

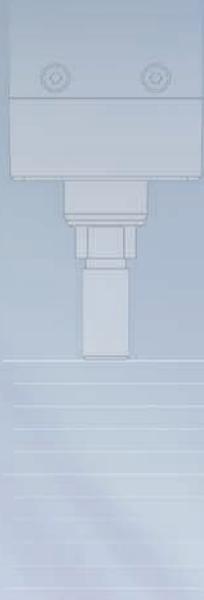
ロボシリンダ®

RCP4-SA3/RA3

クリーン対応タイプ

RCP4CR-SA3

**ROBO
CYLINDER**



RCP4
series

モータ折返しタイプ
シリーズ追加



代理店

RCP4シリーズ 本体幅32mmのSA3/RA3タイプに 折返しタイプがシリーズ追加

RCP4シリーズ

シリーズ	種類	形状	タイプ	外観	本体幅	ストローク (mm)	ボールネジリード (mm)	最高速度 (mm/s)	最大可搬質量 (kg)	
									水平	垂直
RCP4	モータ ストレート	スライダ タイプ	SA3C		32mm	25~300	6	420	3	1.5
							4	280	5	2.5
							2	140	8	3.5
			SA5C		52mm	50~800	20	1440	6.5	1
							12	900	9	2.5
							6	450	18	6
							3	225	20	12
		SA6C		58mm	50~800	20	1440	10	1	
						12	900	15	2.5	
						6	450	25	6	
		SA7C		73mm	50~800	3	225	25	12	
						24	1200	20	3	
						16	980	40	8	
		ロッド タイプ (ラジアル シリンダ)	RA3C	32mm	25~300	8	490	45	16	
	4					245	45	25		
	16					1120	6	1.5		
	RA5C		52mm	50~400	10	700	12	2.5		
					5	350	24	5		
	RA6C		61mm	50~500	2.5	175	36	10		
					20	800	6	1.5		
RCP4CR	モータ 折返し	スライダ タイプ	SA3R		32mm	25~300	6	420	3	1.5
							4	280	5	2.5
							2	140	8	3.5
			SA5R		52mm	50~800	20	1440	6.5	1
							12	900	9	2.5
							6	450	18	6
							3	225	20	12
		SA6R		58mm	50~800	20	1280	10	1	
						12	900	15	2.5	
						6	450	25	6	
		SA7R		73mm	50~800	3	225	25	12	
						24	1000	20	3	
						16	840	40	8	
		ロッド タイプ (ラジアル シリンダ)	RA3R	32mm	25~300	8	490	45	16	
	4					210	45	25		
	16					1120	5	1		
	RA5R		52mm	50~400	10	700	12	2.5		
					5	350	24	5		
	RA6R		61mm	50~500	2.5	175	36	10		
					20	800	6	1.5		
クリーン 対応	スライダ タイプ	SA3C	32mm	25~300	6	420	3	1.5		
					4	280	5	2.5		
					2	140	8	3.5		
		SA5C		52mm	50~800	20	1440	6.5	1	
						12	900	9	2.5	
						6	450	18	6	
						3	225	20	12	
	SA6C		58mm	50~800	20	1440	10	1		
					12	900	15	2.5		
					6	450	25	6		
	SA7C		73mm	50~800	3	225	25	12		
					24	1200	20	3		
					16	980	40	8		
					8	490	45	16		

●ロッドタイプの水平可搬質量は外部ガイドを併用した場合です。 ●RCP4シリーズの詳細は「総合カタログ」をご覧ください。

RCP5シリーズ

バッテリーレスアブソエンコーダ標準搭載

シリーズ	種類	形状	タイプ	外観	本体幅	ストローク (mm)	ボールネジリード (mm)	最高速度 (mm/s)	最大可搬質量 (kg)		
									水平	垂直	
RCP5	モータ ストレート	スライダ タイプ	SA4C			40mm	50~800	16	1260	4	1
								10	785	10	2.25
								5	390	12	4.5
			SA6C			58mm	2.5	195	12	9	
							20	1440<1280>	10	1	
							12	900	15	2.5	
		SA7C			73mm	6	450	25	6		
						3	225	25	16		
						24	1200	20	3		
						16	980<840>	40	8		
						8	490	45	16		
		ロッド タイプ (ラジアル シリンダ)	RA4C			40mm	60~410	4	245<210>	45	25
								16	1120<840>	6	1.5
								10	700	15	2.5
	RA6C				58mm	65~415	2.5	175	40	10	
							20	800	6	1.5	
							12	700	25	4	
	RA7C				73mm	70~520	6	450	40	10	
							3	225	60	20	
		24					800<600>	20	3		
	RA8C			88mm	50~700	16	700<560>	50	8		
						8	420	60	18		
						4	210	80	28		
						20	600<450>	30	5		
						10	300<250>	60	40		
	RA10C			108mm	50~800	5	125	150	100		
						2.5	63	300	150		
	モータ 折返し	スライダ タイプ	SA4R			40mm	50~500	16	1260	4	1
10								785	10	2.25	
5								390	12	4.5	
SA6R					58mm	50~800	2.5	195	12	9	
							20	1280	10	1	
							12	900<800>	15	2.5	
SA7R				73mm	50~800	6	450	25	6		
						3	225	25	12		
						24	1000	20	3		
						16	840<700>	40	8		
						8	490	45	16		
ロッド タイプ (ラジアル シリンダ)		RA4R			40mm	60~410	4	210	45	25	
							16	840	5	1	
							10	610	12	2.5	
	RA6R			58mm	65~415	2.5	175	40	10		
						20	800	6	1.5		
						12	700	25	4		
	RA7R			73mm	70~520	6	450	40	10		
						3	225	60	20		
24						800<600>	20	3			
RA8R			88mm	50~700	16	560	50	8			
					8	420<350>	60	18			
					4	175	80	28			
					20	400	30	5			
					10	200	60	40			
RA10R			108mm	50~800	5	100	150	100			
					2.5	50	300	150			

●〈 〉内は垂直使用の場合です。 ●RCP5シリーズの詳細は「総合カタログ」をご覧ください。

RCP4-SA3C

ロボシリンダ 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 32mm 24V パルスモータ

型式項目	RCP4-SA3C-I-28P-					P3-		
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。	28P:パルスモータ 28□サイズ	6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm	25: 25mm ? 300: 300mm (25mm 毎)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定 R□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は総合カタログをご参照ください。

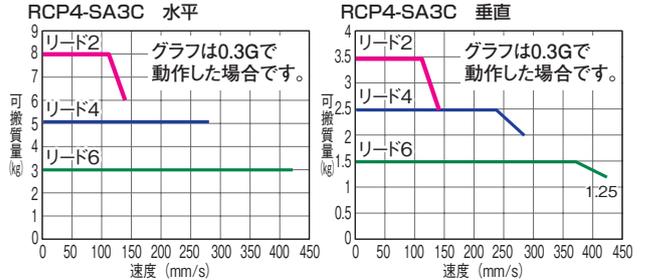


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は総合カタログをご確認ください。

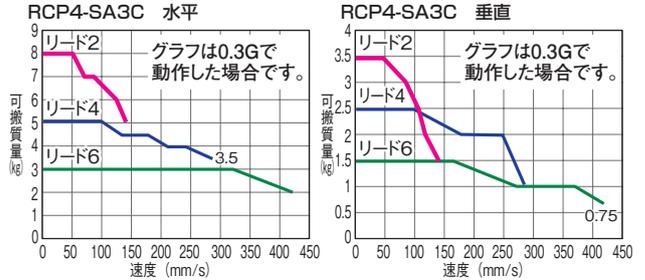


■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON-CA・MSEP接続



- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、13ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照下さい。
- 押付け動作については、14ページの「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA3C-I-28P-6-①-P3-②-③	6	3	1.5	25~300 (25mm毎)
RCP4-SA3C-I-28P-4-①-P3-②-③	4	5	2.5	
RCP4-SA3C-I-28P-2-①-P3-②-③	2	8	3.5	

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 (単位は mm/s)

リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mm毎)
6	有効	420
	無効	
4	有効	280
	無効	
2	有効	140
	無効	

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	①ストローク(mm)	標準価格
25	—	175	—
50	—	200	—
75	—	225	—
100	—	250	—
125	—	275	—
150	—	300	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—
原点確認センサ (左側)	HSL		—
原点確認センサ (右側)	HSR		—
原点逆仕様	NM		—
スライダ部ローラ仕様	SR		—
—	—		—

※原点確認センサ「HS」は、取付方向により「HSR」(右側取付)「HSL」(左側取付)があります。取付方向については次頁をご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (※1)	Ma方向3.82N・m Mb方向5.45N・m Mc方向6.10N・m
静的許容モーメント	Ma方向6.30N・m Mb方向8.90N・m Mc方向10.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 100mm以下、Mb、Mc方向: 100mm以下
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 ※走行寿命、許容モーメント方向、張出し負荷長の詳細については、総合カタログをご参照ください。

RCP4-RA3C

ロボシリンダ 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 32mm 24Vパルスモータ

型式項目	RCP4 - RA3C - I - 28P - □ - □ - P3 - □ - □							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様	28P:パルスモータ	16:16mm	25:25mm	P3:PCON-CA	N:無し	下記オプション		
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	28□サイズ	10:10mm	?	MSEP	P:1m	価格表参照		
		5:5mm	300:300mm (25mm 毎)	MSEL	S:3m			
		2.5:2.5mm			M:5m			
					X□□:長さ指定			
					R□□:ロボットケーブル			

ラジアル荷重対応

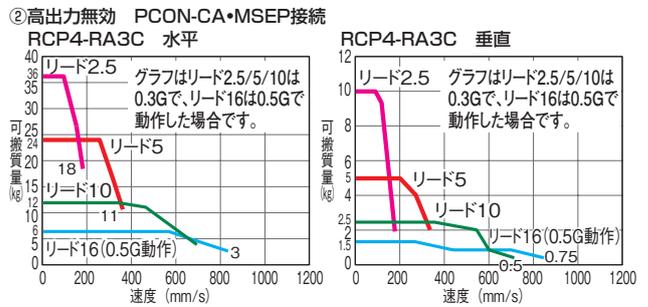
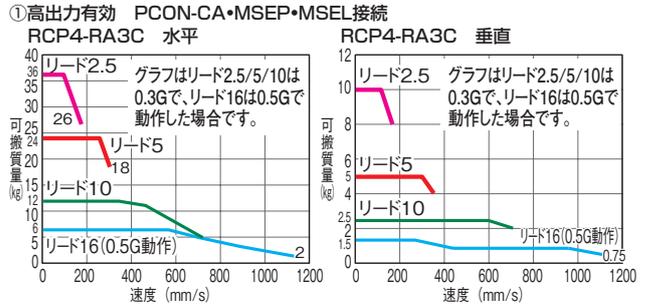


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は総合カタログをご確認ください。



- POINT**
選定上の注意
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、13ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 押付け動作については14ページをご参照下さい。
 - ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、裏表紙のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP4-RA3C-I-28P-16-①-P3-②-③	16	6	1.5	36	25~300 (25mm毎)
RCP4-RA3C-I-28P-10-①-P3-②-③	10	12	2.5	57	
RCP4-RA3C-I-28P-5-①-P3-②-③	5	24	5	114	
RCP4-RA3C-I-28P-2.5-①-P3-②-③	2.5	36	10	229	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mm毎)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	—
5	有効	350
	無効	—
2.5	有効	175
	無効	—

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については14ページをご参照下さい。

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	①ストローク(mm)	標準価格
25	—	175	—
50	—	200	—
75	—	225	—
100	—	250	—
125	—	275	—
150	—	300	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—
原点確認センサ (上側)	HS		—
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 φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm アルミ引抜管
ロッド不回転精度 (※1)	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、裏表紙のグラフ参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1)無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

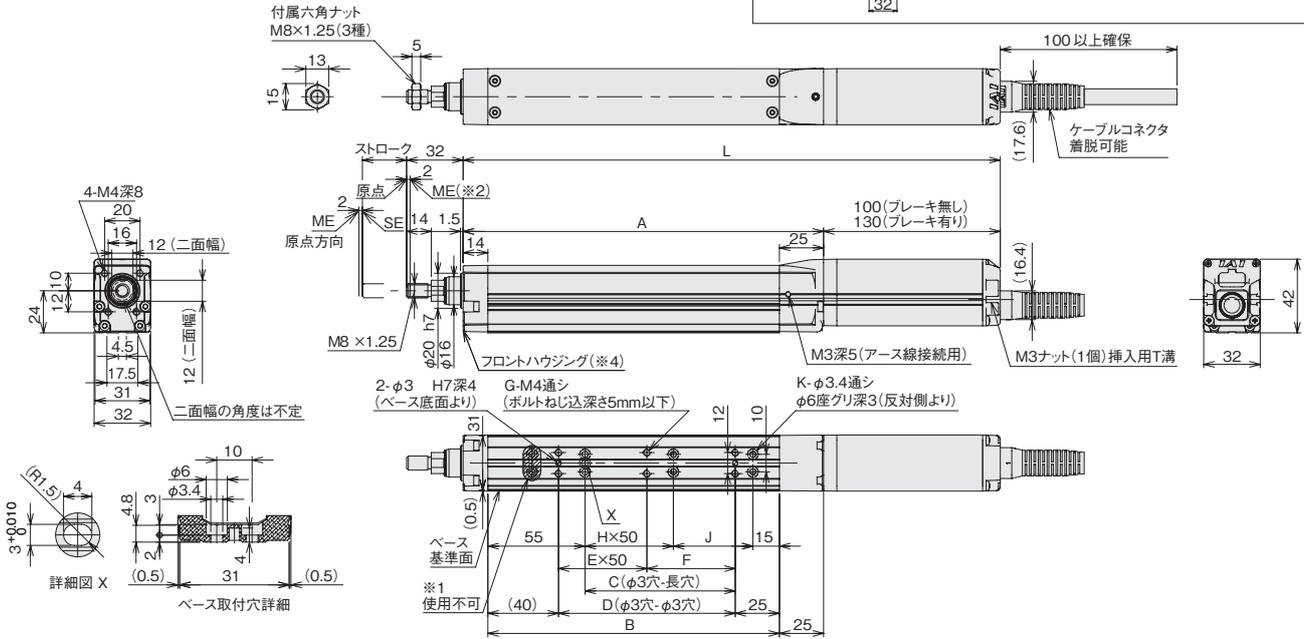
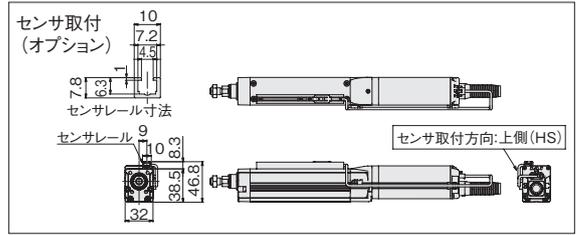
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

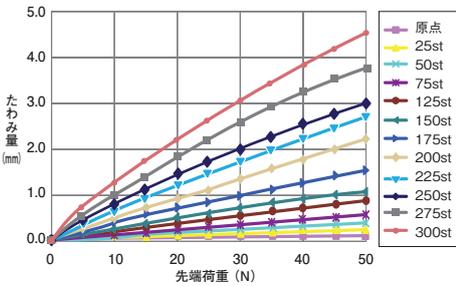
2次元 CAD

3次元 CAD

- ※1 ベース上面取付穴(K)のロッド側の穴2個は使用できません。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
- ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジングを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにして下さい。
詳細は取扱説明書をご参照下さい。



■ RCP4-RA3C ロッドたわみ量 (参考値)



■ ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
L	ブレーキ無し	229	254	279	304	329	354	379	404	429	454	479	504
	ブレーキ有り	259	284	309	334	359	384	409	434	459	484	509	534
A	129	154	179	204	229	254	279	304	329	354	379	404	
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365	
C	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285	
D	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
F	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50	
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
J	20	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	
K	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	38.8	33.5	29.5	26.3	23.7	21.6	19.8	18.2	16.9	15.7	14.7	13.8	
ロッド先端動的許容荷重 (N)	19.4	16.6	14.2	12.2	10.7	9.5	8.5	7.7	7.0	6.4	5.8	5.4	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.9	3.4	3.0	2.7	2.4	2.2	2.0	1.9	1.7	1.6	1.5	1.4	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	0.9	0.9	0.9	0.8	0.8	0.7	0.7	0.6	0.6	0.5	0.5	0.5	
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.59	0.64	0.69	0.73	0.78	0.83	0.88	0.93	0.98	1.02	1.07	1.12
	ブレーキ有り	0.68	0.73	0.78	0.82	0.87	0.92	0.97	1.02	1.07	1.11	1.16	1.21

適応コントローラ

RCP4 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P④①-2-0	1	512点	DC24V	-	総合 カタログ 参照
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL④①-2-0		-			
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P④①-0-0		768点			
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④①①①-①①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点	-		
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④①①①-④①-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P④①-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	-	
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28P④①-④①-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28P④①-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28P④①-④①-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合
※④エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※④N(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号 ※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能
※④I/O種類 (NP/PN) ※④軸数 ※④フィールドネットワーク記号

RCP4-SA3R

ロボシリンダ スライダタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 32mm 24V パルスモータ

型式項目	RCP4	- SA3R	- I	- 28P	-	-	-	- P3	-	-	-	
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。	28P:パルスモータ 28□サイズ	6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm	25: 25mm ? 300: 300mm (25mm 毎)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定 R□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照				

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は総合カタログをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は総合カタログをご確認ください。



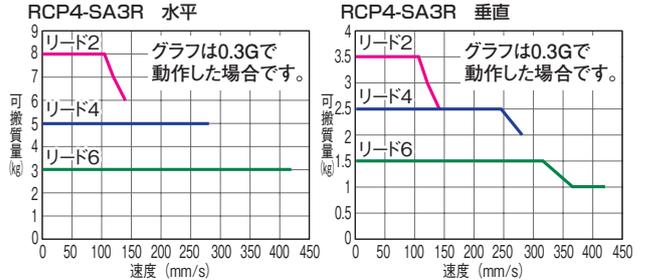
上写真はモータ折返し仕様 (ML) になります。



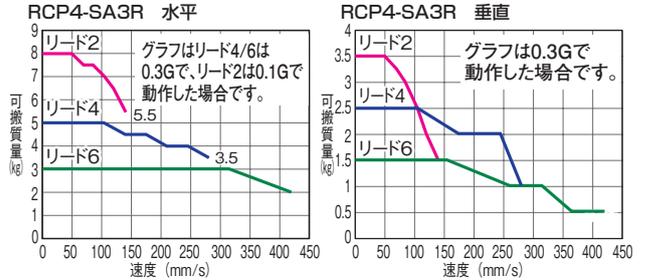
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、13ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照下さい。
- 押付け動作については、14ページの「押付け力と電流制限の関連図」をご参照下さい。

■速度と可搬質量の関連図

①高出力有効 PCON-CA・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON-CA・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA3R-I-28P-6-①-P3-②-③	6	3	1.5	25~300 (25mm毎)
RCP4-SA3R-I-28P-4-①-P3-②-③	4	5	2.5	
RCP4-SA3R-I-28P-2-①-P3-②-③	2	8	3.5	

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 (単位は mm/s)

リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mm毎)
6	有効	420
	無効	
4	有効	280
	無効	
2	有効	140
	無効	

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	①ストローク(mm)	標準価格
25	—	175	—
50	—	200	—
75	—	225	—
100	—	250	—
125	—	275	—
150	—	300	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格	
プレーキ	B	総合カタログ参照	—	
モータ左折返し仕様	ML		—	
モータ右折返し仕様	MR		—	
原点確認センサ (左側) (注1)	HSL		—	
原点確認センサ (右側) (注1)	HSR		—	
原点逆仕様	NM		—	
スライダ部ローラ仕様	SR		—	
背面取付けプレート	RP		→ P8	—

(注1)モータ折返し方向がMLの際は「HSR」を、モータ折返し方向がMRの際は「HSL」をご選択ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (※1)	Ma方向3.82N・m Mb方向5.45N・m Mc方向6.10N・m
静的許容モーメント	Ma方向6.30N・m Mb方向8.90N・m Mc方向10.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 100mm以下、Mb、Mc方向: 100mm以下
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
※走行寿命、許容モーメント方向、張出し負荷長の詳細については、総合カタログをご参照ください。

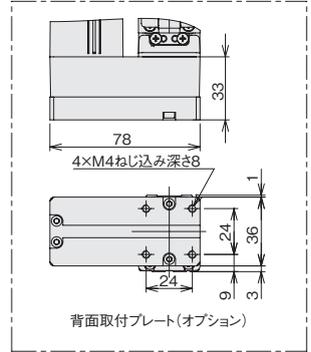
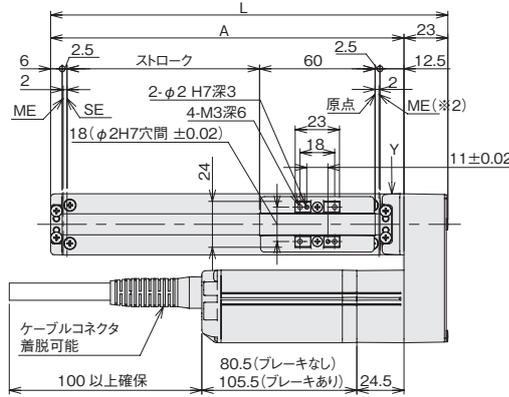
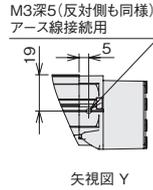
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

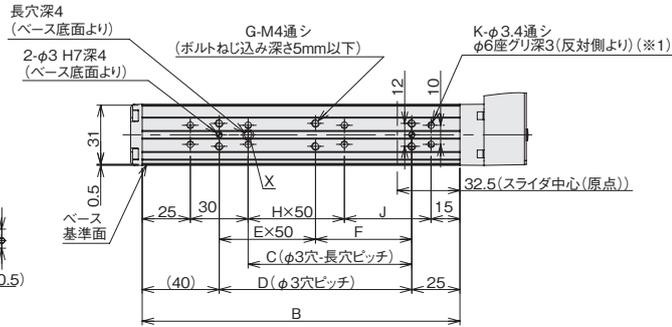
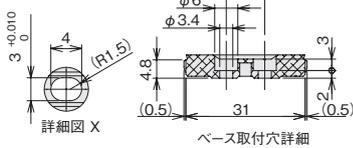
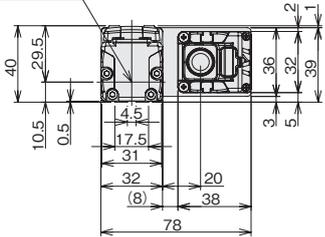
www.iai-robot.co.jp



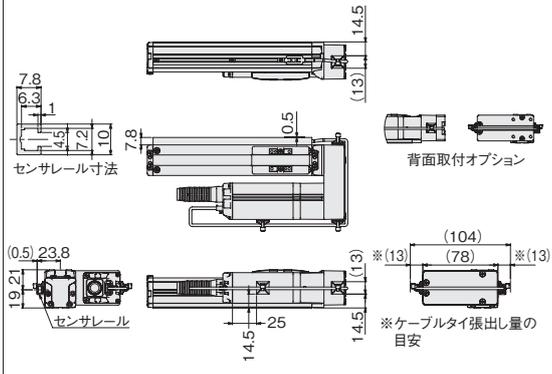
- ※1 25mmストロークは、上面からの取付穴が6箇所あります。取付けに使用できるのは、両端の4箇所だけです。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



許容モーメント オフセット基準位置



センサ取付(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
L	標準	131.5	156.5	181.5	206.5	231.5	256.5	281.5	306.5	331.5	356.5	381.5	406.5
	背面取付オプション	141.5	166.5	191.5	216.5	241.5	266.5	291.5	316.5	341.5	366.5	391.5	416.5
A	108.5	133.5	158.5	183.5	208.5	233.5	258.5	283.5	308.5	333.5	358.5	383.5	
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365	
C	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285	
D	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
F	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50	
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
J	(20)	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	
K	(6)	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.64	0.68	0.71	0.74	0.78	0.81	0.84	0.88	0.91	0.94	0.98	1.01
	ブレーキ有り	0.73	0.77	0.80	0.83	0.87	0.90	0.93	0.97	1.00	1.03	1.07	1.10

適応コントローラ

RCP4 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-2-0	1	512点	DC24V	-	総合 カタログ 参照
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL①-2-0		-		-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-④-0-0		768点		-	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-V①-①-①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点	-	-	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-V①-①-④-0-0		256点		-	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P①-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	-	
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28P①-④-0-4				-	
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28P①-①-2-4				-	
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様 ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28P①-④-0-4				-	

※MSELの型式は1軸仕様の場合
 ※① I/O種類 (NP/PN) ※④ 軸数 ※① フィールドネットワーク記号
 ※① エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※④ N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号 ※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-RA3R

ロッドシリンダ ロッドタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 32mm 24V バルスモータ

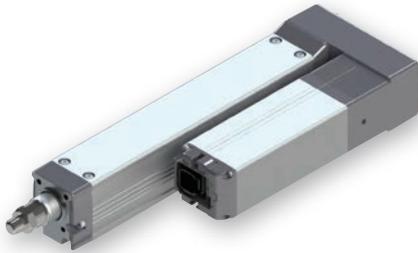
■型式項目	RCP4-RA3R-I-28P-□-□-□-□-□-□-□-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:バルスモータ 28□サイズ	16:16mm 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	28P:バルスモータ 28□サイズ	16:16mm 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ?	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は総合カタログをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は総合カタログをご確認ください。

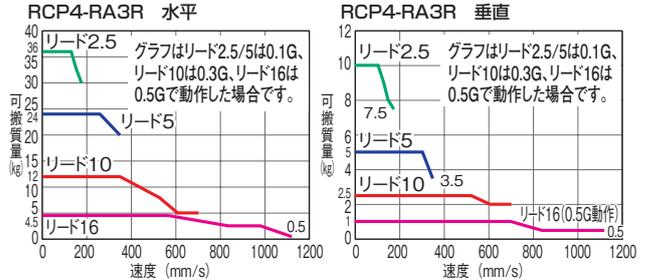


上写真はモータ折返し仕様 (ML) になります。

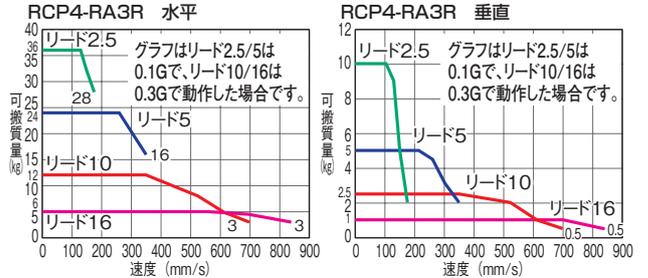
- POINT**
選定上の注意
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、13ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 押付け動作については、14ページの「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照下さい。
 - ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、裏表紙のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON-CA・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP4-RA3R-I-28P-16-①-P3-②-③	16	5	1	36	25~300 (25mm毎)
RCP4-RA3R-I-28P-10-①-P3-②-③	10	12	2.5	57	
RCP4-RA3R-I-28P-5-①-P3-②-③	5	24	5	114	
RCP4-RA3R-I-28P-2.5-①-P3-②-③	2.5	36	10	229	

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 (単位は mm/s)

リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mm毎)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	—
5	有効	350
	無効	—
2.5	有効	175
	無効	—

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	①ストローク(mm)	標準価格
25	—	175	—
50	—	200	—
75	—	225	—
100	—	250	—
125	—	275	—
150	—	300	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。	

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—
モータ左折返し仕様	ML		—
モータ右折返し仕様	MR		—
原点確認センサ	HS		—
原点逆仕様	NM		—
背面取付けプレート	RP		—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm アルミ引抜管
ロッド不回転精度 (※1)	±0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、裏表紙のグラフ参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1)無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

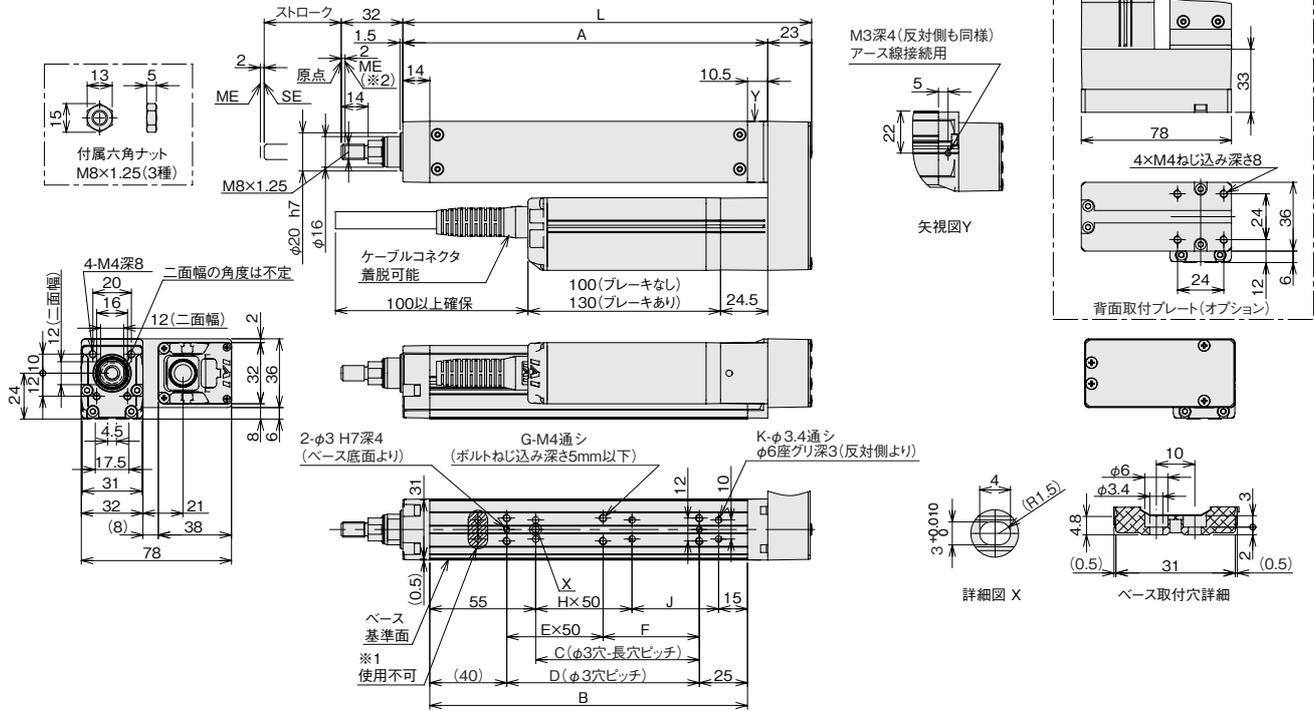
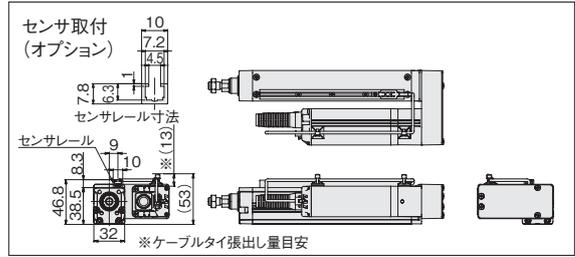
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

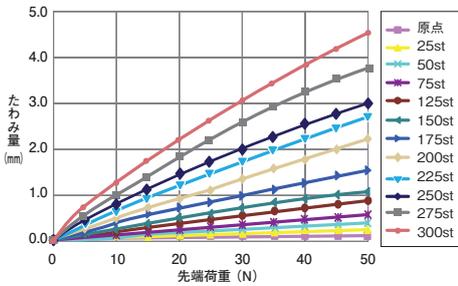
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD

- ※1 ベース上面取付穴(K)のロッド側の穴2個は使用できません。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
- ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジングを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにして下さい。
詳細は取扱説明書をご参照下さい。



■ RCP4-RA3R ロッドたわみ量 (参考値)



■ ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
L	標準	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	337.5	362.5	387.5	412.5
	背面取付穴オプション	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5	297.5	322.5	347.5	372.5	397.5	422.5
A	114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365	
C	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285	
D	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
F	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50	
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
J	20	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	
K	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	38.8	33.5	29.5	26.3	23.7	21.6	19.8	18.2	16.9	15.7	14.7	13.8	
ロッド先端動的許容荷重 (N)	19.4	16.6	14.2	12.2	10.7	9.5	8.5	7.7	7.0	6.4	5.8	5.4	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	9.1	9.4	8.9	8.3	7.7	7.1	6.6	6.1	5.6	5.2	4.9	4.5	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.9	3.4	3.0	2.7	2.4	2.2	2.0	1.9	1.7	1.6	1.5	1.4	
質量 (kg)	0.71	0.76	0.81	0.85	0.90	0.95	1.00	1.05	1.10	1.14	1.19	1.24	
	0.80	0.85	0.90	0.94	0.99	1.04	1.09	1.14	1.19	1.23	1.28	1.33	

適応コントローラ

RCP4 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P④-①-2-0	1	512 点	DC24V	-	総合 カタログ 参照
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL④-2-0		-		-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P④-④-0-0		768 点		-	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-④-①-①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3 点	-		
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-④-④-④-0-0		256 点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P④-①-2-4	4	30000 点	単相 AC 100V ~ 230V	-	
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28P④-④-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリー対応仕様		MSEL-PC-1-28P④-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリー対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28P④-④-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合
 ※④エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※④N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号 ※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4CR-SA3C

クリーン対応 ロボシリンダ スライドタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 32mm 24Vパルスモータ

型式項目	RCP4CR	- SA3C	- I	- 28P	-	-	-	- P3	-	-	-	
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	28P:パルスモータ 28□サイズ	6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm	25: 25mm ?	P3:PCON-CA MSEP-C/LC MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定 R□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照				

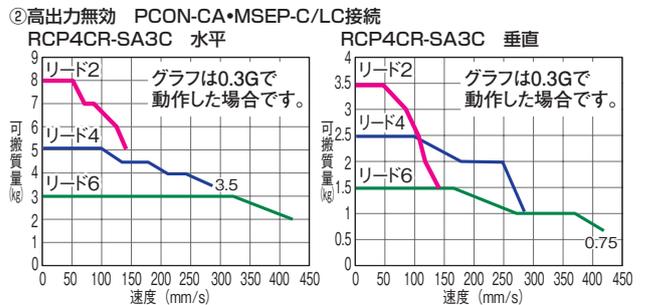
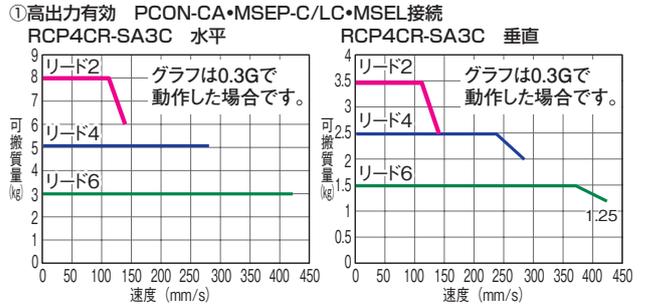
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は総合カタログをご参照ください。



※垂直・横立で・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は総合カタログをご確認ください。



■速度と可搬質量の相関図



POINT 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、13ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(2) 押付け動作については、14ページの「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4CR-SA3C-I-28P-6-①-P3-②-③	6	3	1.5	25~300 (25mm毎)
RCP4CR-SA3C-I-28P-4-①-P3-②-③	4	5	2.5	
RCP4CR-SA3C-I-28P-2-①-P3-②-③	2	8	3.5	

■ストロークと最高速度と吸引量 (単位は mm/s)

リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mm毎)	吸引量 (Nℓ/min)
6	有効	420	20
	無効		
4	有効	280	15
	無効		
2	有効	140	10
	無効		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ 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	ストローク(mm)	標準価格
25	-	175	-
50	-	200	-
75	-	225	-
100	-	250	-
125	-	275	-
150	-	300	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	総合カタログ参照	-
原点確認センサ (右側)	HSR		-
原点確認センサ (左側)	HSL		-
原点逆仕様	NM		-
バキューム継手取付位置勝手違い	VR		-

※原点確認センサ「HS」は、取付方向により「HSR」(右側取付)「HSL」(左側取付)があります。「HS」の内容については、ロボシリンダ総合カタログを、取付方向については次頁をご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	リニアガイド
動的許容モーメント (※1)	Ma方向3.82N・m Mb方向5.45N・m Mc方向6.10N・m
静的許容モーメント	Ma方向6.30N・m Mb方向8.90N・m Mc方向10.0N・m
グリス	低発塵グリス (ウレア系) 使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D 規格)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1 規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

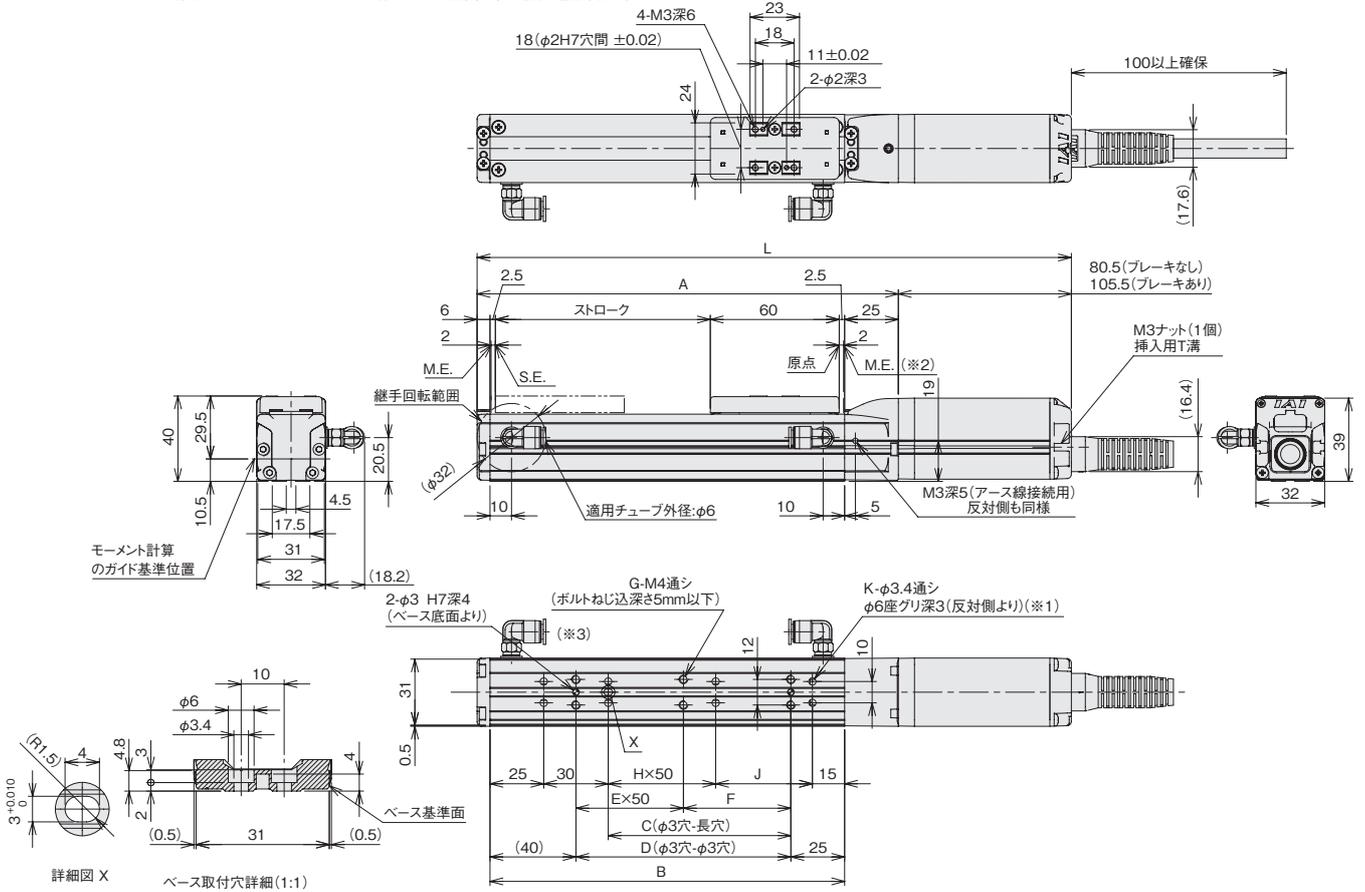
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 100mm以下、Mb、Mc方向: 100mm以下
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
※走行寿命、許容モーメント方向、張出し負荷長の詳細については、総合カタログをご参照ください。

寸法図

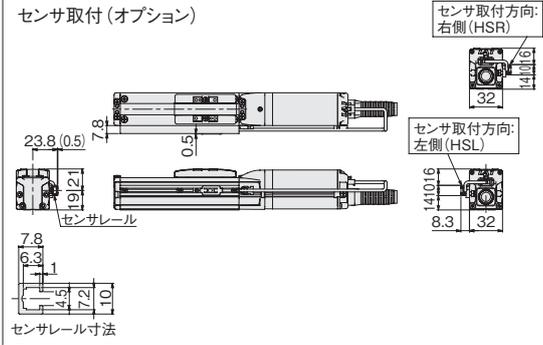
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



- ※1 25mmストロークは、上面からの取付穴が6箇所あります。取付けに使用できるのは、両端の4箇所だけです。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
- ※3 標準タイプRCP4-SA3Cスライダ部ローラー仕様(SR)の場合は管継手無し。



センサー取付 (オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
L	プレーキ無し	201.5	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
	プレーキ有り	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5	501.5
A	121	146	171	196	221	246	271	296	321	346	371	396	
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365	
C	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285	
D	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
F	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50	
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
J	(20)	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	
K	(6)	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
質量 (kg)	プレーキ無し	0.51	0.55	0.58	0.61	0.65	0.68	0.71	0.75	0.78	0.81	0.85	0.88
	プレーキ有り	0.6	0.64	0.67	0.7	0.74	0.77	0.8	0.84	0.87	0.9	0.94	0.97

適応コントローラ

RCP4 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-2-0	1	512点	DC24V	-	総合カタログ参照
ハルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL①-2-0		-			
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P④-0-0		768点			
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-V①-①-①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点	-	-	-
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-V④-④-④-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	-	-
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28P④-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28P①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様 ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28P④-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※④ 軸数 ※④ フィールドネットワーク記号
 ※④ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④ C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※④ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号 ※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

速度・加速度別可搬質量表

高出力設定有効

■RCP4(CR)-SA3C

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
260	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
315	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
365	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.25
420	3	3	3	3	3	1.5	1.25	1

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
140	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
175	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
210	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
245	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2
280	5	5	5	5	5	4.5	2	1.75

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
70	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
85	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
105	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
120	7	7	6	6	5	3	3	2.5
140	6	6	6	5	5	2.5	2.5	2

■RCP4-SA3R

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
260	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
315	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
365	3	3	3	3	3	1	1	1
420	3	3	3	3	3	1	1	1

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
140	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
175	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
210	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2
245	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2
280	5	5	5	5	5	4.5	2	1.75

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
70	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
85	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
105	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
120	7	7	6	6	5	3	3	2.5
140	6	6	6	5	5	2.5	2.5	2

■RCP4-RA3C

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1
560	6	6	5	3.5	1	1	1	1
700	5.5	5	4	2.5	1	1	1	1
840	4.5	3.5	3	2	1	1	1	1
980	2.5	2	1.5	1	1	1	1	1
1120	2	1.5	1	1	1	0.75	0.75	0.75

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
350	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
435	12	11	9	7	6	2.5	2.5	2.5
525	12	9	7	5.5	4	2.5	2.5	2.5
610	7	5	4	3	2	2.5	2	2
700	5	3.5	2.5	2	2	1.5	1.5	1.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	22	18	12	5	5	5
260	24	22	20	16	10	5	5	5
305	22	20	18	14	7	5	5	4.5
350	20	18	16	12	5	5	4	3.5

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	33	26	20	10	10	10
130	36	33	28	22	16	10	10	9
150	33	30	24	18	14	10	9	8
175	30	26	20	14	10	9	8	7

■RCP4-RA3R

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1
560	5	4.5	2.5	2	1	1	1	1
700	4.5	3.5	2	1.5	1	1	1	1
840	3	2.5	1	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
980	2.5	1	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
1120	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	10	9	5	2.5	2.5	2.5
350	12	12	10	8	5	2.5	2.5	2.5
435	12	10	8	6	4	2.5	2.5	2.5
525	12	8	6	3	2	2.5	2.5	2
610	5	2	2	2	2	1.5	1.5	1.5
700	5	2	2	2	2	1.5	1.5	1.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	22	18	12	5	5	5
260	24	22	20	16	10	5	5	5
305	22	20	18	14	7	5	4	4
350	20	18	16	12	5	5	4	3.5

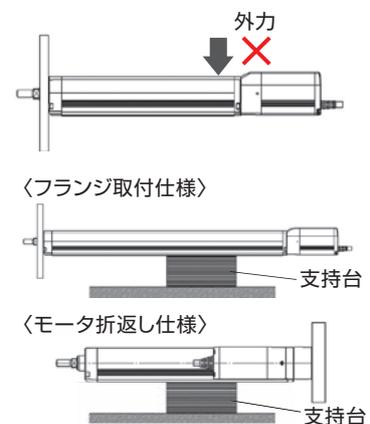
リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度					0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1			
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	33	26	20	10	10	10
130	36	33	28	22	16	9	9	8
150	33	30	24	18	14	8	8	7
175	30	26	20	14	10	7.5	7	6

注)MSEP-C/LCIは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能です。

設置の注意点

ロッドタイプにおける水平設置の正面取付時、150st以上の製品には設置の際に支持台を設けてください。ただし、150st以下であっても動作条件・設置周辺の状態によっては振動の発生によりアクチュエータ本体の破損を招く恐れがありますので、極力支持台を設置していただきますようお願いいたします。



高出力設定無効

■RCP4(CR)-SA3C

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
210	3	3	3	3	3	1.25	1.25	1.25	
260	3	3	3	3	3	1	1	1	
315	3	3	3	3	3	1	1	1	
365	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	1	1	0.75	
420	2	2	2	2	2	1	0.75	0.5	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
140	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2.25	2.25	2.25	
175	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2	2	2	
210	4	4	4	4	3.5	2	2	2	
245	4	4	4	3.5	3	2	2	1.5	
280	3.5	3.5	3.5	3	2.5	1	1	0.75	

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
70	7.5	7	6	5	4.5	3.25	3.25	3.25	
85	7.5	7	6	5	4.5	3	3	3	
105	7	6.5	6	5	4.5	2.5	2.5	2	
120	6.5	6	5	4.5	4	2	2	1.5	
140	5.5	5	4.5	4	3.5	1.5	1.5	1	

■RCP4-SA3R

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
210	3	3	3	3	3	1.25	1.25	1.25	
260	3	3	3	3	3	1	1	1	
315	3	3	3	3	3	1	1	1	
365	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	1	1	0.5	
420	2	2	2	2	2	0.5	0.5	0.5	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
140	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2.25	2.25	2.25	
175	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2	2	2	
210	4	4	4	4	3.5	2	2	1.5	
245	4	4	4	3.5	3	2	2	1.5	
280	3.5	3.5	3.5	3	2.5	1	1	0.75	

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
70	7.5	7	6	5	4.5	3.25	3.25	3.25	
85	7.5	7	6	5	4.5	3	3	3	
105	7	6.5	6	5	4.5	2.5	2.5	2	
120	6.5	6	5	4.5	4	2	2	1.5	
140	5.5	5	4.5	4	3.5	1.5	1.5	1	

■RCP4-RA3C

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1	
560	6	5.5	4.5	3	3	1	1	1	
700	5	4.5	3.5	2	2	1	1	1	
840	4	3	2.5	1.5	1	1	0.75	0.5	
980									
1120									

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	
85	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	
175	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	
260	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	
350	12	12	10	8	5.5	2.5	2.5	2.5	
435	12	11	8	6	5	2.25	2.25	2.25	
525	11	8	6	4	3	2	2	2	
610	6	4	3	2	2	1	1	1	
700	3	2.5	1.5	1	1	0.5	0.5	0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	24	24	22	18	12	5	5	5	
40	24	24	22	18	12	5	5	5	
85	24	24	22	18	12	5	5	5	
130	24	24	22	18	12	5	5	5	
175	24	24	22	18	12	5	5	5	
215	24	24	20	16	10	5	5	5	
260	24	20	16	12	7.5	4.5	4.5	4	
305	20	16	12	10	5	3	3	3	
350	16	11	7	6	3	2	2	2	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	36	36	36	30	20	10	10	10	
20	36	36	36	30	20	10	10	10	
40	36	36	36	30	20	10	10	10	
65	36	36	36	30	20	10	10	10	
85	36	36	36	30	20	10	10	10	
105	36	36	30	22	18	10	10	10	
130	36	30	24	18	14	9	9	8	
150	32	26	20	14	12	5	5	5	
175	28	18	16	12	8	2	2	2	

■RCP4-RA3R

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
560	5	3.5	2.5	2	2	1	1	1	
700	4.5	2.5	2	1.5	1	1	1	1	
840	3	2.5	1	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	
980									
1120									

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5	
85	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5	
175	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5	
260	12	12	10	9	5	2.5	2.5	2.5	
350	12	12	10	8	5	2.5	2.5	2.5	
435	12	10	8	6	4	2.25	2.25	2.25	
525	11	8	6	3	2	2	2	2	
610	5	2	2	2	2	1	1	1	
700	3	2	1.5	1	1	0.5	0.5	0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	24	24	22	18	12	5	5	5	
40	24	24	22	18	12	5	5	5	
85	24	24	22	18	12	5	5	5	
130	24	24	22	18	12	5	5	5	
175	24	24	22	18	12	5	5	5	
215	24	24	20	16	10	5	5	5	
260	24	20	16	12	7.5	4.5	4.5	4	
305	20	16	12	10	5	3	3	3	
350	16	11	7	6	3	2	2	2	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度						0.1	0.3	0.5
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1			
0	36	36	36	30	20	10	10	10	
20	36	36	36	30	20	10	10	10	
40	36	36	36	30	20	10	10	10	
65	36	36	36	30	20	10	10	10	
85	36	36	36	30	20	10	10	10	
105	36	36	30	22	18	10	10	10	
130	36	30	24	18	14	9	9	8	
150	32	26	20	14	12	5	5	5	
175	28	18	16	12	8	2	2	2	

選定の目安

●押付け力と電流制限値の相関図

押付け動作時の押付け力は、コントローラの電流制限値(20%~70%*)で変更が可能です。
 スライダ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%を超えることのない様に、押付け電流を制限してください。選定についての詳細は取扱説明書をご確認ください。

*RCP4-RA3のリード16は30%~70%

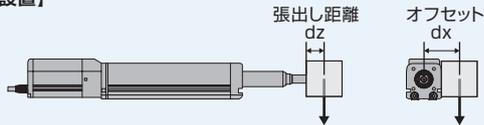
選定の目安

●ラジアルシリンダ RCP4-RA3C/3R許容負荷選定資料

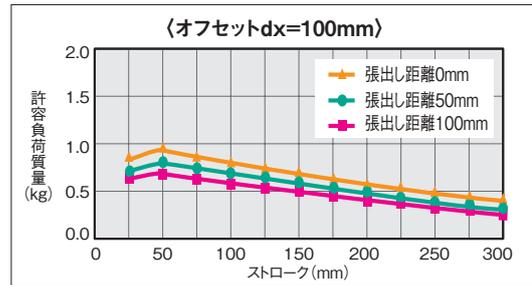
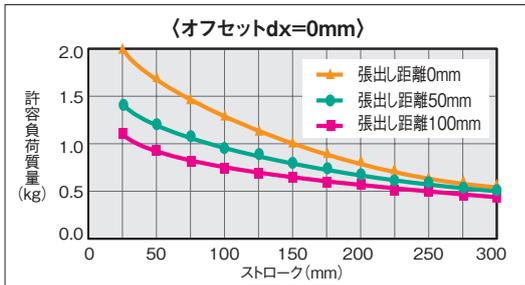
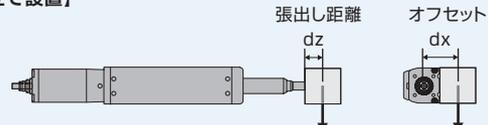
ラジアルシリンダはガイドを内蔵していますので、外付けガイドなしでもロッドに一定の負荷をかけることができます。許容可能な負荷質量については、以下のグラフをご参照ください。なお、動作に必要な条件が許容負荷を超えた場合は、外付けガイドの併用をお願いいたします。

■水平取付 許容負荷質量

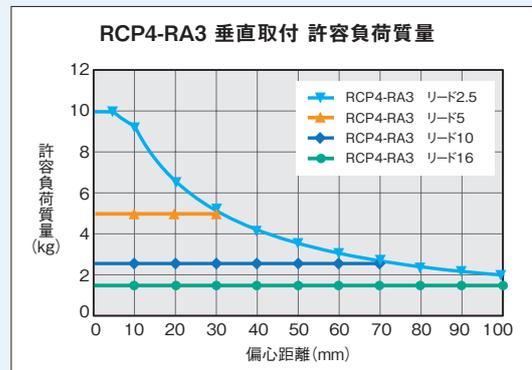
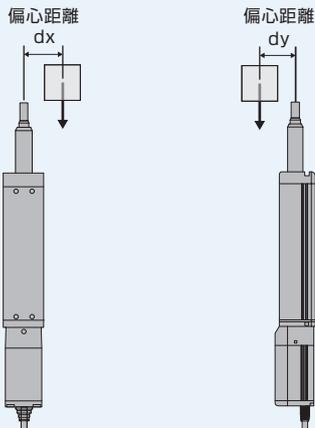
【水平設置】



【横立て設置】



■垂直取付 許容負荷質量



メンテナンス部品

RCP4-SA3/RA3/RCP4CR-SA3用モータ・エンコーダ一体ケーブル / モータ・エンコーダ一体ロボットケーブル

型式 CB-CAN-MPA□□□/CB-CAN-MPA□□□-RB

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応 例)080=8m

※詳細は総合カタログをご覧ください。

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 / TEL 03-5419-1601 | 大阪営業所 / TEL 06-6457-1171 | 名古屋営業所 / TEL 052-269-2931 | 盛岡営業所 / TEL 019-623-9700 | 仙台営業所 / TEL 022-723-2031 |
| 新潟営業所 / TEL 0258-31-8320 | 宇都宮営業所 / TEL 028-614-3651 | 熊谷営業所 / TEL 048-530-6555 | 茨城営業所 / TEL 029-830-8312 | 多摩営業所 / TEL 042-522-9881 |
| 厚木営業所 / TEL 046-226-7131 | 長野営業所 / TEL 0263-40-3710 | 甲府営業所 / TEL 055-230-2626 | 静岡営業所 / TEL 054-364-6293 | 浜松営業所 / TEL 053-459-1780 |
| 豊田営業所 / TEL 0566-71-1888 | 金沢営業所 / TEL 076-234-3116 | 京都営業所 / TEL 075-646-0757 | 兵庫営業所 / TEL 078-913-6333 | 岡山営業所 / TEL 086-805-2611 |
| 広島営業所 / TEL 082-532-1750 | 松山営業所 / TEL 089-986-8562 | 福岡営業所 / TEL 092-415-4466 | 大分出張所 / TEL 097-543-7745 | 熊本営業所 / TEL 096-386-5210 |

IAI America, Inc. IAI Industrieroboter GmbH IAI (Shanghai) Co., Ltd. IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

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。

ロボシリンダ / ROBOCYLINDER / ラジアルシリンダ / RADIAL CYLINDER / パワーコン / パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。

