

# IAI

Quality and Innovation

サイ ショウ

# 細小型ロボシリンダ

RCP3

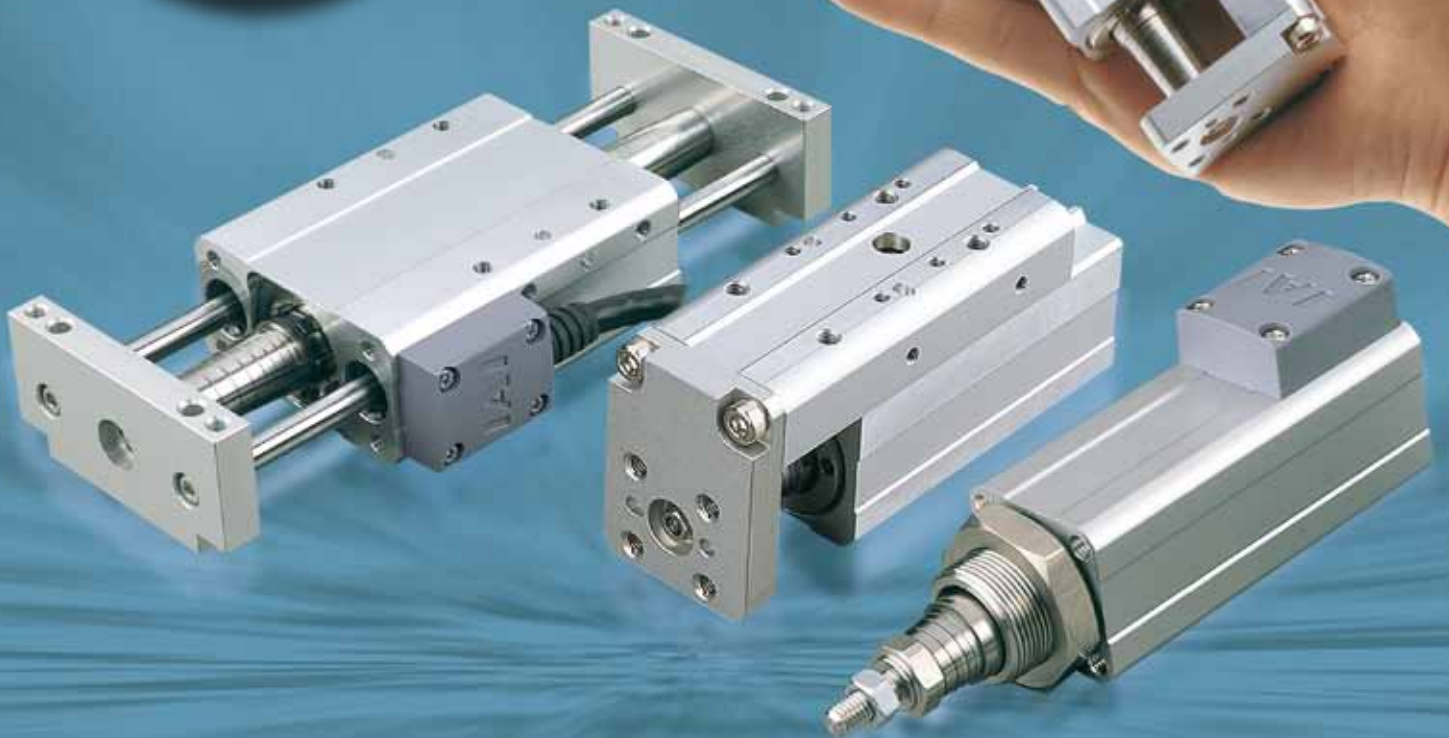
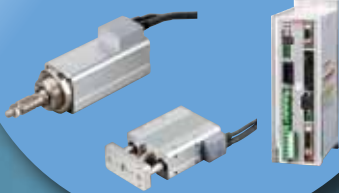
RCA2

RCS2

RCL

## バリエーション拡充

- ・RCS2シリーズ
- ・ストローク 50/75mm
- ・コントローラ SCON-CA



代理店

[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

## 製品概要

目次	前-1
特長	前-3
コントローラ特長	前-7

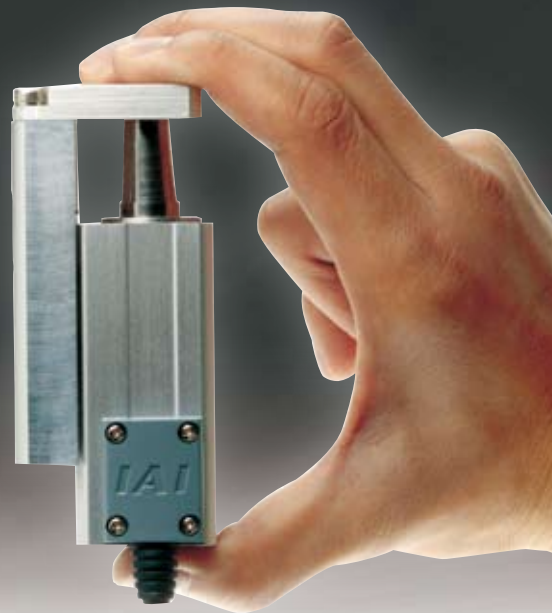
仕様一覧表	前-9
型式項目説明	前-14

分類	形態	名称/外觀	型式		本体幅	最大可搬 (水平)	掲載ページ		
			シリーズ名	タイプ名					
スライダタイプ	モータユニット型	カップリングタイプ		RCP3	SA2AC	22mm	1kg	→P.17	
					SA2BC	28mm	1kg	→P.19	
		折返しタイプ		RCA2	SA2AC	20mm	2kg	→P.25	
				RCP3	SA2AR	58mm	1kg	→P.21	
					SA2BR	59.5mm	1kg	→P.23	
				RCA2	SA2AR	41mm	2kg	→P.27	
ロッドタイプ	ガイド無	モータユニット型		RCP3	RA2AC	22mm	4kg	→P.29	
					RA2BC	28mm	8kg	→P.31	
		折返しタイプ		RCA2	RA2AC	18mm	2kg	→P.37	
				RCP3	RA2AR	58mm	4kg	→P.33	
					RA2BR	59.5mm	8kg	→P.35	
				RCA2	RA2AR	41mm	2kg	→P.39	
	全長ショート型	ナット固定取付タイプ		RCA2	RN3NA	28mm	3kg	→P.41	
					RN4NA	34mm	6kg	→P.43	
		タップ穴取付タイプ		New RCS2	RN5N	46mm	20kg	→P.45	
				RCA2	RP3NA	28mm	3kg	→P.47	
					RP4NA	34mm	6kg	→P.49	
	New RCS2	RP5N	46mm	20kg	→P.51				
	ガイド付	全長ショート型	シングルガイド付タイプ		RCA2	GS3NA	28mm	3kg	→P.53
						GS4NA	34mm	6kg	→P.55
					New RCS2	GS5N	46mm	20kg	→P.57
全長ショート型		ダブルガイド付タイプ		RCA2	GD3NA	28mm	3kg	→P.59	
					GD4NA	34mm	6kg	→P.61	
		スライドユニットタイプ		RCA2	New RCS2	GD5N	46mm	20kg	→P.63
					SD3NA	60mm	3kg	→P.65	
				RCA2	SD4NA	72mm	6kg	→P.67	
					New RCS2	SD5N	94mm	20kg	→P.69

分類	形態	名称/外觀	型式		本体幅	最大可搬 (水平)	掲載ページ		
			シリーズ名	タイプ名					
テーブルタイプ	全長ショート型	コンパクトタイプ	RCA2	TCA3NA	32mm	3kg	→P.71		
				TCA4NA	36mm	6kg	→P.73		
			New RCS2	TCA5N	48mm	20kg	→P.75		
		ワイドタイプ	RCA2	TWA3NA	50mm	3kg	→P.77		
				TWA4NA	58mm	6kg	→P.79		
			New RCS2	TWA5N	80mm	20kg	→P.81		
		扁平タイプ	RCA2	TFA3NA	61mm	3kg	→P.83		
				TFA4NA	71mm	6kg	→P.85		
			New RCS2	TFA5N	95mm	20kg	→P.87		
	モータユニット型	カップリングタイプ	RCP3	TA3C	36mm	2kg	→P.89		
				TA4C	40mm	3kg	→P.91		
			RCA2	TA4C	40mm	3kg	→P.93		
折返しタイプ		RCP3	TA3R	72mm	2kg	→P.95			
			TA4R	81mm	3kg	→P.97			
		RCA2	TA4R	81mm	3kg	→P.99			
リニアサーボタイプ	マイクロスライダ	スリムタイプ	RCL	SA1L	20mm	0.5kg	→P.101		
				SA2L	24mm	1kg	→P.103		
				SA3L	28mm	2kg	→P.105		
		ロングストロークタイプ		シングル スライダ	SA4L	40mm	0.8kg	→P.107	
					SA5L	48mm	1.6kg	→P.111	
				マルチ スライダ	SA6L	58mm	3.2kg	→P.115	
		SM4L			40mm	0.8kg	→P.109		
		マイクロシリンダ		スリムタイプ	RCL	SM5L	48mm	1.6kg	→P.113
						SM6L	58mm	3.2kg	→P.117
	RA1L		φ16mm			0.5kg	→P.119		
	コントローラ	PMEC/AMEC コントローラ	RCL	RA2L	φ20mm	1kg	→P.121		
				RA3L	φ25mm	2kg	→P.123		
PSEP/ASEP コントローラ						→P.141			
	SCON-CA コントローラ <span style="color:red">New</span>				→P.157				

# もっと小さくを叶えた、 次世代電動シリンダ 細小型 ロボシリンダ

**ROBO  
CYLINDER**

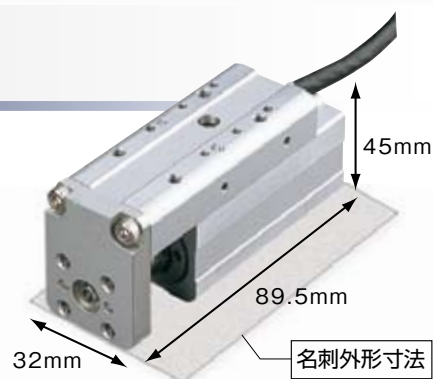


## 細小型(省スペース)

新開発モータ搭載により、全長・幅・高さ寸法を大幅に小型化しエアシリンダに匹敵するサイズを実現しました。

これまでスペースの関係でエアシリンダしか使用出来なかった装置も電動シリンダへの置き換えが可能になりました。

細小型テーブルコンパクトタイプRCA2-TCA3NAは、名刺の寸法内に収まります



## エアシリンダライクな形状、使い勝手

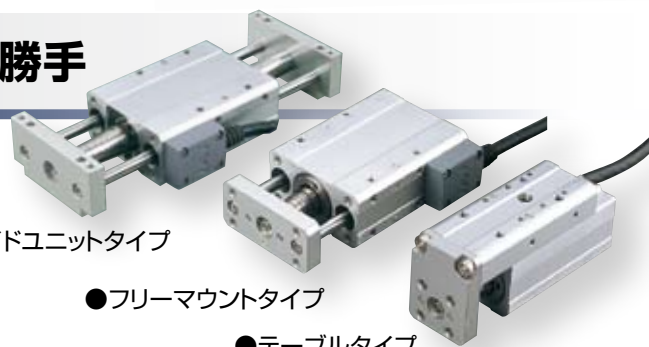
代表的なエアシリンダの形状と同じタイプをご用意しました。

エアシリンダの感覚に慣れた方も違和感無くご使用頂くことが出来ます。

●スライドユニットタイプ

●フリーマウントタイプ

●テーブルタイプ



## バリエーション拡充

本体幅を縮小したスリムタイプや、高可搬・ロングストロークを実現した本体幅46mmタイプ等の新機種追加で使用用途が更に広がりました。

スリムタイプ  
RCA2-SA2AC/SA2AR  
RCA2-RA2AC/RA2AR
















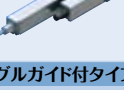




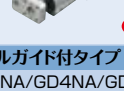
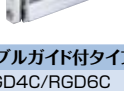

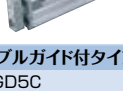

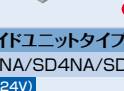
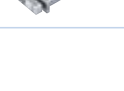

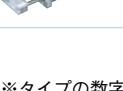
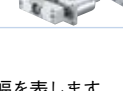
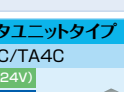











小型ボールネジタイプ  
RCA2-□□3NA  
RCA2-□□4NA  
50ストローク

本体幅46mmタイプ  
RCS2-□□5N





# 〈ロボシリンダ既存機種と本カタログ掲載機種〉

	本カタログ掲載機種	既存機種			
スライダタイプ	<b>名称</b> モータユニットタイプ <b>タイプ</b> SA2AC/SA2BC <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> モータユニットタイプ <b>タイプ</b> SA3C/SA4C/SA5C/SA6C <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> カップリングタイプ <b>タイプ</b> SA5C/SA6C/SA7C/SS7C/SS8C <small>パルス(24V)</small> 	<b>名称</b> カップリングタイプ <b>タイプ</b> SA4C/SA5C/SA6C <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> カップリングタイプ <b>タイプ</b> SA4C/SA5C/SA6C/SA7C/SS7C/SS8C <small>サーボ(100V/200V)</small> 
	<b>名称</b> モータユニット折返しタイプ <b>タイプ</b> SA2AR/SA2BR <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> モータユニット折返しタイプ <b>タイプ</b> SA3R/SA4R/SA5R/SA6R <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> モータ折返しタイプ <b>タイプ</b> SA5R/SA6R/SA7R/SS7R/SS8R <small>パルス(24V)</small> 	<b>名称</b> モータ折返しタイプ <b>タイプ</b> SA4R/SA5R/SA6R <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> モータ折返しタイプ <b>タイプ</b> SA4R/SA5R/SA6R/SA7R/SS7R/SS8R <small>サーボ(100V/200V)</small> 
ロッドタイプ	<b>名称</b> モータユニットタイプ <b>タイプ</b> RA2AC/RA2BC <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> カップリングタイプ <b>タイプ</b> RA3C/RA4C/RA6C <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> カップリングタイプ <b>タイプ</b> RA3C/RA4C/RA5C <small>サーボ(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> 全長ショートタイプ <b>タイプ</b> SRA7BD <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> 高推力タイプ <b>タイプ</b> RA10C <small>パルス(24V)</small> 
	<b>名称</b> モータユニット折返しタイプ <b>タイプ</b> RA2AR/RA2BR <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> モータ折返しタイプ <b>タイプ</b> RA3R/RA4R <small>サーボ(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> モータ折返しタイプ <b>タイプ</b> RA5R <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> モータ折返し全長ショートタイプ <b>タイプ</b> SRA4R <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> モータ折返し超高推力タイプ <b>タイプ</b> RA13R <small>サーボ(100V/200V)</small> 
	<b>名称</b> シングルガイド付タイプ <b>タイプ</b> GS3NA/GS4NA/GS5N <small>サーボ(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> シングルガイド付タイプ <b>タイプ</b> RGS4C/RGS6C <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> シングルガイド付タイプ <b>タイプ</b> RGS3C/RGS4C <small>サーボ(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> シングルガイド付タイプ <b>タイプ</b> RGS5C <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> シングルガイド付全長ショートタイプ <b>タイプ</b> SRGS4R/SRGS7BD <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 
	<b>名称</b> ダブルガイド付タイプ <b>タイプ</b> GD3NA/GD4NA/GD5N <small>サーボ(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> ダブルガイド付タイプ <b>タイプ</b> RGD4C/RGD6C <small>パルス(24V)</small> 	<b>名称</b> ダブルガイド付タイプ <b>タイプ</b> RGD3C/RGD4C <small>サーボ(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> ダブルガイド付タイプ <b>タイプ</b> RGD5C <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> ダブルガイド付全長ショートタイプ <b>タイプ</b> SRGD4R/SRGD7BD <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 
	<b>名称</b> スライドユニットタイプ <b>タイプ</b> SD3NA/SD4NA/SD5N <small>サーボ(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 				
	<b>名称</b> コンパクトタイプ <b>タイプ</b> TCA3NA/TCA4NA/TCA5N <small>サーボ(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> ワイドタイプ <b>タイプ</b> TWA3NA/TWA4NA/TWA5N <small>サーボ(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 	<b>名称</b> 扁平タイプ <b>タイプ</b> TFA3NA/TFA4NA/TFA5N <small>サーボ(24V)</small> <small>サーボ(100V/200V)</small> 		
テーブルタイプ	<b>名称</b> モータユニットタイプ <b>タイプ</b> TA3C/TA4C <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> モータユニットタイプ <b>タイプ</b> TA5C/TA6C/TA7C <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(24V)</small> 			
	<b>名称</b> モータ折返しタイプ <b>タイプ</b> TA3R/TA4R <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> モータ折返しタイプ <b>タイプ</b> TA5R/TA6R/TA7R <small>パルス(24V)</small> <small>サーボ(24V)</small> 			
リアサーボタイプ	<b>名称</b> マイクロシリンダ <b>タイプ</b> RA1L/RA2L/RA3L <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> マイクロスライダ(スリム) <b>タイプ</b> SA1L/SA2L/SA3L <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> マイクロスライダ(ロング) <b>タイプ</b> SA4L/SA5L/SA6L <small>サーボ(24V)</small> 	<b>名称</b> マルチスライダ <b>タイプ</b> SM4L/SM5L/SM6L <small>サーボ(24V)</small> 	

※タイプの数字は本体の幅を表します。同じ数字でも機種によって寸法が異なりますので詳細は各タイプの図面をご覧ください。

タイプ	本体幅
2A	22mm
2B	28mm
3	28~36mm
4	34~45mm
5	48~55mm
6	58~64mm
7	71~75mm
8	80mm
10	100mm
13	130mm

※パルス(24V)、サーボ(24V)、サーボ(100V/200V)の表記は、モータの種類を表します。

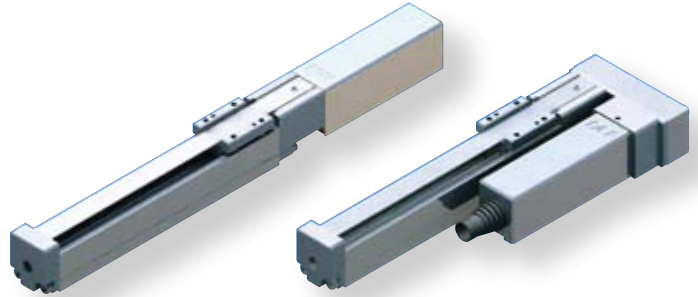
パルス(24V)→RCP3/RCP2シリーズ  
 サーボ(24V)→RCL/RCA2/RCAシリーズ  
 サーボ(100V/200V)→RCS2シリーズ

## 細小型スライダタイプ

本体上のスライダが前後に移動して位置決めを行います。

- 特長**
- ・モータがユニット式のため交換作業が簡単に行えます。
  - ・スリムなストレートタイプ(カップリングタイプ)と、全長を短縮した折返しタイプが選択可能です。

**用途** ワークを載せた治具やテーブルの移動、等



モータユニット型  
カップリングタイプ

モータユニット型  
折返しタイプ

## 細小型ロッドタイプ

本体からロッドが伸縮し位置決めや押し付けを行います。

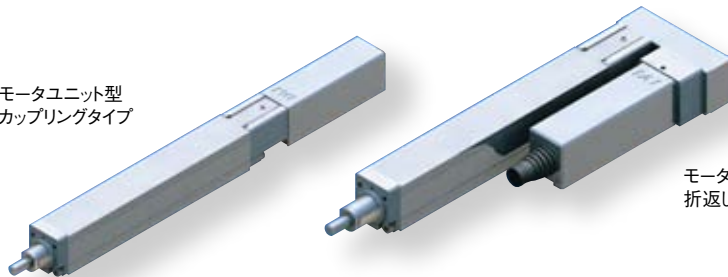
- 特長**
- ・スリムなモータユニット型と全長を大幅に短縮した全長ショート型が選択可能です。
  - ・ガイドを内蔵し剛性と直進性を高めたガイド付きタイプと、ガイドを外付けにすることで本体を大幅に小型化したガイドなしタイプが選択可能です。

**用途** 製品や治具の昇降、押し出し、クランプ、等

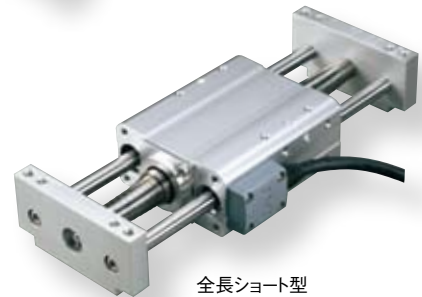


全長ショート型  
ダブルガイド付  
フリーマウントタイプ

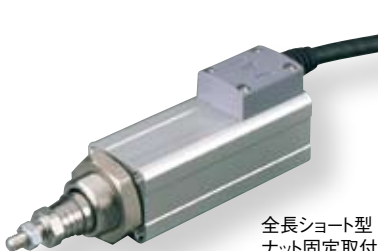
モータユニット型  
カップリングタイプ



モータユニット型  
折返しタイプ



全長ショート型  
ダブルガイド付  
スライドユニットタイプ



全長ショート型  
ナット固定取付タイプ



全長ショート型  
タップ穴取付タイプ



全長ショート型  
シングルガイド付  
フリーマウントタイプ

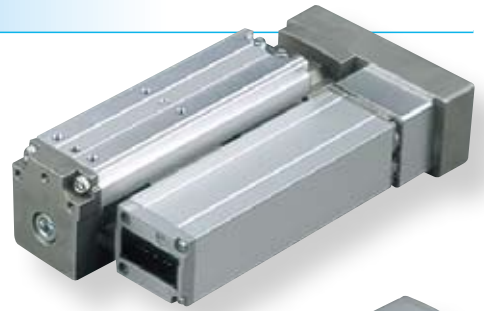
## 細小型テーブルタイプ

本体上のテーブルがスライドして位置決めを行います。

- 特長**
- ・ガイド内蔵のため張り出し荷重を受けることが出来ます。
  - ・コンパクトな全長ショート型とロングストロークのモータユニット型が選択出来ます。

- 用途**
- 製品や治具の昇降、水平移動、押し出し、等  
(本体から張り出した取付が可能)

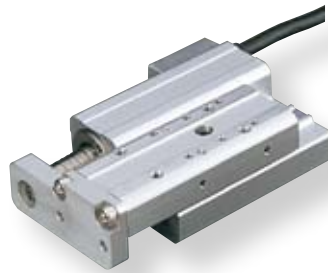
モータユニット型  
折返しタイプ



モータユニット型  
カップリングタイプ



全長ショート型  
ワイドタイプ



全長ショート型  
扁平タイプ



全長ショート型  
コンパクトタイプ

## 細小型リニアサーボタイプ

軽量物の高速搬送が可能です。

- 特長**
- ・リニアモータ搭載により、最大2Gでの高速・高加減速動作が可能です。
  - ・スライダタイプとロッドタイプを用意。スライダタイプはサイズとストローク別に9種類のタイプを設定。
  - ・1台の軸に2つのスライダを搭載し別々に動作可能なマルチスライダタイプを設定。

- 用途**
- タクトタイムの短縮が要求される搬送、等

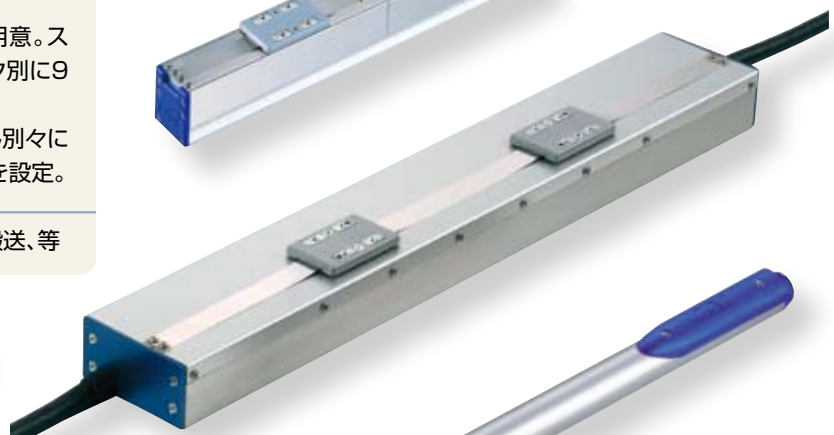
マイクロスライダ  
スリムタイプ



マイクロスライダ  
ロングストロークタイプ  
シングルスライダ



マイクロスライダ  
ロングストロークタイプ  
マルチスライダ



マイクロシリンダ  
スリムタイプ








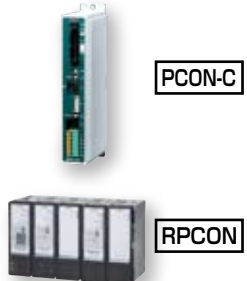




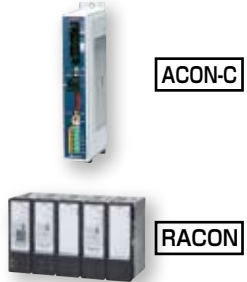




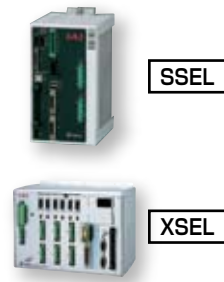
# コントローラ

## 電磁弁と同じ制御の3点位置決めタイプからネットワークタイプまで 様々な用途に応じたタイプをラインナップ

コントローラの操作パネルで教示や試運転が可能な3点位置決めタイプや、最大512点の位置決めが可能な多点位置決めタイプ、各種ネットワークに接続可能なネットワークタイプ等、様々な制御方式のコントローラが選択出来ます。

3点位置決めタイプ(3ポジションコントローラ)は電磁弁の信号と同じ信号で動作が可能ですので、現在お使いのエア機器を使用した装置を電動シリンダに変更することも可能です。(詳細は右ページをご参照下さい)

アクチュエータの各機種(シリーズ)とコントローラの接続関係については下表をご参照下さい。

コントローラ種類	ポジションタイプ		ネットワークタイプ	プログラムタイプ
	3ポジションコントローラ	512点コントローラ		
特長	<ul style="list-style-type: none"> <li>●信号のON/OFFだけで動作が可能な簡単操作タイプ。</li> <li>●電磁弁と同じ信号で動作が可能。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>●512点の多点位置決めが可能。</li> <li>●パルス列制御にも対応。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>●主要なフィールドネットワークに直接接続が可能。</li> <li>●座標値を直接数値で指定して移動が可能。</li> <li>●現在位置や軸状態を上位機器で確認が可能。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>●PLC等の上位機器がなくても単独で動作が可能。</li> <li>●PSEL/ASEL/SSELは最大2軸、XSELは最大6軸の同時制御が可能。</li> </ul>
 <b>RCP3</b>	 PMEC PSEP	 PCON-CA PCON-C	 PCON-C RPCON	 PSEL
 <b>RCA2</b> <b>RCL</b>	 AMEC ASEP	 ACON-C	 ACON-C RACON	 ASEL
 <b>RCS2</b>		 SCON-CA	 SCON-CA	 SSEL XSEL



## 2点・3点位置決めに特化した新コントローラ PMEC/AMEC、PSEP/ASEP



PMEC/AMEC、PSEP/ASEPは従来のコントローラのように多くの移動ポジションを必要とせず、エアシリンダのように2点から3点の移動しか必要ない場合に使用するための簡単コントローラです。

PMEC/AMECはコントローラに操作パネルを設置し、停止位置、速度、加減速の設定及び試験動作が可能ですので、電気関係のご担当以外の方でも、ロボシリンダの動作設定・調整が可能です。

エアシリンダの電磁弁と同じ信号で動作が可能。

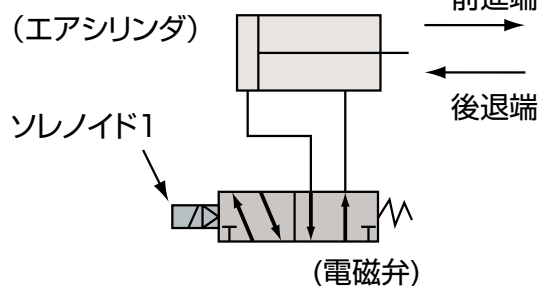
### PMEC/AMEC、PSEP/ASEPの動作方法

PMEC/AMEC、PSEP/ASEPはエアシリンダの電磁弁と同じ信号で動作が可能です。

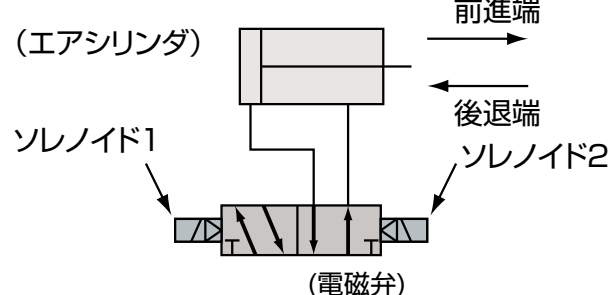
電磁弁にはシングルソレノイドとダブルソレノイドの2種類があり、そのどちらにも対応しています。

#### ■エアシリンダ電磁弁の場合

〈シングルソレノイド〉

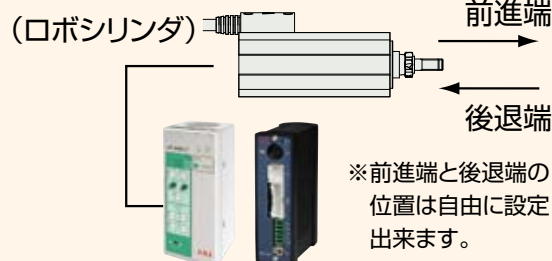


〈ダブルソレノイド〉



#### ■PMEC/AMEC、PSEP/ASEPの場合

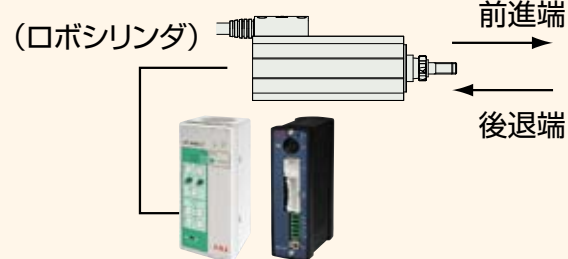
〈シングルソレノイドの置き換え〉



(PMEC/AMEC、PSEP/ASEP)

コントローラ 入力0番への信号	ロッドの 動き
ON	前進端
OFF	後退端

〈ダブルソレノイドの置き換え〉



(PMEC/AMEC、PSEP/ASEP)

コントローラ 入力1番への信号	コントローラ 入力0番への信号	ロッドの 動き
ON	OFF	前進端
OFF	ON	後退端

※基本は上記同様2点間移動になりますが、パラメータ切り替えで3点間移動も可能です。

# 仕様一覧表



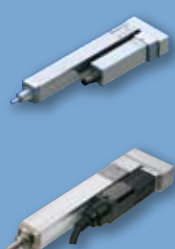

スライダタイプ															
種類	名称/外観	型式		エンコーダ	モータ種類		送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg)		最高速度(mm/s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁
		シリーズ名	タイプ名		種類	サイズ				水平	垂直				
モータユニット型	カップリングタイプ	RCP3	SA2AC	インクリメンタル	パルスモータ	20□	すべりネジ	4	—	0.25	—	200	25~100 (25毎)	±0.05	P.17
			2					—	0.5	—	100				
		1	—					1	—	50					
		6	—					0.25	—	300					
		4	—					0.5	—	200					
		2	—					1	—	100					
	4	—	0.5		—	200									
	2	—	1		—	100									
	4	21.4	0.5		0.25	200	25~100 (25毎)	±0.02	P.25						
	2	42.3	1		0.5	100									
	1	85.5	2		1	50									
	4	—	0.25		—	200									
2	—	0.5	—	100											
1	—	1	—	50											
4	—	0.25	—	200	25~100 (25毎)	±0.05	P.21								
2	—	0.5	—	100											
1	—	1	—	50											
6	—	0.25	—	300											
4	—	0.5	—	200											
2	—	1	—	100											
4	21.4	0.5	0.25	200	25~100 (25毎)	±0.02	P.27								
2	42.3	1	0.5	100											
1	85.5	2	1	50											
4	—	0.25	—	200											
2	—	0.5	—	100											
1	—	1	—	50											

細小型ロッドタイプ															
種類	名称/外観	型式		エンコーダ	モータ種類		送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg)		最高速度(mm/s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁
		シリーズ名	タイプ名		種類	サイズ				水平	垂直				
モータユニット型	カップリングタイプ	RCP3	RA2AC	インクリメンタル	パルスモータ	20□	すべりネジ	4	—	0.25	0.125	200	25~100 (25毎)	±0.05	P.29
								2	—	0.5	0.25	100			
								1	—	1	0.5	50			
								4	—	0.5	0.2	200			
								2	—	1	0.375	100			
								1	—	2	0.75	50			
			4			—	1	0.325	200	±0.02					
			2			—	2	0.625	100						
			1			—	4	1.25	50						
			6			—	0.25	0.125	300						
			4			—	0.5	0.25	200						
			2			—	1	0.5	100						
		6	—		0.5	0.2	300	25~150 (25毎)	±0.02	P.31					
		4	—		1	0.375	200								
		2	—		2	0.75	100								
		1	—		4	1.5	50								
		6	—		1	0.325	300								
		4	—		2	0.625	200								
		2	—		4	1.25	100	±0.02							
		1	—		8	2.5	50								
		4	21.4		0.5	0.25	200		25~100 (25毎)	±0.02	P.37				
		2	42.3		1	0.5	100								
		1	85.5		2	1	50								
		4	—		0.25	—	200								
2	—	0.5	—	100											
1	—	1	—	50											

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

■「すべりネジ」タイプの上手な使い方

- (1) 動作頻度の少ない用途に適しています。(目安として10秒に1回の動作で24時間稼動、年240日稼動の場合約5年となります)
- (2) 可搬質量、必要負荷の少ない用途に適しています。(1kg以下)
- (3) ±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
- (4) メンテナンスしやすい場所に設置してください。



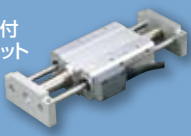
ロッドタイプ		型 式		エンコーダ	モータ種類		送りネジ	リード (mm)	定格推力 (N)	最大可搬質量 (kg)		最高速度 (mm/s)	ストローク (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	掲載頁									
種 類	名称/外観	シリーズ名	タイプ名		種類	サイズ				水平	垂直													
モータユニット型	折返しタイプ 	RCP3	RA2AR	インクリメンタル	パルスモータ	20□	すべりネジ	4	—	0.25	0.125	200	25~100 (25毎)	±0.05	P.33									
							すべりネジ	2	—	0.5	0.25	100												
							すべりネジ	1	—	1	0.5	50												
						ボールネジ	4	—	0.5	0.2	200													
						ボールネジ	2	—	1	0.375	100													
						ボールネジ	1	—	2	0.75	50													
			20□高推力		ボールネジ	4	—	1	0.325	200														
					ボールネジ	2	—	2	0.625	100														
					ボールネジ	1	—	4	1.25	50														
			RA2BR		20□	すべりネジ	6	—	0.25	0.125	300	25~150 (25毎)	±0.05											
						すべりネジ	4	—	0.5	0.25	200													
						すべりネジ	2	—	1	0.5	100													
		ボールネジ		6	—	0.5	0.2	300																
		ボールネジ		4	—	1	0.375	200																
		ボールネジ		2	—	2	0.75	100																
		20□高推力	ボールネジ	1	—	4	1.5	50																
			ボールネジ	6	—	1	0.325	300																
			ボールネジ	4	—	2	0.625	200																
RCA2	RA2AR	サーボモータ	5W	インクリメンタル	ボールネジ	4	21.4	0.5	0.25	200	25~100 (25毎)	±0.02	P.39											
						2	42.3	1	0.5	100														
						1	85.5	2	1	50														
						全長ショート型	ナット固定取付タイプ 	RCA2	RN3NA	インクリメンタル				サーボモータ (24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50 New	±0.05	P.41
																すべりネジ	2	50.3	0.5	0.25	100			
																すべりネジ	1	100.5	1	0.5	50			
ボールネジ	4	42.7	0.75	0.25	200																			
ボールネジ	2	85.5	1.5	0.5	100																			
ボールネジ	1	170.9	3	1	50																			
RP3NA	20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125		220	30 50 New		±0.05													
			すべりネジ	4	29.8	0.5		0.25				200												
			すべりネジ	2	59.7	1		0.5				100												
		ボールネジ	6	33.8	2	0.5		270(220)																
		ボールネジ	4	50.7	3	0.75		200																
		ボールネジ	2	101.5	6	1.5		100																
New RCS2	RN5N	サーボモータ (200V)	60W	インクリメンタル	ボールネジ	10	89	5	1.5	380(330)	50 75	±0.02	P.45											
						5	178	10	3	250														
						2.5	356	20	6	125														
New RCS2	RP3NA	サーボモータ (24V)	10W	インクリメンタル	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50 New	±0.05	P.47											
						すべりネジ	2	50.3	0.5	0.25				100										
						すべりネジ	1	100.5	1	0.5				50										
						ボールネジ	4	42.7	0.75	0.25				200										
						ボールネジ	2	85.5	1.5	0.5				100										
						ボールネジ	1	170.9	3	1				50										
	RP4NA		20W		すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	220	30 50 New	±0.05												
					すべりネジ	4	29.8	0.5	0.25	200														
					すべりネジ	2	59.7	1	0.5	100														
			ボールネジ		6	33.8	2	0.5	270(220)															
			ボールネジ		4	50.7	3	0.75	200															
			ボールネジ		2	101.5	6	1.5	100															
New RCS2	RP5N	サーボモータ (200V)	60W	インクリメンタル	ボールネジ	10	89	5	1.5	380(330)	50 75	±0.02	P.51											
						5	178	10	3	250														
						2.5	356	20	6	125														

※( )内は垂直使用の場合です。

次のページへ続く

# 仕様一覧表






ロッドタイプ																						
種類	名称/外觀	型式		エンコーダ	モータ種類		送りネジ	リード (mm)	定格推力 (N)	最大可搬質量 (kg)		最高速度 (mm/s)	ストローク (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	掲載頁							
		シリーズ名	タイプ名		種類	サイズ				水平	垂直											
全長ショート型	シングルガイド付タイプ 	RCA2	GS3NA	インクリメンタル	サーボモータ (24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50	±0.05	P.53							
								2	50.3	0.5	0.25	100										
								1	100.5	1	0.5	50										
							ボールネジ	4	42.7	0.75	0.25	200		New		±0.02						
								2	85.5	1.5	0.5	100										
								1	170.9	3	1	50										
		GS4NA	すべりネジ		6	19.9	0.25	0.125	220	30 50	±0.05											
					4	29.8	0.5	0.25	200													
					2	59.7	1	0.5	100													
	ボールネジ		6		33.8	2	0.5	270(220)	New		±0.02											
			4		50.7	3	0.75	200														
			2		101.5	6	1.5	100														
	New RCS2	GS5N	サーボモータ (200V)		60W	ボールネジ	10	89	5	1.5	380(330)	50 75	±0.02	P.57								
							5	178	10	3	250											
							2.5	356	20	6	125											
	ダブルガイド付タイプ 	RCA2					GD3NA	インクリメンタル	サーボモータ (24V)	10W	すべりネジ				4	25.1	0.25	0.125	200	30 50	±0.05	P.59
															2	50.3	0.5	0.25	100			
															1	100.5	1	0.5	50			
			ボールネジ	4	42.7	0.75					0.25	200	New	±0.02								
				2	85.5	1.5					0.5	100										
				1	170.9	3					1	50										
		GD4NA	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125		220	30 50	±0.05											
				4	29.8	0.5	0.25		200													
				2	59.7	1	0.5		100													
ボールネジ	6		33.8	2	0.5	270(220)	New		±0.02													
	4		50.7	3	0.75	200																
	2		101.5	6	1.5	100																
New RCS2	GD5N	サーボモータ (200V)	60W	ボールネジ	10	89	5		1.5	380(330)	50 75	±0.02	P.63									
					5	178	10		3	250												
					2.5	356	20		6	125												
ダブルガイド付スライドユニットタイプ 					RCA2	SD3NA	インクリメンタル		サーボモータ (24V)	10W				すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	25 50	±0.05	P.65
															2	50.3	0.5	0.25	100			
															1	100.5	1	0.5	50			
	ボールネジ	4	42.7	0.75				0.25			200	New	±0.02									
		2	85.5	1.5				0.5			100											
		1	170.9	3				1			50											
	SD4NA	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125		300	25 50 75	±0.05												
			4	29.8	0.5	0.25		200														
			2	59.7	1	0.5		100														
ボールネジ		6	33.8	2	0.5	300		New		±0.02												
		4	50.7	3	0.75	200																
		2	101.5	6	1.5	100																
New RCS2	SD5N	サーボモータ (200V)	60W	ボールネジ	10	89		5	1.5	380(330)	50 75	±0.02	P.69									
					5	178		10	3	250												
					2.5	356		20	6	125												

※〈 〉内は垂直使用の場合です。



■「すべりネジ」タイプの上手な使い方

- (1) 動作頻度の少ない用途に適しています。(目安として10秒に1回の動作で24時間稼動、年240日稼動の場合約5年となります)
- (2) 可搬質量、必要負荷の少ない用途に適しています。(1kg以下)
- (3) ±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
- (4) メンテナンスしやすい場所に設置してください。

テーブルタイプ															
種類	名称/外観	型式		エンコーダ	モータ種類		送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg)		最高速度(mm/s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁
		シリーズ名	タイプ名		種類	サイズ				水平	垂直				
全長シヨート型	コンパクトタイプ 	RCA2	TCA3NA	サーボモータ(24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30	±0.05	P.71	
						すべりネジ	2	50.3	0.5	0.25	100				
						すべりネジ	1	100.5	1	0.5	50				
			ボールネジ		4	42.7	0.75	0.25	200	50 New	±0.02				
			ボールネジ		2	85.5	1.5	0.5	100						
			ボールネジ		1	170.9	3	1	50						
		TCA4NA	20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	220	30	±0.05	P.73			
				すべりネジ	4	29.8	0.5	0.25	200						
				すべりネジ	2	59.7	1	0.5	100						
	ボールネジ	6	33.8	2	0.5	270(220)	50 New	±0.02							
	ボールネジ	4	50.7	3	0.75	200									
	ボールネジ	2	101.5	6	1.5	100									
	New RCS2	TCA5N	60W	サーボモータ(200V)	ボールネジ	10	89	5	1.5	380(330)	50 75	±0.02	P.75		
						5	178	10	3	250					
						2.5	356	20	6	125					
	ワイドタイプ 	RCA2	TWA3NA	サーボモータ(24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30	±0.05	P.77	
						すべりネジ	2	50.3	0.5	0.25	100				
						すべりネジ	1	100.5	1	0.5	50				
			ボールネジ		4	42.7	0.75	0.25	200	50 New	±0.02				
			ボールネジ		2	85.5	1.5	0.5	100						
			ボールネジ		1	170.9	3	1	50						
		TWA4NA	20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	220	30	±0.05	P.79			
				すべりネジ	4	29.8	0.5	0.25	200						
				すべりネジ	2	59.7	1	0.5	100						
ボールネジ		6	33.8	2	0.5	270(220)	50 New	±0.02							
ボールネジ		4	50.7	3	0.75	200									
ボールネジ		2	101.5	6	1.5	100									
New RCS2		TWA5N	60W	サーボモータ(200V)	ボールネジ	10	89	5	1.5	380(330)	50 75	±0.02	P.81		
						5	178	10	3	250					
						2.5	356	20	6	125					
扁平タイプ 	RCA2	TFA3NA	サーボモータ(24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30	±0.05	P.83		
					すべりネジ	2	50.3	0.5	0.25	100					
					すべりネジ	1	100.5	1	0.5	50					
		ボールネジ		4	42.7	0.75	0.25	200	50 New	±0.02					
		ボールネジ		2	85.5	1.5	0.5	100							
		ボールネジ		1	170.9	3	1	50							
	TFA4NA	20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	220	30	±0.05	P.85				
			すべりネジ	4	29.8	0.5	0.25	200							
			すべりネジ	2	59.7	1	0.5	100							
	ボールネジ	6	33.8	2	0.5	270(220)	50 New	±0.02							
	ボールネジ	4	50.7	3	0.75	200									
	ボールネジ	2	101.5	6	1.5	100									
New RCS2	TFA5N	60W	サーボモータ(200V)	ボールネジ	10	89	5	1.5	380(330)	50 75	±0.02	P.87			
					5	178	10	3	250						
					2.5	356	20	6	125						

※く内は垂直使用の場合です。

次のページへ続く

# 仕様一覧表

テーブルタイプ																			
種類	名称/外観	型式		エンコーダ	モータ種類		送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg)		最高速度(mm/s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁				
		シリーズ名	タイプ名		種類	サイズ				水平	垂直								
モータユニット型	カップリングタイプ 	RCP3	TA3C	インクリメンタル	パルスモータ	20□	ボールネジ	6	-	~0.7	~0.3	300(200)	20~100 (10mm毎)	±0.02	P.89				
			4					-	~1.4	~0.6	200(133)								
			2					-	~2	~1	100(67)								
		RCA2	TA4C		サーボモータ	10W		6	-	~1	~0.5	300			P.91				
			4					-	~2	~1	200								
			2					-	~3	~1.5	100								
	折返しタイプ 	RCP3	TA3R		インクリメンタル	パルスモータ		20□	ボールネジ	6	-	~0.7			~0.3	300(200)	20~100 (10mm毎)	±0.02	P.95
			4							-	~1.4	~0.6			200(133)				
			2							-	~2	~1			100(67)				
		RCA2	TA4R			サーボモータ		10W		6	-	~1			~0.5	300			P.97
			4							-	~2	~1			200				
			2							-	~3	~1.5			100				
RCA2	TA4R	サーボモータ	10W	6		-	1	0.5		300	P.99								
	4			-		2	1	200											
	2			-		3	1.5	100											

リニアサーボタイプ																					
種類	名称/外観	型式		エンコーダ	モータ種類		送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg)		最高速度(mm/s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁						
		シリーズ名	タイプ名		種類	サイズ				水平	垂直										
マイクロスライダ	スリムタイプ 	RCL	SA1L	インクリメンタル	リニアモータ	-	-	2	0.5	-	420	40	±0.1	P.101							
			SA2L				5W	-	4	1	-	460		48	P.103						
			SA3L				10W	-	8	2	-	600		64	P.105						
	ロングストロークタイプ 		SA4L				2W	-	2.5	0.8	-	1200		30~180 (30mm毎)	P.107						
			SM4L					-						30~120 (30mm毎)		P.109					
			SA5L					5W						-			5	1.6	-	36~216 (36mm毎)	P.111
			SM5L											-						36~144 (36mm毎)	
	SA6L		10W				-	10	3.2	-	1600	48~288 (48mm毎)		P.115							
	SM6L						-					48~192 (48mm毎)			P.117						
	マイクロシリンダ		スリムタイプ 				RA1L	2W	-	2.5	0.5	0.1		300		25	P.119				
RA2L		5W		-	5	1	0.2	340	30	P.121											
RA3L		10W		-	10	2	0.4	450	40	P.123											

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

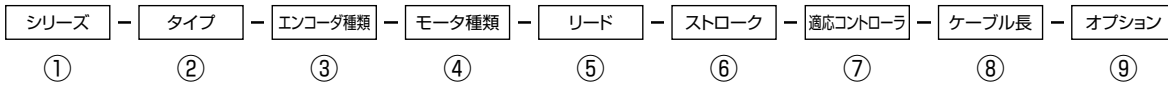
# 型式項目説明



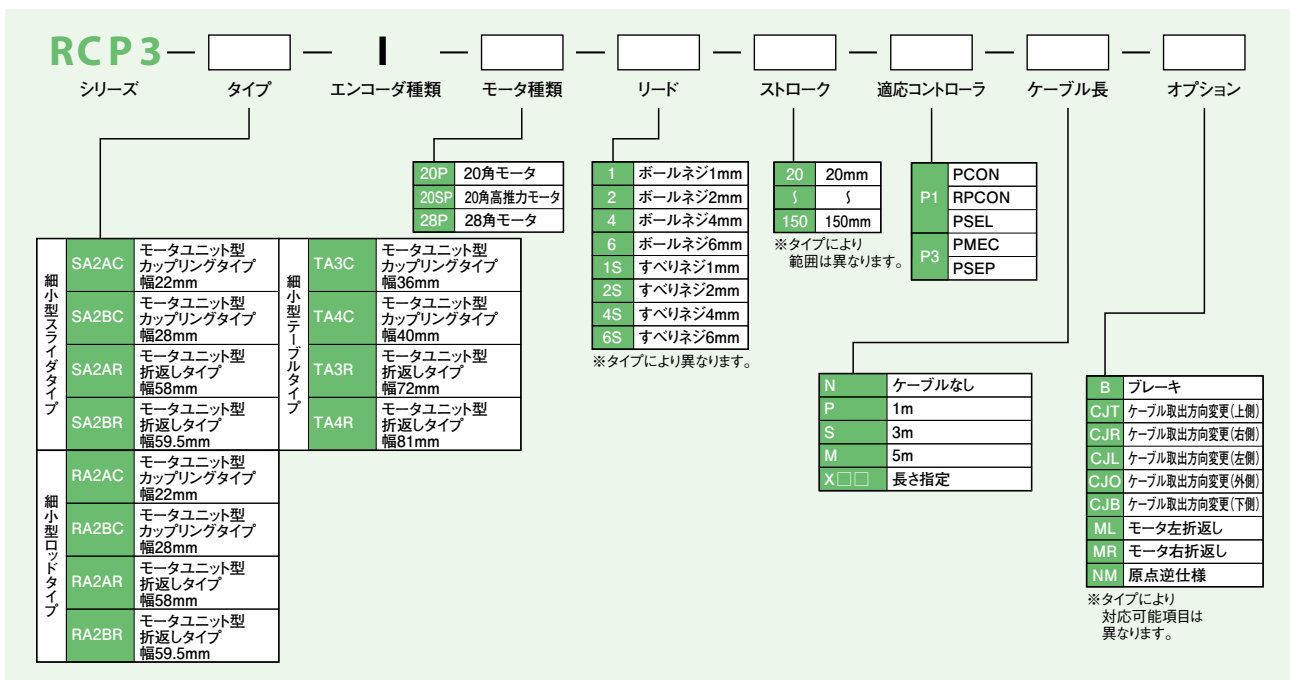
ロボシリンダ各シリーズの型式は下記の項目にて構成されます。

項目の内容については下記説明をご参照下さい。また項目の選択範囲(リード、ストローク等)はタイプ毎に異なりますので、詳細は各タイプのページでご確認下さい。

## 項目内容説明



①シリーズ	各シリーズの名称を表します。
②タイプ	形状(スライダ、ロッド等)、サイズ(幅22mm等)、モータ結合方法等を表しています。
③エンコーダ種別	アクチュエータに装着されているエンコーダが、「アブソリュートタイプ」か「インクリメンタルタイプ」かを表します。 ※簡易アブソリュートタイプのコントローラを使用する場合は、アクチュエータのエンコーダ種別は「I」(インクリメンタル仕様)でお願いします。
④モータ種類	アクチュエータに装着されているモータのW数を表示します。 RCP3シリーズはパルスモータですのでW数ではなくモータサイズ(20P=20角モータ)を表示します。
⑤リード	送りネジのリード(ボールネジが1回転した時にスライダが移動する距離)を表します。 ボールネジは数字だけの表記で、すべりネジは数字の後にSが付きます。
⑥ストローク	アクチュエータのストローク(動作範囲)を表します。(単位はmmです)
⑦適応コントローラ	接続可能なコントローラのタイプを表します。 (コントローラの種類により使用するモータ・エンコーダケーブルが変わります)
⑧ケーブル長	アクチュエータとコントローラを接続するモータ・エンコーダケーブルの長さを表します。
⑨オプション	アクチュエータに装着されるオプションを表します。 ※複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入下さい。(例:A3-B-ML)



# 型式項目説明



**RCA 2** —  — **I** —  —  —  —  —  —

シリーズ      タイプ      エンコーダ種類      モータ種類      リード      ストローク      適応コントローラ      ケーブル長      オプション

細小型 フラットタイプ	SA2AC	モータユニット型 カップリングタイプ 幅20mm	5    5W 10    10W 20    20W	1    ボールネジ1mm 2    ボールネジ2mm 4    ボールネジ4mm 6    ボールネジ6mm 1S   すべりネジ1mm 2S   すべりネジ2mm 4S   すべりネジ4mm 6S   すべりネジ6mm	20    20mm }    } 100   100mm	A1    ACON A1    RACON A3    ASEL A3    AMEC A3    ASEP	}	}
	SA2AR	モータユニット型 折返しタイプ 幅41mm						
細小型 ロボットタイプ	RA2AC	モータユニット型 カップリングタイプ 幅18mm	TCA3NA 全長ショート型 コンパクトタイプ 幅32mm TCA4NA 全長ショート型 コンパクトタイプ 幅36mm TWA3NA 全長ショート型 ワイドタイプ 幅50mm TWA4NA 全長ショート型 ワイドタイプ 幅58mm TFA3NA 全長ショート型 扁平タイプ 幅61mm TFA4NA 全長ショート型 扁平タイプ 幅71mm TA4C  モータユニット型 カップリングタイプ 幅40mm TA4R  モータユニット型 折返しタイプ 幅81mm	}	}	N    ケーブルなし P    1m S    3m M    5m X□□ 長さ指定	}	}
	RA2AR	モータユニット型 折返しタイプ 幅41mm						
細小型 ロボットタイプ	RN3NA	全長ショート型 ナット固定取付タイプ 幅28mm	細小型 テーパー フルタイプ	}	}	}	}	}
	RN4NA	全長ショート型 ナット固定取付タイプ 幅34mm						
	RP3NA	全長ショート型 タップ穴取付タイプ 幅28mm						
	RP4NA	全長ショート型 タップ穴取付タイプ 幅34mm						
	GS3NA	全長ショート型 シングルガイド付 フルマウントタイプ 幅28mm						
	GS4NA	全長ショート型 シングルガイド付 フルマウントタイプ 幅34mm						
	GD3NA	全長ショート型 ダブルガイド付 フルマウントタイプ 幅28mm						
	GD4NA	全長ショート型 ダブルガイド付 フルマウントタイプ 幅34mm						
	SD3NA	全長ショート型 ダブルガイド付 スライドユニットタイプ 幅60mm						
	SD4NA	全長ショート型 ダブルガイド付 スライドユニットタイプ 幅72mm						

※タイプにより異なります。

K2	コネクタケーブル取出方向変更
B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出方向変更(上側)
CJR	ケーブル取出方向変更(右側)
CJL	ケーブル取出方向変更(左側)
CJO	ケーブル取出方向変更(外側)
CJB	ケーブル取出方向変更(下側)
LA	省電力対応
ML	モータ左折返し
MR	モータ右折返し
MT	モータ上折返し
NM	原点逆仕様

※タイプにより  
対応可能項目は  
異なります。

**RCS 2** —  — **I** — **60** —  —  — **T2** —  —

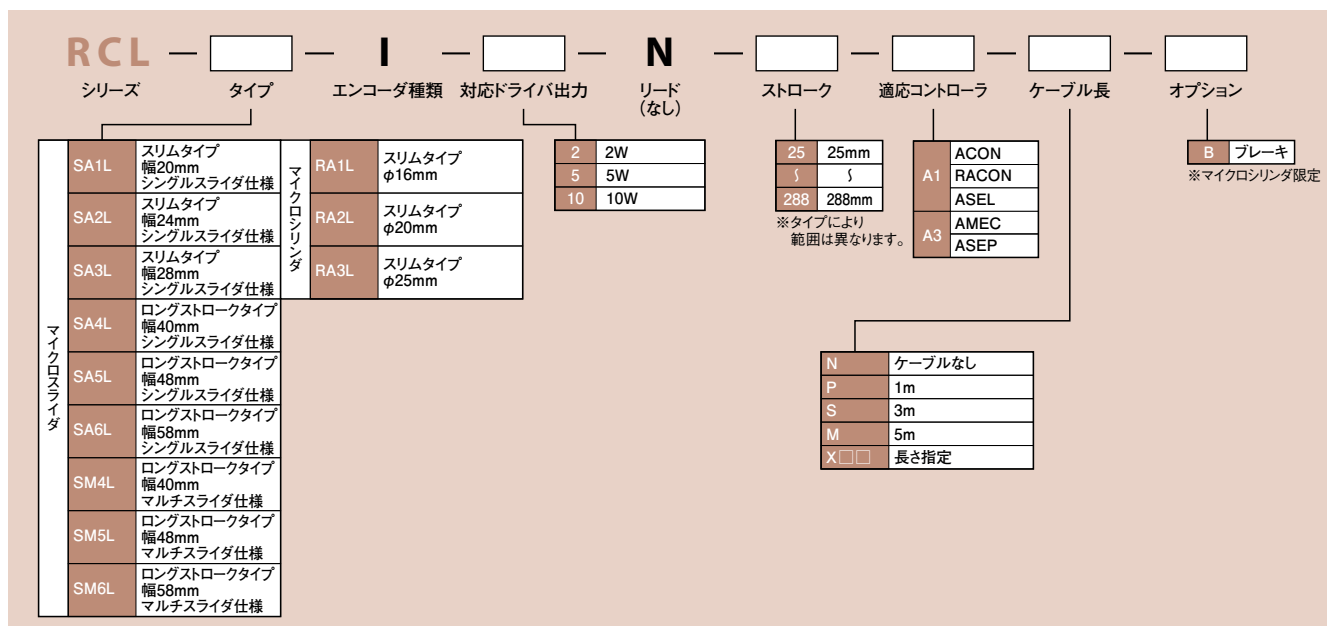
シリーズ      タイプ      エンコーダ種類      モータ種類      リード      ストローク      適応コントローラ      ケーブル長      オプション

小型 フラットタイプ	RN5N	全長ショート型 ナット固定取付タイプ 幅46mm	60    60W	2.5    2.5mm (ボールネジ) 5    5mm (ボールネジ) 10    10mm (ボールネジ)	50    50mm 75    75mm	T2    SCON-CA T2    SSEL T2    XSEL	}	}
	RP5N	全長ショート型 タップ穴取付タイプ 幅46mm						
	GS5N	全長ショート型 シングルガイド付タイプ 幅46mm						
	GD5N	全長ショート型 ダブルガイド付タイプ 幅46mm						
	SD5N	全長ショート型 ダブルガイド付き スライドユニットタイプ 幅94mm						
小型 テーパー フルタイプ	TCA5N	全長ショート型 コンパクトタイプ 幅48mm	}	}	}	}	}	}
	TWA5N	全長ショート型 ワイドタイプ 幅80mm						
	TFA5N	全長ショート型 扁平タイプ 幅95mm						

N	ケーブルなし
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

K1	コネクタケーブル 左側取出し
K2	コネクタケーブル 前側取出し
K3	コネクタケーブル 右側取出し





## 機種選定上のご注意

### ■「すべりネジ」タイプの上手な使い方

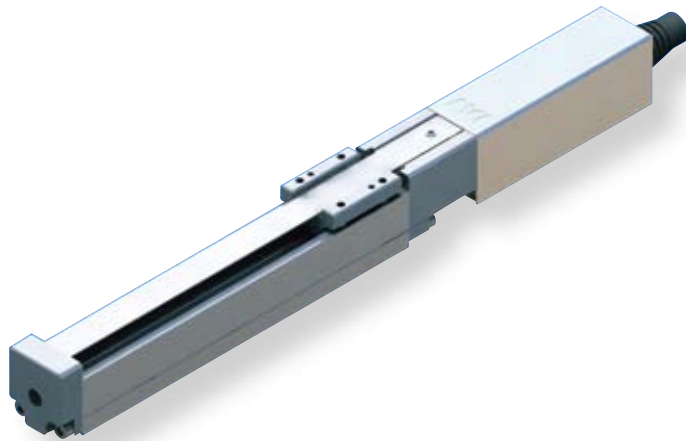
- (1) 動作頻度の少ない用途に適しています。(目安として10秒に1回の動作で24時間稼動、年240日稼動の場合約5年となります)
- (2) 可搬質量、必要負荷の少ない用途に適しています。(1kg以下)
- (3) ±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
- (4) メンテナンスしやすい場所に設置してください。

# RCP3-SA2AC

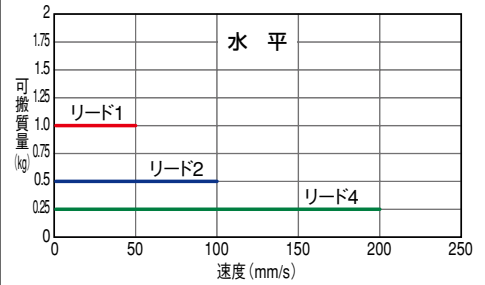
ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 22mm バルスモータ すべりネジ仕様

型式項目	RCP3	—	SA2AC	—	I	—	20P	—		—		—		—		—	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		トインクリメンタル仕様 ※簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:バルスモータ 20□サイズ	4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm ↓ 100:100mm (25mm 毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC P5EP	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 14 ページをご参照ください。



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



- POINT**  
選定上の注意
- (1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - (2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
  - (3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	—	± 0.05	25~100 (25mm毎)
RCP3-SA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	—		
RCP3-SA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	—		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

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	—	—

アクチュエータ仕様

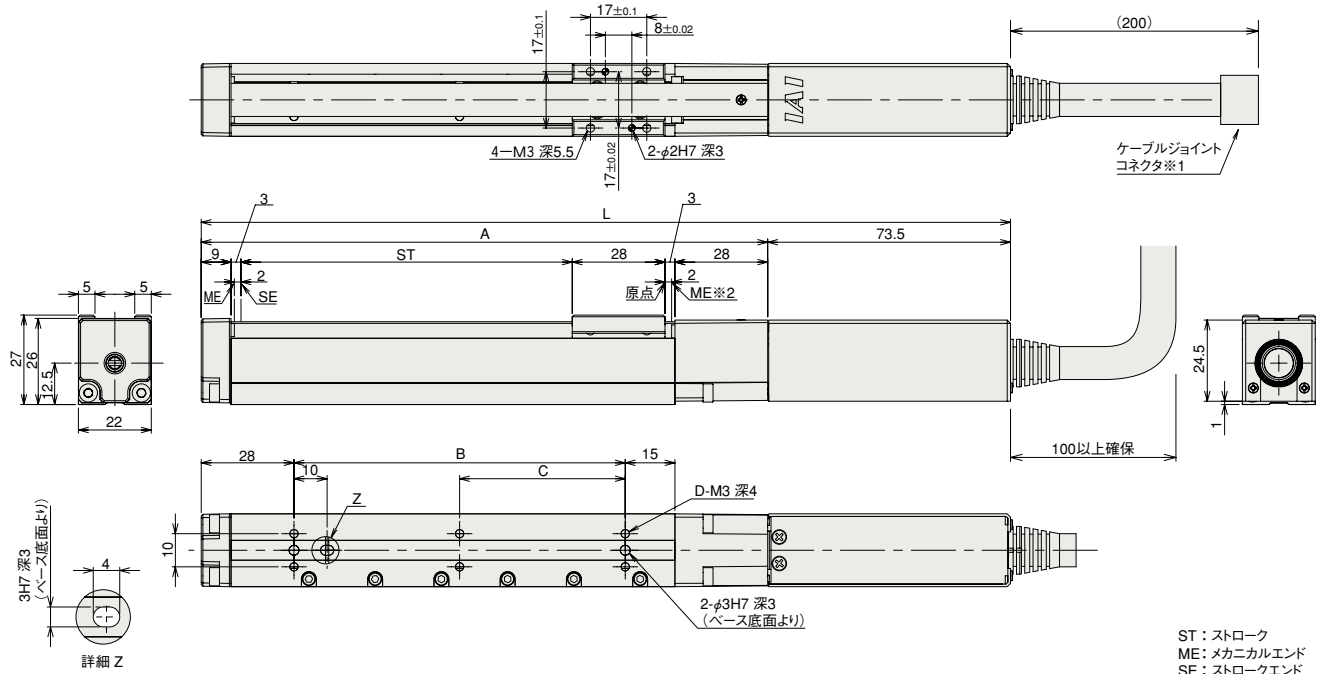
項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)

寸法図

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



- ※ 1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※ 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	25	50	75	100
L	169.5	194.5	219.5	244.5
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.25	0.27	0.29	0.3

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい	-	→ P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0						
ポジションナー タイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
フィールド ネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

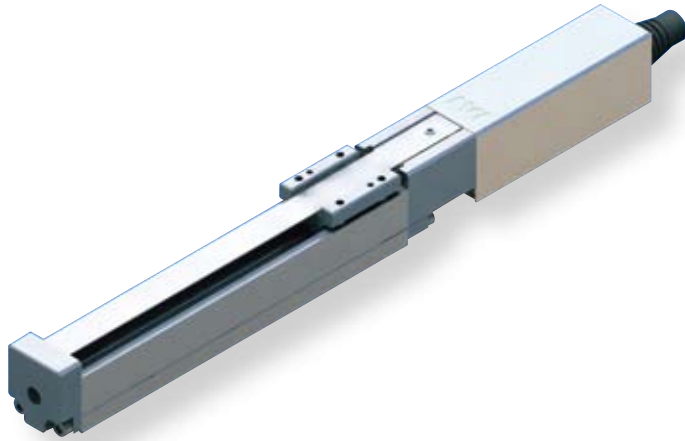
※PSELは1軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

# RCP3-SA2BC

ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 28mm バルスモータ すべりネジ仕様

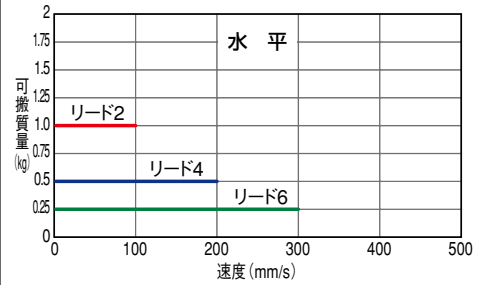
■型式項目	RCP3	—	SA2BC	—	I	—	20P	—		—		—		—		—	
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
					トインクリメンタル仕様 ※簡易アップンで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:バルスモータ 20□サイズ		6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm		25:25mm ↓ 150:150mm (25mm 毎)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC P5EP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



## ■速度と可搬質量の相関図

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



- (1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
- (3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	—	± 0.05	25~150 (25mm毎)
RCP3-SA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	—		
RCP3-SA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	—		

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	最高速度 (mm/s)		
	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
すべりネジ 6	180	280	300
4	180	200	
2	100		

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

### 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	—	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ6mm 転造C10
ロスモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)

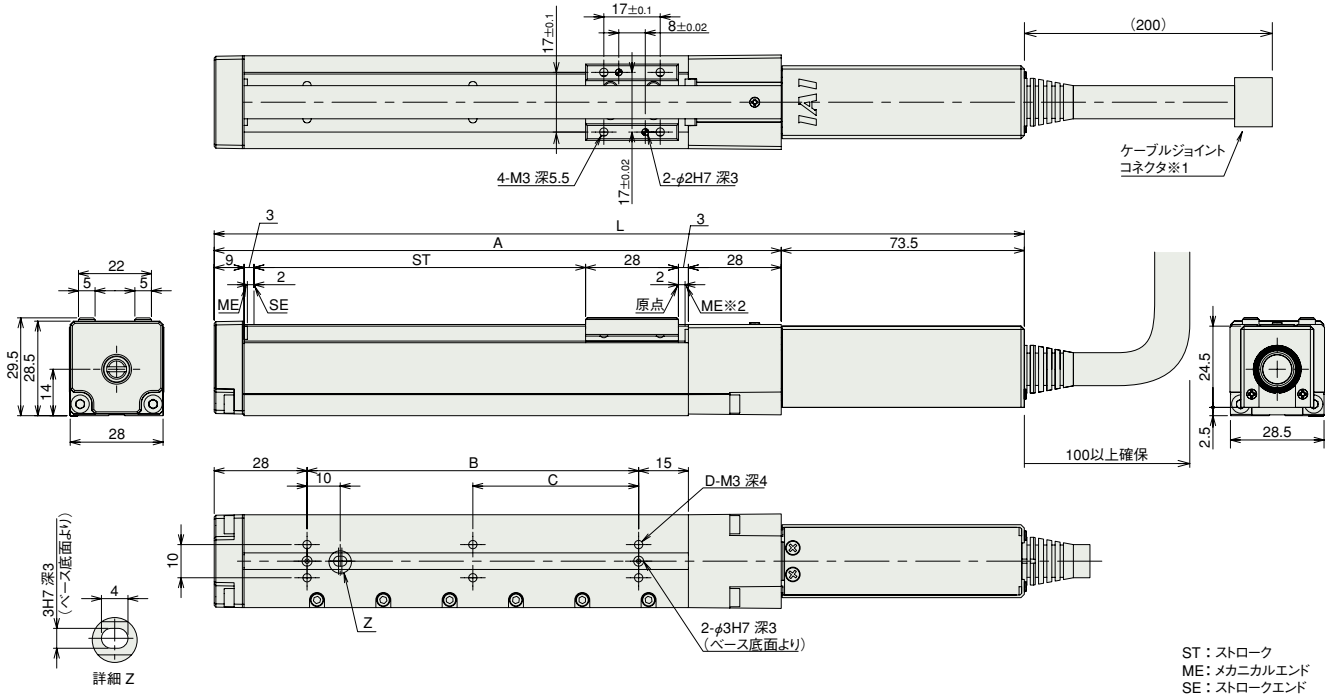


寸法図

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



- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	169.5	194.5	219.5	244.5	269.5	294.5
A	96	121	146	171	196	221
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.3	0.32	0.35	0.37	0.4	0.42

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい	-	→ P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0						
ポジションナー タイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (送動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
フィールド ネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				
プログラム 制御タイプ		PSSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

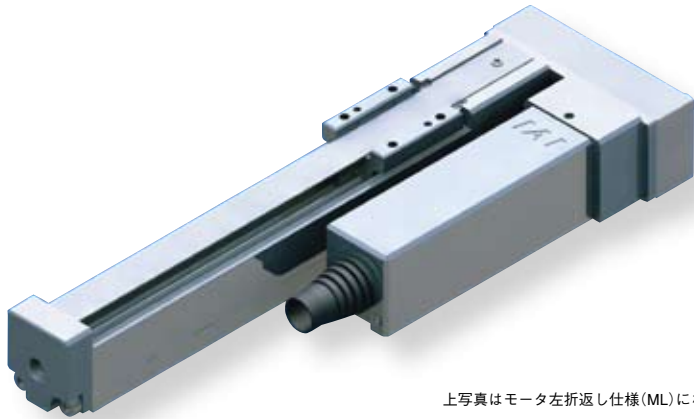
※PSELは1軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

# RCP3-SA2AR

ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 58mm パルスモータ すべりネジ仕様

型式項目	RCP3	SA2AR	I	20P						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		トインクリメンタル仕様 ※簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm ↓ 100:100mm (25mm毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC P5EP	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。		

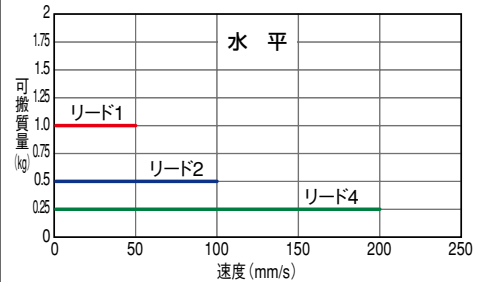
※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

### 速度と可搬質量の相関図

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



- (1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
- (3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	-	± 0.05	25~100 (25mm毎)
RCP3-SA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	-		
RCP3-SA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	-		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

#### ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

#### 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
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	-	-
モータ右折返し仕様	MR	-	-
原点逆仕様	NM	-	-

#### アクチュエータ仕様

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

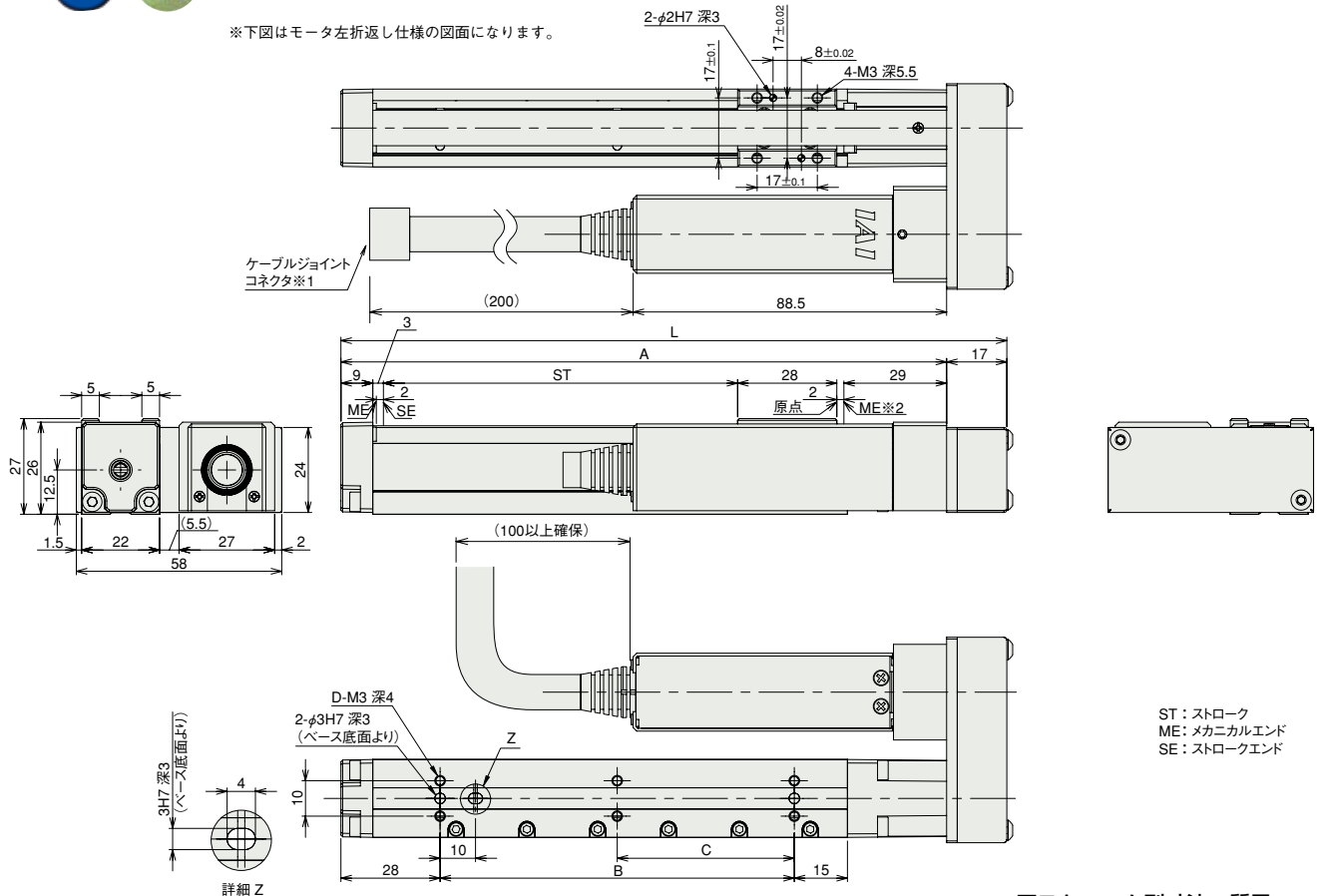
寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
※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。

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	113	138	163	188
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.28	0.3	0.32	0.33

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい	-	→ P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0						
ポジショナー タイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
フィールド ネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				
プログラム 制御タイプ		PSSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

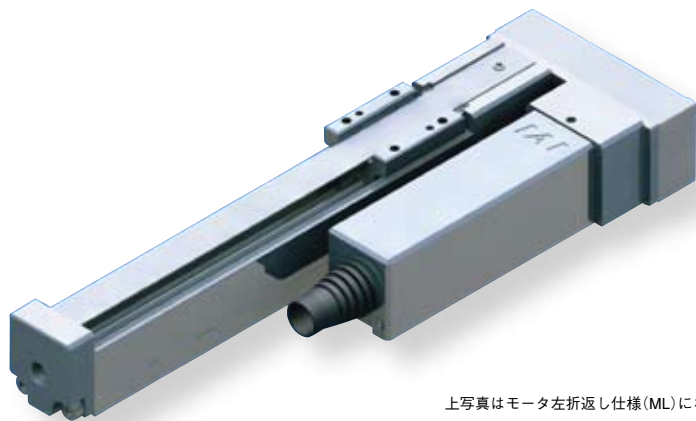
※PSELは1軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

# RCP3-SA2BR

ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 59.5mm パルスモータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCP3	-	SA2BR	-	I	-	20P	-		-		-		-		-	
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		リード		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
			トインクリメンタル仕様 ※簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20□サイズ		6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm		25:25mm ↓ 150:150mm (25mm 毎)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC P5EP		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。		

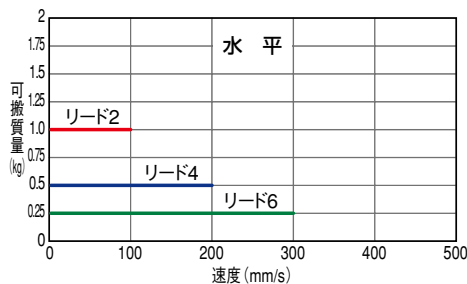
※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



- (1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
- (3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	-	± 0.05	25~150 (25mm毎)
RCP3-SA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	-		
RCP3-SA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	-		

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	最高速度		
	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
すべりネジ 6	180	280	300
4	180	200	
2	100		

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

#### 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
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	-	-
モータ右折返し仕様	MR	-	-
原点逆仕様	NM	-	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)



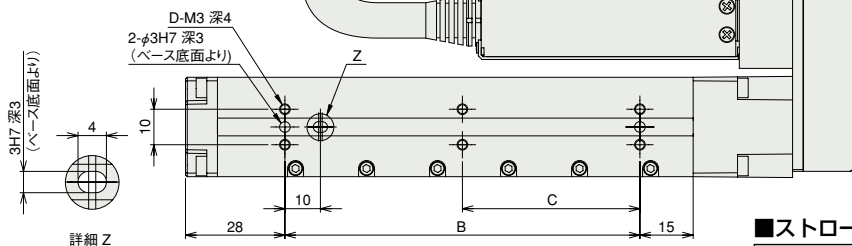
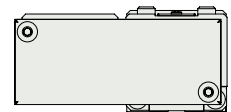
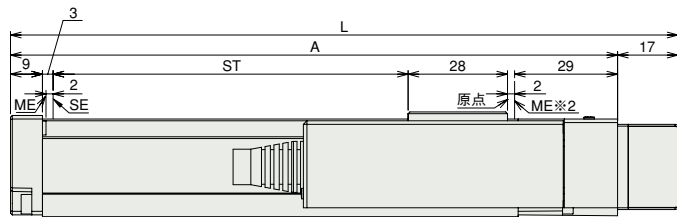
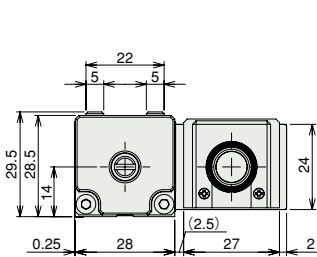
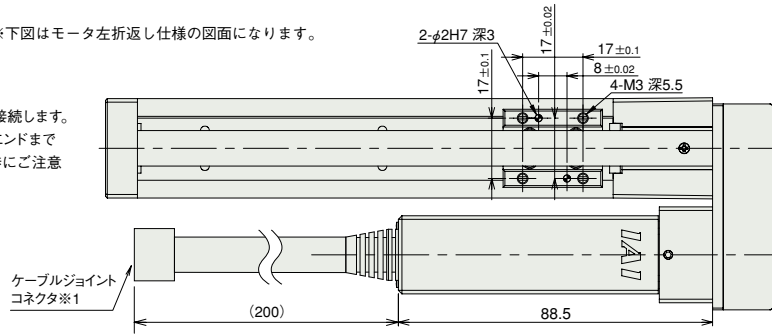
寸法図

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



※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	113	138	163	188	213	238
A	96	121	146	171	196	221
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.32	0.34	0.37	0.39	0.42	0.46

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい	-	→ P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0						
ポジションナー タイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (送動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
フィールド ネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

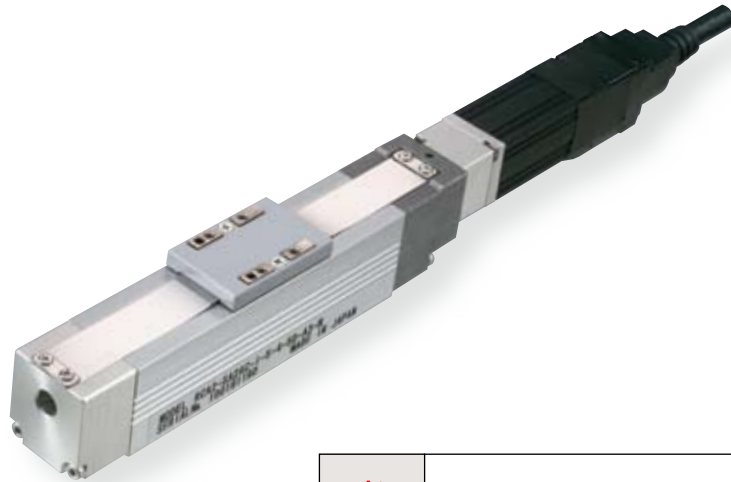
※PSELは1軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

# RCA2-SA2AC

ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅20mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCA2	-	SA2AC	-	I	-	5	-		-		-	A3	-		-	
	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。		5:サーボモータ 5W		4:4mm 2:2mm 1:1mm		25:25mm 5 100:100mm (25mm毎)		A3:ASEP		N:無し P:1m S:3m M:5m		下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。



**POINT**  
選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。  
 (2) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合があります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)	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-SA2AC-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	±0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-SA2AC-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AC-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50~100 (mm)
ボールネジ	4	180
	2	100
	1	50

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

### 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。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	—	—

### アクチュエータ仕様

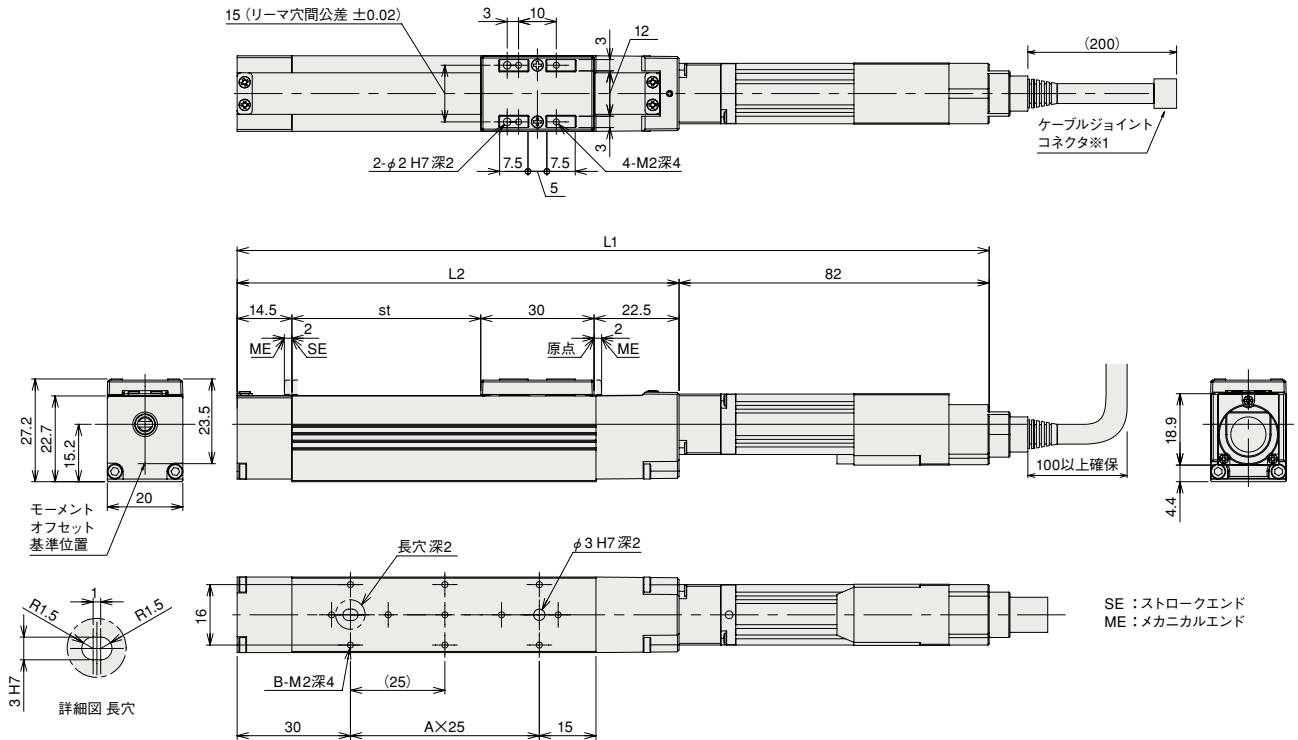
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	リニアガイド
動的許容モーメント	Ma:0.22N・m Mb:0.31N・m Mc:0.28N・m
許容張り出し長	Ma, Mb, Mc方向40mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	5,000km

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](http://www.iai-robot.co.jp)



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	174	199	224	249
L2	92	117	142	167
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量 (kg)	0.2	0.22	0.23	0.25

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応	3点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.5A 最大 2.5A	—	→ P141
防塵電磁弁タイプ		ASEP-CW-5SI-NP-2-0					—	

細小型アクチュエータタイプ  
細小型ロッドタイプ  
細小型テーパータイプ  
細小型テーパータイプ  
コンパクトタイプ  
ワイヤタイプ  
扁平タイプ  
ケーブルレスタイプ  
折り返し

# RCA2-SA2AR

ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅41mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCA2	-	SA2AR	-	I	-	5	-		-		-	A3	-		-	
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。	5:サーボモータ 5W	4:4mm 2:2mm 1:1mm	25:25mm 5 100:100mm (25mm毎)	A3:ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※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14ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

**POINT**  
選定上の注意

- (1) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合があります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)	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-SA2AR-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	±0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-SA2AR-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AR-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50~100 (mm)
ボールネジ	4	180
	2	100
	1	50

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

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。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	—	—
モータ右側折返し	MR	—	—
モータ左側折返し	ML	—	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ4mm 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
ガイド	リニアガイド
動的許容モーメント	Ma:0.22N・m Mb:0.31N・m Mc:0.28N・m
許容張り出し長	Ma, Mb, Mc方向40mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	5,000km



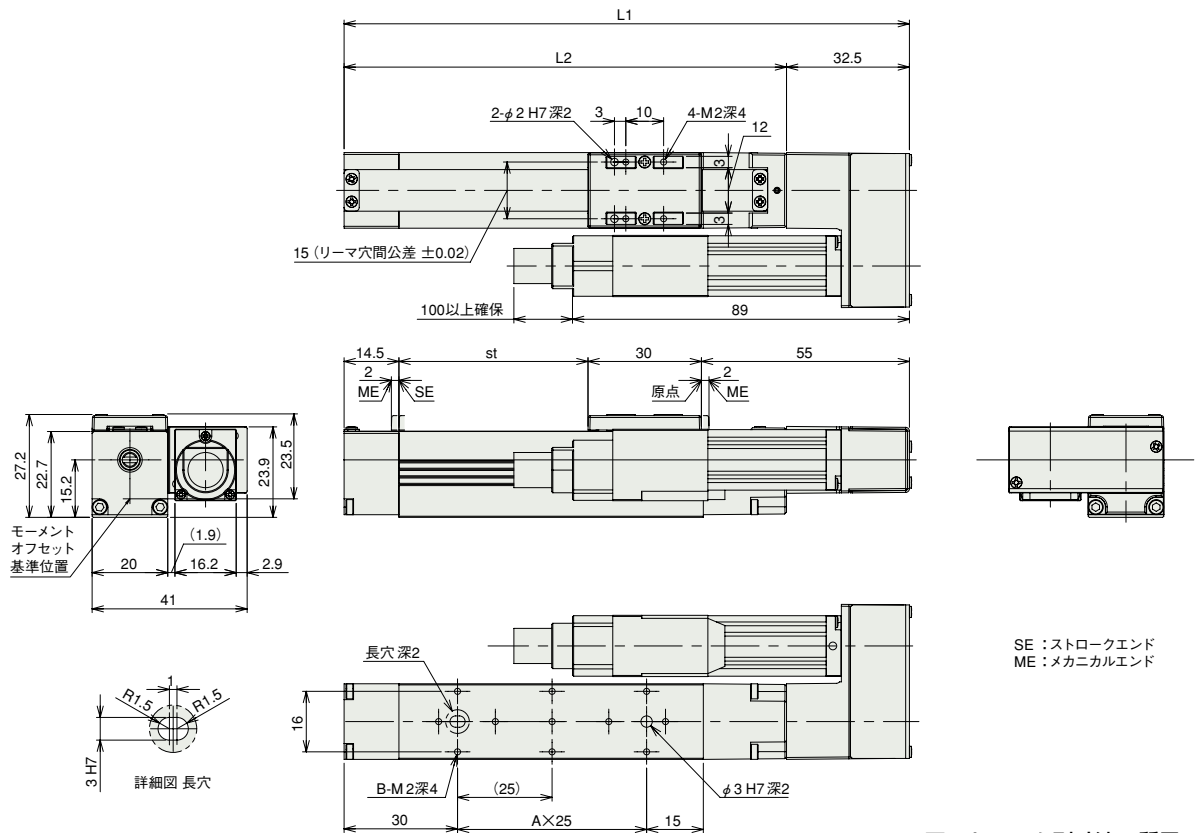
寸法図

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。
  - ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
  - ※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。
- ※下図はモータ左折返し仕様 (ML) の図面になります。



SE : ストロークエンド  
ME : メカニカルエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	124.5	149.5	174.5	199.5
L2	92	117	142	167
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量 (kg)	0.23	0.25	0.26	0.28

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応	3点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.5A 最大 2.5A	—	→ P141
防塵電磁弁タイプ		ASEP-CW-5SI-NP-2-0					—	

# RCP3-RA2AC

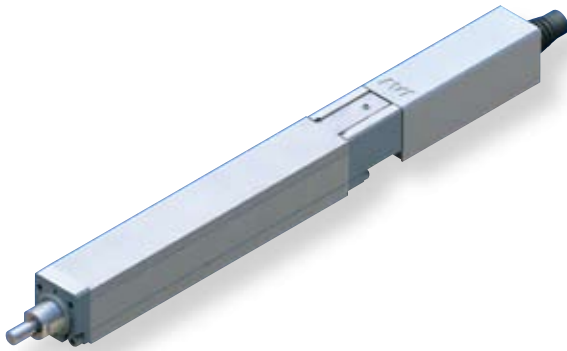
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 22mm パルスモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

## 型式項目 RCP3 - RA2AC - I - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 対応コントローラ - ケーブル長 - オプション

インクリメンタル仕様 ※簡易アップで使用される場合も型目は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□標準タイプ 20SP:パルスモータ 20□高推力タイプ	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	25:25mm ↓ 100:100mm (25mm 毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	B:プレーキ NM:原点逆仕様
---	--	---	---------------------------------------	---	--	--------------------

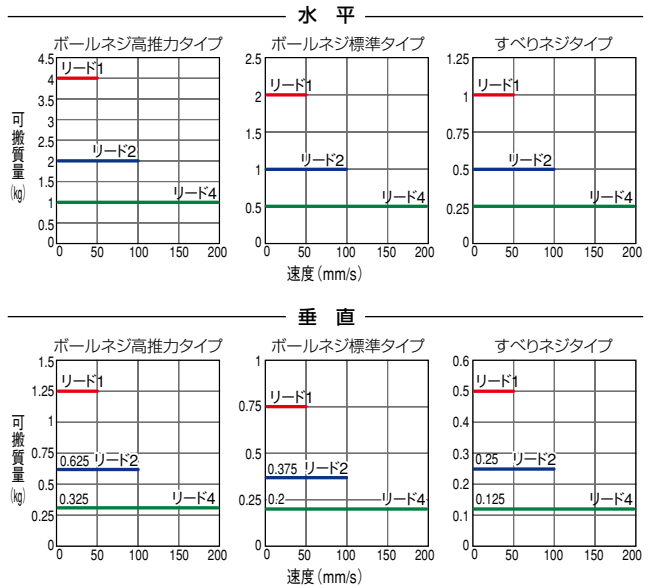
※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



- 可搬質量は加速度 0.3G(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。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)			
				水平(kg)	垂直(kg)						
RCP3-RA2AC-I-2OSP-4-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	4	1	0.325	126 ページを ご参照 下さい	±0.02	25~100 (25mm 毎)			
RCP3-RA2AC-I-2OSP-2-①-②-③-④			2	2	0.625						
RCP3-RA2AC-I-2OSP-1-①-②-③-④			1	4	1.25						
RCP3-RA2AC-I-2OP-4-①-②-③-④	標準	ボールネジ	4	0.5	0.2						
RCP3-RA2AC-I-2OP-2-①-②-③-④			2	1	0.375						
RCP3-RA2AC-I-2OP-1-①-②-③-④			1	2	0.75						
RCP3-RA2AC-I-2OP-4S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	4	0.25	0.125				±0.05		
RCP3-RA2AC-I-2OP-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25						
RCP3-RA2AC-I-2OP-1S-①-②-③-④			1	1	0.5						

記号説明 ① ストローク ② 対応コントローラ 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	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
ボールネジ	4	180 / 200
	2	100
	1	50
すべりネジ	4	180 / 200
	2	100
	1	50

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ		
	ボールネジ		すべりネジ
	高推力タイプ	標準タイプ	
25	-	-	-
50	-	-	-
75	-	-	-
100	-	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

#### 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
プレーキ	B	-	-
原点逆仕様	NM	-	-

#### 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)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平:1000万回(往復回数) 垂直:500万回(往復回数)

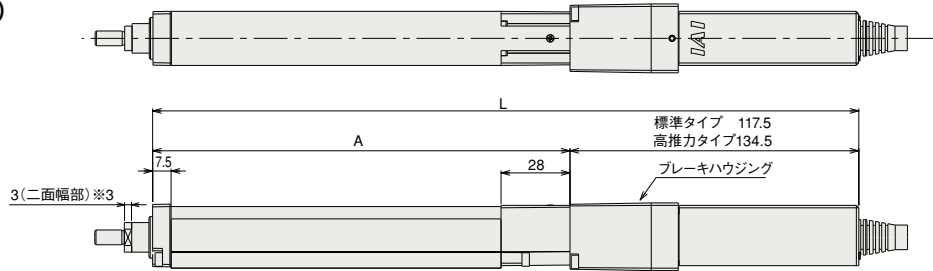
寸法図

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



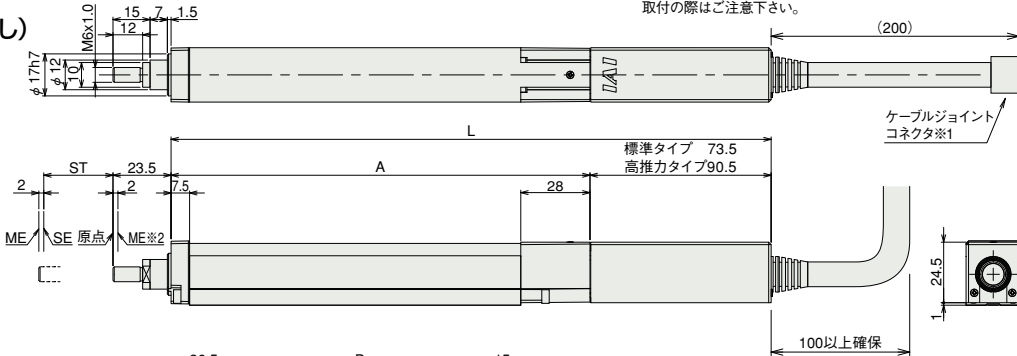
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

(ブレーキ有り)

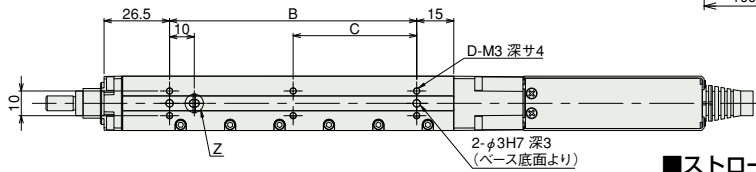
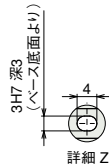
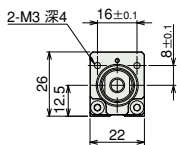


※ブレーキハウジングの底面は本体取付面より1mmはみ出していますので、取付の際はご注意ください。

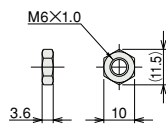
(ブレーキ無し)



ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド  
※ブレーキ付は質量が0.1kg アップします。



ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク		25	50	75	100
L	標準タイプ	168	193	218	243
	ブレーキ有り	212	237	262	287
	高推力タイプ	185	210	235	260
	ブレーキ有り	229	254	279	304
A		94.5	119.5	144.5	169.5
B		25	50	75	100
C		0	0	0	50
D		4	4	4	6
質量 (kg)		0.31	0.33	0.36	0.37

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20SPI-NP-2-0① PMEC-C-20PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください	-	→ P131
		PSEP-C-20SPI-NP-2-0 PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-20SPI-NP-2-0 PSEP-CW-20PI-NP-2-0		512点	DC24V	最大 2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください
		PCON-C-20SPI-NP-2-0 PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の 位置決めが可能					
ポジションナー タイプ		PCON-CG-20SPI-NP-2-0 PCON-CG-20PI-NP-2-0		(-)	DC24V	最大 2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-PL-20SPI-NP-2-0 PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ					
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PO-20SPI-NP-2-0 PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	64点	DC24V	最大 2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)								
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20SPI-N-0-0 PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	768点	DC24V	最大 2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください
フィールド ネットワークタイプ		RPCON-20SP RPCON-20P	フィールドネットワーク 専用タイプ					
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-20SPI-NP-2-0 PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点	DC24V	最大 2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください

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

# RCP3-RA2BC

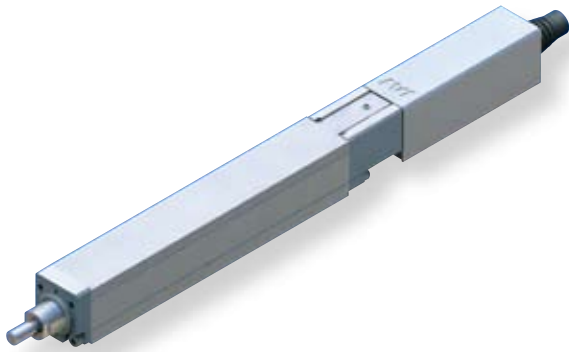
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 28mm パルスモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

## ■型式項目 RCP3 - RA2BC - I - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 対応コントローラ - ケーブル長 - オプション

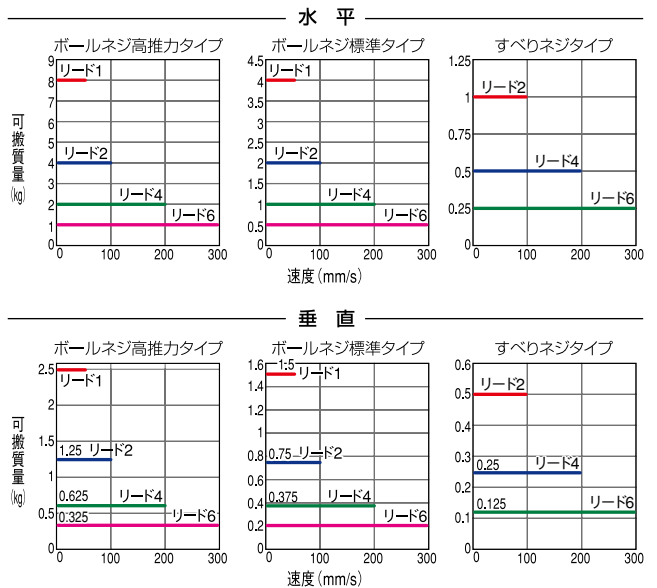
I:インクリメンタル仕様  
 ※簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。  
 20P:パルスモータ  
 20□標準タイプ  
 20SP:パルスモータ  
 20□高推力タイプ  
 6:ボールネジ6mm  
 4:ボールネジ4mm  
 2:ボールネジ2mm  
 1:ボールネジ1mm  
 6S:すべりネジ6mm  
 4S:すべりネジ4mm  
 2S:すべりネジ2mm  
 25:25mm  
 150:150mm  
 (25mm毎)  
 P1:PCON  
 RCON  
 PSEL  
 P3:PMEC  
 PSEP  
 N:無し  
 P:1m  
 S:3m  
 M:5m  
 X□□:長さ指定  
 B:ブレーキ  
 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。



## ■速度と可搬質量の相関図

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



- 可搬質量は加速度 0.3G (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。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)			
				水平 (kg)	垂直 (kg)						
RCP3-RA2BC-I-20SP-6-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	6	1	0.325	126 ページを ご参照 下さい	±0.02	25~150 (25mm毎)			
RCP3-RA2BC-I-20SP-4-①-②-③-④			4	2	0.625						
RCP3-RA2BC-I-20SP-2-①-②-③-④			2	4	1.25						
RCP3-RA2BC-I-20SP-1-①-②-③-④			1	8	2.5						
RCP3-RA2BC-I-20P-6-①-②-③-④	標準	ボールネジ	6	0.5	0.2						
RCP3-RA2BC-I-20P-4-①-②-③-④			4	1	0.375						
RCP3-RA2BC-I-20P-2-①-②-③-④			2	2	0.75						
RCP3-RA2BC-I-20P-1-①-②-③-④			1	4	1.5						
RCP3-RA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	6	0.25	0.125				±0.05		
RCP3-RA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25						
RCP3-RA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④			2	1	0.5						

記号説明 ① ストローク ② 対応コントローラ 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	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
ボールネジ	6	180	280
	4	180	200
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	6	180	280
	4	180	200
	2	100	

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		
	送りねじ		
	ボールネジ		すべりネジ
	高推力タイプ	標準タイプ	
25	-	-	-
50	-	-	-
75	-	-	-
100	-	-	-
125	-	-	-
150	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	-	-
原点逆仕様	NM	-	-

### 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)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平:500万回(往復回数) 垂直:1000万回(往復回数)



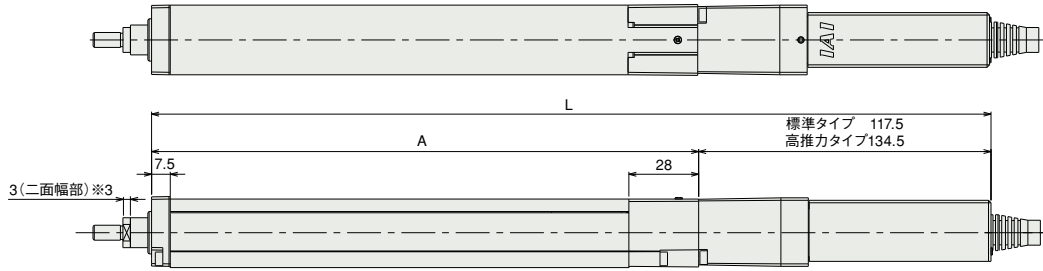
寸法図

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

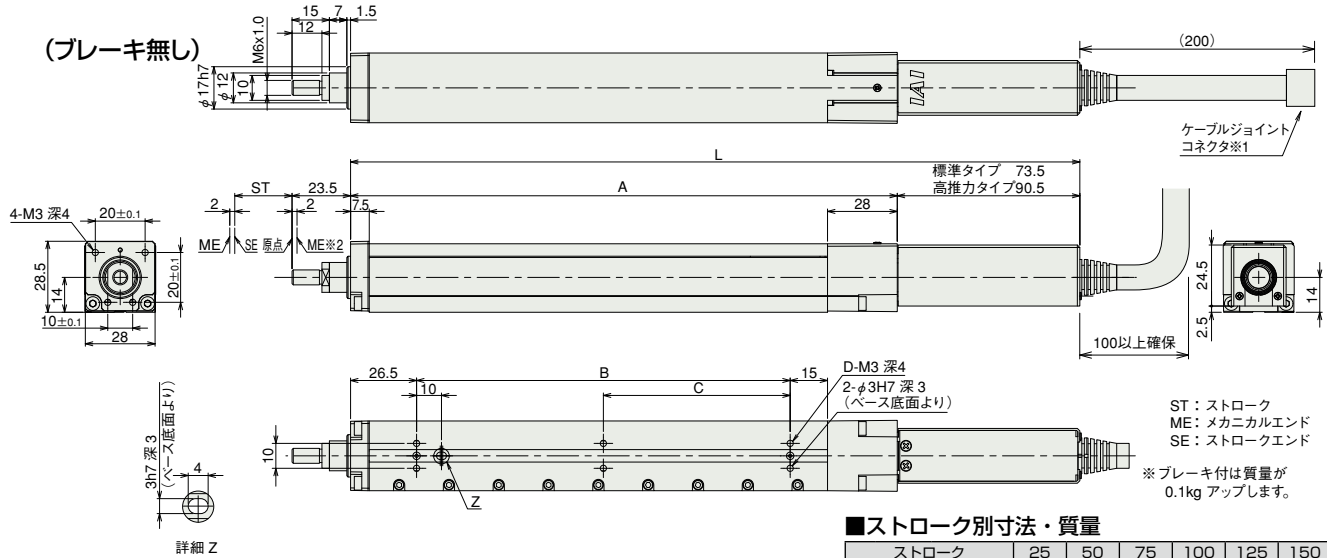


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

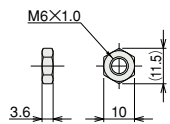
(ブレーキ有り)



(ブレーキ無し)



ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク		25	50	75	100	125	150
標準タイプ	ブレーキ無し	168	193	218	243	268	293
	ブレーキ有り	212	237	262	287	312	337
高推力タイプ	ブレーキ無し	185	210	235	260	285	310
	ブレーキ有り	229	254	279	304	329	354
A		94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B		25	50	75	100	125	150
C		0	0	0	50	62.5	75
D		4	4	4	6	6	6
質量 (kg)		0.36	0.39	0.42	0.45	0.48	0.51

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20SPI-NP-2-0① PMEC-C-20PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください	-	→ P131
		PSEP-C-20SPI-NP-2-0 PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20SPI-NP-2-0 PSEP-CW-20PI-NP-2-0		512点	DC24V	最大 2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください
		PCON-C-20SPI-NP-2-0 PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の 位置決めが可能					
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-20SPI-NP-2-0 PCON-CG-20PI-NP-2-0		(-)				
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20SPI-NP-2-0 PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入力タイプ	64点	-	-	-	-
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20SPI-NP-2-0 PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20SPI-N-0-0 PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	768点				
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20SP RPCON-20P	フィールドネットワーク 専用タイプ	1500点				
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20SPI-NP-2-0 PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能					

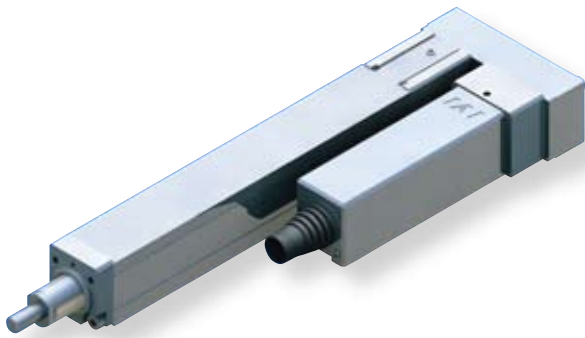
※PSELは1軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

# RCP3-RA2AR

ロボシリンダ 細小型ロボットタイプ モータユニット折返しタイプ 本体幅 58mm バルスモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

型式項目	RCP3	RA2AR	I							
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
			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記は「I」になります。	20P: バルスモータ 20 □標準タイプ 20SP: バルスモータ 20 □高推力タイプ	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	25: 25mm ↓ 100: 100mm (25mm 毎)	P1: PCON RPCON PSEL P3: PMEC PSEP	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下さい。	

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



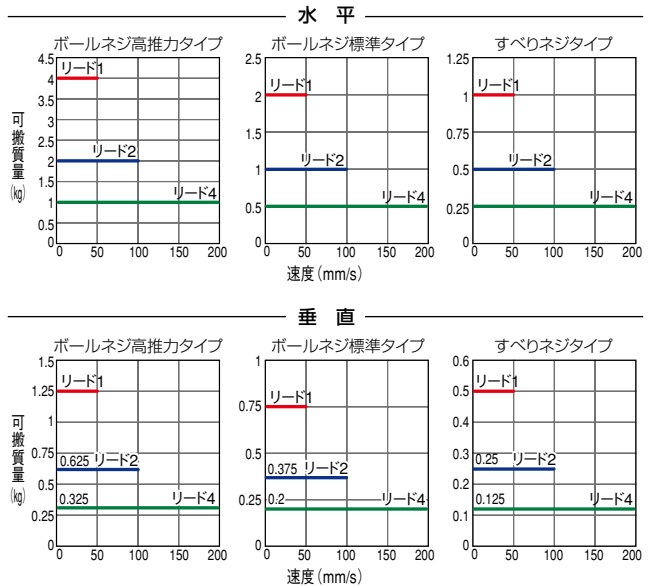
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- 可搬質量は加速度 0.3G (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。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

## ■速度と可搬質量の相関図

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



## ■アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-RA2AR-I-2OSP-4-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	4	1	0.325	126 ページを ご参照 下さい	±0.02	25~100 (25mm 毎)
RCP3-RA2AR-I-2OSP-2-①-②-③-④			2	2	0.625			
RCP3-RA2AR-I-2OSP-1-①-②-③-④			1	4	1.25			
RCP3-RA2AR-I-2OP-4-①-②-③-④	標準	ボールネジ	4	0.5	0.2			
RCP3-RA2AR-I-2OP-2-①-②-③-④			2	1	0.375			
RCP3-RA2AR-I-2OP-1-①-②-③-④			1	2	0.75			
RCP3-RA2AR-I-2OP-4S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	4	0.25	0.125	±0.05		
RCP3-RA2AR-I-2OP-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AR-I-2OP-1S-①-②-③-④			1	1	0.5			

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

### ■ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
ボールネジ	4	180, 200
	2	100
	1	50
すべりネジ	4	180, 200
	2	100
	1	50

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ		
	ボールネジ		すべりネジ
	高推力タイプ	標準タイプ	
25	-	-	-
50	-	-	-
75	-	-	-
100	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

### ④オプション価格表 (標準価格)

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

### ■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)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平: 1000 万回 (往復回数) 垂直: 500 万回 (往復回数)

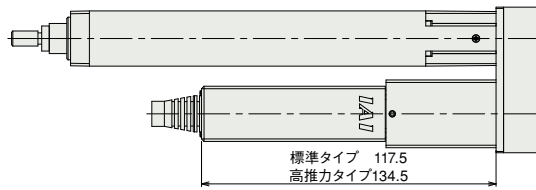
寸法図

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



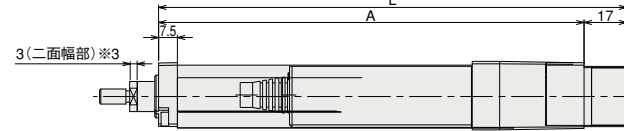
※下図はモータ左折返し仕様  
仕様の図面になります。

(ブレーキ有り)

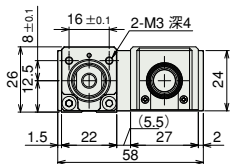
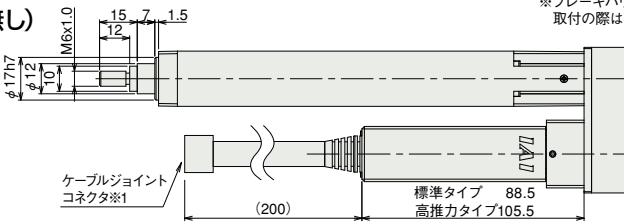


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

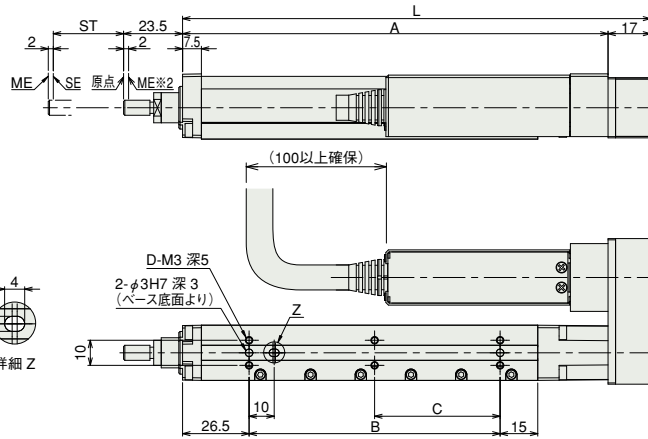
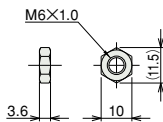
(ブレーキ無し)



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



ロッド先端付属ナット寸法



ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※ブレーキ付は質量が0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	111.5	136.5	161.5	186.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.34	0.36	0.39	0.4

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20SPI-NP-2-① PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください	—	→ P131
		PSEP-C-20SPI-NP-2-0 PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可 能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブル ソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-20SPI-NP-2-0 PSEP-CW-20PI-NP-2-0		512点	DC24V	最大 2A	—	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください
		ポジションナー タイプ	PCON-C-20SPI-NP-2-0 PCON-C-20PI-NP-2-0					
安全カテゴリ対応 ポジションナー タイプ		PCON-CG-20SPI-NP-2-0 PCON-CG-20PI-NP-2-0		(-)				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20SPI-NP-2-0 PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	64点	DC24V	最大 2A	—	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20SPI-NP-2-0 PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20SPI-N-0-0 PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	768点				
フィールド ネットワークタイプ		RPCON-20SP RPCON-20P	フィールドネットワーク 専用タイプ	1500点				
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-20SPI-NP-2-0 PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能					

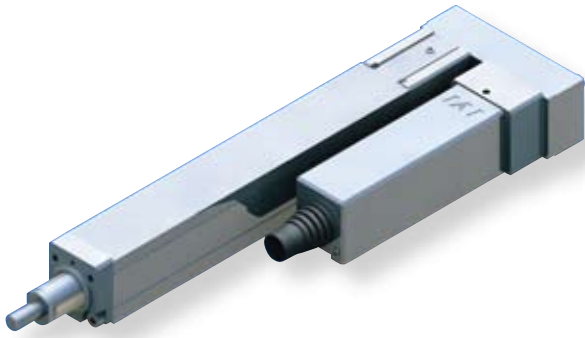
※PSELは1軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

# RCP3-RA2BR

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅59.5mm バルスモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

型式項目	RCP3	RA2BR	I							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		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。	20P: バルスモータ 20 □標準タイプ 20SP: バルスモータ 20 □高推力タイプ	6: ボールネジ 6mm 4: ボールネジ 4mm 2: ボールネジ 2mm 1: ボールネジ 1mm 6S: すべりネジ 6mm 4S: すべりネジ 4mm 2S: すべりネジ 2mm	25: 25mm ↓ 150: 150mm (25mm 毎)	P1: PCON RPCON PSEL P3: PMEC PSEP	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下 さい。		

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



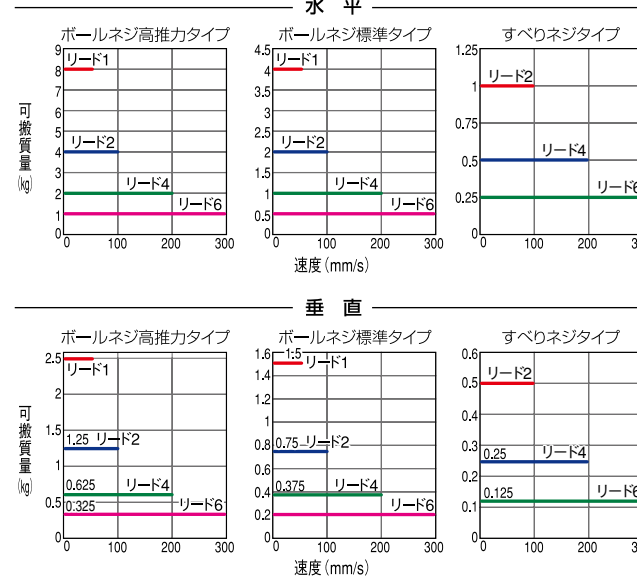
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

**POINT**  
選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G (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。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

## ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)		
				水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCP3-RA2BR-I-2OSP-6-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	6	1	0.325	126 ページを ご参照 下さい	±0.02	25~150 (25mm 毎)		
RCP3-RA2BR-I-2OSP-4-①-②-③-④			4	2	0.625					
RCP3-RA2BR-I-2OSP-2-①-②-③-④			2	4	1.25					
RCP3-RA2BR-I-2OSP-1-①-②-③-④			1	8	2.5					
RCP3-RA2BR-I-2OP-6-①-②-③-④	標準	ボールネジ	6	0.5	0.2				±0.05	25~150 (25mm 毎)
RCP3-RA2BR-I-2OP-4-①-②-③-④			4	1	0.375					
RCP3-RA2BR-I-2OP-2-①-②-③-④			2	2	0.75					
RCP3-RA2BR-I-2OP-1-①-②-③-④			1	4	1.5					
RCP3-RA2BR-I-2OP-6S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	6	0.25	0.125	±0.05	25~150 (25mm 毎)			
RCP3-RA2BR-I-2OP-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25					
RCP3-RA2BR-I-2OP-2S-①-②-③-④			2	1	0.5					

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ		
	ボールネジ		すべりネジ
	高推力タイプ	標準タイプ	
25	-	-	-
50	-	-	-
75	-	-	-
100	-	-	-
125	-	-	-
150	-	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

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

#### 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
ポストモーション	ボールネジ: 0.1mm以下/すべりネジ: 0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平: 1000 万回 (往復回数) 垂直: 500 万回 (往復回数)



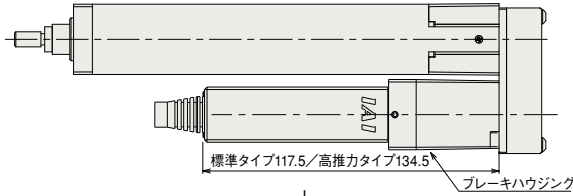
寸法図

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



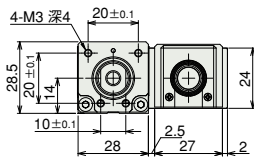
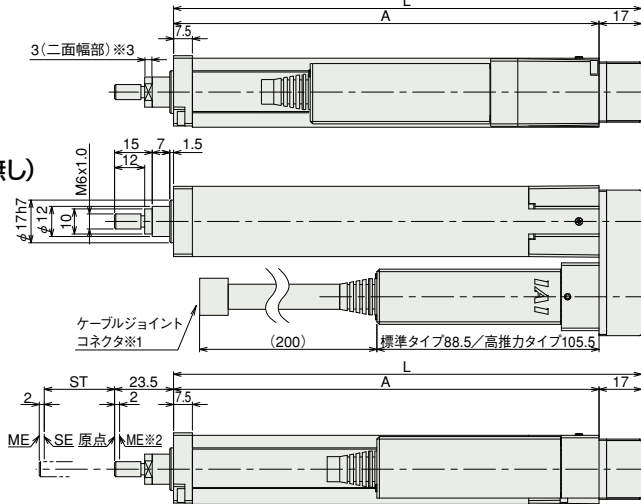
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

(ブレーキ有り)



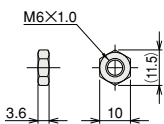
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

(ブレーキ無し)



3H7 深3 (ベース底面より)  
詳細 Z

ロッド先端付属ナット寸法



ST: ストローク  
ME: メカニカルE  
SE: ストロークE

※ブレーキ付は質量が0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	111.5	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.38	0.41	0.44	0.47	0.5	0.53

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20SPI-NP-2-0① PMEC-C-20PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください	—	→ P131
		PSEP-C-20SPI-NP-2-0 PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-20SPI-NP-2-0 PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジションナー タイプ		PCON-C-20SPI-NP-2-0 PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の 位置決めが可能	512 点	DC24V	最大 2A	—	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧ください
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-20SPI-NP-2-0 PCON-CG-20PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20SPI-NP-2-0 PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)			—	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20SPI-NP-2-0 PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20SPI-N-0-0 PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64 点			—	
フィールド ネットワークタイプ		RPCON-20SP RPCON-20P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768 点			—	
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-20SPI-NP-2-0 PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	

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

# RCA2-RA2AC

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅18mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 **RCA2** - **RA2AC** - **I** - **5** -  -  - **A3** -  -

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。

5:サーボモータ SW

リード: 4:4mm, 2:2mm, 1:1mm

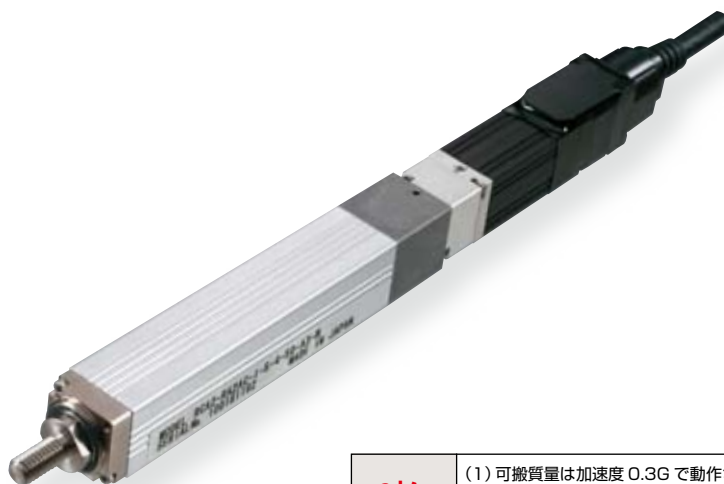
ストローク: 25:25mm, S, 100:100mm (25mm毎)

A3:ASEP

ケーブル長: N:無し, P:1m, S:3m, M:5m  
X:長さ指定

オプション: 下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。



- POINT**  
選定上の注意
- (1) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外の外力がかかると回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
  - (3) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合があります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)	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-RA2AC-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	±0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AC-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-RA2AC-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50~100 (mm)
ボールネジ	4	200
	2	100
	1	50

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

### 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。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	—	—

### アクチュエータ仕様

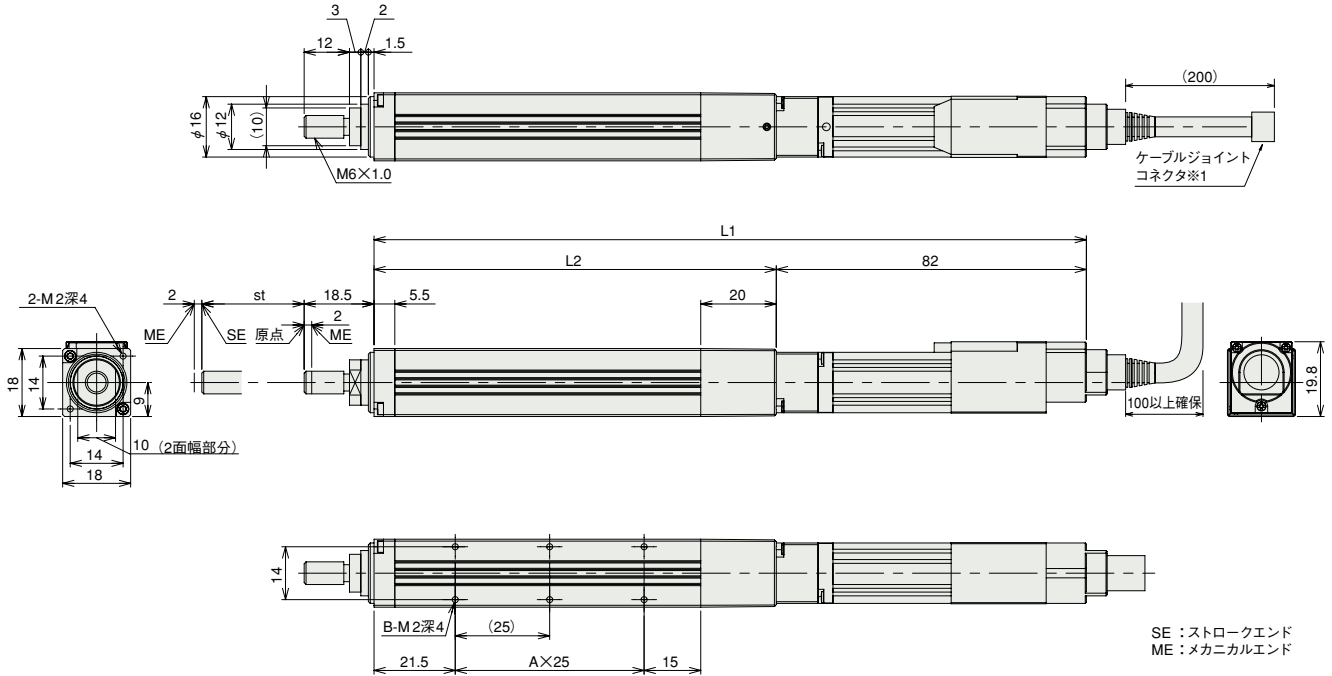
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±3.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	5,000km

寸法図

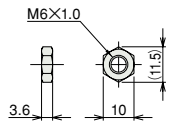
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



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



ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	163.5	188.5	213.5	238.5
L2	81.5	106.5	131.5	156.5
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量 (kg)	0.17	0.19	0.2	0.22

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応	3点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.5A 最大 2.5A	—	→ P141
防塵電磁弁タイプ		ASEP-CW-5SI-NP-2-0					—	

細小型アクチュエータ  
細小型ロッドタイプ  
細小型テーパータイプ  
細小型ソレノイドタイプ  
コントローラ

コンパクト

ワイヤ

扁平

カッターレス

折り返し

# RCA2-RA2AR

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅41mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 **RCA2** - **RA2AR** - **I** - **5** -  -  - **A3** -  -

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。

5:サーボモータ SW  
4:4mm  
2:2mm  
1:1mm

A3:ASEP  
100:100mm (25mm 毎)

N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m

下記オプション価格表参照  
※モータ折返し方向はML/MR/MTのいずれかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

**POINT**  
選定上の注意

- (1) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外の外力がかかると回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合があります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)	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-RA2AR-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	±0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AR-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-RA2AR-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50~100 (mm)
ボールネジ	4	200
	2	100
	1	50

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

### 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。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
モータ左側折返し	ML	—	—
モータ右側折返し	MR	—	—
モータ上側折返し	MT	—	—
原点逆仕様	NM	—	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ4mm 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
ロッド不回転精度	±3.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	5,000km

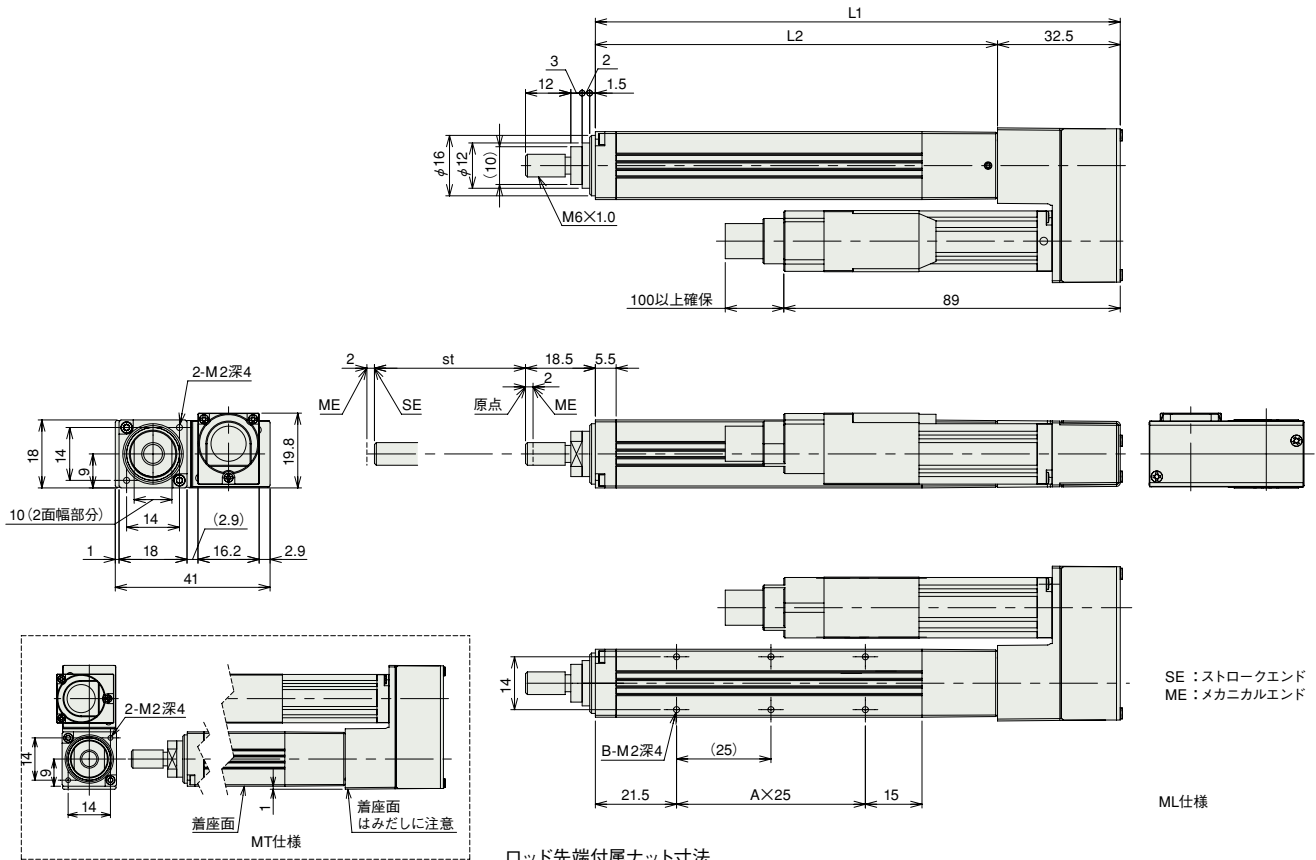
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

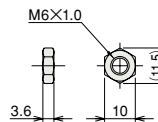
www.iai-robot.co.jp



- ※ 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
  - ※ 2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
  - ※ 3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。
- ※ 下図はモータ左折返し仕様 (ML) の図面になります。



ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	114	139	164	189
L2	81.5	106.5	131.5	156.5
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量 (kg)	0.21	0.22	0.24	0.25

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応	3点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.5A 最大 2.5A	—	→ P141
防塵電磁弁タイプ		ASEP-CW-5SI-NP-2-0					—	

細小型アクチュエータ  
細小型ロッドタイプ  
細小型ダブルソレノイドタイプ  
細小型ソレノイドタイプ  
コンパクト  
ワイド  
扁平  
カンパニ  
折り返し



# RCA2-RN3NA

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

■型式項目	RCA2	-	RN3NA	-	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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 前側取出 LA:省電力対応									

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



- POINT**  
選定上の注意
- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
  - 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。
  - ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
  - 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。

アクチュエータスペック

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)	■ストロークと最高速度		
				水平 (kg)	垂直 (kg)				ストローク (mm)	30 (mm)	50 (mm)
RCA2-RN3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50	ボールネジ	4	200
RCA2-RN3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5				2	100
RCA2-RN3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9				1	50
RCA2-RN3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50	すべりネジ	4	200
RCA2-RN3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3				2	100
RCA2-RN3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5				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 (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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	-	-
省電力対応	LA	-	-

アクチュエータ仕様

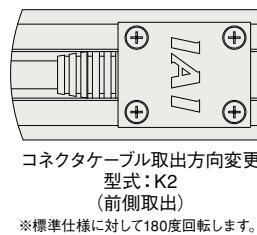
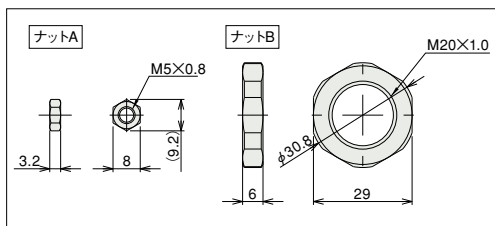
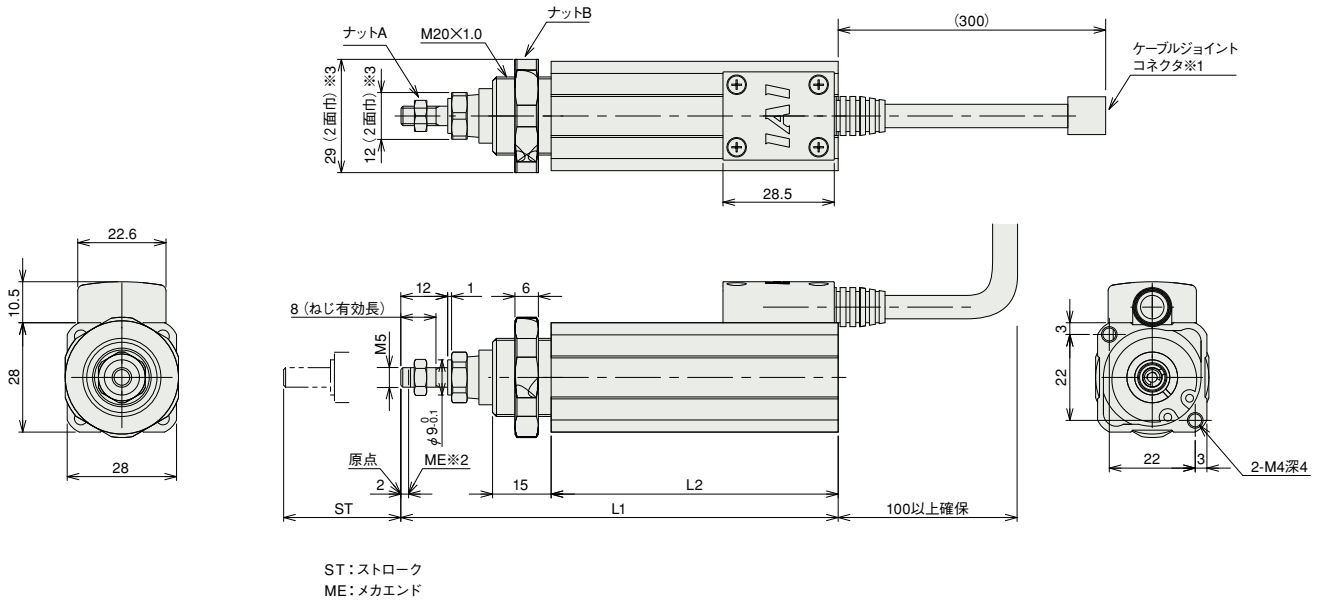
項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	112	132
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.25	0.27

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点			-	

※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。

細小型アクチュエータ  
細小型ロッドタイプ  
細小型テーパータイプ  
細小型リネアタイプ  
コントローラ  
固定ナット  
固定タップ穴  
シングルガイド付  
ダブルガイド付  
スライドユニット

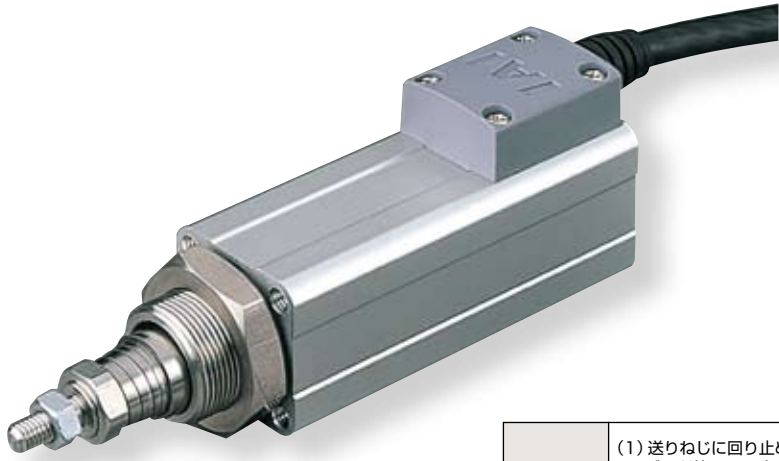
# RCA2-RN4NA

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

■型式項目	RCA2	-	RN4NA	-	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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 前側取付 LA:省電力対応									

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

**省電力対応**



- POINT**  
選定上の注意
- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
  - 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。
  - ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
  - 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。

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-RN4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RN4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RN4NA-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-RN4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RN4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

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

■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	

※ < > 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	
	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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考買	標準価格
コネクタケーブル前側取付	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

アクチュエータ仕様

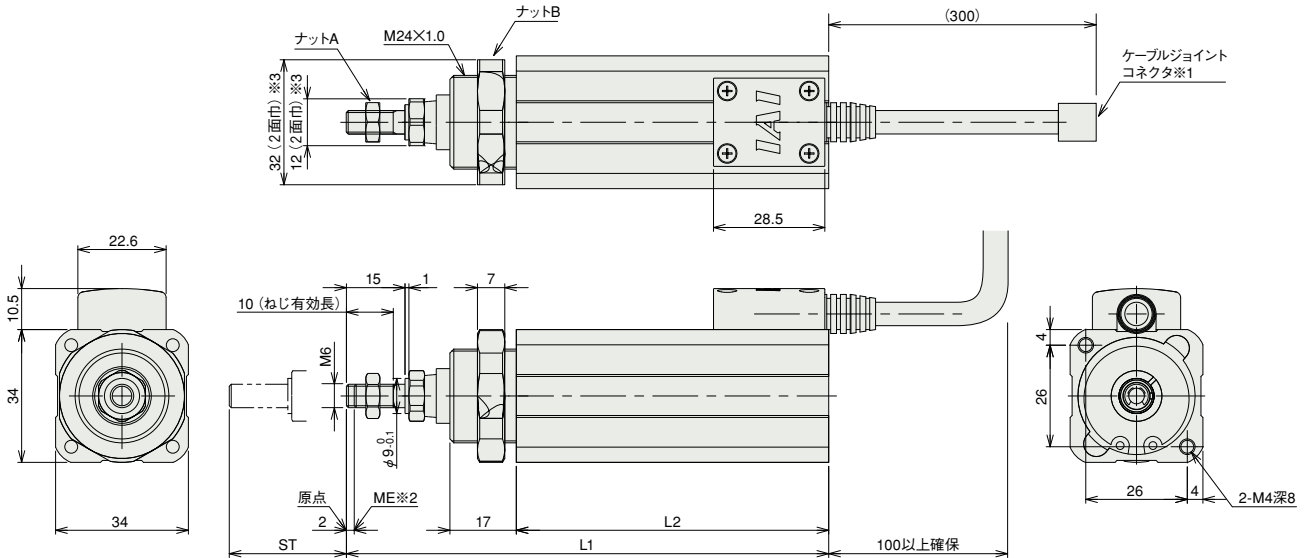
項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

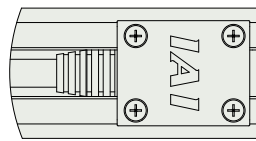
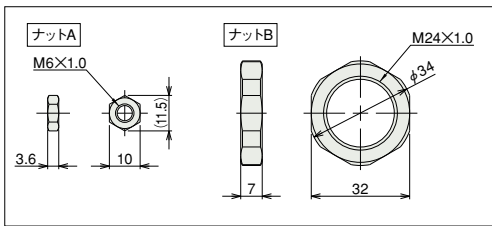
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



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



ST: ストローク  
ME: メカエンド



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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	123.5	143.5
L2	80	100
質量 (kg)	0.4	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。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ライ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	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能。最大2軸の動作が可能。	1500点				

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

# RCS2-RN5N

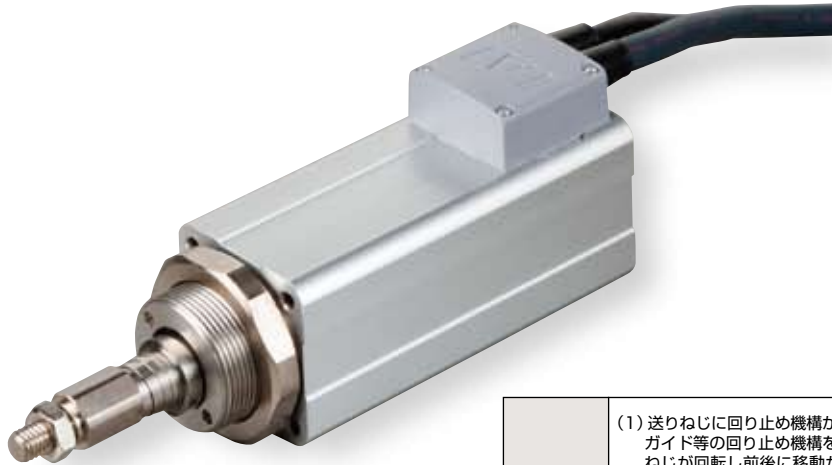
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ナット固定取付タイプ 本体幅 46mm 200 Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 **RCS2 - RN5N - I - 60 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル仕様 60:サーボモータ 60W 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm 50:50mm 75:75mm T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル K1:コネクタケーブル 左側取出 K2:コネクタケーブル 前側取出 K3:コネクタケーブル 右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



- (1) 送りねじに回り止め機構が付いていないので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- (3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
- (5) 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。

## 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)			
RCS2-RN5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-RN5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-RN5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明 ①ストローク 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	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
75	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	—
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	—
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	—

### 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
ロスモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

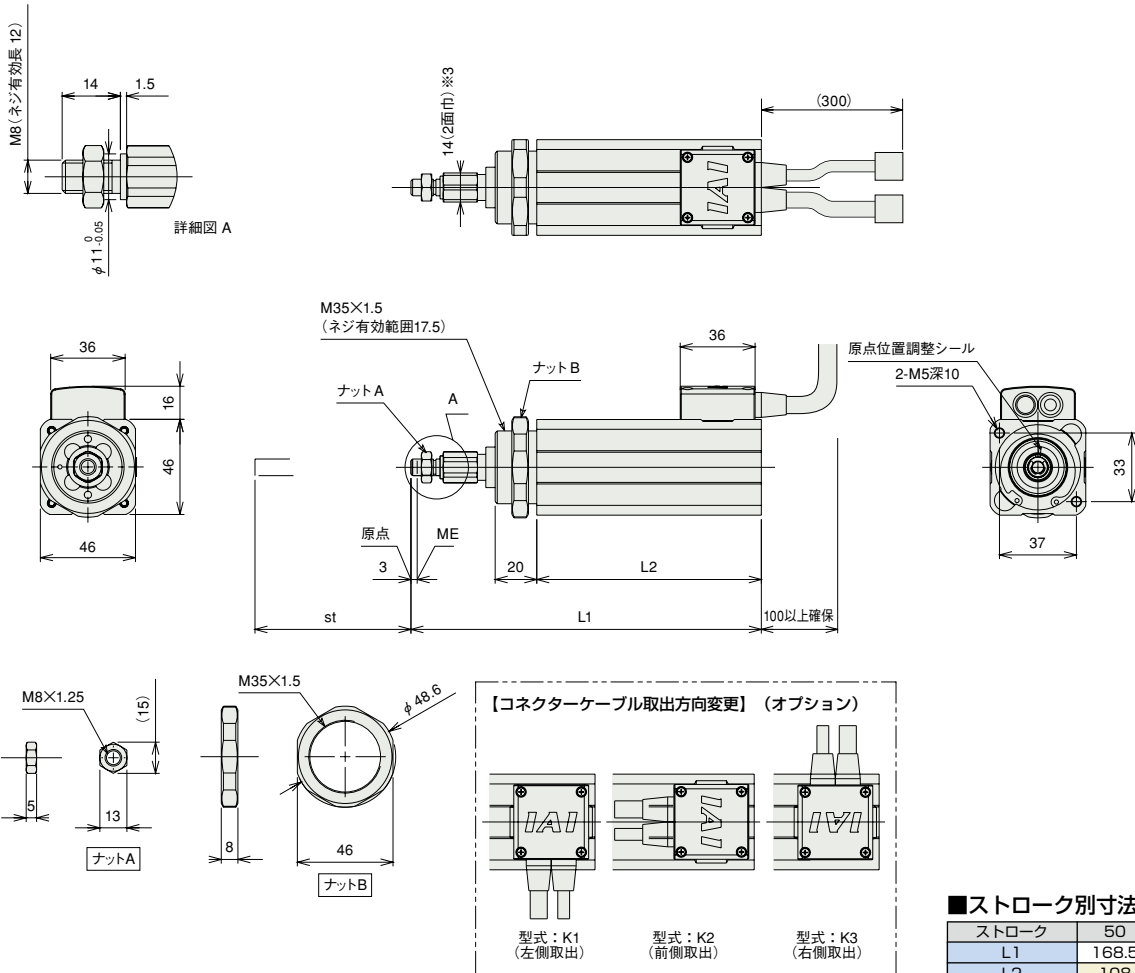


寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	168.5	193.5
L2	108	133
質量 (kg)	1.0	1.1

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-601-NP-2-①	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(-)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点				ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-①-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点				

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。  
 ※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。  
 ※①はXSELのタイプ名 (P/Q) が入ります。

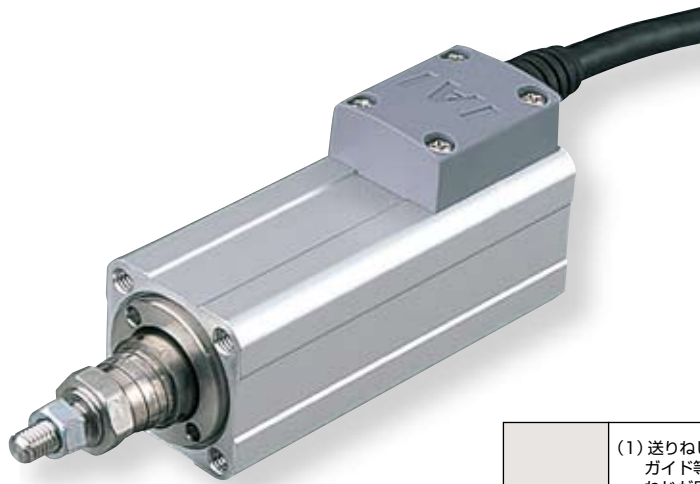
# RCA2-RP3NA

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

■型式項目	RCA2	-	RP3NA	-	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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 前側取付 LA:省電力対応									

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。

**省電力対応**



- POINT**  
選定上の注意
- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
  - 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。
  - ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
  - 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。

アクチュエータスペック

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)	■ストロークと最高速度		
				水平 (kg)	垂直 (kg)				ストローク / リード	30 (mm)	50 (mm)
RCA2-RP3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50	ボールネジ	4	200
RCA2-RP3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5				2	100
RCA2-RP3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9				1	50
RCA2-RP3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50	すべりネジ	4	200
RCA2-RP3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3				2	100
RCA2-RP3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5				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 (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。

④ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取付	K2	-	-
省電力対応	LA	-	-

アクチュエータ仕様

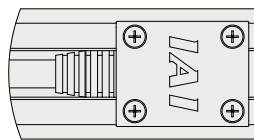
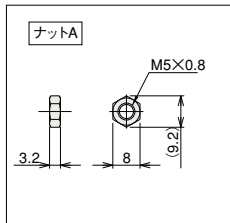
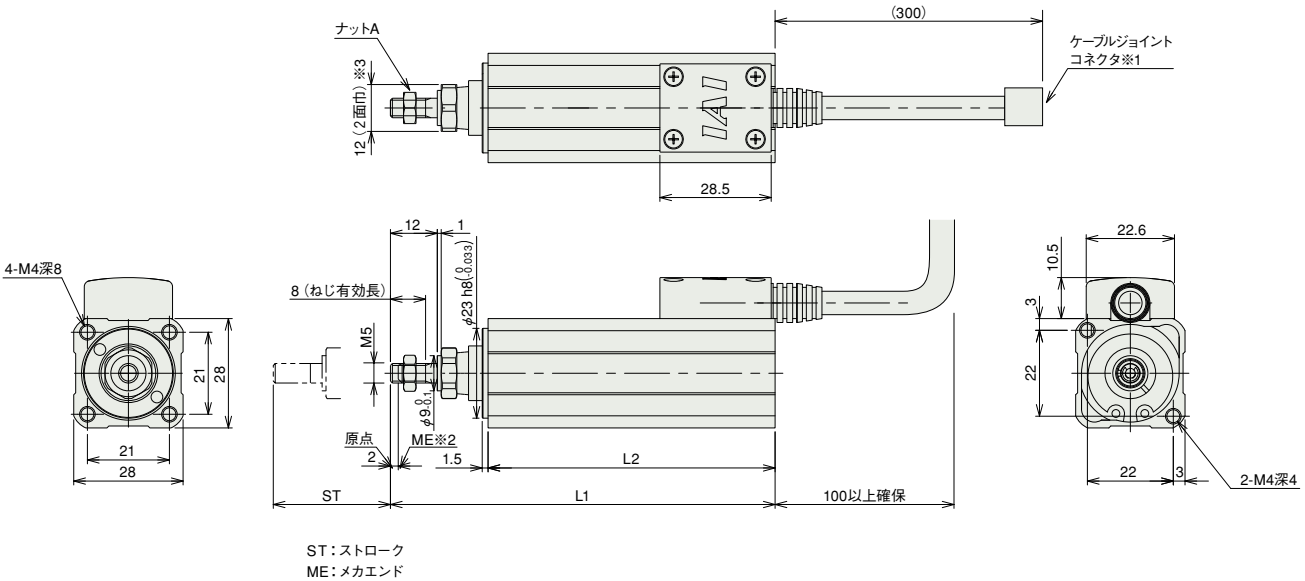
項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

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



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



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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98.5	118.5
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.2	0.22

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能。最大 2 軸の動作が可能。	1500点			—	

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

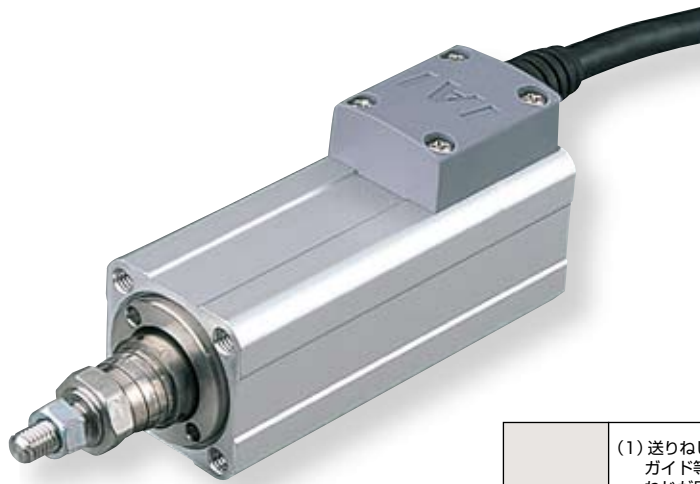
# RCA2-RP4NA

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

■型式項目	RCA2	-	RP4NA	-	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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 前側取付 LA:省電力対応							

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。

省電力対応



- POINT**  
選定上の注意
- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
  - 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。
  - ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
  - 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。

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-RP4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50
RCA2-RP4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RP4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RP4NA-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-RP4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RP4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■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	

※ < > 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	
	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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考買	標準価格
コネクタケーブル前側取付	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

アクチュエータ仕様

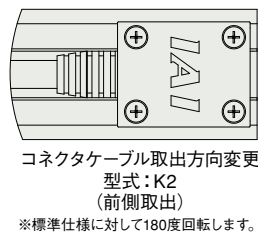
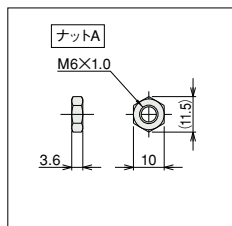
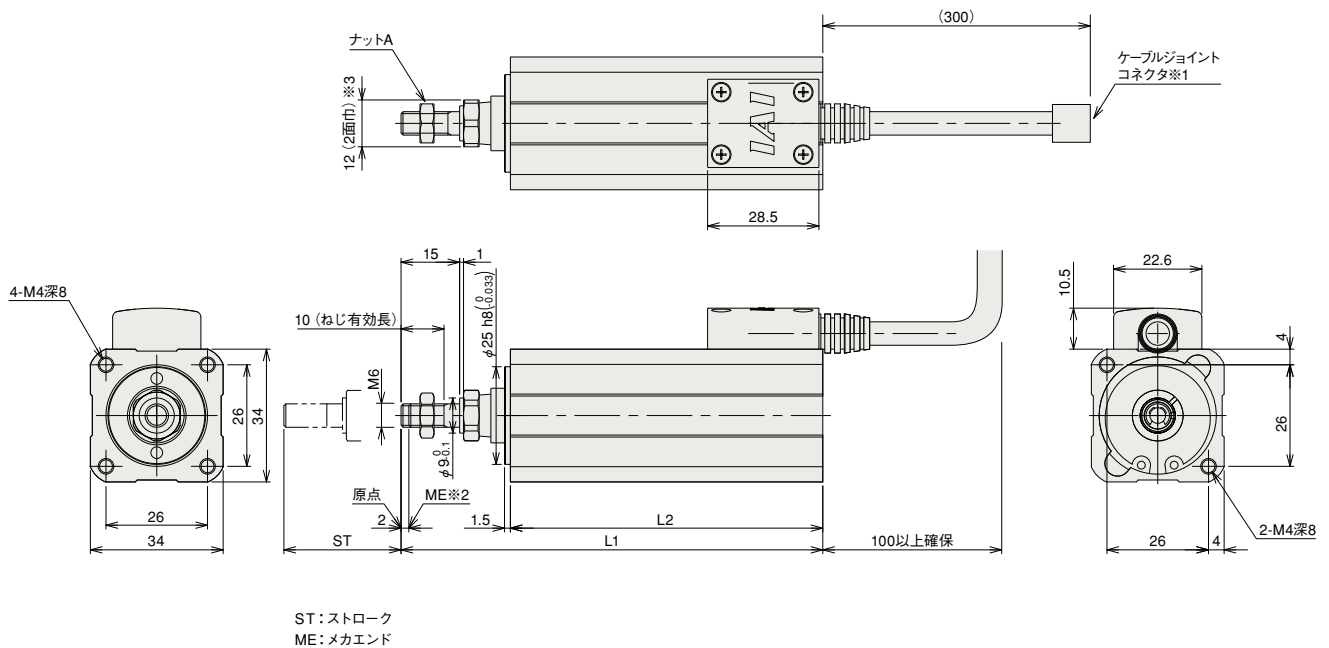
項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	108	128
L2	80	100
質量 (kg)	0.32	0.36

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
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			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能最大 2 軸の動作が可能	1500点			—	

※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。

細小型アクチュエータ  
細小型ロッドタイプ  
細小型ケーブルタイプ  
細小型テーパータイプ  
細小型ボルトタイプ  
コントローラ  
固定ナット  
固定タップ穴  
シングルガイド付  
ダブルガイド付  
スライドユニット



# RCS2-RP5N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型タップ穴取付タイプ 本体幅 46mm 200V サーボモータ ポールネジ仕様

■型式項目 **RCS2 - RP5N - I - 60 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル仕様  
60:サーボモータ 60W  
10:10mm  
5:5mm  
2.5:2.5mm  
50:50mm  
75:75mm  
T2:SCON-CA  
SSEL  
XSEL-P/Q  
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル  
K1:コネクタケーブル 左側取出  
K2:コネクタケーブル 前側取出  
K3:コネクタケーブル 右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



- POINT**  
選定上の注意
- (1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
  - (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
  - (3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が条件となります。
  - (4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
  - (5) 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。

## 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)			
RCS2-RP5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-RP5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-RP5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明 ① ストローク 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	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ① ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
75	—

### ② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

### ③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	—
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	—
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	—

### アクチュエータ仕様

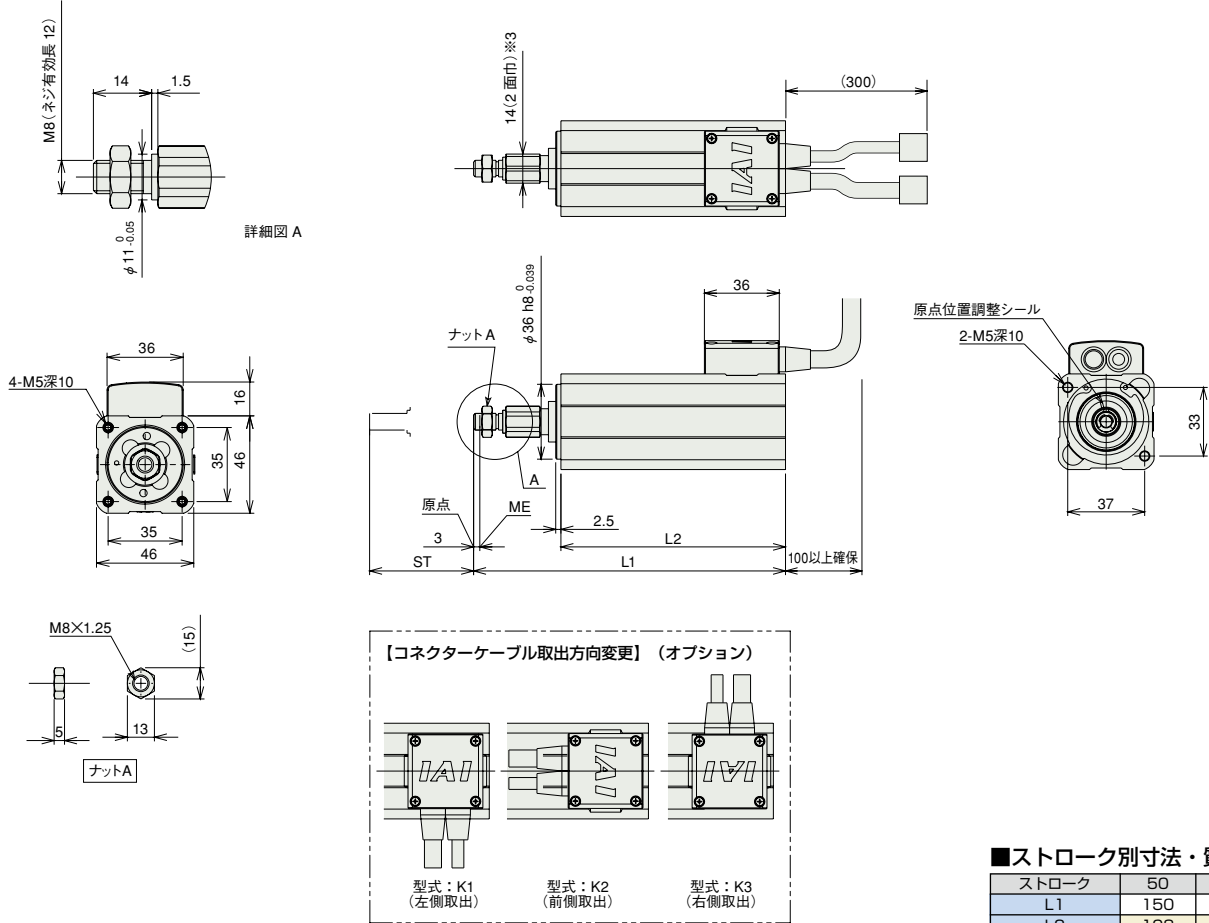
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロスモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	150	175
L2	108	133
質量 (kg)	0.85	1.0

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-CA-601-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(-)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。  
 ※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。  
 ※①はXSELのタイプ名 (P/Q) が入ります。

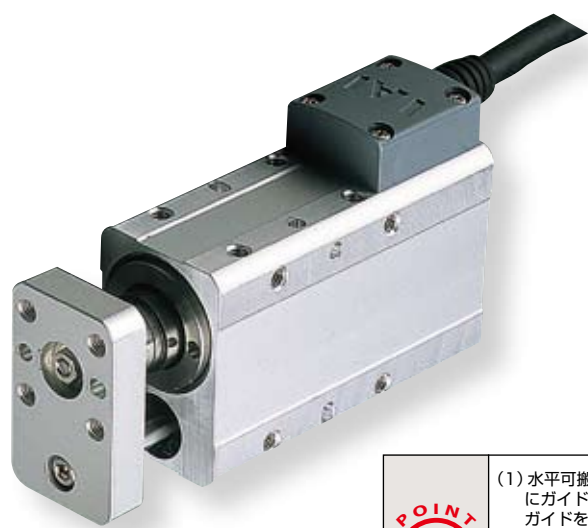
# RCA2-GS3NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型シングルガイド付タイプ 本体幅28mm 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	-	GS3NA	-	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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応									

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。

**省電力対応**



- POINT**  
選定上の注意
- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→P129)をご参照下さい。また回転方向に力が加わる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用下さい。
  - (2) 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。
  - (3) 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。

アクチュエータスペック

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)	■ストロークと最高速度		
				水平 (kg)	垂直 (kg)				リード	30 (mm)	50 (mm)
RCA2-GS3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50	ボールネジ	4	200
RCA2-GS3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5				2	100
RCA2-GS3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9				1	50
RCA2-GS3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50	すべりネジ	4	200
RCA2-GS3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3				2	100
RCA2-GS3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5				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 (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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	-	-
省電力対応	LA	-	-

アクチュエータ仕様

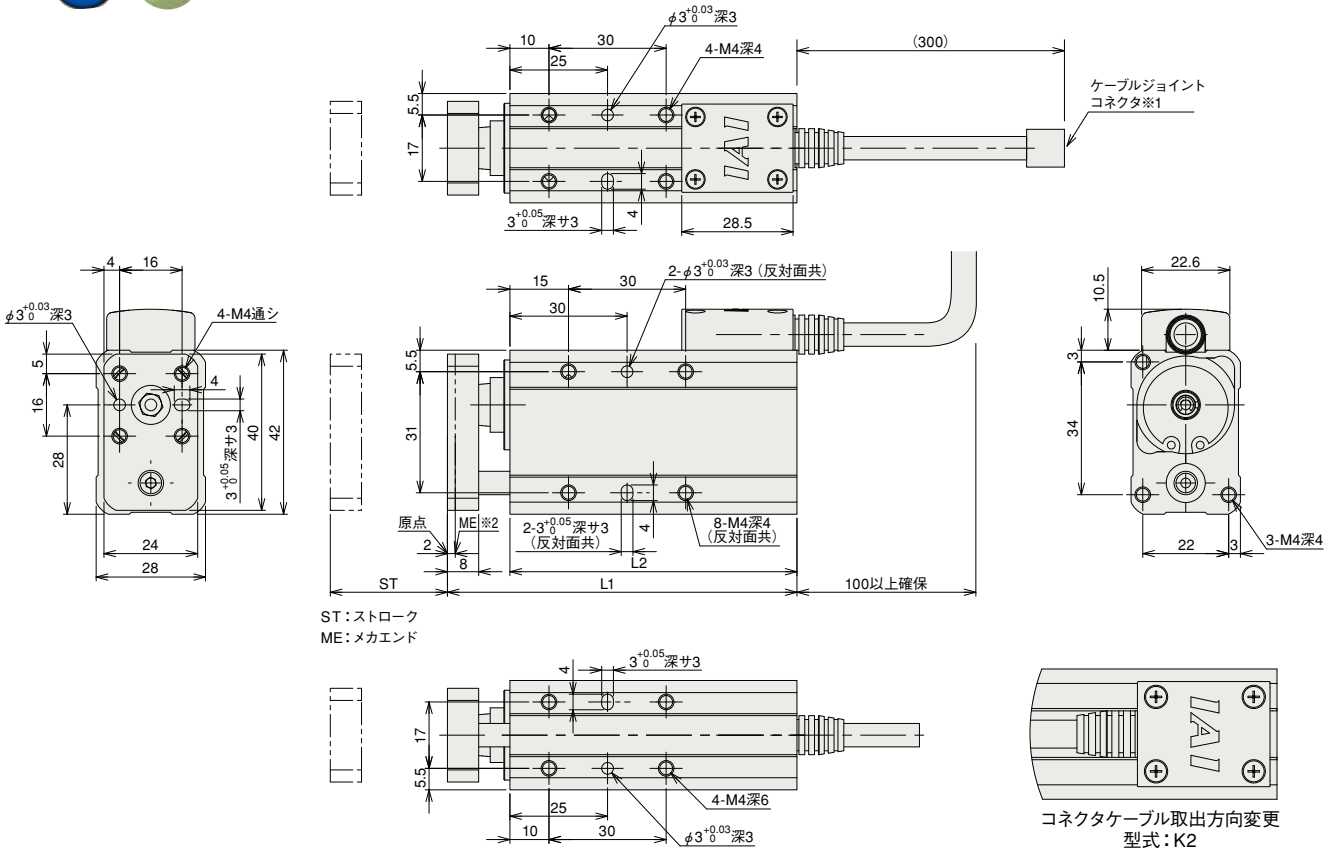
項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロスモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

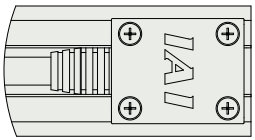
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



ST: ストローク  
ME: メカエンド



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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	89.5	109.5
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.32	0.36

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ			
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131			
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルコントローラ								
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0	シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応	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	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能								
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0		(-)							
パルス列入カタイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ								
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ	64点							
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								
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点	-	-	-				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能最大 2 軸の動作が可能	1500点							

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

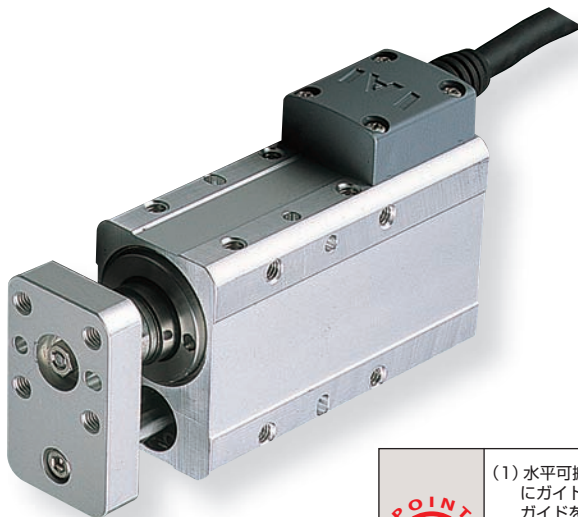
# RCA2-GS4NA

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

■型式項目	<b>RCA2 - GS4NA</b>	-	<b>I</b>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<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 ※簡易アップン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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X <input type="checkbox"/> :長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応							

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。

省電力対応



- POINT**  
選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→P129)をご参照下さい。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用下さい。
  - 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。

## 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-GS4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GS4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GS4NA-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-GS4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GS4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度	
	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)

### 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。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

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



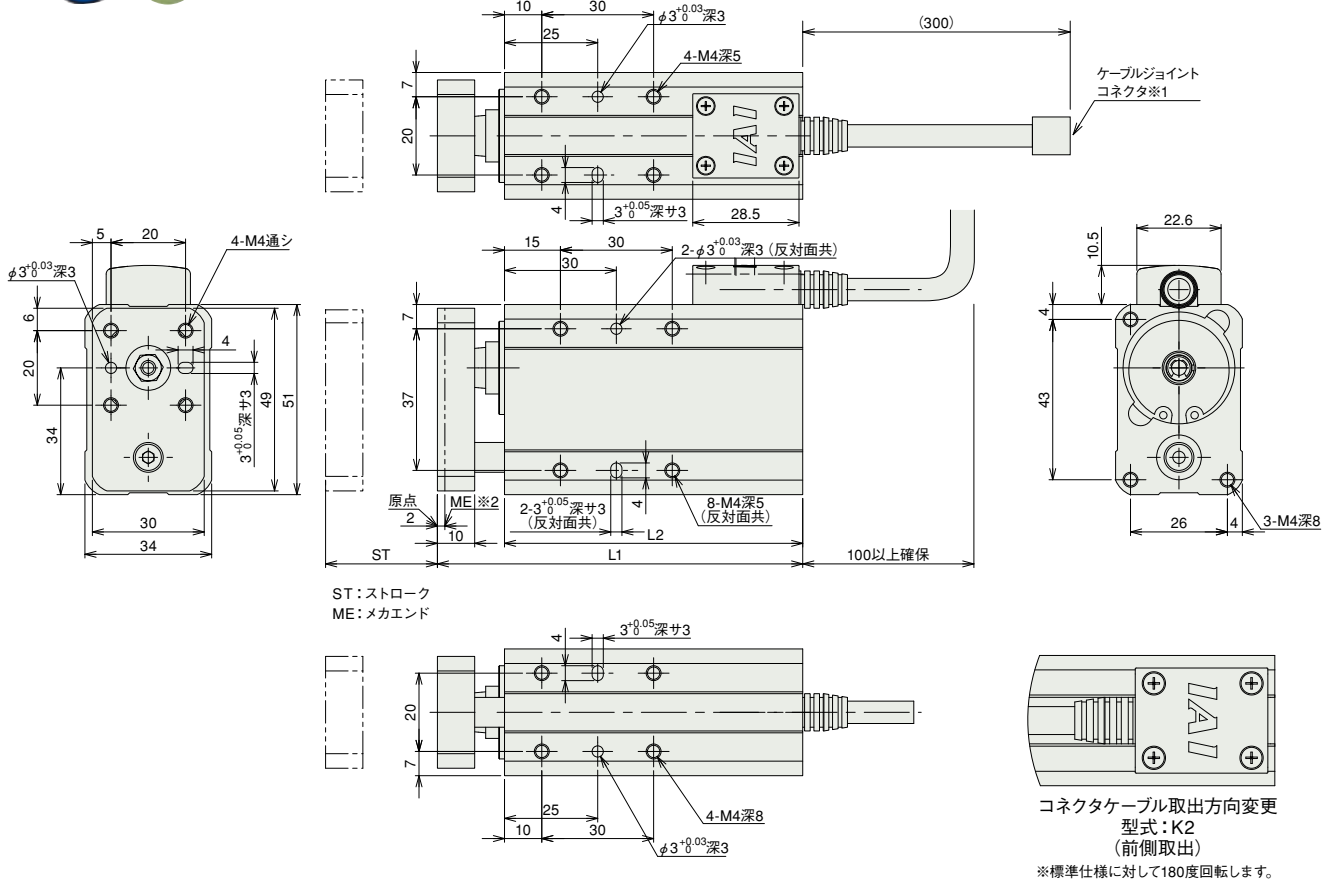
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98	118
L2	80	100
質量 (kg)	0.55	0.63

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルコントローラ					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0	シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	—	→ P141
ポジションナータイプ	ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能						
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ	ACON-CG-20I①-NP-2-0							
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
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	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	—	→ P141
フィールドネットワークタイプ	RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点					
プログラム制御タイプ	ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点					

※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。

細小型メータ  
タイプ  
細小型ロッド  
タイプ  
細小型テール  
タイプ  
細小型テーパー  
タイプ  
コントローラ  
固定  
タップ穴  
固定  
シングル  
ガイド付  
ダブル  
ガイド付  
スライド  
ユニット

# RCS2-GS5N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型シングルガイド付タイプ 本体幅 46mm 200Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 **RCS2 - GS5N - I - 60 -**  -  - **T2** -  -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル仕様 60:サーボモータ 60W 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm 50:50mm 75:75mm T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル K1:コネクタケーブル 左側取出 K2:コネクタケーブル 前側取出 K3:コネクタケーブル 右側取出

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。



**POINT**  
選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→P129)をご参照下さい。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用下さい。

(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3) 垂直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。

## 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)			
RCS2-GS5N-I-60-10- <input type="checkbox"/> -T2- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-GS5N-I-60-5- <input type="checkbox"/> -T2- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>			5	10	3	178		
RCS2-GS5N-I-60-2.5- <input type="checkbox"/> -T2- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>			2.5	20	6	356		

記号説明  ストローク  ケーブル長  オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	-
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	-
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	-

### 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
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

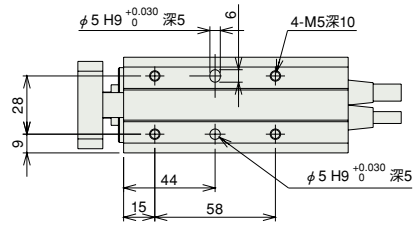
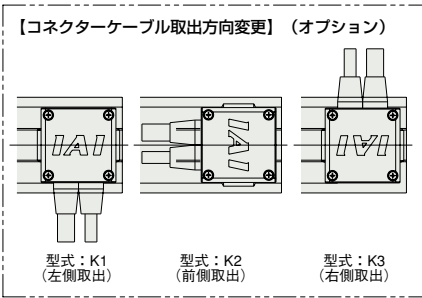
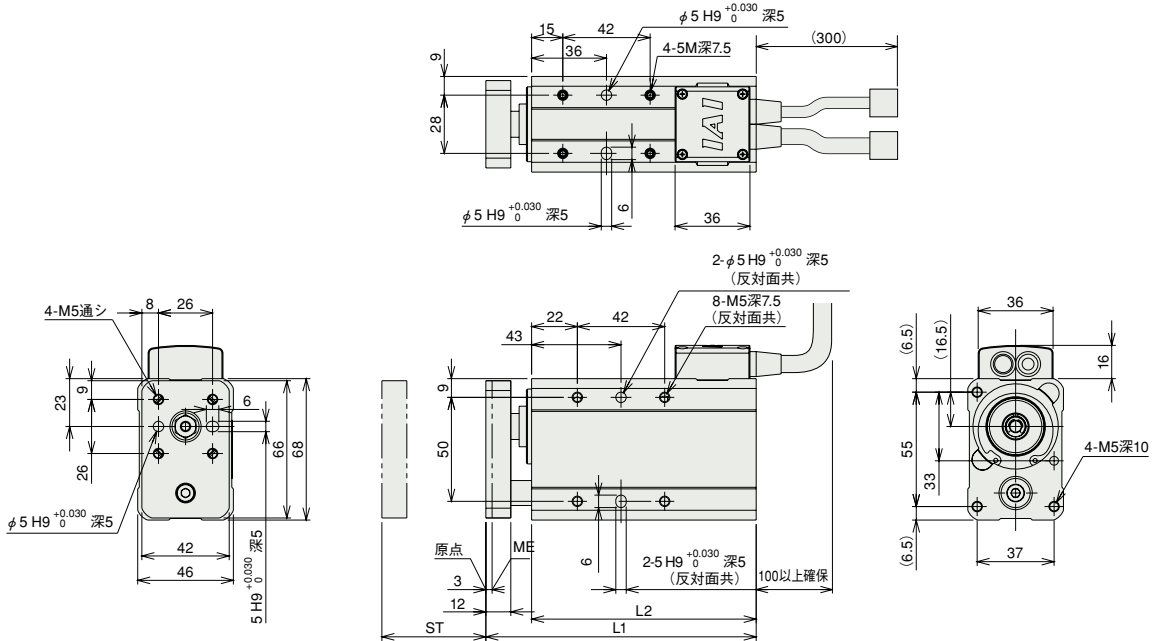
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	130	155
L2	108	133
質量 (kg)	1.3	1.4

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-601-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(-)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				

※SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。  
 ※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。  
 ※①はXSELのタイプ名 (P/Q) が入ります。

# RCA2-GD3NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付タイプ 本体幅28mm 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	-	GD3NA	-	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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 前側取出 LA:省電力対応									

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。

省電力対応



**POINT**  
選定上の注意

- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→P129)をご参照下さい。
- (2) 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。
- (3) 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。

アクチュエータスペック

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)	■ストロークと最高速度		
				水平 (kg)	垂直 (kg)				リード	30 (mm)	50 (mm)
RCA2-GD3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50	ボールネジ	4	200
RCA2-GD3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5				2	100
RCA2-GD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9				1	50
RCA2-GD3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50	すべりネジ	4	200
RCA2-GD3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3				2	100
RCA2-GD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5				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 (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。

④オプション価格表 (標準価格)

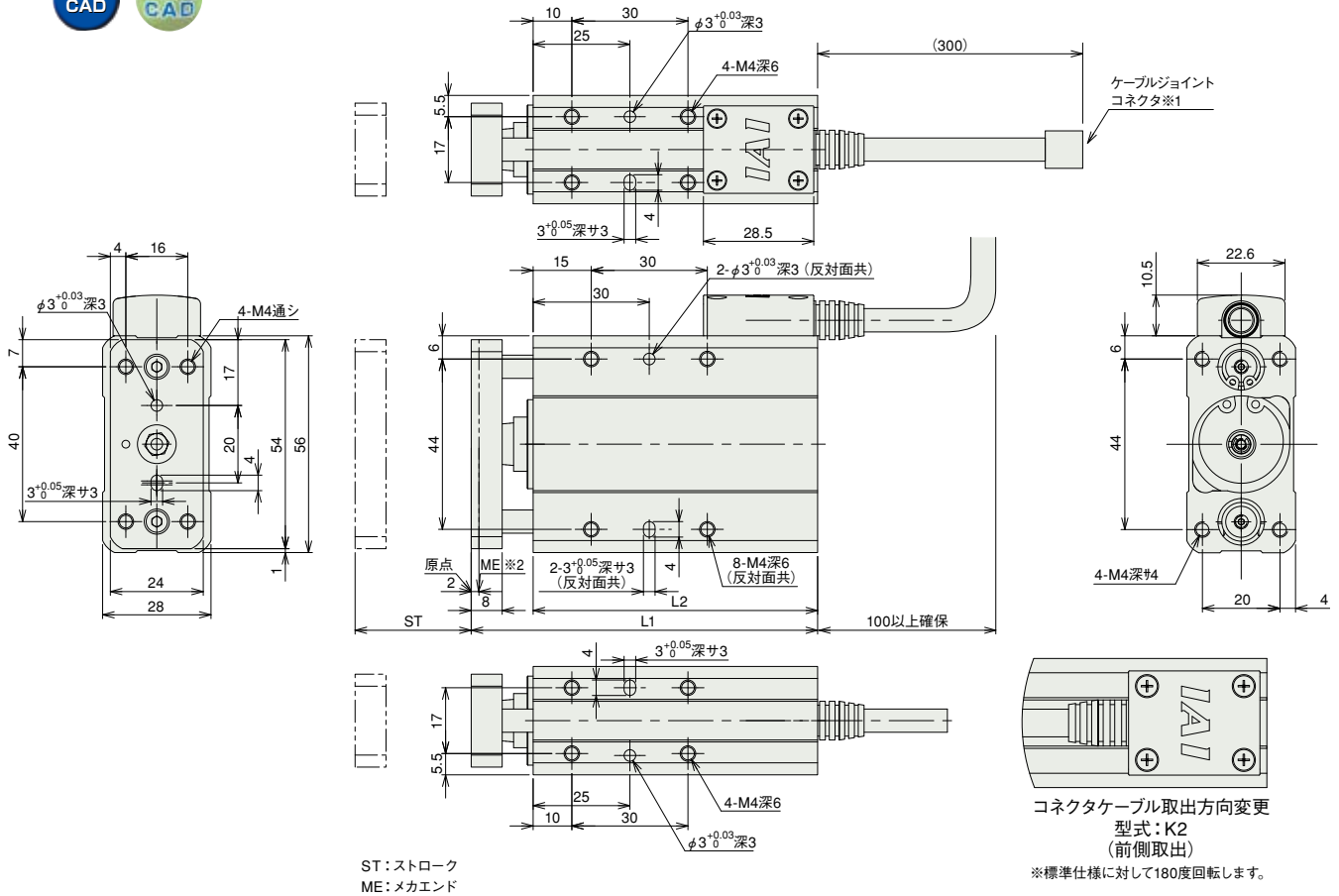
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	-	-
省電力対応	LA	-	-

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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	89.5	109.5
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.41	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。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						→ P141
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能。最大 2 軸の動作が可能。	1500点				

※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。

- 細小型アクチュエータタイプ
- 細小型ロッドタイプ
- 細小型テーパータイプ
- 細小型テーパータイプ
- 細小型テーパータイプ
- コントローラ
- 固定ナット
- 固定タップ穴
- シングルガイド付
- ダブルガイド付
- スライด์ユニット



# RCA2-GD4NA

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

■型式項目	RCA2	-	GD4NA	-	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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		K2:コネクタケーブル 前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



**POINT**  
選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→P129)をご参照下さい。
- 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。

アクチュエータスペック

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)	■ストロークと最高速度			
				水平 (kg)	垂直 (kg)				リード	30 (mm)	50 (mm)	
RCA2-GD4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50	ボールネジ	6	270 <220>	300
RCA2-GD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7				4	200	
RCA2-GD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5				2	100	
RCA2-GD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 50	すべりネジ	6	220	300
RCA2-GD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8				4	200	
RCA2-GD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7				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

※ < > 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。

④ オプション価格表 (標準価格)

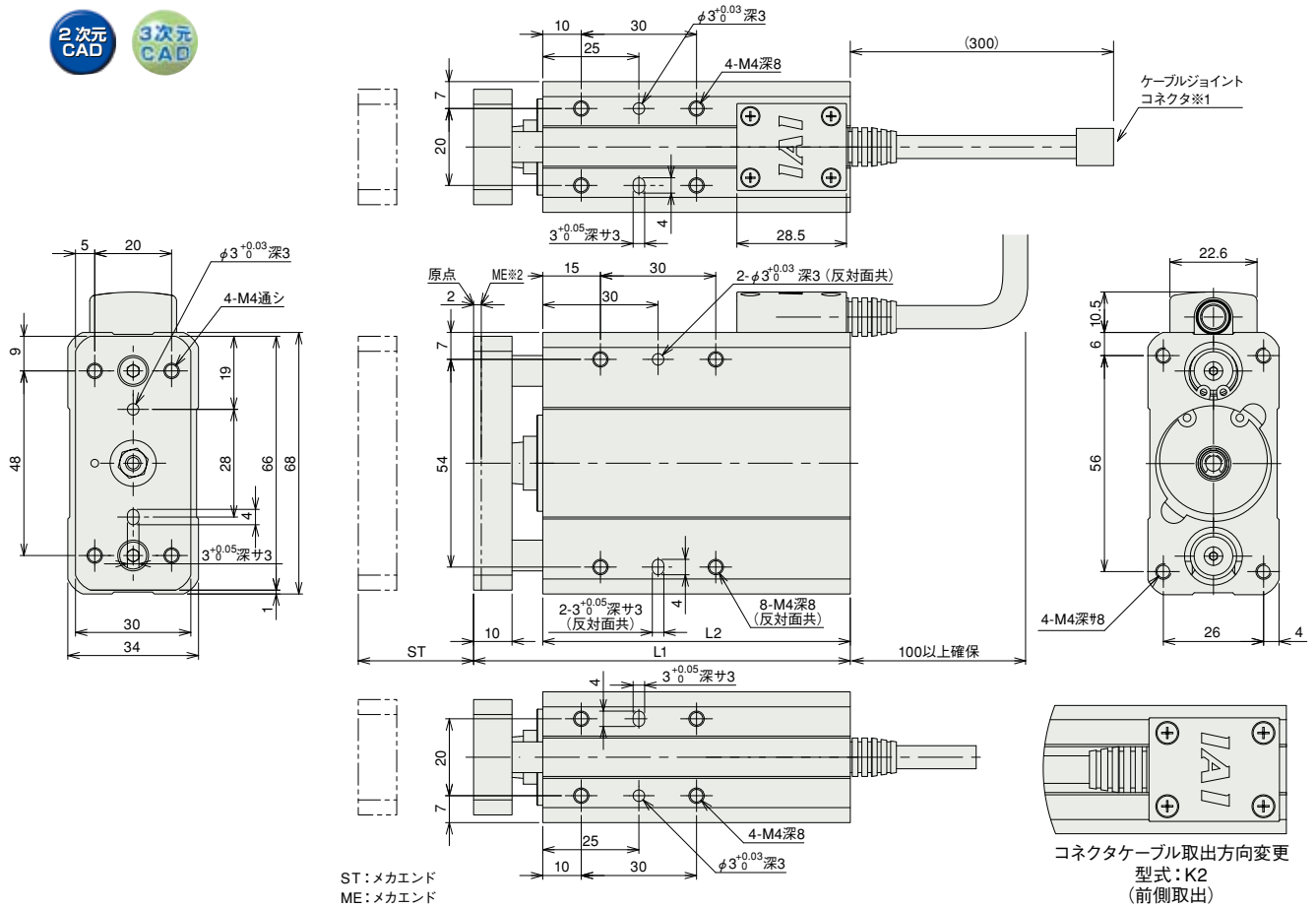
名称	オプション記号	参考買	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	-	-
省電力対応	LA	-	-

アクチュエータ仕様

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

寸法図

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



※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98	118
L2	80	100
質量 (kg)	0.64	0.76

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
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				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点				

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

# RCS2-GD5N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付タイプ 本体幅 46mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 **RCS2 - GD5N - I - 60 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル仕様  
60:サーボモータ 60W  
10:10mm  
5:5mm  
2.5:2.5mm  
50:50mm  
75:75mm  
T2:SCON-CA  
SSEL  
XSEL-P/Q  
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル  
K1:コネクタケーブル 左側取出  
K2:コネクタケーブル 前側取出  
K3:コネクタケーブル 右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→P129)をご参照下さい。
- (2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 垂直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。

## 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)			
RCS2-GD5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-GD5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-GD5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明 ①ストローク 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	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
75	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	—
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	—
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	—

### 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
ロスモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

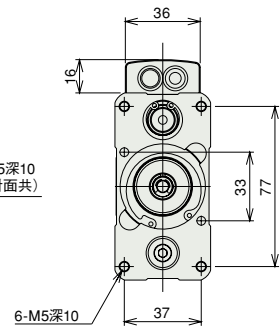
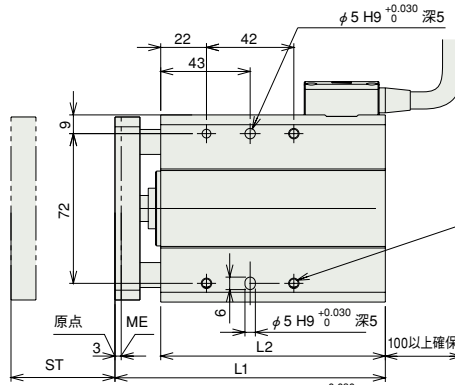
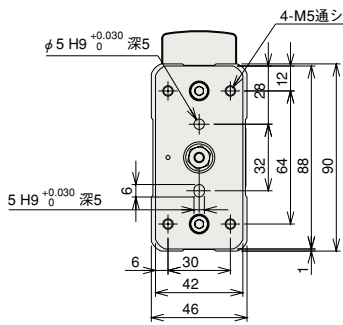
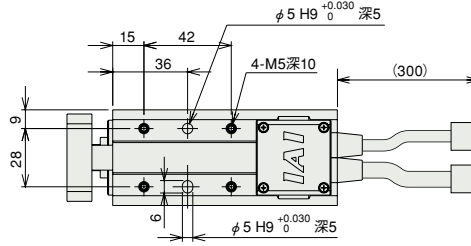
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

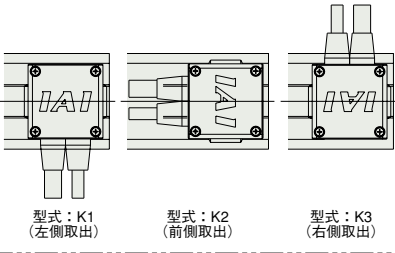
www.iai-robot.co.jp



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



【コネクタケーブル取出方向変更】 (オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	130	155
L2	108	133
質量 (kg)	1.6	1.9

適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-CA-601-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(-)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				

※SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。  
 ※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。  
 ※①はXSELのタイプ名 (P/Q) が入ります。

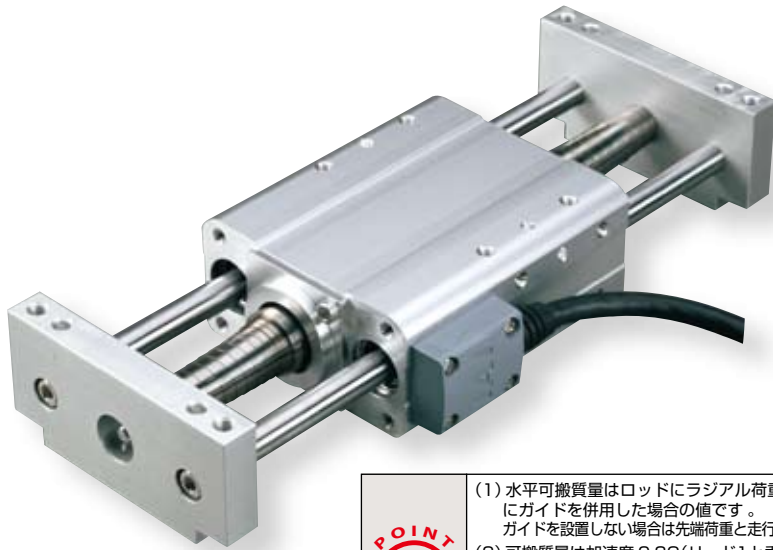
# RCA2-SD3NA

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

■型式項目	RCA2 - SD3NA - 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	25:25mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

**省電力対応**



**POINT**  
選定上の注意

- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→P129)をご参照下さい。
- (2) 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。
- (3) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
- (4) 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。

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-SD3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25 (※)	42.7	±0.02	25 50
RCA2-SD3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5 (※)	85.5		
RCA2-SD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1 (※)	170.9		
RCA2-SD3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125 (※)	25.1	±0.05	25 50
RCA2-SD3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25 (※)	50.3		
RCA2-SD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5 (※)	100.5		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (※) 本体側固定の場合

■ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		25 (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	

(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	
	ボールネジ	すべりネジ
25	-	-
50	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
省電力対応	LA	-	-

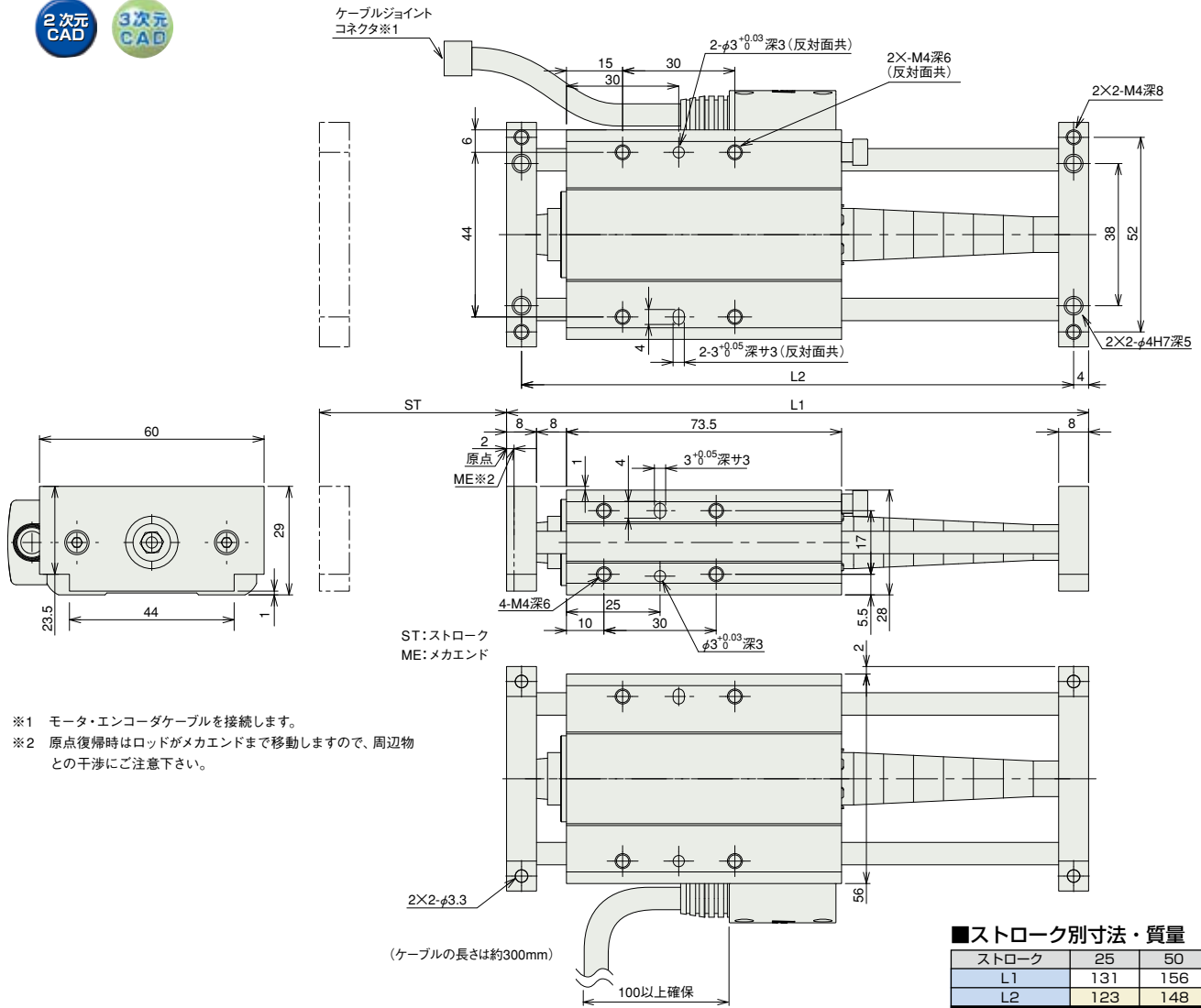
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造C10
ロスモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復



寸法図

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



②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
フィールド ネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点				

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

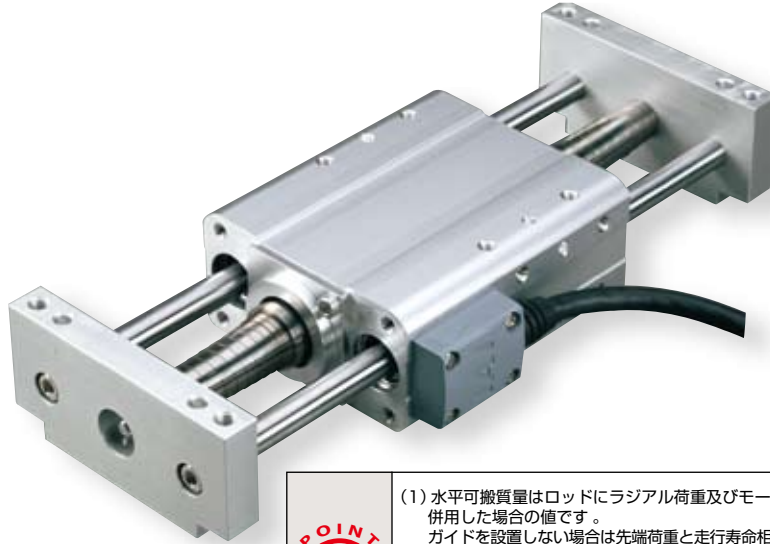
# RCA2-SD4NA

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

■型式項目	RCA2	SD4NA	-	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 ※簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6ボールネジ 6mm 4ボールネジ 4mm 2ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	25:25mm 50:50mm 75:75mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	LA:省電力対応								

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



**POINT**  
選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→P129)をご参照下さい。
- 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。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意下さい。
- 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。

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-SD4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5 (※1)	33.8	±0.02	25
RCA2-SD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75 (※1)	50.7		50
RCA2-SD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5 (※1)	101.5		75
RCA2-SD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125 (※1)	19.9	±0.05	25
RCA2-SD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25 (※1)	29.8		50
RCA2-SD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5 (※1)	59.7		75

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50~75 (mm)
ボールネジ	6	240<200>
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	200
	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 (※1) 本体側固定の場合 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

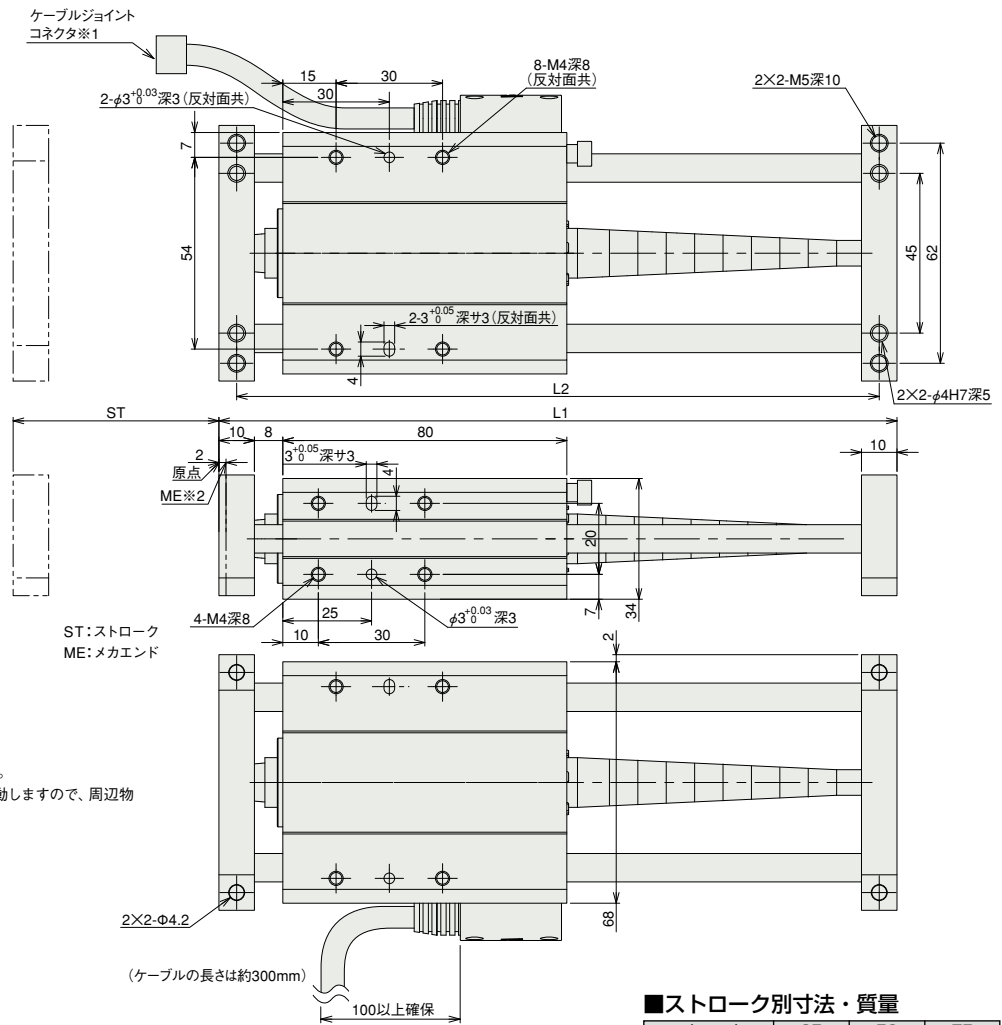
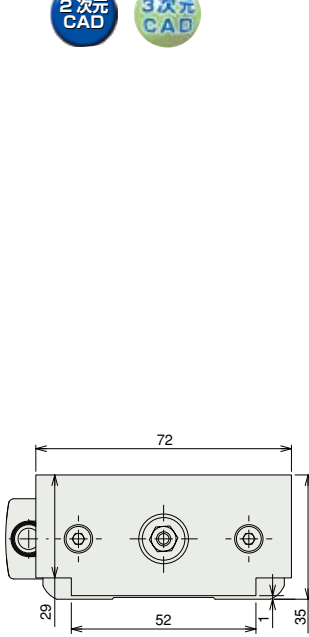
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
省電力対応	LA	-	-

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

寸法図

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



- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
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				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能。最大 2 軸の動作が可能。	1500点				

※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。

細小型メータ  
タイプ  
細小型ロッド  
タイプ  
細小型テール  
タイプ  
細小型テーパー  
タイプ  
コントローラ

固定 ナット  
固定 タップ穴  
ガイド付 シングル  
ガイド付 ダブル  
ユニット スライド

# RCS2-SD5N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅94mm 200Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 **RCS2 - SD5N - I - 60 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル仕様 60:サーボモータ 60W 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm 50:50mm 75:75mm T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル K1:コネクタケーブル 左側取出 K3:コネクタケーブル 右側取出

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→P129)をご参照下さい。
- 可搬質量は加速度が水平0.3G(リード2.5は0.2G)、垂直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。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることはできませんのでご注意下さい。
- 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。

## 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)			
RCS2-SD5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-SD5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-SD5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明 ①ストローク 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	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
75	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	—
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	—

### 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
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

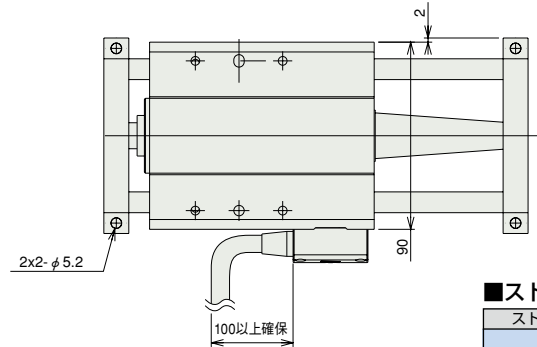
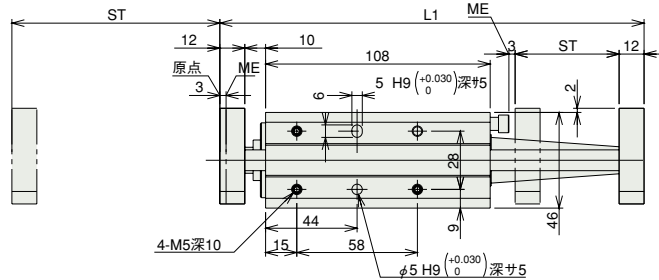
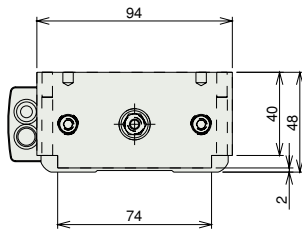
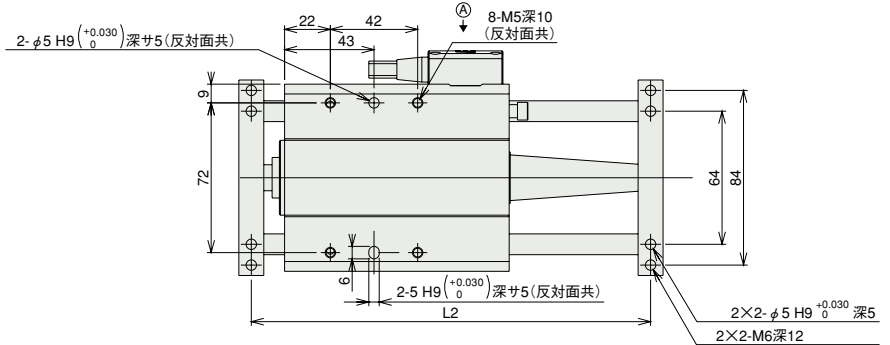
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



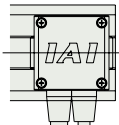
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細はP166をご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。

ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド



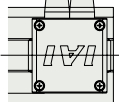
【コネクタケーブル取出方向変更】 (オプション)

型式: K1  
(左側取出)



※上図矢視(A)から見た場合です。

型式: K3  
(右側取出)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	204	229
L2	192	217
質量 (kg)	1.9	1.94

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-601-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-601-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-601-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				

※SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。  
 ※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。  
 ※①はXSELのタイプ名 (P/Q) が入ります。



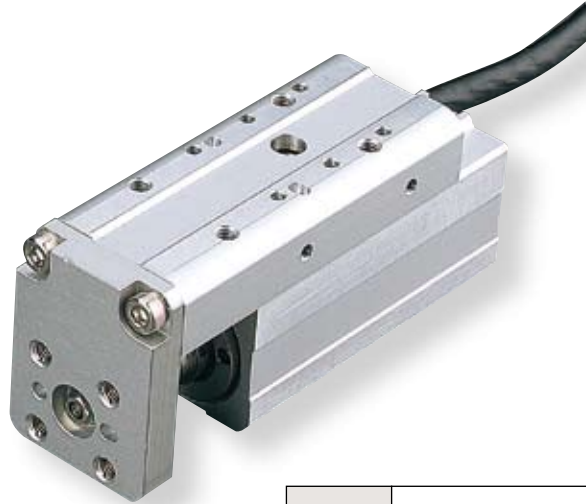
# RCA2-TCA3NA

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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 前側取出 LA:省電力対応							

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



**POINT**  
選定上の注意

(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。

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 (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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	-	-
省電力対応	LA	-	-

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	
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 (※)

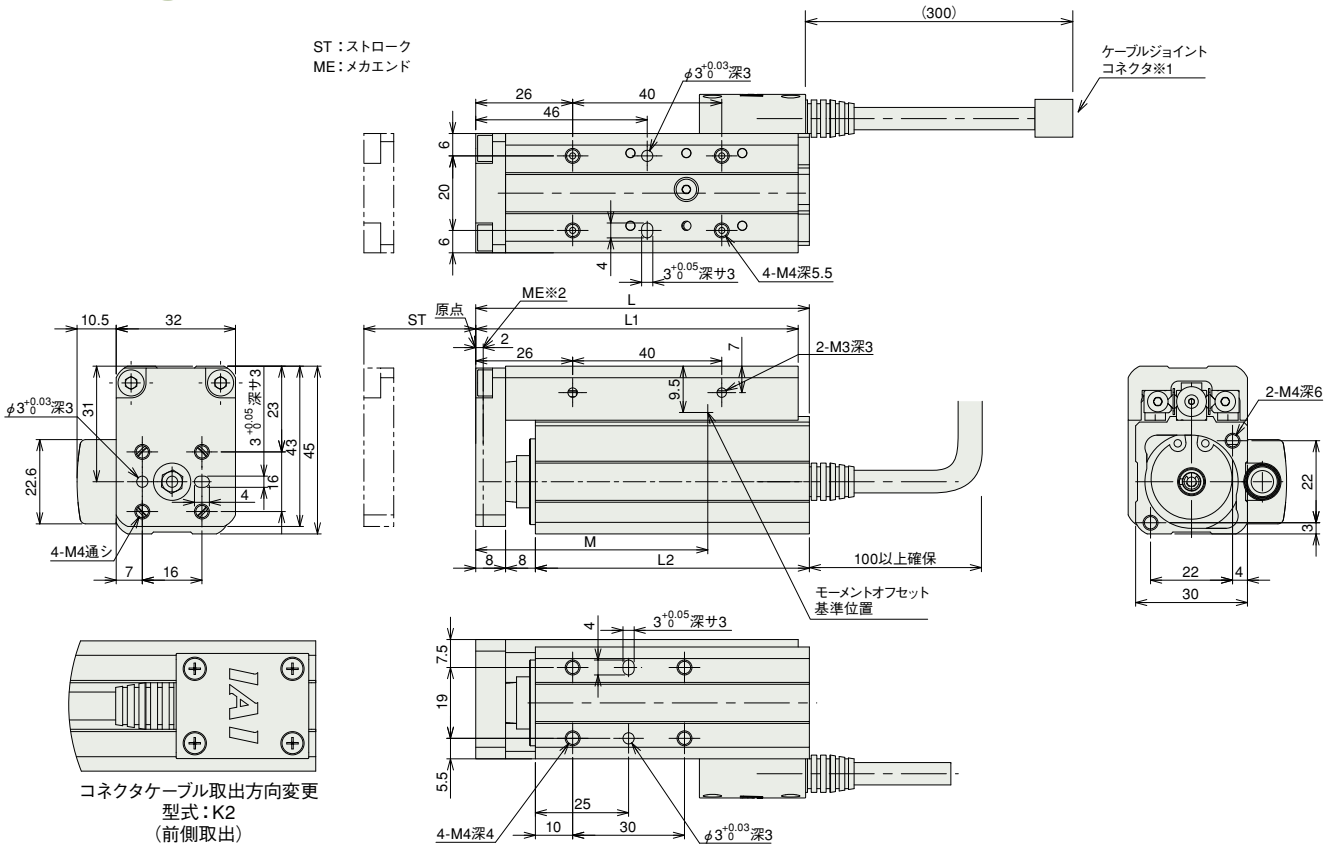
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。  
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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。



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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	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対応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能。最大 2 軸の動作が可能。	1500点				

※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。

細小型タイプ  
細小型ロッドタイプ  
細小型ケーブルタイプ  
細小型ケーブルタイプ  
コンパクト  
ワイヤ  
扁平  
ケーブル  
折り返し

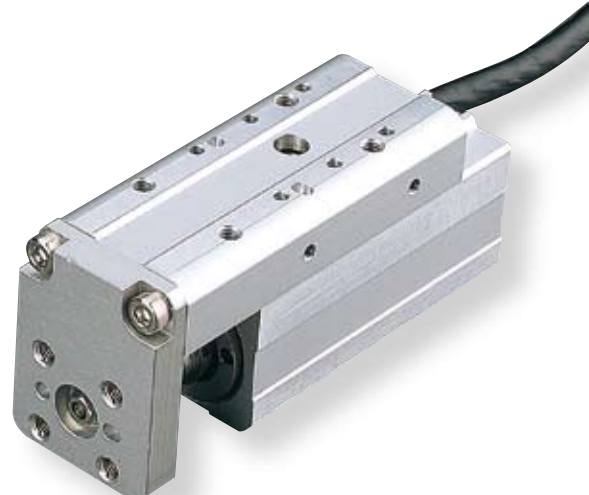
# RCA2-TCA4NA

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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 前側取出 LA:省電力対応							

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



**POINT**  
選定上の注意

(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。

## 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

### 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。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考買	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	-	-
省電力対応	LA	-	-

### 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	
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

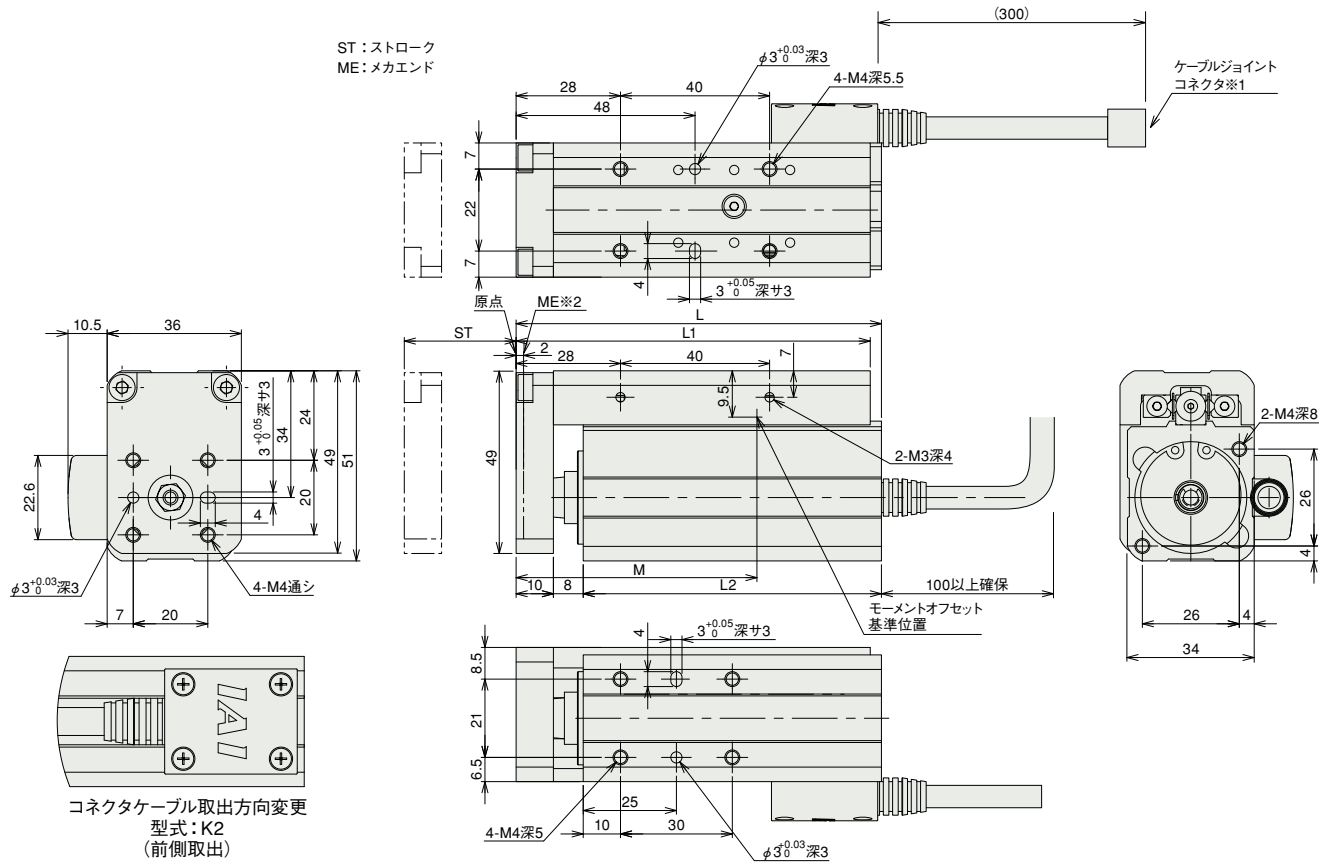
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

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。
- ※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。



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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	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。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
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				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能。最大 2 軸の動作が可能。	1500点				

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

# RCS2-TCA5N

ロボシリンダ 細小型テーパータイプ 全長ショート型コンパクトタイプ 本体幅 48mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCS2 - TCA5N - I - 60 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I: インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm	50: 50mm 75: 75mm	T2: SCON-CA SSEL XSEL-P/Q	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	K1: コネクタケーブル 左側取出 K2: コネクタケーブル 前側取出 K3: コネクタケーブル 右側取出	

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



**POINT**  
選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 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。

## 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)			
RCS2-TCA5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-TCA5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-TCA5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明 ①ストローク 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	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
75	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	—
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	—
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	—

### 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
ロストモーション	0.1mm 以下
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: 15N·m Mb: 15N·m Mc: 7.1N·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	5000km もしくは 5000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

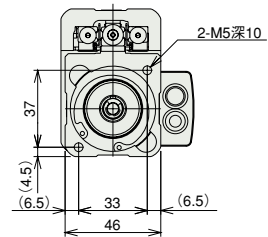
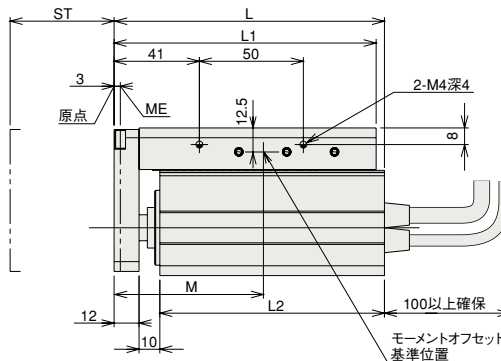
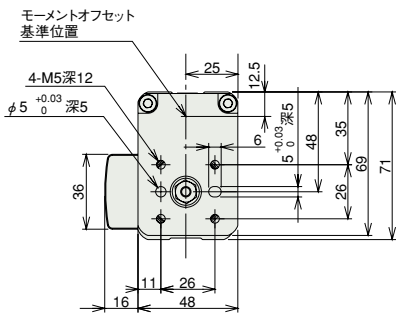
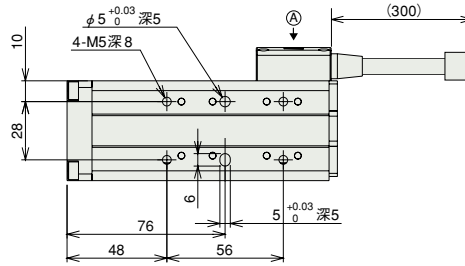


寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

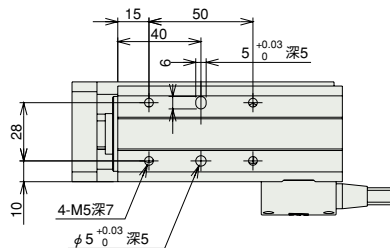
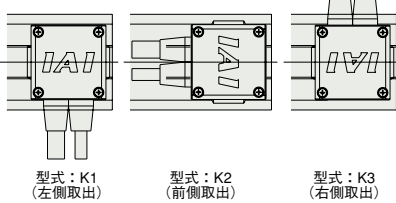


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
  - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
- ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド



【コネクタケーブル取出方向変更】(オプション)

※上図矢視(A)から見た場合です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
質量 (kg)	1.3	1.5

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-CA-601-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	—	→ P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(—)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			—	

※SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。  
 ※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。  
 ※①はXSELのタイプ名 (P/Q) が入ります。

細小型メータタイプ

細小型ロッドタイプ

細小型ケーブルタイプ

細小型ケーブルタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

コンパクトタイプ

# RCA2-TWA3NA

ロボシリンダ 細小型テールタイプ 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 — 対応コントローラ — ケーブル長 — オプション

トインクリメンタル仕様 ※簡易アプリ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

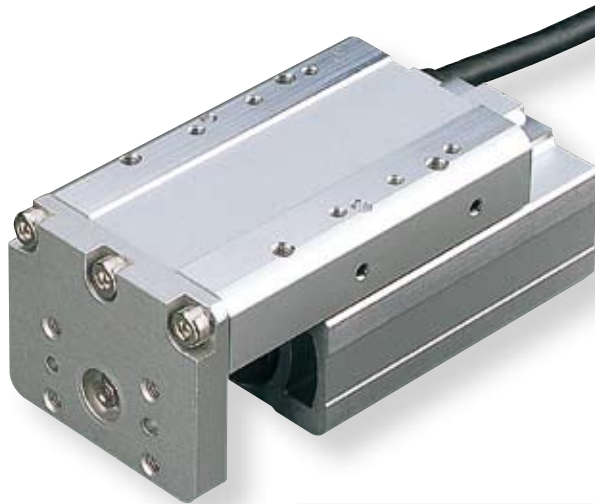
A1:ACON  
RACON  
ASEL  
A3:AMEC  
ASEP

N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

K2:コネクタケーブル前側取出  
LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



**POINT** 選定上の注意

(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。

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		

記号説明 ① ストローク ② 対応コントローラ 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		30 (mm)	50 (mm)
		最高速度 (mm/s)	
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

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	
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(※)

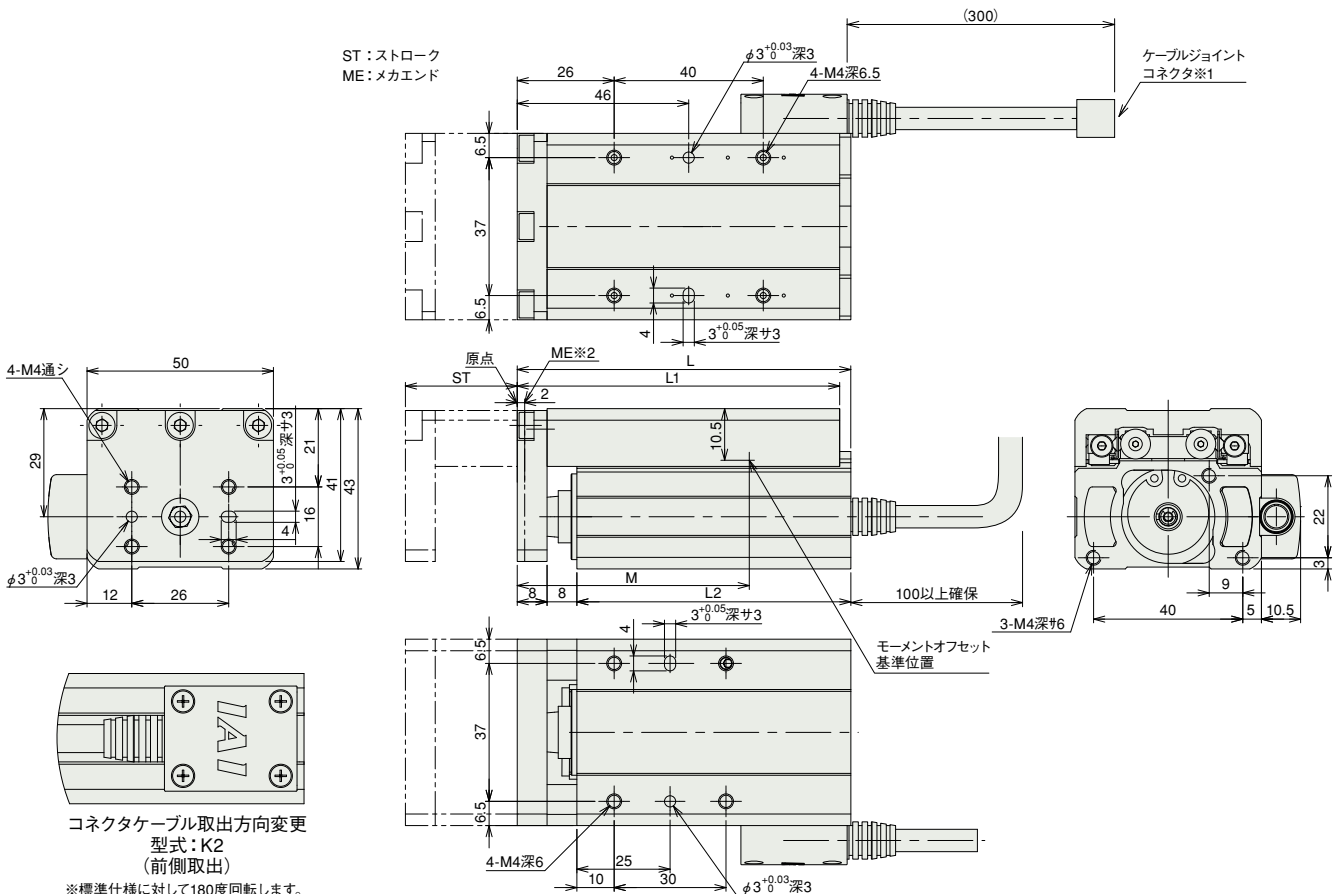
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。  
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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。



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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量 (kg)	0.52	0.58

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アップソリユートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点			—	

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

# RCA2-TWA4NA

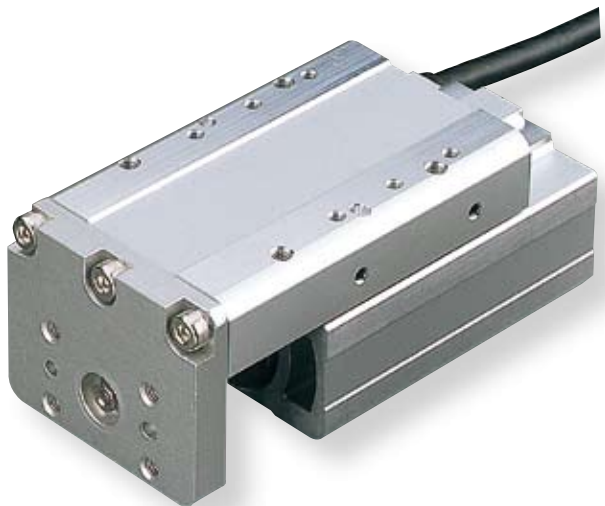
ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 58mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



**POINT**  
選定上の注意

(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。

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

※ < > 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

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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考買	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

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	
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

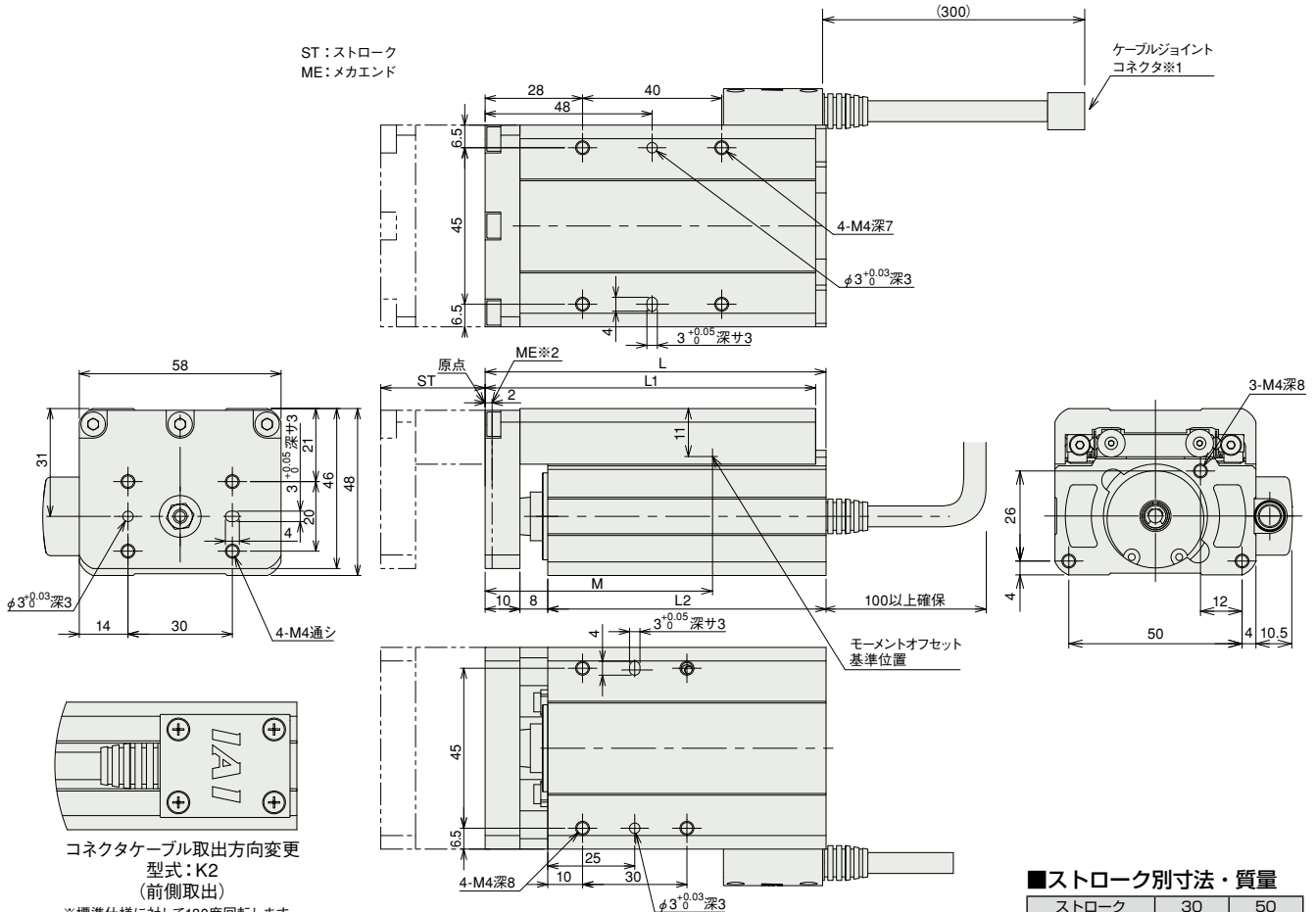
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

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 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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。



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

■ストローク別寸法・質量

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

②対応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ライ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	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

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



# RCS2-TWA5N

ロボシリンダ 細小型ケーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	<b>RCS2 - TWA5N - I - 60 -</b>	<b>T2</b>						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	K1:コネクタケーブル 左側取出 K2:コネクタケーブル 前側取出 K3:コネクタケーブル 右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



**POINT**  
選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 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。

## 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)			
RCS2-TWA5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TWA5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-TWA5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明 ①ストローク 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	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	-
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	-
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	-

### 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
ロストモーション	0.1mm 以下
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:15N·m Mb:15N·m Mc:25.5N·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	5000km もしくは 5000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

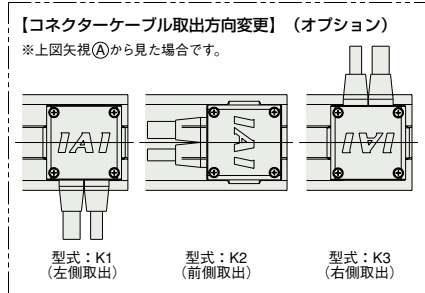
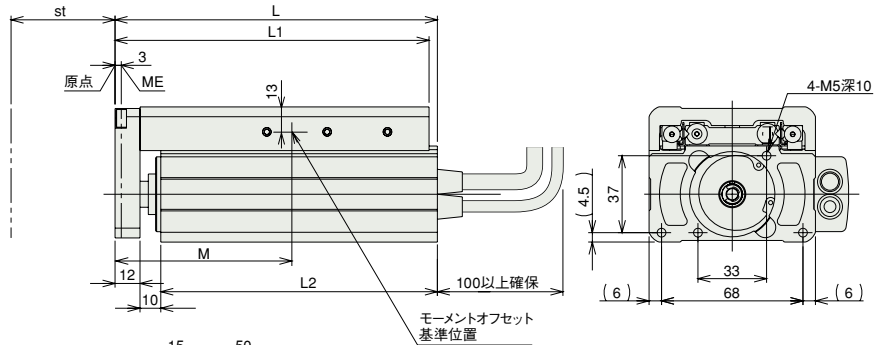
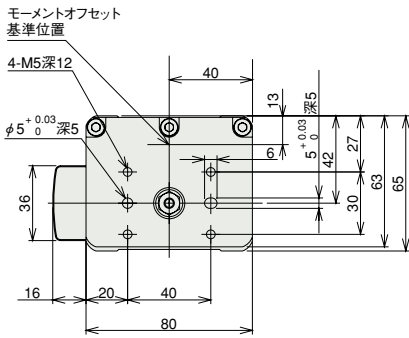
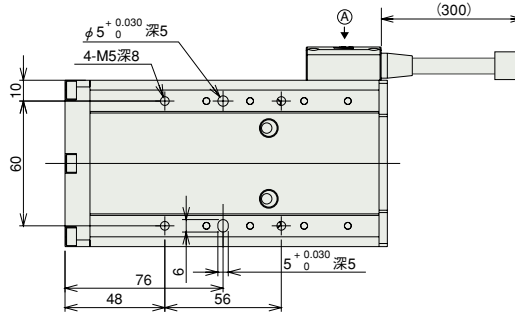
寸法図

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

2次元CAD

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
質量 (kg)	1.7	2.0

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-601-NP-2-1	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(-)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-1	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				

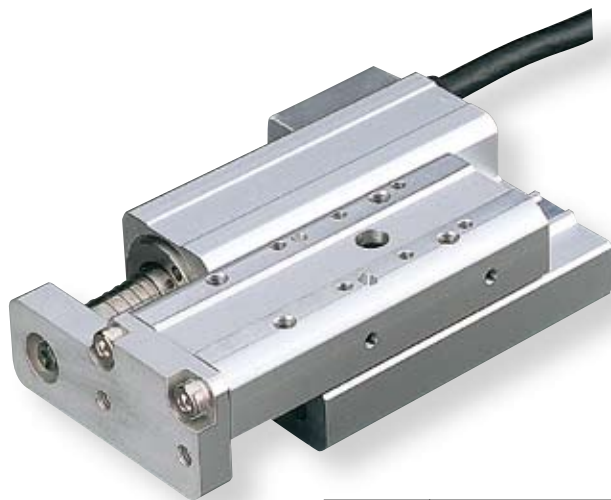
※SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。  
 ※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。  
 ※㊦はXSELのタイプ名 (P/Q) が入ります。

# RCA2-TFA3NA

ロボシリンダ 細小型ケーブルタイプ 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							
		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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 前側取出 LA:省電力対応							

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



省電力対応

**POINT**  
選定上の注意

(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。

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

(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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	-	-
省電力対応	LA	-	-

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	
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 (※)

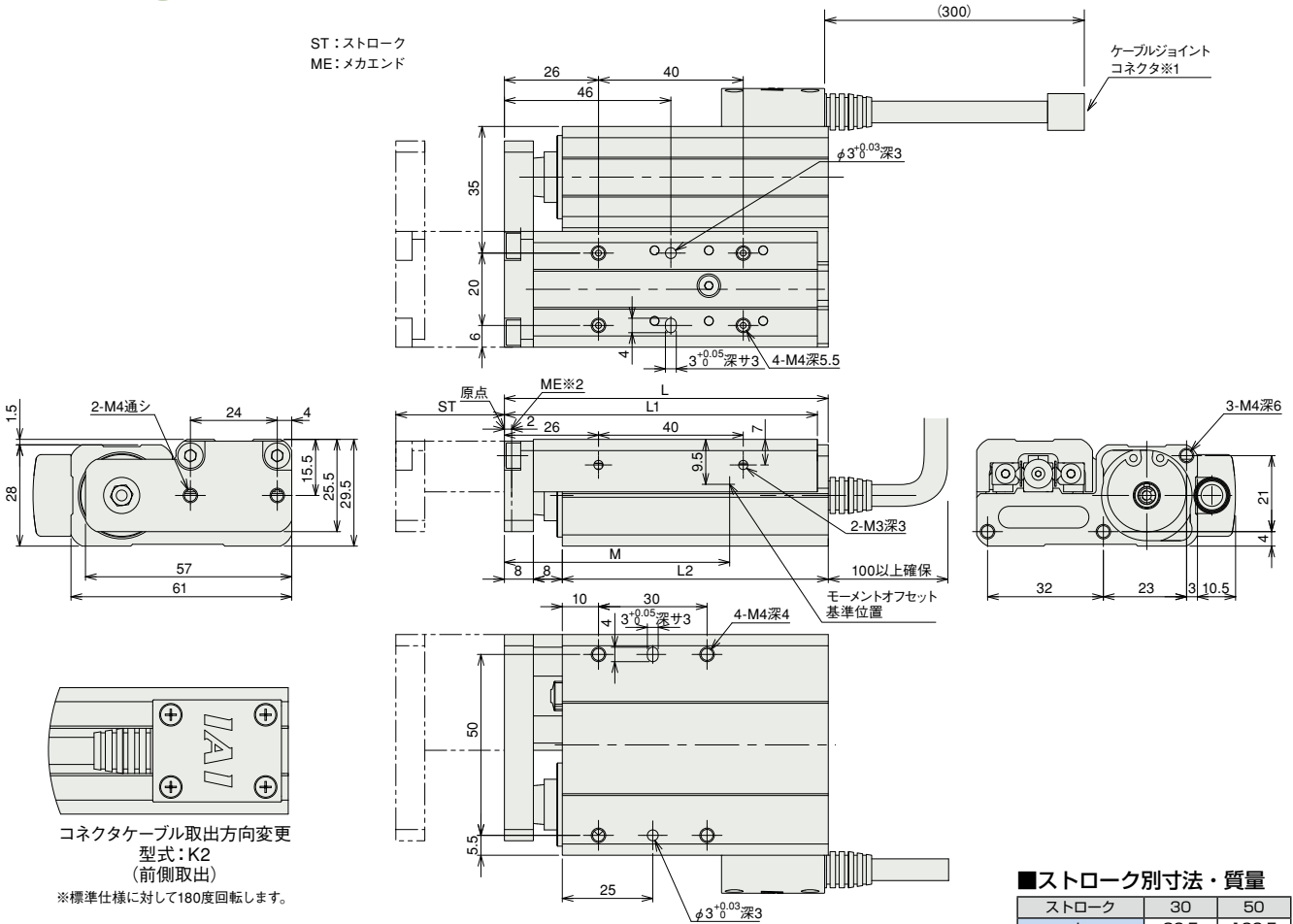
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。  
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

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。
- ※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。



■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。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	—	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点			—	

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

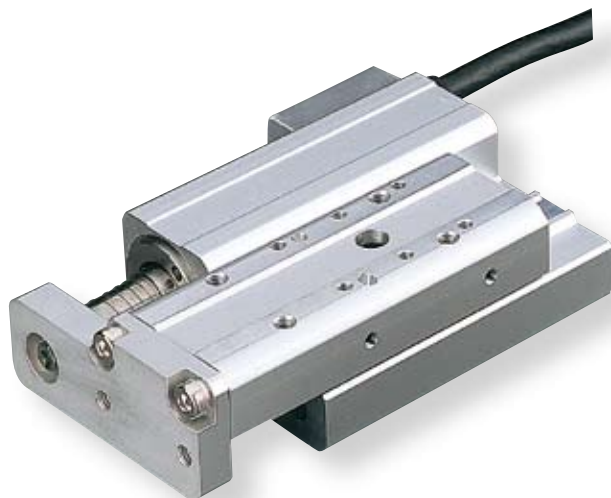
# RCA2-TFA4NA

ロボシリンダ 細小型テーパータイプ 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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 前側取出 LA:省電力対応									

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。

省電力対応



**POINT**  
選定上の注意

(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。

## 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		

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

### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク (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	

※ < > 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 (円)	
	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 (円)
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。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考買	標準価格 (円)
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

### 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	
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。



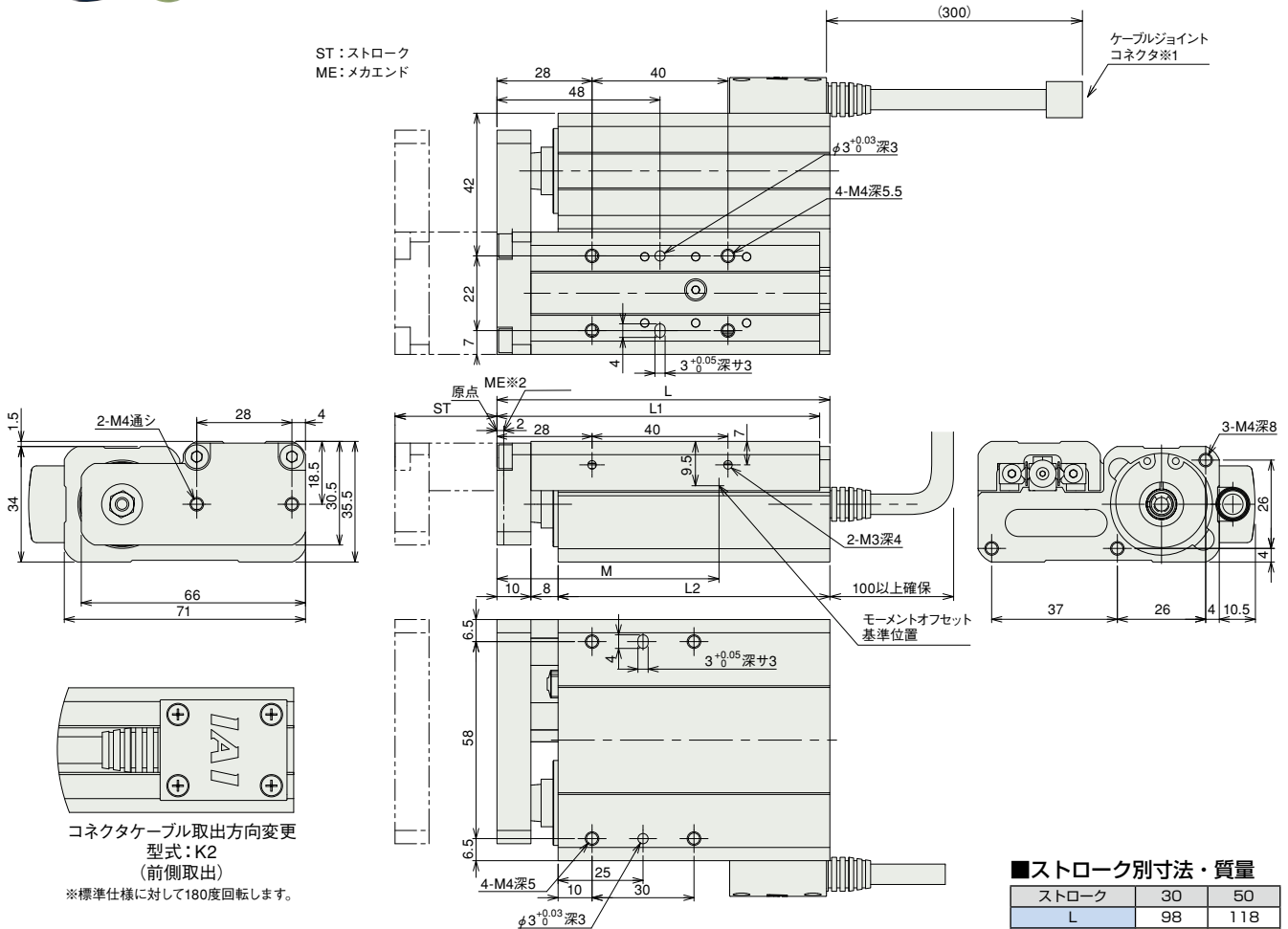
寸法図

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。
- ※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。



②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	—	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
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			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点			—	

※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。

細小型メータ  
タイプ  
細小型ロード  
タイプ  
細小型ケーブル  
タイプ  
細小型センサー  
タイプ  
コントローラ  
コンパクト  
ワイド  
扁平  
ケーブル  
折り返し

# RCS2-TFA5N

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 95mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 **RCS2 - TFA5N - I - 60 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]**

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 対応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I: インクリメンタル仕様  
 60: サーボモータ 60W  
 10: 10mm  
 5: 5mm  
 2.5: 2.5mm  
 50: 50mm  
 75: 75mm  
 T2: SCON-CA  
 SSEL  
 XSEL-P/Q  
 N: 無し  
 P: 1m  
 S: 3m  
 M: 5m  
 X□□: 長さ指定  
 R□□: ロボットケーブル  
 K1: コネクタケーブル 左側取出  
 K2: コネクタケーブル 前側取出  
 K3: コネクタケーブル 右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



- (1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 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。

## 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)			
RCS2-TFA5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-TFA5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-TFA5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明 ① ストローク 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	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ① ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

### ② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

### ③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	-
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	-
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	-

### 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
ロストモーション	0.1mm 以下
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: 15N·m Mb: 15N·m Mc: 7.1N·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	5000km もしくは 5000 万往復

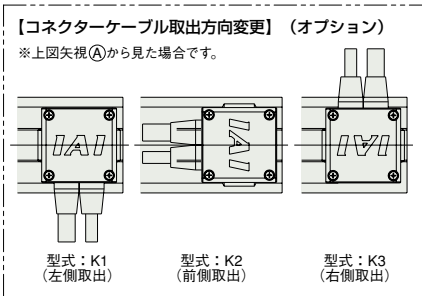
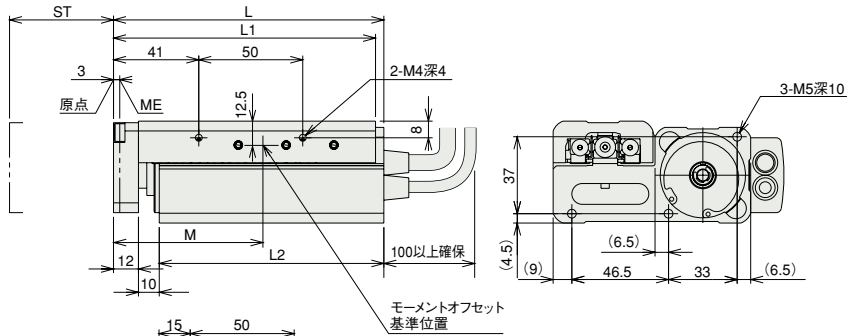
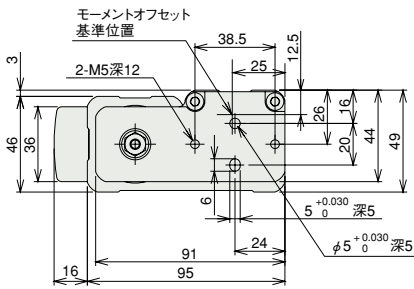
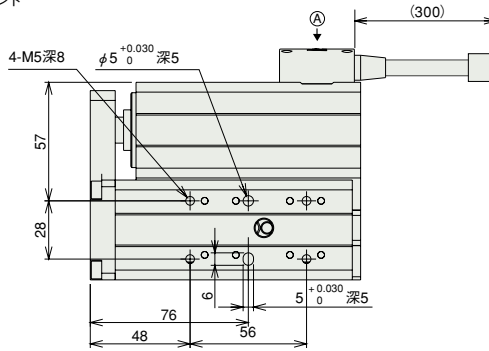
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
質量 (kg)	1.4	1.6

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-601-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(-)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				

※SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。  
 ※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。  
 ※①はXSELのタイプ名 (P/Q) が入ります。

# RCP3-TA3C

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 36mm パルスモータ ボールネジ仕様

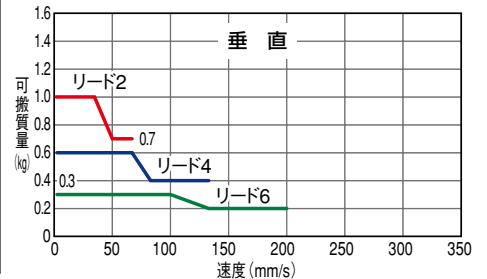
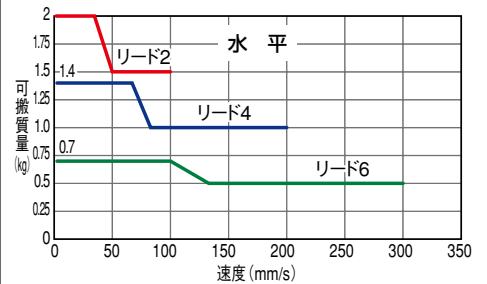
■型式項目	RCP3	—	TA3C	—	I	—	20P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
					トインクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20□サイズ		6:6mm 4:4mm 2:2mm		20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎認定)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。



### ■速度と可搬質量の相関図

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



(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

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)(注2)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-TA3C-I-20P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	~0.7	~0.3	9	±0.02 (10mm毎)	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA3C-I-20P-4-①-②-③-④		4	~1.4	~0.6	14		
RCP3-TA3C-I-20P-2-①-②-③-④		2	~2	~1	28		

#### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	20~100 (mm)	200 (mm)
ボールネジ	6	300 <200>
	4	200 <133>
	2	100 <67>

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (注2) 押付力のグラフは127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
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)	—
		—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

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

#### 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3)	Ma:3.2N・m Mb:4.6N・m Mc:5.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

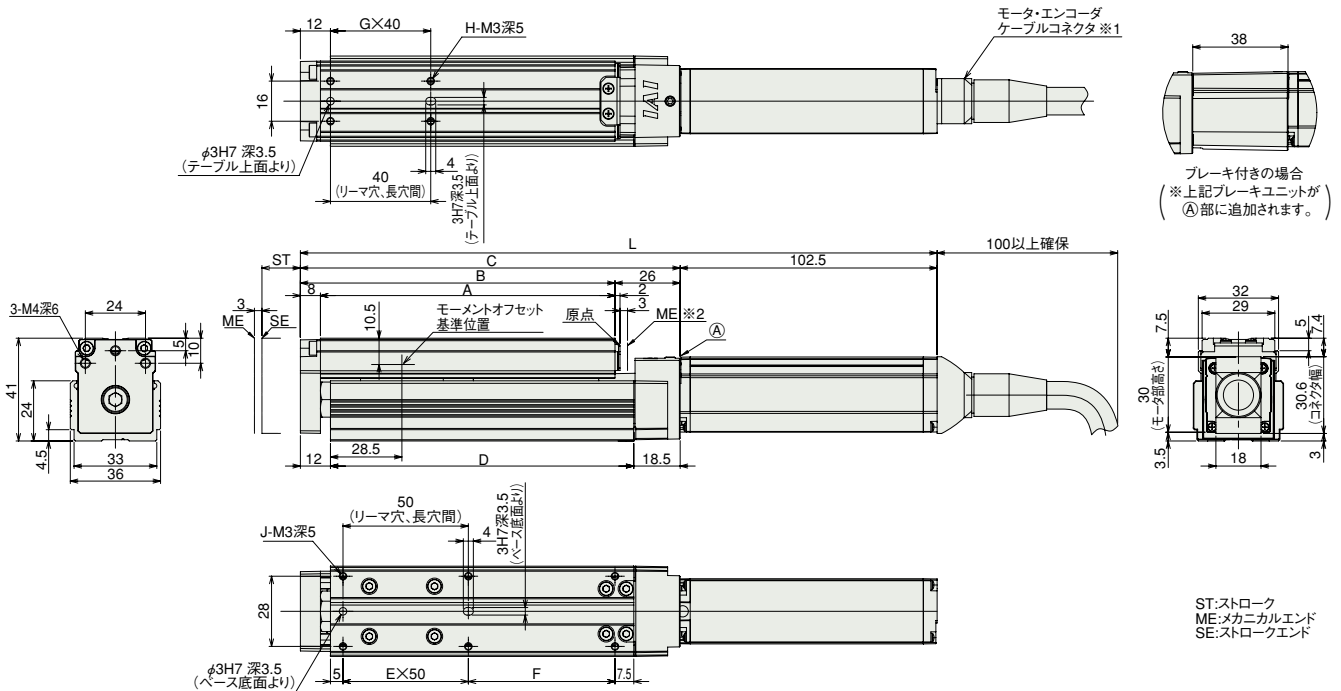
(注3) 5,000km 走行寿命の場合です。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※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。
- ※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0.1kg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	224	234	244	254	264	274	284	294	304
	ブレーキ有り	262	272	282	292	302	312	322	332	342
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5	
B	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5	
C	121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5	
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171	
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
F	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5	
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)	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい	—	→ P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプリケーションタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0						
ポジションナー タイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	—	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大2A	—	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
フィールド ネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				
プログラム 制御タイプ		PSSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

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

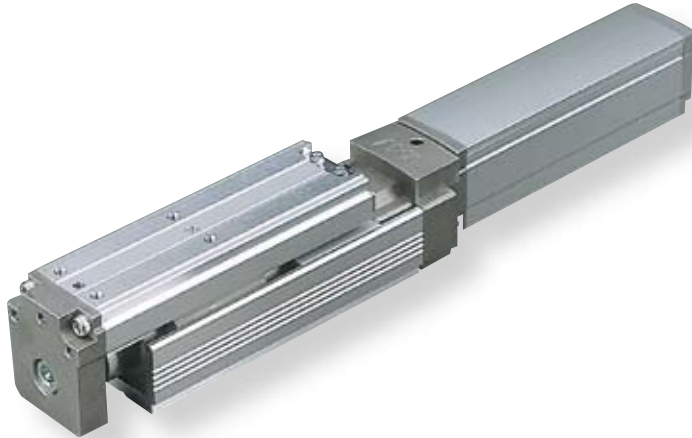


# RCP3-TA4C

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 パルスモータ ボールネジ仕様

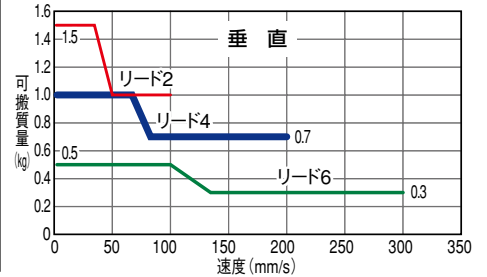
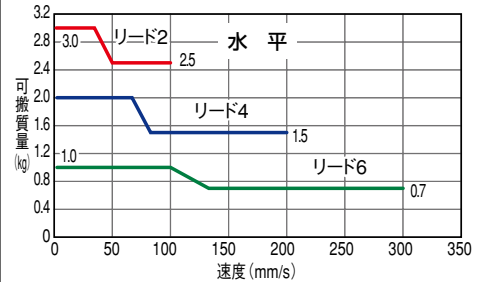
■型式項目	RCP3	—	TA4C	—	I	—	28P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション		
					トインクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		28P:パルスモータ 28□サイズ		6:6mm 4:4mm 2:2mm		20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎設定)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m		下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。



### ■速度と可搬質量の相関図

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



(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

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)(注2)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-TA4C-I-28P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	~1	~0.5	15	±0.02 (10mm毎)	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA4C-I-28P-4-①-②-③-④		4	~2	~1	22		
RCP3-TA4C-I-28P-2-①-②-③-④		2	~3	~1.5	44		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (注2) 押付力のグラフは127ページをご参照下さい。

#### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
		—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

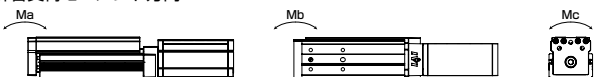
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	—	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR		
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL		
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB		
原点逆仕様	NM	—	—

#### 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3)	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)

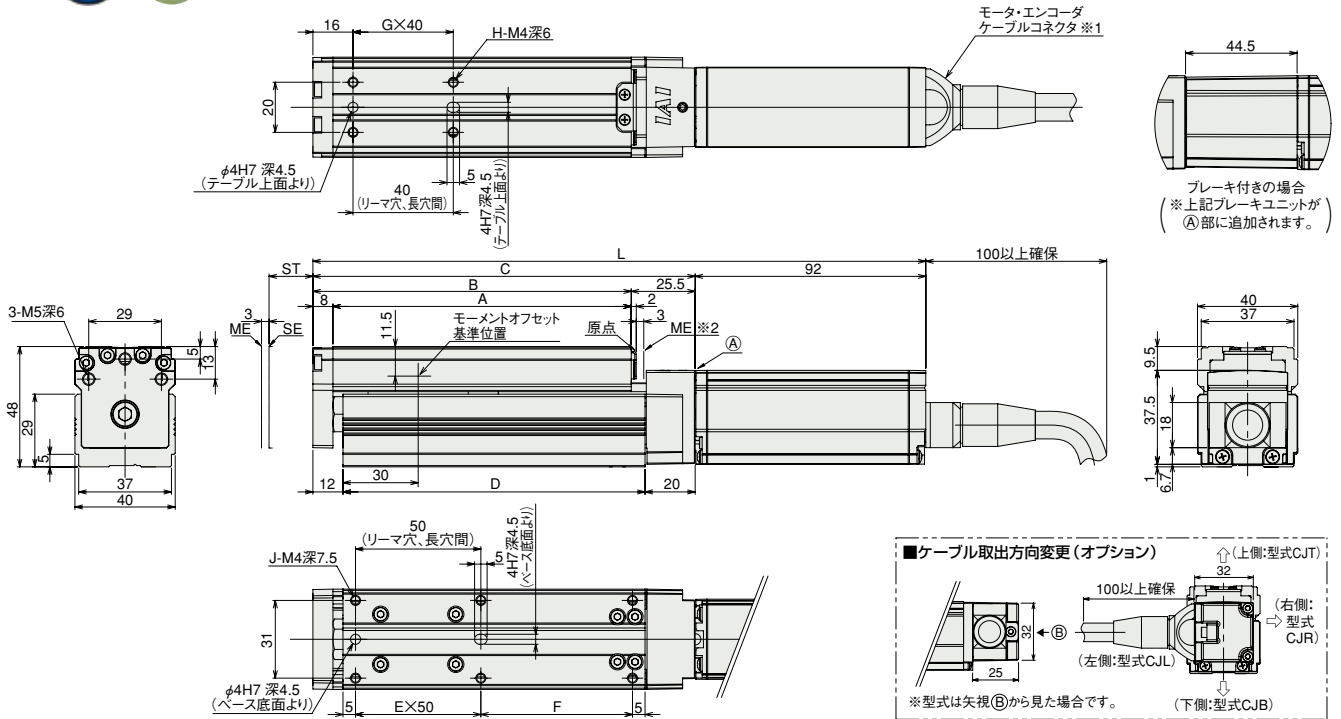
(注3) 5,000km 走行寿命の場合です。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※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。
- ※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	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
ブレーキ無し	259	269	279	289	299	309	319	329	339
ブレーキ有り	89	99	109	119	129	139	149	159	169
A	97	107	117	127	137	147	157	167	177
B	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5
C	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2
E	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
F	1	1	1	1	2	2	2	2	2
G	4	4	4	4	6	6	6	6	6
H	6	6	6	6	8	8	8	8	8
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい	—	→ P131
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アップグレードタイプは 原点復帰が不要になります					→ P141
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0						
ポジションナー タイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	—	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大2A	—	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
フィールド ネットワークタイプ		RPCON-28P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				
プログラム 制御タイプ		PSSEL-C-1-28PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

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

# RCA2-TA4C

ロボシリンダ 細小型ケーブルタイプ 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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		K2:コネクタケーブル 取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は14ページをご参照ください。

省電力対応



上写真は TA3C になります。

**POINT**  
選定上の注意

(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

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-TA4C-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-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

(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。

④オプション価格表 (標準価格)

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

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)

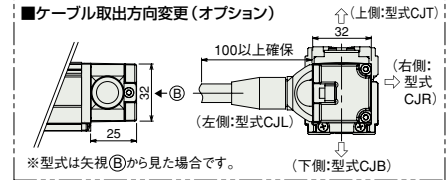
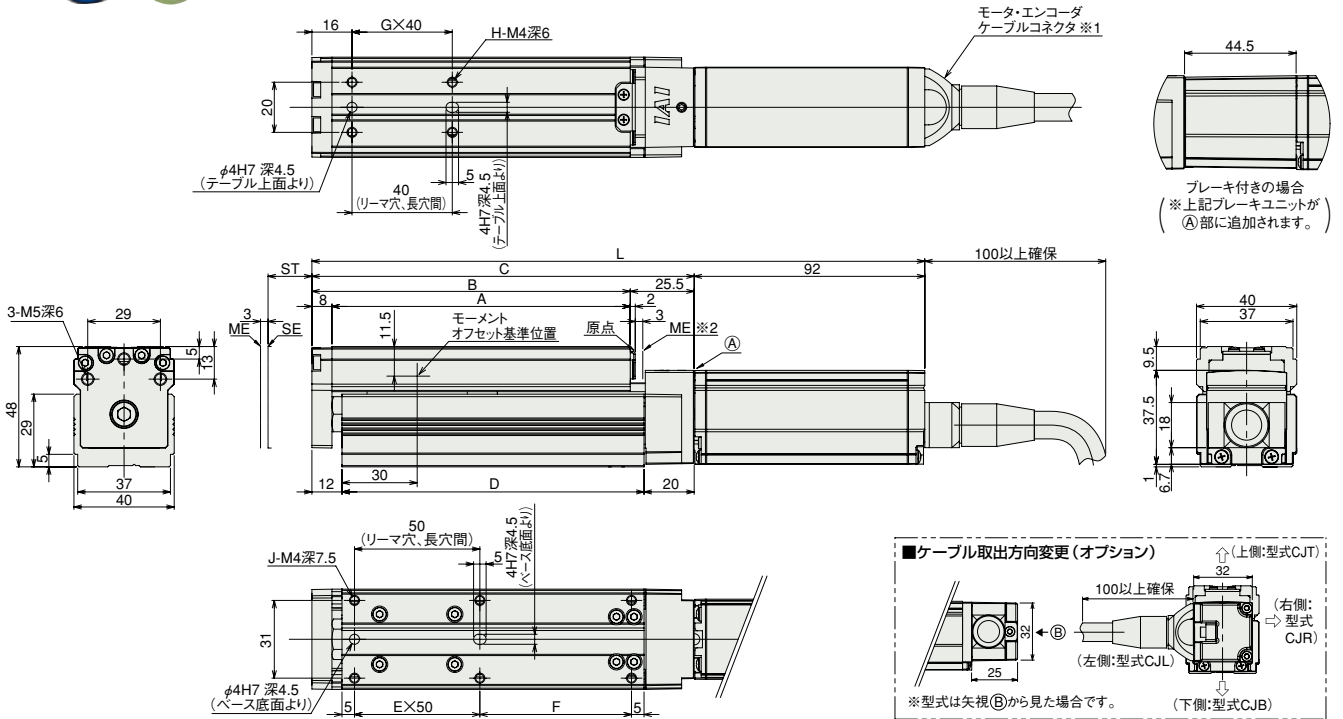
(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※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。
- ※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	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
L	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。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0	シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	—	→ P141
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能					
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0	—	—	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ					
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ	64点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
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					
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください

※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。

# RCP3-TA3R

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72mm パルスモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCP3	TA3R	I	20P					
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
			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。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎認定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※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。

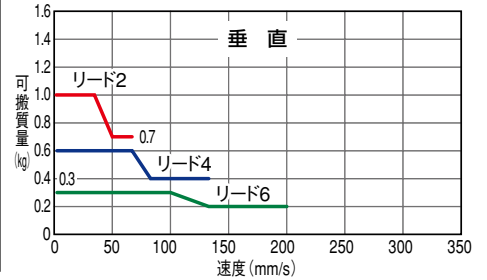
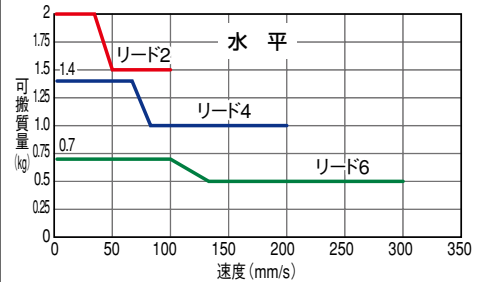
※型式項目の内容は14ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



(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。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)(注2)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-TA3R-I-20P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	~0.7	~0.3	9	±0.02 (10mm毎)	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA3R-I-20P-4-①-②-③-④		4	~1.4	~0.6	14		
RCP3-TA3R-I-20P-2-①-②-③-④		2	~2	~1	28		

#### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	20 ~ 100 (mm)	200 ~ 300 (mm)
ボールネジ	6	300 < 200
	4	200 < 133
	2	100 < 67

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (注2) 押付力のグラフは127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
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)	—
	—	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

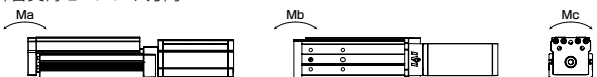
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	—	—
モータ右折返し仕様	MR	—	—
原点逆仕様	NM	—	—

#### 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3)	Ma:3.2N・m Mb:4.6N・m Mc:5.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注3) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



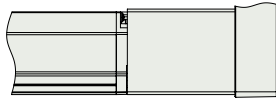


寸法図

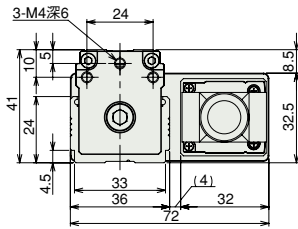
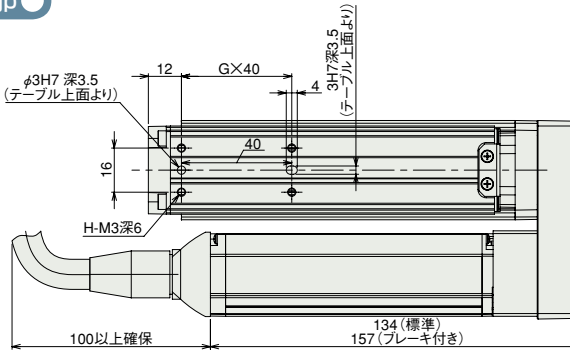
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



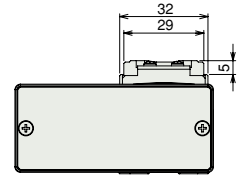
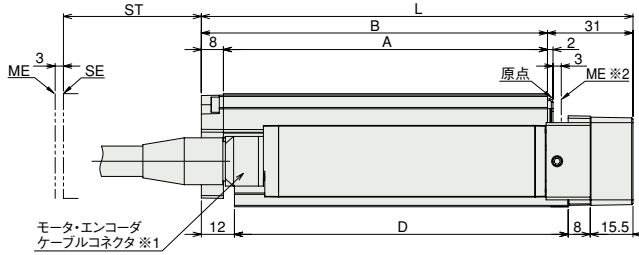
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



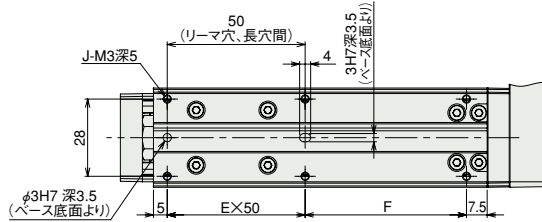
ブレーキ付きの場合  
(寸法は右図参照)



モーメントのオフセット基準位置はTA3C (P90) 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



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
B	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5
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)	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7

- ※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。
- ※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。

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい	-	→ P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アップソリュートタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0						
ポジションナー タイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
フィールド ネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

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

# RCP3-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81mm パルスモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCP3	-	TA4R	-	I	-	28P	-		-		-		-		-	
	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。		28P:パルスモータ 28□サイズ		6:6mm 4:4mm 2:2mm		20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎認定)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定		下記オプション 価格表参照 ※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。

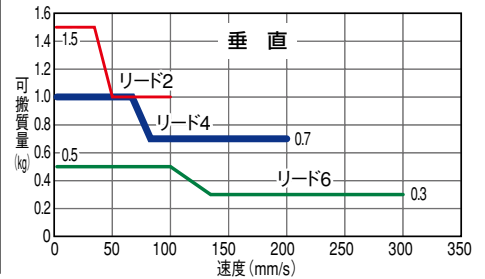
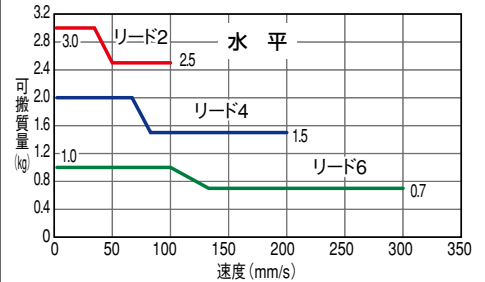
※型式項目の内容は14ページをご参照ください。



上写真は TA3R モータ左折返し仕様 (ML) になります。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



(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。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)(注2)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-TA4R-I-28P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	~1	~0.5	15	±0.02 (10mm毎)	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA4R-I-28P-4-①-②-③-④		4	~2	~1	22		
RCP3-TA4R-I-28P-2-①-②-③-④		2	~3	~1.5	44		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (注2) 押付力のグラフは127ページをご参照下さい。

#### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	20 ~ 100 (mm)	最高速度 (mm/s)
ボールネジ	6	300
	4	200
	2	100

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

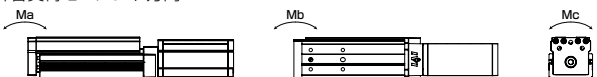
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	—	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO		
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	—	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	—	—
モータ右折返し仕様	MR	—	—
原点逆仕様	NM	—	—

#### 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3)	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3) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

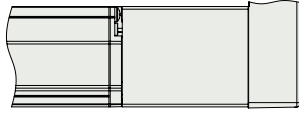


寸法図

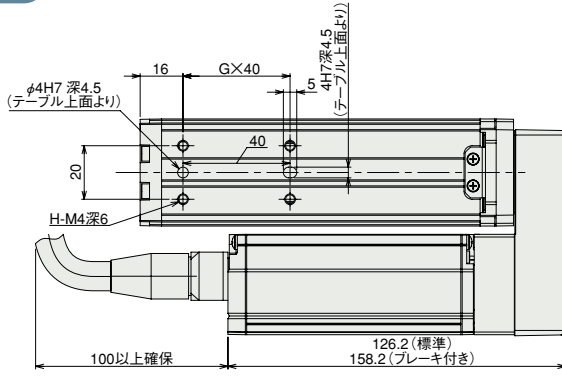
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



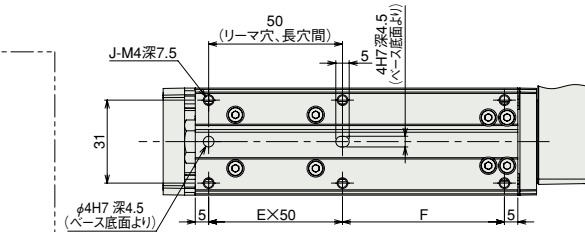
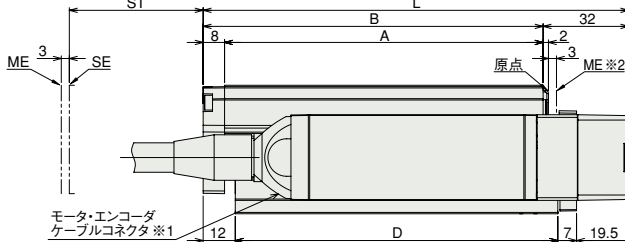
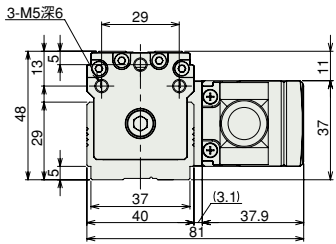
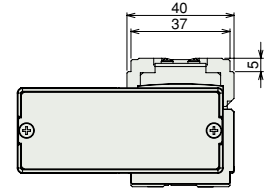
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



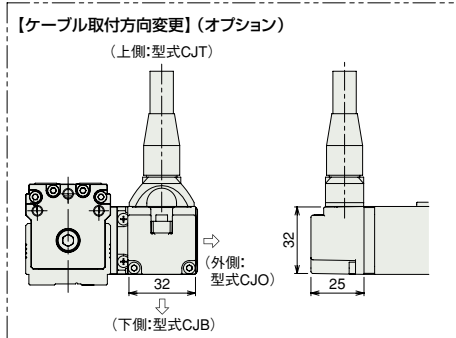
ブレーキ付きの場合  
(寸法は右図参照)



モーメントのオフセット基準位置は  
TA4C (P92) 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。  
※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	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
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)	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい	-	→ P131
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0						
ポジションナー タイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	ロボシリンダ 総合カタログを ご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (送動ライドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
フィールド ネットワークタイプ		RPCON-28P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				
プログラム 制御タイプ		PSSEL-C-1-28PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

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

# 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81mm 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ピッチ毎認定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※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14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。



(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。

### 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		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

#### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

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

#### 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)

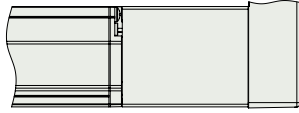
(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

寸法図

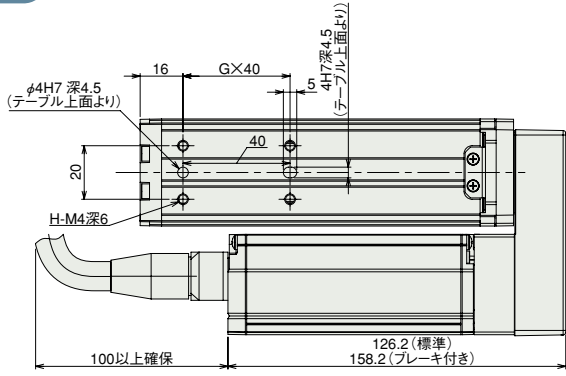
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



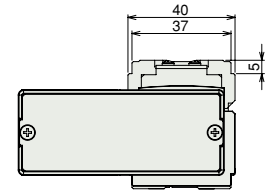
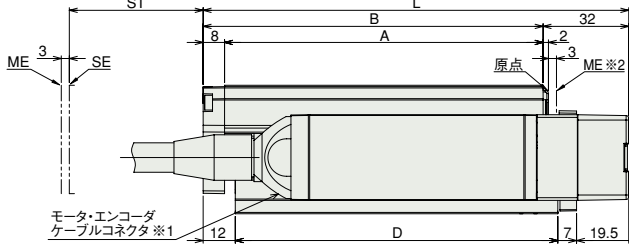
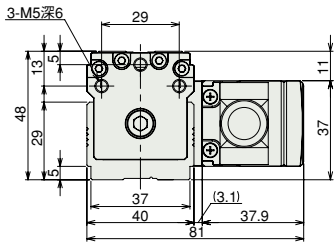
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



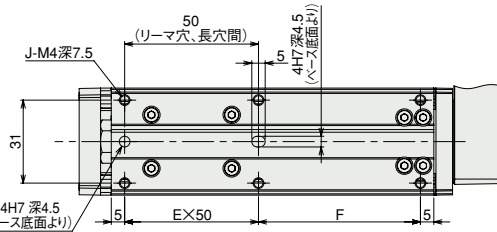
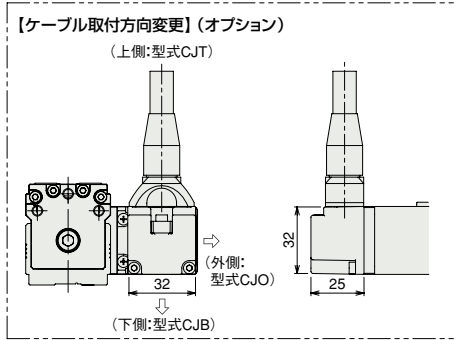
ブレーキ付きの場合  
(寸法は右図参照)



モーメントのオフセット基準位置は  
TA4C (P94) 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



■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	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
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

※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。  
※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。

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アップソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※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。



# RCL-SA1L

ロボシリンダ 細小型リニアサーボタイプ マイクロスライダスリムタイプ 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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



### ■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



- 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-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。

#### 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)

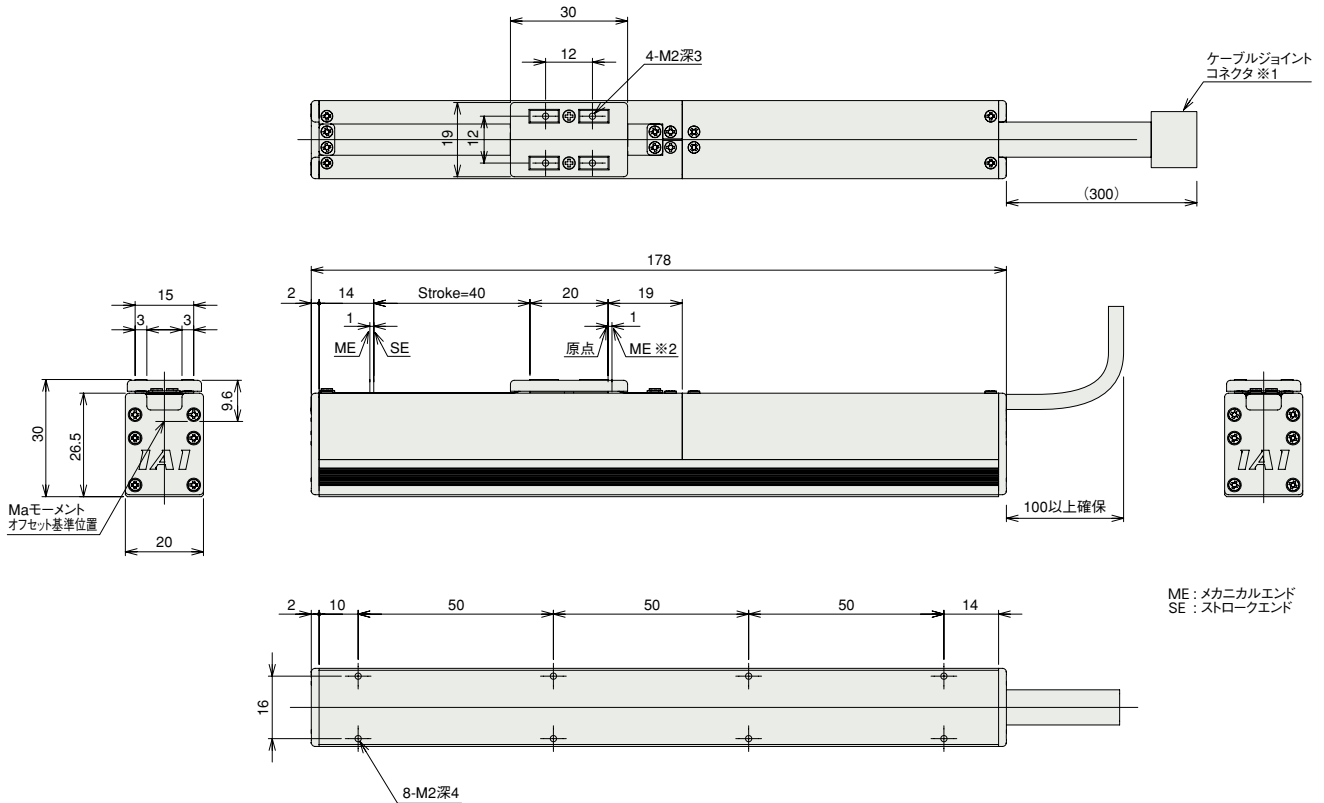
(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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。



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
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-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V DC24V	定格 2.4A 最大 4.6A	—	→ P131
防滴電磁弁タイプ		ASEP-C-2I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応				—	→ P141
ポジションナータイプ		ACON-C-2I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-2I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-2I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)			—	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-2I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-2I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-2	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-2I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点	—			

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

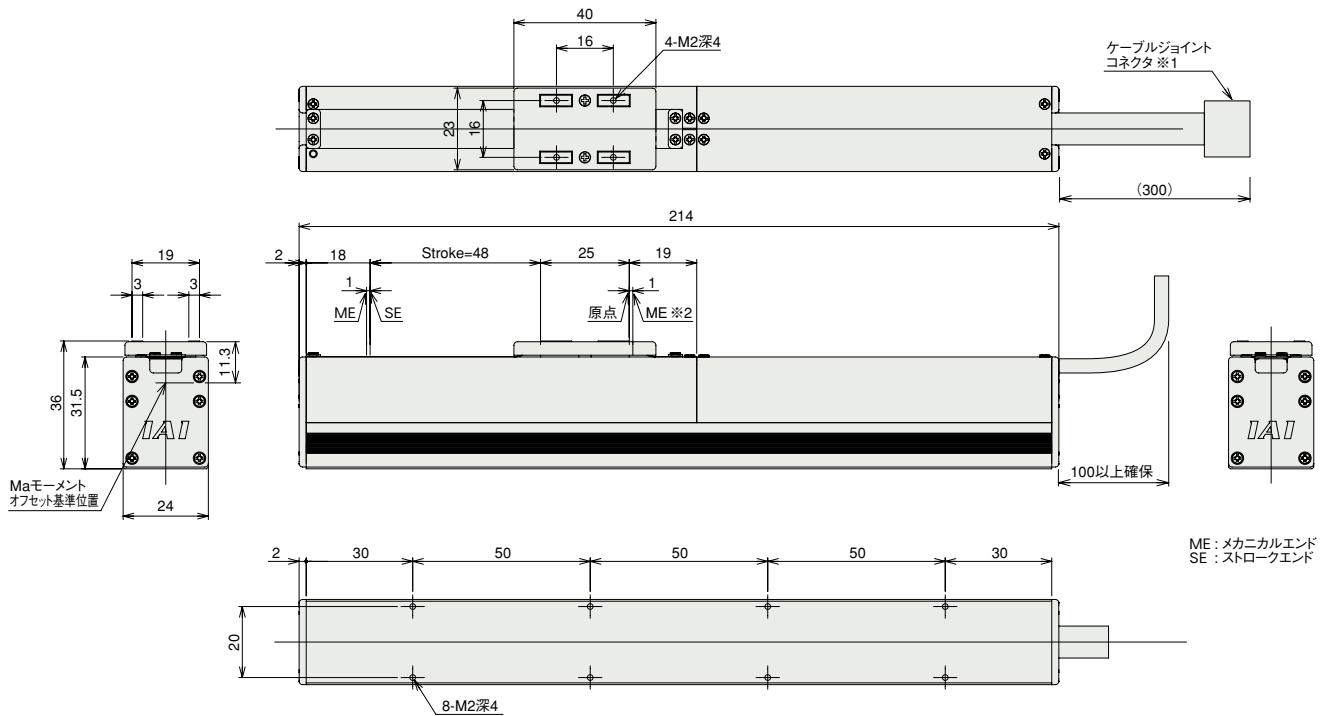


寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131
防滴電磁弁タイプ		ASEP-C-5I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応				—	→ P141
ポジションナータイプ		ACON-C-5I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大 6.4A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-5I-NP-2-0					—	
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-5I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 6.4A	—	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-5I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-5I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	最大 6.4A	—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-5	フィールドネットワーク専用タイプ	768点	DC24V	最大 6.4A	—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-5I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点	DC24V	最大 6.4A	—	

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

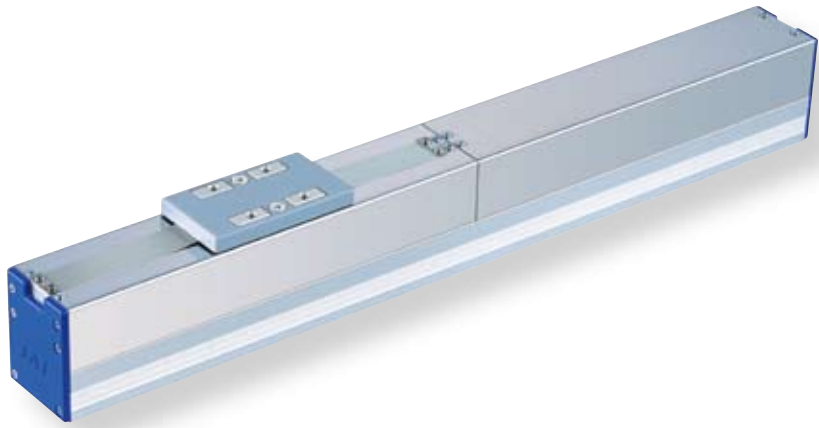
細小型スライダタイプ  
細小型ロッドタイプ  
細小型テーパータイプ  
細小型レザードタイプ  
コントローラ  
スリム  
ロングストローク

# RCL-SA3L

ロボシリンダ 細小型リニアサーボタイプ マイクロスライダスリムタイプ 本体幅 28mm リニアサーボモータ

<b>■型式項目</b>	<b>RCL</b> - <b>SA3L</b> - <b>I</b> - <b>10</b> - <b>N</b> - <b>64</b> - <span style="border: 1px solid black; padding: 2px;"> </span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 2px;"> </span>						
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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



### ■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	1.2	
1	1		
1.5	0.65		0.8
2	0.5		0.6

**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) 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。

(3) 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

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)	ストロークと最高速度	
		水平 (kg)	垂直 (kg)						ストローク / リード	64 (mm)
RCL-SA3L-I-10-N-64-①-②	10	上記表参照	-	8	30	2	± 0.1	64 (固定)	(送りネジなし)	600

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 (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。

### 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。

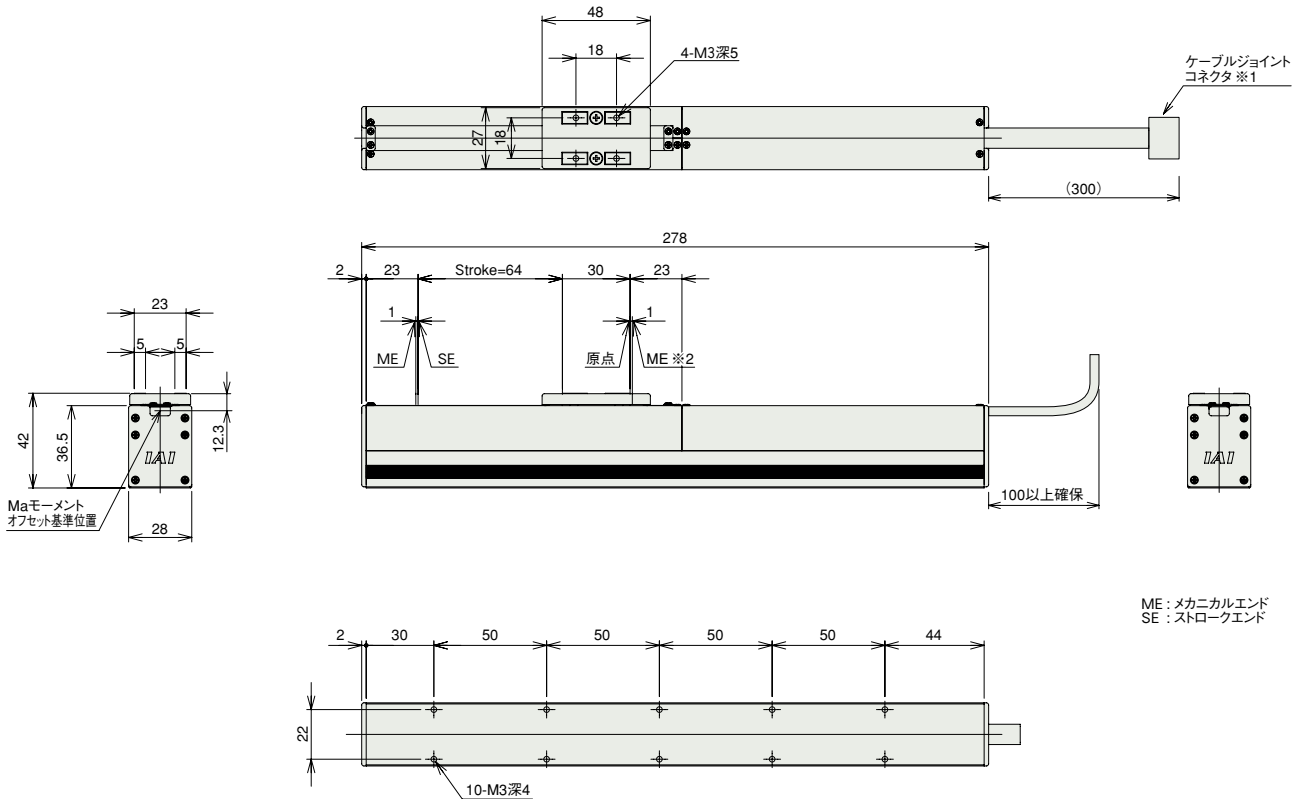


寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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。



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	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-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131
防滴電磁弁タイプ		ASEP-C-10I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応				—	→ P141
ポジションナータイプ		ACON-C-10I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大 6.4A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I-NP-2-0					—	
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 6.4A	—	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	—	—		
フィールドネットワークタイプ		RACON-10	フィールドネットワーク専用タイプ	768点	—	—		
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点	—	—		

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

# RCL-SA4L

ロボシリンダ 細小型リニアサーボタイプ マイクロスライダ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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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 15 ページをご参照ください。



### 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	0.8	
0.3	0.5	
0.5	0.25	
1	0.18	
1.5	0.14	



- 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	30 ~ 180 (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	-
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。

#### 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	-	-

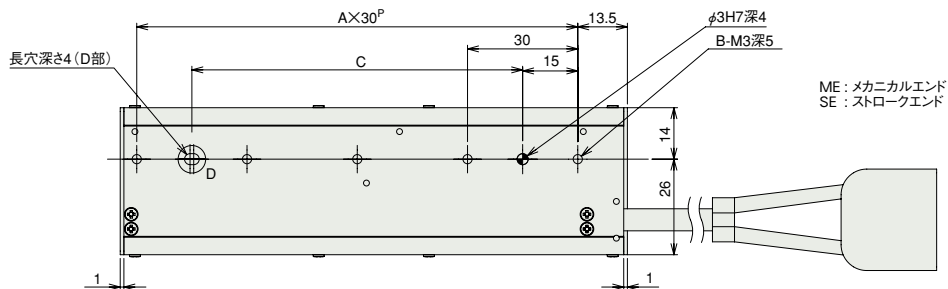
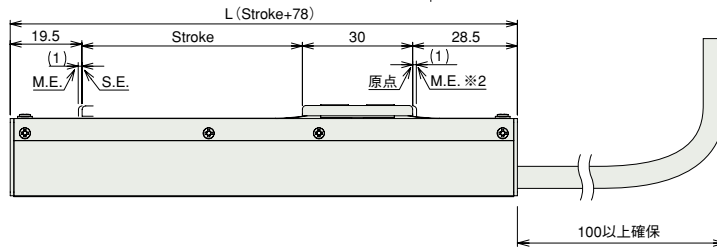
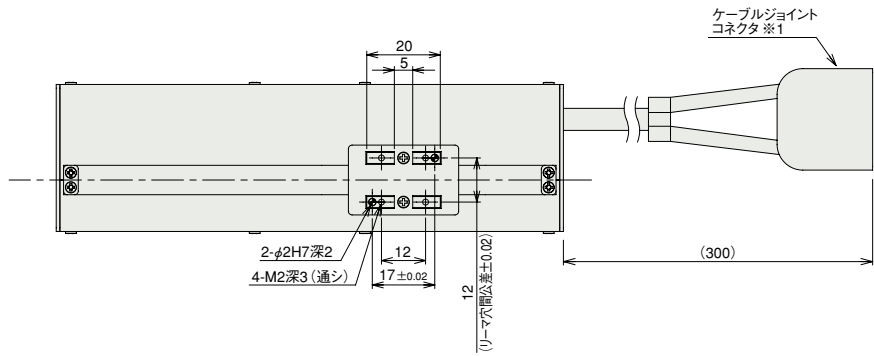
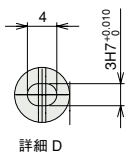
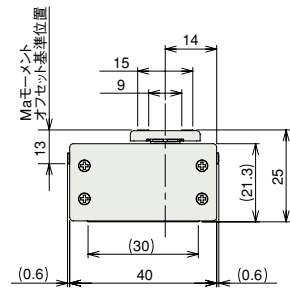
#### アクチュエータ仕様

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131
		ASEP-C-2I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-2I-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-2I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大 4.6A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-2I-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-2I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 4.6A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-2I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-2I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-2	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-2I-NP-2-0	プログラム動作が可能最大 2 軸の動作が可能	1500点			—	

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

# RCL-SM4L

ロボシリンダ 細小型リニアサーボタイプ マルチスライダ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** - **SM4L** - **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
		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 S 120:120mm (30mmピッチ毎認定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



### ■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	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-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 / リード	30 ~ 120 (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	-

#### 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。

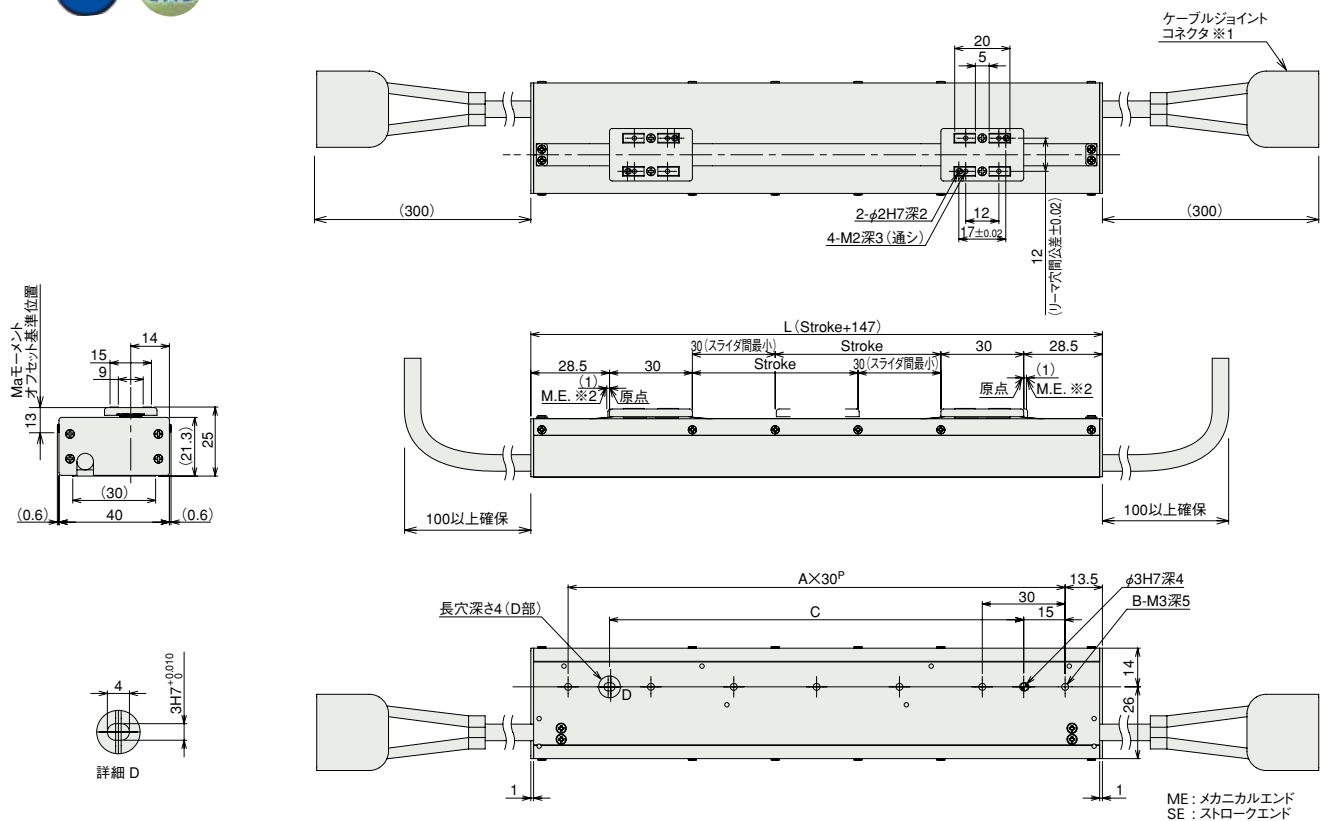
### アクチュエータ仕様

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131						
		ASEP-C-2I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応						→ P141					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-2I-NP-2-0												
ポジションナータイプ		ACON-C-2I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点				DC24V	最大 4.6A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください			
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-2I-NP-2-0												
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-2I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)										
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-2I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ											
シリアル通信タイプ		ACON-SE-2I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点										
フィールドネットワークタイプ		RACON-2	フィールドネットワーク専用タイプ	768点										
プログラム制御タイプ		ASEL-C-2-2I-2I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点		最大 9.2A								

# RCL-SA5L

ロボシリンダ 細小型リニアサーボタイプ マイクロスライダ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				
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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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14ページをご参照ください。



### 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	1.0	
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-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。

#### 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	-	-

#### アクチュエータ仕様

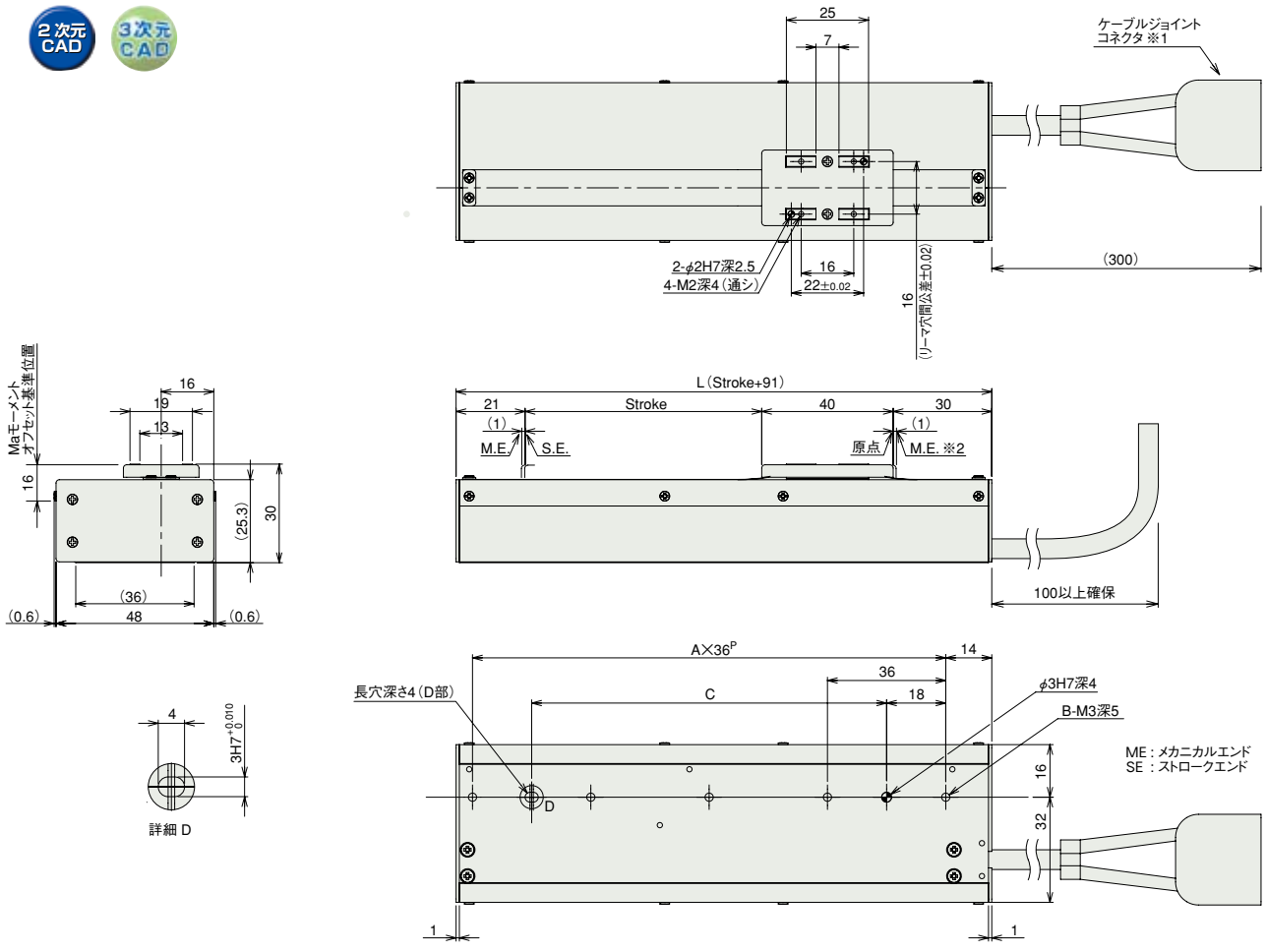
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:0.49N・m Mb:0.41N・m Mc:0.72N・m
張り出し負荷長	Ma方向80mm以下 Mb, Mc方向100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-5I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-5I-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-5I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大 6.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-5I-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-5I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 6.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-5I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-5I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-5	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-5I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点				

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

# RCL-SM5L

ロボシリンダ 細小型リニアサーボタイプ マルチスライダ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	<b>RCL</b>	-	<b>SM5L</b>	-	<b>I</b>	-	<b>5</b>	-	<b>N</b>	-	<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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



### ■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	1.0	
0.5	0.5	
1	0.35	
1.5	0.25	
2	0.25	



- 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 / リード	36 ~ 144 (36mm 毎)
(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。

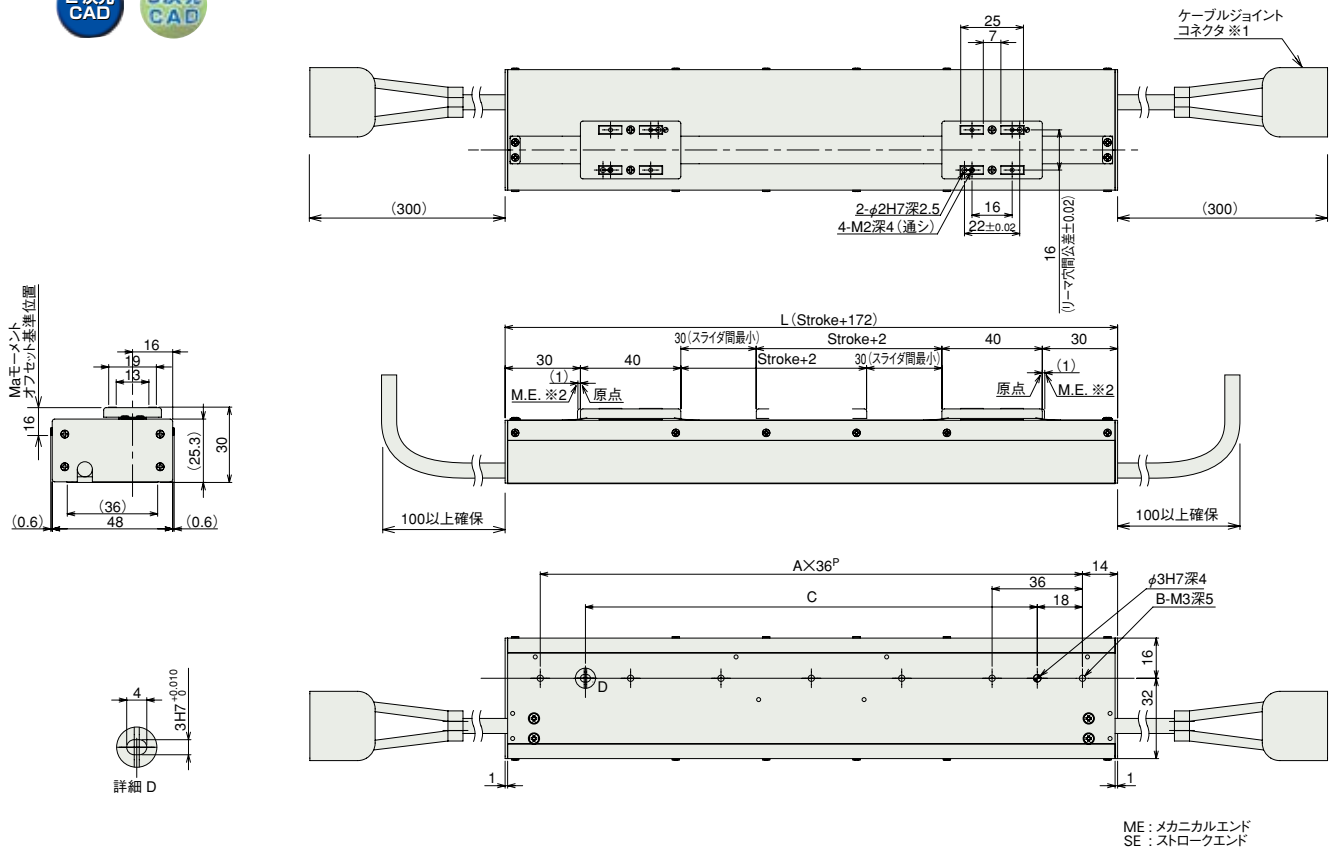
### ■アクチュエータ仕様

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131						
		ASEP-C-5I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応						→ P141					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-5I-NP-2-0												
ポジションナータイプ		ACON-C-5I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点				DC24V	最大 6.4A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください			
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-5I-NP-2-0												
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-5I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)										
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-5I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ											
シリアル通信タイプ		ACON-SE-5I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点										
フィールドネットワークタイプ		RACON-5	フィールドネットワーク専用タイプ	768点										
プログラム制御タイプ		ASEL-C-2-5I-5I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点		最大 12.8A								

# RCL-SA6L

ロボシリンダ 細小型リニアサーボタイプ マイクロスライダ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				
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 1 288:288mm (48mmピッチ毎認定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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14ページをご参照ください。



## 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	2	
0.5	1	
1	0.65	
1.5	0.5	



- 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)	瞬間最大推力 (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。

### 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	-	-

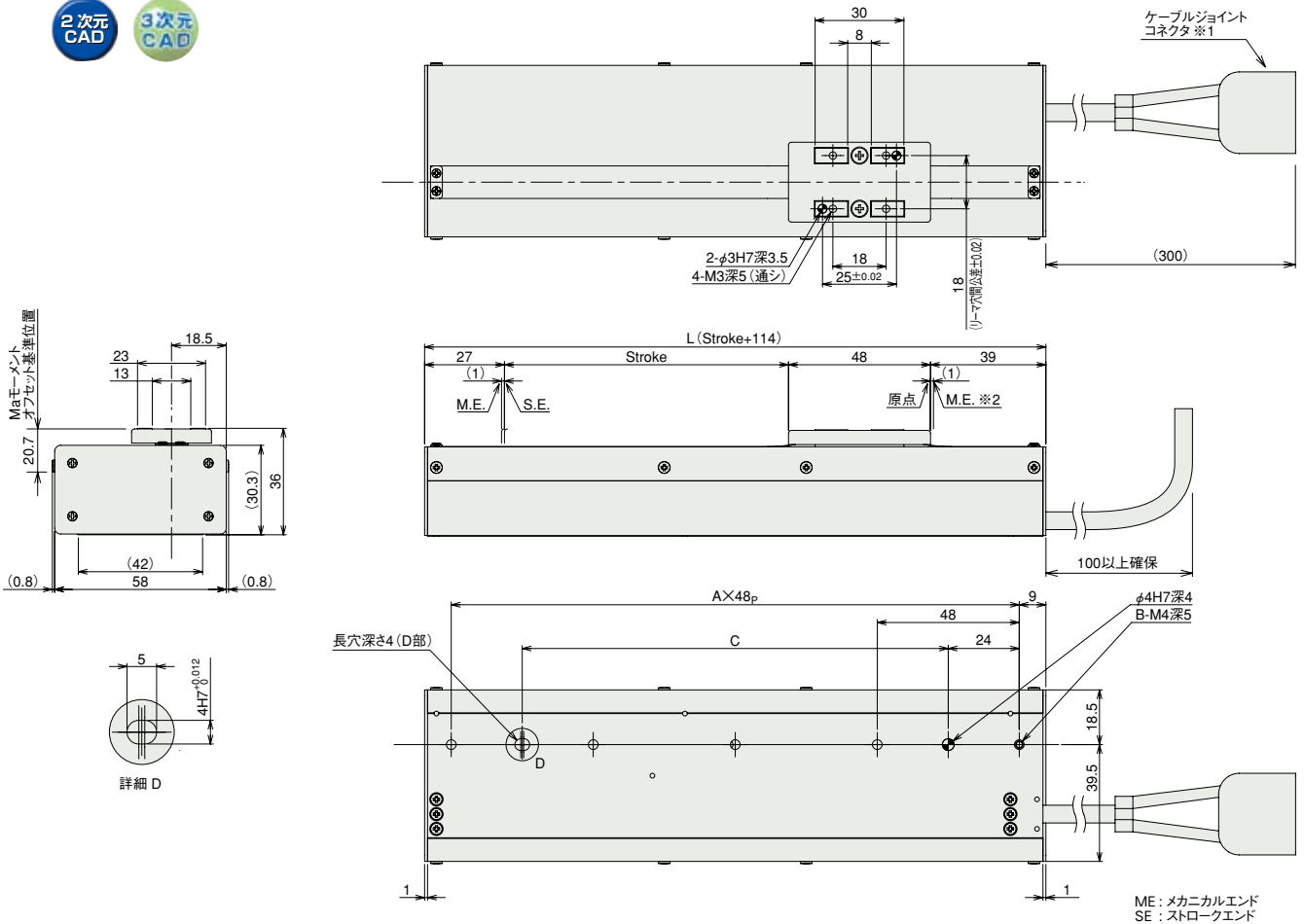
### アクチュエータ仕様

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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P131						
		ASEP-C-10I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応						→ P141					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I-NP-2-0												
ポジションナータイプ		ACON-C-10I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点				DC24V	最大 6.4A	—	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください			
		安全カテゴリ対応ポジションナータイプ										ACON-CG-10I-NP-2-0		
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)										
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ											
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点										
フィールドネットワークタイプ		RACON-10	フィールドネットワーク専用タイプ	768点										
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点										

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

# RCL-SM6L

ロボシリンダ 細小型リニアサーボタイプ マルチスライダ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	<b>RCL</b>	-	<b>SM6L</b>	-	<b>I</b>	-	<b>10</b>	-	<b>N</b>	-	<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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



## ■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	2	
0.5	1	
1	0.65	
1.5	0.5	



- 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	最高速度 (mm/s)
48 ~ 192 (48mm 毎)	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。

## アクチュエータ仕様

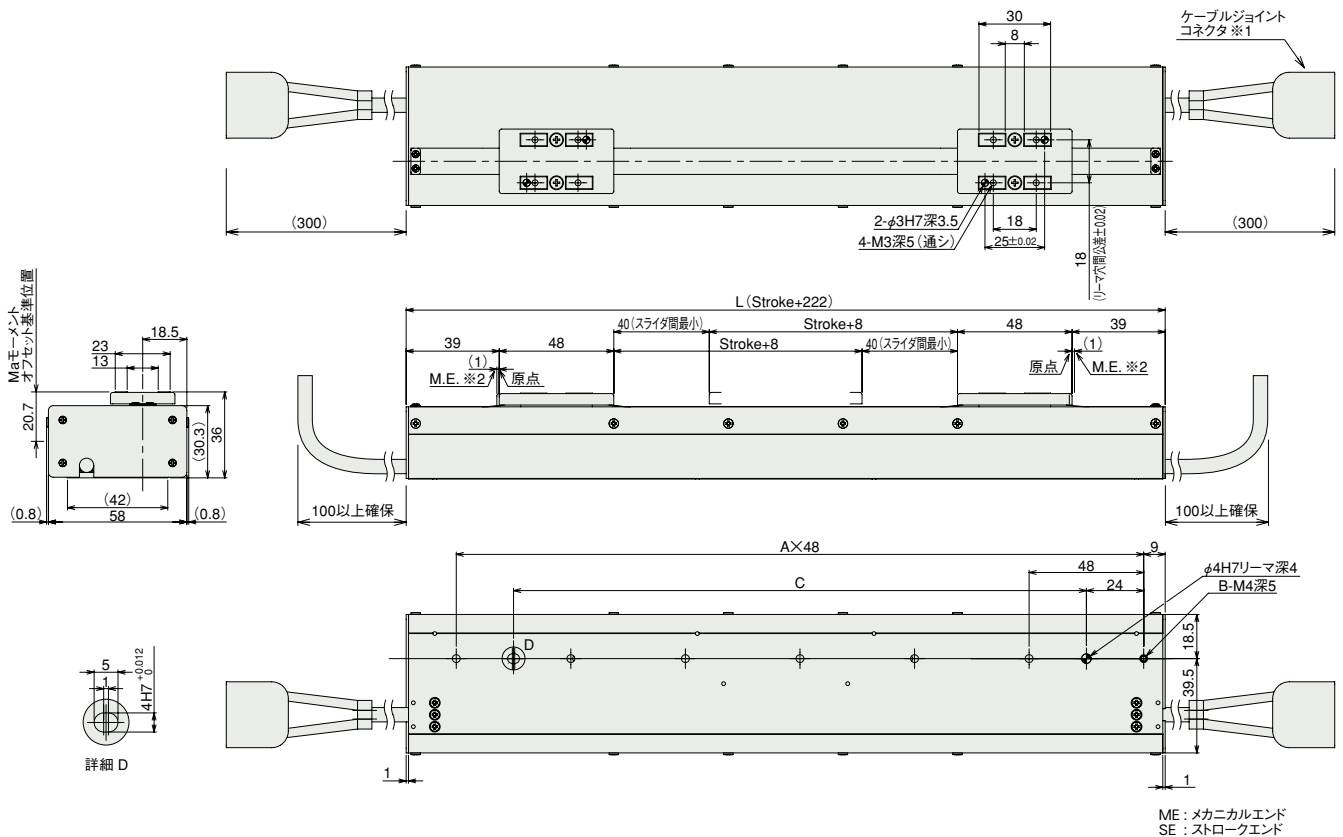
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:0.87N·m Mb:0.75N·m Mc:1.22N·m
張り出し負荷長	Ma方向80mm以下 Mb, Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(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](http://www.iai-robot.co.jp)



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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	48	96	144	192
L	270	318	366	414
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	192	240	288	336
質量 (kg)	1.17	1.31	1.44	1.58

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。

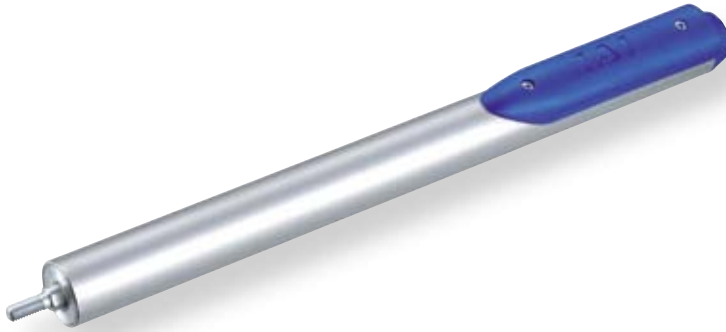
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ			
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131			
		ASEP-C-10I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応						→ P141		
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I-NP-2-0									
ポジションナータイプ		ACON-C-10I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点				DC24V	最大 6.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I-NP-2-0									
パルス列入カタイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-10I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)							
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ								
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点							
フィールドネットワークタイプ		RACON-10	フィールドネットワーク専用タイプ	768点							
プログラム制御タイプ		ASEL-C-2-10I-10I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点		最大 12.8A					

# RCL-RA1L

ロボシリンダ 細小型リニアサーボタイプ マイクロシリンダスリムタイプ 本体径φ 16mm リニアサーボモータ

■型式項目	<b>RCL</b>	—	<b>RA1L</b>	—	<b>I</b>	—	<b>2</b>	—	<b>N</b>	—	<b>25</b>	—	<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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP		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 14 ページをご参照ください。



## ■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	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。

**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。

## 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 / リード	25 (mm)
(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。  
 ※ ブレーキ無用ケーブルは 155 ページをご参照下さい。  
 ※ ブレーキ付用ケーブルは 120 ページをご参照下さい。  
 (価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ一体型ケーブル+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	—	—
ブレーキ (ブレーキボックス無)	BN	—	—

※ 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

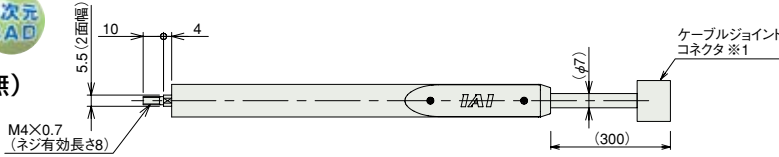
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
パイプ	材質:炭素鋼管 ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1,000万 往復サイクル

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](http://www.iai-robot.co.jp)

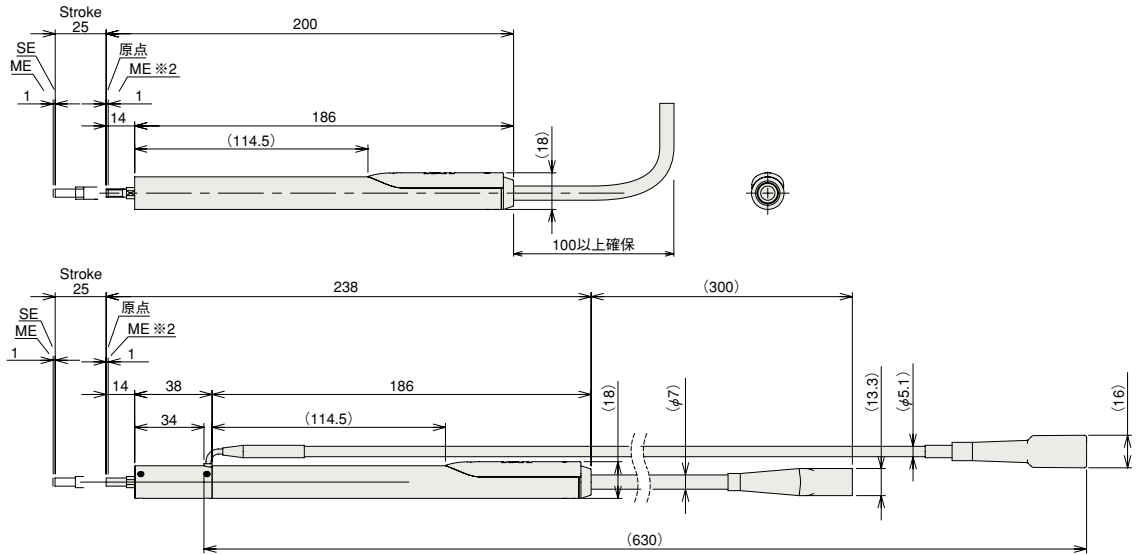
2次元 CAD 3次元 CAD

(ブレーキ無)



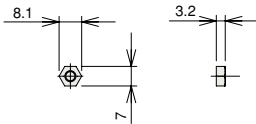
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

(ブレーキ付)

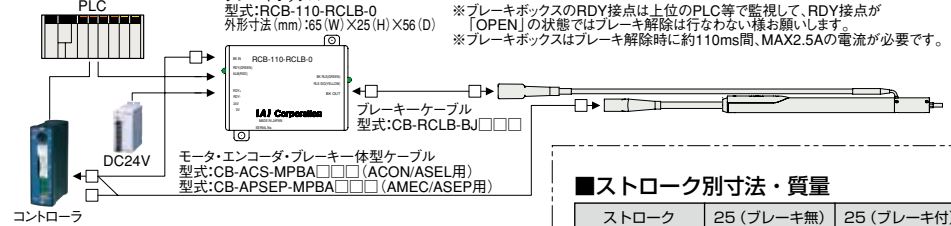


ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

付属ナット  
M4×0.7 (1種)



【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-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-2I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-2I-NP-2-0		512点	DC24V	最大 4.6A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
		ACON-C-2I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能					
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-2I-NP-2-0		(-)	DC24V	最大 4.6A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
バルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)	ACON-PL-2I-NP-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-NP-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				
フィールドネットワークタイプ		RACON-2	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-2I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点				

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

細小型スライダタイプ  
細小型ロッダタイプ  
細小型テーパータイプ  
細小型レバータイプ  
コントローラ

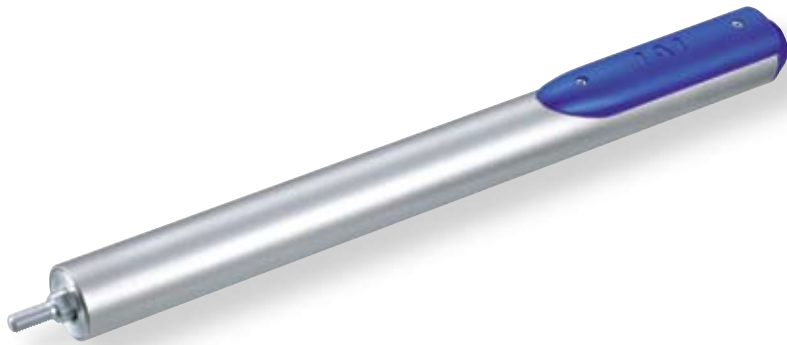
スリム  
ロボシリンダ  
ストローク

# RCL-RA2L

ロボシリンダ 細小型リニアサーボタイプ マイクロシリンダスリムタイプ 本体径φ 20mm リニアサーボモータ

■型式項目	<b>RCL</b>	—	<b>RA2L</b>	—	<b>I</b>	—	<b>5</b>	—	<b>N</b>	—	<b>30</b>	—	<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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP		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 14 ページをご参照ください。



## ■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	0.2	0.5	0.2
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。

**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。

## 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。  
 ※ ブレーキ無用ケーブルは 155 ページをご参照下さい。  
 ※ ブレーキ付用ケーブルは 120 ページをご参照下さい。  
 (価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ一体型ケーブル+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	—	—
ブレーキ (ブレーキボックス無)	BN	—	—

※ 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

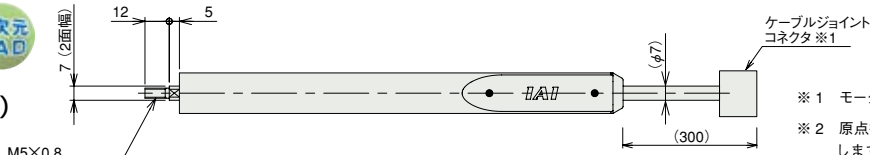
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
パイプ	材質:炭素鋼管 ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1,000万 往復サイクル

寸法図

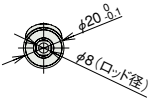
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



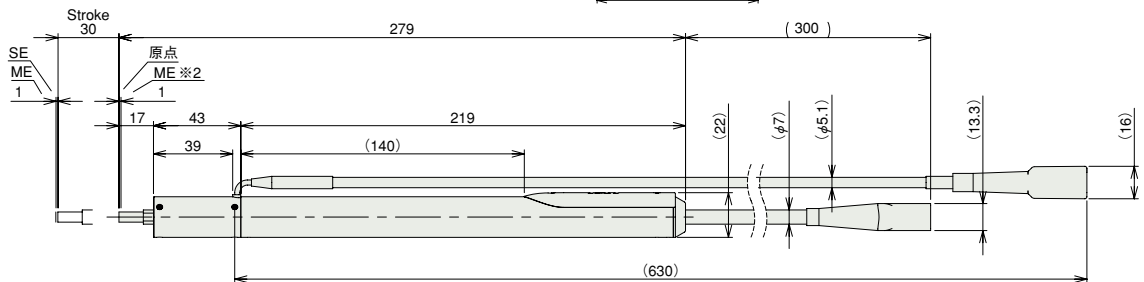
(ブレーキ無)



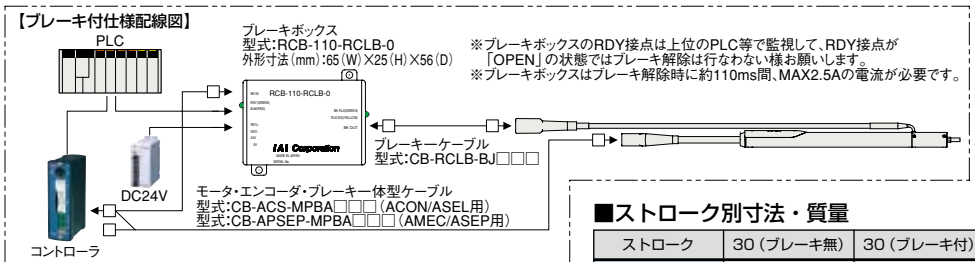
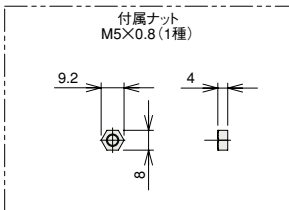
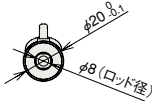
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



(ブレーキ付)



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	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-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-5I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-5I-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-5I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大 6.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-5I-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-5I-NP-2-0	差動ドライブ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 6.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-5I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-5I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-5	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-5I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点				

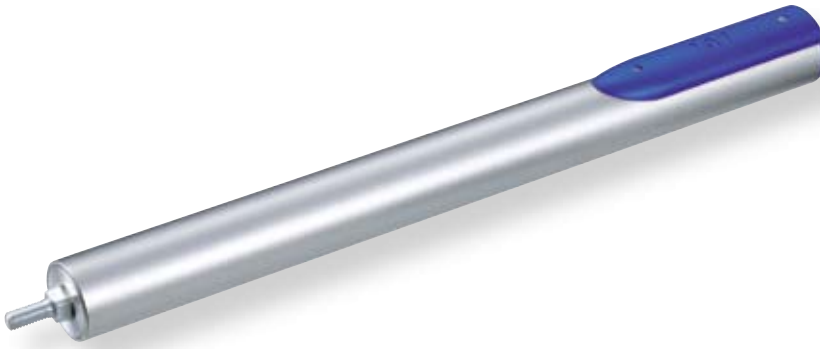
※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

# RCL-RA3L

ロボシリンダ 細小型リニアサーボタイプ マイクロシリンダスリムタイプ 本体径φ 25mm リニアサーボモータ

■型式項目	<b>RCL</b>	—	<b>RA3L</b>	—	<b>I</b>	—	<b>10</b>	—	<b>N</b>	—	<b>40</b>	—	<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 RACON ASEL A3:AMEC ASEP		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14ページをご参照ください。



## ■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。垂直上向きの場合には上記数値から1.8Nを引き、垂直下向きの場合には1.8Nを足してください。

- 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。

## ■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 / リード	40 (mm)
(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。  
※ ブレーキ無用ケーブルは 155 ページをご参照下さい。  
※ ブレーキ付用ケーブルは 120 ページをご参照下さい。  
(価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ一体型ケーブル+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	—	—
ブレーキ (ブレーキボックス無)	BN	—	—

※ 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

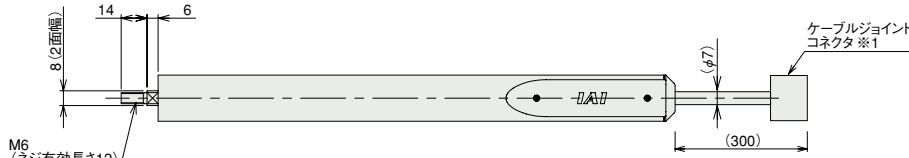


寸法図

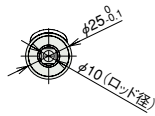
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



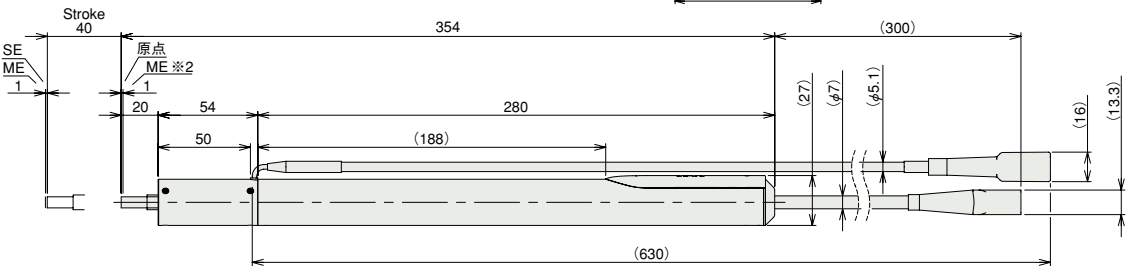
(ブレーキ無)



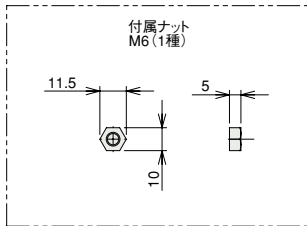
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



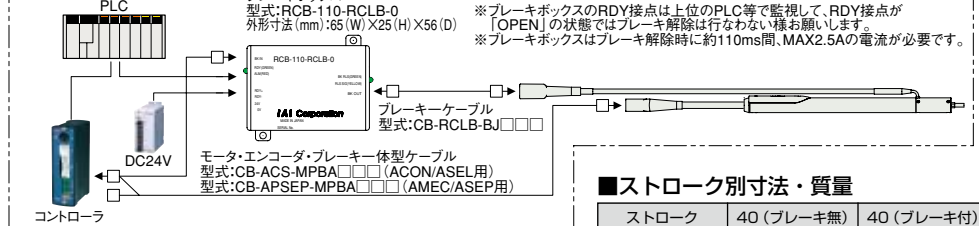
(ブレーキ付)



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



【ブレーキ付仕様記線図】



■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-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P131
		ASEP-C-10I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応					→ P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-10I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大 6.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-10I-NP-2-0	差動ドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 6.4A	-	ロボシリンダ総合カタログをご覧ください
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-10	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

## 選定の目安 (押付け力と電流制限値の相関図)

押付け動作を行う場合は下記の機種をご使用下さい。

押付け動作時の押付け力は、コントローラの電流制限値を変更することで自由に設定が可能です。

押付け力の設定範囲は機種により異なりますので、下記の表から確認の上ご使用下さい。

RCL シリーズ

マイクロシリンダ

### ●押付け動作の電流制限値の設定

押付け動作を行う場合には、押付け力を決める電流制限値を設定します。※押付け力は目安ですので多少の変動があります。

※押付け時間に制限はありません。連続押付けが可能です。

### 押付け力の目安

[N]

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
RA1L	0.75	1	1.25	1.5	1.75	2
RA2L	1.5	2	2.5	3	3.5	4
RA3L	3	4	5	6	7	8

#### ご注意

- 電流制限値71%～80%の設定は、パソコン対応ソフト、ティーチングボックスのバージョンによっては、設定できない場合があります。取扱説明書冒頭の「ご注意」をご確認ください。
- 押付け動作時の移動速度は20mm/sに固定となります。

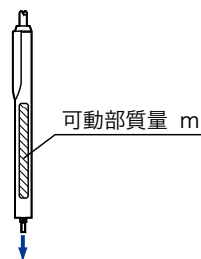
### 押付け方向による影響

水平



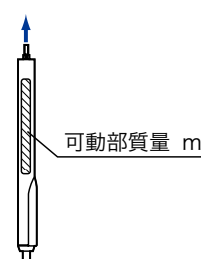
押付け力=推力  
 $F=f$

垂直 (下向き押付け)



押付け力=推力+可動部質量  
 $F=f+M$

垂直 (上向き押付け)



押付け力=推力-可動部質量  
 $F=f-M$

### 可動部質量

機種	可動部質量 [N]
RA1L	0.5
RA2L	1
RA3L	1.8

## RCP3 シリーズ

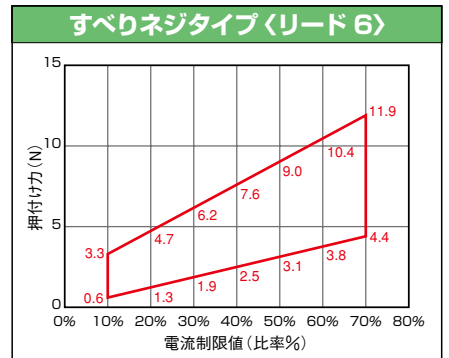
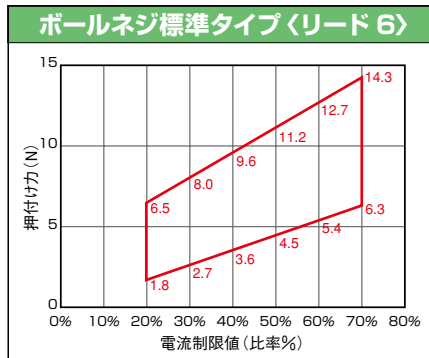
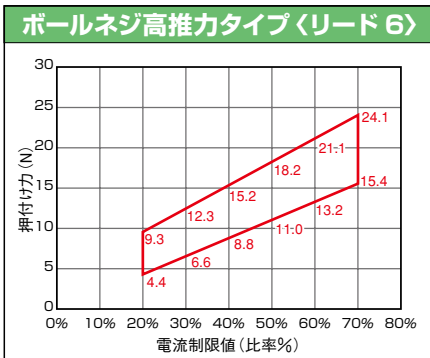
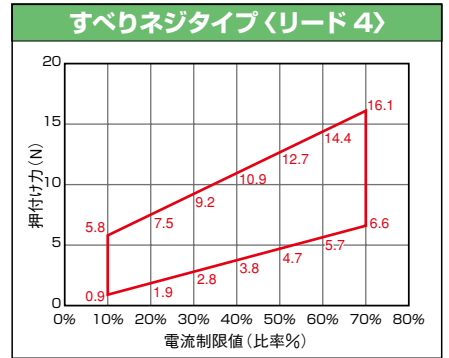
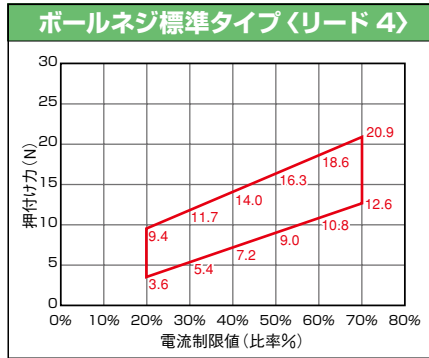
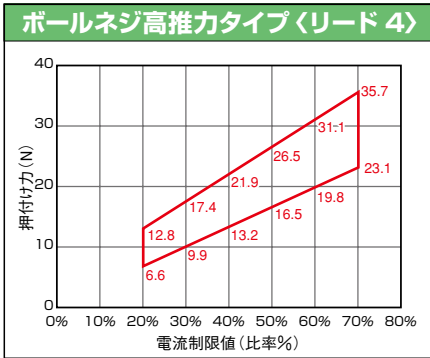
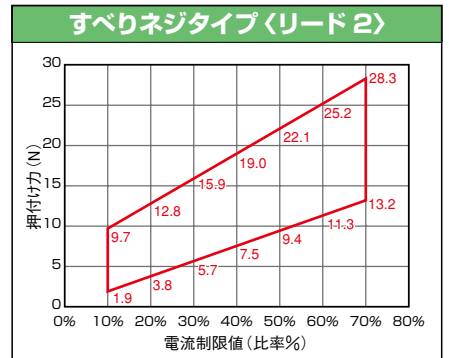
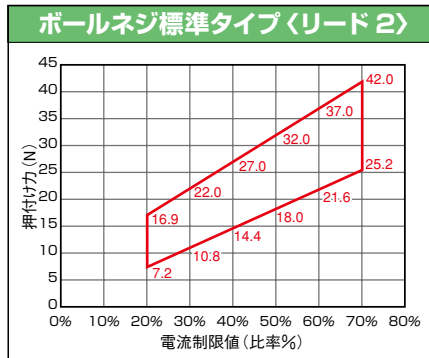
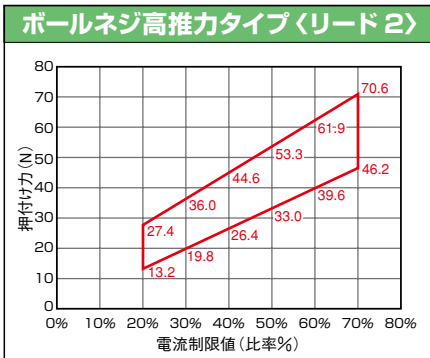
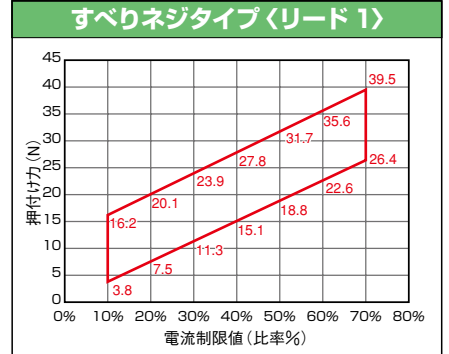
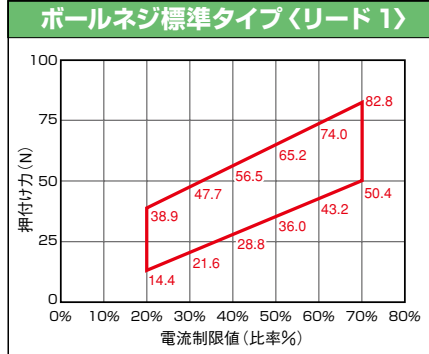
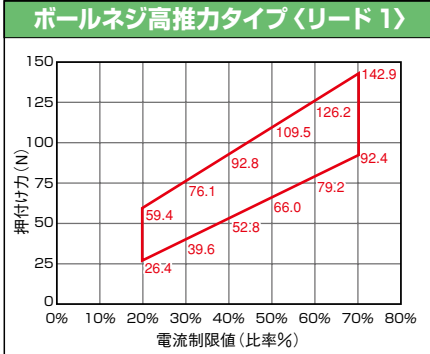
## 細小型ロッドタイプ (RA2AC/RA2BC/RA2AR/RA2BR)

※赤線範囲内が仕様値

押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定下さい。

ご注意

- 押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。



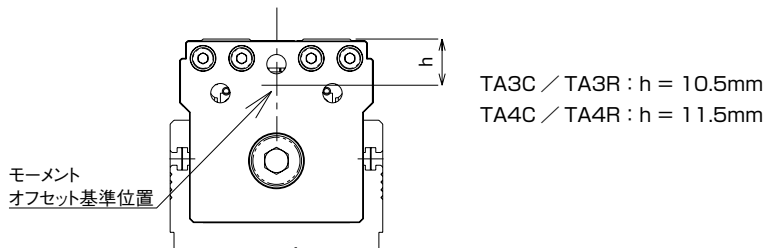
# 選定の目安 (押付け力と電流制限値の相関図)

## RCP3 シリーズ

## 細小型テーブルタイプ

テーブルタイプで押付け動作を行う場合、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの定格モーメント (Ma、Mb) の 80% を超えないように押付け電流を制限して下さい。

モーメント計算のための作用位置は下図をご参照下さい。



ご注意

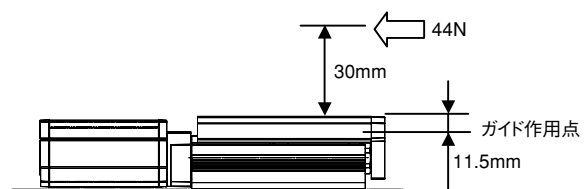
- 押付け動作時の移動速度は 20mm/s に固定となります。
- 押付け力は目安ですので多少の変動があります。

テーブルタイプで押し付け動作を行なう場合、押し付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの **許容モーメントの 80%** を超えることがない様に設定して下さい。

計算例)

RCP3-TA4C (リード 2) タイプで、右図の位置で 44N の押付けを行なった場合

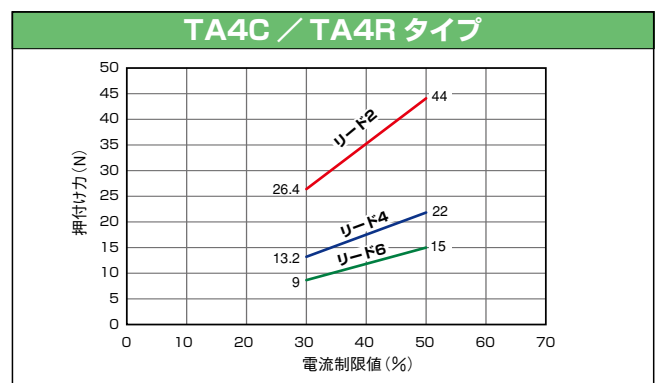
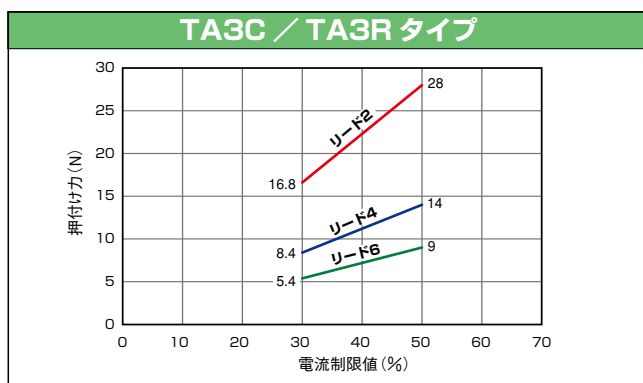
ガイドが受けるモーメントは  $Ma = (11.5 + 30) \times 44 = 1826 \text{ (N} \cdot \text{mm)} = 1.826 \text{ (N} \cdot \text{m)}$  となります。



TA4C の動的許容モーメント (Ma) は 4.2 (N・m) です、80% は 3.36 となり、ガイドが実際に受けるモーメント荷重 (1.826) より大きいので使用可能と判断出来ます。

## 押付け力と電流制限値の相関図

※ 下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。



# 選定の目安 (ガイド付タイプ資料)

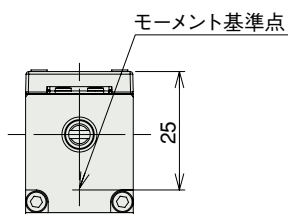
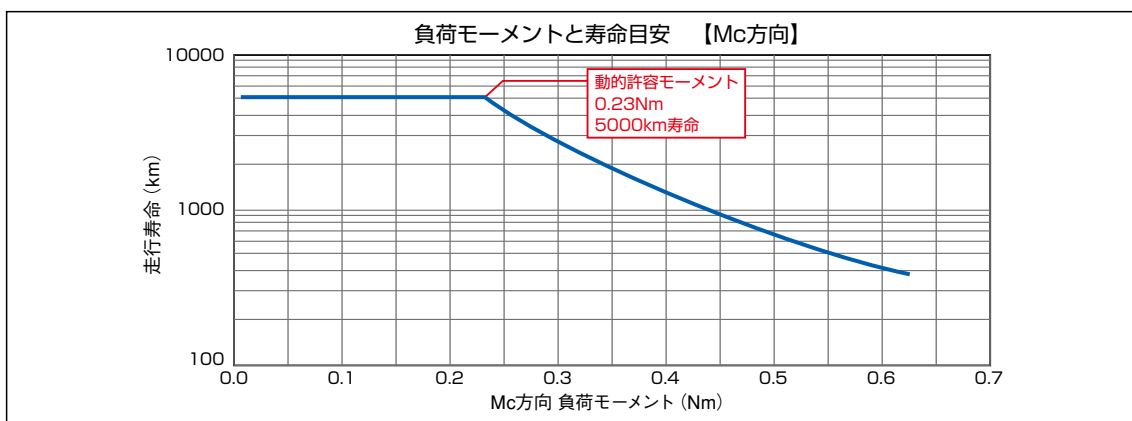
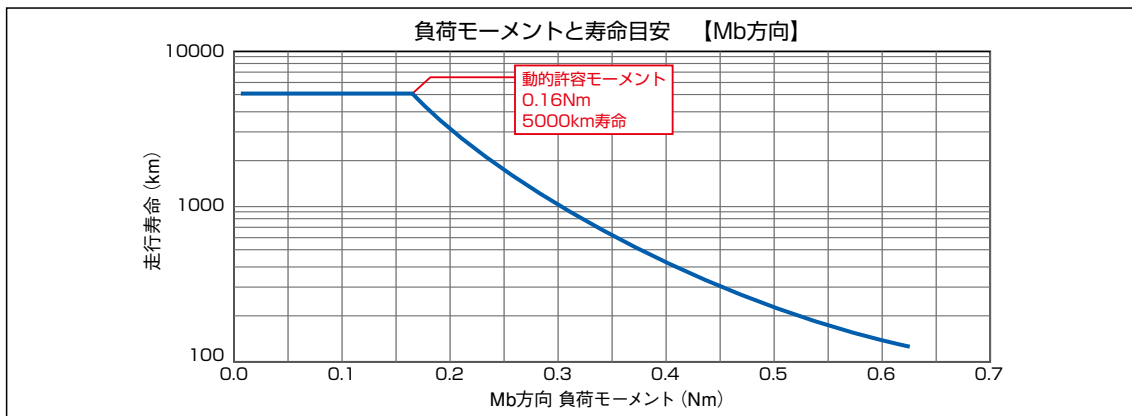
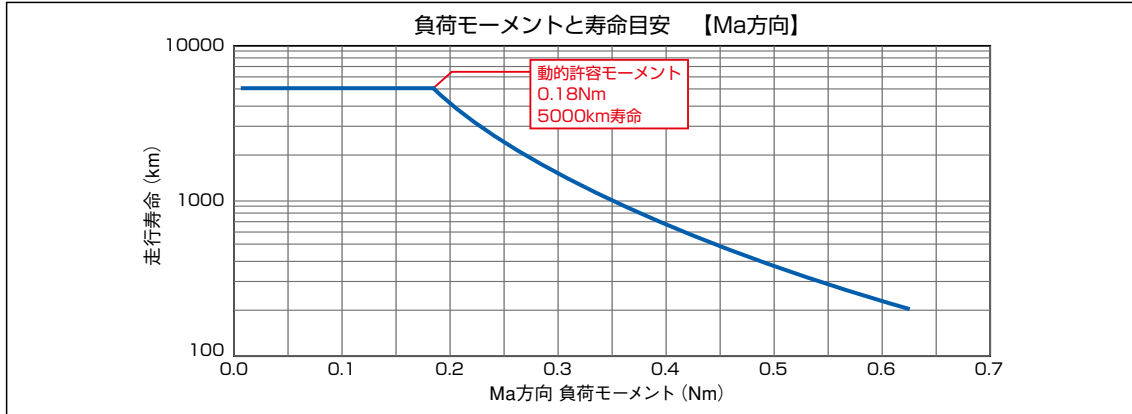
## 負荷モーメントと寿命目安

細小型スライダタイプ(RCA2-SA2AC/SA2AR)はガイドを内蔵しているため、スライダから外側に張り出した荷重を受けることが可能です。

但し動的許容モーメントを超えて使用した場合は走行寿命が低下しますのでご注意ください。(下記表参照)

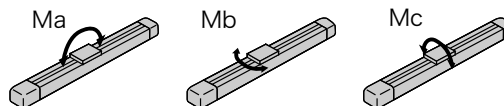
モーメントの計算を行う場合は、スライダ上面から25mm下側を基準点として計算して下さい。

また許容モーメント値内でも、本体から張り出す長さ(張り出し長)は40mm以内として下さい。

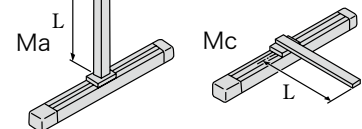


図A

許容負荷モーメント方向



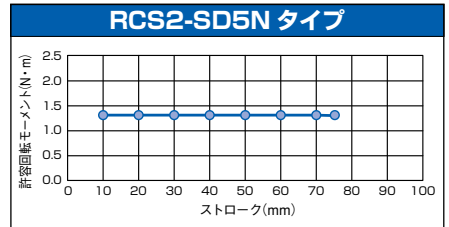
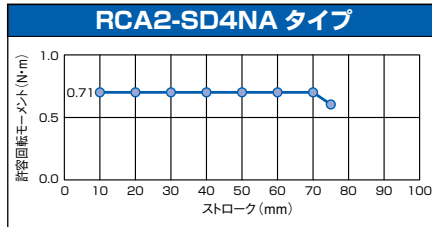
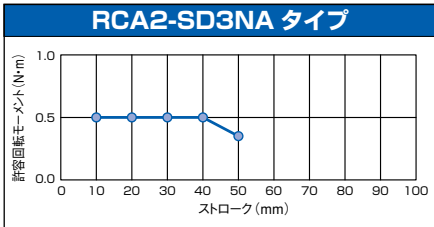
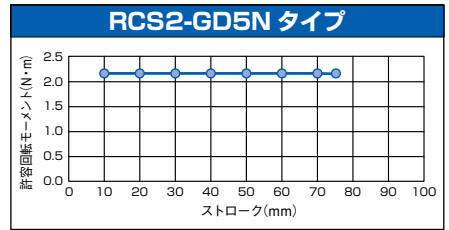
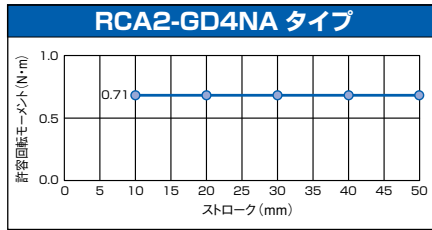
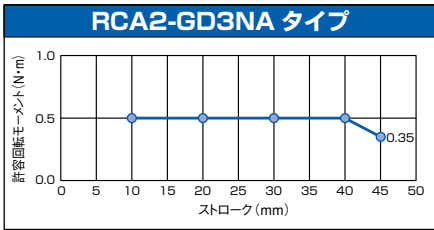
張り出し荷重長



## 許容回転トルク

各機種の許容トルクは下図のとおりです。

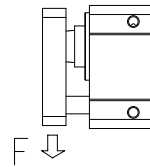
回転トルクを与える場合は、下記値の範囲内でご使用下さい。尚シングルガイドタイプは回転トルクを受けることは出来ません。



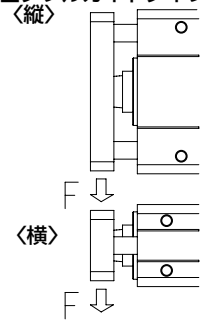
## 先端許容荷重と走行寿命の関係

ガイド先端の荷重が大きくなればなるほど寿命は低下します。荷重と寿命のバランスを考えて、機種をご選択下さい。

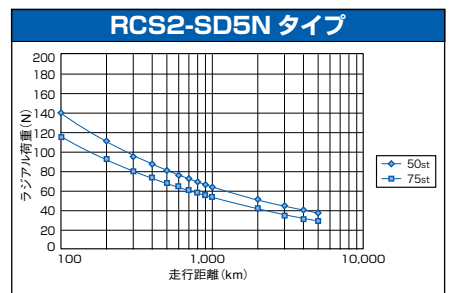
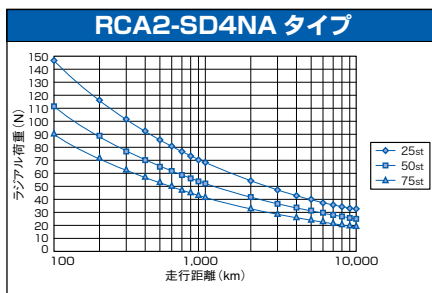
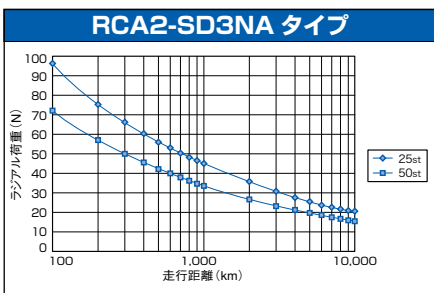
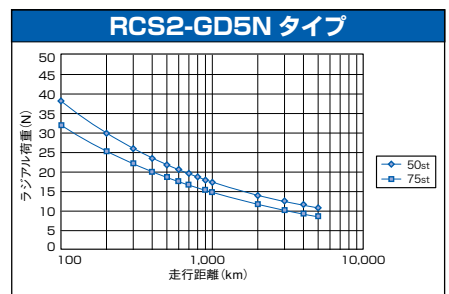
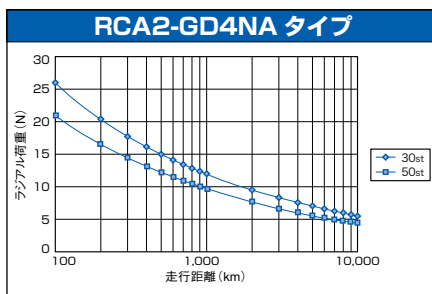
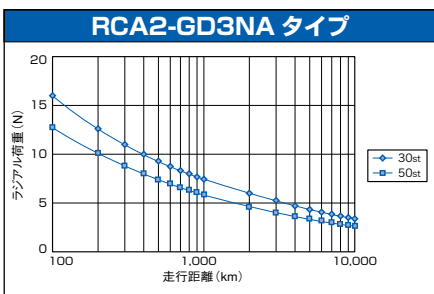
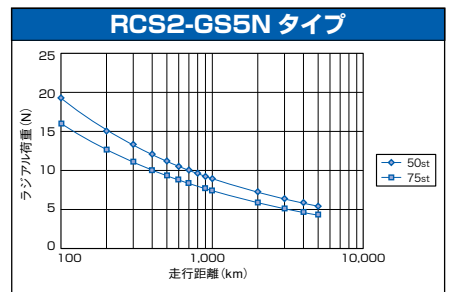
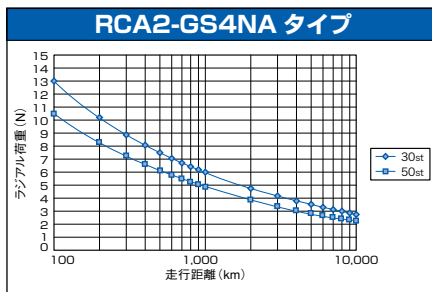
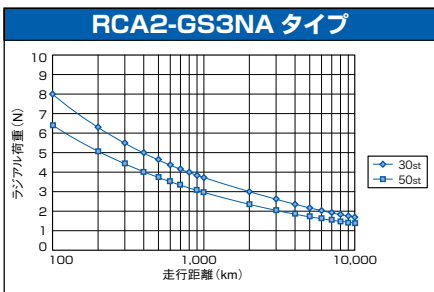
### ■シングルガイドタイプ



### ■ダブルガイドタイプ



※シングルガイド仕様は、上下方向の荷重以外は受けられません。

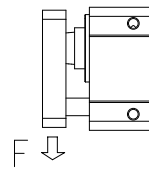




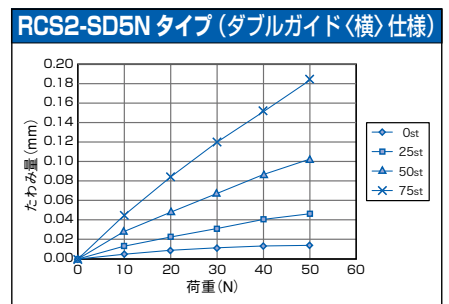
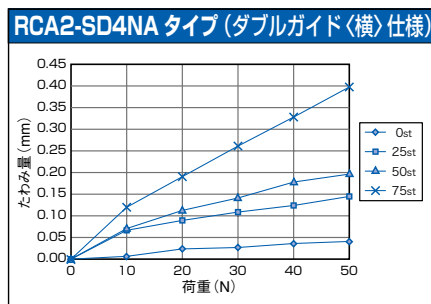
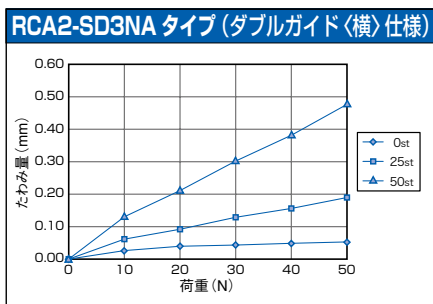
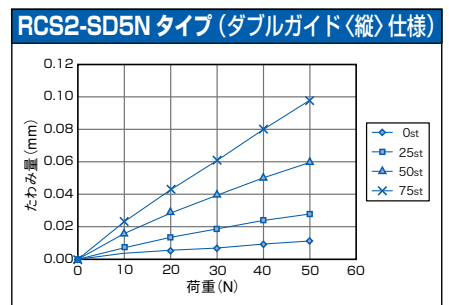
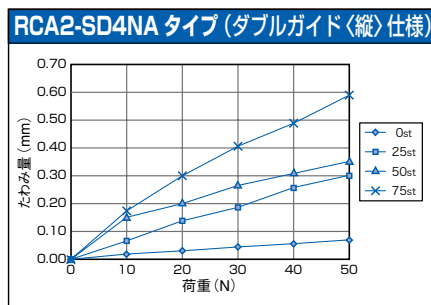
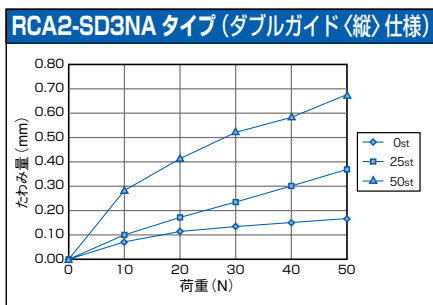
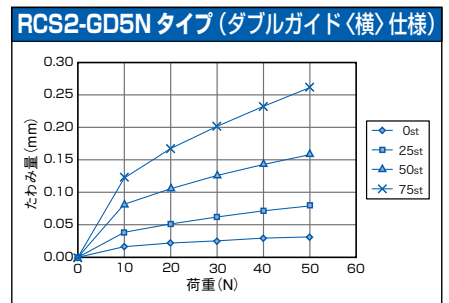
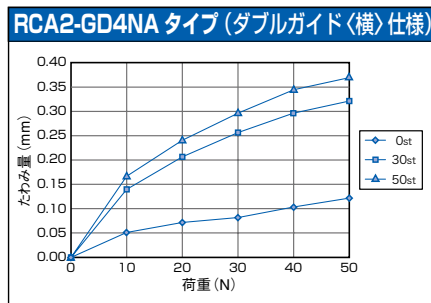
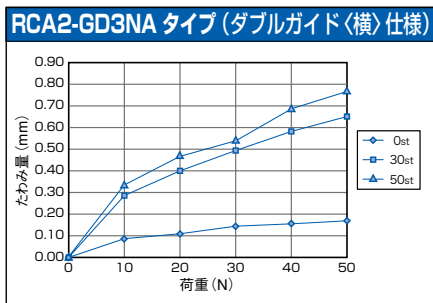
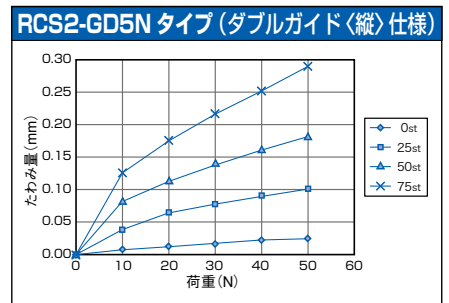
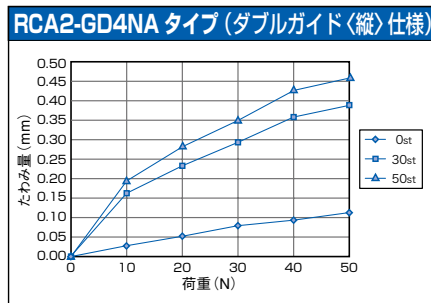
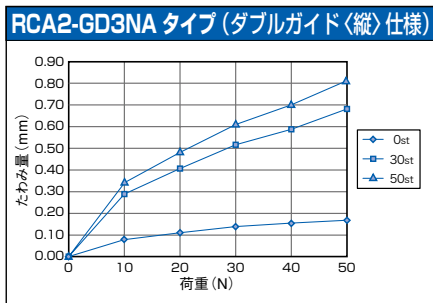
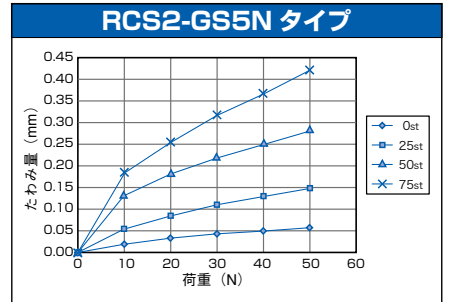
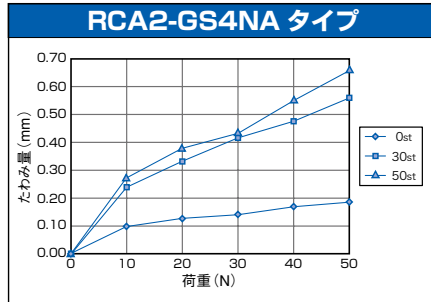
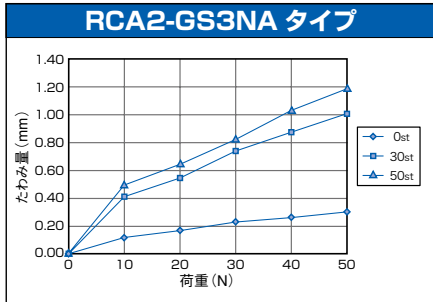
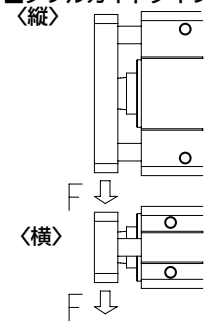
## ラジアル荷重と先端たわみ量

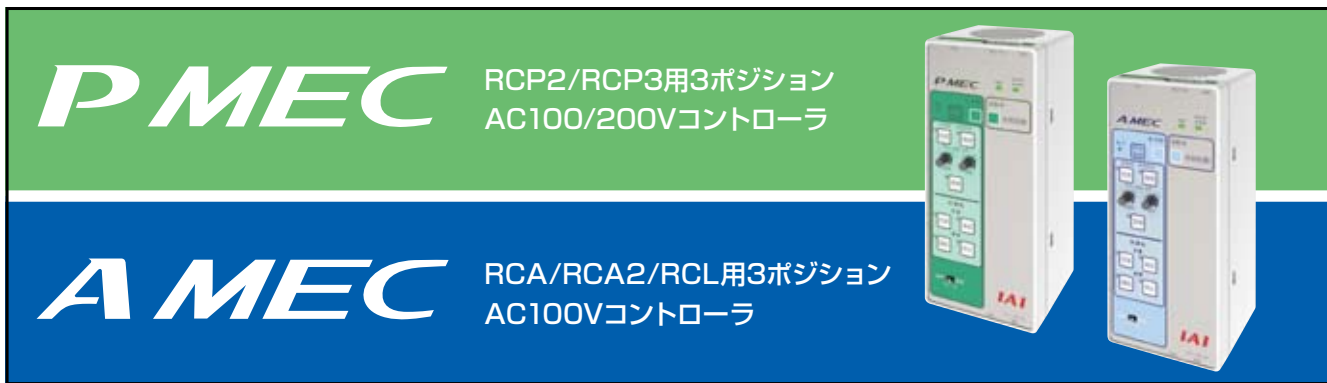
ガイド先端にかかる荷重と、その時のたわみ量の相関図です。

■シングルガイドタイプ ■ダブルガイドタイプ



※シングルガイド仕様は、上下方向の荷重以外は受けられません。





## ロボシリンダ3ポジションコントローラ <sup>メック</sup> MEC (Mechanical Engineer Control)

### 特長

#### 1 低価格

コントローラ、電源、加速度・速度変更機能、パソコンとの接続ケーブルなど全て揃ってPMEC18,500円の低価格。MECパソコンソフトはアイエイアイのホームページから無料でダウンロードが可能です。



#### 2 簡単操作

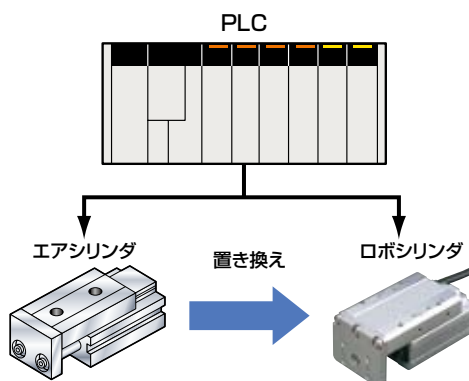
初めて使う方でも、取扱説明書無しでセッティングが可能。コントローラに付いているツマミで、加速度・速度変更ができます。

※加速度・速度の設定範囲はアクチュエータによって異なります。詳細は取扱説明書をご参照下さい。



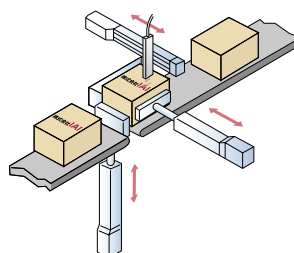
#### 3 エアからの置き換えが容易

エアシリンダを動作させる信号と全く同じ信号で動作可能。現在お使いのPLCのプログラムをそのまま流用可能。





#### 4 押付け動作 / 中間停止動作が可能

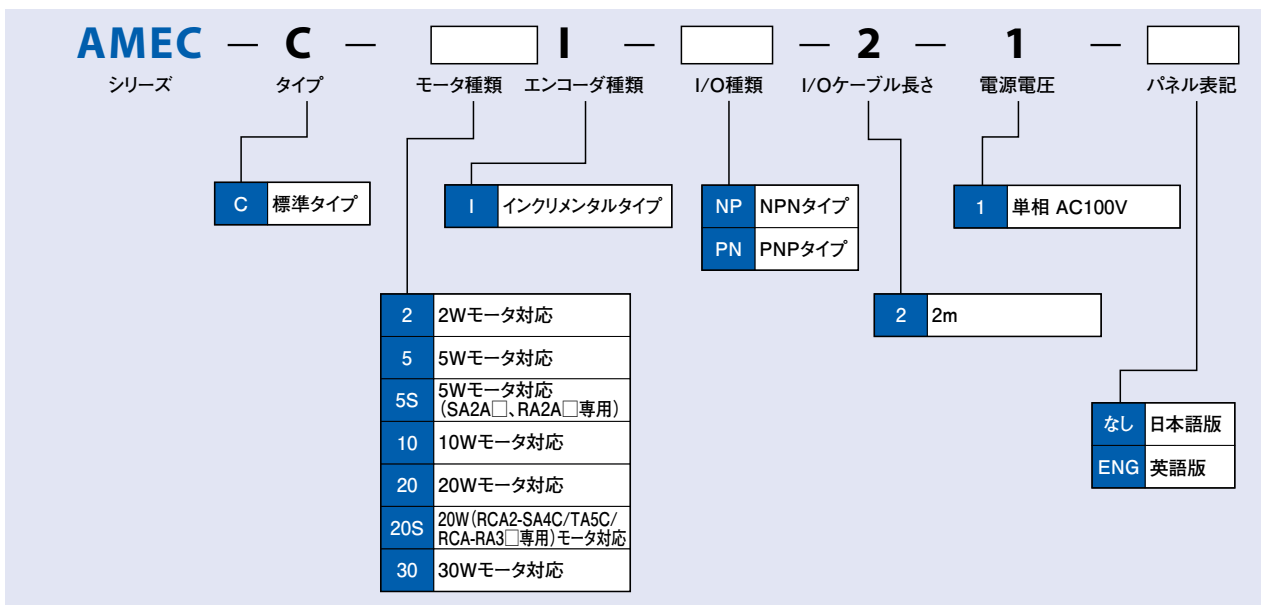
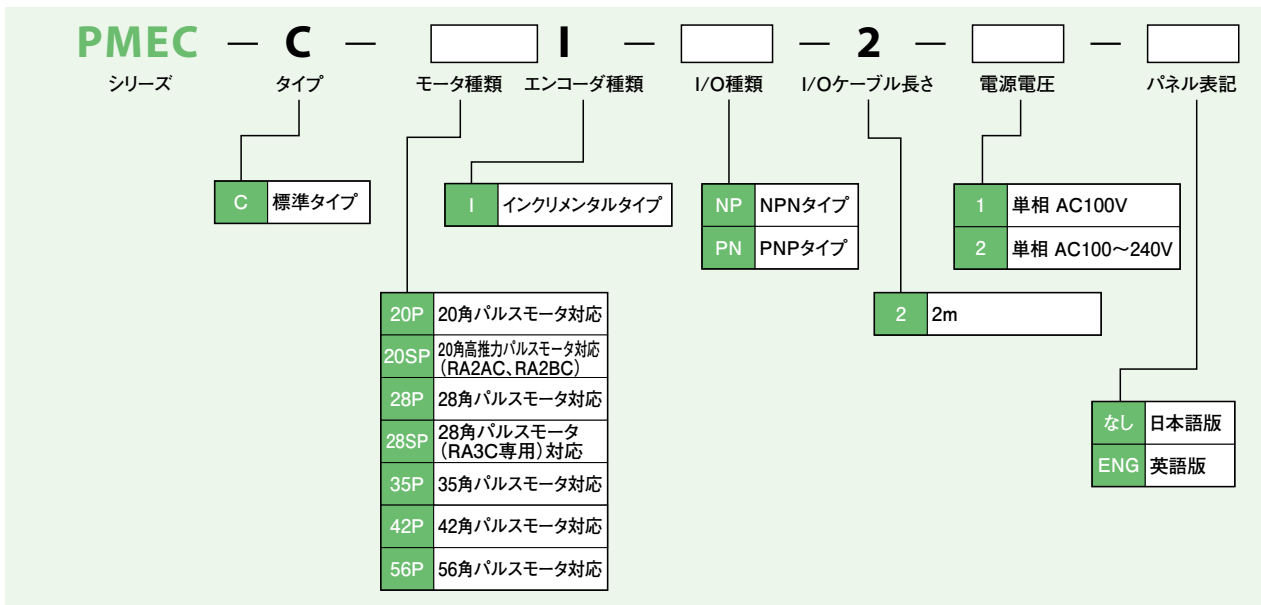
エアシリンダ同様に押付け動作が可能です。また、MECパソコンソフトを使って設定変更すれば、原点位置とストロークエンド間の任意の点に中間停止が可能です。



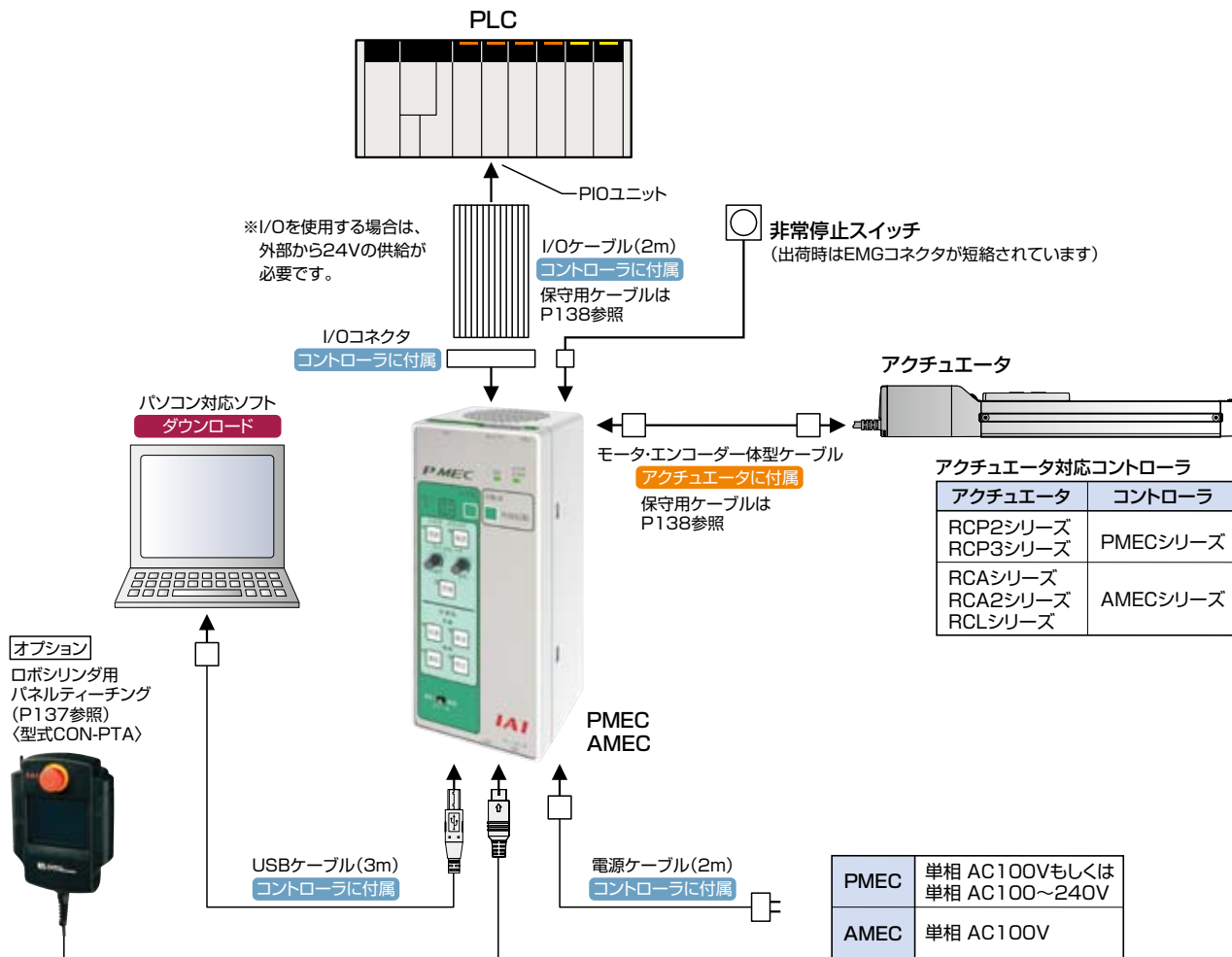
機種一覧 / 標準価格

シリーズ名	PMEC		AMEC
外観			
対応アクチュエータ	RCP2 / RCP3		RCA / RCA2 / RCL
電源電圧	100V	100-240V	100V
価格	-		-
付属品	AC電源ケーブル(2m) USBケーブル(3m) I/Oケーブル(2m) I/Oコネクタ EMGコネクタ 標準取付金具		

型 式



システム構成



I/O 信号表

(注)外部からの供給が必要です。

動作パターン			2点停止	3点停止
ピンNo.	電線色	信号種別	信号名	信号名
1	茶	PIO電源	24V (注)	24V (注)
2	赤		0V (注)	0V (注)
3	橙	入力	STO(ソレノイドA:ONで終点移動、OFFで始点移動)	STO(ソレノイドA:移動信号1)
4	黄		-	ST1(ソレノイドB:移動信号2)
5	緑		RES(アラームリセット)	RES(アラームリセット)
6	青		-	-
7	紫	出力	LSO(始点位置検知) / PEO(始点位置決め完了)*1	LSO(始点位置検知) / PEO(始点位置決め完了)*1
8	灰		LS1(終点位置検知) / PE1(終点位置決め完了)*1	LS1(終点位置検知) / PE1(終点位置決め完了)*1
9	白		HEND(原点復帰完了)	LS2(中間点位置検知) / PE2(中間点位置決め完了)*1
10	黒		*ALM(アラーム)*2	*ALM(アラーム)*2

\*1:出力信号のLSO~2 / PEO~2は、初期設定で押付け機能を使用するにした場合“PEO~2”、使用しない場合“LSO~2”となります。  
\*2:\*ALMは正常時ON、アラーム発生時OFFとなります。

MECパソコンソフト

MEC専用のパソコンソフトを使えばパソコン上で停止位置データの変更、試運転等が可能です。  
また、MECパソコンソフトを使うことにより中間停止機能、押付け機能、座標の変更などを行うことができます。

MECパソコンソフトはアイエイアイのホームページよりダウンロードすることができます。

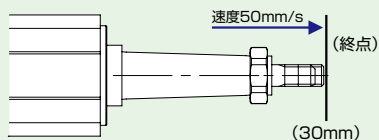
アイエイアイのホームページ: [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

動作パターン説明

動作パターン(2点停止)

終点と始点の2点間の移動を行う動作パターンです。終点及び始点の位置は数値で自由に設定可能です。(MECパソコンソフトまたはオプションのタッチパネルティーチングを使用してコントローラに入力)  
ロッド及びスライダが指定した位置に移動する「位置決め動作」と、ロッドをワーク等に押付ける「押付け動作」の2つの動作が可能です。

位置決め動作



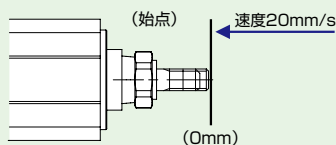
入力信号

STO	ソレノイドA	ON
-----	--------	----

STOをONすると終点(座標値30mm)に50mm/sで移動します。

終点位置データ

位置	30mm
速度	50mm/s
押付け力	-
幅	-



入力信号

STO	ソレノイドA	OFF
-----	--------	-----

STOをOFFすると始点(座標値0mm)に20mm/sで戻ります。

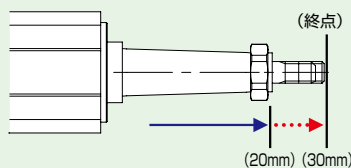
始点位置データ

位置	0mm
速度	20mm/s
押付け力	-
幅	-

動作パターン(2点停止)

終点と始点の2点間の移動を行う動作パターンで、ロッドをワーク等に押付ける「押付け動作」が可能です。

押付け動作



入力信号

STO	ソレノイドA	ON
-----	--------	----

入力0をONすると20mmの位置まで80mm/sで移動し、20mmの位置から30mmの位置まで低速で押付け動作を開始

終点位置データ

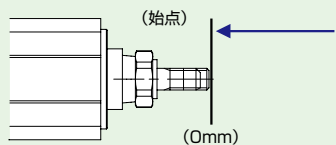
位置	30mm
速度	80mm/s
押付け力	50%
幅	10mm

※押付け動作は、コントローラの停止位置データの押付け力に数値が入っている場合に動作を行います。(押付け力に数値が入っていない時は位置決め動作になります)

動作パターン(3点停止)

終点と始点、中間点の3点間の移動を行う動作パターンです。  
移動位置の切り替えは、STOとST1の2つの信号の組み合わせで決定します。

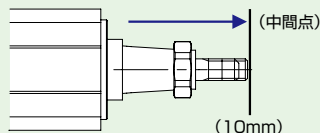
位置決め動作



入力信号

STO	ソレノイドA	ON
ST1	ソレノイドB	OFF

STOだけをONすると始点に設定した加速度・速度で移動します。

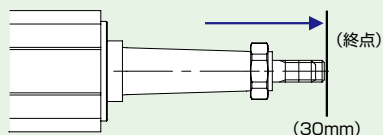


入力信号

STO	ソレノイドA	ON※
ST1	ソレノイドB	ON※

STOとST1の両方をONすると中間点に設定した加速度・速度で移動します。  
両方をOFFするとその場に停止します。

※初期設定により、両方OFFで中間点に移動、両方ONでその場に停止に変更することもできます



入力信号

STO	ソレノイドA	OFF
ST1	ソレノイドB	ON

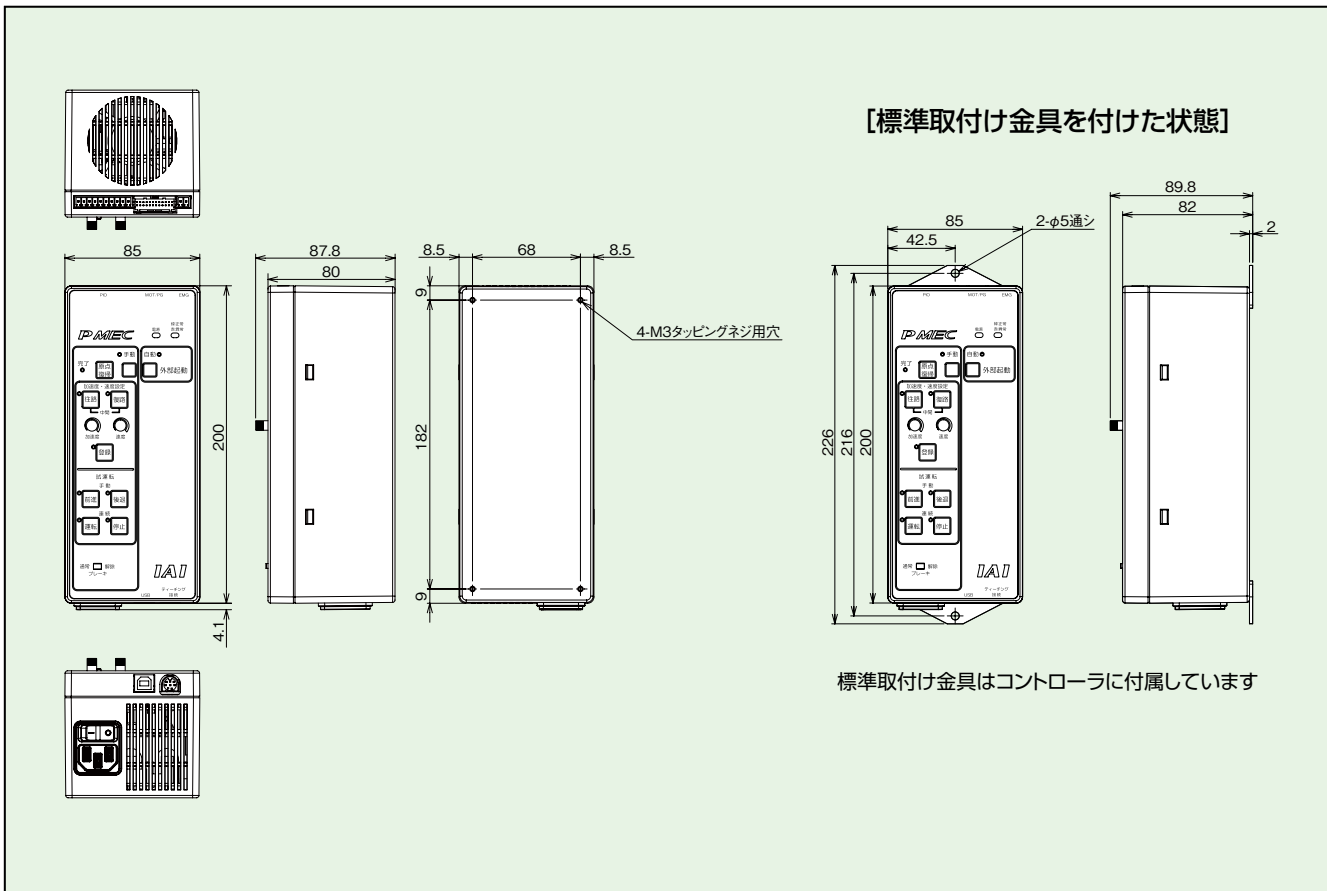
ST1だけをONすると終点に設定した加速度・速度で移動します。

仕様表

項目	仕様		
	PMEC		AMEC
コントローラタイプ	PMEC		AMEC
接続アクチュエータ	RCP2/RCP3シリーズアクチュエータ		RCA/RCA2/RCLシリーズアクチュエータ
制御軸数	1軸		
動作方式	ポジションナータイプ		
位置決め点数	2点/3点		
バックアップメモリー	EEPROM		
I/Oコネクタ	10ピン端子台		
I/O点数	入力4点/出力4点		
I/O用電源	外部供給DC24V±10%		
シリアル通信	RS485 1ch/USB 1ch		
位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ		
電源電圧	AC100~115V±10%	AC100V-240V±10%	AC100~115V±10%
定格電流	1.3A	0.67A(AC100V)/0.36A(AC200V)	2.4A
突入電流	30A	15A(AC100V)/30A(AC200V)	15A
漏れ電流	0.5mA max	0.40mA max(AC100V) 0.75mA max(AC200V)	0.50mA max
絶縁耐圧	DC500V 1MΩ		
耐振動	XYZ各方向	10~57Hz 片側幅0.035mm(連続)、0.075mm(断続) 57~150Hz 4.9m/s <sup>2</sup> (連続)、9.8m/s <sup>2</sup> (断続)	
使用周辺温度	0~40℃		
使用周辺湿度	10~85%RH(結露無きこと)		
使用周辺雰囲気	腐食性ガスなきこと		
保護等級	IP20		
質量	500g	508g	614g

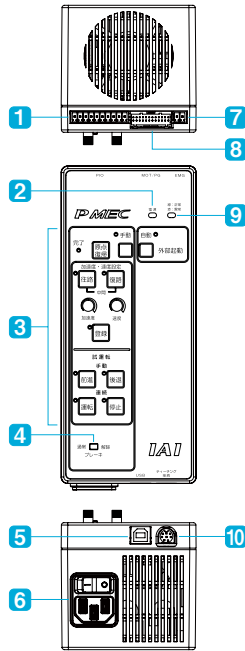
ご注意 最低速度/最高速度の値はアクチュエータの機種によって異なります。詳細は取扱説明書をご覧くださいか、お問合わせ頂きますようお願い致します。

外形寸法





各部名称と機能



- 1 PIOコネクタ …… PLC等の外部コントローラとのI/O接続を行います。
- 2 電源LED …… 電源ON時、緑色に点灯します。
- 3 操作パネル …… 下記参照ください。
- 4 ブレーキスイッチ
 

解除	ブレーキ付アクチュエータのブレーキ解除
通常	ブレーキ付アクチュエータのブレーキ制御
- 5 USBコネクタ …… MECパソコンソフト使用時、パソコンとUSBで接続します。
- 6 ACインレット …… 電源ケーブルを挿します。
- 7 EMGコネクタ …… 非常停止ボタンを接続します。非常停止ボタンを使わない場合は短絡しておきます。
- 8 MPGコネクタ …… アクチュエータとの接続ケーブルを挿します。
- 9 ステータスLED
 

RUN (緑)	サーボ状態を示す。 点灯=サーボON状態、消灯=サーボOFF(省エネ)状態 点滅(1Hz)=自動サーボOFF状態
ALM (赤)	点灯時、アラームの発生中、または非常停止中であることを示します。
EMG (赤)	点灯時、アラームの発生中、または非常停止中であることを示します。
- 10 SIOコネクタ …… ティーチングボックス(CON-PT, SEP-PT)と接続します。

操作パネルの説明

**原点復帰** ボタン

始動時は、最初に原点復帰を行い、座標0mmの位置の確認を行います。

**手動** ボタン

加速度・速度の設定、試運転を行う場合はこのボタンを押します。(1秒以上押す)

**自動** ボタン

MECパソコンソフトやPLCからの指令で運転する場合は、このボタンを押します。(1秒以上押す)

**加速度・速度設定**

アクチュエータの動き方を設定します。

**往路 / 復路** ボタン

設定したい動き(下記種類)を切り替えます。

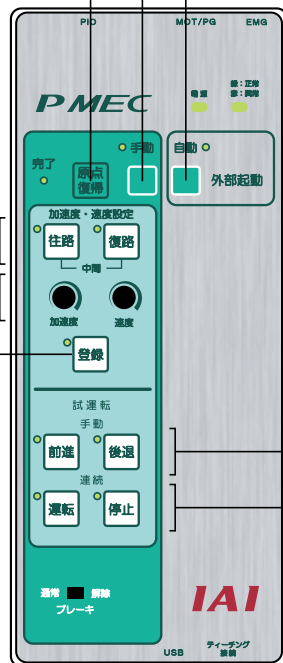
- 往路: 終点に向かう動き
- 復路: 始点に向かう動き
- 中間: 中間点に向かう動き  
(MECパソコンソフトにて設定し、利用可能となります。「往路」と「復路」の同時押しで切替。2点停止時は同時押し無効です。)

**加速度 / 速度** ツマミ

ツマミを回すことにより、アクチュエータの最大速度/定格加減速度の1%~100%の変更ができます。  
※最低速度が1%にならない場合があります

**登録** ボタン

上記で調整した速度、加速度を登録します。



**試運転**

アクチュエータを実際に動かして、登録されている動きを確認します。

**前進** ボタン

アクチュエータが終点側に移動します。2点の場合は始点→終点、3点の場合は始点→中間点→終点に移動します。

**後退** ボタン

アクチュエータが始点に戻ります。

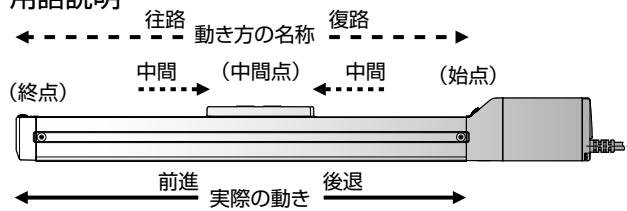
**運転** ボタン

アクチュエータが連続運転します。2点の場合は始点と終点を往復します。3点の場合は始点→中間点→終点→始点の動きを繰り返します。

**停止** ボタン

上記運転を停止します。

用語説明



オプション

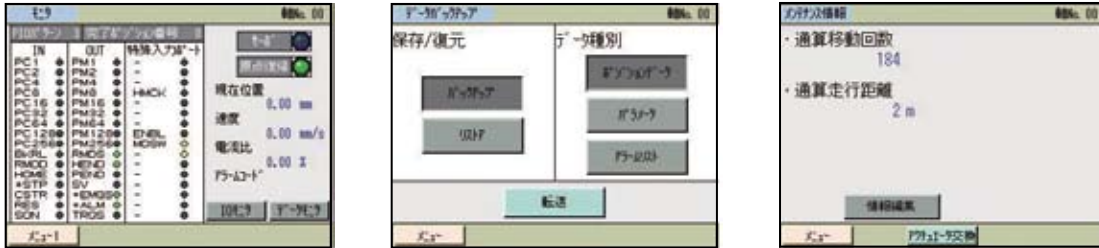
# ポジションコントローラ用タッチパネルティーチング CON-PTA

タッチパネルによる分かりやすい対話型メニュー画面により好評のCON-PTシリーズをベースに、ERC3シリーズコントローラの各種機能に対応した新型データ入力機です。

1. 画面のカラー化により視認性が向上。
2. ERC3シリーズのスマートチューニング、メンテナンス情報の確認・入力に対応。
3. SDメモ리카ードにポジション、パラメータ等のデータの保存が可能。
4. 本体に時計機能を内蔵し、SDメモ리카ードへのデータ保存日時等が記録可能。



CON-PTA



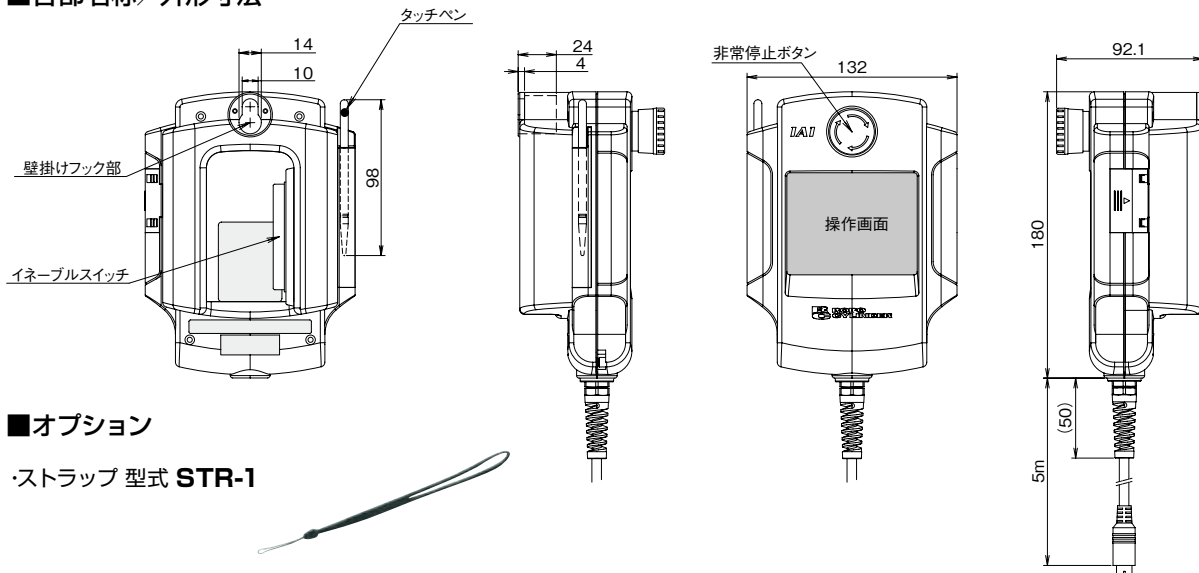
型式/仕様/標準価格

項目	内容			
型式	日本語版	CON-PTA-C	CON-PDA-C	CON-PGA-C-S
	英語版	CON-PTA-C-ENG	CON-PDA-C-ENG	CON-PGA-C-S-ENG
種類	標準タイプ		イネーブルスイッチ付タイプ	安全カテゴリ対応タイプ
接続可能コントローラ	ACON / PCON / SCON / ERC2(※1) / ERC3 / RACON / RPCON / ASEP / PSEP / AMEC / PMEC			
3ポジションイネーブルスイッチ	×		○	○
機能	位置データ入力・編集 / 移動機能(設定位置移動、ジョグ・インチング) / パラメータ編集 / モニタ(現在位置、現在速度、入出力信号、アラームコード、アラーム発生時間) / 外部SDメモ리카ードにデータ保存・読み込み(※3)(ポジションデータパラメータ、アラームリスト) / スマートチューニング / メンテナンス情報(通算移動回数、通算移動距離、等)			
表示(※2)	65536色(16ビットカラー) 白色LEDバックライト			
使用周囲温度・湿度	0~40℃ ・ 85%RH以下(ただし結露なきこと)			
耐環境性	IP40相当			
質量	約570g		約600g	
ケーブル長	5m			
付属品	タッチペン		タッチペン タッチペン TPアダプタ(型式RCB-LB-TG) ダミープラグ(型式DP-4) コントローラ接続ケーブル(型式CB-CON-LB005)	
標準価格	-		-	

※1 ERC2は製番シールに4904以降の刻印があるもののみ接続可能 ※2 使用フォント 株式会社リムコーポレーション製 日本語ビットマップフォント(書体:ゴシック)  
※3 SDメモ리카ードはお客様にてご用意願います。対応SDメモ리카ードは、東芝製SD/SDHC、メモ리카ード容量1GB~8GBになります。

各部名称

■各部名称/外形寸法



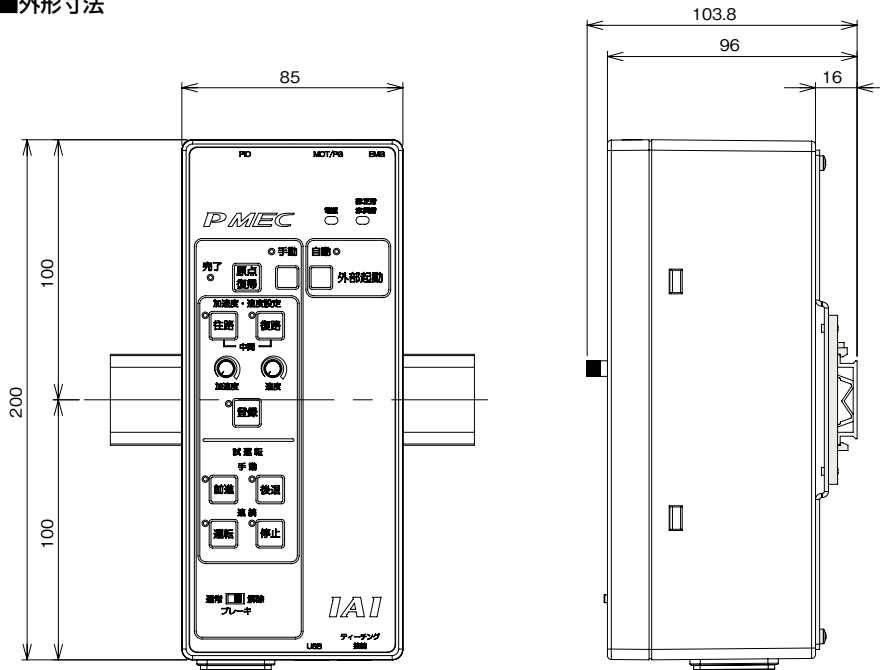
■オプション

・ストラップ 型式 STR-1



## ● DINレール用取付金具 MEC-AT-D

### ■外形寸法



## ● メンテナンス用ケーブル

### ■メンテナンス用にケーブルを手配する場合の型式と価格

種類		ケーブル長	型式	標準価格	
モータ・エンコーダ 一体型ケーブル	PMEC ↔ RCP3 RCP2-GRSS/GRLS/ GRST/ SRA4R/SRGS4R/ SRGD4R	1m	<b>CB-APSEP-MPA010</b>	—	
		3m	<b>CB-APSEP-MPA030</b>	—	
		5m	<b>CB-APSEP-MPA050</b>	—	
	AMEC ↔ RCA2/RCL				
	PMEC ↔ RCP2	1m	<b>CB-PSEP-MPA010</b>	—	
		3m	<b>CB-PSEP-MPA030</b>	—	
		5m	<b>CB-PSEP-MPA050</b>	—	
	PMEC ↔ RCP2-RTBS/RTBSL -RTCS/RTCSL	1m	<b>CB-RPSEP-MPA010</b>	—	
		3m	<b>CB-RPSEP-MPA030</b>	—	
		5m	<b>CB-RPSEP-MPA050</b>	—	
	AMEC ↔ RCA	1m	<b>CB-ASEP-MPA010</b>	—	
		3m	<b>CB-ASEP-MPA030</b>	—	
5m		<b>CB-ASEP-MPA050</b>	—		
I/Oケーブル	2m	<b>CB-APMEC-PIO020-NC</b>	—		
	3m	<b>CB-APMEC-PIO030-NC</b>	—		
	5m	<b>CB-APMEC-PIO050-NC</b>	—		
USBケーブル	3m	<b>CB-SEL-USB030</b>	—		

メンテナンス部品

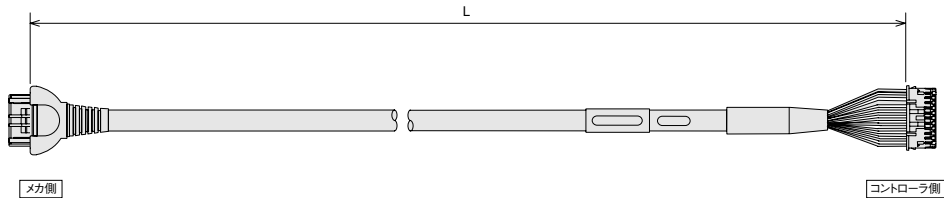
製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

**(RCP3/RCP2(一部機種※)/RCA2/RCL)-(PMEC/AMEC)間接続用モータ・エンコーダ一体型ケーブル**

型式 **CB-APSEP-MPA** □□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応  
例)080=8m

※RCP2-GRSS/GRLS/GRST/SRA4R/SRGS4R/SRGD4Rが対象



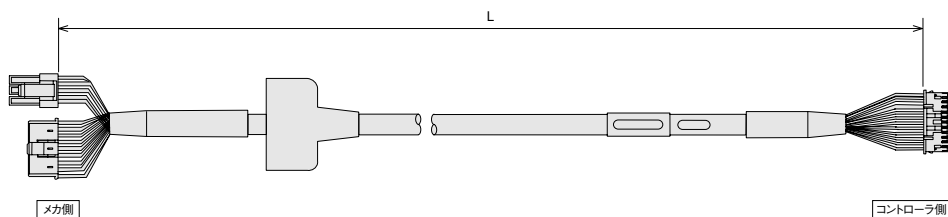
最小曲げR r=68mm以上(可動使用の場合)

メカ側 端子番号	[PCON] (ACON)	コントローラ側 端子番号
A1	黒[ΦA] (U)	1
B1	白[VMM] (V)	2
A2	茶[Φ/A] (W)	5
B2	緑[ΦB] (-)	3
A3	黄[VMM] (-)	4
B3	赤[Φ/B] (-)	6
A4	橙[LS+] (BK+)	7
B4	灰[LS-] (BK-)	8
A6	白[-] (A+)	11
B6	黄[-] (A-)	12
A7	赤[A+] (B+)	13
B7	緑[A-] (B-)	14
A8	黒[B+] (Z+)	15
B8	茶[B-] (Z-)	16
A5	黒(識別テープ) [BK+] (LS+)	9
B5	茶(識別テープ) [BK-] (LS-)	10
A9	緑(識別テープ) [GND.s] (GND.s)	20
B9	赤(識別テープ) [VPS] (VPS)	18
A10	白(識別テープ) [VCC] (VCC)	17
B10	黄(識別テープ) [GND] (GND)	19
A11	NC	21
B11	シールド[FG] (FG)	24
	NC	22
	NC	23

**(RCP2)-(PMEC)間接続用モータ・エンコーダ一体型ケーブル**

型式 **CB-PSEP-MPA** □□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応  
例)080=8m



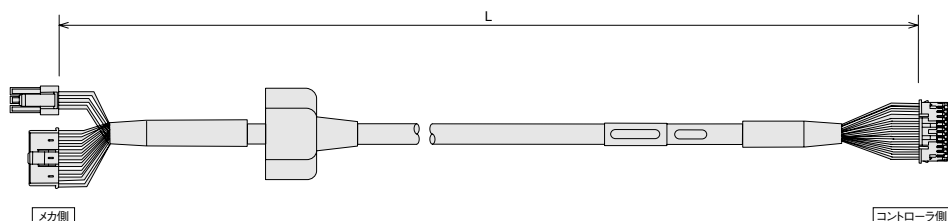
最小曲げR r=68mm以上(可動使用の場合)

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
1	黒[ΦA]	1
2	白[VMM]	2
4	赤[ΦB]	3
5	緑[VMM]	4
3	茶[Φ/A]	5
6	黄[Φ/B]	6
16	橙[BK+]	9
17	灰[BK-]	10
5	NC	11
6	NC	12
13	黒[LS+]	7
14	茶[LS-]	8
1	白[A+]	13
2	黄[A-]	14
3	赤[B+]	15
4	緑[B-]	16
10	白(識別テープ) [VCC]	17
11	黄(識別テープ) [VPS]	18
9	赤(識別テープ) [GND]	19
12	緑(識別テープ) [(予備)]	20
15	NC	21
7	NC	22
8	NC	23
18	シールド[FG]	24

**(RCA)-(AMEC)間接続用モータ・エンコーダ一体型ケーブル**

型式 **CB-ASEP-MPA** □□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応  
例)080=8m



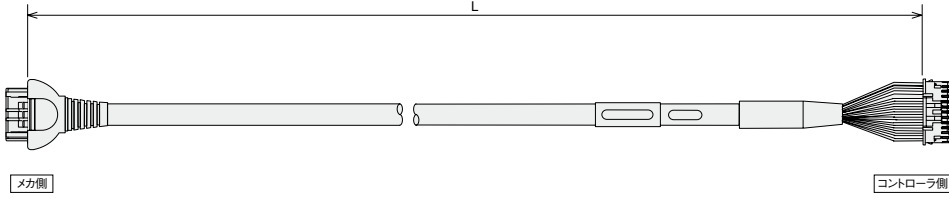
最小曲げR r=68mm以上(可動使用の場合)

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
1	赤[U]	1
2	黄[V]	2
	NC	3
	NC	4
3	黒[W]	5
	NC	6
18	橙[BK+]	7
17	灰[BK-]	8
7	黒[LS+]	9
16	茶[LS-]	10
1	白[A+]	11
2	黄[A-]	12
3	赤[B+]	13
4	緑[B-]	14
10	黒(識別テープ) [Z+]	15
11	茶(識別テープ) [Z-]	16
14	白(識別テープ) [VCC]	17
13	黄(識別テープ) [VPS]	18
15	赤(識別テープ) [GND]	19
6	緑(識別テープ) [(予備)]	20
5	NC	21
8	NC	22
12	NC	23
9	シールド[FG]	24

**(RCP2小型ロータリ)-(PMEC)-間接続用モータ・エンコーダ一体型ケーブル**

型式 **CB-RPSEP-MPA** □ □ □

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応  
例)080=8m



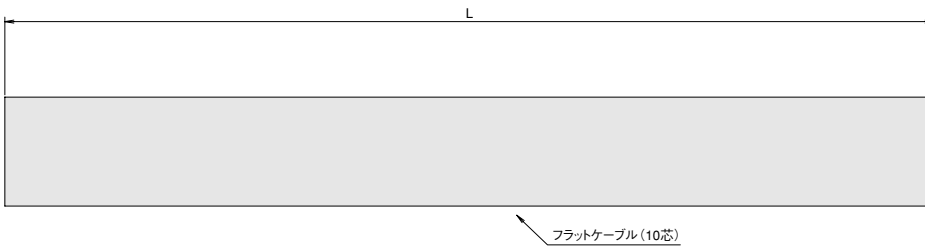
最小曲げR r=68mm以上 (可動使用の場合)

メカ側 端子番号	電線色	コントローラ側 端子番号
A1	黒[ΦA]	1
B1	白[VMM]	2
A2	茶[ΦA]	5
B2	緑[ΦB]	3
A3	黄[VMM]	4
B3	赤[ΦB]	6
A6	橙[LS+]	7
B6	灰[LS-]	8
A7	赤[A+]	13
B7	緑[A-]	14
A8	黒[B+]	15
B8	茶[B-]	16
A4	NC	7
B4	NC	8
A5	黒(識別テープ)[BK+]	9
B5	茶(識別テープ)[BK-]	10
A9	緑(識別テープ)[GNDLs]	20
B9	赤(識別テープ)[VPS]	18
A10	白(識別テープ)[VCC]	17
B10	黄(識別テープ)[GND]	19
A11	NC	21
B11	シールド[FG](FG)	24
	NC	22
	NC	23

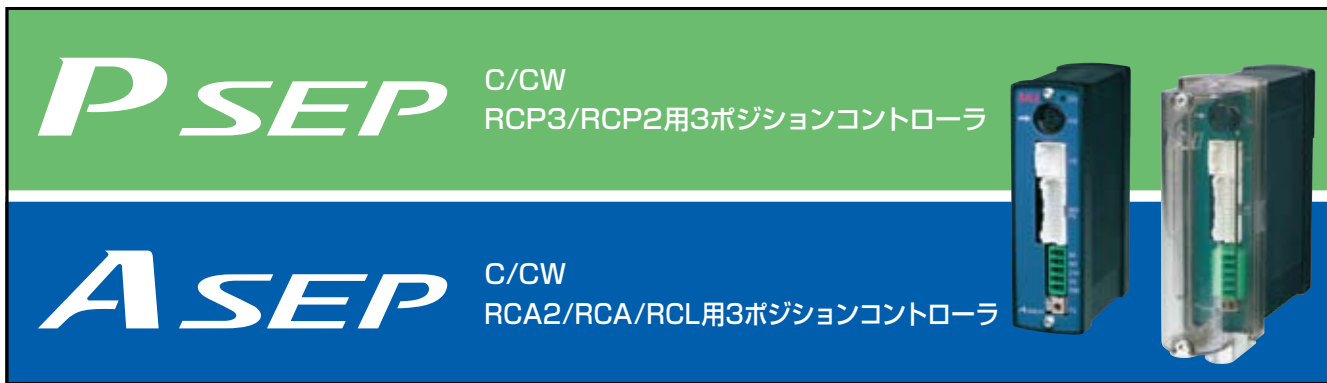
**PMEC-C/AMEC-C用 I/Oケーブル**

型式 **CB-APMEC-PIO** □ □ □ -NC

※ケーブル長さは020=2m、030=3m、050=5mの  
3種類です。



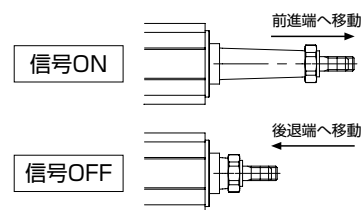
ピンNO.	電線色	信号種別
1	茶	PIO電源
2	赤	
3	橙	入力
4	黄	
5	緑	
6	青	
7	紫	出力
8	灰	
9	白	
10	黒	



## 特長

### 1 電磁弁と同じ信号で動作が可能

アクチュエータを動作させる信号は、エアシリンダ(電磁弁)を動作させる信号と同じですので、エアシリンダを電動シリンダに置き換えた場合も、現在お使いのPLCのプログラムをそのまま使用することが可能です。  
電磁弁はシングルソレノイド/ダブルソレノイドの両方に対応可能です。



### 2 IP53 に対応した防塵タイプを設定

IP53 相当(※1)の保護構造をもつ防塵タイプを設定しましたので、制御盤の外にコントローラを設置することが可能です。  
(※1) 下面部は除く

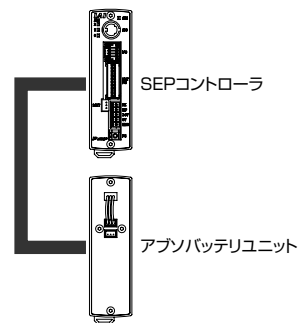


### 3 電源投入時に原点復帰なしですぐに動作可能な簡易アブソリュートタイプを設定

簡易アブソリュートタイプは、電源投入時や非常停止解除後もアブソリュートユニットにより現在位置を把握していますので、その場所から次の動作を開始することが可能です。

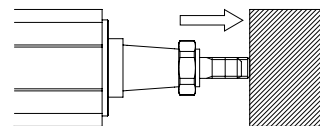
(注1) 簡易アブソリュートタイプのコントローラを接続するアクチュエータはインクリメンタル仕様になります。  
(注2) リニアサーボタイプには使用出来ません。

アブソリュートユニットを設置する場合は熱対策としてSEPコントローラの下側に設置して下さい。



### 4 押付け動作、中間停止動作が可能

エアシリンダ同様、ワークにロッドを押付けたまま停止している押付け動作が可能です。押付け動作時の力は最大押付け力の20~70%の範囲で調整が可能で、設定した押付け力になると信号を出力しますので、ワークのクランプやサイズの判定等に使用可能です。



最大押付け力の20~70%の範囲で押付け力の調整が可能





### 5 データの入力は専用のタッチパネルティーチングにより簡単入力

移動位置や押付け力の設定等の入力は、オプションのタッチパネルティーチング(型式 CON-PTA)から簡単に入力が可能です。  
タッチパネルティーチングは対話式メニューと直接画面を操作する方式により取説を読まなくても感覚的に操作が可能です。



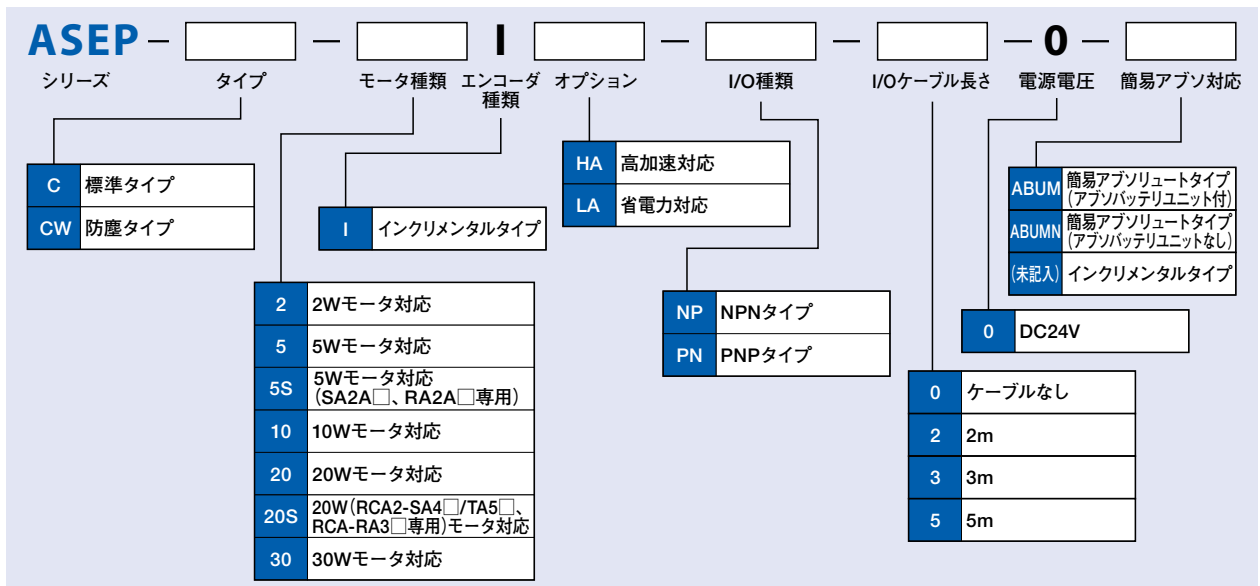
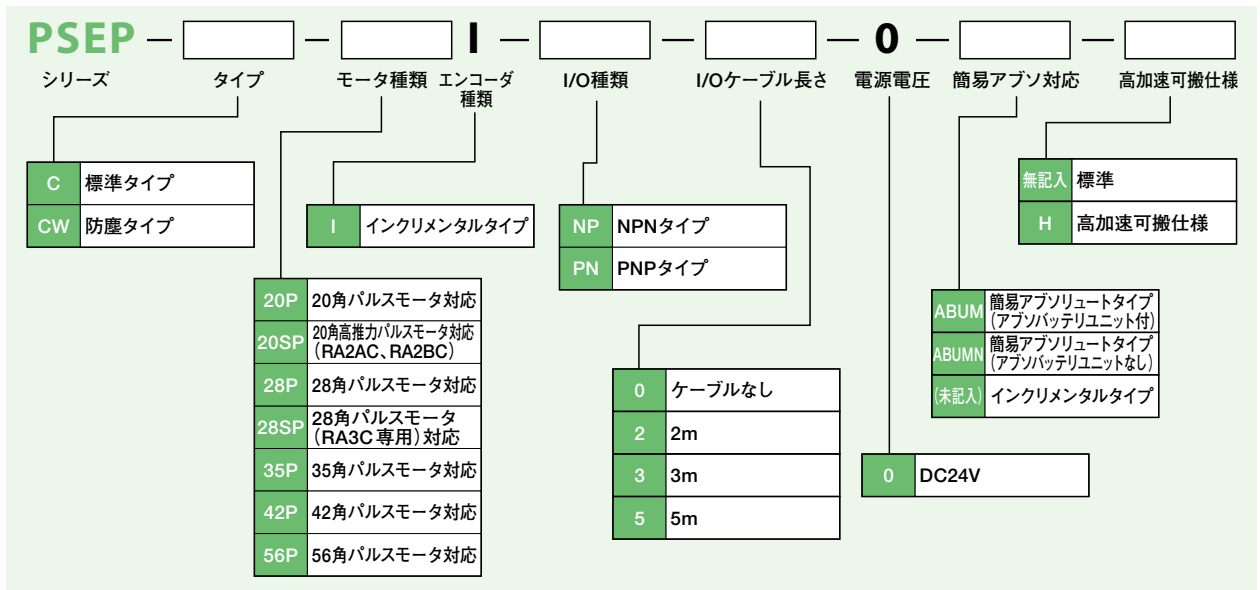


機種一覧／標準価格

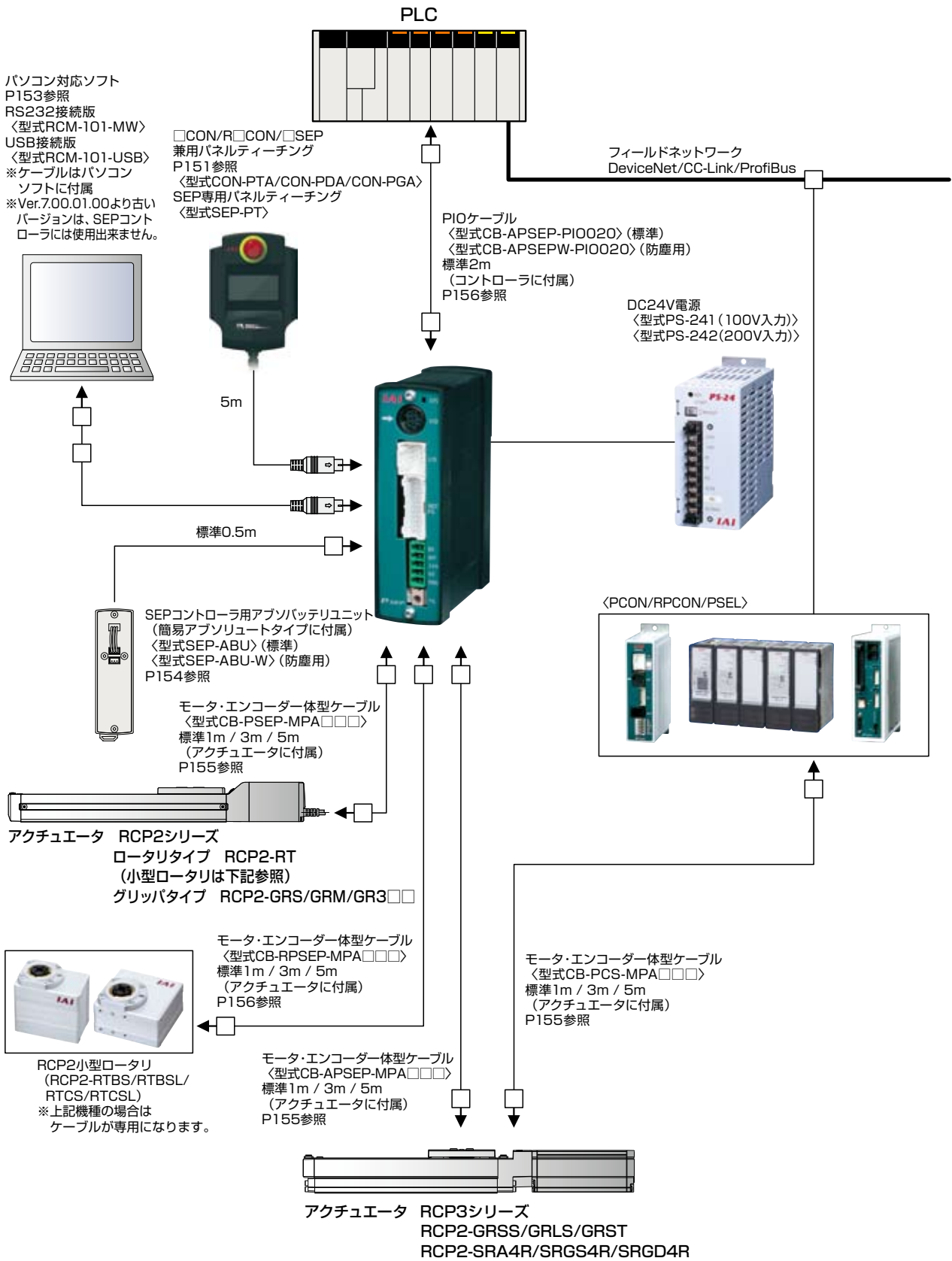
シリーズ名	PSEP				ASEP			
	C		CW		C		CW	
タイプ名	標準タイプ		防塵タイプ		標準タイプ		防塵タイプ	
名称	標準タイプ		防塵タイプ		標準タイプ		防塵タイプ	
位置決め方式	インクリメンタルタイプ	簡易アブソリュートタイプ	インクリメンタルタイプ	簡易アブソリュートタイプ	インクリメンタルタイプ	簡易アブソリュートタイプ	インクリメンタルタイプ	簡易アブソリュートタイプ
外観								
内容	2点/3点位置決めの特化し、簡単さを追及したパルスモータ用ポジションコントローラ		IP53相当の保護構造を備えたPSEP-Cの防塵タイプ		2点/3点位置決めの特化し、簡単さを追及したサーボモータ用ポジションコントローラ		IP53相当の保護構造を備えたASEP-Cの防塵タイプ	
ポジション点数	2点/3点							
標準価格	-	-	-	-	-	-	-	-

※簡易アブソリュートタイプの価格はアブソバッテリーユニット (P154 参照) を含んだ価格です。

型式

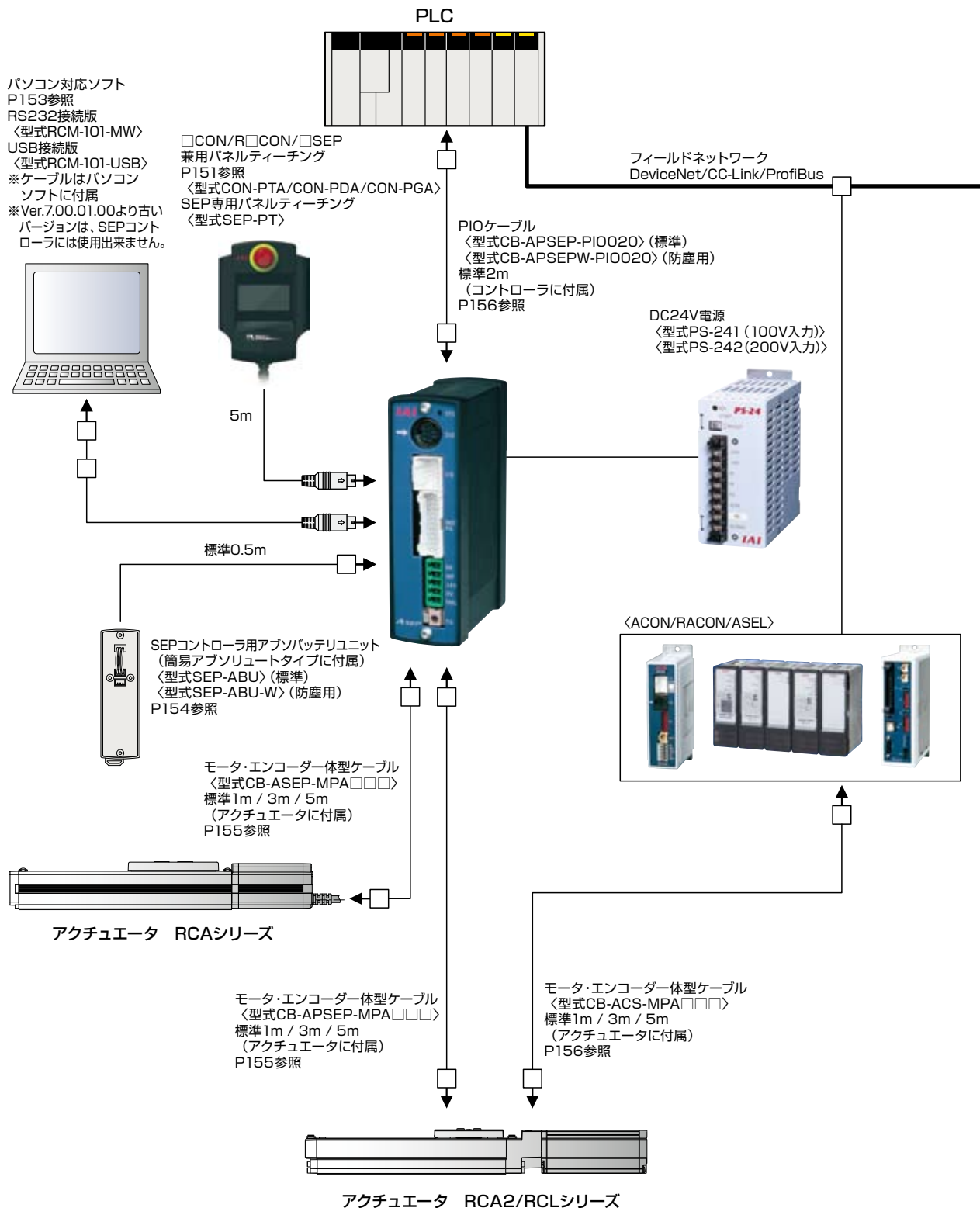


### <PSEP>



システム構成

〈ASEP〉



細小型マイタ  
タイプ  
細小型ロッタ  
タイプ  
細小型テール  
タイプ  
細小型サイホ  
タイプ  
コントローラ

## 動作パターン説明

SEPコントローラは下記のとおり6種類の動作パターンを選択して動作することが出来ます。  
また動作パターン0~2は、電磁弁のシングルソレノイド/ダブルソレノイド両方の信号形態に対応可能です。

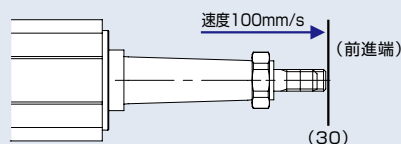
動作パターン番号		0		1		2		3		4		5	
動作パターン名		標準2点間移動		移動速度変更		ポジションデータ変更		2入力3点間移動		3入力3点間移動		連続往復運転	
機能		2点間移動		2点間移動		2点間移動		3点間移動		3点間移動		2点間連続移動	
		押付け動作		押付け動作		押付け動作		押付け動作		押付け動作		押付け動作	
		-		移動時速度変更		移動位置データ変更		-		-		-	
対応ソレノイド方式		シングル	ダブル	シングル	ダブル	シングル	ダブル	-		-		-	
入力	0	移動信号	移動信号1	移動信号	移動信号1	移動信号	移動信号1	移動信号1	後退端移動信号	連続運転信号			
	1	一時停止信号	移動信号2	一時停止信号	移動信号2	一時停止信号	移動信号2	移動信号2	前進端移動信号	一時停止信号			
	2	-	(リセット信号)	移動速度切替え信号	(リセット信号)	目標位置切替え信号	(リセット信号)	-	(リセット信号)	中間点移動指令信号	(リセット信号)	-	
	3	-	/サーボON信号	-	/サーボON信号	-	/サーボON信号	-	/サーボON信号	/サーボON信号	/サーボON信号	-	
出力	0	後退端位置出力信号		後退端位置出力信号		後退端位置出力信号		後退端位置出力信号		後退端位置出力信号		後退端位置出力信号	
	1	前進端位置出力信号		前進端位置出力信号		前進端位置出力信号		前進端位置出力信号		前進端位置出力信号		前進端位置出力信号	
	2	原点復帰完了信号 /サーボON出力信号		原点復帰完了信号 /サーボON出力信号		原点復帰完了信号 /サーボON出力信号		中間点位置出力信号		中間点位置出力信号		原点復帰完了信号 /サーボON出力信号	
	3	アラーム出力信号 /サーボON出力信号		アラーム出力信号 /サーボON出力信号		アラーム出力信号 /サーボON出力信号		アラーム出力信号 /サーボON出力信号		アラーム出力信号 /サーボON出力信号		アラーム出力信号 /サーボON出力信号	

※上記信号の内容については、コントローラ取説をご参照下さい。(弊社ホームページからダウンロード出来ます。)

### 動作パターン0 (標準2点間移動)

前進端と後退端の2点間の移動を行う動作パターンです。  
前進端及び後退端の位置は数値で自由に設定可能です。(オプションのタッチパネルティーチングを使用してコントローラに入力) ロッド及びスライダが指定した位置に移動する「位置決め動作」と、ロッドをワーク等に押付ける「押し付け動作」の2つの動作が可能です。

#### 位置決め動作 (シングルソレノイド)

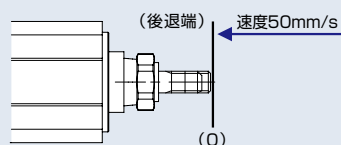


前進端位置データ	
位置	30
速度	100
押付け力	-
幅	-

#### 入力信号

入力	状態
入力0	ON
入力1	-
入力2	-
入力3	-

入力0をONすると  
前進端(座標値30mm)に  
速度100mm/sで移動します。



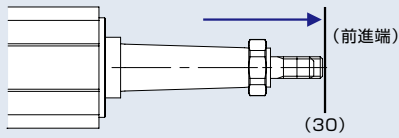
後退端位置データ	
位置	0
速度	50
押付け力	-
幅	-

#### 入力信号

入力	状態
入力0	OFF
入力1	-
入力2	-
入力3	-

入力0をOFFすると  
後退端(座標値0mm)に  
速度50mm/sで戻ります。

### 位置決め動作 (ダブルソレノイド)

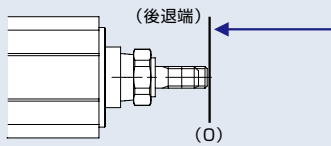


前進端位置データ	
位置	30
速度	100
押付け力	-
幅	-

#### 入力信号

入力0	OFF
入力1	ON
入力2	-
入力3	-

入力1をON/入力0をOFFすると  
前進端(座標値30mm)に  
速度100mm/sで移動します。



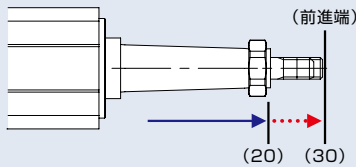
後退端位置データ	
位置	0
速度	50
押付け力	-
幅	-

#### 入力信号

入力0	ON
入力1	OFF
入力2	-
入力3	-

入力0をON/入力1をOFFすると  
後退端(座標値0mm)に  
速度50mm/sで戻ります。

### 押付け動作 (シングルソレノイド)



前進端位置データ	
位置	30
速度	100
押付け力	50
幅	10

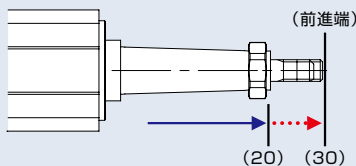
#### 入力信号

入力0	ON
入力1	-
入力2	-
入力3	-

入力0をONすると  
20mmの位置まで速度100mm/sで移動し  
20mmの位置から30mmの位置まで  
低速で押付け動作を開始

※押付け動作は、コントローラのポジションデータの  
押付け力に数値が入っている場合に動作を行います。  
(押付け力に数値が入っていない時は位置決め動作になります)

### 押付け動作の場合 (ダブルソレノイド)



前進端位置データ	
位置	30
速度	100
押付け力	50
幅	10

#### 入力信号

入力0	OFF
入力1	ON
入力2	-
入力3	-

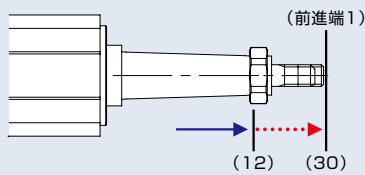
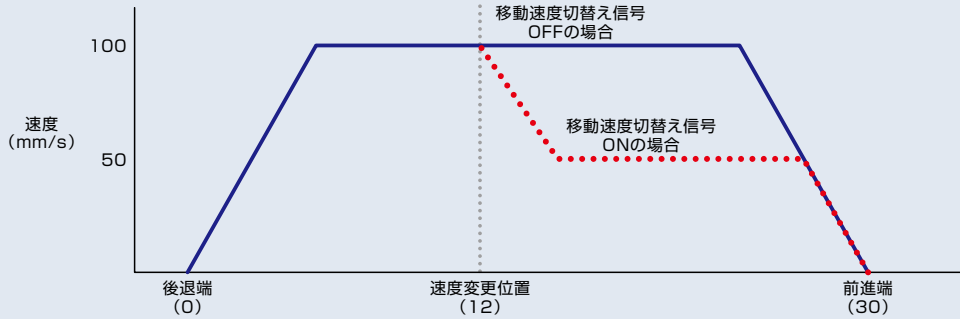
入力1をON/入力0をOFFすると  
20mmの位置まで速度100mm/sで移動し  
20mmの位置から30mmの位置まで  
低速で押付け動作を開始

※押付け動作は、コントローラのポジションデータの  
押付け力に数値が入っている場合に動作を行います。  
(押付け力に数値が入っていない時は位置決め動作になります)

## 動作パターン1 (移動速度変更)

前進端と後退端の2点間の移動を行う動作パターンです。  
移動速度を2段階に変更することが可能です。(スピードアップ/スピードダウン両方可)  
速度の切り替えは速度変更位置を座標値で指定し、その位置を通過後速度が変更されます。

(シングルソレノイド)



入力信号

入力0	ON
入力1	-
入力2	ON
入力3	-

入力2をONしながら入力0をONすると途中まで設定速度で移動し、速度変更位置通過後、変更速度になります。入力2番をONしない場合は速度変更は行われません。

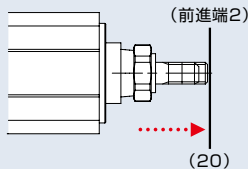
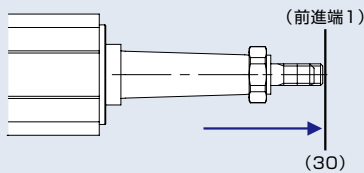
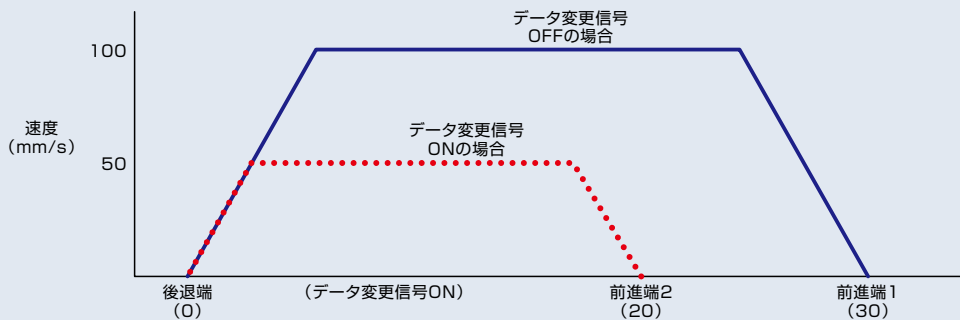
後退端位置データ	
位置	0
速度	50
速度変更位置	12
変更速度	100
押付け力	-
幅	-

前進端位置データ	
位置	30
速度	100
速度変更位置	12
変更速度	50
押付け力	-
幅	-

## 動作パターン2 (ポジションデータ変更)

前進端と後退端の2点間の移動を行う動作パターンです。  
前進端と後退端の位置、速度、押付け力、押付け幅を2種類設定出来ます。  
2種類のデータの切り替えは、入力2の目標位置切替え信号がONかOFFかで切り替わります。

(シングルソレノイド)



入力信号

入力0	ON
入力1	-
入力2	ON
入力3	-

入力2 (データ変更信号) がOFFの状態では入力0をONすると、前進端位置データ1で設定された位置 (30)、速度 (100) で移動を行います。入力2がONの状態では入力0をONすると、移動は前進端位置データ2で設定された位置 (20)、速度 (50) に変更されます。入力2がOFF状態で移動を開始し、移動途中で入力2をONした場合は、その時点から移動位置、速度が変更になります。

前進端位置データ1	
位置	30
速度	100
押付け力	-
幅	-

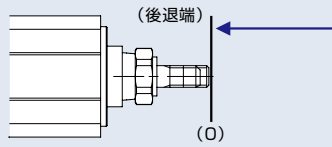
前進端位置データ2	
位置	20
速度	50
押付け力	-
幅	-



### 動作パターン3 (2入力3点間移動)

前進端と後退端、中間点の3点間の移動を行う動作パターンです。  
移動位置の切り替えは、入力0と入力1の2つの信号の組み合わせで決定します。

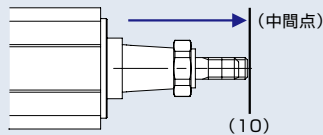
#### 位置決め動作



#### 入力信号

入力0	ON
入力1	OFF
入力2	-
入力3	-

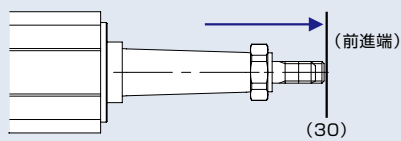
入力0だけをONすると後退端に設定した速度で移動します。



#### 入力信号

入力0	ON
入力1	ON
入力2	-
入力3	-

入力0と1の両方をONすると中間点に設定した速度で移動します。



#### 入力信号

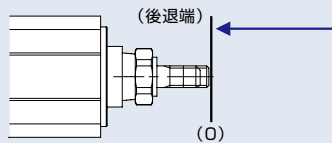
入力0	OFF
入力1	ON
入力2	-
入力3	-

入力1だけをONすると前進端に設定した速度で移動します。

### 動作パターン4 (3入力3点間移動)

前進端と後退端、中間点の3点間の移動を行う動作パターンです。  
移動位置の切り替えは、入力0 (後退端移動指令) と入力1 (前進端移動指令) と入力2 (中間点移動指令) の3つの信号で決定します。

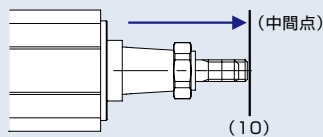
#### 位置決め動作



#### 入力信号

入力0	ON
入力1	OFF
入力2	OFF
入力3	-

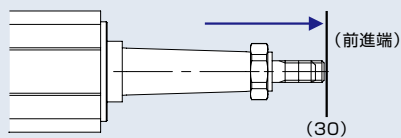
入力0をONすると後退端に設定した速度で移動します。



#### 入力信号

入力0	OFF
入力1	OFF
入力2	ON
入力3	-

入力2をONすると中間点に設定した速度で移動します。



#### 入力信号

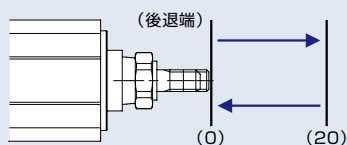
入力0	OFF
入力1	ON
入力2	OFF
入力3	-

入力1をONすると前進端に設定した速度で移動します。

### 動作パターン5 (連続往復運転)

前進端と後退端2点間の連続往復運転を行う動作パターンです。  
入力0 (連続運転信号) をONすると、設定された2点間を連続で移動します。  
動作中入力0をOFFした場合は、移動先の位置に到達後停止します。

#### 位置決め動作



#### 入力信号

入力0	ON
入力1	-
入力2	-
入力3	-

入力0をONすると前進端と後退端に設定した速度で連続移動します。

## I/O 信号表

ピン No.	ケーブル色	動作パターン番号		0		1		2		3		4		5	
		動作パターン名		標準2点間移動		移動速度変更		ポジションデータ変更		2入力3点間移動		3入力3点間移動		連続往復運転	
		ソレノイド種類		シングル	ダブル	シングル	ダブル	シングル	ダブル	シングル	ダブル	—	—	—	—
1	茶	COM		24V		24V		24V		24V		24V		24V	
2	赤	COM		0V		0V		0V		0V		0V		0V	
3	橙	入力	0	ST0	ST0	ST0	ST0	ST0	ST0	ST0	ST0	ST0	ST0	ASTR	
4	黄		1	*STP	ST1(-)	*STP	ST1(-)	*STP	ST1(-)	ST1	ST1(-)	ST1	ST1(-)	-/*STP	
5	緑		2	-(RES)		SPDC(RES)		CN1(RES)		-(RES)		ST2(RES)		-(RES)	
6	青		3	-/SON		-/SON		-/SON		-/SON		-/SON		-/SON	
7	紫	出力	0	LS0/PE0		LS0/PE0		LS0/PE0		LS0/PE0		LS0/PE0		LS0/PE0	
8	灰		1	LS1/PE1		LS1/PE1		LS1/PE1		LS1/PE1		LS1/PE1		LS1/PE1	
9	白		2	HEND/SV		HEND/SV		HEND/SV		LS2/PE2		LS2/PE2		HEND/SV	
10	黒		3	*ALM/SV		*ALM/SV		*ALM/SV		*ALM/SV		*ALM/SV		*ALM/SV	

※上記\*印の信号は、常時ONで動作時にOFFとなります。

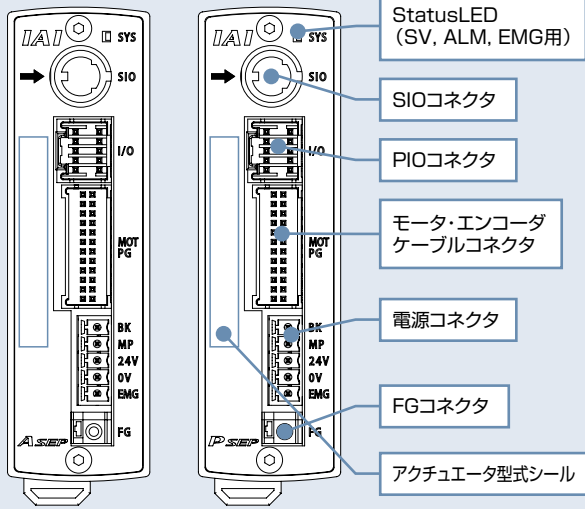
## 仕様表

項目		仕様								
コントローラタイプ		PSEP				ASEP				
		C		CW		C		CW		
接続アクチュエータ		RCP2/RCP3シリーズアクチュエータ				RCA/RCA2/RCLシリーズアクチュエータ				
制御軸数		1軸								
動作方式		ポジションタイプ								
位置決め点数		2点/3点(4点※2)								
バックアップメモリー		EEPROM								
I/Oコネクタ		10ピンコネクタ								
I/O点数		入力4点/出力4点								
I/O用電源		外部供給DC24V±10%								
シリアル通信		RS485 1ch								
周辺機器通信ケーブル		CB-APSEP-PIO□□□□	CB-APSEP-W-PIO□□□□	CB-APSEP-PIO□□□□	CB-APSEP-W-PIO□□□□	CB-APSEP-PIO□□□□	CB-APSEP-W-PIO□□□□	CB-APSEP-PIO□□□□	CB-APSEP-W-PIO□□□□	
位置検出方式		インクリメンタルエンコーダ(アブソリュートユニット装着により簡易的なアブソリュート仕様が可能 ※3)								
モータ・エンコーダケーブル	RCP2接続用	CB-PSEP-MPA□□□□				(接続不可)				
	RCA接続用	(接続不可)				CB-ASEP-MPA□□□□				
	RCP3/RCA2接続用	CB-APSEP-MPA□□□□								
	RCP2小型ロータリ接続用	CB-RPSEP-MPA□□□□				(接続不可)				
入力電源		DC24V±10%								
制御電源容量		0.5A(簡易アブソリュート仕様の場合は0.8A)								
モータ電源容量	モータサイズ	定格	最大(※4)	モータW数	定格	最大				
						省電力(※5)	標準(※6)	高加減速		
		20P	0.4A		2.0A	2W	0.8A	設定無し	4.6A	
		28P	0.4A		2.0A	5W	1.0A	設定無し	6.4A	
		35P	1.2A		2.0A	10W(RCL用)	1.3A	設定無し	6.4A	
		42P	1.2A		2.0A	10W(RCA/RCA2用)	1.3A	2.5A	4.4A	
		56P	1.2A		2.0A	20W	1.3A	2.5A	4.4A	
-	-	-	20W(20Sモータ用)	1.7A	3.4A	5.1A				
-	-	-	30W	1.3A	2.2A	4.4A				
突入電流(※1)		Max10A								
発熱量		8.4W				9.6W				
絶縁耐圧		DC500V 1MΩ								
耐振動		XYZ各方向	10~57Hz 片側幅0.035mm(連続)、0.075mm(断続)		58~150Hz 4.9m/S <sup>2</sup> (連続)、9.8m/S <sup>2</sup> (断続)					
使用周辺温度		0~40℃								
使用周辺湿度		10~85%RH(結露無きこと)								
使用周辺雰囲気		腐食性ガスなきこと								
保護等級		IP20		IP53(※7)		IP20		IP53(※7)		
質量		約130g		約160g		約130g		約160g		

- (※1) 突入電流は、電源投入後、約1~2msの間に定格電流の5~12倍程度の電流が流れます。突入電流は電源ラインのインピーダンスにより変わりますのでご注意ください。
- (※2) 「ポジションデータ変更」の動作パターン時に、前進端と後退端に2つずつポジションデータを設定した場合です。
- (※3) リニアサーボタイプには簡易アブソリュートタイプのコントローラは使用出来ません。
- (※4) 電源投入後、励磁検出動作を行います。その場合、電流は最大となります。(通常100ms)  
但し、モータ駆動電源を遮断後、再びモータ駆動電源を入れた場合は、約6.0Aの電流が流れます。(約1~2ms)
- (※5) 磁極検出中や衝突・拘束時に電流が最大になります。最長時間は磁極検出中で10秒程度、上記電流を必要とします。
- (※6) 加減速中や衝突・拘束時に電流が最大になります。最長時間は衝突・拘束時で過負荷検出までの時間中、上記電流を必要とします。
- (※7) 下部は除く。

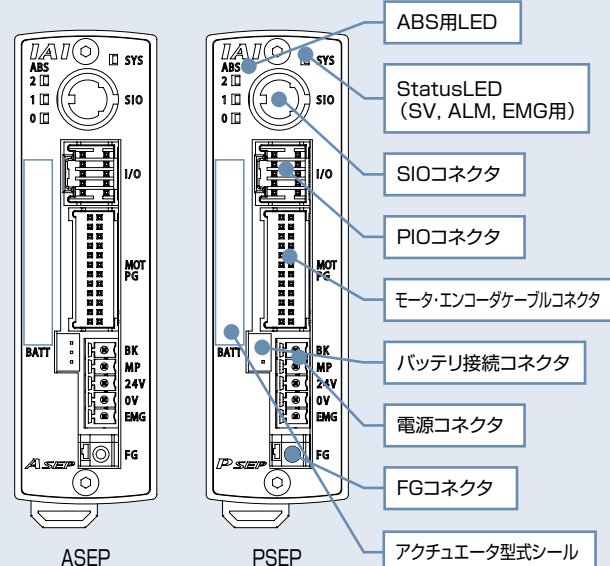
各部名称

ASEP、PSEP インクリメンタルタイプ



ASEP インクリメンタルタイプ  
PSEP インクリメンタルタイプ

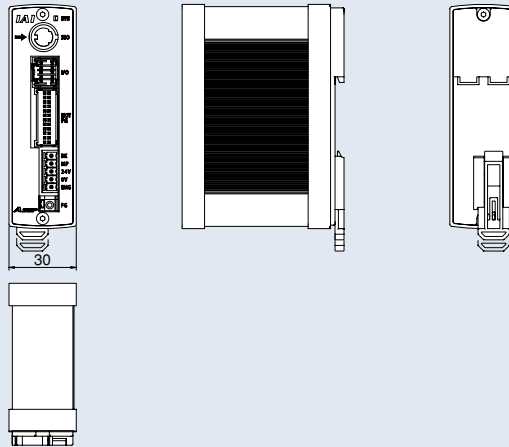
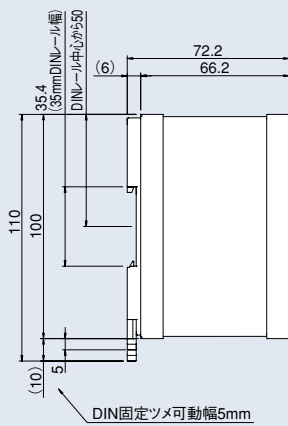
ASEP、PSEP 簡易アブソリュートタイプ



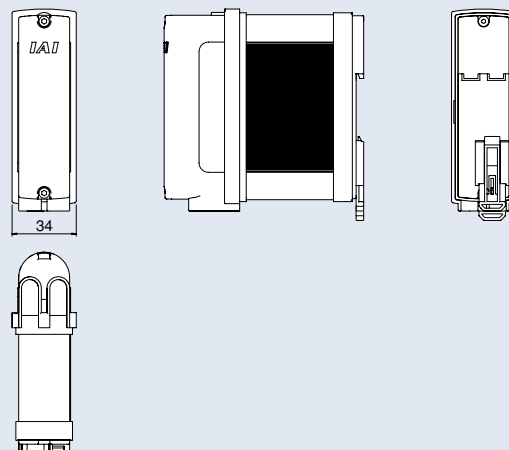
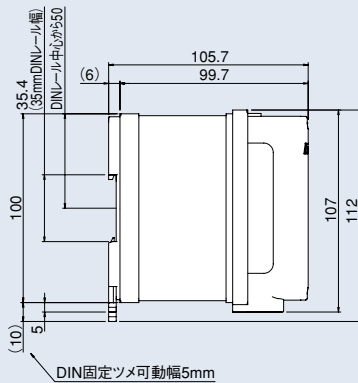
ASEP 簡易アブソリュートタイプ  
PSEP 簡易アブソリュートタイプ

外形寸法

標準タイプ



防塵タイプ



細小型ステータタイプ  
細小型ロッドタイプ  
細小型テールタイプ  
細小型テールホタイプ

コントローラ

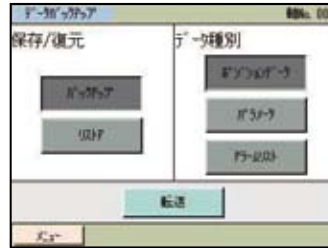
### ポジションコントローラ用タッチパネルティーチング CON-PTA

タッチパネルによる分かりやすい対話型メニュー画面により好評のCON-PTシリーズをベースに、ERC3シリーズコントローラの各種機能に対応した新型データ入力機です。

1. 画面のカラー化により視認性が向上。
2. ERC3シリーズのスマートチューニング、メンテナンス情報の確認・入力に対応。
3. SDメモ리카ードにポジション、パラメータ等のデータの保存が可能。
4. 本体に時計機能を内蔵し、SDメモ리카ードへのデータ保存日時等が記録可能。



CON-PTA



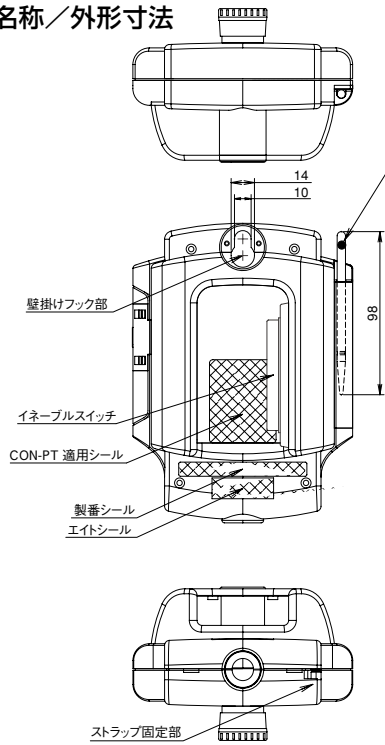
### 型式/仕様/標準価格

項目	内容			
型式	日本語版	CON-PTA-C	CON-PDA-C	CON-PGA-C-S
	英語版	CON-PTA-C-ENG	CON-PDA-C-ENG	CON-PGA-C-S-ENG
種類		標準タイプ	イネーブルスイッチ付タイプ	安全カテゴリ対応タイプ
接続可能コントローラ	ACON/PCON/SCON/ERC2(※1)/ERC3/RACON/RPCON/ASEP/PSEP/AMEC/PMEC			
3ポジションイネーブルスイッチ		×	○	○
機能	位置データ入力・編集 / 移動機能(設定位置移動、ジョグ・インチャージ) / パラメータ編集 / モニタ(現在位置、現在速度、入出力信号、アラームコード、アラーム発生時間) / 外部SDメモ리카ードにデータ保存・読み込み(※3)(ポジションデータパラメータ、アラームリスト) / スマートチューニング / メンテナンス情報(通算移動回数、通算移動距離、等)			
表示(※2)	65536色(16ビットカラー) 白色LEDバックライト			
使用周囲温度・湿度	0~40℃ ・ 85%RH以下(ただし結露なきこと)			
耐環境性	IP40相当			
質量		約570g	約600g	
ケーブル長		5m		
付属品		タッチペン	タッチペン	タッチペン TPアダプタ(型式RCB-LB-TG) ダミープラグ(型式DP-4) コントローラ接続ケーブル(型式CB-CON-LB005)
標準価格		-	-	-

※1 ERC2は製番シールに4904以降の刻印があるもののみ接続可能 ※2 使用フォント 株式会社リムコーポレーション製 日本語ビットマップフォント(書体:ゴシック)

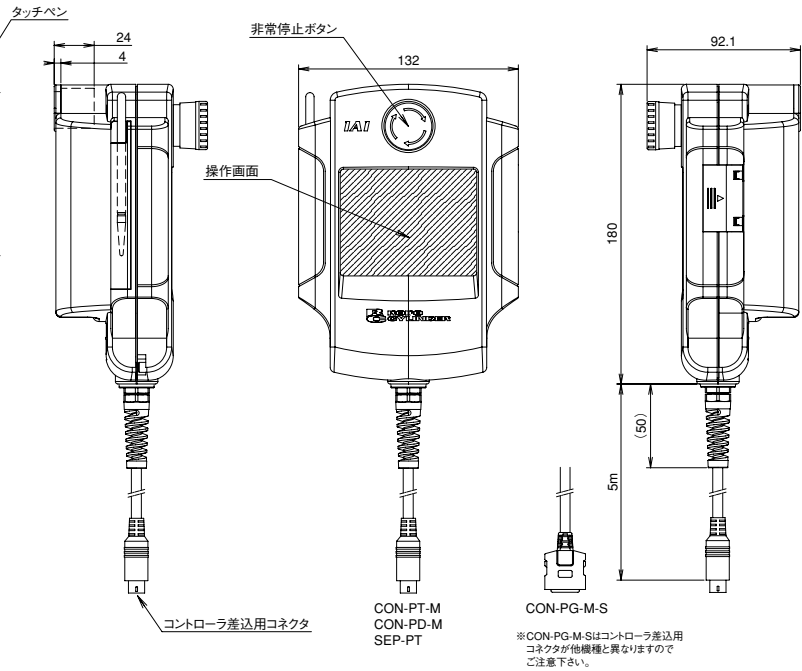
※3 SDメモ리카ードはお客様にてご用意願います。対応SDメモ리카ードは、東芝製SD/SDHC、メモ리카ード容量1GB~8GBになります。

■ 各部名称／外形寸法

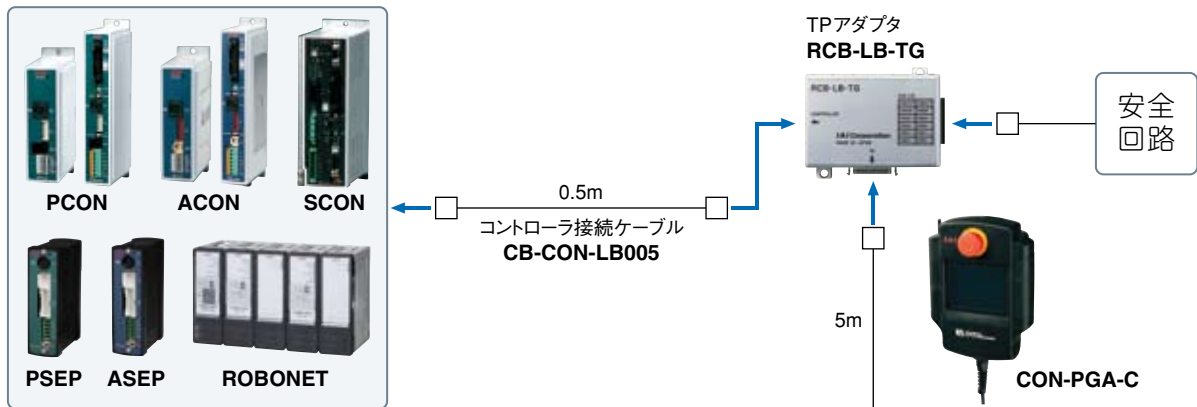


■ オプション

・ストラップ 型式 STR-1



■ CON-PGA-C-S配線図



### パソコン対応ソフト (Windows専用)

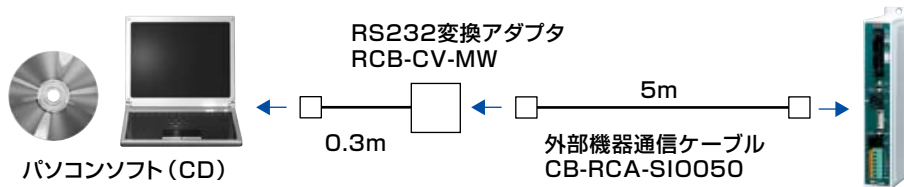
- **特長** ポジションの入力、試験運転、モニタ機能等を備えた立上げ支援ソフトです。調整に必要な機能の充実により、立上げ時間短縮に貢献します。



- **型式 RCM-101-MW**  
(外部機器通信ケーブル+RS232変換ユニット付き)



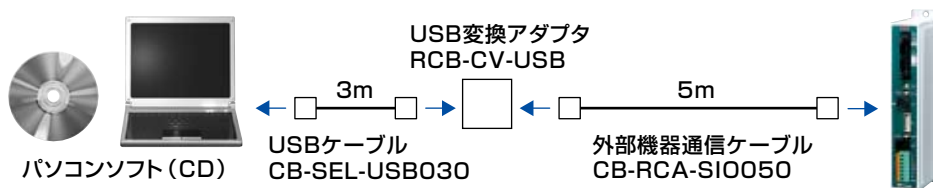
#### ■ 構成



- **型式 RCM-101-USB**  
(外部機器通信ケーブル+USB変換アダプタ+USBケーブル付き)



#### ■ 構成



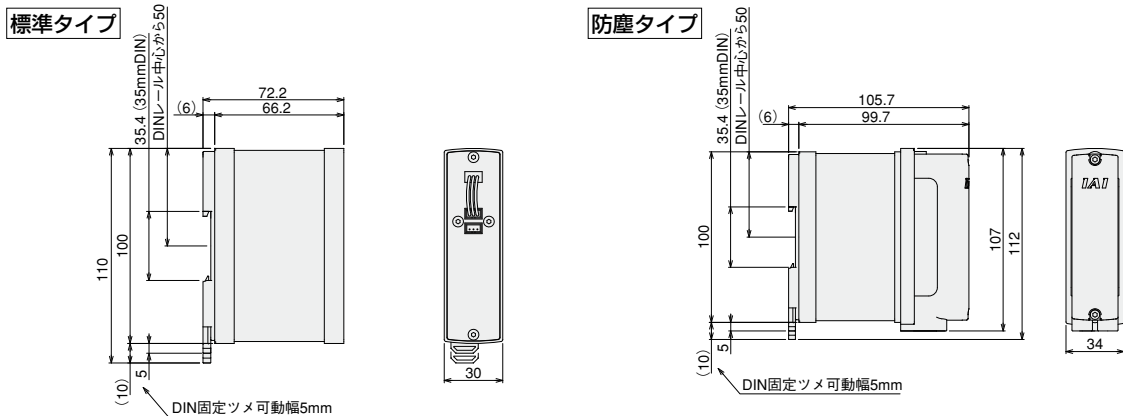


SEP コントローラ用アブソバッテリーユニット

- 内容 PSEP/ASEP簡易アブソリュートタイプ付属品。  
現在位置データをバッテリーでバックアップする為のバッテリーユニットです。
- 型式 **SEP-ABU** (標準タイプ)  
**SEP-ABU-W** (防塵タイプ)
- 仕様

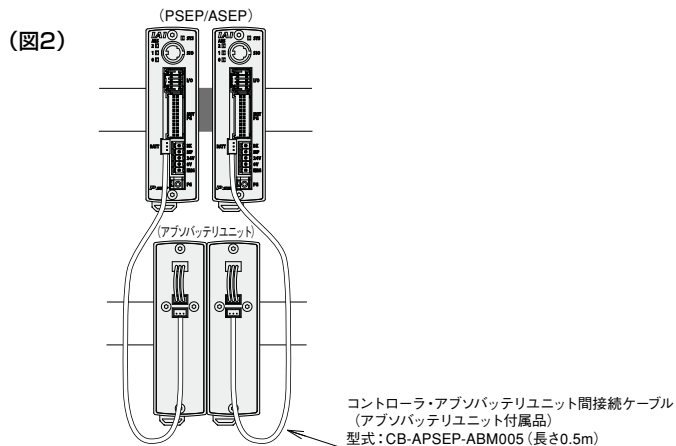
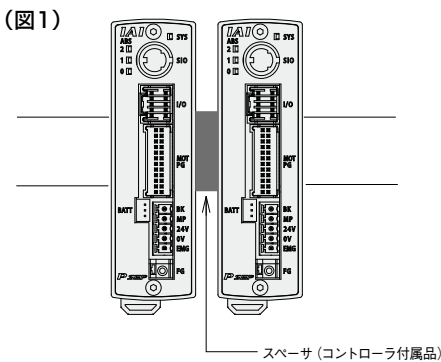
項目	仕様			
使用周囲温度、湿度	0~40℃ (20℃程度が望ましい)、95%RH以下 (結露無きこと)			
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと			
アブソバッテリー (※1)	型式:AB-7 (Ni-MH電池/寿命約3年)			
コントローラ・アブソバッテリーユニット間接続ケーブル (※1)	型式:CB-APSEP-AB005 (長さ0.5m)			
質量	標準タイプ:約230g/防塵タイプ:約260g			
データ保持中エンコーダ許容回転数 (※2)	800rpm	400rpm	200rpm	100rpm
位置データ保持時間 (※2)	120h	240h	360h	480h

(※1) アブソバッテリーユニットには、アブソバッテリーとコントローラ・アブソバッテリーユニット間接続ケーブルが付属されます。  
 (※2) 位置データ保持時間は、データ保持中のエンコーダ許容回転数の設定値によって変化します。  
 (800rpm→120h、400rpm→240h、200rpm→360h、100rpm→480h)



コントローラ及びオプションに関する注意点

- ・コントローラをDINレールに取り付ける場合は、放熱対策としてコントローラ同士を密着しないよう付属のスペーサを入れて取り付けして下さい。(図1参照)
- ・アブソバッテリーユニットとコントローラを取り付ける場合は、コントローラの下側にアブソバッテリーユニットを配置して下さい。(図2参照)  
 スペースの関係で下側に配置出来ない場合は、アブソバッテリーユニットの周囲温度が40℃以下となる様に設置して下さい。



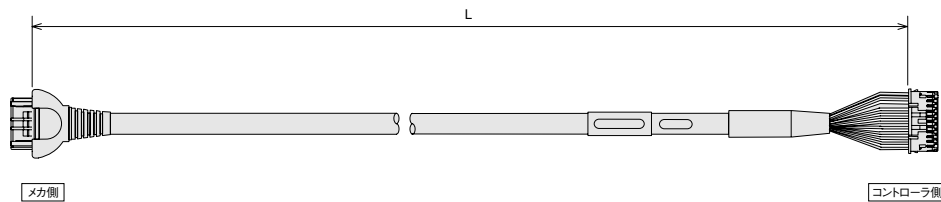
## メンテナンス部品

製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

### (RCP3/RCA2/RCL) - (PSEP/ASEP) 間接続用モータ・エンコーダ一体型ケーブル

型式 **CB-APSEP-MPA** □ □ □

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 20m まで対応例) 080=8m



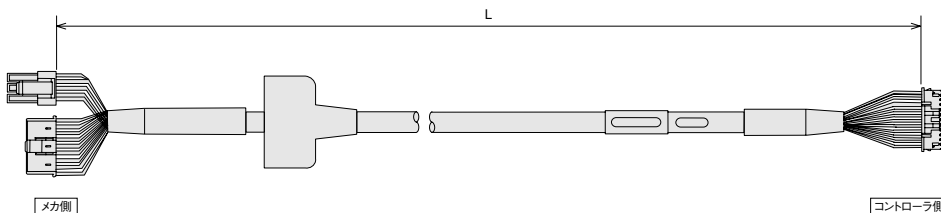
最小曲げR r=68mm以上 (可動使用の場合)

メカ側 端子番号	[PCON] (ACON)	コントローラ側 端子番号
A1	黒 [ΦA] (U)	1
B1	白 [VMM] (V)	2
A2	茶 [ΦA] (W)	5
B2	緑 [ΦB] (-)	3
A3	黄 [VMM] (-)	4
B3	赤 [ΦB] (-)	6
A4	橙 [LS+] (BK+)	7
B4	灰 [LS-] (BK-)	8
A5	白 [-] (A+)	11
B5	黒 [Z+] (Z+)	16
B6	黄 [-] (A-)	12
A7	赤 [A+] (B+)	13
B7	緑 [A-] (B-)	14
A8	黒 [B+] (Z+)	15
B8	茶 [Z+] (Z+)	17
A9	緑 (識別テープ) [BK+] (LS+)	9
B9	茶 (識別テープ) [BK-] (LS-)	10
A10	緑 (識別テープ) [GNDs] (GNDs)	20
B10	白 (識別テープ) [VCC] (VCC)	17
A11	白 (識別テープ) [VPS] (VPS)	18
B11	赤 (識別テープ) [GND] (GND)	19
	シールド [FG] (FG)	24
	NC	22
	NC	23

### (RCP2) - (PSEP) 間接続用モータ・エンコーダ一体型ケーブル

型式 **CB-PSEP-MPA** □ □ □

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 20m まで対応例) 080=8m



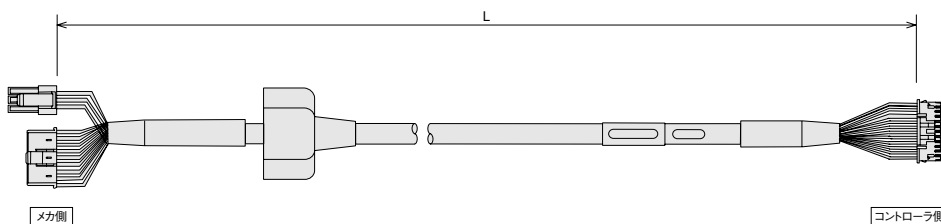
最小曲げR r=68mm以上 (可動使用の場合)

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
1	黒 [ΦA]	1
2	白 [VMM]	2
4	赤 [ΦB]	3
5	緑 [VMM]	4
3	茶 [ΦA]	5
6	黄 [ΦB]	6
16	橙 [BK+]	9
17	灰 [BK-]	10
5	NC	11
6	NC	12
13	黒 [LS+]	7
14	茶 [LS-]	8
1	白 [A+]	13
2	黄 [A-]	14
3	赤 [B+]	15
4	緑 [B-]	16
10	白 (識別テープ) [VCC] (VCC)	17
11	黄 (識別テープ) [VPS] (VPS)	18
9	赤 (識別テープ) [GND] (GND)	19
12	緑 (識別テープ) [予備]	20
15	NC	21
7	NC	22
8	NC	23
18	シールド [FG]	24

### (RCA) - (ASEP) 間接続用モータ・エンコーダ一体型ケーブル

型式 **CB-ASEP-MPA** □ □ □

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 20m まで対応例) 080=8m



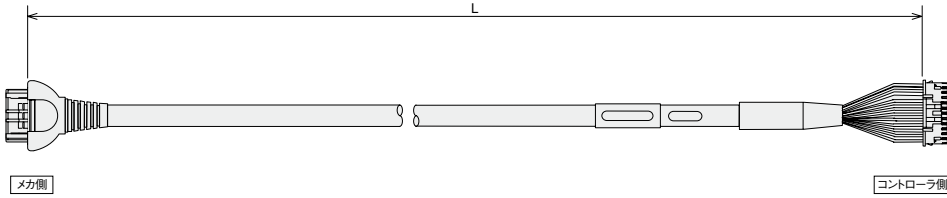
最小曲げR r=68mm以上 (可動使用の場合)

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
1	赤 [U]	1
2	黄 [V]	2
	NC	3
3	NC	4
	黒 [W]	5
	NC	6
18	橙 [BK+]	7
17	灰 [BK-]	8
7	黒 [LS+]	9
16	茶 [LS-]	10
1	白 [A+]	11
2	黄 [A-]	12
3	赤 [B+]	13
4	緑 [B-]	14
10	黒 (識別テープ) [Z+] (Z+)	15
11	茶 (識別テープ) [Z-] (Z-)	16
14	白 (識別テープ) [VCC] (VCC)	17
13	黄 (識別テープ) [VPS] (VPS)	18
15	赤 (識別テープ) [GND] (GND)	19
6	緑 (識別テープ) [予備]	20
5	NC	21
8	NC	22
12	NC	23
9	シールド [FG]	24

(RCP2 小型ロータリ) - (PSEP) 間接続用モータ・エンコーダ一体型ケーブル

型式 **CB-RPSEP-MPA** □ □ □

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 20m まで対応  
例) 080=8m



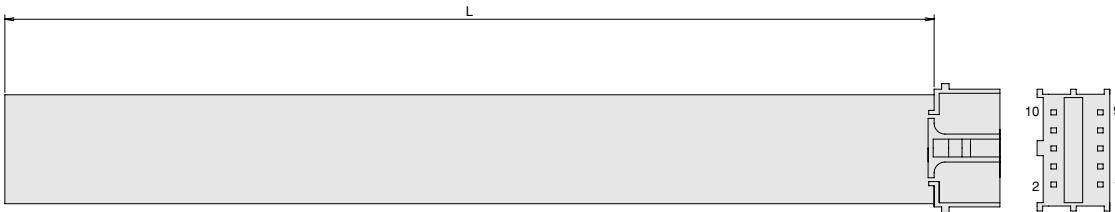
最小曲げR r=68mm以上 (可動使用の場合)

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
A1	黒 [ΦA]	1
B1	白 [VMM]	2
A2	茶 [ΦA]	5
B2	緑 [ΦB]	3
A3	黄 [VMM]	4
B3	赤 [ΦB]	6
A6	橙 [LS+]	7
B6	灰 [LS-]	8
A7	赤 [A+]	13
B7	緑 [A-]	14
A8	灰 [B+]	15
B8	茶 [B-]	16
A4	NC	7
B4	NC	8
A5	黒 (識別テープ) [BK+]	9
B5	茶 (識別テープ) [BK-]	10
A9	緑 (識別テープ) [GNDL-s]	20
B9	赤 (識別テープ) [VPS]	18
A10	白 (識別テープ) [VCC]	17
B10	黄 (識別テープ) [GND]	19
A11	NC	21
B11	シールド [FG] (FG)	24
	NC	22
	NC	23

PSEP-C/ASEP-C 用 I/O ケーブル

型式 **CB-APSEP-PIO** □ □ □

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 10m まで対応  
例) 080=8m

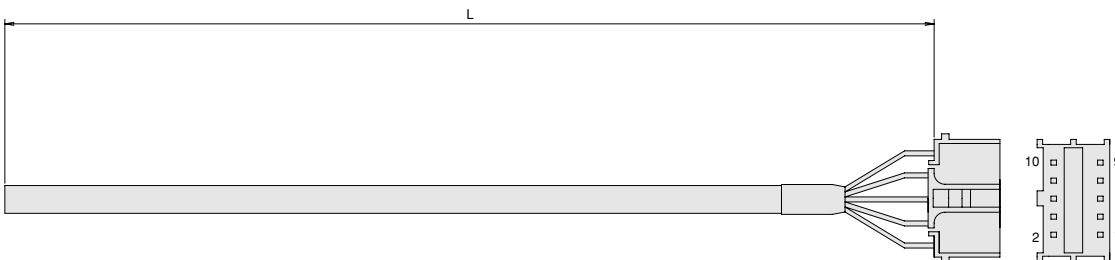


51353-1000 (MOLEX)			
No.	信号	色	配線
1	24V	茶	フラット ケーブル (圧着)
2	0V	赤	
3	IN0	ダイダイ	
4	IN1	黄	
5	IN2	緑	
6	IN3	青	
7	OUT0	紫	
8	OUT1	灰	
9	OUT2	白	
10	OUT3	黒	

PSEP-CW/ASEP-CW 用 I/O ケーブル

型式 **CB-APSEPW-PIO** □ □ □

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 10m まで対応  
例) 080=8m



51353-1000 (MOLEX)			
No.	信号	色	配線
1	24V	茶	ケーブル (圧着)
2	0V	茶・白	
3	IN0	赤	
4	IN1	赤・白	
5	IN2	黄	
6	IN3	黄・白	
7	OUT0	緑	
8	OUT1	緑・白	
9	OUT2	黒	
10	OUT3	黒・白	

# SCON-CA



RCS2/RCS3/ 単軸ロボット / リニアサーボアクチュエーター用  
ポジションコントローラ

## 特長

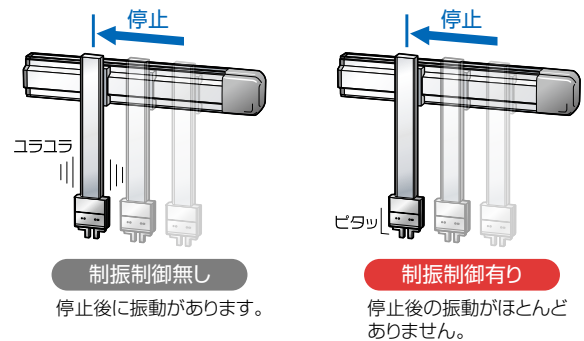
### 1 主要なフィールドネットワークに対応 (オプション機能)

DeviceNet、CC-Link(※1)、PROFIBUS-DPに  
加えて、MECHATROLINK、CompoNet、Ether-  
CAT、EtherNet/IPにも直接接続が可能になりま  
した。またフィールドネットワーク経由で直接座標値  
を数値で指定しての動作が可能になりました。  
(※1)CC-LinkはリモートI/Oからリモートデバイスに変更



### 2 制振制御機能装備 (標準機能)

アクチュエータのスライダ移動時に、スライダに装  
着したワークの振れ(振動)を抑える制振制御機能が  
追加されました。振動収束の待ち時間が短縮され、  
サイクルタイムの短縮が可能になります。



### 3 移動回数及び走行距離積算 機能によりメンテナンスの タイミング確認が可能 (標準機能)

アクチュエータが移動した回数及び走行距離を積算  
してコントローラに記録し、予め設定した回数及び距  
離を超えると信号を外部に出力します。これによりグ  
リスアップや定期点検のタイミングを確認するこ  
とができます。




### 4 カレンダー機能によりアラーム 発生時刻の保持が可能 (標準機能)

時計機能の追加により、アラーム履歴が発生時間で  
表示されるためアラーム解析がしやすくなりました。  
(時刻データの保持期間は10日間です)

アラーム発生時刻	アラーム発生時刻	発生時刻
11/01/01 16:18:25	11/01/01 16:18:25	11/01/01 16:18:25
11/01/01 14:55:51	11/01/01 14:55:51	11/01/01 14:55:51
11/01/01 14:55:10	11/01/01 14:55:10	11/01/01 14:55:10
11/01/01 14:48:27	11/01/01 14:48:27	11/01/01 14:48:27
11/01/01 00:03:05	11/01/01 00:03:05	11/01/01 00:03:05
11/01/01 00:02:04	11/01/01 00:02:04	11/01/01 00:02:04
11/01/01 00:01:21	11/01/01 00:01:21	11/01/01 00:01:21
11/01/01 00:01:00	11/01/01 00:01:00	11/01/01 00:01:00
11/01/01 00:01:00	11/01/01 00:01:00	11/01/01 00:01:00
08/01/01 00:03:00	08/01/01 00:03:00	08/01/01 00:03:00
08/01/01 00:03:00	08/01/01 00:03:00	08/01/01 00:03:00

# SCON-CAコントローラ内容

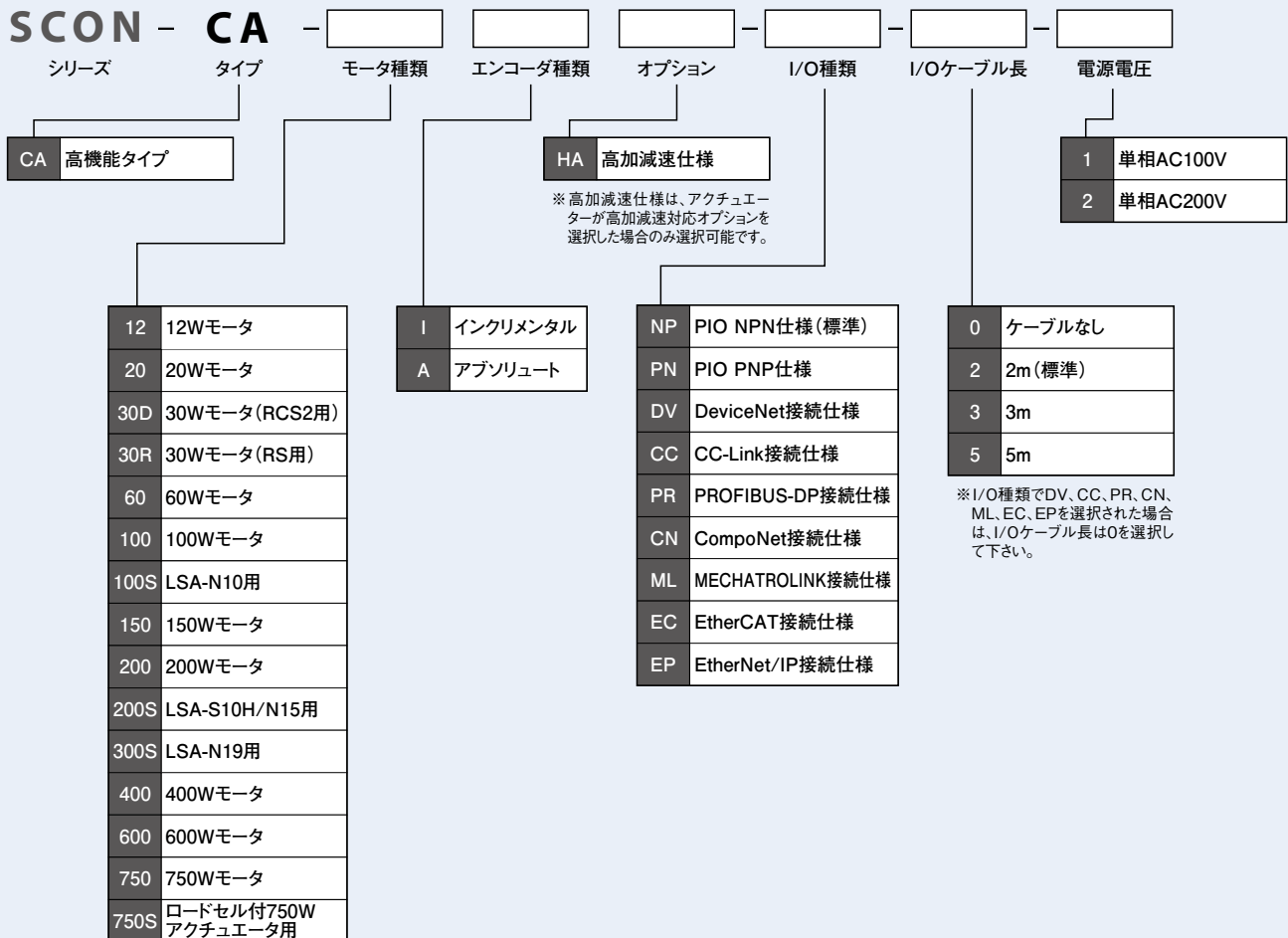
## 機種一覧／価格

型式		SCON-CA							
外観									
I/O種類	標準仕様		ネットワーク接続仕様(オプション)						
I/O種類仕様	PIO接続仕様(※1)		DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様
I/O種類記号	NP/PN		DV	CC	PR	CN	ML	EC	EP
対応エンコーダ種類	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル/アブソリュート						
標準 価格	20~150W	-	-						
	200W	-	-						
	300~400W	-	-						
	600W	-	-	-	-	-	-	-	-
	750W	-	-						
	750W(力制御用)	-	-						

(※1) バルス列で使用される場合は、インクリメンタルのみ使用可能です。

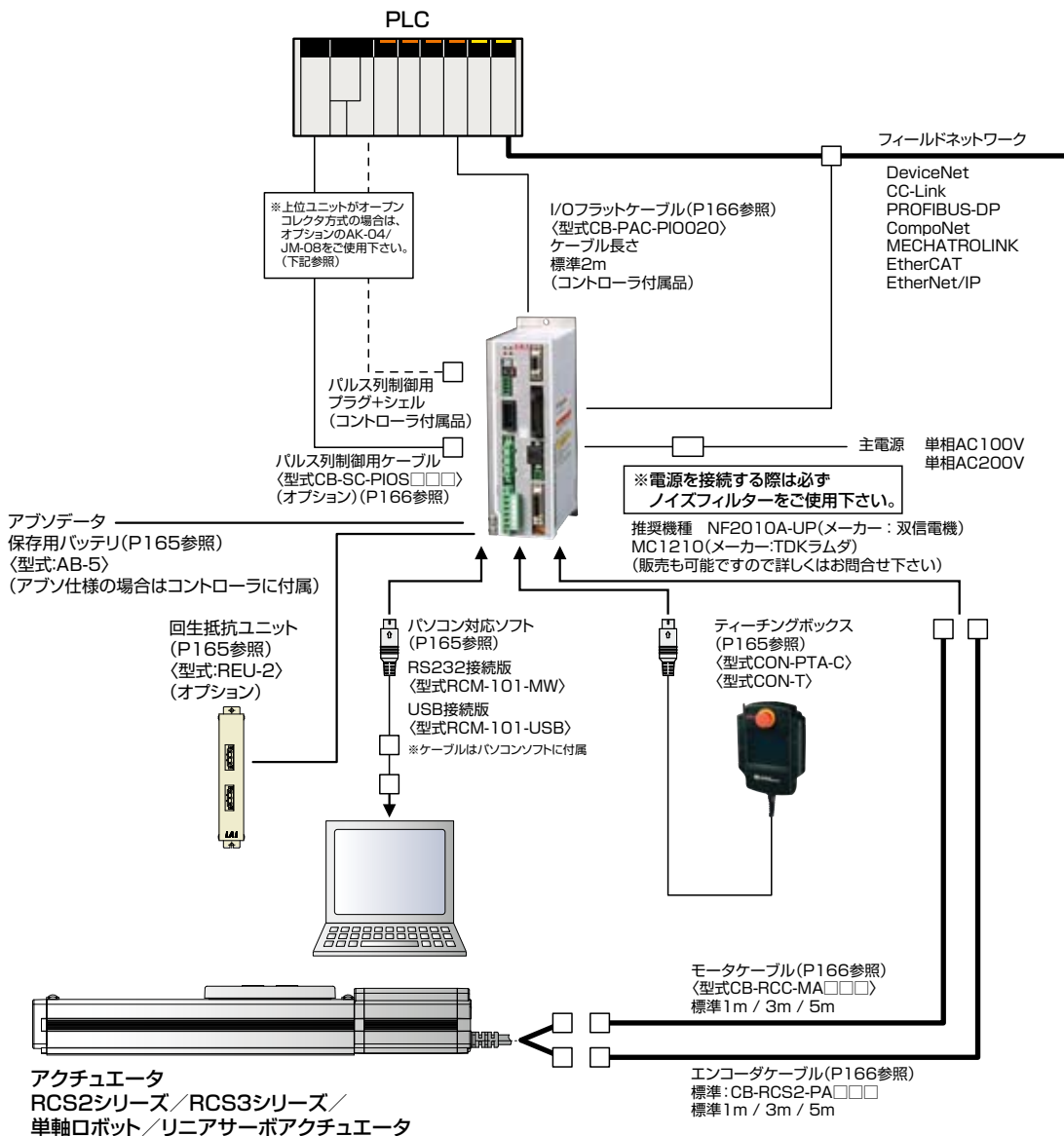
※ネットワーク接続仕様は、PIO及びバルス列での通信は出来ませんのでご注意ください。

## 型 式



細小型マイクタイプ  
細小型ロッドタイプ  
細小型ケーブルタイプ  
細小型ケーブルタイプ  
コントローラ

システム構成

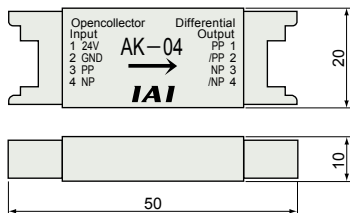


● パルス変換器 : AK-04

オープンコレクタ仕様の指令パルスを変動方式に変換します。上位コントローラの出力パルスがオープンコレクタ仕様の場合、本変換器を使用してください。

■ 仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	オープンコレクタ(コレクタ電流 Max.12mA)
入力周波数	200kHz以下
出力パルス	差動出力(Max.10mA) (26C31相当)
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	37104-3122-000L (e-CONコネクタ) 2個 適合電線 AWG No.24~26

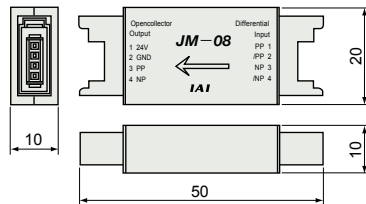


● パルス変換器 : JM-08

差動方式のフィードバックパルスオープンコレクタ仕様に交換します。上位コントローラのパルス入力オープンコレクタ仕様の場合、本変換器を使用してください。

■ 仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	差動入力(Max.10mA) (RS422準拠)
入力周波数	500kHz以下
出力パルス	DC24Vオープンコレクタ(コレクタ電流 Max.25mA)
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	37104-3122-000FL (e-CONコネクタ) 2個 適合電線 AWG No.24~26





運転モード

本コントローラの制御方式は、ポジションモードとパルス列制御モードの2種類から選択が可能です。  
 ポジションモードは、コントローラに入力したポジションデータ（移動位置、速度、加速度、他）の番号を、外部からI/O（入出力信号）で指定して動作が可能です。  
 またポジションモードはパラメータにより8種類の運転モードを選択することが出来ます。  
 パルス列制御モードは、外部のパルス発生器から送られたパルスにて移動量、速度、加速度、等を制御することが可能です。

モード	位置決め点数	特長
ポジションモード	位置決めモード	64点 工場出荷時設定の標準モードです。 移動したいポジションの番号を外部から指定して動作します。
	教示モード	64点 外部信号でスライダ(ロッド)を移動し、停止位置をポジションデータとして登録可能なモードです。
	256点モード	256点 位置決めモードの位置決め点数を256点に拡大したモードです。
	512点モード	512点 位置決めモードの位置決め点数を512点に拡大したモードです。
	電磁弁モード1	7点 エアシリンダの電磁弁と同様、信号のON/OFFだけで移動が可能なモードです。
	電磁弁モード2	3点 電磁弁モードで、出力信号をエアシリンダのオートスイッチと同じにしたモードです。
	力制御モード1	32点 力制御を行なう際のポジション移動を、位置決めモードで動作可能なモードです。 (位置決め点数は最大32点です)
	力制御モード2	5点 力制御を行なう際のポジション移動を、電磁弁モードで動作可能なモードです。 (位置決め点数は最大5点です)
パルス列制御モード	—	コントローラにポジションデータの入力が必要で、お客様の制御で自由にアクチュエータの動作が可能です。

I/O信号表 ※I/Oの信号割付を9種類から選択できます。

ピン番号	区分	位置決め点数	パラメータ(PIOパターン)選択								パルス列モード
			0 位置決めモード 64点	1 教示モード 64点	2 256点モード 256点	3 512点モード 512点	4 電磁弁モード1 7点	5 電磁弁モード2 3点	6 力制御モード1 32点	7 力制御モード2 5点	0 標準モード —
1A	24V		P24								P24
2A	24V		P24								P24
3A	—		NC								NC
4A	—		NC								NC
5A	入力	IN0	PC1	PC1	PC1	PC1	ST0	ST0	PC1	ST0	SON
6A		IN1	PC2	PC2	PC2	PC2	ST1	ST1(JOG+)	PC2	ST1	RES
7A		IN2	PC4	PC4	PC4	PC4	ST2	ST2(-)	PC4	ST2	HOME
8A		IN3	PC8	PC8	PC8	PC8	ST3	—	PC8	ST3	TL
9A		IN4	PC16	PC16	PC16	PC16	ST4	—	PC16	ST4	CSTP
10A		IN5	PC32	PC32	PC32	PC32	ST5	—	—	—	DCLR
11A		IN6	—	MODE	PC64	PC64	ST6	—	—	—	BKRL
12A		IN7	—	JISL	PC128	PC128	—	—	—	—	RMOD
13A		IN8	—	JOG+	—	PC256	—	—	CLBR	CLBR	—
14A		IN9	BKRL	JOG-	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	—
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	—
16A		IN11	HOME	HOME	HOME	HOME	HOME	—	HOME	HOME	—
17A		IN12	*STP	*STP	*STP	*STP	*STP	—	*STP	*STP	—
18A		IN13	CSTR	CSTR/PWRT	CSTR	CSTR	—	—	CSTR	—	—
19A		IN14	RES	RES	RES	RES	RES	RES	RES	RES	—
20A	IN15	SON	SON	SON	SON	SON	SON	SON	SON	—	
1B	出力	OUT0	PM1	PM1	PM1	PM1	PE0	LSO	PM1	PE0	PWR
2B		OUT1	PM2	PM2	PM2	PM2	PE1	LS1(TRQS)	PM2	PE1	SV
3B		OUT2	PM4	PM4	PM4	PM4	PE2	LS2(-)	PM4	PE2	INP
4B		OUT3	PM8	PM8	PM8	PM8	PE3	—	PM8	PE3	HEND
5B		OUT4	PM16	PM16	PM16	PM16	PE4	—	PM16	PE4	TLR
6B		OUT5	PM32	PM32	PM32	PM32	PE5	—	TRQS	TRQS	*ALM
7B		OUT6	MOVE	MOVE	PM64	PM64	PE6	—	LOAD	LOAD	*EMGS
8B		OUT7	ZONE1	MODES	PM128	PM128	ZONE1	ZONE1	CEND	CEND	RMDS
9B		OUT8	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	PM256	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	ALM1
10B		OUT9	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	ALM2
11B		OUT10	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	ALM4
12B		OUT11	PEND	PEND/WEND	PEND	PEND	PEND	—	PEND	PEND	ALM8
13B		OUT12	SV	SV	SV	SV	SV	SV	SV	SV	*OVLW/*ALML
14B		OUT13	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	—
15B		OUT14	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	ZONE1
16B	OUT15	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	ZONE2	
17B	—									—	
18B	—									—	
19B	OV					N				N	
20B	OV					N				N	

※上記記号名の( )の中は、原点復帰前の機能となります。  
 ※上記\*印の信号は動作時OFFとなります。

細小型スライダ  
タイプ  
細小型ロッド  
タイプ  
細小型レベル  
タイプ  
細小型デフラ  
タイプ  
コントローラ

I/O信号機能説明

下記表は、コントローラのI/O信号に割り付けられた機能を説明しています。  
 コントローラのタイプ及び設定により使用できる信号は異なりますが、各コントローラの信号表を参考に使用できる機能をご確認ください。

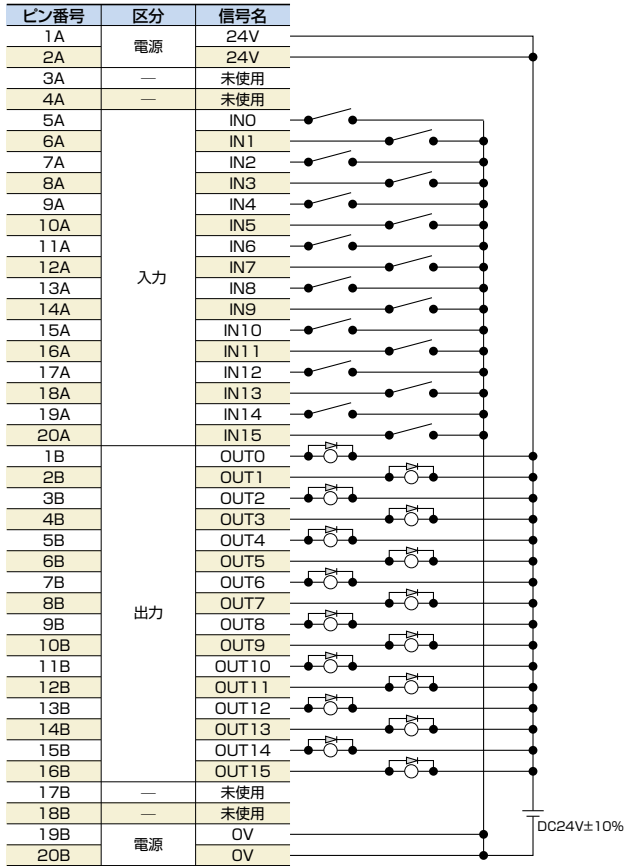
区分	信号略称	信号名称	機能の内容
入力	CSTR	PTPストロープ(スタート信号)	指令ポジションで設定されたポジションへ移動を開始します。
	PC1~PC256	指令ポジションNo.	移動させるポジション番号の入力(バイナリ入力)
	BKRL	ブレーキ強制解除	ブレーキを強制的に解除します。
	RMOD	運転モード切替	コントローラのMODEスイッチがAUTOの時、運転モードを切り替えることが出来ます。(本信号OFFでAUTO、ONでMANU)
	*STP	一時停止	移動中本信号OFFで減速停止します。停止中残りの移動は保留状態で信号がONになった時点で移動が再開します。
	RES	リセット	信号ONでアラームのリセットを行います。また一時停止状態(*STPがOFF)でONすると、残移動量のキャンセルが可能です。
	SON	サーボON	ONの間サーボON、OFFの間サーボOFFとなります。
	HOME	原点復帰	信号ONで原点復帰動作を行ないます。
	MODE	教示モード	信号ONで教示モードに移行します。(この時CSTR、JOG+、JOG-が全てOFFでアクチュエータの動作が停止していないと切り替わりません)
	JISL	ジョグ/イン칭ング切替	本信号がOFFの時、JOG+、JOG-でジョグ動作を行ないます。ONの時はJOG+、JOG-でイン칭ング動作になります。
	JOG+、JOG-	ジョグ	JISL信号がOFFの時、本信号のONエッジ検出で+方向、-方向に向かってジョグ動作を行います。ジョグ動作中にOFFエッジ検出で減速停止します。
	PWRT	現在位置書き込み	教示モード中、書き込みポジションを指定して本信号を20ms以上ONで現在位置を指定されたポジションに書き込みます。
	STO~ST6	スタート信号	電磁弁モードの時、本信号ONで指定されたポジションへ移動します。(スタート信号は不要です)
	CLBR	ロードセルキャリブレーション指令	本信号を20ms以上ONで、ロードセルのキャリブレーションを開始します。
出力	PEND/INP	位置決め完了	移動後、位置決め幅内に達するとONします。PENDは位置決め幅を超えてもOFFしませんが、INPはOFFになります。PENDとINPはパラメータで切り替えられます。
	PM1~PM256	完了ポジションNo.	位置決め完了後に到達したポジションの番号を出力(バイナリ出力)
	HEND	原点復帰完了	原点復帰が完了するとONします。
	ZONE1/ZONE2	ゾーン	アクチュエータの現在位置が、パラメータの設定範囲にあるとONします。
	PZONE	ポジションゾーン	ポジション移動時に、アクチュエータの現在位置がポジションデータで設定した範囲に入るとONします。ZONE1との併用は可能ですが、PZONEは設定したポジションへの移動時のみ有効となります。
	RMDS	運転モード状態出力	運転モードの状態を出力します。コントローラがマニュアルモードの時ONします。
	*OVLW	過負荷警告	正常状態でONとなり、過負荷警告レベルを超えるとOFFします。(動作は継続されます)
	*ALML	軽故障アラーム	正常状態でONとなり、メッセージレベルのアラーム発生でOFFとなります。(動作は継続されます)
	*ALM	アラーム	コントローラが正常状態でONとなり、アラームになるとOFFします。
	MOVE	移動中	アクチュエータが移動中(原点復帰、押付け時含む)にONします。
	SV	サーボON	サーボON状態の時にONします。
	*EMGS	非常停止出力	コントローラが非常停止解除状態でONとなり、非常停止状態になるとOFFします。
	*BALM	アブソリュートバッテリー電圧低下警告	アブソリュートのコントローラで、アブソバッテリーの電圧が低下するとOFFします。(動作は継続されます)
	MODES	教示モード出力	MODE信号の入力により、教示モードになるとONします。通常モードになるとOFFします。
	WEND	書き込み完了	教示モード移行後はOFFで、PWRT信号による書き込みが完了した時点でONします。PWRT信号OFFで本信号もOFFします。
	PE0~PE6	現在位置No.	電磁弁モードで、目標位置に移動完了後にONします。
	GEND	ロードセルキャリブレーション完了	ロードセルのキャリブレーションが完了するとONします。CLBR信号をOFFすると本信号もOFFします。
	LOAD	負荷出力判定信号	押付け動作時、ポジションデータの“ゾーン+”“ゾーン-”の範囲内で、“しきい”に設定した電流値を超えた場合に出力されます。圧入が正常に行われたかどうかの判定に使用します。
	TRQS	トルクレベル出力	押付け移動中に、障害物等にスライダ(ロッド)が衝突し、モータの電流値がポジションデータの“しきい”に設定した電流値に達した場合に出力されます。
	LS0~LS2	リミットスイッチ出力	アクチュエータの現在位置が目標位置の前後位置決め幅以内に入るとONします。原点復帰完了状態であれば、移動指令前でもサーボOFF状態でも出力します。

※ 上記\*印の信号は、通常ONで動作時OFFとなります。

I/O配線図

● 位置決めモード／教示モード／電磁弁モード

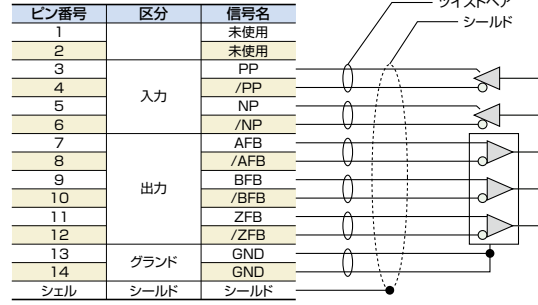
PIOコネクタ (NPN仕様)



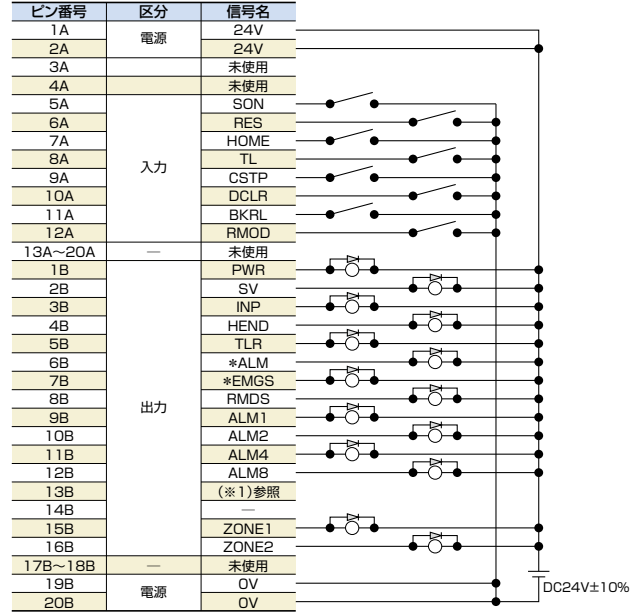
※ピン番号1A, 2A両ピンに24Vを、ピン番号19B, 20B両ピンに0Vを接続すること。

● パルス列モード(差動出力)

PULSEコネクタ



PIOコネクタ (NPN仕様)



※PULSEコネクタに接続されるツイストペアケーブルのシールドは必ずシールドに接続して下さい。また、ケーブル長は10m以内で使用して下さい。

※ピン番号1A, 2A両ピンに24Vを、ピン番号19B, 20B両ピンに0Vを接続して下さい。

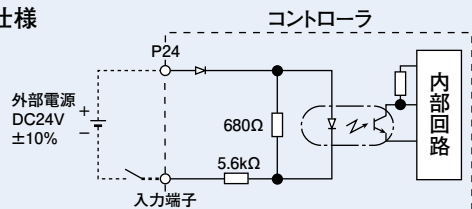
(※1) —/\*ALML/\*OVLW/\*BALM(パラメータで切りかえ可能)

I/O仕様

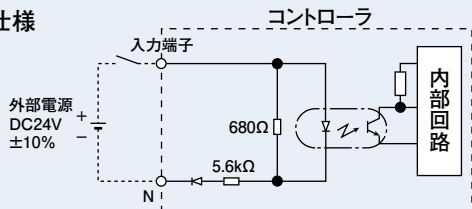
● 入力部 外部入力仕様

項目	仕様
入力電圧	DC24V ±10%
入力電流	4mA / 1回路
ON/OFF電圧	ON電圧…Min. DC18.0V OFF電圧…Max. DC6.0V
絶縁方式	フォトカプラ

NPN仕様



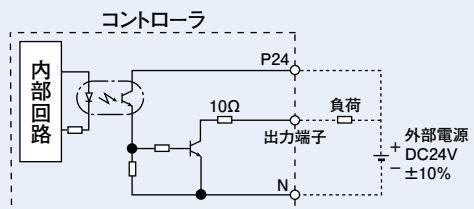
PNP仕様



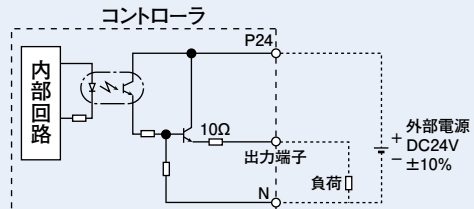
● 出力部 外部出力仕様

項目	仕様
負荷電圧	DC24V
最大負荷電流	100mA / 1点、400mA / 8点
漏洩電流	Max. 0.1mA / 1点
絶縁方式	フォトカプラ

NPN仕様



PNP仕様

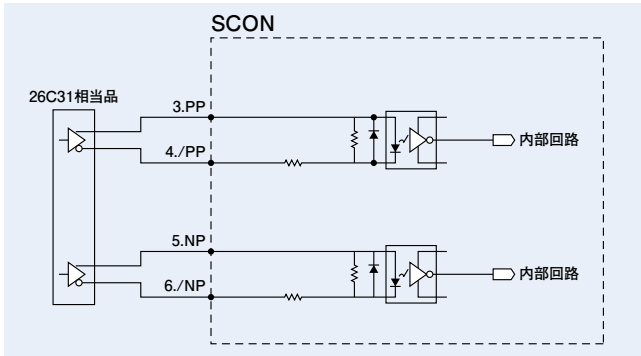


細小型マイクタイプ  
細小型ロッドアタイプ  
細小型テールタイプ  
細小型センサータイプ  
コントローラ

パルス列タイプ入出力仕様 (差動ラインドライバ仕様)

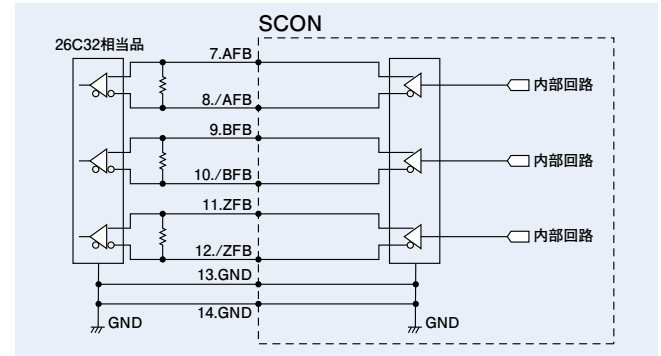
● 入力部

最大入力パルス数 : ラインドライバインターフェイス 2.5Mpps  
絶縁方式 : フォトカプラ絶縁



● 出力部

最大出力パルス数 : ラインドライバインターフェイス 2.5Mpps  
絶縁/非絶縁 : 非絶縁

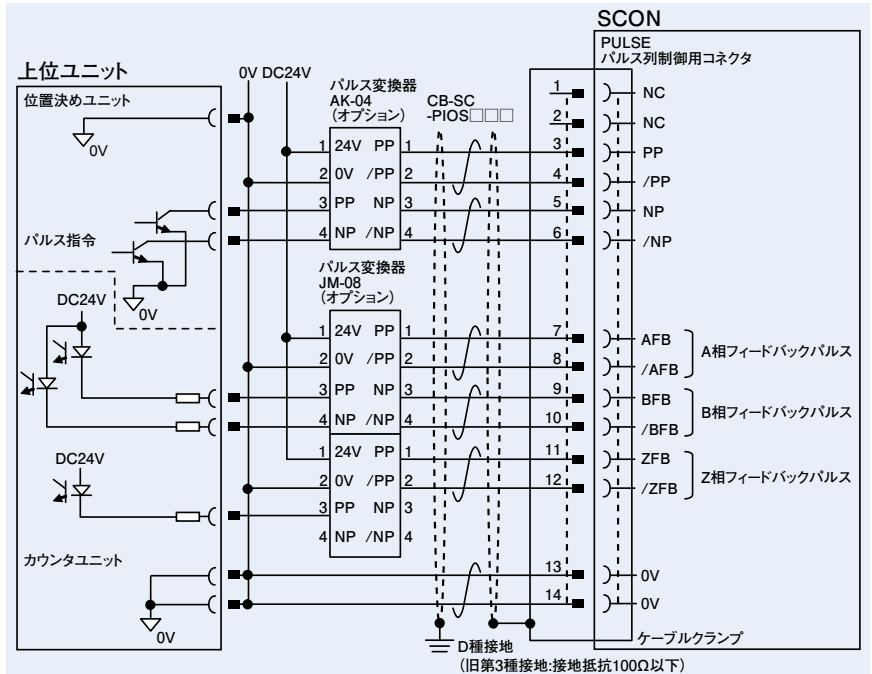


パルス列タイプ入出力仕様 (オープンコレクタ仕様)

パルス入力には、AK-04 (オプション) が必要です。パルス列出力には、JM-08 (オプション) が必要です。

最大入力パルス数 : 200kpps (AK-04 必要)  
最大出力パルス数 : 200kpps (JM-08 必要)

- ※ AK-04に接続するDC24V電源は、PIOインターフェイス電源と共通して下さい。
- ※ パルス出力ユニット (PLC) とAK-04/JM-08間のケーブルは極力短くして下さい。また、AK-04/JM-08とPULSEコネクタ間のケーブル長は2m以内で使用して下さい。



ご注意

上位のオープンコレクタの入出力と、AK-04、JM-08は同一電源を使用してください。

指令パルス入力形態

指令パルス列形態	入力端子	正転時	逆転時
正転パルス列	PP・/PP		
逆転パルス列	NP・/NP		
正転パルス列は正方向、逆転パルス列は逆方向のモータ回転量となります。			
パルス列	PP・/PP		
符号	NP・/NP	Low	High
指令パルスはモータ回転量、指令符号は回転方向となります。			
A/B相パルス列	PP・/PP		
	NP・/NP		
90°の位相差のA/B相(4通倍)パルスで回転量と回転方向の指令となります。			
正転パルス列	PP・/PP		
逆転パルス列	NP・/NP		
パルス列	PP・/PP		
符号	NP・/NP	High	Low
A/B相パルス列	PP・/PP		
	NP・/NP		

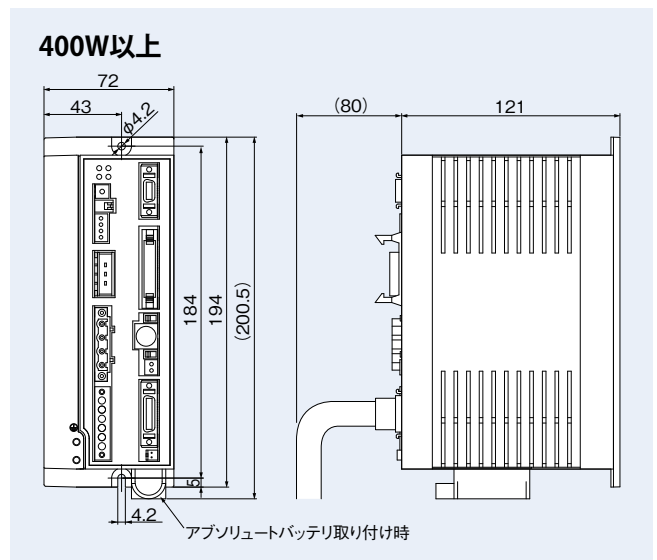
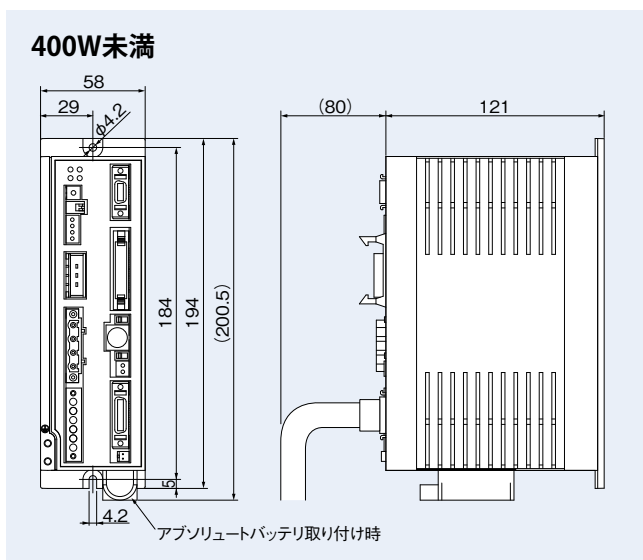
仕様表

項目	仕様	
対応モータ容量	400W未満	400W以上
接続アクチュエータ	RCS2/RCS3シリーズアクチュエータ／単軸ロボット／リニアサーボアクチュエータ	
制御軸数	1軸	
動作方式	ポジションタイプ／パルス列タイプ	
位置決め点数	512点(PIO仕様)、768点(フィールドバス仕様)	
バックアップメモリー	不揮発性メモリー(FRAM)	
I/Oコネクタ	40ピンコネクタ	
I/O点数	入力16点／出力16点	
I/O用電源	外部供給DC24V±10%	
シリアル通信	RS485 1ch	
周辺機器通信ケーブル	CB-PAC-PIO□□□	
指令パルス列入力方式(注1)	差動ラインドライバ出力対応	
最大入力パルス周波数	差動ラインドライバ方式:最大2.5Mpps / オープンコレクタ方式(パルス変換器使用):最大200kpps	
位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ／アブソリュートエンコーダ	
非常停止機能	有(リレー内蔵)	
電磁ブレーキ強制開放	ブレーキリリーススイッチON/OFF	
入力電源	単相 AC100~115V±10% 単相 AC200~230V±10%	単相 AC200~230V±10%
電源容量(注2)	20W/74VA 30W(RS除く)/94VA 30W(RS用)/186VA 60W/186VA 100W/282VA 150W/376VA 200W/469VA	100W(LSA-N10用) <sup>(*)</sup> /331VA 200W(LSA-S10H,N15S用) <sup>(*)</sup> /534VA 200W(LSA-N15H用) <sup>(*)</sup> /821VA 300W(LSA-N19用) <sup>(*)</sup> /710VA 400W/968VA 600W/1212VA 750W/1569VA
耐振動	XYZ各方向 10~57Hz 片側幅 0.035mm(連続)、0.075mm(断続) 58~150Hz 4.9m/s <sup>2</sup> (連続)、9.8m/s <sup>2</sup> (断続)	
使用周辺温度	0~40℃	
使用周辺湿度	85%以下(結露なきこと)	
使用周辺雰囲気	腐食性ガスなきこと	
保護等級	IP20	
質量	約900g(アブソリュート仕様はプラス25g)	約1.2kg(アブソリュート仕様はプラス25g)
外形寸法	58mm(W)×194mm(H)×121mm(D)	72mm(W)×194mm(H)×121mm(D)

(注1) 指令パルス入力方式はノイズに強い差動ラインドライバ方式をご使用下さい。  
オープンコレクタ方式を使わなければならない場合は、オプションのパルス変換器(AK-04/JM-08)にてパルスを差動に変換してご使用下さい。

(注2) (\*)印の付いた機種を動作するコントローラの外形寸法は、400W未満でも400W以上のコントローラの外形寸法になります。

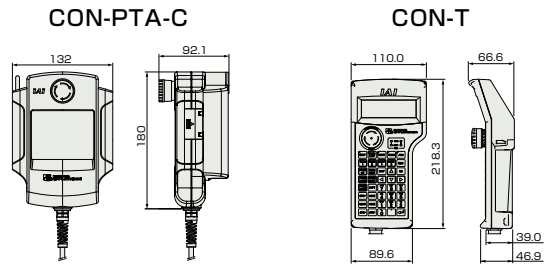
外形寸法図



## オプション

### ティーチングボックス

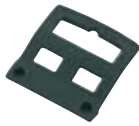
- 特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ等の機能を備えた教示装置です。
- 型式 **CON-PTA-C** (タッチパネルティーチング)  
**CON-T** (標準タイプ)



### 仕様

項目	CON-PTA-C	CON-T
データ入力	○	○
アクチュエータ動作	○	○
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度85%RH以下	
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと。特に粉塵ひどくなきこと	
保護等級	IP40	IP54
質量	約570g	約400g
ケーブル長	5m	
表示	65536色 白色LEDバックライト	20文字×4行 LCD表示
標準価格	—	—

- CON-Tオプション  
・壁掛け用フック  
型式 **HK-1**



- ・ストラップ  
型式 **STR-1**

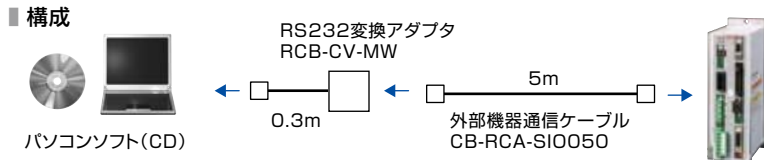


### パソコン対応ソフト (Windows専用)

- 特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ機能等を備えた立上げ支援ソフトです。調整に必要な機能の充実により、立上げ時間短縮に貢献します。

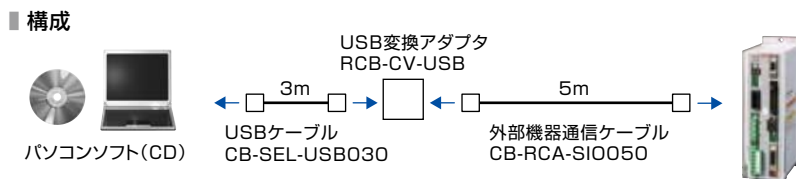
- 型式 **RCM-101-MW** (外部機器通信ケーブル+RS232変換ユニット付き)

オフボードチューニングに対応するのはver.8.05.00.00以降となります



- 型式 **RCM-101-USB** (外部機器通信ケーブル+USB変換アダプタ+USBケーブル付き)

オフボードチューニングに対応するのはver.8.05.00.00以降となります



### 回生抵抗ユニット

- 特長 モータが減速する際に発生する回生電流を熱に変換するユニットです。動作するアクチュエータの合計W数を下表でご確認頂き、回生抵抗が必要な場合はご用意下さい。

※ 回生ユニットが2個必要な場合は、REU-2とREU-1を1個ずつ手配して下さい。

- 型式 **REU-2** (SCON/SSEL用)

### 仕様

本体質量	0.9kg
内蔵回生抵抗値	220Ω 80W
本体-コントローラ 接続ケーブル(付属品)	CB-SC-REU010 (SSEL用)

### 必要数の目安

	水平	垂直
0個	~100W	~100W
1個	~400W	~400W
2個	~750W	~750W

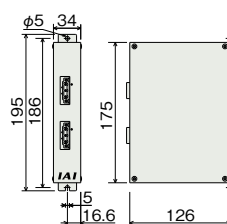
### 必要数の目安 (RCS2-RA13R専用)

	リード2.5	リード1.25
水平	1個	0個
垂直	1個	1個

※ 動作条件によっては上記よりも回生抵抗が必要になる場合があります。

※ 動作条件によっては上記よりも回生抵抗が必要になる場合があります。

### 外形寸法図



### アブソデータ保存用バッテリー

- 特長 アブソリュート仕様のアクチュエータを動作する場合のアブソデータ保存用バッテリーです。

- 型式 **AB-5**



メンテナンス部品

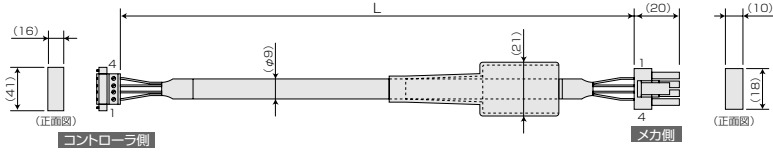
製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

モーターケーブル/モーターロボットケーブル

型式 **CB-RCC-MA** □□□□ / **CB-RCC-MA** □□□□ -**RB**

※□□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 30m まで対応例) 080=8m

最小曲げ R r=50mm 以上 (可動使用の場合)  
※ケーブルベア内ではロボットケーブルのみ使用可能



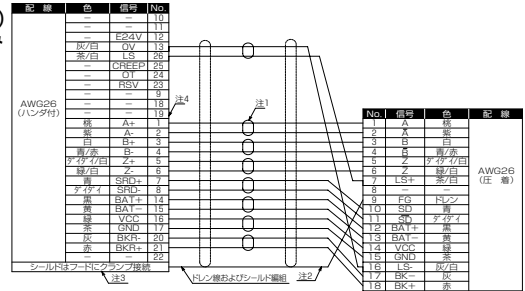
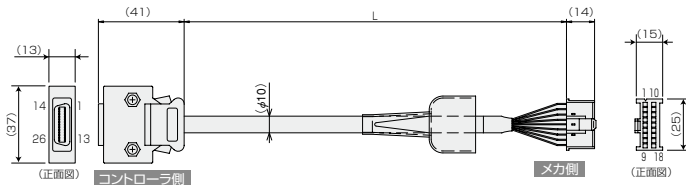
配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
0.75sq	緑	PE	1	1	U	赤	0.75sq (圧着)
	赤	U	2	2	V	白	
	白	V	3	3	W	黒	
	黒	W	4	4	PE	緑	

エンコーダケーブル/エンコーダロボットケーブル

型式 **CB-RCS2-PA** □□□□ / **CB-X3-PA** □□□□

※□□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 30m まで対応例) 080=8m

最小曲げ R r=50mm 以上 (可動使用の場合)  
※ケーブルベア内ではロボットケーブルのみ使用可能



## アイエイアイお客様センター“エイト”

安心とは**24時間対応**のことです

**0800-888-0088**  
フリーコール  
(通話料無料)  
FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)  
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)

(\*上記フリーコールがつかない場合は、こちらをご利用ください (通話料無料))  
**TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486**

# 株式会社 **アイエイアイ**

本社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0002 大阪市北区曽根崎新地2-5-3 堂島TSSビル4F	TEL 06-6457-1171	FAX 06-6457-1185
名古屋営業所	〒460-0008 名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二日町14-15 アミ・グランデ二日町4F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1丁目312番地 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒243-0014 厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0877 長野県松本市沢村2-15-23 昭と開発ビル2F	TEL 0263-37-5160	FAX 0263-37-5161
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 大発地所ビル7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
豊田営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
京都営業所	〒612-8401 京都市伏見区深草下川原町22-11 市川ビル3F	TEL 075-646-0757	FAX 075-646-0758
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市榑屋町8-34 大同生命明石ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0802 広島市中区本川町2-1-9 日宝本川町ビル5F	TEL 082-532-1750	FAX 082-532-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市榑味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウムⅢ2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本県中央区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

### IAI America, Inc.

Head Office 2690W 237th Street Torrance CA 90505  
Chicago Office 1261 Hamilton Parkway Itasca, IL 60143

### IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8404.808  
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

ホームページ [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

### IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

