



スライダタイプ

RCP2

RCA

RCS2



RCP2 series パルスモータタイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅52mm	RCP2-SA5C	21
			幅58mm	RCP2-SA6C	23
			幅73mm	RCP2-SA7C	25
		鉄ベース	幅60mm	RCP2-SS7C	27
			幅80mm	RCP2-SS8C	29
			高速タイプ	幅80mm	RCP2-HS8C
	モータ折返しタイプ	アルミベース	幅52mm	RCP2-SA5R	33
			幅58mm	RCP2-SA6R	35
			幅73mm	RCP2-SA7R	37
		鉄ベース	幅60mm	RCP2-SS7R	39
			幅80mm	RCP2-SS8R	41
			高速タイプ	幅80mm	RCP2-HS8R
	ベルトタイプ	鉄ベース	幅58mm	RCP2-BA6 / BA6U	45
			幅68mm	RCP2-BA7 / BA7U	47

RCA 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40mm	RCA-SA4C	49
			幅52mm	RCA-SA5C	51
			幅58mm	RCA-SA6C	53
	ビルドインタイプ	アルミベース	幅40mm	RCA-SA4D	55
			幅52mm	RCA-SA5D	57
			幅58mm	RCA-SA6D	59
		鉄ベース	幅40mm	RCA-SS4D	61
			幅52mm	RCA-SS5D	63
			幅58mm	RCA-SS6D	65
	モータ折返しタイプ	アルミベース	幅40mm	RCA-SA4R	67
			幅52mm	RCA-SA5R	69
			幅58mm	RCA-SA6R	71

RCS2 series 200V 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40mm	RCS2-SA4C	73
			幅52mm	RCS2-SA5C	75
			幅58mm	RCS2-SA6C	77
		鉄ベース	幅73mm	RCS2-SA7C	79
			幅60mm	RCS2-SS7C	81
			幅80mm	RCS2-SS8C	83
	ビルドインタイプ	アルミベース	幅40mm	RCS2-SA4D	85
			幅52mm	RCS2-SA5D	87
			幅58mm	RCS2-SA6D	89
	モータ折返しタイプ	アルミベース	幅40mm	RCS2-SA4R	91
			幅52mm	RCS2-SA5R	93
			幅58mm	RCS2-SA6R	95
		鉄ベース	幅73mm	RCS2-SA7R	97
			幅60mm	RCS2-SS7R	99
			幅80mm	RCS2-SS8R	101

「一体」
 コントローラ
 スライダ
 タイプ
 ロッド
 タイプ
 イニシエ
 タイプ
 2極
 タイプ
 クリ
 対応
 防滴
 対応
 コントローラ

40
mm
 52
mm
 58
mm
 60
mm
 68
mm
 73
mm
 80
mm

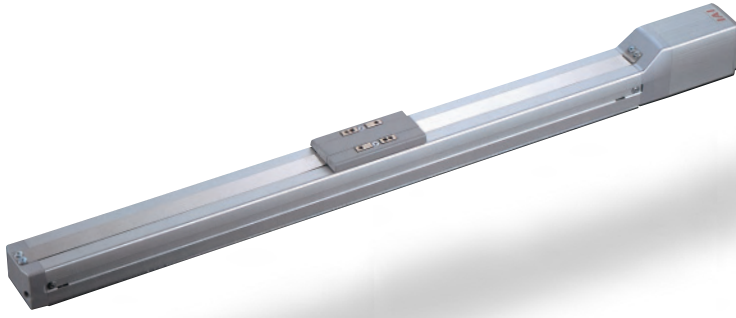
パルスモータ
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w

RCP2-SA5C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm パルスモータ ストレート形状

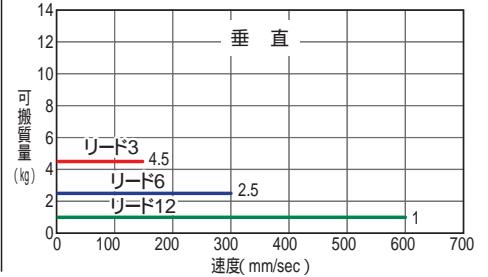
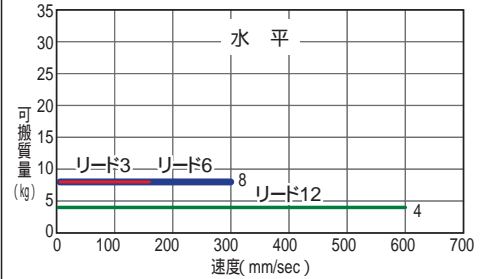
型式項目	RCP2-SA5C-I-42P- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	BE: ブレーキ(配線エンド出し) BL: ブレーキ(配線左出し) BR: ブレーキ(配線右出し) NM: 原点逆仕様 SR: スライダ部ローラー仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



- POINT** 選定上のポイント
- (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0.3G(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。

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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SA5C-I-42P-12- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	12	4	1	50~500 (50mm毎)
RCP2-SA5C-I-42P-6- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	6	8	2.5	
RCP2-SA5C-I-42P-3- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	3	8	4.5	

記号説明 ストローク ケーブル長 オプション

ストロークと最高速度

ストローク	50~500 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA5C	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

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314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

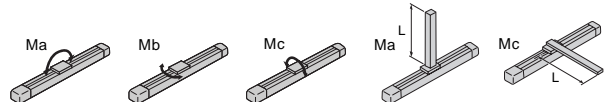
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 専用アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.9N・m Mb: 6.8N・m Mc: 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



寸法図

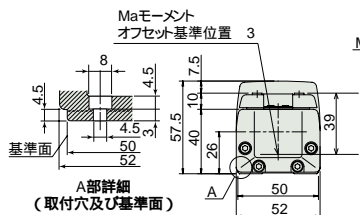
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

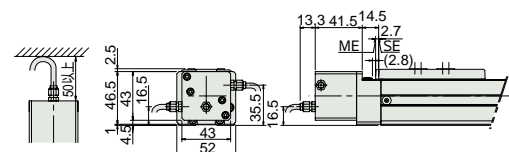
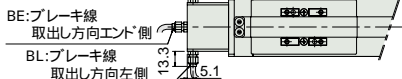
3. Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



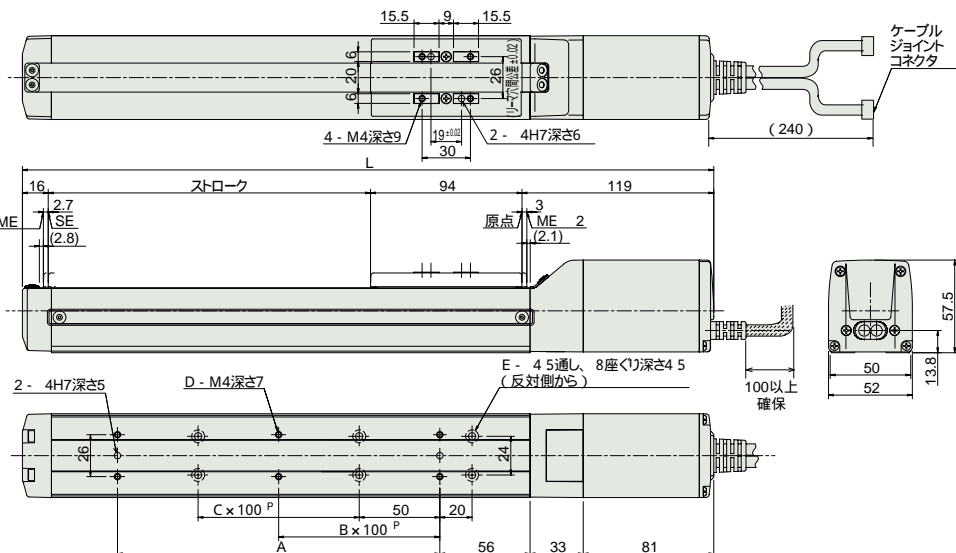
- モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は314ページをご参照ください。
- 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

BR:ブレーキ線 取出し方向右側



ブレーキ付は全長が40mm(配線エンド側突出は53.3mm)質量が0.4kgアップします。



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
E	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5

コントローラ

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
ポジションタイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ドライブ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (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カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
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				

RCP2-SA6C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

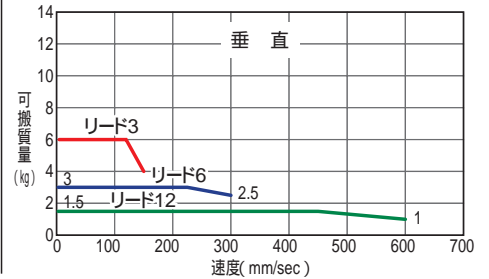
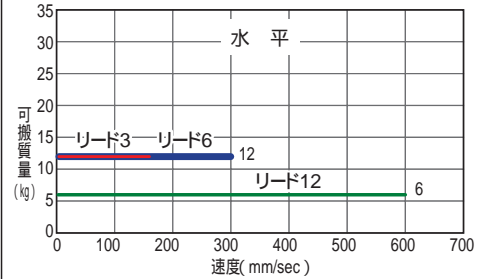
型式項目	RCP2-SA6C-I-42P-□-□-□-□-□-□-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	BE: ブレーキ(配線エンド出し) BL: ブレーキ(配線左出し) BR: ブレーキ(配線右出し) NM: 原点逆仕様 SR: スライダ部ローラー仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



- POINT** (選定上のポイント)
- (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0.3G(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。

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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SA6C-I-42P-12-□-□-□-□	12	6	1.5	50~600 (50mm毎)
RCP2-SA6C-I-42P-6-□-□-□-□	6	12	3	
RCP2-SA6C-I-42P-3-□-□-□-□	3	12	6	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)
12	600	540
6	300	270
3	150	135

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6C	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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314ページをご参照下さい。

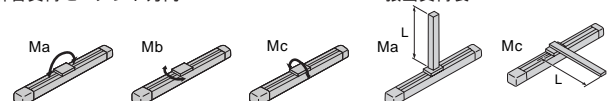
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 専用アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し荷重長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



- 「歯」
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロード
タイプ
- イムニット
タイプ
- ギヤ
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴
対応
- コントローラ

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm

- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

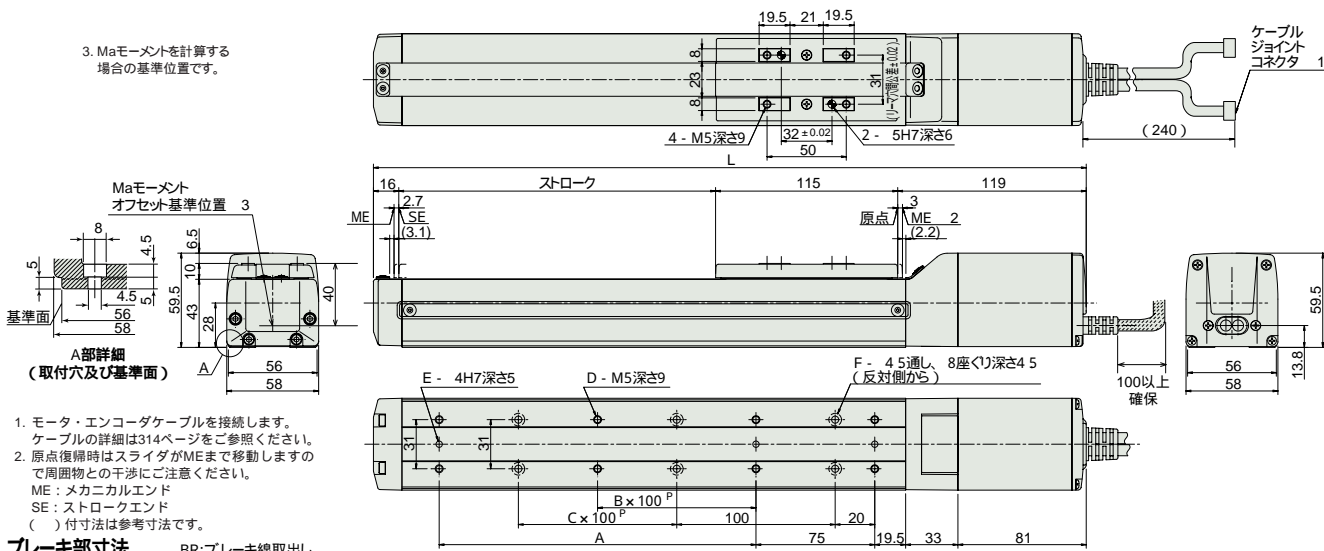
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

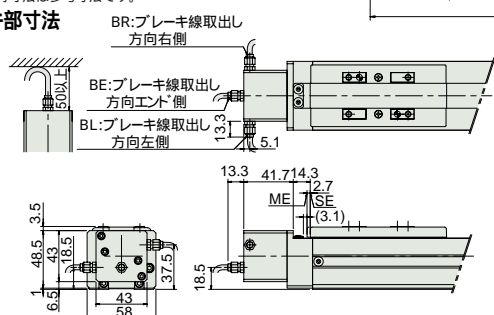
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と
反モータ側の寸法が逆になります。



ブレーキ部寸法



ブレーキ付は全長が40mm(配線エンド側出は53.3mm)質量が0.4kgアップします。

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
質量(kg)	1.8	2.0	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナー タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (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 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
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				

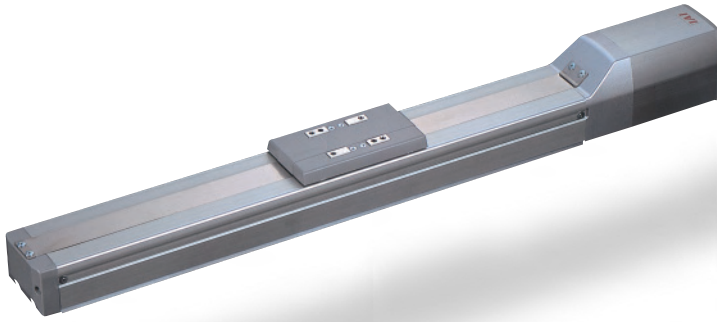
一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリメンタル
タイプ
クレーン
対応
防滴対応
コントローラ

RCP2-SA7C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm パルスモータ ストレート形状

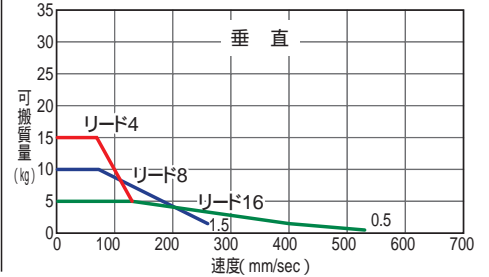
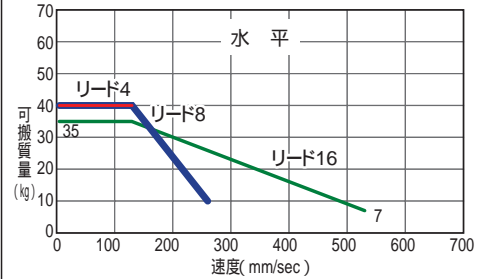
型式項目	RCP2-SA7C-I-56P-□-□-□-□-□-□-□-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56 サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm 800:800mm (100mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	BE: ブレーキ(配線エンド出し) BL: ブレーキ(配線左出し) BR: ブレーキ(配線右出し) NM: 原点逆仕様 SR: スライダ部ローラー仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



- POINT** 選定上のポイント
- (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0.3G(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。

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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SA7C-I-56P-16-□-□-□-□-□	16	~ 35	~ 5	100~800 (100mm毎)
RCP2-SA7C-I-56P-8-□-□-□-□-□	8	~ 40	~ 10	
RCP2-SA7C-I-56P-4-□-□-□-□-□	4	40	~ 15	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

リード	100~700 (100mm毎)	800 (mm)
16	533	480
8	266	240
4	133	120

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA7C	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-

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314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

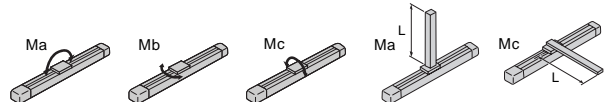
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma:13.9N・m Mb:19.9N・m Mc:38.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ

20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

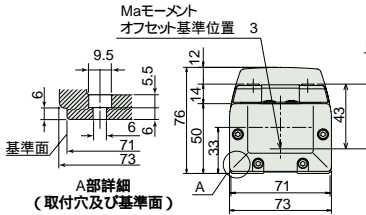
寸法図

CAD図面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

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と
反モータ側の寸法が逆になります。

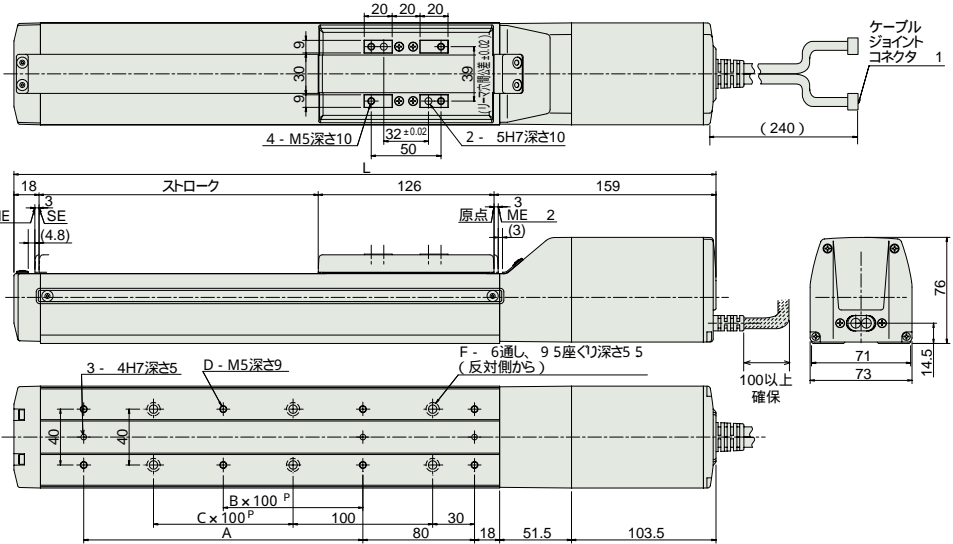
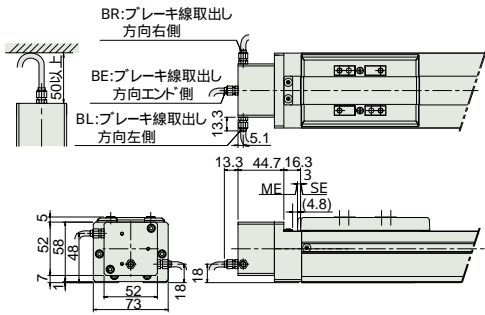
3. Maモーメントを計算する
場合の基準位置です。



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314ページをご参照ください。
2. 原点復帰時はスライダが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。

ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が43mm(配線エンド側取出は56.3mm)質量が0.6kgアップします。



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800
L	403	503	603	703	803	903	1003	1103
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	0	1	2	3	4	5	6	7
D	6	8	10	12	14	16	18	20
F	4	6	8	10	12	14	16	18
質量(kg)	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5

コントローラ

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。

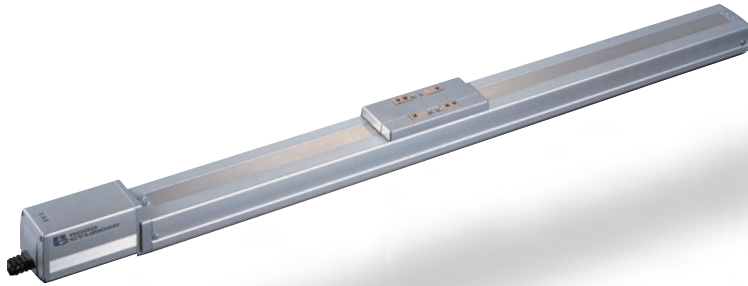
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナー タイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
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				

RCP2-SS7C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

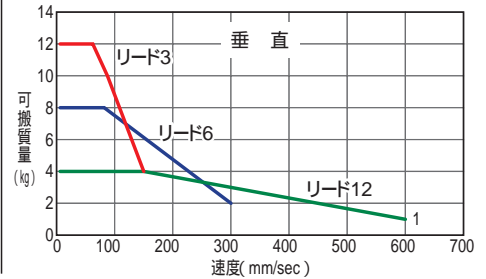
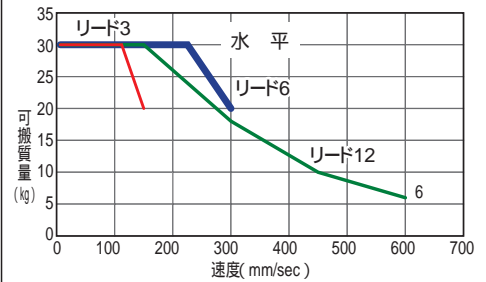
型式項目	RCP2	-	SS7C	-	I	-	42P	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	P1	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	100:100mm 600:600mm (100mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	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 NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



- POINT** 選定上のポイント
- (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0.3G(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。

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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SS7C-I-42P-12- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	12	~ 30	~ 4	100~600 (100mm毎)
RCP2-SS7C-I-42P-6- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	6	~ 30	~ 8	
RCP2-SS7C-I-42P-3- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	3	~ 30	~ 12	

記号説明 ストローク ケーブル長 オプション

ストロークと最高速度

リード	100~500 (100mm毎)	600 (mm)
12	600	470
6	300	230
3	150	115

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS7C	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-

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314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

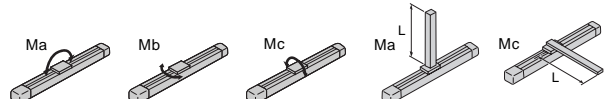
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma: 14.7N・m Mb: 14.7N・m Mc: 33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アルミシロート
タイプ
ステンレス
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

40mm
52mm
58mm
60mm
68mm
73mm
80mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

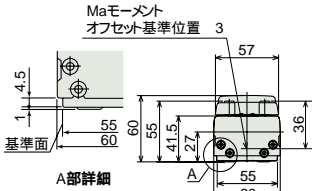
寸法図

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

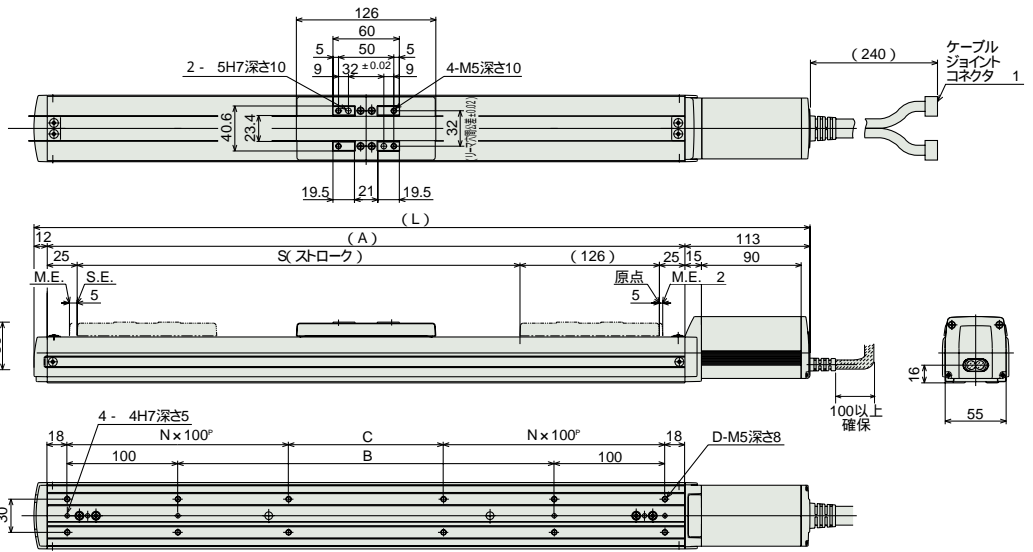
2次元
CAD

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と
反モータ側の寸法が逆になります。

3. Maモーメントを計算する
場合の基準位置です。

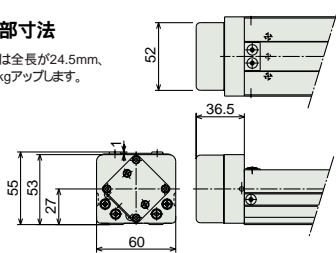


- 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は314ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダがMEまで移動します
ので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 寸法は参考寸法です。



ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が24.5mm、
質量が0.3kgアップします。



ブレーキ配線は本体内部を通じて モータ
ケーブルに配線されます。

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600
L	401	501	601	701	801	901
A	276	376	476	576	676	776
B	40	140	240	340	440	540
C	40	140	40	140	40	140
D	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
質量(kg)	3.4	4.0	4.7	5.4	6.1	6.7

コントローラ

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
ポジション タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (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 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (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 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
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				

- コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロード
タイプ
- インクリメント
タイプ
- ディバイス
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- コントローラ

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm

- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

RCP2-SS8C

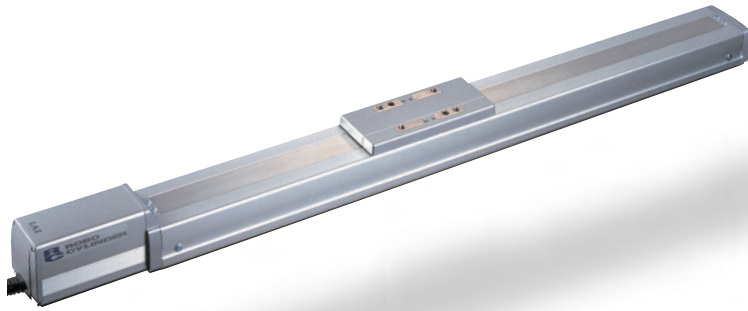
ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

型式項目 RCP2 - SS8C - I - 56P - □ - □ - P1 - □ - □

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 - 対応コントローラ - ケーブル長 - オプション

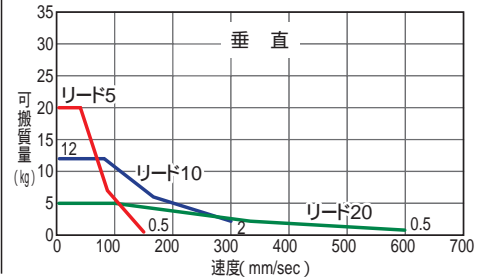
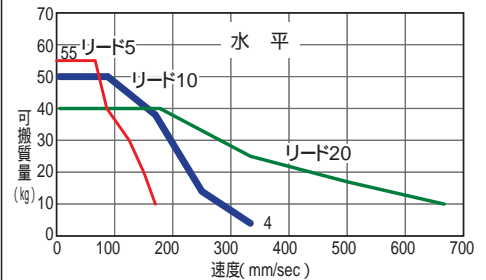
I:インクリメンタル仕様
56P:パルスモータ 56 サイズ
20:20mm
10:10mm
5: 5mm
100:100mm
1000:1000mm (100mmピッチ毎設定)
P1:PCON
PSEL
N:無し
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X: 長さ指定
R: ロボットケーブル
B:ブレーキ
NM:原点逆仕様
SR:スライダ部ローラー仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



- POINT**
選定上のポイント
- 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。
 - 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。
 - 可搬質量は、加速度0.3G(リード5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。

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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SS8C-I-56P-20-□-P1-□-□	20	~ 40	~ 5	100~1000 (100mm毎)
RCP2-SS8C-I-56P-10-□-P1-□-□	10	~ 50	~ 12	
RCP2-SS8C-I-56P-5-□-P1-□-□	5	~ 55	~ 20	

ストロークと最高速度

ストローク リード	100~800 (100mm毎)	900 (mm)	1000 (mm)
20	666 600	625 600	515
10	333 300	310 300	255
5	165 150	155 150	125

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

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)	タイプ記号	
	SS8C	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-
900	-	-
1000	-	-

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314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

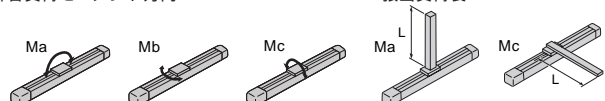
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 16mm 転送C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アームレス
タイプ
クレーン
対応
防滴対応
コントローラ

40mm
52mm
58mm
60mm
68mm
73mm
80mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

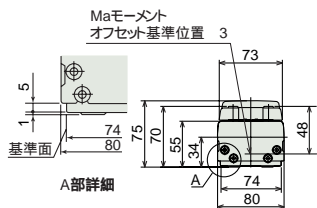
寸法図

CAD図面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

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

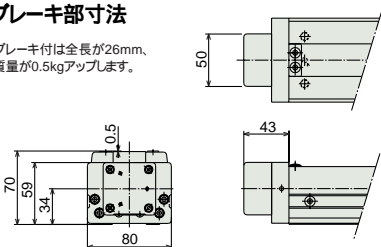
3. Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



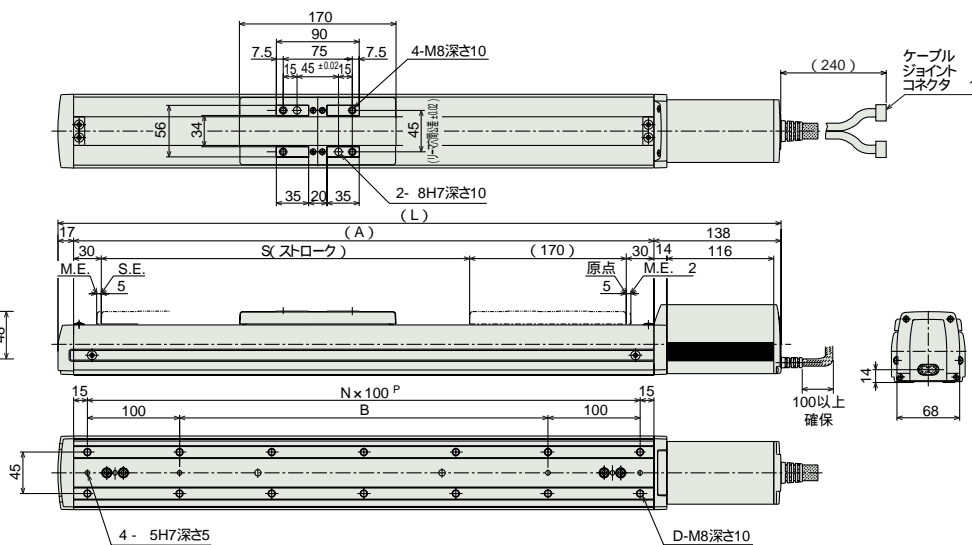
- 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は314ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	485	585	685	785	885	985	1085	1185	1285	1385
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.1	8.1	9.2	10.2	11.3	12.3	13.4	14.5	15.5	16.6

コントローラ

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。

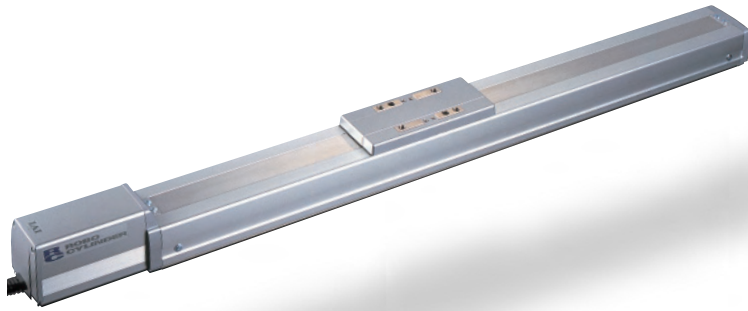
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナー タイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
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				

RCP2-HS8C

ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

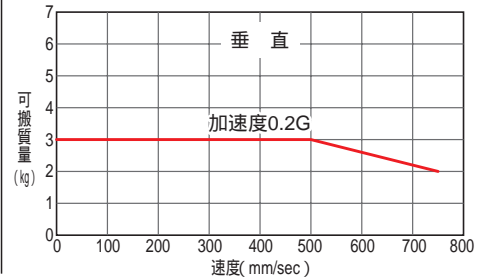
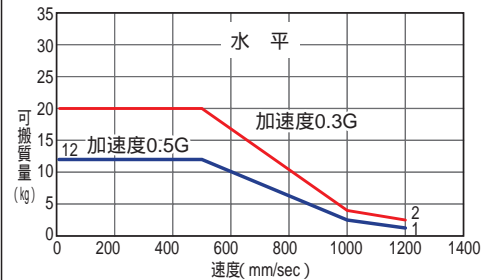
型式項目	RCP2	-	HS8C	-	I	-	86P	-	□	-	□	-	P2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	86Pパルスモータ 86 サイズ	30:30mm	100:100mm } 1000:1000mm (100mmピッチ毎設定)	P2-PCON-CF RCP2-CF	N:無し P:1m S:3m M:5m X: R:	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



- POINT** 選定上のポイント
- (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0.3G(垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は水平0.5G、垂直0.2Gが上限となります。

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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-HS8C-I-86P-30-□-P2-□-□	30	~20	~3	100~1000 (100mm毎)

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

ストローク リード	100~800 (100mm毎)	900 (mm)	1000 (mm)
30	1200 750	1000 750	800 750

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)	タイプ記号	
	HS8C	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-
900	-	-
1000	-	-

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)	-

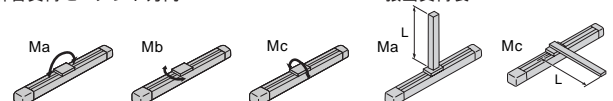
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 16mm 転送C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

40mm
52mm
58mm
60mm
68mm
73mm
80mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

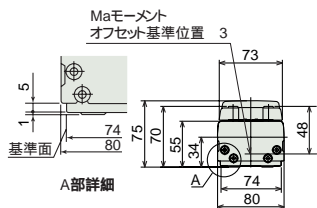
寸法図

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

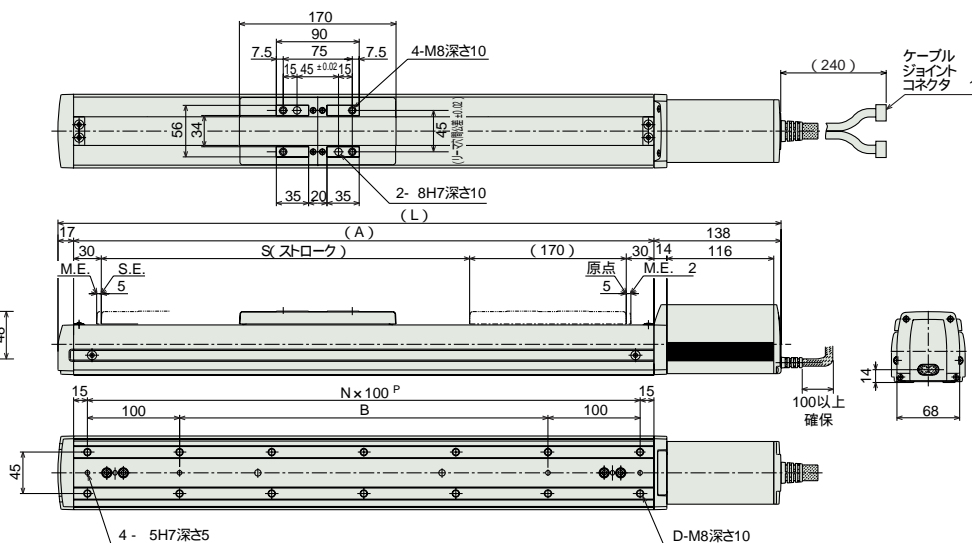
2次元 CAD

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

3. Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

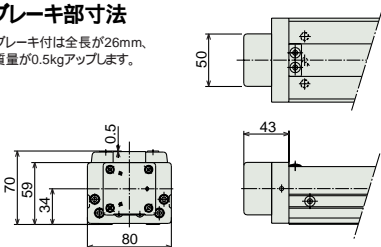


- 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細はお問合せ下さい。
- 2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。



ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	485	585	685	785	885	985	1085	1185	1285	1385
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.5	8.5	9.6	10.6	11.7	12.7	13.8	14.9	15.9	17.0

コントローラ

適応コントローラ

HS8Cタイプ対応コントローラについては、恐れ入りますがお問い合わせ下さい。

一体型
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリメンタル
タイプ
42サイズ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
タイプ
コントローラ

RCP2-SA5R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm パルスモータ モータ折り返し形状

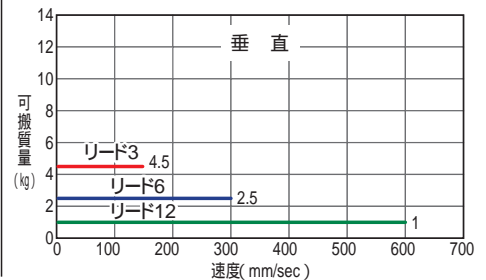
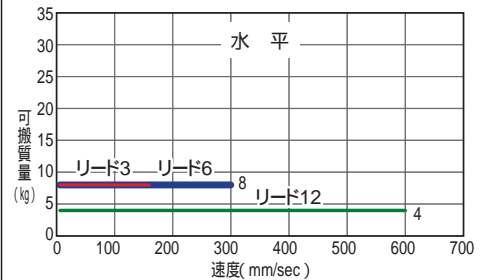
型式項目	RCP2-SA5R-I-42P-□-□-□-□-□-□-□-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	B: ブレーキ NM: 原点逆仕様 R: モータ折り返し方向勝手違い SR: スライダ部ローラー仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



- POINT** 選定上のポイント
- (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0.3G(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。

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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SA5R-I-42P-12-□-□-□-□-□	12	4	1	50~500 (50mm毎)
RCP2-SA5R-I-42P-6-□-□-□-□-□	6	8	2.5	
RCP2-SA5R-I-42P-3-□-□-□-□-□	3	8	4.5	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

ストローク	50~500 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	SA5R	エンコーダ種類
50	-	インクリメンタル
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

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314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

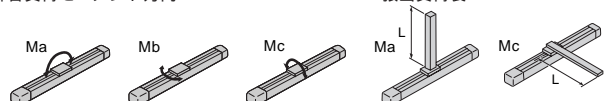
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P387	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.9N・m Mb: 6.8N・m Mc: 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



40mm

52mm

58mm

60mm

68mm

73mm

80mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

150w

「直」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
イムリット
タイプ
パイナッポ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

寸法図

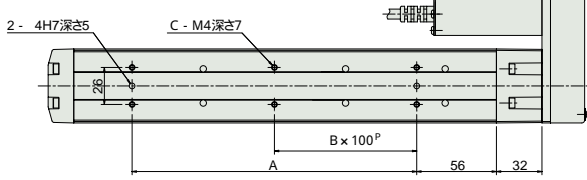
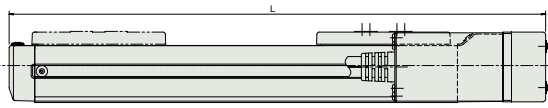
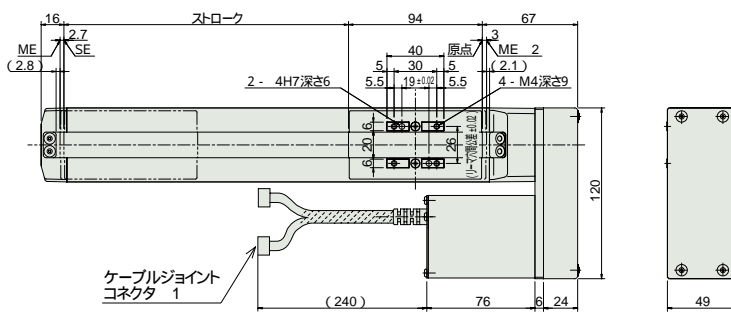
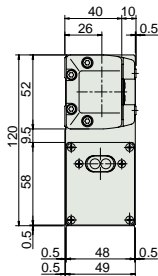
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

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314ページをご参照ください。
2. 原点復帰時はスライダが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。

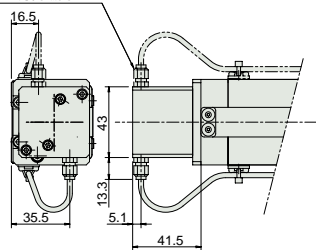
Maモーメントのオフセット基準位置はSA5タイプと同様です。(P22参照)



ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が40mm、質量が0.4kgアップします。

折り返し方向: 勝手違い



*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	227	277	327	377	427	477	527	577	627	677
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
C	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ	PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点					
パルス列入カタイプ (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カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (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カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
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				

RCP2-SA6R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm パルスモータ モータ折り返し形状

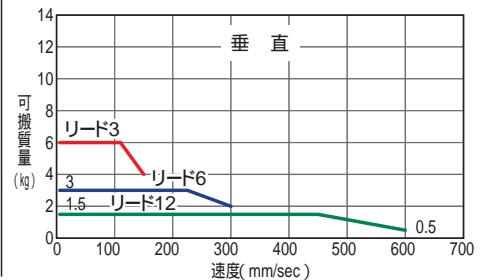
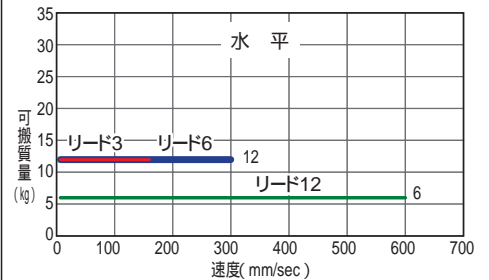
型式項目	RCP2-SA6R-I-42P-□-□-□-□-□-□-□-□-□
シリーズ	RCP2
タイプ	SA6R
エンコーダ種類	I:インクリメンタル仕様
モータ種類	42P:パルスモータ 42 サイズ
リード	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm
ストローク	50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定)
適応コントローラ	P1:PCON PSEL
ケーブル長	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル
オプション	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 R:モータ折り返し方向勝手違い SR:スライダ部ローラー仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



- POINT** 選定上のポイント
- (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0.3G(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。

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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SA6R-I-42P-12-□-□-□-□-□	12	6	~1.5	50~600 (50mm毎)
RCP2-SA6R-I-42P-6-□-□-□-□-□	6	12	~3	
RCP2-SA6R-I-42P-3-□-□-□-□-□	3	12	~6	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

ストローク	50~550 (50mm毎)	600 (mm)
リード 12	600	540
リード 6	300	270
リード 3	150	135

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6R	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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314ページをご参照下さい。

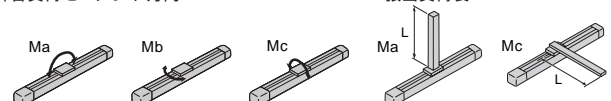
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P387	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転送C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリメンタル
タイプ
クレーン
対応
防滴対応
コントローラ

40mm
52mm
58mm
60mm
68mm
73mm
80mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

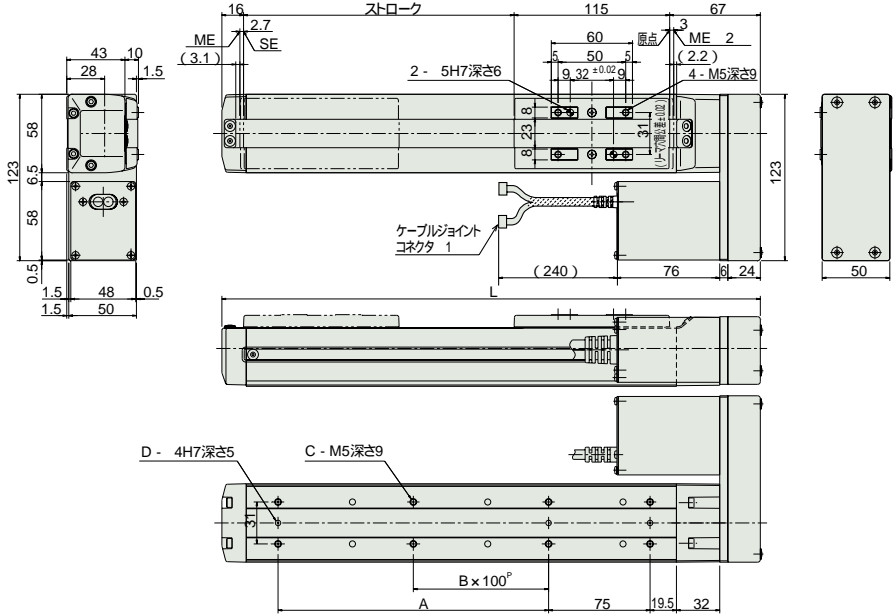
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

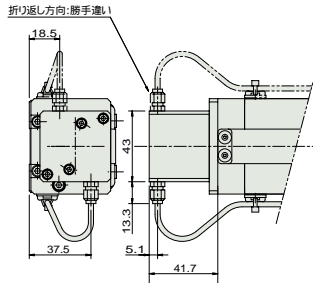
1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は314ページをご参照ください。
2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

Maモーメントのオフセット基準位置はSA6タイプと同様です。(P24参照)



ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が40mm、質量が0.4kgアップします。



*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
質量(kg)	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9

コントローラ

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
ポジションナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (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カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (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カタイプ				-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
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			-	

コントローラ
スライダタイプ
ロードタイプ
インクリメントタイプ
デバイスタイプ
クリーン対応
防滴対応
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリメンタル
タイプ
クレーン
対応
防滴対応
コントローラ

RCP2-SA7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm パルスモータ モータ折り返し形状

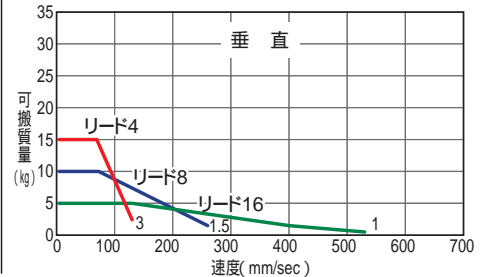
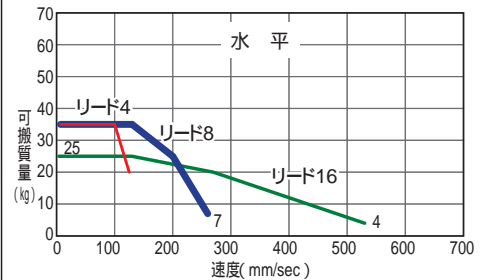
型式項目	RCP2-SA7R-I-56P-□-□-□-□-□-□-□-□-□
シリーズ	RCP2
タイプ	SA7R
エンコーダ種類	I:インクリメンタル仕様
モータ種類	56P:パルスモータ 56 サイズ
リード	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm
ストローク	100:100mm 800:800mm (100mmピッチ毎設定)
適応コントローラ	P1:PCON PSEL
ケーブル長	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル
オプション	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 R:モータ折り返し方向勝手違い SR:スライダ部ローラー仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



- POINT** 選定上のポイント
- (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0.3G(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。

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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SA7R-I-56P-16-□-□-□-□-□	16	~ 25	~ 5	100~800 (100mm毎)
RCP2-SA7R-I-56P-8-□-□-□-□-□	8	~ 35	~ 10	
RCP2-SA7R-I-56P-4-□-□-□-□-□	4	~ 35	~ 15	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

ストローク	100~700 (100mm毎)	800 (mm)
16	533 400	480 400
8	266	240
4	133	120

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)	タイプ記号	
	SA7R	エンコーダ種類
100	-	インクリメンタル
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-

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314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

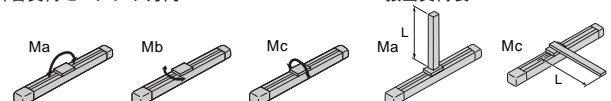
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P387	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma:13.9N・m Mb:19.9N・m Mc:38.3N・m
張り出し荷重長	Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し荷重長



40 mm

52 mm

58 mm

60 mm

68 mm

73 mm

80 mm

パルスモータ

20 w

30 w

60 w

100 w

150 w

寸法図

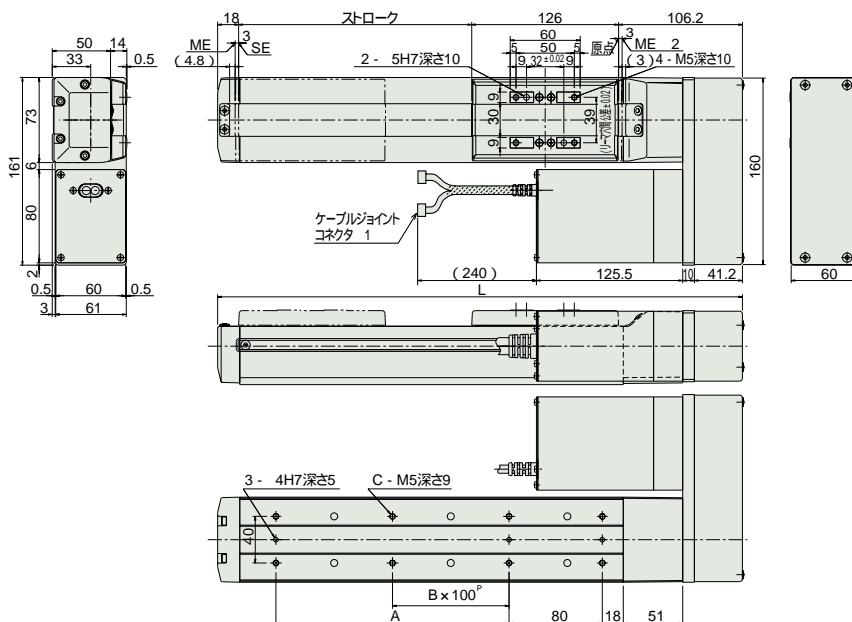
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

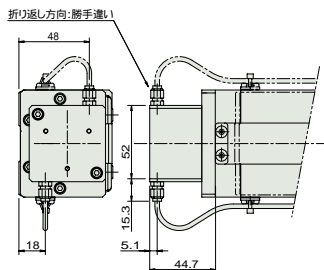
1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は314ページをご参照ください。
2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

Maモーメントのオフセット基準位置はSA7タイプと同様です。(P26参照)



ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が43mm、質量が0.6kgアップします。



*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800
L	350.2	450.2	550.2	650.2	750.2	850.2	950.2	1050.2
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	6	8	10	12	14	16	18	20
質量(kg)	4.7	5.2	5.6	6.1	6.5	7.0	7.4	7.9

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (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カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (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カタイプ				-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
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			-	

RCP2-SS7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm パルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

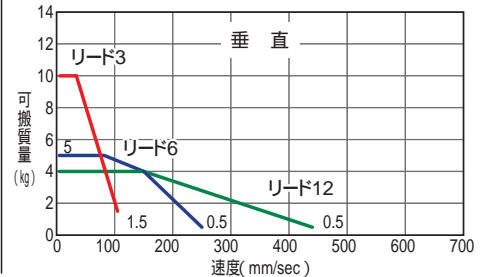
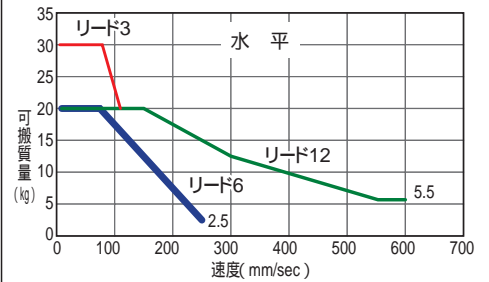
型式項目	RCP2	-	SS7R	-	I	-	42P	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	P1	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	100:100mm 600:600mm (100mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	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 NM: 原点逆仕様 R: モータ折り返し方向勝手違い SR: スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



- POINT** 選定上のポイント
- (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0.3G(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。

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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SS7R-I-42P-12- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	12	~ 20	~ 4	100~600 (100mm毎)
RCP2-SS7R-I-42P-6- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	6	~ 20	~ 5	
RCP2-SS7R-I-42P-3- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	3	~ 30	~ 10	

記号説明 ストローク ケーブル長 オプション

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	100~500 (100mm毎)	600 (mm)
12	600 440	470 440
6	250	230
3	105	105

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)	タイプ記号	
	SS7R	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-

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314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

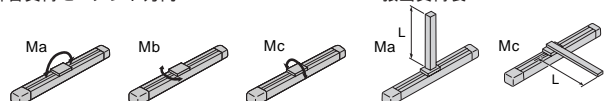
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P387	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転送C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質: 専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma: 14.7N・m Mb: 14.7N・m Mc: 33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリメンタル
タイプ
クレーン
防滴対応
コントローラ

40mm
52mm
58mm
60mm
68mm
73mm
80mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

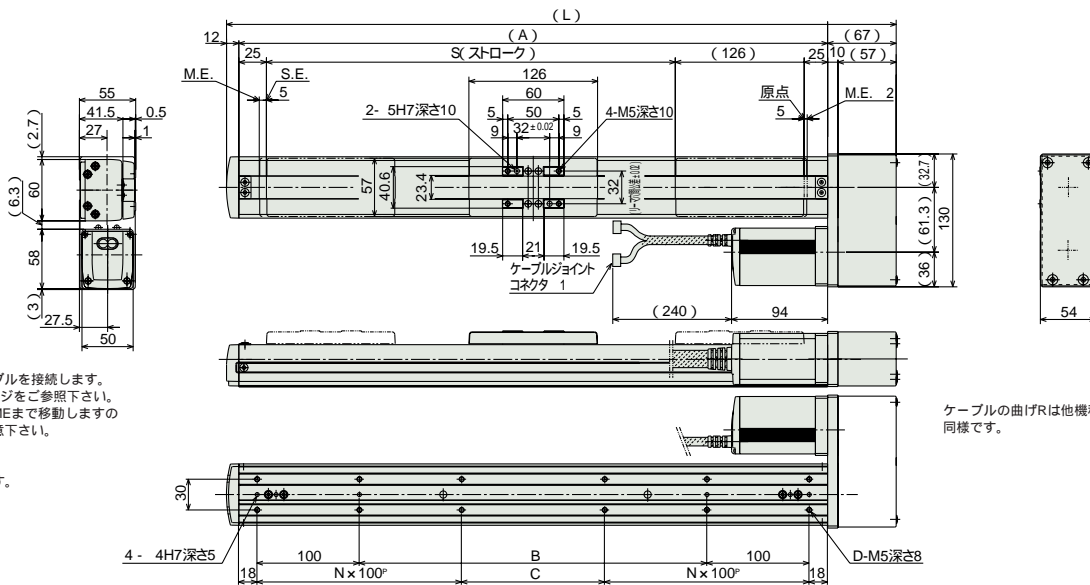
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点まで距離)と
反モータ側の寸法が逆になります。

基準面はSS7Cタイプと同様です。(P28参照)

Maモーメントのオフセット基準位置はSS7Cタイプと同様です。(P28参照)

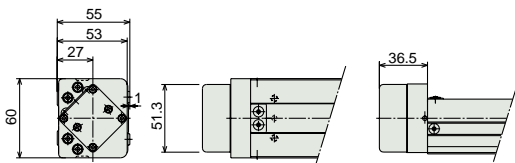


ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

- 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314ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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
() 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が24.5mm、
質量が0.3kgアップします。



ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600
L	355	455	555	655	755	855
A	276	376	476	576	676	776
B	40	140	240	340	440	540
C	40	140	40	140	40	140
D	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
質量(kg)	4.1	4.7	5.4	6.1	6.7	7.4

コントローラ

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	外觀	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
ポジション タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (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 パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (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 パルス列入カタイプ				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-	
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			-	

RCP2-SS8R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

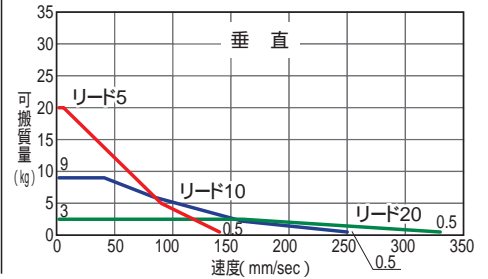
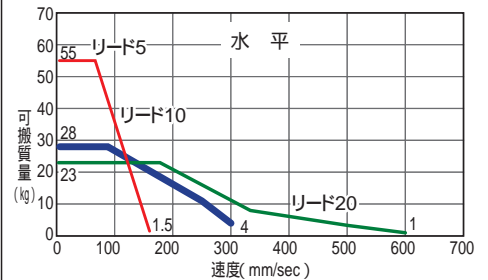
型式項目	RCP2	-	SS8R	-	I	-	56P	-		-		-	P1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56 サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	100:100mm 1000:1000mm (100mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	B: ブレーキ NM: 原点逆仕様 R: モータ折り返し方向勝手違い SR: スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



- POINT** 選定上のポイント
- (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0.3G(リード5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。

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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SS8R-I-56P-20-□-P1-□-□	20	~ 23	~ 3	100 ~ 1000 (100mm毎)
RCP2-SS8R-I-56P-10-□-P1-□-□	10	~ 28	~ 9	
RCP2-SS8R-I-56P-5-□-P1-□-□	5	~ 55	~ 20	

ストロークと最高速度

ストローク リード	100~800 (100mm毎)	900 (mm)	1000 (mm)
20	600 333	600 333	515 333
10	300 250	300 250	255
5	160 140	155 140	125

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS8R	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-
900	-	-
1000	-	-

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314ページをご参照下さい。

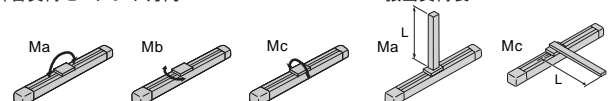
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P387	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質: 専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma: 36.3N・m Mb: 36.3N・m Mc: 77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



一体型
スライダタイプ
ロボットタイプ
アルミシロートタイプ
ステンレスタイプ
クリーン対応
防滴対応
コントローラ

40mm
52mm
58mm
60mm
68mm
73mm
80mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-HS8R

ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

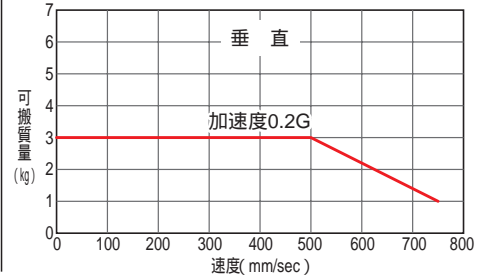
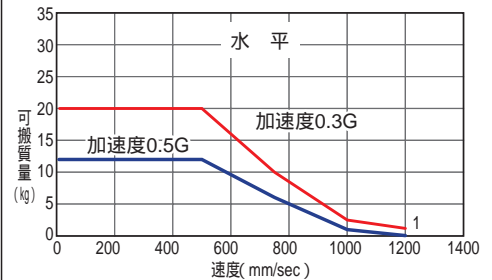
型式項目	RCP2	-	HS8R	-	I	-	86P	-	□	-	□	-	P2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	86Pパルスモータ 86 サイズ	30:30mm	100:100mm ↓ 1000:1000mm (100mmピッチ毎設定)	P2:PCON-CF RCP2-CF	N:無し P:1m S:3m M:5m X: R:	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様									

※型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



POINT
選定上のポイント

- (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0.3G(垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は水平0.5G、垂直0.2Gが上限となります。

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)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-HS8R-I-86P-30-□-P2-□-□	30	~20	~3	100~1000 (100mm毎)

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

ストローク / リード	100-800 (100mm毎)	900 (mm)	1000 (mm)
30	1200 750	1000 750	800 750

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)	タイプ記号	
	HS8R	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-
900	-	-
1000	-	-

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314ページをご参照下さい。

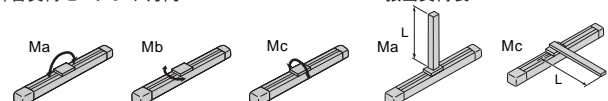
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 16mm 転速C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm

- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

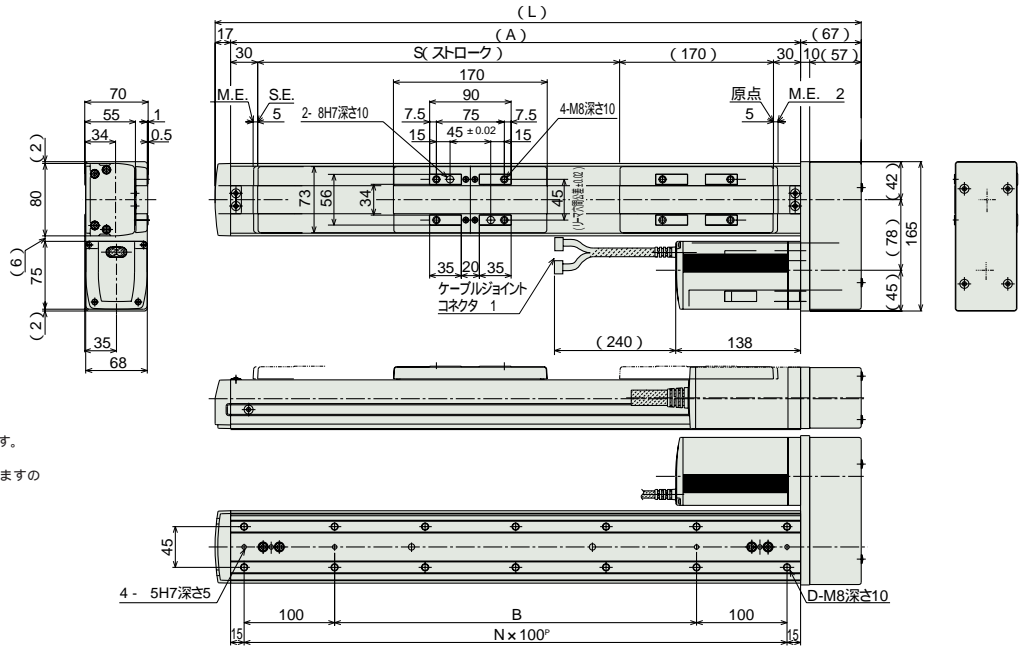
寸法図

CAD図面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

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点まで距離)と
反モータ側の寸法が逆になります。

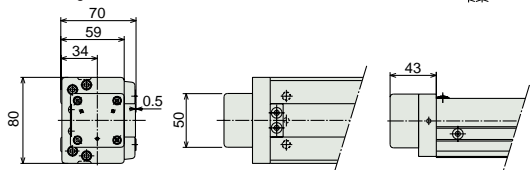
基準面はHS8Cタイプと同様です。(P32参照)
Maモメントのオフセット基準位置はHS8Cタイプと同様です。(P32参照)



- 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細はお問合せ下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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
() 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が26mm
質量が0.5kgアップします。



ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	414	514	614	714	814	914	1014	1114	1214	1314
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.9	9.0	10	11.1	12.1	13.2	14.3	15.3	16.4	17.4

コントローラ

適応コントローラ

HS8Rタイプ対応コントローラについては、恐れ入りますがお問い合わせ下さい。

「歯」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
イムニット
タイプ
ケーブル
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCP2-BA6/BA6U

ロボシリンダ ベルトタイプ 本体幅58mm パルスモータ モータ上付き/モータ下付き

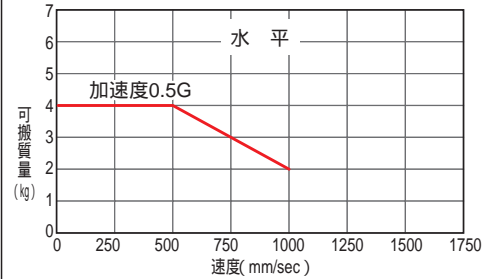
型式項目	RCP2	-	□	-	I	-	42P	-	54	-	□	-	P1	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
BA6	:ベルトタイプ モータ上付き	I:インクリメンタル 仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ	54:54mm 相当	500:500mm } 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X: R:	NM:原点逆仕様									
BA6U	:ベルトタイプ モータ下付き																

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



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。



(垂直動作は出来ません)



- (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0.5Gで動作させた時の値です。加速度は0.5Gが上限となります。

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	モータ取付方向	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-BA6-I-42P-54-□-P1-□-□	上付き	54相当	~ 4	不可	500 ~ 1000 (50mm毎)
RCP2-BA6U-I-42P-54-□-P1-□-□	下付き				

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

ストローク リード	500 ~ 1000 (50mm毎)
54 相当	1000

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	BA6/BA6U	エンコーダ種類
	インクリメンタル	
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-
850	-	-
900	-	-
950	-	-
1000	-	-

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314ページをご参照下さい。

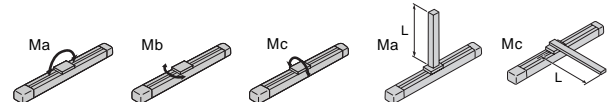
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	P385	-

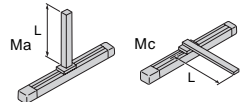
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1mm
バックラッシュ	0.1mm以下
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



張り出し負荷長



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アマゾン
タイプ
各ページ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

40mm
52mm
58mm
60mm
68mm
73mm
80mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

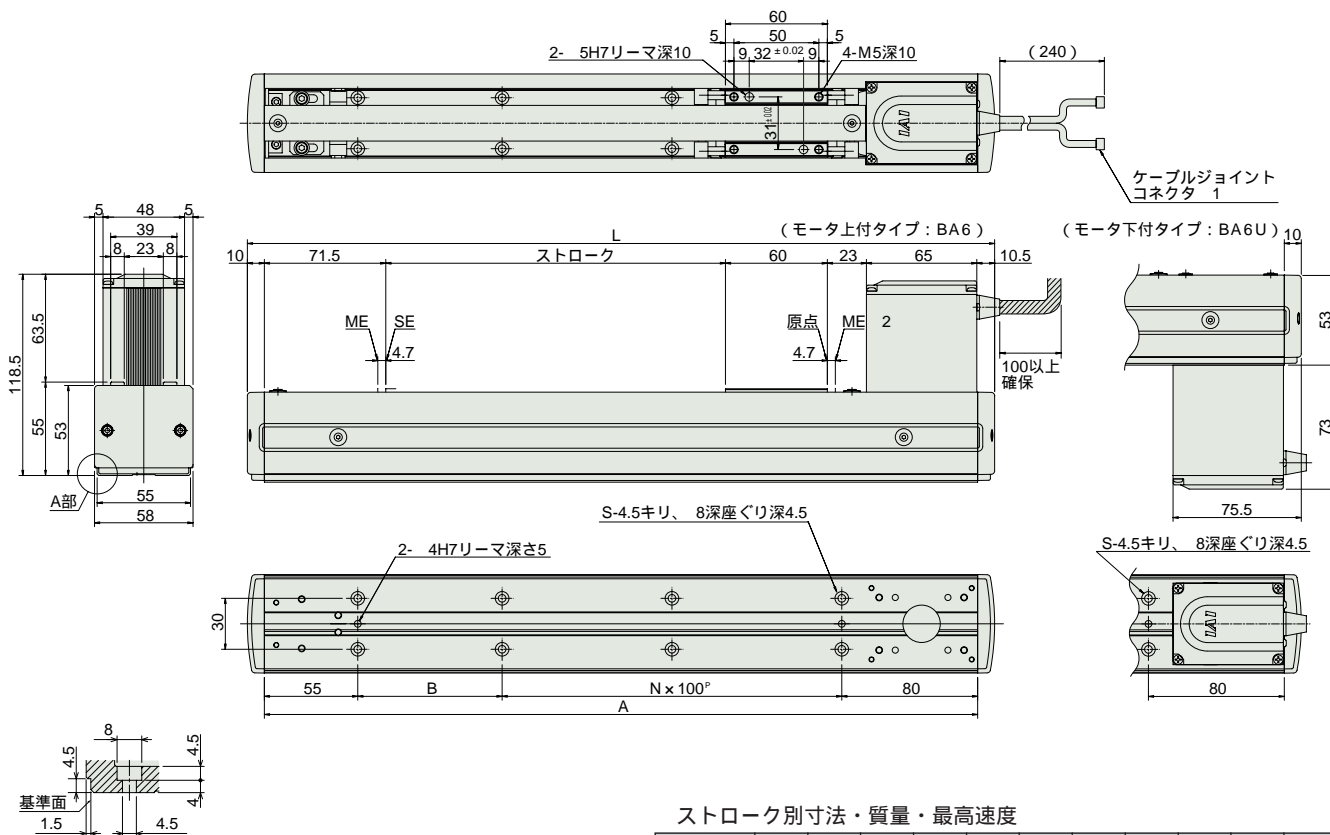
寸法図

CAD図面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

- 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314ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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



A部詳細(取付穴及び基準面)

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
A	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	85	35	85	35	85	35	85	35	85	35	85
N	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
S	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
質量(kg)	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9	4.1

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナー タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (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 パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (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 パルス列入カタイプ				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-	
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			-	

RCP2-BA7/BA7U

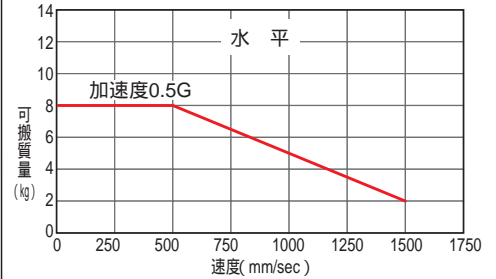
ロボシリンダ ベルトタイプ 本体幅68mm パルスモータ モータ上付き/モータ下付き

型式項目	RCP2	-	□	-	I	-	42P	-	54	-	□	-	P1	-	□	-	□
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									
BA7 : ベルトタイプ モータ上付き	I : インクリメンタル 仕様	42P : パルスモータ 42 サイズ	54 : 54mm	600:600mm } 1200:1200mm (50mmピッチ毎設定)	P1: PCON PSEL	N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m X : 長さ指定 R : ロボットケーブル	NM : 原点逆仕様										
BA7U : ベルトタイプ モータ下付き	型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。																



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。



(垂直動作は出来ません)



- (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0.5Gで動作させた時の値です。加速度は0.5Gが上限となります。

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。

ストロークと最高速度

型式	モータ取付方向	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平(kg)	垂直(kg)		リード	600~1200 (50mm毎)
RCP2-BA7-I-42P-54-□-P1-□-□	上付き	54相当	~ 8	不可	600~1200 (50mm毎)	54相当	1500
RCP2-BA7U-I-42P-54-□-P1-□-□	下付き						

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	BA7/BA7U	エンコーダ種類
600	-	インクリメンタル
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-
850	-	-
900	-	-
950	-	-
1000	-	-
1050	-	-
1100	-	-
1150	-	-
1200	-	-

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314ページをご参照下さい。

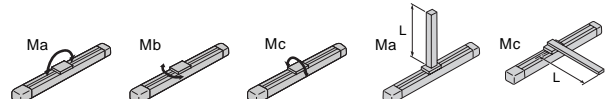
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1mm
バックラッシュ	0.1mm以下
許容負荷モーメント	Ma: 13.8N・m Mb: 19.7N・m Mc: 29.0N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



「一体」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
イムニゼット
タイプ
ケーブルジョイント
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
「一体」
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

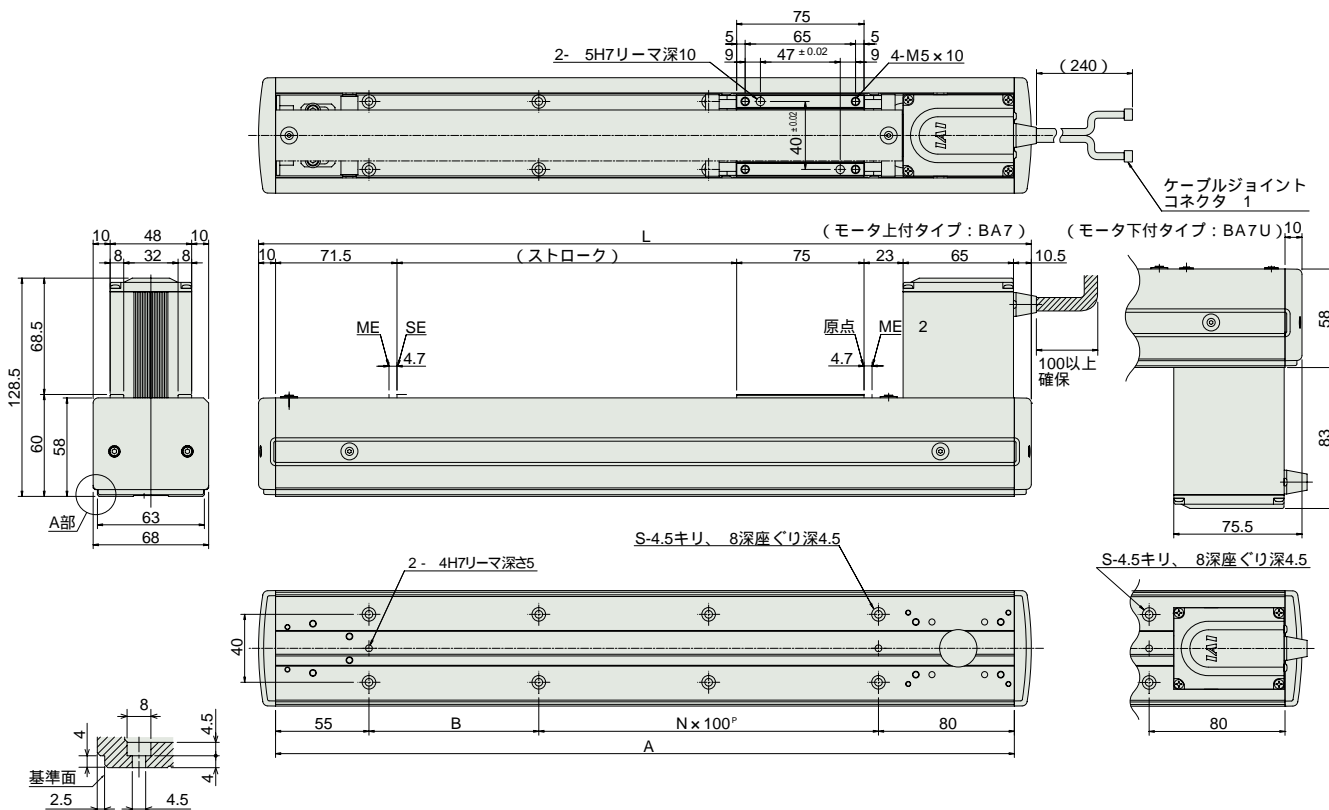
パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

寸法図

CAD図面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

- 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314ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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：ストローケエンド



A部詳細(取付穴及び基準面)

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455
A	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
B	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
N	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
S	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
質量(kg)	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.4	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナー タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (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 パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (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 パルス列入カタイプ				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-	
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			-	

RCA-SA4C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目 **RCA-SA4C** - - **20** - - - **A1** - -

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

10:10mm
5: 5mm
2.5:2.5mm

50:50mm
400:400mm (50mmピッチ毎設定)

A1:ACON
ASEL

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:フット金具
HS:原点確認センサ
NM:原点逆仕様
SR:スライダ部ローラー仕様
SS:スライダスペーサ

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA4C- <input type="checkbox"/> -20-10- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCA-SA4C- <input type="checkbox"/> -20-5- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4C- <input type="checkbox"/> -20-2.5- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		2.5	8	4.5	78.4	

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50	400 (50mm毎)
10	665	
5	330	
2.5	165	

記号説明 エンコーダ種類 ストローク ケーブル長 オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA4C	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

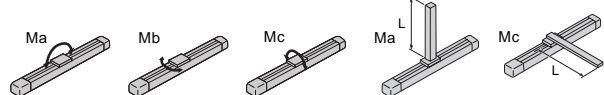
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-
スライダスペーサ	SS	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N・m Mb: 3.9N・m Mc: 6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



一体型
コントローラ

スライダ
タイプ

ロード
タイプ

アルミ
ベース

ステン
レス

ステン
レス

クリーン
対応

防滴
対応

コント
ローラ

40
mm

52
mm

58
mm

60
mm

68
mm

73
mm

80
mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

150w

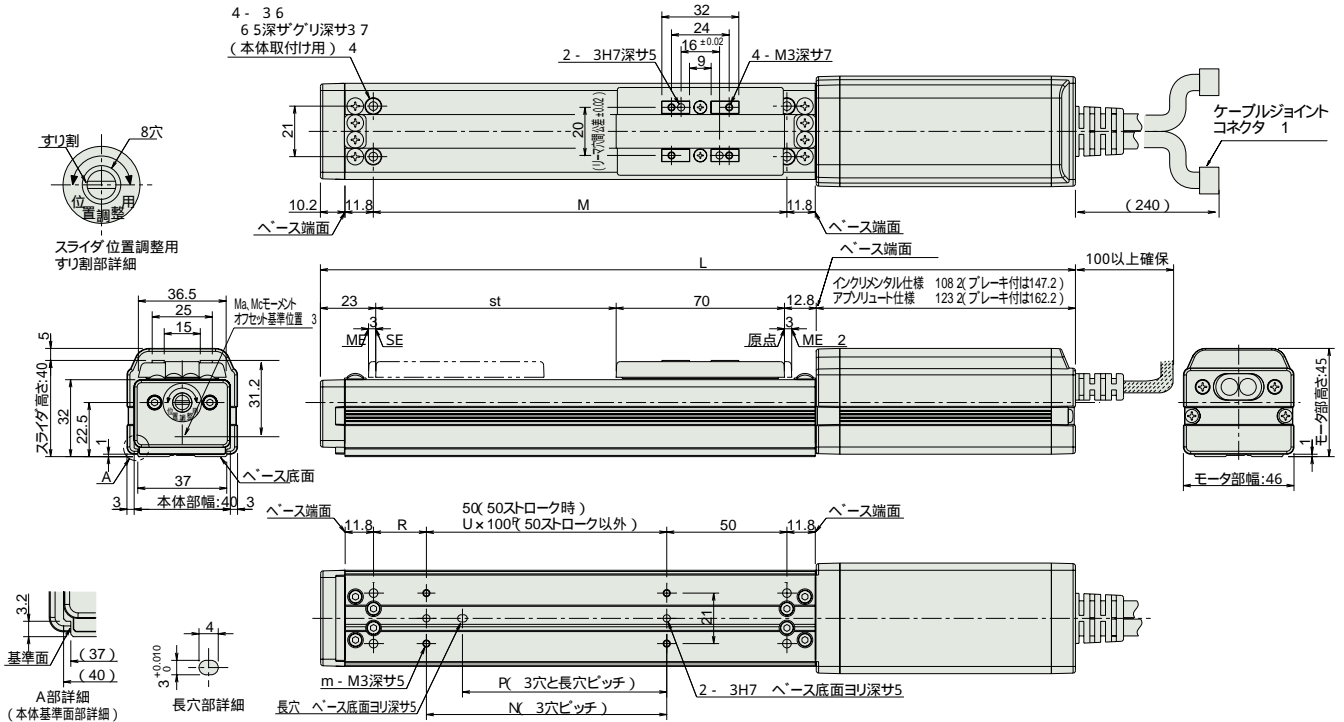
寸法図

CAD図面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

- 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324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- 4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。



ストローク別寸法・質量 ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L	インクリメンタル ブレーキ無	264	314	364	414	464	514	564	614
	メンタル ブレーキ付	303	353	403	453	503	553	603	653
	アブソ ブレーキ無	279	329	379	429	479	529	579	629
	リユート ブレーキ付	318	368	418	468	518	568	618	668
M		122	172	222	272	322	372	422	472
N		50	100	100	200	200	300	300	400
P		35	85	85	185	185	285	285	385
R		22	22	72	22	72	22	72	22
U		-	1	1	2	2	3	3	4
m		4	4	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)		0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナー タイプ		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20 -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				

ASEL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。

「一体」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリメント
タイプ
アブソ
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

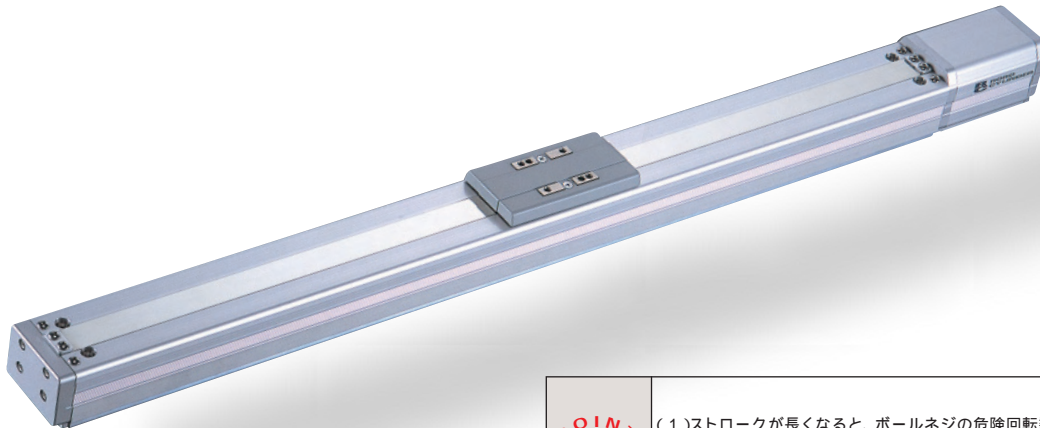
パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCA-SA5C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA	-	SA5C	-	□	-	20	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
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	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm } 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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。

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCA-SA5C-□-20-12-□-A1-□-□	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5C-□-20-6-□-A1-□-□		6	8	2	33.3	
RCA-SA5C-□-20-3-□-A1-□-□		3	12	4	65.7	

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA5C エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
	I	A
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

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324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

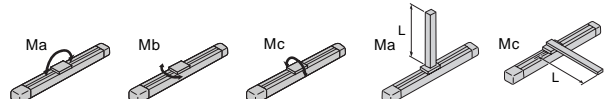
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.9N·m Mb: 6.8N·m Mc: 11.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アルミニウム
タイプ
ステンレス
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

40
mm
52
mm
58
mm
60
mm
68
mm
73
mm
80
mm

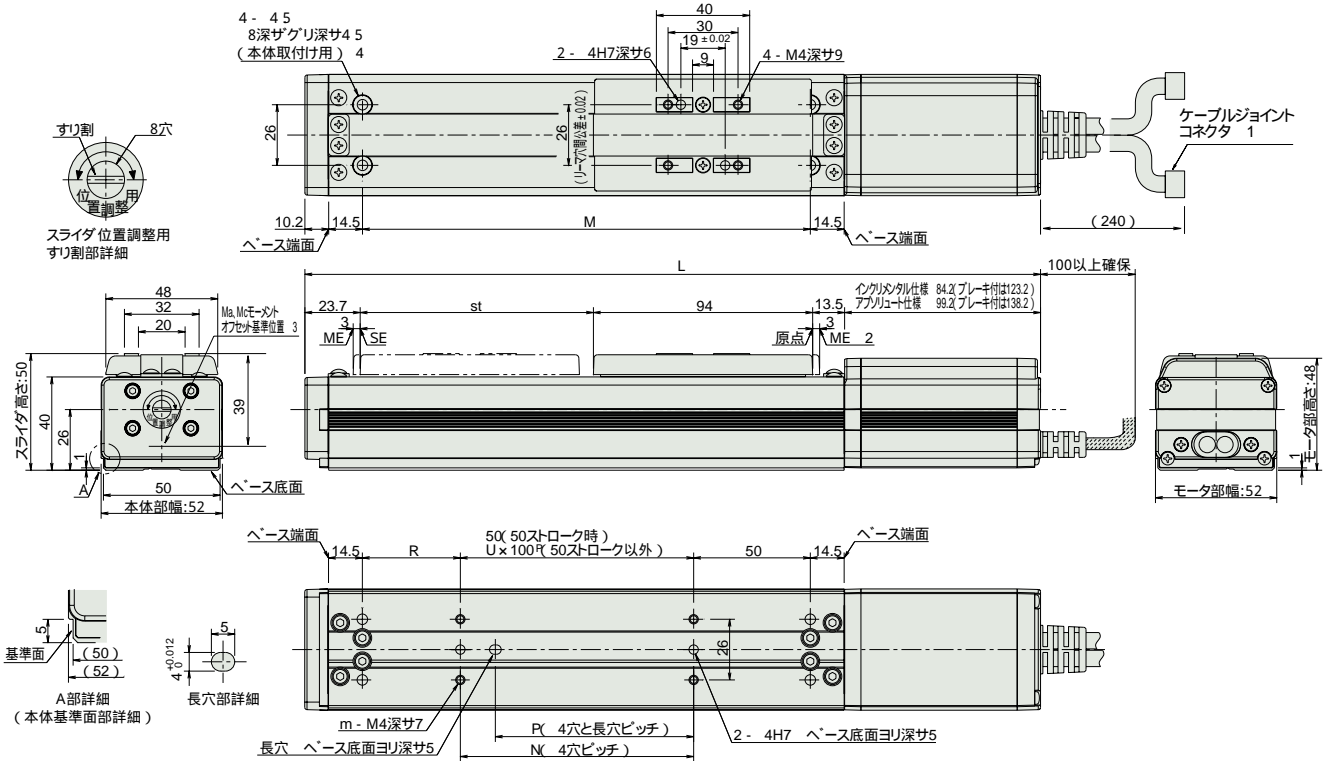
パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

CAD図面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

- 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324ページをご参照下さい。
- 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する際の基準位置です。
- ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。



ストローク別寸法・質量 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	インクリメンタル ブレーキ無	265.4	315.4	365.4	415.4	465.4	515.4	565.4	615.4	665.4
	インクリメンタル ブレーキ付	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4
	アブソリュート ブレーキ無	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4
	アブソリュート ブレーキ付	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナー タイプ		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20 -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				

ASELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。

「一体」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリメント
タイプ
ディバイス
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
「一体」
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCA-SA6C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA	-	SA6C	-		-	30	-		-		-	A1	-		-	
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	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm } 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCA-SA6C-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6C-□-30-6-□-A1-□-□		6	12	3	48.4	
RCA-SA6C-□-30-3-□-A1-□-□		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50-450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6C エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
	I	A
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

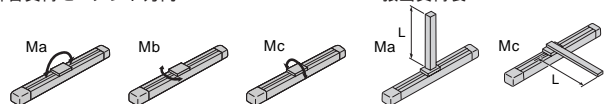
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

40
mm
52
mm
58
mm
60
mm
68
mm
73
mm
80
mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

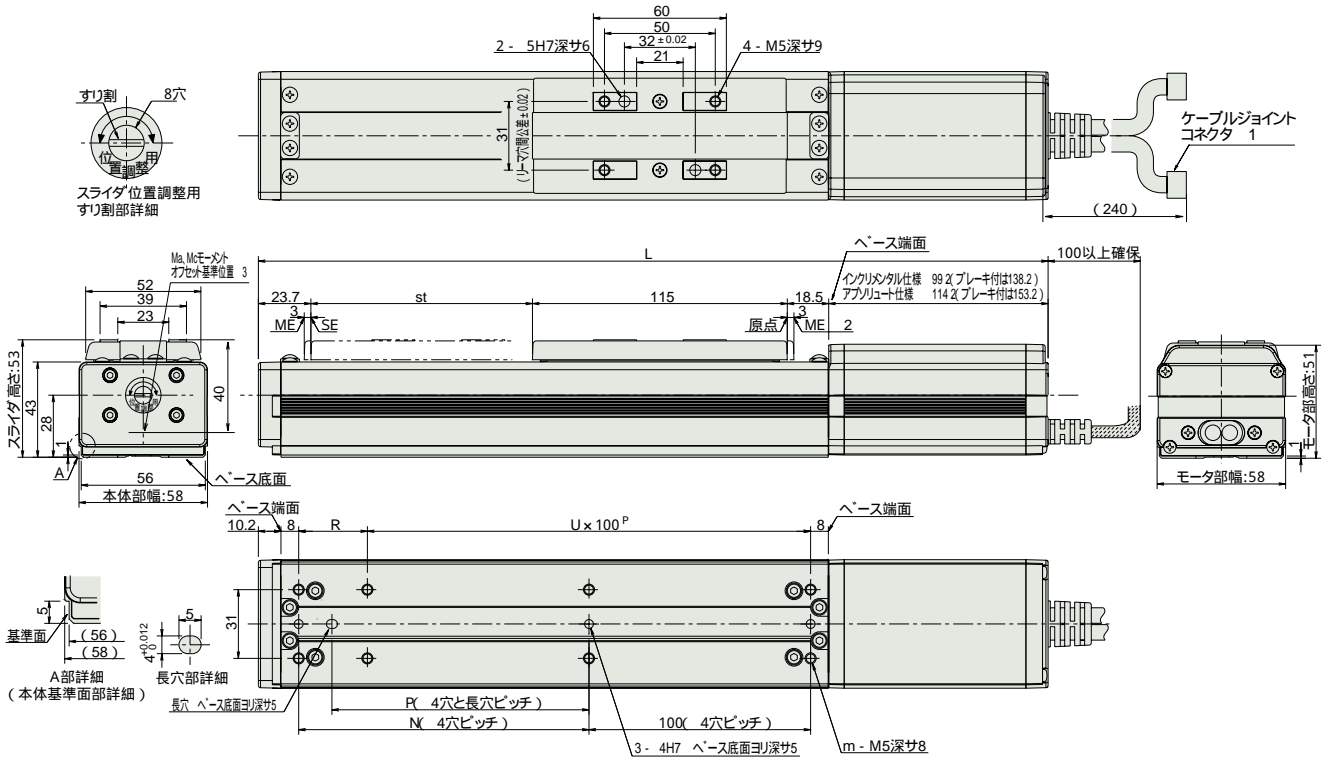
寸法図

CAD図面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

- 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324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



ストローク寸法・質量 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	インクリ ブレーキ無	306.4	356.4	406.4	456.4	506.4	556.4	606.4	656.4	706.4	756.4	806.4	856.4
	メンタル ブレーキ付	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4	795.4	845.4	895.4
	アプソ ブレーキ無	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
	リュート ブレーキ付	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
質量(kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6	

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナー タイプ		ACON-C-30I-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-30I-NP-2-0						
電磁弁タイプ	ACON-CY-30I-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点					
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)	ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)					
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)	ACON-PO-30I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ						
シリアル通信 タイプ	ACON-SE-30I-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点					
プログラム 制御タイプ	ASEL-C-1-30 -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	P345				

ASELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)が入ります。

「一体」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリ
タイプ
アプソ
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
「一体」
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

RCA-SA4D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCA	-	SA4D	-		-	20	-		-		-	A1	-		-	
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	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) FT:フット金具 NM:原点逆仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA4D-□-20-10-□-A1-□-□	20	10	4	1	19.6	50~300 (50mm毎)
RCA-SA4D-□-20-5-□-A1-□-□		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4D-□-20-2.5-□-A1-□-□		2.5	8	4.5	78.4	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm毎)	
	10	665
5	330	
2.5	165	

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA4D	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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324ページをご参照下さい。

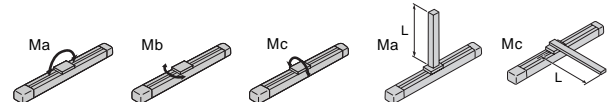
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P381	-
フット金具	FT	P383	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



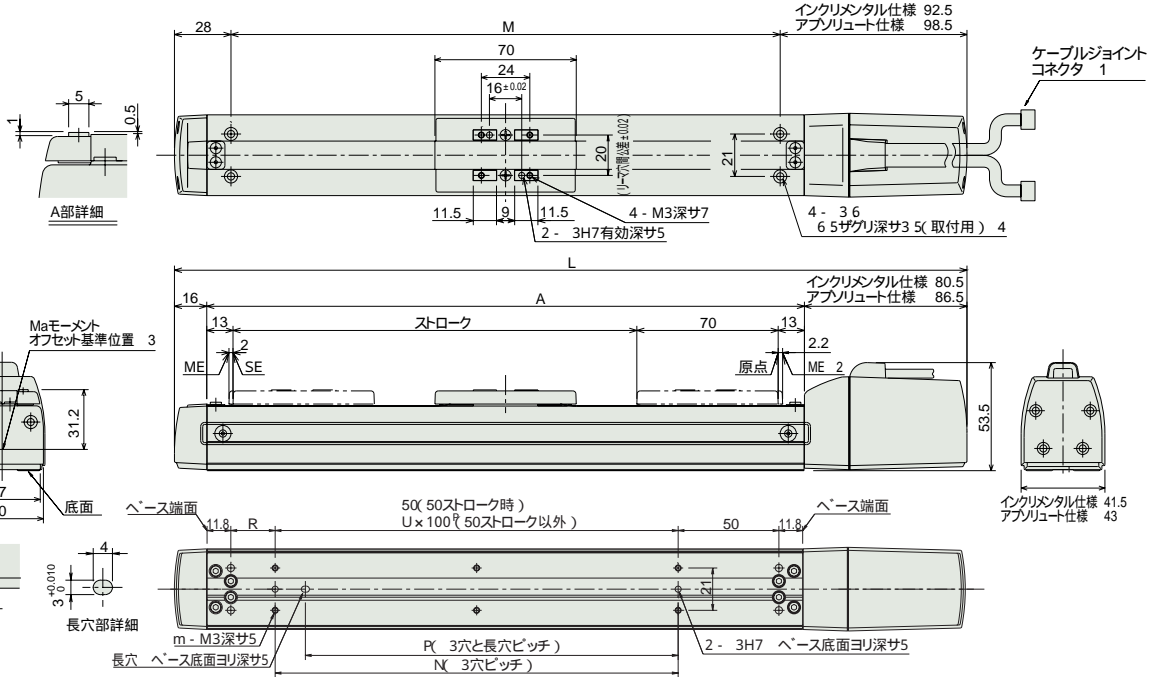
パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

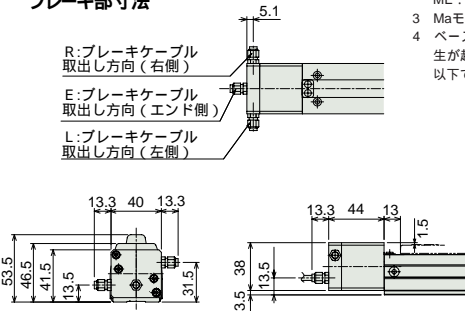
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
原点逆仕様(NM)の場合は、反モーメント側のMEから約2.2mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法



- 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324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- 4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。

ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L インクリメンタル	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
L アブリュート	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
A	146	196	246	296	346	396
M	122	172	222	272	322	372
N	50	100	100	200	200	300
P	35	85	85	185	185	285
R	22	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3
m	4	4	4	6	6	8
質量(kg)	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1

ブレーキ付は全長(L)が28mm(配線エンド側取出しは41.3mm)、質量が0.2kgアップします。

コントローラ

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
ポジションナータイプ		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20-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				

ASELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。

「軸」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリメント
タイプ
モーター
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモーター
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCA-SA5D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCA	-	SA5D	-	□	-	20	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
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	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) FT:フット金具 NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA5D-□-20-12-□-A1-□-□	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5D-□-20-6-□-A1-□-□		6	8	2	33.3	
RCA-SA5D-□-20-3-□-A1-□-□		3	12	4	65.7	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
	12	800
6	400	380
3	200	190

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA5D	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

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324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

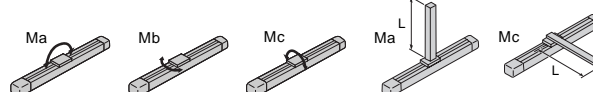
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P381	-
フット金具	FT	P383	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.9N·m Mb: 6.8N·m Mc: 11.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アブソリュート
タイプ
各ページ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

40mm

52mm

58mm

60mm

68mm

73mm

80mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

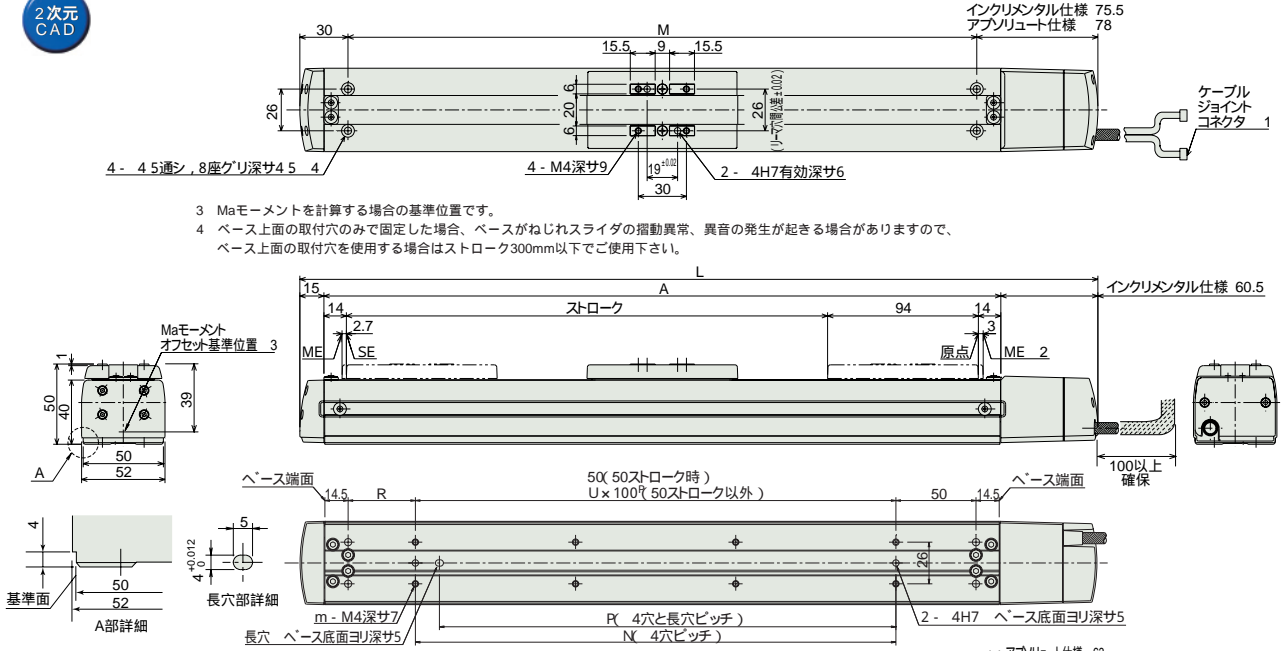
150w

寸法図

CAD図面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

- 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324ページをご参照下さい。
- 原点復帰時はスライダが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



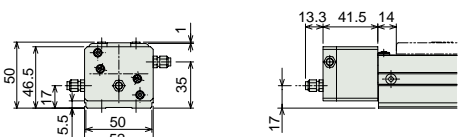
- Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きます場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。

ブレーキ部寸法

R: ブレーキ取出し方向右側

E: ブレーキ取出し方向エンド側

L: ブレーキ取出し方向左側



ブレーキ付は全長(L)が26.5mm
(配線エンド側取出しは39.8mm)
質量が0.3kg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	350	400	450	500
インクリメンタル	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5
アップリフト	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナータイプ		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20-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				

ASEL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: アプソ)が入ります。

「一体」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリメント
タイプ
デバイス
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
「コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCA-SA6D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCA	-	SA6D	-	□	-	30	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
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									
インクリメンタル仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) FT:フット金具 NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様											

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA6D-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6D-□-30-6-□-A1-□-□		6	12	3	48.4	
RCA-SA6D-□-30-3-□-A1-□-□		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50-450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6D	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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324ページをご参照下さい。

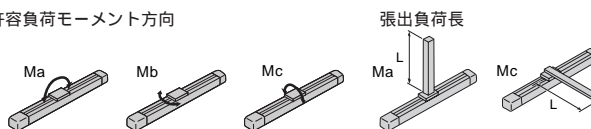
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P381	-
フット金具	FT	P383	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N·m Mb: 12.7N·m Mc: 18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アルミ
タイプ
ステンレス
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

40
mm
52
mm
58
mm
60
mm
68
mm
73
mm
80
mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

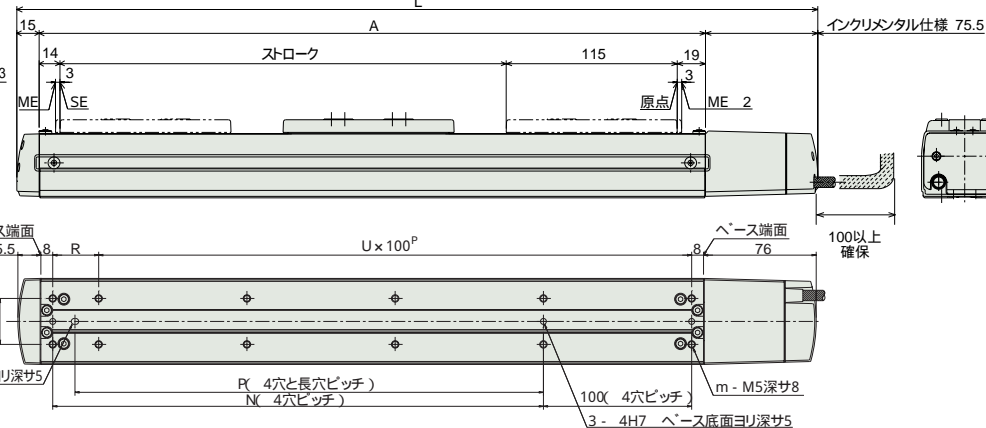
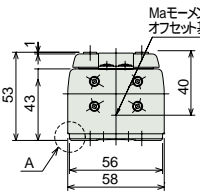
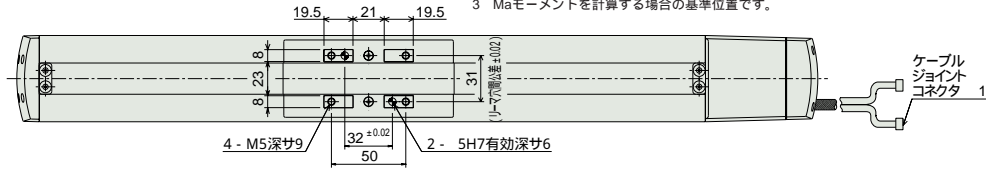
寸法図

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

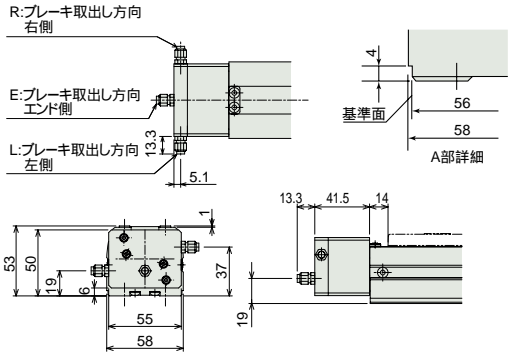
2次元 CAD

原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。

- 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324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法



ブレーキ付は全長(L)が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)。質量が0.3kg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	350	400	450	500	550	600
L インクリメンタル	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5
L アブソリュート	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナータイプ		ACON-C-30I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-30I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-30I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30I-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-30-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				

ASELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1: インクリ/A: アブソ)が入ります。

「歯」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリメンタル
タイプ
アブソリュート
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アルミシロ
タイプ
各パーツ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

RCA-SS4D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

型式項目	RCA	-	SS4D	-	I	-	20	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
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	20:サーボモータ20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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。

40mm
52mm
58mm
60mm
68mm
73mm
80mm

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SS4D-I-20-10-□-A1-□-□	20	10	4	1	19.6	50~300 (50mm毎)
RCA-SS4D-I-20-5-□-A1-□-□		5	6	2.5	39.2	
RCA-SS4D-I-20-2.5-□-A1-□-□		2.5	8	4.5	78.4	

ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS4D	エンコーダ種類
	I	インクリメンタル
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

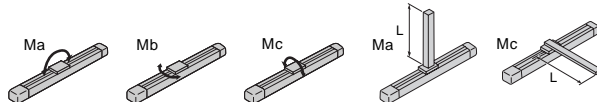
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N・m Mb: 3.9N・m Mc: 6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



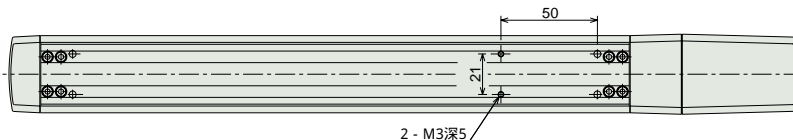
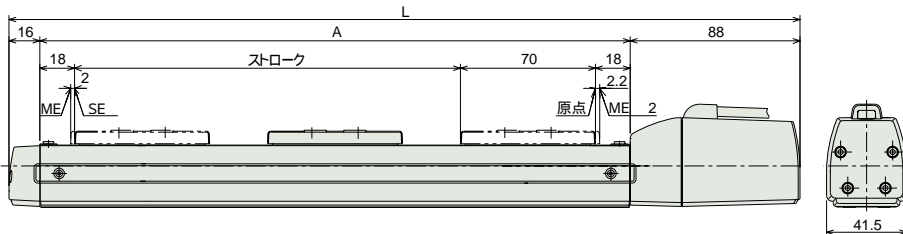
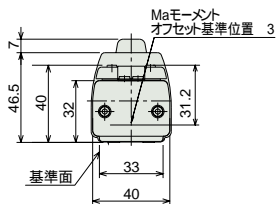
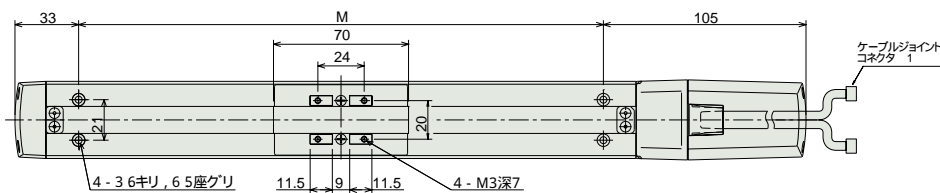
パルスモータ
20W
30W
60W
100W
150W

寸法図

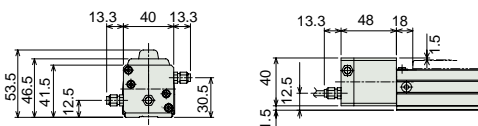
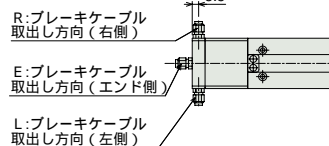
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD

原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約2.2mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法



- 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324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

ブレーキ付は全長(L)が32mm
(配線エンド側取出は45.3mm)
質量が0.2kg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	260	310	360	410	460	510
A	156	206	256	306	356	406
M	122	172	222	272	322	372
質量(kg)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナータイプ		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ドライブ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I-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				

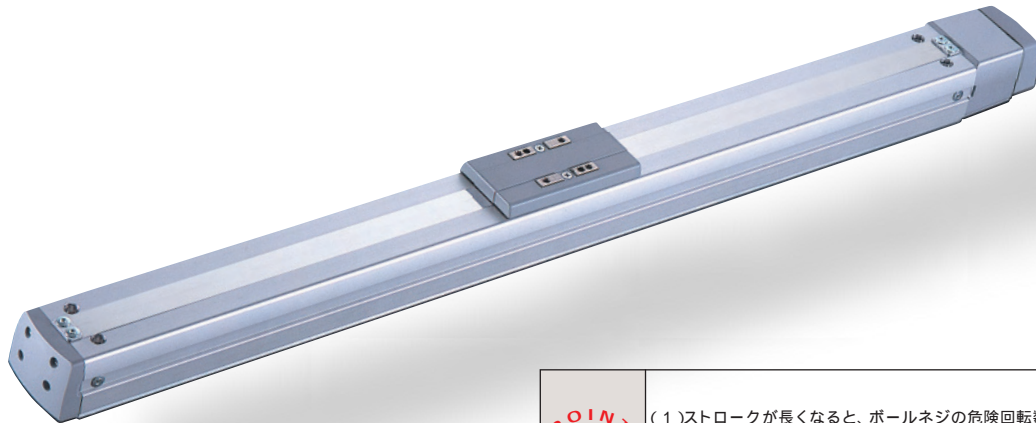
ASELは1軸仕様の場合です。

RCA-SS5D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

型式項目	RCA	-	SS5D	-	I	-	20	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	A1	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
	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
					インクリメンタル仕様		20:サーボモータ20W		12:12mm 6:6mm 3:3mm		50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定)		A1:ACON ASEL		N:無し P:1m S:3m M:5m		BE:ブレイキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレイキ(配線左側取り出し) BR:ブレイキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SS5D-I-20-12- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SS5D-I-20-6- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		6	8	2	33.3	
RCA-SS5D-I-20-3- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		3	12	4	65.7	

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度	
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

記号説明 ストローク ケーブル長 オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS5D	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	
	I	
50	-	
100	-	
150	-	
200	-	
250	-	
300	-	
350	-	
400	-	
450	-	
500	-	

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324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

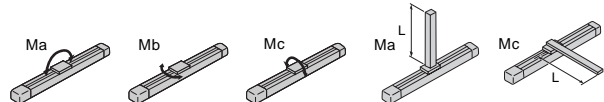
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレイキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレイキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレイキ(配線右側出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma: 4.9N・m Mb: 6.8N・m Mc: 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

40mm

52mm

58mm

60mm

68mm

73mm

80mm

パルスモータ

20W

30W

60W

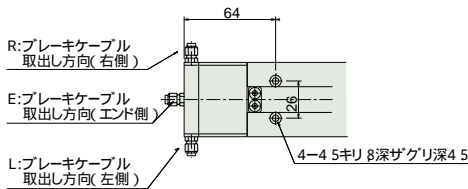
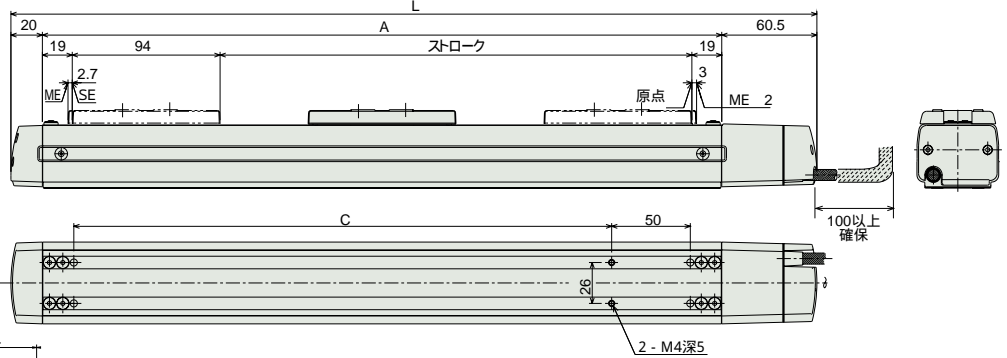
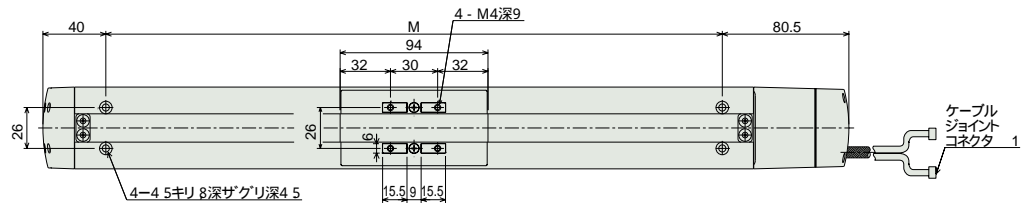
100W

150W

寸法図

CAD図面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



- 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324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

ブレーキ付は全長(L)が24mm
(配線エンド側取出は37.3mm)
質量は0.3kg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	350	400	450	500
L	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
C	92	142	192	242	292	342	392	442	492	542
質量(kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

コントローラ

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
ポジションナー タイプ		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ドライブ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20I-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				

ASELは1軸仕様の場合です。

「一体」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
イニシエ
タイプ
モーター
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

40 mm

52 mm

58 mm

60 mm

68 mm

73 mm

80 mm

パルスモータ

20 w

30 w

60 w

100 w

150 w

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

RCA-SS6D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

型式項目	RCA	-	SS6D	-	I	-	30	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
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									
インクリメンタル仕様	30:サーボモータ30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様											

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SS6D-I-30-12-□-A1-□-□	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SS6D-I-30-6-□-A1-□-□		6	12	3	48.4	
RCA-SS6D-I-30-3-□-A1-□-□		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50-450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS6D	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
50	I	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

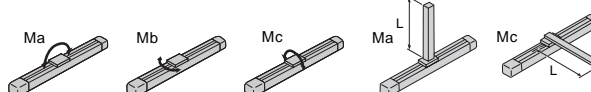
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



40mm

52mm

58mm

60mm

68mm

73mm

80mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

150w

「一体」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
イムニシット
タイプ
マモメント
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

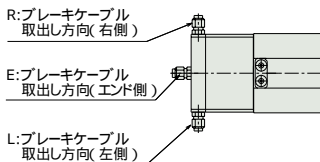
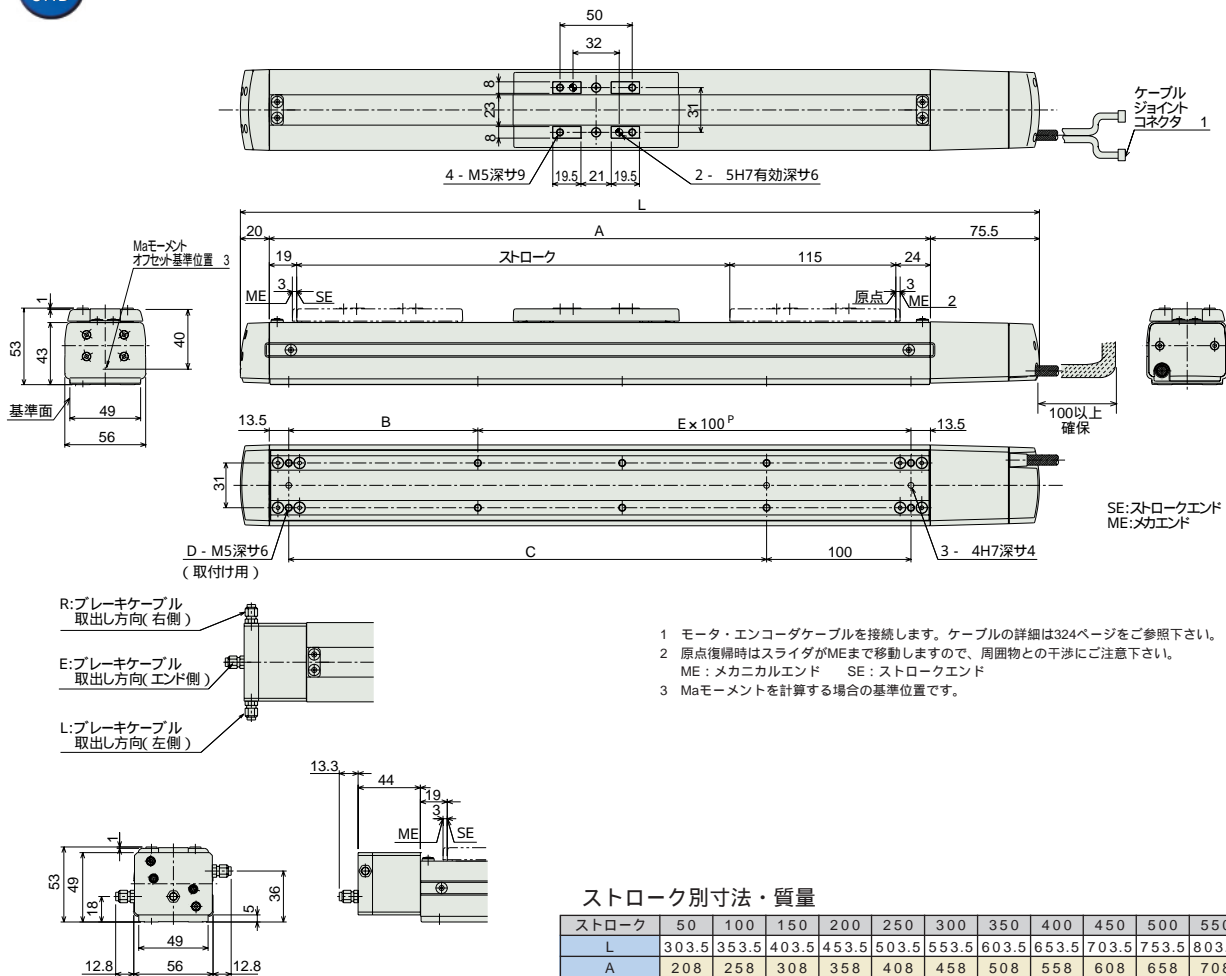
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

寸法図

CAD図面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



ブレーキ付は全長(L)が24mm
(配線エンド側取出は37.3mm)
質量は0.3kgアップします。

- 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324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5
A	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758
B	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
D	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
E	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
質量(kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナー タイプ		ACON-C-30I-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク4.2A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-30I-NP-2-0						
電磁弁タイプ	ACON-CY-30I-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点					
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)	ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)					
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)	ACON-PO-30I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ						
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-30I-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-30I-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				

ASELは1軸仕様の場合です。

一体型
コントローラ

スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

アルミ
シフト
タイプ

ステン
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

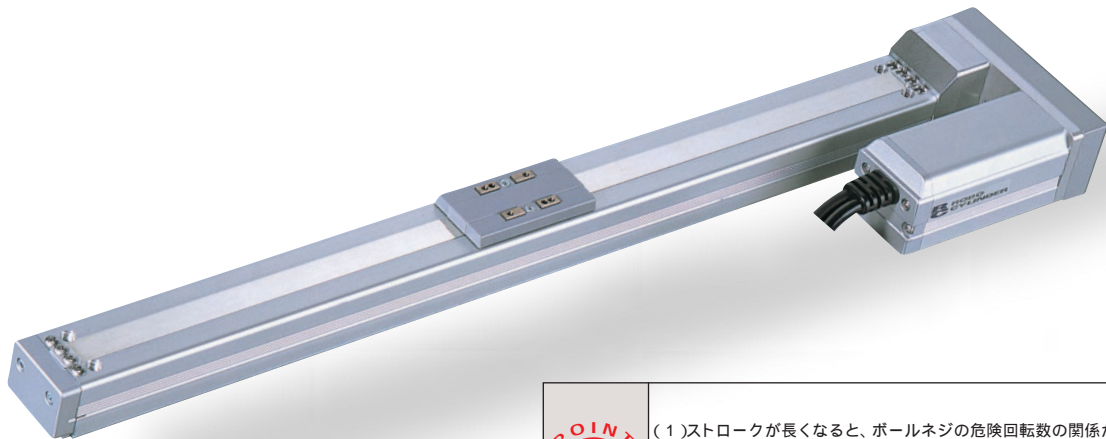
コントローラ

RCA-SA4R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCA	-	SA4R	-	[]	-	20	-	[]	-	[]	-	A1	-	[]	-	[]
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	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 400:400mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 R:モータ折り返し方向勝手違い SR:スライダ部ローラー仕様 SS:スライダスベサ									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA4R-[]-20-10-[]-A1-[]-[]	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCA-SA4R-[]-20-5-[]-A1-[]-[]		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4R-[]-20-2.5-[]-A1-[]-[]		2.5	8	4.5	78.4	

ストロークと最高速度

ストローク	50~400 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

記号説明 []エンコーダ種類 []ストローク []ケーブル長 []オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA4R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

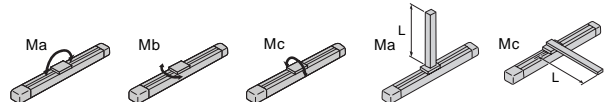
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P387	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-
スライダスベサ	SS	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



40 mm

52 mm

58 mm

60 mm

68 mm

73 mm

80 mm

パルスモータ

20w

30w

60w

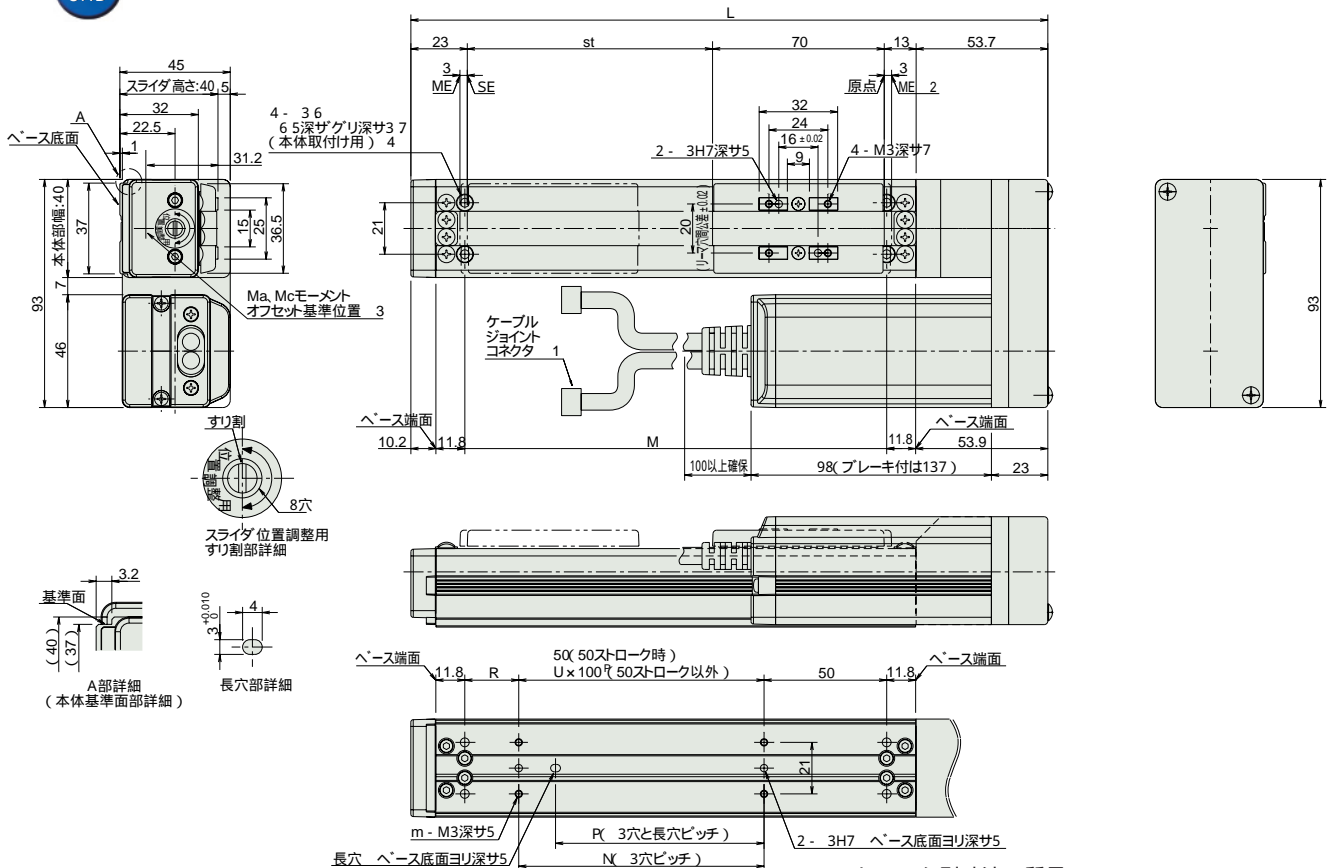
100w

150w

寸法図

CAD図面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



- 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324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモメントを計算する場合の基準位置です。
- 4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。

ストローク別寸法・質量 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量(kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナータイプ		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20-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				

ASELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。

「一体」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリ
タイプ
アブソ
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
「一体」
コントローラ

40
mm
52
mm
58
mm
60
mm
68
mm
73
mm
80
mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

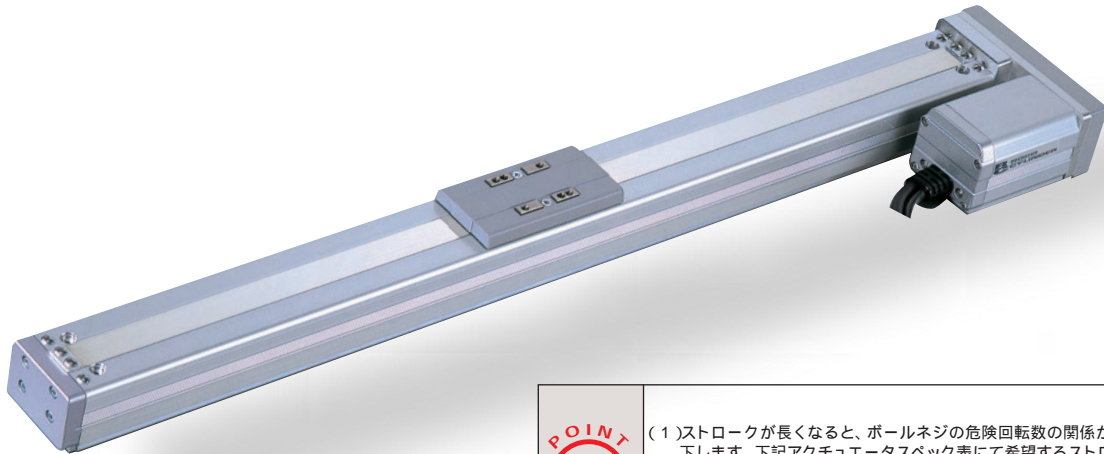
一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
ロッド
タイプ
ステン
レス
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

RCA-SA5R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCA	-	SA5R	-	□	-	20	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
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	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm } 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 R:モータ折り返し方向勝手違い SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上の
ポイント

- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA5R-□-20-12-□-A1-□-□	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5R-□-20-6-□-A1-□-□		6	8	2	33.3	
RCA-SA5R-□-20-3-□-A1-□-□		3	12	4	65.7	

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)	
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA5R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

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324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

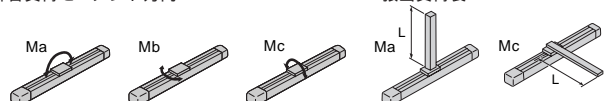
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P387	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.9N·m Mb: 6.8N·m Mc: 11.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



40 mm

52 mm

58 mm

60 mm

68 mm

73 mm

80 mm

パルスモータ

20 w

30 w

60 w

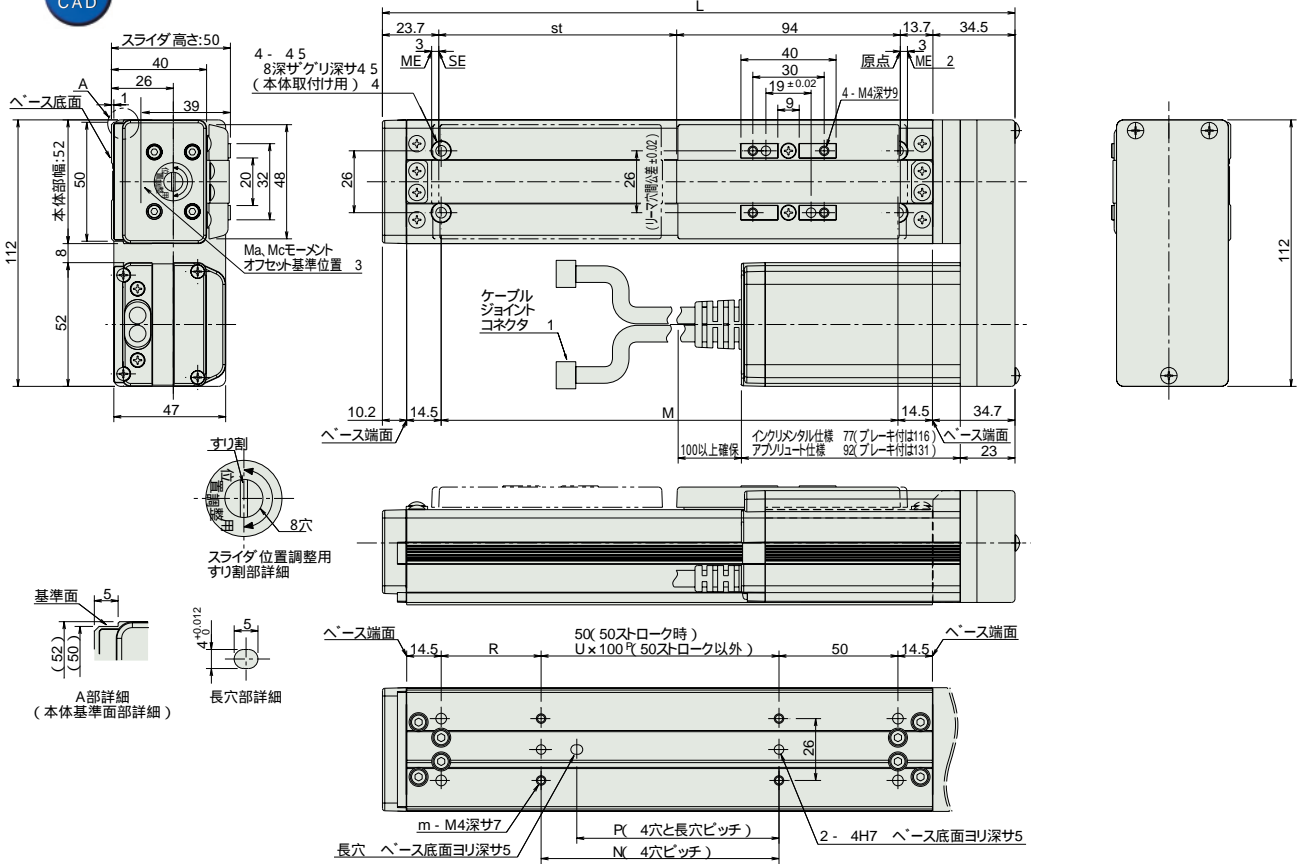
100 w

150 w

寸法図

CAD図面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



- 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324ページをご参照下さい。
- 原点復帰時はスライダが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
- Maモメントを計算する場合の基準位置です。
- ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。

ストローク別寸法・質量 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

コントローラ

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	外觀	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
ポジションナータイプ		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20-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				

ASEL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。

- 1軸
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロード
タイプ
- インクリ
タイプ
- アブソ
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴
対応
- コントローラ

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm

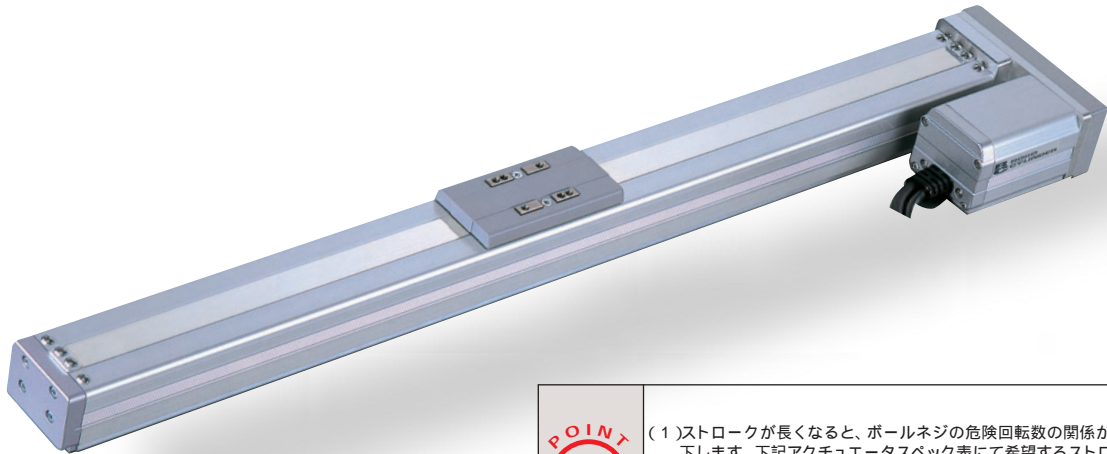
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

RCA-SA6R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCA	-	SA6R	-		-	30	-		-		-	A1	-		-	
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	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm } 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 R:モータ折り返し方向勝手違い SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA6R-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6R-□-30-6-□-A1-□-□		6	12	3	48.4	
RCA-SA6R-□-30-3-□-A1-□-□		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50-450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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324ページをご参照下さい。

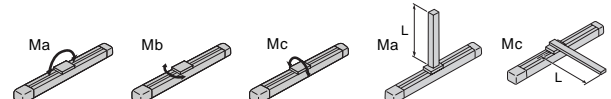
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P387	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アルミ
ベース
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

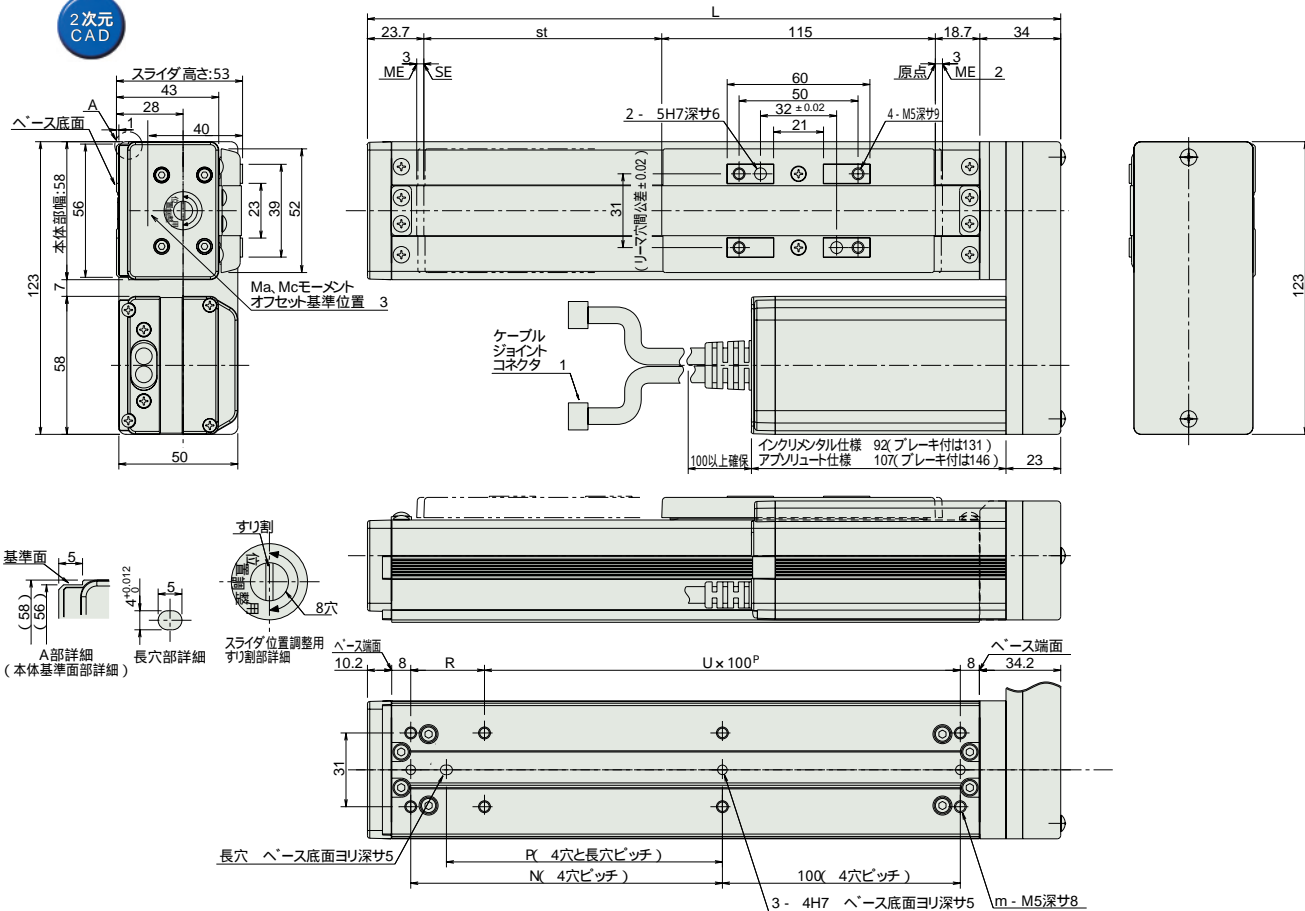
40
mm
52
mm
58
mm
60
mm
68
mm
73
mm
80
mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

CAD図面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



ストローク別寸法・質量 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

- 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324ページをご参照下さい。
- 原点復帰時はスライダが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
- Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

コントローラ

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
ポジションナータイプ		ACON-C-30I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-30I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-30I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ドライブ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ	(-)				
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30I-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-30-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				

ASEL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。

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

RCS2-SA4C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2	-	SA4C	-	□	-	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 A:アブソリュート 仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 400:400mm (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	B:ブレーキ FT:フット金具 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様 SS:スライダスペース									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-SA4C-□-20-10-□-□-□-□	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2-SA4C-□-20-5-□-□-□-□		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4C-□-20-2.5-□-□-□-□		2.5	8	4.5	78.4	

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~400 (50mm毎)	
10	665	
5	330	
2.5	165	

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA4C	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

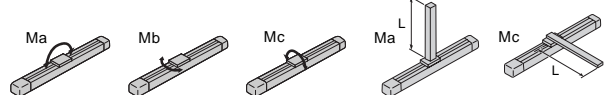
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-
スライダスペース	SS	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N・m Mb: 3.9N・m Mc: 6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



40mm
52mm
58mm
60mm
68mm
73mm
80mm

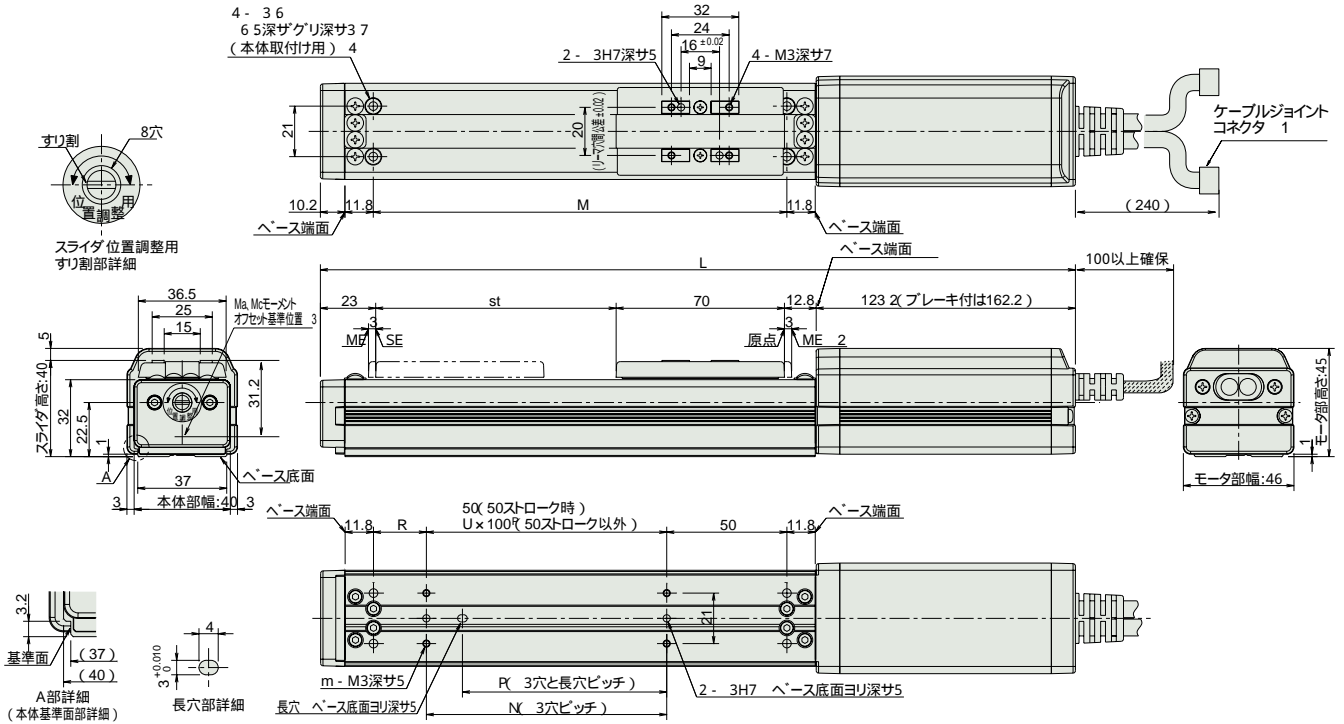
バルスモータ
20W
30W
60W
100W
150W

寸法図

CAD図面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

- 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334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- 4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。



ストローク別寸法・質量 ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	ブレーキ無	279	329	379	429	479	529	579	629
	ブレーキ付	318	368	418	468	518	568	618	668
M	122	172	222	272	322	372	422	472	
N	50	100	100	200	200	300	300	400	
P	35	85	85	185	185	285	285	385	
R	22	22	72	22	72	22	72	22	
U	-	1	1	2	2	3	3	4	
m	4	4	4	6	6	8	8	10	
質量(kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	

コントローラ

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
ポジションモード		SCON-C-20 -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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-20 -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	P365		

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

「一体」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリ
タイプ
アプソ
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
「1軸」
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

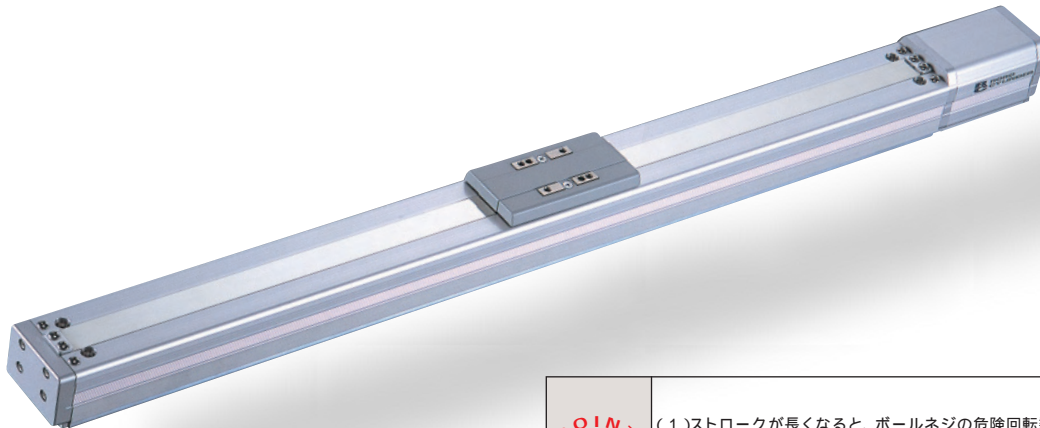
一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

RCS2-SA5C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2	-	SA5C	-	□	-	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 A:アブソリュート 仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm } 500:500mm (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	B:ブレーキ FT:フート金具 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-SA5C-□-20-12-□-□-□-□-□	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5C-□-20-6-□-□-□-□-□		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5C-□-20-3-□-□-□-□-□		3	12	4	65.7	

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度	
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA5C エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
	I	A
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

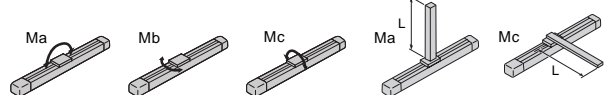
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.9N・m Mb: 6.8N・m Mc: 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



40mm

52mm

58mm

60mm

68mm

73mm

80mm

パルスモータ

20W

30W

60W

100W

150W

- 「一体」ロボット
- スライダタイプ
- ロードタイプ
- インクリメントタイプ
- パイプタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- ロボット

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm

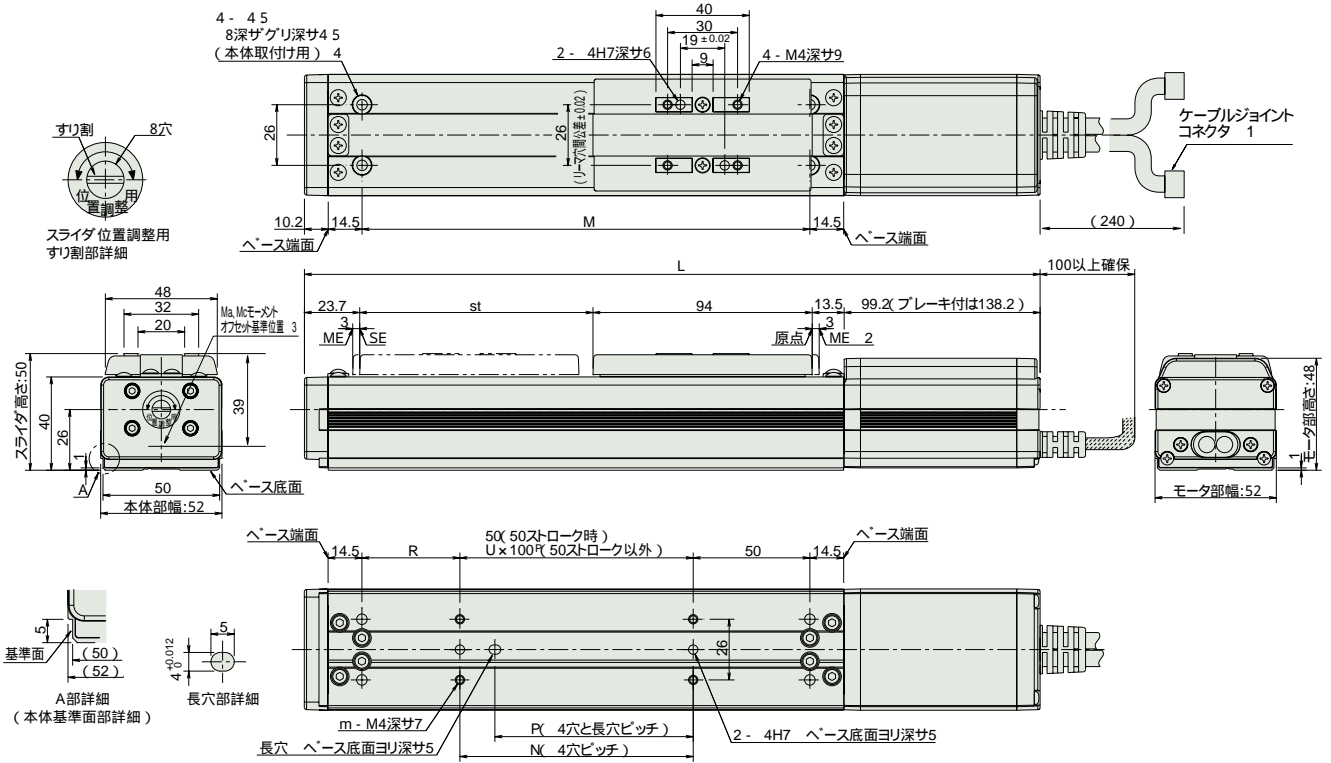
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

寸法図

CAD図面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

- 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334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する際の基準位置です。
- 4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。



ストローク別寸法・質量 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4
	ブレーキ付	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

コントローラ

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	外觀	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
ポジションモード		SCON-C-20 -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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-20 -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	P365		

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1: インクリ/A: アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

RCS2-SA6C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2	-	SA6C	-	□	-	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 A:アブソリュート 仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 600:600mm (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	B:ブレーキ FT:フート金具 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-SA6C-□-30-12-□-□-□-□	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6C-□-30-6-□-□-□-□		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6C-□-30-3-□-□-□-□		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50-450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6C エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
	I	A
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

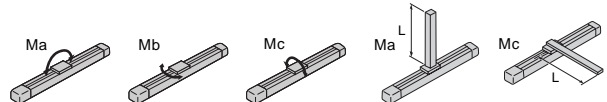
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



40mm

52mm

58mm

60mm

68mm

73mm

80mm

バルスモータ

20w

30w

60w

100w

150w

「一体」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリット
タイプ
ケーブル
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
「一体」
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

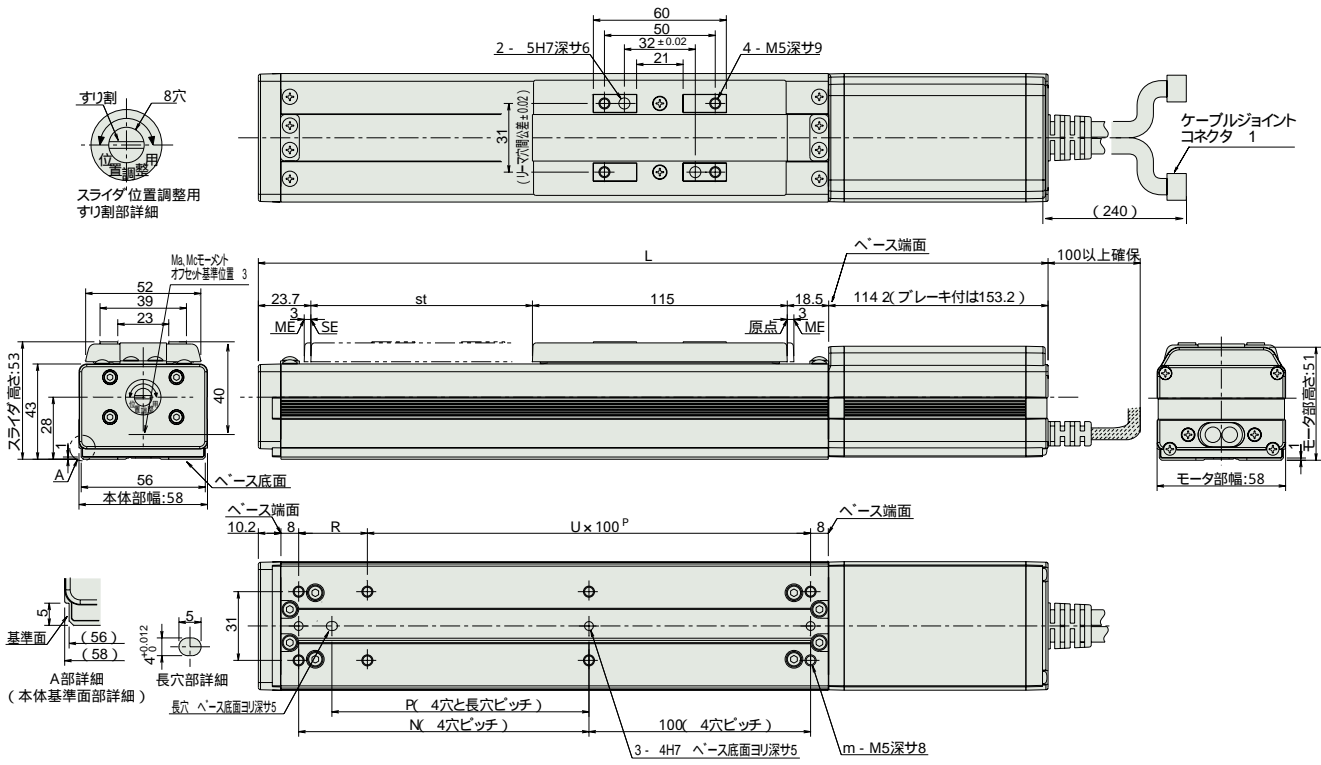
パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

寸法図

CAD図面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

- 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334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



ストローク別寸法・質量 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
L プレーキ付	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

コントローラ

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
ポジションモード		SCON-C-30D -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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-1-30D -NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-30D -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

RCS2-SA7C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目 **RCS2-SA7C** - - **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

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
100:100mm
800:800mm (100mm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
BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し)
BL:ブレーキ(配線左側取り出し)
BR:ブレーキ(配線右側取り出し)
NM:原点逆仕様
SR:スライダ部ローラー仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA7C- <input type="checkbox"/> -60-16- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	60	16	12	3	63.8	100-800 (100mm毎)
RCS2-SA7C- <input type="checkbox"/> -60-8- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7C- <input type="checkbox"/> -60-4- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		4	40	12	255.0	

ストロークと最高速度

ストローク リード	100-600 (100mm毎)	700 (mm)	800 (mm)
	16	800	640
8	400	320	240
4	200	160	120

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

(単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA7C	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	I	A
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-

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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

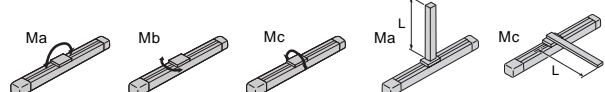
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 13.9N・m Mb: 19.9N・m Mc: 38.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



40mm

52mm

58mm

60mm

68mm

73mm

80mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

150w

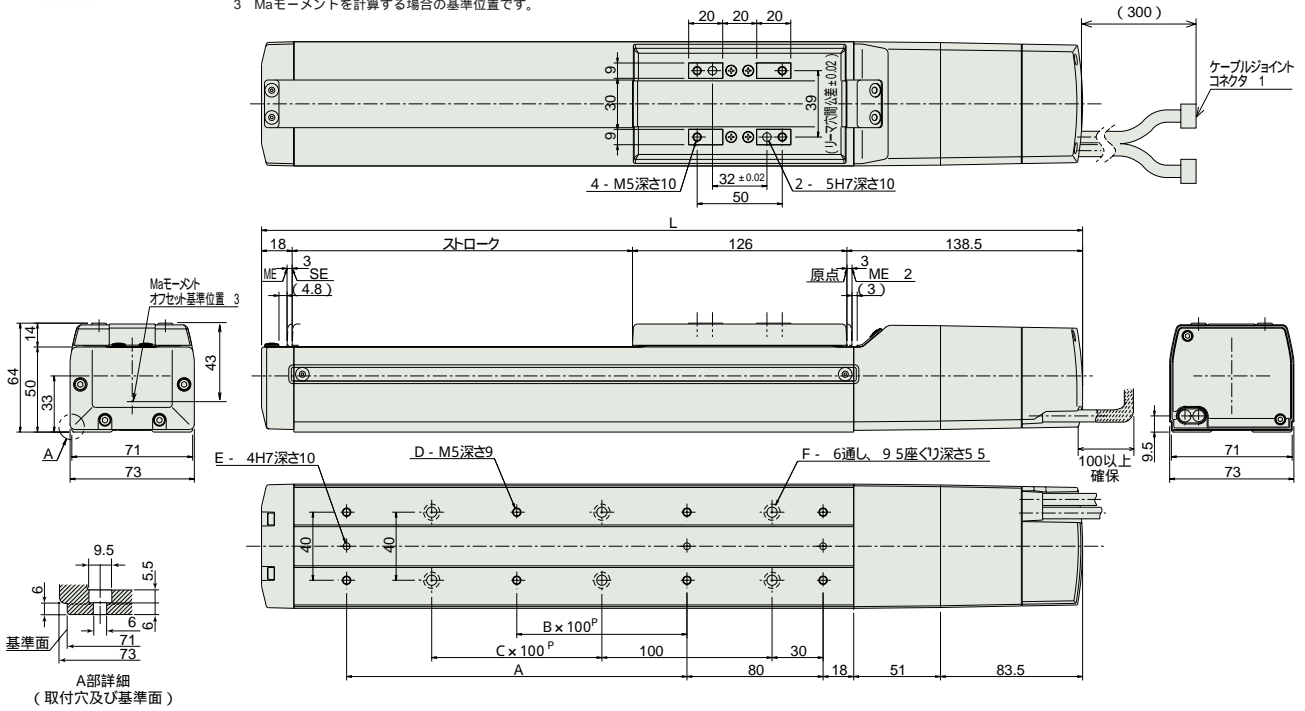
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

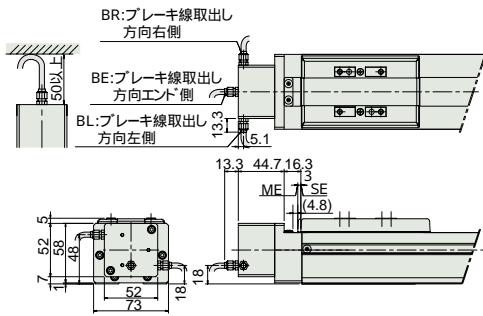
2次元
CAD

- 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334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が43mm(配線エンド側取出は56.3mm)質量が0.6kgアップします。



ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800
L	382.5	482.5	582.5	682.5	782.5	882.5	982.5	1082.5
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	0	1	2	3	4	5	6	7
D	6	8	10	12	14	16	18	20
E	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	6	8	10	12	14	16	18
質量(kg)	2.6	3.0	3.5	3.9	4.4	4.8	5.3	5.7

コントローラ

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	外觀	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
ポジションモード		SCON-C-60 -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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能				
プログラム制御 1-6軸タイプ	XSEL- -1-60 -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	P365			

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

「一体」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
「コンパクト」
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

一体型
コントローラ

スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

アルミ
タイプ

ステンレス
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

コントローラ

RCS2-SS7C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 200Vサーボモータ カップリング仕様 鉄ベースタイプ

型式項目	RCS2	-	SS7C	-	□	-	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									
		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	12:12mm 6: 6mm	100:100mm ↓ 600:600mm (100mm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	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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。

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SS7C-□-60-12-□-□-□-□	60	12	15	4	85	100-600 (100mm毎)
RCS2-SS7C-□-60-6-□-□-□-□		6	30	8		

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

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)	
	100-500 (100mm毎)	600 (mm)
12	600	470
6	300	230

(単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SS7C	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	I	A
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-

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334ページをご参照下さい。

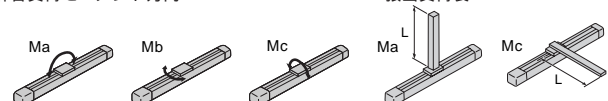
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma: 14.7N・m Mb: 14.7N・m Mc: 33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



40 mm

52 mm

58 mm

60 mm

68 mm

73 mm

80 mm

パルスモータ

20 w

30 w

60 w

100 w

150 w

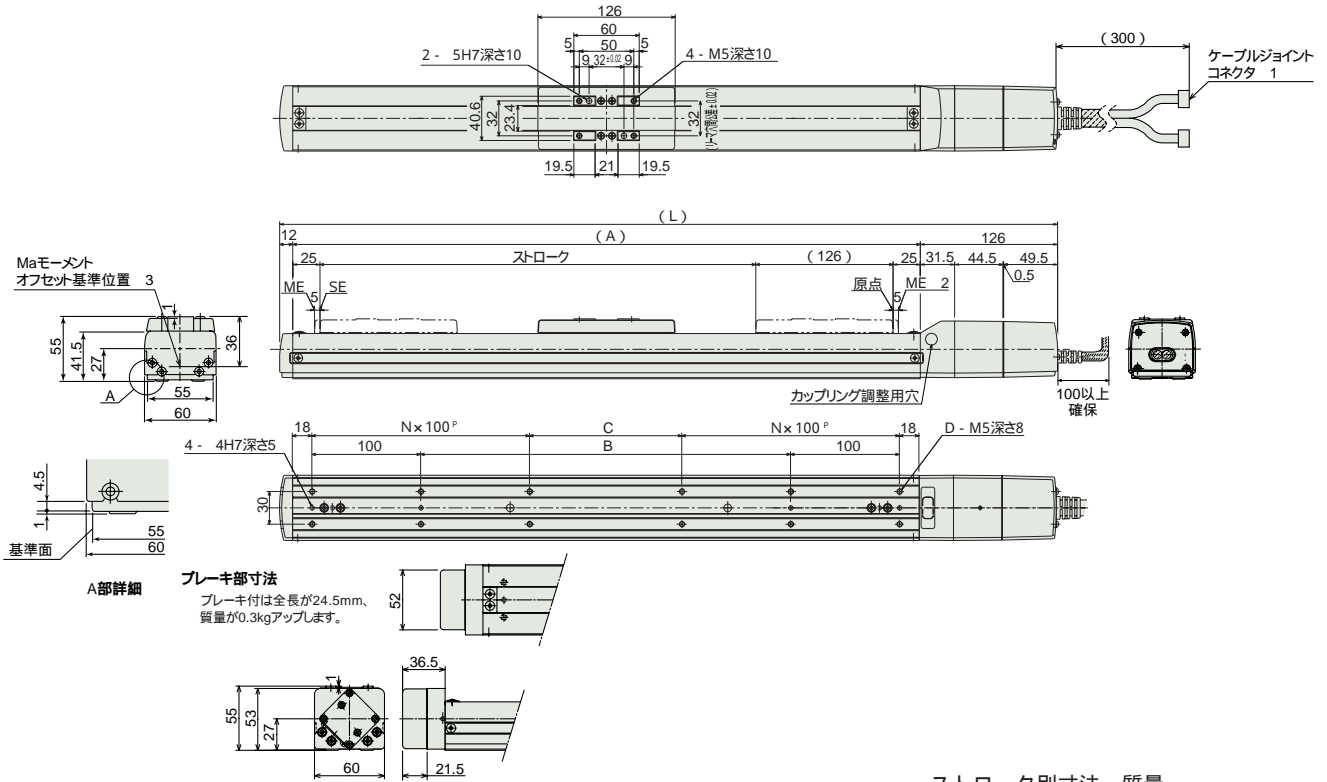
寸法図

CAD図面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

- 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334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600
L	414	514	614	714	814	914
A	276	376	476	576	676	776
B	40	140	240	340	440	540
C	40	140	40	140	40	140
D	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
質量(kg)	3.2	3.8	4.5	5.1	5.8	6.4

コントローラ

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
ポジションモード		SCON-C-60 -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 360VA 1軸仕様 150W動作 の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-60 -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1：インクリ/A：アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

- 「歯」
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロード
タイプ
- インクリ
タイプ
- アプソ
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴
対応
- コントローラ

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm

- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

RCS2-SS8C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm 200Vサーボモータ カップリング仕様 鉄ベースタイプ

型式項目	RCS2	-	SS8C	-		-		-		-		-		-	
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							
		インクリメンタル仕様 A.アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	20:20mm 10:10mm	100:100mm 1000:1000mm (100mm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: R:	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SS8C-□-100-20-□-□-□-□	100	20	20	4	84.9	100-1000 (100mm毎)
RCS2-SS8C-□-100-10-□-□-□-□		10	40	8	169	
RCS2-SS8C-□-150-20-□-□-□-□	150	20	30	6	128	
RCS2-SS8C-□-150-10-□-□-□-□		10	60	12	256	

ストロークと最高速度

ストローク リード	100-600 (100mm毎)	700 (mm)	800 (mm)	900 (mm)	1000 (mm)
	20	1000	960	765	625
10	500	480	380	310	255

(単位はmm/s)

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

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SS8C エンコーダ種類			
	インクリメンタル モータW数		アブソリュート モータW数	
	100W	150W	100W	150W
	100	-	-	-
200	-	-	-	-
300	-	-	-	-
400	-	-	-	-
500	-	-	-	-
600	-	-	-	-
700	-	-	-	-
800	-	-	-	-
900	-	-	-	-
1000	-	-	-	-

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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

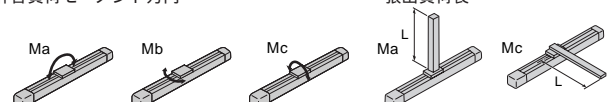
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma: 36.3N・m Mb: 36.3N・m Mc: 77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



- 一体型
- コントローラ
- スライダタイプ
- リードタイプ
- アブソリュートタイプ
- 各種ケーブル
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ

- 40mm
- 52mm
- 58mm
- 60mm
- 68mm
- 73mm
- 80mm

- パルスモータ
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アルミ
タイプ
ステンレス
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

RCS2-SA4D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2	-	SA4D	-		-	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 A:アブソリュート 仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	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	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上の
ポイント

- (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。

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-SA4D-□-20-10-□-□-□-□	20	10	4	1	19.6	50~300 (50mm毎)
RCS2-SA4D-□-20-5-□-□-□-□		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4D-□-20-2.5-□-□-□-□		2.5	8	4.5	78.4	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA4D エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
	I	A
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

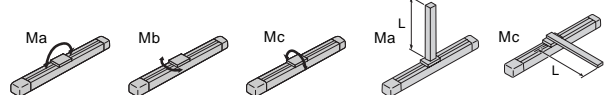
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N・m Mb: 3.9N・m Mc: 6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



40
mm
52
mm
58
mm
60
mm
68
mm
73
mm
80
mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

「一体」コントローラ
スライダタイプ
ロードタイプ
インクリメントタイプ
デバイスタイプ
クリーン対応
防滴対応
「一体」コントローラ

40mm
52mm
58mm
60mm
68mm
73mm
80mm

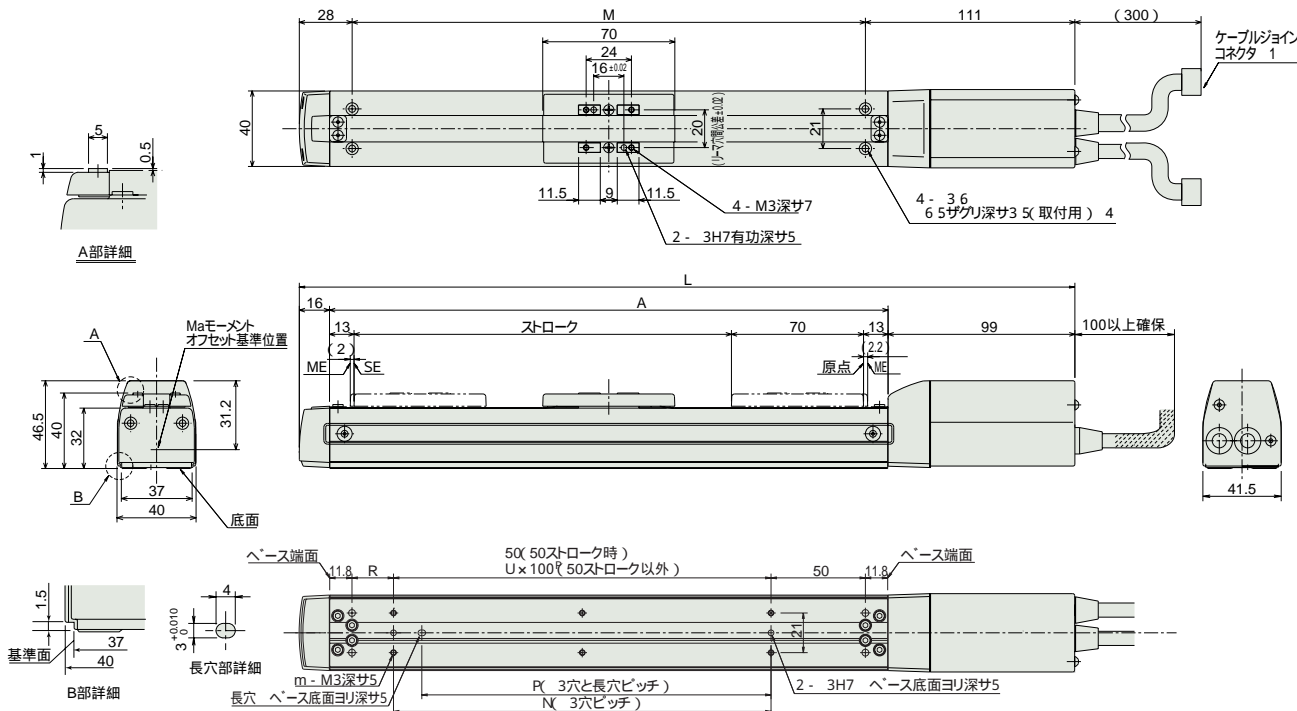
パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

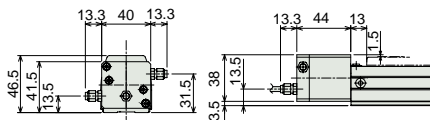
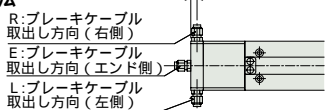
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD

- 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334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する際の基準位置です。
- 4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。



ブレーキ部寸法



ブレーキ付は全長(L)が28mm (配線エンド側取出は41.3mm)、質量が0.2kg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	261	311	361	411	461	511
A	146	196	246	296	346	396
M	122	172	222	272	322	372
N	50	100	100	200	200	300
P	35	85	85	185	185	285
R	22	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3
m	4	4	4	6	6	8
質量(kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3

コントローラ

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。

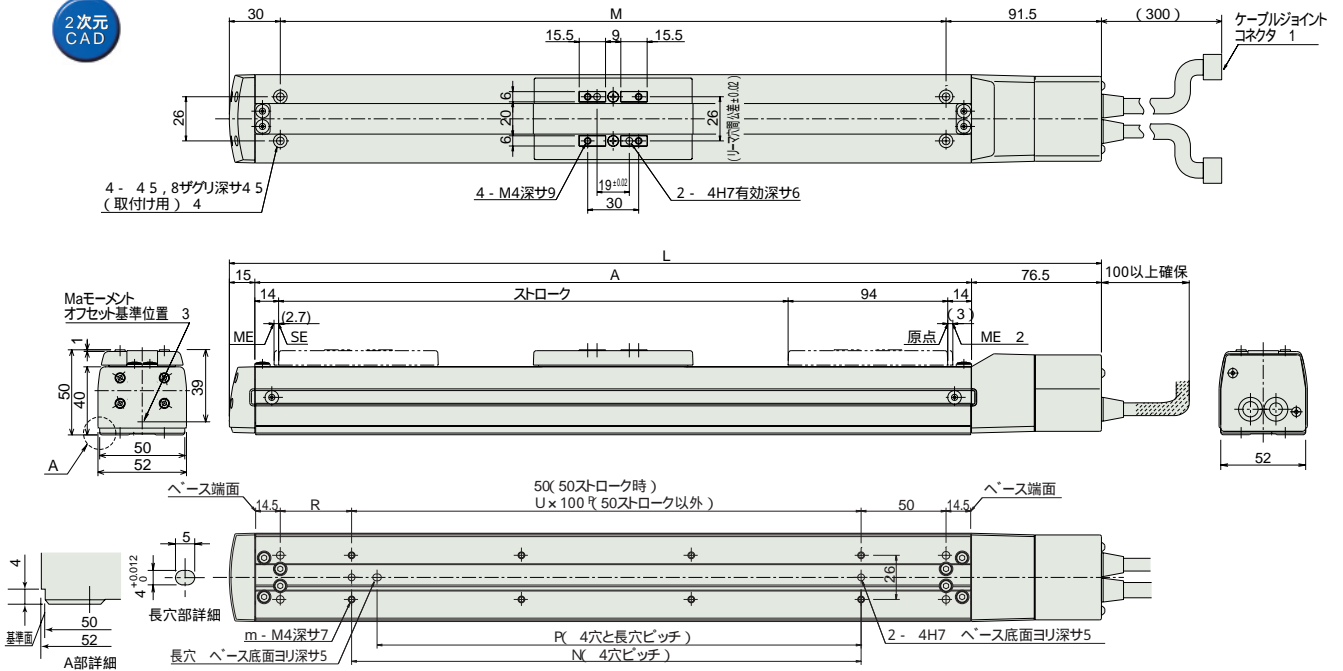
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-20 -NP-2-	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ	パルス列入力専用タイプ	(-)						
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20 -NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-20 -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	P365		

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

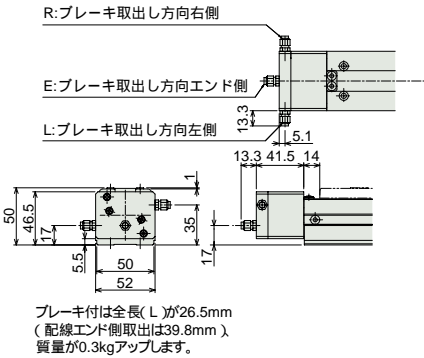
寸法図

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

2次元
CAD



ブレーキ部寸法



- 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334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- 4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。

ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

コントローラ

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
ポジションモード		SCON-C-20 -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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-20 -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	P365		

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

「軸」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリ
タイプ
マモメント
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
「軸」
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

RCS2-SA6D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2	-	SA6D	-		-	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 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 600:600mm(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	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6D-□-30-12-□-□-□-□	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6D-□-30-6-□-□-□-□		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6D-□-30-3-□-□-□-□		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50-450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6D	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

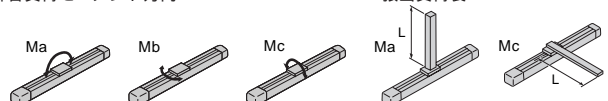
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



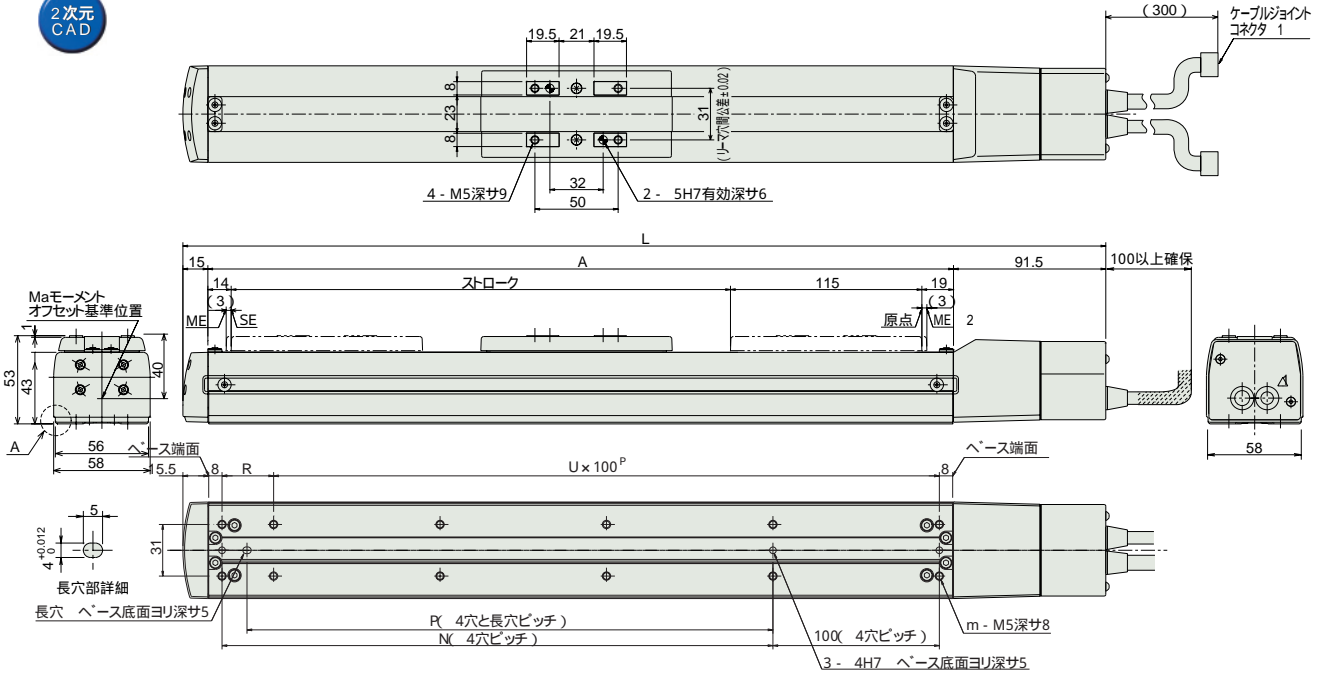
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

バルブモータ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

CAD図面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



ブレーキ部寸法

R: プレーキ
取出し方向
右側

E: プレーキ
取出し方向
エンド側

L: プレーキ
取出し方向
左側

ブレーキ付は全長(L)が26.5mm
(配線エンド側取出は39.8mm)
質量が0.3kgアップします。

- 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334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

コントローラ

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
ポジションモード		SCON-C-30D -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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-1-30D -NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-30D -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1: インクリ/A: アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

「軸」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリ
タイプ
モーター
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
「モ」
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

一体型
コントローラ

スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

アルミ
タイプ

ステンレス
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

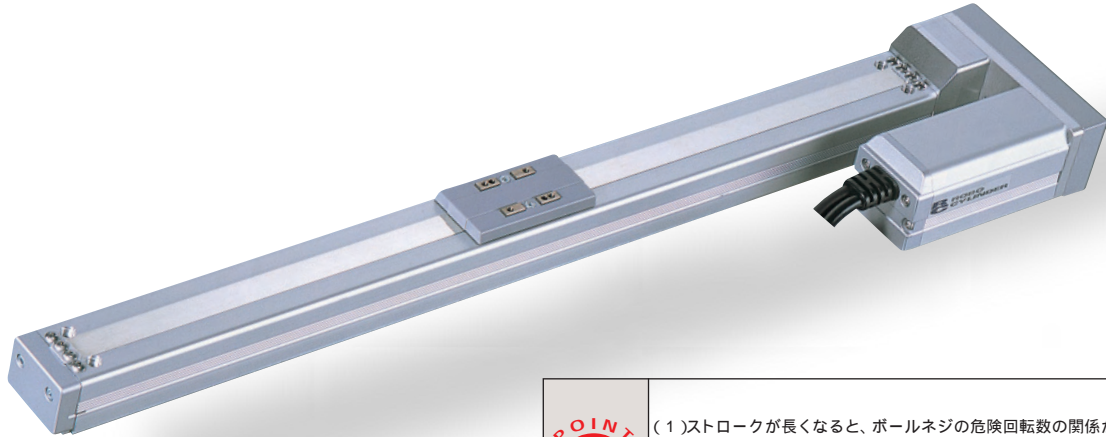
コントローラ

RCS2-SA4R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCS2	-	SA4R	-	□	-	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 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 400:400mm (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	B:ブレーキ HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 R:モータ折り返し方向勝手違い SR:スライダ部ローラー仕様 SS:スライダスベサ									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上の
ポイント

- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA4R-□-20-10-□-□-□-□	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2-SA4R-□-20-5-□-□-□-□		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4R-□-20-2.5-□-□-□-□		2.5	8	4.5	78.4	

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA4R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

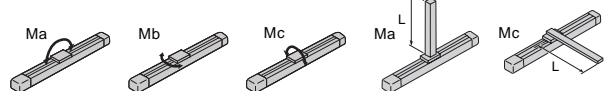
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点確認センサ	HS	P381	-
原点逆仕様	NM	P381	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-
スライダスベサ	SS	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N・m Mb: 3.9N・m Mc: 6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



40mm

52mm

58mm

60mm

68mm

73mm

80mm

パルスモータ

20w

30w

60w

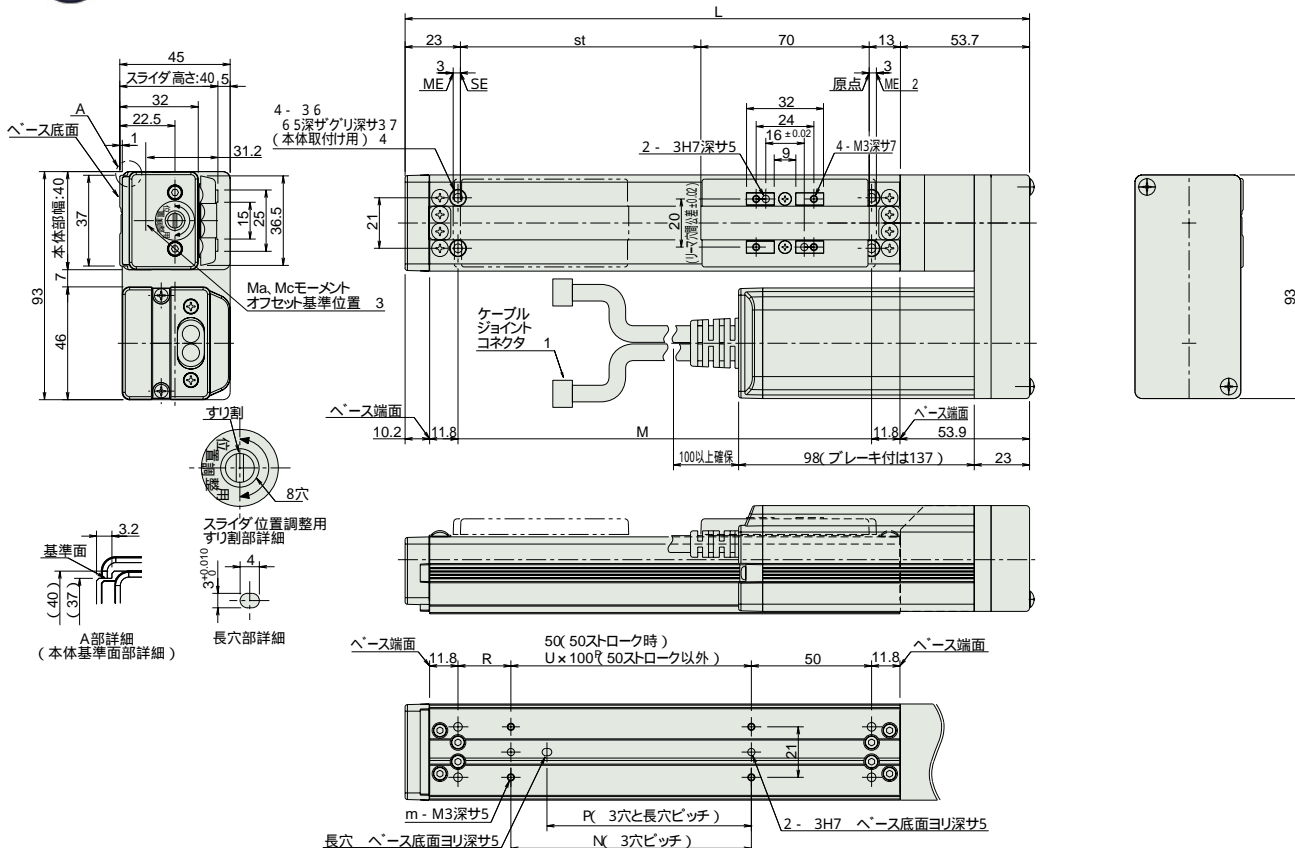
100w

150w

寸法図

CAD図面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



- 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334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモータメントを計算する場合の基準位置です。
- 4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。

ストローク別寸法・質量 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量(kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

コントローラ

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
ポジションモード		SCON-C-20 -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 360VA 1軸仕様 150W動作 の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-20 -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

- 「軸」
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロード
タイプ
- インクリ
タイプ
- アプソ
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- 「軸」
コントローラ

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm

- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

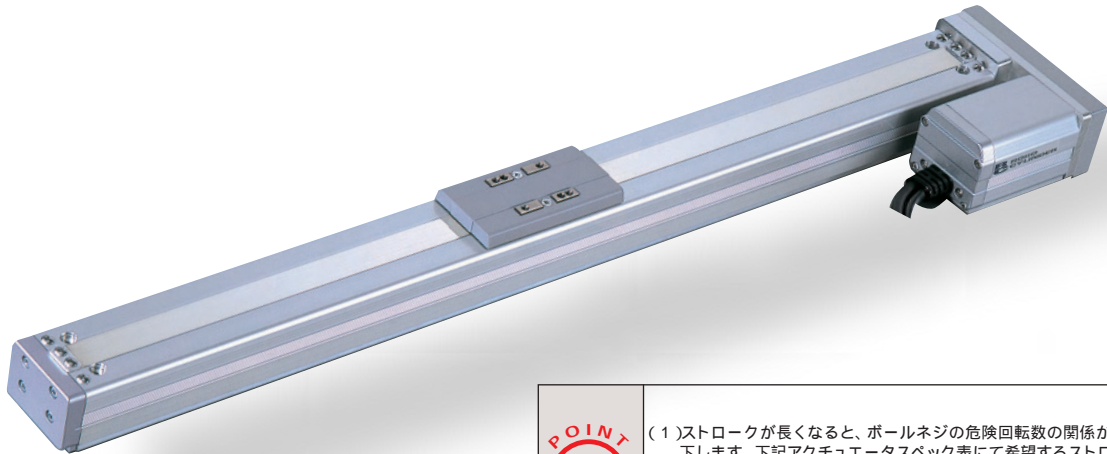
一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

RCS2-SA5R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCS2	-	SA5R	-	□	-	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 A:アブソリュート 仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm } 500:500mm (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	B:ブレーキ HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 R:モータ折り返し方向勝手違い SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上の
ポイント

- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-SA5R-□-20-12-□-□-□-□-□	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5R-□-20-6-□-□-□-□-□		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5R-□-20-3-□-□-□-□-□		3	12	4	65.7	

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA5R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

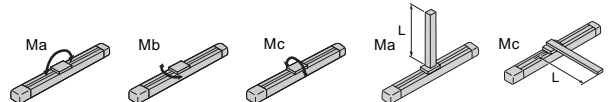
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点確認センサ	HS	P381	-
原点逆仕様	NM	P381	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.9N・m Mb: 6.8N・m Mc: 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



40mm

52mm

58mm

60mm

68mm

73mm

80mm

パルスモータ

20w

30w

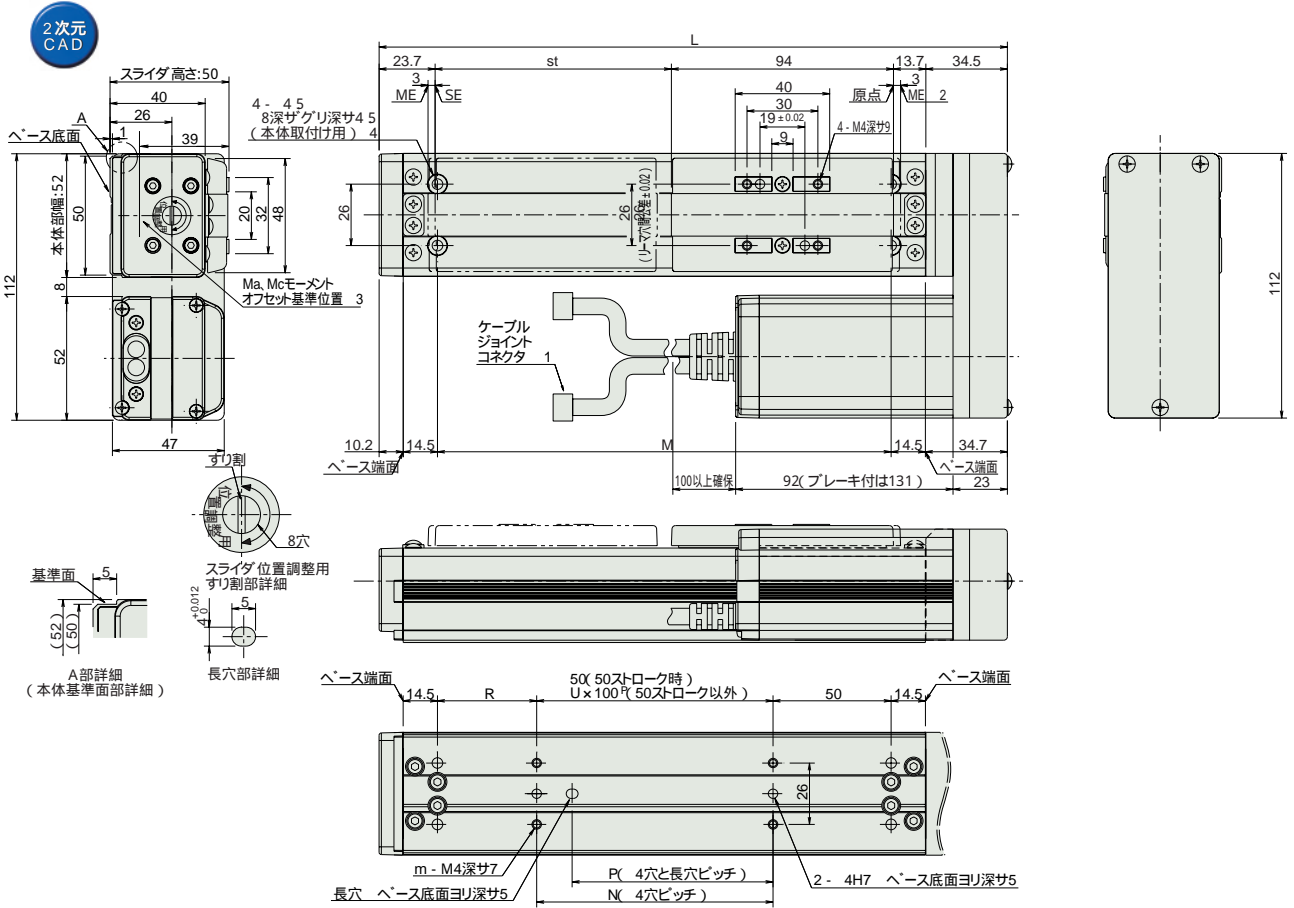
60w

100w

150w

寸法図

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



ストローク別寸法・質量 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

- 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334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモメントを計算する場合の基準位置です。
- 4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。

コントローラ

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	外觀	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
ポジションモード		SCON-C-20 -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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-20 -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1: インクリ/A: アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

- 「筐」コントローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- インクリットタイプ
- 電圧タイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 「筐」コントローラ

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm

- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

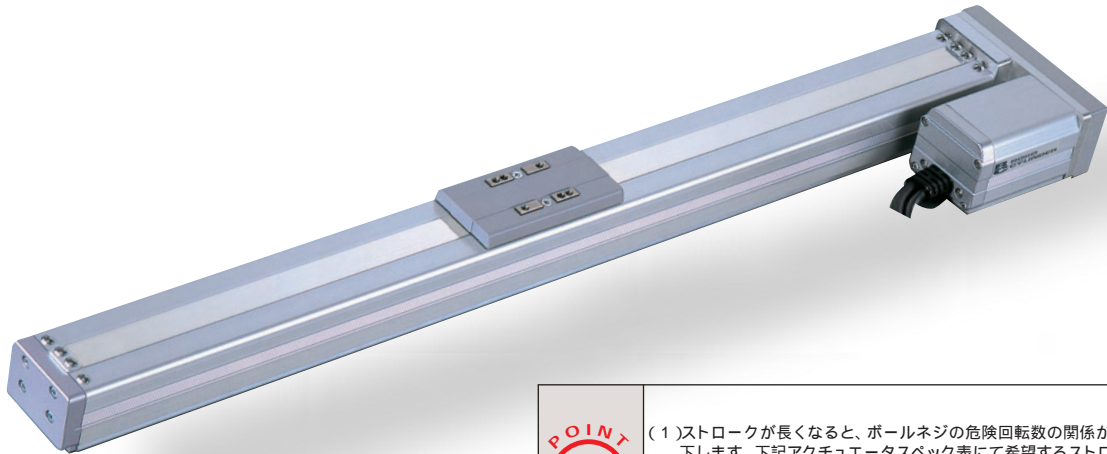
一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

RCS2-SA6R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCS2	-	SA6R	-		-	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 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm } 600:600mm (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	B:ブレーキ HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 R:モータ折り返し方向勝手違い SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上の
ポイント

- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6R-□-30-12-□-□-□-□-□	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6R-□-30-6-□-□-□-□-□		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6R-□-30-3-□-□-□-□-□		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50-450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

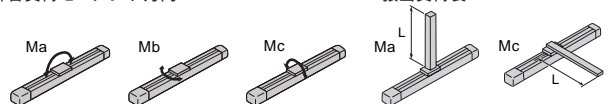
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点確認センサ	HS	P381	-
原点逆仕様	NM	P381	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P385	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



40 mm

52 mm

58 mm

60 mm

68 mm

73 mm

80 mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

150w

「一体」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
イムニシット
タイプ
ケーブル
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
「一体」
コントローラ

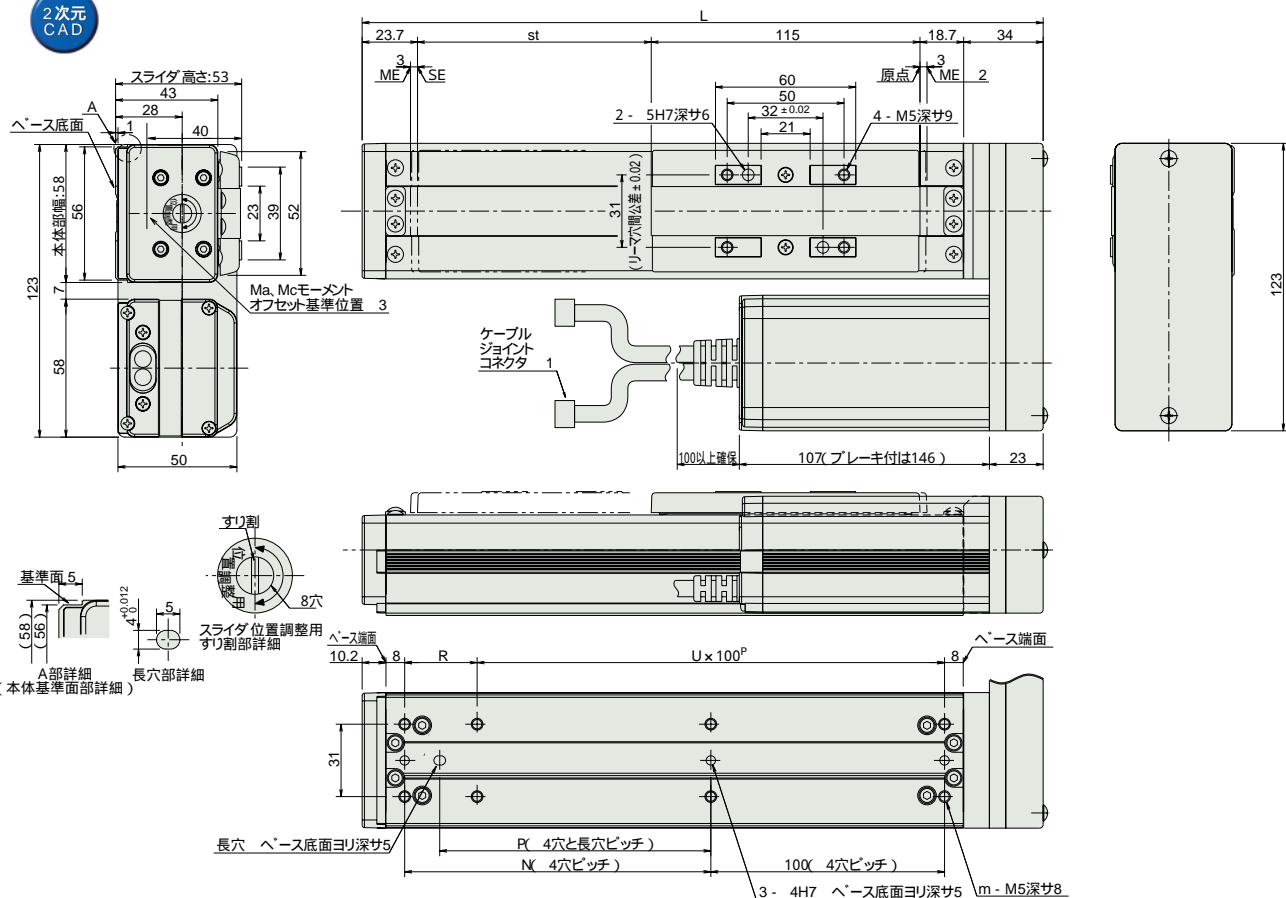
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

寸法図

CAD図面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



ストローク別寸法・質量 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

- 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334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

コントローラ

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
ポジションモード		SCON-C-30D -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 360VA 1軸仕様 150W動作 の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-1-30D -NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-30D -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

RCS2-SA7R

ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅73mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目 **RCS2-SA7R** - - **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

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
 100:100mm
 }
 800:800mm (100mm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
 BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し)
 BL:ブレーキ(配線左側取り出し)
 BR:ブレーキ(配線右側取り出し)
 NM:原点逆仕様
 R :モータ折り返し方向勝手違い
 SR:スライド部ローラー仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA7R- <input type="checkbox"/> -60-16- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	60	16	12	3	63.8	100-800 (100mm毎)
RCS2-SA7R- <input type="checkbox"/> -60-8- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7R- <input type="checkbox"/> -60-4- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		4	40	12	255.0	

ストロークと最高速度

ストローク リード	100-600 (100mm毎)	700 (mm)	800 (mm)
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

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

(単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA7R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	I	A
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-

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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

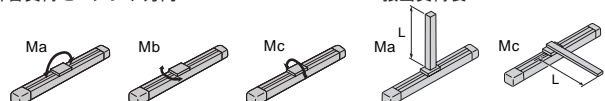
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P388	-
スライド部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 13.9N・m Mb: 19.9N・m Mc: 38.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



一体型
 コントローラ
 スライダー
 タイプ
 ロッド
 タイプ
 アルミ
 タイプ
 5ペイジー
 タイプ
 クリーン
 対応
 防滴
 対応
 コントローラ

40 mm
 52 mm
 58 mm
 60 mm
 68 mm
 73 mm
 80 mm

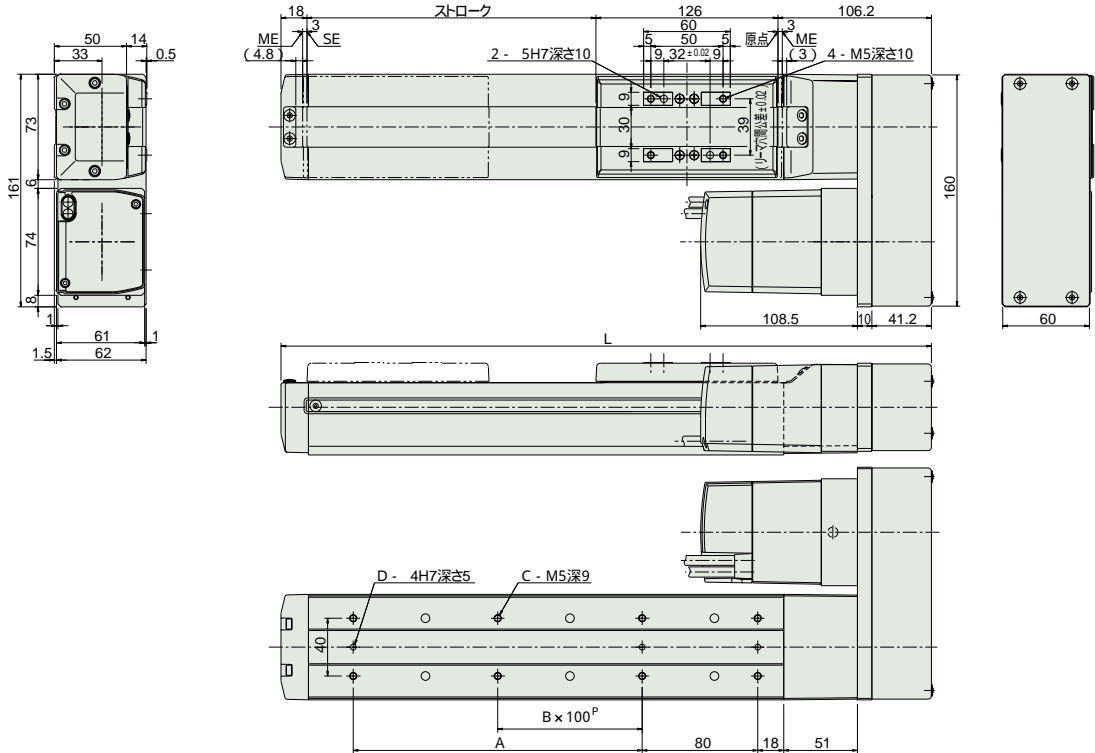
バルスモータ
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w

寸法図

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

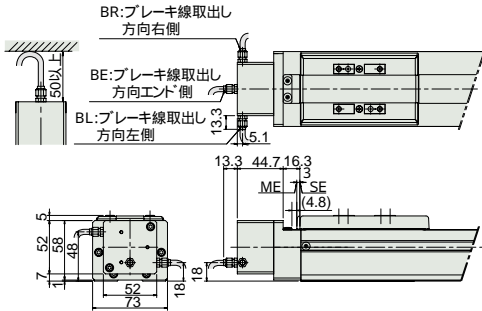
2次元
CAD

基準面はSA7Cタイプと同様です。(P80参照)
Maモーメントのオフセット基準位置はSA7Cタイプと同様です。(P80参照)



ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が43mm(配線エンド側取出は56.3mm)質量が0.6kgアップします。



注記
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

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800
L	350.2	450.2	550.2	650.2	750.2	850.2	950.2	1050.2
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	6	8	10	12	14	16	18	20
D	3	3	3	3	3	3	3	3
質量(kg)	4.2	4.6	5.1	5.5	6.0	6.4	6.9	7.3

コントローラ

適用コントローラ

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	外觀	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
ポジションモード		SCON-C-60 -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 360VA 1軸仕様 150W動作 の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-60 -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	-	P365	

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

- コントローラ
- スライダタイプ
- ロードタイプ
- アルミロードタイプ
- パイプタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm

- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

RCS2-SS7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様 鉄ベースタイプ

型式項目	RCS2	-	SS7R	-	□	-	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									
		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	12:12mm 6:6mm	100:100mm ↓ 600:600mm (100mm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	B:ブレーキ(配線エンド出し) NM:原点逆仕様 R:モータ折り返し方向勝手違い SR:スライダ部ローラー仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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。

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SS7R-□-60-12-□-□-□-□	60	12	15	4	85	100-600 (100mm毎)
RCS2-SS7R-□-60-6-□-□-□-□		6	30	8		

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

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度	
	100-500 (100mm毎)	600 (mm)
12	600	470
6	300	230

(単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS7R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	I	A
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-

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334ページをご参照下さい。

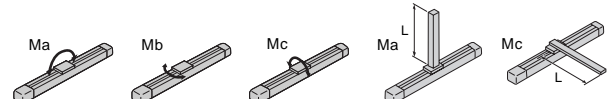
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P388	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma: 14.7N・m Mb: 14.7N・m Mc: 33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アブソリュート
タイプ
各ページ
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

40
mm
52
mm
58
mm
60
mm
68
mm
73
mm
80
mm

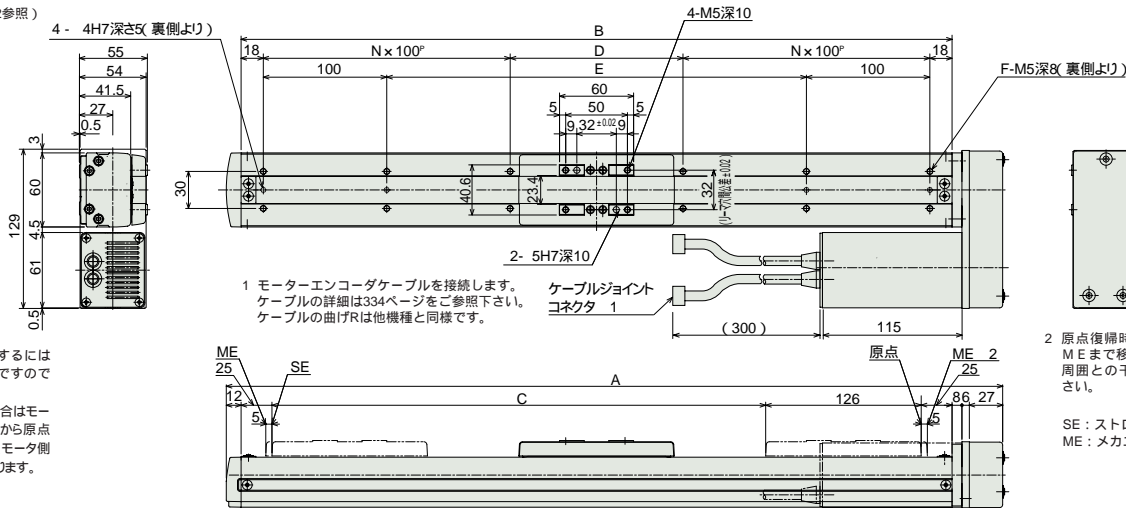
パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

CAD図面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

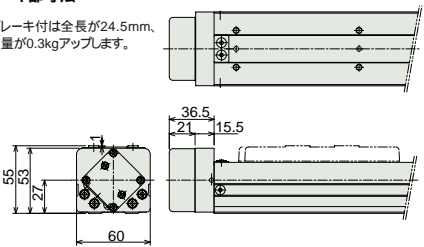
基準面はSS7Cタイプと同様です。(P82参照)
Maモメントのオフセット基準位置は、SS7Cタイプと同様です。(P82参照)



原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が24.5mm、質量が0.3kgアップします。



ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600
A	329	429	529	629	729	829
B	276	376	476	576	676	776
C	100	200	300	400	500	600
D	40	140	40	140	40	140
E	40	140	240	340	440	540
F	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
質量(kg)	4.0	4.6	5.2	5.8	6.4	7.0

コントローラ

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
ポジションモード		SCON-C-60 -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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-60 -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	-	P365	

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1: インクリ/A: アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

コントローラ
スライダタイプ
ロードタイプ
インクリタイプ
電圧タイプ
クリーン対応
防滴対応
コントローラ

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCS2-SS8R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様 鉄ベースタイプ

型式項目	RCS2	-	SS8R	-		-		-		-		-		-	
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	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	20:20mm 10:10mm	100:100mm 1000:1000mm (100mm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	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 R:モータ折り返し方向勝手違い SR:スライダ部ローラー仕様							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (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仕様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で動作させた時の値です。加速度は上限値が上限となります。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SS8R-□-100-20-□-□-□-□	100	20	20	4	84.9	100-1000 (100mm毎)
RCS2-SS8R-□-100-10-□-□-□-□		10	40	8	169	
RCS2-SS8R-□-150-20-□-□-□-□	150	20	30	6	128	
RCS2-SS8R-□-150-10-□-□-□-□		10	60	12	256	

ストロークと最高速度

ストローク リード	100-600 (100mm毎)	700 (mm)	800 (mm)	900 (mm)	1000 (mm)
	20	1000	960	765	625
10	500	480	380	310	255

(単位はmm/s)

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

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SS8R			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル モータW数		アブソリュート モータW数	
	100W	150W	100W	150W
100	-	-	-	-
200	-	-	-	-
300	-	-	-	-
400	-	-	-	-
500	-	-	-	-
600	-	-	-	-
700	-	-	-	-
800	-	-	-	-
900	-	-	-	-
1000	-	-	-	-

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334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

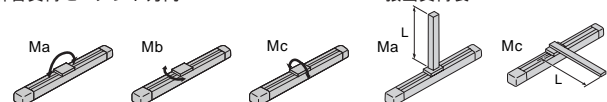
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
モータ折り返し方向勝手違い	R	P388	-
スライダ部ローラー仕様	SR	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma: 36.3N・m Mb: 36.3N・m Mc: 77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



- 一体型
- コントローラ
- スライダタイプ
- ロードタイプ
- アキシエントタイプ
- 各種タイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ

- 40mm
- 52mm
- 58mm
- 60mm
- 68mm
- 73mm
- 80mm

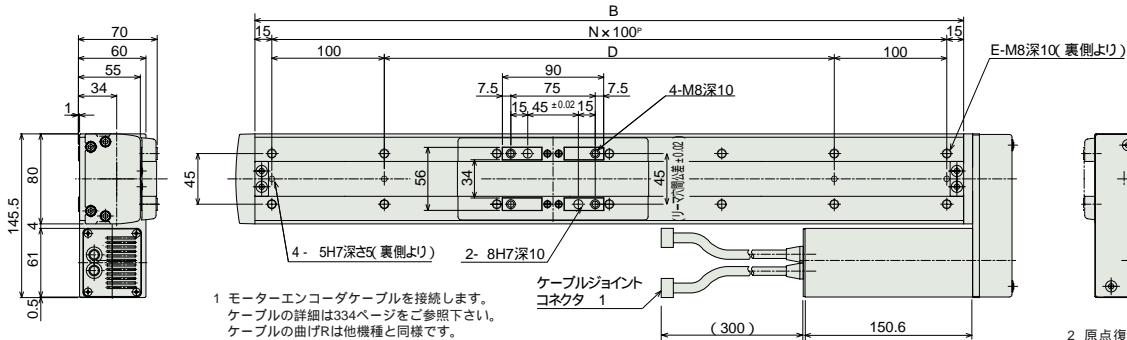
- パルスモータ
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

寸法図

CAD図面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

基準面はSS8Cタイプと同様です。(P84参照)



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334ページをご参照下さい。
ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

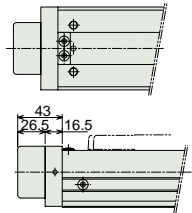
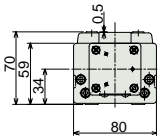
2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

Maモーメントのオフセット基準位置は、SS8Cタイプと同様です。(P84参照)
原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が26mm、
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	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	390	490	590	690	790	890	990	1090	1190	1290
B	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
E	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.2	8.2	9.2	10.2	11.2	12.2	13.2	14.2	15.2	16.2

コントローラ

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
ポジションモード		SCON-C-100 -NP-2- SCON-C-150 -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 360VA 1軸仕様 150W動作 の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/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-1-100 -NP-2- SSEL-C-1-150 -NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-100 -N1-EEE-2- XSEL- -1-150 -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1: インクリ/A: アプソ)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。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

「磁」
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリ
タイプ
電圧
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
「磁」
コントローラ

40
mm
52
mm
58
mm
60
mm
68
mm
73
mm
80
mm

パルス
モータ
20w
30w
60w
100w
150w