

リニアサーボタイプ

RCL



RCL-SA1L



RCL-SA2L



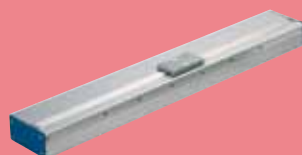
RCL-SA3L



RCL-SA4L



RCL-SA5L



RCL-SA6L



RCL-SM4L



RCL-SM5L



RCL-SM6L



RCL-RA1L



RCL-RA2L



RCL-RA3L

RCL <i>series</i> リニアサーボ モータタイプ	スライダタイプ	細小型スリムタイプ	幅20mm	RCL-SA1L	419
			幅24mm	RCL-SA2L	421
			幅28mm	RCL-SA3L	423
		細小型ロングストロークタイプ	幅40mm	RCL-SA4L	425
			幅48mm	RCL-SA5L	429
			幅58mm	RCL-SA6L	433
		細小型マルチスライダタイプ	幅40mm	RCL-SM4L	427
			幅48mm	RCL-SM5L	431
			幅58mm	RCL-SM6L	435
	ロッドタイプ	細小型スリムタイプ	φ16mm	RCL-RA1L	437
			φ20mm	RCL-RA2L	439
			φ25mm	RCL-RA3L	441

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

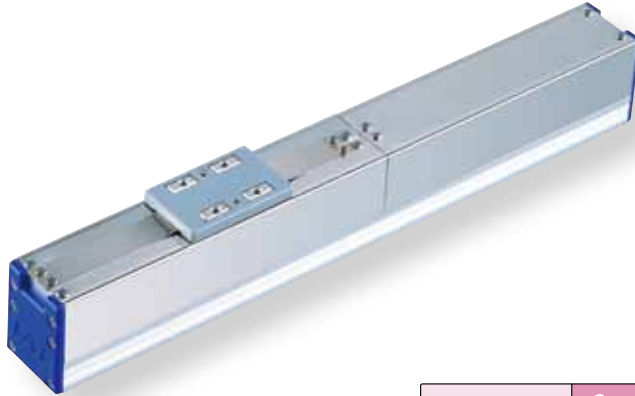
RCL-SA1L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型スリムタイプ 本体幅 20mm リニアサーボモータ

型式項目	RCL	-	SA1L	-	I	-	2	-	N	-	40	-		-	
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								
		I:インクリメンタル仕様	2:リニアサーボモータ 2W	N:送りネジなし	40:40mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定								

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	デューティ 70% 以下
0.1	0.5	0.5
0.3		
0.5	0.42	
1	0.25	0.32
1.5	0.18	0.24
2	0.15	0.2

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)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA1L-I-2-N-40-①-②	2	上記表参照	-	2	10	2	±0.1	40 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長

ストロークと最高速度

ストローク / リード	40 (mm)
(送りネジなし)	420

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	-

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)	-

※ RCL 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。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
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:0.13N・m Mb:0.12N・m Mc:0.21N・m
張り出し負荷長	50mm以下
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。

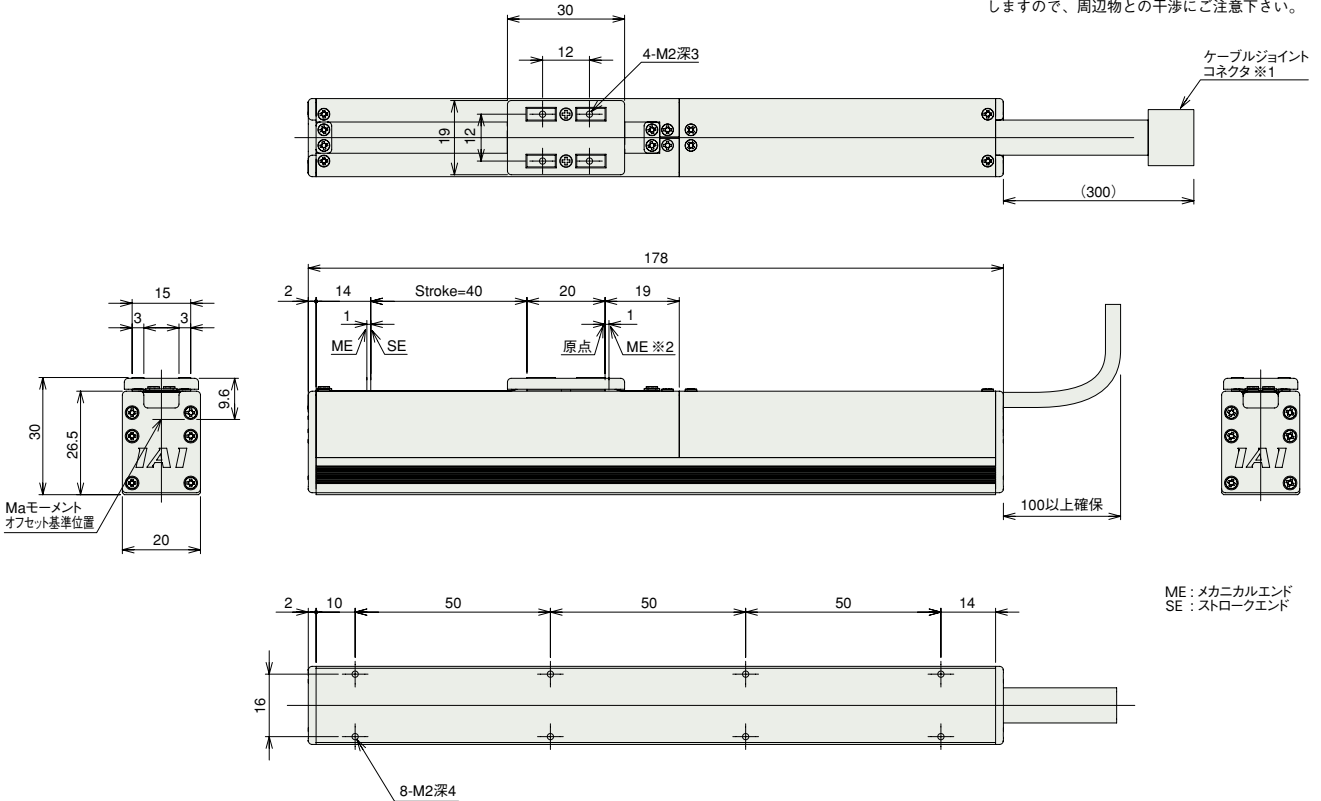
寸法図

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

- ※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

ストローク	40
質量 (kg)	0.28

①適応コントローラ

RCL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	
電磁弁タイプ		AMEC-C-2I-①-2-1	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-2I-①-2-0	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-⑩-①-2-0	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	定格 0.8A 最大 4.6A	-	→ P563	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-②-0-0	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-2I-①-2-0	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-2I-①-2-0			-			-		
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-2I-①-2-0	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-2I-①-2-0	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-2I-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-1-2I-①-2-0	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I/O種類 (NP/PN) が入ります。 ※⑩は軸数 (1~8) が入ります。 ※②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

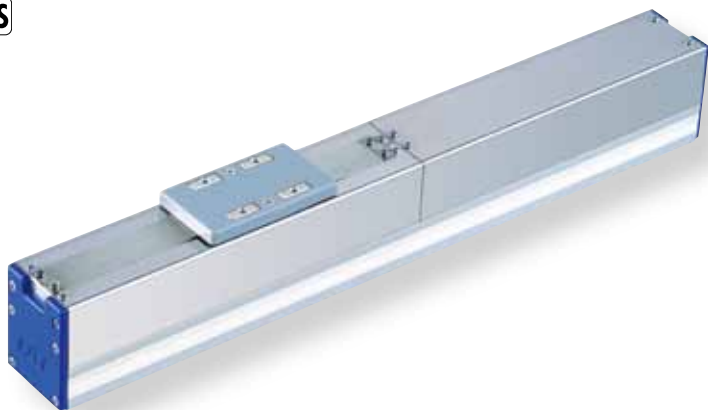
RCL-SA2L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型スリムタイプ 本体幅 24mm リニアサーボモータ

■型式項目	RCL	—	SA2L	—	I	—	5	—	N	—	48	—	<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
					I:インクリメンタル仕様		5:リニアサーボモータ SW		N:送りネジなし		48:48mm		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	デューティ 70% 以下
0.1	1	1
0.3		
0.5	0.85	
1	0.5	0.6
1.5	0.36	0.45
2	0.3	0.36

■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)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA2L-I-5-N-48-①-②	5	上記表参照	—	4	18	2	±0.1	48 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク	48 (mm)
リード	48 (固定)
(送りネジなし)	460

(単位は mm/s)

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
48	—

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)	—

※ RCL 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。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
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:0.2N・m Mb:0.17N・m Mc:0.25N・m
張り出し負荷長	60mm以下
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。

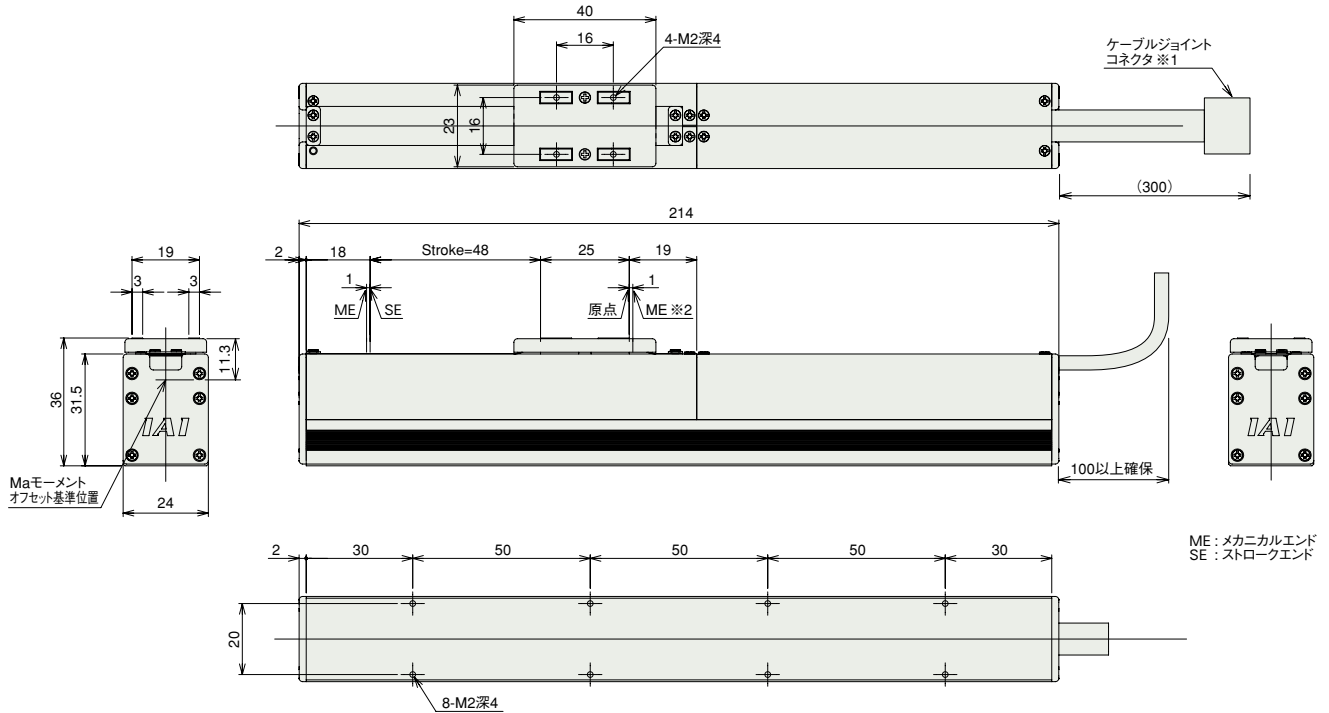
寸法図

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

- ※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

ストローク	48
質量 (kg)	0.45

①適応コントローラ

RCL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
電磁弁タイプ		AMEC-C-5I-①-2-1	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-5I-①-2-0	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-⑩-①-2-0	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	定格 1.0A 最大 6.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-②-0-0	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-5I-①-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格 1.0A 最大 6.4A	-	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-5I-①-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-5I-①-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格 1.0A 最大 6.4A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-5I-①-2-0	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-5I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	定格 1.0A 最大 6.4A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-5I-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	定格 1.0A 最大 6.4A	-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類 (NP/PN) が入ります。 ※⑩は軸数 (1~8) が入ります。 ※②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

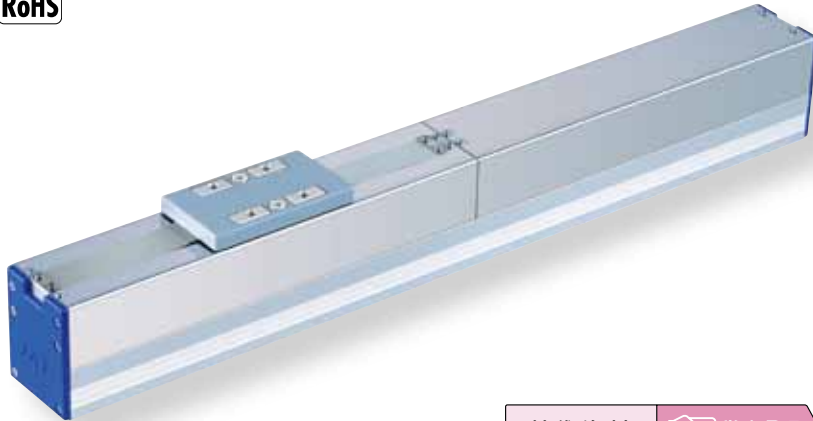
RCL-SA3L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型スリムタイプ 本体幅 28mm リニアサーボモータ

■型式項目	RCL	—	SA3L	—	I	—	10	—	N	—	64	—	<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
					トインクリメンタル仕様		10:リニアサーボモータ 10W		N:送りネジなし		64:64mm		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	デューティ 70% 以下
0.1	2	2
0.3		
0.5	1.8	
1	1	1.2
1.5	0.65	0.8
2	0.5	0.6

■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)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA3L-I-10-N-64-①-②	10	上記表参照	—	8	30	2	± 0.1	64 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	64 (mm)
(送りネジなし)	600

(単位は mm/s)

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
64	—

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)	—

※ RCL 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。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
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:1.22N·m Mb:1.08N·m Mc:0.34N·m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb, Mc方向80mm以下
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。

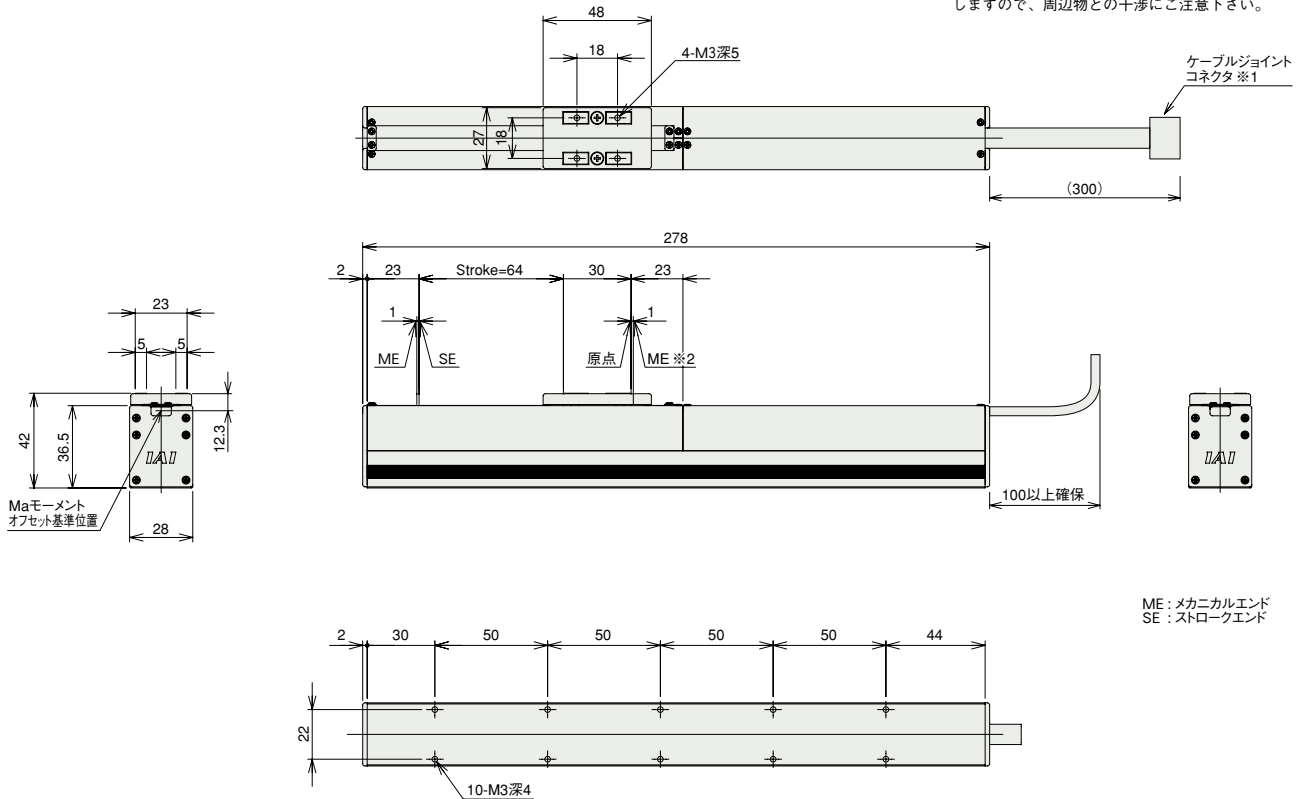
寸法図

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

- ※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

ストローク	64
質量 (kg)	0.82

①適応コントローラ

RCL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		
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I-①-2-1	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-10I-①-2-0	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-⑩-①-2-0	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	-			→ P563			
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様	MSEP-C-⑩-②-0-0	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-10I-①-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			DC24V	定格 1.3A 最大 6.4A	-	-
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ	ACON-CG-10I-①-2-0	-							-	
バルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I-①-2-0	(-)	(-)					-	→ P631
バルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)	ACON-PO-10I-①-2-0	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-10I-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-1-10I-①-2-0	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I/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※②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

RCL-SA4L

ロボシリンダ スライドタイプ 細小型ロングストロークタイプ 本体幅 40mm リニアサーボモータ

型式項目	RCL	-	SA4L	-	I	-	2	-	N	-		-		-		-	
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	2:リニアサーボモータ 2W	N:送りネジなし	30:30mm 5 180:180mm (30mm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	NM:原点逆仕様									

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末 P.5

可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	0.8	
0.3	0.5	
0.5	0.25	
1	0.18	
1.5	0.14	

- POINT** 選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
 - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
 - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
 - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA4L-I-2-N-①-②-③-④	2	上記表参照	-	2.5	10	2	± 0.1	30~180 (30mm毎)

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

ストロークと最高速度

ストローク / リード	30 ~ 180 (30mm 毎)
(送りネジなし)	1200

(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
30	—
60	—
90	—
120	—
150	—
180	—

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)	—

※ RCL 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	参考頁	標準価格
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	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
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:0.2N・m Mb:0.17N・m Mc:0.25N・m
張り出し負荷長	Ma方向60mm以下 Mb,Mc方向80mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

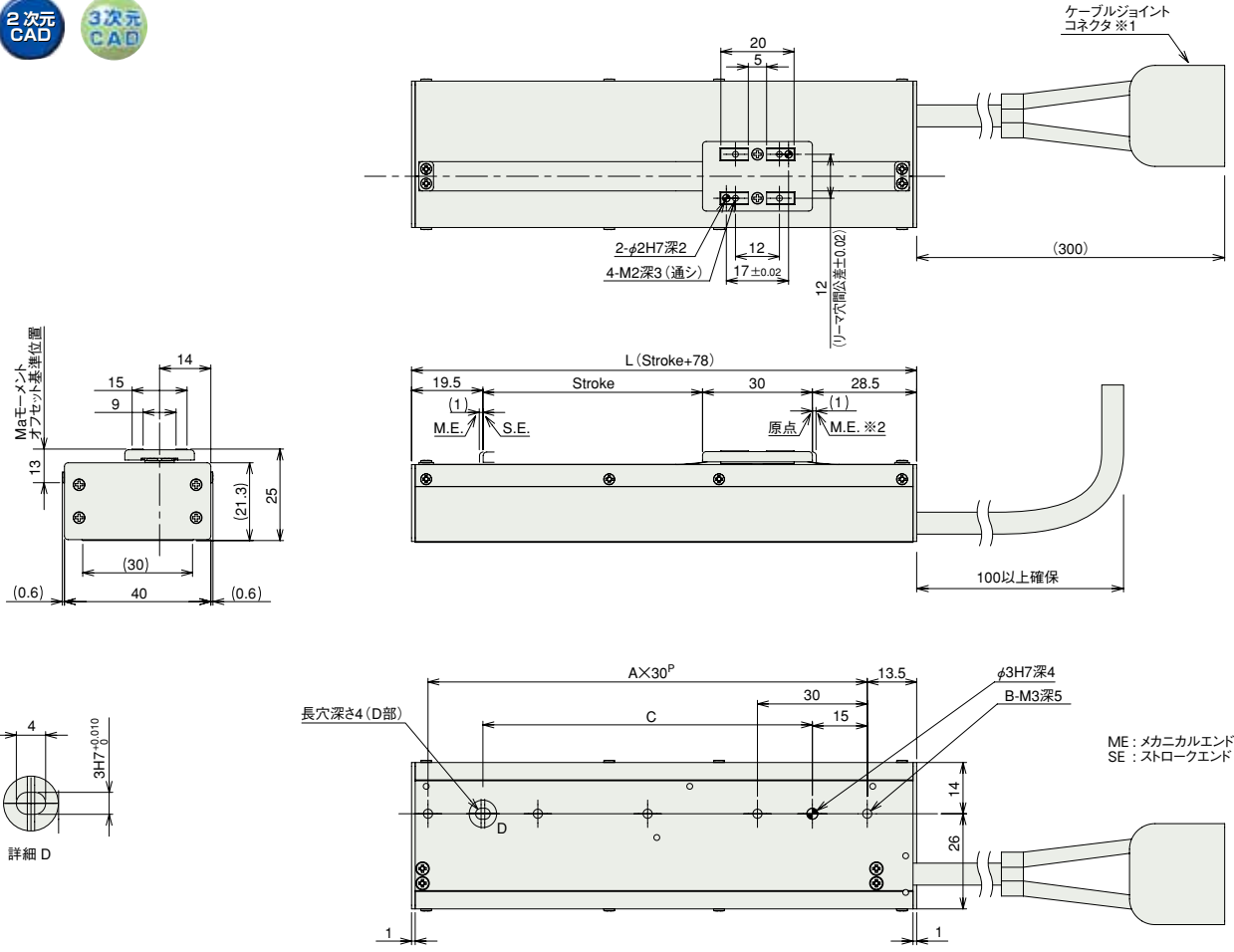
(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

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



- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 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

ストローク	30	60	90	120	150	180
L	108	138	168	198	228	258
A	3	4	5	6	7	8
B	4	5	6	7	8	9
C	60	90	120	150	180	210
質量 (kg)	0.21	0.25	0.29	0.32	0.36	0.4

②適応コントローラ

RCL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		
電磁弁タイプ		AMEC-C-2I-①-2-1	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-2I-①-2-0	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-⑩-①-2-0	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			-	-	→ P563	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-④-0-0	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-2I-①-2-0	最大 512 点の 位置決めが可能	512点			DC24V	定格 0.8A 最大 4.6A	-	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-2I-①-2-0								
バルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-2I-①-2-0	差動ライドライバ対応 バルス列入カタイプ	(-)					-	
バルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-2I-①-2-0	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-2I-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-1-2I-①-2-0	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I/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩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
- バルス
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

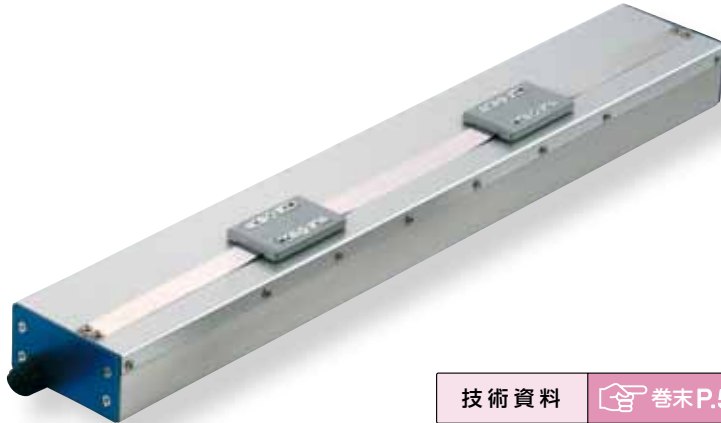
RCL-SM4L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型マルチスライダタイプ 本体幅 40mm リニアサーボモータ

■型式項目	RCL	-	SM4L	-	I	-	2	-	N	-	<input type="checkbox"/>	-	<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
					I:インクリメンタル仕様		2:リニアサーボモータ 2W		N:送りネジなし		30:30mm 5 120:120mm (30mm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

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末 P.5

■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	0.8	
0.3	0.8	
0.5	0.5	
1	0.25	
1.5	0.18	
2	0.14	

POINT 選定上の注意

- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SM4L-I-2-N-①-②-③	2	上記表参照	-	2.5	10	2	± 0.1	30~120 (30mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク	30 ~ 120 (30mm 毎)
リード (送りネジなし)	1200

(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
30	-
60	-
90	-
120	-

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)	-

※ RCL 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。

■アクチュエータ仕様

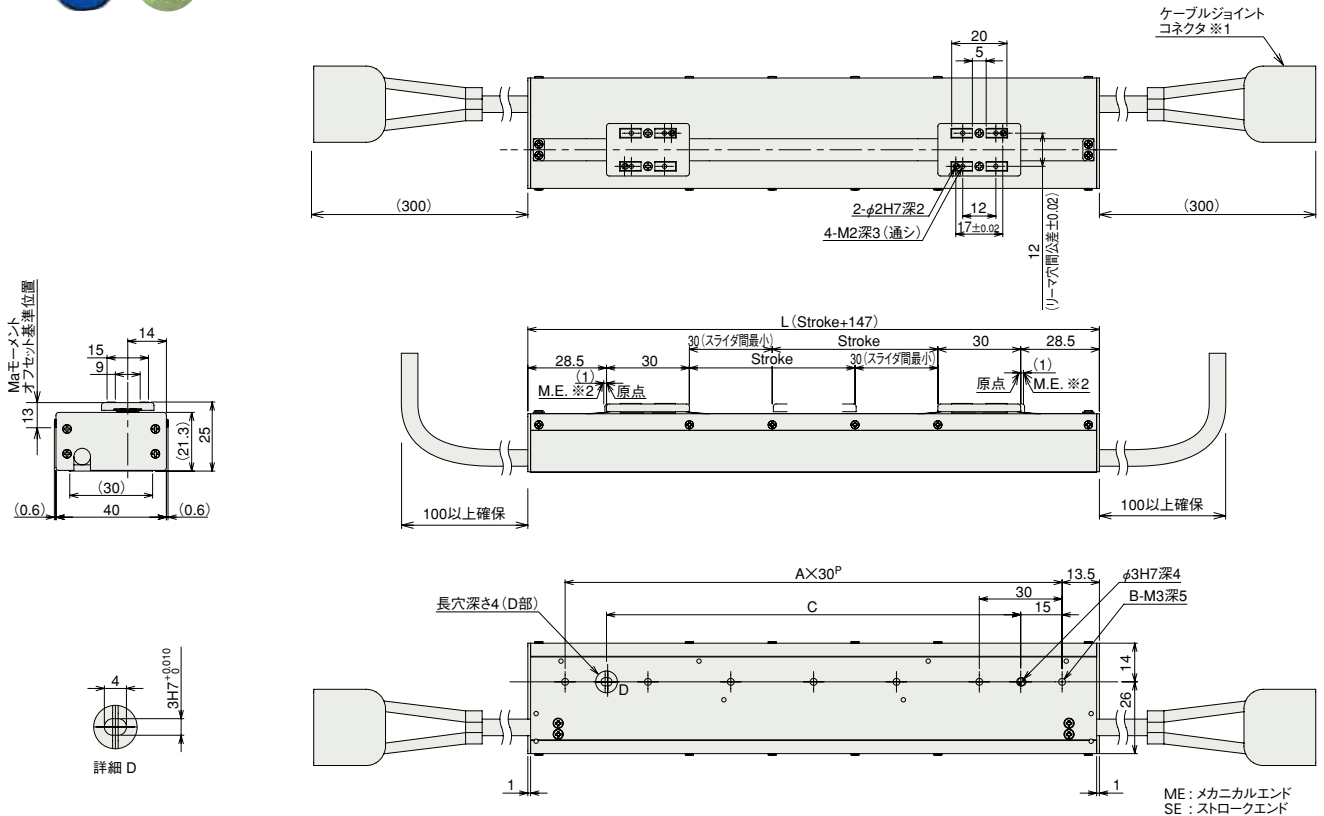
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:0.2N・m Mb:0.17N・m Mc:0.25N・m
張り出し負荷長	Ma方向60mm以下 Mb,Mc方向80mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(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



- ※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。

ご注意
コントローラは各スライダに1台必要です。(又は2軸コントローラが1台必要です)

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	60	90	120
L	177	207	237	267
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	120	150	180	210
質量 (kg)	0.37	0.4	0.44	0.48

②適応コントローラ

RCL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			
電磁弁タイプ		AMEC-C-2I-①-2-1	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-2I-①-2-0	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-⑩-①-2-0	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			-	-	→ P563		
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-②-0-0	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-2I-①-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			DC24V	定格 0.8A 最大 4.6A	-	-	
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-2I-①-2-0							-	-	
バルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-2I-①-2-0	差動ライドライバ対応バルス列入カタイプ	(-)					-	-	→ P631
バルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-2I-①-2-0	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-2I-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-1-2I-①-2-0	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/ロケットタイプ
- 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

RCL-SA5L

ロボシリンダ スライドタイプ 細小型ロングストロークタイプ 本体幅 48mm リニアサーボモータ

■型式項目	RCL	-	SA5L	-	I	-	5	-	N	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<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
					I:インクリメンタル仕様		5:リニアサーボモータ SW		N:送りネジなし		36:36mm 5 216:216mm (36mmピッチ毎認定)		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X <input type="checkbox"/> :長さ指定		NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
 - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
 - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
 - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	1.6	
0.3	1.6	
0.5	1.0	
1	0.5	
1.5	0.35	
2	0.25	

■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)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA5L-I-5-N-①-②-③-④	5	上記表参照	-	5	18	2	± 0.1	36~216 (36mm毎)

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

■ストロークと最高速度

ストローク	36 ~ 216 (36mm 毎)
リード (送りネジなし)	1400

(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
36	-
72	-
108	-
144	-
180	-
216	-

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)	-

※ RCL 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	参考頁	標準価格
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	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
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:0.49N・m Mb:0.41N・m Mc:0.72N・m
張り出し負荷長	Ma方向80mm以下 Mb, Mc方向100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

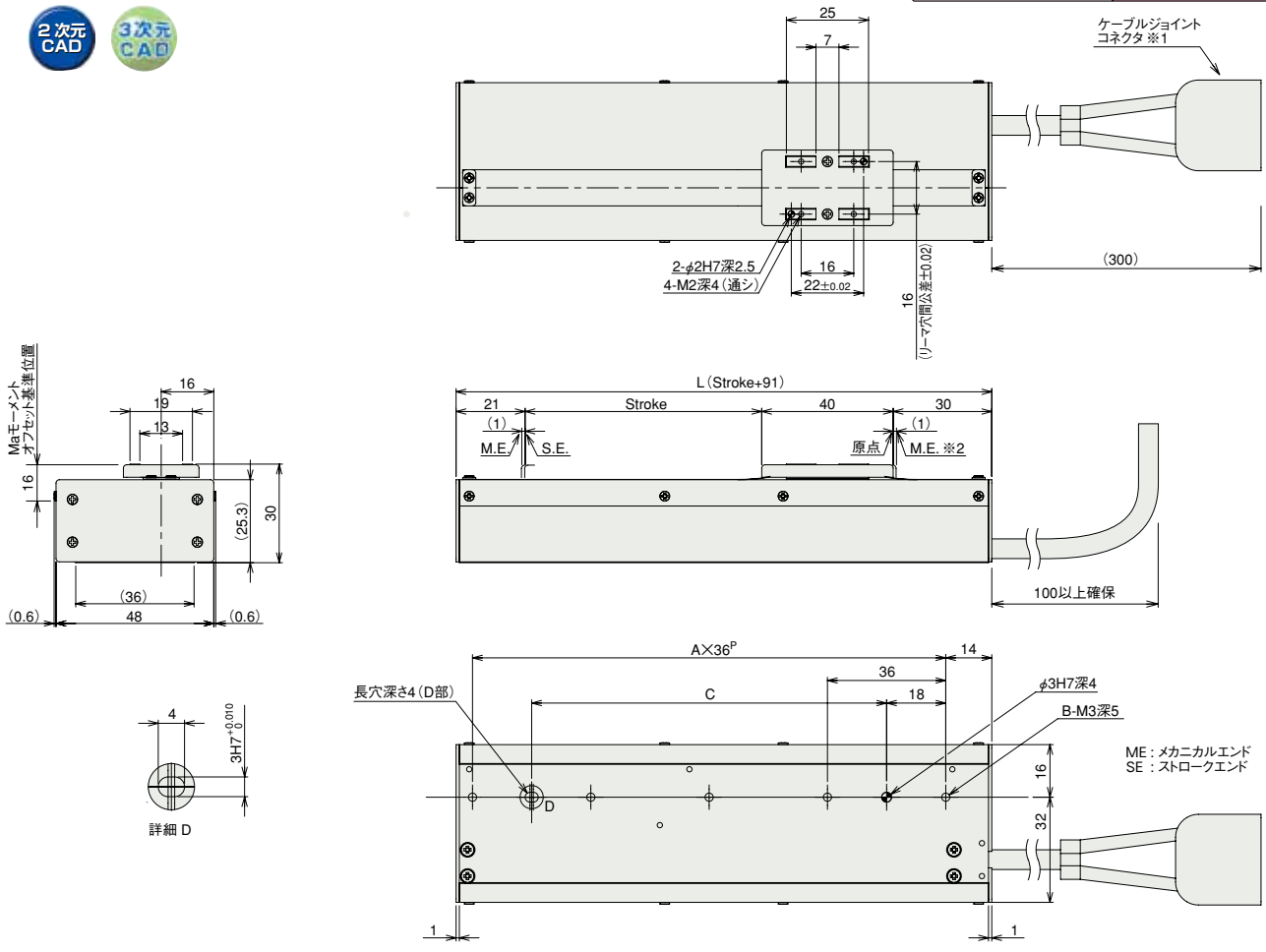
(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

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



- ※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。

■ストローク寸法・質量

ストローク	36	72	108	144	180	216
L	127	163	199	235	271	307
A	3	4	5	6	7	8
B	4	5	6	7	8	9
C	72	108	144	180	216	252
質量 (kg)	0.35	0.42	0.48	0.55	0.62	0.68

②適応コントローラ

RCL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												
電磁弁タイプ		AMEC-C-5I-①-2-1	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-5I-①-2-0	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-⑩-①-2-0	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	定格 1.0A 最大 6.4A	-	→ P563									
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-②-0-0	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-5I-①-2-0	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-5I-①-2-0																		
バルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-5I-①-2-0	差動ライドライバ対応バルス列入カタイプ	(-)											-	-	-			
バルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-5I-①-2-0	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-5I-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-1-5I-①-2-0	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
- 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

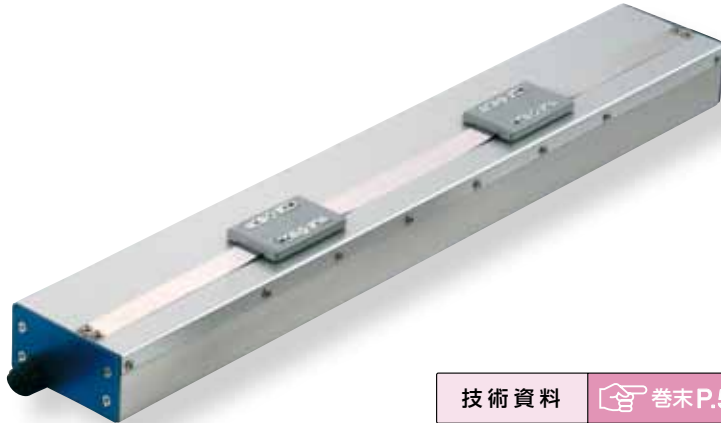
RCL-SM5L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型マルチスライダタイプ 本体幅 48mm リニアサーボモータ

■型式項目	RCL	-	SM5L	-	I	-	5	-	N	-	<input type="checkbox"/>	-	<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
					I:インクリメンタル仕様		5:リニアサーボモータ SW		N:送りネジなし		36:36mm 5 144:144mm (36mm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

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末 P.5

■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	1.6	
0.3	1.0	
0.5	0.5	
1	0.35	
1.5	0.25	
2	0.25	

POINT 選定上の注意

- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SM5L-I-5-N-①-②-③	5	上記表参照	-	5	18	2	± 0.1	36~144 (36mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク	36 ~ 144 (36mm 毎)
リード (送りネジなし)	1400

(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
36	-
72	-
108	-
144	-

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)	-

※ RCL 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。

■アクチュエータ仕様

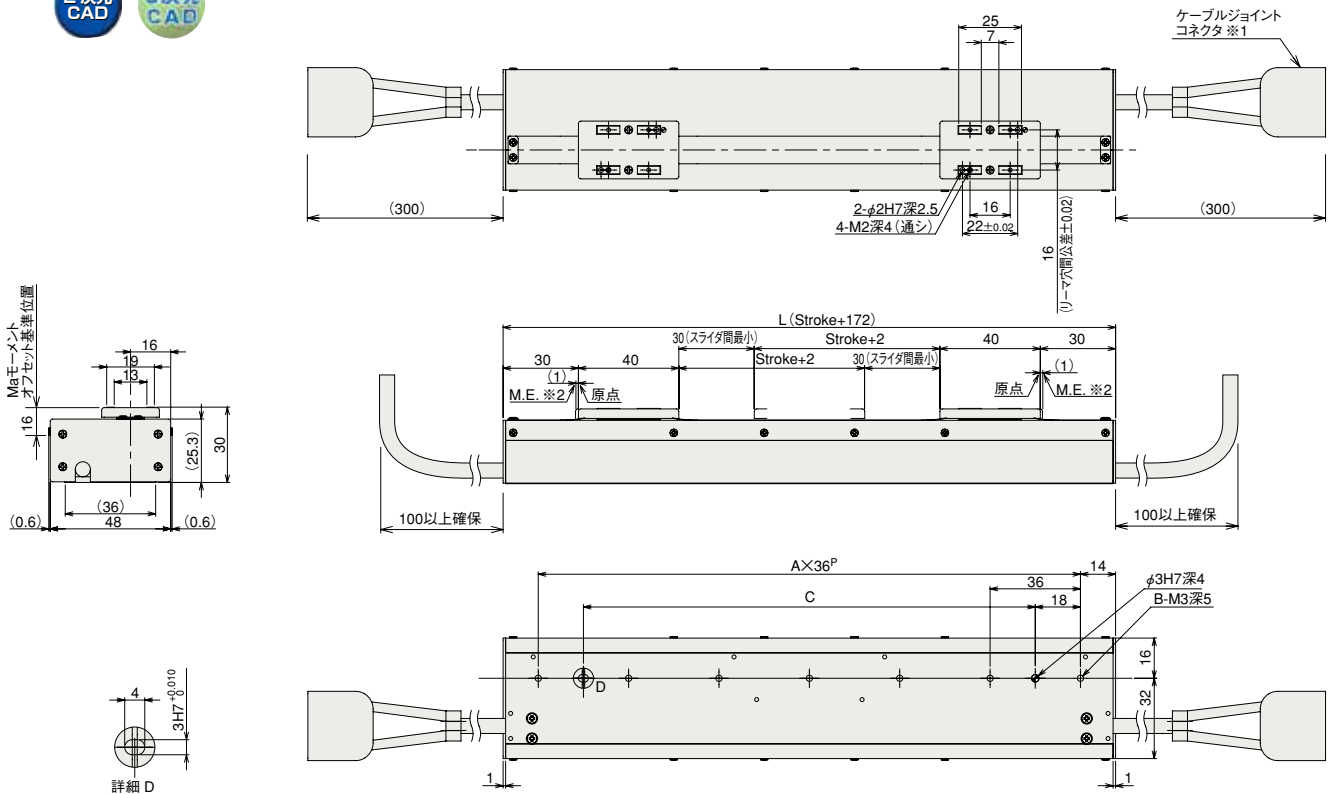
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:0.49N・m Mb:0.41N・m Mc:0.72N・m
張り出し負荷長	Ma方向80mm以下 Mb,Mc方向100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(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



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。

ご注意
コントローラは各スライダに1台必要です。(又は2軸コントローラが1台必要です)

■ストローク別寸法・質量

ストローク	36	72	108	144
L	208	244	280	316
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	144	180	216	252
質量 (kg)	0.62	0.69	0.75	0.82

②適応コントローラ

RCL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						
電磁弁タイプ		AMEC-C-5I-①-2-1	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-5I-①-2-0	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-⑩-①-2-0	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	定格 1.0A 最大 6.4A	-	→ P563				
		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-5I-①-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点					DC24V	定格 1.0A 最大 6.4A	-	-		
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-5I-①-2-0									-	-		
バルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-5I-①-2-0	差動ライドライバ対応バルス列入カタイプ	(-)							DC24V	定格 1.0A 最大 6.4A	-	→ P631
バルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-5I-①-2-0	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-5I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点									DC24V	定格 1.0A 最大 6.4A
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-5I-①-2-0	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

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

RCL-SA6L

ロボシリンダ スライドタイプ 細小型ロングストロークタイプ 本体幅 58mm リニアサーボモータ

■型式項目	RCL	-	SA6L	-	I	-	10	-	N	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<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
					I:インクリメンタル仕様		10:リニアサーボモータ 10W		N:送りネジなし		48:48mm S 288:288mm (48mm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		NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
 - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
 - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
 - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	3.2	
0.3	3.2	
0.5	2	
1	1	
1.5	0.65	
2	0.5	

■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)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA6L-I-10-N-①-②-③-④	10	上記表参照	-	10	30	2	± 0.1	48~288 (48mm毎)

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

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	48 ~ 288 (48mm 毎)
(送りネジなし)	1600

(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
48	-
96	-
144	-
192	-
240	-
288	-

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)	-

※ RCL 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	参考頁	標準価格
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	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
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:0.87N·m Mb:0.75N·m Mc:1.22N·m
張り出し負荷長	Ma方向80mm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)

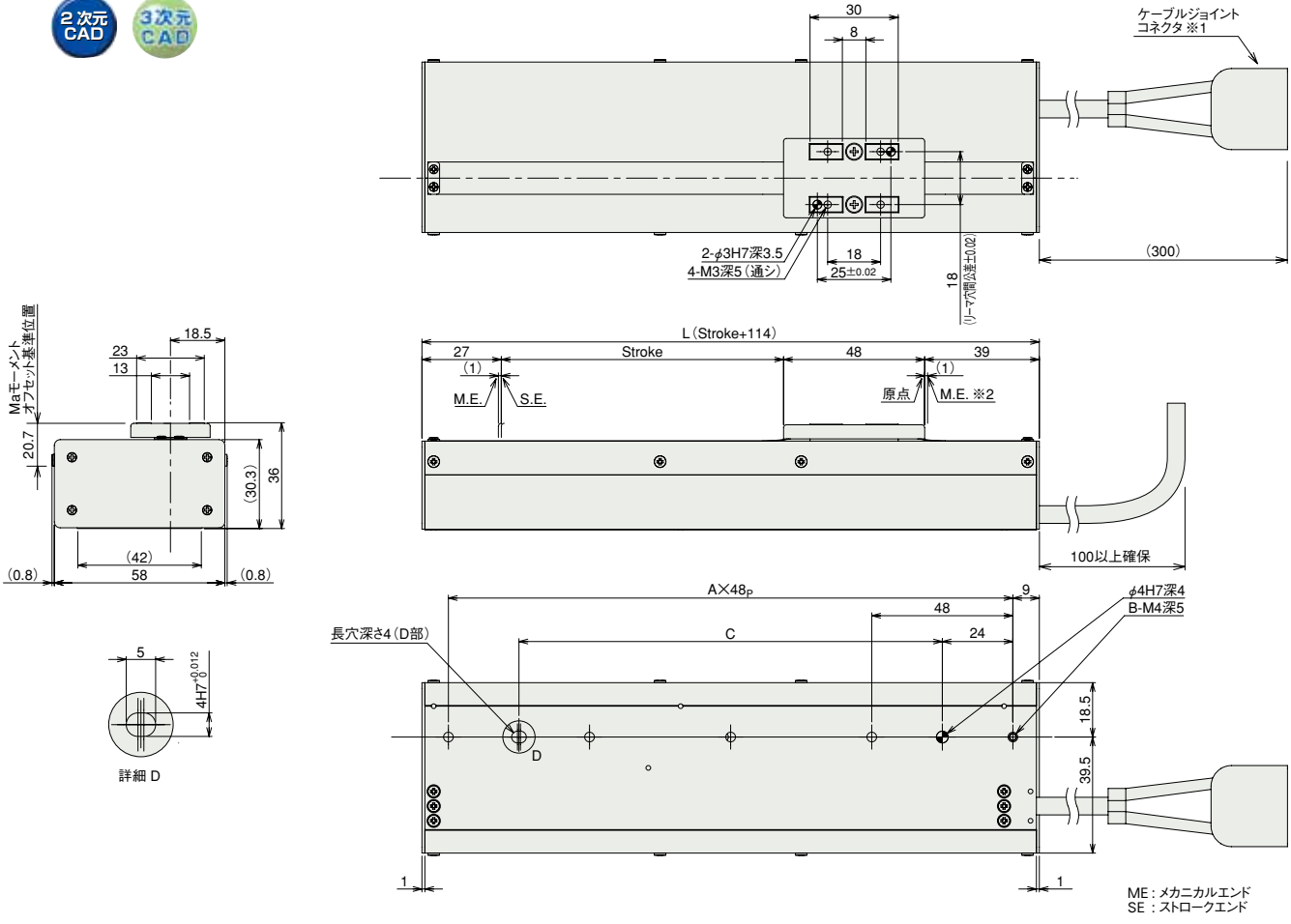
(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

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



※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

ストローク	48	96	144	192	240	288
L	162	210	258	306	354	402
A	3	4	5	6	7	8
B	4	5	6	7	8	9
C	96	144	192	240	288	336
質量 (kg)	0.67	0.8	0.93	1.07	1.2	1.34

②適応コントローラ

RCL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								
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I-①-2-1	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-10I-①-2-0	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-⑩-①-2-0	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	定格 1.3A 最大 6.4A	-	→ P563						
		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-10I-①-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点					DC24V	定格 1.3A 最大 6.4A	-	-				
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-10I-①-2-0									-	-				
バルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I-①-2-0	差動ライドライバ対応バルス列入カタイプ	(-)							DC24V	定格 1.3A 最大 6.4A	-	→ P631		
		ACON-PO-10I-①-2-0	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-10I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点									DC24V	定格 1.3A 最大 6.4A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I-①-2-0	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/ロケットタイプ
- リアサーボタイプ
- 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)
- リアサーボモータ

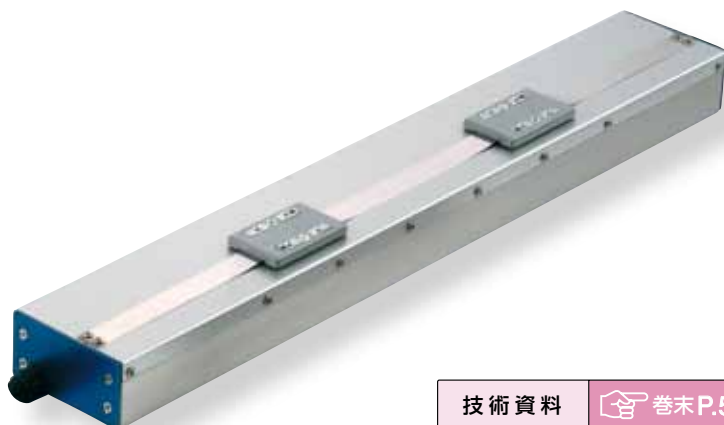
RCL-SM6L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型マルチスライダタイプ 本体幅 58mm リニアサーボモータ

■型式項目	RCL	-	SM6L	-	I	-	10	-	N	-	<input type="checkbox"/>	-	<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
					I:インクリメンタル仕様		10:リニアサーボモータ 10W		N:送りネジなし		48:48mm S 192:192mm (48mm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

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末 P.5

■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	3.2	
0.3	3.2	
0.5	2	
1	1	
1.5	0.65	
2	0.5	

- POINT**
選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
 - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
 - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
 - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SM6L-I-10-N-①-②-③	10	上記表参照	-	10	30	2	± 0.1	48~192 (48mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク	48 ~ 192 (48mm 毎)
リード (送りネジなし)	1600

(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
48	-
96	-
144	-
192	-

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)	-

※ RCL 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。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
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:0.87N·m Mb:0.75N·m Mc:1.22N·m
張り出し負荷長	Ma方向80mm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)

(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

RCL-RA1L

ロボシリンダ ロッドタイプ 細小型スリムタイプ 本体径 φ16mm リニアサーボモータ

■型式項目	RCL	—	RA1L	—	I	—	2	—	N	—	25	—	<input type="checkbox"/>	—	<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
					I:インクリメンタル仕様		2:リニアサーボモータ 2W		N:送りネジなし		25:25mm		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		B:ブレーキ(ブレーキボックス付) BN:ブレーキ(ブレーキボックス無)

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末P.5

POINT
選定上の注意

- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
- 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用下さい。
- ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けて下さい。
- 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。
- 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

■可搬質量(水平)と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)			
	連続動作 (デューティ 100%)		デューティ 70% 以下	
	水平	垂直	水平	垂直
0.1	0.5	0.1	0.5	0.1
0.3				
0.5	0.42		0.25	
1	0.2			
1.5	0.11	—	0.15	—
2	0.07	—	0.1	—

■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。(N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	0.75	1	1.25	1.5	1.75	2

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合には上記数値から 0.5N を引き、垂直下向きの場合には 0.5N を足してください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-RA1L-I-2-N-25-①-②-③	2	上記表参照	上記表参照	2.5	10	水平 2G 垂直 1G	±0.1	25 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)
リード	300
(送りネジなし)	300

(単位は mm/s)

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
25	—

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	
		ブレーキ無	ブレーキ付
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)	—	—

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
 ※ ブレーキ無ケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。
 ※ ブレーキ付ケーブルは 438 ページをご参照下さい。
 (価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ付ケーブル+ブレーキケーブルの合計金額となります)

③オプション価格表

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(ブレーキボックス付)	B	→ P438	—
ブレーキ(ブレーキボックス無)	BN	→ P438	—

※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付ケーブルが必要です。
 補修用にブレーキ付本体のみご購入の場合は、BN(ブレーキボックス無)をご指定下さい。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
パイプ	材質:炭素鋼管 ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	1,000万 往復サイクル

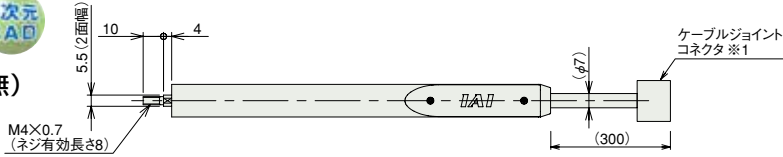
寸法図

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

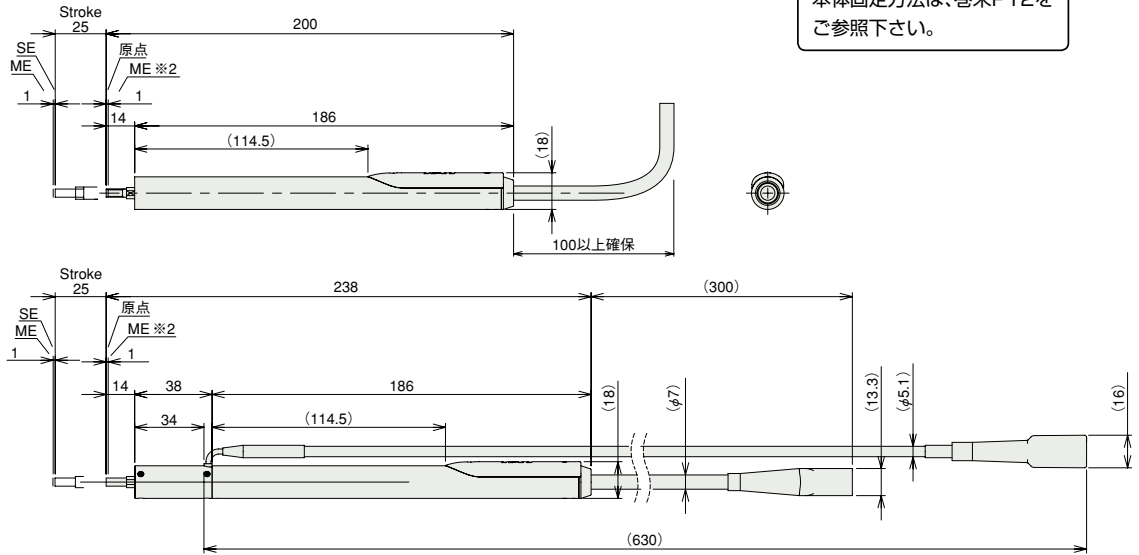
(ブレーキ無)



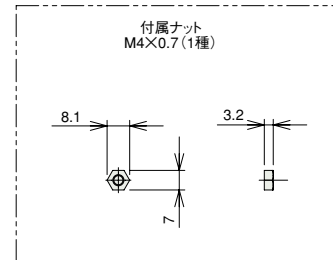
- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

本体固定方法は、巻末P12をご参照下さい。

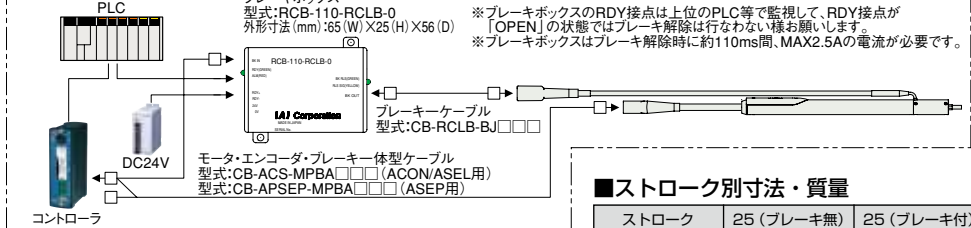
(ブレーキ付)



ME : メカニカルエンド
SE : ストロークエンド



【ブレーキ付仕様配線図】



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25 (ブレーキ無)	25 (ブレーキ付)
質量 (kg)	0.2	0.25

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ						
電磁弁タイプ		AMEC-C-2I-①-2-1	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-2I-①-2-0	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-⑩~①-2-0	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	定格 0.8A 最大 4.6A	-	→ 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-2I-①-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点					DC24V	定格 0.8A 最大 4.6A	-	-		
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-2I-①-2-0									-	-		
バルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-2I-①-2-0	差動ラインドライバ対応バルス列入カタイプ	(-)							DC24V	定格 0.8A 最大 4.6A	-	→ P631
バルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-2I-①-2-0	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-2I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点									DC24V	定格 0.8A 最大 4.6A
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-2I-①-2-0	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
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

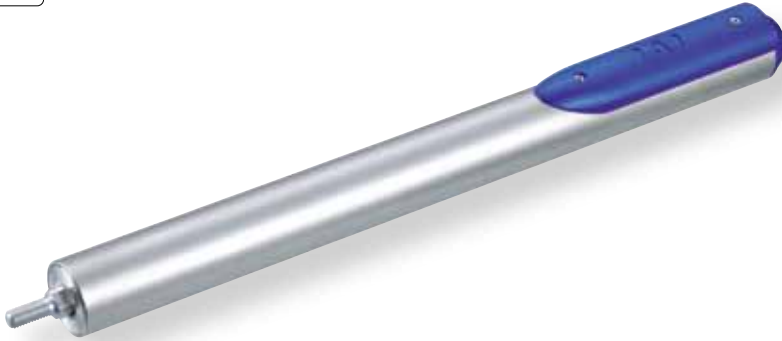
RCL-RA2L

ロボシリンダ ロッドタイプ 細小型スリムタイプ 本体径 φ20mm リニアサーボモータ

■型式項目	RCL	—	RA2L	—	I	—	5	—	N	—	30	—	<input type="checkbox"/>	—	<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
					I:インクリメンタル仕様		5:リニアサーボモータ SW		N:送りネジなし		30:30mm		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		B:ブレーキ(ブレーキボックス付) BN:ブレーキ(ブレーキボックス無)

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末P.5

POINT
選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは1サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。

(2) 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用下さい。

(3) ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けて下さい。

(4) 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。

(5) 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量(水平)と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)			
	連続動作 (デューティ 100%)		デューティ 70% 以下	
	水平	垂直	水平	垂直
0.1	1	0.2	1	0.2
0.3				
0.5	0.85		0.5	
1	0.4	—	—	—
1.5	0.24	—	0.3	—
2	0.15	—	0.2	—

■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。(N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	1.5	2	2.5	3	3.5	4

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合は上記数値から 1N を引き、垂直下向きの場合は 1N を足してください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-RA2L-I-5-N-30-①-②-③	5	上記表参照	上記表参照	5	18	水平 2G 垂直 1G	±0.1	30 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	30 (mm)
(送りネジなし)	340

(単位は mm/s)

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		ブレーキ無	ブレーキ付
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)	—	—

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ ブレーキ無ケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。
※ ブレーキ付ケーブルは 440 ページをご参照下さい。
(価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ付ケーブル+ブレーキケーブルの合計金額となります)

③オプション価格表

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(ブレーキボックス付)	B	→ P440	—
ブレーキ(ブレーキボックス無)	BN	→ P440	—

※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付用ケーブルが必要です。
補修用にブレーキ付本体のみご購入の場合は、BN(ブレーキボックス無)をご指定下さい。

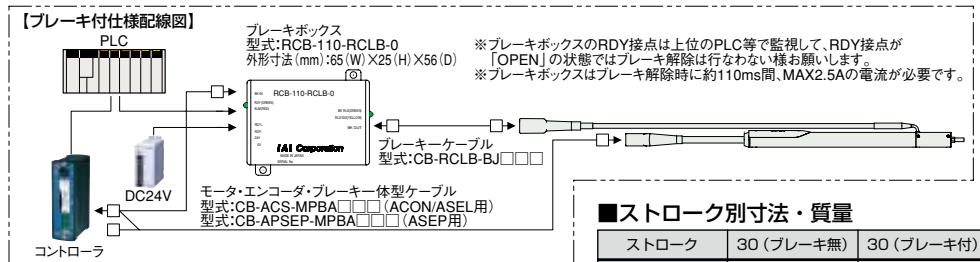
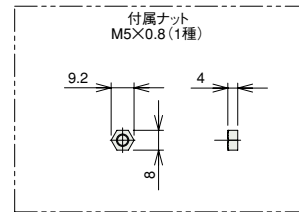
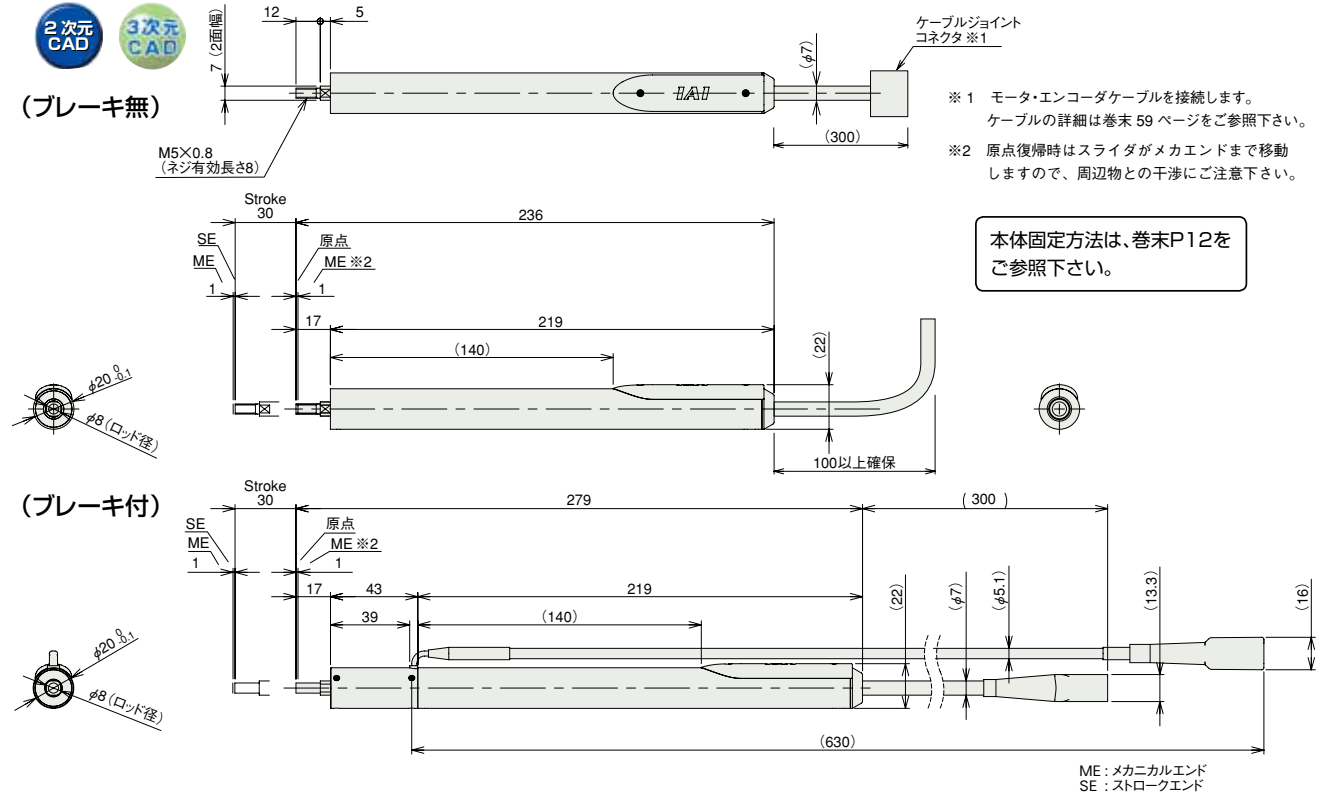
■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
パイプ	材質:炭素鋼管 ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	1,000万 往復サイクル

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30 (ブレーキ無)	30 (ブレーキ付)
質量 (kg)	0.33	0.4

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-5I-①-2-1	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-5I-①-2-0	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-①-①-2-0	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	定格 1.0A 最大 6.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-①-①-0-0	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-5I-①-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格 1.0A 最大 6.4A	-	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-5I-①-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-5I-①-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格 1.0A 最大 6.4A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-5I-①-2-0	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-5I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	定格 1.0A 最大 6.4A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-5I-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	定格 1.0A 最大 6.4A	-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※②は軸数(1~8)が入ります。 ※③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/ロッドタイプ
- 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

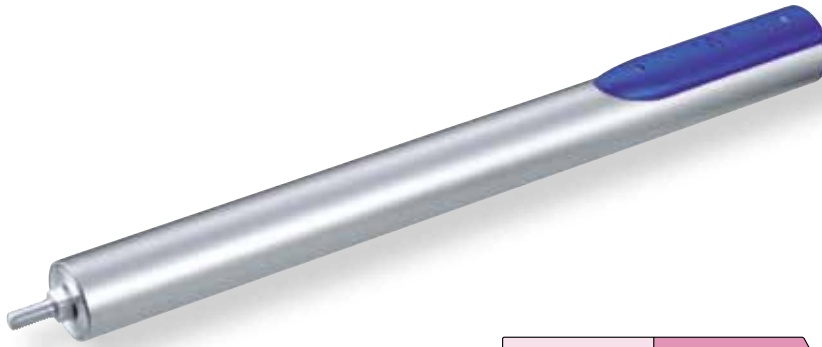
RCL-RA3L

ロボシリンダ ロッドタイプ 細小型スリムタイプ 本体径 φ25mm リニアサーボモータ

■型式項目	RCL	—	RA3L	—	I	—	10	—	N	—	40	—	<input type="checkbox"/>	—	<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
					I:インクリメンタル仕様		10:リニアサーボモータ 10W		N:送りネジなし		40:40mm		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		B:ブレーキ(ブレーキボックス付) BN:ブレーキ(ブレーキボックス無)

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末P.5

POINT
選定上の注意

- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
- 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用下さい。
- ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けて下さい。
- 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。
- 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量(水平)と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)			
	連続動作 (デューティ 100%)		デューティ 70% 以下	
	水平	垂直	水平	垂直
0.1	2	0.4	2	0.4
0.3				
0.5	1.6		1	
1	0.78	—	—	—
1.5	0.46	—	0.6	—
2	0.3	—	0.4	—

■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。(N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	3	4	5	6	7	8

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合は上記数値から 1.8N を引き、垂直下向きの場合は 1.8N を足してください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-RA3L-I-10-N-40-①-②-③	10	上記表参照	上記表参照	10	30	水平 2G 垂直 1G	± 0.1	40 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/s)
40 (mm)	450
(送りネジなし)	450

(単位は mm/s)

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	—

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	
		ブレーキ無	ブレーキ付
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)	—	—

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
 ※ ブレーキ無ケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。
 ※ ブレーキ付ケーブルは 442 ページをご参照下さい。
 (価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ付ケーブル+ブレーキケーブルの合計金額となります)

③オプション価格表

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(ブレーキボックス付)	B	→ P442	—
ブレーキ(ブレーキボックス無)	BN	→ P442	—

※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付用ケーブルが必要です。
 補修用にブレーキ付本体のみご購入の場合は、BN(ブレーキボックス無)をご指定下さい。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
パイプ	材質:炭素鋼管 ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	1,000万 往復サイクル

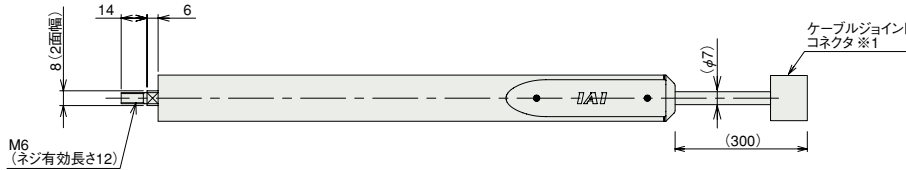
寸法図

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

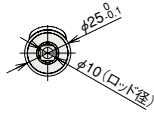
2次元 CAD 3次元 CAD

(ブレーキ無)

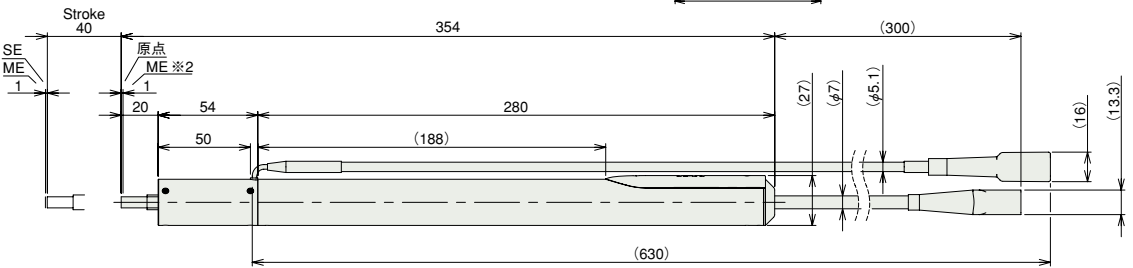


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

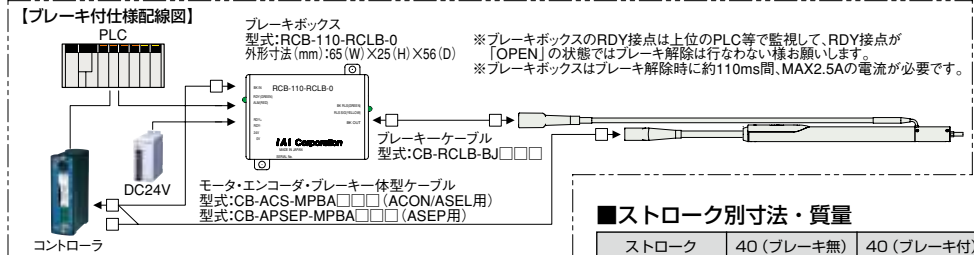
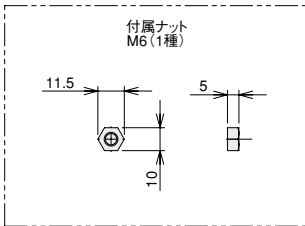
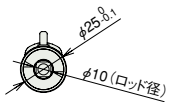
本体固定方法は、巻末P12をご参照下さい。



(ブレーキ付)



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	40 (ブレーキ無)	40 (ブレーキ付)
質量 (kg)	0.6	0.77

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ						
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I-①-2-1	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-10I-①-2-0	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-⑩-①-2-0	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	定格 1.3A 最大 6.4A	-	→ P563				
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-0-0	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-10I-①-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点					DC24V	定格 1.3A 最大 6.4A	-	-		
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-10I-①-2-0									-	-		
バルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I-①-2-0	差動ラインドライバ対応バルス列入カタイプ	(-)							DC24V	定格 1.3A 最大 6.4A	-	→ P631
バルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I-①-2-0	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-10I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点									DC24V	定格 1.3A 最大 6.4A
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I-①-2-0	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

細小型

標準型

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