

RCP6-HSA6C



■型式項目

RCP6	-	HSA6C	-	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	-	ケーブル長	-	オプション	-		-	
	-		-	WA バッテリーレスアプソ	-	42P パルスモーター 42□サイズ	-	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	-	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	-	P3 PCON P5 RCON P5 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	-		-	



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	3-625	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-626	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-626	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-626	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-626	—
高精度仕様(注1)	HPR	3-627	—
原点逆仕様	NM	3-629	—
スライダ部ローラー仕様	SR	3-630	—
ダブルスライダ仕様(注2)	W	3-632	—

(注1) リード20の時は選択できません。ダブルスライダ仕様の場合は選択できません。

(注2) 選択できないリードがあります。(1-273ページ参照)

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/SE: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。



- 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。
- 「メインスパック」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 1-295 ページをご確認ください。
- 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 1-306 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 1-287 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 300mm 以下（ダブルスライダ仕様時は 600mm 以下）です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-273 ページをご参照ください。

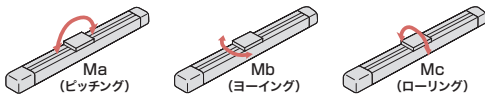
メインスペック

項目		内容			
リード	水平	ボールねじリード (mm)	20	12	6
		最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	15	29	50
	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	8	14	20
		最高速度 (mm/s)	1280	900	450
	垂直	最低速度 (mm/s)	25	15	8
		定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.1
		最高加減速度 (G)	1	1	1
		最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2.5	6
	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	0.75	2	5
		最高速度 (mm/s)	1120	900	450
押付け	押付け時最大推力 (N)	67	112	224	449
		押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力 (kgf)	1	2.5	6
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
		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 $\phi 10\text{mm}$ 転造C10
繰返し位置決め精度 (注3)	$\pm 0.01\text{mm}$ [$\pm 0.005\text{mm}$]
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: 65 N·m
	Mb: 75 N·m
	Mc: 120 N·m
動的許容モーメント (注4)	Ma: 33.7 N·m
	Mb: 40.2 N·m
	Mc: 55.3 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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) 【 】内は高精度仕様 (リード3、6、12) の場合です。
(注4) 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。1-256ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダ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			
	加減速度 (G)				加減速度 (G)			
0	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
160	15	15	10	8	7	1	1	1
320	15	12	10	8	6	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1
640	12	12	8	6	5	1	1	1
800	10	10	6.5	4.5	3	1	1	1
960		8	5	3.5	1.5		1	1
1120		5	3	2	1		0.5	0.5
1280			1	0.5				

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加減速度 (G)				加減速度 (G)			
0	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
80	29	27	20	17	14	2.5	2.5	2.5
160	29	27	20	17	14	2.5	2.5	2.5
240	29	27	20	17	14	2.5	2.5	2.5
320	29	27	20	14	12	2.5	2.5	2.5
400	29	26	18	12	10	2.5	2.5	2.5
480	29	20	12	8	7	2.5	2.5	2.5
560		14	8	5	4		2	1
640		9	4	2	1		1.5	1
720		5	2	1			0.5	0.5

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加減速度 (G)				加減速度 (G)			
0	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
40	50	45	40	35	30	6	6	6
80	50	45	40	35	30	6	6	6
120	50	45	40	35	30	6	6	6
160	50	43	35	32	20	6	6	6
200	48	39	29	24	20	6	6	6
240	44	35	26	21	15	6	6	5.5
280	38	31	19	14	11	6	5	4.5
320	32	18	10	6	4	4.5	3	2.5
360	26	11	4	2	1	3.5	1.5	1

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加減速度 (G)				加減速度 (G)			
0	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
42	42	37	35	35	16	16	16	16
84	42	37	35	35	16	16	16	16
126	40	40	35	35	30	16	16	16
168	40	40	35	35	30	16	16	16
210	40	40	35	35	28	16	15	15
252	40	40	32	26	26	14	11	11
294	40	30	21	10	10	9	5	5
336	40	8			6	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20

姿勢	水平		垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3
0	8	5	0.75
160	8	5	0.75
320	8	5	0.75
480	8	4	0.75
640	6	3	0.75
800	4	1.5	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3
0	14	10	2
80	14	10	2
200	14	10	2
320	14	10	2
440	11	7	1.5
560	7	2.5	1
680	4		

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	20	14	5
40	20	14	5
100	20	14	5
160	20	14	5
220	16	14	4
280	13	7	2.5
340	8	1	1

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	25	22	10
20	25	22	10
50	25	22	10
80	25	22	10
110	20	14	8
140	15	11	5
170	5		1.5

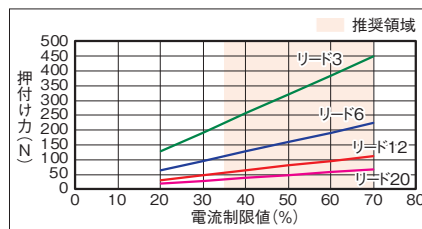
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1280 <1120>			1090	940	815	715	630	560
	高出力無効			800				715	630	560
12	高出力有効	900	845	705	585	515	445	390	345	305
	高出力無効	680 <560>			585 <560>	515	445	390	345	305
6	高出力有効	450	415	350	295	255	220	190	170	140
	高出力無効	340			295	255	220	190	170	140
3	高出力有効	225	205	170	145	125	110	95	85	70
	高出力無効	170			145	125	110	95	85	70

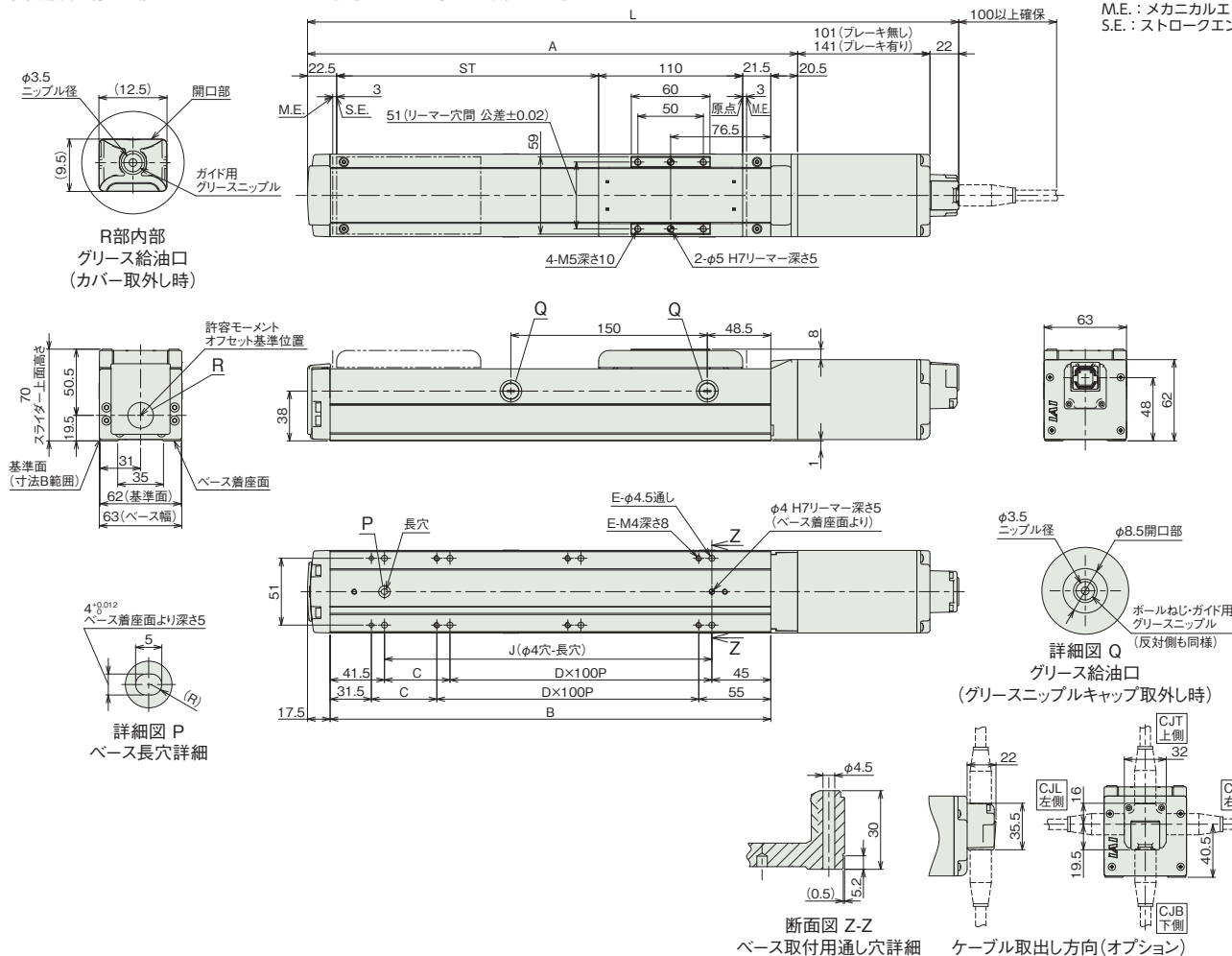
(単位はmm/s)

(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



(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

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

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L プレーキ無し	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5	1097.5
L プレーキ有り	387.5	437.5	487.5	537.5	587.5	637.5	687.5	737.5	787.5	837.5	887.5	937.5	987.5	1037.5	1087.5	1137.5
A	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5
B	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
C	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850

■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)																
プレーキ無し	2	2.2	2.4	2.6	2.9	3.1	3.3	3.5	3.8	4	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.3
プレーキ有り	2.3	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.5	4.7	5	5.2	5.4	5.6

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

ス
ラ
イ
ダ
ー

リ
ニ
ア
サ
ー
ボ

オ
ペ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

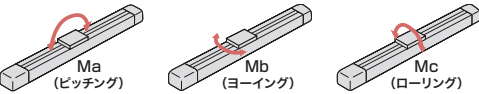
IFA

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3
		12	30	38
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	12	18
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	700	450
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	15	8
		最低速度(mm/s)	0.3	0.3
		定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	—	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	—	3
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	—	340
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	—	8
		最低速度(mm/s)	—	0.3
		定格加減速度(G)	—	0.5
		最高加減速度(G)	—	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	112	224	449
		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)	2.5	6
ストローク	最小呼びストローク(mm)	200	200	200
		最小有効ストローク(mm)	50	50
		最大呼びストローク(mm)	800	800
		最大有効ストローク(mm)	650	650
		ストロークピッチ(mm)	50	50

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク
(注) リード12は垂直設置できません。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※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 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	24	16	14	12		
80	24	16	14	12		
200	24	16	14	12		
320	24	16	10	8		
440	20	12	8	6		
560	12	6	4	2		
700	5	1				

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5	
0	30	24	22	18	4	4	
40	30	24	22	18	4	4	
100	30	24	22	18	4	4	
160	30	24	22	18	4	4	
220	30	24	20	16	4	4	
280	28	22	18	10	3	3	
340	20	12	10	6	1	1	
400	6	4	1				
450	1						

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5	
0	38	33	33	33	14	14	
50	38	33	33	33	14	14	
80	38	33	33	28	14	14	
110	38	33	33	28	14	14	
140	38	33	30	26	13	12	
170	36	28	21	20	10	8	
200	25	15	5	4	3	2	
225	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12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.8	0.3	
0	12	8		
80	12	8		
200	12	8		
320	12	8		
440	9	3		
560	2			

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.8	0.3	
0	18	12	3	
40	18	12	3	
100	18	12	3	
160	18	12	3	
220	14	12	2	
280	8	4		
340	1			

リード3

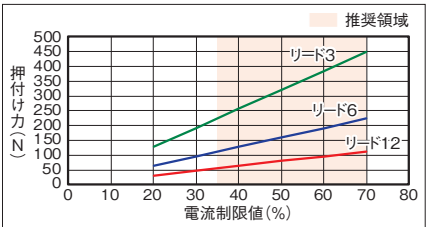
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.8	0.3	
0	23	20	8	
20	23	20	8	
50	23	20	8	
80	23	20	8	
110	18	12	6	
140	12	8	3	
170	8	4	1	

ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード (mm)	呼びストローク 有効ストローク (mm)	200~400	450	500	550	600	650	700	750	800
		50~250	300	350	400	450	500	550	600	650
12	接続 コントローラー	(50mmごと)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
	高出力有効	700			585	515	445	390	345	315
	高出力無効	560			515	445	390	345	315	
6	高出力有効	450<340>	415<340>	350<340>	295	255	220	190	170	140
	高出力無効	340<220>			295<220>	255<220>	220	190	170	140
	高出力有効	225<200>	205<200>	170	145	125	110	95	85	70
3	高出力有効	170			145	125	110	95	85	70
	高出力無効									

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

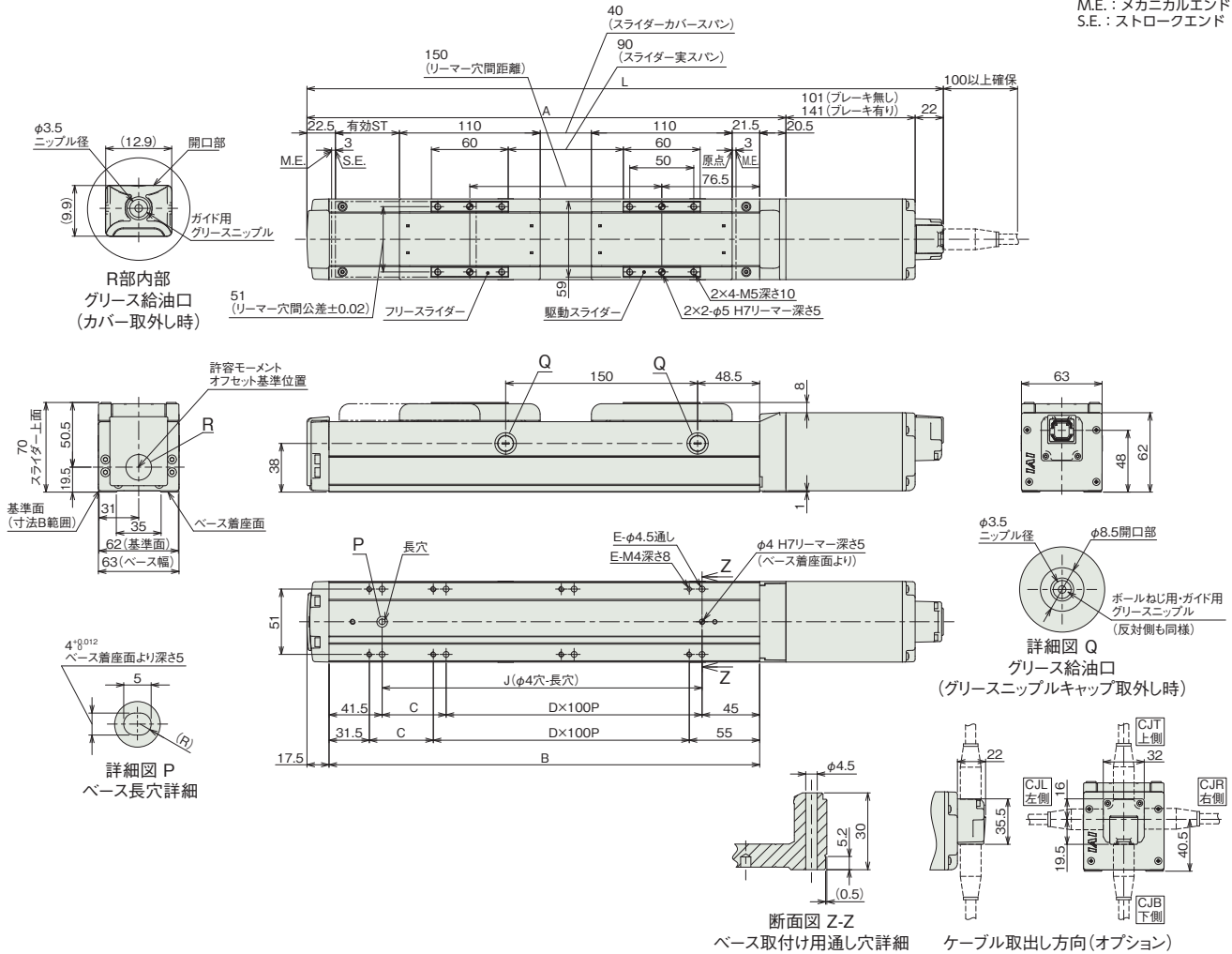
寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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スライダーがM.E.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

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	ブレーキ無し	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	1047.5	1097.5
	ブレーキ有り	537.5	587.5	637.5	687.5	737.5	787.5	837.5	887.5	937.5	987.5	1087.5	1137.5
A		374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	924.5	974.5
B		336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	886.5	936.5
C		50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	50
D		2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	8	8
E		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	20
J		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	800	850

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.03	3.33	3.53	3.73	3.93	4.23	4.43	4.63	4.83	5.13	5.33	5.73
	ブレーキ有り	3.33	3.63	3.83	4.03	4.23	4.53	4.73	4.93	5.13	5.43	5.63	6.03

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.43kgを加えた質量です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-217
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	—	8-103

(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。

RCP6-HSA7C



■型式項目

RCP6	-	HSA7C	-	WA	-	56P	-		-		-		-		-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類	-	モーター種類	-	リード	-	ストローク	-	適応コントローラー	-	ケーブル長	-	オプション	-		-	
	-		-	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	-	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	-	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	-		-	



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	3-625	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-626	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-626	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-626	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-626	—
高精度仕様(注1)	HPR	3-627	—
原点逆仕様	NM	3-629	—
スライダ部ローラー仕様	SR	3-630	—
ダブルスライダ仕様(注2)	W	3-632	—

(注1) リード24の時は選択できません。ダブルスライダ仕様の際は選択できません。

(注2) 選択できないリードがあります。(1-273ページ参照)

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/SE: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。



- 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 1-295 ページをご確認ください。
- 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 1-306 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 1-287 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 300mm 以下（ダブルスライダ仕様時は 600mm 以下）です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-273 ページをご参照ください。

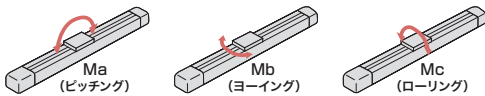
メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm)
水平	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)
速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
垂直	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)
速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
押付け	押付け時最大推力 (N)
ブレーキ	ブレーキ仕様
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)

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 (注3)	±0.01mm 【±0.005mm】
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 : 145 N・m
	Mb : 145 N・m
	Mc : 300 N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma : 75.5 N・m
	Mb : 90 N・m
	Mc : 134 N・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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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) 【 】内は高精度仕様 (リード4、8、16) の場合です。
(注4) 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。1-256ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダ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)	加速度 (G)	
0	0.1 0.3 0.5 0.7 1 0.1 0.3 0.5	3 3 3
200	37 37 22 16 14 3 3 3	3 3 3
420	37 34 20 16 14 3 3 3	3 3 3
640	37 20 15 10 9 3 3 3	3 3 3
860	12 9 6 4 2.5 2	2.5 2
1080	7 3 1.5 0.5 1 0.5	1 0.5
1230	3 1.5 0.5	

リード16

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.1 0.3 0.5 0.7 1 0.1 0.3 0.5	8 8 8
140	48 46 35 28 27 8 8 8	8 8 8
280	48 46 35 25 24 8 8 8	8 8 8
420	46 34 25 15 10 6 5 4.5	6 5 4.5
560	35 20 15 10 6 5 4 3	4 3
700	20 15 8 5 3 3 2 1	2 1
840	7 2 1 0.5	0.5

リード8

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.1 0.3 0.5 0.7 1 0.1 0.3 0.5	16 16 16
70	61 55 50 45 40 16 16 16	16 16 16
140	61 55 50 45 37 16 16 16	16 16 16
210	61 55 40 33 24 11 10 9.5	11 10 9.5
280	55 40 28 20 13 9 8 7	9 8 7
350	51 21 9 4 7 5 4	7 5 4
420	40 7 5 2	5 2

リード4

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.1 0.3 0.5 0.7 1 0.1 0.3 0.5	25 25 25
35	55 51 45 40 40 25 25 25	25 25 25
70	55 51 45 40 40 25 25 25	25 25 25
105	55 51 45 40 35 22 20 19	22 20 19
140	55 45 35 30 25 16 14 12	16 14 12
175	55 30 16 11 7 4	11 7 4
210	45 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24

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.3 0.7 0.3	2
200	18 10 2	2
420	18 10 2	2
640	10 2 1	1
800	4 0.5 0.5	0.5

リード16

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.3 0.7 0.3	5
140	35 20 5	5
280	25 12 3	3
420	15 6 1.5	1.5
560	7 0.5 0.5	0.5

リード8

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.3 0.7 0.3	10
70	40 25 10	10
140	40 25 7	7
210	25 14 4	4
280	10 1.5	1.5

リード4

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.3 0.7 0.3	15
35	40 30 15	15
70	40 30 15	15
105	40 30 8	8
140	3	

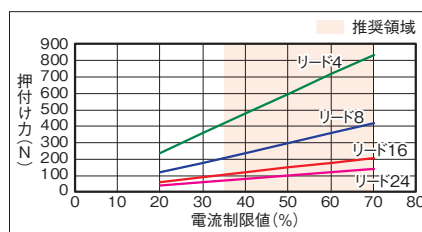
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1230<1080>			1080	950	840	750
	高出力無効		800					750
16	高出力有効	840		820	715	625	555	495
	高出力無効		560				555	495
8	高出力有効	420		405	350	310	275	245
	高出力無効		280				275	245
4	高出力有効	210		195	175	150	135	120
	高出力無効		140<105>				135<105>	120<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



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

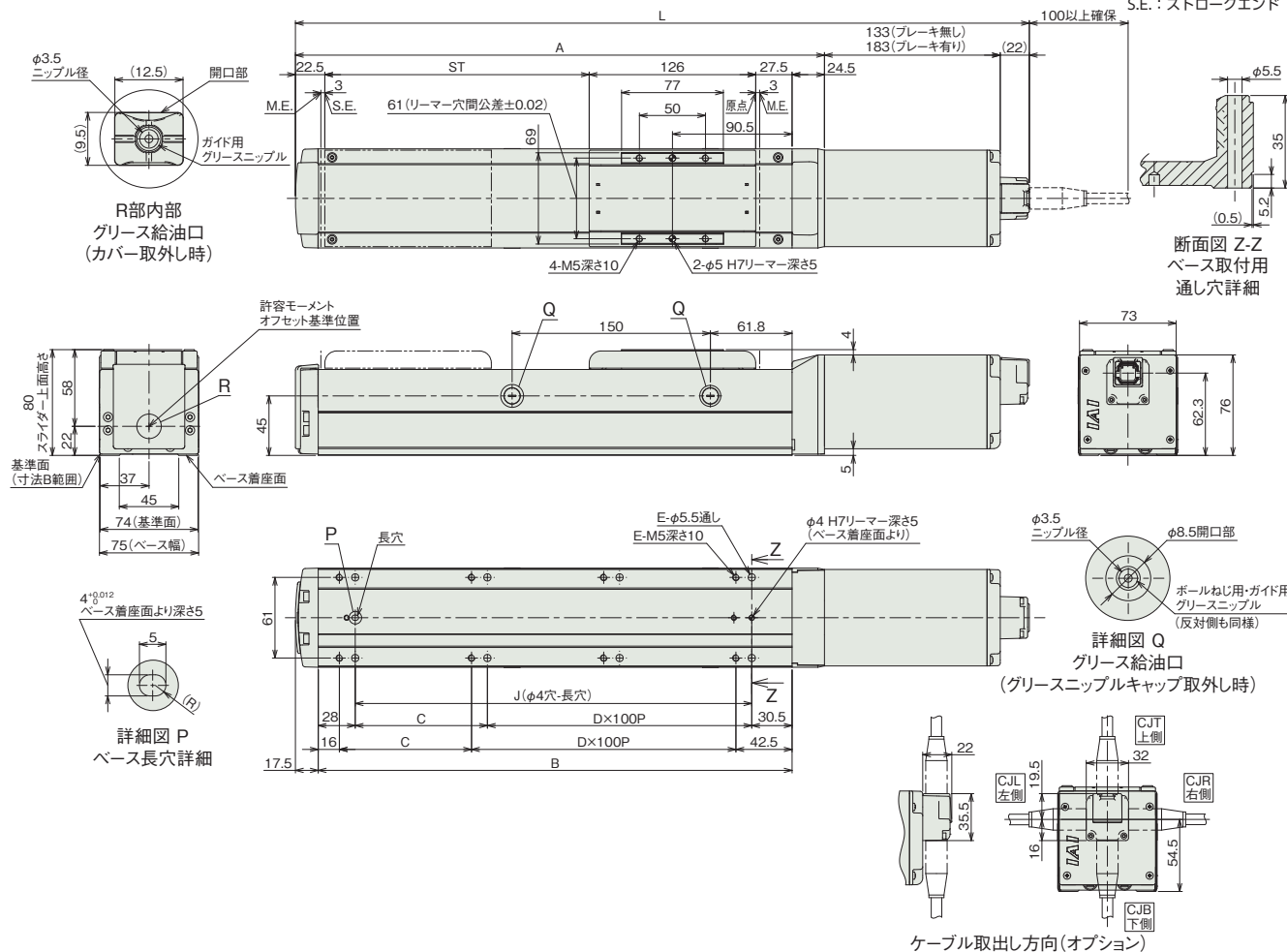
SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

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

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L																
ブレーキ無し	405.5	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5	955.5	1005.5	1055.5	1105.5	1155.5
ブレーキ有り	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5	955.5	1005.5	1055.5	1105.5	1155.5	1205.5
A	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
C	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900

■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	3.9	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6	6.3	6.5	6.8	7.1	7.3	7.6	7.9
ブレーキ有り	4.4	4.6	4.9	5.2	5.4	5.7	6	6.2	6.5	6.8	7	7.3	7.6	7.8	8.1	8.4

100
W

RCS4-HSA6C

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) (注3)	18	33	50	90
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1500	1000	500	240
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注3)	4	6	15	30
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1500	1000	500	240
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
推力	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
	定格推力 (N)	71	106	212	425	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	4	6	15	30	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ダブルスライダー仕様 (VV) 選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

(注) ダブルスライダー仕様 (VV) 選択時は、リード24を選択できません。

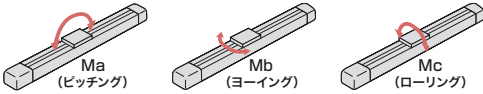
項目	内容
駆動方式	ボールねじ $\phi 12\text{mm}$ 転造C10
繰返し位置決め精度 (注4)	$\pm 0.01\text{mm}$ 【 $\pm 0.005\text{mm}$ 】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (注5)	Ma : 65 N・m 【546 N・m】
	Mb : 75 N・m 【779 N・m】
	Mc : 120 N・m 【205 N・m】
動的許容モーメント (注5) (注6)	Ma : 33.7 N・m 【167 N・m】
	Mb : 40.2 N・m 【199 N・m】
	Mc : 55.3 N・m 【89.8 N・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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 【 】内は高精度仕様 (リード4、8、16) の場合です。

(注5) 【 】内はダブルスライダー仕様 (VV) 選択時の数値です。

(注6) 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。1-256ページにて走行寿命をご確認ください。

スライダータイプモーメント方向



加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平					垂直				
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	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	1500	18	15	10	8.0	6.0	4	4	4	4	2
16	1000	33	24	20	15	13	6	6	6	6	6
8	500	50	40	30	20		15	15	15	15	
4	240	90	60	40			30	25	20		

加速度別可搬質量表 (ダブルスライダー仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平					垂直			
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)								
		0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0
16	1000	27	18	14	9	7				
8	500	44	34	24	14		9	9	9	9
4	240	84	54	34			24	19	14	

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)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	1500	1440	1240	1095	965	850	760
16	1000	965	830	720	635	560	500
8	500	475	410	355	315	275	245
4	240	235	205	175	155	135	120

(単位はmm/s)

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-718ページをご参照ください。

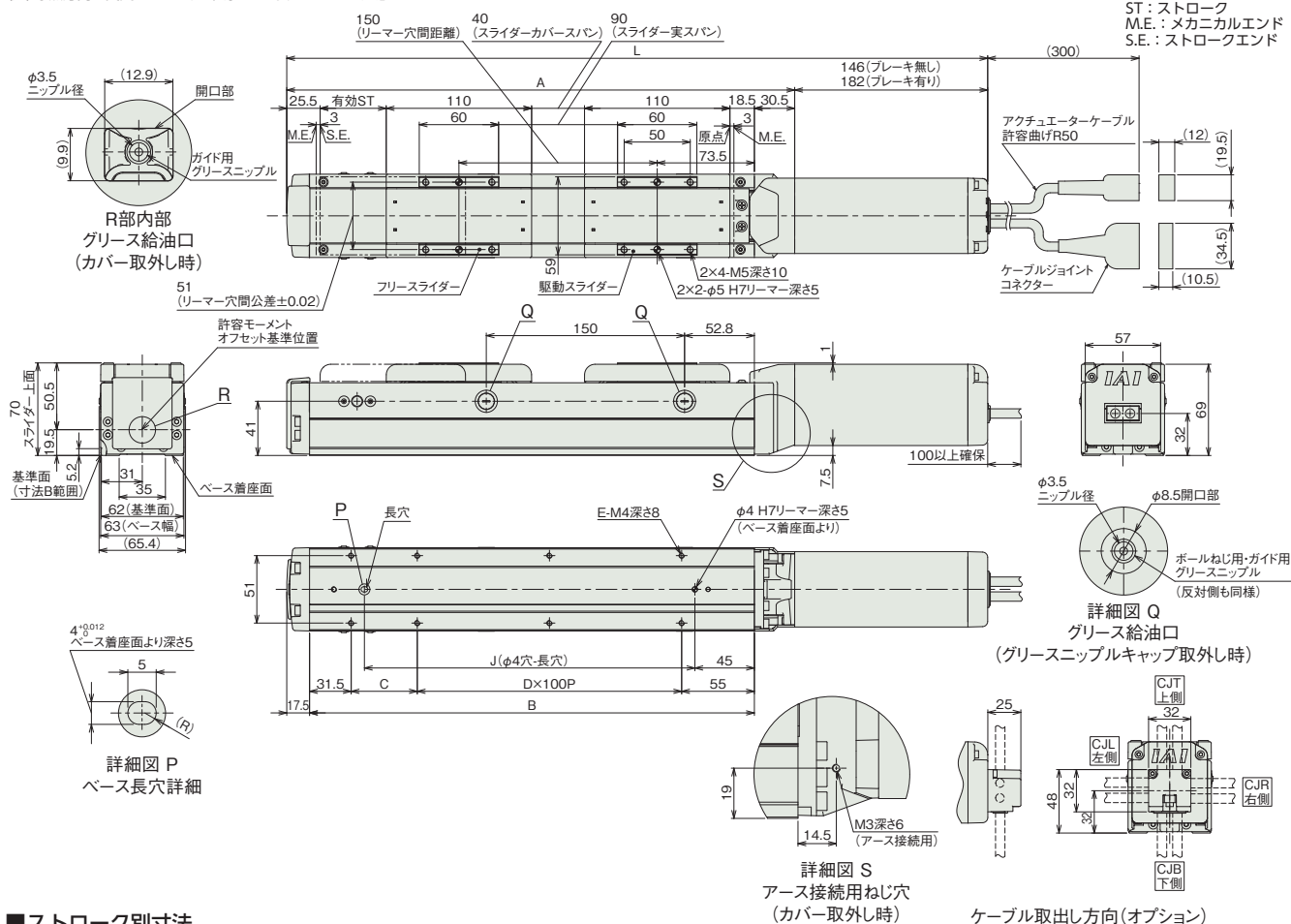
(注) 原点復帰を行った場合はライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要で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

ST: ストローク
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	呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
	ブレーキ無し	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	980.5	1030.5	1080.5	1130.5
	ブレーキ有り	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5
	A	384.5	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5
	B	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
	C	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
J	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク 有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

	呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.26	3.56	3.86	4.16	4.46	4.76	5.06	5.36	5.66	5.96	6.26	6.56	6.86
	ブレーキ有り	3.56	3.86	4.16	4.46	4.76	5.06	5.36	5.66	5.96	6.26	6.56	6.86	7.16

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.56kgを加えた質量です。

■ 適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジションナー	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	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	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-277
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	—	—	384	—	8-253
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	●	—	—	384	—	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	—	●	●	●	—	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-305
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-345
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-331

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

(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプシオン／資料

一覽表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/

SSDA

ISDB/

NICA

RCS4-HSA7C



■型式項目

RCS4		- HSA7C -		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 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm		ストローク 50 50mm 1000 1000mm (50mmごと)		適応コントローラー T2 SCON T4 SSEL XSEL RCON RSEL SCON2		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル		オプション 下記オプション 価格表参照					



■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	—	550	—
100	—	600	—
150	—	650	—
200	—	700	—
250	—	750	—
300	—	800	—
350	—	850	—
400	—	900	—
450	—	950	—
500	—	1000	—

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-625	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-626	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-626	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-626	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-626	—
高精度仕様(注1)	HPR	3-627	—
原点逆仕様	NM	3-629	—
スライダー部ローラー仕様	SR	3-630	—
ダブルスライダー仕様(注2)	W	3-632	—

(注1) リード30の時は選択できません。ダブルスライダー仕様時は、選択できません。
(注2) ダブルスライダー仕様(VV)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-286、3-288ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	—	—
	S(3m)	—	—
	M(5m)	—	—
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)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1-308ページをご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-287ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向400mm以下(ダブルスライダー仕様時は600mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は1-273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)	30	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注3)	30	40	60	120
		最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)	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) (注3)	7	12	25	50
		最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300
	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)		1.2	1.2	1	0.7	
推力	定格推力 (N)	114	171	342	684	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	7	12	25	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)	1000	1000	1000	1000	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ダブルスライダー仕様 (VV) 選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

(注) ダブルスライダー仕様 (VV) 選択時は、リード30を選択できません。

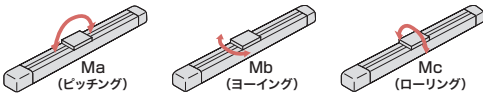
項目	内容
駆動方式	ボールねじ $\phi 16\text{mm}$ 転造C10
繰返し位置決め精度 (注4)	$\pm 0.01\text{mm}$ 【 $\pm 0.005\text{mm}$ 】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (注5)	Ma : 145 N·m 【900 N·m】
	Mb : 145 N·m 【900 N·m】
	Mc : 300 N·m 【458 N·m】
動的許容モーメント (注5) (注6)	Ma : 75.5 N·m 【316 N·m】
	Mb : 90 N·m 【376 N·m】
	Mc : 134 N·m 【218 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 【 】内は高精度仕様 (リード5、10、20) の場合です。

(注5) 【 】内はダブルスライダー仕様 (VV) 選択時の数値です。

(注6) 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。1-256ページにて走行寿命をご確認ください。

スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平					垂直				
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	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	1800	30	12	10	6	5	7	7	6	5	4
20	1200	40	30	15	15	12	12	12	10	8	8
10	600	60	50	40	35		25	20	20	18	
5	300	120	90	70			50	40	30		

加速度別可搬質量表 (ダブルスライダー仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平					垂直				
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	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	1200	34	24	9	9	6					
10	600	54	44	34	29		19	14	14	12	
5	300	114	84	64			44	34	24		

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~600 (50mmごと)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)
30	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130

(単位はmm/s)

寸法図(ダブルスライダー仕様)

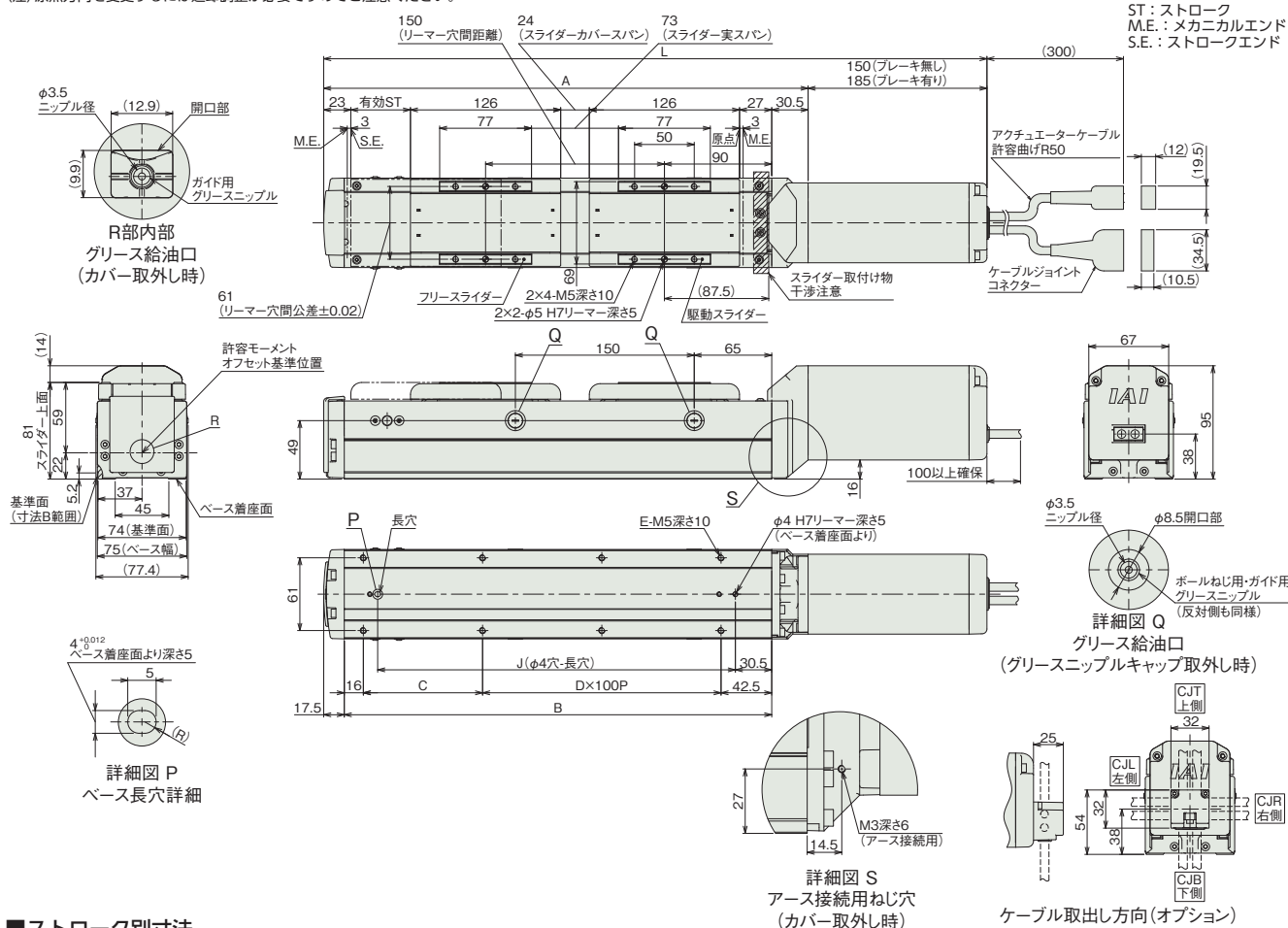
(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-718ページをご参照ください。

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

(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要で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



■ストローク別寸法

L	呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
	有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
	ブレーキ無し	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5	1256.5	1306.5	1356.5
	ブレーキ有り	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5
	A	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5
	B	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5	1108.5	1158.5
	C	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
	D	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
	E	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
	J	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク 有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.01	6.31	6.61	6.91	7.21	7.51	7.81	8.11	8.41	8.71	9.01	9.31	9.61	9.91	10.21	10.51	10.81
	ブレーキ有り	6.51	6.81	7.11	7.41	7.71	8.01	8.31	8.61	8.91	9.21	9.51	9.81	10.11	10.41	10.71	11.01	11.31

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.01kgを加えた質量です。

■ 適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジションナー	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	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	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-277
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	—	—	384	—	8-253
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	384	—	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	—	●	●	●	—	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-305
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-345
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-331

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

(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサ-

オプション／資料

一覽表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPP

SSPA

ISDB/
ISDBB

NSA

IFA