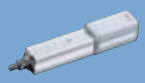
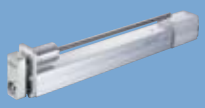
ROBO CYLINDER

ロッドタイプ

RCP3　ERC2　RCA
RCP2　RCA2　RCS2

RCP3-RA2AC


RCP2-RA3C


RCP2-RGS4C

RCP2-RGD4C

RCP2-SRA4R

RCP2-RA10C

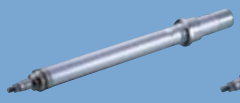
RCA2-RP3N

RCA2-GS3N

RCA2-GD3N

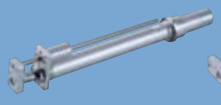
RCA2-SD3N

ERC2-RA6C

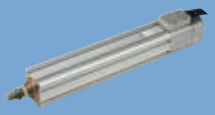

RCA-RA4C

RCA-RA4D

RCA-RA4R


RCA-RGS4C

RCA-RGD4C


RCS2-RA5C

RCS2-SRA7BD

RCS2-RA13R

RCP3 series パルスモータタイプ	標準タイプ	カップリングタイプ	幅 22mm	RCP3-RA2AC	131
			幅 28mm	RCP3-RA2BC	133
			幅 22mm	RCP3-RA2AR	135
			幅 28mm	RCP3-RA2BR	137
RCP2 series パルスモータタイプ	標準タイプ	カップリングタイプ	幅 25mm	RCP2-RA2C	139
			幅 35mm	RCP2-RA3C	141
			幅 45mm	RCP2-RA4C	143
			幅 64mm	RCP2-RA6C	145
			幅 100mm	RCP2-RA10C	147
			幅 45mm	RCP2-SRA4R	149
	シングルガイド付タイプ	カップリングタイプ	幅 45mm	RCP2-RGS4C	151
			幅 64mm	RCP2-RGS6C	153
			幅 45mm	RCP2-SRGS4R	155
	ダブルガイド付タイプ	カップリングタイプ	幅 35mm	RCP2-RGD3C	157
			幅 45mm	RCP2-RGD4C	159
			幅 64mm	RCP2-RGD6C	161
			幅 45mm	RCP2-SRGD4R	163

ERC2 series	ロッドタイプ	標準タイプ	幅 58mm	ERC2-RA6C	165
			幅 68mm	ERC2-RA7C	167
		シングルガイド付タイプ	幅 58mm	ERC2-RGS6C	169
			幅 68mm	ERC2-RGS7C	171
		ダブルガイド付タイプ	幅 58mm	ERC2-RGD6C	173
			幅 68mm	ERC2-RGD7C	175
RCA2 series 24V サーボモータタイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅 28mm	RCA2-RN3N	177
			幅 34mm	RCA2-RN4N	179
			幅 28mm	RCA2-RP3N	181
			幅 34mm	RCA2-RP4N	183
			幅 28mm	RCA2-GS3N	185
			幅 34mm	RCA2-GS4N	187
			幅 28mm	RCA2-GD3N	189
			幅 34mm	RCA2-GD4N	191
			幅 60mm	RCA2-SD3N	193
			幅 72mm	RCA2-SD4N	195
RCA series 24V サーボモータタイプ	標準タイプ	カップリングタイプ	φ 32mm	RCA-RA3C	197
			φ 37mm	RCA-RA4C	199
		ビルドインタイプ	φ 32mm	RCA-RA3D	201
			φ 37mm	RCA-RA4D	203
		モータ折返しタイプ	φ 32mm	RCA-RA3R	205
			φ 37mm	RCA-RA4R	207
		全長ショートタイプ	幅 45mm	RCA-SRA4R	209
	シングルガイド付きタイプ	カップリングタイプ	φ 32mm	RCA-RGS3C	211
			φ 37mm	RCA-RGS4C	213
		ビルドインタイプ	φ 32mm	RCA-RGS3D	215
			φ 37mm	RCA-RGS4D	217
		全長ショートタイプ	幅 45mm	RCA-SRGS4R	219
	ダブルガイド付タイプ	カップリングタイプ	φ 32mm	RCA-RGD3C	221
			φ 37mm	RCA-RGD4C	223
		ビルドインタイプ	φ 32mm	RCA-RGD3D	225
			φ 37mm	RCA-RGD4D	227
		モータ折返しタイプ	φ 32mm	RCA-RGD3R	229
			φ 37mm	RCA-RGD4R	231
		全長ショートタイプ	幅 45mm	RCA-SRGD4R	233
RCS2 series 200V サーボモータタイプ	標準タイプ	カップリングタイプ	φ 37mm	RCS2-RA4C	235
			幅 55mm	RCS2-RA5C	237
		ビルドインタイプ	φ 37mm	RCS2-RA4D	239
		全長ショートタイプ	幅 75mm	RCS2-SRA7BD	241
		モータ折返しタイプ	φ 37mm	RCS2-RA4R	243
			幅 55mm	RCS2-RA5R	245
			幅 130mm	RCS2-RA13R	247
	シングルガイド付きタイプ	カップリングタイプ	φ 37mm	RCS2-RGS4C	249
			幅 55mm	RCS2-RGS5C	251
		ビルドインタイプ	φ 37mm	RCS2-RGS4D	253
		全長ショートタイプ	幅 75mm	RCS2-SRGS7BD	255
	ダブルガイド付タイプ	カップリングタイプ	φ 37mm	RCS2-RGD4C	257
			幅 55mm	RCS2-RGD5C	259
		ビルドインタイプ	φ 37mm	RCS2-RGD4D	261
		全長ショートタイプ	幅 75mm	RCS2-SRGD7BD	263
		モータ折返しタイプ	φ 37mm	RCS2-RGD4R	265

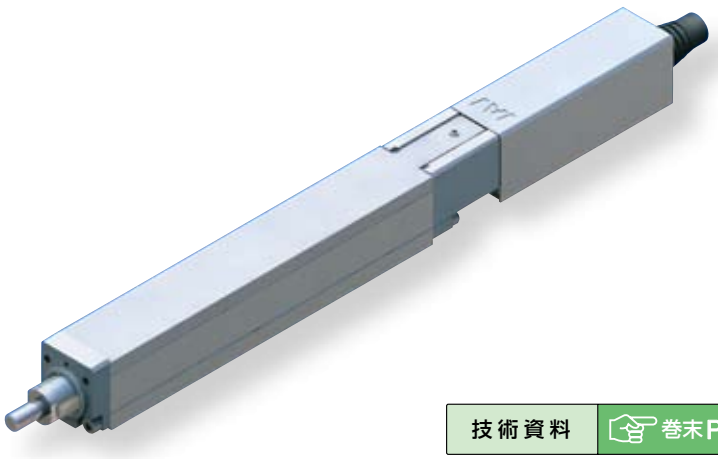
RCP3-RA2AC

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅 22mm　パルスモータ　すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 — RA2AC — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20 □サイズ	4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mm 毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	B:ブレーキ NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



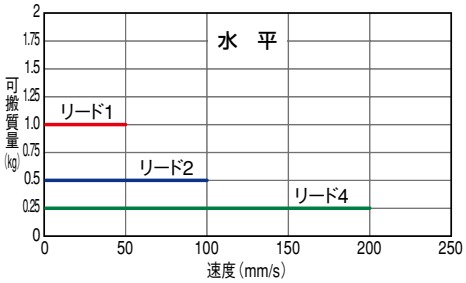
技術資料　巻末P.5

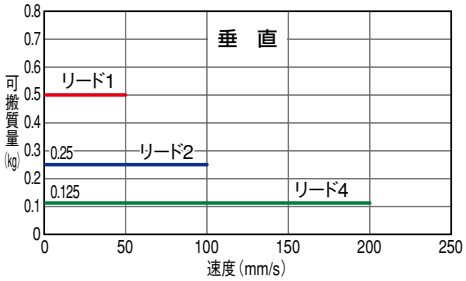
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。
　加速度は上記値が上限となります。
(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下さい。
(3) 最大押付け力は 5mm/s の時の場合です。
(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) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。
　(詳細は前付 P42 参照)

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-RA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	0.125	巻末 68 ページをご参照下さい	± 0.05	25〜100 (25mm 毎)
RCP3-RA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	0.5			

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25 (mm)	50 〜 100 (mm)
すべりネジ 4	180	200
すべりネジ 2	100	
すべりネジ 1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ　φ 4mm　転造 C10
ロストモーション	0.3mm 以下 (初期値)
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平：1000 万回 (往復回数)　垂直：500 万回 (往復回数)

寸法図

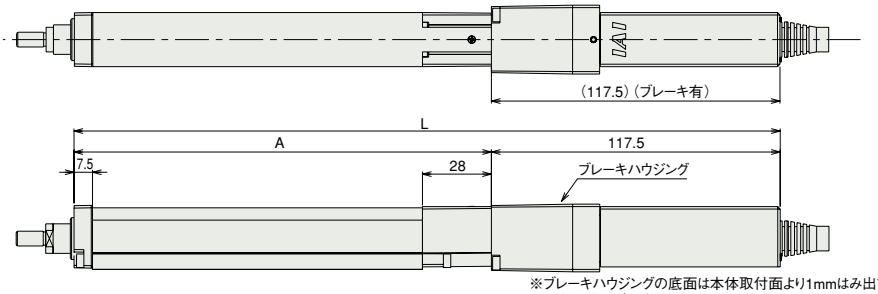
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

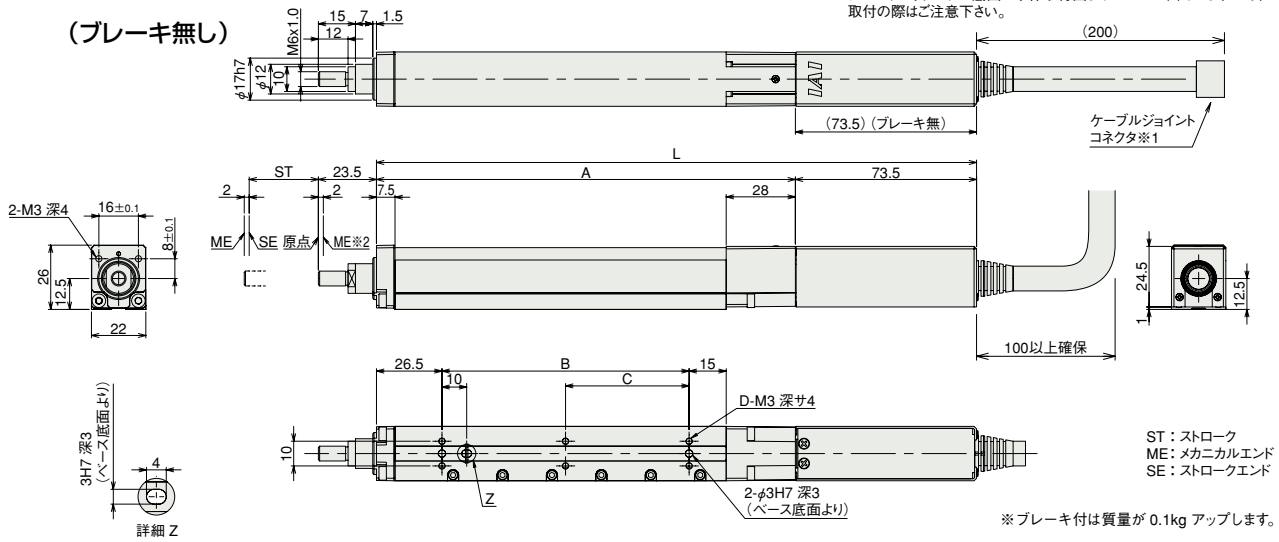
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。

（ブレーキ有り）



※ブレーキハウジングの底面は本体取付面より1mmはみ出ていますので、取付の際はご注意下さい。

（ブレーキ無し）



ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク		25	50	75	100
L	ブレーキ無し	168	193	218	243
	ブレーキ有り	212	237	262	287
A		94.5	119.5	144.5	169.5
B		25	50	75	100
C		0	0	0	50
D		4	4	4	6
質量（kg）		0.27	0.29	0.31	0.33

ご注意

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下さい。
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。

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	–	→P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

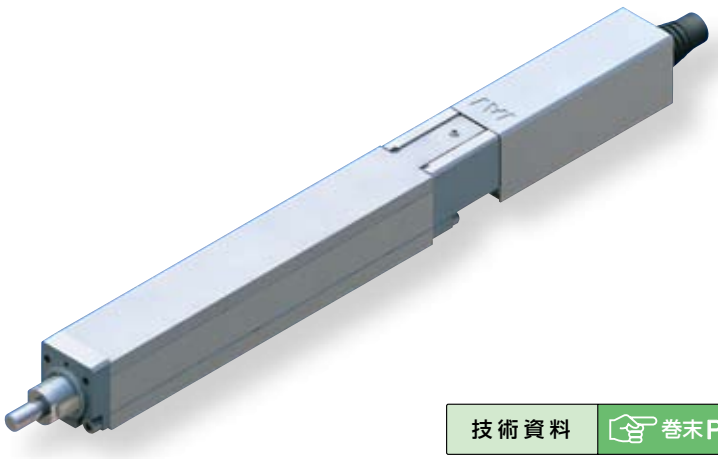
RCP3-RA2BC

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅 28mm　パルスモータ　すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 — RA2BC — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20 □サイズ	6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm	25:25mm 〜 150:150mm (25mm毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	B:ブレーキ NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



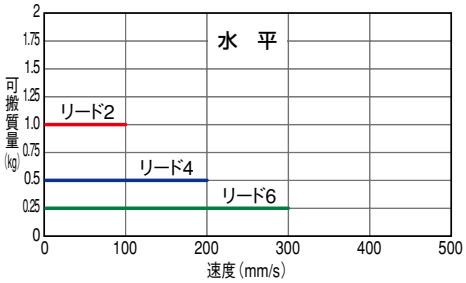
技術資料　巻末P.5

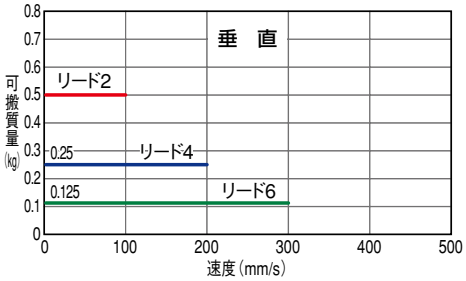
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。
　加速度は上記値が上限となります。
(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下さい。
(3) 最大押付け力は 5mm/s の時の場合です。
(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) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。
　(詳細は前付 P42 参照)

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-RA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	0.125	巻末68ページをご参照下さい	± 0.05	25〜150 (25mm毎)
RCP3-RA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	0.25			
RCP3-RA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	0.5			

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25 (mm)	50 (mm)	75〜150 (mm)
すべりネジ 6	180	280	300
すべりネジ 4	180	200	
すべりネジ 2	100		

(単位は mm/s)

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ　φ 6mm　転造 C10
ロストモーション	0.3mm 以下 (初期値)
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平：500 万回 (往復回数)　垂直：1000 万回 (往復回数)

寸法図

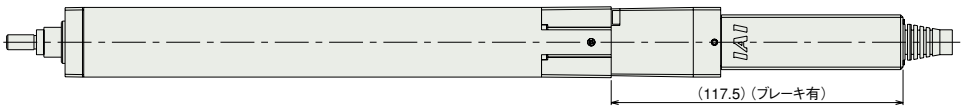
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

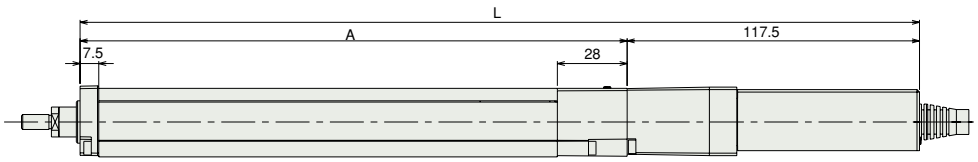
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

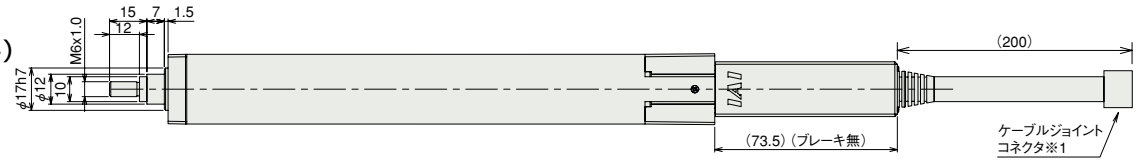
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。

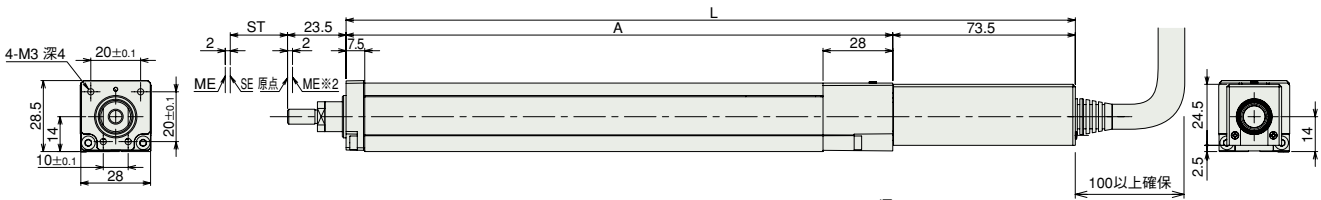
（ブレーキ有り）

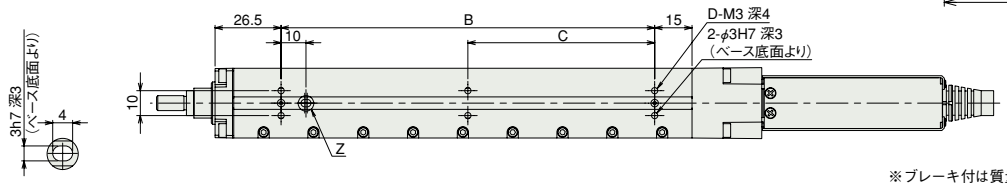




（ブレーキ無し）







ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク		25	50	75	100	125	150
L	ブレーキ無し	168	193	218	243	268	293
	ブレーキ有り	212	237	262	287	312	337
A		94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B		25	50	75	100	125	150
C		0	0	0	50	62.5	75
D		4	4	4	6	6	6
質量 (kg)		0.3	0.34	0.38	0.41	0.44	0.47

ご注意

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下さい。
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。

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	–	→ P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	–	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→ P557

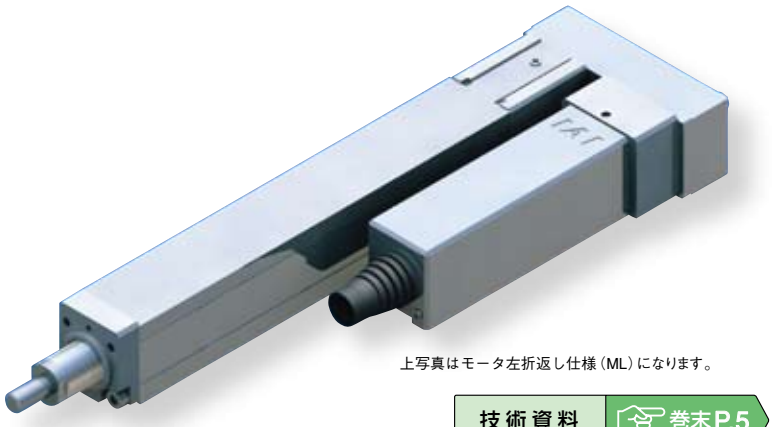
※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP3-RA2AR ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅22mm パルスモータ すべりネジ仕様

■型式項目 RCP3 — RA2AR — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mm毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

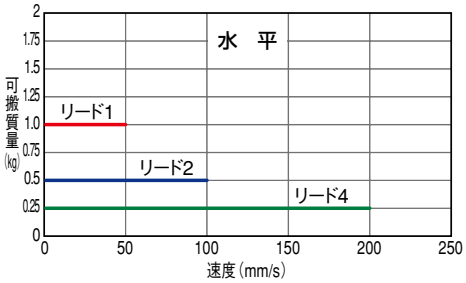
技術資料 巻末P.5

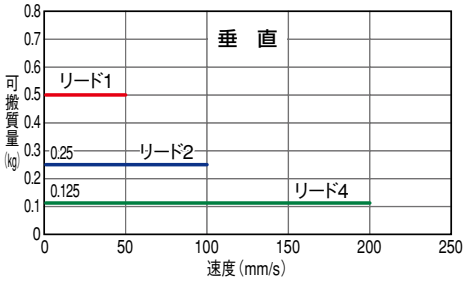
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(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下さい。
(3) 最大押付け力は 5mm/s の時の場合です。
(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) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。
(詳細は前付 P42 参照)

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-RA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	0.125	巻末68ページをご参照下さい	± 0.05	25〜100 (25mm毎)
RCP3-RA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	0.5			

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50〜100 (mm)
すべりネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
モータ左折返し仕様(標準)	**ML**	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→巻末 P33	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	0.3mm 以下(初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)
走行寿命	水平:1000 万回(往復回数) 垂直:500 万回(往復回数)

寸法図

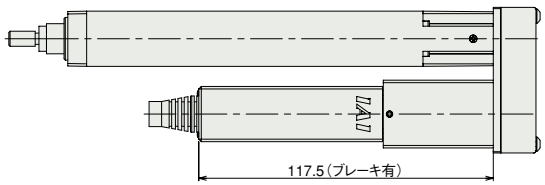
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

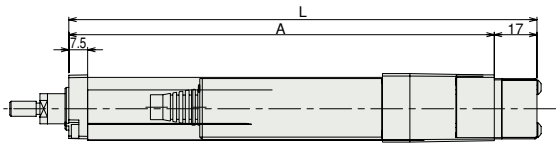
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

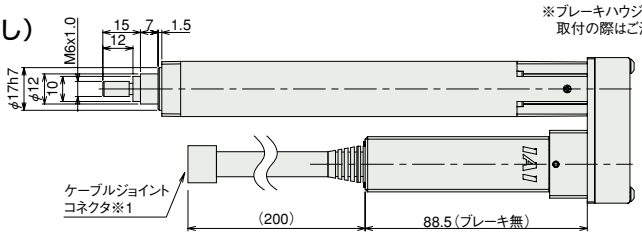
（ブレーキ有り）



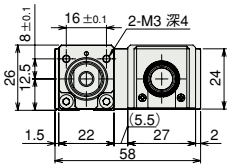


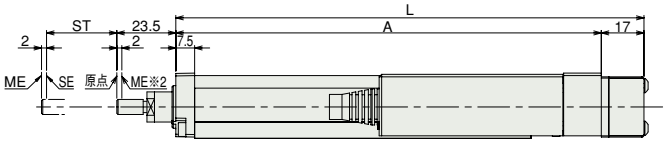
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。

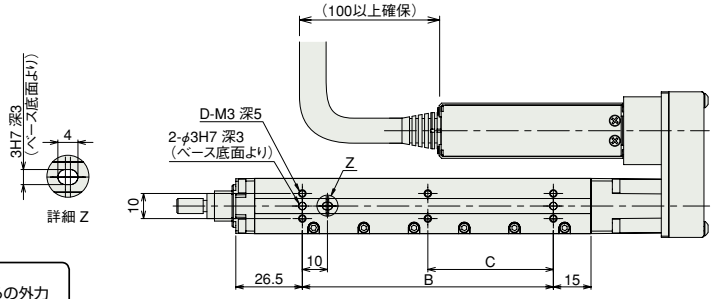
（ブレーキ無し）



※ブレーキハウジングの底面は本体取付面より1mmはみ出ていますので、取付の際はご注意下さい。







ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

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	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量（kg）	0.29	0.32	0.34	0.36

ご注意

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下さい。
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。

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	–	→P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

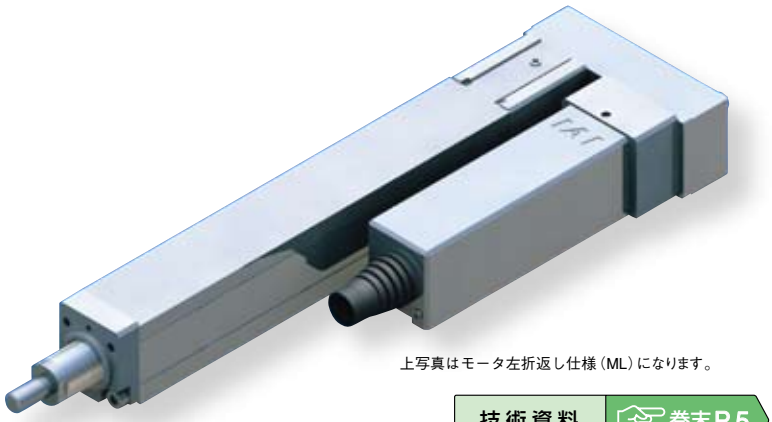
RCP3-RA2BR

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅 28mm　パルスモータ　すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 — RA2BR — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20 □サイズ	6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm	25:25mm 〜 150:150mm (25mm 毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

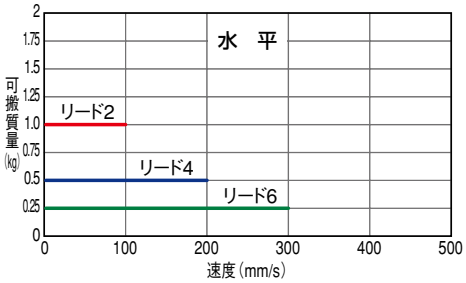
技術資料　巻末P.5

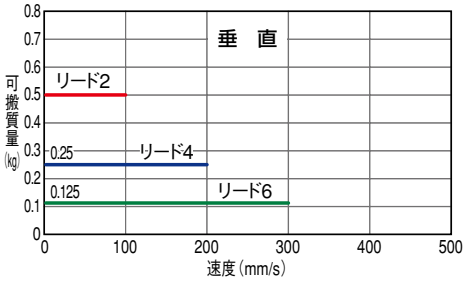
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。
　加速度は上記値が上限となります。
(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下さい。
(3) 最大押付け力は 5mm/s の時の場合です。
(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) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。
　（詳細は前付 P42 参照）

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-RA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	0.125	巻末 68 ページをご参照下さい	± 0.05	25〜150 (25mm 毎)
RCP3-RA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	0.25			
RCP3-RA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	0.5			

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25 (mm)	50 (mm)	75〜150 (mm)
すべりネジ 6	180	280	300
すべりネジ 4	180	200	
すべりネジ 2	100		

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→巻末 P33	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ　φ 6mm　転造 C10
ロストモーション	0.3mm 以下（初期値）
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	水平：1000 万回（往復回数）　垂直：500 万回（往復回数）

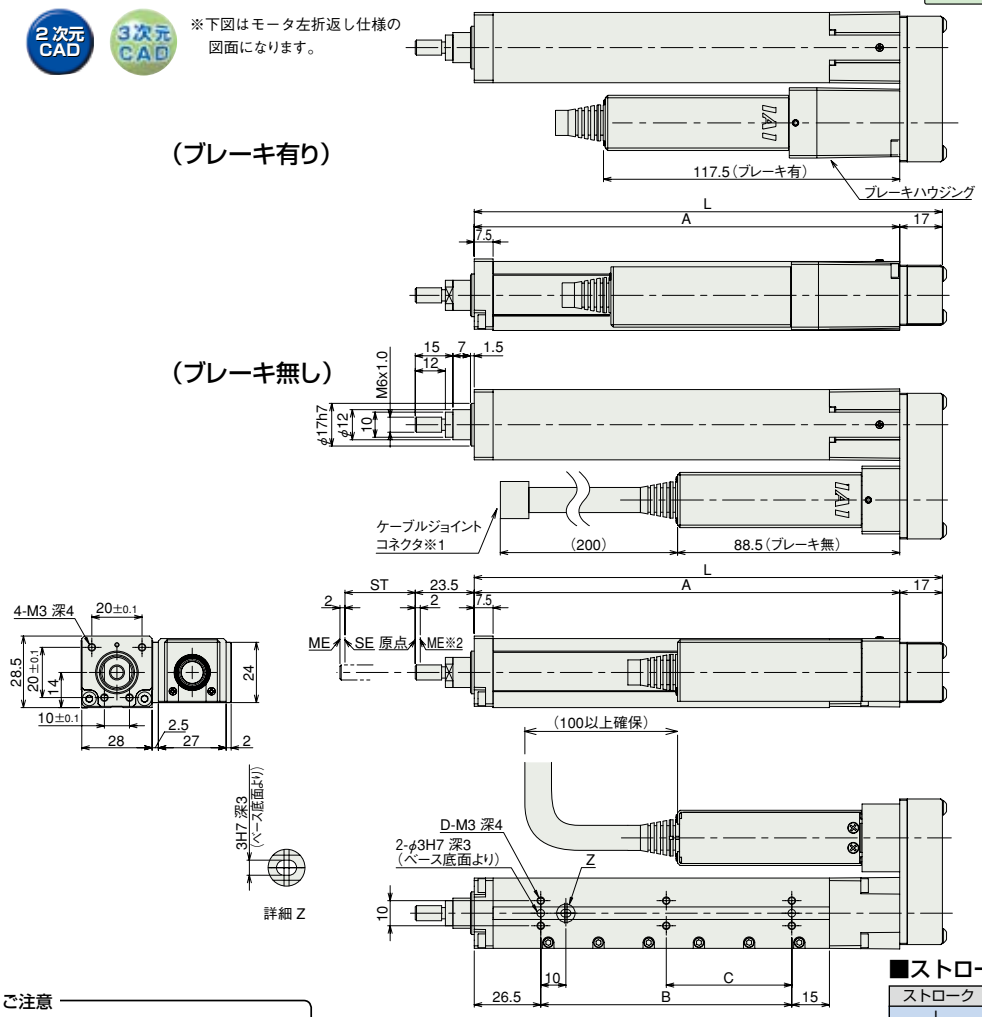
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

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	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.33	0.37	0.4	0.43	0.46	0.49

ご注意

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下さい。
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。

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	–	→P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

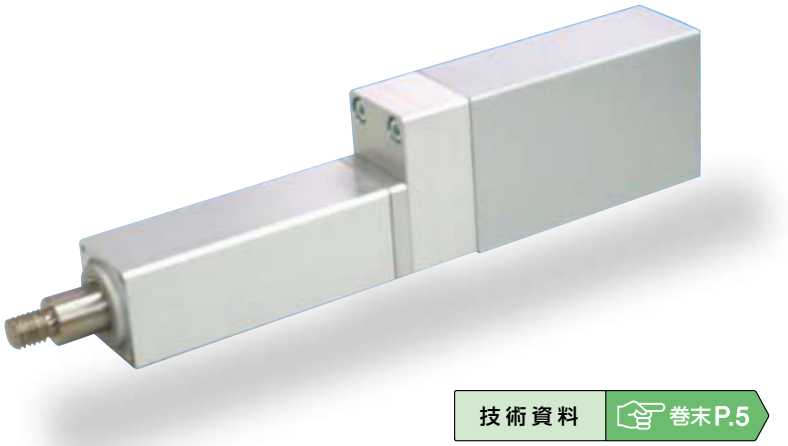
RCP2-RA2C

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅25mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目　RCP2 — RA2C — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	1：1mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	FL:フランジ FT:フート金具

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



技術資料　巻末P.5

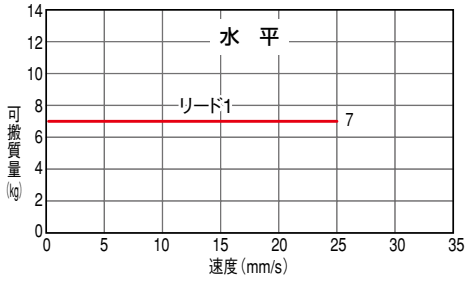
POINT 選定上の注意

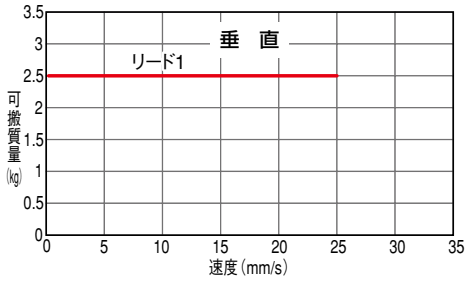
(1) RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。

(2) 可搬質量は、加速度0.05Gで動作させた時の値です。加速度は0.05Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付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下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)(注1)	ストローク(mm)
RCP2-RA2C-I-20P-1-①-②-③-④	1	7	2.5	100	25〜100 (25mm毎)

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション　(注1) 押付力のグラフは巻末69ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25〜100 (25mm毎)
1	25

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フランジ	FL	→巻末P27	—
フート金具	FT	→巻末P29	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ6mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ12mm
ロッド不回転精度	±2.1度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

※RA2C は構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

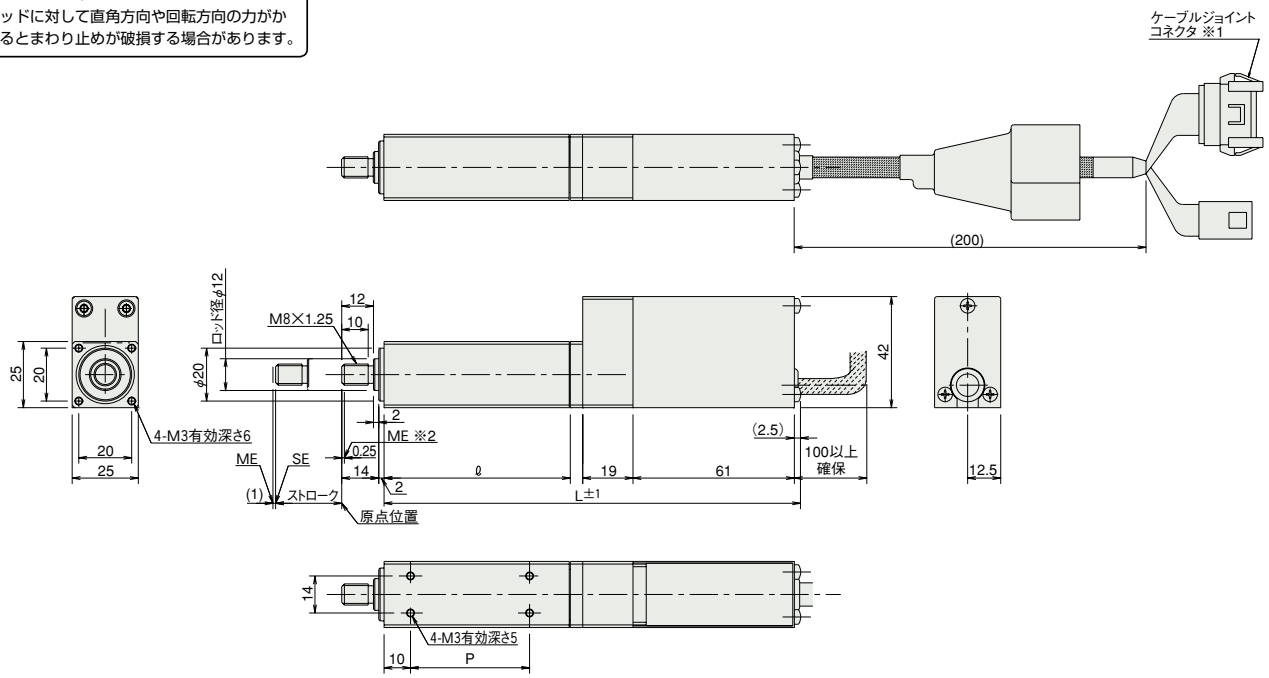
特注対応のご案内 巻末P.9

※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。

※2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

ご注意

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下さい。
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。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
ℓ	70	95	120	145
L	157.5	182.5	207.5	232.5
P	45	70	95	120
質量 (kg)	0.4	0.5	0.6	0.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	–	→P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP2-RA3C

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅35mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目　RCP2 — RA3C — I — 28P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	FL:フランジ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

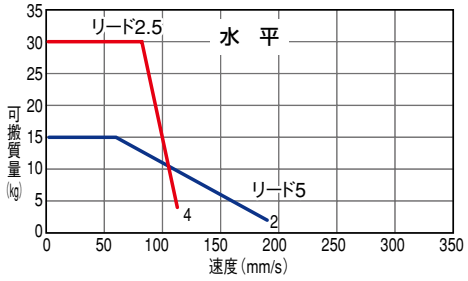
技術資料　巻末P.5

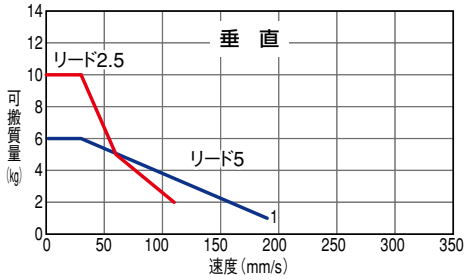
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表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) RCP2 シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。
加速度は 0.2G が上限となります。
又、水平可搬質量は外付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下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
RCP2-RA3C-I-28P-5-①-②-③-④	5	～15	～6	73.5	50～200 (50mm毎)
RCP2-RA3C-I-28P-2.5-①-②-③-④	2.5	～30	～10	156.8	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

(注 2) 押付力のグラフは巻末69ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～200 (50mm毎)
5	187
2.5	114

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 8mm　転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22mm
ロッド不回転精度	± 1.5 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末P.9

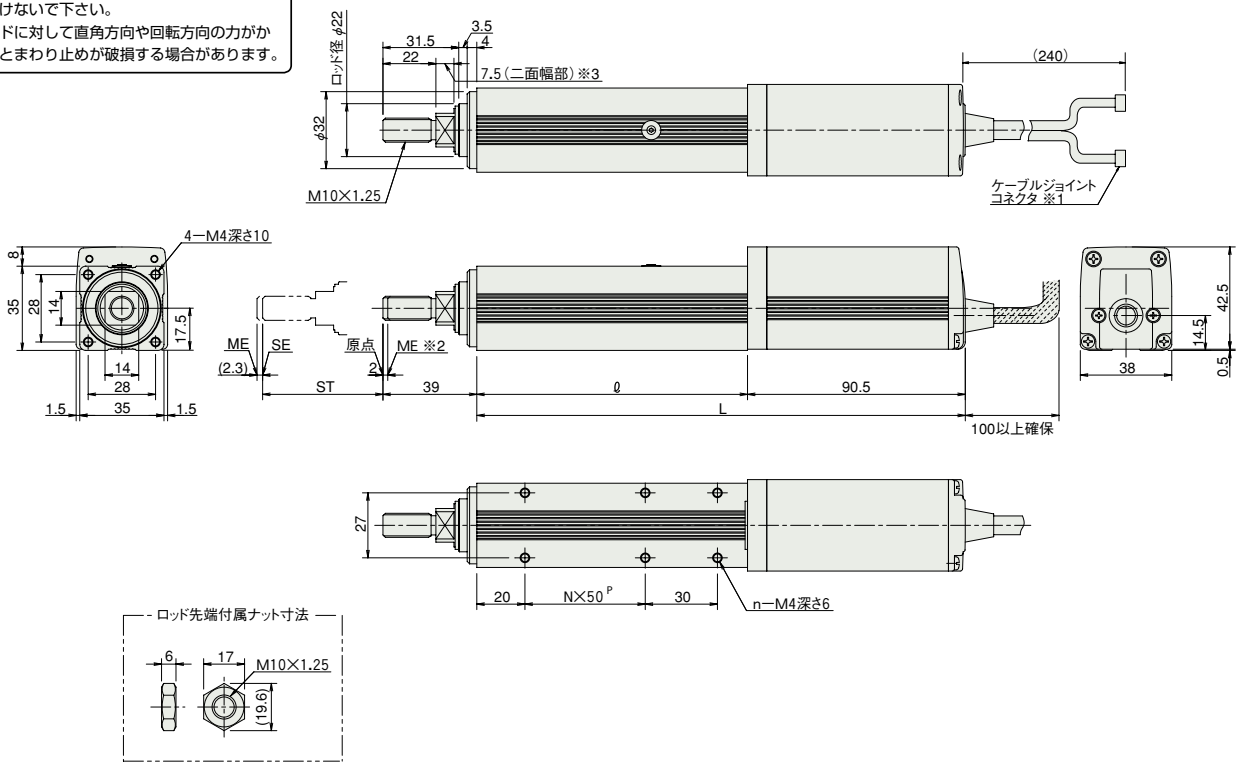
※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。

※2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※3. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意

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下さい。
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。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
ℓ	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
質量（kg）	0.8	0.95	1.1	1.25

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-28SPI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	–	→P477
		PSEP-C-28SPI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-28SPI-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		PCON-C-28SPI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-28SPI-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-28SPI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-28SPI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28SPI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-28SP	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28SPI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP2-RA4C

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅45mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目　RCP2 — RA4C — I — 42P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	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
RCP2	RA4C	I：インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FL:フランジ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

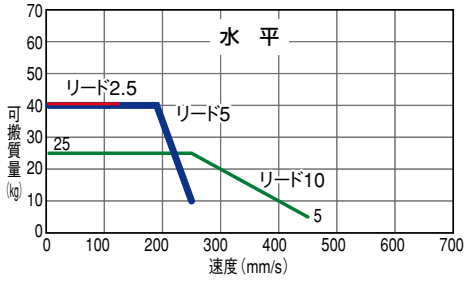
技術資料　巻末P.5

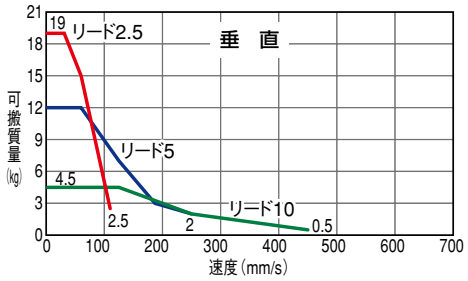
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表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) RCP2 シリーズはパルスモータ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。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付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下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
RCP2-RA4C-I-42P-10-①-②-③-④	10	～25	～4.5	150	50～300 (50mm毎)
RCP2-RA4C-I-42P-5-①-②-③-④	5	～40	～12	284	
RCP2-RA4C-I-42P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	～19	358	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション　(注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～200 (50mm毎)	250 (mm)	300 (mm)
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 〈114〉	118 〈114〉	87

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 8mm　転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22mm
ロッド不回転精度	± 1.5 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末P.9

※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。

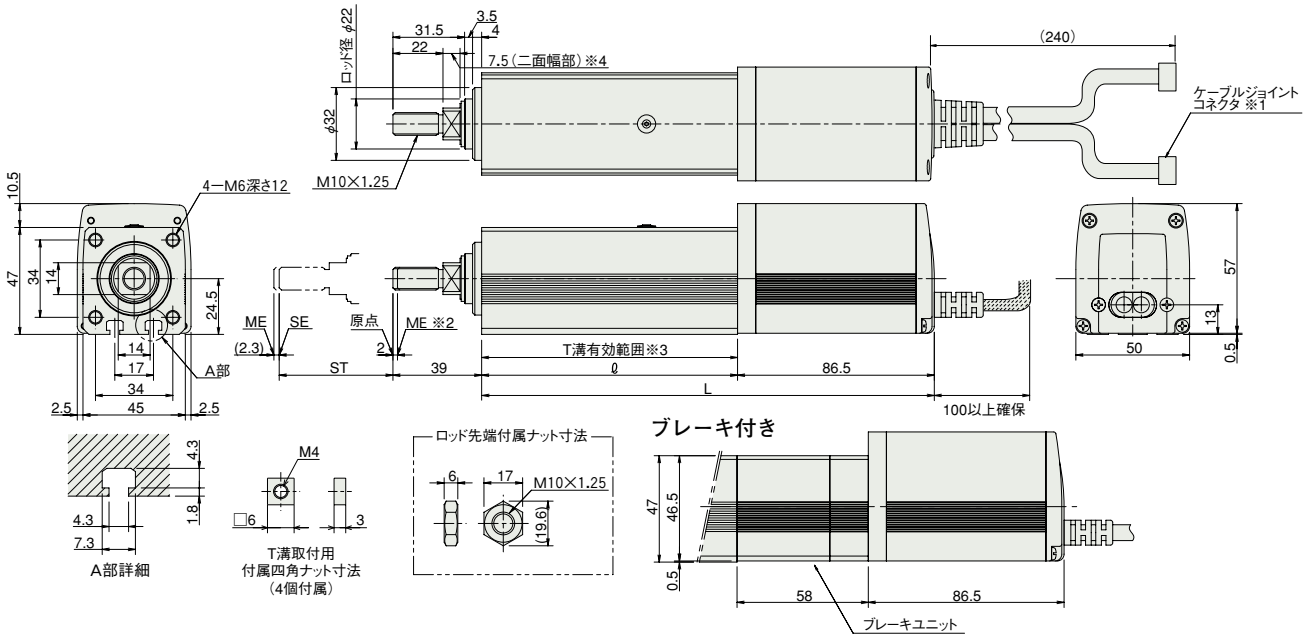
※2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。

※3. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意下さい。

※4. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意

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下さい。
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。



ブレーキ付き

※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し
全長が 58mm 延長、質量が 0.4kg アップします。

■ストロークと寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L	199	249	299	349	399	449
質量（kg）	1.35	1.6	1.85	2.1	2.35	2.6

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	–	→P477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

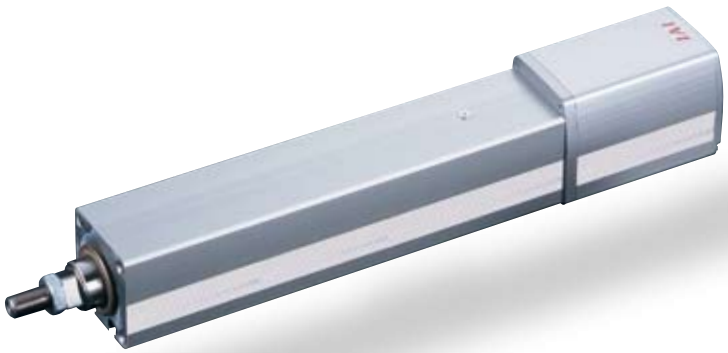
RCP2-RA6C

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅64mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目　RCP2 — RA6C — I — 56P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FL:フランジ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



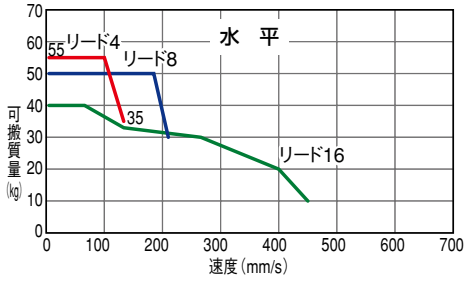
技術資料　巻末P.5

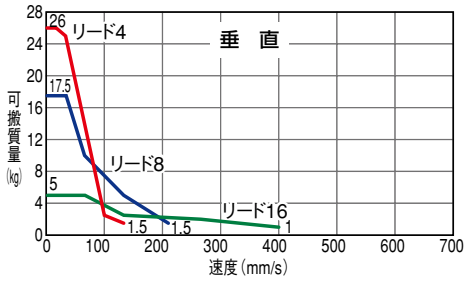
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表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) RCP2 シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。
加速度は 0.2G が上限となります。
又、水平可搬質量は外付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下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
RCP2-RA6C-I-56P-16-①-②-③-④	16	～40	～5	240	50～300 (50mm毎)
RCP2-RA6C-I-56P-8-①-②-③-④	8	～50	～17.5	470	
RCP2-RA6C-I-56P-4-①-②-③-④	4	～55	～26	800	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション　(注 2) 押付力のグラフは巻末69ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～300 (50mm毎)
16	450〈400〉
8	210
4	130

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
フランジ	**FL**	→巻末 P27	—
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 12mm　転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 30mm
ロッド不回転精度	± 1.0 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

ご注意

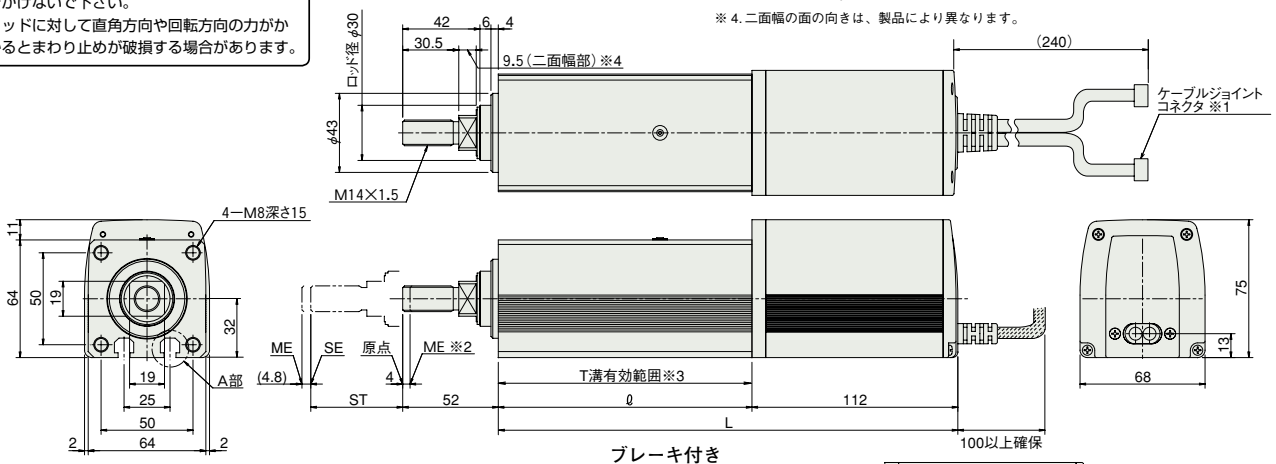
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。

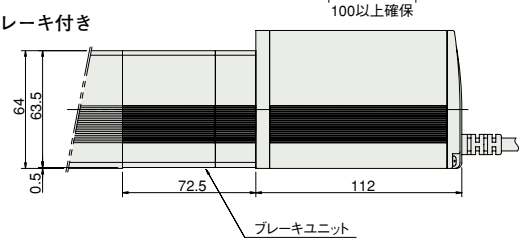
※2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。

※3. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意下さい。

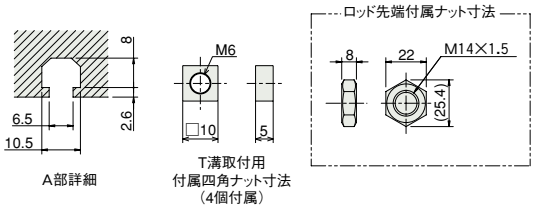
※4. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。



ブレーキ付き



※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し
全長が 72.5mm 延長、質量が 0.9kg アップします。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	138	188	238	288	338	388
L	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	3.1	3.6	4.1	4.6	5.1	5.6

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-56PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	–	→ P477
		PSEP-C-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	–	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-56PI-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-56P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→ P557

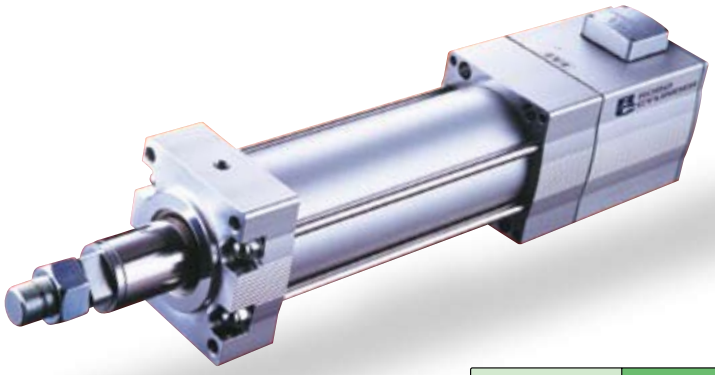
※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP2-RA10C ロボシリンダ 高推力ロッドタイプ 本体幅100mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 RCP2 － RA10C － I － 86P － □ － □ － P2 － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様	86P:パルスモータ 86□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P2:PCON-CF	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	A1~A3:コネクタケーブル取出方向変更 B:ブレーキ FL:フランジ FT:フート金具

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



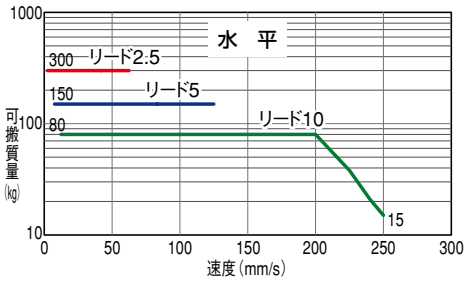
技術資料 巻末P.5

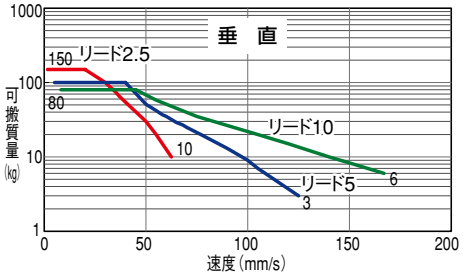
POINT 選定上の注意

(1) リード毎に最低速度が設定されています。(リード10:10mm/s、リード5:5mm/s、リード2.5:1mm/s)
最低速度以下で動作すると振動等が出る場合がありますのでご注意下さい。
(2) RCP2シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、リード10:0.04G、リード5:0.02G、リード2.5:0.01Gで動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
又、水平可搬質量は外付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下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平 (kg)	最大可搬質量(注1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N) (注2)	ストローク (mm)
RCP2-RA10C-I-86P-10-①-P2-②-③	10	～80	～80	1500	50～300 (50mm毎)
RCP2-RA10C-I-86P-5-①-P2-②-③	5	150	～100	3000	
RCP2-RA10C-I-86P-2.5-①-P2-②-③	2.5	300	～150	6000	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(注2) 押付力のグラフは巻末70ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300 (50mm毎)
10	250〈167〉
5	125
2.5	63

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ～ A3	→巻末P25	—
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フランジ	FL	→巻末P27	—
フート金具	FT	→巻末P29	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ40mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露無きこと)

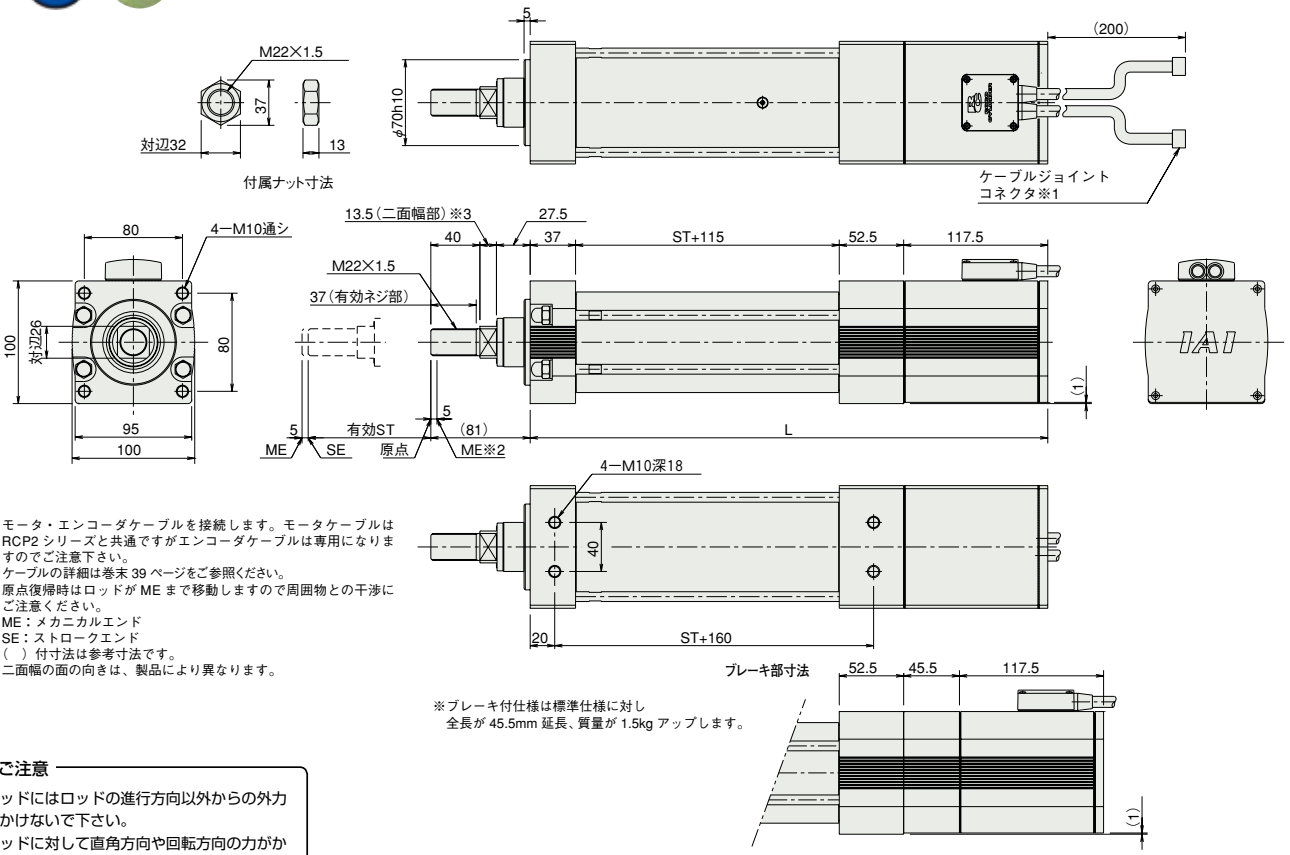
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

※ RA10C タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。モータケーブルはRCP2 シリーズと共通ですがエンコーダケーブルは専用になりますのでご注意下さい。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
( ) 付寸法は参考寸法です。
※3. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。

※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し
全長が 45.5mm 延長、質量が 1.5kg アップします。

ブレーキ部寸法

ご注意

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下さい。
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。

■ストローク別寸法・質量

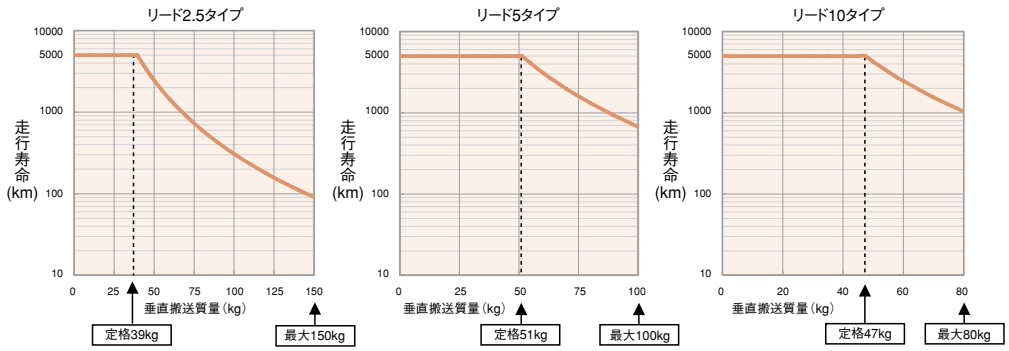
ストローク	50	100	150	200	250	300
L	372	422	472	522	572	622
質量 (kg)	9	9.5	10	10.5	11	11.5

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

●ロボシリンダロッドタイプの寿命は 5,000km ですが、RCP2-RA10C は最大推力が他タイプに比べて大きいため、可搬質量や押し付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。
速度と可搬質量の相関図もしくは押し付け力と電流制限値の相関図でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押し付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認下さい。

ご注意

定格の数値は、走行寿命 5,000km 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、寿命が下グラフのように減少しますのでご注意下さい。



適応コントローラ

RCP2-RA10C タイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		PCON-CF-86PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	DC24V	最大 6A	–	→P525

ご注意 ・エンコーダケーブルはPCON-C/CG/CY/PL/PO/SEコントローラと異なりCFタイプ専用となりますのでご注意下さい。
・簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

RCP2-SRA4R ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 45mm パルスモータ 全長ショートタイプ

■型式項目 RCP2 － SRA4R － I － 35P － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
—	—	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	5：5mm 2.5:2.5mm	20:20mm 〜 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

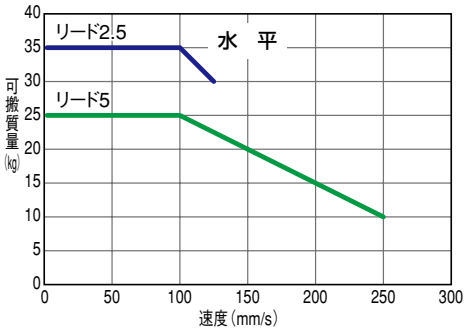
技術資料 巻末P.5

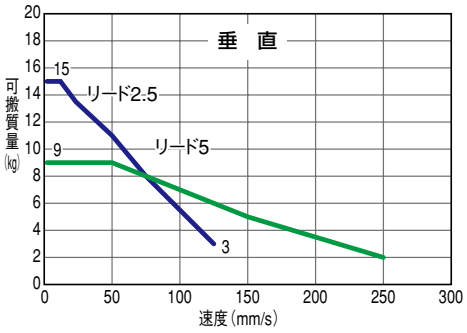
POINT 選定上の注意

(1) RCP2 シリーズはパルスモータ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。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 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下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意下さい。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
RCP2-SRA4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	～25	～9	112	20～200 (10mm 毎) (注 3)
RCP2-SRA4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	～35	～15	224	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

(注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。
(注 3) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20～50	—
60～100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで、標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
フート金具 1 (底面取付)	FT	→巻末 P29	—
フート金具 2(右／左側面取付)	FT2 ／ FT4	→巻末 P31	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

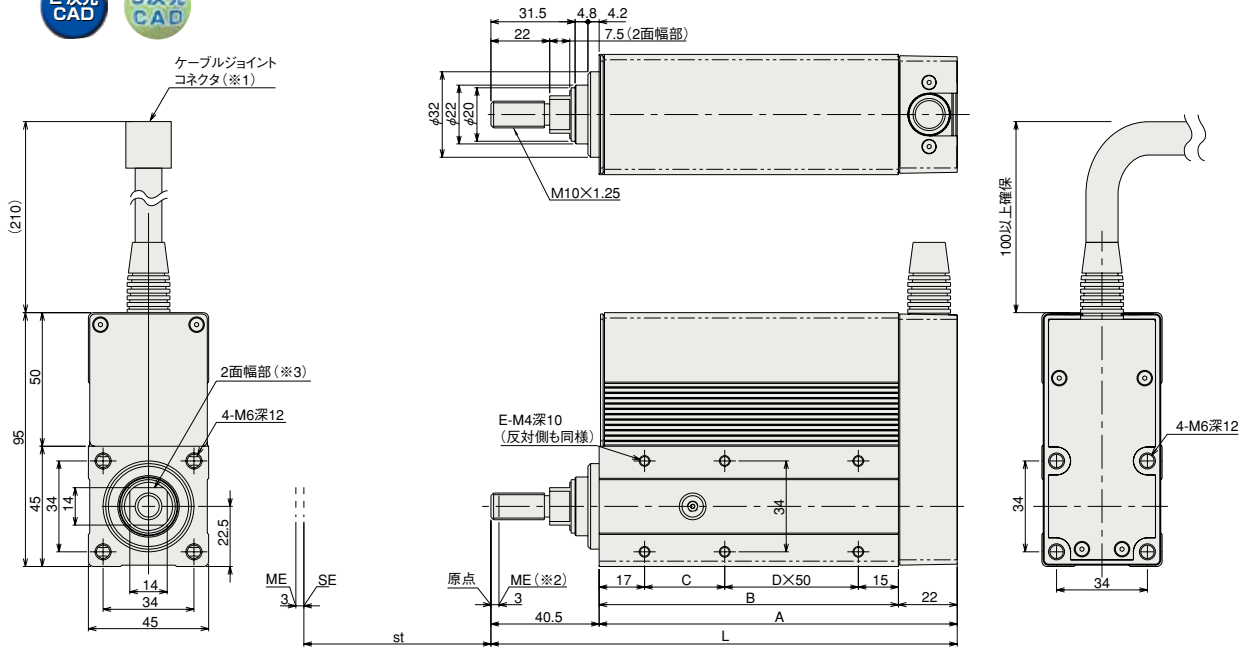
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22 mm
ロッド不回転精度	—
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
（60st 以下の対応はできません）

ご注意

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下さい。
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
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

（※1）モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末 P39 をご参照下さい。
（※2）原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
（※3）2 面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量 （ブレーキ付は+0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	124.5	134.5	144.5	154.5	164.5	174.5	184.5	194.5	204.5	254.5	304.5
A	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
質量（kg）	0.83	0.89	0.96	1.02	1.08	1.14	1.21	1.27	1.33	1.64	1.95

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	–	→P477
		PSEP-C-35PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-35PI-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		PCON-C-35PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-35PI-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-35PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-35PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-35PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-35P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-35PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP2-RGS4C ロボシリンダ シングルガイド付きロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 RCP2 － RGS4C － I － 42P － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	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
RCP2	RGS4C	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

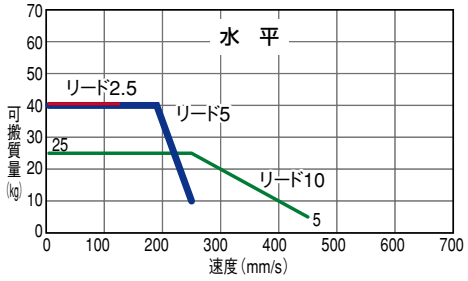
技術資料 巻末P.5

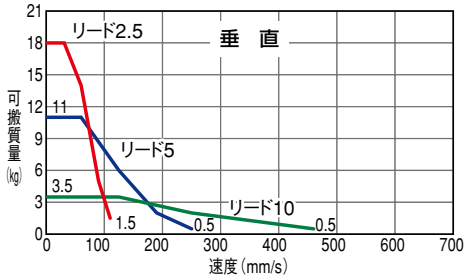
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表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) RCP2 シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。
加速度は 0.2G が上限となります。
又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末 P82）をご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
RCP2-RGS4C-I-42P-10-①-②-③-④	10	～25	～3.5	150	50～300 (50mm毎)
RCP2-RGS4C-I-42P-5-①-②-③-④	5	～40	～11	284	
RCP2-RGS4C-I-42P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	～18	358	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

(注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～200 (50mm毎)	250 (mm)	300 (mm)
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 〈114〉	118 〈114〉	87

※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1mm 以下
ガイド	シングルガイド ガイドロッド径φ10mm ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

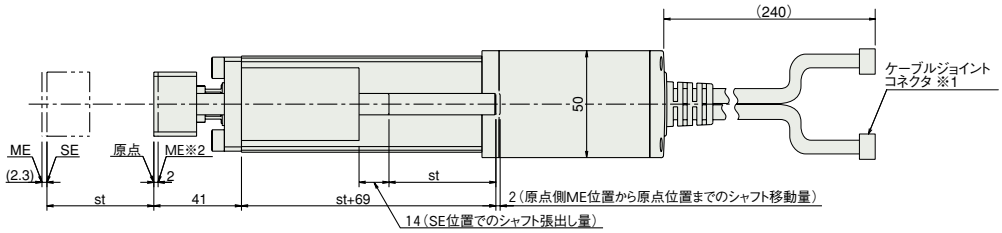
寸法図

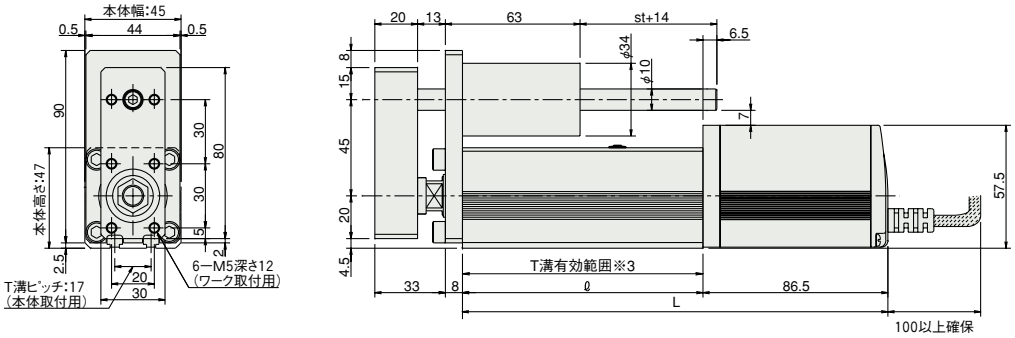
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

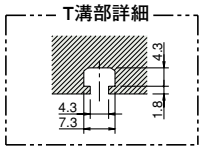
2次元CAD 3次元CAD

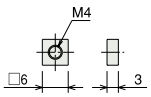
特注対応のご案内 巻末P.9

※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。
※3. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意下さい。



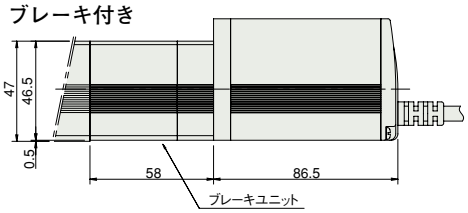






T溝取付用
付属四角ナット寸法
（4個付属）

ブレーキ付き



※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が 58mm 延長、質量が 0.4kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L	199	249	299	349	399	449
質量（kg）	1.8	2.1	2.4	2.7	2.9	3.2

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	–	→P477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP2-RGS6C ロボシリンダ シングルガイド付きロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 RCP2 － RGS6C － I － 56P － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	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
RCP2	RGS6C	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

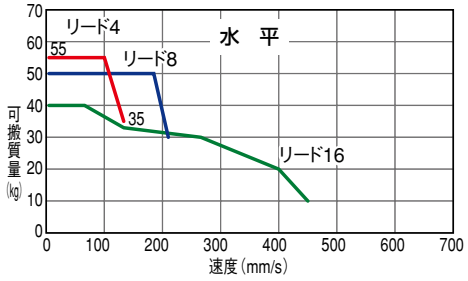
技術資料 巻末P.5

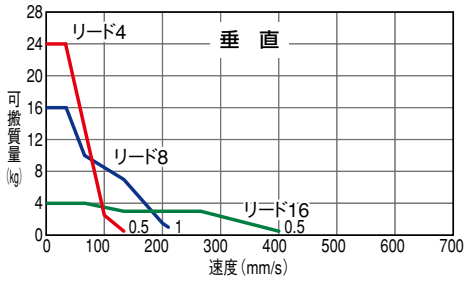
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表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) RCP2シリーズはパルスモータ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。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末P82)をご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力(N)(注2)	ストローク(mm)
RCP2-RGS6C-I-56P-16-①-②-③-④	16	～40	～4	240	50～300 (50mm毎)
RCP2-RGS6C-I-56P-8-①-②-③-④	8	～50	～16	470	
RCP2-RGS6C-I-56P-4-①-②-③-④	4	～55	～24	800	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (注2) 押付力のグラフは巻末69ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～300 (50mm毎)
16	450〈400〉
8	210
4	130

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フート金具	FT	→巻末P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド ガイドロッド径φ12mm ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露無きこと)

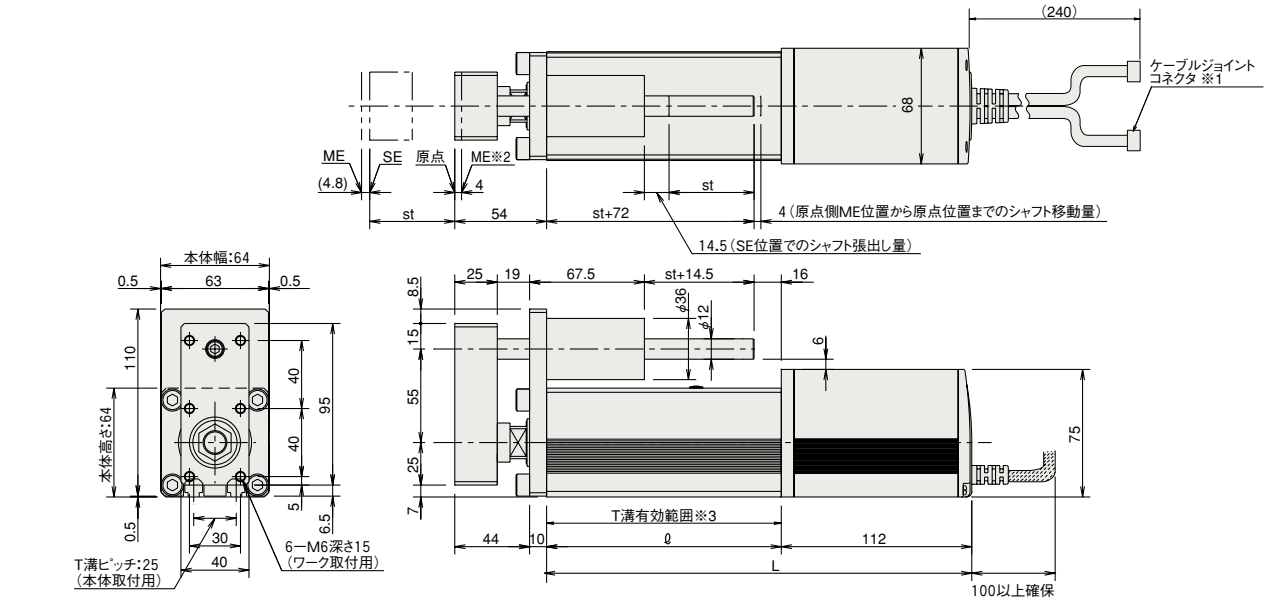
寸法図

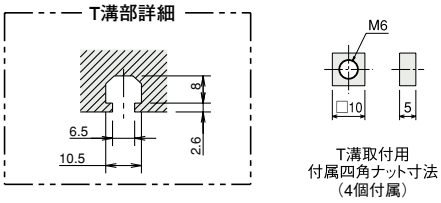
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

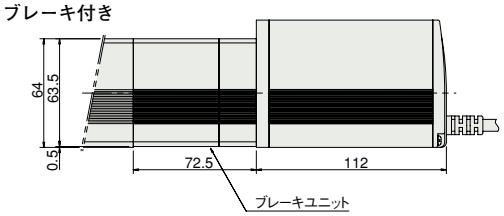
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。
※3. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意下さい。







※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が 72.5mm 延長、質量が 0.9kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	138	188	238	288	338	388
L	250	300	350	400	450	500
質量（kg）	3.6	4.4	5.0	5.5	6.1	6.6

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-56PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-56PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			—	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(—)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-56P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768 点			—	→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP2-SRGS4R

ロボシリンダ　シングルガイド付きロッドタイプ　本体幅45mm　パルスモータ　全長ショートタイプ

■型式項目　RCP2 － SRGS4R － I － 35P － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
—	—	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	5：5mm 2.5:2.5mm	20:20mm 〜 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	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

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

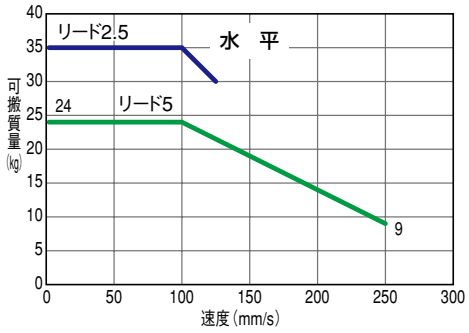
技術資料　巻末P.5

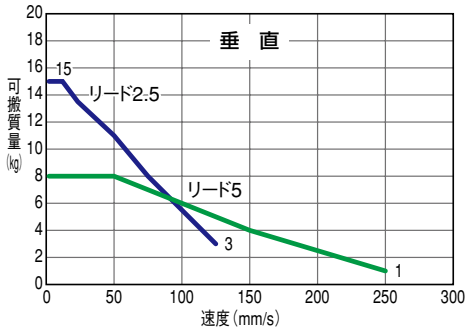
POINT 選定上の注意

(1) RCP2シリーズはパルスモータ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。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
(2) 可搬質量は加速度0.3G（リード2.5と垂直使用は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料（巻末P82）をご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意下さい。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力(N)(注2)	ストローク (mm)
RCP2-SRGS4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	～24	～8	112	20～200 (10mm毎) (注3)
RCP2-SRGS4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	～35	～15	224	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

(注2) 押付力のグラフは巻末69ページをご参照下さい。
(注3) 100mm以上は50mm毎となります。

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20～50	—
60～100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで、標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フランジ金具（後）	FLR	→巻末P28	—
フート金具2(右／左側面取付)	FT2 ／ FT4	→巻末P31	—
ガイド取付方向変更	GS2 ～ GS4	→巻末P156	—
原点逆仕様	NM	→巻末P33	—

※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
※ガイド取付方向は必ずどれかの方向を型式にご記入下さい。
※ガイドとフート金具は同じ方向では使用出来ません。（GS2とFT4、GS4とFT2の組合せが使用可能です。GS3はフート金具が使用出来ません。）

アクチュエータ仕様

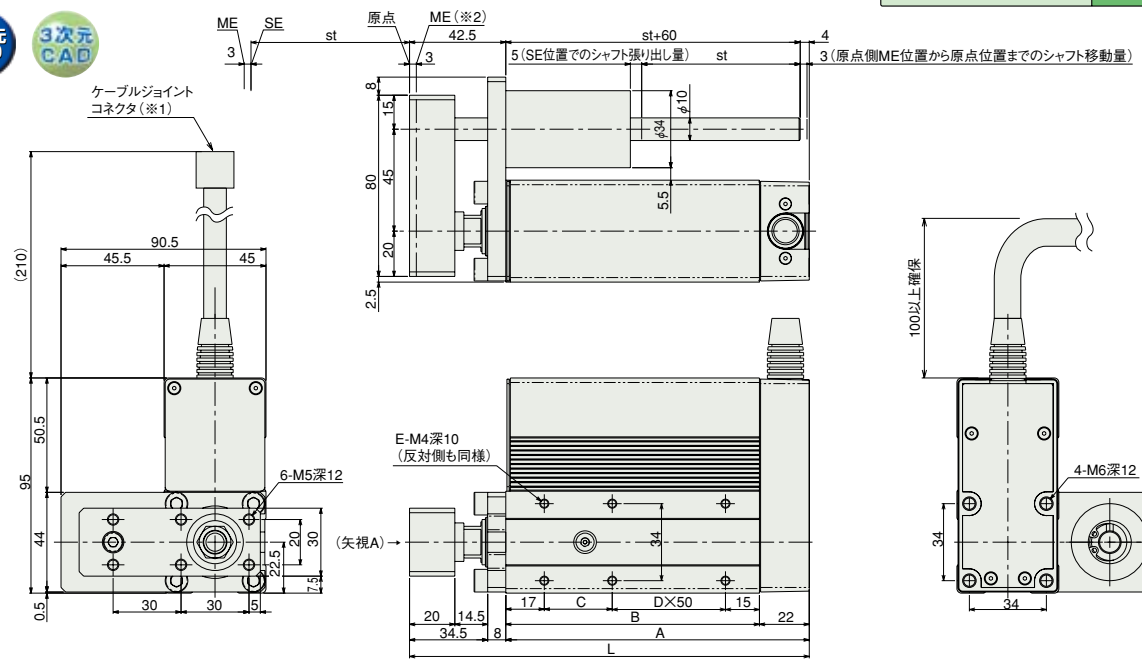
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下（結露無きこと）

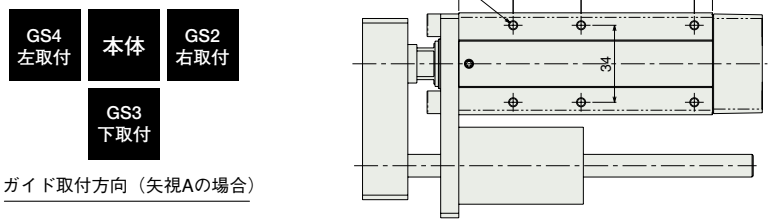
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD





ガイド取付方向（矢視Aの場合）

※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
（60st 以下の対応はできません）

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

（※1）モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末 P39 をご参照下さい。
（※2）原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量 （ブレーキ付は＋0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	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
質量（kg）	1.2	1.27	1.34	1.41	1.48	1.54	1.61	1.68	1.75	2.09	2.43

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481参照	—	→P477
		PSEP-C-35PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大2A	—	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-35PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-35PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-35PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-35PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（—）			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-35PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-35PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-35P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-35PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP2-RGD3C ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅35mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 RCP2 － RGD3C － I － 28P － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	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
RCP2	RGD3C	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

※写真は RGD4C になります。

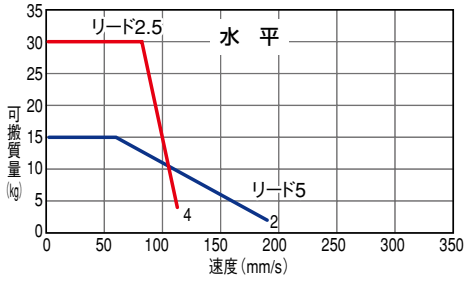
技術資料 巻末P.5

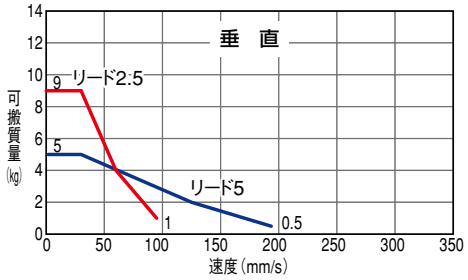
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表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) RCP2 シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。
加速度は 0.2G が上限となります。
又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (巻末 P83) をご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
RCP2-RGD3C-I-28P-5-①-②-③-④	5	～15	～5	73.5	50～200 (50mm毎)
RCP2-RGD3C-I-28P-2.5-①-②-③-④	2.5	～30	～9	156.8	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

(注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～200 (50mm毎)
5	187
2.5	114〈93〉

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ガイド	ダブルガイド ガイドロッド径φ10mm ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

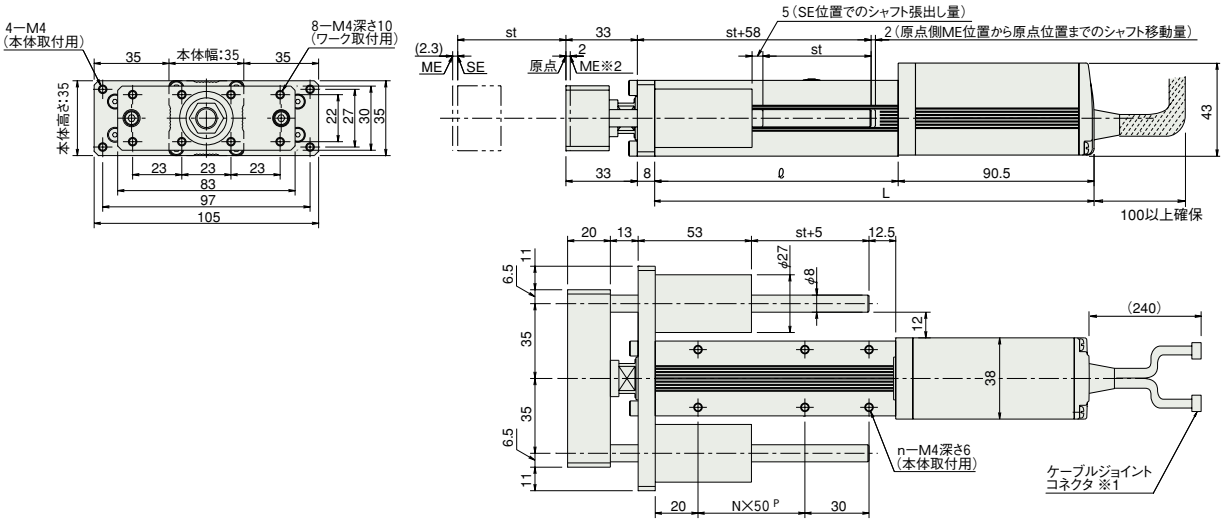
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末P.9

※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。

※2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので
周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
ℓ	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
質量(kg)	1.1	1.3	1.4	1.6

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-28SPI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481参照	−	→P477
		PSEP-C-28SPI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大2A	−	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-28SPI-NP-2-0					−	
ポジショナータイプ		PCON-C-28SPI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			−	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-28SPI-NP-2-0					−	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28SPI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			−	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28SPI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				−	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28SPI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			−	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-28SP	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			−	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28SPI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			−	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP2-RGD4C ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 RCP2 － RGD4C － I － 42P － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

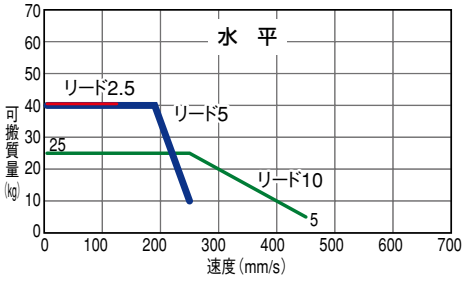
技術資料 巻末P.5

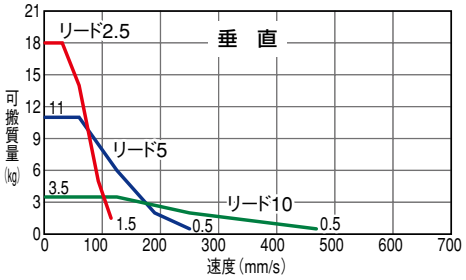
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表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) RCP2シリーズはパルスモータ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。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末P83)をご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力(N)(注2)	ストローク(mm)
RCP2-RGD4C-I-42P-10-①-②-③-④	10	～25	～3.5	150	50～300(50mm毎)
RCP2-RGD4C-I-42P-5-①-②-③-④	5	～40	～11	284	
RCP2-RGD4C-I-42P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	～18	358	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (注2) 押付力のグラフは巻末69ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～200(50mm毎)	250(mm)	300(mm)
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 〈114〉	118 〈114〉	87

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フート金具	FT	→巻末P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	ダブルガイド ガイドロッド径φ10mm ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露無きこと)

寸法図

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

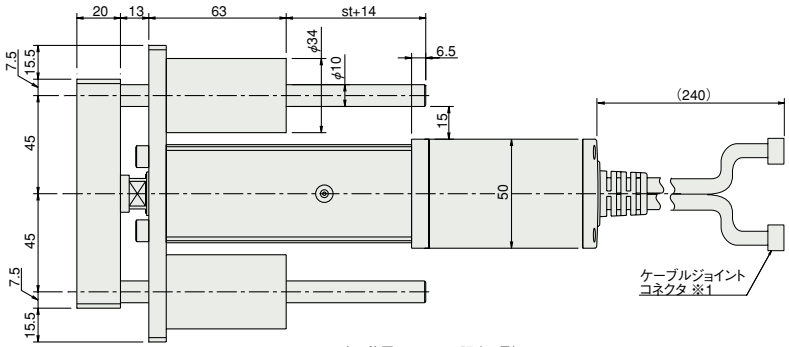
特注対応のご案内 巻末P.9

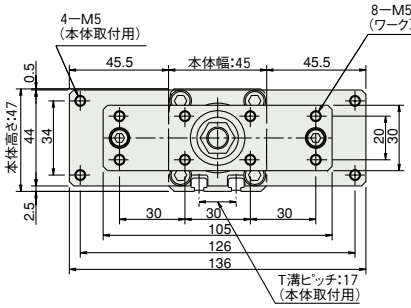
2次元CAD 3次元CAD

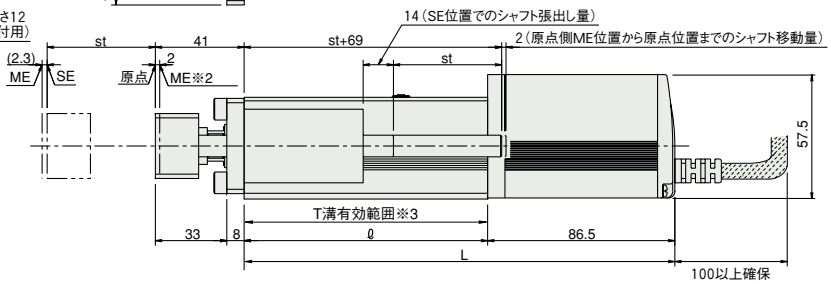
※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。

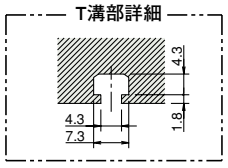
※2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。

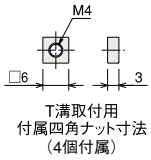
※3. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意下さい。



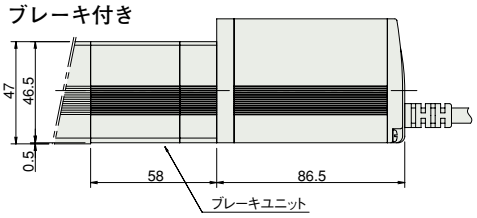








ブレーキ付き



※ ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が 58mm 延長、質量が 0.4kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L	199	249	299	349	399	449
質量 (kg)	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→P477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	—	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			—	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(—)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP2-RGD6C

ロボシリンダ　ダブルガイド付きロッドタイプ　本体幅 64mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目　RCP2 － RGD6C － I － 56P － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	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
RCP2	RGD6C	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

※写真は RGD4C になります。

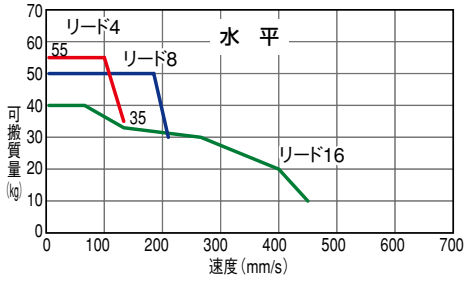
技術資料　巻末 P.5

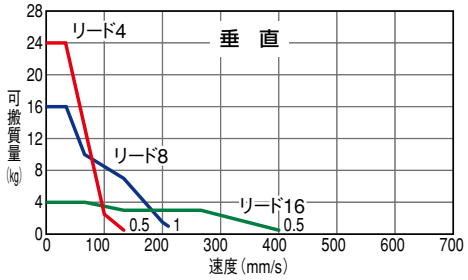
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表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) RCP2 シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。
加速度は 0.2G が上限となります。
又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末 P83）をご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

（注 1）速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	最大可搬質量（注 1） 垂直 (kg)	最大押付力 (N)（注 2）	ストローク (mm)
RCP2-RGD6C-I-56P-16-①-②-③-④	16	～40	～4	240	50～300 (50mm 毎)
RCP2-RGD6C-I-56P-8-①-②-③-④	8	～50	～16	470	
RCP2-RGD6C-I-56P-4-①-②-③-④	4	～55	～24	800	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション　（注 2）押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～300 (50mm 毎)
16	450〈400〉
8	210
4	130

※〈 〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 12mm　転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ガイド	ダブルガイド　ガイドロッド径φ 12mm　ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ 22mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

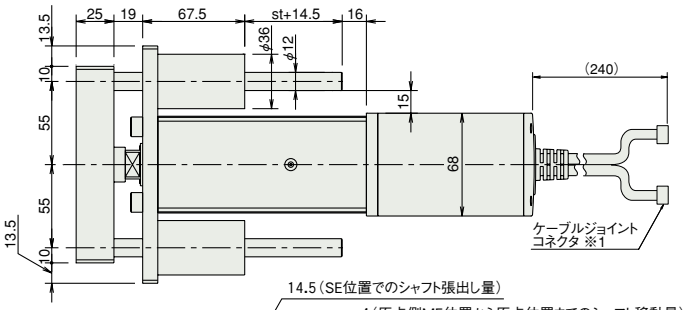
寸法図

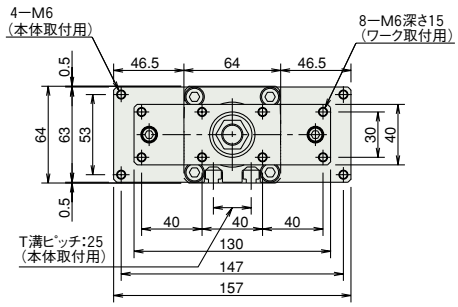
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

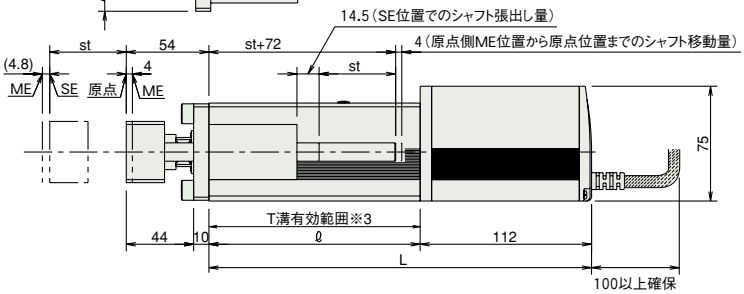
特注対応のご案内 巻末P.9

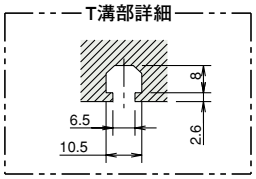
2次元CAD 3次元CAD

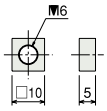
※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。
※3. ブレーキユニットの底面にはＴ溝がありませんのでご注意下さい。





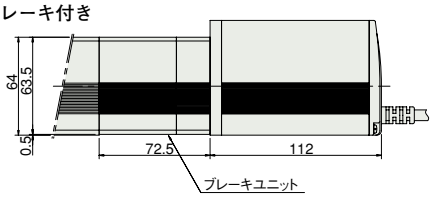






T溝取付用
付属四角ナット寸法
（4個付属）

ブレーキ付き



※ ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が 72.5mm 延長､質量が 0.9kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	138	188	238	288	338	388
L	250	300	350	400	450	500
質量（kg）	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-56PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	–	→P477
		PSEP-C-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-56PI-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-56P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP2-SRGD4R ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅 45mm パルスモータ 全長ショートタイプ

■型式項目 RCP2 － SRGD4R － I － 35P － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCP2	SRGD4R	I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	5：5mm 2.5：2.5mm	20:20mm 〜 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

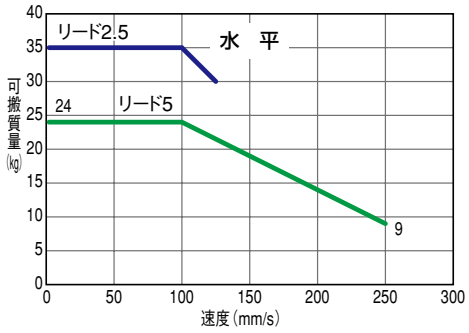
技術資料 巻末P.5

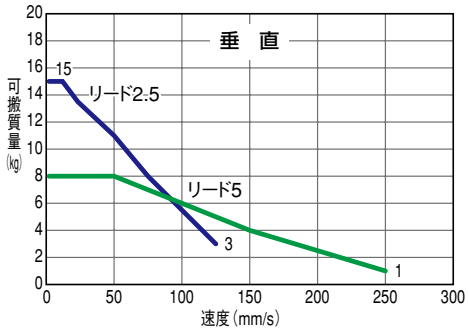
POINT 選定上の注意

(1) RCP2 シリーズはパルスモータ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。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(巻末 P83) をご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意下さい。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
RCP2-SRGD4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	～24	～8	112	20～200 (10mm毎) (注3)
RCP2-SRGD4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	～35	～15	224	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

(注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。
(注 3) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20～50	—
60～100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで、標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

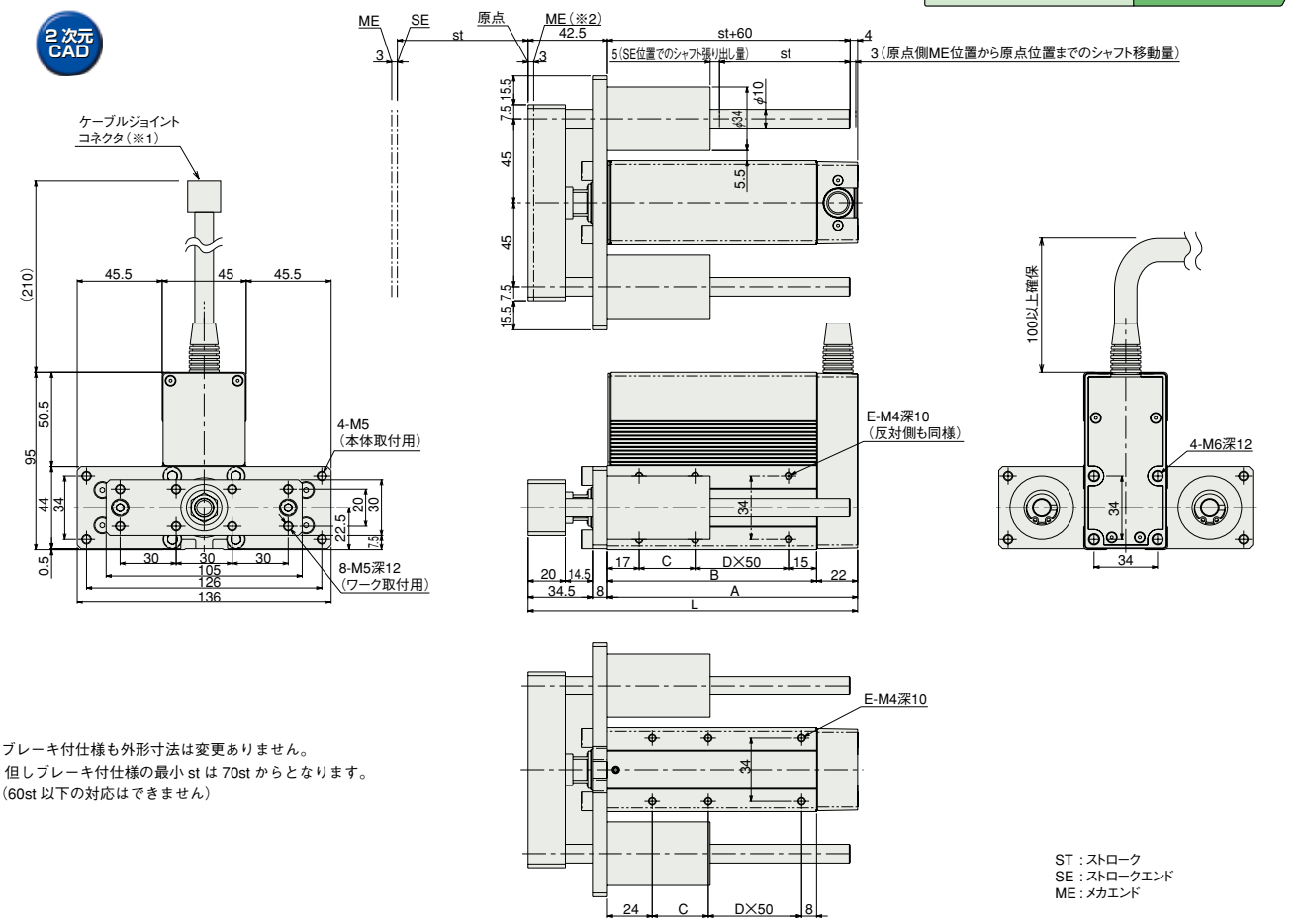
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22 mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
(60st 以下の対応はできません)

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

(※1)モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末 P39 をご参照下さい。
(※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は＋0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	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
質量 (kg)	1.47	1.55	1.62	1.7	1.77	1.84	1.92	1.99	2.07	2.44	2.81

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481参照	—	→P477
		PSEP-C-35PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大2A	—	→P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-35PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-35PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	→P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-35PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(—)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-35PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-35PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-35P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	→P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-35PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	→P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V／2:100～240V)が入ります。

ERC2-RA6C

コントローラー体型　ロッドタイプ　本体幅 58mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目　ERC2 — RA6C — I — PM — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/O タイプ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様	PM: パルスモータ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN) タイプ PN:PIO (PNP) タイプ SE:SIO タイプ	N: 無し　P: 1m S: 3m　M: 5m X□□: 長さ指定 W□□: 両端コネクタケーブル R□□: ロボットケーブル RW□□: ロボット両端コネクタケーブル	B: ブレーキ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

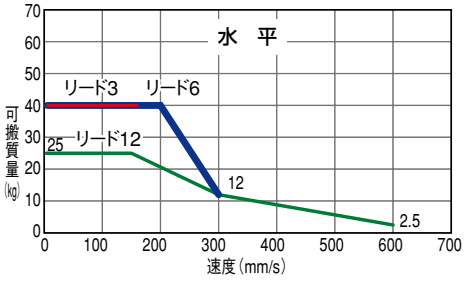
技術資料　巻末 P.5

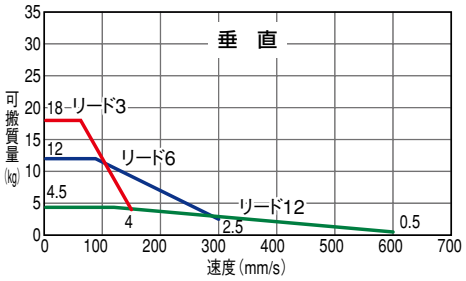
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) ERC2 シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
ERC2-RA6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	～25	～4.5	78	50～300 (50mm毎)
ERC2-RA6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	～40	～12	157	
ERC2-RA6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	40	～18	304	

記号説明　①ストローク　②I/O タイプ　③ケーブル長　④オプション　(注 2) 押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～250 (50mm 毎)	300 (mm)
12	600	500
6	300	250
3	150	125

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
両端コネクタ	W01 (1m) ～ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ～ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ～ W10 (10m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ～ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ～ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ～ RW10 (10m)	—

〈 〉内は SE タイプの場合です。
※保守用のケーブルは 524 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 10mm　転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22mm　専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	± 1.5 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

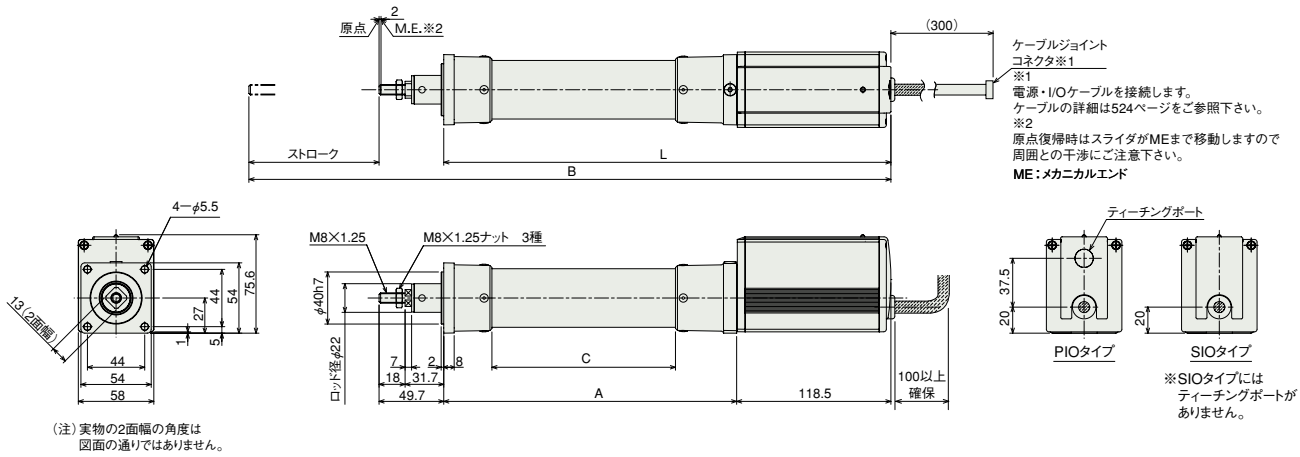
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

ご注意

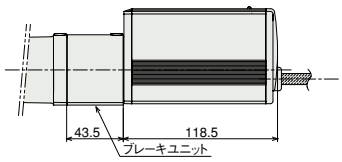
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



(注) 実物の2面幅の角度は
図面の通りではありません。

ブレーキ仕様外観図

※ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が43.5mm延長
質量が0.5kgアップします。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	293.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
A	175	225	275	325	375	425
B	393.2	493.2	593.2	693.2	793.2	893.2
C	91	141	191	241	291	341
質量 (kg)	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2

I/O タイプ（コントローラ本体内蔵）

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは 外部入出力 (I/O) の種類によって下記の 3 種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RA6C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の位置決めが可能な簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	−	→P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RA6C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応したタイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RA6C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

ERC2-RA7C

コントローラー体型　ロッドタイプ　本体幅 68mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目　ERC2 — RA7C — I — PM — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/O タイプ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	PM: パルスモータ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN) タイプ PN:PIO (PNP) タイプ SE:SIO タイプ	N:無し　P:1m S:3m　M:5m X□□:長さ指定 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット両端コネクタケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

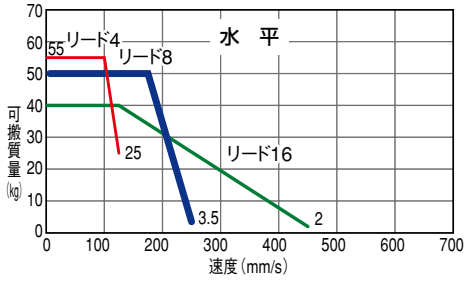
技術資料　巻末P.5

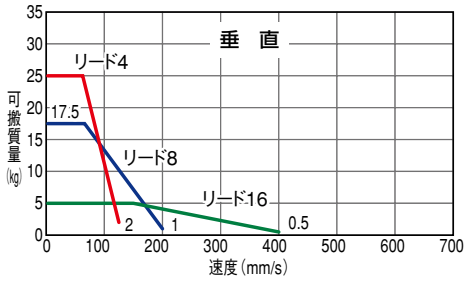
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) ERC2 シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
ERC2-RA7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	～40	～5	220	50～300 (50mm毎)
ERC2-RA7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	～50	～17.5	441	
ERC2-RA7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	～55	～25	873	

記号説明　①ストローク　②I/O タイプ　③ケーブル長　④オプション　(注 2) 押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～300 (50mm毎)
16	450〈400〉
8	250〈200〉
4	125

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
両端コネクタ	W01 (1m) ～ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ～ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ～ W10 (10m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ～ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ～ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ～ RW10 (10m)	—

〈 〉内は SE タイプの場合です。
※保守用のケーブルは 524 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 12mm　転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 30mm　専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	± 1.5 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

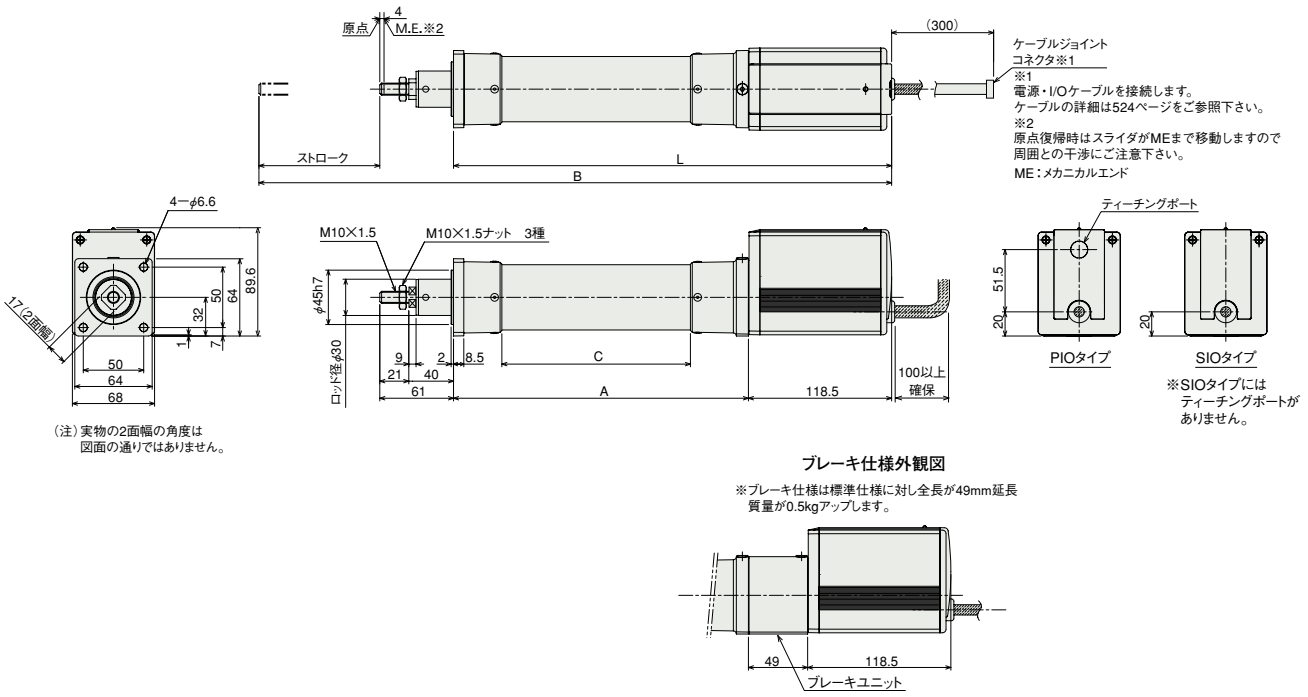
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

ご注意

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下さい。
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) 実物の2面幅の角度は
図面の通りではありません。

ブレーキ仕様外観図

※ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が49mm延長
質量が0.5kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5
A	194	244	294	344	394	444
B	423.5	523.5	623.5	723.5	823.5	923.5
C	106	156	206	256	306	356
質量 (kg)	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5

I/O タイプ（コントローラ本体内蔵）

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは外部入出力(I/O)の種類によって下記の 3 種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RA7C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の位置決めが可能な簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	−	→P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RA7C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応したタイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RA7C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

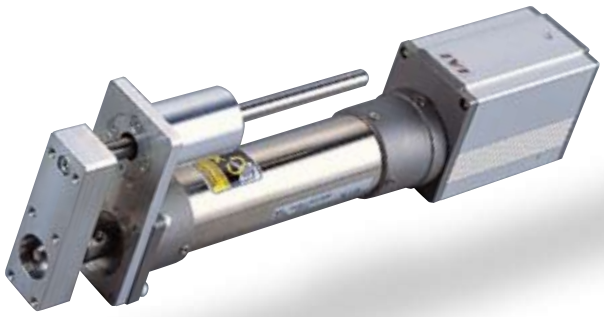
ERC2-RGS6C

コントローラー体型　シングルガイド付ロッドタイプ　本体幅58mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目　ERC2 ― RGS6C ― I ― PM ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
—	—	I: インクリメンタル仕様	PM: パルスモータ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN) タイプ PN:PIO (PNP) タイプ SE:SIO タイプ	N:無し　P:1m S:3m　M:5m X□□:長さ指定 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット両端コネクタケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



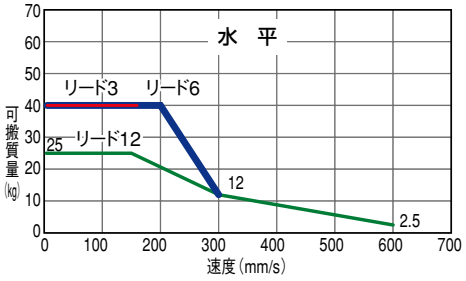
技術資料　巻末P.5

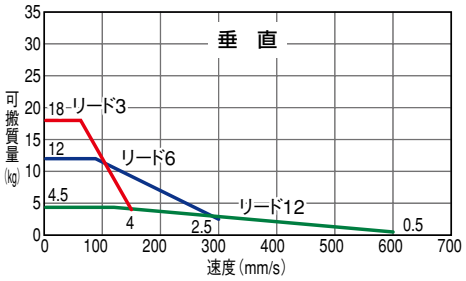
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) ERC2 シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
又可搬質量は、ガイドの質量（右頁参照）を引いた値でご使用下さい。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 と垂直動作は 0.2G）で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

（注 1）速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	最大可搬質量（注 1） 垂直 (kg)	最大押付力 (N)（注 2）	ストローク (mm)
ERC2-RGS6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	～25	～4.5	78	50～300 (50mm毎)
ERC2-RGS6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	～40	～12	157	
ERC2-RGS6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	40	～18	304	

記号説明　①ストローク　②I/O タイプ　③ケーブル長　④オプション　（注 2）押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク	50～250 (50mm毎)	300 (mm)
12	600	500
6	300	250
3	150	125

（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
両端コネクタ	W01 (1m) ～ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ～ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ～ W10 (10m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ～ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ～ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ～ RW10 (10m)	—

〈 〉内は SE タイプの場合です。
※保守用のケーブルは 524 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

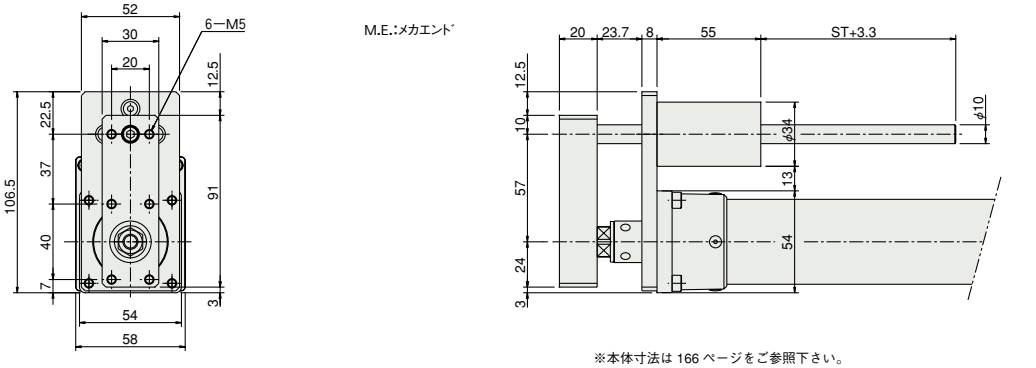
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 10mm　転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22mm　専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD



※本体寸法は 166 ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量 (kg)	0.2	0.2	0.3	0.3	0.3	0.4
ガイド+本体質量 (kg)	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6

I/O タイプ（コントローラ本体内蔵）

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは外部入出力(I/O)の種類によって下記の 3 種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の位置決めが可能な簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	–	→P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応したタイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

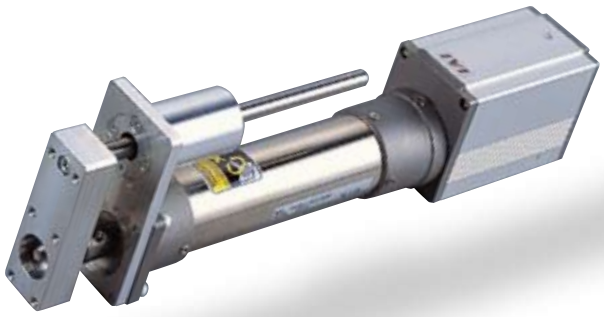
ERC2-RGS7C

コントローラー体型　ロッドタイプ　本体幅 68mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目　ERC2 — RGS7C — I — PM — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/O タイプ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様	PM: パルスモータ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN) タイプ PN:PIO (PNP) タイプ SE:SIO タイプ	N: 無し　P: 1m S: 3m　M: 5m X□□: 長さ指定 W □□: 両端コネクタケーブル R □□: ロボットケーブル RW □□: ロボット両端コネクタケーブル	B: ブレーキ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



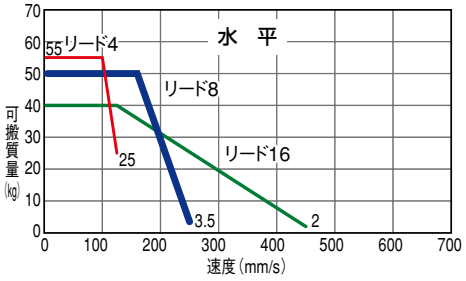
技術資料　巻末 P.5

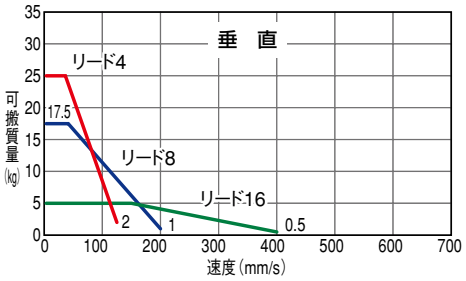
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) ERC2 シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
又可搬質量は、ガイドの質量（右頁参照）を引いた値でご使用下さい。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 4 と垂直動作は 0.2G）で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

（注 1）速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	最大可搬質量（注 1） 垂直 (kg)	最大押付力 (N)（注 2）	ストローク (mm)
ERC2-RGS7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	～40	～5	220	50～300 (50mm毎)
ERC2-RGS7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	～50	～17.5	441	
ERC2-RGS7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	～55	～25	873	

記号説明　①ストローク　②I/O タイプ　③ケーブル長　④オプション　（注 2）押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300 (50mm毎)
16	450〈400〉
8	250〈200〉
4	125

※〈 〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
両端コネクタ	W01 (1m) ～ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ～ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ～ W10 (10m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ～ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ～ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ～ RW10 (10m)	—

〈 〉内は SE タイプの場合です。
※保守用のケーブルは 524 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

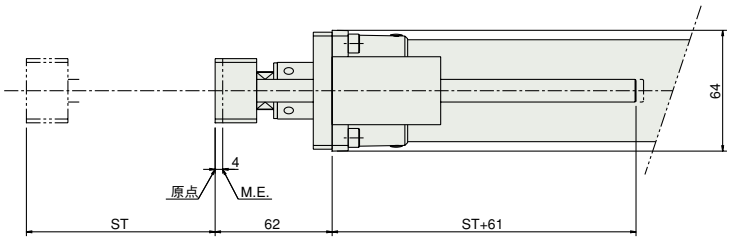
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 12mm　転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 30mm　専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

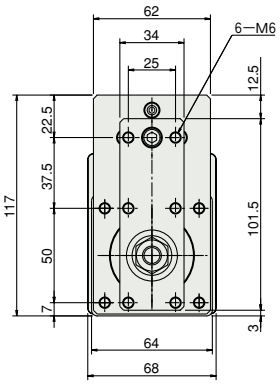
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

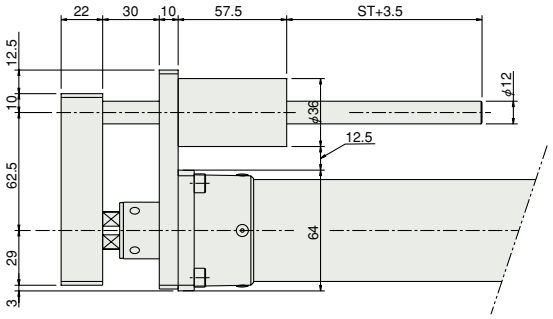
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD



M.E.:メカエンド





※本体寸法は 168 ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量 (kg)	0.3	0.3	0.4	0.4	0.5	0.5
ガイド+本体質量 (kg)	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0

I/O タイプ（コントローラ本体内蔵）

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは 外部入出力(I/O)の種類によって下記の 3 種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の位置決めが可能な簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	—	→P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応したタイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

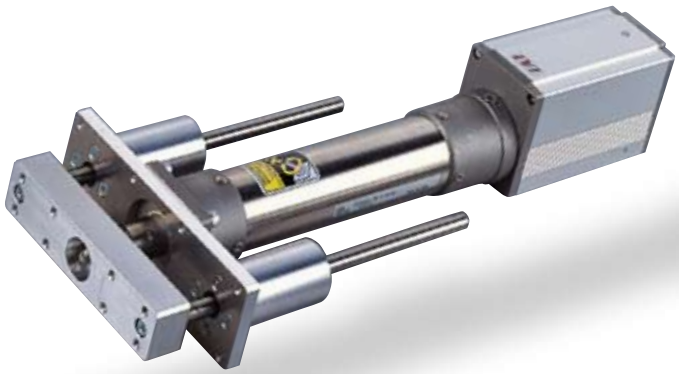
ERC2-RGD6C

コントローラー体型　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体幅 58mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目　ERC2 － RGD6C － I － PM － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/O タイプ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様	PM: パルスモータ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN) タイプ PN:PIO (PNP) タイプ SE:SIO タイプ	N：無し　P：1m S：3m　M：5m X□□：長さ指定 W □□：両端コネクタケーブル R □□：ロボットケーブル RW □□：ロボット両端コネクタケーブル	B：ブレーキ FT：フート金具 NM：原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



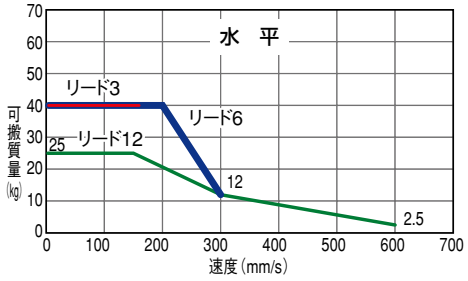
技術資料　巻末P.5

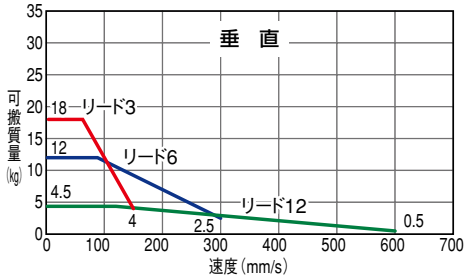
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) ERC2 シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
又可搬質量は、ガイドの質量（右頁参照）を引いた値でご使用下さい。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 と垂直動作は 0.2G）で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

（注 1）速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	最大可搬質量（注 1） 垂直 (kg)	最大押付力 (N)（注 2）	ストローク (mm)
ERC2-RGD6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	～25	～4.5	78	50～300 (50mm毎)
ERC2-RGD6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	～40	～12	157	
ERC2-RGD6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	40	～18	304	

記号説明　①ストローク　②I/O タイプ　③ケーブル長　④オプション　（注 2）押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク	50～250 (50mm毎)	300 (mm)
12	600	500
6	300	250
3	150	125

（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
両端コネクタ	W01 (1m) ～ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ～ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ～ W10 (10m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ～ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ～ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ～ RW10 (10m)	—

〈 〉内は SE タイプの場合です。
※保守用のケーブルは 524 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

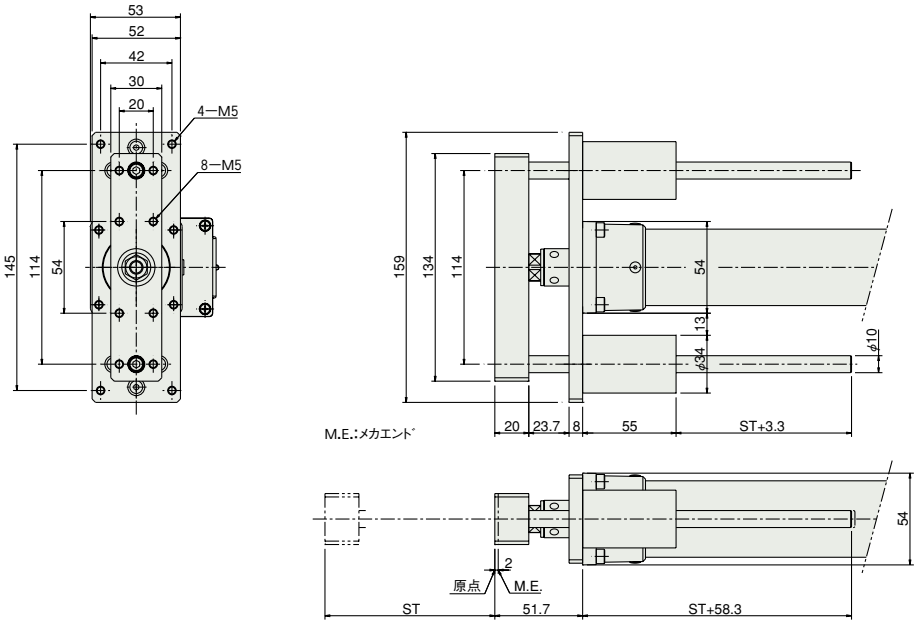
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 10mm　転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22mm　専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD



※本体寸法は 166 ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量 (kg)	0.4	0.4	0.5	0.6	0.6	0.7
ガイド+本体質量 (kg)	2.0	2.1	2.3	2.6	2.7	2.9

I/O タイプ（コントローラ本体内蔵）

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは 外部入出力(I/O)の種類によって下記の 3 種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RGD6C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の位置決めが可能な簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	–	→P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RGD6C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応したタイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RGD6C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

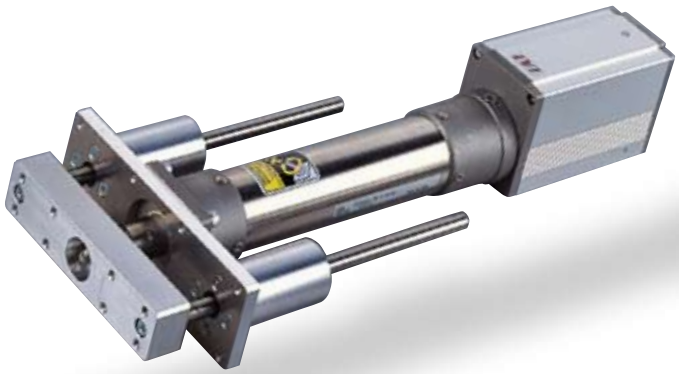
ERC2-RGD7C

コントローラー体型　ロッドタイプ　本体幅 68mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目　ERC2 － RGD7C － I － PM － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/O タイプ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様	PM: パルスモータ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN) タイプ PN:PIO (PNP) タイプ SE:SIO タイプ	N：無し　P：1m S：3m　M：5m X□□：長さ指定 W □□：両端コネクタケーブル R □□：ロボットケーブル RW □□：ロボット両端コネクタケーブル	B：ブレーキ FT：フート金具 NM：原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



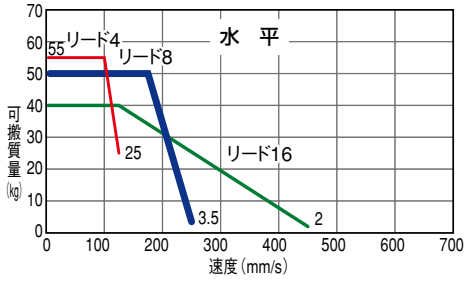
技術資料　巻末 P.5

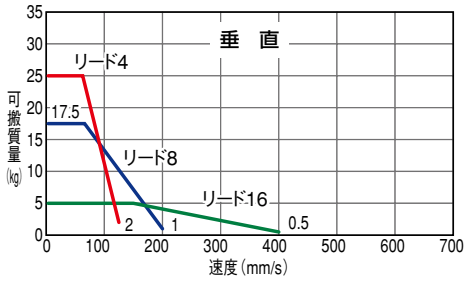
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) ERC2 シリーズはパルスモータ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。
右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
又可搬質量は、ガイドの質量（右頁参照）を引いた値でご使用下さい。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 4 と垂直動作は 0.2G）で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

（注 1）速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	最大可搬質量（注 1） 垂直 (kg)	最大押付力 (N)（注 2）	ストローク (mm)
ERC2-RGD7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	～40	～5	220	50～300 (50mm毎)
ERC2-RGD7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	～50	～17.5	441	
ERC2-RGD7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	～55	～25	873	

記号説明　①ストローク　②I/O タイプ　③ケーブル長　④オプション　（注 2）押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～300 (50mm毎)
16	450〈400〉
8	250〈200〉
4	125

※〈 〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
両端コネクタ	W01 (1m) ～ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ～ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ～ W10 (10m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ～ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ～ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ～ RW10 (10m)	—

〈 〉内は SE タイプの場合です。
※保守用のケーブルは 524 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

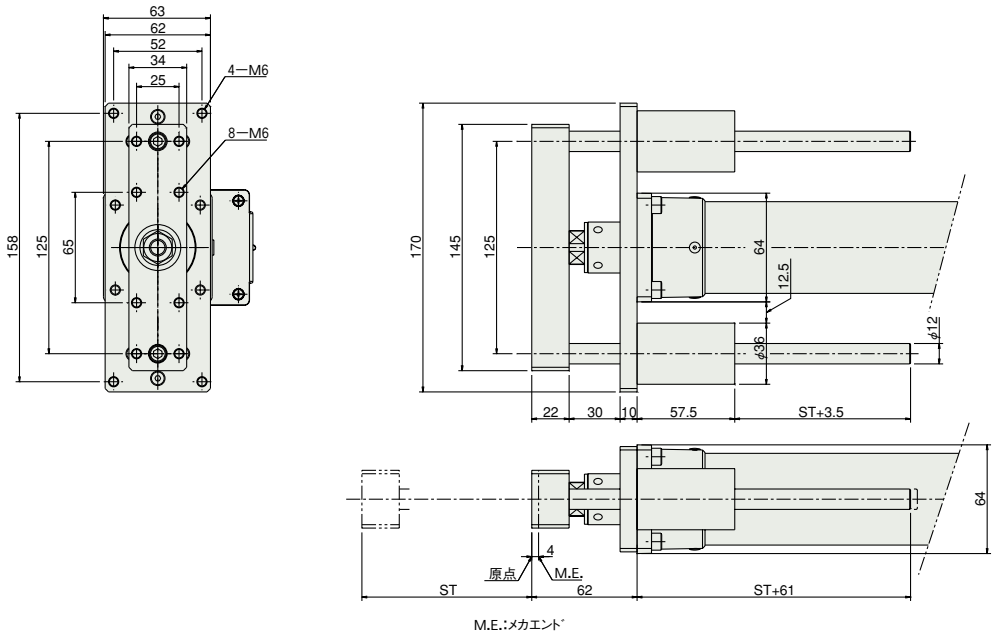
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 12mm　転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 30mm　専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD



※本体寸法は 168 ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量 (kg)	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
ガイド+本体質量 (kg)	3.2	3.5	3.7	4.0	4.2	4.5

I/O タイプ（コントローラ本体内蔵）

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは外部入出力(I/O)の種類によって下記の 3 種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RGD7C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の位置決めが可能な簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	–	→P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RGD7C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応したタイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RGD7C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

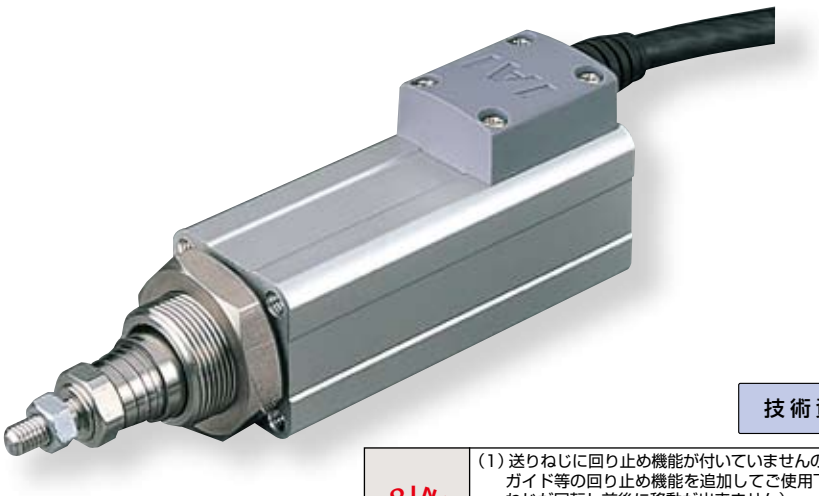
RCA2-RN3N ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ナット固定取付タイプ 本体幅 28mm 24V サーボモータ すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RN3N — I — 10 — □ — 30 — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機能が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機能を追加してご使用下さい。(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)
(2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 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下さい。
(4) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 参照)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	送りネジ	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)
RCA2-RN3N-I-10-4S-30-①-②-③	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30(固定)
RCA2-RN3N-I-10-2S-30-①-②-③			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RN3N-I-10-1S-30-①-②-③			1	1	0.5	100.5		

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	30(mm)
すべりネジ 4	200
すべりネジ 2	100
すべりネジ 1	50

(単位は mm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	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
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

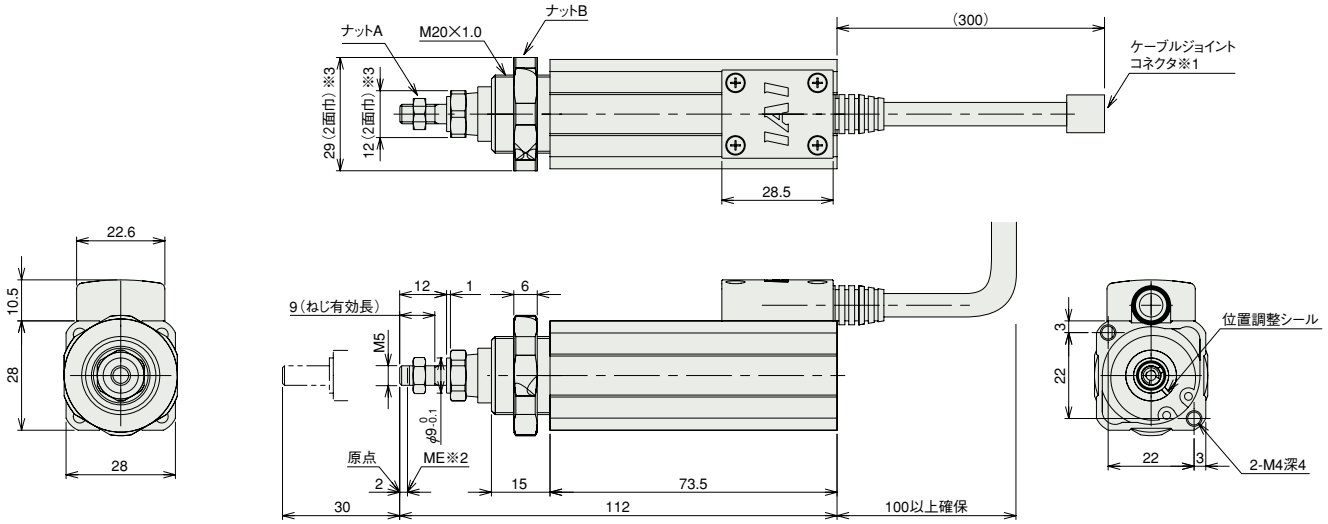
寸法図

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

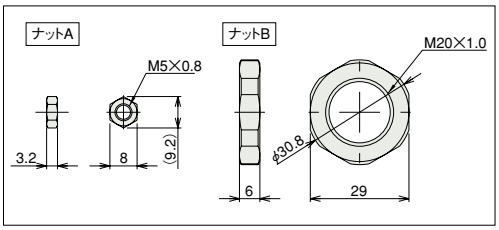
特注対応のご案内 巻末P.9

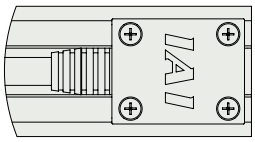
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ME：メカエンド





コネクタケーブル取出方向変更
(型式:K2)
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量(kg)	0.25

①適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA2-RN4N

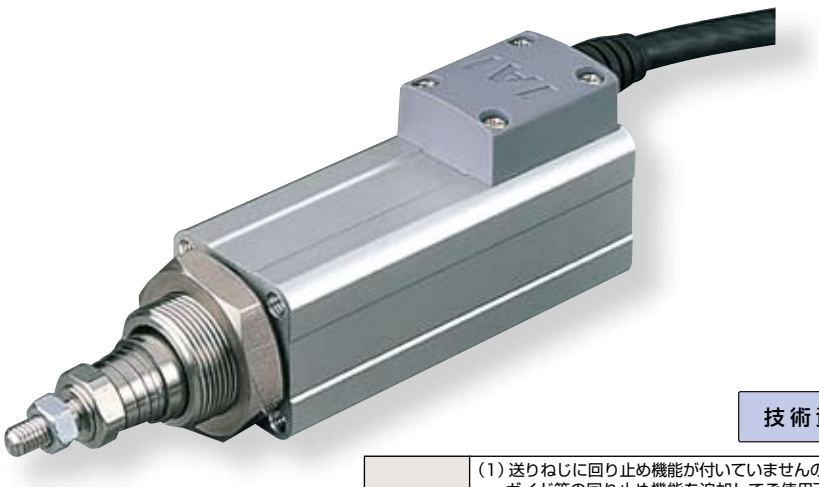
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ナット固定取付タイプ 本体幅34mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RN4N — I — 20 — □ — 30 — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機能が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機能を追加してご使用下さい。(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)
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直仕様、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(3) 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下さい。
(4) すべりネジタイプをご使用になる場合は、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 をご参照下さい。)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RN4N-I-20-6-30-①-②-③	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 (固定)
RCA2-RN4N-I-20-4-30-①-②-③			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RN4N-I-20-2-30-①-②-③			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RN4N-I-20-6S-30-①-②-③	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 (固定)
RCA2-RN4N-I-20-4S-30-①-②-③			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RN4N-I-20-2S-30-①-②-③			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

リード		ストローク 30 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ: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
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

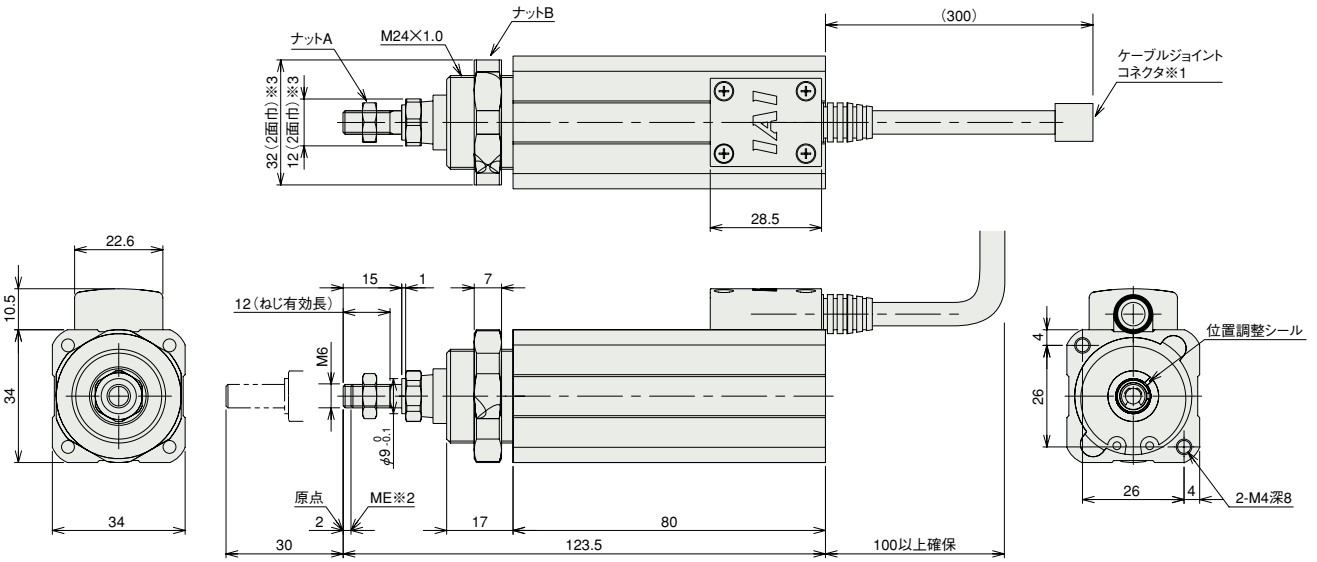
寸法図

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

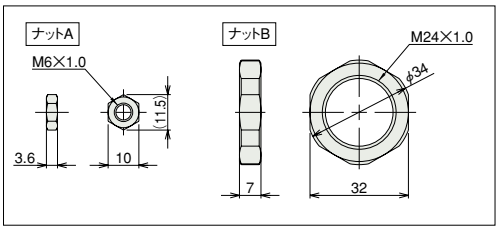
特注対応のご案内 巻末P.9

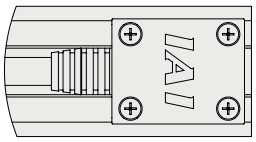
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ME：メカエンド





コネクタケーブル取出方向変更
(型式:K2)
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量(kg)	0.5

①適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA2-RP3N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型タップ穴取付タイプ 本体幅28mm 24Vサーボモータ すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RP3N — I — 10 — □ — 30 — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機能が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機能を追加してご使用下さい。(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)
(2) 可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 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下さい。
(4) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付P42参照)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	送りネジ	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)
RCA2-RP3N-I-10-4S-30-①-②-③	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30(固定)
RCA2-RP3N-I-10-2S-30-①-②-③			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RP3N-I-10-1S-30-①-②-③			1	1	0.5	100.5		

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	30(mm)
すべりネジ 4	200
すべりネジ 2	100
すべりネジ 1	50

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末P32	—
省電力対応	LA	→巻末P32	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	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
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

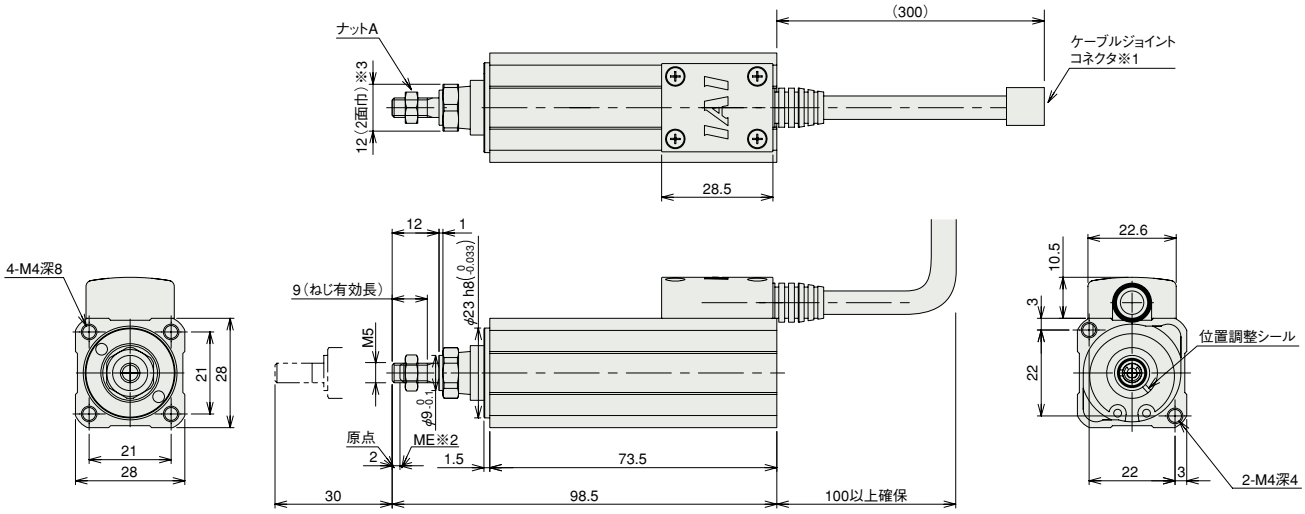
寸法図

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

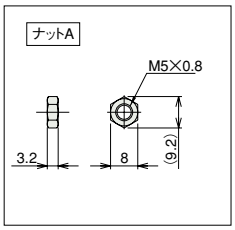
特注対応のご案内 巻末P.9

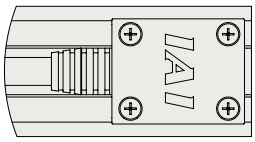
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ME：メカエンド





コネクタケーブル取出方向変更
(型式:K2)
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.2

①適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P477
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA2-RP4N

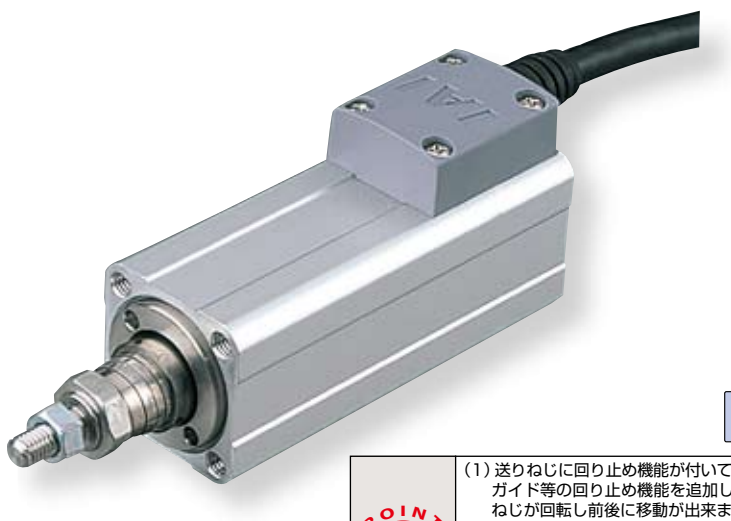
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型タップ穴取付タイプ 本体幅34mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RP4N — I — 20 — □ — 30 — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機能が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機能を追加してご使用下さい。(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)
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直仕様、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(3) 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下さい。
(4) すべりネジタイプをご使用になる場合は、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 をご参照下さい。)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RP4N-I-20-6-30-①-②-③	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 (固定)
RCA2-RP4N-I-20-4-30-①-②-③			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RP4N-I-20-2-30-①-②-③			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RP4N-I-20-6S-30-①-②-③	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 (固定)
RCA2-RP4N-I-20-4S-30-①-②-③			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RP4N-I-20-2S-30-①-②-③			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

	リード \ ストローク	30 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ: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
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

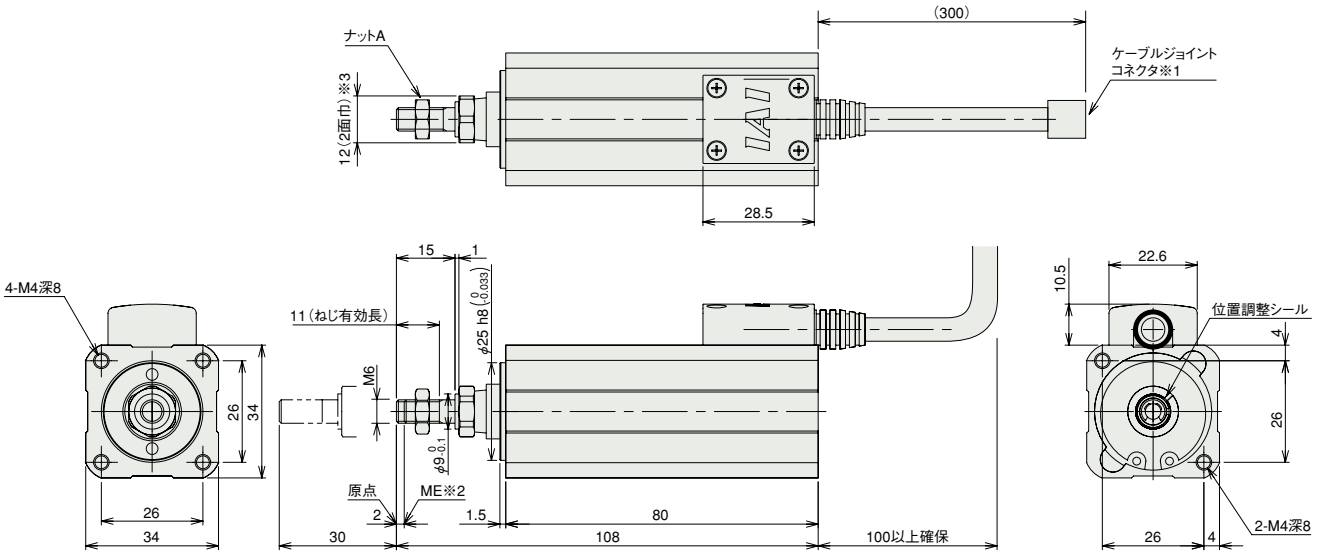
寸法図

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

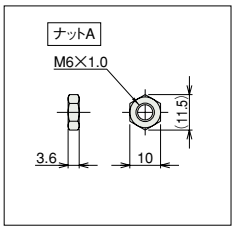
特注対応のご案内 巻末P.9

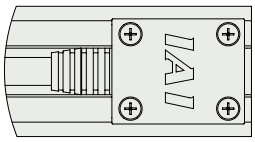
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ME：メカエンド





コネクタケーブル取出方向変更
(型式:K2)
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.42

①適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA2-GS3N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型シングルガイド付フリーマウントタイプ 本体幅28mm 24V サーボモータ すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — GS3N — I — 10 — □ — 30 — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA2	GS3N	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様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荷重と走行寿命相関図（→巻末 P81）をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(3) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。（詳細は前付 P42 参照）

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	送りネジ	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)
RCA2-GS3N-I-10-4S-30-①-②-③	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30（固定）
RCA2-GS3N-I-10-2S-30-①-②-③			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GS3N-I-10-1S-30-①-②-③			1	1	0.5	100.5		

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	30 (mm)
すべりネジ 4	200
すべりネジ 2	100
すべりネジ 1	50

（単位は mm/s）

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク(mm)	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	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
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

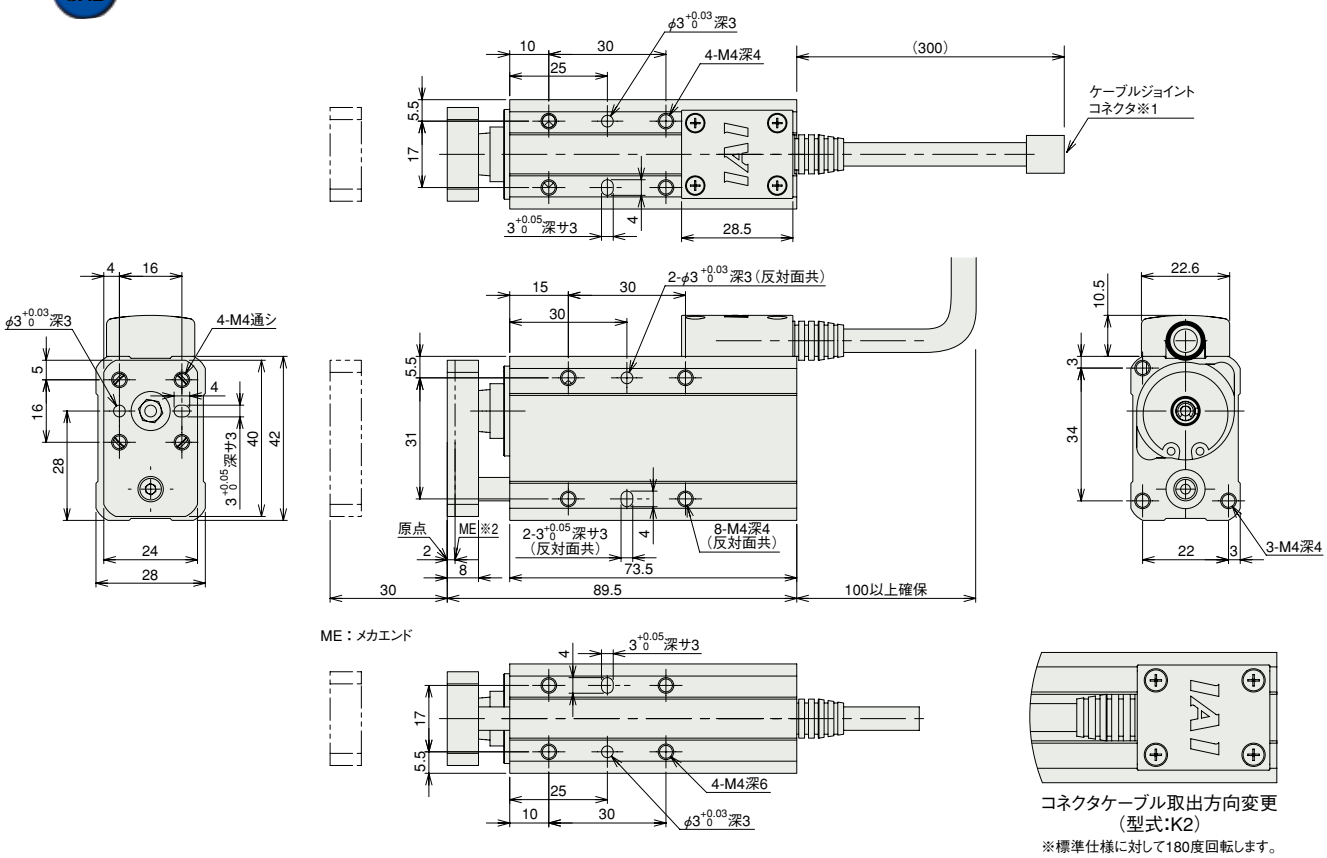
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



コネクタケーブル取出方向変更
(型式:K2)
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量(kg)	0.32

①適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA2-GS4N

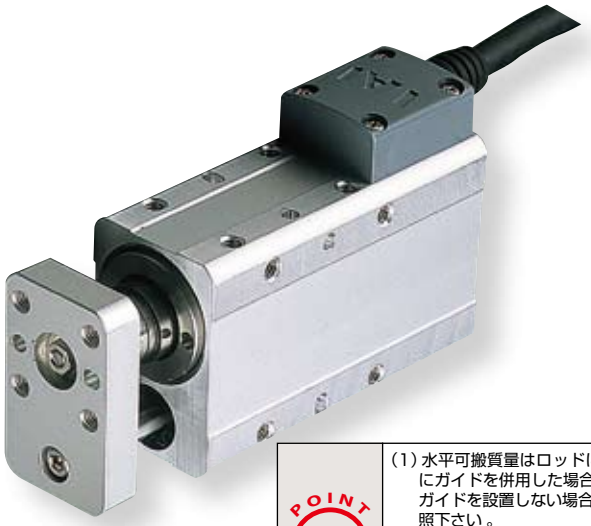
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型シングルガイド付フリーマウントタイプ 本体幅34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — GS4N — I — 20 — □ — 30 — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様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荷重と走行寿命相関図 (→巻末 P81) をご参照下さい。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直仕様、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。

(3) すべりネジタイプをご使用になる場合は、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 をご参照下さい。)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GS4N-I-20-6-30-①-②-③	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 (固定)
RCA2-GS4N-I-20-4-30-①-②-③			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GS4N-I-20-2-30-①-②-③			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GS4N-I-20-6S-30-①-②-③	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 (固定)
RCA2-GS4N-I-20-4S-30-①-②-③			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GS4N-I-20-2S-30-①-②-③			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

	ストローク / リード	30 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ: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
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

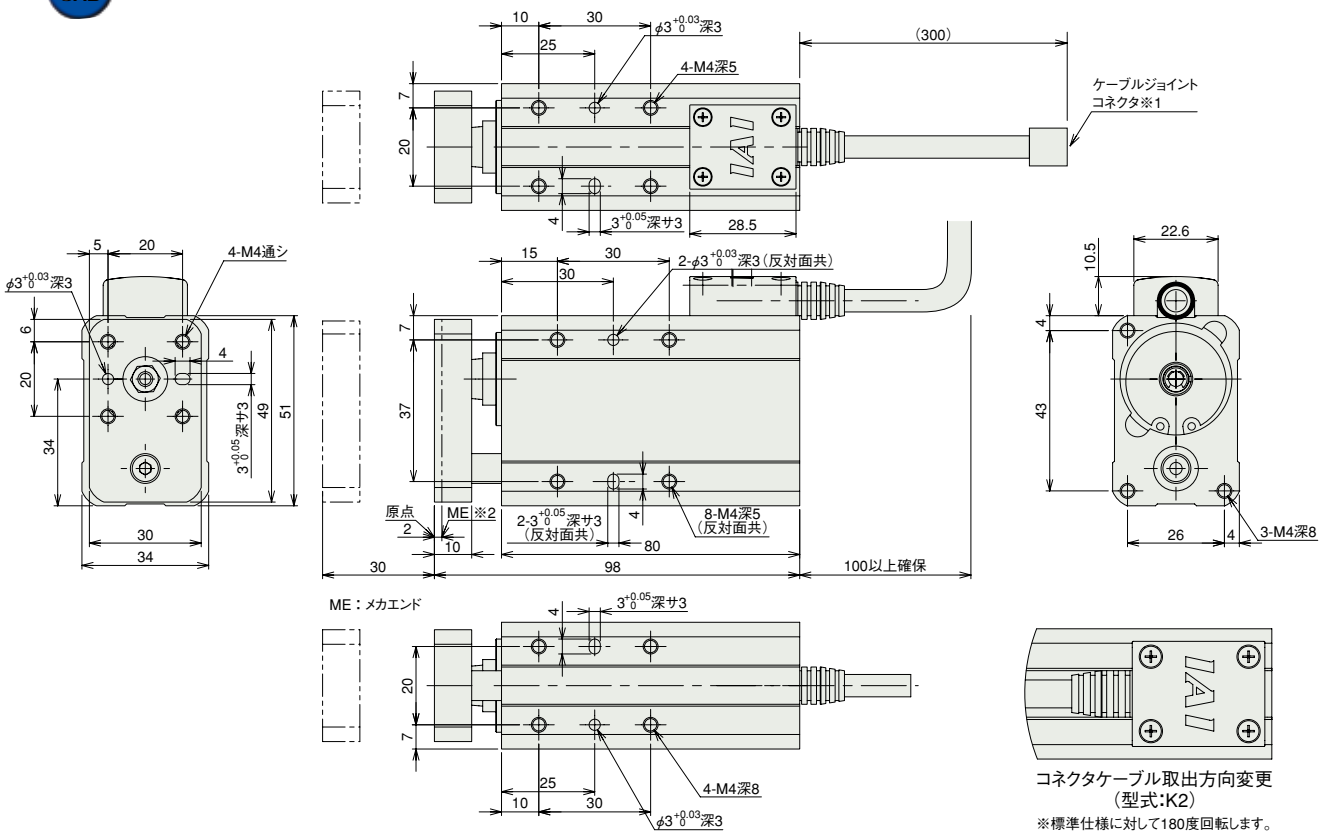
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



コネクタケーブル取出方向変更
(型式:K2)
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.55

①適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク 専用タイプ	768 点			–	→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA2-GD3N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付フリーマウントタイプ 本体幅28mm 24Vサーボモータ すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — GD3N — I — 10 — □ — 30 — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様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荷重と走行寿命相関図 (→巻末 P82) をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(3) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 参照)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GD3N-I-10-4S-30-①-②-③	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30
RCA2-GD3N-I-10-2S-30-①-②-③			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GD3N-I-10-1S-30-①-②-③			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	30 (mm)
すべりネジ 4	200
すべりネジ 2	100
すべりネジ 1	50

(単位は mm/s)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

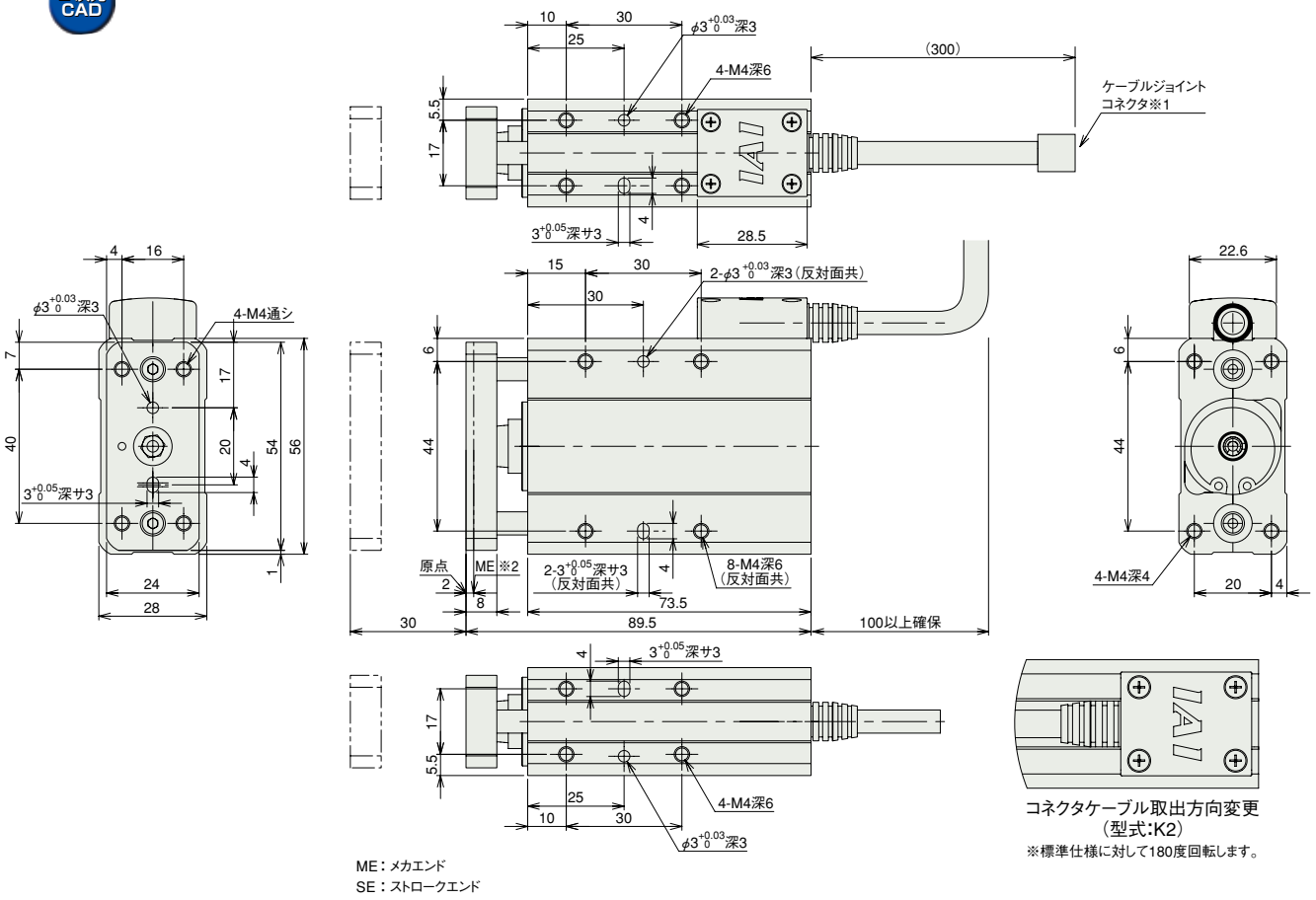
項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD



ME：メカエンド
SE：ストロークエンド

コネクタケーブル取出方向変更
(型式:K2)
※標準仕様に対して180度回転します。

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.41

①適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P477
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA2-GD4N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付フリーマウントタイプ 本体幅34mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — GD4N — I — 20 — □ — 30 — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様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荷重と走行寿命相関図 (→巻末 P82) をご参照下さい。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直仕様、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。

(3) すべりネジタイプをご使用になる場合は、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 をご参照下さい。)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GD4N-I-20-6-30-①-②-③	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30
RCA2-GD4N-I-20-4-30-①-②-③			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GD4N-I-20-2-30-①-②-③			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GD4N-I-20-6S-30-①-②-③	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30
RCA2-GD4N-I-20-4S-30-①-②-③			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GD4N-I-20-2S-30-①-②-③			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

	リード \ ストローク	30 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

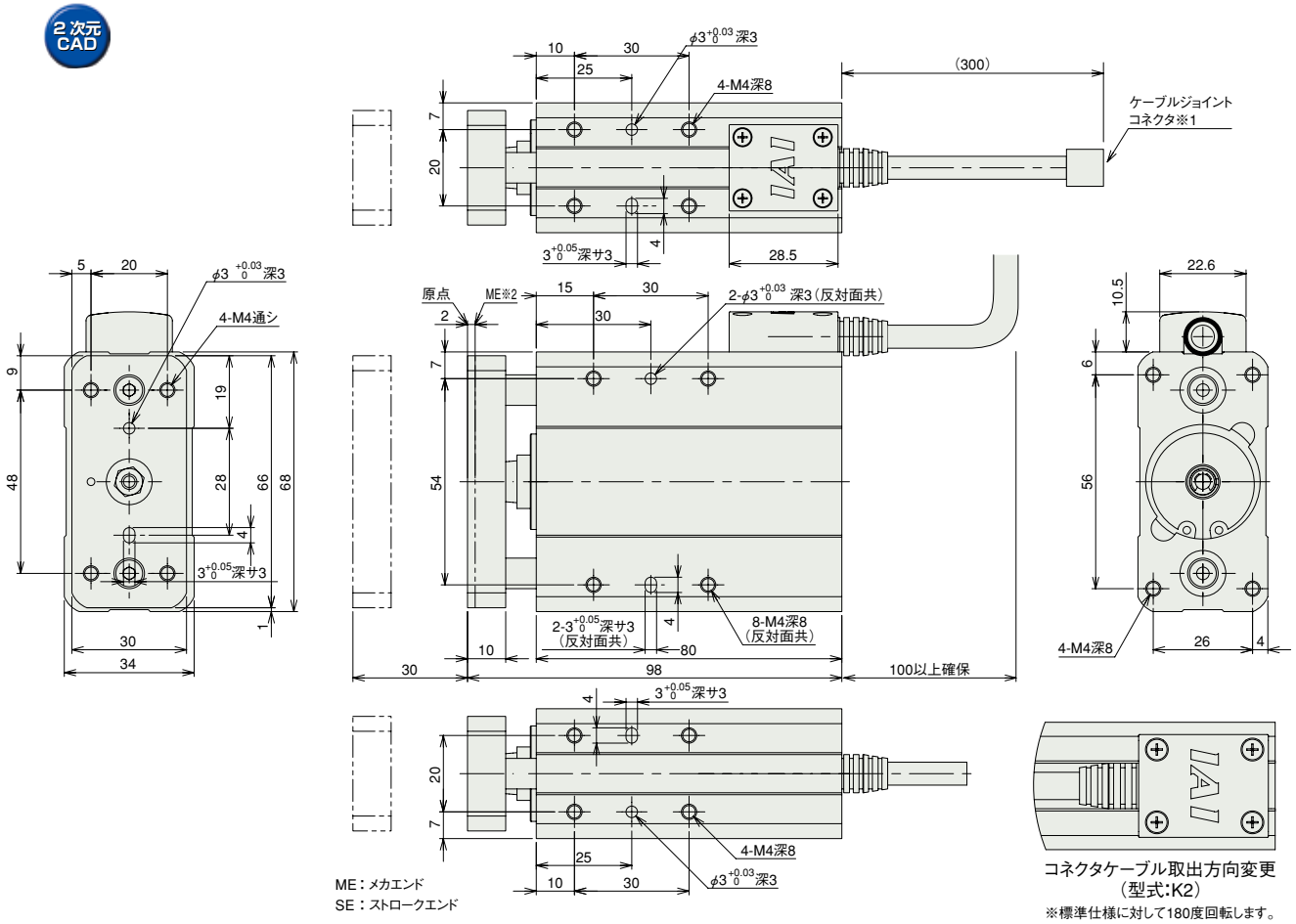
項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量(kg)	0.64

①適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA2-SD3N

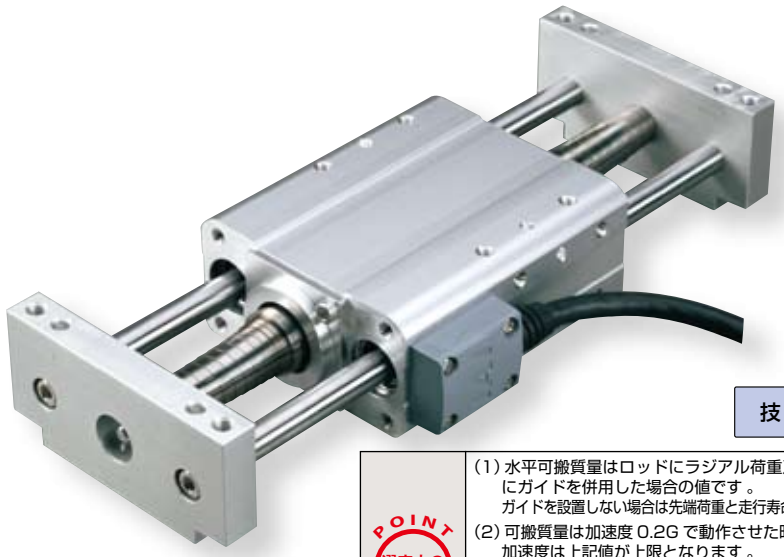
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅60mm 24Vサーボモータ すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — SD3N — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	25:25mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様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荷重と走行寿命相関図(→巻末P82)をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(3)垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。
垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意下さい。
(4) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付P42参照)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	送りネジ	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)
RCA2-SD3N-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125 (※1)	25.1	±0.05	25 50
RCA2-SD3N-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25 (※1)	50.3		
RCA2-SD3N-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5 (※1)	100.5		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

(※1) 本体側固定の場合

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25／50 (mm)
すべりネジ 4	200
すべりネジ 2	100
すべりネジ 1	50

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—
50	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
省電力対応	LA	→巻末P32	—

アクチュエータ仕様

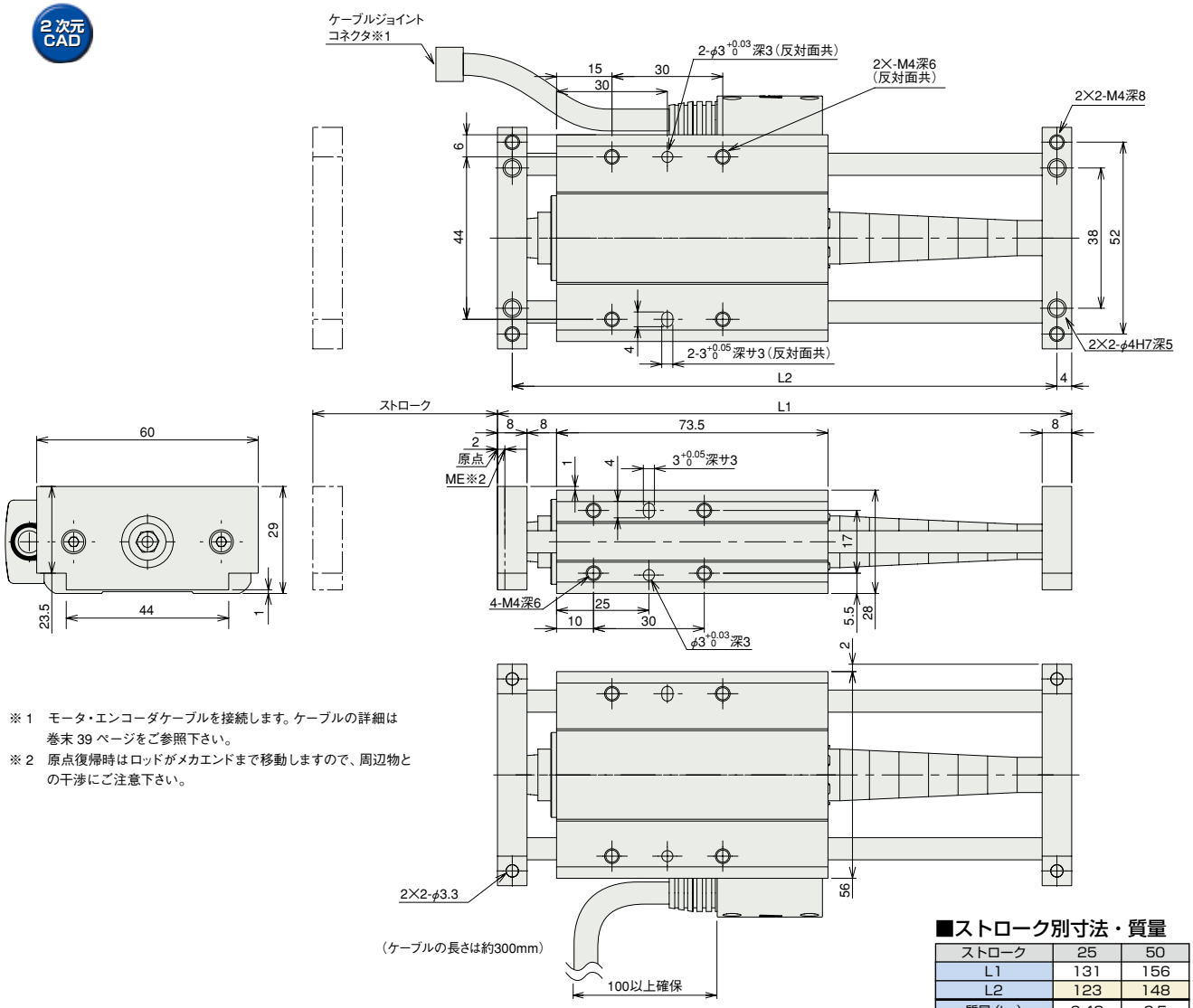
項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50
L1	131	156
L2	123	148
質量 (kg)	0.48	0.5

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA2-SD4N

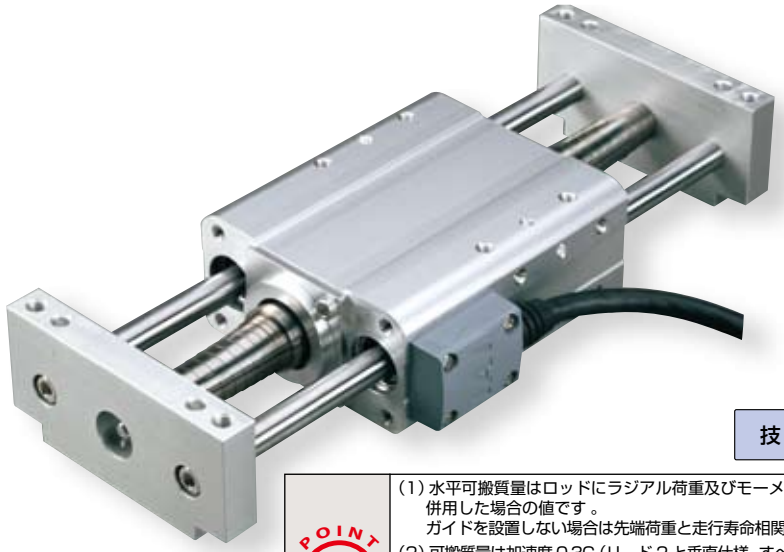
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅72mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — SD4N — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	25:25mm 50:50mm 75:75mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様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荷重と走行寿命相関図 (→巻末 P82) をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直仕様、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意下さい。
(4) すべりネジタイプをご使用になる場合は、その特性に適した用途でご使用下さい。
(詳細は前付 P42 をご参照下さい。)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-SD4N-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5 (※1)	33.8	±0.02	25 50 75
RCA2-SD4N-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75 (※1)	50.7		
RCA2-SD4N-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5 (※1)	101.5		
RCA2-SD4N-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125 (※1)	19.9	±0.05	25 50 75
RCA2-SD4N-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25 (※1)	29.8		
RCA2-SD4N-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5 (※1)	59.7		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

(※1) 本体側固定の場合

■ストロークと最高速度

	リード	25 (mm)	50 ~ 75 (mm)
ボールネジ	6	240〈200〉	300
	4	200	200
	2	100	100
すべりネジ	6	200	300
	4	200	200
	2	100	100

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—	—
50	—	—
75	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

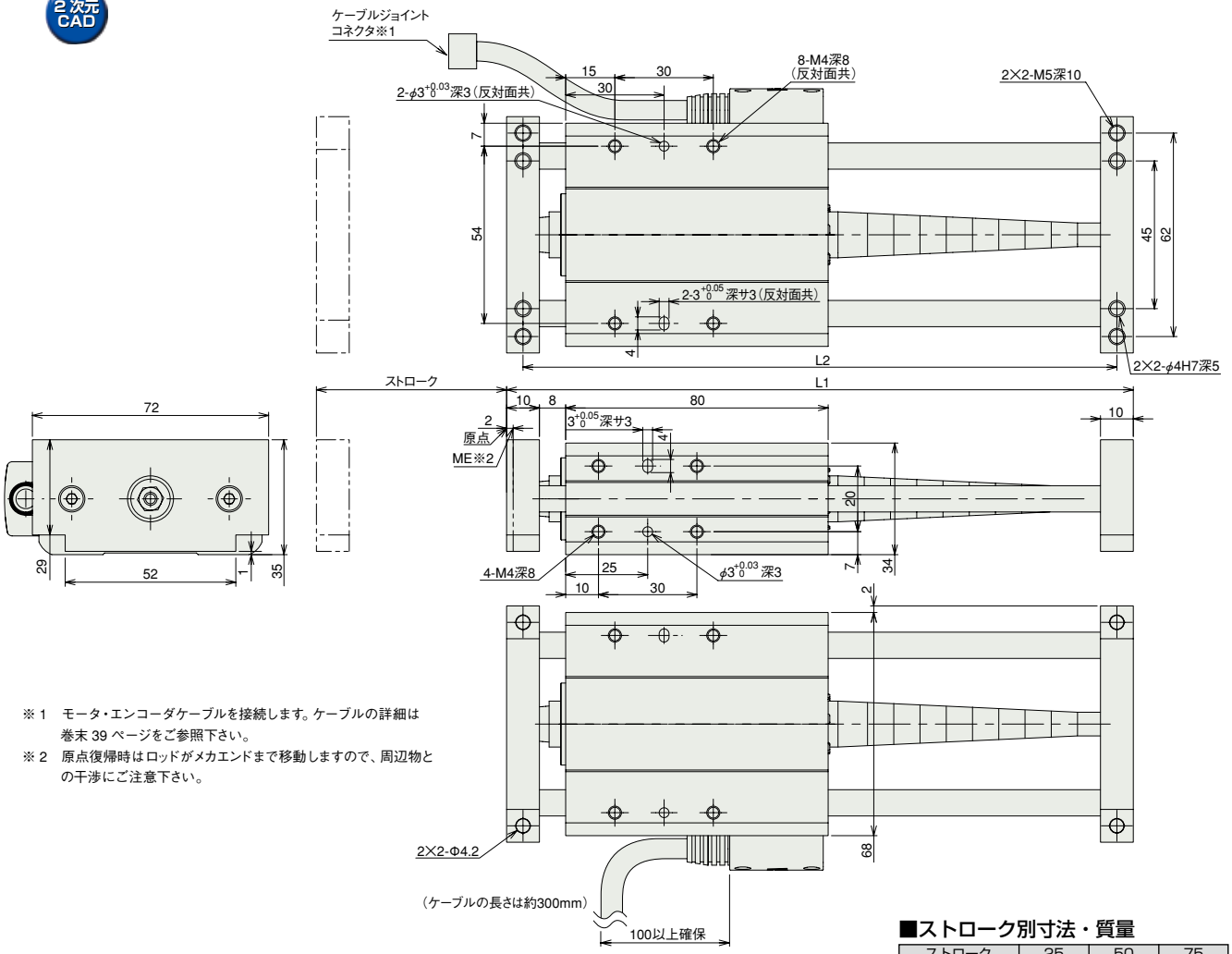
項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75
L1	141	166	191
L2	131	156	181
質量（kg）	0.73	0.75	0.77

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	（標準仕様）定格 1.3A 最大 4.4A （省電力仕様）定格 1.3A 最大 2.5A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

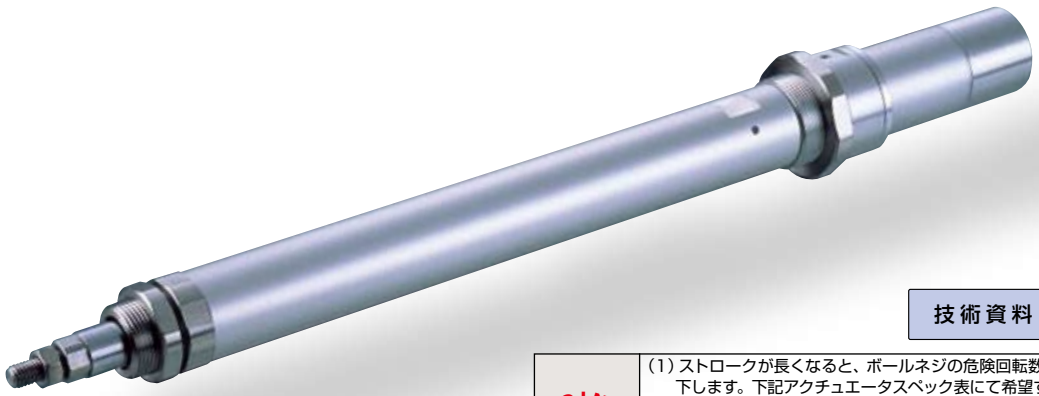
RCA-RA3C ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ32mm 24V サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA — RA3C — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	RA3C	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

高加減速対応 **省電力対応**
(リード 2.5 は除く)



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 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下表の数値が上限となります)
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50〜200 (50mm毎)
RCA-RA3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
省電力対応 (※ 3)	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

(※ 1) リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。
(※ 2) 原点確認センサ(HS)は原点逆仕様では使用出来ません。
(※ 3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

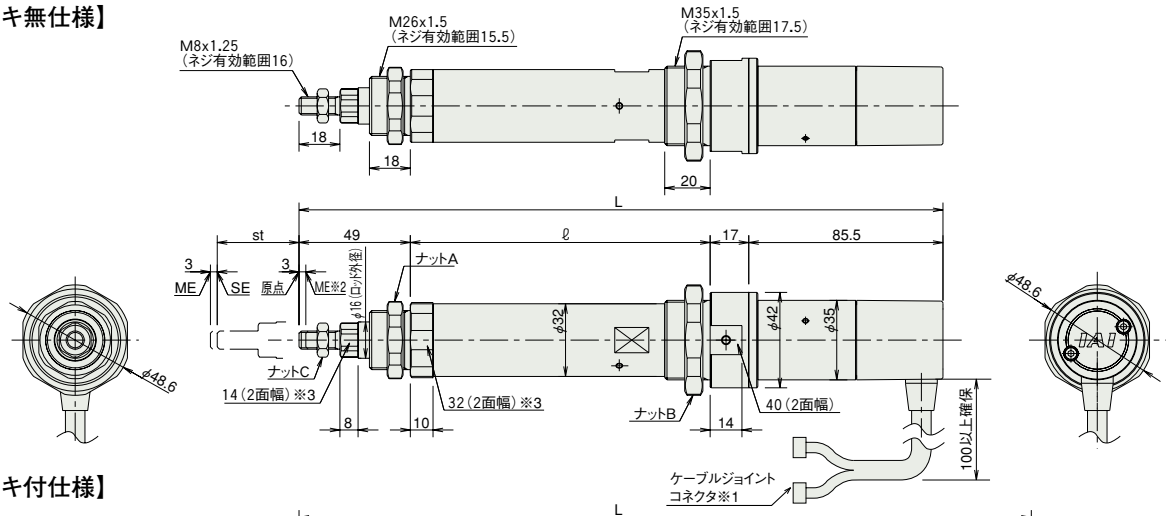
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

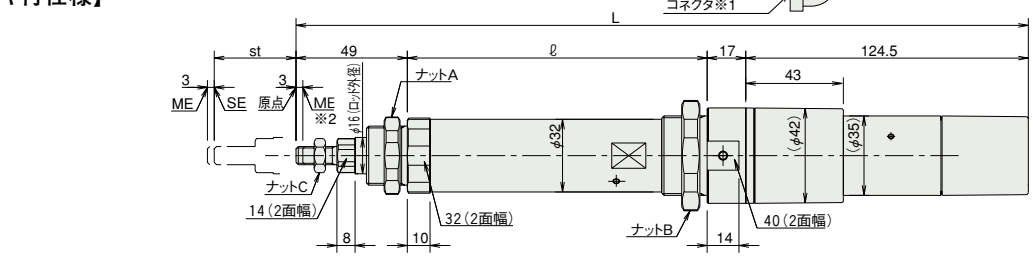
2次元CAD 3次元CAD

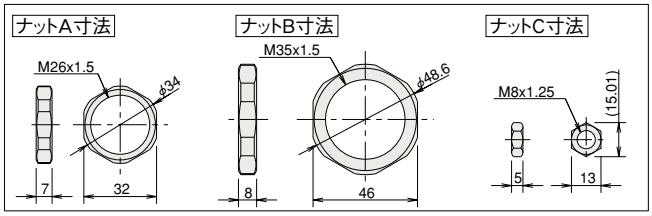
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】





ご注意

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下さい。
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。

■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
L	283.5	333.5	383.5	433.5
ℓ	132	182	232	282
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1.0

RCA-RA3C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200
L	322.5	372.5	422.5	472.5
ℓ	132	182	232	282
質量 (kg)	0.9	1.0	1.1	1.2

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号 (HA/LA) が入ります。

RCA-RA4C ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 24V サーボモータ カップリング仕様

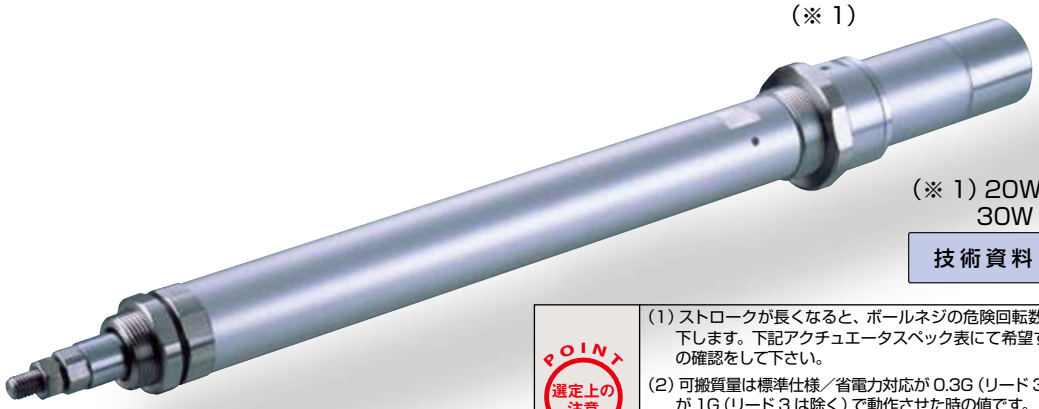
■型式項目 RCA — RA4C — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	RA4C	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様は ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

高加減速対応 省電力対応

(※1)



(※1) 20W 全機種と
30W リード3は除く

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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下表の数値が上限となります)

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCA-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	**FL**	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	**FLR**	→巻末 P28	—
高加減速対応 (※1)	**HA**	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※2)	**HS**	→巻末 P32	—
省電力対応 (※3)	**LA**	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	**NJ**	→巻末 P34	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (前)	**TRF**	→巻末 P38	—
トラニオン金具 (後)	**TRR**	→巻末 P38	—

(※1) 20W全機種と30Wリード3は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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

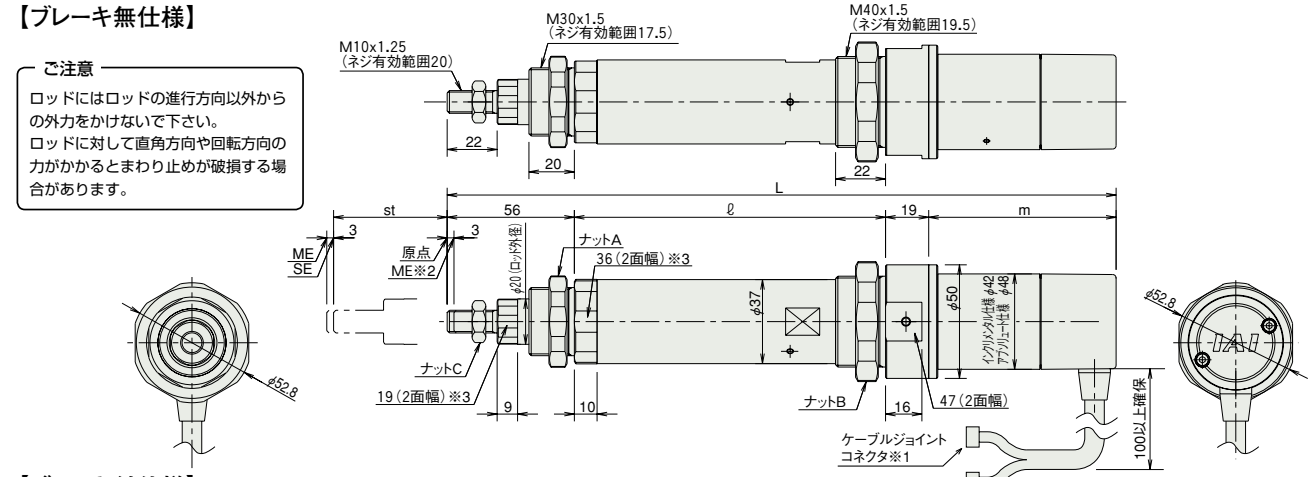
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

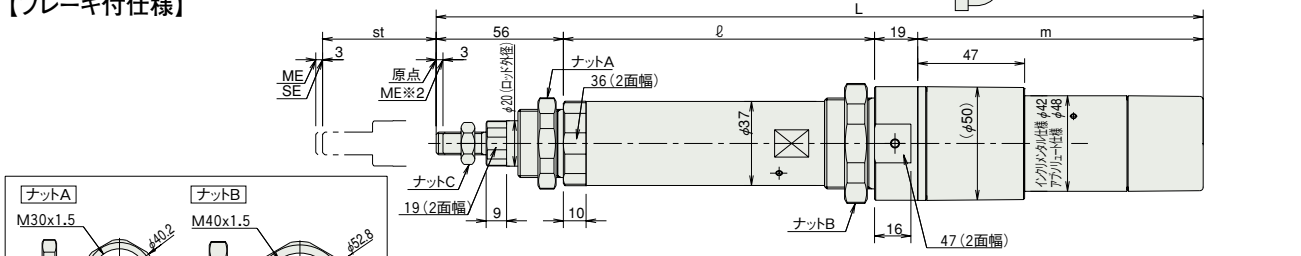
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

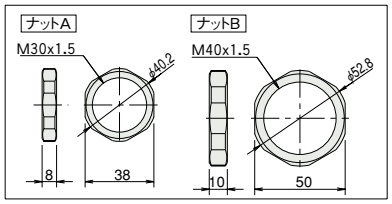
【ブレーキ無仕様】

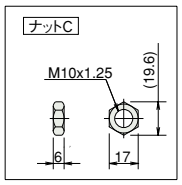
ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4C (ブレーキなし)

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5
		アブソ	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
	30W	インクリ	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5
		アブソ	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
質量 (kg)			1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8

RCA-RA4C (ブレーキ付き)

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5
		アブソ	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	30W	インクリ	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5	587.5
		アブソ	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
質量 (kg)			1.3	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A 30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	–	→ P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0 ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(–)		(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A 30W 定格 1.3A ピーク 2.2A	–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0 ACON-PO-30I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0 ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ① RACON-30 ①	フィールドネットワーク 専用タイプ	768 点			–	→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類 (I：インクリ／A：アブソ) が入ります。
※①は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号 (HA/LA) が入ります。

RCA-RA3D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ32mm 24V サーボモータ モータビルドイン（直結）仕様

■型式項目 RCA ― RA3D ― I ― 20 ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(4) モータビルドイン仕様にはブレーキの設定がありませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50〜200 (50mm毎)
RCA-RA3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具（前）	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具（後）	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具（前）	TRF	→巻末 P38	—
トラニオン金具（後）	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

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

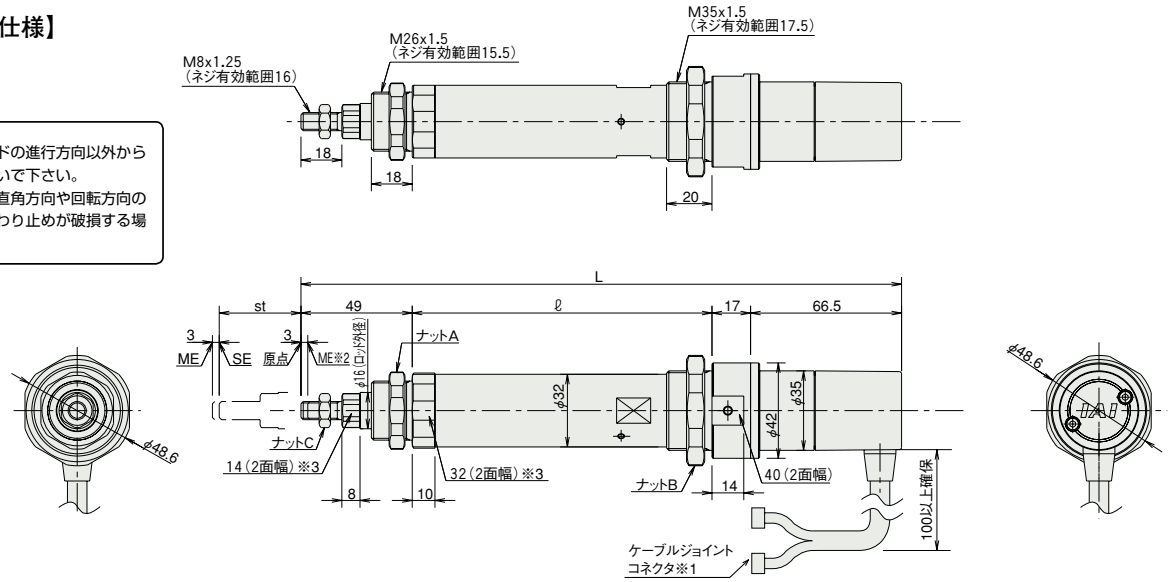
特注対応のご案内 巻末P.9

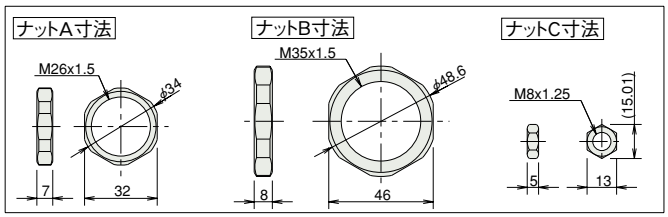
2次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
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下さい。
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。





■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
L	264.5	314.5	364.5	414.5
ℓ	132	182	232	282
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1.0

RCA-RA3D タイプには
ブレーキの設定がありません。

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	–	→ P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA-RA4D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 24V サーボモータ モータビルドイン（直結）仕様

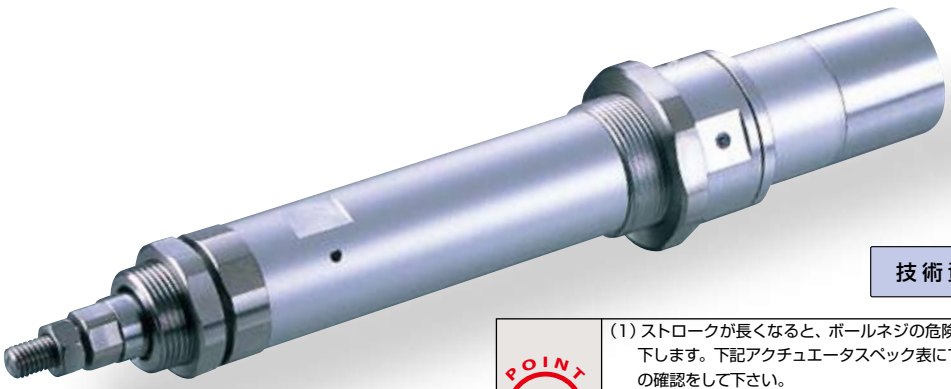
■型式項目 RCA ― RA4D ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	RA4D	I：インクリメンタル仕様 A：アブソリュート仕様	20：サーボモータ 20W 30：サーボモータ 30W	12：12mm 6：6mm 3：3mm	50：50mm 〜 300：300mm （50mmピッチ毎設定）	A1：ACON RACON ASEL A3：AMEC ASEP	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

※アブソリュート仕様は ASEL のみ使用可能です。
簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCA-RA4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具（前）	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具（後）	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具（前）	TRF	→巻末 P38	—
トラニオン金具（後）	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

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

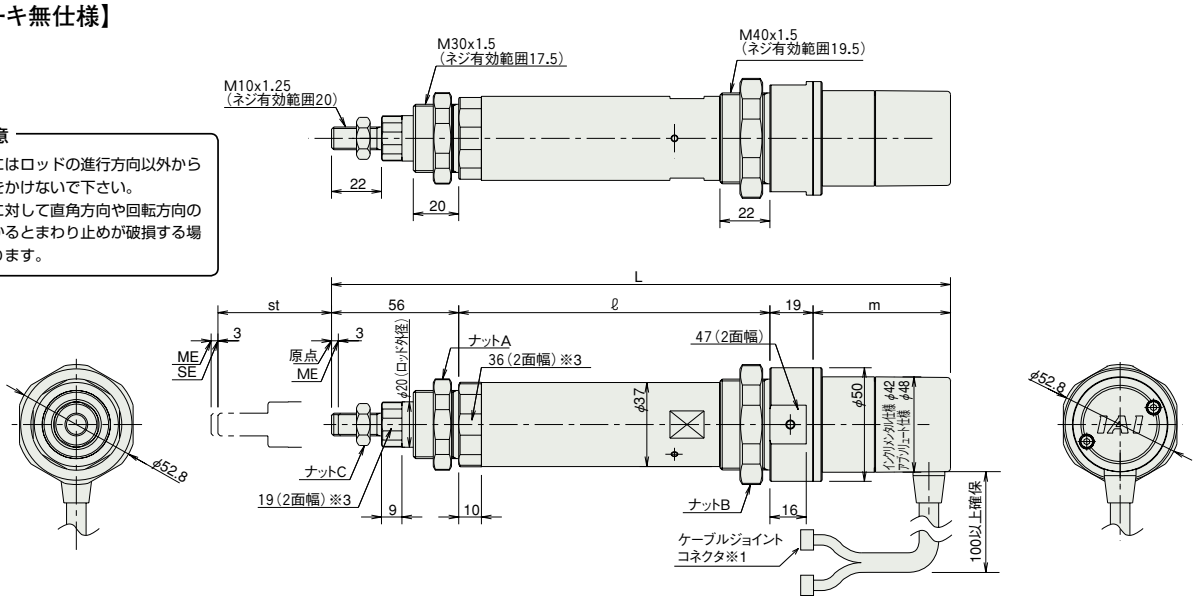
特注対応のご案内 巻末P.9

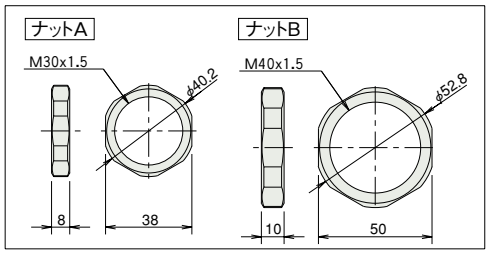
2次元CAD

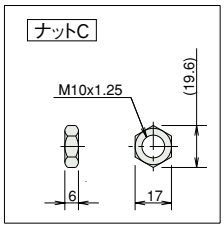
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
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下さい。
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。







■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4D (ブレーキなし)

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5
		アブソ	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	30W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	インクリ	45.5					
		アブソ	58.5					
	30W	インクリ	60.5					
		アブソ	73.5					
質量 (kg)			1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCA-RA4D にはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I(Ⅱ)-NP-2-1 AMEC-C-30I(Ⅱ)-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ASEP-C-30I(Ⅱ)-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A 30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ASEP-CW-30I(Ⅱ)-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ACON-C-30I(Ⅱ)-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ACON-CG-30I(Ⅱ)-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ACON-PL-30I(Ⅱ)-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ACON-PO-30I(Ⅱ)-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ			(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A 30W 定格 1.3A ピーク 2.2A	–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I(Ⅱ)-N-0-0 ACON-SE-30I(Ⅱ)-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 (Ⅱ) RACON-30 (Ⅱ)	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20(①)(Ⅱ)-NP-2-0 ASEL-C-1-30(①)(Ⅱ)-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類 (I：インクリ／A：アブソ) が入ります。
※Ⅱは省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

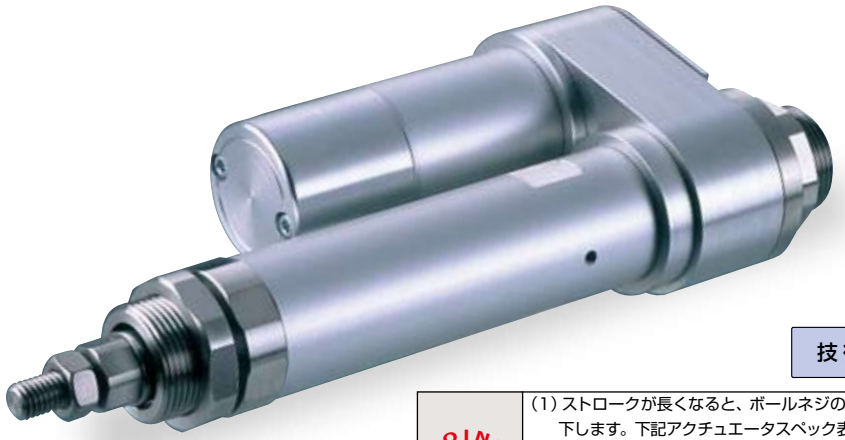
RCA-RA3R ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ32mm 24V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCA — RA3R — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □

RCA	RA3R	I	20	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA3R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50〜200 (50mm毎)
RCA-RA3R-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	RP	→巻末 P35	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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

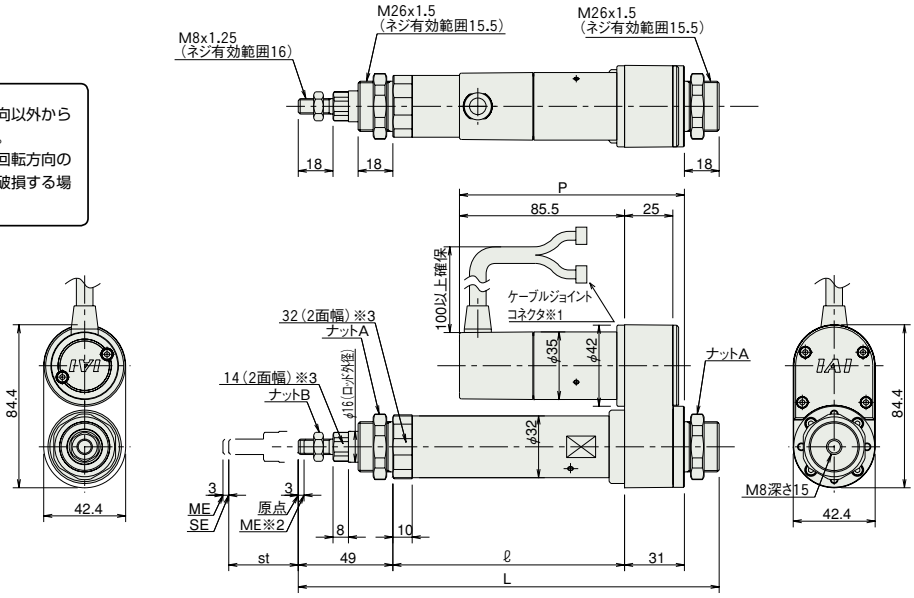
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

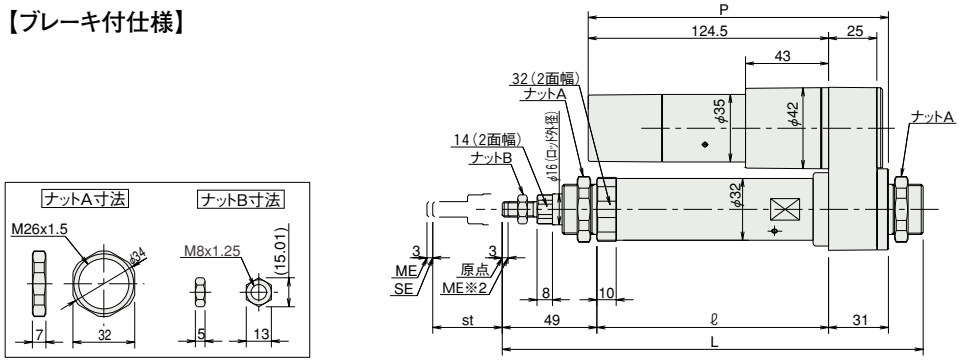
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
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下さい。
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。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3R（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	116.5			
質量（kg）	0.8	0.9	1.0	1.1

RCA-RA3R（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	155.5			
質量（kg）	1.0	1.1	1.2	1.3

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA-RA4R ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 24V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCA — RA4R — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	RA4R	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様は ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCA-RA4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	**FL**	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	**FLR**	→巻末 P28	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末 P32	—
省電力対応	**LA**	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	**NJ**	→巻末 P34	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—
クレビス金具	**QR**	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	**RP**	→巻末 P35	—
トラニオン金具 (前)	**TRF**	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

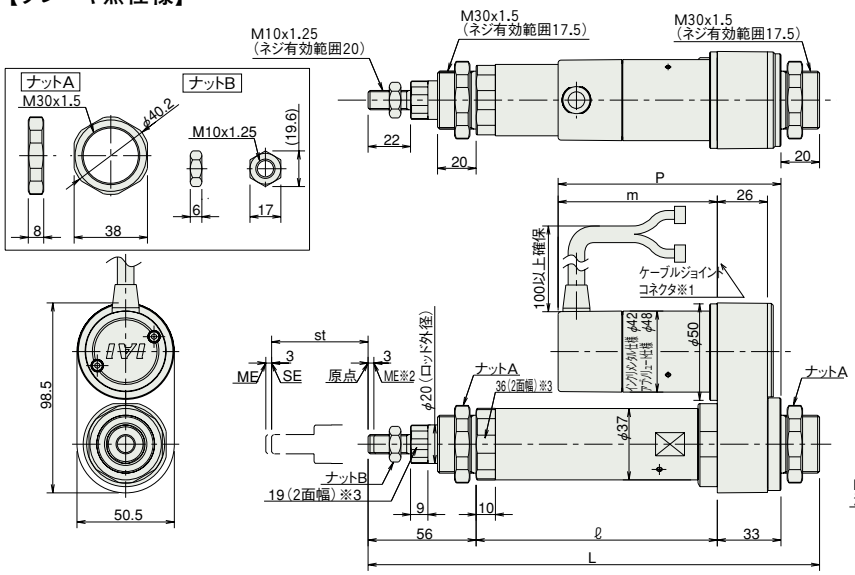
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

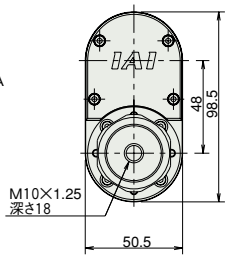
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】





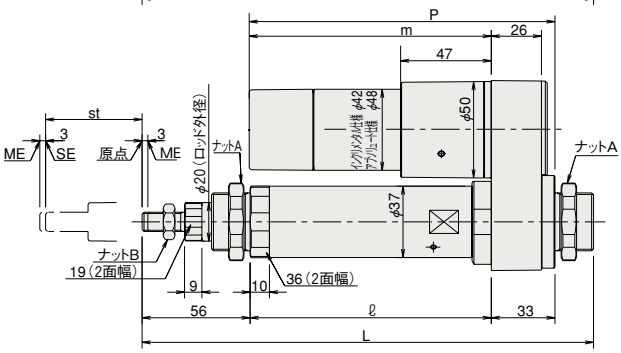
ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストロークと寸法・質量

RCA-RA4R (ブレーキなし)

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
	30W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
ℓ			125	175	225	275	325	375
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
P	20W	インクリ	100.5					
		アブソ	113.5					
	30W	インクリ	115.5					
		アブソ	128.5					
質量 (kg)			1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0

【ブレーキ付仕様】



RCA-RA4R (ブレーキ付き)

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
	30W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
ℓ			125	175	225	275	325	375
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
P	20W	インクリ	143.5					
		アブソ	156.5					
	30W	インクリ	158.5					
		アブソ	171.5					
質量 (kg)			1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A 30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	–	→ P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0 ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(–)		(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A 30W 定格 1.3A ピーク 2.2A	–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0 ACON-PO-30I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0 ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ① RACON-30 ①	フィールドネットワーク 専用タイプ	768 点			–	→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①Ⅱ-NP-2-0 ASEL-C-1-30①Ⅱ-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類 (I：インクリ／A：アブソ) が入ります。
※Ⅱは省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA-SRA4R ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 45mm サーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目 RCA — SRA4R — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	5：5mm 2.5:2.5mm	20:20mm 〜 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(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、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SRA4R-I-20-5-①-②-③-④	5	9	3	41	20〜200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRA4R-I-20-2.5-①-②-③-④	2.5	18	6.5	81	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

(注 1) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20〜50	—
60〜100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで、標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フランジ金具（前）	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具（後）	FLR	→巻末 P28	—
フート金具 1（底面取付）	FT	→巻末 P29	—
フート金具 2(右／左側面取付)	FT2 ／ FT4	→巻末 P31	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

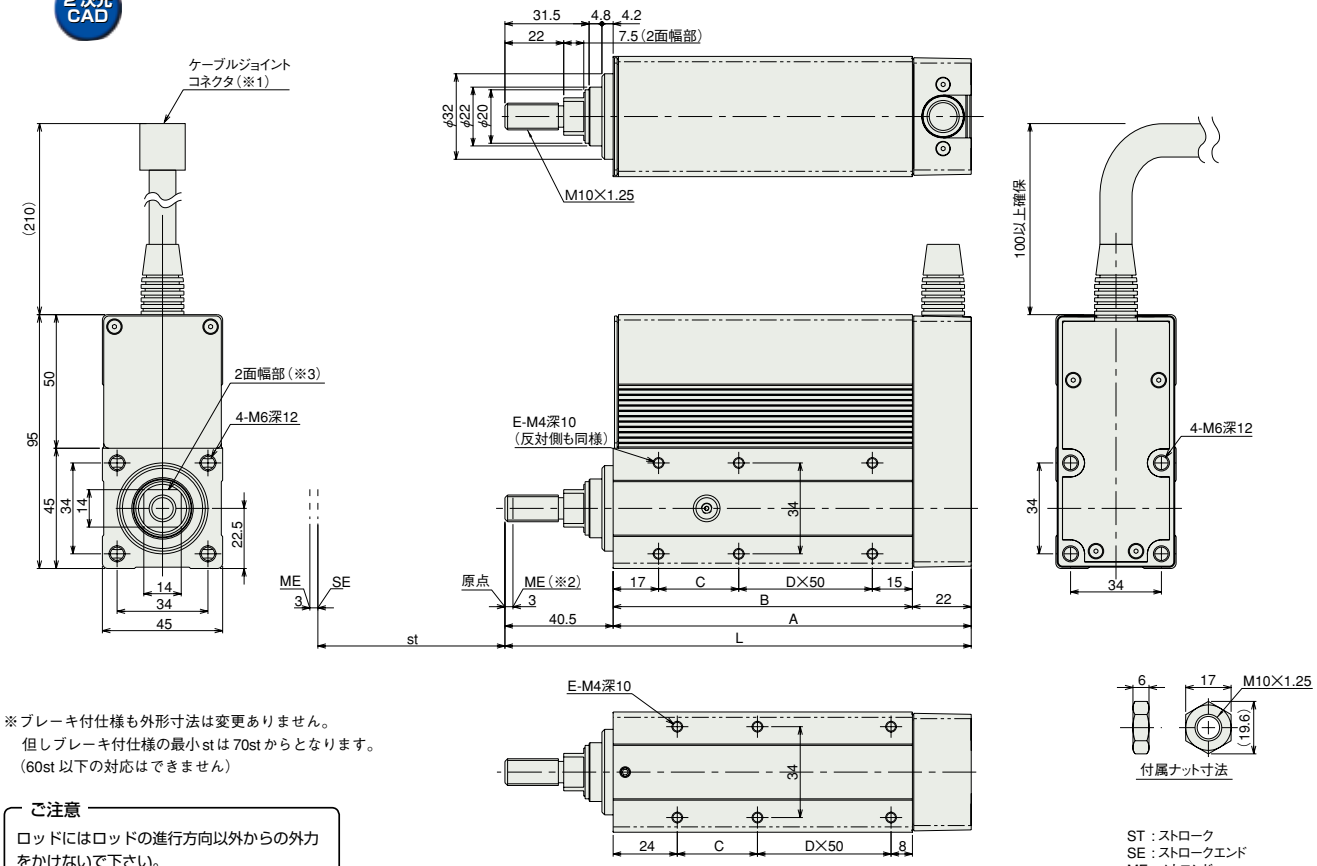
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22 mm
ロッド不回転精度	—
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2 次元 CAD



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
（60st 以下の対応はできません）

ご注意

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下さい。
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
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

（※ 1）モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
（※ 2）原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
（※ 3）2 面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量 （ブレーキ付は＋ 0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	124.5	134.5	144.5	154.5	164.5	174.5	184.5	194.5	204.5	254.5	304.5
A	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
質量 (kg)	0.78	0.84	0.9	0.96	1.03	1.09	1.15	1.21	1.27	1.59	1.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	（標準仕様）定格 1.3A ピーク 4.4A （省電力仕様）定格 1.3A ピーク 2.5A	–	→ P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

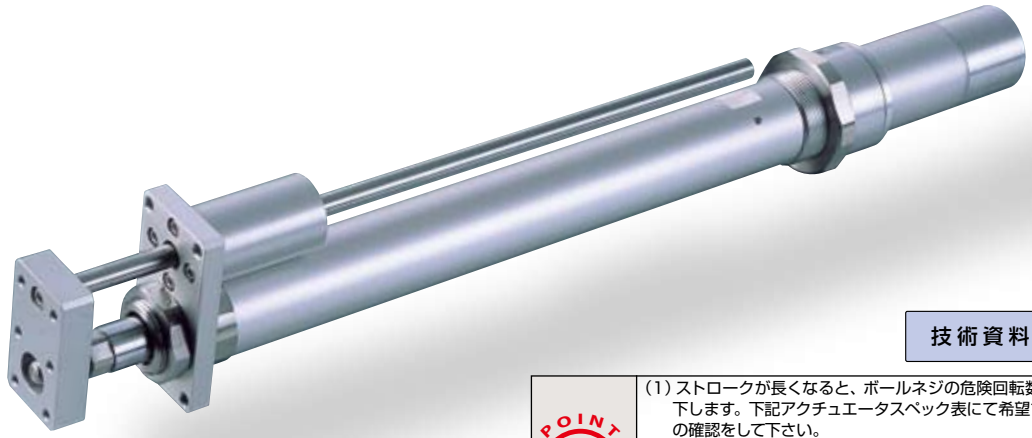
RCA-RGS3C ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24V サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA ― RGS3C ― I ― 20 ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	RGS3C	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

高加減速対応 **省電力対応**
(リード 2.5 は除く)



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 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下表の数値が上限となります)
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P81)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGS3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50〜200 (50mm毎)
RCA-RGS3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
省電力対応 (※ 3)	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

(※ 1) リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。
(※ 2) 原点確認センサ(HS)は原点逆仕様では使用出来ません。
(※ 3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ8mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

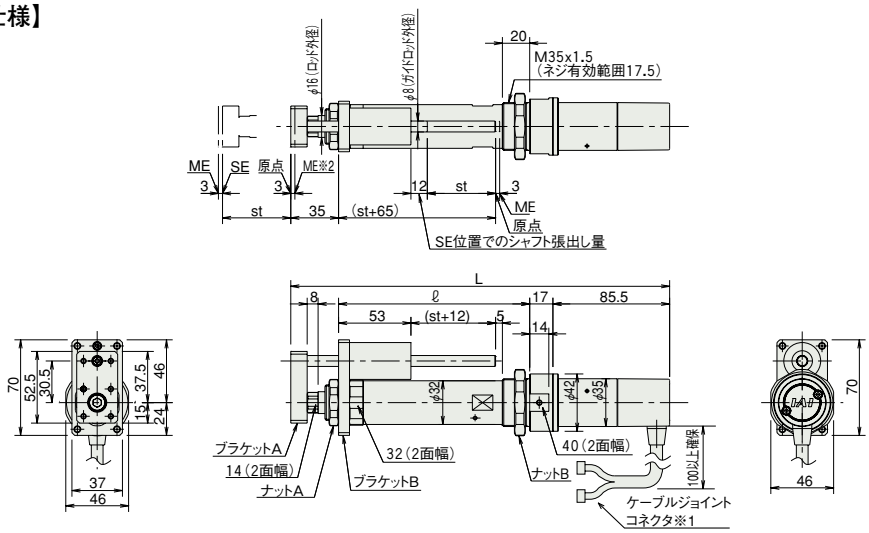
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

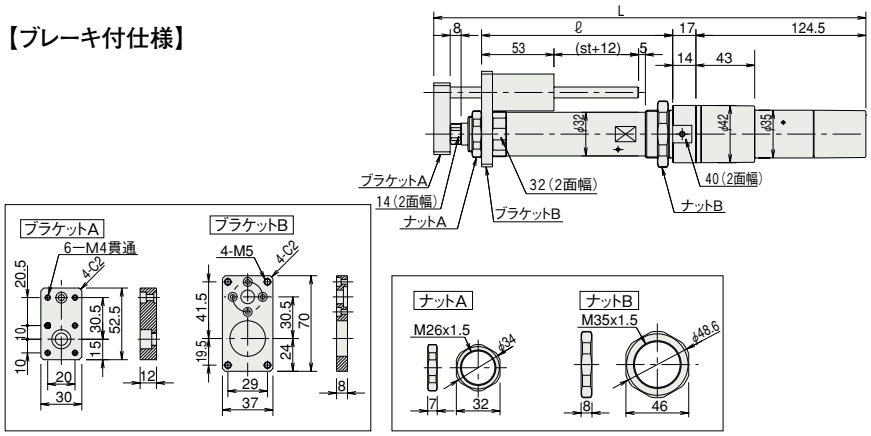
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3C（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3C（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.1	1.3	1.4	1.5

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	定格 1.7A ピーク 5.1A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号（HA/LA）が入ります。

RCA-RGS4C ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 24V サーボモータ カップリング仕様

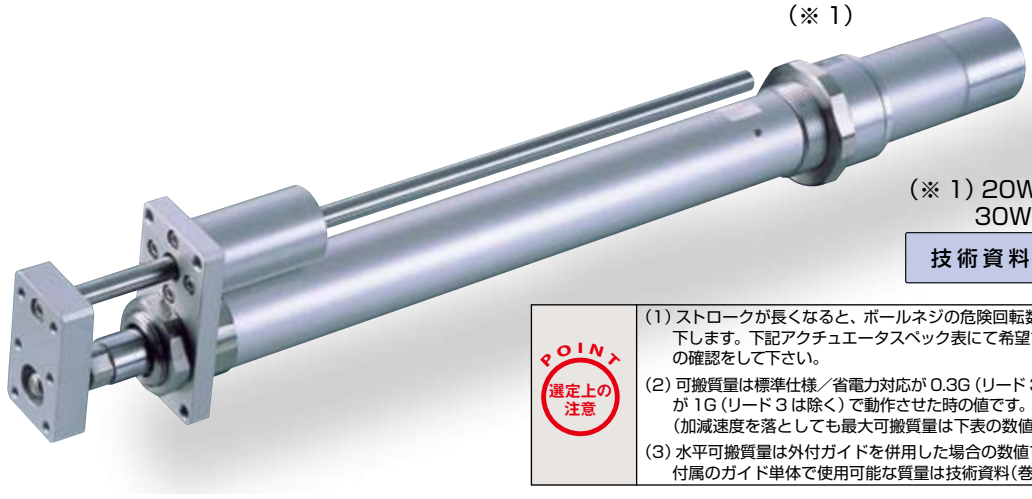
■型式項目 RCA ― RGS4C ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	RGS4C	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様は ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

高加減速対応 省電力対応

(※ 1)



(※ 1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

技術資料 巻末 P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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下表の数値が上限となります)

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P81)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGS4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCA-RGS4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※ 1)	**HA**	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	**HS**	→巻末 P32	—
省電力対応 (※ 3)	**LA**	→巻末 P32	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	**TRR**	→巻末 P38	—

(※ 1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
(※ 2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。
(※ 3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

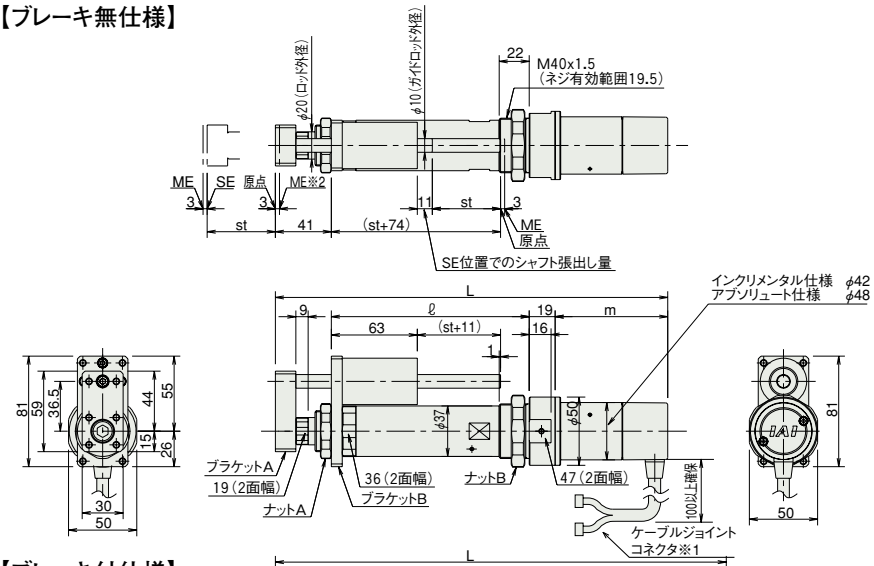
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

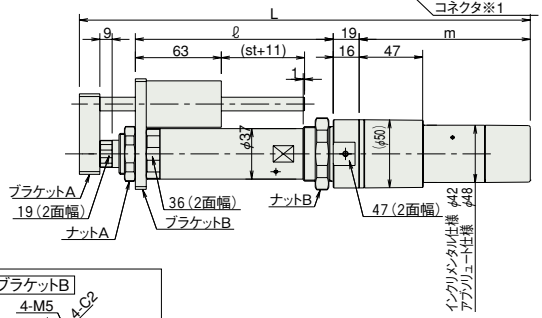
2次元CAD 3次元CAD

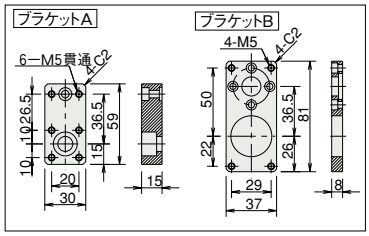
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

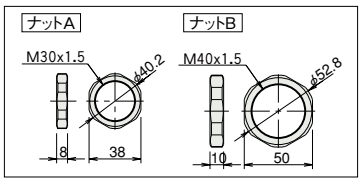
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







ご注意

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下さい。
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。

■ストロークと寸法・質量

RCA-RGS4C（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
		アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
質量 (kg)			1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCA-RGS4C（ブレーキ付き）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
		アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
		アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
質量 (kg)			1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A 30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0 ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)		(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A 30W 定格 1.3A ピーク 2.2A	–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0 ACON-PO-30I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0 ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ① RACON-30 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①Ⓗ-NP-2-0 ASEL-C-1-30①Ⓗ-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⓗは高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号（HA/LA）が入ります。

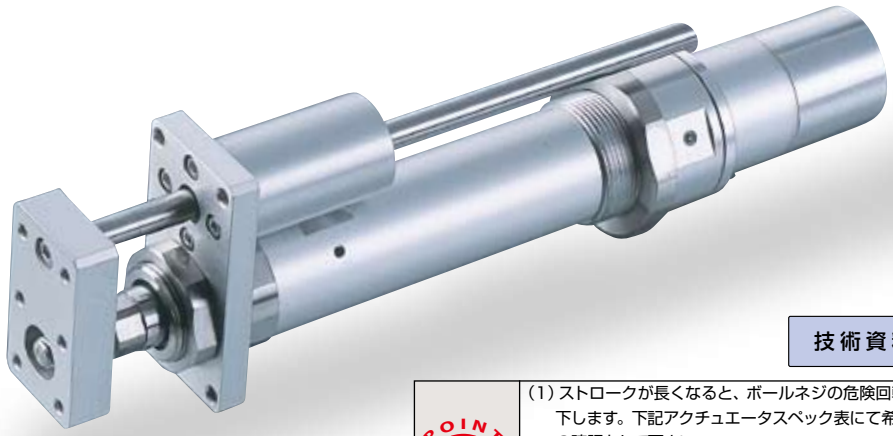
RCA-RGS3D ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24V サーボモータ ビルドイン仕様

■型式項目 RCA – RGS3D – I – 20 – □ – □ – □ – □ – □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	RGS3D	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P81)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGS3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50〜200 (50mm毎)
RCA-RGS3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ8mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

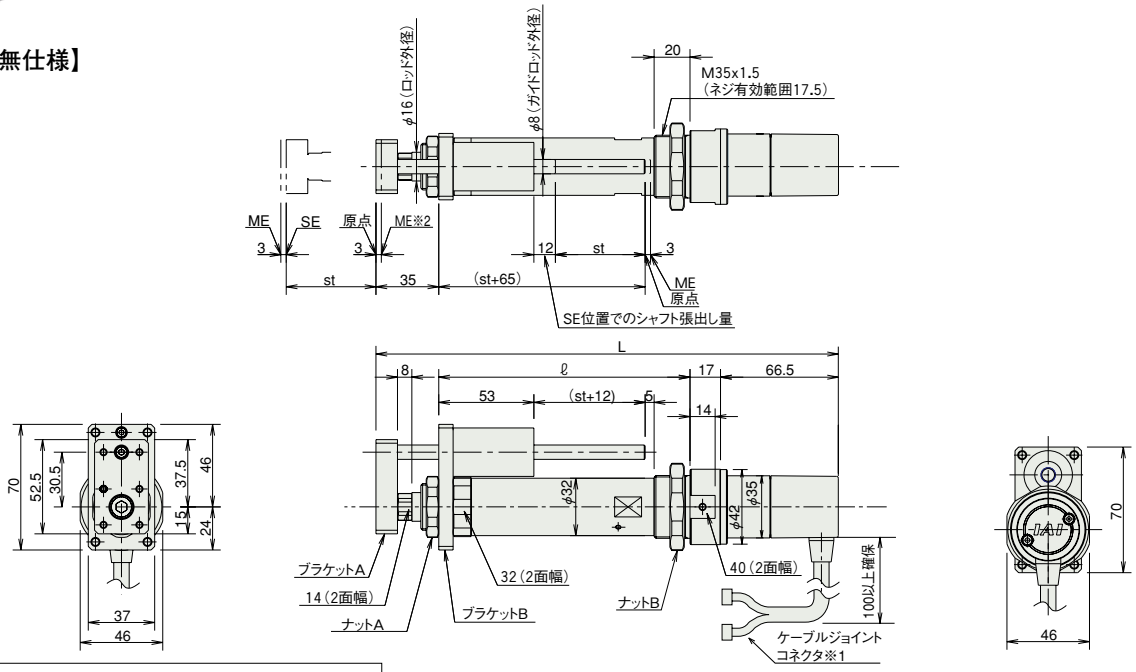
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

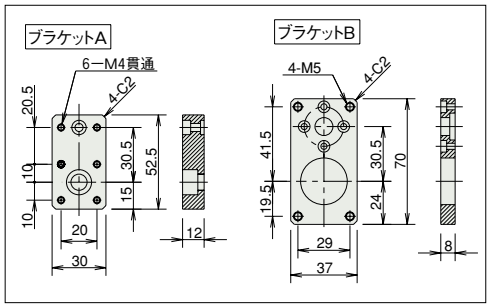
特注対応のご案内 巻末P.9

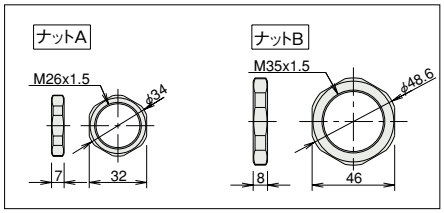
2次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3D（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3D にはブレーキ付きの設定がありません。

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	–	→ P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA-RGS4D

ロボシリンダ　シングルガイド付ロッドタイプ　本体径φ37mm　24V サーボモータ　ビルドイン仕様

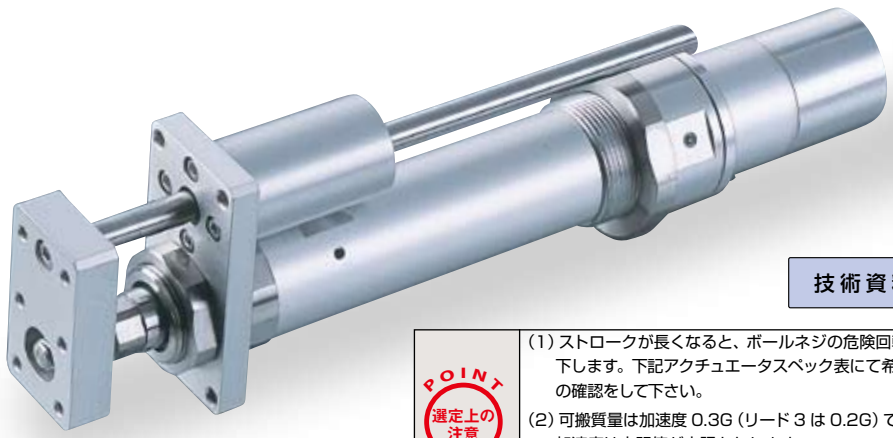
■型式項目　RCA －RGS4D－ □ － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20：サーボモータ 20W 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※アブソリュート仕様は ASEL のみ使用可能です。
簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料　巻末 P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P81)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGS4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCA-RGS4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明　①エンコーダ種類　②ストローク　③適応コントローラ　④ケーブル長　⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末 P32	—
省電力対応	**LA**	→巻末 P32	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	**TRR**	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

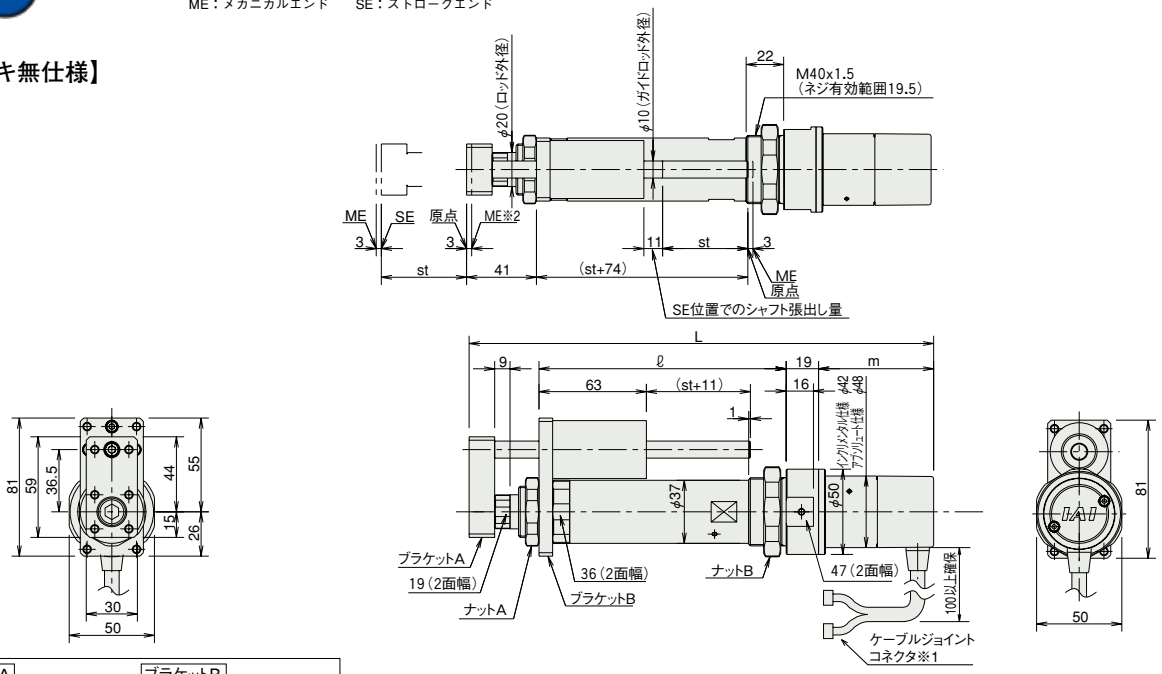
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

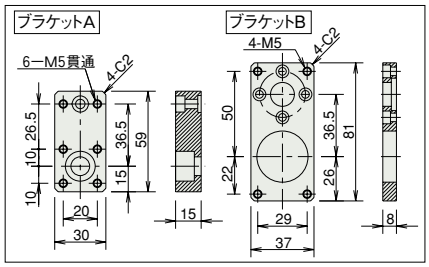
特注対応のご案内 巻末P.9

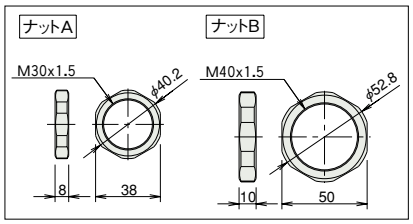
2次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS4D（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
		アブソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	インクリ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
		アブソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	45.5					
		アブソ	58.5					
	30W	インクリ	60.5					
		アブソ	73.5					
質量（kg）			1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3

RCA-RGS4D にはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I(Ⅱ)-NP-2-1 AMEC-C-30I(Ⅱ)-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ASEP-C-30I(Ⅱ)-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A 30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ASEP-CW-30I(Ⅱ)-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ACON-C-30I(Ⅱ)-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ACON-CG-30I(Ⅱ)-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ACON-PL-30I(Ⅱ)-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I(Ⅱ)-NP-2-0 ACON-PO-30I(Ⅱ)-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ			(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A 30W 定格 1.3A ピーク 2.2A	–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I(Ⅱ)-N-0-0 ACON-SE-30I(Ⅱ)-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 (Ⅱ) RACON-30 (Ⅱ)	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20(①)(Ⅱ)-NP-2-0 ASEL-C-1-30(①)(Ⅱ)-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA-SRGS4R ロボシリンダ シングルガイド付きロッドタイプ 本体幅45mm サーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目 RCA — SRGS4R — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	SRGS4R	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	5：5mm 2.5:2.5mm	20:20mm 〜 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.3G（リード2.5と垂直使用は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(巻末P82)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SRGS4R-I-20-5-①-②-③-④	5	9	2	41	20〜200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRGS4R-I-20-2.5-①-②-③-④	2.5	18	5.5	81	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

(注1) 100mm以上は50mm毎となります。

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20〜50	—
60〜100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで、標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フランジ金具（後）	FLR	→巻末P28	—
フート金具2(右／左側面取付)	FT2 ／ FT4	→巻末P31	—
ガイド取付方向変更	GS2 〜 GS4	→巻末P156	—
原点逆仕様	NM	→巻末P33	—

※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
※ガイド取付方向は必ずどれかの方向を型式にご記入下さい。
※ガイドとフート金具は同じ方向では使用出来ません。（GS2とFT4、GS4とFT2の組合せが使用可能です。GS3はフート金具が使用出来ません。）

アクチュエータ仕様

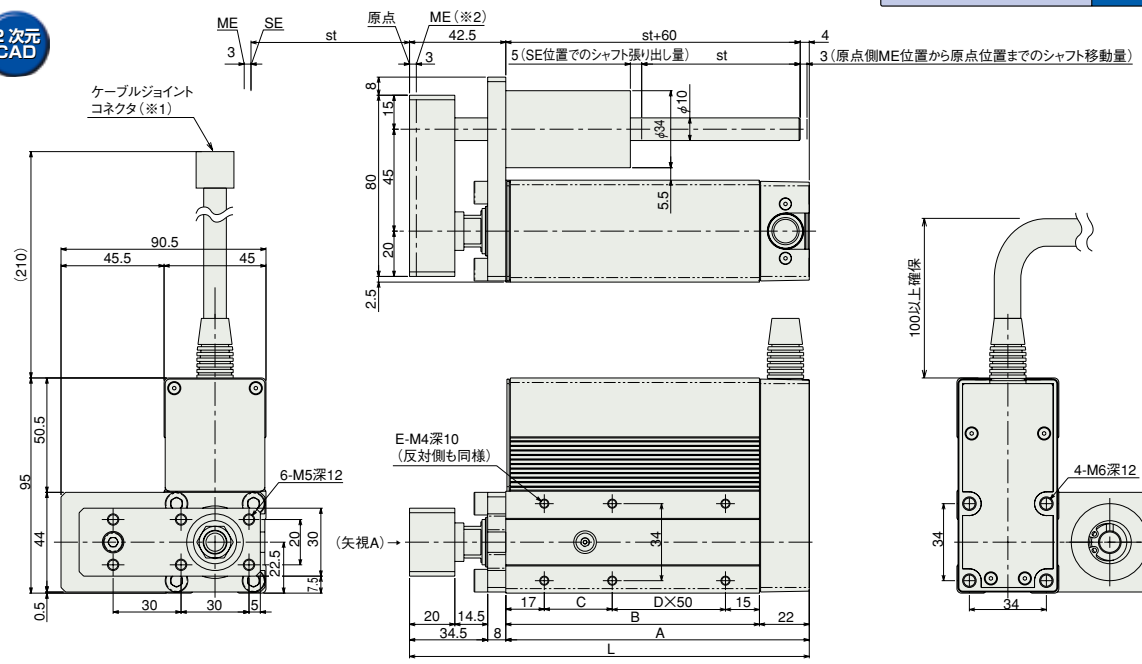
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH以下（結露無きこと）

寸法図

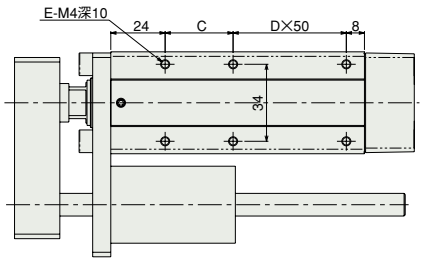
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD



ガイド取付方向（矢視Aの場合）



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
（60st 以下の対応はできません）

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

（※1）モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
（※2）原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量 （ブレーキ付は＋0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	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
質量（kg）	1.15	1.21	1.28	1.35	1.42	1.49	1.56	1.62	1.69	2.03	2.38

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	（標準仕様）定格 1.3A ピーク 4.4A （省電力仕様）定格 1.3A ピーク 2.5A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA-RGD3C ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24V サーボモータ カップリング仕様

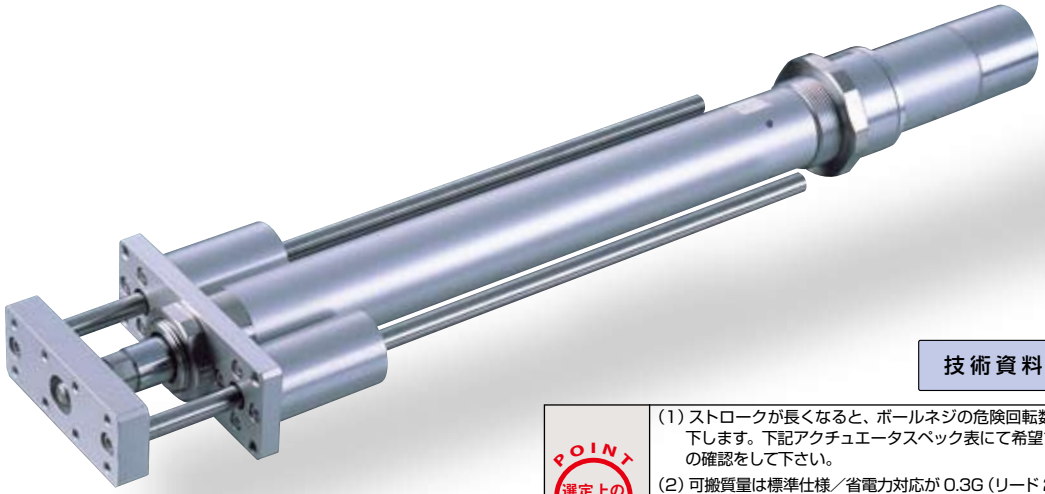
■型式項目 RCA — RGD3C — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	RGD3C	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

高加減速対応 **省電力対応**

(リード 2.5 は除く)



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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下表の数値が上限となります)

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1.2	36.2	50〜200 (50mm毎)
RCA-RGD3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
省電力対応 (※ 3)	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

(※ 1) リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。
(※ 2) 原点確認センサ(HS)は原点逆仕様では使用出来ません。
(※ 3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ8mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

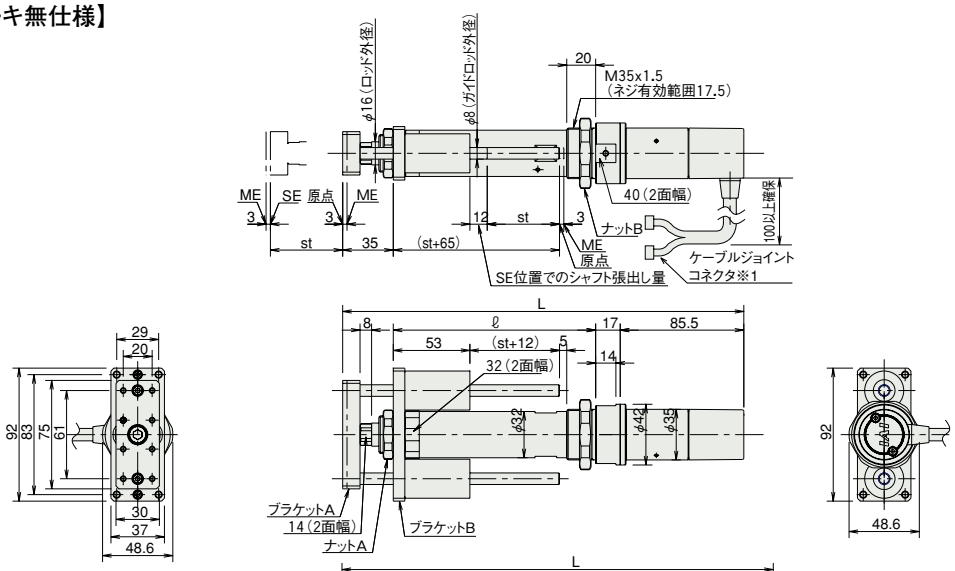
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

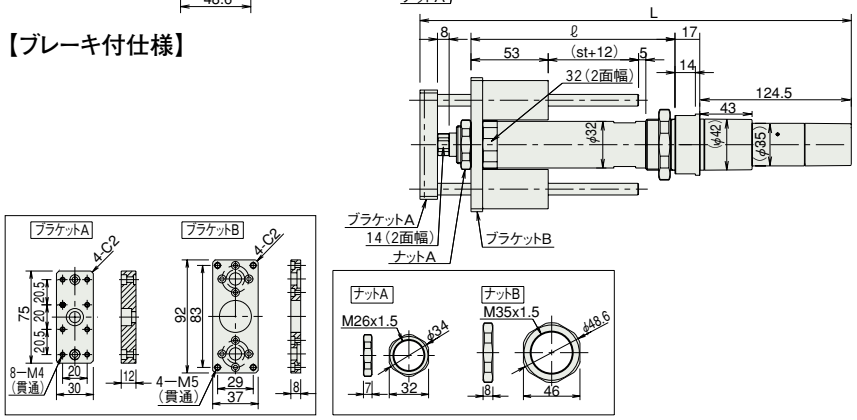
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3C（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.1	1.2	1.4	1.5

RCA-RGD3C（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.3	1.4	1.6	1.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	（標準仕様）定格 1.7A ピーク 5.1A （省電力仕様）定格 1.7A ピーク 3.4A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号（HA/LA）が入ります。

RCA-RGD4C ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 24V サーボモータ カップリング仕様

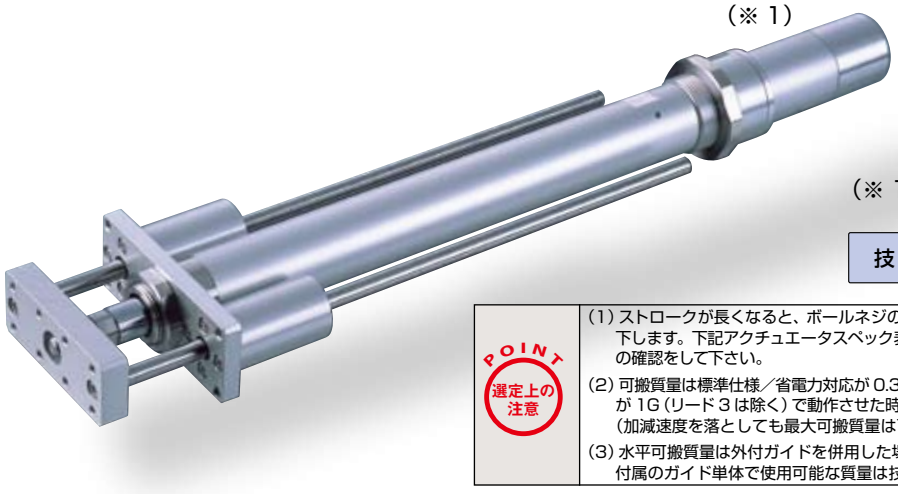
■型式項目 RCA－RGD4C－□－□－□－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	RGD4C	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様は ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

高加減速対応 **省電力対応**

(※1)



(※1) 20W 全機種と 30W リード3は除く

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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下表の数値が上限となります)

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCA-RGD4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※1)	**HA**	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※2)	**HS**	→巻末 P32	—
省電力対応 (※3)	**LA**	→巻末 P32	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	**TRR**	→巻末 P38	—

(※1) 20W全機種と30Wリード3は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

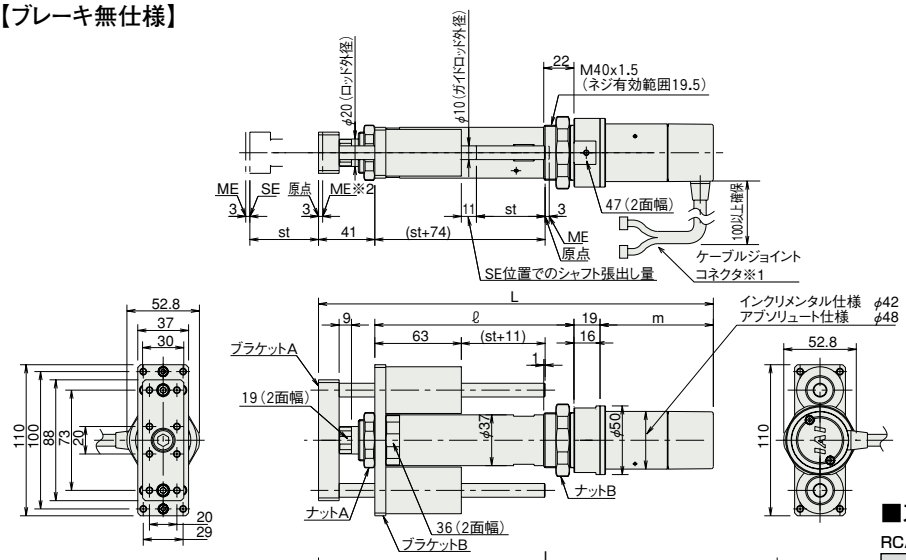
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

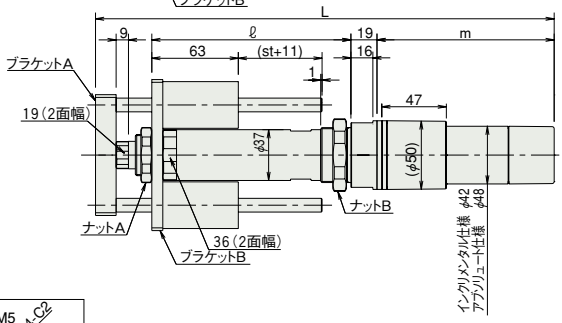
2次元CAD 3次元CAD

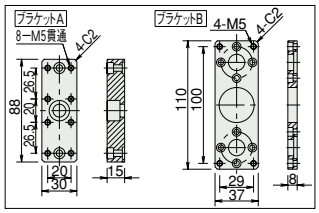
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

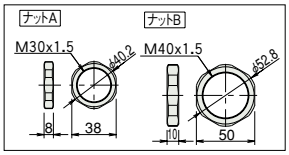
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







■ストロークと寸法・質量

RCA-RGD4C（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
		アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
質量 (kg)			1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCA-RGD4C（ブレーキ付き）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
		アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
		アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
質量 (kg)			2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A 30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0 ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)		(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A 30W 定格 1.3A ピーク 2.2A	–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0 ACON-PO-30I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0 ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ① RACON-30 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※①は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号（HA/LA）が入ります。

RCA-RGD3D

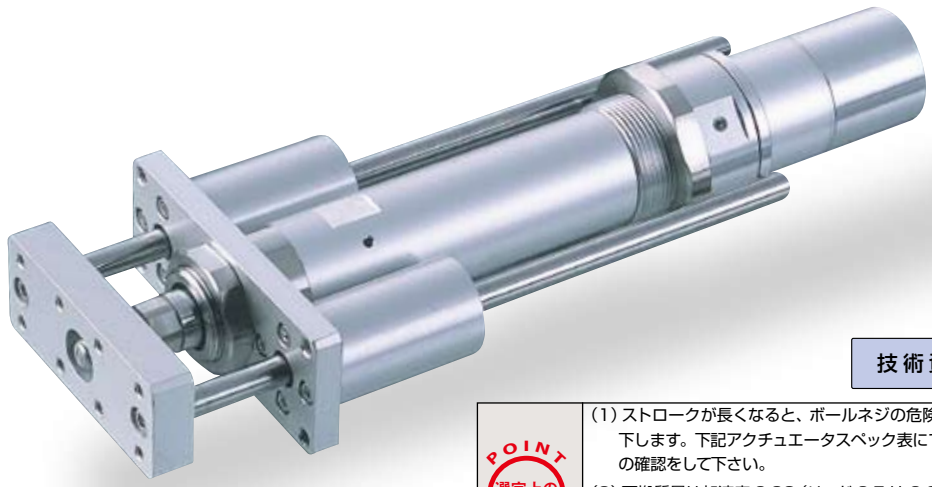
ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24V サーボモータ ビルドイン仕様

■型式項目 RCA ― RGD3D ― I ― 20 ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	RGD3D	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1.2	36.2	50〜200 (50mm毎)
RCA-RGD3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ8mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

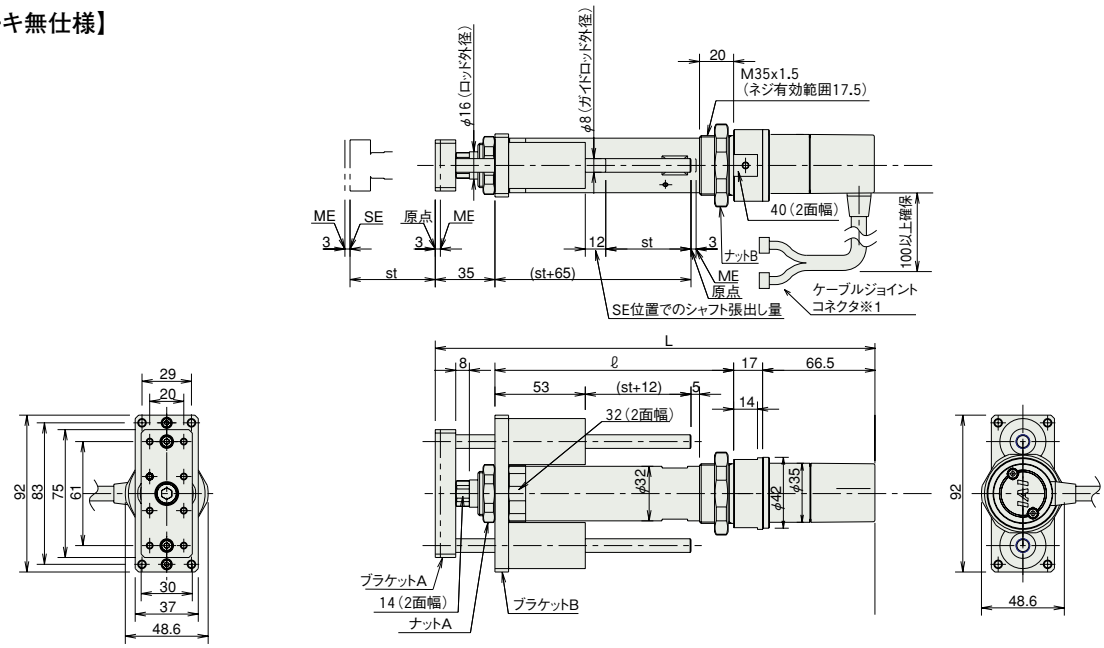
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

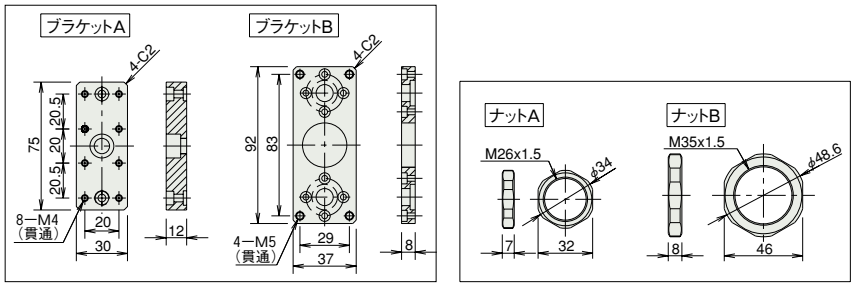
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】





■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3D（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.1	1.2	1.4	1.5

RCA-RGD3D にはブレーキ付きの設定がありません。

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA-RGD4D

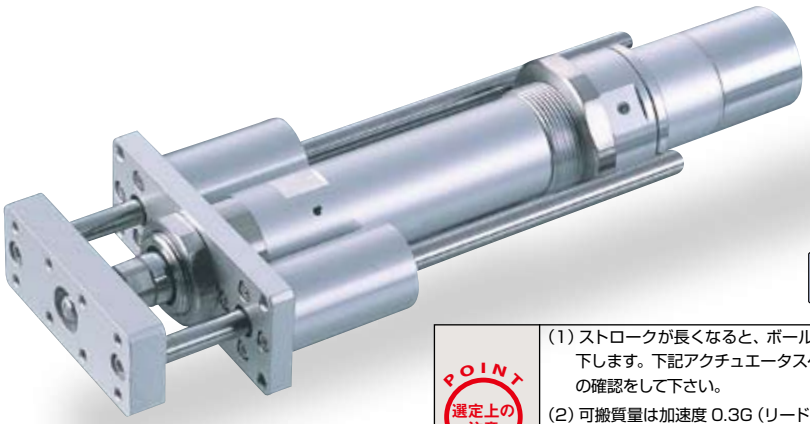
ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 24V サーボモータ ビルドイン仕様

■型式項目 RCA －RGD4D－ □ － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCA-RGD4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末 P32	—
省電力対応	**LA**	→巻末 P32	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	**TRR**	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

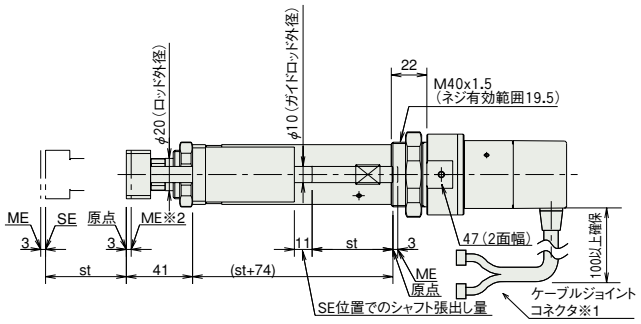
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

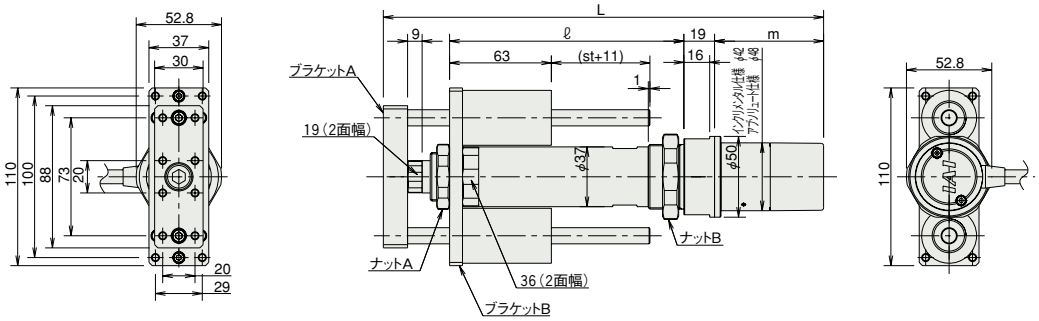
特注対応のご案内 巻末P.9

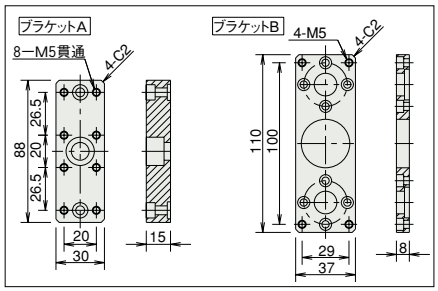
2次元CAD

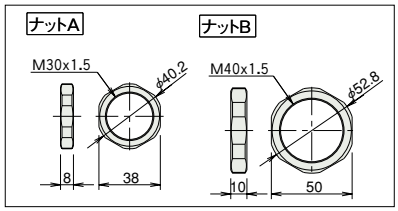
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】









■ストロークと質量

RCA-RGD4D（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
		アブソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	インクリ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
		アブソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	45.5					
		アブソ	58.5					
	30W	インクリ	60.5					
		アブソ	73.5					
質量（kg）			1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

RCA-RGD4D にはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	（標準仕様） 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A 30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20I①-NP-2-0 ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20I①-NP-2-0 ACON-PO-30I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ			（省電力仕様） 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A 30W 定格 1.3A ピーク 2.2A	–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0 ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ① RACON-30 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA-RGD3R ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCA ― RGD3R ― I ― 20 ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCA	RGD3R	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50〜200 (50mm 毎)
RCA-RGD3R-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGD3R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	RP	→巻末 P35	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ 16mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

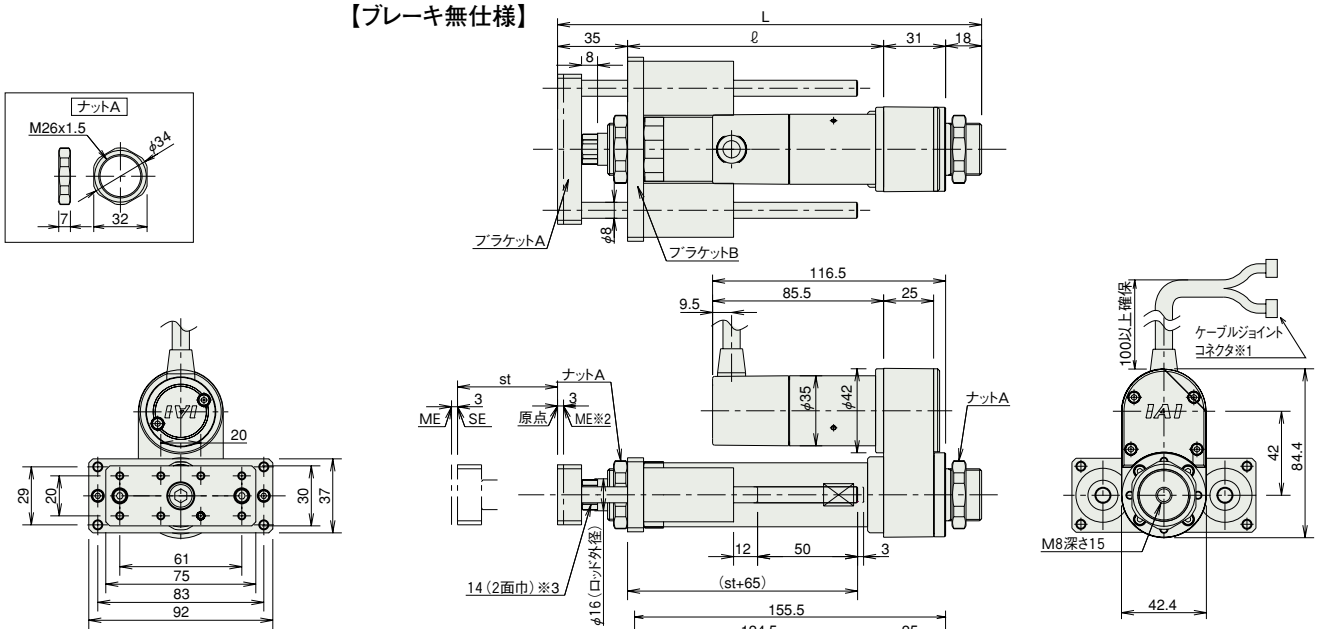
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

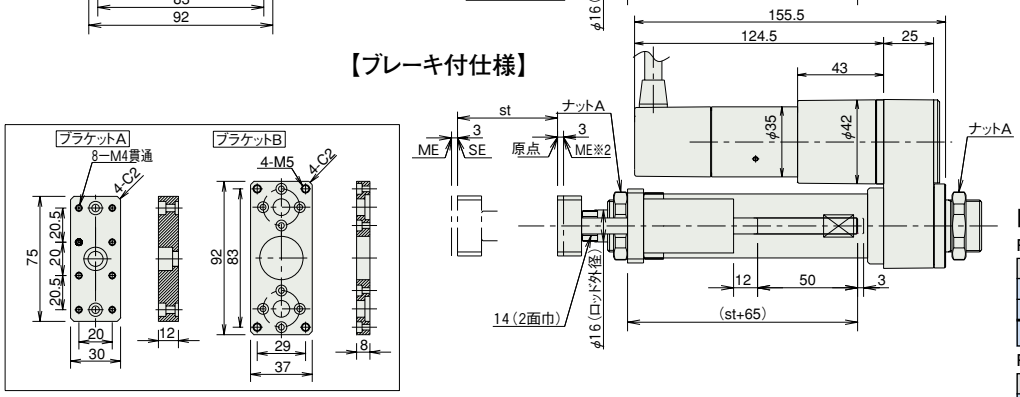
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3R（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	212	262	312	362
ℓ	128	178	228	278
質量（kg）	1.2	1.3	1.5	1.6

RCA-RGD3R（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	212	262	312	362
ℓ	128	178	228	278
質量（kg）	1.4	1.5	1.7	1.8

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SIⅡ-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20SIⅡ-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SIⅡ-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20SIⅡ-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SIⅡ-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SIⅡ-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SIⅡ-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SIⅡ-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S Ⅱ	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SIⅡ-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※Ⅱは省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA-RGD4R ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 24V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCA ― RGD4R ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※アブソリュート仕様は ASEL のみ使用可能です。
簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCA-RGD4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
フランジ金具 (後)	**FLR**	→巻末 P28	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末 P32	—
省電力対応	**LA**	→巻末 P32	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—
クレビス金具	**QR**	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	**RP**	→巻末 P35	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

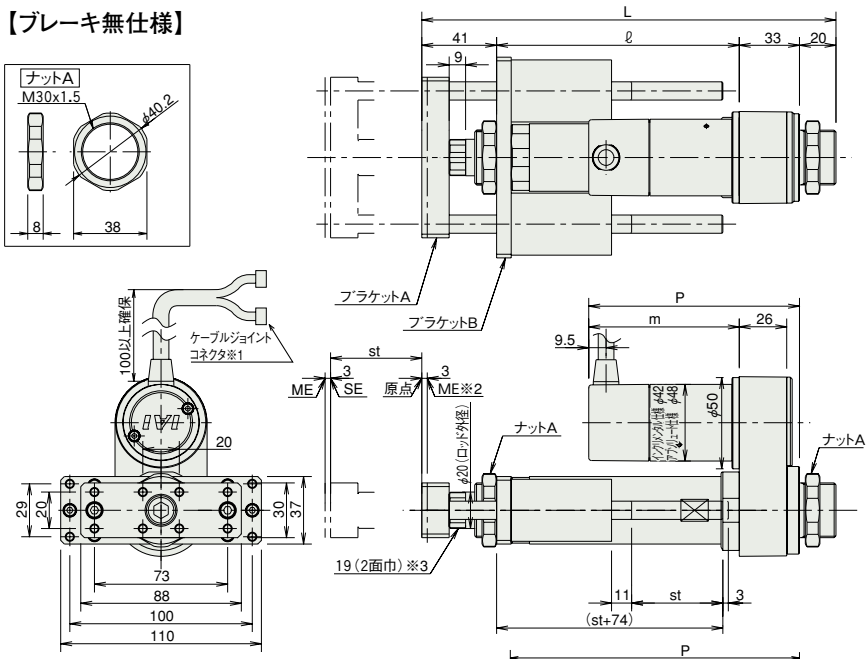
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

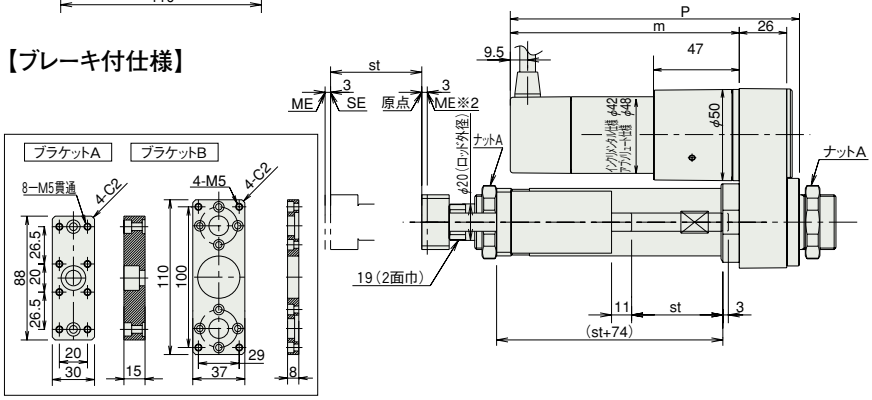
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



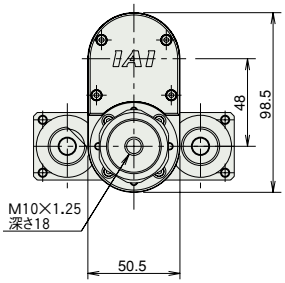
【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4R（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
	30W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
ℓ			133	183	233	283	333	383
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
P	20W	インクリ	100.5					
		アブソ	113.5					
	30W	インクリ	115.5					
		アブソ	128.5					
質量（kg）			1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0



RCA-RGD4R（ブレーキ付き）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
	30W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
ℓ			133	183	233	283	333	383
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
P	20W	インクリ	143.5					
		アブソ	156.5					
	30W	インクリ	158.5					
		アブソ	171.5					
質量（kg）			2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I-NP-2-1 AMEC-C-30I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20I-NP-2-0 ASEP-C-30I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	（標準仕様） 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A 30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I-NP-2-0 ASEP-CW-30I-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I-NP-2-0 ACON-C-30I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ			（省電力仕様） 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A 30W 定格 1.3A ピーク 2.2A	–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I-N-0-0 ACON-SE-30I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 Ⅱ RACON-30 Ⅱ	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①Ⅱ-NP-2-0 ASEL-C-1-30①Ⅱ-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA-SRGD4R ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅45mm サーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目 RCA — SRGD4R — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	5：5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.3G（リード2.5と垂直使用は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(巻末P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SRGD4R-I-20-5-①-②-③-④	5	9	2	41	20～200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRGD4R-I-20-2.5-①-②-③-④	2.5	18	5.5	81	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

(注1) 100mm以上は50mm毎となります。

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20～50	—
60～100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで、標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フランジ金具（後）	FLR	→巻末P28	—
原点逆仕様	NM	→巻末P33	—

※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

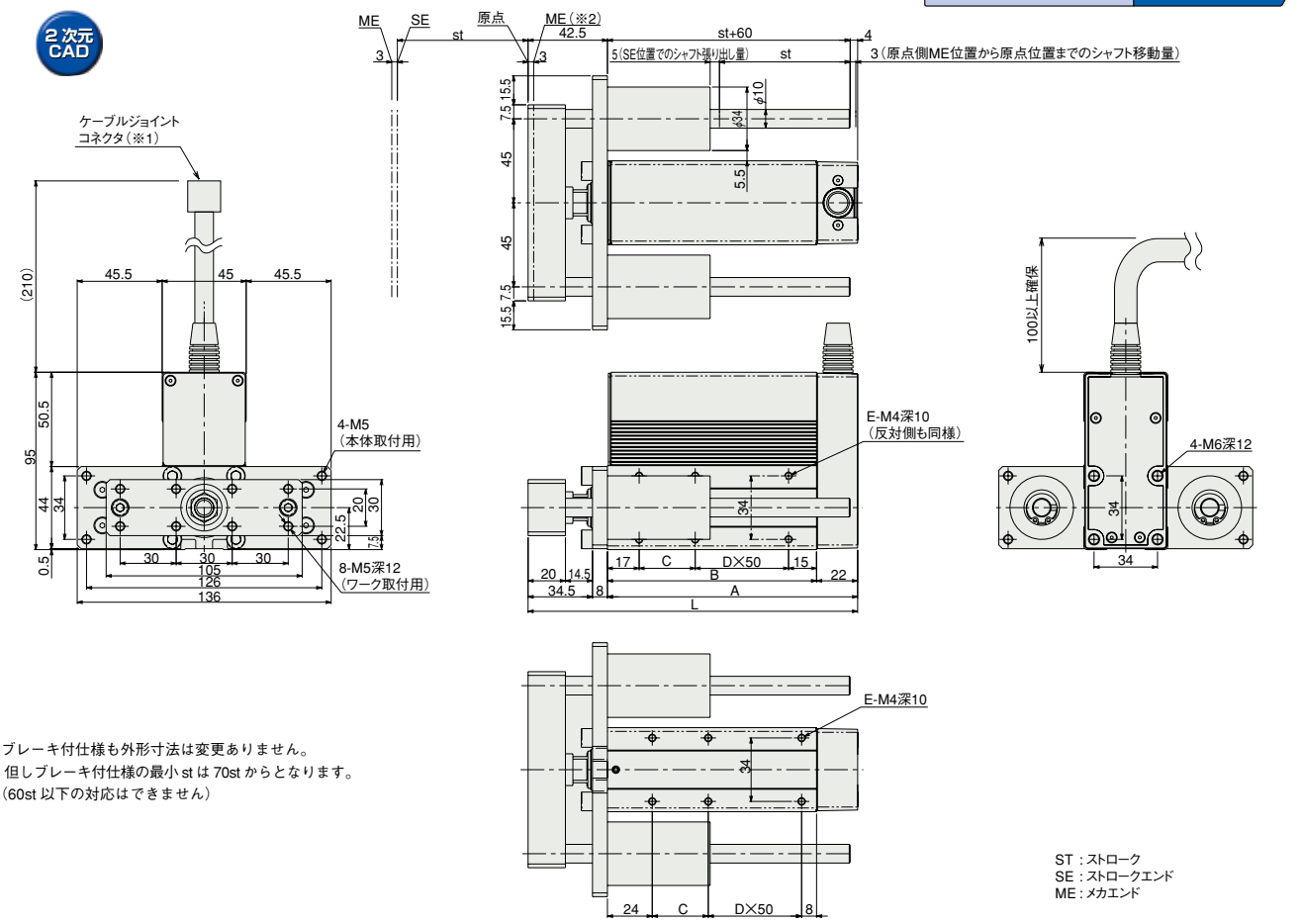
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下（結露無きこと）

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
(60st 以下の対応はできません)

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

(※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
(※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は＋0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	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
質量 (kg)	1.42	1.49	1.56	1.64	1.71	1.79	1.86	1.94	2.01	2.38	2.75

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A ピーク 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A ピーク 2.5A	–	→P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	→P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	→P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCS2-RA4C ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

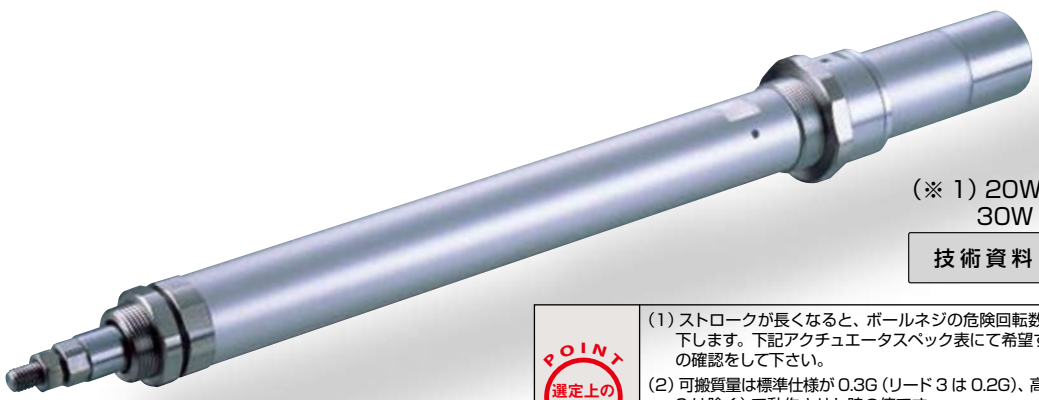
■型式項目 RCS2 — RA4C — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCS2	RA4C	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

高加減速対応

(※1)



(※1) 20W全機種と30Wリード3は除く

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量は標準仕様が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下表の数値が上限となります)

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS2-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCS2-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータW数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フート金具	FT	→巻末P29	—
フランジ金具(前)	FL	→巻末P27	—
フランジ金具(後)	FLR	→巻末P28	—
高加減速対応(※1)	HA	→巻末P32	—
原点確認センサ(※2)	HS	→巻末P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末P33	—
トラニオン金具(前)	TRF	→巻末P38	—
トラニオン金具(後)	TRR	→巻末P38	—

(※1)20W全機種と30Wリード3は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ(HS)は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH以下(結露無きこと)

寸法図

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

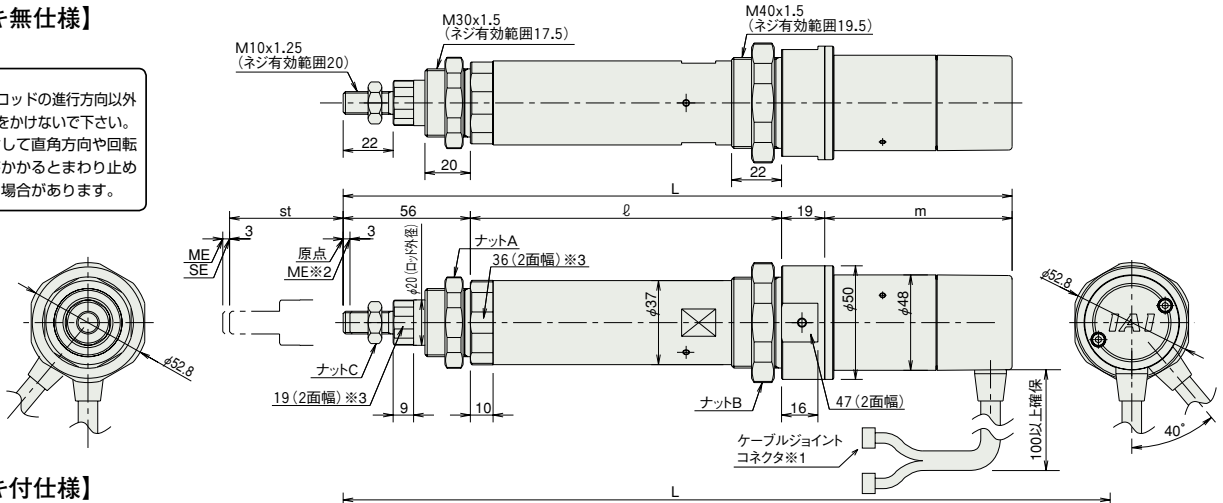
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

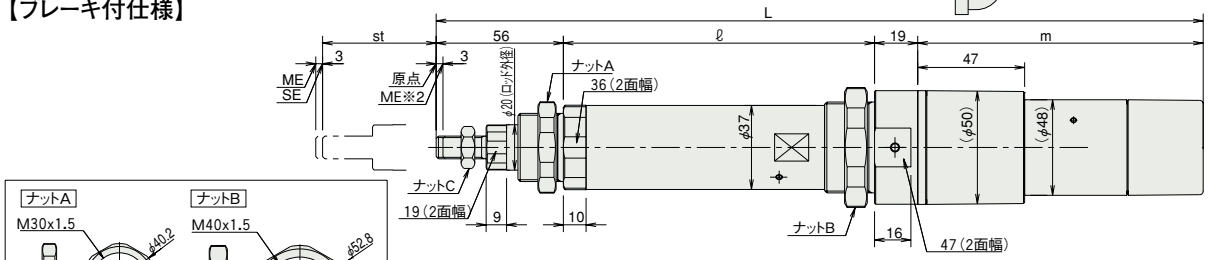
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

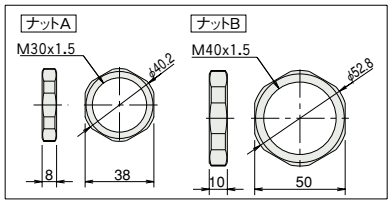
【ブレーキ無仕様】

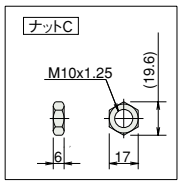
ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4C (ブレーキなし)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
	30W	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量 (kg)		1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8

RCS2-RA4C (ブレーキ付き)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	30W	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量 (kg)		1.3	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-20Ⓘ-NP-2-Ⓘⅲ SCON-C-30DⒾⅡ-NP-2-Ⓘⅲ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(–)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-20Ⓘ-NP-2-Ⓘⅲ SSEL-C-1-30DⒾⅡ-NP-2-Ⓘⅲ	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⓥ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓥ-1-30DⒾⅡ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※Ⓘはエンコーダの種類 (I：インクリ／A：アブソ) が入ります。
※Ⅱは高加減速対応を指定した場合に記号 (HA) が入ります。
※Ⓘⅲは電源電圧の種類 (1：100V ／2：単相 200V) が入ります。
※Ⓥは XSEL のタイプ名 (J ／K ／P ／Q) が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類 (1：100V ／2：単相 200V ／3：三相 200V) が入ります。

RCS2-RA5C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2 — RA5C — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

高加減速対応
(※1)

(※1) 60W全機種と
100Wリード4は除く

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(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下表の数値が上限となります)
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS2-RA5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	2.0	63.8	50〜300 (50mm毎)
RCS2-RA5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	11.5	255.1	
RCS2-RA5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	3.5	105.8	
RCS2-RA5C-①-100-8-②-③-④-⑤		8	30.0	9.0	212.7	
RCS2-RA5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	18.0	424.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50〜250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータW数 60W	インクリメンタル 100W	アブソリュート 60W	アブソリュート 100W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→巻末P25	—
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フランジ	FL	→巻末P27	—
フート金具	FT	→巻末P29	—
高加減速対応(※1)	HA	→巻末P32	—

(※1) 60W全機種と100Wリード4は高加減速対応で使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ30mm
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(結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

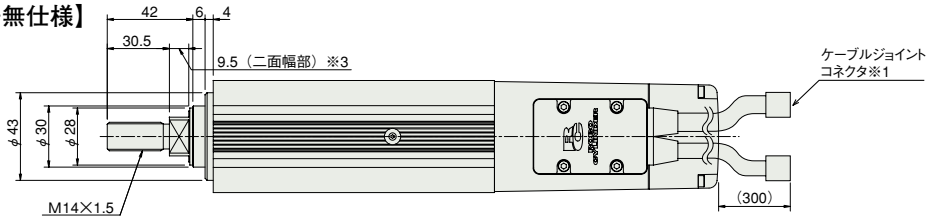
2次元CAD　3次元CAD

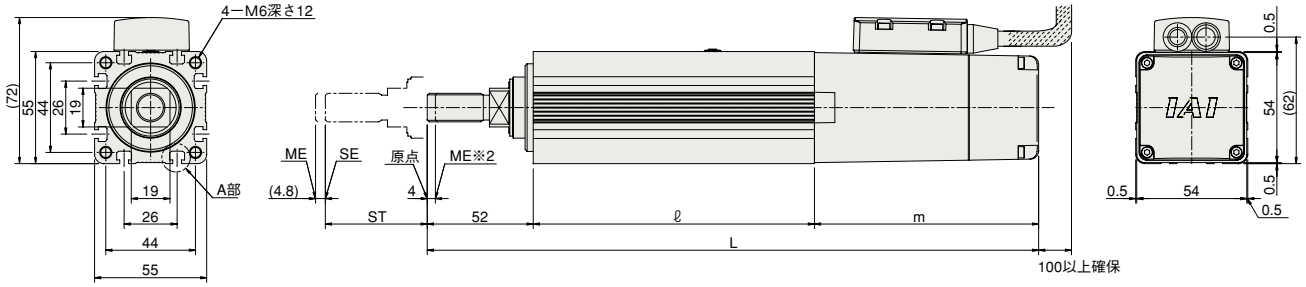
※ RA5C タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　2 面幅の向きは製品によって異なります。

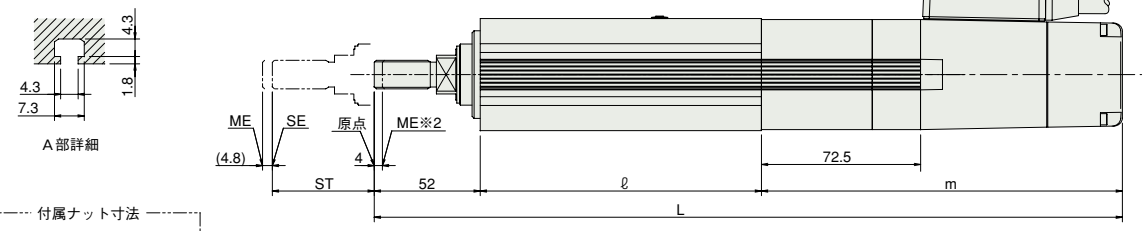
【ブレーキ無仕様】

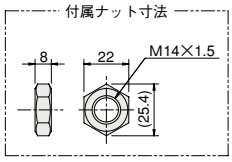
ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。





【ブレーキ付仕様】





■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	282	332	382	432	482	532
	100W	300	350	400	450	500	550
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
質量 (kg)		1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4

RCS2-RA5C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
	100W	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量 (kg)		2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-60Ⓘ-NP-2-Ⓘ SCON-C-100ⒾⒾ-NP-2-Ⓘ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 314VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(−)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60Ⓘ-NP-2-Ⓘ SSEL-C-1-100ⒾⒾ-NP-2-Ⓘ	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⓥ-1-60Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓥ-1-100ⒾⒾ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※Ⓘはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※ⒾⒾは高加減速対応を指定した場合に記号（HA）が入ります。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V ／2：単相 200V）が入ります。
※Ⓥは XSEL のタイプ名（J ／K ／P ／Q）が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類（1：100V ／2：単相 200V ／3：三相 200V）が入ります。

RCS2-RA4D ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 200V サーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 RCS2 ― RA4D ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCS2-RA4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	**FL**	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	**FLR**	→巻末 P28	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	**NJ**	→巻末 P34	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (前)	**TRF**	→巻末 P38	—
トラニオン金具 (後)	**TRR**	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

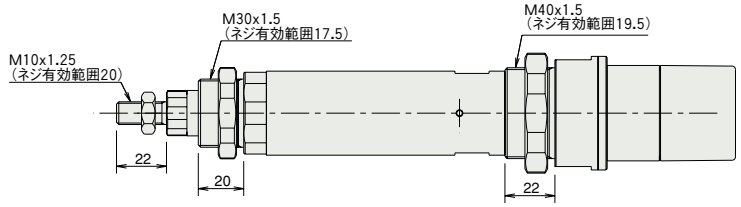
特注対応のご案内 巻末P.9

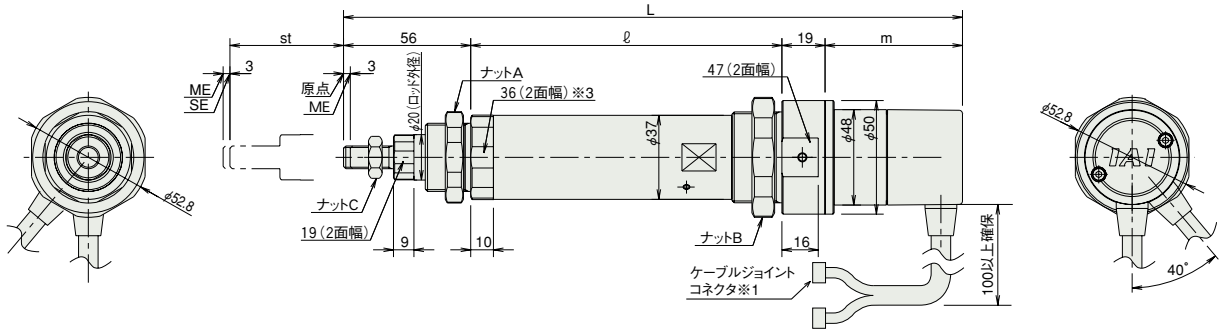
2次元CAD

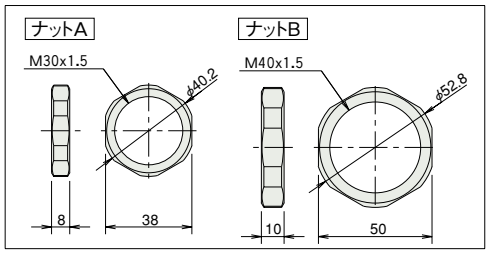
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

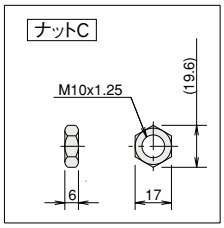
【ブレーキ無仕様】

ご注意
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下さい。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。









■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4D（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	30W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
質量 (kg)		1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCS2-RA4D にはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-C-30DⅠ-NP-2-Ⅱ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(−)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ SSEL-C-1-30DⅠ-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-20Ⅰ-N1-EEE-2-Ⅳ XSEL-Ⅲ-1-30DⅠ-N1-EEE-2-Ⅳ	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※Ⅰはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V ／2：単相 200V）が入ります。
※Ⅲは XSEL のタイプ名（J ／K ／P ／Q）が入ります。
※Ⅳは電源電圧の種類（1：100V ／2：単相 200V ／3：三相 200V）が入ります。

RCS2-SRA7BD ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 75mm 200V サーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目 RCS2 − SRA7BD − I − □ − □ − □ − □ − □ − □ − □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(3) 繰返し位置決め精度、ロストモーションを必要とする場合は、ロッドの回転を規制する必要があります。よってガイド付きタイプを選定するか、お客様にてガイドを追加してください。
(4) 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。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	定格加速度(G)	定格加速時の可搬質量 水平(kg)	定格加速時の可搬質量 垂直(kg)	最大加速度(G)	最大加速時の可搬質量 水平(kg)	最大加速時の可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS2-SRA7BD-I-60-16-①-②-③-④	60	16	0.25	5	2	0.35	2.5	1	63	50〜300 (50mm毎)
RCS2-SRA7BD-I-60-8-①-②-③-④		8	0.15	10	5	0.25	5	2.5	127	
RCS2-SRA7BD-I-60-4-①-②-③-④		4	0.05	20	10	0.15	10	5	254	
RCS2-SRA7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	0.3	10	3.5	0.4	5	1.5	103	
RCS2-SRA7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	0.2	22	9	0.3	10	4.5	207	
RCS2-SRA7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	0.1	40	19.5	0.2	20	9	414	
RCS2-SRA7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	0.3	15	6.5	0.4	7.5	3	157	
RCS2-SRA7BD-I-150-8-①-②-③-④		8	0.2	35	14.5	0.3	17.5	7	314	
RCS2-SRA7BD-I-150-4-①-②-③-④		4	0.1	55	22.5	0.2	27.5	11	628	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 モータ W 数 60W	100W	150W
50	—	—	—
100	—	—	—
150	—	—	—
200	—	—	—
250	—	—	—
300	—	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ～ A3	→巻末 P25	—
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
ロッド先端延長仕様	RE	→巻末 P35	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 12mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ 35mm
ロッド不回転精度	—
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

2次元CAD

※ SRA7BDタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

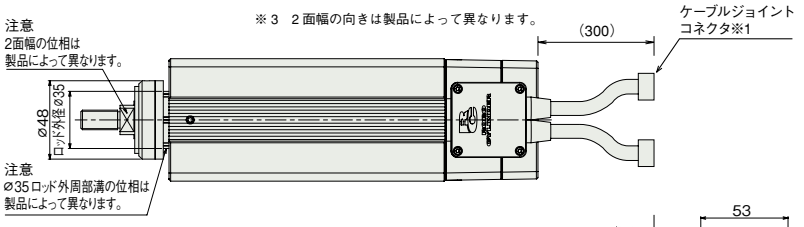
特注対応のご案内 巻末P.9

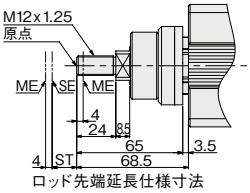
※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

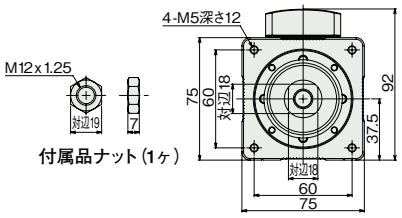
ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

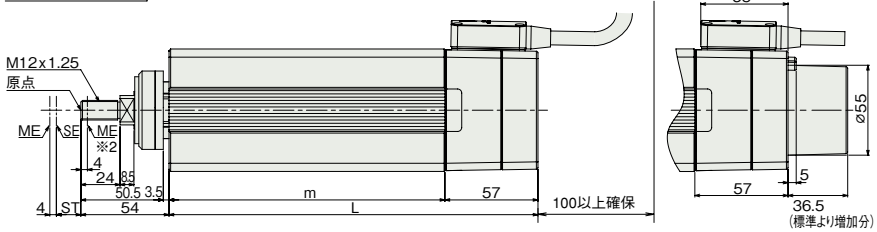




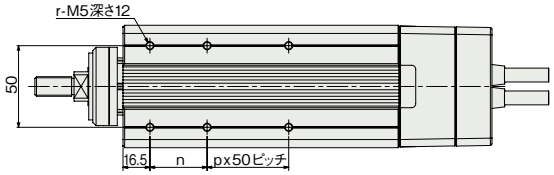
ロッド先端延長仕様寸法



付属品ナット（1ヶ）



ブレーキ付の場合
※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。



ご注意
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下さい。
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。

ご注意
前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
防塵・防滴仕様については別途ご要望下さい。

■ストロークと質量

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
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n		25	35	35	35	35	35
p		0	0	1	2	3	4
r		4	4	6	8	10	12
質量 (kg)	60W	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	100W	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	150W	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-①I-NP-2-Ⅱ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 408VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(–)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-①I-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-①I-N1-EEE-2-Ⅳ	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

ご注意 XSEL-P／Qタイプコントローラの5軸／6軸にはSRA7BDタイプは接続できませんのでご注意下さい。

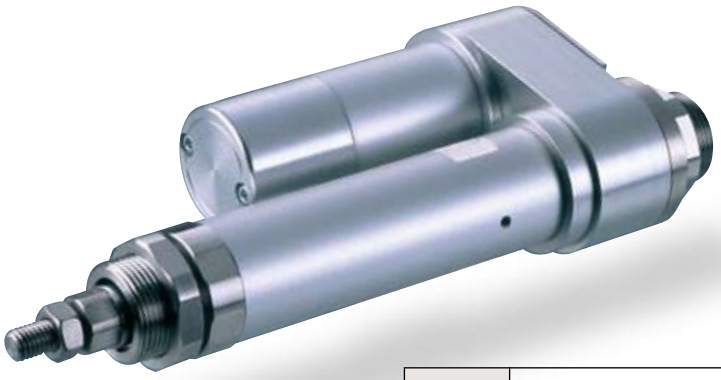
※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はモータ W 数（60／100／150）が入ります。
※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V）が入ります。
※Ⅲは XSEL のタイプ名（J ／ K ／ P ／ Q）が入ります。
※Ⅳは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V ／ 3：三相 200V）が入ります。

RCS2-RA4R ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 200V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCS2 — RA4R — □ — □ - □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCS2-RA4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	RP	→巻末 P35	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	± 1.0 度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

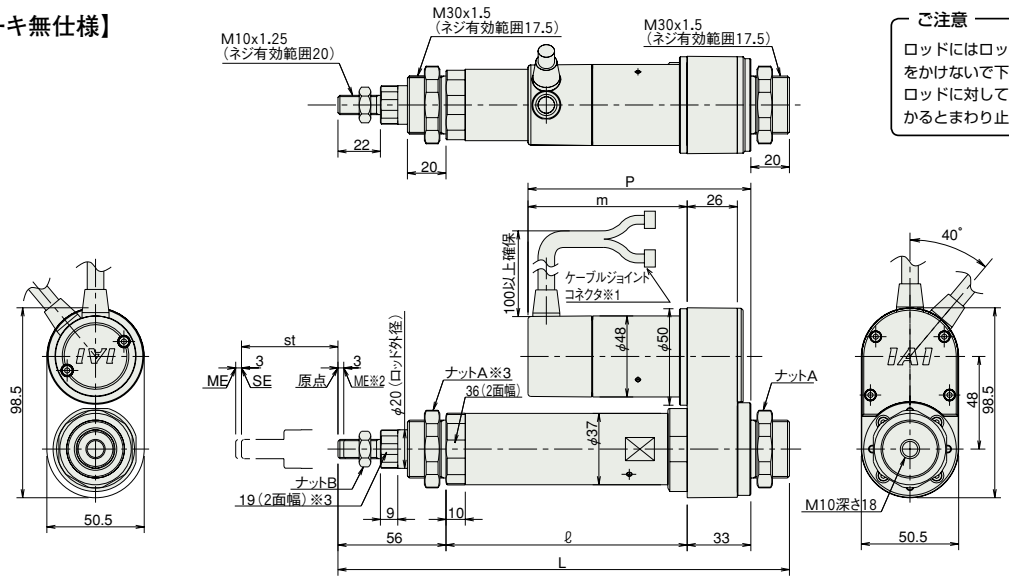
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

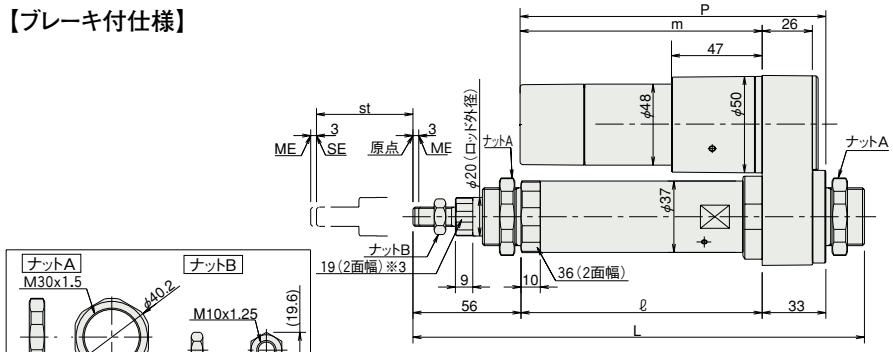
【ブレーキ無仕様】

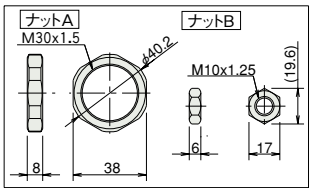


ご注意

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下さい。
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。

【ブレーキ付仕様】





■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4R (ブレーキなし)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	234	284	334	384	434	484
	30W	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
P	20W	113.5					
	30W	128.5					
質量 (kg)		1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0

RCS2-RA4R (ブレーキ付き)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	234	284	334	384	434	484
	30W	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
P	20W	156.5					
	30W	171.5					
質量 (kg)		1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-C-30DⅠ-NP-2-Ⅱ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(−)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ SSEL-C-1-30DⅠ-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-20Ⅰ-N1-EEE-2-Ⅳ XSEL-Ⅲ-1-30DⅠ-N1-EEE-2-Ⅳ	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

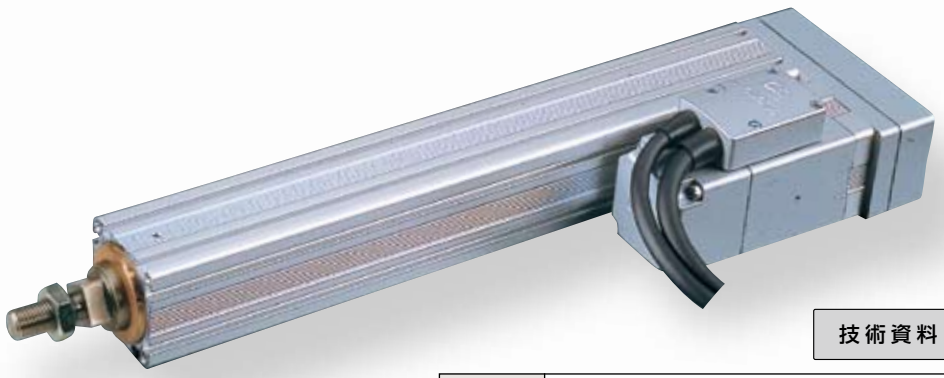
※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※Ⅰはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V）が入ります。
※Ⅲは XSEL のタイプ名（J ／ K ／ P ／ Q）が入ります。
※Ⅳは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V ／ 3：三相 200V）が入ります。

RCS2-RA5R ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCS2 — RA5R — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCS2	RA5R	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS2-RA5R-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	2.0	63.8	50〜300 (50mm毎)
RCS2-RA5R-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5R-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	11.5	255.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→巻末P25	—
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フランジ	FL	→巻末P27	—
フート金具	FT	→巻末P29	—
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→巻末P33	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ30mm
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(結露無きこと)

寸法図

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

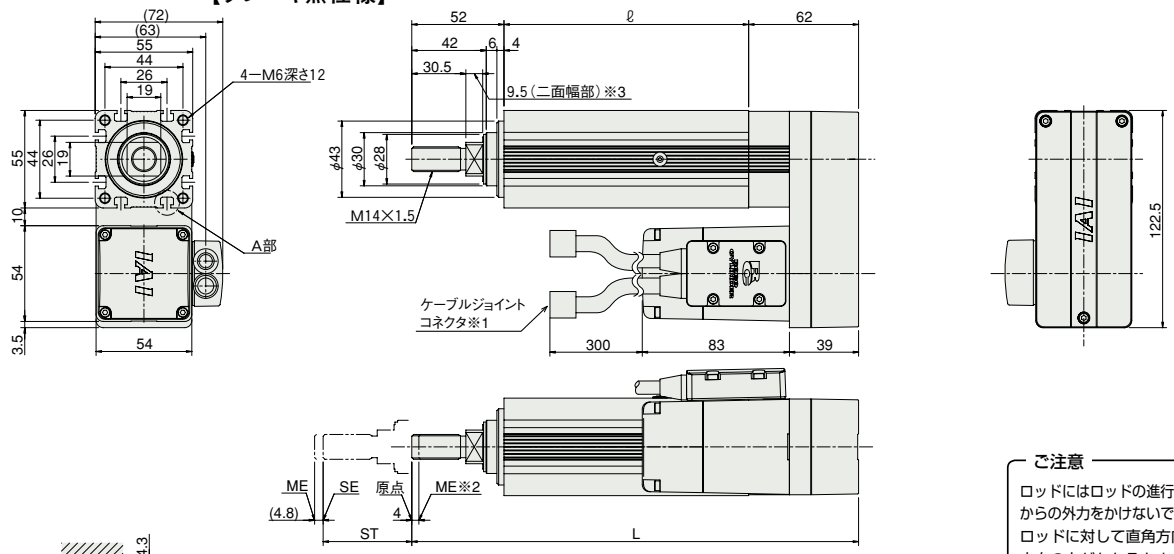
特注対応のご案内 巻末P.9

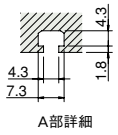
2次元CAD

※ RA5R タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2 面幅の向きは製品によって異なります。

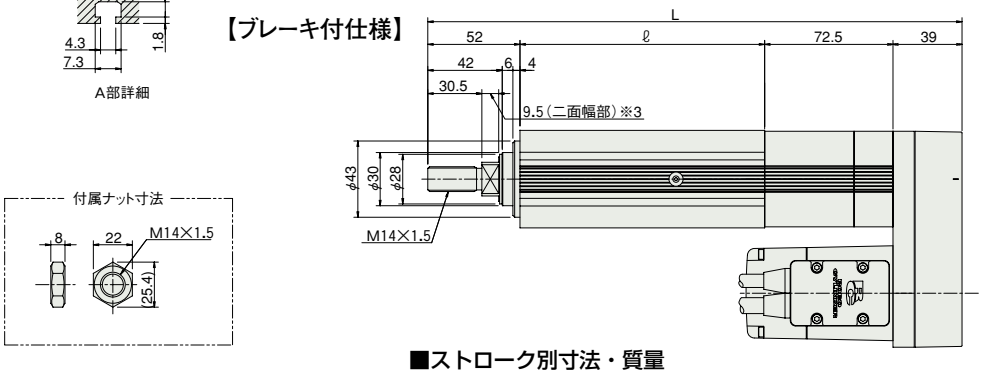
【ブレーキ無仕様】





A部詳細

【ブレーキ付仕様】



ご注意

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下さい。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。

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5R（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	252	302	352	402	452	502
ℓ	138	188	238	288	338	388
質量（kg）	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8

RCS2-RA5R（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5
ℓ	138	188	238	288	338	388
質量（kg）	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-60①-NP-2-Ⅱ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V（XSEL-P/Q のみ）	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(−)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-60①-N1-EEE-2-Ⅳ	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

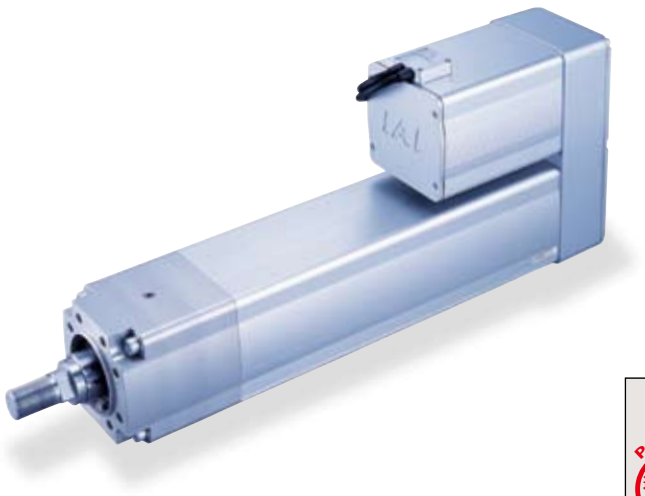
※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V）が入ります。
※Ⅲは XSEL のタイプ名（J ／ K ／ P ／ Q）が入ります。
※Ⅳは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V ／ 3：三相 200V）が入ります。

RCS2-RA13R ロボシリンダ 超高推力ロッドタイプ 本体幅 130mm 200V サーボモータ モータ折り返し仕様

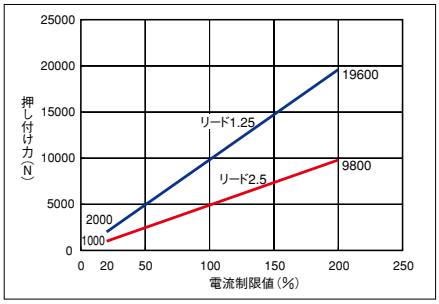
■型式項目 RCS2 — RA13R — □ — 750 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCS2	RA13R	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	750:サーボモータ 750W	2.5:2.5mm 1.25:1.25mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mm 毎設定)	T2:SCON	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 ※モータ折返し方向、ケーブル取出位置は、必ずいずれかの記号をご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



■押し付け力と電流制限値の相関図



注意：
- ●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。
- ●電流制限値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。
- ●押付け動作時の移動速度は 10 mm／s 固定となります。
  グラフは 10 mm／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。
- ●動作条件によっては、モータの温度上昇により押付け力が低下する場合があります

技術資料 巻末 P.5

POINT 選定上の注意

(1) 押し付け動作を行なう場合、設定した押し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を考慮した連続運転推力が、定格推力より小さい必要があります。
詳細は選定資料（→巻末 P71）をご参照ください。
(2) 可搬質量はリード 2.5 が加速度 0.02G、リード 1.25 が加速度 0.01G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(4) ブレーキ付（オプション）の場合は、本体とコントローラ以外にブレーキボックス（付属品 P248 参照）が必要になります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大加速度 (G)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	連続押付力 (N)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA13R-①-750-2.5-②-T2-③-④	750	2.5	0.02	400	200	5106	3567	9800	50〜200 (50mm毎)
RCS2-RA13R-①-750-1.25-②-T2-③-④		1.25	0.01	500	300	10211	7141	19600	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

■ストローク と最高速度

リード (mm) \ ストローク (mm)	50	100	150	200
2.5	85	120	125	
1.25	62			

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル 1t タイプ (リード 2.5)	インクリメンタル 2t タイプ (リード 1.25)	アブソリュート 1t タイプ (リード 2.5)	アブソリュート 2t タイプ (リード 1.25)
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ（ブレーキボックス付）	B	→ P248	—
ブレーキ（ブレーキボックス無）	BN	→ P248	—
モータ上側折り返し	MT1／MT2／MT3	→ P248	—
モータ右側折り返し	MR1／MR2	→ P248	—
モータ左側折り返し	ML1／ML3	→ P248	—
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 32mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.01mm
バックラッシ	0.2mm 以下
ロッド径	φ 50mm (ボールスプライン)
ロッド許容負荷モーメント	120N・m
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
押し付け動作寿命	1000 万回 (※ 1)

(※ 1)押し付け回数は最大押し付け力・押し付け移動量 1mm で動作させた場合です。

寸法図

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

2次元CAD

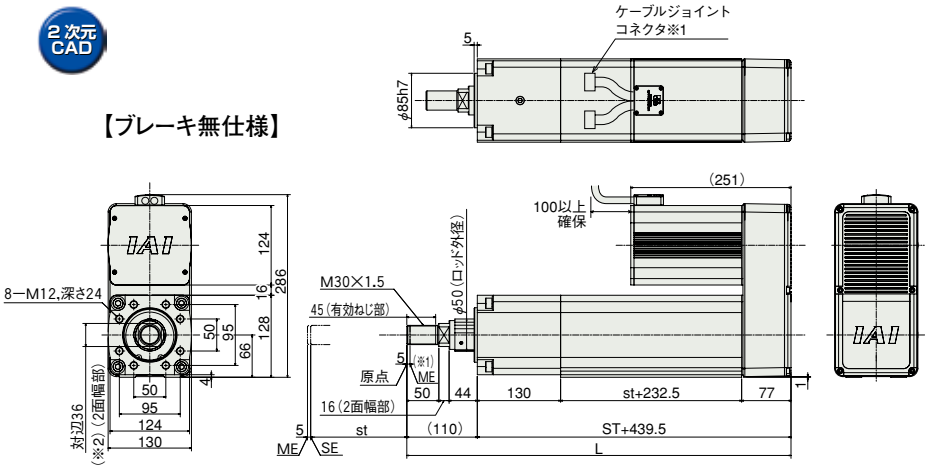
特注対応のご案内 巻末P.9

※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 P39 をご参照ください。
※2. 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
※3. 2面幅の向きは製品によって異なります。

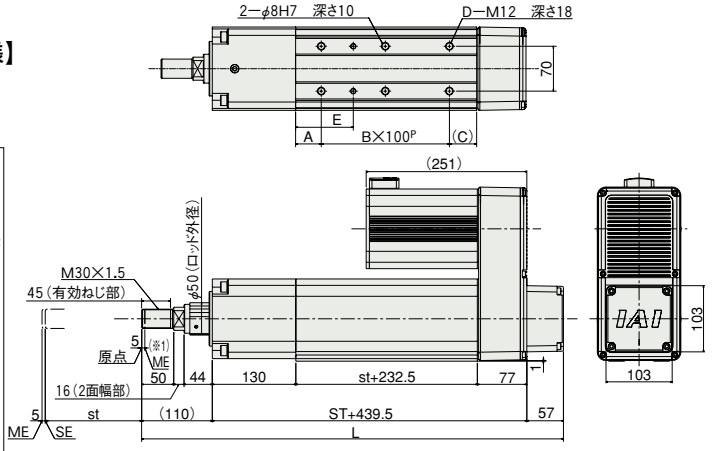
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ご注意
ブレーキ付仕様(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。
ブレーキ付仕様のアクチュエータ本体だけ手配したい場合は、オプション型式-BNをご選択下さい。

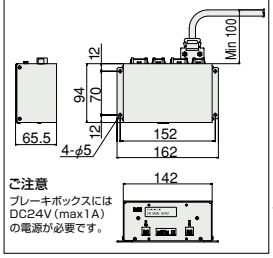
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



ブレーキボックス（付属品）
（ブレーキ付仕様付属品）
単品型式：RCB-110-RA13-0



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA13R（ブレーキなし）

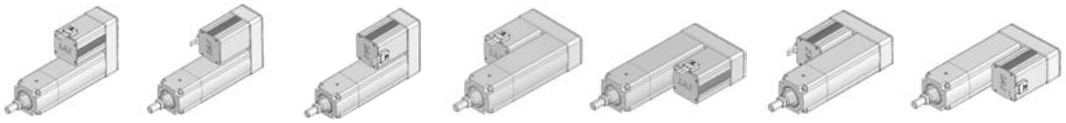
ストローク	50	100	150	200
L	599.5	649.5	699.5	749.5
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8
E	90	115	90	115
質量（kg）	33	34	35	36

RCS2-RA13R（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	656.5	706.5	756.5	806.5
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8
E	90	115	90	115
質量（kg）	35	36	37	38

モータ折返し方向／ケーブル取出位置（オプション）

ご注意
モータ折返し方向／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下さい。



オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モータ折返し方向	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

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-750①-NP-2-2	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 200V	最大 1569VA ※1軸仕様 750W 動作の場合	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(–)				

※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。

RCS2-RGS4C ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 200V サーボモータ カップリング仕様

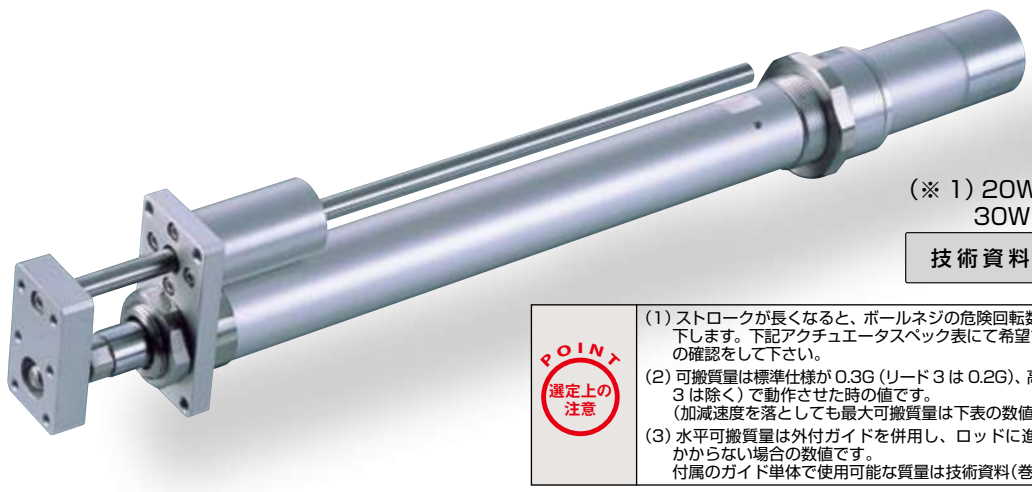
■型式項目 RCS2 ー RGS4C ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

高加減速対応

(※1)



(※1) 20W 全機種と
30W リード3は除く

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 可搬質量は標準仕様が 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下表の数値が上限となります)
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P81)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGS4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCS2-RGS4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータW数 20W	インクリメンタル モータW数 30W	アブソリュート モータW数 20W	アブソリュート モータW数 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※2)	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

(※1) 20W 全機種と 30W リード3は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

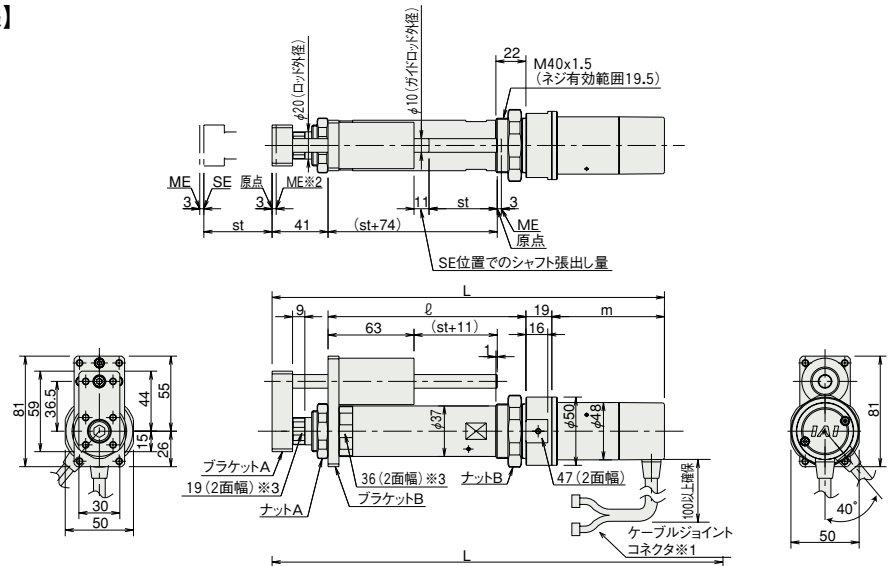
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

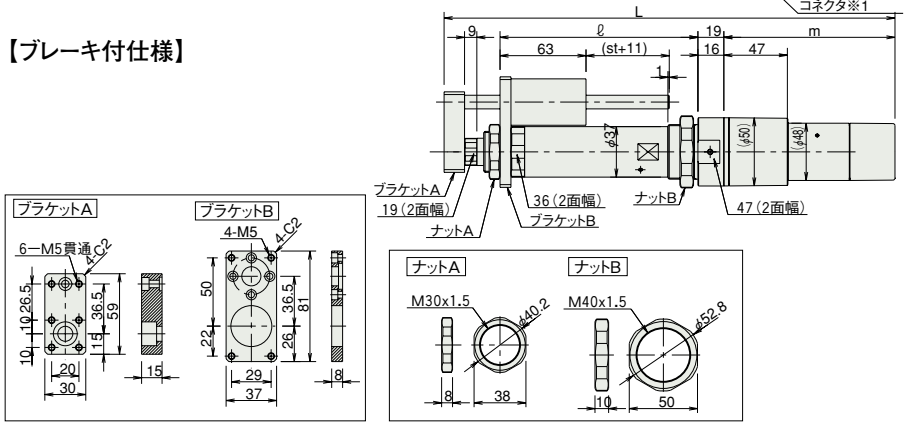
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量（kg）		1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCS2-RGS4C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量（kg）		1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-20Ⓘ-NP-2-ⒾⅢ SCON-C-30DⒾⅡ-NP-2-ⒾⅢ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V（XSEL-P/Q のみ）	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(−)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-20Ⓘ-NP-2-ⒾⅢ SSEL-C-1-30DⒾⅡ-NP-2-ⒾⅢ	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-ⓋⅣ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-ⓋⅣ-1-30DⒾⅡ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※Ⓘはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは高加減速対応を指定した場合に記号（HA）が入ります。
※Ⅲは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V）が入ります。
※Ⅳは XSEL のタイプ名（J ／ K ／ P ／ Q）が入ります。
※Ⅴは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V ／ 3：三相 200V）が入ります。

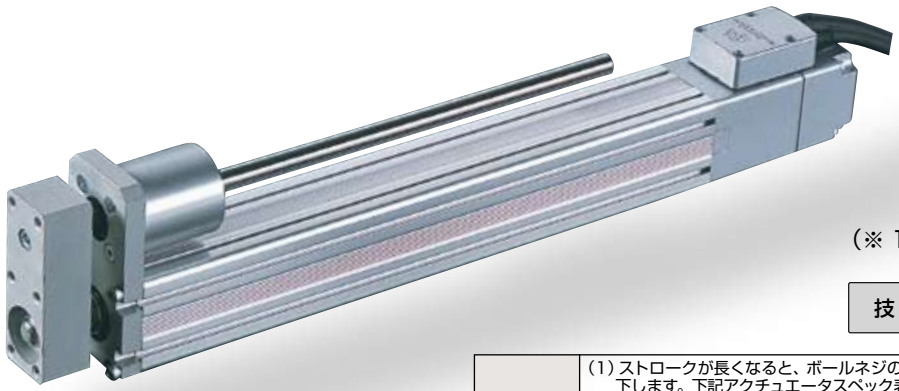
RCS2-RGS5C

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2 ー RGS5C ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



高加減速対応
(※1)

(※1) 60W全機種と
100Wリード4は除く

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(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下表の数値が上限となります)
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末P82)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS2-RGS5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	1.3	63.8	50〜300 (50mm毎)
RCS2-RGS5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGS5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGS5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGS5C-①-100-8-②-③-④-⑤		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGS5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	17.3	424.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータW数 60W	インクリメンタル 100W	アブソリュート 60W	アブソリュート 100W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→巻末P25	—
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フート金具	FT	→巻末P29	—
ガイド取付方向変更	GS2〜GS4	→P252	—
高加減速対応(※1)	HA	→巻末P32	—

(※1) 60W全機種と100Wリード4は高加減速対応で使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ12mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ30mm
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(結露無きこと)

寸法図

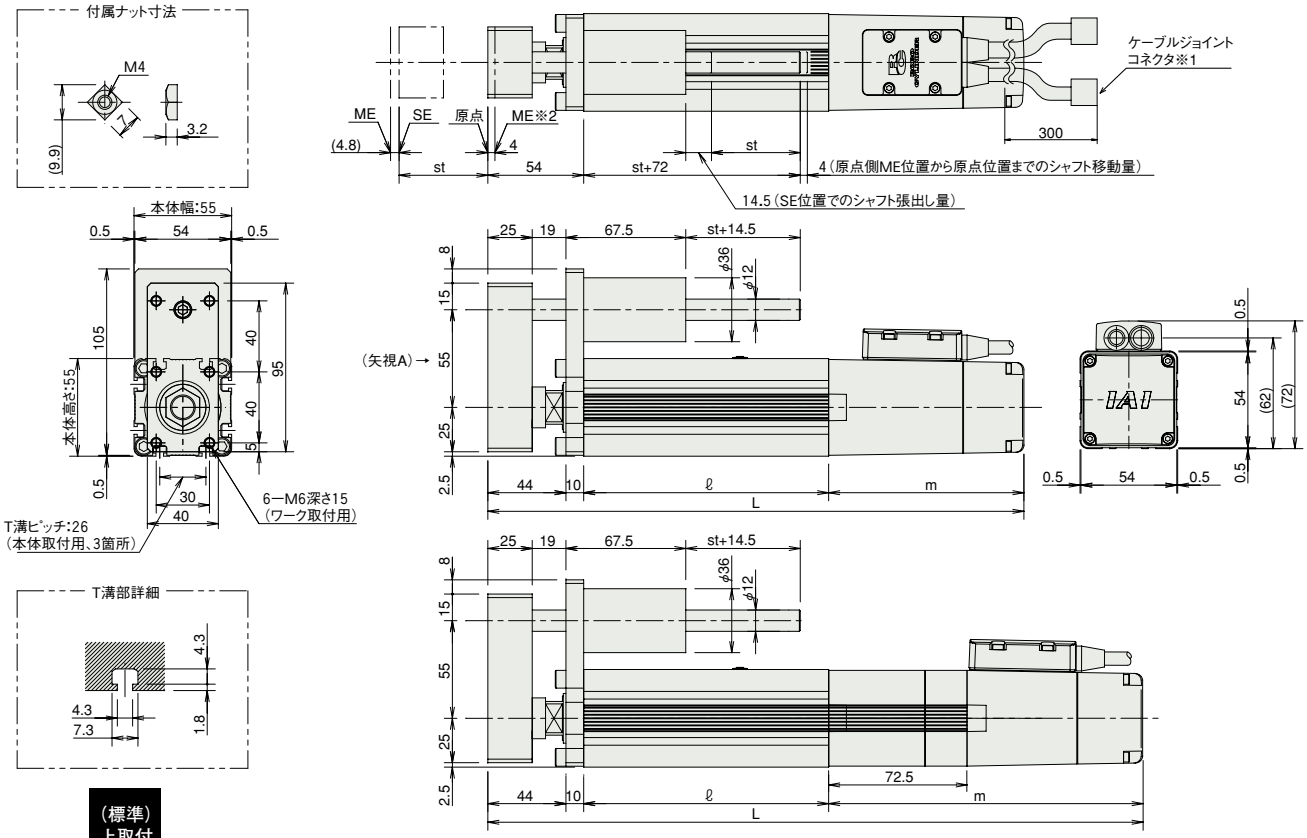
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

※RGS5Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド



（標準）上取付
GS4 左取付
本体
GS2 右取付
GS3 下取付

ガイド取付方向（矢視Aの場合）

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS5C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	284	334	384	434	484	534
	100W	302	352	402	452	502	552
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
質量（kg）		2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3

RCS2-RGS5C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量（kg）		2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-60Ⅰ-NP-2-Ⅲ SCON-C-100ⅠⅡ-NP-2-Ⅲ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V（XSEL-P/Q のみ）	最大 314VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(–)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60Ⅰ-NP-2-Ⅲ SSEL-C-1-100ⅠⅡ-NP-2-Ⅲ	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅴ-1-60Ⅰ-N1-EEE-2-Ⅴ XSEL-Ⅴ-1-100ⅠⅡ-N1-EEE-2-Ⅴ	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※Ⅰはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは高加減速対応を指定した場合に記号（HA）が入ります。
※Ⅲは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V）が入ります。
※Ⅳは XSEL のタイプ名（J ／ K ／ P ／ Q）が入ります。
※Ⅴは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V ／ 3：三相 200V）が入ります。

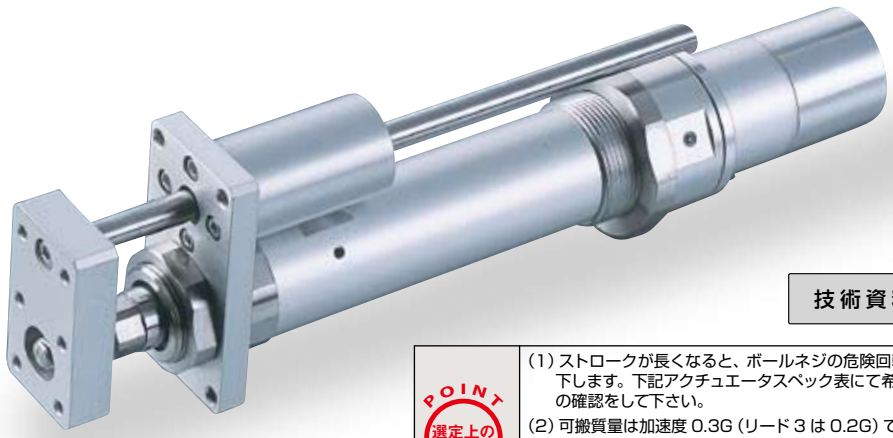
RCS2-RGS4D

ロボシリンダ　シングルガイド付ロッドタイプ　本体径φ37mm　200V サーボモータ　ビルドイン仕様

■型式項目　RCS2 － RGS4D － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料　巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P82)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGS4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCS2-RGS4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明　①エンコーダ種類　②ストローク　③適応コントローラ　④ケーブル長　⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

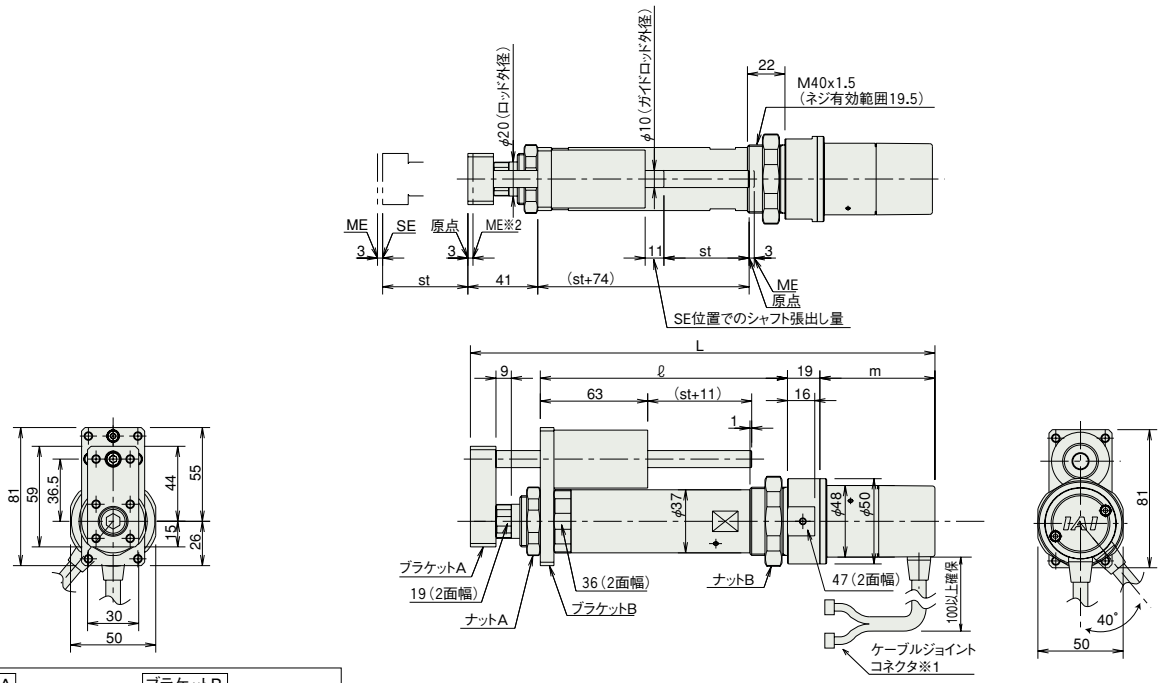
寸法図

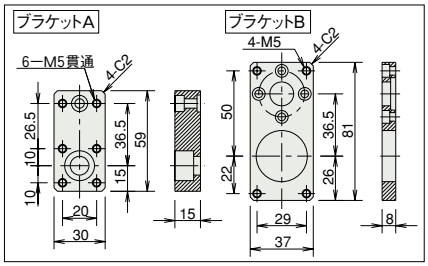
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

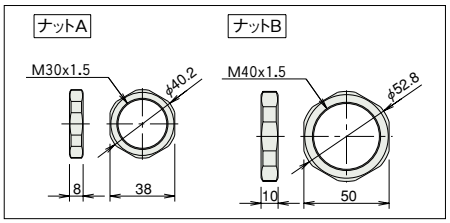
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド







■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4D（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
質量（kg）		1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3

RCS2-RGS4D にはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-C-30DⅠ-NP-2-Ⅱ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V（XSEL-P/Q のみ）	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(−)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ SSEL-C-1-30DⅠ-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-20Ⅰ-N1-EEE-2-Ⅳ XSEL-Ⅲ-1-30DⅠ-N1-EEE-2-Ⅳ	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※Ⅰはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V）が入ります。
※Ⅲは XSEL のタイプ名（J ／ K ／ P ／ Q）が入ります。
※Ⅳは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V ／ 3：三相 200V）が入ります。

RCS2-SRGS7BD

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目 RCS2 ー SRGS7BD ー I ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末P82)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	定格加速度(G)	定格加速時の可搬質量 水平(kg)	定格加速時の可搬質量 垂直(kg)	最大加速度(G)	最大加速時の可搬質量 水平(kg)	最大加速時の可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS2-SRGS7BD-I-60-16-①-②-③-④	60	16	0.25	5	1.5	0.35	2.5	0.5	63	50〜300 (50mm毎)
RCS2-SRGS7BD-I-60-8-①-②-③-④		8	0.15	10	4.5	0.25	5	2	127	
RCS2-SRGS7BD-I-60-4-①-②-③-④		4	0.05	20	9.5	0.15	10	4.5	254	
RCS2-SRGS7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	0.3	10	3	0.4	5	1	103	
RCS2-SRGS7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	0.2	22	8.5	0.3	10	4	207	
RCS2-SRGS7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	0.1	40	19	0.2	20	8.5	414	
RCS2-SRGS7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	0.3	15	6	0.4	7.5	2.5	157	
RCS2-SRGS7BD-I-150-8-①-②-③-④		8	0.2	35	14	0.3	17.5	6.5	314	
RCS2-SRGS7BD-I-150-4-①-②-③-④		4	0.1	55	22	0.2	27.5	10.5	628	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜300 (50mm毎)
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 モータW数 60W	100W	150W
50	—	—	—
100	—	—	—
150	—	—	—
200	—	—	—
250	—	—	—
300	—	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 〜 A3	→巻末P25	—
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フート金具	FT	→巻末P29	—
ガイド取付方向変更	GS2 〜 GS4	→ P256	—
ロッド先端延長仕様	RE	→巻末P35	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ16mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ35mm
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(結露無きこと)

寸法図

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

2次元CAD

※SRGS7BD タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

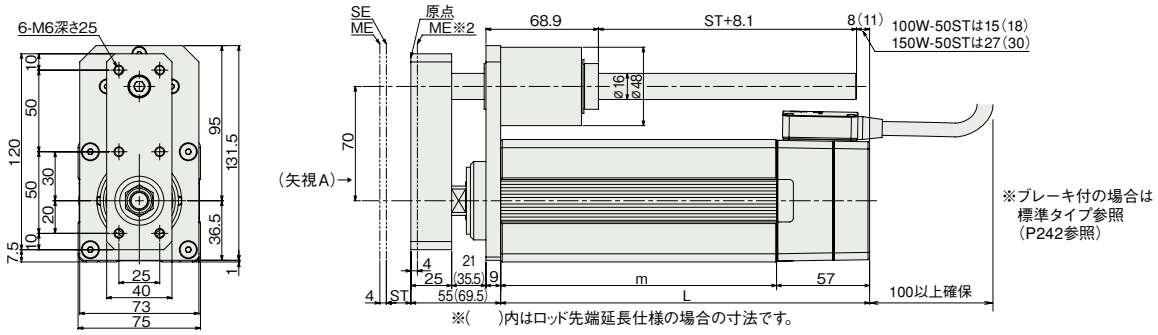
ご注意
前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
防塵・防滴仕様については別途ご要望下さい。

特注対応のご案内 巻末P.9

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド



ガイド取付方向(矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量

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
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n		25	35	35	35	35	35
p		0	0	1	2	3	4
r		4	4	6	8	10	12
質量(kg)	60W	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.7
	100W	3.7	4.3	4.9	5.6	6.2	6.9
	150W	4	4.5	5.1	5.8	6.4	7.1

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-①I-NP-2-Ⅱ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 408VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(−)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-①I-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-①I-N1-EEE-2-Ⅳ	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

ご注意　XSEL-P／Qタイプコントローラの5軸／6軸にはSRGS7BDタイプは接続できませんのでご注意下さい。

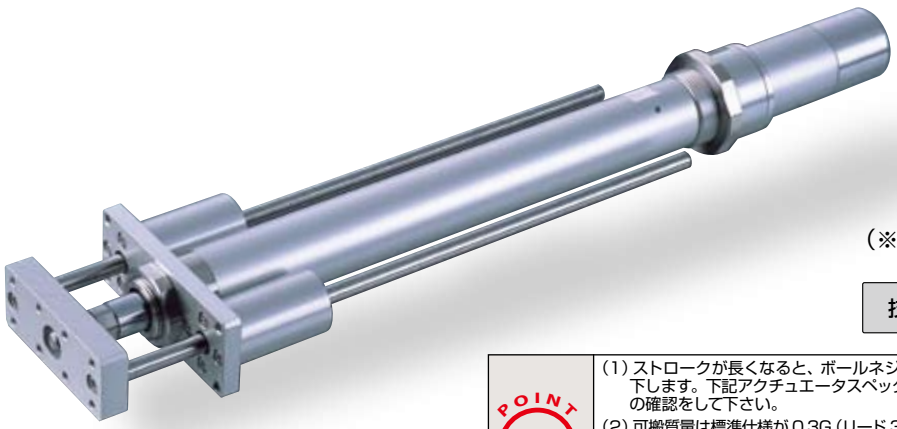
※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はモータ W 数(60／100／150) が入ります。
※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V）が入ります。
※Ⅲは XSEL のタイプ名 (J ／ K ／ P ／ Q) が入ります。
※Ⅳは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V ／ 3：三相 200V）が入ります。

RCS2-RGD4C ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 200V サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2 − RGD4C − □ − □ − □ − □ − □ − □ − □ − □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



高加減速対応
(※ 1)

(※ 1) 20W 全機種と
30W リード 3 は除く

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 可搬質量は標準仕様が 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下表の数値が上限となります)
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGD4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm 毎)
RCS2-RGD4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※ 1)	**HA**	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	**HS**	→巻末 P32	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	**TRR**	→巻末 P38	—

(※ 1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
(※ 2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 10mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ 10mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ 20mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

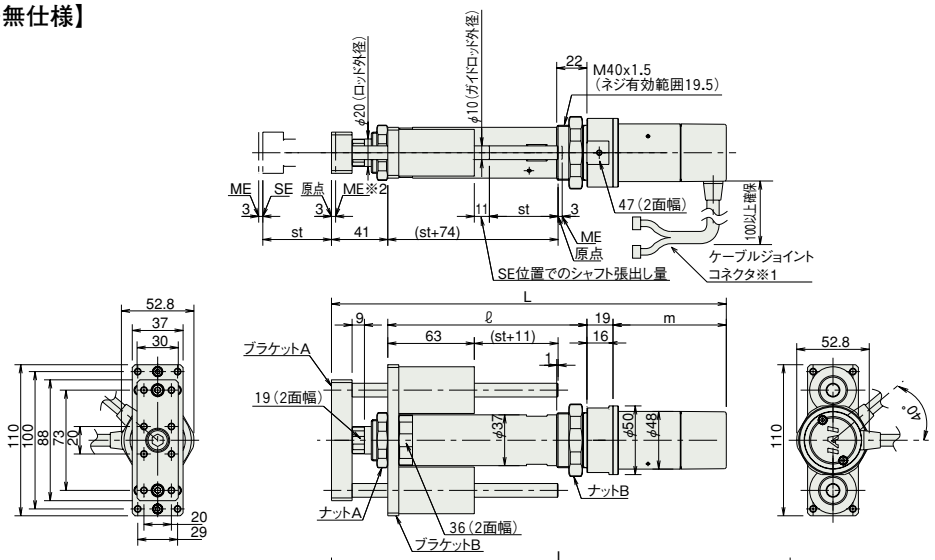
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

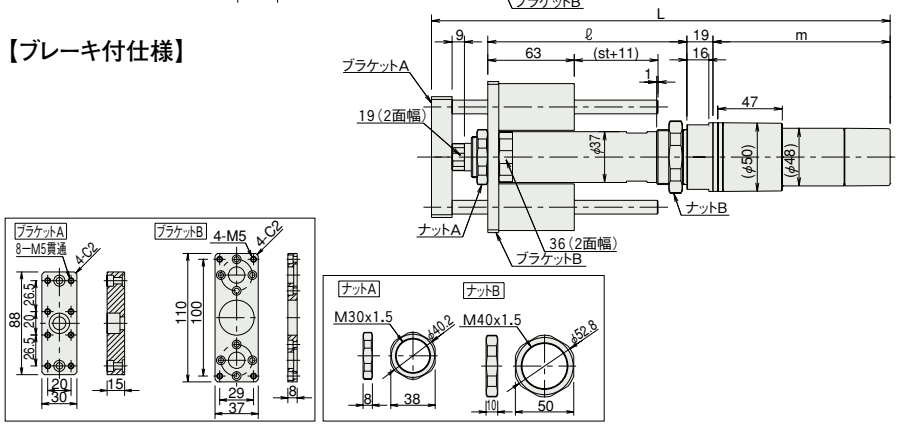
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量（kg）		1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCS2-RGD4C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量（kg）		2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-20Ⓘ-NP-2-Ⓘⅱ SCON-C-30DⒾⅱ-NP-2-Ⓘⅱ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V（XSEL-P/Q のみ）	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(−)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-20Ⓘ-NP-2-Ⓘⅱ SSEL-C-1-30DⒾⅱ-NP-2-Ⓘⅱ	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⓙ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓙ-1-30DⒾⅱ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※Ⓘはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは高加減速対応を指定した場合に記号（HA）が入ります。
※Ⅲは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V）が入ります。
※Ⓙは XSEL のタイプ名（J ／ K ／ P ／ Q）が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V ／ 3：三相 200V）が入ります。

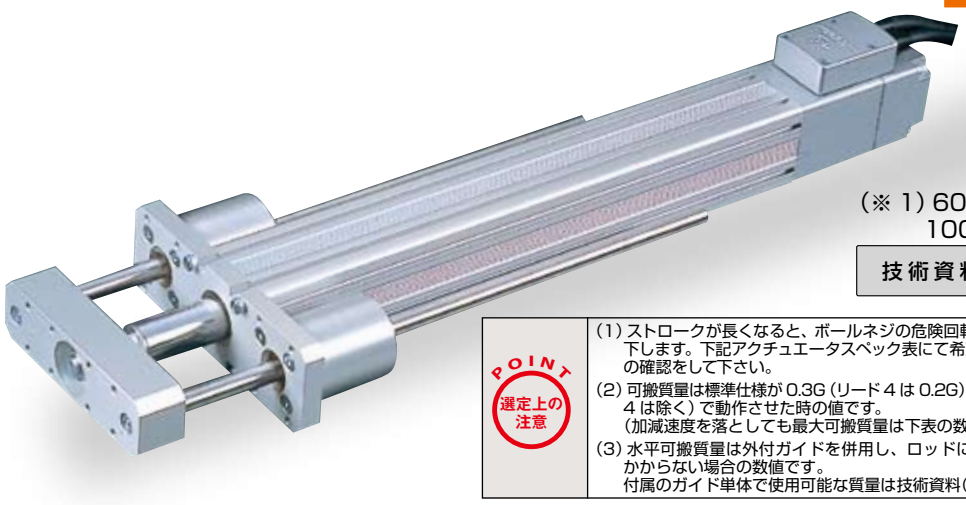
RCS2-RGD5C ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2 ー RGD5C ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

高加減速対応 (※1)



(※1) 60W全機種と100Wリード4は除く

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(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下表の数値が上限となります)
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS2-RGD5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	1.3	63.8	50〜300 (50mm毎)
RCS2-RGD5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGD5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGD5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGD5C-①-100-8-②-③-④-⑤		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGD5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	17.3	424.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータW数 60W	インクリメンタル 100W	アブソリュート 60W	アブソリュート 100W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→巻末P25	—
ブレーキ	B	→巻末P25	—
フート金具	FT	→巻末P29	—
高加減速対応(※1)	HA	→巻末P32	—

(※1) 60W全機種と100Wリード4は高加減速対応で使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ12mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ30mm
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(結露無きこと)

寸法図

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

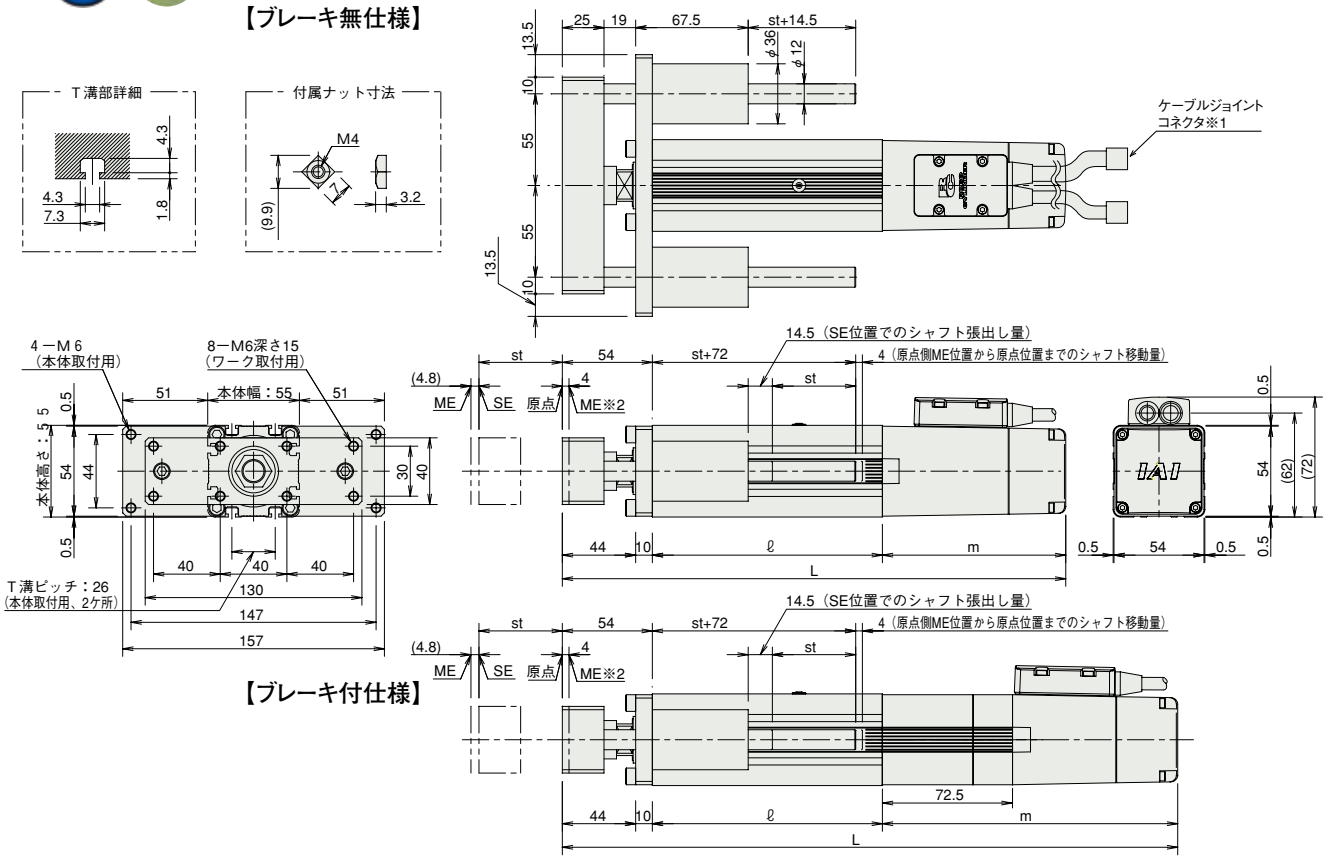
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元CAD 3次元CAD

※RGD5Cタイプは構造上原点逆点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD5C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	284	334	384	434	484	524
	100W	302	352	402	452	502	552
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
質量（kg）		2.7	3.0	3.4	3.8	4.2	5.5

RCS2-RGD5C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量（kg）		3.0	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-60①-NP-2-Ⅲ SCON-C-100①Ⅱ-NP-2-Ⅲ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V（XSEL-P/Qのみ）	最大 314VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(–)				
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-Ⅲ SSEL-C-1-100①Ⅱ-NP-2-Ⅲ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			–	→P577
プログラム制御1-6軸タイプ		XSEL-Ⅳ-1-60①-N1-EEE-2-Ⅴ XSEL-Ⅳ-1-100①Ⅱ-N1-EEE-2-Ⅴ	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			–	→P587

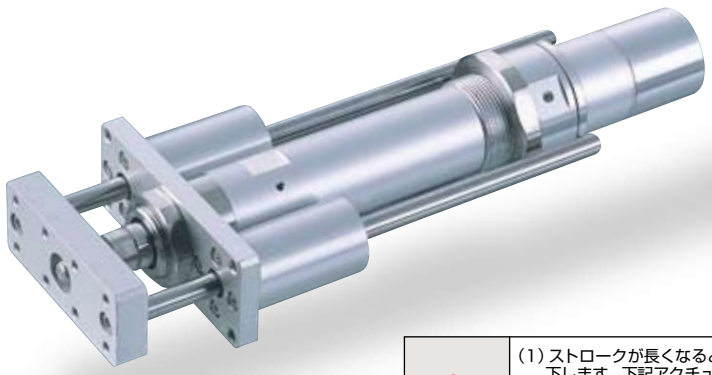
※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは高加減速対応を指定した場合に記号（HA）が入ります。
※Ⅲは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⅳは XSEL のタイプ名（J／K／P／Q）が入ります。
※Ⅴは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）が入ります。

RCS2-RGD4D ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 200V サーボモータ ビルドイン仕様

■型式項目 RCS2 ー RGD4D ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGD4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCS2-RGD4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

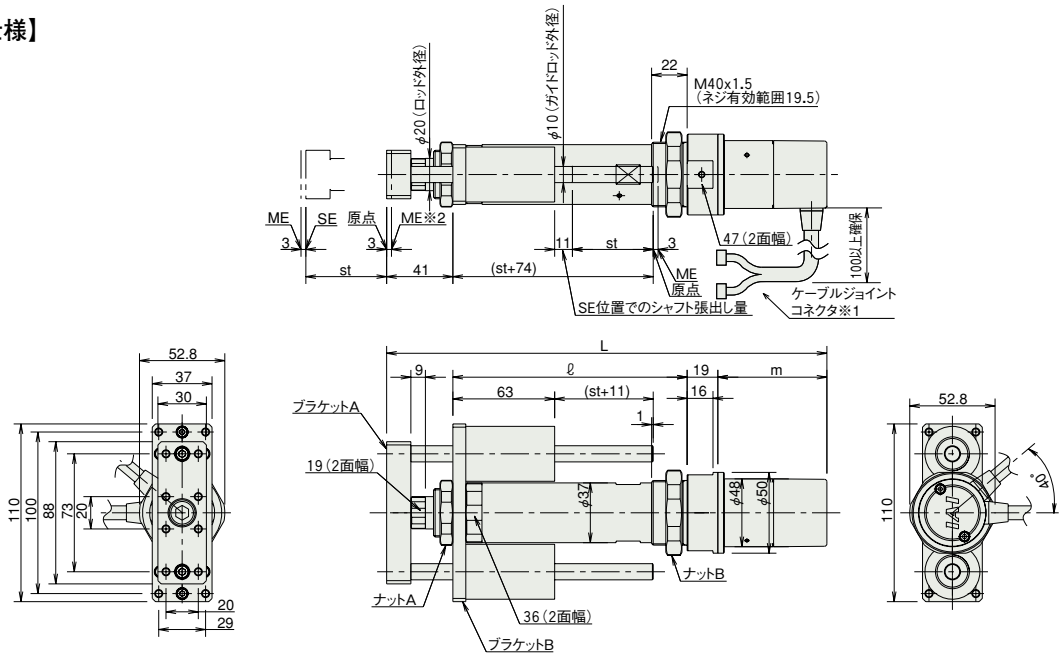
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

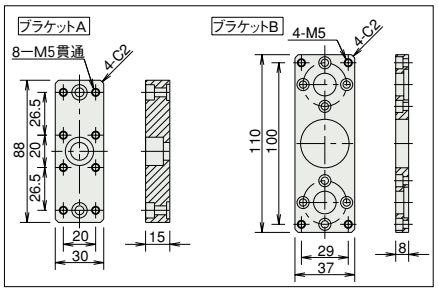
特注対応のご案内 巻末P.9

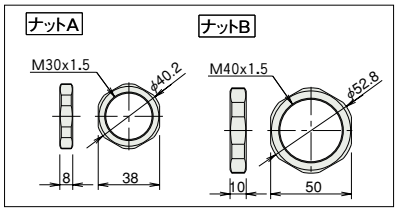
2次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】







■ストロークと質量

RCS2-RGD4D（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
質量（kg）		1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

RCS2-RGD4D にはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-20①-NP-2-Ⅱ SCON-C-30D①-NP-2-Ⅱ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V（XSEL-P/Q のみ）	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(−)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-Ⅱ SSEL-C-1-30D①-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-20①-N1-EEE-2-Ⅳ XSEL-Ⅲ-1-30D①-N1-EEE-2-Ⅳ	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V）が入ります。
※Ⅲは XSEL のタイプ名（J ／ K ／ P ／ Q）が入ります。
※Ⅳは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V ／ 3：三相 200V）が入ります。

RCS2-SRGD7BD

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅 75mm 200V サーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目 RCS2 ー SRGD7BD ー I ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (巻末 P83) をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量 水平(kg)	定格加速時の可搬質量 垂直(kg)	最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量 水平(kg)	最大加速時の可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SRGD7BD-I-60-16-①-②-③-④	60	16	0.25	5	1	0.35	2.5	(不可)	63	50〜300 (50mm毎)
RCS2-SRGD7BD-I-60-8-①-②-③-④		8	0.15	10	4	0.25	5	1.5	127	
RCS2-SRGD7BD-I-60-4-①-②-③-④		4	0.05	20	9	0.15	10	4	254	
RCS2-SRGD7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	0.3	10	2.5	0.4	5	0.5	103	
RCS2-SRGD7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	0.2	22	8	0.3	10	3.5	207	
RCS2-SRGD7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	0.1	40	18.5	0.2	20	8	414	
RCS2-SRGD7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	0.3	15	5.5	0.4	7.5	2	157	
RCS2-SRGD7BD-I-150-8-①-②-③-④		8	0.2	35	13.5	0.3	17.5	6	314	
RCS2-SRGD7BD-I-150-4-①-②-③-④		4	0.1	55	21.5	0.2	27.5	10	628	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 〜 300 (50mm 毎)
16	800
8	400
4	200

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 モータ W 数		
	60W	100W	150W
50	—	—	—
100	—	—	—
150	—	—	—
200	—	—	—
250	—	—	—
300	—	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	**A1 〜 A3**	→巻末 P25	—
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
ガイド取付方向変更	**GS2 〜 GS4**	→ P256	—
ロッド先端延長仕様	**RE**	→巻末 P35	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 12mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ 16mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ 35mm
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 (結露無きこと)

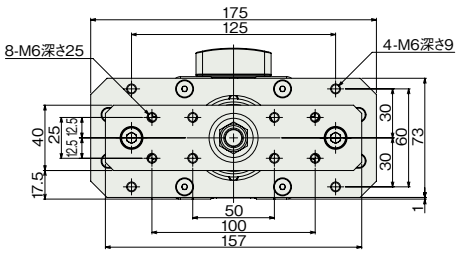
寸法図

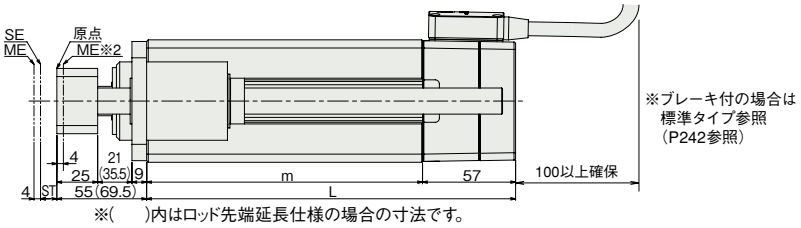
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD

※ SRGD7BDタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

特注対応のご案内 巻末P.9





※( )内はロッド先端延長仕様の場合の寸法です。

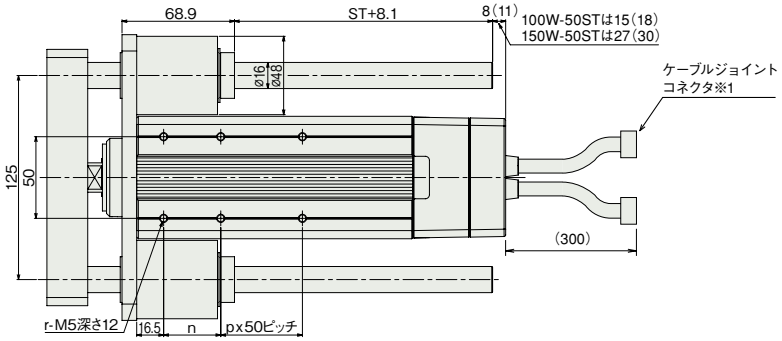
ご注意

前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
防塵・防滴仕様については別途ご要望下さい。

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド



■ストローク別寸法・質量

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
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n		25	35	35	35	35	35
p		0	0	1	2	3	4
r		4	4	6	8	10	12
質量 (kg)	60W	4.3	5	5.7	6.4	7.2	7.9
	100W	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8
	150W	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-①I-NP-2-Ⅲ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 408VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(–)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-①I-NP-2-Ⅲ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-①I-N1-EEE-2-Ⅳ	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

ご注意　XSEL-P／Qタイプコントローラの5軸／6軸にはSRA7BDタイプは接続できませんのでご注意下さい。

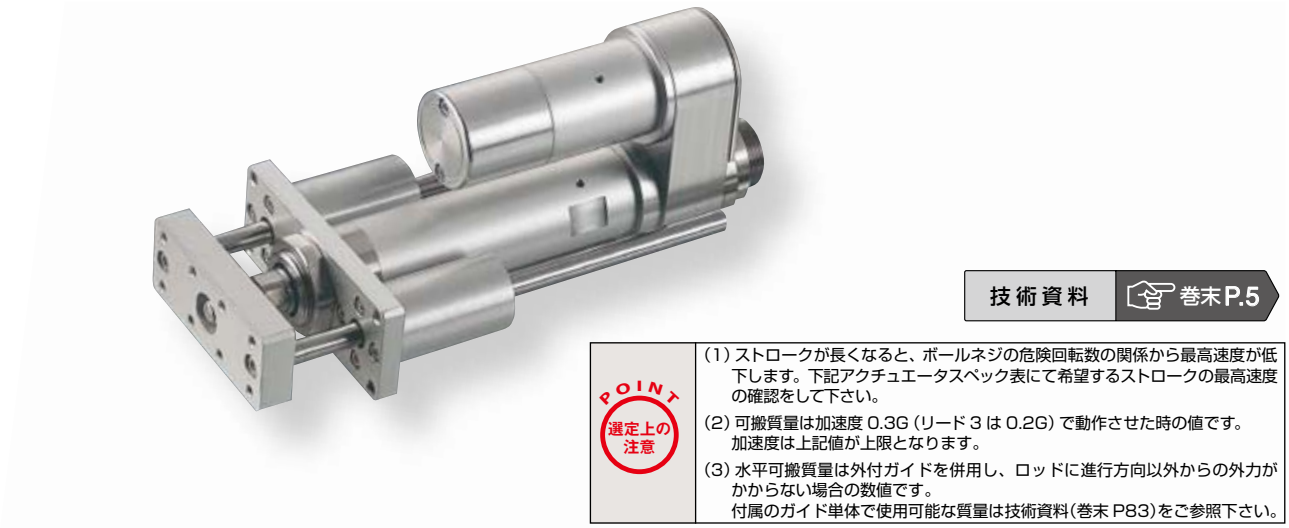
※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はモータ W 数(60／100／150) が入ります。
※Ⅱは電源電圧の種類 (1：100V ／ 2：単相 200V) が入ります。
※Ⅲは XSEL のタイプ名 (J ／ K ／ P ／ Q) が入ります。
※Ⅳは電源電圧の種類 (1：100V ／ 2：単相 200V ／ 3：三相 200V) が入ります。

RCS2-RGD4R ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 200V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCS2 ー RGD4R ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 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す。加速度は上記値が上限となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGD4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm毎)
RCS2-RGD4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P25	—
フート金具	**FT**	→巻末 P29	—
フランジ金具 (後)	**FLR**	→巻末 P28	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末 P32	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P33	—
クレビス金具	**QR**	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	**RP**	→巻末 P35	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

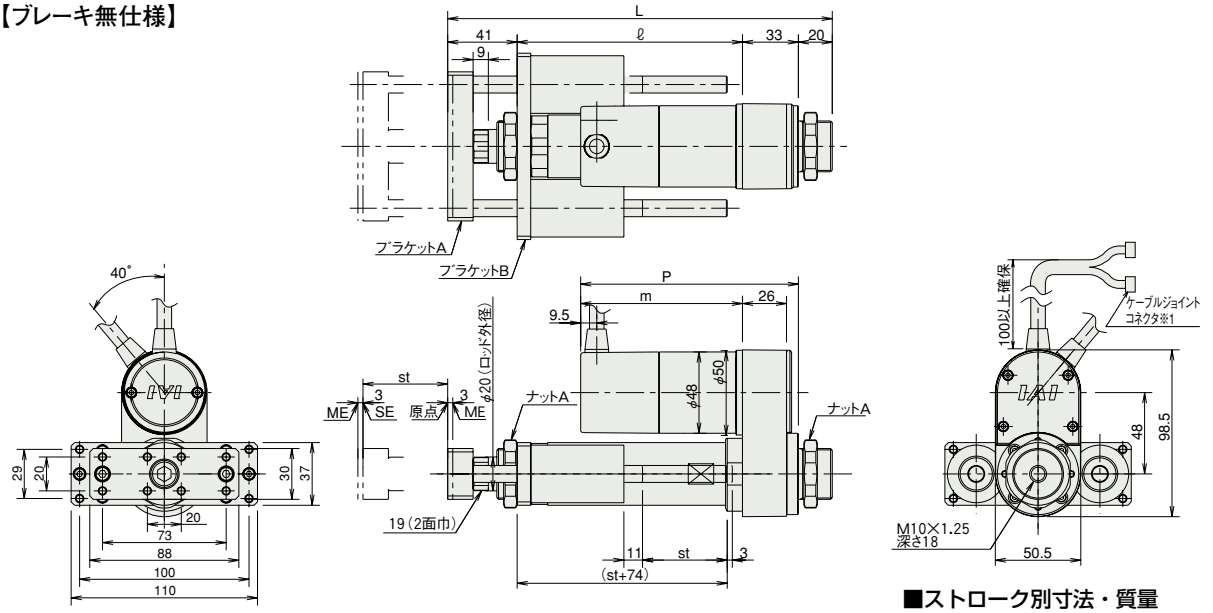
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

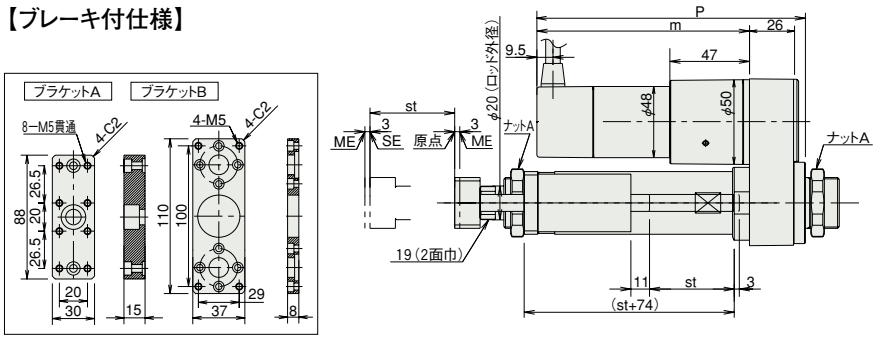
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストロークと寸法・質量

RCS2-RGD4R（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ		133	183	233	283	333	383
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
P	20W	113.5					
	30W	128.5					
質量（kg）		1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0

RCS2-RGD4R（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ		133	183	233	283	333	383
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
P	20W	156.5					
	30W	171.5					
質量（kg）		2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-C-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-C-30DⅠ-NP-2-Ⅱ	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V（XSEL-P/Q のみ）	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(−)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ SSEL-C-1-30DⅠ-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000 点			–	→P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-20Ⅰ-N1-EEE-2-Ⅳ XSEL-Ⅲ-1-30DⅠ-N1-EEE-2-Ⅳ	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000 点			–	→P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
※Ⅰはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V）が入ります。
※Ⅲは XSEL のタイプ名（J ／ K ／ P ／ Q）が入ります。
※Ⅳは電源電圧の種類（1：100V ／ 2：単相 200V ／ 3：三相 200V）が入ります。