

RCA2-TCA3NA

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型コンパクトタイプ 本体幅 32mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2-TCA3NA	-	I	-	10	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照							

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干涉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TCA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TCA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TCA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TCA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:3.3N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:6.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 ボールネジ仕様 5,000km もしくは 5,000 万往復 (※)

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

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

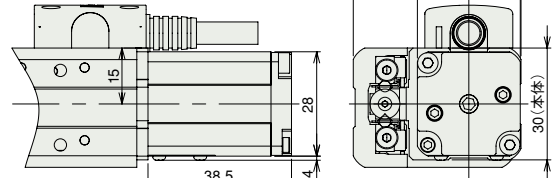
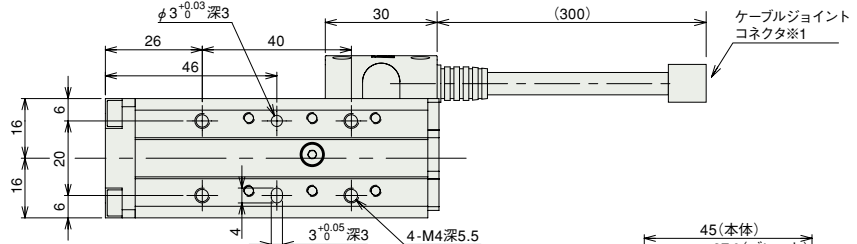
特注対応のご案内 巻末P.15



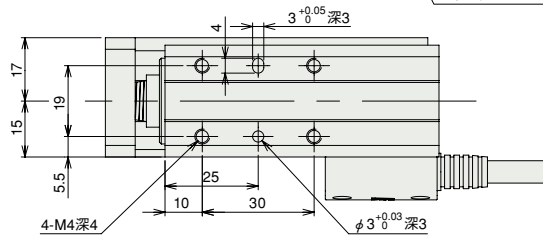
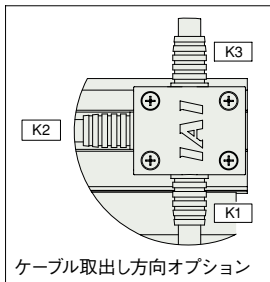
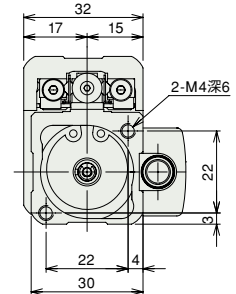
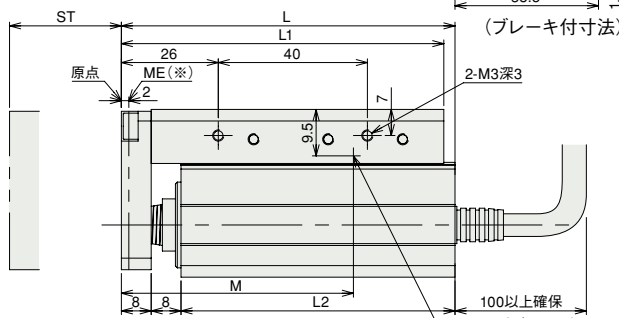
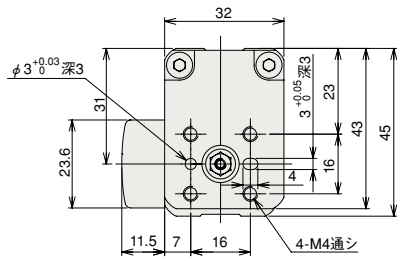
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

ご注意

本体取付面(底面)のセンターと、
テーブル上の取付面のセンターは
同位置ではありませんのでご注意
下さい。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量 (kg)	0.37	0.44

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-②-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537
		ASEP-C-10I①-②-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④-④-②-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-④-④-④-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-10I①-②-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-10I①-④-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-②-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-②-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-②-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	-	-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※④はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※④は軸数(1~8)が入ります。 ※④はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-TCA4NA

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型コンパクトタイプ 本体幅36mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2-TCA4NA-I-20							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ6mm 4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT
選定上の注意

- 可搬質量は加速度0.3G(リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は0.2G)で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TCA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TCA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TCA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TCA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270 <220>
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:3.3N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:6.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
水平使用	1000万往復
垂直使用	500万往復
ボールネジ仕様	5,000km もしくは 5,000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

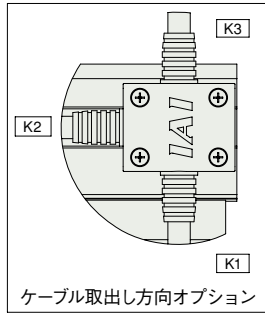
特注対応のご案内

☞ 巻末P.15

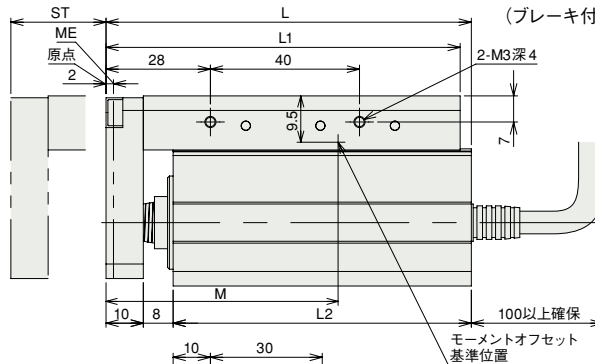
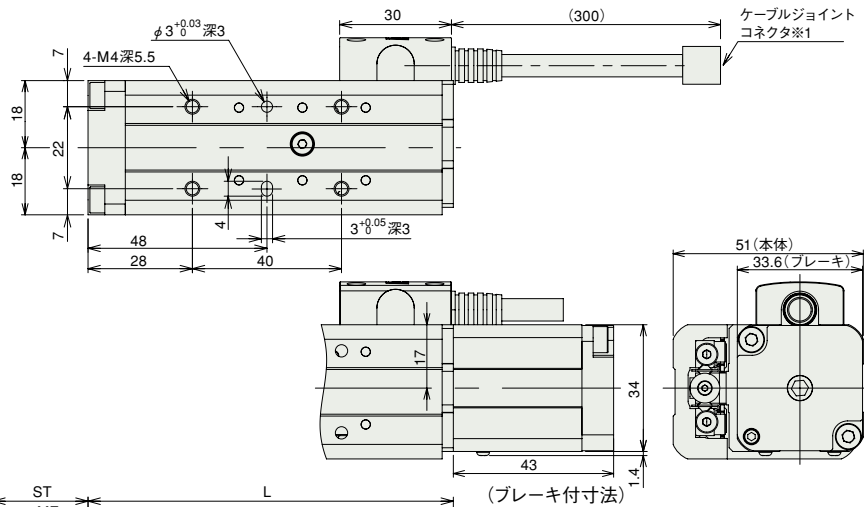
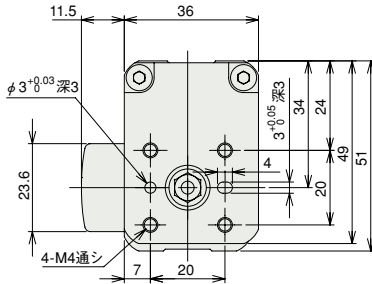
2次元 CAD

3次元 CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量 (kg)	0.48	0.6

②適応コントローラ

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

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537
		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-20I①-⑩-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20I①-⑩-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	-	-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータタイプ
リアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リアサーボモータ

RCA2-TWA3NA

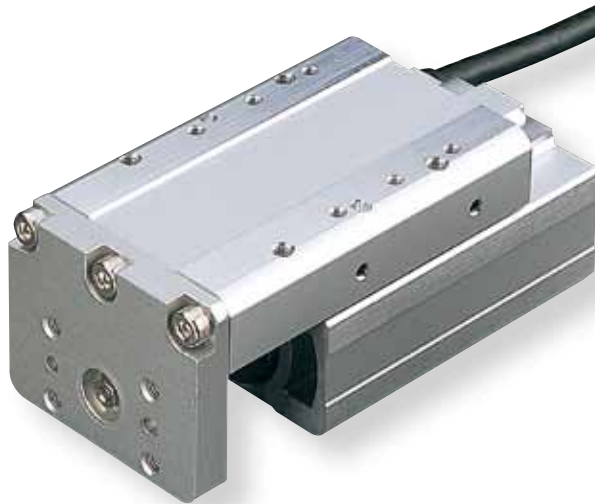
ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 50mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2-TWA3NA	-	I	-	10	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
メインリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TWA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TWA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TWA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TWA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:9.4N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:19.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 ボールネジ仕様 5,000km もしくは 5,000 万往復 (※)

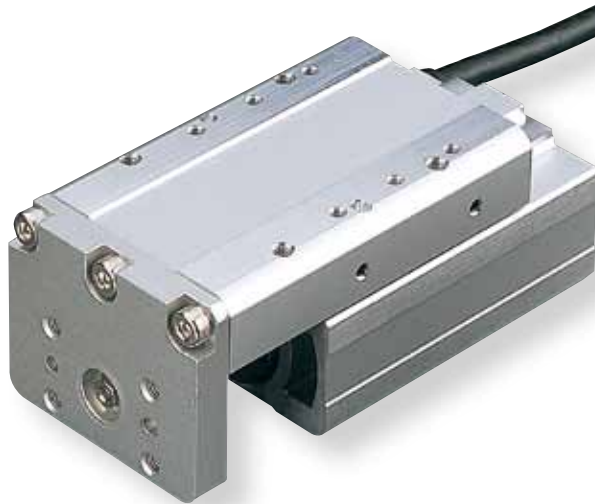
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

RCA2-TWA4NA

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 58mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2 - TWA4NA -	I	-	20	-		-		-		-		-	
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション					
			トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照					

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応

技術資料 巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- バルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TWA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TWA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TWA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TWA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270 <220>
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:12.2N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:24.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 5,000km もしくは 5,000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

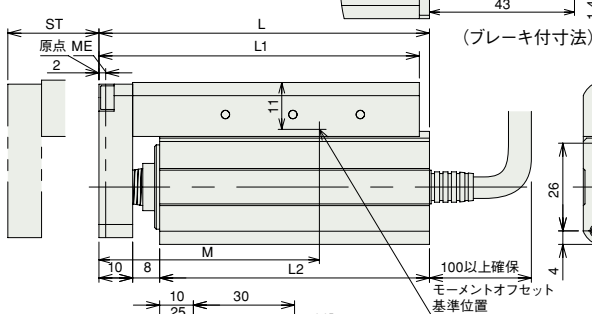
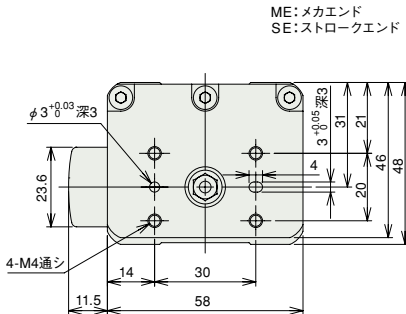
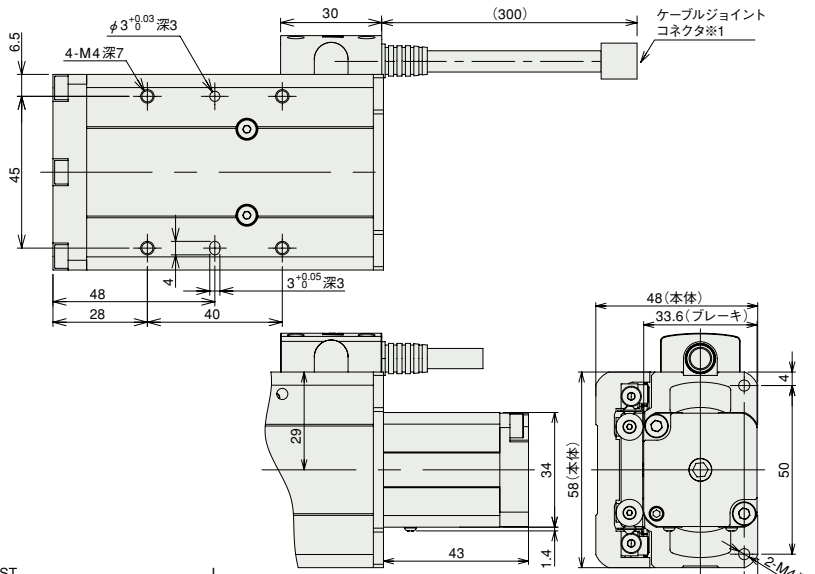
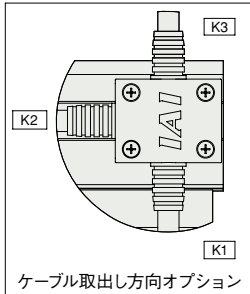
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量 (kg)	0.65	0.77

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537
		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-20I①-⑩-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20I①-⑩-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-TFA3NA

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型扁平タイプ 本体幅 61mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

型式項目	RCA2-TFA3NA	-	I	-	10	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TFA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TFA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TFA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TFA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:3.3N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:6.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 ボールネジ仕様 5,000km もしくは 5,000 万往復 (※)

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

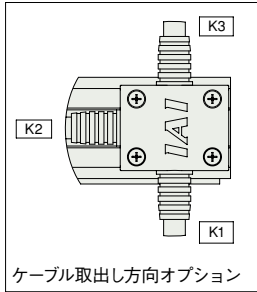
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

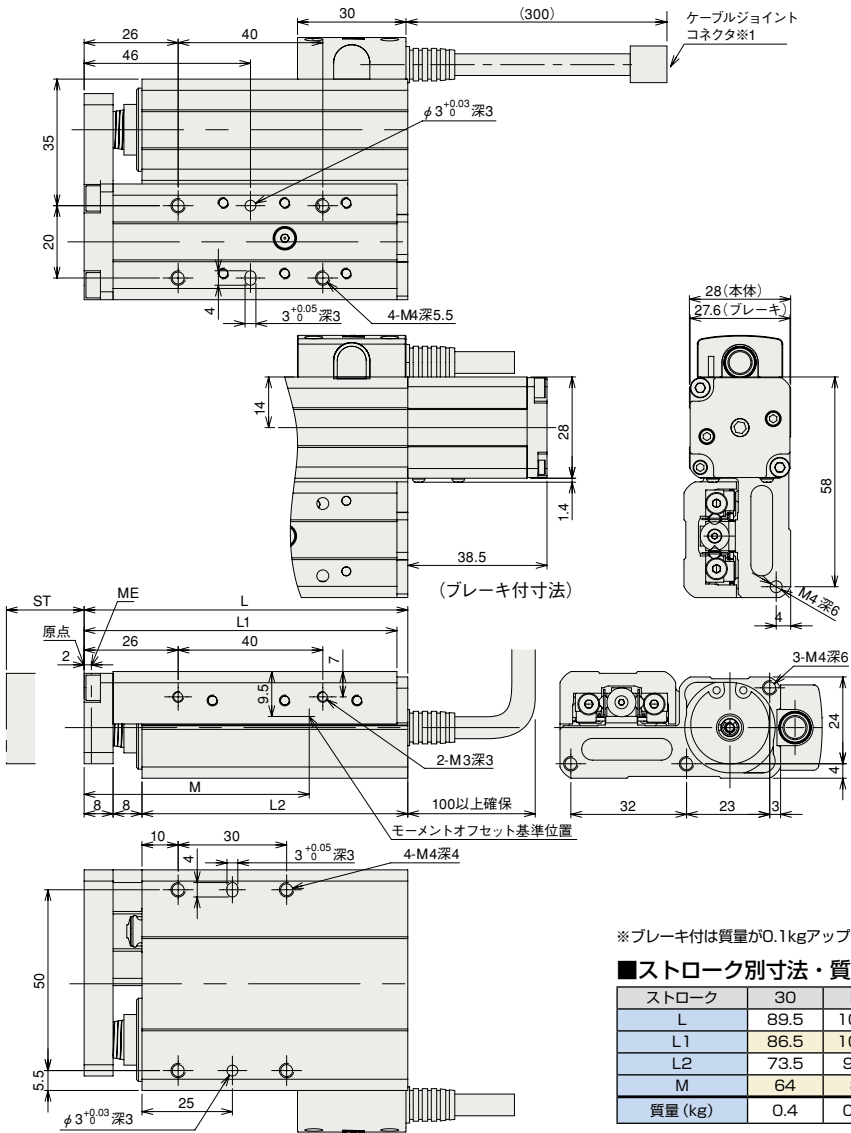
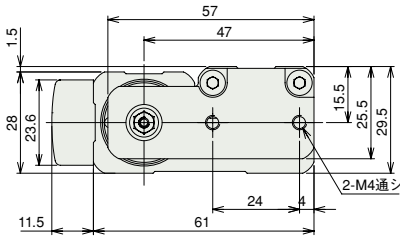
www.iai-robot.co.jp



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量 (kg)	0.4	0.48

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ			
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①①-②-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537			
		ASEP-C-10I①①-②-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547			
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	MSEP-C-④④-④④-②-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V			(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P563		
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様	MSEP-C-④④-④④-④④-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ						-	-		
ポジションタイプ		ACON-C-10I①①-②-2-0	最大 512 点の位置決めが可能					512点	-	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ	ACON-CG-10I①①-④④-2-0	-							-		
パルス列入力タイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-10I①①-②-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ					(-)	-	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ACON-PO-10I①①-②-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ	-						-		
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①①-N-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-CS-1-10I①①-②-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能		1500点	-		-	→ P675		

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※④はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※④は軸数(1~8)が入ります。 ※④はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータリタイプ
リアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リアサーボモータ

RCA2-TFA4NA

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型扁平タイプ 本体幅71mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2-TFA4NA	-	I	-	20	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照							

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TFA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TFA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TFA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TFA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270 <220>	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:3.3N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:6.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	5,000km もしくは 5,000 万往復

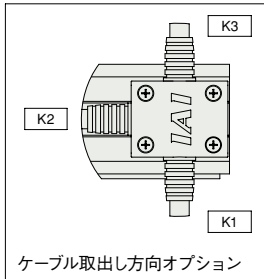
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

寸法図

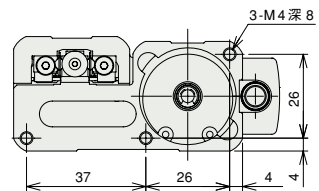
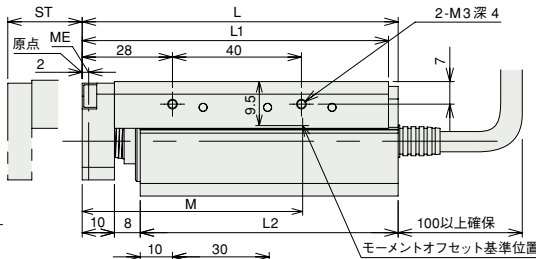
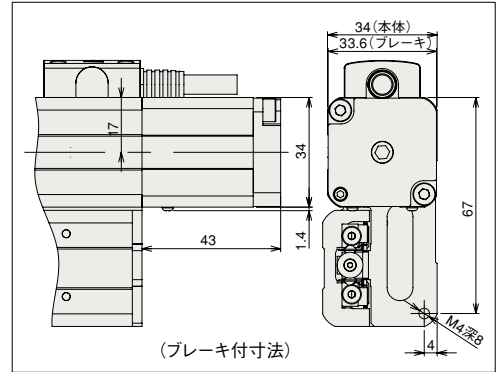
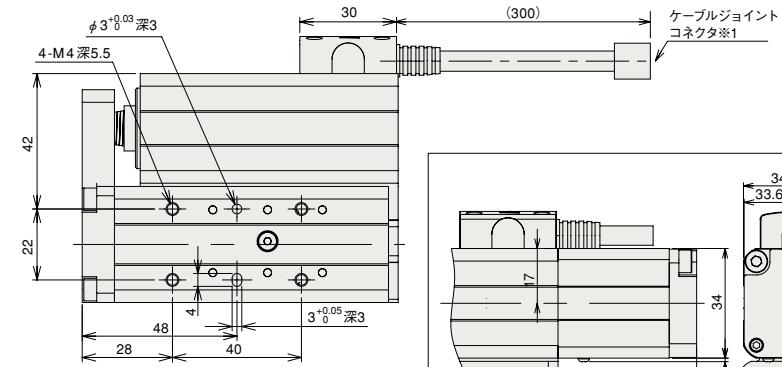
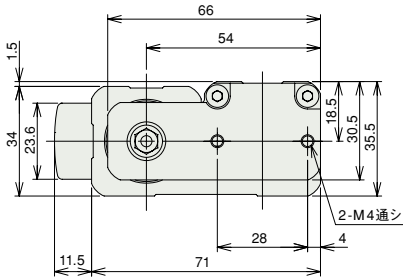
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量 (kg)	0.6	0.72

②適応コントローラ

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

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537
		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-20I①-⑩-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20I①-⑩-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-TA4C

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様

型式項目	RCA2	TA4C	I	10					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎認定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末P.5



- (1) 可搬質量は加速度0.3G (リード2及び垂直使用は0.2G) で動作させた時の値です。加速度は0.3G (リード2及び垂直使用は0.2G) が上限となります。
- (2) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA4C-I-10-6-①-②-③-④	10	ボールネジ	6	1	0.5	28	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4C-I-10-4-①-②-③-④			4	2	1	43	
RCA2-TA4C-I-10-2-①-②-③-④			2	3	1.5	85	

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	20~100 (10mm毎)	20~100 (10mm毎)
ボールネジ	6	300
	4	200
	2	100

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

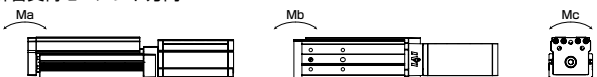
名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(注)	Ma:4.2N・m Mb:6N・m Mc:8.2N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

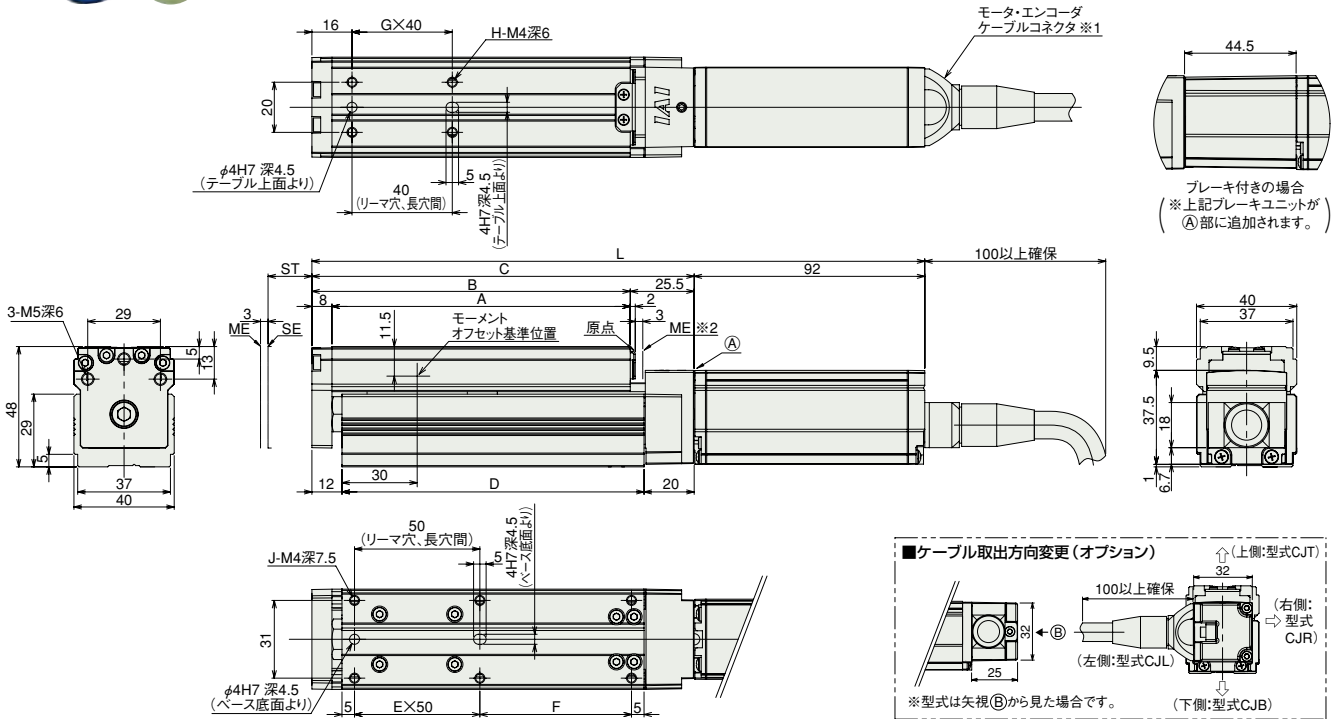
許容負荷モーメント方向



寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15



- ※1 モーター・エンコーダケーブルはアクチュエータのモーターカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
L	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169	
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177	
C	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5	
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5	
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
F	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5	
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
質量 (kg)	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0	

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ														
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-②-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537														
		ASEP-C-10I①-②-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ					→ P547														
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④~⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点				DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563											
		MSEP-C-④~⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ								→ P631											
ポジションタイプ		ACON-C-10I①-②-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点							DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631								
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-10I①-②-2-0																				
バルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-②-2-0	差動ラインドライバ対応バルス列入力タイプ	(-)											DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631				
バルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-②-2-0	オープンコレクタ対応バルス列入力タイプ																			
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点															DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-②-2-0	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。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※④はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※②は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロール一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロール一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロール一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロール一体型
- グリッパ/ロッドタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- バルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCA2-TA5C

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 55mm サーボモータ カップリング仕様

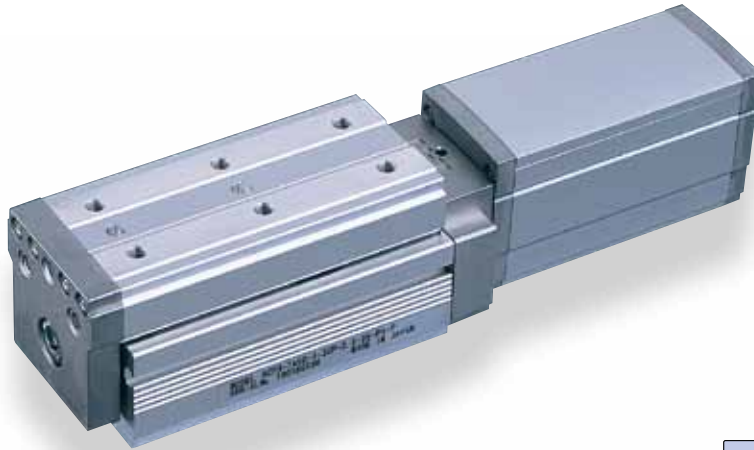
■型式項目 **RCA2-TA5C-I-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		L:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ↓ 100:100mm (25mmピッチ節定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末 P.5



- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA5C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	25~100 (25mm毎)
RCA2-TA5C-I-20-5-①-②-③-④		5	3.5	2	68	
RCA2-TA5C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	25 ~ 100 (25mm 毎)
10	465 <400>
5	250
2.5	125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:25.5N・m Mb:36.5N・m Mc:56.1N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:6.57N・m Mb:9.32N・m Mc:14.32N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



RCA2-TA6C

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 65mm サーボモータ カップリング仕様

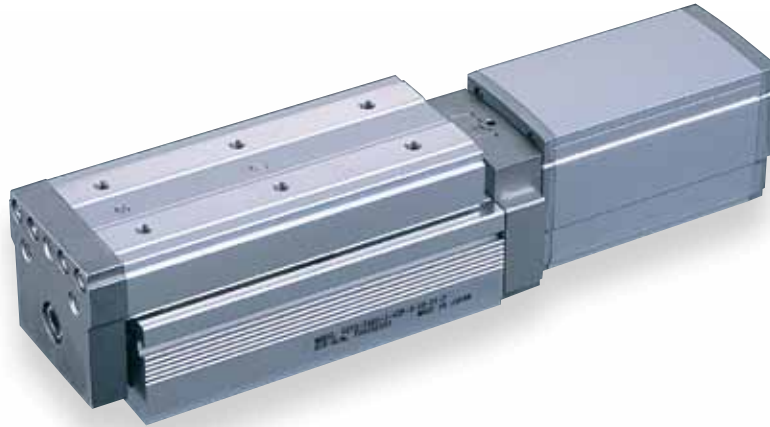
■型式項目 **RCA2-TA6C-I-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		L:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 150:150mm (25mmピッチ節設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末 P.5



- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA6C-I-20-12-①-②-③-④	20	12	2	0.5	17	25~150 (25mm毎)
RCA2-TA6C-I-20-6-①-②-③-④		6	4	1.5	34	
RCA2-TA6C-I-20-3-①-②-③-④		3	6	3	68	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25 ~ 150 (25mm 毎)
12	560 <500>
6	300
3	150

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:29.4N・m Mb:42.0N・m Mc:74.1N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:7.26N・m Mb:10.3N・m Mc:18.25N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

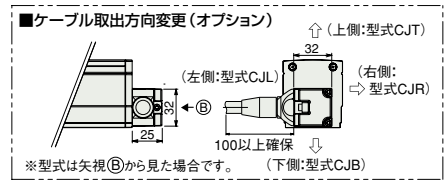
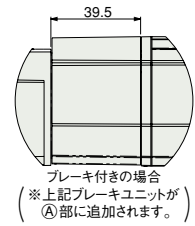
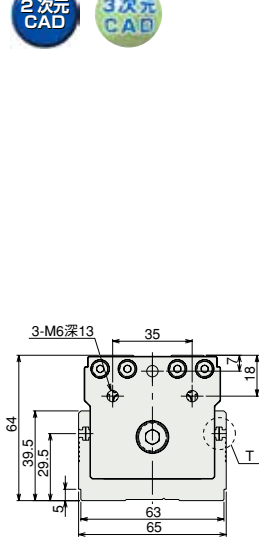


寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元 CAD 3次元 CAD



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150	
L	ブレーキ無し	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
	ブレーキ付き	284	309	334	359	384	409
A	108	133	158	183	208	233	
B	121	146	171	196	221	246	
C	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5	
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	
E	1	1	2	2	3	3	
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	
G	1	1	2	2	3	3	
H	4	4	6	6	8	8	
J	6	6	8	8	10	10	
質量 (kg)	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	

(※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。）
 (※2) 原点復帰後はスライダが 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

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ			
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537			
		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547			
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	MSEP-C-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V			(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P563		
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様	MSEP-C-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ						-	-		
ポジションタイプ	ACON-C-20I①-⑩-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点					-	-	-	-
安全カテゴリ対応ポジションタイプ	ACON-CG-20I①-⑩-2-0							-	-	-	-
パルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)	ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)					(-)	-	-	→ P631
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)	ACON-PO-20I①-⑩-2-0	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-20I①-N-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-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点		-	-				-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-TA7C

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 75mm サーボモータ カップリング仕様

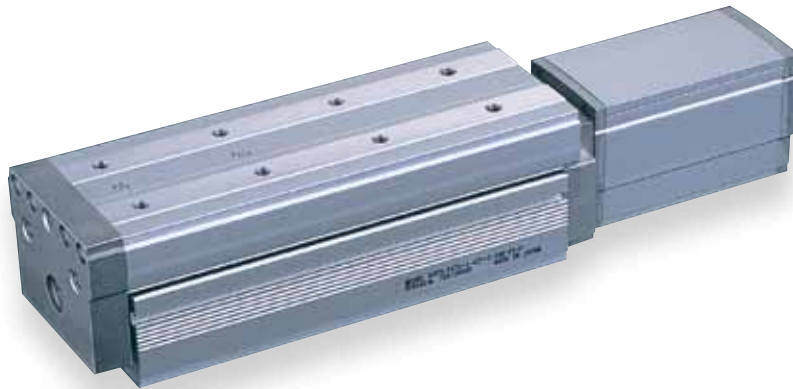
■型式項目 **RCA2-TA7C-I-30**

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
		L:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 200:200mm (25mmピッチ節設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末 P.5



- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA7C-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1	26	25~200 (25mm毎)
RCA2-TA7C-I-30-6-①-②-③-④		6	6	2.5	53	
RCA2-TA7C-I-30-3-①-②-③-④		3	8	4	105	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	25 ~ 200 (25mm 毎)
12	600 <580>
6	300
3	150

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—
175	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:42.6N・m Mb:60.8N・m Mc:123.2N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:9.91N・m Mb:14.13N・m Mc:28.65N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

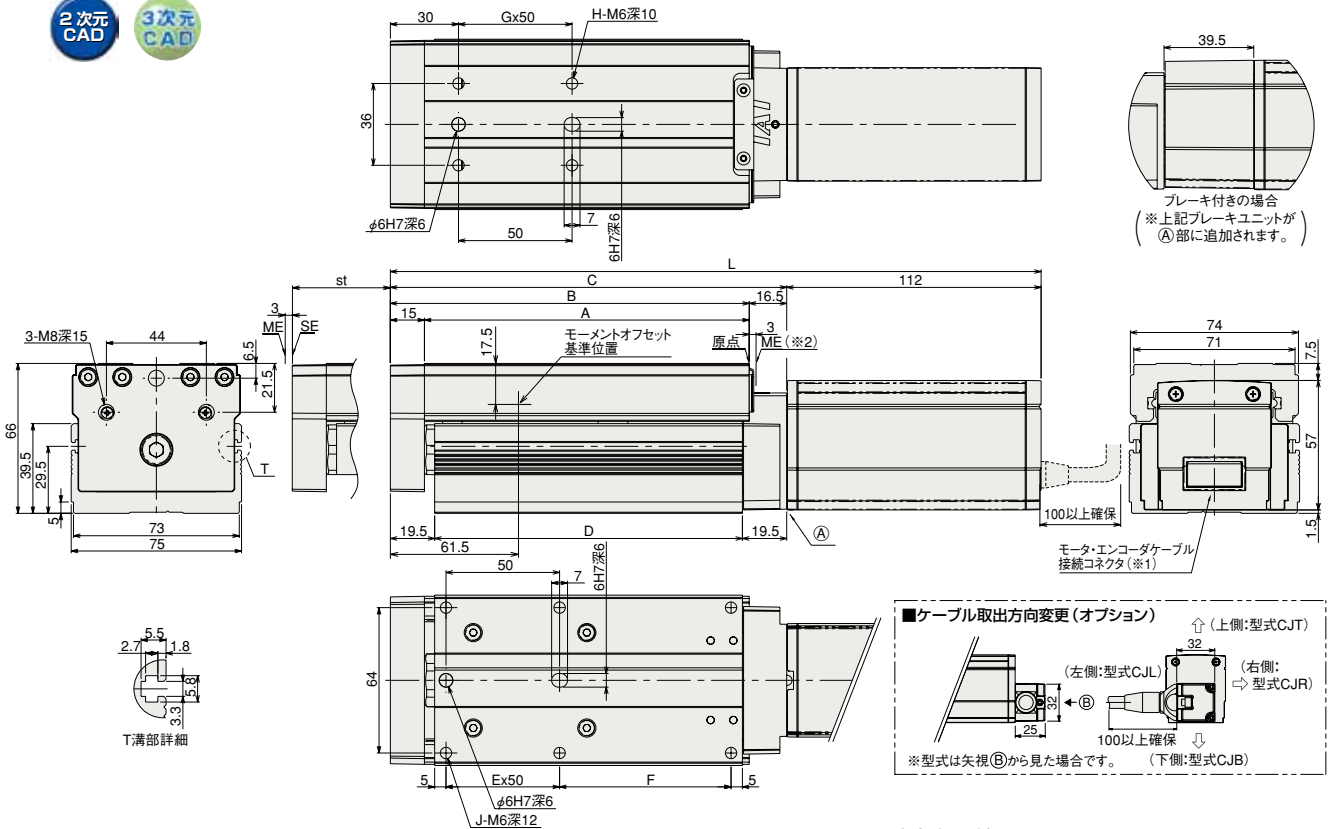


寸法図

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



特注対応のご案内 巻末P.15



(※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。)
 (※2) 原点復帰後はスライダが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

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	
L	ブレーキ無し	261.5	286.5	311.5	336.5	361.5	386.5	411.5	436.5
	ブレーキ付き	301	326	351	376	401	426	451	476
A	118	143	168	193	218	243	268	293	
B	133	158	183	208	233	258	283	308	
C	149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5	
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5	
E	1	1	2	2	3	3	4	4	
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	
J	6	6	8	8	10	10	12	12	
質量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6	

②適応コントローラ

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

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-30I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537
		ASEP-C-30I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-④-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.2A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-④-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-30I①-⑩-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.2A	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-30I①-⑩-2-0						
バルス列入カタイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-30I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応バルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.2A	-	→ P631
バルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応バルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.2A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.2A	-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
 ※④は軸数(1~8)が入ります。 ※④はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
 細小型
 標準型
 コントローラ一体型
 ロッドタイプ
 細小型
 標準型
 コントローラ一体型
 テーブル/アーム/フラットタイプ
 細小型
 標準型
 グリッパ/ロータリタイプ
 リニアサーボタイプ
 クリーン対応
 防滴対応
 バルスモータ
 サーボモータ(24V)
 サーボモータ(200V)
 リニアサーボモータ

RCA2-TA4R

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様

型式項目	RCA2	TA4R	I	10					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下さい。	

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



上写真は TA3R モータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。
- (2) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TA4R-I-10-6-①-②-③-④	10	ボールネジ	6	1	0.5	28	±0.02	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4R-I-10-4-①-②-③-④			4	2	1	43		
RCA2-TA4R-I-10-2-①-②-③-④			2	3	1.5	85		

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	20 ~ 100 (10mm 毎)	ボールネジ
6	300	
4	200	
2	100	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:4.2N・m Mb:6N・m Mc:8.2N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

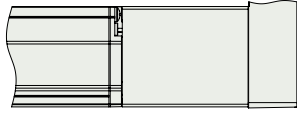
寸法図

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

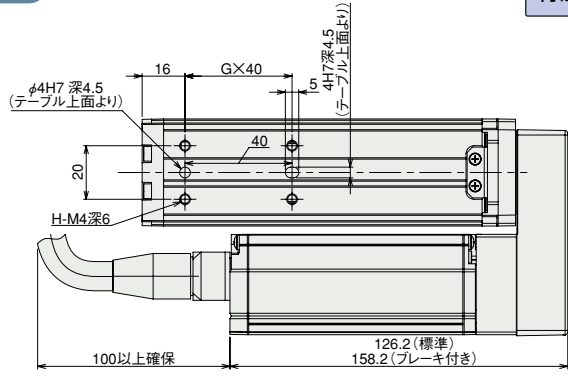
特注対応のご案内 巻末P.15



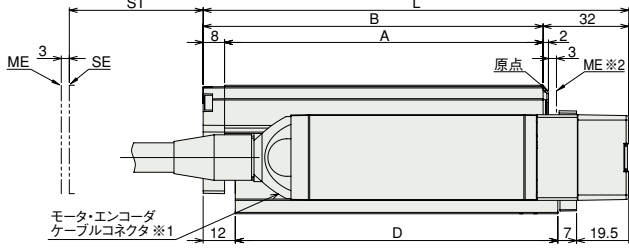
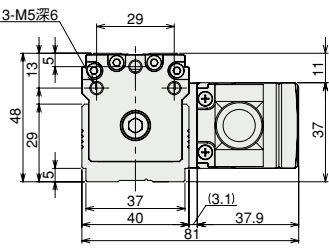
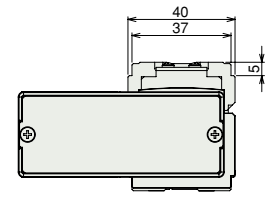
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



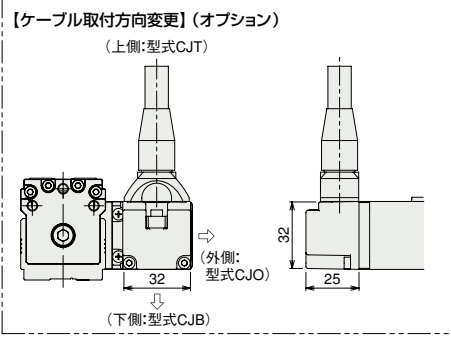
ブレーキ付きの場合
(寸法は右図参照)



モーメントのオフセット基準位置は
TA4C (P336) と同じです。



ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0	1.1	1.1

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I1-10-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537
		ASEP-C-10I1-10-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-10-10-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-10-10-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-10I1-10-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-10I1-10-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-10I1-10-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I1-10-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I1-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I1-10-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※②はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※③は軸数(1~8)が入ります。 ※④はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-TA5R

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 55mm サーボモータ モータ折返し仕様

型式項目	RCA2	-	TA5R	-	I	-	20	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
I: インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20: サーボモータ 20W	10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm	25: 25mm ↓ 100: 100mm (25mmピッチ指定)	A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。										

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末 P.5



- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA5R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	25~100 (25mm毎)
RCA2-TA5R-I-20-5-①-②-③-④		5	3.5	2	68	
RCA2-TA5R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25 ~ 100 (25mm 毎)
10	465 <400>
5	250
2.5	125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容負荷モーメント	Ma:6.57N·m Mb:9.32N·m Mc:14.32N·m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
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



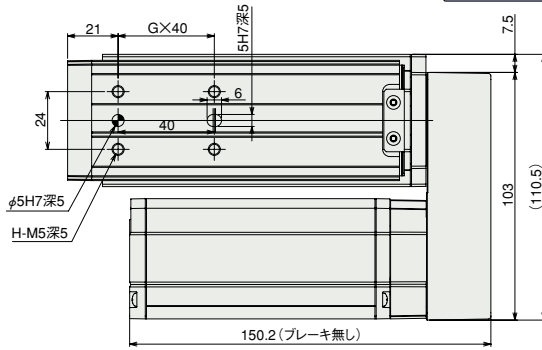
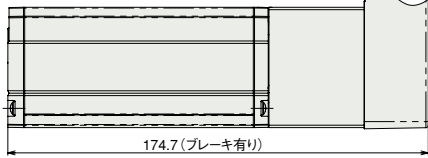
寸法図

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

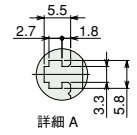
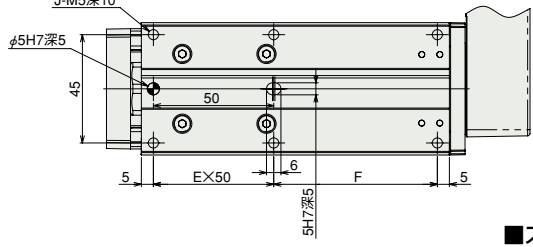
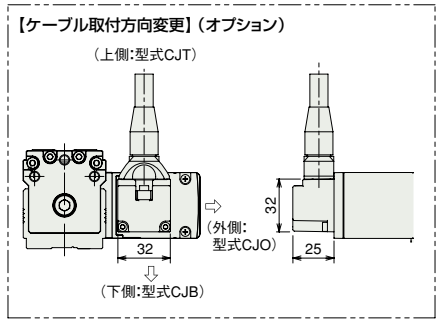
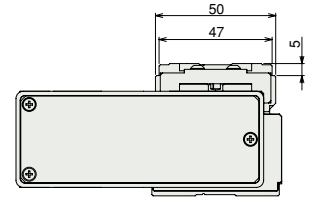
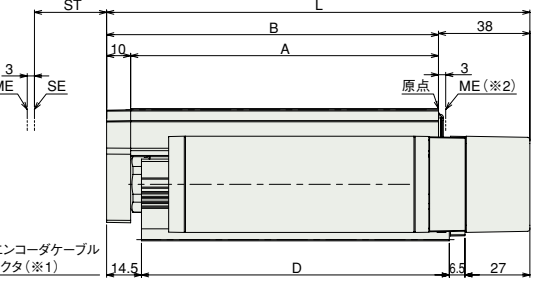
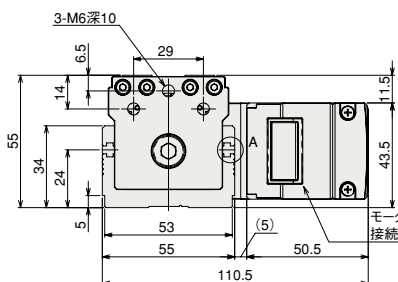


※ ブレーキ付の25ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。

ブレーキ付の場合



モーメントのオフセット基準位置はTA5C (P338) と同じです。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付きは質量が0.3kgアップします。

ストローク	25	50	75	100
L	151	176	201	226
A	103	128	153	178
B	113	138	163	188
D	103	128	153	178
E	1	1	2	2
F	43	68	43	68
G	1	1	2	2
H	4	4	6	6
J	6	6	8	8
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9

(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 59 ページ参照)
 (※2) 原点復帰後はスライダが 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

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537
		ASEP-C-20SI①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A 最大 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A 最大 3.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-20SI①-⑩-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A 最大 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A 最大 3.4A	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20SI①-⑩-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-20SI①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A 最大 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A 最大 3.4A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A 最大 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A 最大 3.4A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20SI①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A 最大 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A 最大 3.4A	-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCA2-TA6R

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 65mm サーボモータ モータ折返し仕様

型式項目	RCA2	-	TA6R	-	I	-	20	-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
I: インクリメンタル仕様		20: サーボモータ 20W		12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	25: 25mm ↓ 150: 150mm (25mmピッチ指定)	A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。							

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末 P.5



- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA6R-I-20-12-①-②-③-④	20	12	2	0.5	17	25~150 (25mm毎)
RCA2-TA6R-I-20-6-①-②-③-④		6	4	1.5	34	
RCA2-TA6R-I-20-3-①-②-③-④		3	6	3	68	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25 ~ 150 (25mm 毎)
12	560 <500>
6	300
3	150

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:29.4N・m Mb:42.0N・m Mc:74.1N・m
動的許容負荷モーメント	Ma:7.26N・m Mb:10.3N・m Mc:18.25N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
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



寸法図

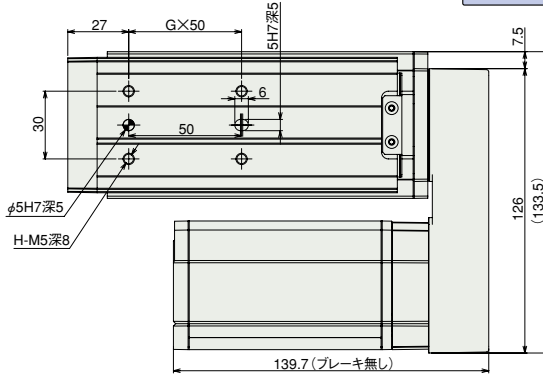
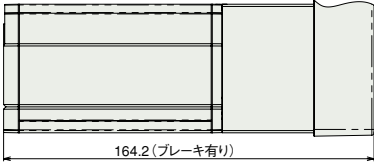
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

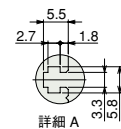
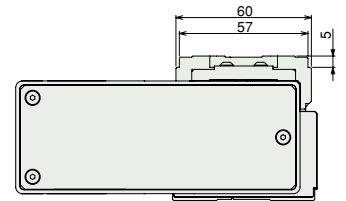
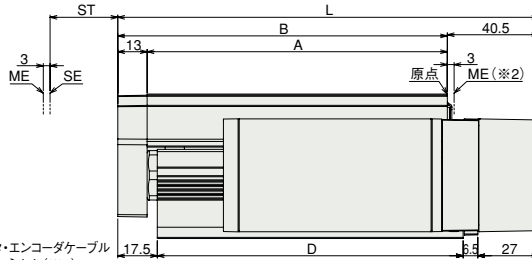
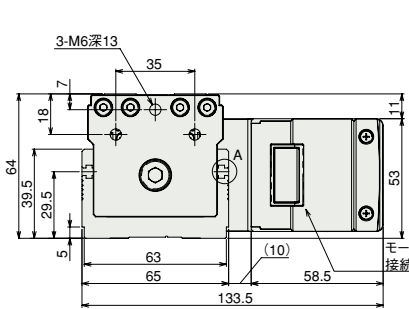


※ ブレーキ付の 25 ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。

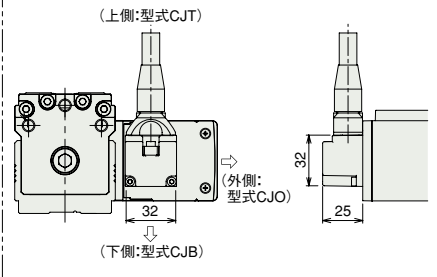
ブレーキ付の場合



モーメントのオフセット基準位置はTA6C (P340) と同じです。



【ケーブル取付方向変更】(オプション)



- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 59 ページ参照)
 - (※2) 原点復帰後はスライダが 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

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	108	133	158	183	208	233
B	121	146	171	196	221	246
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E	1	1	2	2	3	3
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3
H	4	4	6	6	8	8
J	6	6	8	8	10	10
質量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537	
		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P563	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-	
ポジションタイプ	ACON-C-20I①-⑩-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	-			-		
安全カテゴリ対応ポジションタイプ	ACON-CG-20I①-⑩-2-0			-			-		
パルス列入力タイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)			-	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点			-	-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応

パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-TA7R

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 75mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 **RCA2-TA7R-I-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	TA7R	インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 200:200mm (25mmピッチ指定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下 さい。

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末P.5



- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA7R-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1	26	25~200 (25mm毎)
RCA2-TA7R-I-30-6-①-②-③-④		6	6	2.5	53	
RCA2-TA7R-I-30-3-①-②-③-④		3	8	4	105	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	25 ~ 200 (25mm 毎)
12	600 <580>
6	300
3	150

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—
175	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:42.6N・m Mb:60.8N・m Mc:132.2N・m
動的許容負荷モーメント	Ma:9.91N・m Mb:14.13N・m Mc:28.65N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
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



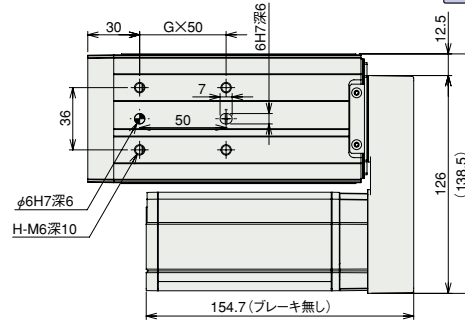
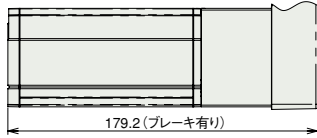
寸法図

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

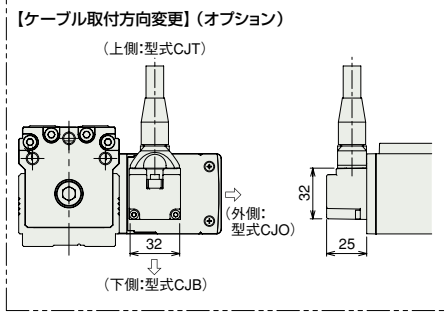
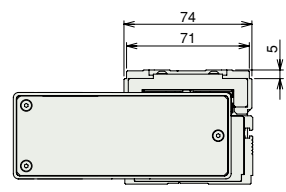
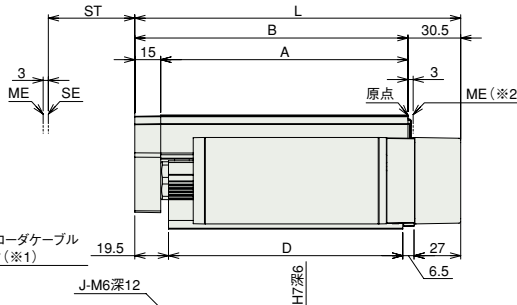
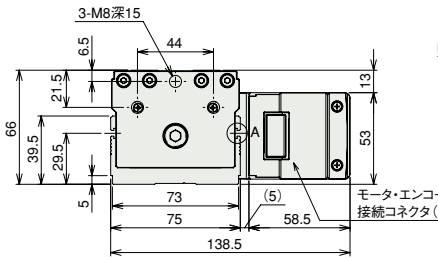
特注対応のご案内 巻末P.15



※ ブレーキ付の25ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。
ブレーキ付の場合



モーメントのオフセット基準位置はTA7C (P342)と同じです。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が0.4kgアップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
A	118	143	168	193	218	243	268	293
B	133	158	183	208	233	258	283	308
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 59 ページ参照)
(※2) 原点復帰後はスライダが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

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-30I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537
		ASEP-C-30I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-30I①-⑩-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-30I①-⑩-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-30I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.2A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	-	-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ