



クリーン対応タイプ

RCP2CR

RCACR

RCS2CR



RCP2CR-SA5C



RCP2CR-SA6C



RCP2CR-SA7C



RCP2CR-SS7C



RCP2CR-SS8C



RCACR/RCS2CR
-SA4C



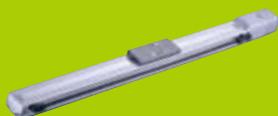
RCACR/RCS2CR
-SA5C



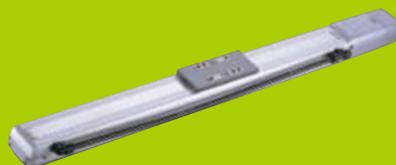
RCACR/RCS2CR
-SA5D



RCS2CR-SA6C



RCS2CR-SS7C



RCS2CR-SS8C

RCP2CR series パルスモータ タイプ	スライダカップリングタイプ	アルミベース	幅 52mm	RCP2CR-SA5C	399
			幅 58mm	RCP2CR-SA6C	401
			幅 73mm	RCP2CR-SA7C	403
		鉄ベース	幅 60mm	RCP2CR-SS7C	405
			幅 80mm	RCP2CR-SS8C	407
			幅 80mm	RCP2CR-HS8C	409
	グリッパタイプ	細小型スライドタイプ	幅 42mm	RCP2CR-GRSS	411
細小型レバータイプ		幅 42mm	RCP2CR-GRLS	413	
RCACR series 24V サーボモータ タイプ	スライダカップリングタイプ	アルミベース	幅 40mm	RCACR-SA4C	415
			幅 52mm	RCACR-SA5C	417
			幅 58mm	RCACR-SA6C	419
	スライダビルドインタイプ	アルミベース	幅 52mm	RCACR-SA5D	421
			幅 58mm	RCACR-SA6D	423
RCS2CR series 200V サーボモータ タイプ	スライダカップリングタイプ	アルミベース	幅 40mm	RCS2CR-SA4C	425
			幅 52mm	RCS2CR-SA5C	427
			幅 58mm	RCS2CR-SA6C	429
		鉄ベース	幅 73mm	RCS2CR-SA7C	431
			幅 60mm	RCS2CR-SS7C	433
			幅 80mm	RCS2CR-SS8C	435
	スライダビルドインタイプ	アルミベース	幅 52mm	RCS2CR-SA5D	437
幅 58mm			RCS2CR-SA6D	439	

スライダ
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型ロッド
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型テーブル/7-ム
/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/
ロータタイプリニアサーボ
タイプクリーン
対応防滴
対応

コントローラ

PMEC
/AMECPSEP
/ASEPROBO
NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルス
モータサーボ
モータ
(24V)サーボ
モータ
(200V)リニア
サーボ
モータ

RCP2CR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 52mm パルスモータ アルミベース

■型式項目	RCP2CR	- SA5C	- I	- 42P	-	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		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は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL:ブレーキ(配線左出し) BR:ブレーキ(配線右出し) NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い		

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

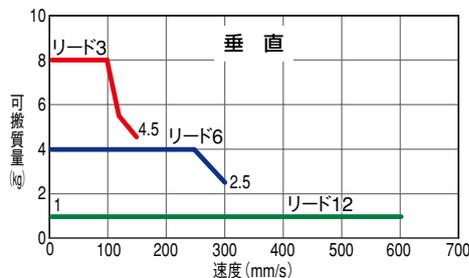
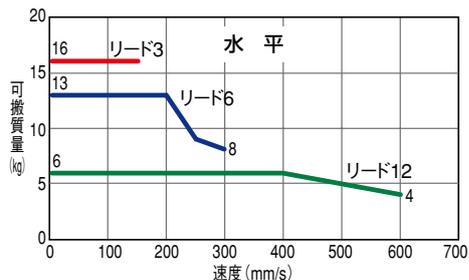


技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 P.53 の加速度別可搬質量表をご覧ください。
 - クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平使用以外の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2CR-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 6	1	50~800 (50mm毎)
RCP2CR-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 13	~ 4	
RCP2CR-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	16	~ 8	

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と吸引量

ストローク リード	ストローク						吸引量 (N ₂ /min)
	50~550 (50mm毎)	600	650	700	750	800	
12	600	540	460	400	360	300	50
6	300	270	230	200	180	150	30
3	150	135	115	100	90	75	15

(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
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—

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(配線エンド側取り出し)	BE	→巻末 P.25	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→巻末 P.25	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→巻末 P.25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P.33	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末 P.38	—

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	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)	—
	—	—

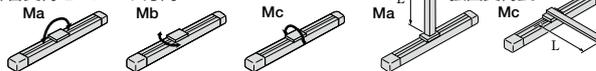
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(*)	Ma:4.9N・m Mb:6.8N・m Mc:11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ・ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(*) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

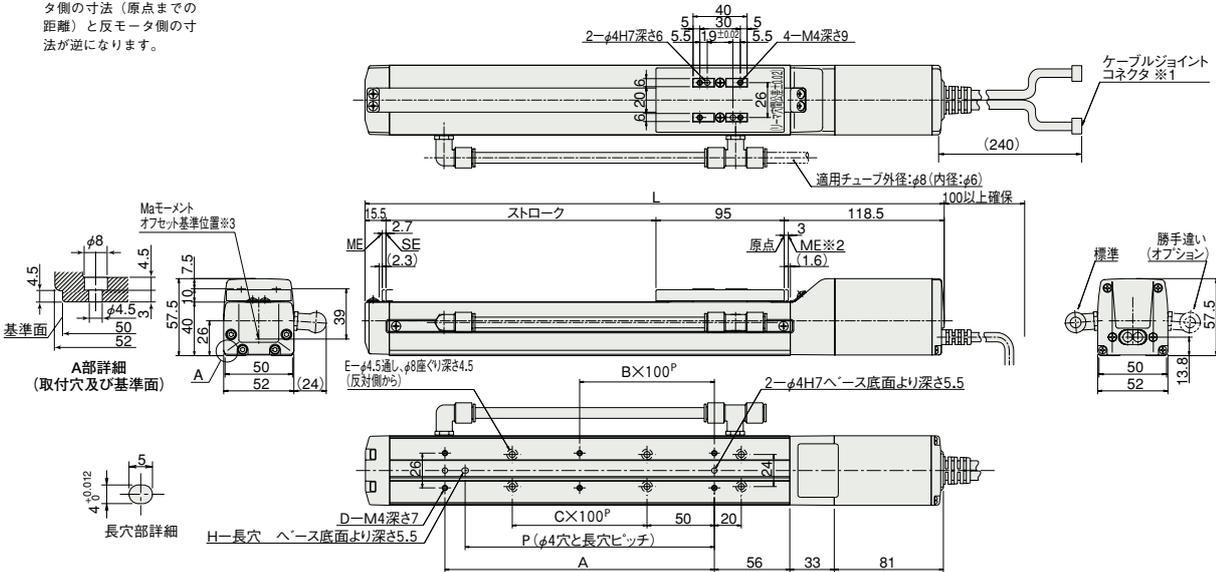
特注対応のご案内

巻末P.9

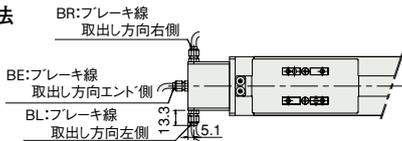


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

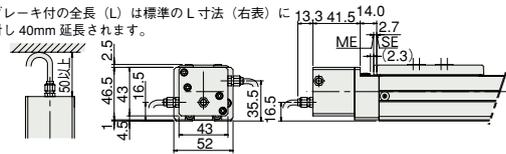
- ※ 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
- ※ 2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※ 3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法



※ ブレーキ付の全長 (L) は標準の寸法 (右表) に 13.3 41.5 14.0 対し 40mm 延長されます。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
E	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量(kg)	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.2	3.3	3.4

②適応コントローラ

RCP2CR 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-42PI-NP-2-0-①	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	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0-H	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。簡易アップグレードタイプは原点復帰が不要になります。					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0-H						
ポジションナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0-H	最大 512 点の位置決めが可能	512 点				
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0-H						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0-H	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 2A		→ P525
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0-H	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0-H	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-42P-H	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点				→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0-H	プログラム動作が可能。最大 2 軸の動作が可能。	1500 点				→ P557

※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。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テール/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ロータタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

RCP2CR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 58mm パルスモータ アルミベース

■型式項目 RCP2CR - SA6C - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □

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

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。

42P: パルスモータ 42□サイズ

12: 12mm
 6: 6mm
 3: 3mm

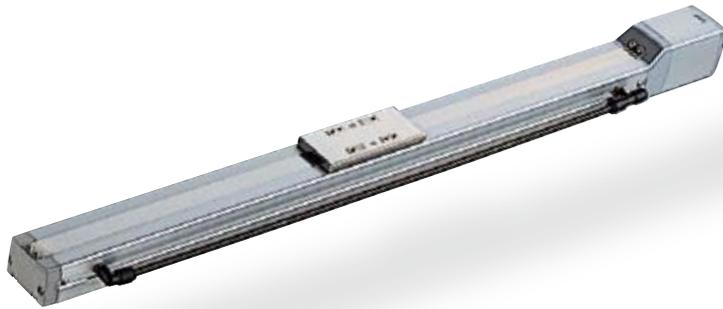
50: 50mm
 S
 800: 800mm (50mmピッチ毎設定)

P1: PCON
 RPCON
 PSEL
 P3: PMEC
 PSEP

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

BE: ブレーキ (配線エンド出し)
 BL: ブレーキ (配線左出し)
 BR: ブレーキ (配線右出し)
 NM: 原点逆仕様
 VR: 吸引用継手勝手違い

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



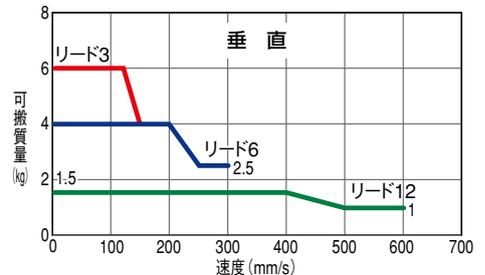
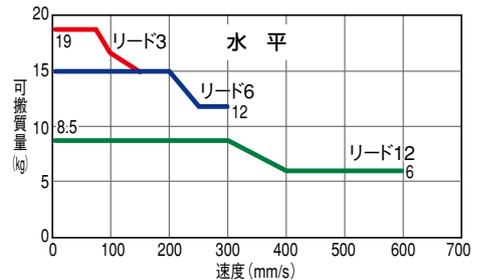
技術資料 巻末 P.5

POINT
 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 P53 の加速度別可搬質量表をご覧下さい。
- クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平使用以外の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますのでご注意下さい。

速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2CR-SA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 8.5	~ 1.5	50~800 (50mm毎)
RCP2CR-SA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 15	~ 4	
RCP2CR-SA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 19	~ 6	

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と吸引量

ストローク / リード	ストローク (mm)						吸引量 (N ₂ /min)
	50~550 (50mm毎)	600	650	700	750	800	
12	600	540	460	400	360	300	50
6	300	270	230	200	180	150	30
3	150	135	115	100	90	75	15

(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
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—

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	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巻末 39 ページをご参照下さい。

④ オプション価格表 (標準価格)

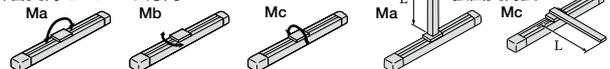
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- ケーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントロー
- PMEC/A MEC
- PSEP/A SEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- A SEL
- S SEL
- X SEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

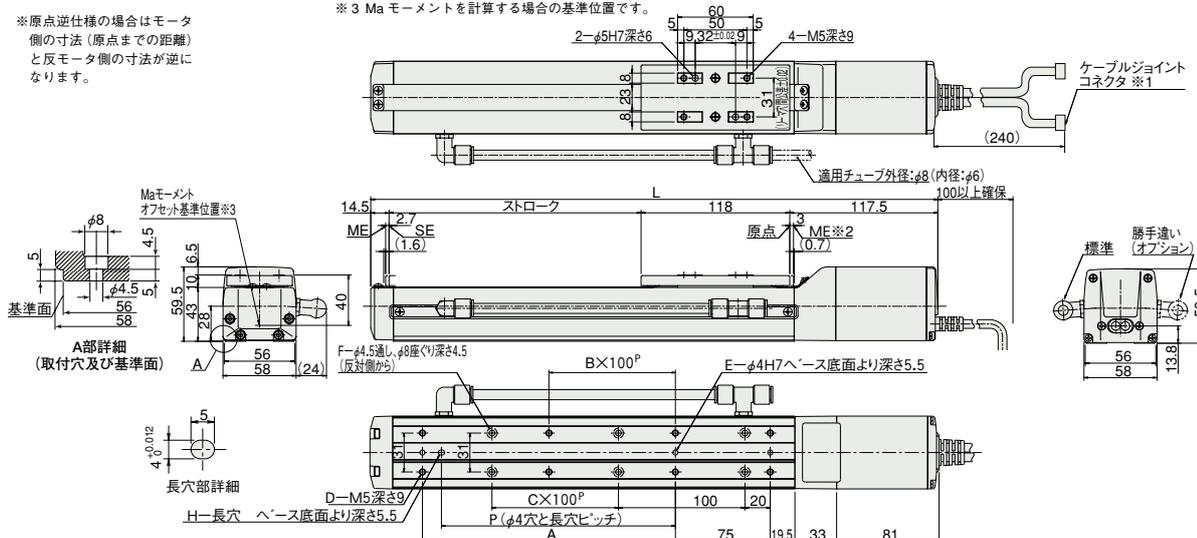
特注対応のご案内

巻末P.9

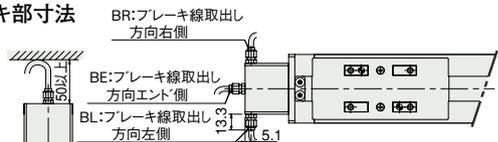


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

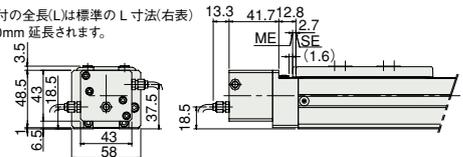
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法



※ ブレーキ付の全長(Lは標準のL寸法(右表)に対し40mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量(kg)	2.0	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.8	4.0	4.1

②適応コントローラ

RCP2CR 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-42PI-NP-2-0-①	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	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0-H	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 簡易アップリケートタイプは原点復帰が不要になります					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0-H						
ポジションナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0-H	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0-H						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0-H	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大2A	-	→ P525
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0-H	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0-H	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-42P-H	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0-H	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				→ P557

※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。

RCP2CR-SA7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 73mm パルスモータ アルミベース

■型式項目	RCP2CR	- SA7C	- I	- 56P	- □	- □	- □	- □	- □
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用する場合は型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ指定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL:ブレーキ(配線左出し) BR:ブレーキ(配線右出し) NM:原点逆仕様	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

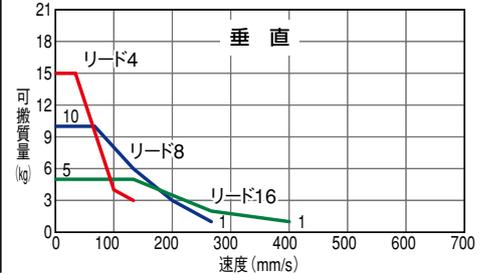
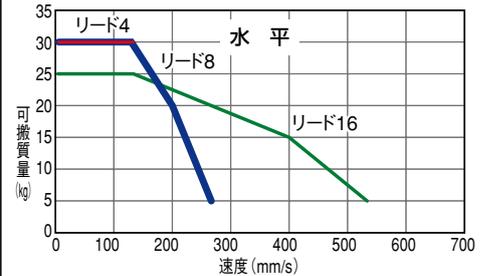


技術資料 巻末 P.5

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 4 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平使用以外の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますのでご注意下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



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 (注 1)		ストローク (mm)		
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
		RCP2CR-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	~25		~5	50~800 (50mm毎)
		RCP2CR-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	~30		~10	
RCP2CR-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	~30	~15				
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と吸引量	ストローク / リード	50~700 (50mm毎)	~800 (mm)	吸引量 (N _z /min)			
		16	533 (400)	480 (400)	70		
		8	266	240	40		
		4	133	120	30		
※ < > 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
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—

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	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巻末 39 ページをご参照下さい。	

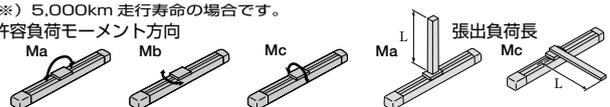
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→巻末 P25	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→巻末 P25	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:13.9N・m Mb:19.9N・m Mc:38.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
グリリス	低発塵グリリス使用(ボールネジ・ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

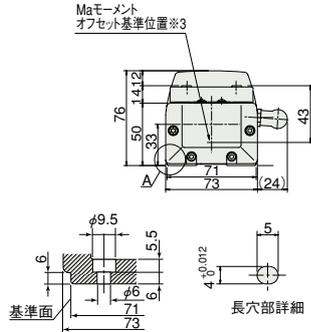
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.9

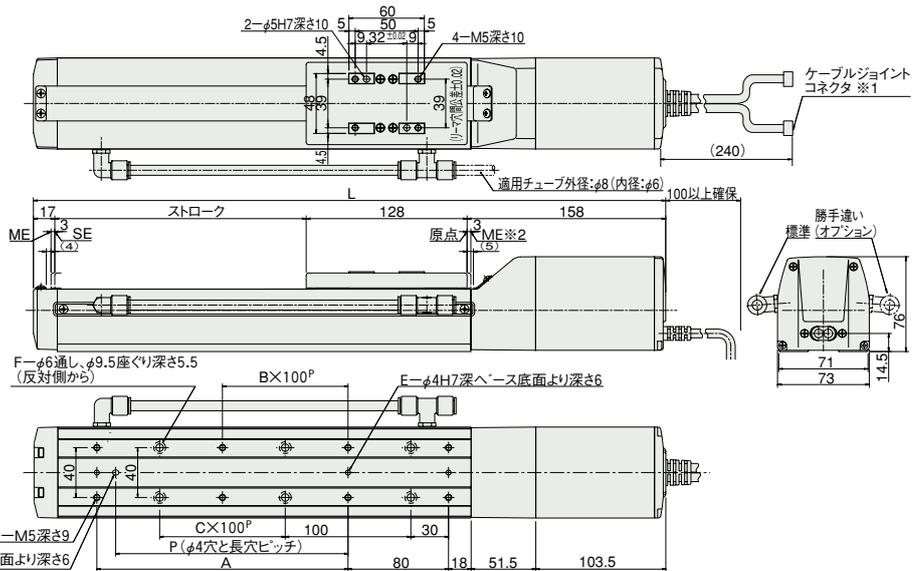
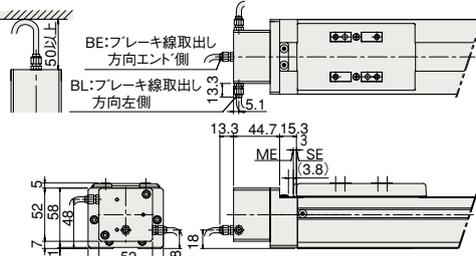


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し43mm延長されます。



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
- ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
- ※3 Maモメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	3.3	3.5	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7

②適応コントローラ

RCP2CR 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-56PI-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	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-56PI-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					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-56PI-NP-2-0						
ポジションナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点				
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-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		→ P525
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-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-56P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				→ P557

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

RCP2CR-SS7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 60mm パルスモータ 鉄ベース

■型式項目 RCP2CR-SS7C-I-42P-□-□-□-□-□

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

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。

42P:パルスモータ
42□サイズ

12:12mm
6:6mm
3:3mm

50:50mm
↓
600:600mm
(50mmピッチ毎認定)

P1:PCON
RCON
PSEL
P3:PMEC
PSEP

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

B:ブレーキ
NM:原点逆仕様
VR:吸引用継手勝手違い

*型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



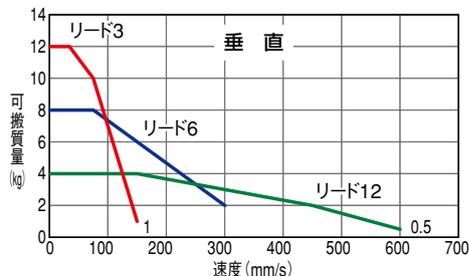
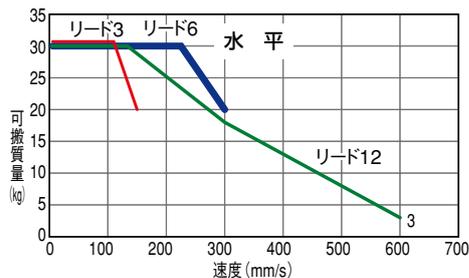
技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (3) 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2CR-SS7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 30	~ 4	50~600 (50mm毎)
RCP2CR-SS7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 30	~ 8	
RCP2CR-SS7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 30	~ 12	

■ストロークと最高速度と吸引量

ストローク リード	50~500 (50mm 毎)	~ 600 (mm)	吸引量 (N _L /min)
12	600	470	50
6	300	230	30
3	150	115	15

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
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—

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	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巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

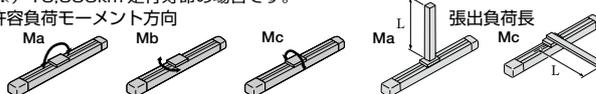
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:79.4N·m Mb:79.4N·m Mc:172.9N·m
動的許容モーメント(*)	Ma:14.7N·m Mb:14.7N·m Mc:33.3N·m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(*) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

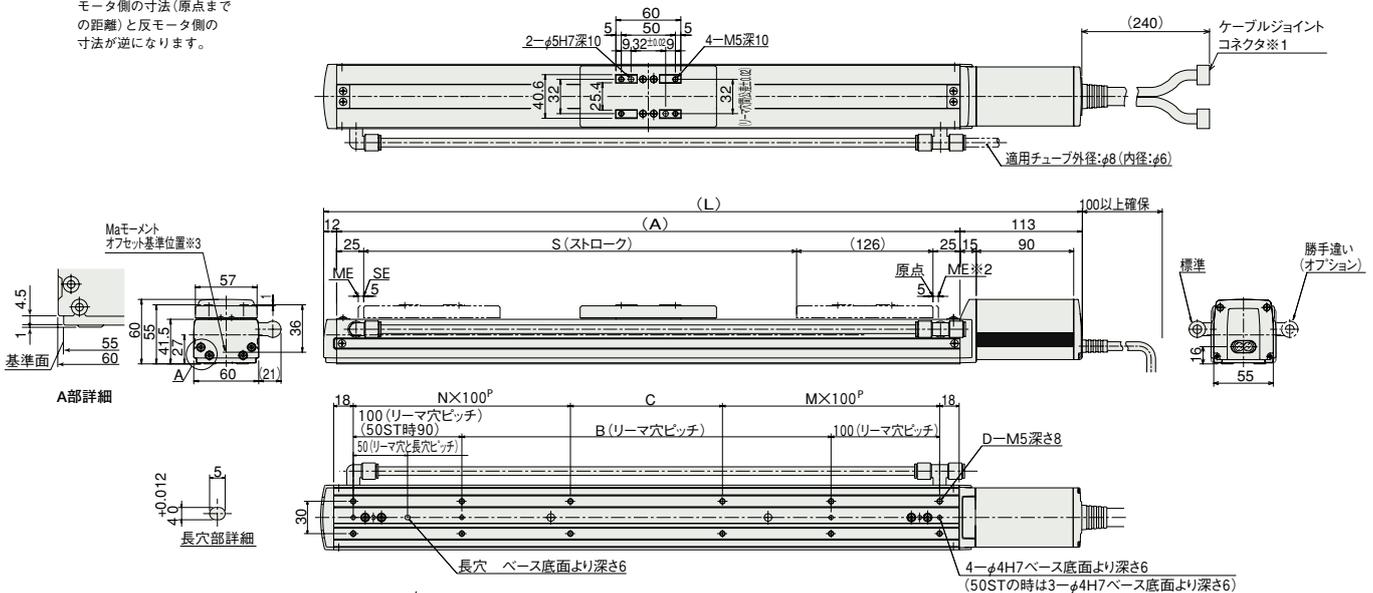
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9



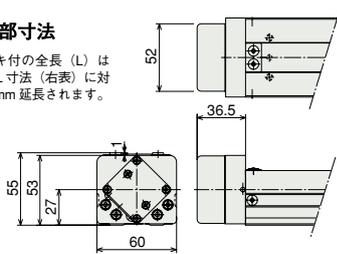
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

- ※ 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※ 2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※ 3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長 (L) は標準の L 寸法 (右表) に対し 24.5mm 延長されます。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.3	3.6	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3	6.6	6.9

②適応コントローラ

RCP2CR 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-42PI-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	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-42PI-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。簡易アップグレード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-42PI-NP-2-0						
ポジショナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	DC24V	最大 2A	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 2A	-	→ P525
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-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-42P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点				→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	プログラム動作が可能。最大 2 軸の動作が可能。	1500 点				→ P557

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCP2CR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 80mm パルスモータ 鉄ベース

■型式項目	RCP2CR	-	SS8C	-	I	-	56P	-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		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。	56P:パルスモータ 56□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ毎認定)	P1:PCON RCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い							

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



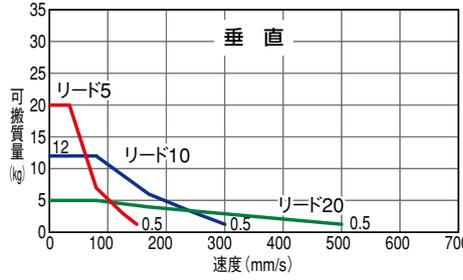
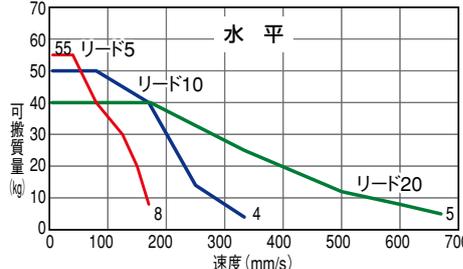
技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 5 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)	ストローク / リード	吸引量 (N _g /min)
		水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP2CR-SS8C-I-56P-20-①-②-③-④	20	~40	~5	50~1000 (50mm毎)	20	80
RCP2CR-SS8C-I-56P-10-①-②-③-④	10	~50	~12	50~1000 (50mm毎)	10	40
RCP2CR-SS8C-I-56P-5-①-②-③-④	5	~55	~20	50~1000 (50mm毎)	5	20

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。

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)

①ストローク (mm)	標準価格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

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	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巻末 39 ページをご参照下さい。	

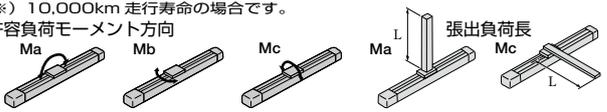
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

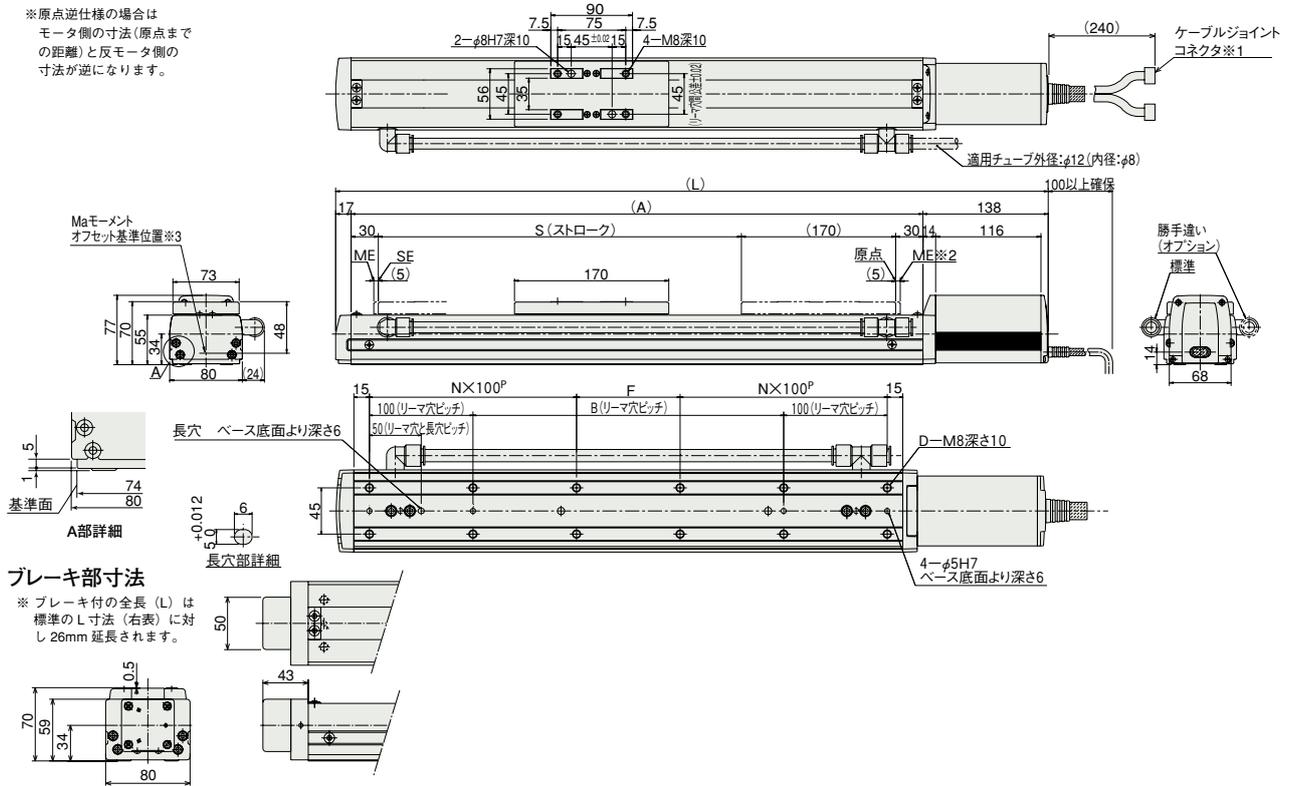
特注対応のご案内

巻末P.9



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

- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	22	24	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.6	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.4	15.9	16.5	17.0

②適応コントローラ

RCP2CR 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-56PI-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	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-56PI-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。簡易アプリケーションタイプは原点復帰が不要になります。					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-56PI-NP-2-0						
ポジションナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点				
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A		→ P525
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-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-56P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能。最大2軸の動作が可能。	1500点				→ P557

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

RCP2CR-HS8C

クリーン対応ロボシリンダ 高速スライダカップリングタイプ 本体幅 80mm パルスモータ 鉄ベース

■型式項目	RCP2CR	- HS8C	- I	- 86P	-	-	-	- P2	-	-	-
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
			I:インクリメンタル仕様	86P:パルスモータ 56□高出力	30:30mm	50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ推奨)	P2:PCON-CF	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い		

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



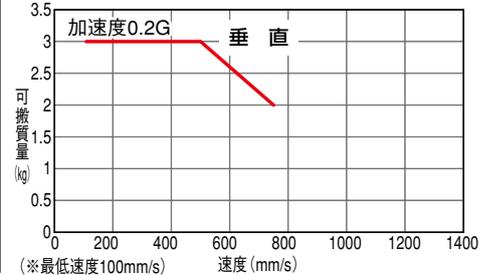
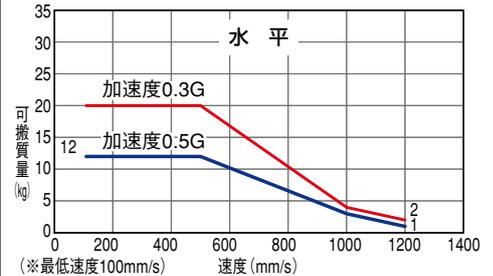
技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

- (1) 高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用下さい。
- (2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (3) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (4) 可搬質量は、加速度 0.3G (垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は水平 0.5G、垂直 0.3G が上限となります。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2CR-HS8C-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~ 20	~ 3	50~1000 (50mm毎)

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	50~800 (50mm毎)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)	吸引量 (N ₂ /min)
30	1200 (<750)	1000 (<750)	800 (<750)	180

※ < > 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
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

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巻末 39 ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

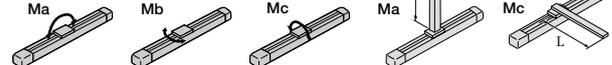
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

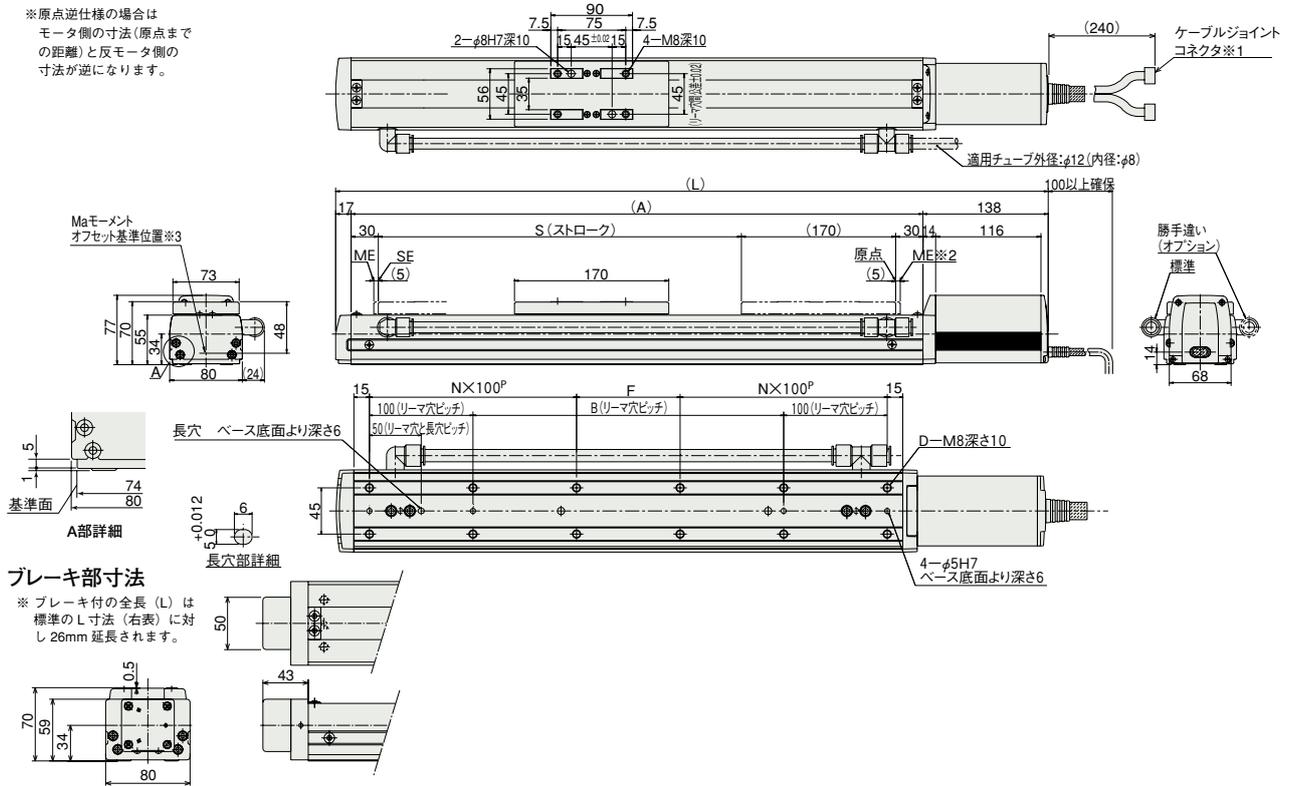
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9



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

- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6
質量(kg)	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.6	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.4	15.9	16.5	17.0

適応コントローラ

RCP2CR-HS8C は下記のコントローラで動作が可能です。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナータイプ		PCON-CF-86PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大6A	-	→P525

ご注意 エンコーダケーブルがPCON-C/CG/CY/PL/PO/SEコントローラと異なりCFタイプ専用となりますのでご注意ください。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テーブル/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ローリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ(24V)

サーボモータ(200V)

リニアサーボモータ

RCP2CR-GRSS

クリーン対応ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 細小型スライドタイプ 本体幅 42mm バルスモータ

■型式項目	RCP2CR	- GRSS	- I	- 20P	- 30	- 8	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	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番は「I」になります。	20P:バルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	8.8mm (片側4mm)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:原点逆仕様 FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット			

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

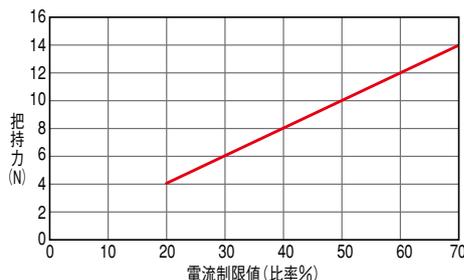
POINT
選定上の注意

- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。(詳細は巻末 P74 をご参照下さい)
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力の調整

押し付け動作により、把持力(押し付け力)はコントローラの電流制限値 20%~70%の範囲で自由に調整が可能です。

※下図の把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押し付け)を行なう場合は速度が 5mm/s 固定とな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	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2CR-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14	8 (片側 4)

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

■ストロークと開閉最高速度と吸引量

ストローク / 減速比	8 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
30	78	10

(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
8	—

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)	—
	—	—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

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
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア+はずばラック
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.05mm以下
ガイド	リニアガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:0.5N・m Mb:0.5N・m Mc:1.5N・m
質量	0.2kg
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

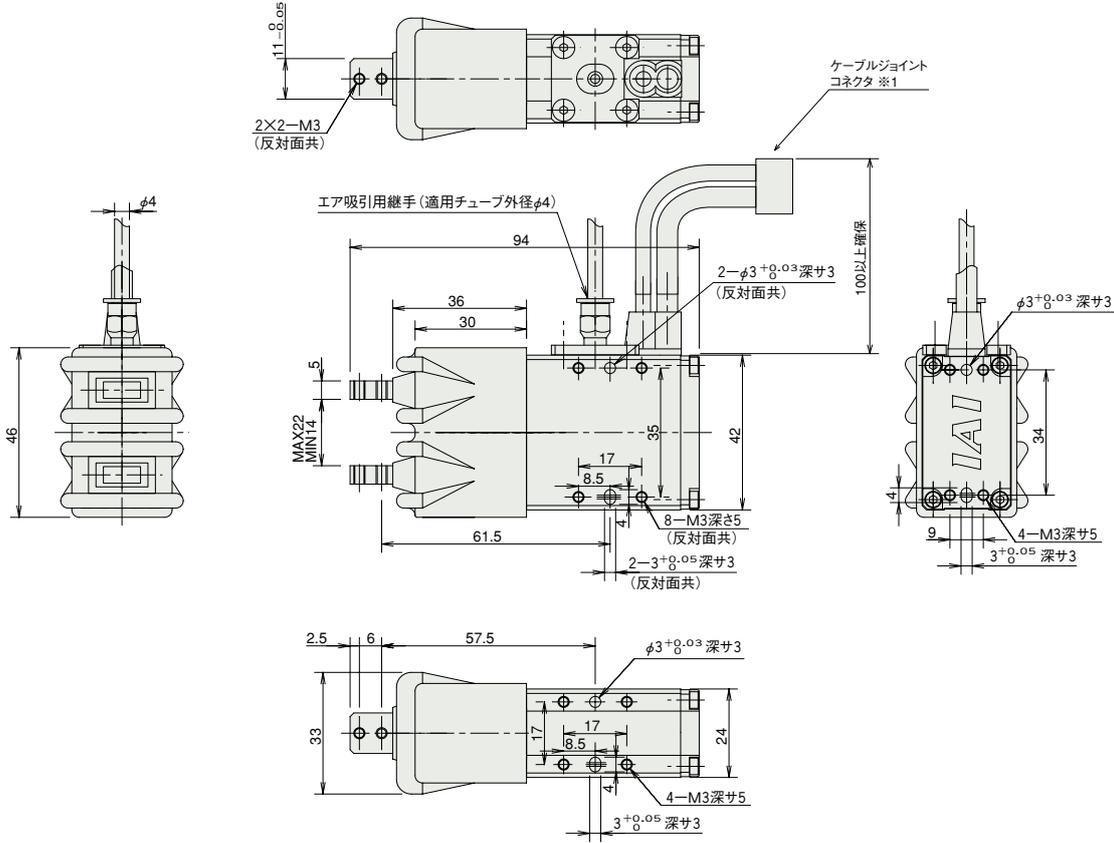
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。

特注対応のご案内

巻末 P.9



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2CR 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	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-20PI-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 簡易アプリケーションタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
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	—	→ P525
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	(-)			—	
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			—	→ P503
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			—	→ P557

※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。

スライダ
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型

ロッド
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型

テール/アーム
/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/
ロータタイプ

リニアサーボ
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

コントローラ

PMEC
/AMEC

PSEP
/ASEP

ROBO
NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルス
モータ

サーボ
モータ
(24V)

サーボ
モータ
(200V)

リニア
サーボ
モータ

RCP2CR-GRLS

クリーン対応ロボシリンダ 2ツ爪グripper 細小型レバータイプ 本体幅 42mm バルスモータ

■型式項目	RCP2CR	-	GRLS	-	I	-	20P	-	30	-	180	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	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。	20P:バルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	180:180度 (片側90度)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:原点逆仕様 FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット										

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

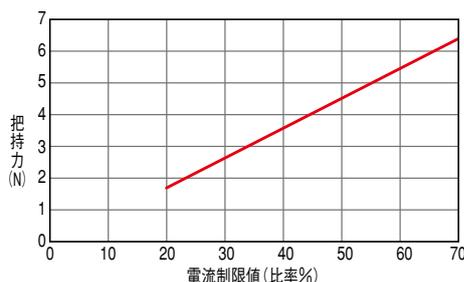


- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。(詳細は巻末 P77 をご参照下さい)
- (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力の調整

押し付け動作により、把持力(押し付け力)はコントローラの電流制限値 20%~70%の範囲で自由に調整が可能です。

※下図の把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押し付け)を行なう場合は速度が 5 度/s 固定とな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	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2CR-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4	180 (片側 90)

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

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	180 (度)
減速比	600

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	—

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)	—
		—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

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
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.1度以下
ガイド	—
静的許容負荷モーメント	—
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

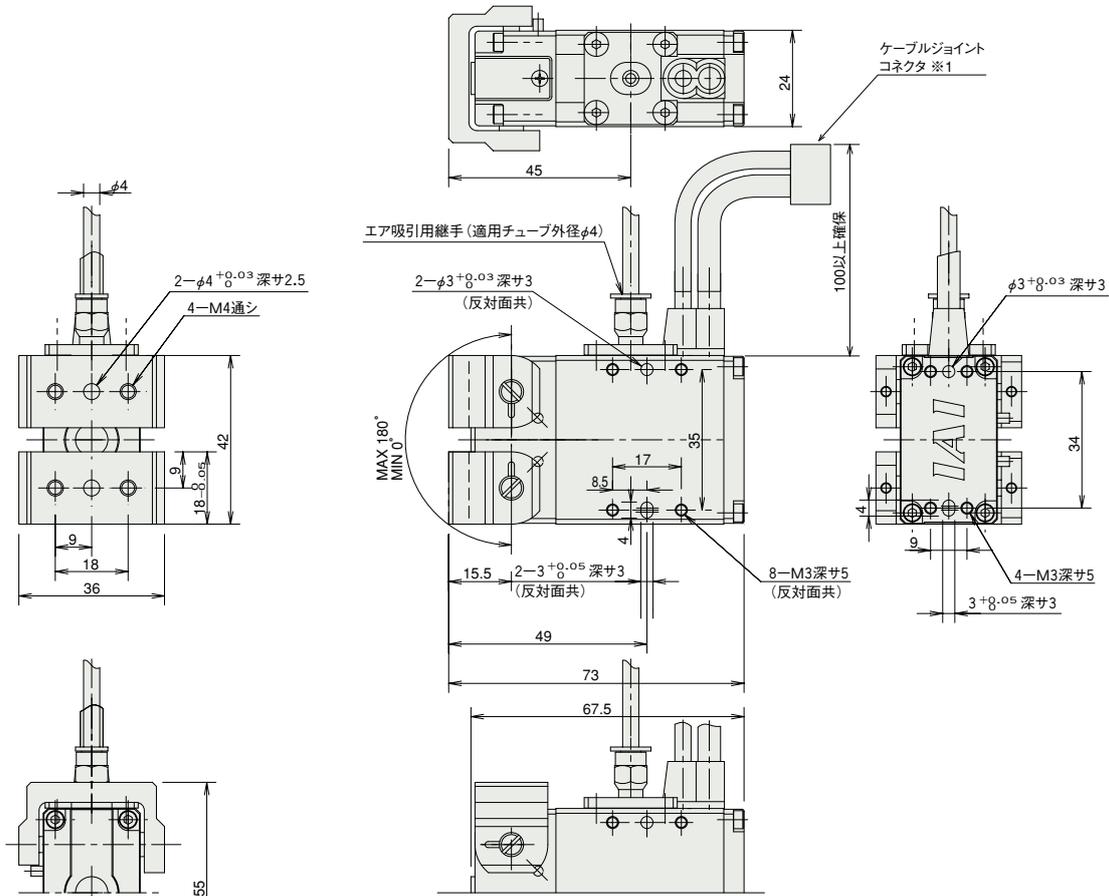
特注対応のご案内

巻末P.9

2次元
CAD

※スライダは開側が原点になります。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2CR 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	P481 参照	-	→ P477
		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				-	→ P487
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	-	
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	-	→ P525
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			-	→ P503
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			-	→ P557

※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。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テール/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/ローリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

RCACR-SA4C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ アルミベース

■型式項目 RCACR-SA4C

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 400:400mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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		

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。
簡易アプソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



技術資料

巻末P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり削り (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCACR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCACR-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~400 (50mm毎)	吸引量 (Nℓ/min)
10	665	50
5	330	30
2.5	165	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

④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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

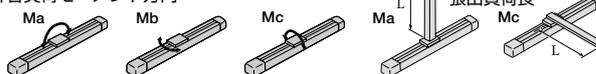
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダベース	SS	→巻末 P36	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:2.7N・m Mb:3.9N・m Mc:6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

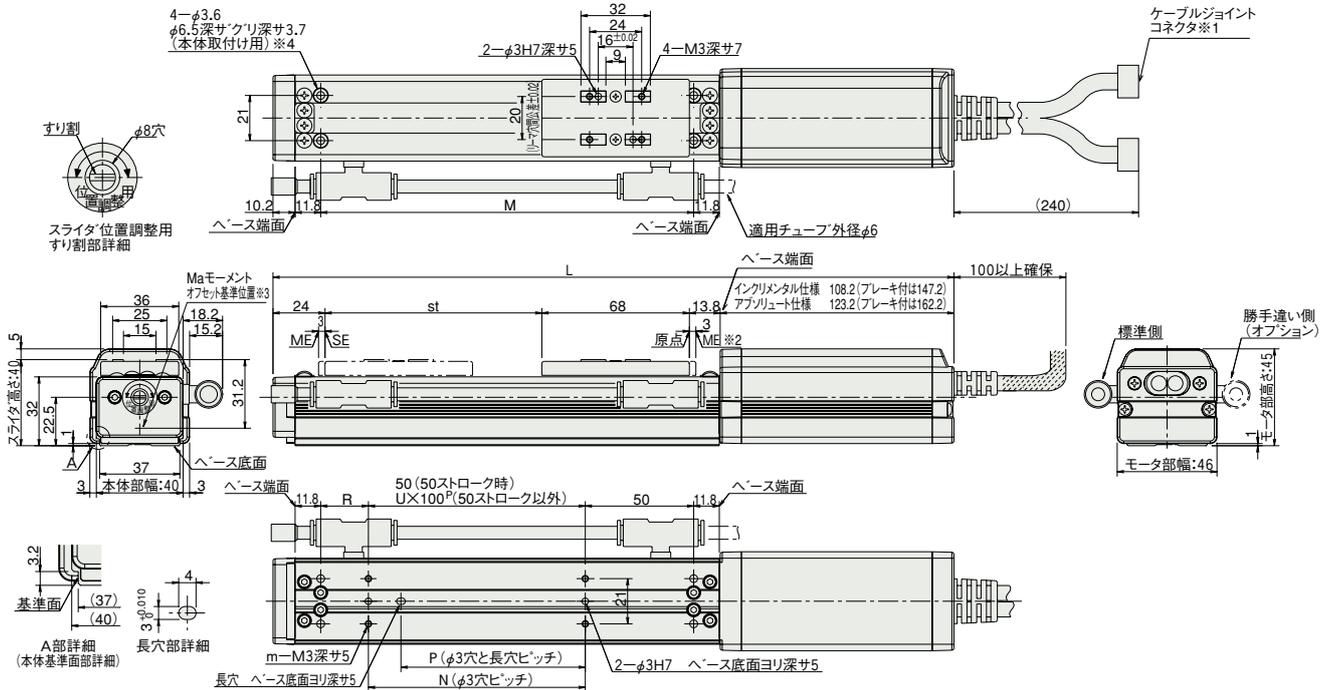
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 200mm 以下でご使用下さい。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

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

③適応コントローラ

RCACR 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-20I⑩-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	-	→ P477
		ASEP-C-20I⑩-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		ASEP-CW-20I⑩-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I⑩-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 (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I⑩-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I⑩-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P535
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I⑩-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-20I⑩-N-O-O	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 ⑩	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20 ⑩⑩-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				→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※⑩はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。
※⑩は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCACR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 52mm 24V サーボモータ アルミベース

■型式項目 RCACR-SA5C

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm		50:50mm 5 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。
簡易アプソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



技術資料

巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCACR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (N ℓ /min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

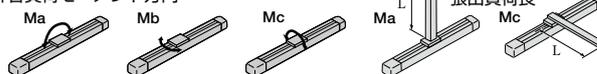
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ ϕ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	\pm 0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N \cdot m Mb:26.6N \cdot m Mc:47.5N \cdot m
動的許容モーメント (※)	Ma:4.9N \cdot m Mb:6.8N \cdot m Mc:11.7N \cdot m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb-Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1 μ m)
使用周囲温度・湿度	0~40 $^{\circ}$ C、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

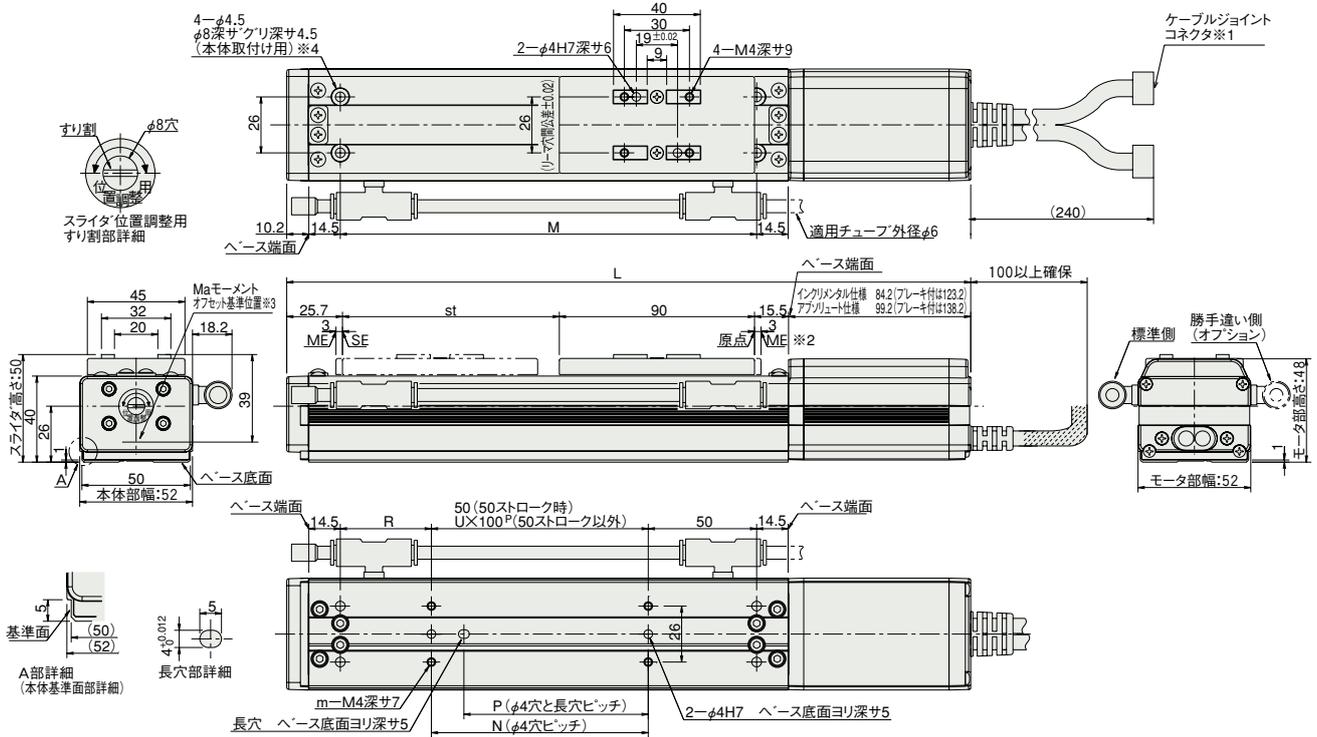
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きます場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 300mm 以下でご使用下さい。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kg アップします。

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

③適応コントローラ

RCACR 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	-	→ P477
		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						→ P487
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 (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P535
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	(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	-	→ P535
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-20①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①①-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				→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。
※①①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テフル/7mm /フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC /AMEC
- PSEP /ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCACR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 58mm 24V サーボモータ アルミベース

■型式項目 RCACR - SA6C - [] - 30 - [] - [] - [] - [] - []

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

I: インクリメンタル仕様
A: アブソリュート仕様
※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。
※アブソリュート仕様はインクリメンタル仕様となります。

30: サーボモータ 30W
12: 12mm
6: 6mm
3: 3mm

50: 50mm
600: 600mm (50mmピッチ毎設定)

A1: ACON
RACON
ASEL
A3: AMEC
ASEP

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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

POINT
選定の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCACR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCACR-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)				吸引量 (N _z /min)
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル I	アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

④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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

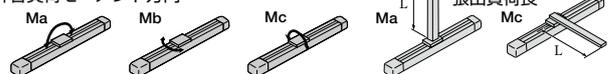
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

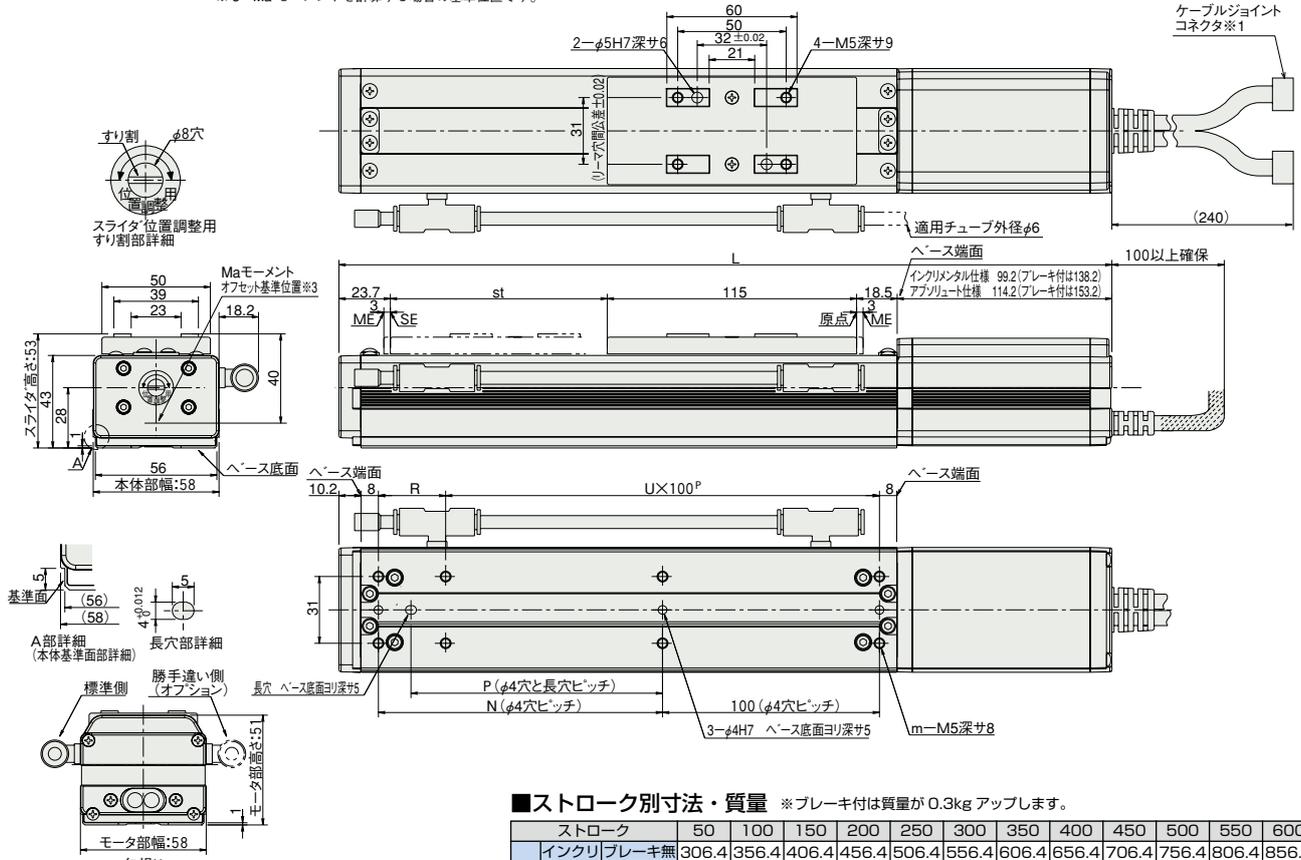
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.9



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

③適応コントローラ

RCACR 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-30I⑩-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	-	→ P477
		ASEP-C-30I⑩-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-30I⑩-NP-2-0						→ P487
ポジションナータイプ		ACON-C-30I⑩-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	-	→ P535
		ACON-CG-30I⑩-NP-2-0						
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-PL-30I⑩-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 2.2A	-	→ P535
パルス列入力タイプ(差動ライドライバ仕様)	ACON-PO-30I⑩-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-30I⑩-N-O-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-30 ⑩	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-30 ⑩⑩-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				→ P567

※ASELは1軸仕様の場合です。
※⑩はエンコーダの種類(I:インクリ/A:アブソ)が入ります。
※⑩は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

RCACR-SA5D

クリーン対応ロボシリンダ スライダビルドインタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ アルミベース

■型式項目 **RCACR-SA5D** - [] - **20** - [] - [] - [] - [] - []

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様
※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。
※アブソリュートで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

20:サーボモータ 20W
12:12mm
6: 6mm
3: 3mm
50:50mm
5
500:500mm (50mmピッチ毎設定)

A1:ACON
RACON
ASEL
A3:AMEC
ASEP

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

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料

巻末P.5

POINT
選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますので注意下さい。

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)	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平	垂直		
RCACR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCACR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
	12	800	760
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
	I	A
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

④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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

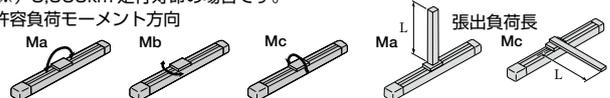
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	-
省電力対応	LA	→巻末 P32	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:4.9N・m Mb:6.8N・m Mc:11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

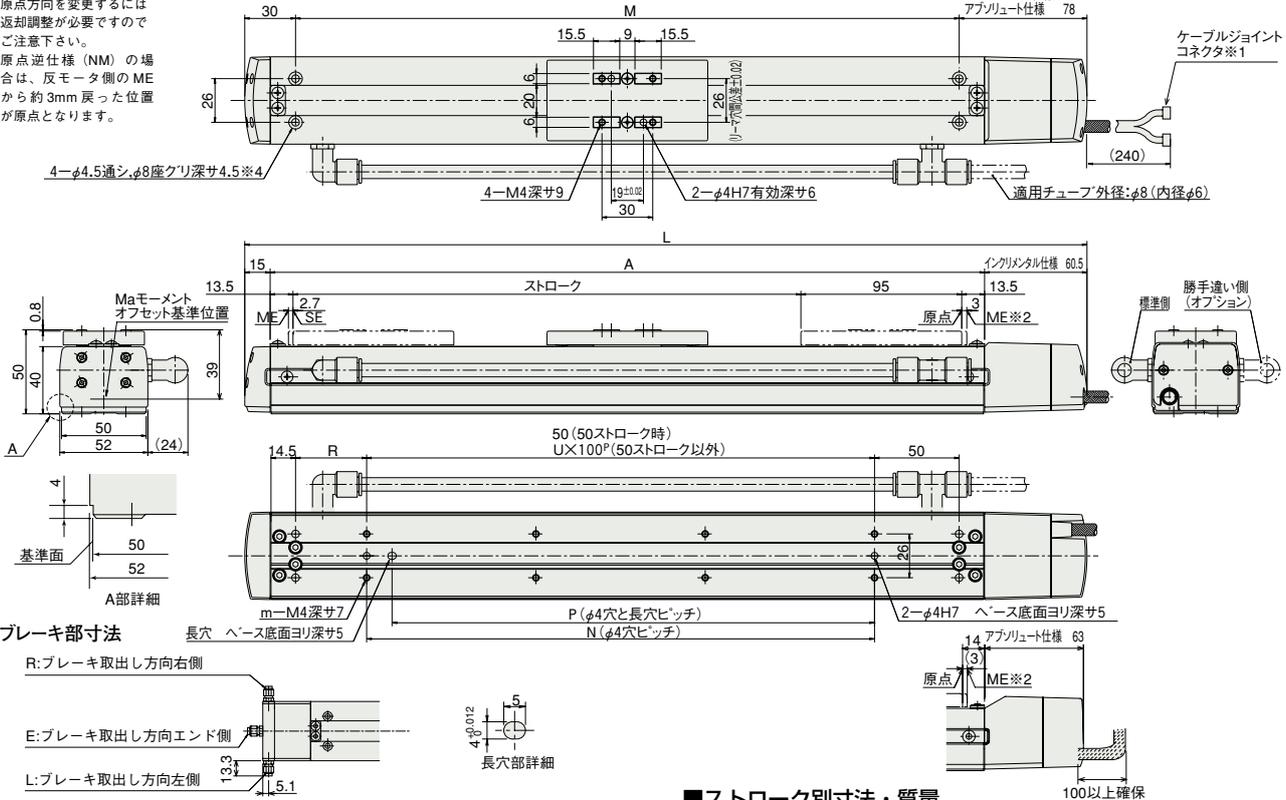
巻末P.9

2次元 CAD 3次元 CAD

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

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 300mm 以下でご使用下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L										
インクリメンタル	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5
アブソリュート	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

③適応コントローラ

RCACR 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-20I⑩-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	-	→ P477
		ASEP-C-20I⑩-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		ASEP-CW-20I⑩-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I⑩-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	-	→ P535
		ACON-CG-20I⑩-NP-2-0						
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-PL-20I⑩-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	-	→ P535
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PO-20I⑩-NP-2-0	オープンコレクタ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)								
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I⑩-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 ⑩	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20 ⑩⑩-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				→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。
※⑩はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。
※⑩は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCACR-SA6D

クリーン対応ロボシリンダ スライドビルドインタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ アルミベース

■型式項目 RCACR - SA6D - [] - 30 - [] - [] - [] - [] - []

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

I:インクリメンタル 仕様 30:サーボモータ 30W 12:12mm 6:6mm 3:3mm 50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定)

A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。 簡易アプソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。

A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP 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

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

- POINT** 選定の注意
- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3は0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - (3) クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますので注意下さい。

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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCACR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCACR-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)				吸引量 (N _z /min)
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル I	アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

④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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

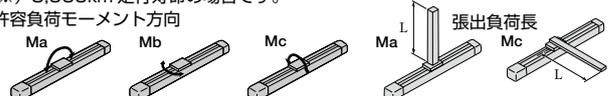
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

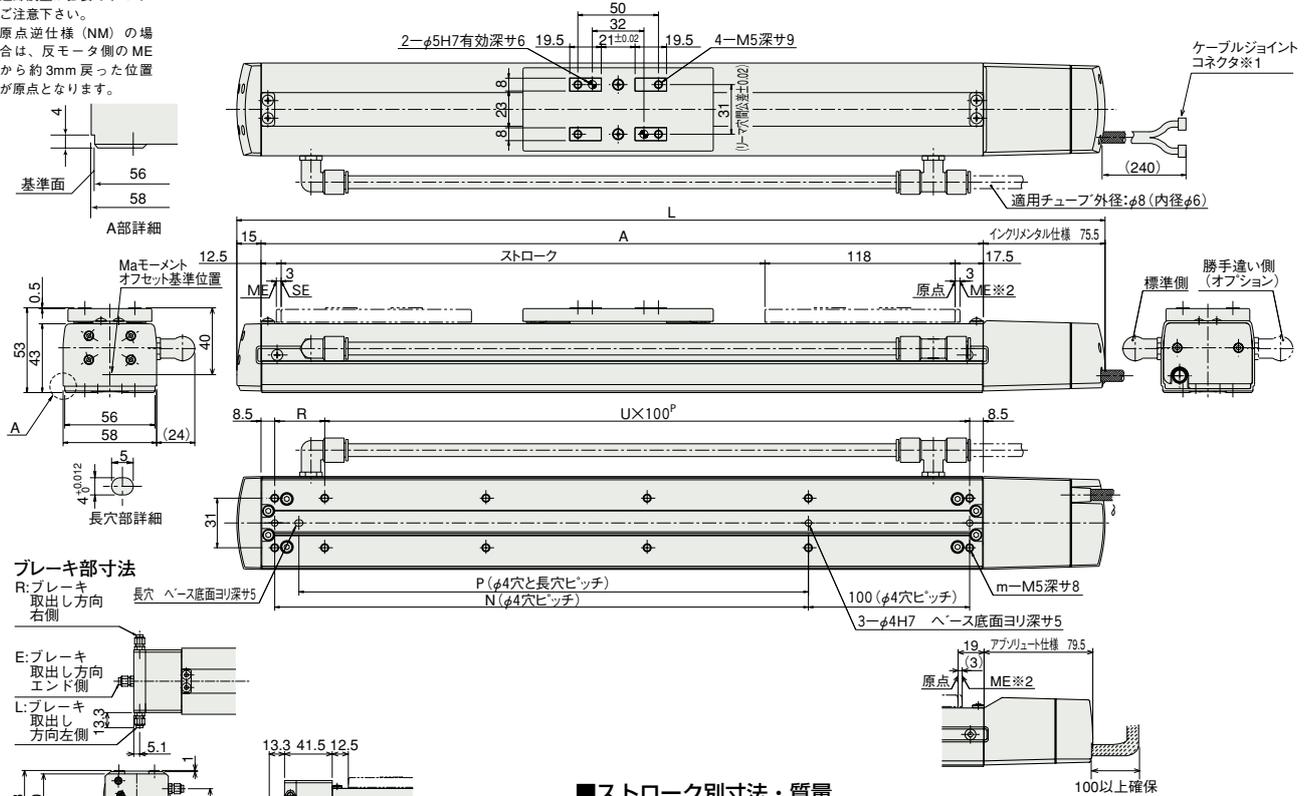
巻末P.9



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5
L	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

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

③適応コントローラ

RCACR 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-30I①-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	-	→ P477									
		ASEP-C-30I①-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						→ P487								
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-30I①-NP-2-0															
ポジションナータイプ		ACON-C-30I①-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 (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.2A	-							
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-30I①-NP-2-0															
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)										→ P535			
パルス列入カタイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I①-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-30I①-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-30 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点													→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-30 ①①-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										→ P567			

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類(I:インクリ/A:アプソ)が入ります。
※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSPEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

RCS2CR-SA4C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ アルミベース

■型式項目 **RCS2CR-SA4C** - [] - **20** - [] - [] - [] - [] - []

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ20W

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

50:50mm
400:400mm
(50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K
T2:SCON
SSEL
XSEL-P/Q

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

下記オプション
価格表参照

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5

POINT
選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

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

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり削り(右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2CR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2CR-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~400 (50mm毎)	吸引量 (Nℓ/min)
10	665	50
5	330	30
2.5	165	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル I	アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

④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巻末39ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

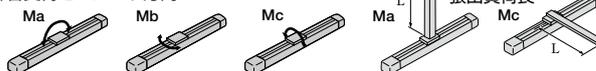
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダスペーサ	SS	→巻末 P36	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:2.7N・m Mb:3.9N・m Mc:6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



RCS2CR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ アルミベース

■型式項目 **RCS2CR-SA5C** - [] - **20** - [] - [] - [] - [] - []

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ 20W

12:12mm
6:6mm
3:3mm

50:50mm
500:500mm (50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K
T2:SCON
SSEL
XSEL-P/Q

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

下記オプション
価格表参照

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (N _L /min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

④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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

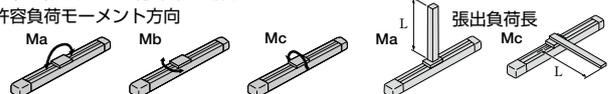
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	-
フット金具	FT	→巻末 P29	-
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N・m Mb:6.8N・m Mc:11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

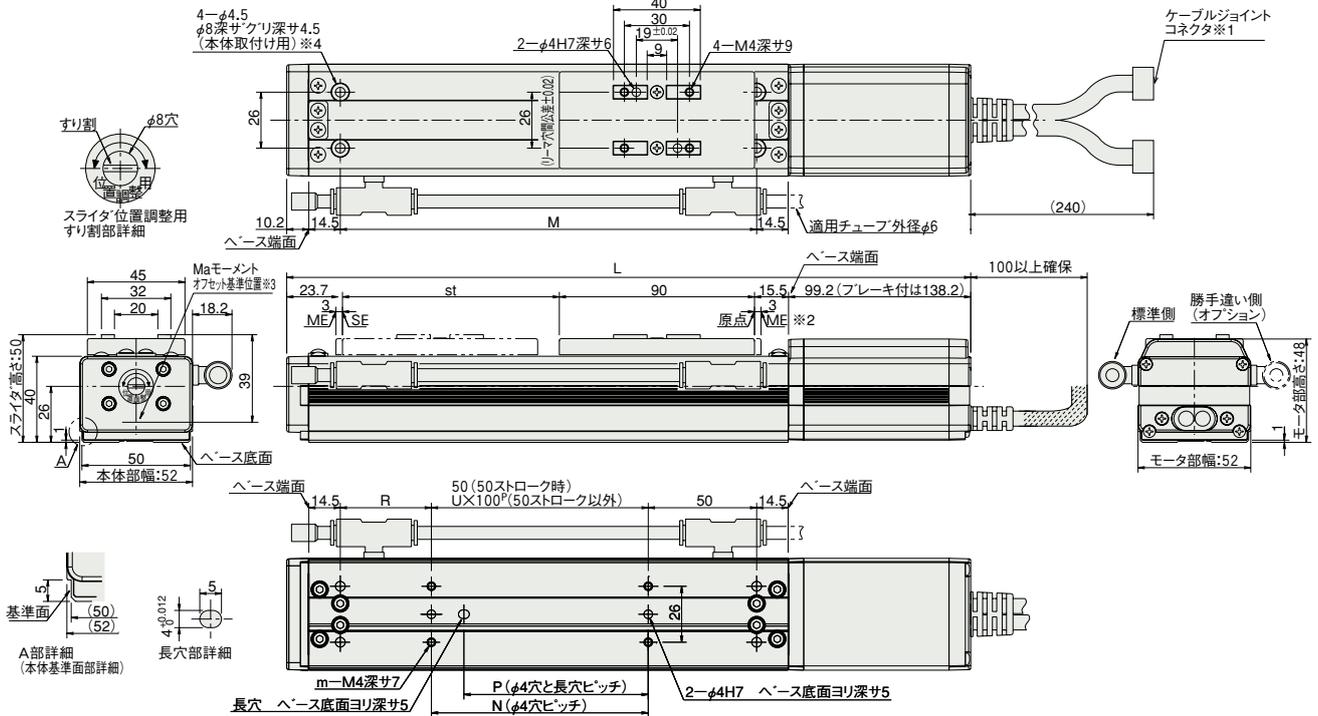
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末P.9



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。



■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

③適応コントローラ

RCS2CR 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-20①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大106VA ※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。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御1-2軸タイプ			プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御1-6軸タイプ	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	XSEL-②-1-20①-N1-EEE-2-②	20000点	-	→ P587			

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

RCS2CR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 58mm 200V サーボモータ アルミベース

■型式項目 **RCS2CR-SA6C** - [] - **30** - [] - [] - [] - [] - []

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

30: サーボモータ 30W

12:12mm
6: 6mm
3: 3mm

50:50mm
↓
600:600mm (50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K
T2:SCON
SSEL
XSEL-P/Q

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

下記オプション
価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	ストローク (mm)				吸引量 (N _z /min)
	50~450 (50mm毎)	500	550	600	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル I	アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

④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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

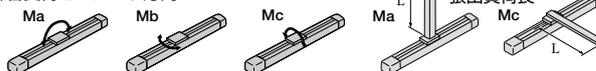
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

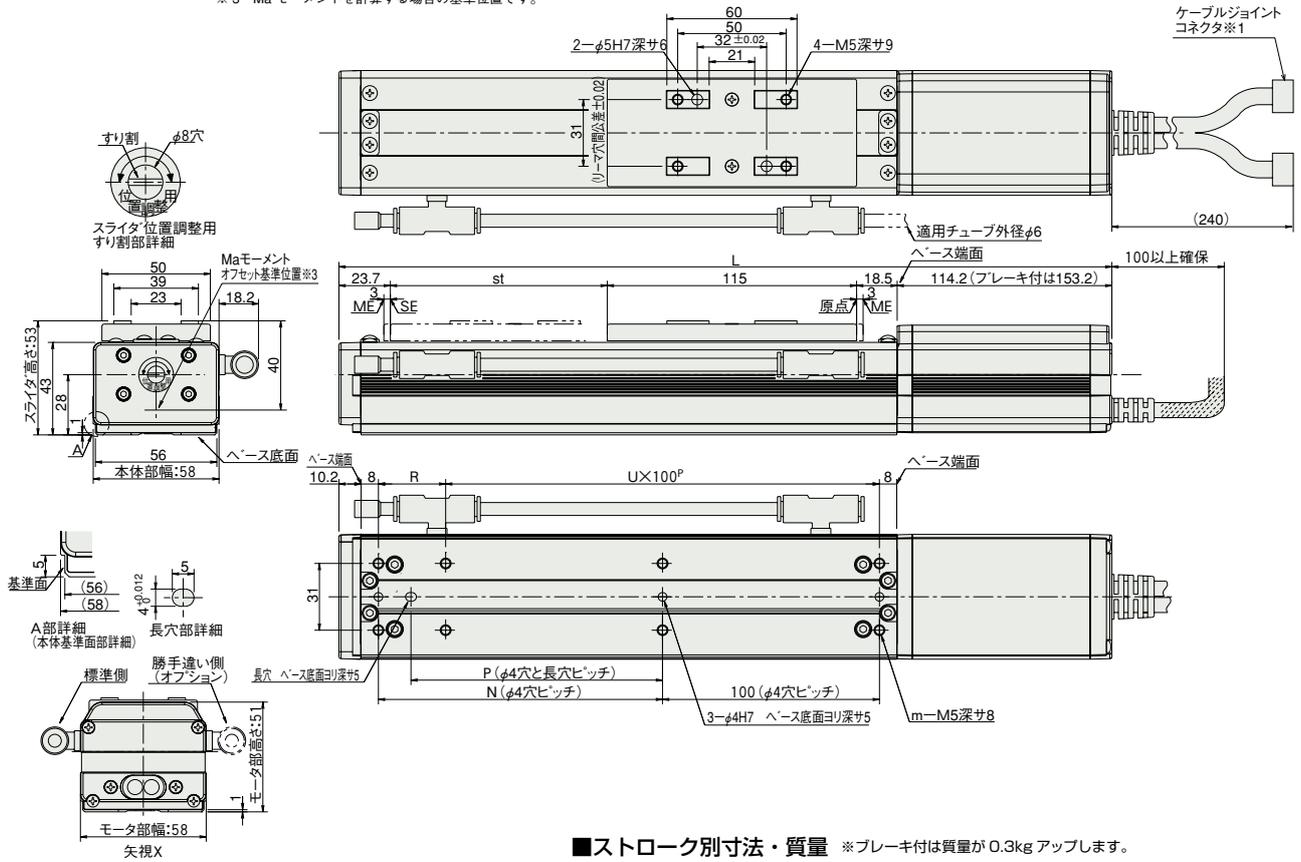
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.9



- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※フレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

③適応コントローラ

RCS2CR 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-30D①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 126VA ※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。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ		SSEL-C-1-30D①-NP-2-②	パルス列入力にて制御可能	(-)	-	-	-	→ P577
プログラム制御 1-2軸タイプ			プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-④-1-30D①-N1-EEE-2-②	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点	-	-	-	→ P587

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V) が入ります。
 ※④はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※⑤は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V/3: 三相200V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリップ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCS2CR-SA7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 73mm 200V サーボモータ アルミベース

■型式項目	RCS2CR	- SA7C	-	60	-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション				
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60: サーボモータ 60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照				

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますので注意下さい。

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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50~800 (50mm毎)
RCS2CR-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2CR-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)	吸引量 (N ℓ /min)
16	800	640	480	50
8	400	320	240	30
4	200	160	120	10

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50/100	I	A
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-

④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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

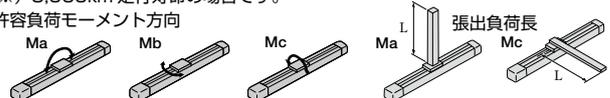
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ ϕ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	\pm 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
静的許容モーメント	Ma:50.4N \cdot m Mb:71.9N \cdot m Mc:138.0N \cdot m
動的許容モーメント (※)	Ma:13.9N \cdot m Mb:19.9N \cdot m Mc:38.3N \cdot m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb-Mc方向230mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1 μ m)
使用周囲温度・湿度	0~40 $^{\circ}$ C、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



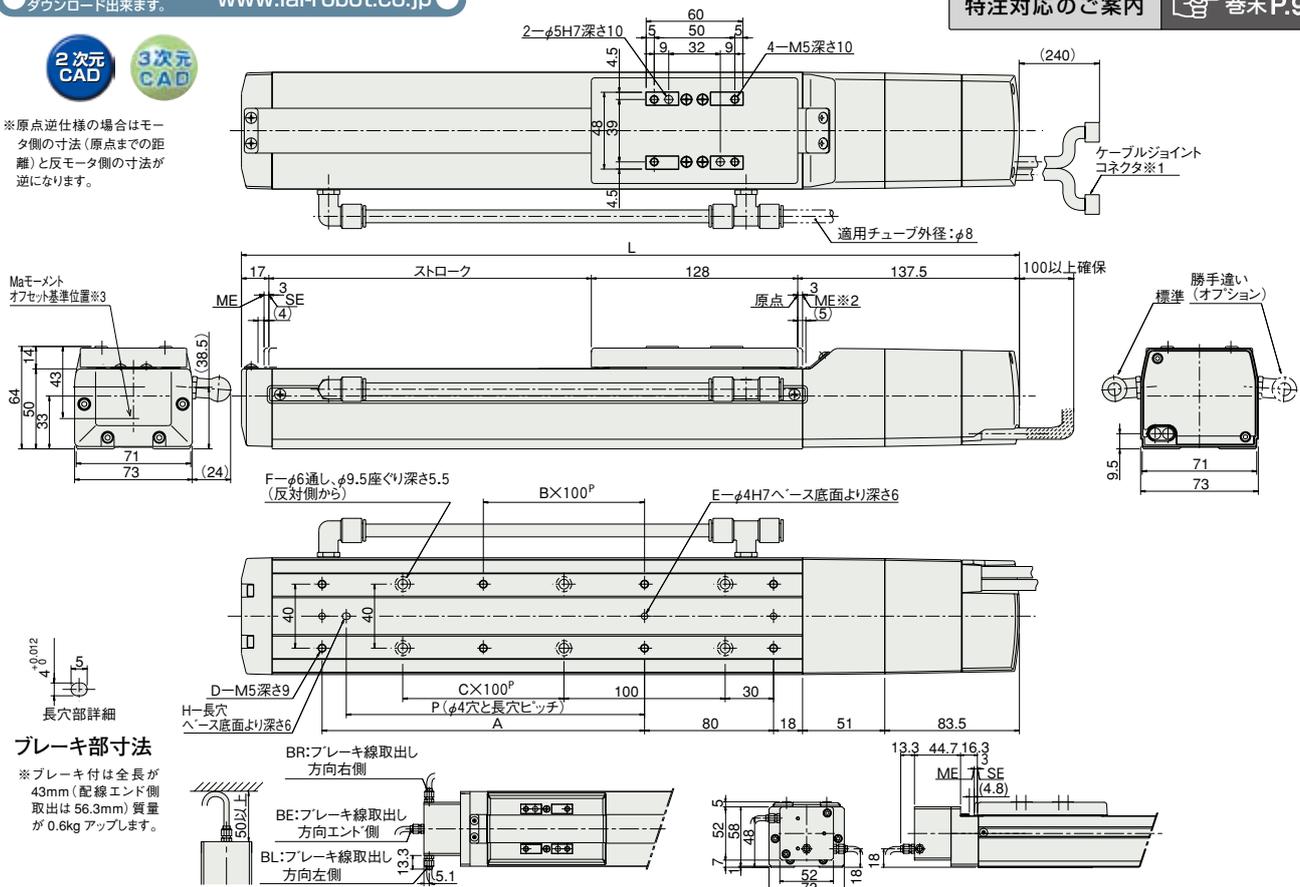
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9

- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物の干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※ 3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

③ 対応コントローラ

RCS2CR 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-2-⑩	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。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-⑩	パルス列入力にて制御可能	(-)	-	-	-	→ P577
プログラム制御 1-2軸タイプ			プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-⑩-1-60①-N1-EEE-2-⑩	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点	-	-	-	→ P587

※ SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
 ※ ①はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。
 ※ ⑩は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相 200V) が入ります。
 ※ ⑩は XSEL のタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※ ⑩は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相 200V/3: 三相 200V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCS2CR-SS7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 60mm 200Vサーボモータ 鉄ベース

■型式項目 **RCS2CR-SS7C** - [] - **60** - [] - [] - [] - [] - []

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

60:サーボモータ 60W

12:12mm
6:6mm

50:50mm
↓
600:600mm (50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K
T2:SCON
SSEL
XSEL-P/Q

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

下記オプション
価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8		

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~500 (50mm 毎)	~ 600 (mm)	吸引量 (N _z /min)
12	600	470	50
6	300	230	30

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
	I	A
50/100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-

④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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

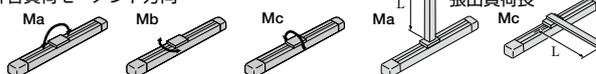
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:79.4N・m Mb:79.4N・m Mc:172.9N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:14.7N・m Mb:14.7N・m Mc:33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



RCS2CR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ 鉄ベース

■型式項目 **RCS2CR-SS8C**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様	100:サーボモータ 100W	20:20mm 10:10mm	50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	50~1000 (50mm毎)
RCS2CR-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8	169	
RCS2CR-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	
RCS2CR-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60	12	256	

■ストロークと最高速度/吸引量

リード (mm)	ストローク (mm)					吸引量 (N _Z /min)
	50~600 (50mm毎)	~700	~800	~900	~1000	
20	1000	960	765	625	515	80
10	500	480	380	310	255	40

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	100W	150W	100W	150W
50/100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—

④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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

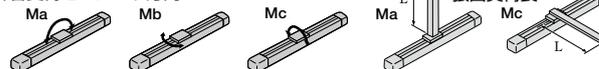
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

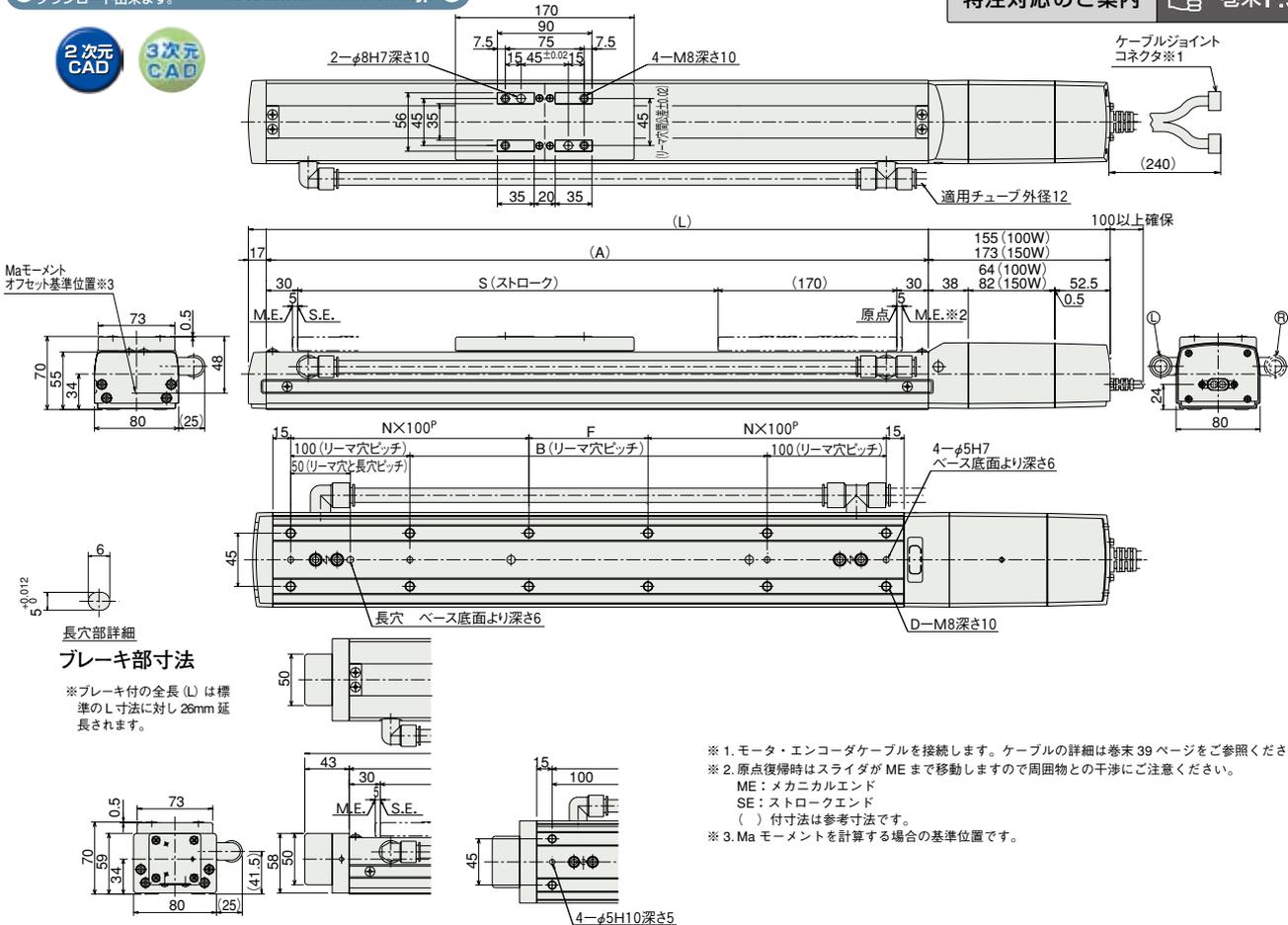


寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元 CAD
3次元 CAD



※1. モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
 ※2. 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 ME: メカニカルエンド
 SE: ストロークエンド
 () 付寸法は参考寸法です。
 ※3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L (100W)	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402
L (150W)	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	6.5	7.0	7.6	8.1	8.7	9.2	9.8	10.3	10.9	11.4	12.0	12.5	13.1	13.6	14.2	14.7	15.3	15.8	16.4	16.9

③適応コントローラ

RCS2CR 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-100①-NP-2-② SCON-CA-150①-NP-2-②	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 408VA ※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。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ			SSEL-C-1-100①-NP-2-② SSEL-C-1-150①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能				
プログラム制御 1-6 軸タイプ	XSEL-③-1-100①-N1-EEE-2-④ XSEL-③-1-150①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点	-	→ P587			

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相 200V) が入ります。
 ※③は XSEL のタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※④は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相 200V/3: 三相 200V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCS2CR-SA5D

クリーン対応ロボシリンダ スライダビルドインタイプ 本体幅 52mm 200V サーボモータ アルミベース

■型式項目 **RCS2CR-SA5D** - - **20** - - - - -

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ 20W

12:12mm
6: 6mm
3: 3mm

50:50mm
500:500mm (50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K
T2:SCON
SSEL
XSEL-P/Q

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

下記オプション
価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますので注意下さい。

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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

④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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

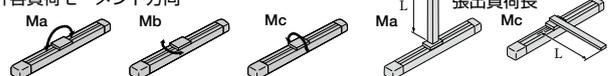
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:4.9N・m Mb:6.8N・m Mc:11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

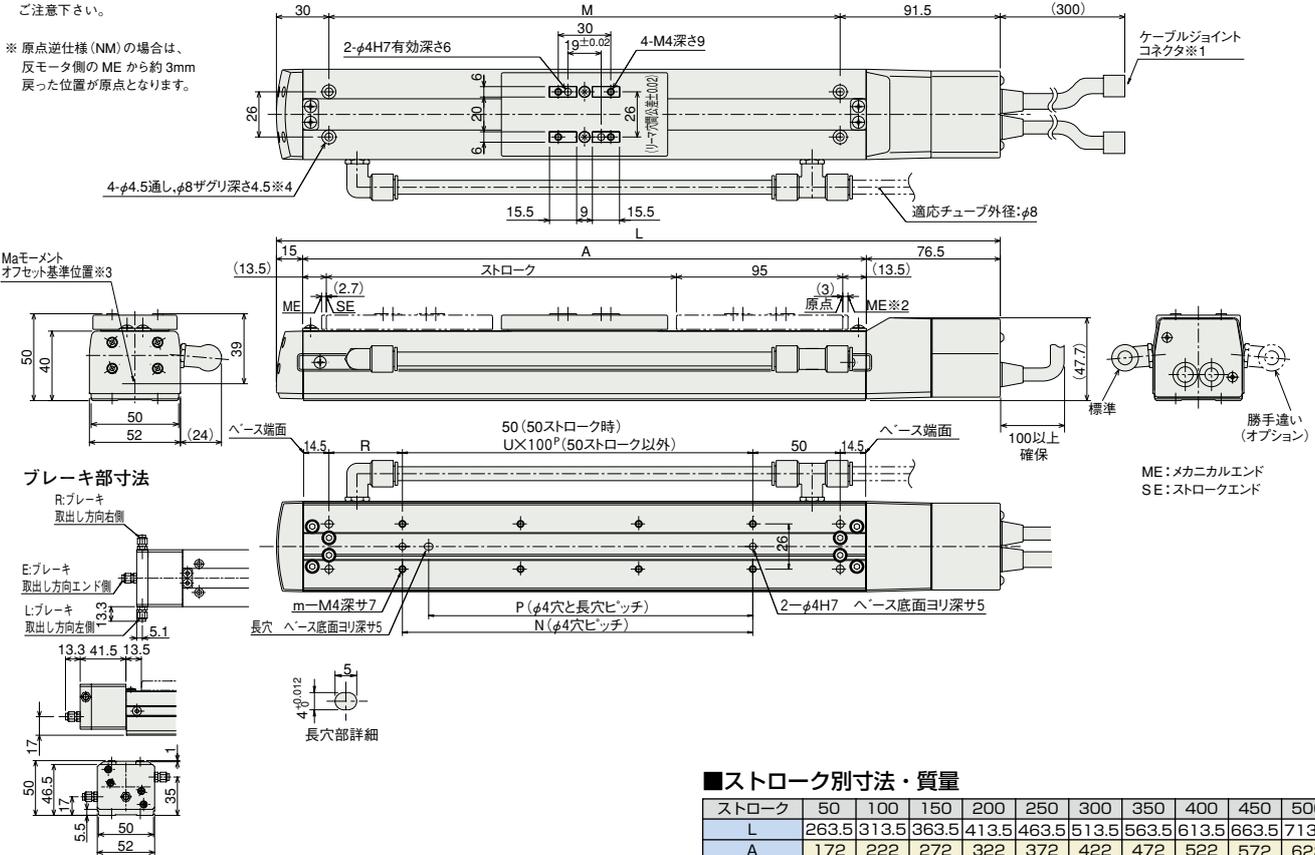


※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。

- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※ 3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

- ※ 4. ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 300mm 以下でご使用下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

※ プレーキ付は全長が 26.5mm (配線エンド側取出しは 39.8mm)、質量が 0.3kg アップします。

③適応コントローラ

RCS2CR 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-20①-NP-2-②	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 106VA ※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。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			-	→ P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ				XSEL-④-1-20①-N1-EEE-2-②				

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
 ※④はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※⑤は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ケーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCS2CR-SA6D

クリーン対応ロボシリンダ スライダビルドインタイプ 本体幅 58mm 200V サーボモータ アルミベース

■型式項目 **RCS2CR-SA6D** - [] - **30** - [] - [] - [] - [] - []

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

30: サーボモータ 30W

12:12mm
6: 6mm
3: 3mm

50:50mm
↓
600:600mm (50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K
T2:SCON
SSEL
XSEL-P/Q

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

下記オプション
価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますので注意下さい。

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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)				吸引量 (N _z /min)
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P38	-

④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)	-
	-	-

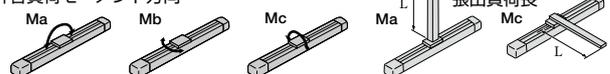
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

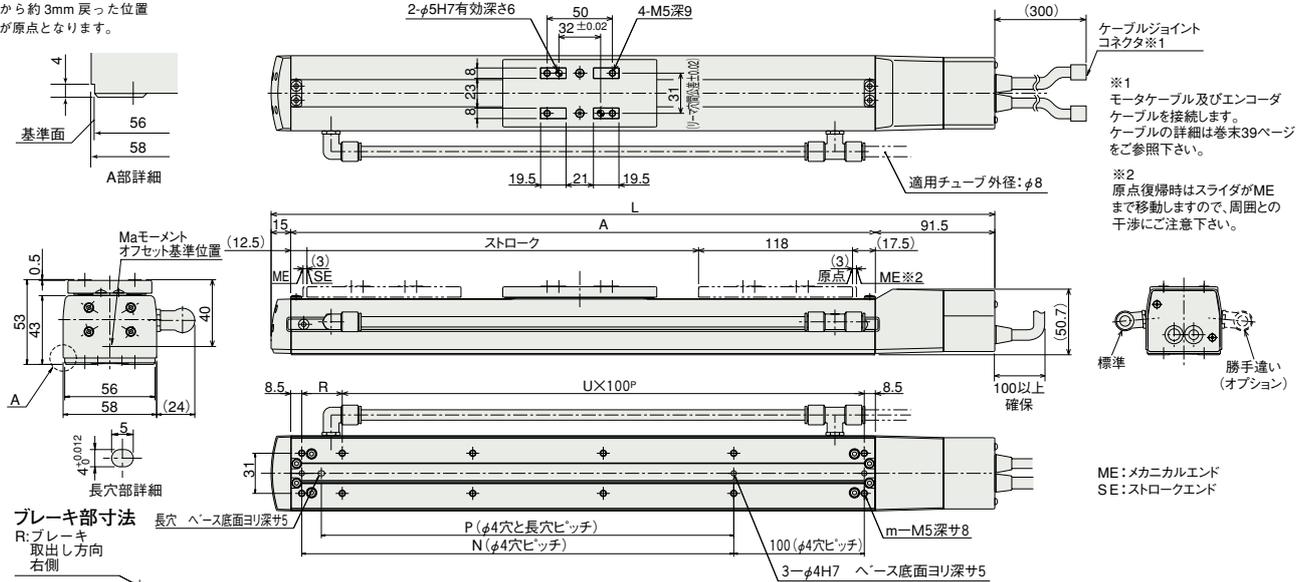
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

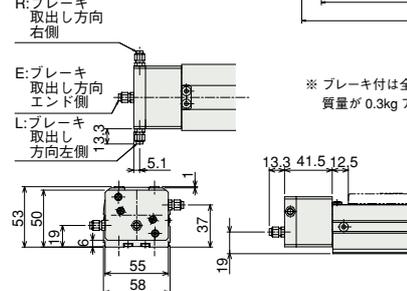
巻末P.9

2次元 CAD

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



ブレーキ部寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6

③適応コントローラ

RCS2CR 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-30D①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 126VA ※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。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ		SSEL-C-1-30D①-NP-2-②	パルス列入力にて制御可能	(-)			-	→ P577
プログラム制御 1-2軸タイプ			プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-④-1-30D①-N1-EEE-2-②	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			-	→ P587

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。
※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
※④はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
※⑤は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ケーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ