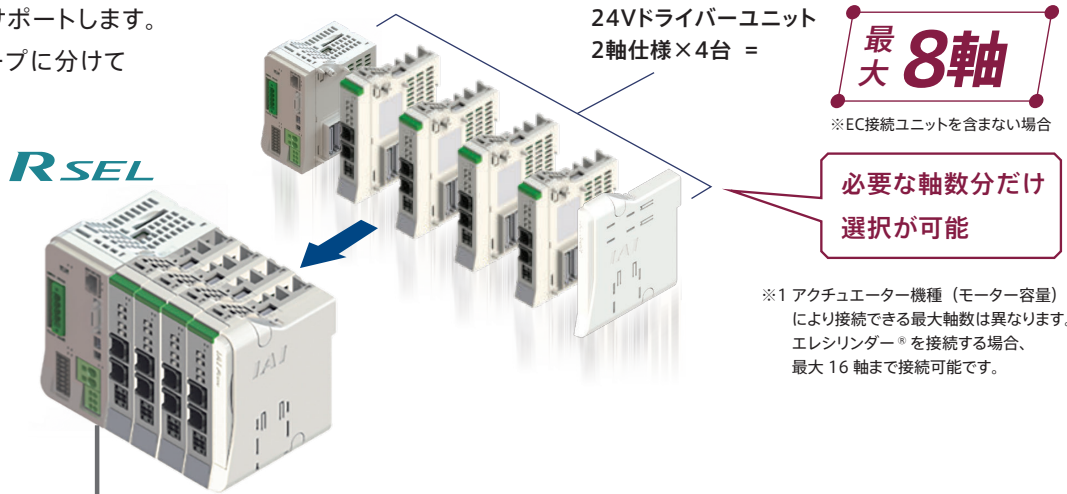
# RSEL

ユニット連結型  
プログラムコントローラー



## 最大8軸<sup>※1</sup>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

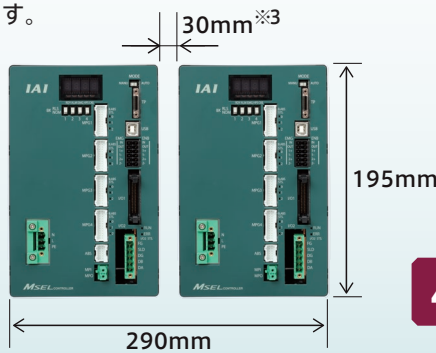
直線・円弧補間動作をサポートします。  
さらに接続軸を2グループに分けて  
制御ができます。



## 最大67%<sup>※2</sup>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)

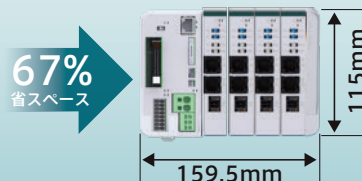


※3 コントローラー自然放熱のために必要最低限な距離

MSEL  
CC-Link仕様  
8軸(4軸×2台)

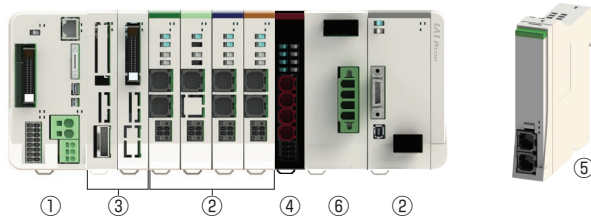
**44%のコストダウン**

RSEL × 8軸接続仕様



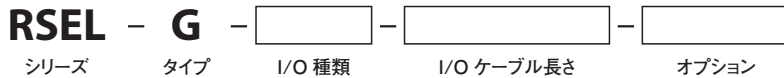
RSEL  
CC-Link仕様  
パルスモーター8軸

型式項目 / 標準価格



① マスターユニット

■ 型式



E	未使用
NP	PIO 仕様 (NPN16/16)
PN	PIO 仕様 (PNP16/16)
DV	DeviceNet 接続仕様
DV2	DeviceNet 接続仕様 (二股コネクタ付属)
CC	CC-Link 接続仕様
CC2	CC-Link 接続仕様 (二股コネクタ付属)
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

0	ケーブルなし
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-DP	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 <sup>®</sup> 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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB  
DCON-CB
- ACON  
DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- MSL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX

## 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

24V仕様

タイプ: PC 1.2A モーター 1軸 2軸	20P	20 <input type="checkbox"/> パルスモーター
	20SP	20 <input type="checkbox"/> パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用)
	28P	28 <input type="checkbox"/> パルスモーター
	35P	35 <input type="checkbox"/> パルスモーター
	42P	42 <input type="checkbox"/> パルスモーター
	42SP	42 <input type="checkbox"/> パルスモーター (RCP4-RA5C 用)
56P	56 <input type="checkbox"/> パルスモーター	
タイプ: PCF 4A モーター 1軸	56SP	56 <input type="checkbox"/> 高推力パルスモーター
	60P	60 <input type="checkbox"/> 高推力パルスモーター
	86P	86 <input type="checkbox"/> 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

### 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	—	—	—	—

200V仕様

タイプ: SC 60-750W モーター 1軸	30R	30W (RS 用)
	60	60W サーボモーター
	100	100W サーボモーター
	100S	100W サーボモーター (LSA 用)
	150	150W サーボモーター
	200	200W サーボモーター
	200S	200W サーボモーター (LSA、DD 用)
	300S	300W サーボモーター (LSA 用)
	400	400W サーボモーター
	600	600W サーボモーター
	750	750W サーボモーター

## ③拡張ユニット

**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

マスターユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
		24Vドライバーユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバーユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/ PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RSEL		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	オプション型に 「ACR」がない エレシリンダー
		直交型6軸ロボット:CRS			

■ 接続制限

- ・接続する全てのアクチュエーターの合計は8軸（エレシリンダーを接続する場合は16軸）以内となるようにしてください。マルチスライダ仕様の場合は、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。

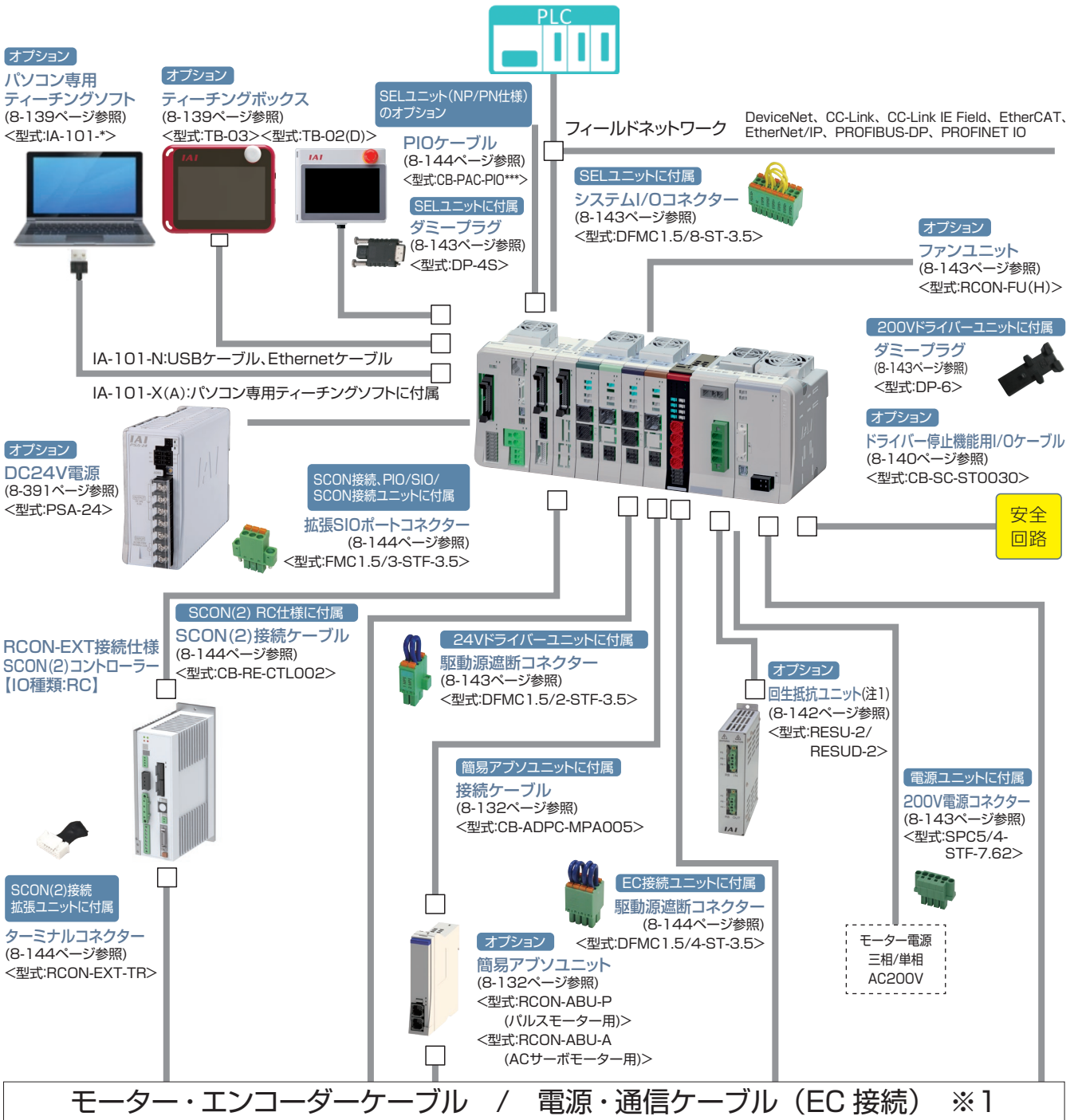
■ 接続認識

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	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

- RCON
- RSEL**
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスプレス)
- PCON
- ACON-CB  
DCON-CB
- ACON  
DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボプレス)
- MSEL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX

## 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	「24Vドライバーユニット」と接続		「EC接続ユニット」と接続	「200Vドライバーユニット」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	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シリーズ ※2 ※3
※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。				(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。

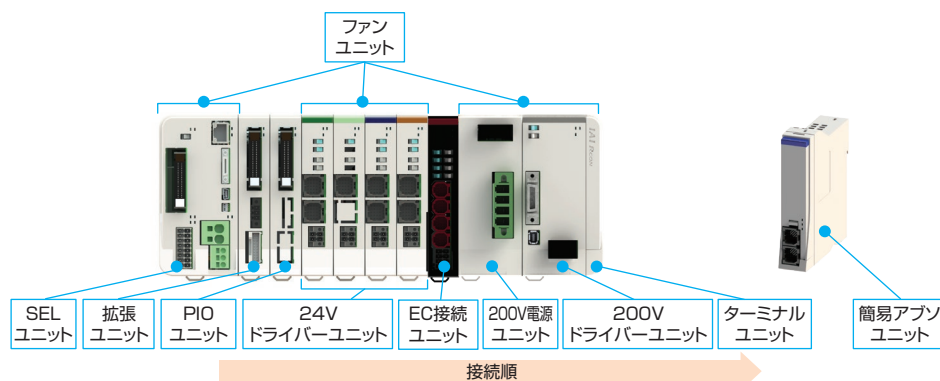
※3 ACサーボモーター搭載機種の場合、モーター駆動用DC電源が必須となります。  
また、機種や使用条件によっては再生抵抗ユニットが必要です。  
詳細は8-141ページをご参照ください。

注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの再生抵抗が内蔵されています。  
基本的には再生抵抗が必要ありませんが、もし再生抵抗が不足する場合は、外付け  
「再生抵抗ユニット」を使用します。  
再生抵抗の必要量は「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 ユニットの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 (接続方法は 8-110 ページをご参照ください)
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 ドライバユニット	(最大) 8	24V ドライバ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 ドライバユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバユニット	(最大) 8	200V ドライバ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		
	拡張ユニット	DeviceNet 接続仕様	RSEL-G-DV	8-126
		DeviceNet 接続仕様 (二股コネクタ付属)	RSEL-G-DV2	
		CC-Link 接続仕様	RSEL-G-CC	8-126
		CC-Link 接続仕様 (二股コネクタ付属)	RSEL-G-CC2	
		CC-Link IE Field 接続仕様	RSEL-G-CIE	8-127
		PROFIBUS-DP 接続仕様	RSEL-G-PR	8-127
	24V ドライバユニット	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
SCON 拡張		RCON-EXT	8-129	
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-□			
EC 接続ユニット	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		
簡易アプソユニット	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 ドライバ用	RCON-FUH		

RCON  
RSEL  
REC  
RSEL (直交型6軸)  
RCP6S  
PCON -CB/CFB  
PCON -CBP (パルスレス)  
PCON  
ACON-CB  
DCON-CB  
ACON  
DCON  
SCON2  
SCON -CB  
SCON -CB (サーボレス)  
MSEL  
XSEL2  
XSEL -RA/SA  
XSEL -RAX/SAX

## 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) バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT <sup>®</sup> 、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、簡易アプソユニット、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PEED						
		Ethernet (RJ-45)、PSA-24 通信							
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応							
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM (FRAM) ※バッテリー不要							
安全カテゴリ対応		B (安全カテゴリ対応仕様は、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 mm / s ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
加減速設定		0.01G ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
軸グループ数		2 (1 グループ最大 8 軸)							
プログラム言語		スーパー SEL 言語							
プログラム数		512 (入力信号では BCD 指定で 99、バイナリ指定では 255 まで指定可能)							
プログラムステップ数		20,000 ステップ							
マルチタスクプログラム		16 プログラム							
ポジション数		36,000 ポジション (軸グループ数により可変)							
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト							
	USB	パソコン専用ティーチングソフト							
	Ethernet	パソコン専用ティーチングソフト							
標準入出力 (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 ユニートを最大 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°C、(ファン付き) 0 ~ 55°C ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40°C							
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 <sup>2</sup> XYZ 各方向 掃引時間: 10 分 掃引回数: 10 回							
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面							
感電保護機構	24V	クラス III							
	200V	クラス I							
保護等級		IP20							
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットによる強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○	○

※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	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> N/NA 上記以外	インクリメンタル インクリメンタル	1048 800
DC ブラシレスモーター	RCD	RA1R/GRSN RA1DA/GRSNA	インクリメンタル	480	
200V ドライバーユニット	AC サーボモーター	RCS4/RCS3		バッテリーレスアブソ インクリメンタル	16384
		RCS2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> 5N	インクリメンタル	
			SR <input type="checkbox"/> 7BD	インクリメンタル	3072
			上記機種以外	インクリメンタル バッテリーレスアブソ	16384
		ISB/ISDB		バッテリーレスアブソ インクリメンタル	
		ISDBCR		インクリメンタル バッテリーレスアブソ	16384
		SSPA/ISA/ISDA/IF		インクリメンタル	
		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 <input type="checkbox"/>	インクリメンタル	2400
			上記機種以外		16384
		LSA/LSAS		インクリメンタル	分解能 0.001 mm
		DD/DDA	<input type="checkbox"/> 18S	インデックスアブソ / 多回転	131072
			<input type="checkbox"/> 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/ インクリメンタル	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	

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスアブソ)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボアブソ)

MSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

■ 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

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値
制御電源	9.0A 以下
モーター電源	37.5A 以下

項目	最大接続軸合計 W 数
モーター電源 単相 AC200V	1,600W
モーター電源 三相 AC200V	2,400W

接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続 モーター W 数
AC100V	6 軸	800W
AC200V	6 軸	1,600W

## 電源容量

### < 制御電源 >

項目	仕様	電源電流	
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	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
	簡易アプソユニット(全タイプ共通)		0.2A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)		0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.3A
ブレーキあり		0.5A	
ブレーキなし		0.32A	
200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	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 28P*/35P/42P/56P	高出力設定なし	0.8A	-	
		RCP4 RCP5 RCP6	28P/35P/42P/ 42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	-	
		WU	28P/35P	高出力設定有効	2.3A	3.9A	
				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				1.7A	3.4A	5.1A	
20W (20S)				1.3A	2.2A	4.0A	
	30W						
	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	100W/1スライダ
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダ	200W/1スライダ
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダ	300W/1スライダ
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダ

※型式の□には、S(シングルスライダ)もしくはM(マルチスライダ)が入ります。  
算出用モーターW数は1スライダの値です。マルチスライダの場合は、2スライダ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)

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	
			GRST7	—	2.3A	3.9A	
			S7/R7/RR7/B7	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			GRST6/GRTR14	—	2.3A	3.9A	
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRTR14/ RTC12/SRG15/ST15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			SRGC9/STC9	—	—	—	1.9A
			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	—	—	—	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/SRG9/ RTC9/GRB10/GRB13/ST9	□28	—	—	1.7A
GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4	—	—	1.2A	1.7A			
GRB8	—	—	—	0.7A			
ワイヤコントローラー/S2/RR2/RP3/ GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6	□20	—	0.65A	0.95A			
SL3/GDS3/GDB3/T3	φ20	—	0.4A	0.8A			

(200V仕様 エレシリンダ)

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/LFR	750	1408	4225



- ・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

# REC

エレシリンダー専用  
駆動ユニット



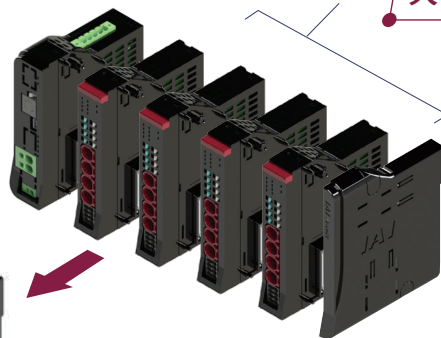
## エレシリンダーをフィールドネットワークに接続

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  
4軸仕様×4台 =

**最大 16軸**

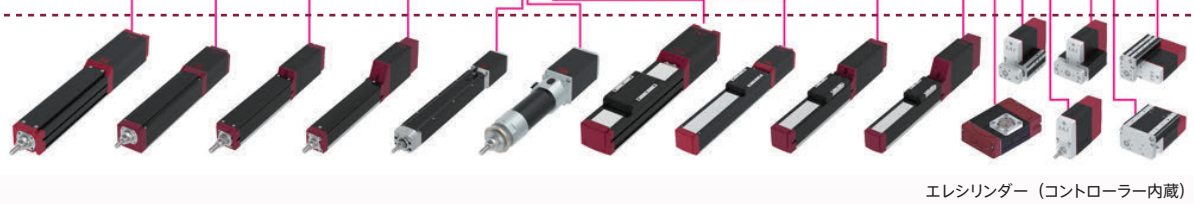
REC



フィールドネットワーク  
通信ケーブル



RCON-EC用 電源・通信ケーブル



エレシリンダー (コントローラー内蔵)

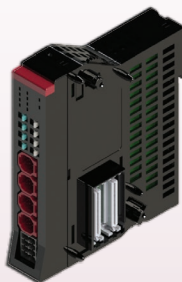
## EC接続ユニットはRCON/RSELに接続するドライバーユニットとの混在接続が可能です

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。

ポジションで動作

SEL 言語に対応

RCON

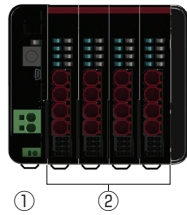


EC 接続ユニット

RSEL



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						
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

RCON

RSEL

**REC**

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(バルスアレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボアレス)

MSSEL

XSEL2

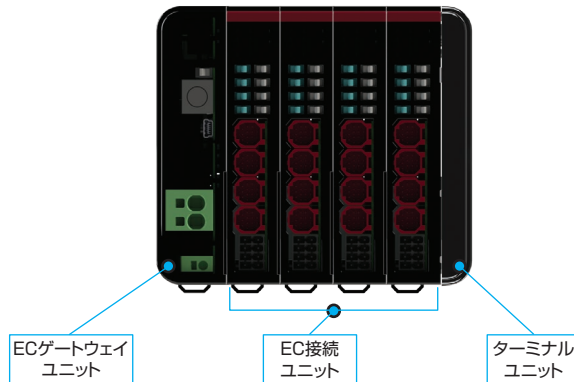
XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX



## ユニット構成

RECはユニット連結構造です。どのユニットも同じ連結コネクタとロック構造となっています。ただし、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見てECゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
ECゲートウェイユニット	1	左端に配置
EC接続ユニット	(最大) 4	ユニット内での入れ替えは可能(最大接続軸数は16軸です)
ターミナルユニット	1	右端に配置

(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

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

MSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

## 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、バッテリーレスアプソ	
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO	
構成ユニット		EC ゲートウェイユニット、EC 接続ユニット、ターミナルユニット	
データ入力方式		ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス
		USB	パソコン専用ティーチングソフト
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	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 <sup>2</sup> 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
	ワイヤコントローラー/S2/ B8SS/S1 □ (X)/RR2/ RP3/GD3/CRP □ / CGD □ /TC3/TW3/ CTC □ /GRBP □ (W)/ GRC □ /GRST3/RTB4		バッテリーレスアプソ/ 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

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値
制御電源	9.0A 以下
モーター電源	37.5A 以下

項目	最大接続軸合計 W 数
モーター電源 単相 AC200V	1,600W
モーター電源 三相 AC200V	2,400W

接続電源	最大接続軸数 (電源 1 台あたり)	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 台あたり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	0.8A	
	EC接続ユニット(1ユニットあたり)	0.1A	
	24V仕様 エレシリンダー(1軸あたり)※	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軸あたり)※	ブレーキなし	0.32A
		ブレーキあり	EC-S10(X)
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 軸あたり)	24V 仕様モーター	EC	RR10	φ 86P	-	5.7A	
			RR8	□ 60P	-	5.7A	
			S8/B8S/RTC18	□ 56SP	-	5.7A	
			GRST7	-	2.3A	3.9A	
			S7/R7/RR7/B7	□ 56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	-	1.9A
			GRST6/GRTR14	-	2.3A	3.9A	
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRTR14/ RTC12/SRG15/ST15	□ 42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	-	1.9A
			SRGC9/STC9	-	-	-	1.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ 42	-	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	φ 30	-	1.1A	2.5A
			S3/RR3	-	-	-	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/SRG9/ RTC9/GRB10/GRB13/ST9	□ 28	-	-	1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4	-	-	1.2A	1.7A
			GRB8	-	-	-	0.7A
ワイヤコントローラー /S2/RR2/RP3/ GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6	□ 20	-	0.65A	0.95A			
SL3/GDS3/GDB3/T3	φ 20	-	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 軸あたり)	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/LFR	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 Duty 100% の場合モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。必要な電源容量を自動計算できます。「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター

# RSEL

直交型6軸ロボットCRS専用  
ユニット連結型コントローラー

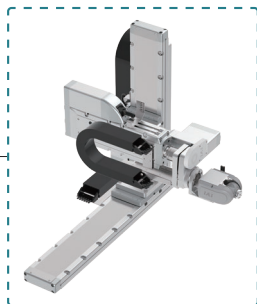


## 特長

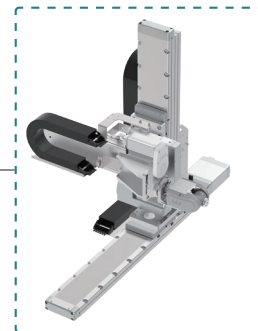
### CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

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)



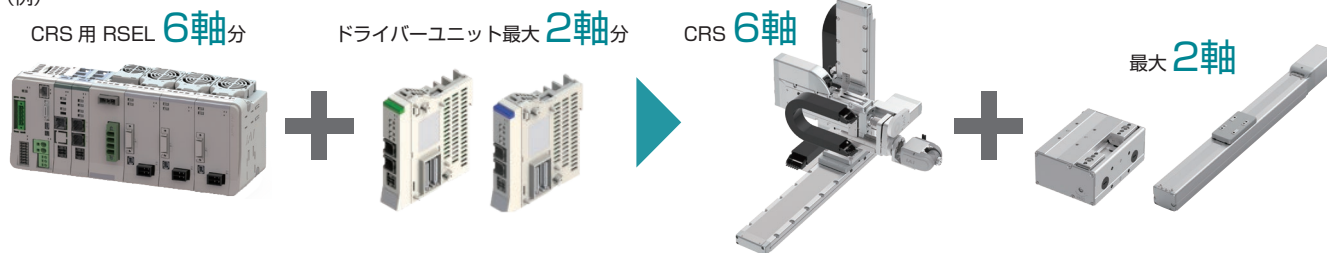
CRS用 RSEL  
(直交軸 ACサーボモータータイプ)



## 2軸分のドライバーユニットを追加可能

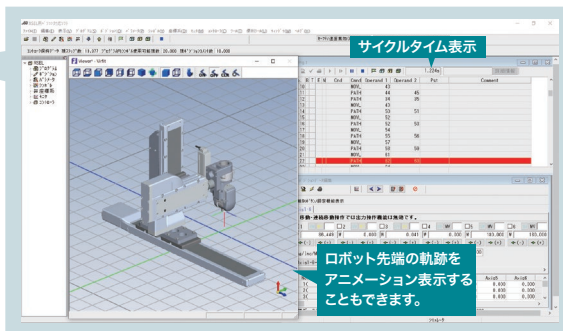
RSELコントローラーは最大8軸の接続が可能です。そのため、CRSシリーズ6軸分にさらに2軸分のドライバーユニットを追加接続(\*)が可能です。  
(※)ドライバーユニットは別途ご購入ください。詳細は、8-173ページをご参照ください。

(例)



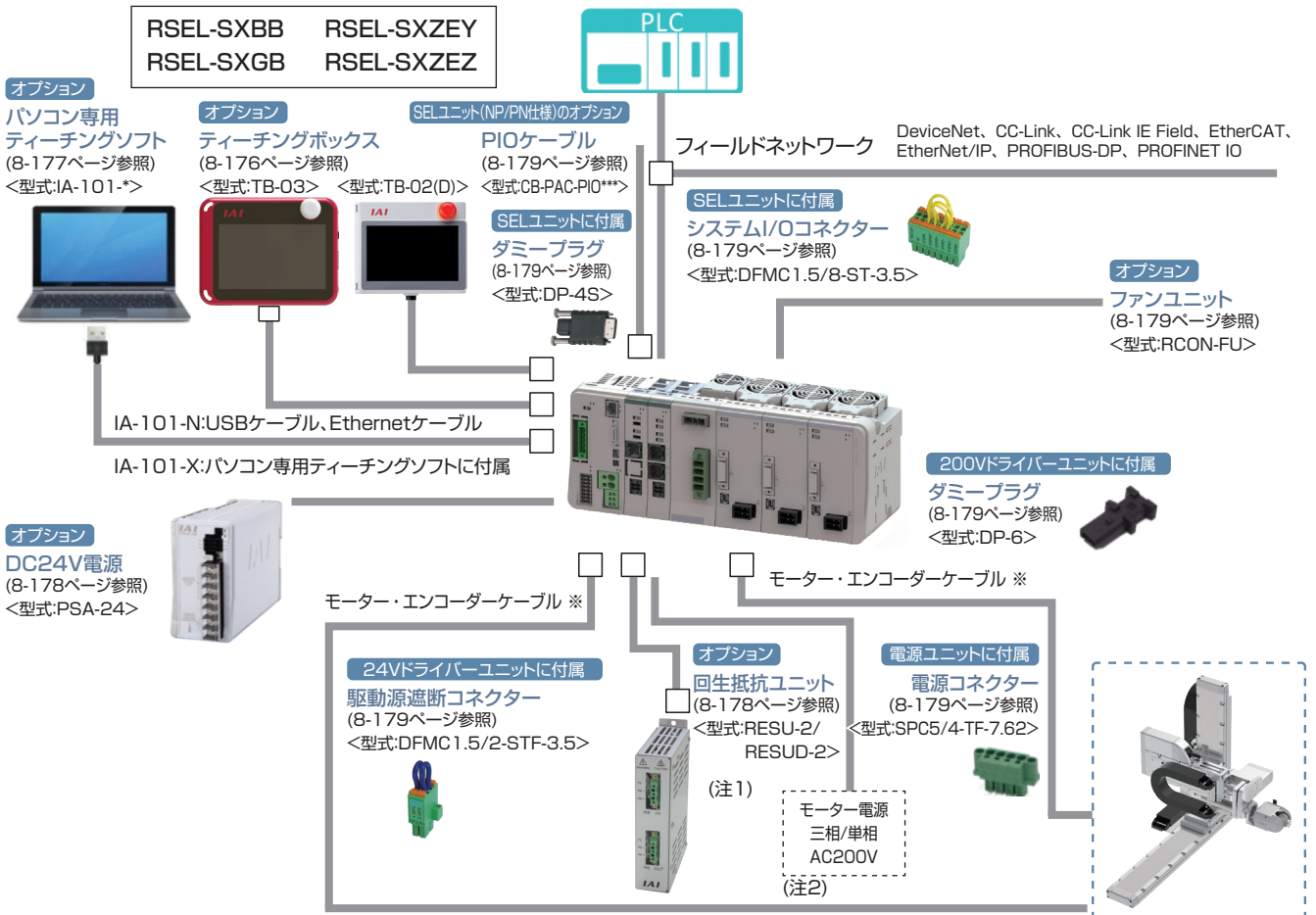
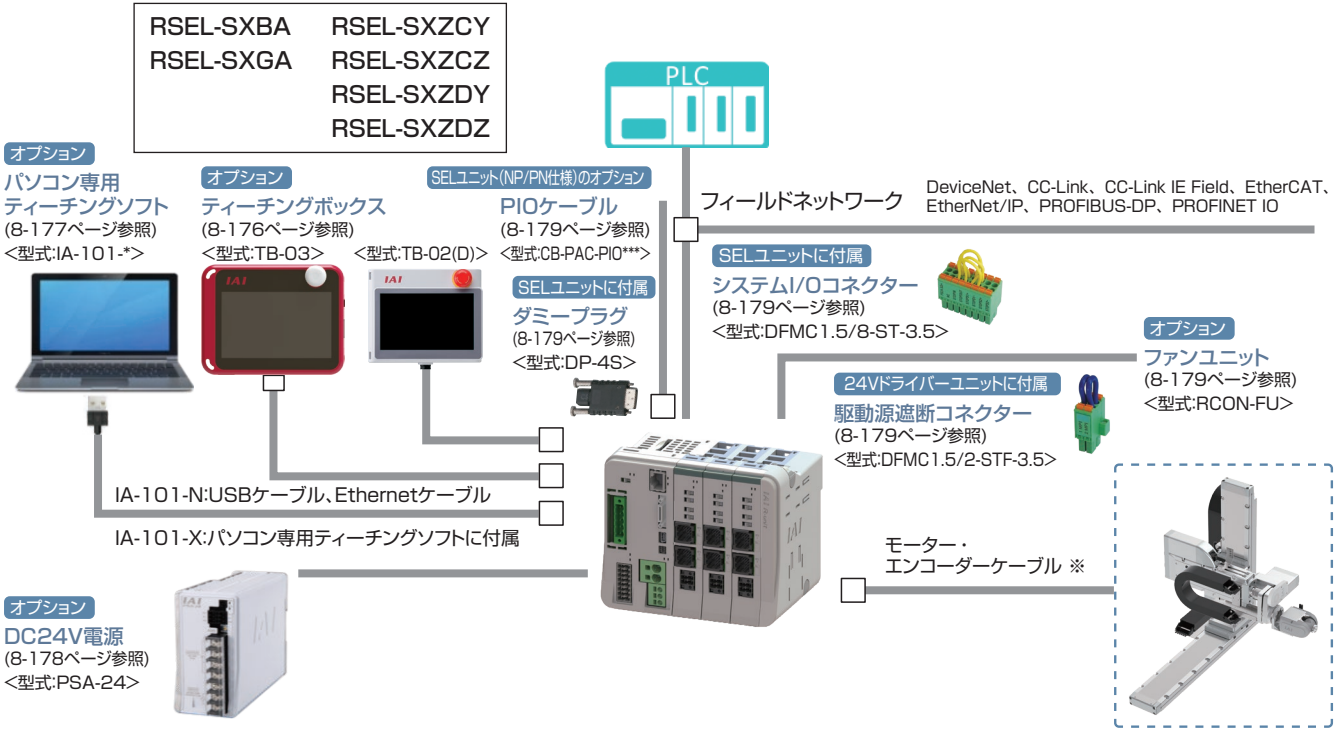
## シミュレーションソフト

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8-431ページをご参照ください。





## システム構成



注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。カリキュレーターソフトは、弊社ホームページより無料でダウンロードできます。

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(SIO1 3849-1)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。

アイエイアイ カリキュレーター 検索



※モーター・エンコーダ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) バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO							
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、拡張ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット							
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	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PEED						
		Ethernet (RJ-45)、PSA-24 通信							
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応							
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM (FRAM) ※バッテリー不要							
安全カテゴリ対応		B (外部回路により 4 まで対応)							
安全回路構成		二重化可能							
非常停止入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
イネーブル入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
速度設定		1 mm / s ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
加減速設定		0.01G ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
軸グループ数		2 (1 グループ最大 8 軸)							
プログラム言語		スーパー SEL 言語							
プログラム数		512 (入力信号では BCD 指定で 99、バイナリー指定では 255 まで指定可能)							
プログラムステップ数		20,000 ステップ							
マルチタスクプログラム		16 プログラム							
ポジション数		36,000 ポジション (軸グループ数により可変)							
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト							
	USB	パソコン専用ティーチングソフト							
	Ethernet	パソコン専用ティーチングソフト							
標準入出力		(I/O スロット選択) 入力 16 点 / 出力 16 点							
拡張入出力		PIO ユニットの最大 8 台接続可能							
Ethernet		10/100BASE-T (RJ-45 コネクター) XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
USB		USB2.0 (Mini-B)、XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
時計機能	保持時間	約 10 日							
	充電時間	約 100 時間							
SD カード		SD/SDHC (アップデート機能のみ使用)							
保護機能		過電流、温度異常、エンコーダー断線、過負荷							
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下							
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃							
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)							
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと							
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅 : 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s <sup>2</sup> XYZ 各方向 掃引時間 : 10 分 掃引回数 : 10 回							
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面							
感電保護機構	24V	クラス III							
	200V	クラス I							
保護等級		IP20							
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットによる強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○	○

※ 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。

RCON  
RSEL  
REC  
RSEL (直交型6軸)  
RCP65  
PCON -CB/CFB  
PCON -CBP (パルスレス)  
PCON  
ACON-CB  
DCON-CB  
ACON  
DCON  
SCON2  
SCON -CB  
SCON -CB (サーボレス)  
MSEL  
XSEL2  
XSEL -RA/SA  
XSEL -RAX/SAX

# 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



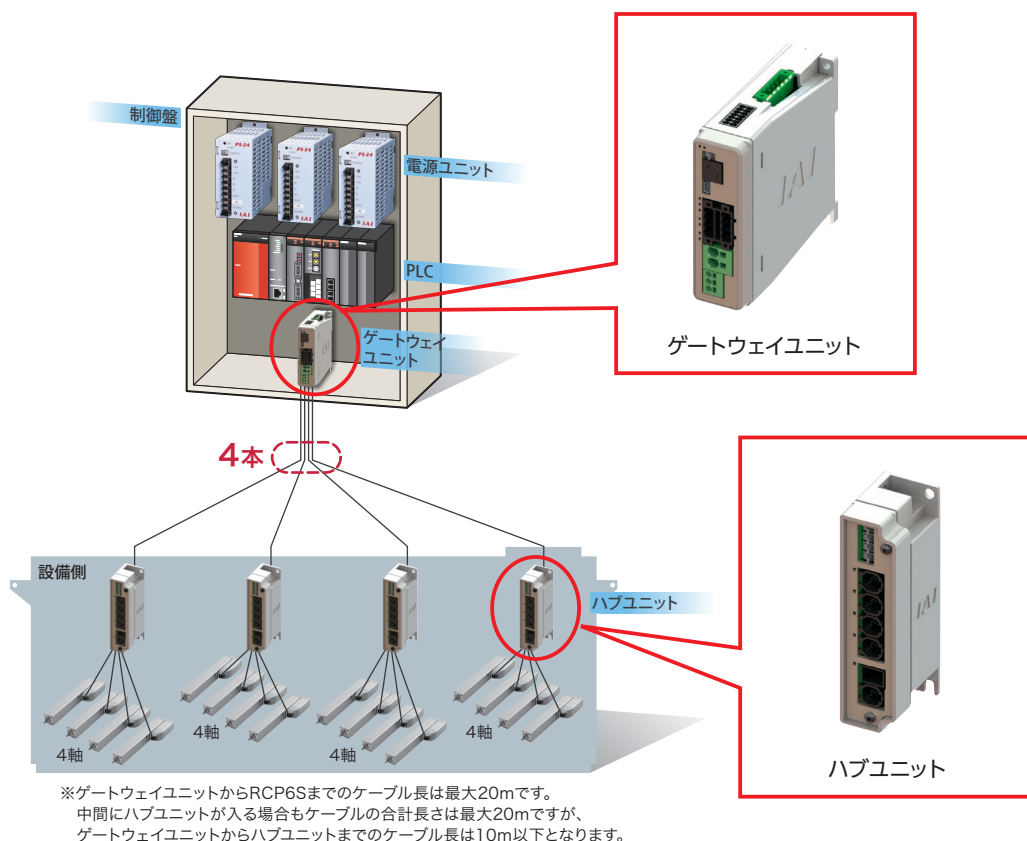
## 特長

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



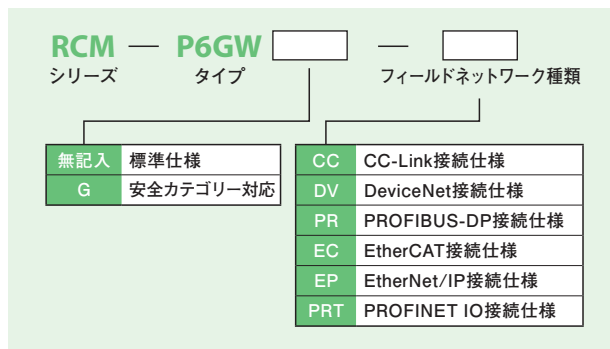
**RCP6S周辺機器** RCP6Sを動作させるには、ゲートウェイユニットが必要です。

- 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

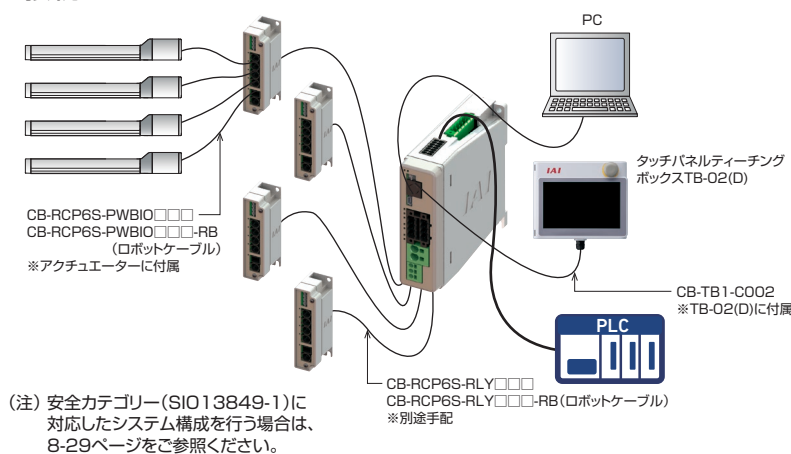


## 標準価格

種類	標準価格
CC-Link 仕様	—
DeviceNet 仕様	—
PROFIBUS-DP 仕様	—
EtherCAT 仕様	—
EtherNet/IP 仕様	—
PROFINET IO 仕様	—
安全カテゴリ CC-Link 仕様	—
安全カテゴリ DeviceNet 仕様	—
安全カテゴリ PROFIBUS-DP 仕様	—
安全カテゴリ EtherCAT 仕様	—
安全カテゴリ EtherNet/IP 仕様	—
安全カテゴリ PROFINET IO 仕様	—

※安全カテゴリ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



ゲートウェイユニット1台につき、RCP6Sを最大16軸※1 (ハブユニット※2を中継)接続することができます。ゲートウェイユニットに接続する全軸分のモーター電源、制御電源を一括供給できるため、RCP6Sに必要な配線(電源系と通信ライン)を1本のケーブルでつなぐことができます。また、ゲートウェイユニットに直接RCP6Sを接続することも可能です。

※1 フィールドネットワークによって接続可能軸数が変わります。詳細は、「接続可能軸数」をご覧ください。  
※2 ハブユニット:8-187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。

	直接値	簡易直値	ポジションナー 1	ポジションナー 2	ポジションナー 3	ポジションナー 5
CC-Link	16	16	16	16	16	16
DeviceNet	8	16	16	16	16	16
PROFIBUS-DP	8	16	16	16	16	16
EtherCAT	8	16	16	16	16	16
EtherNet/IP	8	16	16	16	16	16
PROFINET IO	8	16	16	16	16	16

# ハブユニット〈RCM-P6HUB〉

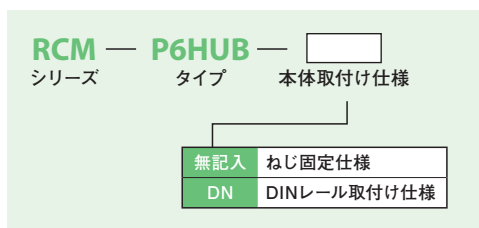
この製品は単体で使用できません。必ずゲートウェイユニットと併用してください。

## 特長

ゲートウェイユニット-ハブユニット間、ハブユニット-RCP6S間を各々シリアル通信で接続します。ゲートウェイユニットとハブユニットを使用すれば、最大16軸の制御が可能です。

※フィールドネットワークおよび動作モードにより接続可能軸数が変わります。詳細は8-183ページ「接続可能軸数」をご確認ください。

## 型式構成



## 標準価格

種類	標準価格
ねじ固定仕様	—
DINレール取付け仕様	—



# 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

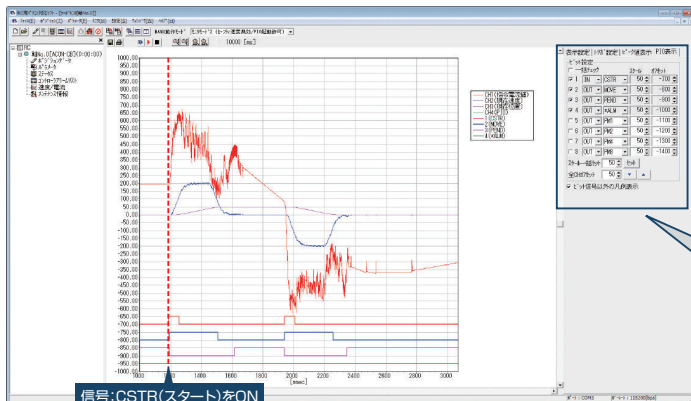
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、速やかに停止する機能です。負荷があまりかからず停止するので、機械の損傷を軽減できます。



### 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)



#### 表示設定

表示設定 [PI] 設定 [L] 補正表示 [PI] 表示

種類/補正  
 DI 指令電流値 | 確定  
 DI2 現在速度  
 DI3 現在位置  
 DI4 位置  
 DI5  
 DI6  
 DI7  
 DI8

位置/速度表示設定  
 電流単位: [ ] mA単位  
 速度単位: [ ] rps単位  
 電流表示設定(定指電流 161[mA])  
 電流値(mA) | 定指比(%)  
 マグネット同期設定  
 T (ms) → (0h 00m 04s 096ms)  
 磁石フラッシュ表示

※モニターしたい内容が選択できます。

#### トリガー設定


表示設定 [PI] 設定 [L] 補正表示 [PI] 表示

トリガー設定  
 種類/補正 [PI] 補正入力補正(ゼロ) |  
 種類/補正 [立ち上がりエッジ(セット)] |  
 信号選択 [CSTR]  
 遅延 [ ] ms  
 発生時刻 [ ]

※選択した内容が変化した時からデータの取得がはじまります。



機種一覧/価格

型式		PCON-CB-CGB/CFB-CGFB											
外観													
I/O種類		ポジショナー タイプ	パルス列 タイプ	フィールドネットワークタイプ									
				DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO
				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 ※1	MECHATRO LINK - III 接続仕様 ※1	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/ IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様
IO種類型式記号		NP/PN	PLN/ PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
PCON- CB/ CGB	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	簡易アプソ リユート 仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	アプソバッテリー 単体付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON- CFB/ CGFB	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	アプソバッテリー ユニット付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	アプソバッテリー なし	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※1 MECHATROLINK -I/II は、Intelligent I/O として扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。MECHATROLINK -III は、標準サーボプロファイルに対応しています。

型式項目

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      簡易アプソ      本体取付け仕様

CB	標準タイプ					0	DC24V	
CGB	安全カテゴリ対応タイプ	WAI						
CFB	56SP/60P/86P モーター対応タイプ	SA						
CGFB	安全カテゴリ対応 56SP/60P/86P モーター対応タイプ							

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

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。

(無記入)	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様
AB	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリー単体付属)
ABU	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリーユニット付属)
ABUN	簡易アプソリユート仕様 (バッテリーなし)

※PCON-CFB-CGFBは簡易アプソ仕様には対応していません。  
※簡易アプソ仕様でパルス列制御を行う場合、特別仕様となります。  
担当営業までお問い合わせください。

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

※アプ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。

(例) 20P-20□/パルスモーター対応

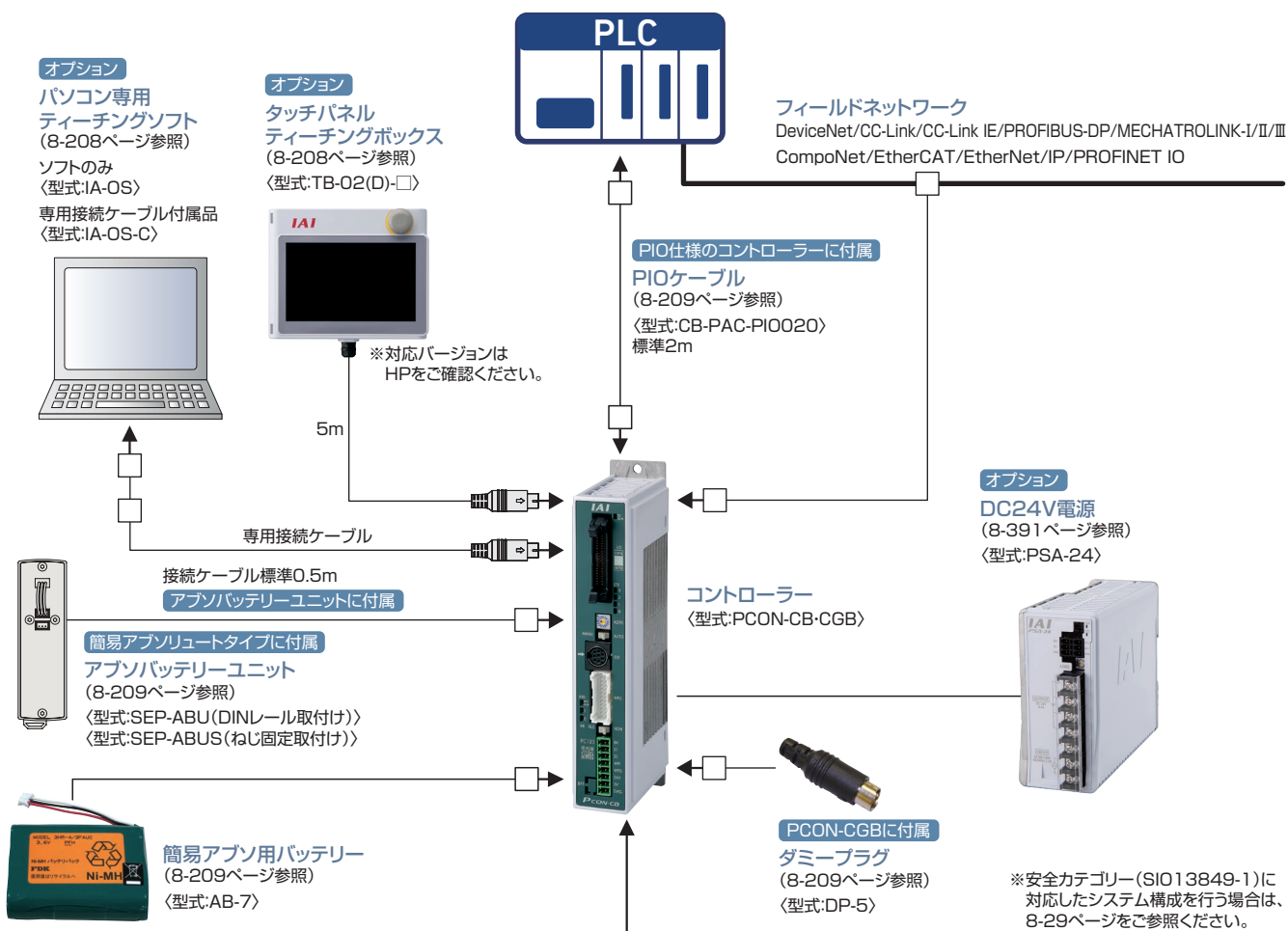
【ご注意】  
モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。  
一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。  
(28SP対象アクチュエーター)  
●コントローラーモーター種類「28SP」  
RCP2-RA3C

(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。

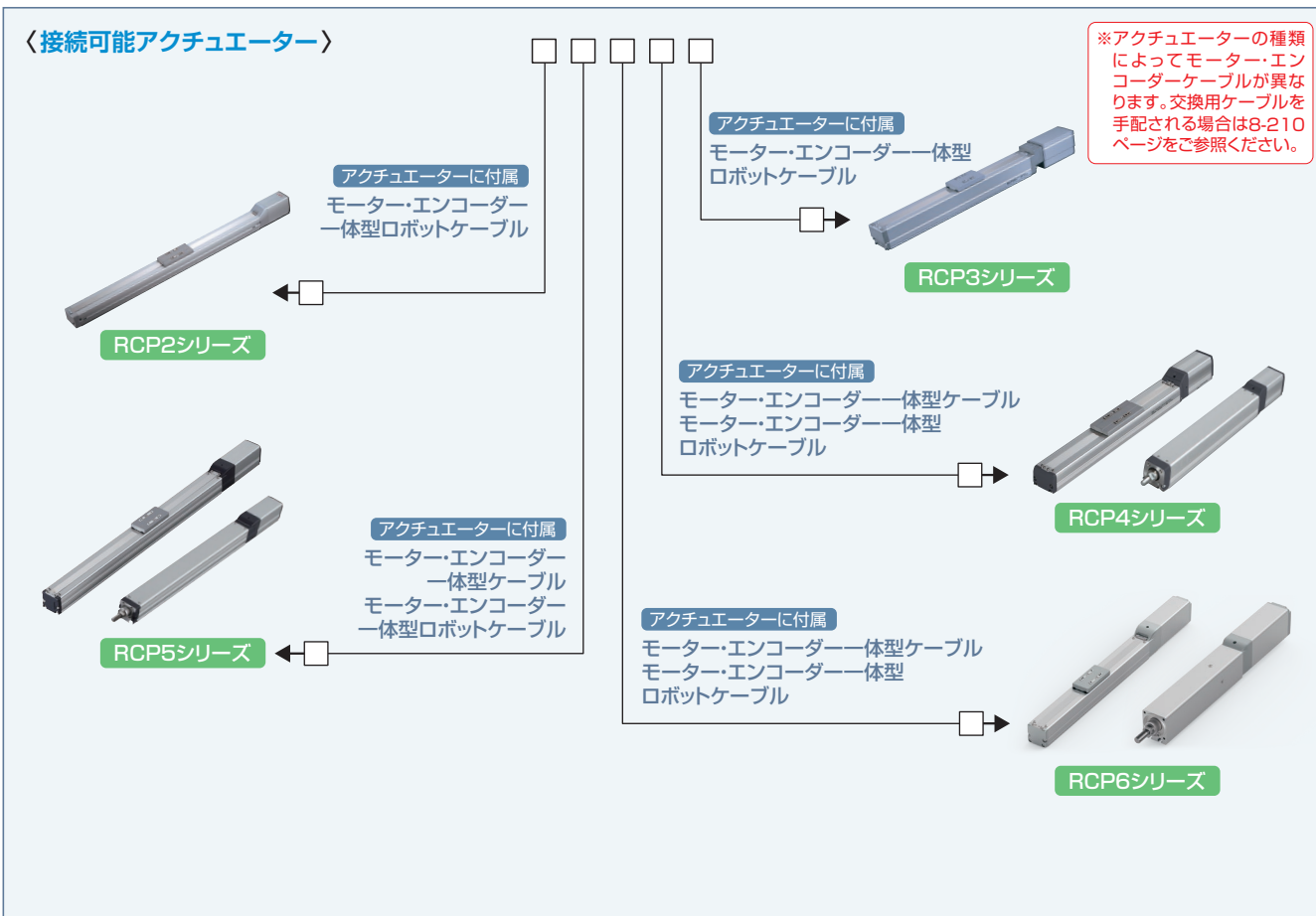
- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- MSL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX

## システム構成

### ■〈PCON-CB・CGB〉

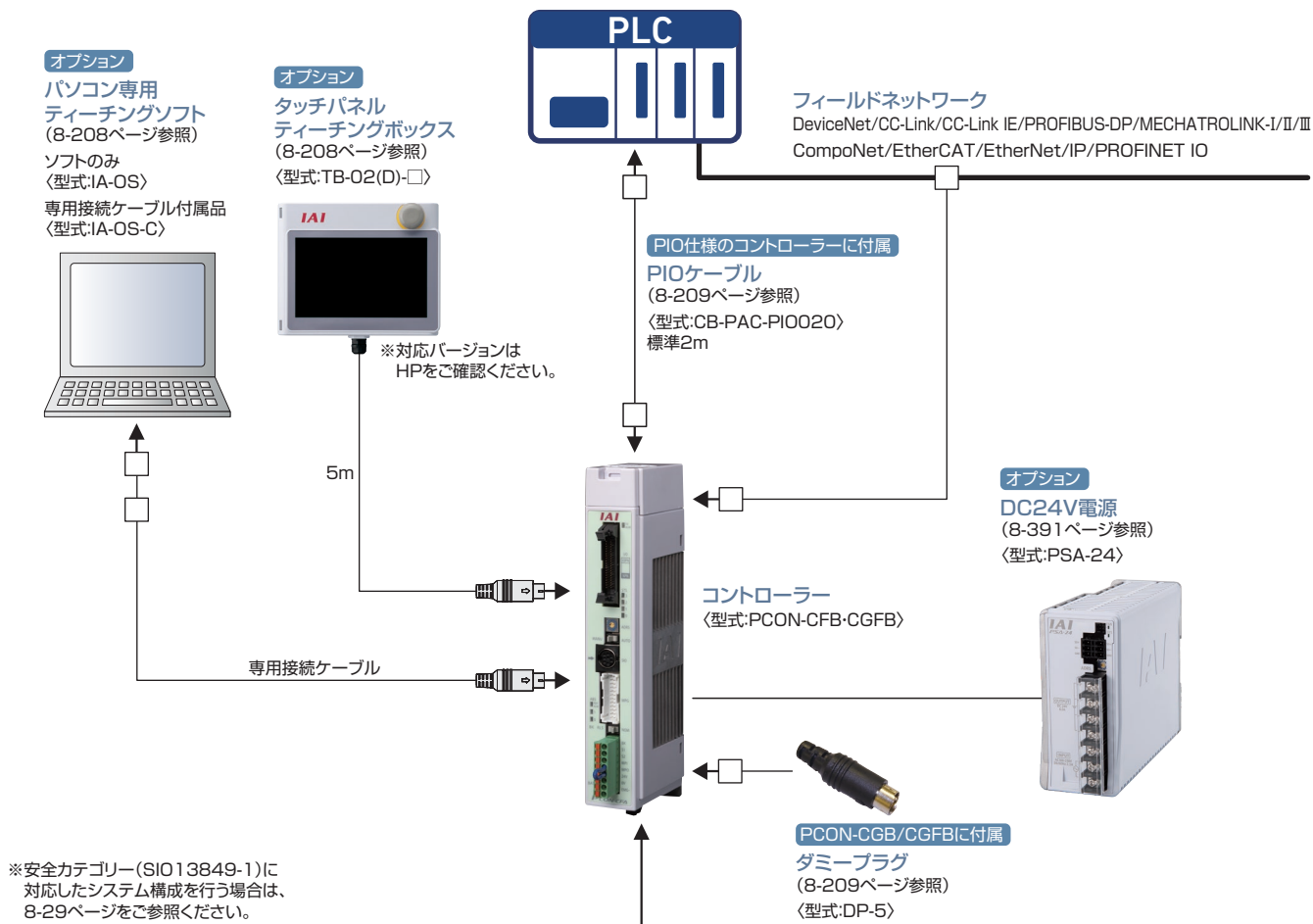


### 〈接続可能アクチュエーター〉

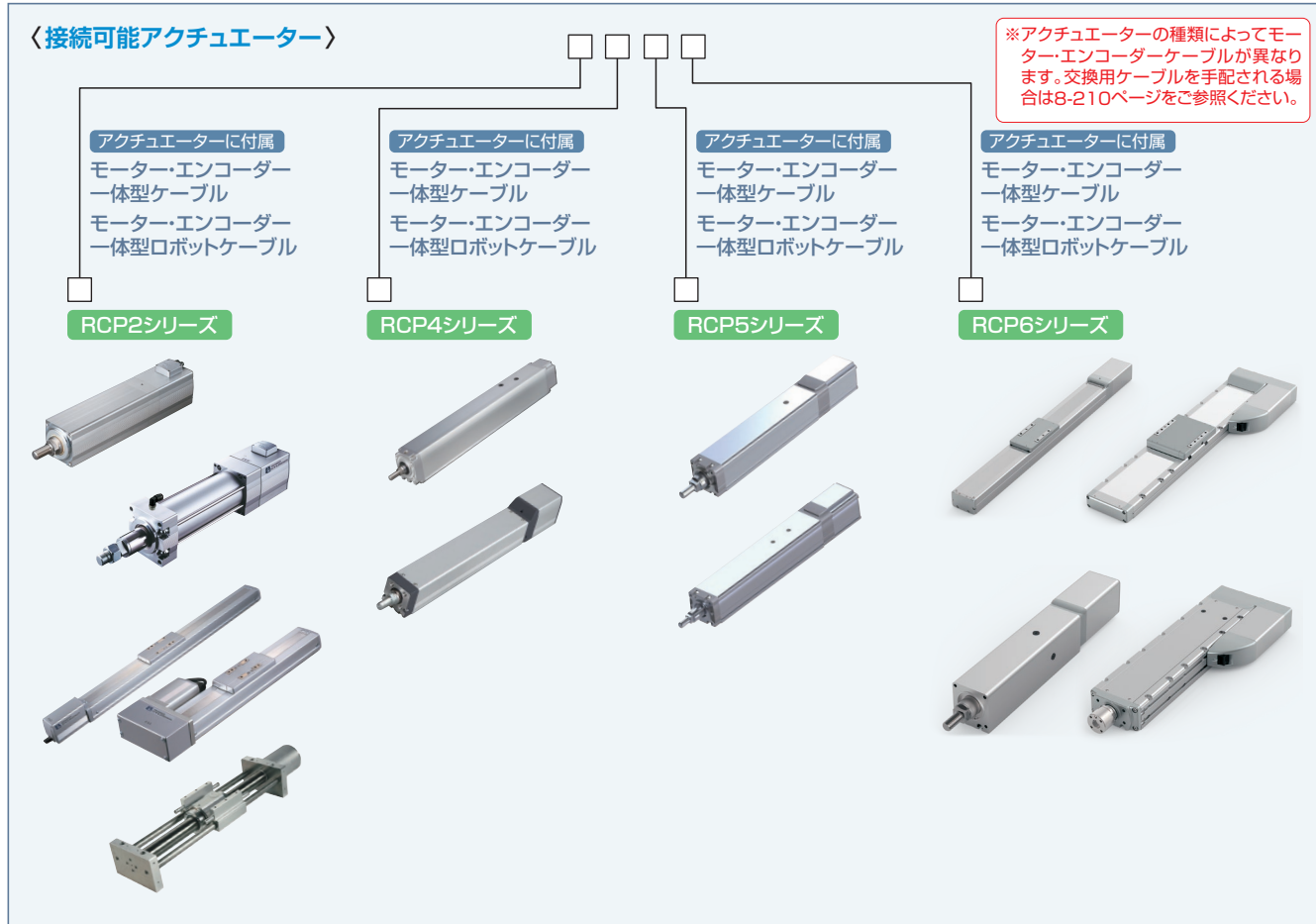


システム構成

■ <PCON-CFB-CGFB>



<接続可能アクチュエーター>



RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

MSSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

# PCON-CBP

パルスプレス専用コントローラー



(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I / II 接続仕様は、CEマーク非対応

## 特徴

### 1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

パルスプレス仕様のアクチュエーターは高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載しています。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、装置のコストダウンに貢献します。



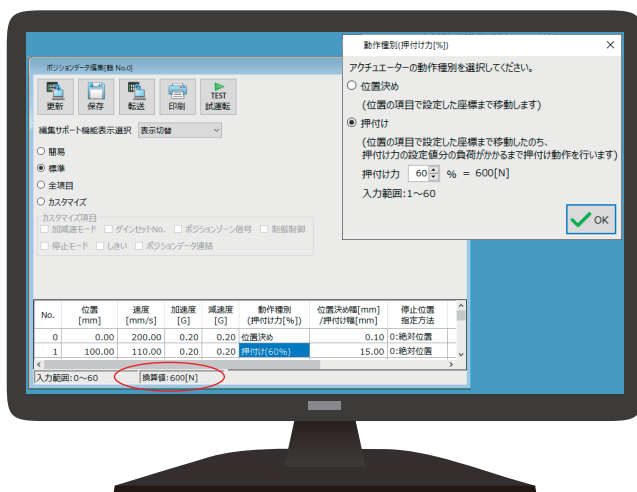
### 2 ロードセルを使用した力制御に対応

ロードセルからの現在荷重値を読取ることができます。荷重方向は圧入と引張りのどちらからも対応でき、ポジションデータでの指定で簡単に切替えることができます。

### 3 目標荷重のN単位表示対応

ポジションデータの **押付け(%)** を換算した **目標荷重(N)** で表示します。衝突検出機能が無効な場合は **しきい(%)** も"N"換算値が表示されます。

【パソコン対応ティーチングソフト】













IA-OS : ポジション編集画面

【ティーチングボックス】



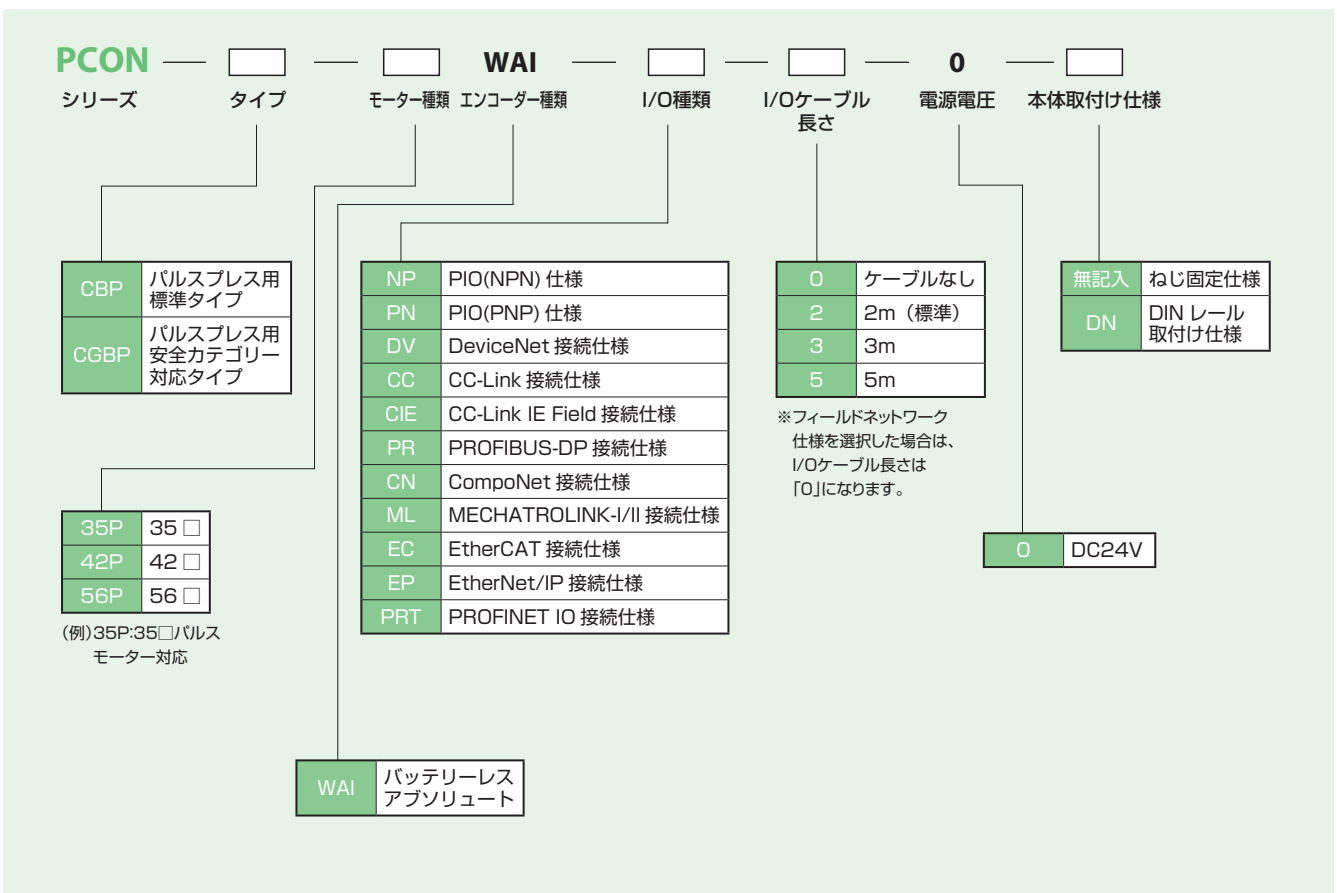
TB-02 : ポジション編集画面

機種一覧/価格

型式	PCON-CBP/CGBP									
外観										
I/O種類	ポジション タイプ	フィールドネットワークタイプ								
		 DeviceNet DeviceNet 接続仕様	 CC-Link CC-Link 接続仕様	 CC-Link IE Field CC-Link IE Field 接続仕様	 PROFIBUS-DP PROFIBUS-DP 接続仕様	 CompoNet CompoNet 接続仕様	 MECHATROLINK MECHATRO LINK-I/II 接続仕様 ※1	 EtherCAT EtherCAT 接続仕様	 EtherNet/IP EtherNet/IP 接続仕様	 PROFINET PROFINET IO 接続仕様
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



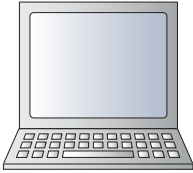
- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスブレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボブレス)
- MSEL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX

## システム構成

PLCコントローラー(抜粋)

**オプション**

パソコン専用  
ティーチングソフト  
(8-219ページ参照)  
ソフトのみ  
〈型式:IA-OS〉  
専用接続ケーブル付属品  
〈型式:IA-OS-C〉



**オプション**

タッチパネル  
ティーチングボックス  
(8-219ページ参照)  
〈型式:TB-02(D)-□〉



※対応バージョンは  
HPをご確認ください。

5m

専用接続ケーブル



フィールドネットワーク

DeviceNet/CC-Link/CC-Link IE/PROFIBUS-DP/MECHATROLINK-I/II  
CompoNet/EtherCAT/EtherNet/IP/PROFINET IO

PIO仕様のコントローラーに付属

PIOケーブル  
(8-220ページ参照)  
〈型式:CB-PAC-PIO020〉  
標準2m

**オプション**

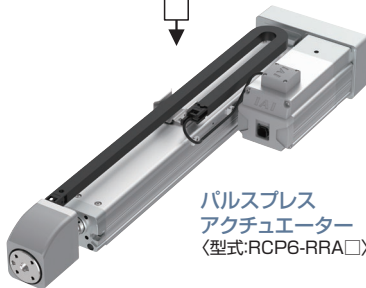
DC24V電源  
(8-391ページ参照)  
〈型式:PSA-24〉



コントローラー  
〈型式:PCON-CBP/CGBP〉

アクチュエーターケーブルに付属

モーター・エンコーダーケーブル  
モーター・エンコーダーロボットケーブル  
アクチュエーター型式でケーブル長を  
指定すれば付属されます。  
保守用ケーブルは8-220ページ参照



パルスレス  
アクチュエーター  
〈型式:RCP6-RRR□〉

PCON-CGBPに付属

ダミープラグ  
(8-219ページ参照)  
〈型式:DP-5〉



※安全カテゴリ(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。

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- MSEL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX

# MEMO

Horizontal dotted lines for writing a memo.

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

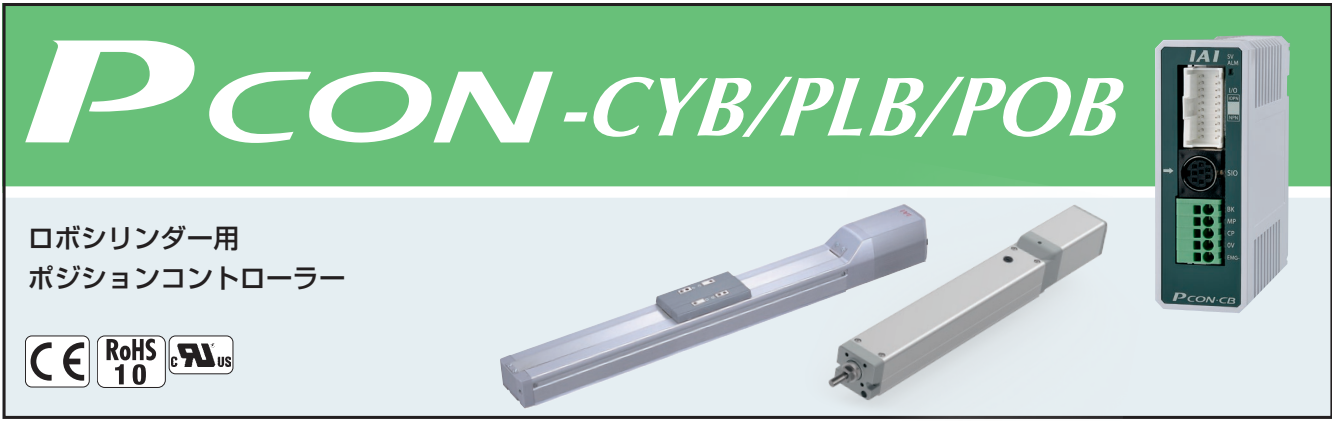
SCON  
-CB  
(サーボレス)

MSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX



ロボシリンダー用  
ポジションコントローラー



特長

1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。  
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、  
原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

2 パワーコン®対応

更なるステッピングモーターの性能を引き出す、高出力ドライバー『パワーコン®』を標準搭載しています。  
サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

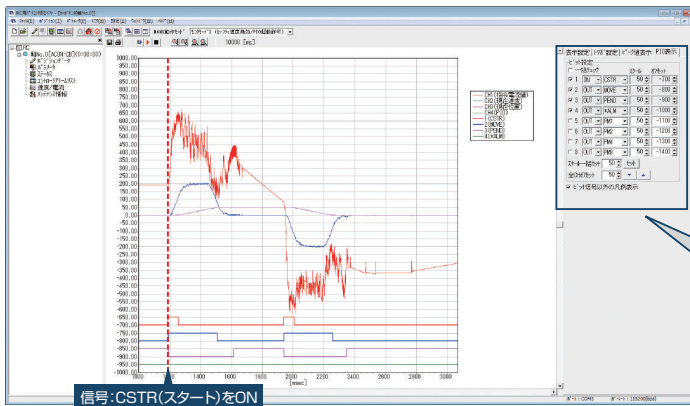
3 スマートチューニング機能を搭載

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています(※)。  
(※)スマートチューニング機能を使用する場合は、パソコン専用ティーチングソフトか、TB-O2(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)



**表示設定**

表示設定 [付] 設定 [付] 各種表示 [付] 表示

OH 指令電流値 [確定]  
 OH 現在速度 [確定]  
 OH 現在位置 [確定]  
 OH P10  
 OH P15  
 OH P16

位置/速度表示設定

rps単位  
 rps単位  
 rps単位  
 rps単位

1 [ms] → (0h 00s 04s 00ms)  
 動作フラグ 緑表示

※モニターしたい内容が選択  
できます。

**トリガー設定**

表示設定 [付] 設定 [付] 各種表示 [付] 表示

OH 設定  
 OH 動作確認 [付] (機械入力方向付け(セツ))  
 OH 動作確認 [立ち上がり動作(セツ)]  
 OH 信号選択 [CSTR]  
 OH 発生時刻

※選択した内容が変化した  
時からデータの取得が  
はじまります。

5 低価格


よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式	パワーコン (高出力ドライバー)	高分解能 バッテリーレス アプソ	簡易 アプソ	カレンダー 機能	メンテナンス 機能	I/O点数	位置決め点数	フィールド ネットワーク	価格
PCON CYB/PLB/POB	○	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	-
PCON 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 —

シリーズ      タイプ      モーター種類      エンコーダー種類      I/O種類      I/Oケーブルの長さ      電源電圧      本体取付け仕様

CYB	ポジショナー / 電磁弁タイプ
PLB	パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)
POB	パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

WAI	バッテリーレスアブソ / インクリメンタル
-----	-----------------------

NP	NPN仕様 (標準)
PN	PNP仕様

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

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

**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

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

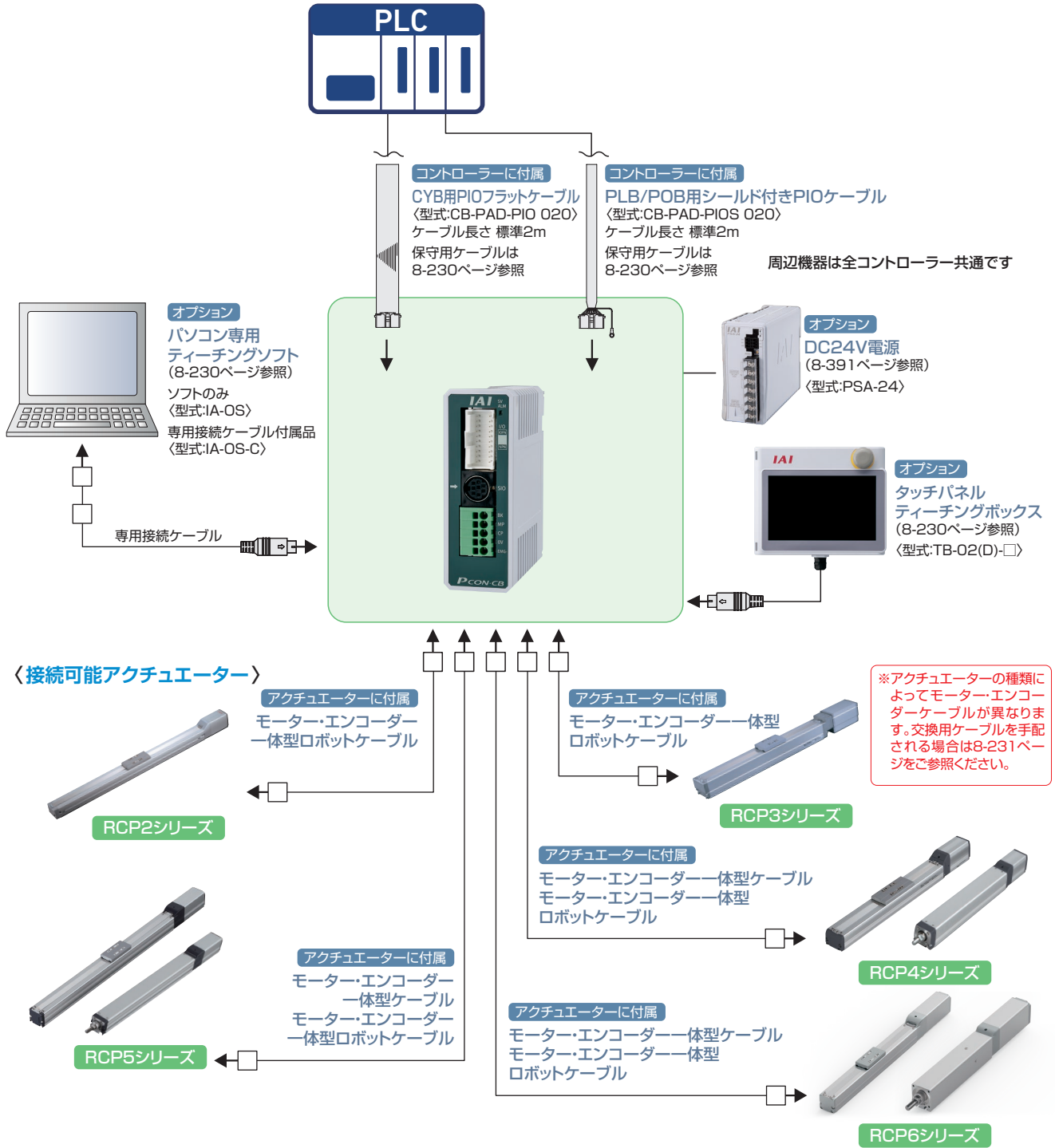
※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアレス)
- MSSEL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX

## システム構成


PCON-CYB/PLB/POB コントローラー (抜粋)

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON**
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- MSEL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX





## 機種一覧/価格

型式		ACON-CB/CGB・DCON-CB/CGB											
外観													
I/O種類	ポジションタイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ										
			DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK-I/II	MECHATROLINK-III	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO	
I/O種類型式記号		NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
RSEL	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
REC	アプソバッテリー 単体付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RSEL (直交型6軸)	簡易アプソ アプソバッテリー ユニット付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RCP6S	アプソバッテリー なし	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RCP6S	アプソリユート仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON -CB/CFB	DCON-CB -CGB インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 型式項目

**ACON** — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

シリーズ    タイプ    モーター種類    エンコーダー種類    オプション    I/O種類    I/Oケーブル長さ    電源電圧    簡易アプソ    本体取付け仕様

**CB** 標準タイプ

**CGB** 安全カテゴリー対応タイプ

**WAI** バッテリーレスアプソ/インクリメンタル  
簡易アプソリユート

**A** アプソリユート

(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。

**0** DC24V

(無記入) バッテリーレスアプソ仕様  
インクリメンタル仕様  
アプソリユート仕様

**AB** 簡易アプソリユート仕様  
(アプソバッテリー単体付属)

**ABU** 簡易アプソリユート仕様  
(アプソバッテリーユニット付属)

**ABUN** 簡易アプソリユート仕様  
(アプソバッテリーなし)

\*簡易アプソリユート仕様は、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  
\*簡易アプ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。

**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□

**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

**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。

(無記入) ねじ固定仕様

**DN** DINレール取付け仕様

(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。

**DCON** — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

シリーズ    タイプ    モーター種類    エンコーダー種類    I/O種類    I/Oケーブル長さ    電源電圧    本体取付け仕様

**CB** 標準タイプ

**CGB** 安全カテゴリー対応タイプ

**1** インクリメンタル

**0** 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。

**0** DC24V

(無記入) ねじ固定仕様

**DN** DINレール取付け仕様

**3** 3W

**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

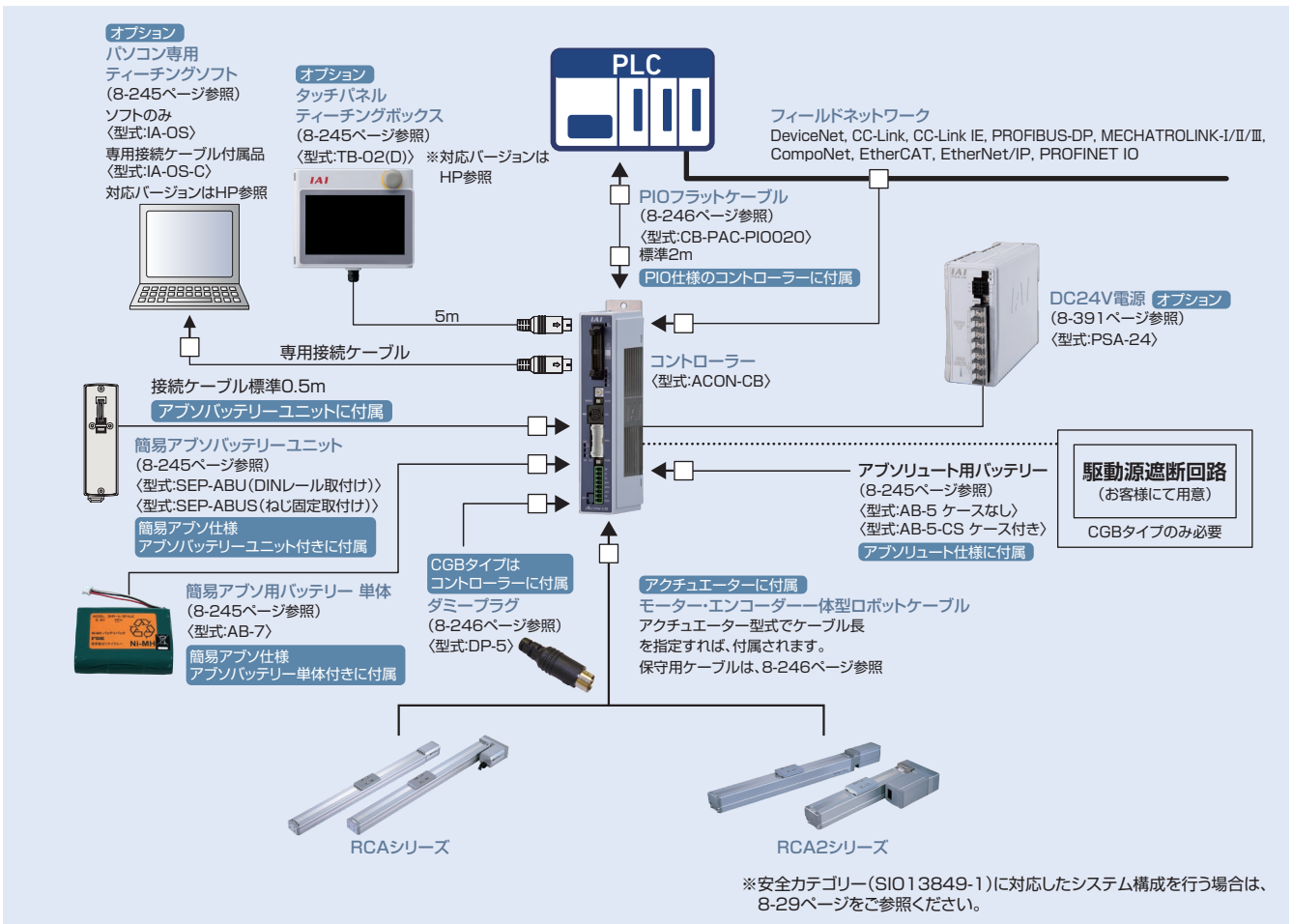
**EP** EtherNet/IP仕様

**PRT** PROFINET IO仕様

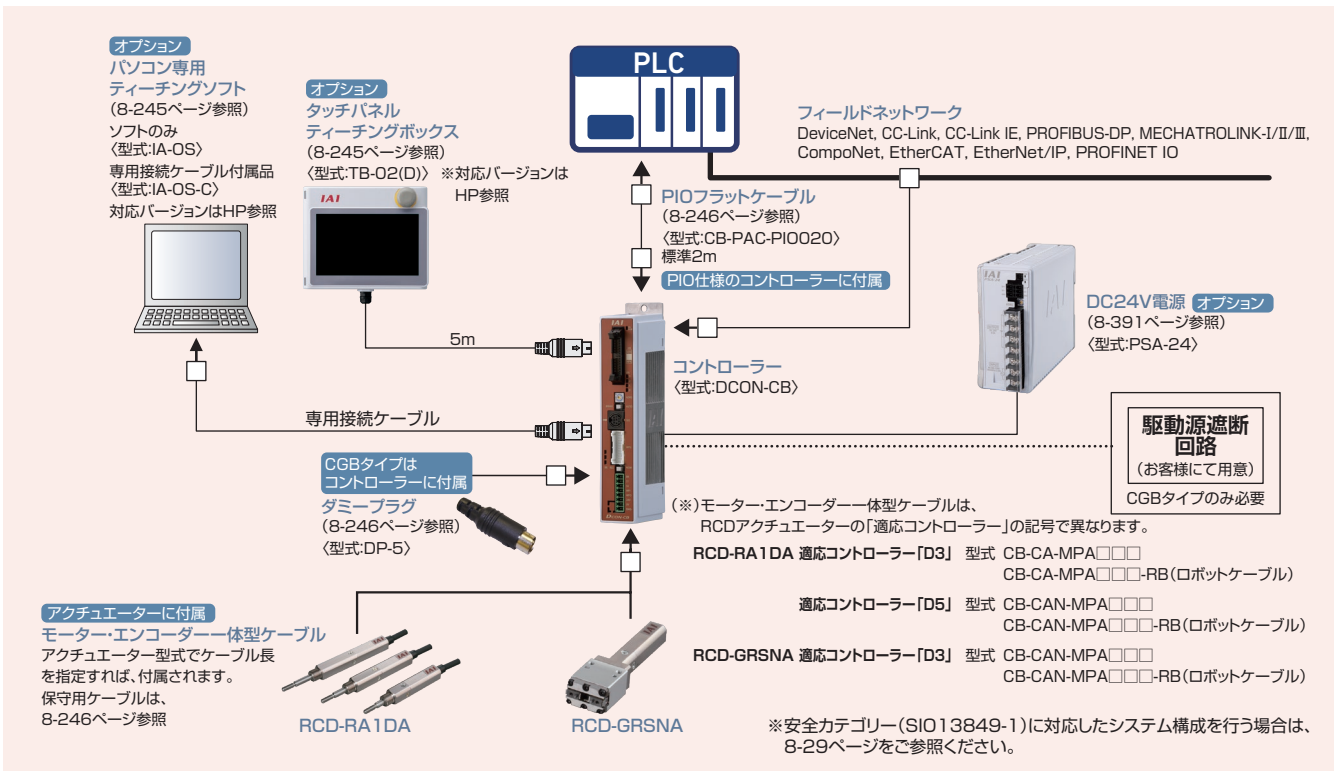
(注1) 選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

システム構成

〈ACON-CB/CGB〉



〈DCON-CB/CGB〉



RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

MSL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

# 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。



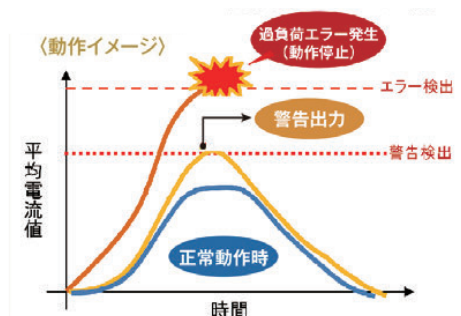
バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

### 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で、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力します。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	バッテリーレスアプソ	簡易アプソ	カレンダー機能	メンテナンス機能	I/O点数	位置決め点数	フィールドネットワーク	価格
ACON CYB/PLB/POB	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	-
ACON CB	○	○	○	○	絶縁型 16IN/16OUT	標準64点 最大512点	○	-

機種一覧/価格

RCA2/RCA/RCD シリーズのアクチュエーターが動作可能なポジションコントローラー。さまざまな制御に対応可能な3タイプをラインナップ。

タイプ名	CYB	PLB / POB
名称	ポジションナー/電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ
外観		
内容	エアシリンダーと同様の制御で動作可能	パルス列制御用コントローラー
ポジション点数	64点	-
標準価格	-	-

型式項目

**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

**CYB** ポジショナー/電磁弁タイプ

**PLB** パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)

**POB** パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

**WAI** バッテリーレスアップ/インクリメンタル

※RCAアクチュエーターのアプリケーション仕様は動作できません。アプリケーション仕様を動作するにはACON-CBまたは、ASELをご使用ください。

2	2W	20	20W
5	5W	20S	20W
5S	5W	30	30W
10	10W		

(例) 2: 2Wサーボモーター対応

※アクチュエーターのオプションで「HA/LA」を選択した場合。

(無記入) 標準仕様

**HA** 高加減速仕様\*

**LA** 省電力仕様\*

**NP** PIO (NPN) 仕様

**PN** PIO (PNP) 仕様

(無記入) ねじ固定仕様

**DN** DINレール取付け仕様

**0** DC24V

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

**DCON** - [ ] - **3** **I** - [ ] - [ ] - **0** - [ ]

シリーズ      タイプ      モーター種類      エンコーダー種類      I/O種類      I/Oケーブルの長さ      電源電圧      本体取付け仕様

**CYB** ポジショナー/電磁弁タイプ

**PLB** パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)

**POB** パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

**I** インクリメンタル

※DCブラシレスモーター対応

**NP** PIO (NPN) 仕様

**PN** PIO (PNP) 仕様

(無記入) ねじ固定仕様

**DN** DINレール取付け仕様

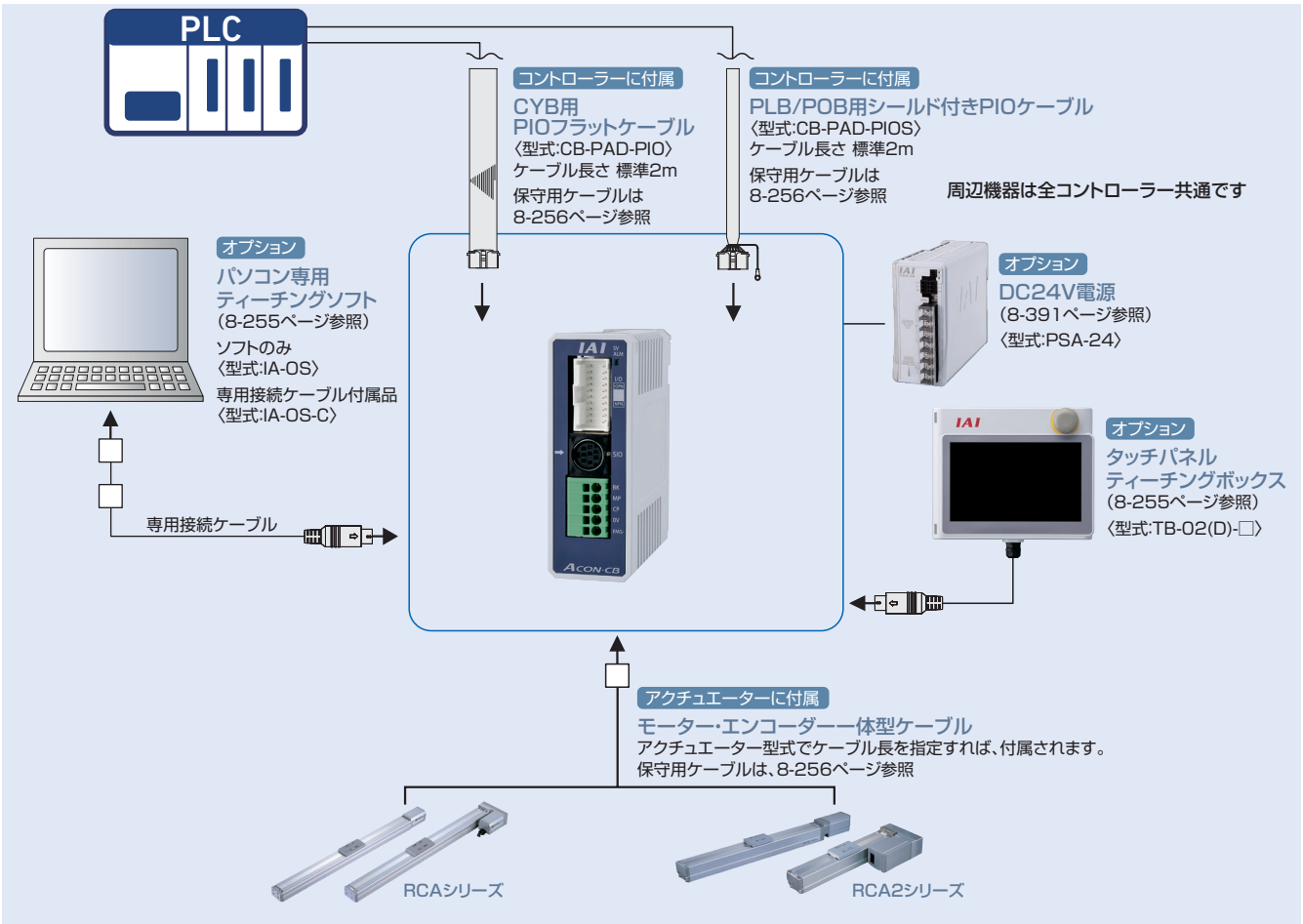
**0** DC24V

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

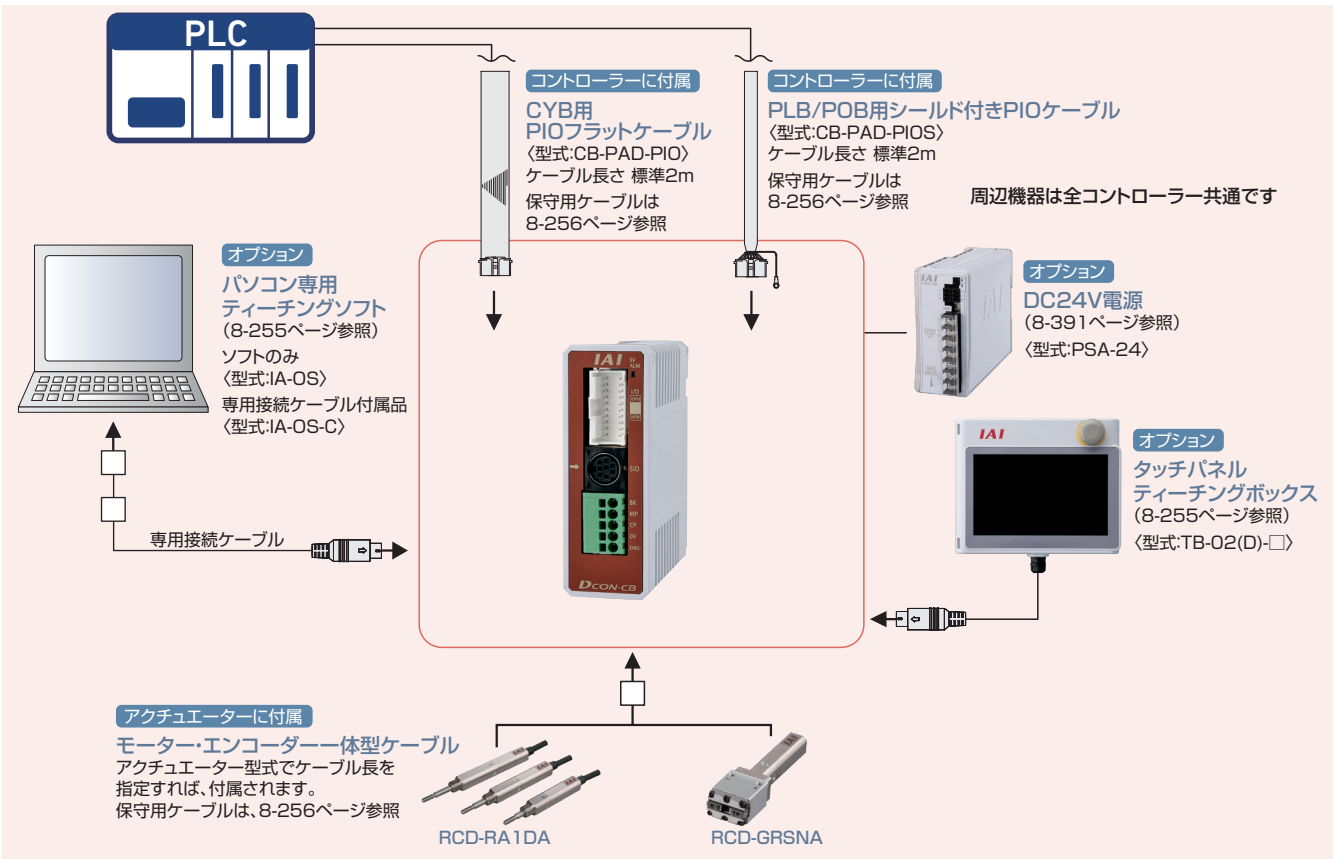
- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアスレ)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON**
- DCON**
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアスレ)
- MSEL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX

## システム構成

### 〈ACON-CYB/PLB/POB〉



### 〈DCON-CYB/PLB/POB〉







# SCON2/SU-S



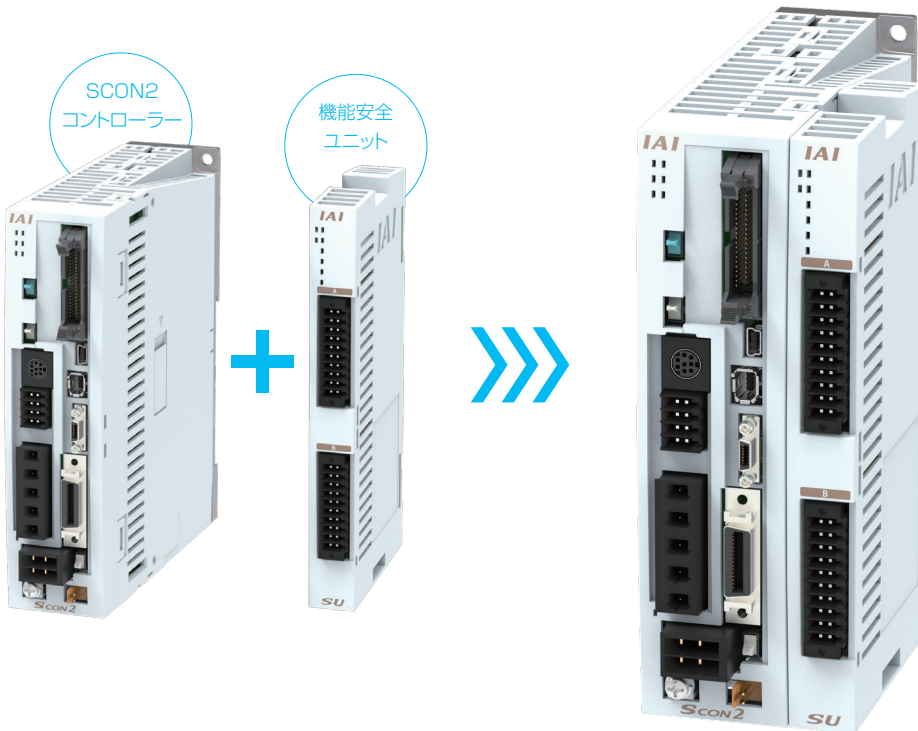
単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/  
ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用ポジションコントローラー



## 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ものではありません



### ■ 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です。



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

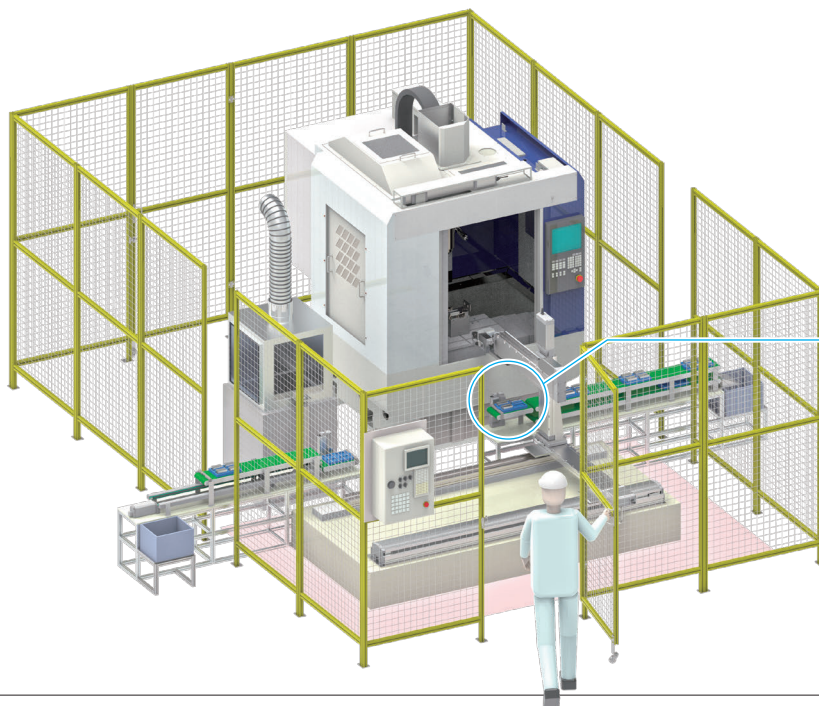
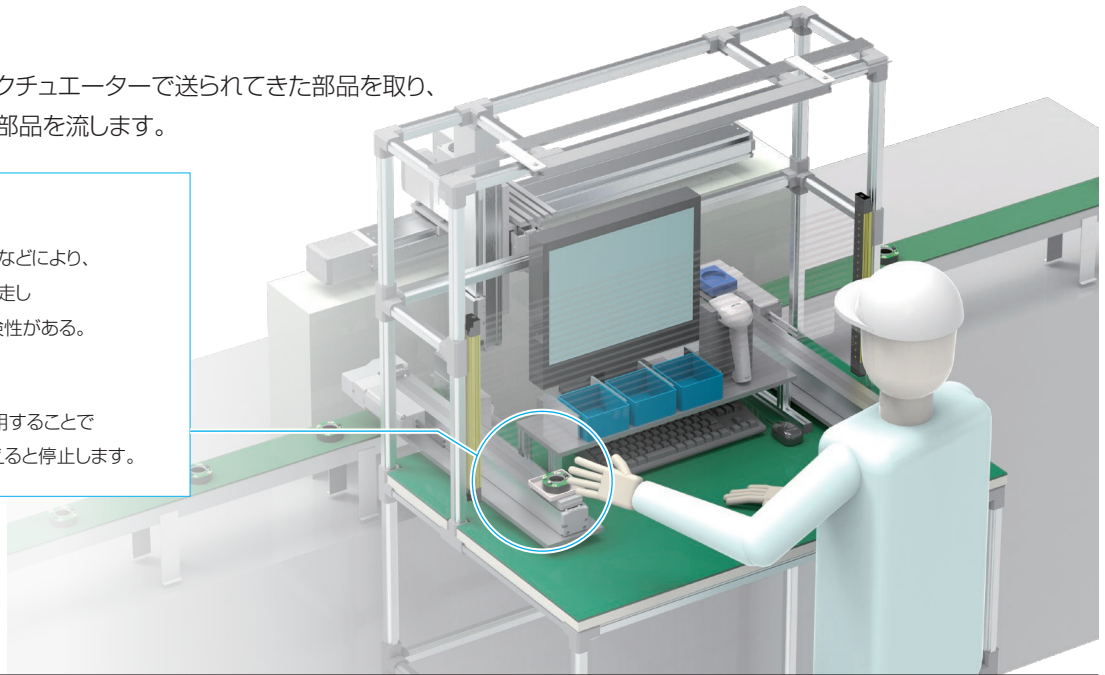
コントローラーの故障などにより、  
アクチュエーターが暴走し  
作業者が負傷する危険性がある。

#### 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。

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

MSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

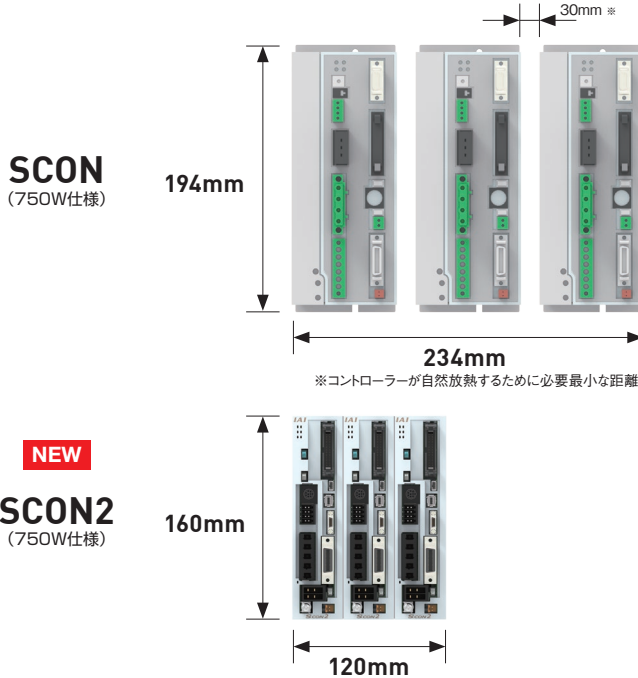
# SCON2コントローラーの特長

## 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1mm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  
45,396mm<sup>2</sup>

57%  
削減

設置面積  
19,200mm<sup>2</sup>

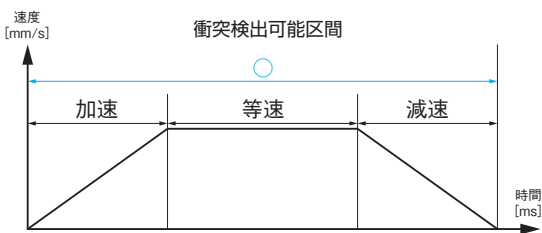
## 仕様

### 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。

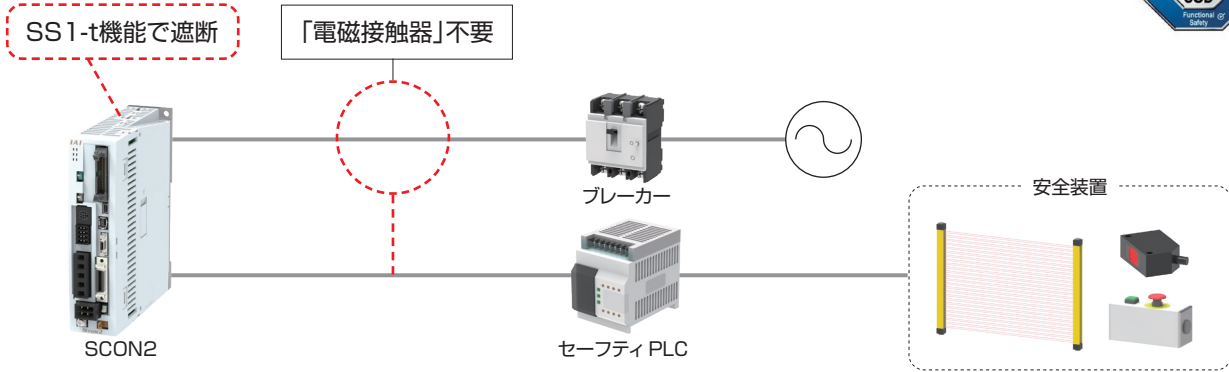
市販のUSBケーブルでパソコンと接続することが可能です。

- ・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

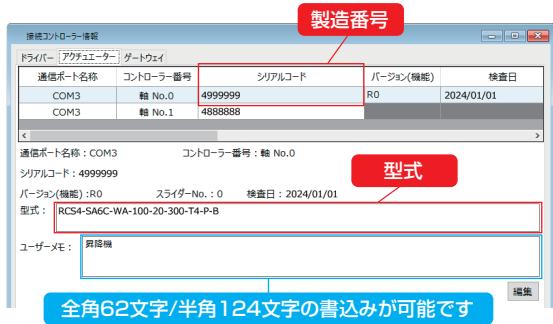
SS1-t機能をSCON2コントローラーに標準搭載しています。  
電磁接触器が不要となり、設置スペースの削減と設備の長寿命化に貢献します。



## 保守・保全

### アクチュエーター認識機能

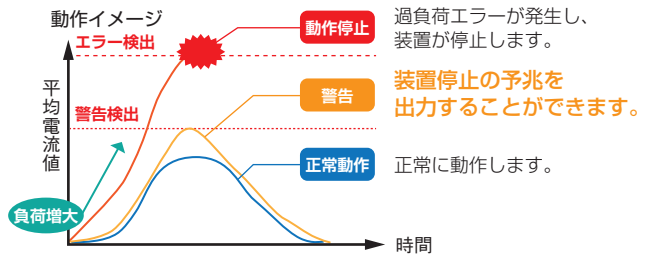
アクチュエーターの情報をティーチングツールで確認できるようになりました。  
また、お客様で自由に書込み可能な領域もあり、アクチュエーターへの書込みが可能です。  
※製品の「製造番号シール」に記載の「DATE」（製造年月日）が2024年以降かつ、  
バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載のアクチュエーターが対象です。



項目名	現在値	警告出力カテゴリ
演算移動回数[回]	915	0
演算走行距離[km]	0.166	0.000
FAN演算駆動時間	0 00:00:00	-
アクチュエーター交換時刻	2024/01/20 17:17:23	-
過負荷警告レベル[%]	-	100
給油後走行距離[km]	0.166	-
給油時刻	2024/01/20 16:44:10	-

### 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

**瞬時表示値**

アラーム項目	発生時	現在値
現在指令位置 [mm]	100.000	
現在位置 [mm]	78.494	
運転計画速度 [mm/s]	0.00	
現在速度 [mm/s]	0.00	
モーター出力電流 [%]	130.7	
現在電圧 [V]	0.00	
過負荷率 [%]	0	
DC出力電圧 [V]	272.0	
異常発生放電電力 [W]	1	
PCB温度 [°C]	30	

アラームリスト

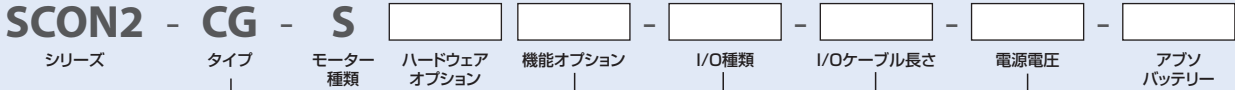
発生時刻	発生日時	アラームコード	アラーム名称	詳細コード	アドレス	グラフ
100前	2023/01/27 11:45:26	0008	偏差カウンターオーバーフロー	----	----	表示
100前	2023/01/27 11:42:06	00E7	A,B,Zリセット	----	----	
100前	2023/01/27 11:42:04	00FF	コントローラー POWER ON (アラームではありません)	----	----	
100前	2023/01/28 20:15:52	0006	偏差カウンターオーバーフロー	----	----	表示
100前	2023/01/28 20:10:14	0006	偏差カウンターオーバーフロー	----	----	
100前	2023/01/28 18:44:45	0006	偏差カウンターオーバーフロー	----	----	
100前	2023/01/28 18:01:46	00FF	コントローラー POWER ON (アラームではありません)	----	----	
100前	2023/01/28 13:20:40	00A1	パラメーター異常	----	000E	
100前	2023/01/28 12:53:49	00A1	パラメーター異常	----	000E	

**グラフ表示**

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアレス)
- MSEL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX

## 型式項目

### 〈SCON2コントローラー〉



CG	安全カテゴリー対応タイプ
----	--------------

S	200Vサーボ
---	---------

(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付き ※1

※ バ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。

(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。

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。

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。

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。

(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〉



S	SCON2用
---	--------

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							RCON/RSEL 接続仕様
		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	
I/O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)	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
アプソバッテリー	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
  - ・モーシヨネットワーク仕様(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**

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアレス)
- MSEL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX



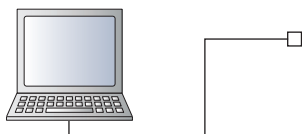


システム構成

〈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ブ  
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  
(8-284ページ参照)  
<型式:B2CF\_3.50/20/180F\_SN\_BK\_BX(SU)>



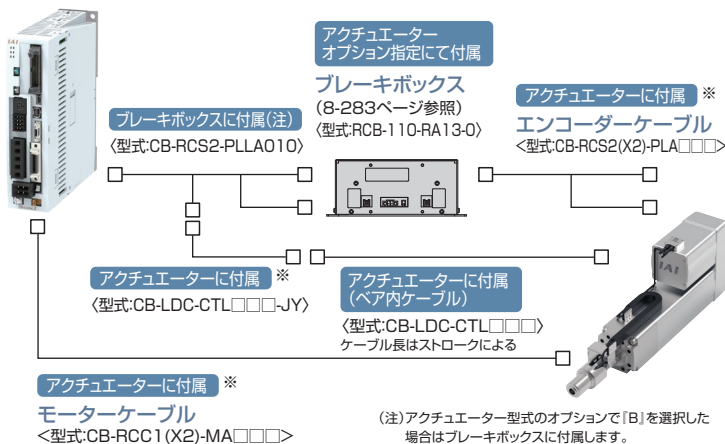
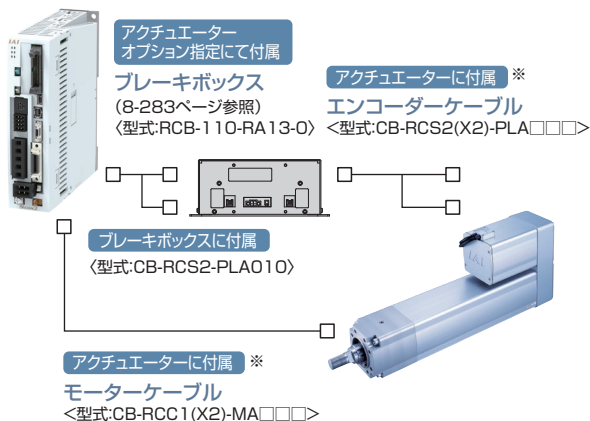
機能接地  
アースターミナル  
D種接地工事  
(旧第三種接地:接地抵抗100Ω以下)

〈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)

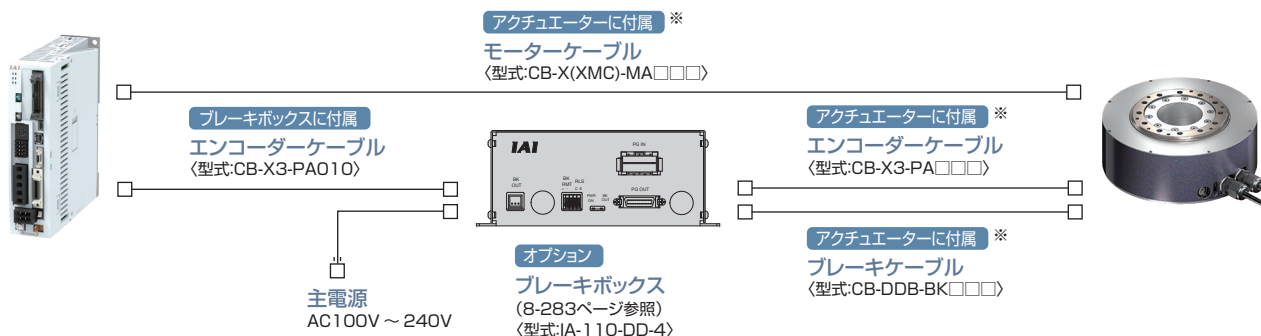
(ロードセル付きアクチュエーターの場合)



(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。

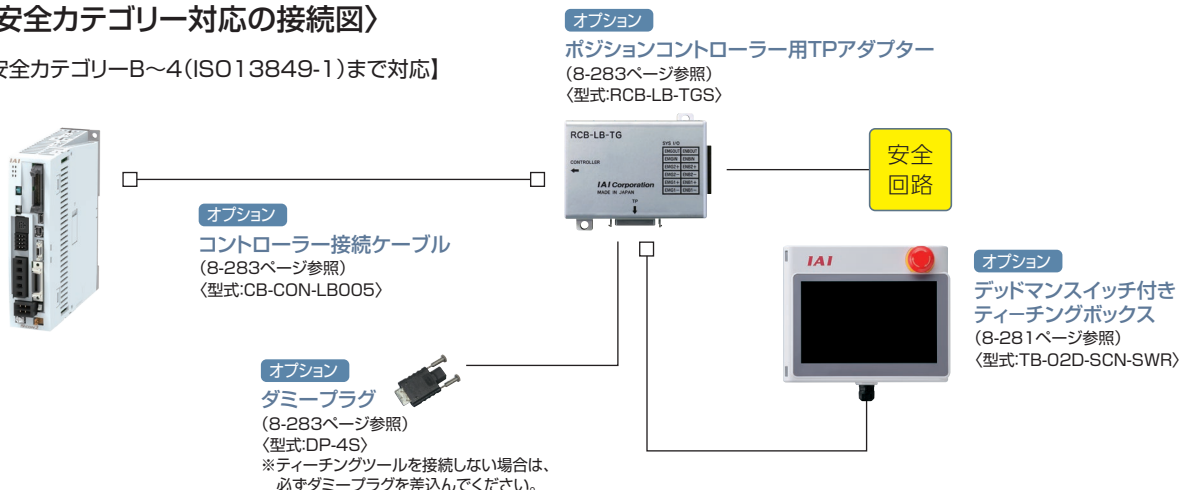
〈SCON2コントローラーとDDA(ブレーキ仕様)の接続〉

※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



〈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】



RCON  
RSEL  
REC  
RSEL (直交型6軸)  
RCP6S  
PCON -CB/CFB  
PCON -CBP (パルスレス)  
PCON  
ACON-CB  
DCON-CB  
ACON  
DCON  
SCON2  
SCON -CB  
SCON -CB (サーボレス)  
MSEL  
XSEL2  
XSEL -RA/SA  
XSEL -RAX/SAX

# SCON-CB

単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用  
ポジションコントローラー



(※1)MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応  
(※2)3000、3300WタイプはUL規格非対応

## 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。



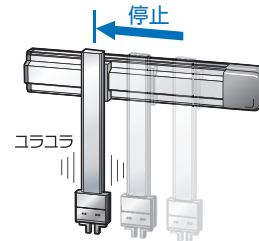
### 2 主要なフィールドネットワークに対応 (オプション機能)

DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DPに加えて、MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFINET IOにも直接接続が可能です。またフィールドネットワーク経由で直接座標値を指定しての動作が可能です。



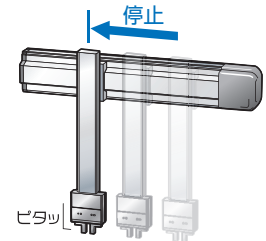
### 3 制振制御機能装備 (標準機能)

アクチュエーターのスライダ移動時に、スライダに装着したワークの振れ(振動)を抑える制振制御機能を装備しています。振動収束の待ち時間が短縮され、サイクルタイムの短縮が可能になります。



制振制御なし

停止後に振動があります。



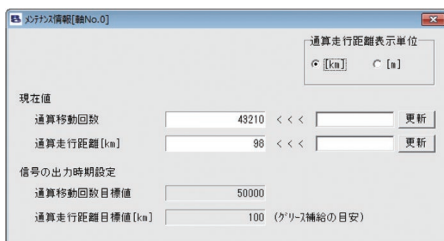
制振制御あり

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〉

シーケンス	ユニット	メッセージ	アドレス	詳細コード	発生時刻
最終検出	0E8	A、B相断線	----	----	11/01/01 18:18:25
1回前	FFF	A「ウ」-「ロ」*(ノ-1)*	----	----	11/01/01 18:18:25
2回前	0CE	制御電源電圧低下	----	----	11/01/01 14:55:51
3回前	FFF	A「ウ」-「ロ」*(ノ-1)*	----	----	11/01/01 14:55:18
4回前	0CE	制御電源電圧低下	----	----	11/01/01 14:48:27
5回前	04D	FAN通直駆動時間2-0*	----	----	11/01/01 00:03:05
6回前	0E8	A、B相断線	----	----	11/01/01 00:02:04
7回前	04D	FAN通直駆動時間2-0*	----	----	11/01/01 00:01:21
8回前	04D	FAN通直駆動時間2-0*	----	----	11/01/01 00:00:00
9回前	0E8	リリクス検報2-0異常	----	----	11/01/01 00:00:00
10回前	0E8	リリクス検報2-0異常	----	----	00/01/01 00:00:00
11回前	0F8	不揮発性メモリ破壊	8002	0002	00/01/01 00:00:00
12回前	FFF	A「ウ」-「ロ」*(ノ-1)*	----	----	00/01/01 00:00:00
13回前					
14回前					
15回前					

## 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。

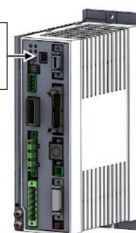
STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。

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仕様を使用させていただくことで、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コネクタを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。

安全機能用I/Oコネクタ  
(STO/SS1-t仕様時のみ)



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。

- ・ ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
- ・ IEC 61508 SIL3
- ・ IEC/EN61800-5-2
- ・ IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

### 機種一覧/価格

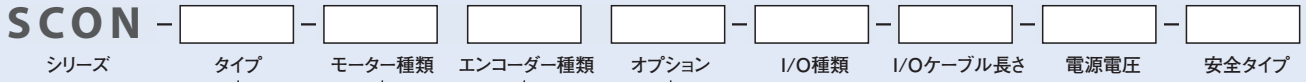
型式	SCON-CB/CGB													
外観														
I/O種類	標準仕様	フィールドネットワークタイプ(※1)												
	PIO接続仕様	DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK-I/II 接続仕様	MECHATROLINK-III 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherCAT モーション 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	RCON/RSEL 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。

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアレス)
- MSEL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX

## 型式項目



CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリ対応タイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可能です。

(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

(無記入)	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみ選択です。

12	12W	200	200W
20	20W	200S	200W
30D	30W	300S	300W
30R	30W	400	400W
60	60W	600	600W
100	100W	750	750W
100S	100W	750S	750W
150	150W	3000	3000W
		3300	3300W

(例) 12: 12Wサーボモーター対応

WAI	バッテリーレスアブソインクリメンタル
A	アブソリュート
G	疑似アブソリュート ※1
AI	インデックスアブソ ※2
AM	多回転アブソ ※2

※1 疑似アブソリュートはLSASシリーズ用となります。  
 ※2 DDモーター用動作モードが付加します。

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※ アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

NP	PIO NPN仕様(標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III接続仕様(注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
ECM	EtherCATモーション接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
RC	RCON/RSEL接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※ フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

### ご注意

**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。

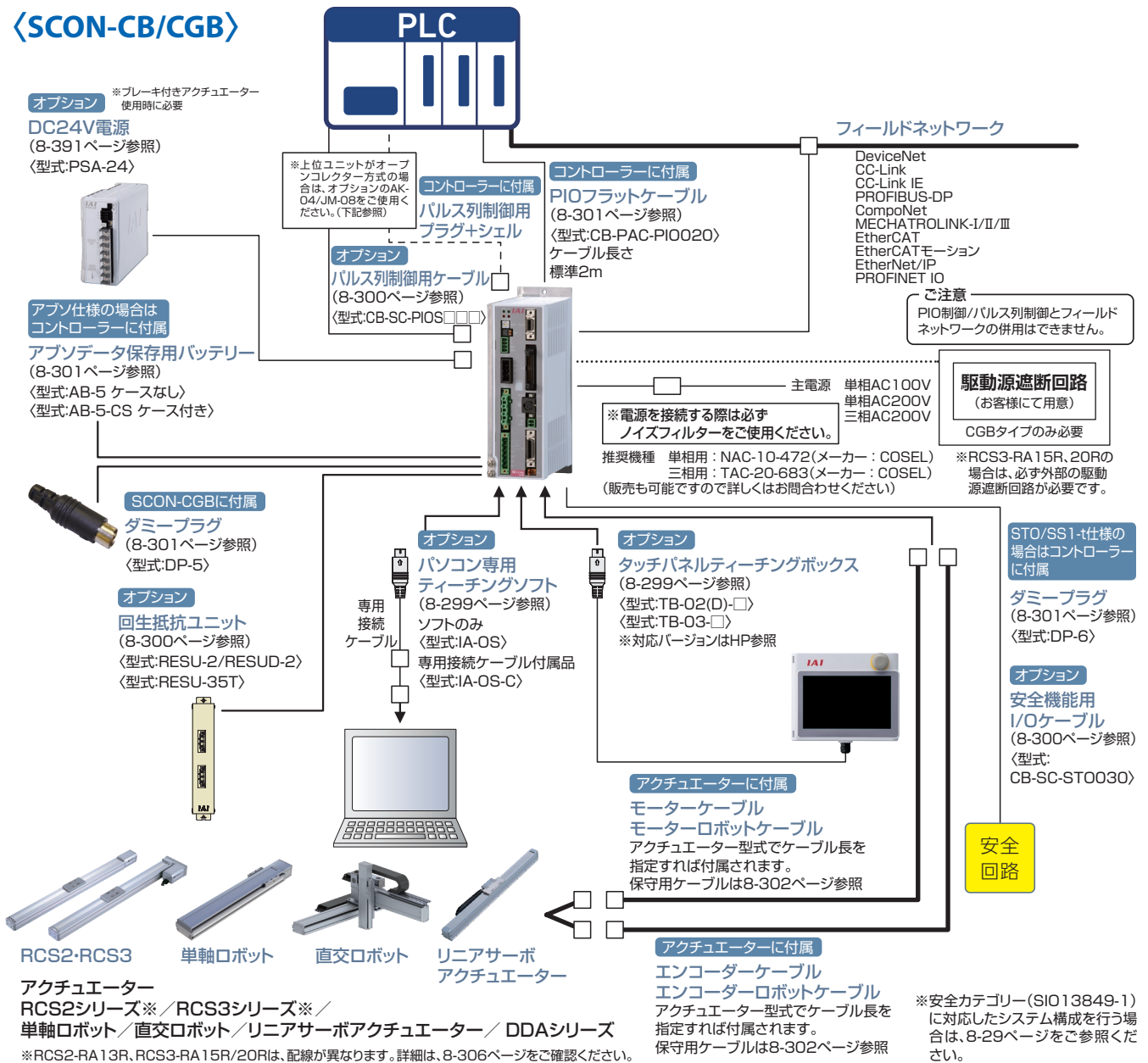
〈30D・30R・200S・750S対象アクチュエーター〉

- 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「200S」 DD-LT18□      DDCR-LT18□  
DDA-LT18C      DDACR-LT18C
- コントローラーモーター種類「30R」 RS ※200Sの場合、コントローラーの筐体は400Wになります。価格も400W仕様をご確認ください。
- 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

(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。

システム構成

<SCON-CB/CGB>

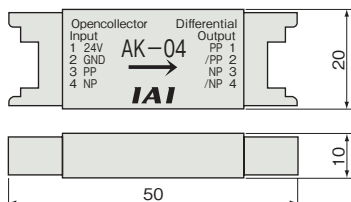


■パルス変換器：型式 AK-04

オープンコレクター仕様のパルスを差動方式に変換します。上位コントローラーの出力パルスがオープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

■仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	オープンコレクター(コレクター電流 Max.12mA)
入力周波数	200kHz以下
出力パルス	差動出力(Max.10mA) (26C31相当)
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクタ) 2個 適合電線 AWG No.24~26

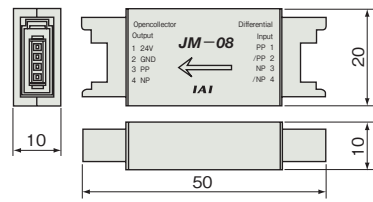


■パルス変換器：型式 JM-08

差動方式のパルスをオープンコレクター仕様に変換します。上位コントローラーのパルス入力オープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

■仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	差動入力(Max.10mA) (RS422準拠)
入力周波数	500kHz以下
出力パルス	DC24Vオープンコレクター(コレクター電流 Max.25mA)
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクタ) 2個 適合電線 AWG No.24~26



RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP65

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON DCON

SCON2

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

MSEL

XSEL2

XSEL -RA/SA

XSEL -RAX/SAX

# 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



(※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。

<b>速度制御</b> 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
<b>力制御</b> 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。	増分荷重停止
	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コネクタを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。

安全機能用I/Oコネクタ  
(STO/SS1-t仕様時のみ)



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。

- ・ ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
- ・ IEC 61508 SIL3
- ・ IEC/EN61800-5-2
- ・ IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

### 機種一覧/価格

型式	SCON-CB/CGB									
外観										
I/O種類	標準仕様	ネットワーク接続仕様(オプション) (※2)								
	PIO接続仕様 (※1)	 DeviceNet 接続仕様	 CC-Link 接続仕様	 CC-Link IE Field 接続仕様	 PROFIBUS-DP 接続仕様	 CompoNet 接続仕様	 MECHATRO LINK-1/II 接続仕様	 EtherCAT 接続仕様	 EtherNet/IP 接続仕様	 PROFINET IO 接続仕様
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	EC	EP	PRT
対応エンコーダー種類	バッテリーレスアプソ									
標準価格	30W	-								
	60W・100W	-								
	200W	-								
	400W	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	750W	-								
	3000W	-								
3300W	-									

(※1) パルス列制御はできません。

(※2) PIOおよびパルス列での通信はできません。

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスプレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボプレス)
- MSEL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX

## 型式項目

SCON - [ ] - [ ] [ ] F - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]  
 シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 安全タイプ

CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリ対応タイプ

※RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可。

F	サーボプレス専用
---	----------

無記入	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみの選択です。

30D	30W	400	400W
60	60W	750S	750W
100	100W	3000	3000W
200	200W	3300	3300W

(例)60:60Wサーボモーター対応

WAI	バッテリーレスアプソ
-----	------------

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

### 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、選定の際にはご注意ください。

〈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

NP	PIO NPN仕様 (標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様 (注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

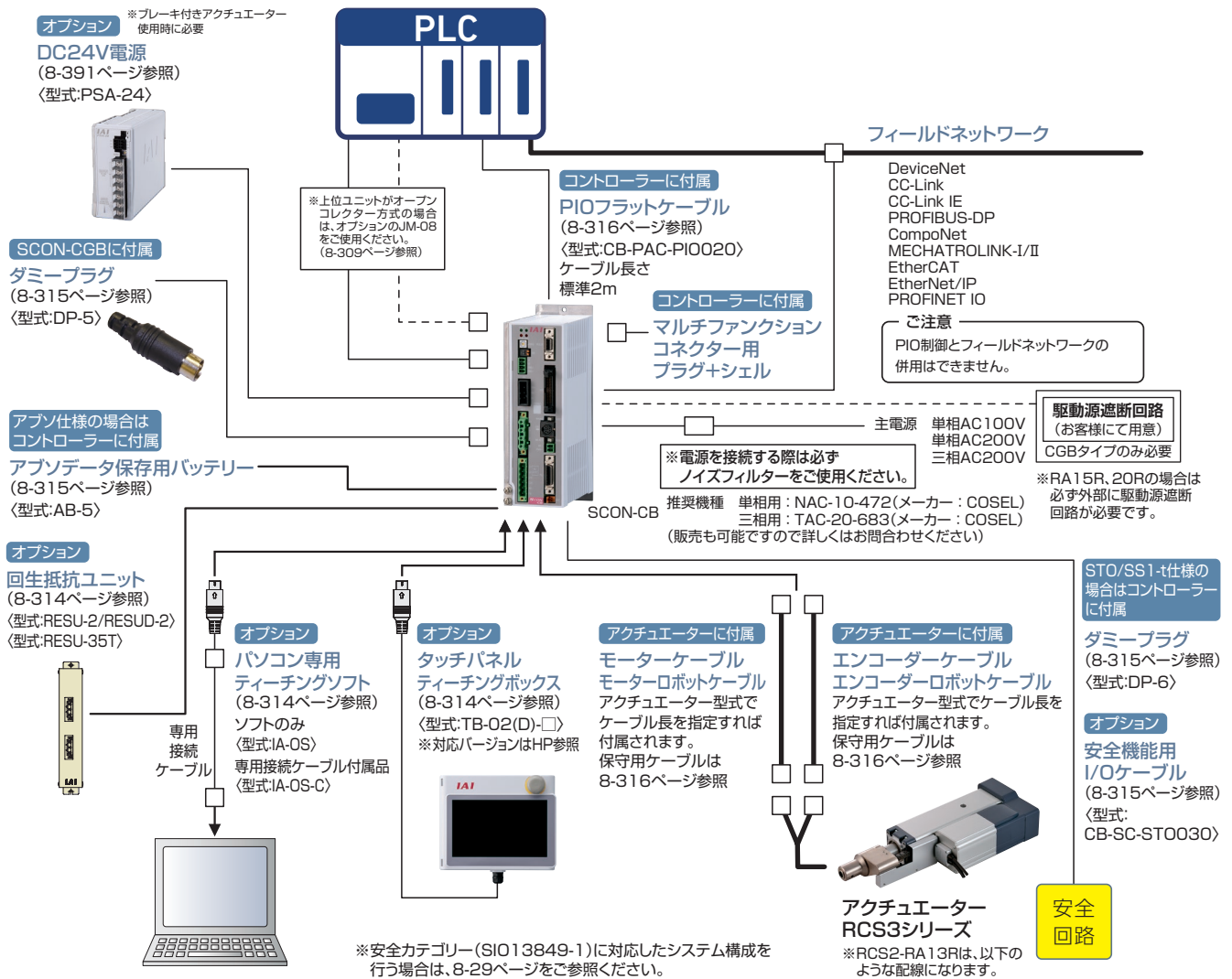
0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。



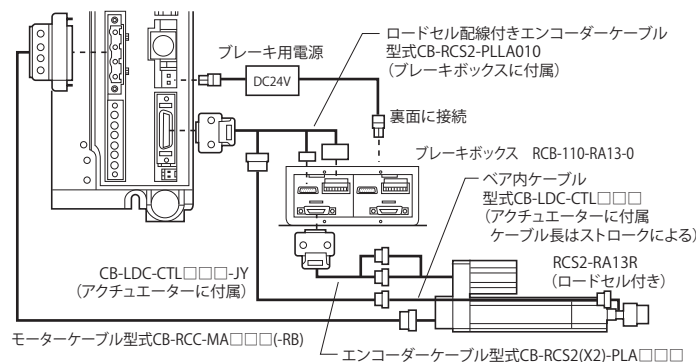
システム構成



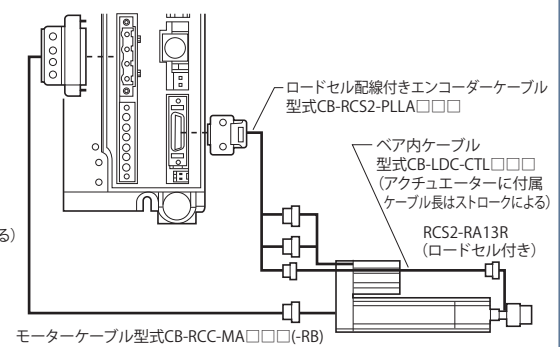
RCS2-RA13R配線

※RCS2-RA13Rのオプション:ブレーキ(ブレーキボックス無)「BN」を選択しブレーキボックスの2軸目として使用される場合や、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



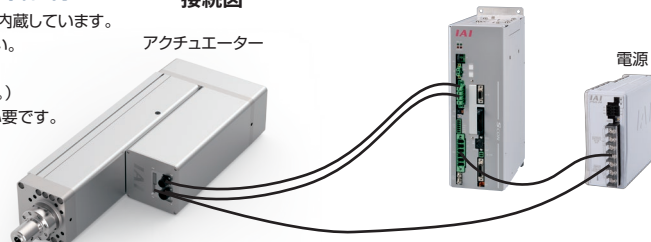
ブレーキなしの場合



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。

RCN

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (フルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON2

SCON -CB

SCON -CB (サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL -RA/SA

XSEL -RAX/SAX

# 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。

**組み合わせ例**

直交3軸 (パルスモーター)	RCP6	IXP (3軸仕様)	RCP2
	+		
		+	
<b>最大4軸接続可能</b>			

**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、高出カドライバ対応ロボシリンダー RCP6・RCP5・RCP4を使用した補間動作が可能になりました。



**3 省配線・省スペース**  
 今まで、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**

<p><b>従来品 PSEL 2台 + PS241 (24V電源)</b></p>	<p><b>省配線</b> 電源内蔵で AC100~230Vに対応</p> <p><b>コストダウン</b> 約36%削減</p>	<p><b>新製品 MSEL 1台</b></p>
---	---	---------------------------

**4 外部拡張I/Oスロットを搭載**  
 標準I/O (IN16点/OUT16点)に加え、拡張I/Oスロットを1スロット使用できます。拡張I/OはPIO (IN16点/OUT16点)、もしくは各種通信ボードから1つを選択可能です。

機種一覧

RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2のシリーズのアクチュエーターが動作可能なプログラムコントローラー。1台でさまざまな制御に対応可能です。

タイプ名		PC	PG
名称		標準タイプ	安全カテゴリ対応タイプ
外観			
最大制御軸数		4	
ポジション点数		30,000点	
電源		単相AC100~230V	
安全カテゴリ		B	3*1
標準価格	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)    (2~4軸目内容)    標準 I/O種類    拡張I/O種類    I/O ケーブル長    電源電圧    簡易アブソユニット    本体取付け仕様

PC	標準タイプ		モーター種類	エンコーダー種類	オプション	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
PG	安全カテゴリ対応タイプ				B    ブレーキ			B    ブレーキ	NP    NPN仕様 PN    PNP仕様		4	AC100~230		

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。

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。

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

E	未使用
NP	拡張PIOボード (NPN仕様)
PN	拡張PIOボード (PNP仕様)
DV	DeviceNetボード
DV2	DeviceNetボード (二股コネクタ付属)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード (二股コネクタ付属)
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

(例) 20P:20□/リスモーター対応  
\*WUS, WUMは2軸分使用します。  
また、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。

(例) 20P:20□/バルスモーター対応  
\*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。

【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。

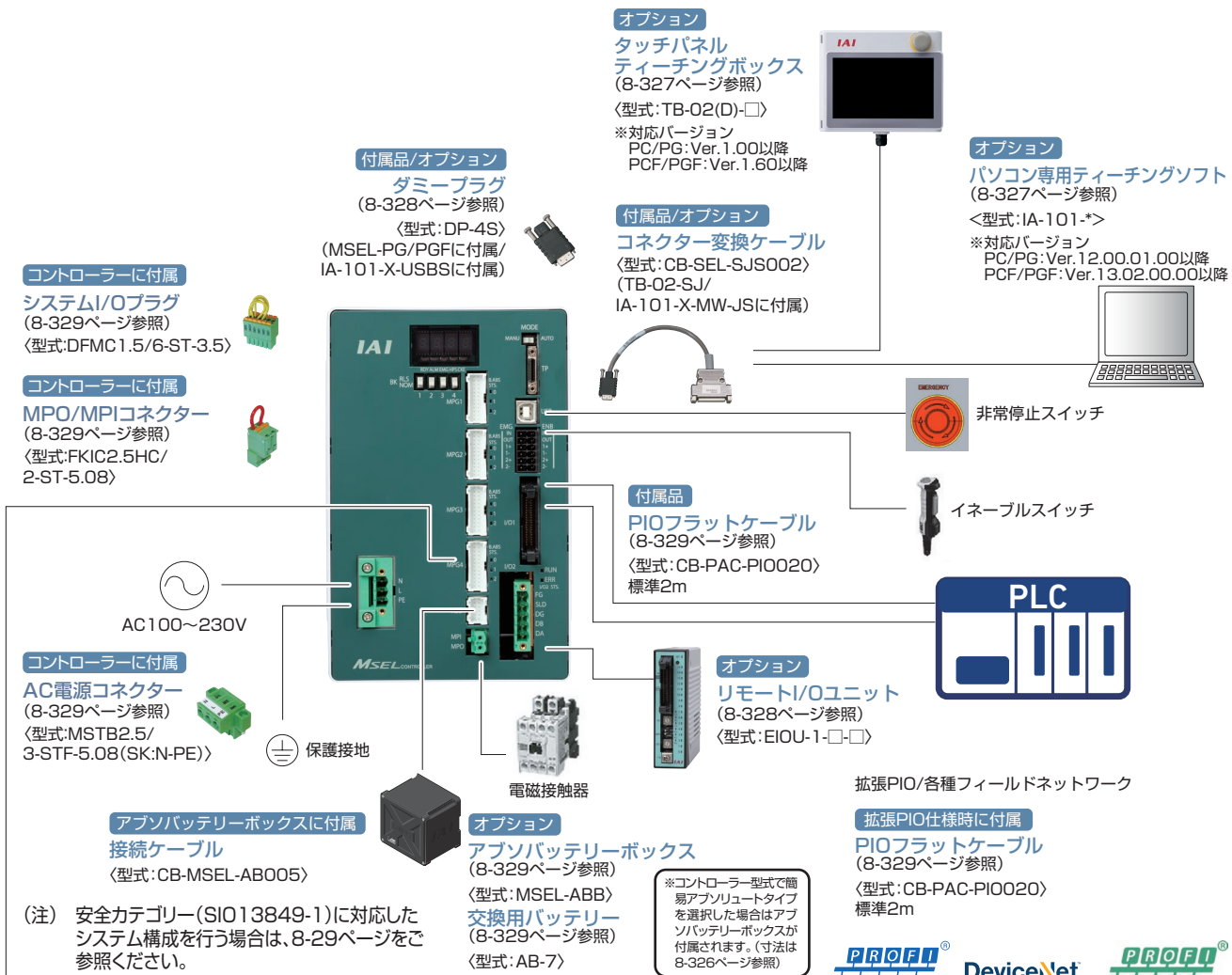
1. 一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。  
(28SP対象アクチュエーター)  
●コントローラーモーター種類(28SP)  
…RCP2-RA3C  
2. 1台のMSELに対してWUは1台接続可能です。

\*DV2, CC2選択時は、分岐配線用の二股コネクタが付属されます。  
\*リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(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。

- RCOIN
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (バルスアブソ)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON2
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボプレス)
- MSEL
- XSEL2
- XSEL -RA/SA
- XSEL -RAX/SAX

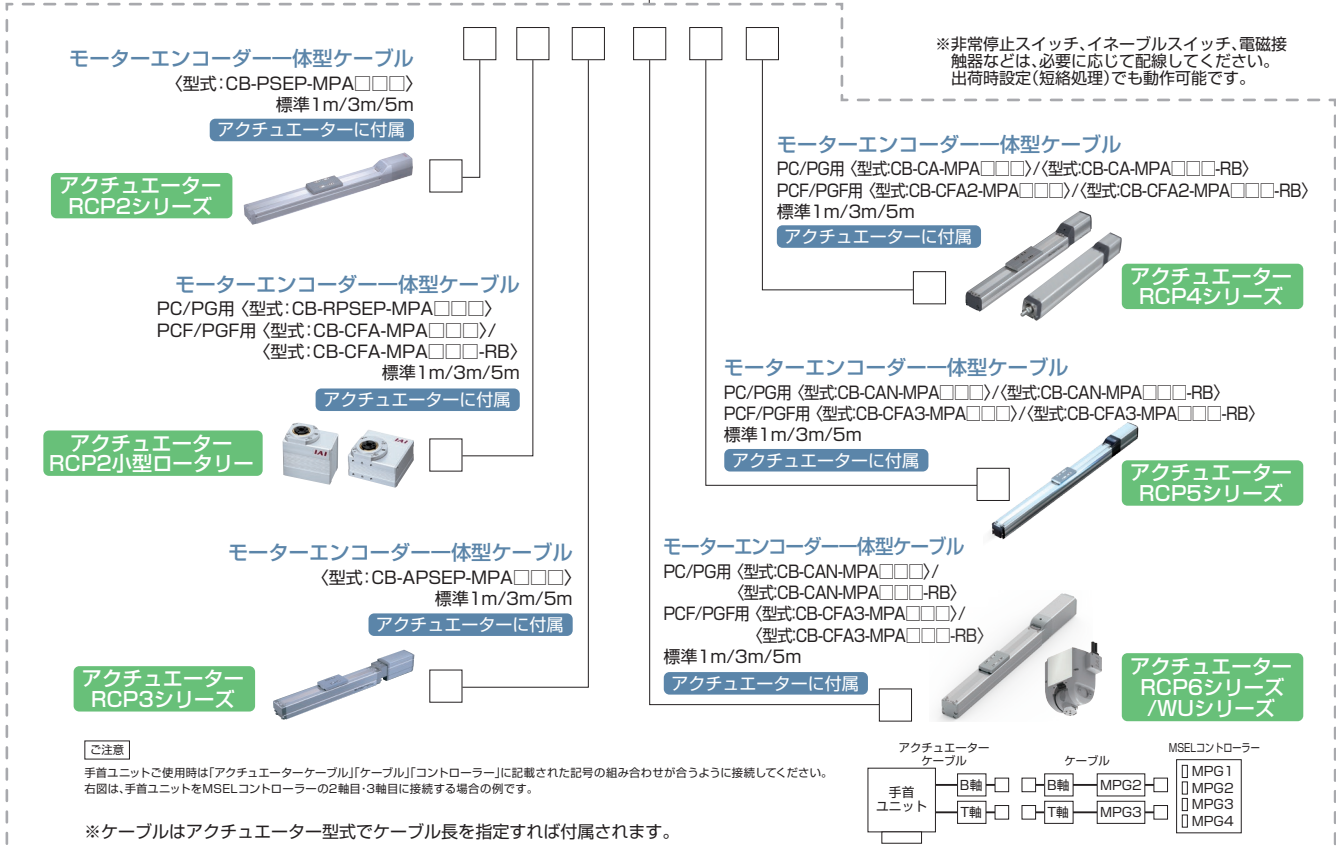


システム構成



(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>



コントローラー(抜粋)

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

MSEL

XSEL2

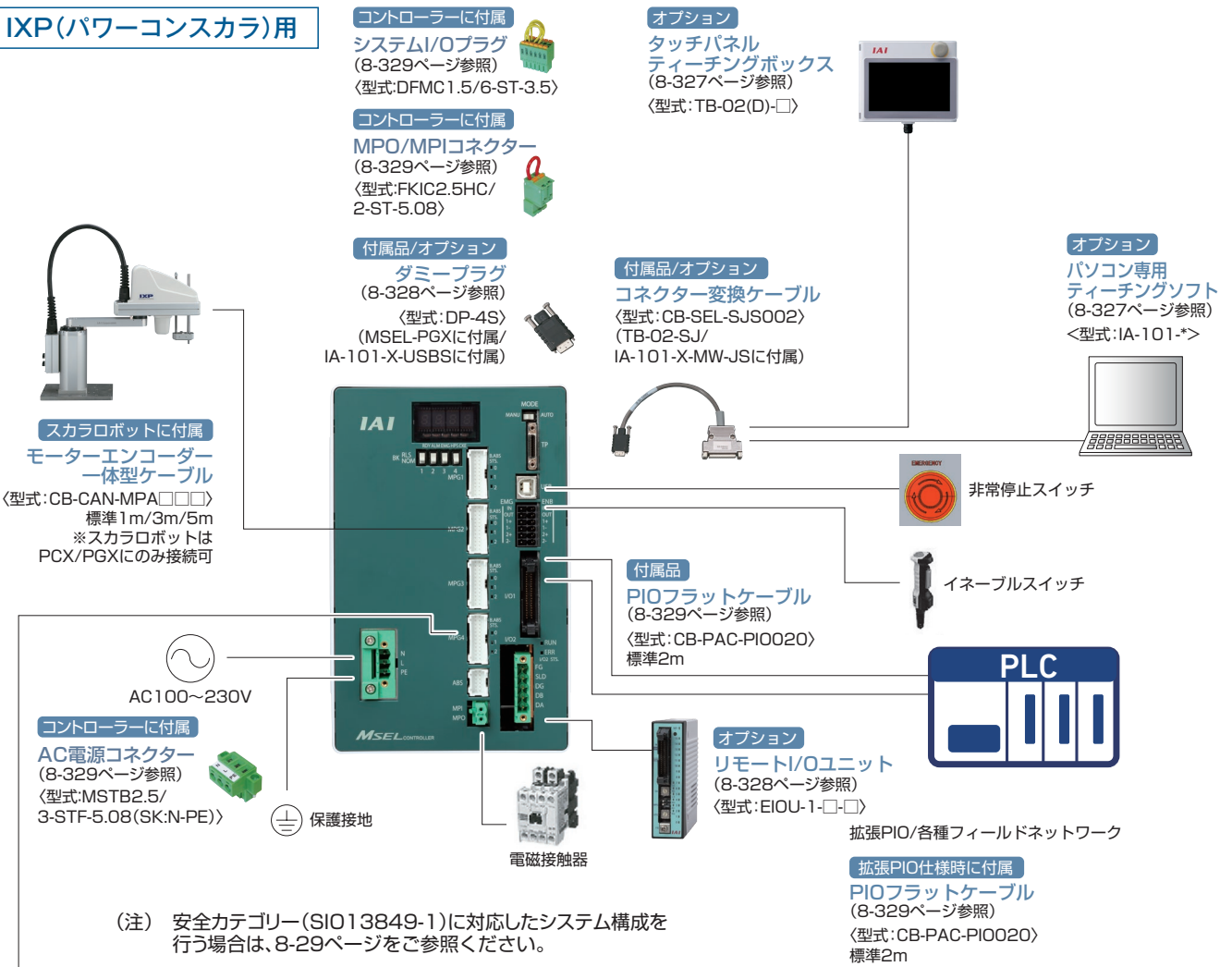
XSEL -RA/SA

XSEL -RAX/SAX



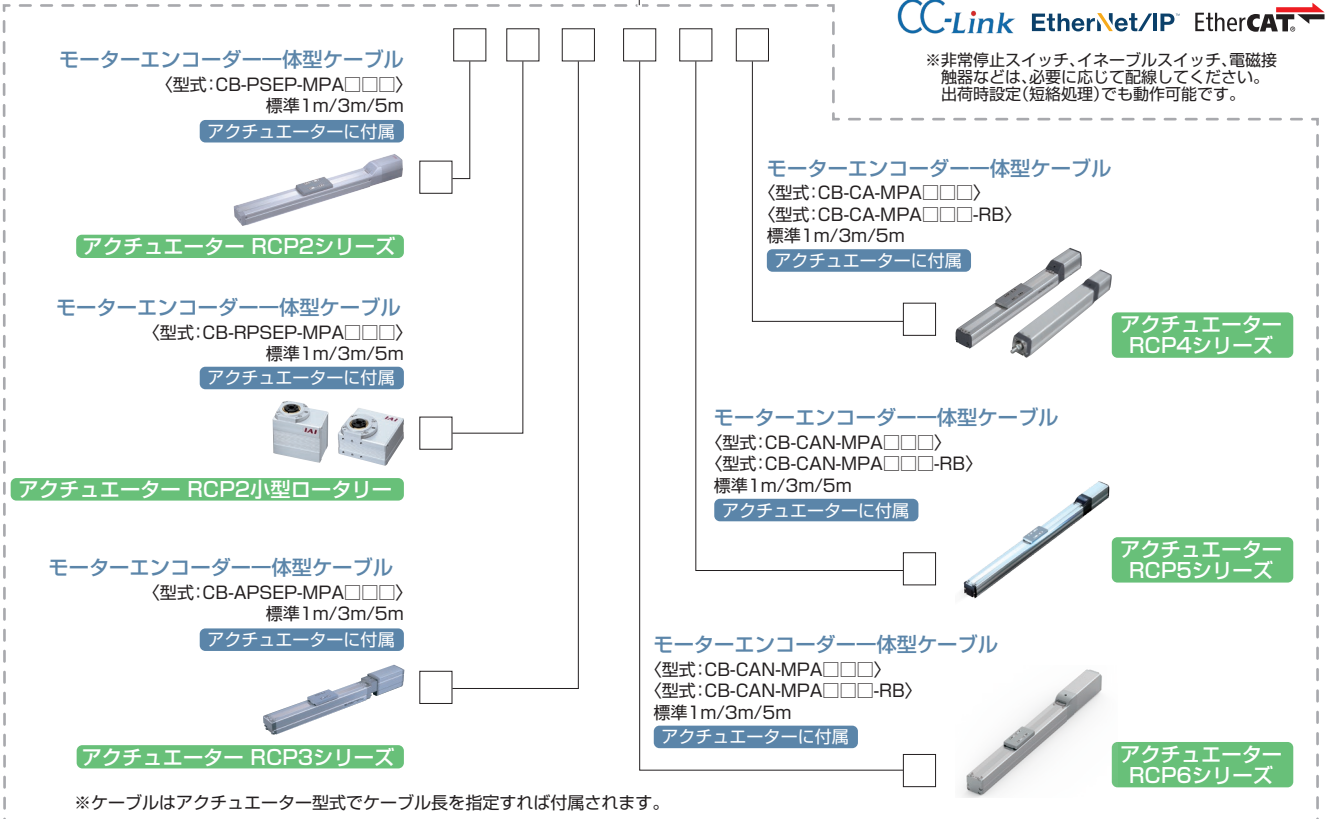
システム構成

IXP(パワーコンスカラ)用



<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



RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

MSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

# XSEL2

単軸ロボット / 直交ロボット / リニアサーボ / スカラロボット  
RCS4/RCS3/RCS2/IXA シリーズ用  
プログラムコントローラー



8つの機能を備えた!

## Complete Controller

- C** **CODESYS** 搭載 機能 1
- O** **OPC UA** サーバー標準搭載 機能 2
- M** **Master** [EtherNet/IPスキャナー搭載] 機能 3
- P** **Preservation** [予兆保全・予防保全機能] 機能 4
- L** **Library** [ファンクションブロック対応] 機能 5
- E** **ELECYLINDER** 接続対応 機能 6
- T** **Tools** [サポートツール・ティーチングツール対応] 機能 7
- E** **Excellence** [卓越した機能] 機能 8



RCO  
RSEL  
REC  
RSEL  
(直交型6軸)  
RCP6S  
PCON  
-CB/CFB  
PCON  
-CBP  
(パルスレス)  
PCON  
ACON-CB  
DCON-CB  
ACON  
DCON  
SCON2  
SCON  
-CB  
SCON  
-CB  
(サーボレス)  
MSEL  
XSEL2  
XSEL  
-RA/SA  
XSEL  
-RAX/SAX



機能  
1

PLCが不要です

**CODESYS** 搭載

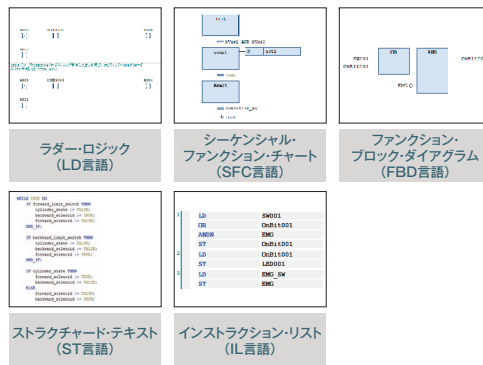
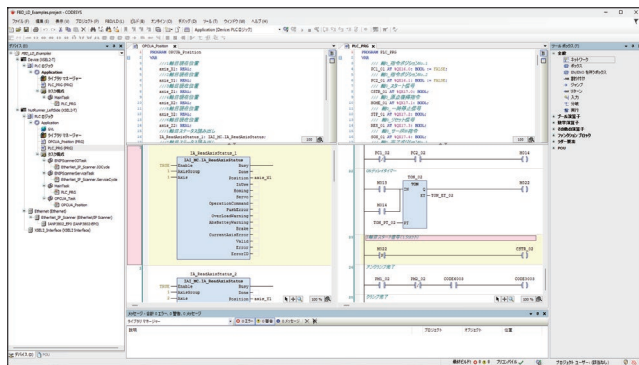


**CODESYS**

**CODESYS (CODESYS for XSEL2)とは**

- ・CODESYS社(ドイツ)開発のPLCプログラム言語の国際標準規格IEC 61131-3に準拠した、ソフトウェアPLCおよび周辺機能のことです。
- ・周辺機能は、XSEL2ではEtherNet/IPスキャナーとOPC UAサーバーを採用しています。
- ・プログラミング用に専用ソフトウェア(統合開発環境)が用意されています。

例) PLCプログラミング



機能  
2

設備立上げの短縮が可能です

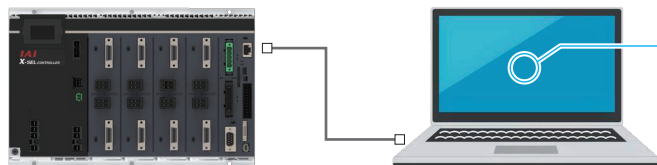
**OPC UA** サーバー標準搭載

多くの産業用ネットワークの垣根(規格)を超えて通信することが可能です。

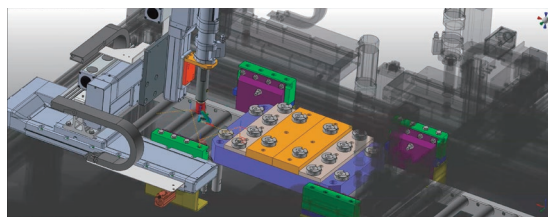
使用例

- ・工場内のデータ収集  
例: MES(製造工程の把握や管理、作業者への指示や支援などを行う製造実行システム)  
SCADA(装置・設備の情報を、ネットワークを通して収集し、監視・制御するシステム)
- ・デジタル立合い、デジタル立上げ(オフラインティーチング)

XSEL2のPLC機能でプログラムし、OPC UAで3Dシミュレーターに渡すことで3Dシミュレーター上でアクチュエーターの動作確認ができます。



実際の装置



XSEL2のプログラムと3Dシミュレーターを使うだけで実際の装置の動きを確認できます。



3Dシミュレーターと実際の装置の動きを比較した動画が確認できます

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

MSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

機能

同一ネットワークで接続可能です

3

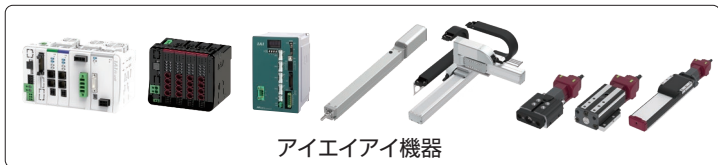
# Master [EtherNet/IPスキャナー標準搭載]

XSEL2をマスターとして、アイエイアイ機器を含む各種機器と接続が可能です。



※アダプターは、EtherNet/IPに対応している必要があります。

アダプター(スレーブ)



アイエイアイ機器



各種センサー

リモートI/O

各種周辺機器

機能

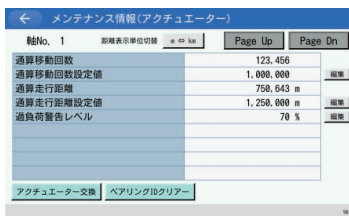
設備の停止を未然に防ぎます

4

# Preservation [予兆保全・予防保全機能]

■ 予兆保全

- ・ファンの回転数低下を監視する機能
- ・モーター過負荷状態を監視する機能



■ 予防保全

- ・内部コンデンサーの温度と稼働時間からコンデンサーの寿命を予測する機能
- ・現在位置、モーター電流値、メンテナンス情報をモニターする機能 (メンテナンス情報…移動回数や走行距離など)

■ 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、お客様で自由に書き込み可能な領域もあり、アクチュエーターへの書き込みが可能です。

機能

プログラミングが簡単です

5

# Library [ファンクションブロック対応]

一般的な基本命令およびアイエイアイ独自の命令のファンクションブロックを用意しました。

ファンクションブロック

例)

基本命令

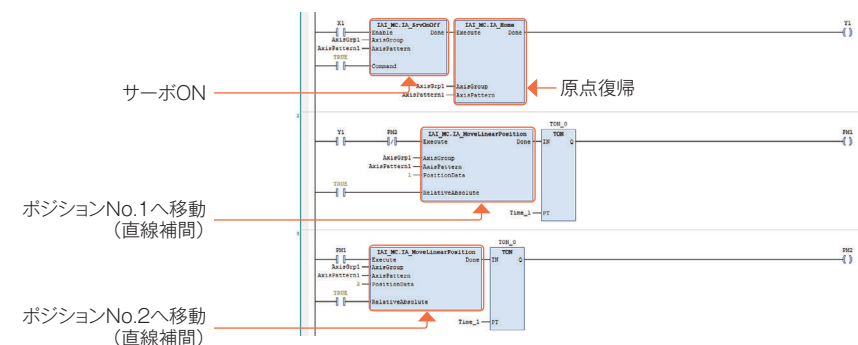
- ・タイマー
- ・カウンター
- ・エッジ検出 など

アイエイアイ命令

- ・原点復帰
- ・サーボオン/オフ
- ・直値指定移動 など

IAI専用ファンクションブロックの使用例

例) サーボON → 原点復帰 → 登録ポジションNo.への直線補間移動(往復動作)



注意:ファンクションブロックの使用しない入出力は削除しています。

機能  
6

エレシリンダーが接続できます

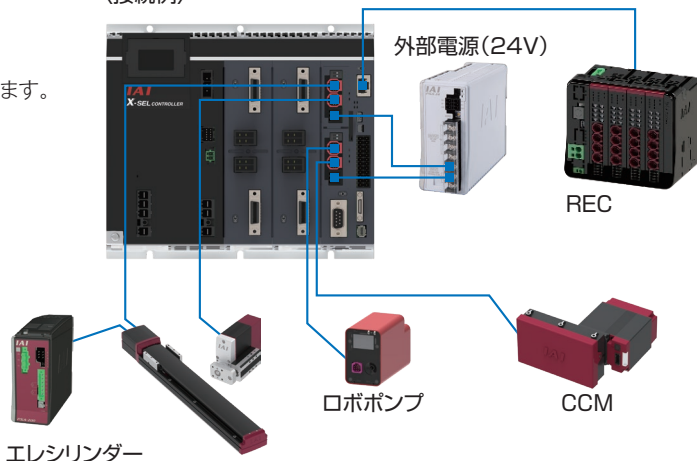
# ELECYLINDER 接続対応

エレシリンダー接続モジュールに  
エレシリンダー・CCM・ロボポンプを  
直接つなげて制御できます。  
さらに「EtherNet/IP」にRECをつなげることができます。

制御方法

- ・SEL 命令
- ・PLC機能プログラム
- ・PIOやフィールドネットワーク  
による信号制御

〈接続例〉



機能  
7

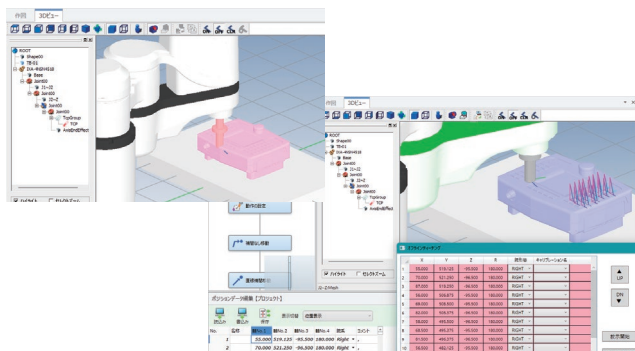
ツール機能が拡張しました

# Tools [サポートツール・ティーチングツール機能]

● サポートツール

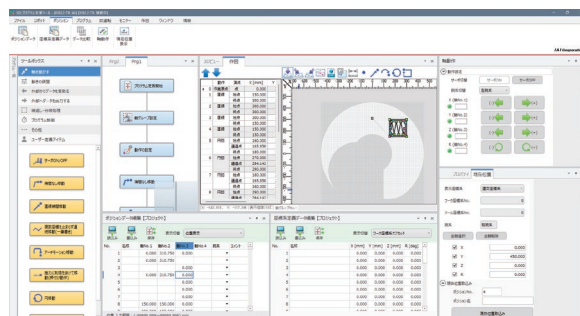
〈シミュレーター機能〉

3Dモデル配置、干渉チェック、  
オフラインティーチングに対応できます。



〈SELプログラムジェネレーター機能〉

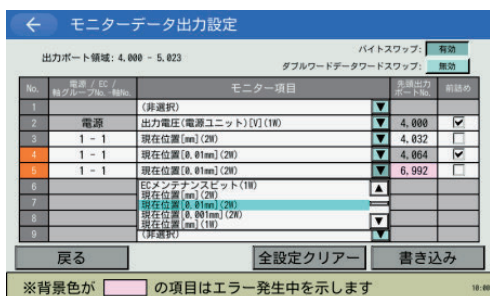
DXFデータを取込み、ポジション・プログラムに変換します。



● ティーチングツール

〈モニターデータ出力機能〉

現在位置、過負荷レベルなどの情報を、  
PLCに対して出力する機能です。



〈エラー対処法検索機能〉

エラーコードを検索すると、エラー内容の詳細や  
対処方法が表示されます。



エラーコード検索画面



エラー内容表示



対処方法表示

RCON  
RSEL  
REC  
RSEL (直交型6軸)  
RCP6S  
PCON -CB/CFB  
PCON -CBP (パルスレス)  
PCON  
ACON-CB  
DCON-CB  
ACON  
DCON  
SCON2  
SCON -CB  
SCON -CB (サーボレス)  
MSEL  
XSEL2  
XSEL -RA/SA  
XSEL -RAX/SAX

機能  
8

従来のXSELよりもパワーアップしました

## Excellence [卓越した機能]

### ●コンパクトサイズ

従来のXSELコントローラーと比較すると、27%のサイズダウンになりました。

【従来機種】  
XSEL-RA(4軸仕様)



**New**  
XSEL2-TS(4軸仕様)



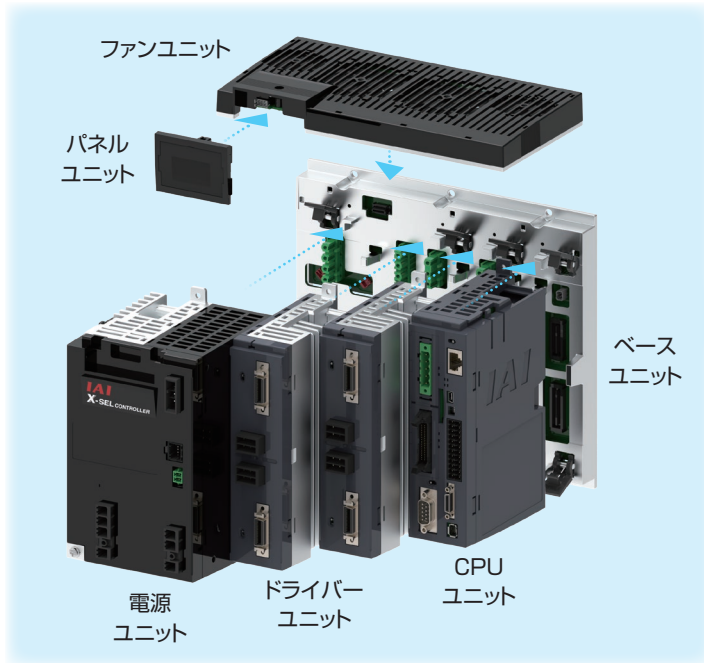
27%ダウン

さらに!  
外部回生抵抗ユニット2個分が内蔵

- ☆下記条件内の場合、回生抵抗ユニットは外付け不要!!
- ・水平 1,200W 以下
  - ・垂直 1,000W 以下
  - ・標準 IXAスカラ(アーム長600mm以下)

### ●ユニット連結型

ユニット組合わせタイプのため、仕様変更時やメンテナンス、トラブル発生時も必要なユニット交換が容易です。

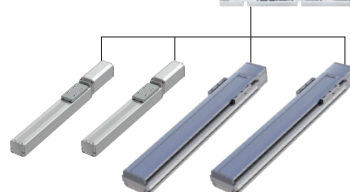


### ●モーター出力向上、電源AC100V仕様対応

大容量コンデンサーを搭載したことで、モーター出力が従来機種よりも大幅UPLしました。

- 三相AC200V : **3,200W**
- 単相AC200V : **2,400W**
- 単相AC100V : **800W**

単相AC100V仕様  
(200W×4軸)



接続例

単相/三相AC200V  
(IXA+単軸)



● 接続構成

アイエイアイ製品の接続

200V ACサーボモータータイプのモーター搭載機種全種対応

**XSEL2のみでほぼすべてのアイエイアイ製品を制御できます**



他社製品との接続

CODESYS for XSEL2

ソフトウェアPLC

- ・PLCの開発環境を提供
- ・IEC61131-3規定されたPLCプログラム言語に対応

ファンクションブロック

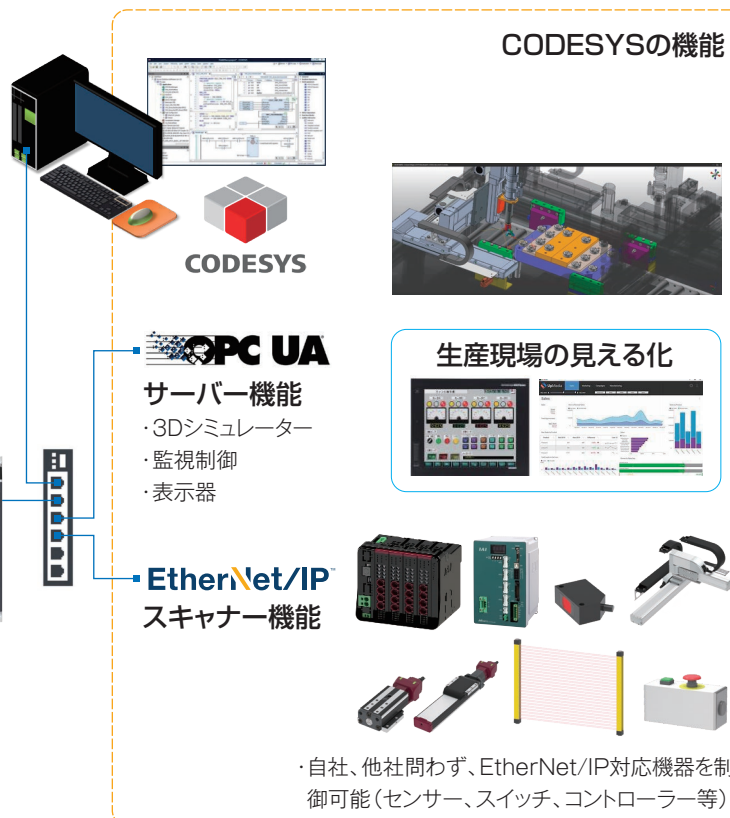
XSEL2接続軸、プログラム起動・停止などが可能

OPC UA、EtherNet/IP スキャナー機能



SELプログラムでの制御

- ・ロボット動作に特化している
- ・簡単なプログラムで制御可能



RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

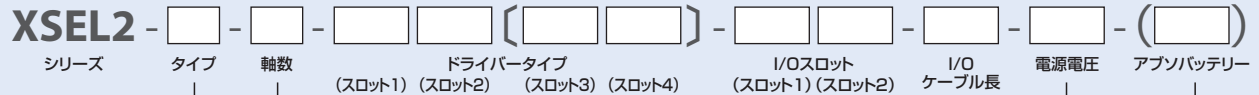
MSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

## 型式項目



TS	単軸・直交用 (小筐体)
TL	単軸・直交用 (大筐体)
TSX	スカラ用 (小筐体)
TLX	スカラ用 (大筐体)

S2	200Vサーボモーター:2軸
S1	200Vサーボモーター:1軸
SH	200Vサーボモーター:1軸 (1000W)
N	ドライバーなし ※1

※1 スロット1は選択できません  
 ※ 選定方法は「選定上の注意」を参照願います。

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※I/OスロットでPIO仕様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。

1	単相AC100V※4
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※4 スカラ用およびドライバータイプ「SH」を選択した場合は、選択できません。  
 ※ 詳細は「選定上の注意」を参照願います。

1	1軸仕様
2	2軸仕様
3	3軸仕様
4	4軸仕様
5	5軸仕様
6	6軸仕様
7	7軸仕様
8	8軸仕様

※ドライバータイプで選択した軸数の合計となります。

E	未使用
EL	エレシリンダー接続仕様
NP	PIO(NPN)仕様(16/16)
PN	PIO(PNP)仕様(16/16)
CC	CC-Link接続仕様
DV	DeviceNet接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
IA	IA-NET接続仕様 ※2
N1	PIO(NPN)仕様(32/16) ※3
N2	PIO(NPN)仕様(16/32) ※3
N4	PIO(NPN)仕様(24/24) ※3
P1	PIO(PNP)仕様(32/16) ※3
P2	PIO(PNP)仕様(16/32) ※3
P4	PIO(PNP)仕様(24/24) ※3
PIN	パルス列入力、PIO入出力(4/4)仕様 ※2

※2 スロット1とスロット2のいずれか片方のみ選択可能です。  
 ※3 スロット1のみ選択可、スロット2は必ず「E」となります。

E	未使用
EL	エレシリンダー接続仕様
NP	PIO(NPN)仕様(16/16)
PN	PIO(PNP)仕様(16/16)
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
IA	IA-NET接続仕様 ※2
PIN	パルス列入力、PIO入出力(4/4)仕様 ※2

無記入	アップンバッテリーなし
AB1	バッテリーボックス+バッテリー 1個付属
AB2	バッテリーボックス+バッテリー 2個付属
AB3	バッテリーボックス+バッテリー 3個付属
AB4	バッテリーボックス+バッテリー 4個付属
AB5	バッテリーボックス+バッテリー 5個付属
AB6	バッテリーボックス+バッテリー 6個付属
AB7	バッテリーボックス+バッテリー 7個付属
AB8	バッテリーボックス+バッテリー 8個付属

※バッテリーボックスには本体との接続ケーブルが付属されます。

※スカラロボットを接続する場合のドライバータイプは、8-339ページの表から選定願います。

標準価格

①～⑤で選択した価格を合計してください。

① 本体タイプ

いずれかのタイプ型式の価格を加算してください。

型式	標準価格
TS	—
TL	—
TSX	—
TLX	—

② ドライバタイプ

選定した型式すべての価格を加算してください。

型式	標準価格
S1	—
S2	—
SH	—
N	—

③ I/Oスロット

選定した型式すべての価格を加算してください。

型式	標準価格
E	—
EL	—
NP	—
PN	—
N1	—
N2	—
N4	—
P1	—
P2	—
P4	—
PIN	—
CC	—
CIE	—
DV	—
EC	—
EP	—
PR	—
PRT	—
IA	—

④ 電源電圧

選定した型式の価格を加算してください。

型式	標準価格
1	—
2	—
3	—

⑤ アブソバッテリー

選定した型式の価格を加算してください。

型式	標準価格
AB1	—
AB2	—
AB3	—
AB4	—
AB5	—
AB6	—
AB7	—
AB8	—

【選定型式と価格例】

(接続アクチュエーター)  
第1軸:LSA-W21HS-I-1000\*  
第2軸:ISB-WXM-WA-750\*  
第3軸:RS-A-60\*

選定

型式 : XSEL2-TS-3-SHS2-NPCIE-2-2-AB1

① TS : —  
② SH : —  
S2 : —  
③ NP : —  
CIE : —  
④ 2 : —  
⑤ AB1 : —

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

MSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

## 選定上の注意

### ● XSEL2に接続できないアクチュエーター

- ・サーボプレス :RCS3/RCS2シリーズ
- ・ロボシリンダー :RCS3-RA15R/RA20R
- ・スカラロボット :IXA-4NS□80□□/4NS□100□□/4NHN10040/4NH□12040 (今後対応予定)

## ドライバータイプの選定

### <単軸アクチュエーター>

接続するアクチュエーターのモーター種類から、ドライバータイプを選定してください。

ドライバータイプ	モーター種類
S2/S1	12W~750W
SH	1000W

### <スカラロボット>

接続するスカラロボットのタイプから、ドライバータイプを選択してください。

一部の機種は、付加軸を接続することが可能です。

接続できるアクチュエーターは付加軸の合計W数および電源容量を考慮して選定してください。

付加軸を接続する場合、本体タイプは「TLX」となります。

スカラロボット型式	スカラロボット 接続のみの 本体タイプ	ドライバータイプ				接続可能な付加軸 アクチュエーターの合計モーターW数	
		スロット1	スロット2	スロット3	スロット4		
標準タイプ	IXA-3NNN1805	TSX	S2	S1	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 合計1,500W以下 三相AC200V 合計2,300W以下
	IXA-3NNN3015	TSX	S2	S1	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 合計700W以下 三相AC200V 合計1,500W以下
	IXA-3NNN4518/33	TSX	S2	S1	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 合計700W以下 三相AC200V 合計1,500W以下
	IXA-3NNN6018/33	TSX	S2	S1	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 合計700W以下 三相AC200V 合計1,500W以下
	IXA-4NNN1805	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 合計1500W以下 三相AC200V 合計2,300W以下
	IXA-4NNN3015	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 合計600W以下 三相AC200V 合計1,400W以下
	IXA-4NNN4518/33	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 合計600W以下 三相AC200V 合計1,400W以下
	IXA-4NNN6018/33	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 合計600W以下 三相AC200V 合計1,400W以下
	IXA-4NNN8020/40	TLX	SH	S2	S1	N	—
	IXA-4NNN10020/40	TLX	SH	S2	S1	N	—
高速タイプ	IXA-3NSN3015	TSX	S2	S1	接続不可	—	
	IXA-3NSN4518/33	TSX	S2	S1		—	
	IXA-3NSN6018/33	TSX	S2	S1		—	
	IXA-4NSN3015	TSX	S2	S2		—	
	IXA-4NSN4518/33	TSX	S2	S2		—	
	IXA-4NSN6018/33	TSX	S2	S2		—	
防塵防滴仕様 高速タイプ	IXA-4NSW3015	TSX	S2	S2	—		
	IXA-4NSW4518/33	TSX	S2	S2	—		
	IXA-4NSW6018/33	TSX	S2	S2	—		
クリーン仕様 高速タイプ	IXA-4NSC3015	TSX	S2	S2	—		
	IXA-4NSC4518/33	TSX	S2	S2	—		
	IXA-4NSC6018/33	TSX	S2	S2	—		

## 電源容量の選定

接続可能な単軸/直交ロボットの合計モーターW数は、

下表の最大接続合計W数を超えないことを確認して選定してください。

一部の機種におきましては、W数の算出方法に注意が必要です。次ページを参照してください。

電源電圧	最大接続合計W数
単相 AC100V	800W
単相 AC200V	2,400W
三相 AC200V	3,200W



選定上の注意

● LSA/LSAS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

単相AC200Vに接続するLSA/LSAS(リニアサーボアクチュエーター)は、下表の"コントローラーW数計算用出力値"を元にW数を算出してください。

また、LSA/LSASの合計W数とLSA/LSAS以外のアクチュエーターの合計W数が、2,400W以下になるように選定してください。

※単相AC100Vは接続できません。

$$2,400W \geq \text{LSA/LSAS合計W数(コントローラーW数計算用出力値)} + \text{LSA/LSAS以外のアクチュエーター合計W数(モーターW} \times \text{軸数)}$$

単相AC200V接続時のW数換算表

アクチュエーター形式	対応ドライバー出力 [W]	スライダ数 [個]	コントローラーW数計算用出力値 [W]	アクチュエーター形式	対応ドライバー出力 [W]	スライダ数 [個]	コントローラーW数計算用出力値 [W]
LSA-S6SS	100	1	300	LSA-H8SM/L15SM	200	2	1,200
LSA-S6SM	100	2	600	LSA-H8HS	200	1	600
LSA-S8SS	100	1	300	LSA-H8HM	200	2	1,200
LSA-S8SM	100	2	600	LSA/LSAS-N15SS	200	1	600
LSA-S8HS	100	1	300	LSA/LSAS-N15SM	200	2	1,200
LSA-S8HM	100	2	600	LSA/LSAS-N15HS	200	1	600
LSA/LSAS-N10SS	100	1	300	LSA/LSAS-N15HM	200	2	1,200
LSA/LSAS-N10SM	100	2	600	LSA-N19SS	300	1	600
LSA-S10SS	200	1	600	LSA-N19SM	300	2	1,200
LSA-S10SM	200	2	1,200	LSA-W21SS	400	1	800
LSA-S10HS	200	1	600	LSA-W21SM	400	2	1,600
LSA-S10HM	200	2	1,200				
LSA-H8SS/L15SS	200	1	600				

● RCS3-CT8C、CTZ5Cを接続する場合のW数の算出と最大接続台数

下記の機種は"コントローラーW数計算用出力値"を元にW数を算出してください。

※単相AC100Vは接続できません。

単相AC200V/三相AC200V接続時のW数換算表

アクチュエーター形式	対応ドライバー出力 [W]	最大接続台数 [台]	コントローラーW数計算用出力値 [W]
RCS3-CT8C	400	3(単相AC200V) 4(三相AC200V)	800
RCS3-CTZ5C	60	制限なし	120

● 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。

※単相AC100Vは接続できません。

単相AC200V接続時のモーターW数換算

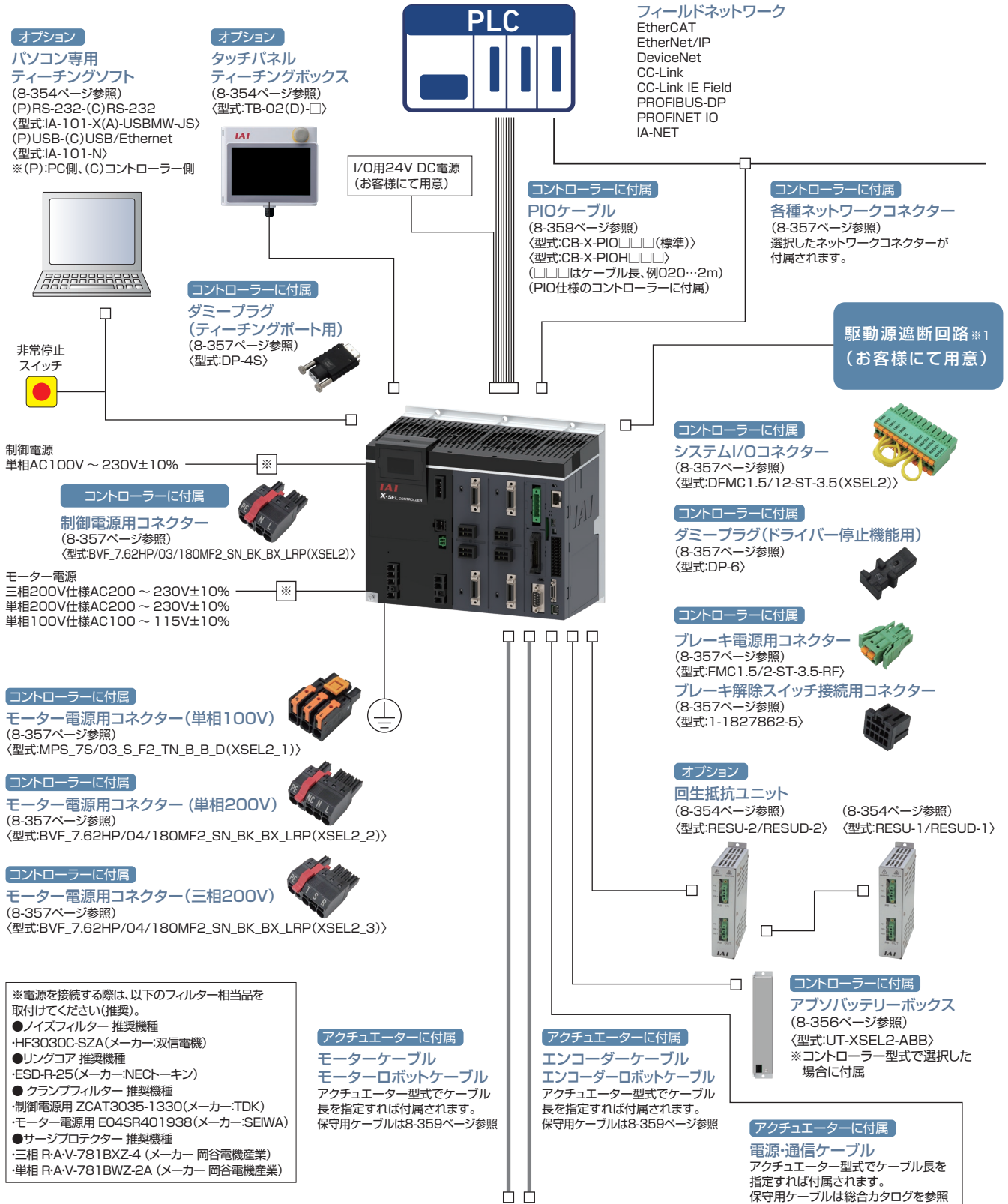
アクチュエーター形式	対応ドライバー出力 [W]	DD/DDA最大接続台数 [台]	コントローラーW数計算用出力値 [W]
DD(CR/W)-TL18(C)□ DDA(CR)-LT18C□(A)	200	4	600
DD(CR/W)-LH18(C)□ DDA(CR/W)-LH18C□(A)	600	2	1,200

三相AC200V接続時のモーターW数換算

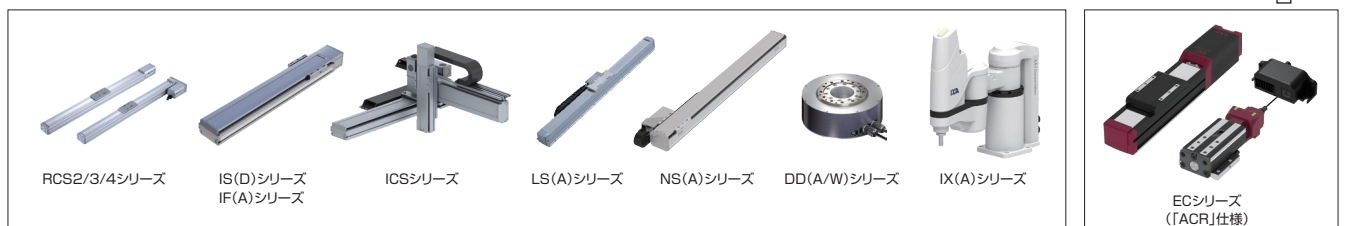
アクチュエーター形式	対応ドライバー出力 [W]	DD/DDA最大接続台数 [台]	コントローラーW数計算用出力値 [W]
DD(CR/W)-TL18(C)□ DDA(CR)-LT18C□(A)	200	8	200
DD(CR/W)-LH18(C)□ DDA(CR/W)-LH18C□(A)	600	4	600

RCON  
RSEL  
REC  
RSEL(直交型6軸)  
RCP6S  
PCON-CB/CFB  
PCON-CBP(パルスレス)  
PCON  
ACON-CB  
DCON-CB  
ACON DCON  
SCON2  
SCON-CB  
SCON-CB(サーボレス)  
MSEL  
XSEL2  
XSEL-RA/SA  
XSEL-RAX/SAX

## システム構成



## 接続可能アクチュエーター



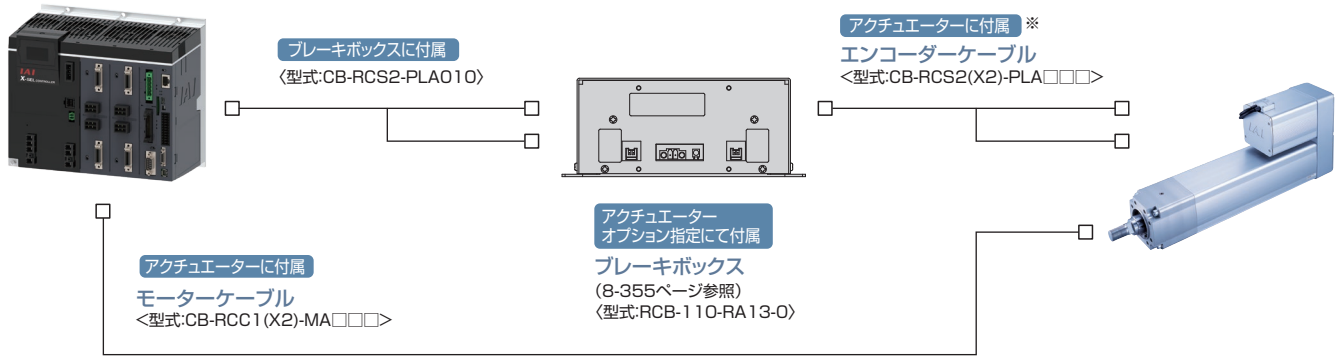
※1 安全カテゴリB~4(ISO13849-1)まで対応させるためには、  
・システムI/Oコネクタで外部回路を組んでください  
・デッドマンスイッチ付きのティーチングボックス(TB-02D)をご使用ください

※I/Oスロットで「EL」を選択した場合  
のみ接続可

システム構成

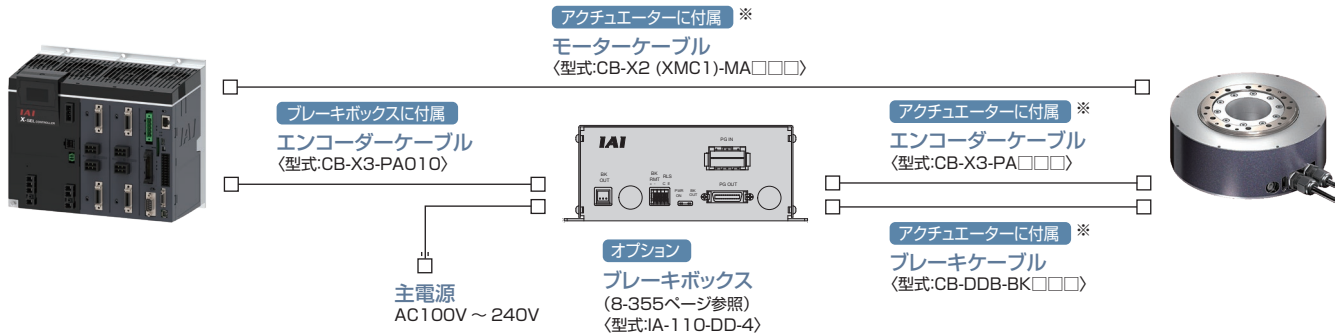
〈XSEL2とRCS2-RA13R(ブレーキ仕様)の接続〉

※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8-359ページ参照



〈XSEL2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8-359ページ参照



コントローラー(抜粋)

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON2

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

MSSEL

XSEL2

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-RAX/SAX

# X-SEL (RA/SA)

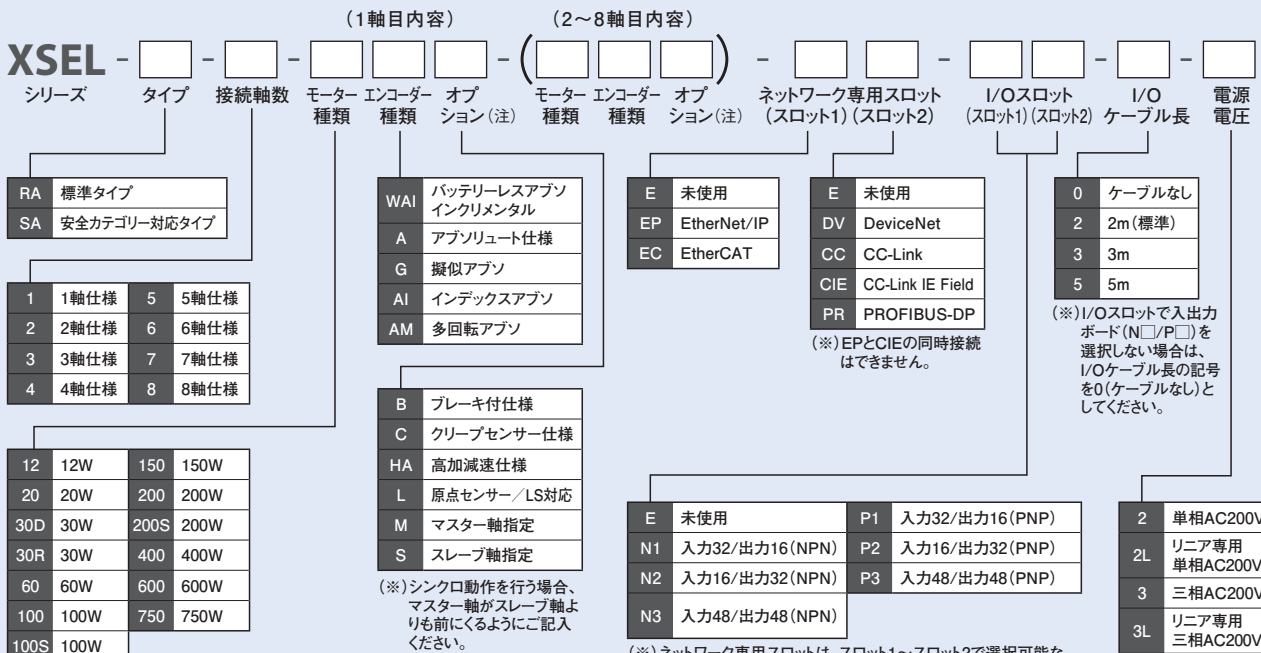
単軸ロボット / 直交ロボット / リニアサーボ /  
RCS4/RCS3/RCS2 シリーズ用  
プログラムコントローラー



(※) 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: プレーキ+原点センサー → BL)



(例) 12 : 12Wサーボモーター対応

**ご注意**

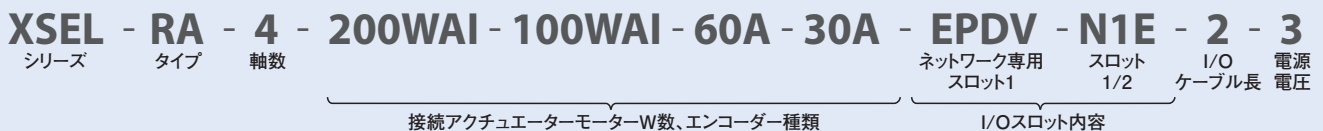
モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

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
- 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8-364ページをご参照ください。

## 【型式例】



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

オプション

パソコン専用ティーチングソフト

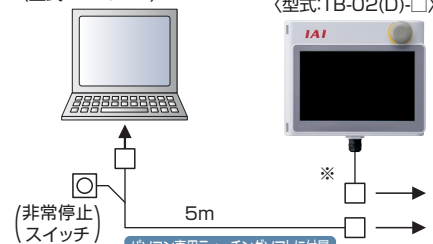
(8-371ページ参照) ※①=PC側、②=コントローラー側

XSEL-RA用

- ①RS-232C-②RS-232C  
<型式:IA-101-X-MW>
- ①USB-②RS-232C  
<型式:IA-101-X-USBMW>
- ①USB-②USB/Ethernet  
<型式:IA-101-N>

XSEL-SA用

- ①RS-232C-②RS-232C  
<型式:IA-101-XA-MW>
- ①USB-②USB/Ethernet  
<型式:IA-101-N>



パソコン専用ティーチングソフトに付属  
通信ケーブル  
<型式:CB-ST-E1MW050-EB>

アクチュエーターに付属  
モーターケーブル  
モーターロボットケーブル  
エンコーダケーブル  
エンコーダロボットケーブル  
アクチュエーター型式で  
ケーブル長を指定すれば  
付属されます。  
(8-374ページ参照)

接続可能なアクチュエーター  
<各アクチュエーター製品ページ参照>

オプション

タッチパネル  
ティーチングボックス  
(8-371ページ参照)  
<型式:TB-02(D)-□>



コントローラーに付属  
ダミープラグ  
(8-373ページ参照)  
<型式:DP-2>



コントローラーに付属  
PIOケーブル  
(8-373ページ参照)  
<型式:CB-X-PIO020>  
標準2m  
(PIO仕様のコントローラーに付属)

コントローラーに付属  
システムI/O短絡コネクター  
(8-373ページ参照)  
<型式:FMC1.5/  
10-ST-3.5(XSEL)>



コントローラーに付属  
AC電源コネクター  
(8-373ページ参照)  
<型式:GMSTB2.56-  
STF-7.62>



回生抵抗ユニットに付属  
回生抵抗ユニットケーブル 1m

回生抵抗ユニット  
回生抵抗ユニットの  
必要数の目安に  
ついては8-372  
ページをご覧ください。



フィールドネットワーク

- DeviceNet
- CC-Link
- CC-Link IE Field
- PROFIBUS-DP
- EtherCAT
- EtherNet/IP

拡張モーション

(ケーブルはお客様にて用意)

- PCON/ACON/  
SCON-CB  
MCON  
(MECHATROLINK-III仕様)

モーター電源  
三相/単相  
AC200V/230V

制御用電源  
単相  
AC200V/230V

ブレーキ解除用  
電源  
DC24V

ブレーキ付き仕様の  
コントローラーに付属

ブレーキ電源  
コネクター  
(8-373ページ参照)  
<型式:FMC1.5/  
2-ST-3.5-RF>

(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)

I/O用電源  
DC24V

\* 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。

# X-SEL

スカラロボット用  
プログラムコントローラー

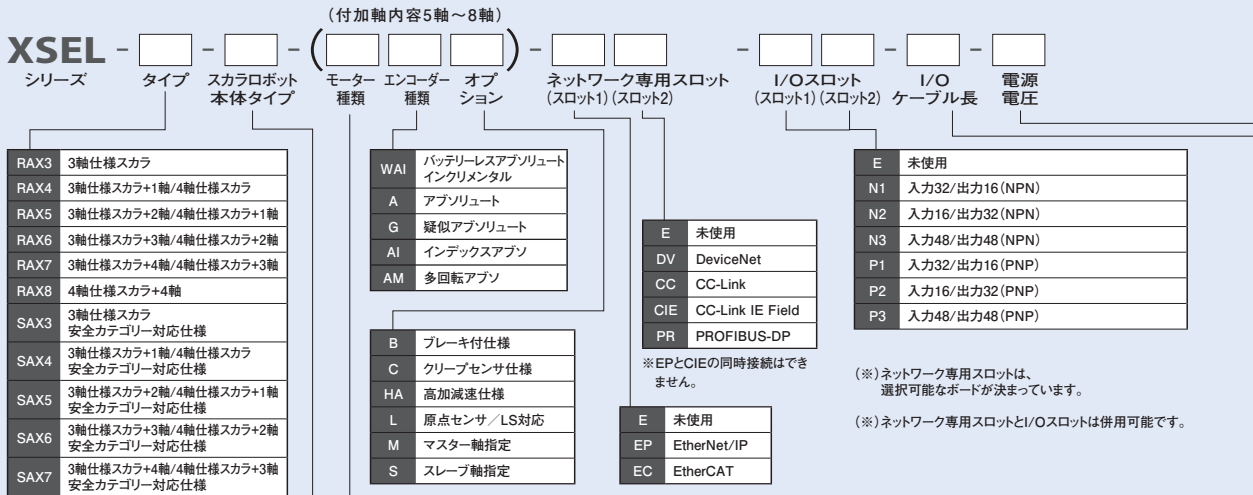


(※1)ULはSAXタイプのみ対応

## ●スカラロボット IXA 対象

### 型式項目

### [XSEL-RAX/SAX タイプ]



※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8-384ページの外形寸法をご参照ください。

(※)シンクロ動作を行う場合、マスター軸がスレーブ軸よりも前にくるようにご記入ください。

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

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

#### 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

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m
3	三相200V

※選定時の注意点は8-377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□□			
	IXA-3NNN60□□	合計600W以下(1軸最大700W)		
	IXA-4NNN1805			
	IXA-4NNN3015			
	IXA-4NNN45□□	合計600W以下(1軸最大600W)		最大3軸(6~8軸目)
	IXA-4NNN60□□			
	IXA-4NNN80□□			
IXA-4NNN100□□	接続不可			
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		
防塵防滴仕様 高可搬タイプ		IXA-4NHW12040		
クリーン仕様 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

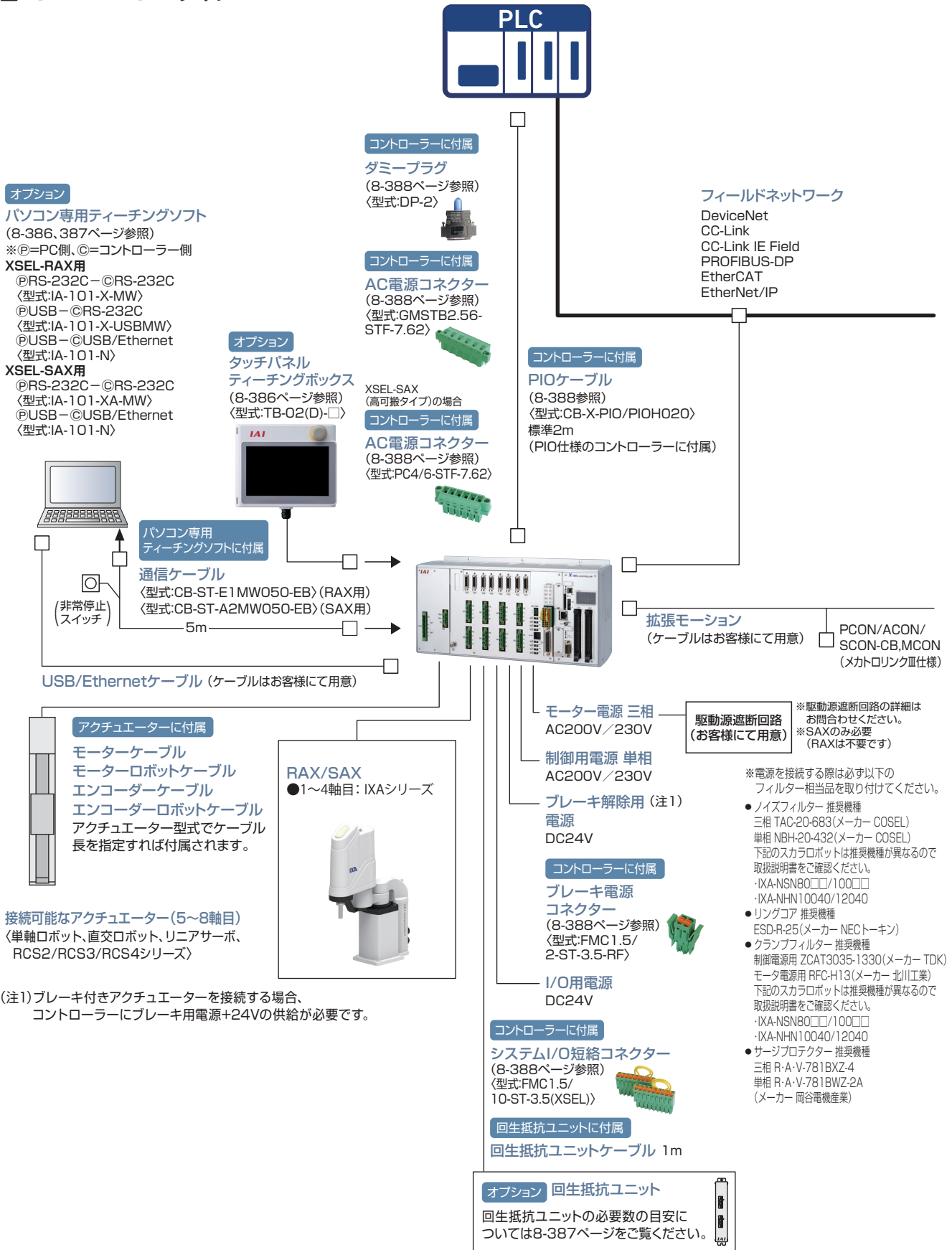
アクチュエーター型式	対応ドライバー出力[W]	DD/DDAモーター 最大接続台数[台]	コントローラーW数 計算用出力値[W]
LT18S/LT18CS	200	8	200
LH18S/LH18CS	600	2	600

- RC ON
- RSEL
- REC
- RSEL  
(直交型6軸)
- RCP6S
- PCON  
-CB/CFB
- PCON  
-CBP  
(パルスレス)
- PCON
- ACON-CB  
DCON-CB
- ACON  
DCON
- SCON2
- SCON  
-CB
- SCON  
-CB  
(サーボレス)
- MSL
- XSEL2
- XSEL  
-RA/SA
- XSEL  
-RAX/SAX

## ●スカラロボット IXA 対象

### システム構成

#### ■XSEL-RAX/SAXタイプ



※XSEL-SAXにて安全カテゴリー(SI013849-1)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。





# 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
<b>0-9</b>		
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
<b>A</b>		
A0		6-329, 7-407, 7-722
A1		3-603, 4-585, 5-563, 6-329, 7-407, 7-722
A1E/A1S/A3E/A3S	ケーブル取出し方向	3-603, 5-563, 7-407
A2		4-585, 6-329, 7-722
A3		3-603, 4-585, 5-563, 6-329, 7-722
A6	ケーブル取出し方向逆側	3-603
AB-3	アプソバッテリー	7-399
AB-5	アプソデータ保存用バッテリー/ 交換用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-358, 8-365, 8-373, 8-379, 8-388
AB-5-CS	アプソデータ保存用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー (ケース付き)	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-315
AB-5-CS3	アプソデータ保存用バッテリー (ケース付き)	8-315
AB-6	アプソバッテリー	7-399
AB-7	交換用バッテリー	8-99, 8-143, 8-209, 8-235, 8-245, 8-329, 8-399, 8-414
AB-8	交換用バッテリー	2-868
AC1/AC1.5/AC2/AC3	アクチュエーターケーブル□m仕様	6-329
AC5	アクチュエーターケーブル長変更	2-817, 6-329, 7-722
AC10/AC15	アクチュエーターケーブル長変更 (フッ素ゴム被覆仕様)	7-722
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)	2-817
ACON-CB/CGB	コントローラー	8-235
ACON-CYB/PLB/POB		8-249
ACR	RCON-EC接続仕様	2-817
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, 2-903, 2-912, 8-403
AHT	本体前面(反モーター側)組付け穴 =タップ穴仕様	6-329
AK-04	パルス変換器	8-241, 8-282, 8-290
AL	アルマイト処理追加	7-722
AP	TTA支柱追加オプション	5-685
APL/APR	エアバーシ用継手付き仕様	2-817
AQ	AQシール	3-603, 5-563, 7-407
AR	防錆黒色皮膜処理	6-329
AT	ケーブル取出し方向	7-722
<b>B</b>		
B	ブレーキ(標準仕様)	3-603, 4-585, 5-683, 5-863, 6-107, 6-329, 7-407, 7-722
BE	ブレーキ(配線エンド側取出し)	3-603, 6-329, 7-407
BKR-01	ブレーキ解除ボックス	8-417
BL	ブレーキ(配線左側取出し)	3-603, 6-329, 7-407
BN	ブレーキ(ブレーキボックス無し)	4-585, 6-107
BR	ブレーキ(配線右側取出し)	3-603, 6-329, 7-407
<b>C</b>		
C	クリーブセンサー	3-603, 5-563, 7-407
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	1-92, 2-914, 8-414
CB-ADPC-MPA□□□□(-RB)-JY	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-92
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	1-92
CB-ADTB-AJ002	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	2-914, 8-414
CB-ADTB-PW□□□□(-RB)	エレシリンダー電源接続ケーブル	2-914, 8-414
CB-ADTB-PWTB□□□□	エレシリンダー電源+TB-03複合接続ケーブル	2-914, 8-414
CB-APMEC-PW020-TM	AC電源ケーブル(AC200V用)	2-914, 8-414

型式	内容	掲載頁
CB-APSEP-AB005	コントローラー・アプソバッテリー ユニット間接続ケーブル	8-209, 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	1-93
CB-ASEP2-MPA□□□□	モーター・エンコーダー一体型 (ロボット)ケーブル	1-93
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	1-93
CB-CAN-AJ002	変換ケーブル	1-109, 2-914, 8-414
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	1-94
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	1-94
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	1-94
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	1-95
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	1-95
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	2-842
CB-DS-PIO□□□□	I/Oケーブル	1-107
CB-EC-PW□□□□-RB	エレシリンダー用モーター電源ケーブル	1-103, 2-863
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)	1-103, 2-854, 2-863
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)	1-103, 2-854, 2-863
CB-GRS-PCS□□□□	ソレノイドドライバケーブル	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)	1-103, 2-854, 2-863
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)	1-104, 2-855
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)	1-104, 2-855, 2-894
CB-IXA-BK□□□□-1	ブレーキケーブル (IXA-□NNN30/□NNN45)	1-106, 5-898, 8-390
CB-IXA-BK□□□□-2	ブレーキケーブル (IXA-□NNN60)	1-106, 5-898, 8-390
CB-IXA-BK□□□□-3	ブレーキケーブル (IXA-□NSN30/□NSN45 / □NSN60)	1-106, 5-898, 8-390
CB-IXA-USR□□□□-CS	ユーザーケーブル (IXA用 背面パネルのユーザー配線用 D-subコネクタに接続して使用)	5-869
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	アプ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	1-107, 5-682
CB-PAD-PIO□□□□	I/Oフラットケーブル	1-107
CB-PAD-PIOS□□□□	I/Oフラットケーブル	1-107
CB-PSEP-MPA□□□□	モーター・エンコーダー一体型 ロボットケーブル	1-95
CB-RCA-SIO050	外部機器通信ケーブル	2-853, 2-863, 2-893, 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	1-96
CB-RCC-MA□□□□(-RB)	モーター(ロボット)ケーブル	1-97
CB-RCC1-MA□□□□	モーターケーブル	1-97
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	1-105, 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	1-105, 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	1-105, 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	1-105, 8-194
CB-RCS2-PA□□□□	エンコーダーケーブル	1-100
CB-RCS2-PLA□□□□	エンコーダーケーブル	1-100
CB-RCS2-PLDA□□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-100
CB-RCS2-PLLA□□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-101
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	1-97
CB-RCS3-PLA□□□□-RB	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-99
CB-RE-CTL□□□□	拡張ユニット用ケーブル	1-109, 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	1-96
CB-SC-PIOS□□□□	パルス制御用ケーブル	1-108
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	1-108
CB-SC2-MFC□□□□	マルチファンクションコネクタケーブル	8-282

型 式	内 容	掲載頁
CB-SEL-SJS002	コネクタ変換ケーブル	8-139, 8-140, 8-176, 8-177, 8-320, 8-322, 8-327, 8-328, 8-354, 8-371, 8-386, 8-398, 8-401, 8-402
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, 8-354, 8-371, 8-372, 8-386, 8-387
CB-SEL26H-LBS005	コントローラ接続ケーブル (プログラムコントローラ用)	8-29, 8-401
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, 8-372, 8-387
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, 8-354, 8-371, 8-386
CB-ST-REU010	回生抵抗接続ケーブル	2-862, 8-372
CB-TB1-C002	TB-02 ポジションコントローラ 接続用ケーブル	8-401
CB-TB1-GC002	TB-02 ポジションコントローラ用 TPアダプター接続用ケーブル	8-401
CB-TB1-X002	TB-02 プログラムコントローラ 接続用ケーブル	8-354, 8-401
CB-TTA-232□□□□ (RS232C接続ボード用)		5-693
CB-TTA-485□□□□ (RS485接続ボード用 終端処 理なし)	拡張SIOボード用接続ケーブル	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	1-98, 5-867
CB-X-PIO□□□□	I/Oケーブル	1-108, 5-868, 8-373, 8-388
CB-X-PIOH□□□□		1-108, 5-868, 8-373, 8-388
CB-X1-PA□□□□	エンコーダケーブル	1-101, 5-867
CB-X1-PA□□□□-AWG24	エンコーダ(ロボット)ケーブル	1-101
CB-X1-PA□□□□-WC	エンコーダケーブル防滴シリーズ	1-101
CB-X1-PLA□□□□		1-102
CB-X1-PLA□□□□-AWG24		1-102
CB-X2-MA□□□□	エンコーダ(ロボット)ケーブル	1-97
CB-X2-PLA□□□□		1-100
CB-X3-PA□□□□		1-100
CB-XEU-MA□□□□	モーターケーブル	1-98
CB-XMC-MA□□□□		1-98
CB-XSEL2-SIO□□□□	標準SIO通信ケーブル	8-355
CC	CC-Link	8-15
CC	フィールドネットワーク接続用ボード	8-362, 8-376
CE	CE対応オプション	3-604, 4-585, 6-107, 6-330, 7-407, 7-722
CIE	CC-Link IE Field	8-15
CIM	天吊り取付け仕様	3-604
CIT	CC-Link IE Field	8-15
CJB/CJL/CJR/CJT	ケーブル取出し方向変更	2-818, 3-604, 4-585, 5-564, 6-107, 6-330, 7-407, 7-722
CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	ケーブル取出し方向(RCP6-GRT7)	6-330
CJO	ケーブル取出し方向変更	3-604, 4-585, 5-564, 6-107, 7-407, 7-722
CL	クリープセンサー(反対側取付け仕様)	3-603, 5-563, 7-407
CN	CompoNet	8-15
CNS	小型コネクタ仕様	4-585, 7-408, 7-722
CO	本体カバー	5-563, 5-685, 6-330, 7-722
CRS-XBA		5-697
CRS-XBB		5-701
CRS-XGA		5-705
CRS-XGB	CRS 直交ロケット	5-709
CRS-XZCZ		5-717
CRS-XZCY		5-713
CRS-XZDZ		5-725

型 式	内 容	掲載頁
CRS-XZDY		5-721
CRS-XZEZ	CRS 直交ロケット	5-733
CRS-XZEY		5-729
CS	エアシリンダー互換取付けプレート	2-818
CSF	センターシャフト	2-819
CSM	天吊り・横立取付け仕様	3-604
CT2		3-689
CT3/CT4	ケーブルペアオプション	3-604, 3-611, 3-689
CT5/CT6		3-689
CVR	ケーブル(エア継手)勝手違い	6-330
<b>D</b>		
DB	ダブルガイドブロック	4-586
DCB	軸先端ロケット仕様(背面)	6-330
DCL	軸先端ロケット仕様(左面)	6-330
DCON-CB/CGB	コントローラ	8-234
DCON-CYB/PLB/POB		8-247
DCR	軸先端ロケット仕様(右面)	6-330
DCT	軸先端ロケット仕様(前面)	6-330
DDA-FL-□	フランジ	6-332, 7-408
DDA-LH18C□A		6-267
DDA-LH18C□A-B	DDA ダイレクトドライブモーター	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	7-359
DDACR-LT18C□A		7-355
DDW-LH18C□A	DDW 防塵防滴仕様 ダイレクトドライブモーター	7-659
DL/DR	デジタルスピコン取付け方向	2-819
DP-2		5-690, 8-373, 8-388
DP-4S		8-143, 8-179, 8-283, 8-328
DP-5	ダミープラグ	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
DV	DeviceNet	8-15
<b>E</b>		
E04SR401938	クランプフィルター(モーター電源用)	8-341
EB	吊り金具	2-688, 3-690
EC	EtherCAT	8-18
EC-CSB-T3-(ストローク)	エアシリンダー互換取付けプレート	2-842
EC-CRP3	EC ロッド	2-545
EC-CRP5		2-549
EC-CTC3	EC テーブル	2-585
EC-CTC5		2-589
EC-GD3	EC ロッド	2-519
EC-GRB10		2-603
EC-GRB13	EC グリッパー	2-607
EC-GRB8		2-599
EC-GRB10MW		2-809
EC-GRB13□W	EC 防塵防滴仕様	2-813
EC-GRB8MW		2-805
ECM	EtherCAT モーション	8-15
EC-GRBP10		2-615
EC-GRBP13		2-619
EC-GRBP8		2-611
EC-GRC6		2-623
EC-GRC7	EC グリッパー	2-627
EC-GRST3		2-631
EC-GRST6		2-635
EC-GRST7		2-639
EC-GRTR14		2-643
EC-GS4		2-517
EC-GD4		2-523
EC-GD5		2-525
EC-GDB3		2-411
EC-R6_DR6		2-415
EC-R7_DR7		2-419
EC-RP3	EC ロッド	2-507
EC-RP4		2-511
EC-RP5		2-513
EC-RR2		2-423
EC-RR2□R		2-471
EC-RR3_DRR3		2-427
EC-RR4_DRR4		2-433
EC-RR6_DRR6		2-439

# カタログ掲載製品一覧 〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁	型 式	内 容	掲載頁
EC-RR7_DRR7	EC ロッド	2-443	EC-S10	EC スライダー	2-353
EC-RR8		2-447	EC-S10X		2-357
EC-RR10		2-451	EC-S13		2-361
EC-RR6□AH_DRR6□AH		2-455	EC-S13X		2-365
EC-RR6X□AH_DRR6X□AH		2-459	EC-S15		2-369
EC-RR7□AH_DRR7□AH		2-463	EC-S15X		2-373
EC-RR7X□AH_DRR7X□AH		2-467	EC-S18		2-377
EC-RR3□R_DRR3□R		2-475	EC-S18LP		2-381
EC-RR4□R_DRR4□R		2-479	EC-S18X		2-385
EC-RR6□R_DRR6□R		2-483	EC-S18XLP		2-389
EC-RR7□R_DRR7□R	2-487	EC-S18LFR	2-393		
EC-RR8□R	EC ロッド	2-491	EC-S18LFR	2-397	
EC-RR10□R		2-495	EC-S3□CR_DS3□CR	2-687	
EC-RR6□AHR_DRR6□AHR		2-499	EC-S3□ACR/DS3□ACR	2-693	
EC-RR7□AHR_DRR7□AHR		2-503	EC-S4□CR_DS4□CR	2-699	
EC-RTB4		2-647	EC-S4□ACR/DS4□ACR	2-705	
EC-SRG9		2-533	EC-S6□CR_DS6□CR	2-711	
EC-SRGC9		2-529	EC-S6□ACR/DS6□ACR	2-715	
EC-SRG11		2-537	EC-S7□CR_DS7□CR	2-719	
EC-SRG15		2-541	EC-S7□ACR/DS7□ACR	2-723	
EC-S2		EC スライダー	2-133	EC-S8□CR	2-727
EC-S2□R	2-251		EC-S8□ACR	2-731	
EC-S6□D	2-773		EC-S8□AHR	2-755	
EC-S7□D	2-781		EC-S8X□ACR	2-735	
EC-S6□W	2-777		EC-S8X□AHR	2-759	
EC-S7□W	2-785		EC-S6□AHR_DS6□AHR	2-739	
EC-R6□W	EC 防塵防滴仕様		2-789	EC-S6X□AHR/DS6X□AHR	2-743
EC-R7□W			2-793	EC-S7□AHR_DS7□AHR	2-747
EC-RR6□W			2-797	EC-S7X□AHR/DS7X□AHR	2-751
EC-RR7□W			2-801	EC-WS10□CR/DWS10□CR	2-763
EC-RTC9		2-651	EC-WS12□CR/DWS12□CR	2-767	
EC-RTC12		2-655	EC-GDS3	2-663	
EC-RTC18		2-659	EC-ST9	2-671	
EC-SL3		2-129	EC-STC9	2-667	
EC-S3_DS3		2-137	EC-ST11	2-675	
EC-S3□A/DS3□A		2-143	EC-ST15	2-679	
EC-S4_DS4	2-149	EC-ST15ME	2-683		
EC-S4□A/DS4□A	2-155	EC-TC3	2-565		
EC-S6_DS6	2-161	EC-TC4	2-569		
EC-S6□A/DS6□A	2-167	EC-TC5	2-571		
EC-S7_DS7	2-173	EC-TW3	EC テーブル	2-575	
EC-S7□A/DS7□A	2-179	EC-TW4		2-579	
EC-S8	2-185	EC-TW5		2-581	
EC-S8□A	2-191	EC-T3		2-561	
EC-S8X□A	2-197	ECW-CVNWL-CB-ACR		インターフェイスボックス	2-842
EC-S6□AH_DS6□AH	2-201	EC-WER1		EC ワイヤーシリンダー	2-403
EC-S6X□AH/DS6X□AH	2-207	EC-WEGR2		2-595	
EC-S7□AH_DS7□AH	2-211	EP		EtherNet/IP	8-15
EC-S7X□AH/DS7X□AH	2-217	ERC2-MU□		2-1238	
EC-S8□AH	2-221	ERC3-MURA□□□□		モーター	1-238
EC-S8□AHR	2-331	ERC3-MUSA□□□□	2-1237		
EC-S8X□AH	2-227	ES	外付けストッパー	2-820	
EC-S8X□AHR	2-337	ESD-R-25	リングコア	8-341, 8-363, 8-378	
EC-WS10_DWS10	2-231	ET5/ET6	ケーブルベアオプション	3-604, 3-611	
EC-WS12_DWS12	2-235	ET7/ET8	3-604, 3-611		
EC-B6S_B6SU_DB6S_DB6SU	EC スライダー	2-239	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
EC-B7S_B7SU_DB7S_DB7SU		2-243			
EC-B8S/B8SU		2-247			
EC-S3□R_DS3□R		2-255			
EC-S3□AR/DS3□AR		2-259			
EC-S4□R_DS4□R		2-263			
EC-S4□AR/DS4□AR		2-267			
EC-S6□R_DS6□R		2-271			
EC-S6□AR/DS6□AR		2-277			
EC-S7□R_DS7□R		2-283			
EC-S7□AR/DS7□AR	2-289				
EC-S8□R	2-295				
EC-S8□AR	2-301				
EC-S8X□AR	2-307				
EC-S6□AHR_DS6□AHR	2-311				
EC-S6X□AHR/DS6X□AHR	2-317				
EC-S7□AHR_DS7□AHR	2-321				
EC-S7X□AHR/DS7X□AHR	2-327				
EC-WS10□R/DWS10□R	2-341				
EC-WS12□R/DWS12□R	2-345				
EC-B8SS/B8SSU	2-349				

型式	内容	掲載頁	
<b>G</b>			
G1	指定グリース塗布仕様	2-828, 3-605, 4-593, 7-728	
G3/G4	指定グリース塗布仕様	3-605, 4-593, 7-409, 7-728	
G5		2-828	
GE	食品用グリース指定	7-728	
GRP-1	グリップベルト	8-401	
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	6-121	
GRS-MIG		6-121	
GRS-RCH-M		6-334	
GRS-RCH-S	ゴムカバー取付け	6-334	
GRS-RSL-M		6-334	
GRS-RSL-S		6-334	
GRS-S1N-M	センサー	6-334	
GRS-S1N-S		6-334	
GRS-S1P-M		6-334	
GRS-S1P-S		6-334	
GRS-S2N-M		6-334	
GRS-S2N-S		6-334	
GRS-S2P-M		6-334	
GRS-S2P-S		6-334	
GRS-SEG		GRS ソレノイドグリッパ	6-117
GRS-SIG			6-117
GS2/GS3/GS4	ガイド取付け方向	4-593	
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)	2-828	
<b>H</b>			
H1/H2	Y軸取付け高さ位置変更	5-686	
HA	高加減速対応	3-605, 4-593	
HF3030C-SZA	ノイズフィルター	8-341	
HFL/HFR	本体取付けブラケット(天吊り仕様)	7-728	
HLA	高可搬質量設定	3-605	
HPR	高精度仕様	3-605, 7-409	
HS	原点確認センサー	3-605, 4-593, 7-728	
HSL/HSR		3-605, 4-593, 7-409	
<b>I</b>			
IA	IAネット	5-680, 8-15 8-139, 8-177, 8-354, 8-371, 8-386	
IA-101-N		8-386	
IA-101-TTA-USB		5-690	
IA-101-X-MW		5-690, 8-139, 8-371, 8-386	
IA-101-X-MW-JS		8-139, 8-177, 8-327	
IA-101-X-USBMW		5-690, 8-363, 8-371, 8-378, 8-386	
IA-101-X-USBMW-JS		8-140, 8-177, 8-327, 8-354	
IA-101-X-USBS		8-327	
IA-101-XA-MW	パソコン専用ティーチングソフト	5-690, 8-140, 8-177, 8-327, 8-387	
IA-101-XA-USBMW-JS		8-140, 8-177, 8-328, 8-354	
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	6-329, 8-283, 8-355	
IA-CV-USB	USB変換アダプター	5-690, 8-386	
IA-LB-TGS	TPアダプター	8-29, 8-402	
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	

型式	内容	掲載頁
ICSB2/ICSPB2-BC□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合わせ	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	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-GI□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□		5-437
HS3M		5-439
ICSB3/ICSPB3-B1N□		5-397
MS3M		5-399
ICSB3/ICSPB3-B2N□HB3		5-441
ICSB3/ICSPB3-B2N□MB3		5-443
ICSB3/ICSPB3-B2N□		5-339
HS3M		5-341
ICSB3/ICSPB3-B2N□		5-343
MS3M		5-345
ICSB3/ICSPB3-BA□MB1		5-347
ICSB3/ICSPB3-BB□HB1		5-349
ICSB3/ICSPB3-BB□MB2	5-351	
ICSB3/ICSPB3-BC□HB1	5-353	
ICSB3/ICSPB3-BC□MB3	5-361	
ICSB3/ICSPB3-BE□HB1	5-363	
ICSB3/ICSPB3-BE□HB2	5-363	

# カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型式	内容	掲載頁	型式	内容	掲載頁
ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□		5-365	ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H		5-491
ICSB3/ICSPB3-BP□HB3□		5-373	ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□		5-517
ICSB3/ICSPB3-BP□HB4H		5-375	ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M		5-519
ICSB3/ICSPB3-BP□MB3M		5-377	ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L		5-493
ICSB3/ICSPB3-BP□MB4M		5-379	ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□		5-495
ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H		5-389	ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□		5-497
ICSB3/ICSPB3-BM□MB4M		5-391	ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□		5-521
ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□		5-355	ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□		5-523
ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□		5-357	ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-525
ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□		5-359	ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L		5-527
ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□		5-367	ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L		5-499
ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□		5-369	ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□		5-501
ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□		5-371	ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□		5-503
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB3□		5-381	ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□		5-529
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB4H		5-383	ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□		5-531
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB3M		5-385	ICSB3/ICSPB3-Z3C□		5-445
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB4M		5-387	ICSB3/ICSPB3-Z3G□		5-447
ICSB3/ICSPB3-BA□MS1□		5-401	ICSB4/ICSPB4-BB□HZRS		5-535
ICSB3/ICSPB3-BB□HS1□		5-403	ICSB4/ICSPB4-BE□HZRM		5-537
ICSB3/ICSPB3-BB□MS1□		5-405	ICSB4/ICSPB4-B3N1H	ICSB4/ICSPB4 単軸ロボット 4軸組合わせ	5-539
ICSB3/ICSPB3-BC□HS1□		5-407	ICSB4/ICSPB4-B3N1M		5-541
ICSB3/ICSPB3-BC□HS3M		5-409	ICSB4/ICSPB4-B4N1H		5-543
ICSB3/ICSPB3-BC□MS3M		5-411	ICSB4/ICSPB4-B4N1M		5-545
ICSB3/ICSPB3-BE□HS1□		5-417	ICSB6/ICSPB6-B3N1HB3□		5-547
ICSB3/ICSPB3-BE□HS3M		5-419	ICSB6/ICSPB6-B3N1MB3□		5-549
ICSB3/ICSPB3-BP□HS4□		5-425	ICSB6/ICSPB6-B4N1HB3□		5-551
ICSB3/ICSPB3-BP□MS4□		5-427	ICSB6/ICSPB6-B4N1MB3□	ICSB6/ICSPB6 単軸ロボット 6軸組合わせ	5-553
ICSB3/ICSPB3-BM□HS4H		5-433	ICSB6/ICSPB6-B3N1HS3M		5-555
ICSB3/ICSPB3-BM□MS4M		5-435	ICSB6/ICSPB6-B3N1MS3M		5-557
ICSB3/ICSPB3-BD□HS1□		5-413	ICSB6/ICSPB6-B4N1HS3M		5-559
ICSB3/ICSPB3-BD□HS3M		5-415	ICSB6/ICSPB6-B4N1MS3M		5-561
ICSB3/ICSPB3-BF□HS1□		5-421	IFA-SA□□-100	IFA スライダータイプ	3-585
ICSB3/ICSPB3-BF□HS3M		5-423	IFA-MA□□-200		3-591
ICSB3/ICSPB3-BQ□HS4□		5-429	IFA-MA□□-400		3-597
ICSB3/ICSPB3-BQ□MS4□		5-431	IK2-P6XBB1□□S		5-77
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB1□		5-449	IK2-P6XBB2□□S		5-79
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB2□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-451	IK2-P6XBB3□□S		5-81
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB3□		5-453	IK2-P6XBC1□□S		5-71
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS1□		5-461	IK2-P6XBC2□□S		5-73
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS2L		5-463	IK2-P6XBC3□□S		5-75
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS3M		5-465	IK2-P6XBD1□□S		5-65
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB1□		5-455	IK2-P6XBD2□□S		5-67
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB2□		5-457	IK2-P6XBD3□□S		5-69
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB3□		5-459	IK2-P6XBE1□□S		5-89
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS1□		5-467	IK2-P6XBE2□□S		5-91
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L		5-469	IK2-P6XBE3□□S		5-93
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS3M		5-471	IK2-P6XBF1□□S		5-83
ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□		5-473	IK2-P6XBF2□□S		5-85
ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□		5-505	IK2-P6XBF3□□S		5-87
ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□		5-475	IK2-P6YBB1□□S	IK2 ロボシリンダー 2軸組合わせ	5-107
ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□		5-507	IK2-P6YBB2□□S		5-109
ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□		5-477	IK2-P6YBB3□□S		5-111
ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□		5-479	IK2-P6YBC1□□S		5-101
ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H		5-481	IK2-P6YBC2□□S		5-103
ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□		5-509	IK2-P6YBC3□□S		5-105
ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M		5-511	IK2-P6YBD1□□S		5-95
ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L		5-483	IK2-P6YBD2□□S		5-97
ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M		5-485	IK2-P6YBD3□□S		5-99
ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□		5-513	IK2-P6YBG1□□S		5-125
ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M		5-515	IK2-P6YBG2□□S		5-127
ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□		5-487	IK2-P6YBG3□□S		5-130
ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□		5-489	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

型式	内容	掲載頁	
IK3-P6BBE2□□S	IK3 ロボシリンダー 3軸組合せ	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	
ISB/ISPB-LXL-200	ISB/ISPB スライダータイプ	3-443	
ISB/ISPB-LXL-400		3-447	
ISB/ISPB-LXM-200		3-435	
ISB/ISPB-LXM-400		3-439	
ISB/ISPB-LXM-200		3-451	
ISB/ISPB-LXM-400		3-455	
ISB/ISPB-LXUWX-200		3-459	
ISB/ISPB-LXUWX-400		3-463	
ISB/ISPB-MXL-100		3-415	
ISB/ISPB-MXL-200		3-419	
ISB/ISPB-MXM-100		3-403	
ISB/ISPB-MXM-200		3-407	
ISB/ISPB-MXM-200		3-427	
ISB/ISPB-SXL-60		3-395	
ISB/ISPB-SXM-60		3-387	
ISB/ISPB-WXM-750		3-467	
ISB/ISPB-WXM-750	3-471		
ISB-MXL-400	ISB スライダータイプ(3倍リード)	3-423	
ISB-MXM-400		3-411	
ISB-MXM-400		3-431	
ISB-SXL-100		3-399	
ISB-SXM-100		3-391	
ISDACR/ISPDACR-W-600		ISDACR/ISPDACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-237
ISDACR/ISPDACR-W-750			7-241
ISDACR/ISPDACR-WX-600			7-245
ISDACR/ISPDACR-WX-750			7-249
ISDB/ISPDB-L-200			3-505
ISDB/ISPDB-L-400	3-509		
ISDB/ISPDB-LX-200	3-513		
ISDB/ISPDB-LX-400	3-517		
ISDB/ISPDB-M-100	3-485		
ISDB/ISPDB-M-200	3-489		
ISDB/ISPDB-MX-200	3-497		
ISDB/ISPDB-S-60	3-477		
ISDB-M-400	ISDB スライダータイプ(3倍リード)	3-493	
ISDB-MX-400		3-501	
ISDB-S-100		3-481	
ISDBCR/ISPDBCR-L-□□□-ESD		7-231	
ISDBCR/ISPDBCR-L-200	ISDBCR/ISPDBCR クリーン仕様 スライダータイプ	7-207	
ISDBCR/ISPDBCR-L-400		7-211	
ISDBCR/ISPDBCR-LX-200		7-215	
ISDBCR/ISPDBCR-LX-400		7-219	
ISDBCR/ISPDBCR-M-□□□-ESD		7-227	
ISDBCR/ISPDBCR-M-100		7-195	
ISDBCR/ISPDBCR-M-200		7-199	
ISDBCR/ISPDBCR-MX-200		7-203	
ISDBCR/ISPDBCR-S		7-191	
ISDBCR/ISPDBCR-S-□□□-ESD		7-223	
ISWA/ISPWA-L-200	ISWA/ISPWA 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-447	
ISWA/ISPWA-L-400		7-451	
ISWA/ISPWA-M-100		7-439	
ISWA/ISPWA-M-200		7-443	
ISWA/ISPWA-S		7-435	
IX-FL-1	フランジ	5-865, 7-414	
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	7-735	
IXA-3NNN1805/4NNN1805	IXA スカラロボット	5-791	
IXA-3NNN3015/4NNN3015		5-795	
IXA-3NNN45□□/4NNN45□□		5-799	

型式	内容	掲載頁	
IXA-3NNN60□□/4NNN60□□	IXA スカラロボット	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	7-389	
IXA-4NSC45□□		7-393	
IXA-4NSC60□□		7-399	
IXA-4NSW3015		7-687	
IXA-4NSW4518/4NSW4533		7-691	
IXA-4NSW6018/4NSW6033		7-697	
IXA-4NSW8020/4NSW8040		7-703	
IXA-4NSW10020/4NSW10040		7-709	
IXA-4NHW12040		7-715	
IXA-PFL-EW-1		フランジ(IXA用)	5-865
IXA-PFL-RW-1	ステー(IXA用)	5-865	
IXA-SST-ZW-1/2		5-866	
IXA-TST-ZW-1/2	IXP クリーン仕様 パワーコンスカラ	5-866	
IXA-SVP-1		ソレノイドバルブセット	5-866
IXP-3C3515/4C3515		7-365	
IXP-3C4515/4C4515		7-371	
IXP-3C5520/4C5520		7-377	
IXP-3C6520/4C6520		7-383	
IXP-3N1808/4N1808		5-747	
IXP-3N2508/4N2508		5-751	
IXP-3N3515/3N3510/4N3515		5-757	
IXP-3N4515/3N4510/4N4515		IXP パワーコンスカラ	5-765
IXP-3N5520/3N5515/4N5520	5-773		
IXP-3N6520/3N6515/4N6520	IXP 防塵防滴仕様 パワーコンスカラ	5-781	
IXP-3W3515/4W3515		7-665	
IXP-3W4515/4W4515		7-671	
IXP-3W5520/4W5520		7-677	
IXP-3W6520/4W6520		7-681	
IXP-FL-1	フランジ(IXP用)	5-864	
IXP-FL-2/3		5-864, 7-414, 7-736	

## J

JG-IXA1/2/4	アブソリュートリセット用ジグ	5-864
JG-WUM		6-332
JG-WUS		6-332
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	6-332
K1/K3	コネクタケーブル取出し方向変更	4-594, 7-409, 7-728
K2		4-594
KFA	先端アダプター(キー溝)	4-594, 7-729
KWD-UJ-2MBS	AC電源ケーブル(AC100V用)	2-914, 8-414

## L

L	原点リミットスイッチ(標準)	3-606, 3-690, 5-565, 6-332, 7-409
LA	省電力対応	3-606, 4-594, 7-409, 7-729
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)	3-606, 5-565, 7-409
LM/LLM	シンク動作時マスター軸指定	3-606, 7-409
LSA-S10HM		3-651
LSA-S10HS	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-647
LSA-S10SM		3-643

# 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
LSA-S10SS		3-639
LSA-S6SM		3-619
LSA-S6SS		3-615
LSA-S8HM		3-635
LSA-S8HS		3-631
LSA-S8SM		3-627
LSA-S8SS		3-623
LSA-W21HM		3-685
LSA-W21HS	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-683
LSA-W21SM		3-681
LSA-W21SS		3-679
LSAS-N10SM		3-659
LSAS-N10SS		3-655
LSAS-N15HM		3-675
LSAS-N15HS		3-671
LSAS-N15SM		3-667
LSAS-N15SS		3-663

M		
MD	防錆皮膜処理	3-606
MF	3ポジション切替仕様	2-829
MJF	フィンガーアタッチメント取付けジグ	2-829, 6-333
ML	MECHATROLINK I/II	8-15
ML/MR	モーター折返し方向	2-832, 3-606, 4-594, 5-686, 6-111, 6-333
ML3	MECHATROLINK III	8-15, 8-82
MLE/MLS/MRE/MRS	ケーブル取出し方向変更	3-606
MOB/MOL/MOR/MOT	モーター取付け方向変更	2-832
MSEL-ABB	アプ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	8-396
ML/MR/ MT	モーター折返し方向	4-594, 6-111, 6-333, 7-729
MT□/MR□/ML□	モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	4-595, 6-111

N		
NAC-10-472	ノイズフィルター	2-861, 8-97, 8-141, 8-167, 8-265
NBH-20-432	ノイズフィルター	8-378
NCO	カバーなし仕様	3-607
NFA	先端アダプター(離ねじ)	2-832, 4-595, 7-729
NJ	ナックルジョイント	2-833, 4-596
NJPB	ナックルジョイント+揺動受け金具	2-834
NM	原点逆仕様	2-835, 3-607, 4-597, 5-565, 5-686, 6-334, 7-410, 7-730
NSA-LXMM		3-541
NSA-LXMS		3-535
NSA-LXMXS		3-547
NSA-LXMXM		3-553
NSA-MXMM	NSA スライダータイプ	3-529
NSA-MXMS		3-523
NSA-WXMM		3-565
NSA-WXMS		3-559
NSA-WXMXS		3-571
NSA-WXMXM		3-577
NT3/NT4	標準ケーブルベアなし	3-607, 3-611
NTB/NTBL/NTBR	Tスロットナットバー	4-597, 7-731

O		
OS	操作部脱着可能仕様	5-686

P		
PCON-CB/CGB/CFB/CGFB		8-195
PCON-CBP/CGBP	コントローラー	8-211
PCON-CYB/PLB/POB		8-221
PN	PNP仕様	2-835, 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	8-362, 8-376
PRT	PROFINET	8-15
PSA-200-□	モーター駆動用DC電源	2-861, 8-97, 8-141, 8-167
PSA-24/24L	DC24V電源	8-96, 8-178, 8-282, 8-391
PSA-FU	PSA-24L 交換用ファンユニット	2-897
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	2-836, 4-599
QRPB	クレビス金具+揺動受け金具	2-837

R		
RCA-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-588, 4-589
RCA-FLR-□	フランジ(後)	4-589
RCA-NJ-RA□	ナックルジョイント	4-597
RCA-QR-RA□	クレビス金具	4-600
RCA-RA3C		4-265
RCA-RA3R	RCA ロッドタイプ	4-273
RCA-RA4C		4-269
RCA-RA4R		4-275
RCA-RP-RA□	背面取付けプレート	4-600
RCA-SA4C		3-265
RCA-SA4R		3-277
RCA-SA5C	RCA スライダータイプ	3-269
RCA-SA5R		3-281
RCA-SA6C		3-273
RCA-SA6R		3-285
RCA-TRF-□	トラニオン金具	4-601
RCA-TRR-□		4-601
RCA2-GD3NA		4-239
RCA2-GD4NA	RCA2 ロッドタイプ	4-255
RCA2-GS3NA		4-235
RCA2-GS4NA		4-251
RCA2-MU□	RCA2交換用モーター	1-238
RCA2-RN3NA		4-231
RCA2-RN4NA		4-247
RCA2-RP3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-233
RCA2-RP4NA		4-249
RCA2-SD3NA		4-243
RCA2-SD4NA		4-259
RCA2-TCA3NA		4-515
RCA2-TCA4NA		4-521
RCA2-TFA3NA	RCA2 テーブルタイプ	4-519
RCA2-TFA4NA		4-525
RCA2-TWA3NA		4-517
RCA2-TWA4NA		4-523
RCA2CR-GD3NB		7-263
RCA2CR-GD4NB		7-279
RCA2CR-GS3NB		7-259
RCA2CR-GS4NB		7-275
RCA2CR-RN3NB	RCA2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-255
RCA2CR-RN4NB		7-271
RCA2CR-RP3NB		7-257
RCA2CR-RP4NB		7-273
RCA2CR-SD3NB		7-267
RCA2CR-SD4NB		7-283
RCA2W-GD3NB		7-567
RCA2W-GD4NB		7-583
RCA2W-GS3NB		7-563
RCA2W-GS4NB		7-579
RCA2W-RN3NB	RCA2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-559
RCA2W-RN4NB		7-575
RCA2W-RP3NB		7-561
RCA2W-RP4NB		7-577
RCA2W-SD3NB		7-571
RCA2W-SD4NB		7-587
RCB-110-RA13-0	プレーキボックス	1-298, 4-366, 6-98, 8-283, 8-355
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, 8-402
RCB-P6PLC	PLC接続ユニット(RCP6S用)	8-188
RCD-GRSNA	RCD グリッパタイプ	6-127
RCD-RA1 DA	RCD ロッドタイプ	4-227
RCH/RSL	ゴムカバー取付け	2-837, 6-334
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		8-87, 8-99, 8-132, 8-143
RCON-ABU-P	簡易アプソユニット(R-unit用)	8-87, 8-99, 8-132, 8-143



型式	内容	掲載頁	型式	内容	掲載頁
RCON-AC-1		8-84, 8-129	RCP2W-GRM		7-619
RCON-AC-2	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129	RCP2W-GRS	RCP2W 防塵防滴仕様 グリッパタイプ	7-615
RCON-DC-1		8-84, 8-129	RCP2W-GRSS		7-611
RCON-DC-2		8-84, 8-129	RCP2W-RTB/RTBL		7-639
RCON-EC-4	EC接続ユニット	2-890, 8-85, 8-130, 8-163	RCP2W-RTBB/RTBBL	RCP2W 防塵防滴仕様 ロータリータイプ	7-643
RCON-EXT		8-86, 8-100, 8-131, 8-144	RCP2W-RTBS/RTBSL		7-635
RCON-EXT-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用)	8-86, 8-100, 8-131, 8-144	RCP2W-RTC/RTCL		7-651
RCON-EXT-TR	ターミナルコネクタ	8-100, 8-144	RCP2W-RTCB/RTCBL	RCP2W 防塵防滴仕様 ロータリータイプ	7-655
RCON-FU	ファンユニット(R-unit用)	8-99, 8-143, 8-179	RCP2W-RTCS/RTCSL		7-647
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	RCP3-MU□	モーター	1-232
RCON-GW/GWG-CC		8-79	RCP3-RA2AC		4-195
RCON-GW/GWG-CIE		8-80	RCP3-RA2AR	RCP3 ロッドタイプ	4-203
RCON-GW/GWG-DV		8-79	RCP3-RA2BC		4-199
RCON-GW/GWG-EC		8-81	RCP3-RA2BR		4-207
RCON-GW/GWG-ECM		8-81	RCP3-SA2AC		3-215
RCON-GW/GWG-EP	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-81	RCP3-SA2AR		3-239
RCON-GW/GWG-ML3		8-82	RCP3-SA2BC		3-219
RCON-GW/GWG-PR		8-80	RCP3-SA2BR		3-243
RCON-GW/GWG-PRT		8-82	RCP3-SA3C		3-223
RCON-GW/GWG-SSN		8-83	RCP3-SA3R	RCP3 スライダータイプ	3-247
RCON-GW/GWG-TSN		8-80	RCP3-SA4C		3-227
RCON-GW/GWG-N-EP		8-83	RCP3-SA4R		3-251
RCON-GW-TR	ターミナルユニット(R-unit用)	8-87, 8-132	RCP3-SA5C		3-231
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	RCP3-SA5R		3-255
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	RCP3-SA6C		3-235
RCON-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用 PIOユニット)	8-86, 8-131	RCP3-SA6R		3-259
RCON-PC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129	RCP3-TA3C		4-473
RCON-PC-2		8-84, 8-129	RCP3-TA3R		4-493
RCON-PCF-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129	RCP3-TA4C		4-477
RCON-PS2-3	電源ユニット (R-unit用 200V電源ユニット)	8-85, 8-130	RCP3-TA4R		4-497
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	RCP3-TA5C	RCP3 テーブルタイプ	4-481
RCP2-FB-□	フランジブラケット	6-331, 7-408, 7-723	RCP3-TA5R		4-501
RCP2-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-588, 4-589	RCP3-TA6C		4-485
RCP2-FT-□	フット金具	4-591	RCP3-TA6R		4-505
RCP2-GR3LM		6-209	RCP3-TA7C		4-489
RCP2-GR3LS		6-207	RCP3-TA7R		4-509
RCP2-GR3SM		6-193	RCP4-FL-□	フランジ(前)	4-588
RCP2-GR3SS		6-189	RCP4-GRLL		6-203
RCP2-GRHB		6-181	RCP4-GRLM		6-201
RCP2-GRHM	RCP2 グリッパタイプ	6-177	RCP4-GRLW	RCP4 グリッパタイプ	6-205
RCP2-GRLS		6-199	RCP4-GRSLL		6-157
RCP2-GRM		6-173	RCP4-GRSML		6-153
RCP2-GRS		6-169	RCP4-GRSWL		6-161
RCP2-GRSS		6-165	RCP4-MURA□/MUSA□	モーター	1-186, 1-231
RCP2-GRST		6-185	RCP4-RA3C		4-177
RCP2-RTB/RTBL		6-219	RCP4-RA3R	RCP4 ロッドタイプ	4-185
RCP2-RTBB/RTBBL		6-223	RCP4-RA5C		4-181
RCP2-RTBS/RTBSL	RCP2 ロータリータイプ	6-215	RCP4-RA5R		4-189
RCP2-RTC/RTCL		6-231	RCP4-SA3C		3-197
RCP2-RTCB/RTCBL		6-235	RCP4-SA3R	RCP4 スライダータイプ	3-205
RCP2-RTCS/RTCSL		6-227	RCP4-SA5C		3-201
RCP2-SA-□	シャフトアダプター	6-335, 7-410, 7-732	RCP4-SA5R		3-209
RCP2-SB-□	シャフトブラケット	6-336, 7-411, 7-733	RCP4-ST	RCP4 ストップシリンダー	6-287
RCP2-SRA4R		4-213	RCP4-ST4525E		6-289
RCP2-SRGD4R	RCP2 ロッドタイプ	4-221	RCP4CR-SA3C	RCP4CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-139
RCP2-SRGS4R		4-217	RCP4CR-SA5C		7-143
RCP2-TA-□	テーブルアダプター	6-337, 7-412, 7-734	RCP4W-SA5C	RCP4W 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-421
RCP2CR-GR3SM		7-325	RCP4W-SA6C		7-425
RCP2CR-GR3SS		7-321	RCP4W-SA7C		7-429
RCP2CR-GRLS	RCP2CR クリーン仕様 グリッパタイプ	7-319	RCP5-BA4/BA4U		3-183
RCP2CR-GRM		7-315	RCP5-BA6/BA6U	RCP5 ベルトタイプ	3-187
RCP2CR-GRS		7-311	RCP5-BA7/BA7U		3-191
RCP2CR-GRSS		7-307	RCP5-FL-□	フランジ(前)	4-588
RCP2CR-RTB/RTBL		7-335	RCP5-RA10C	RCP5 ロッドタイプ	4-167
RCP2CR-RTBB/RTBBL		7-339	RCP5-RA10R		4-171
RCP2CR-RTBS/RTBSL	RCP2CR クリーン仕様 ロータリータイプ	7-331	RCP5W-FL-□	フランジ(前)	7-724
RCP2CR-RTC/RTCL		7-347	RCP5W-RA10C	RCP5W 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-553
RCP2CR-RTCB/RTCBL		7-351	RCP6-HSA6C		3-85
RCP2CR-RTCS/RTCSL		7-343	RCP6-HSA6R		3-145
RCP2W-GR3SM		7-629	RCP6-HSA6XC		3-91
RCP2W-GR3SS	RCP2W 防塵防滴仕様 グリッパタイプ	7-625	RCP6-HSA6XR	RCP6 スライダータイプ	3-151
RCP2W-GRLS		7-623	RCP6-HSA7C		3-95
			RCP6-HSA7R		3-155
			RCP6-HSA7XC		3-101
			RCP6-HSA7XR		3-161
			RCP6/RCP6S-GRST6C		6-137
			RCP6/RCP6S-GRST6R	RCP6/RCP6S ロングストロークグリッパ	6-145
			RCP6/RCP6S-GRST7C		6-141
			RCP6/RCP6S-GRST7R		6-149
			RCP6/RCP6S-RA4C		4-69
			RCP6/RCP6S-RA4R	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	4-117
			RCP6/RCP6S-RA6C		4-73

# カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁	型 式	内 容	掲載頁
RCP6/RCP6S-RA6R		4-121	RCP6W/RCP6SW-WRA14C		7-497
RCP6/RCP6S-RA7C		4-77	RCP6W/RCP6SW-WRA14R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-545
RCP6/RCP6S-RA7R	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	4-125	RCP6W/RCP6SW-WRA16C		7-501
RCP6/RCP6S-RA8C		4-81	RCP6W/RCP6SW-WRA16R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-549
RCP6/RCP6S-RA8R		4-129	RCP6-FFA-RA□	先端アダプター(フランジ)	4-586
RCP6/RCP6S-RAA4C	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-85	RCP6-FL-□	フランジ(前)	4-587, 4-588
RCP6/RCP6S-RAA4R		4-133	RCP6-FT-□	フート金具	4-590, 4-591
RCP6/RCP6S-RAA6C		4-89	RCP6-GRT7A	RCP6 グリップタイプ	6-129
RCP6/RCP6S-RAA6R		4-137	RCP6-GRT7B		6-133
RCP6/RCP6S-RAA7C	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-93	RCP6-KFA-RA□	先端アダプター(キー溝)	4-594
RCP6/RCP6S-RAA7R		4-141	RCP6-MJF-GRST□	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-333
RCP6/RCP6S-RAA8C		4-97	RCP6-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	4-595, 4-596
RCP6/RCP6S-RAA8R		4-145	RCP6-NJ-RA□R	ナックルジョイント	4-596, 4-597
RCP6/RCP6S-SA4C		3-61	RCP6-NTB-□	Tスロットナットバー	4-597, 4-598
RCP6/RCP6S-SA4R		3-121	RCP6-QR-RA□R	クレビス金具	4-599
RCP6/RCP6S-SA6C		3-67	RCP6-RAA4R(パルスプレス仕様)		6-63
RCP6/RCP6S-SA6R	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-127	RCP6-RAA6R(パルスプレス仕様)	RCP6 サーボプレス・パルスプレス	6-67
RCP6/RCP6S-SA7C		3-73	RCP6-RAA7R(パルスプレス仕様)		6-71
RCP6/RCP6S-SA7R		3-133	RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI		6-315
RCP6/RCP6S-SA8C		3-79	RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI	RCP6 ロータリーチャック	6-311
RCP6/RCP6S-SA8R		3-139	RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI		6-307
RCP6/RCP6S-TA4C		4-427, 4-423	RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI		6-303
RCP6/RCP6S-TA4R		4-451, 4-447	RCP6-RTFML	RCP6 中空ロータリー	6-239
RCP6/RCP6S-TA6C	RCP6/RCP6S テーブルタイプ	4-435, 4-431	RCP6-SS-GRST7	スライダースペーサー	6-336
RCP6/RCP6S-TA6R		4-459, 4-455	RCP6-SS-SA□		3-608
RCP6/RCP6S-TA7C		4-443, 4-439	RCP6S	コントローラー内蔵型アクチュエーター	8-181
RCP6/RCP6S-TA7R		4-467, 4-463	RCP6W-FFA-RA□	先端アダプター(フランジ)	7-723
RCP6/RCP6S-WRA10C		4-101	RCP6W-FL-□	フランジ(前)	7-724
RCP6/RCP6S-WRA10R		4-149	RCP6W-FT-□	フート金具	7-726
RCP6/RCP6S-WRA12C		4-105	RCP6W-KFA-RA□	先端アダプター(キー溝)	7-729
RCP6/RCP6S-WRA12R	RCP6/RCP6S ワイドロッドタイプ	4-153	RCP6W-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	7-729
RCP6/RCP6S-WRA14C		4-109	RCP6W-NTB-□	Tスロットナットバー	7-731
RCP6/RCP6S-WRA14R		4-157	RCS2-FL-□	フランジ(前)	4-588, 4-589
RCP6/RCP6S-WRA16C		4-113	RCS2-FT-□	フート金具	4-592, 6-110
RCP6/RCP6S-WRA16R		4-161	RCS2-GD5N		4-385
RCP6/RCP6S-WSA10C		3-105	RCS2-GS5N	RCS2 ロッドタイプ	4-381
RCP6/RCP6S-WSA10R		3-165	RCS2-RA13R	RCS2 ロッドタイプ サーボプレス	4-363
RCP6/RCP6S-WSA12C		3-109	RCS2-RA5C		6-95
RCP6/RCP6S-WSA12R	RCP6/RCP6S ワイドスライダータイプ	3-169	RCS2-RA5R		4-393
RCP6/RCP6S-WSA14C		3-113	RCS2-RGD5C	RCS2 ロッドタイプ	4-401
RCP6/RCP6S-WSA14R		3-173	RCS2-RGS5C		4-411
RCP6/RCP6S-WSA16C		3-117	RCS2-RN5N		4-403
RCP6/RCP6S-WSA16R		3-177	RCS2-RP5N		4-377
RCP6CR-HSA6C		7-103	RCS2-RP5N		4-379
RCP6CR-HSA7C	RCP6	7-113	RCS2-RTC10L		6-249
RCP6CR-HSA6XC	クリーン仕様 スライダータイプ	7-109	RCS2-RTC12L	RCS2 ロータリータイプ	6-253
RCP6CR-HSA7XC		7-119	RCS2-RTC8L/RTC8HL		6-245
RCP6CR/RCP6SCR-SA4C		7-87	RCS2-SD5N		4-389
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C	RCP6/RCP6S	7-91	RCS2-SRA7BD	RCS2 ロッドタイプ	4-397
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-95	RCS2-SRGD7BD		4-415
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C		7-99	RCS2-SRGS7BD		4-407
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C		7-123	RCS2-TCA5N	RCS2 テーブルタイプ	4-579
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C	RCP6/RCP6S	7-127	RCS2-TFA5N		4-583
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C	クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-131	RCS2-TWA5N		4-581
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C		7-135	RCS2CR-GD5NB		7-297
RCP6W/RCP6SW-RA4C		7-457	RCS2CR-GS5NB	RCS2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-289
RCP6W/RCP6SW-RA4R		7-505	RCS2CR-RN5NB		7-291
RCP6W/RCP6SW-RA6C		7-461	RCS2CR-RP5NB		7-301
RCP6W/RCP6SW-RA6R	RCP6/RCP6S	7-509	RCS2W-GD5NB		7-601
RCP6W/RCP6SW-RA7C	防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-465	RCS2W-GS5NB		7-597
RCP6W/RCP6SW-RA7R		7-513	RCS2W-RN5NB	RCS2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-593
RCP6W/RCP6SW-RA8C		7-469	RCS2W-RP5NB		7-595
RCP6W/RCP6SW-RA8R		7-517	RCS3/RCS3P-SA8C		7-605
RCP6W/RCP6SW-RAA4C		7-473	RCS3/RCS3P-SA8R		3-365
RCP6W/RCP6SW-RAA4R		7-521	RCS3/RCS3P-SS8C	RCS3 スライダータイプ	3-377
RCP6W/RCP6SW-RAA6C		7-477	RCS3/RCS3P-SS8R		3-369
RCP6W/RCP6SW-RAA6R	RCP6/RCP6S	7-525	RCS3-CT8C		3-381
RCP6W/RCP6SW-RAA7C	防塵防滴仕様 ラジアルシリンダー	7-481	RCS3-FT-□	フート金具	6-109, 6-110
RCP6W/RCP6SW-RAA7R		7-529	RCS3-MU□	モーター	1-194, 1-242, 1-243
RCP6W/RCP6SW-RAA8C		7-485	RCS3-RA10R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-91
RCP6W/RCP6SW-RAA8R		7-533			
RCP6W/RCP6SW-WRA10C		7-489			
RCP6W/RCP6SW-WRA10R	RCP6/RCP6S	7-537			
RCP6W/RCP6SW-WRA12C	防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-493			
RCP6W/RCP6SW-WRA12R		7-541			

型式	内容	掲載頁
RCS3-RA15R	RCS3 ロッドタイプ	4-367
	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-99
	RCS3 ロッドタイプ	4-371
RCS3-RA20R		6-103
RCS3-RA4R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-75
RCS3-RA6R		6-79
RCS3-RA7R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-83
RCS3-RA8R		6-87
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	RCS3CR	7-181
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-185
RCS3CR-MU8□	モーター	1-243, 1-244
RCS4-FT-□	フット金具	4-591
RCS4-RA4C		4-281
RCS4-RA4R	RCS4 ロッドタイプ	4-321
RCS4-RA6C		4-283
RCS4-RA6R		4-323
RCS4-RA7C		4-285
RCS4-RA7R	RCS4 ロッドタイプ	4-325
RCS4-RA8C		4-287
RCS4-RA8R		4-327
RCS4-RAA4C		4-289
RCS4-RAA4R		4-329
RCS4-RAA6C		4-293
RCS4-RAA6R	RCS4 ラジアルシリンダー	4-333
RCS4-RAA7C		4-297
RCS4-RAA7R		4-337
RCS4-RAA8C		4-301
RCS4-RAA8R		4-341
RCS4-SA4C		3-291
RCS4-SA4R		3-331
RCS4-SA6C		3-295
RCS4-SA6R		3-335
RCS4-SA7C	RCS4 スライダータイプ	3-299
RCS4-SA7R		3-339
RCS4-SA8C		3-303
RCS4-SA8R		3-343
RCS4-HSA6C		3-307
RCS4-HSA7C		3-311
RCS4-SS-SA□	スライダースペーサー	3-608
RCS4-TA4C		4-529, 4-533
RCS4-TA4R		4-553, 4-557
RCS4-TA6C	RCS4 テーブルタイプ	4-537, 4-541
RCS4-TA6R		4-561, 4-565
RCS4-TA7C		4-545, 4-549
RCS4-TA7R		4-569, 4-573
RCS4-WRA10C		4-305
RCS4-WRA10R		4-345
RCS4-WRA12C		4-309
RCS4-WRA12R	RCS4 ワイドラジアルシリンダー	4-349
RCS4-WRA14C		4-313
RCS4-WRA14R		4-353
RCS4-WRA16C		4-317
RCS4-WRA16R		4-357
RCS4-WSA10C		3-315
RCS4-WSA10R		3-347
RCS4-WSA12C		3-319
RCS4-WSA12R	RCS4 ワイドスライダータイプ	3-351
RCS4-WSA14C		3-323
RCS4-WSA14R		3-355
RCS4-WSA16C		3-327
RCS4-WSA16R		3-359
RCS4CR-SA4C		7-149
RCS4CR-SA6C	RCS4CR	7-153
RCS4CR-SA7C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-157
RCS4CR-SA8C		7-161
RCS4CR-WSA10C		7-165
RCS4CR-WSA12C	RCS4CR	7-169
RCS4CR-WSA14C	クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-173
RCS4CR-WSA16C		7-177
RE	ロッド先端延長仕様	4-600
RESU(D)-1		2-862, 8-97, 8-141, 8-168, 8-281, 8-354, 8-372, 8-387
	回生抵抗ユニット	8-98, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314, 8-354
		8-300, 8-314
		8-354
		8-300, 8-314
RESU(D)-2		8-300, 8-314
RFC-H13	クランプフィルター (モーター電源用)	8-363, 8-378
RP	背面取付けプレート	3-607, 4-600
RP-BKT-VPM	側面取付けブラケット	6-324
RP-FST-VPM	ケーブル支持金具	6-324

型式	内容	掲載頁
RS-30	RS ロータリータイプ	6-277
RS-60		6-281
RSEL-G-CC		8-126
RSEL-G-CC2		8-126
RSEL-G-CIE	マスターユニット(SELユニット)	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	マスターユニット(SELユニット)	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	3-607, 5-566, 7-410, 7-732
RP-VPM	RP ロボポンプ	6-321

## S

S	シンクロ動作時スレーブ軸指定	3-606, 7-409
S1N/S2N/S1P/S2P	センサー	6-334
SA	シャフトアダプター	2-837, 6-335, 7-410, 7-732
SB	シャフトブラケット	6-336, 7-411, 7-733
SC	スクレーパー	4-600
SCON-CB/CGB		8-287
SCON-CB/CGB (サーボプレス仕様)	コントローラー	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	8-399, 8-401, 8-414
SIL	左横立て取付け仕様	3-607
SIR	右横立て取付け仕様	3-607
SLF	フッ素ゴムシール仕様	2-838
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	2-838, 3-608, 5-566, 6-336
SRC	スパイラルカバー付き仕様	2-838
SS	スライダースペーサー	2-838, 3-608, 6-336
SSN	SSCNET Ⅲ/H	8-15
ST	真直度高精度仕様	3-609, 7-411
ST-□	交換用ステンレスシート	1-227, 1-235,
		1-237, 1-240,
		1-247, 1-249
STR-1	ストラップ	8-399, 8-401, 8-414

## T

TA	テーブルアダプター	2-839, 6-337, 7-412, 7-734
TAC-20-683	ノイズフィルター	8-174, 8-290, 8-306, 8-363, 8-378
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, 8-354, 8-371, 8-386, 8-395, 8-401
		2-903, 8-403, 8-409
		2-899, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176, 8-395, 8-398
		2-903, 8-403, 8-405
		2-905, 8-405
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	2-903, 8-403, 8-409
TB-03-□	タッチパネルティーチングボックス	2-899, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176, 8-395, 8-398
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	2-903, 8-403, 8-405
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	2-905, 8-405
TBD-1	デジタルスピコンティーチング	2-865
TBD-1WL	リモスピ	2-867
TFL/TRF	本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	7-735
TMD2	電源2系統仕様	2-839
TRF/TRR	トラニオン金具	4-601
TSM	三面取付け仕様	2-839
TST	ケーブル固定金具(上側)	2-839
TTA-A2(G)-20-20		5-583
TTA-A2(G)-30-30	TTA テーブルトップロボット	5-587
TTA-A2(G)-40-40		5-591

## 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-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
TTA-A4S□(G)-50-50		5-627
TTA-C2(G)-20-15		5-631
TTA-C2(G)-30-25	TTA テーブルトップロボット	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	2-867, 2-900, 8-398, 8-399, 8-408
UM1/UM2/UM3/UM4/ UM5/UM6	ケーブルペアオプション	3-609, 3-612
US1/US2/US3/US4/US5/ US6		3-689

V		
VC	エア継手付き	6-337
VL	吸引用継手L字仕様	7-413, 7-735
VLL/VLR	L字継手取出し方向	7-413
VN	吸引用継手なし	7-413
VR	吸引用継手勝手違い	2-839, 7-413

W		
W	ダブルスライダ仕様	2-840, 3-610, 7-413
WA	バッテリーレスアプソリュート エンコーダー仕様	2-840, 5-581, 5-582, 5-744
WCS	配線カラー付き	6-338
WL	無線通信仕様	2-840
WL2	無線軸動作対応仕様	2-840
WR-□	テンションワイヤー	1-196, 1-248
WS	ワイパーシール取付け仕様	2-840
WU-M		6-299
WU-S	WU 手首ユニット	6-295

X		
XSEL-RA/SA		8-361
XSEL-RAX/SAX	コントローラー	8-375
XSEL2		8-331

型式	内容	掲載頁
Z		
ZCAT3035-1330	クランプフィルター(制御電源用)	8-341, 8-363, 8-378
ZR-M		6-293
ZR-S	ZR垂直/回転一体型	6-291

0-9

A

B

C

D

E

F

G

H

I

J

K

L

M

N

O

P

Q

R

S

T

U

V

W

X

Z

# カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
<b>あ</b>		
アース		1-366
RCON-EC接続仕様	ACR	2-817
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ブ	IXA-MC-1	7-735
I/O		1-365
I/O(フラット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	1-107
TTA用	CB-PAC-PIO□□□	5-682
	CB-TTA-PIOJ005	5-691
XSEL/XSEL2用	CB-PAC-PIO□□□	1-107, 5-868, 8-358
	CB-X-PIO□□□	1-108, 5-868, 8-358, 8-373
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	1-108, 8-373
IP67対応口ボシリンダー		1-28, 7-415
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		1-79, 3-691, 4-605, 6-339, 7-739
アクチュエーターケーブル		1-274, 3-52, 4-62, 5-56, 6-60, 7-80
アクチュエーターケーブル□m仕様	AC1/AC1.5/AC2/AC3	6-329
アクチュエーターケーブル長変更	AC5	2-817, 6-329, 7-722
アクチュエーターケーブル長変更	AC10/AC15	7-722
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	2-817
アプ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/XSEL2用	AB-5	8-358, 8-365, 8-373
	AB-3	7-413
スカラ用	AB-6	7-413
アプソバッテリー		1-366
アプソバッテリーボックス	MSEL-ABB	8-329
アプ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, 8-399, 8-414
		8-414
アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-329
アプ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
アプソリユートエンコーダー		1-366
アプソリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
アプソリユ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	6-332
	JG-WUS	6-332
アプリケーション事例		1-49
アルマイト処理追加	AL	7-722
安全カテゴリー		1-366

<b>い</b>		
EC接続ユニット	RCON-EC-4	2-890, 8-85, 8-130, 8-163
EtherCAT	EC	8-15, 8-362, 8-376
EtherCAT モーション	ECM	8-15
EtherNet/IP	EP	8-15
位置決め完了幅		1-366
位置決め精度		1-366
イナーシャ比		1-366
インクリメンタルエンコーダー		1-366
インクリメンタルタイプ(エンコーダー種類)		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
インターフェイスボックス	ECW-CVNWL-CB-ACR	2-842
インターフェイスボックス変換ケーブル	CB-CVN-BJ002	2-842
インターロック		

内容	型式	掲載頁
<b>え</b>		
エア継手付き	VC	6-337
エアバージ		1-366
エアバージ用継手付き仕様	APL	2-817
	APR	2-817
エイト		1-15
A(加速度)V(速度)D(減速度)	AVD	1-365
AQシール	AQ	3-603, 5-563, 7-407
A相(信号)出力・B相(信号)出力		1-365
SSCNET Ⅲ/H	SSN	8-15
Ma方向/Mb方向/Mc方向		1-365
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	7-413
エアシリンダー互換取付けプレート	CS	2-818
	EC-CSB-T3-(ストローク)	2-842
エンコーダー		1-367
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
	CB-RCS2-PA□□□	1-100
	CB-RCS2-PLA□□□	1-100
	CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)	1-101
SCON用	CB-X1-PA□□□	1-101
	CB-X1-PA□□□-WC	1-101
	CB-X1-PLA□□□	1-102
	CB-X2-PLA□□□	1-100
	CB-X3-PA□□□	1-100
XSEL/XSEL2用	CB-RCS2-PA□□□	1-100
	CB-RCS2-PLA□□□	1-100
	CB-X1-PA□□□	1-102
	CB-X1-PA□□□-WC	1-102, 8-389
	CB-X1-PLA□□□	1-102
	CB-X2-PLA□□□	1-100
	CB-X3-PA□□□	1-100
エンコーダー種類		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
エンコーダーパルス数		1-271, 3-49, 4-59, 5-53, 6-57, 7-77

<b>お</b>		
オーバーシュート		1-367
オーバーハング		1-367
オーバーロードチェック		1-367
オープンコレクター出力		1-367
オープンループ方式		1-367
押当て原点復帰		1-367
押付け動作		1-321
オプション		
クリーン仕様		7-407
グリッパタイプ		6-329
サーボプレス		6-107
スカラロボット		5-863
スライダタイプ		3-603
直交ロボット		5-563
テーブルタイプ		4-585
テーブルトップロボット		5-685
特定機能機種		6-329
防塵・防滴仕様		7-722
リニアサーボタイプ		3-689
ロータリータイプ		6-329
ロッドタイプ		4-585

<b>か</b>		
海外規格		1-274, 1-285, 3-52, 4-62, 5-56, 6-60, 7-80
再生抵抗		1-367
再生抵抗接続ケーブル		
RCON/RSEL/SCON2/SCON-CB/XSEL2用	CB-SC-REU010	8-98, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
XSEL/XSEL2用	CB-ST-REU010	8-372
再生抵抗ユニット	RESU(D)-1	2-862, 8-97, 8-141, 8-168, 8-281, 8-372, 8-387
	RESU(D)-2	8-98, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
再生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	RESU-35T	8-300, 8-314
ガイド取付け方向		

内容	型式	掲載頁
シングルガイドタイプ専用	GS2/GS3/GS4	4-593
EC-GS4/TC4/TC5用	GT2/GT3/GT4	2-720
ガイドモジュール		1-367
外部運転モード		1-367
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-853, 2-863, 2-893, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
拡張ケーブルペア	ET1/ET2/ET3/ET4/ET5/ET6/ET7/ET8	3-604
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
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□□□	1-106, 8-100, 8-144, 8-285
荷重係数		1-367
加速度		1-269, 3-47, 4-57, 5-51, 6-55, 7-75
カップリング		1-367
過電圧		1-368
カバーなし仕様	NCO	3-607
可搬質量		1-368
カリキュレーター		8-429
簡易アプソユニット(R-unit用)		
ACサーボモーター用	RCON-ABU-A	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
バルスモーター用	RCON-ABU-P	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
簡易アプソリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
慣性		1-368
慣性モーメント		1-368
ガントリ		1-368

き		
キー溝		1-368
キー溝付仕様	K	6-332
機器取付け用サイドプレート	PTH/PTN	5-686
危険速度		1-368
技術資料(アイエイアイ製品)		1-275
技術資料(一般)		1-276
基準定格寿命		1-368
吸引用継手L字仕様	VL	7-413, 7-735
吸引用継手勝手違い	VR	7-413
吸引用継手なし	VN	7-413

く		
グラウンド		1-368
クランプフィルター		
制御電源用	ZCAT3035-1330	8-341, 8-363, 8-378
モーター電源用	RFC-H13 E04SR401938	8-363, 8-378 8-341
グリース		1-368
グリースアップ		1-368
クリーブセンサー		1-368
標準仕様	C CL	3-603, 5-563, 7-407 3-603, 5-563, 7-407
クリーン度		2-105, 7-67
繰返し位置決め精度		1-272, 1-369, 3-50, 4-60, 5-54, 6-58, 7-78
グリップタイプ		6-113
グリップベルト	GRP-1	8-401
クレビス金具	EC-QR-RR□ QR	2-836 4-599
	RCA-QR-RA□ RCP6-QR-RR□R	4-600 4-599
クレビス金具+揺動受け金具	EC-QRPB-RR□ QRPB	2-837 2-837
グローバル仕様		1-369

内容	型式	掲載頁
<b>け</b>		
ゲイン		1-369
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-DV RCON-GW/GWG-CC RCON-GW/GWG-CIE RCON-GW/GWG-TSN RCON-GW/GWG-PR RCON-GW/GWG-EC RCON-GW/GWG-EP RCON-GW/GWG-PRT RCON-GW/GWG-ML3 RCON-GW/GWG-SSN RCON-GW/GWG-N-EP	8-79 8-79 8-80 8-80 8-80 8-81 8-81 8-82 8-82 8-82 8-83 8-83
ゲートウェイユニット(RCP6S用)ケーブル	RCM-P6GW	8-183
EC用電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	1-103, 2-854, 2-863
I/O(フラット)ケーブル		
ACON/DCON/PCON用	CB-PAD-PIO□□□ CB-PAD-PIOS□□□	1-107 1-107
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	1-108
TTA用	CB-PAC-PIO□□□ CB-TTA-PIOJ005	5-682 5-691
XSEL/XSEL2用	CB-X-PIO□□□	1-108, 5-868
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	1-108
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)	1-105, 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)	1-105, 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)	1-90, 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	8-401
TB-02ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	8-401
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	8-401
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, 8-371, 8-372, 8-386, 8-387
アプ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	CB-RCS2-PA□□□ CB-RCS2-PLA□□□ CB-RCS2-PLDA□□□ CB-RCS2-PLLA□□□ CB-RCS3-PLA□□□ CB-RCS2-PLA□□□ (-RB)	1-100 1-100 1-100 1-101 1-99
SCON用	CB-X1-PA□□□ CB-X1-PA□□□-AWG24 CB-X1-PA□□□-WC CB-X1-PLA□□□ CB-X1-PLA□□□ -AWG24 CB-X2-PLA□□□ CB-X3-PA□□□ CB-RCS2-PA□□□ CB-RCS2-PLA□□□ CB-X1-PA□□□ CB-X1-PA□□□-WC CB-X1-PA□□□-AWG24 CB-X1-PLA□□□ CB-X1-PLA□□□ -AWG24 CB-X2-PLA□□□ CB-X3-PA□□□	1-101 1-101 1-102 1-102 1-102 1-100 1-100 1-100 1-100 1-101 1-102 1-101 1-102 1-102 1-100 1-100 1-101 1-102 1-101 1-102 1-102 1-100 1-100
XSEL/XSEL2用	CB-RCS2-PA□□□ CB-RCS2-PLA□□□ CB-X1-PA□□□ CB-X1-PA□□□-WC CB-X1-PA□□□-AWG24 CB-X1-PLA□□□ CB-X1-PLA□□□ -AWG24 CB-X2-PLA□□□ CB-X3-PA□□□	1-100 1-100 1-101 1-102 1-101 1-102 1-102 1-100 1-100 1-100
回生抵抗接続ケーブル		
SCON用	CB-SC-REU010	8-300, 8-314
XSEL/XSEL2用	CB-ST-REU010	2-862, 8-372, 8-387

あ  
か  
さ  
た  
な  
は  
ま  
や  
ら  
わ

# カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-853, 2-863, 2-893, 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□□□	1-109, 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・アンプバッテリー ユニット間接続ケーブル		
ACON-CB用	CB-APSEP-AB005	8-245
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, 8-401
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, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-354, 8-371, 8-386
IA-101-XA-MW用	CB-ST-A2MW050(-EB)	5-690, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-371, 8-386
ハルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	1-108
ブレーキケーブル	CB-IXA-BK□□□-1 CB-IXA-BK□□□-2 CB-IXA-BK□□□-3	1-106, 5-868, 8-390 1-106, 5-868, 8-390 1-106, 5-868, 8-390
ブレーキボックス付属ケーブル 変換ケーブル	CB-LDC-CTL□□□-JY CB-CAN-AJ002	1-106, 8-306 1-109
モーター(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□(-RB) CB-RCS3-MA□□□(-RB) CB-X-MA□□□ CB-XEU-MA□□□ CB-XMC-MA□□□ CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-97 1-97 1-98 1-98 1-98 1-97
XSEL/XSEL2用	CB-X-MA□□□ CB-XEU-MA□□□ CB-XMC-MA□□□	1-98 1-98 1-98
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□□□ CB-ASEP2-MPA□□□ CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-93 1-93 1-94
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□ CB-CA-MPA□□□(-RB) CB-CAN-MPA□□□(-RB) CB-PAC-PIO□□□ CB-PSEP-MPA□□□ CB-RPSEP-MPA□□□	1-93 1-93 1-94, 8-330 1-107 1-95 1-96
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□ CB-CA-MPA□□□(-RB) CB-CAN-MPA□□□(-RB) CB-CFA-MPA□□□(-RB) CB-CFA2-MPA□□□ (-RB)	1-93 1-93 1-107, 8-231 1-94 1-95
PCON-CB/CFB用	CB-CFA3-MPA□□□ (-RB) CB-PSEP-MPA□□□ CB-RPSEP-MPA□□□ CB-ASEP2-MPA□□□ CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-95, 8-210 1-95 1-96 1-93 1-94
RCON用	CB-PSEP-MPA□□□ CB-RCAPC-MPA□□□ (-RB) CB-RPSEP-MPA□□□	1-95 1-96 1-96
ユーザーケーブル	CB-IXP-USR□□□-AS CB-IXP-USR□□□-CS	5-869 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	6-330
ケーブル型式一覧表		1-79, 3-691, 4-605, 6-339, 7-739
ケーブル固定金具	FST TST	2-823 2-839

内容	型式	掲載頁
ケーブル支持金具	RP-FST-VPM	6-324
	A0	6-329, 7-407, 7-722
	A1	3-603, 4-585, 5-563, 6-329, 7-407, 7-722
	A1E/A1S/A3E/A3S	3-603, 5-563, 7-407
	A2	4-585, 6-329, 7-722
ケーブル取り出し方向	A3	3-603, 4-585, 5-563, 6-329, 7-722
	AT	7-722
	CJB/CJL/CJR/CJT	3-604, 4-585, 5-564, 6-107, 6-330, 7-407, 7-722
	CJBB/CJBS/CJLB/ CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	6-330
	CJO	3-604, 4-585
	MLE/MLS/MRE/MRS	3-606
ケーブル取出し方向逆側	A6	3-603
ケーブルベアオプション		
拡張ケーブルベア	ET5/ET6/ET7/ET8	3-604, 3-611
標準ケーブルベア	CT3/CT4 CT2/CT5/CT6	3-604, 3-611, 3-689 3-689
ユーザーケーブルベア(Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/ US5/US6	3-689, 3-690
減速度		1-269, 3-47, 4-57, 5-51, 6-55, 7-75
原点		1-369
原点確認センサー	HS HSL/HSR	3-605, 4-593, 7-728 3-605, 4-593, 7-409
原点逆仕様	NM	2-835, 3-607, 4-597, 5-565, 5-686, 6-334, 7-410, 7-730
原点復帰		1-369
原点リミットスイッチ(反対側取付け)	LL	3-606, 5-565, 7-409
原点リミットスイッチ(標準)	L	3-606, 3-690, 5-565, 6-332, 7-409
こ		
コイル		1-369
高加減速対応	HA	3-605, 4-593
高可搬質量設定	HLA	3-605
交換用ステンレスシート	ST-□	1-227, 1-235, 1-237, 1-240, 1-247, 1-249
交換用バッテリー	AB-5 AB-7	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-358, 8-365, 8-373, 8-379, 8-388 8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-399, 8-414
高精度仕様	HPR	3-605, 7-409
小型コネクタ仕様	CNS	4-585, 7-408, 7-722
コネクタケーブル取出し方向変更	K1/K3 K2	4-594, 7-409, 7-728 4-594
コネクタ変換ケーブル		
MSEL/MCON用	CB-SEL-SJS002	8-139, 8-140, 8-176, 8-177, 8-320, 8-322, 8-327, 8-328, 8-354, 8-371, 8-386, 8-398, 8-401, 8-402
ゴムカバー取付け	GRS-RCH-M GRS-RCH-S GRS-RSL-M GRS-RSL-S RCH/RSL	6-334 6-334 6-334 6-334 2-837, 6-334
コンデンサー		1-369
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



内容	型式	掲載頁
<b>さ</b>		
サーボ制御		1-369
サーボプレス		6-61
サーボモーター		1-369
サイクルタイム		1-369
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		1-369
サポート体制		1-15
三相交流		1-369
3ポジション切替仕様	MF	2-829
三面取付け仕様	TSM	2-839
<b>し</b>		
G		1-365
CE対応	CE	3-604, 4-585, 6-107, 6-330, 7-407, 7-722
CEマーキング海外規格		1-285
CCW		1-365
CC-Link	CC	8-15
CC-Link IE Field	CIE	8-15
CC-Link IE TSN	TSN	8-15
CW		1-365
CT効果		1-365
CP制御		1-365
シールド線		1-369
軸先端Dカット仕様(右面)	DCR	6-330
軸先端Dカット仕様(左面)	DCL	6-330
軸先端Dカット仕様(前面)	DCT	6-330
軸先端Dカット仕様(背面)	DCB	6-330
システムメモリーバックアップバッテリー		
	G1	2-828, 3-605, 4-593, 7-728
指定グリース塗布仕様	G3/G4	3-605, 4-593, 7-409, 7-728
	G5	2-828
シミュレーションソフト		8-431
ジャバラ		1-369
シャフトアダプター	RCP2-SA-□	6-335, 7-410, 7-732
	SA	2-837, 6-335, 7-410, 7-732
シャフトブラケット	RCP2-SB-□	6-336, 7-411, 7-733
	SB	6-336, 7-411, 7-733
寿命		1-273, 3-51, 4-61, 5-55, 6-59, 7-79
省電力対応	LA	3-606, 4-594, 7-409, 7-729
ジョグ送り		1-369
食品用グリース指定	GE	7-728
シリアル通信		1-370
シンクロ動作時スレーブ軸指定	S	3-606, 7-409
シンクロ動作時マスター軸指定	LM/LLM	3-606, 7-409
真直度高精度仕様	ST	3-609, 7-411
<b>す</b>		
垂直・回転一体型		6-285
垂直設置		1-273, 3-51, 4-61, 5-55, 6-59, 7-79
スイッチ		1-370
スカロロボット		5-741, 7-82, 7-416
スクレーパー	SC	4-600
ステア(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		1-370
ステンレスシート		1-370
ストッパーシリンダー		6-285
ストラップ	STR-1	8-399, 8-401, 8-414
ストローク		1-370
スパイラルカバー付き仕様	SRC	2-838
スパイラルコード	SIC-1	8-399, 8-401, 8-414
すべりねじ		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
スライダースペーサー	RCP6-SS-GRST7	6-336
	RCP6-SS-SA□	3-608
	RCS4-SS-SA□	3-608

内容	型式	掲載頁
スライダースペーサー	SS	2-838, 3-608, 6-336
スライダータイプ		3-53
スライダースローラー仕様	SR	3-608, 5-566
スラスト荷重		1-370
<b>せ</b>		
生産中止機種と後継機種		1-383
整定時間		1-370
静的許容モーメント		1-272, 1-279, 1-370, 3-50, 4-60, 5-54, 6-58, 7-78
ZR軸位置変更オプション	FZ	5-685
ZRユニット		6-285
Z相		1-366
SEL言語		1-366
センサー	GRS-S1N-M	6-334
	GRS-S1N-S	6-334
	GRS-S1P-M	6-334
	GRS-S1P-S	6-334
	GRS-S2N-M	6-334
	GRS-S2N-S	6-334
	GRS-S2P-M	6-334
	GRS-S2P-S	6-334
	S1N/S2N/S1P/S2P	6-334
先端アダプター(キー溝)	KFA	4-594, 7-729
	RCP6-KFA-RR□	4-594
	RCP6W-KFA-RR□	7-729
	EC-FFA-RR□	2-820
先端アダプター(フランジ)	FFA	2-820, 4-586, 7-723
	RCP6-FFA-RR□	4-586
	RCP6W-FFA-RR□	7-723
	EC-NFA-□	2-833
先端アダプター(離ねじ)	NFA	2-833, 4-595, 7-729
	RCP6-NFA-□	4-595
	RCP6W-NFA-□	7-729
センターシャフト	CSF	2-819
<b>そ</b>		
操作部脱着可能仕様	OS	5-866
速度		1-269, 3-47, 4-57, 5-51, 6-55, 7-75
側面取付けブラケット	RP-BKT-VPM	6-324
外付けストッパー	ES	2-820
ソフトウェアリミット		1-370
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
<b>た</b>		
ターミナルコネクタ	RCON-EXT-TR	8-100, 8-144
ダイオード		1-370
タイマー		1-371
タクトタイム		1-371
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, 8-354, 8-371, 8-386, 8-395, 8-401
	TB-03-□	2-899, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176, 8-395, 8-398
脱調		1-371
多点I/Oボード	IA-IO-3204-NP/PN	8-372, 8-387
ダブルガイドブロック	DB	4-586
ダブルスライダ		1-371
ダブルスライダ仕様	W	3-610, 7-413
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, 8-373, 8-388
	DP-4S	8-143, 8-179, 8-283, 8-328, 8-357
	DP-5	8-99, 8-193, 8-209, 8-219, 8-246, 8-284, 8-301, 8-315

## カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
ダミープラグ	DP-6	8-99, 8-143, 8-179, 8-284, 8-301, 8-315, 8-357
単軸アクチュエーター		3-53, 4-63, 4-419
単相交流		1-371
<b>ち</b>		
力制御機能		1-322
中間サポート機構		1-371
直接数値指定制御		1-371
直交ロボット		5-57
<b>つ</b>		
追加スイッチ		5-687
吊り金具	EB	2-819, 3-604, 3-690
<b>て</b>		
DC24V電源	PSA-24/24L	8-96, 8-178, 8-282, 8-391
	NTB/NTBL/NTBR	4-597, 7-731
	RCP6-NTB-□	4-597
	RCP6W-NTB-□	7-731
ティーチング		1-371
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, 8-371, 8-386, 8-395, 8-401
	TB-03-□	2-899, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176, 8-395, 8-398
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, 8-398, 8-401, 8-402
	CB-TB1-X002	8-354, 8-401
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	8-401
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	8-401
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	8-401
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, 8-402
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		1-371
定格トルク		1-371
ディスペンサー		1-371
データ設定器	TB-03-□	2-899, 8-395
	RCP2-TA-□	6-337, 7-412, 7-734
テーブルアダプター	TA	2-839, 6-337, 7-412, 7-734
テーブルタイプ		1-272
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	2-828
デジタルスピコン取付け方向	DL/DR	2-819
DeviceNet	DV	8-15
デューティー比		1-270, 1-371, 1-332, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
電源2系統仕様	TMD2	2-839
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		1-371
テンションワイヤー	WR-□	1-196, 1-248
天吊り取付け仕様	CIM	3-604
天吊り・横立て取付け仕様	CSM	3-604
<b>と</b>		
動的許容モーメント		1-272, 1-279, 1-372, 3-50, 4-60, 5-54, 6-58, 7-78
特別仕様品		1-339
突入電流		1-372
ドライバー停止・安全機能用I/Oケーブル	CB-SC-STO□□□	1-108

内容	型式	掲載頁
ドライバーボックス	GRS-DB-□	6-125, 6-319
<b>ドライバーユニット(R-unit用)</b>		
	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
24Vドライバーユニット		
	RCON-SC-1	8-85, 8-130
	RCA-TRF-□	4-601
トランジスタ	RCA-TRR-□	4-601
	TRF/TRR	4-601
トランシオン金具		8-396
トラブルシューティング		1-372
トランス		1-372
取付け姿勢		1-271, 1-313, 1-315, 1-317, 3-51, 4-59, 5-53, 6-57, 7-77
<b>な</b>		
ナックルジョイント	EC-NJ-RR□	2-833
	NJ	2-833, 4-596
	RCA-NJ-RA□	4-597
	RCP6-NJ-RR□R	4-596, 4-597
ナックルジョイント+揺動受け金具	EC-NJPB-RR□	2-834
	NJPB	2-834
<b>に</b>		
N(ニュートン)		1-365
N・m(ニュートンメートル)		1-366
<b>ね</b>		
ネットワーク対応		8-15
<b>の</b>		
ノイズ		1-372
ノイズフィルター		1-372
R-unit/SCON2用	NAC-10-472	2-861, 8-97, 8-141, 8-167, 8-265
	NBH-20-432	8-363, 8-378
XSEL用	TAC-20-683	8-174, 8-290, 8-306, 8-363, 8-378
XSEL2用	HF3030C-SZA	8-341
<b>は</b>		
配線カラー付き	WCS	6-338
背面取付けプレート	RCA-RP-RA□	4-600
	RP	3-607, 4-600
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
パソコン専用ティーチングソフト		
	RCON/REC/PCON/DCON/ SCON2/SCON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, 8-371, 8-386
	IA-101-X-MW	5-690, 8-139, 8-371, 8-386
	IA-101-X-USBMW	5-690, 8-363, 8-371, 8-378, 8-386
	IA-101-X(A)-USBMW-JS	8-341
	IA-101-XA-MW	5-690, 8-177, 8-372, 8-387
XSEL2用	IA-101-N	8-354
	IA-101-X(A)-USBMW-JS	8-354
バックアップメモリー		1-372
バックラッシュ		1-372
バッテリー		
アソデータ保存用バッテリー		
スカラ用	AB-3	7-413
	AB-6	7-413

内容	型式	掲載頁
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/ システムメモリアップバッテリー	AB-5	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-358, 8-365, 8-373, 8-379, 8-388
アブソデータ保存用バッテリー/ システムメモリアップ バッテリー(ケース付き)	AB-5-CS	8-235, 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, 8-399, 8-414
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	2-840, 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)		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
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		1-372
張出し負荷長		1-272, 1-372, 3-50, 4-60, 5-54, 6-58, 7-78
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		1-322, 6-9
パルス列制御		1-372
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	1-108
パワーコン		1-23, 2-17
パワーコンスカラ	IXP	5-741, 7-82
ハンチング		1-372
<b>ひ</b>		
PNP仕様	PN	2-835, 5-680
PLC		1-366
PLC接続ユニット(RCP6用)	RCB-P6PLC	8-188
PTP制御		1-366
非常停止回路		1-372
ビジョンシステム		8-17
ビジョンセンサー		1-372
左横立て取付け仕様	SIL	3-607
ピッチング		1-372
標準SIO通信ケーブル	CB-XSEL2-SIO□□□	8-355
		1-373
標準荷重係数	CT2	3-689
	CT3/CT4	3-604, 3-611, 3-689
	CT5/CT6	3-689
標準ケーブルベアなし	NT3/NT4	3-607, 3-611
<b>ふ</b>		
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		1-284, 1-373
	CC	8-362, 8-376
	DV	8-362, 8-376
フィールドネットワーク接続用ボード	EC	8-362, 8-376
	EP	8-362, 8-376
	PR	8-362, 8-376
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	6-333
	RCP6-MJF-GRST□	6-333
	EC-FT-□	2-824
	EC-FTSB	2-824
	FT	2-824, 3-605, 4-590, 6-109, 7-726
フット金具	FT2/FT4	4-593
	RCP2-FT-□	4-591
	RCP6-FT-□	4-590
	RCP6W-FT-□	7-726
	RCS2-FT-□	4-592, 6-110
	RCS3-FT-□	6-109
	RCS4-FT-□	4-591
フット金具(TTA専用)	FT4/FT6	5-685
フットプレート	FTP	5-564
負荷率		1-373

内容	型式	掲載頁
フッ素ゴムシール仕様	SLF	2-838
フランジ	DDA-FL-□	6-332, 7-408
	IXP-FL-1	5-864
フランジ(IXP用)	IXP-FL-2/3	5-864, 7-414, 7-736
	IX-FL-1	5-865, 7-414, 7-736
フランジ(IXA用)	IX-FL-4	5-865
	IXA-PFL-EW-1	5-865
	IXA-PFL-RW-1	5-865
	FLR	4-589
フランジ(後)	RCA-FL-□	4-589
	RCA-FLR-□	4-589
	RCP2-FL-□	4-589
	EC-FL-□	2-821
	FL	2-821, 4-587, 6-107, 6-332, 7-724
	RCA-FL-□	4-588
	RCP2-FL-□	4-588
フランジ(前)	RCP4-FL-□	4-588
	RCP5-FL-□	4-588
	RCP5W-FL-□	7-724
	RCP6-FL-□	4-587
	RCP6W-FL-□	7-724
	RCS2-FL-□	4-62
	FB	6-331, 7-408, 7-723
フランジブラケット	RCP2-FB-□	6-331, 7-408, 7-723
<b>ブレーキ</b>		
エンド側取出し	BE	3-603, 6-329, 7-407
左側取出し	BL	3-603, 6-329, 7-407
標準仕様	B	2-817, 3-603, 4-585, 5-563, 5-685, 5-863, 6-107, 6-329, 7-407, 7-722
ブレーキボックス無し	BN	4-585, 6-107
右側取出し	BR	3-603, 6-329, 7-407
ブレーキ解除ボックス	BKR-01	8-417
		1-373
ブレーキボックス	IA-110-DD-4	6-329, 8-283, 8-355
	RCB-110-RA13-0	1-298, 4-366, 6-98, 8-283, 8-355
フレームグラウンド		1-373
フレキシブルホース		1-373
プログラム支援ツール		8-430
プログラムタイプ		8-46
プロトコル		1-373
PROFINET	PRT	8-15
PROFIBUS-DP	PR	8-15
フロントスペーサー	FS	2-823
<b>へ</b>		
ベルト駆動		1-373
変換アダプター	IA-CV-USB	5-690, 8-386
	IA-LB-TGS	8-29, 8-402
	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	1-109
変換ユニット	RCM-CV-APCS	8-189
<b>ほ</b>		
防塵・防滴仕様		7-415
防水ジョイントケーブル仕様	JYW	2-828
防錆皮膜処理	MD	3-606
防滴仕様		1-274, 3-52, 4-62, 5-56, 6-60, 7-80
ボールねじ		1-282, 1-373
ボール保持機構付ガイド	RT	3-607, 5-566, 7-410, 7-732
保護構造(IP□□)		1-373
保護構造について		2-106
ボジショナータイプ		8-46

# カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
保守部品		1-77
本体カバー	CO	5-563, 5-685, 6-330, 7-722
本体精度		1-273, 3-51, 4-61, 5-55, 6-59, 7-79
本体前面(反モーター側)組み付け穴 =タップ穴仕様	AHT	6-329
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	7-735
本体取付けブラケット(天吊り仕様)	HFL/HFR	7-728
<b>ま</b>		
マスターユニット		
	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
SELユニット(RSEL用)	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
	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
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	RCON-GW/GWG-ML3	8-82
	RCON-GW/GWG-N-EP	8-83
	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
	RCON-GW/GWG-SSN	8-83
	RCON-GW/GWG-TSN	8-80
マルチファンクションコネクタケーブル	CB-SC2-MFC□□□	8-282
マルチスライダ		1-373
<b>み</b>		
右横立て取付け仕様	SIR	3-607
<b>む</b>		
無線軸動作対応仕様	WL2	2-840
無線通信仕様	WL	2-840
<b>め</b>		
メカエンド		1-374
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
<b>も</b>		
		1-271, 3-49, 4-59, 5-53, 6-57, 7-77
モーター	ERC2-MU□	1-236
	ERC3-MURA□-□-□	1-236
	ERC3-MUSA□-□-□	1-236
	RCA2-MU□	1-238
	RCP3-MU□	1-232
	RCP4-MURA□/MUSA□	1-186, 1-231, 1-232
	RCS3-MU□	1-194, 1-242, 1-243
	RCS3CR-MU8□	1-243, 1-244
モーター(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-97
	CB-X-MA□□□	1-98
	CB-XEU-MA□□□	1-98
	CB-XMC-MA□□□	1-98
XSEL/XSEL2用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-97
	CB-X-MA□□□	1-98
	CB-XMC-MA□□□	1-98
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□□□	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-94

内容	型式	掲載頁
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□	1-93
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-PAC-PIO□□□	1-107
	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-93
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-CFA2-MPA□□□ (-RB)	1-95
	CB-CFA3-MPA□□□ (-RB)	1-95
	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
PCON用	CB-APSEP-MPA□□□	1-93
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
RCON用	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RCAPC-MPA□□□ (-RB)	1-96
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
モーター・エンコーダーケーブル		1-274, 1-374, 3-52, 4-62, 5-56, 6-60, 7-80
モーター・エンコーダー一体型ケーブル 対 応一覧表		2-915
モーター取付け方向変更	MOB/MOL/MOR/MOT	2-832
モーター折返し方向	ML/MR	2-832, 3-606, 4-594, 5-686, 6-111, 6-333, 7-729
	MT	4-594, 6-111, 6-333, 7-729
モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	MT□/MR□/ML□	4-595, 6-111
モメント		1-279, 1-374
漏れ電流		1-374
<b>ゆ</b>		
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, 8-354, 8-371, 8-372, 8-386, 8-387
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		1-286
ユーザーケーブル(IXA用)	CB-IXA-USR□□□-CS	5-869
ユーザーケーブルペア(Sタイプ)	US1/US2/US3/ US4/US5/US6	3-689
ユーザーケーブルペア(Mタイプ)	UM1/UM2/UM3/ UM4/UM5/UM6	3-609, 3-612, 3-689
ユニット製品		5-5, 5-57, 5-577, 7-82, 7-416
<b>よ</b>		
4方向コネクタケーブル		1-87, 2-856, 3-699
ヨーイング		1-374
<b>ら</b>		
ラジアル荷重		1-21, 1-374
ラジアルシリンダー		1-21
<b>り</b>		
リード		1-374
リニアエンコーダー		1-374
リニアガイド		1-374
リニアサーボタイプ		3-613
リニアモーター		1-374
リレー		1-374

内容	型式	掲載頁
リングコア	ESD-R-25	8-341, 8-363, 8-378
<b>ろ</b>		
RoHS指令海外規格		1-285
ロータリータイプ		6-211
ロードセル		1-374
ロードセル付き	LCT/LCN	6-111
ローリング		1-374
ロストモーション		1-272, 1-374, 3-50, 4-60, 5-54, 6-58, 7-78
ロッド先端延長仕様	RE	4-600
ロッド先端振れ		1-273, 3-51, 4-61, 5-55, 6-59, 7-79
ロッドタイプ		1-273
ロッド不回転精度		1-273, 3-51, 4-61, 5-55, 6-59, 7-79
ロボットケーブル		1-374
<b>わ</b>		
ワイバーシール取付け仕様	WS	2-840
割出し精度		1-374
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

あ

か

さ

た

な

は

ま

や

ら

わ

# MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

# MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

# MEMO



# MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

# MEMO

# MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

# MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.



# 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、  
応えることにほかなりません。

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。



# 終わりになき進化のために——。 私たちは変わり続けます。

株式会社アイエイアイは、ロボットの製造・販売を通じて、「工場のCO<sub>2</sub>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行うことで、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



# 0800-888-0088

FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)  
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)

(※上記フリーダイヤルがつかない場合は、こちらをご利用ください (通話料無料))  
TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486

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 兵庫県明石市榊味町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 愛媛県松山市榊味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 (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,  
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

#### IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

#### IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 Phairokijja Tower 7th Floor, Debaratana Rd.,  
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

ホームページ [www.iai-robot.co.jp](http://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/ロボポンプ/ROBO PUMP/ワイヤシリンダー/Wire Cylinderは株式会社アイエイアイの登録商標です。