

RCA2-SA2AC

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

■型式項目 **RCA2-SA2AC-I-5** - [] - [] - **A3** - [] - []

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

トインクリメンタル仕様
※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

5:サーボモータ SW

4: 4mm
2: 2mm
1: 1mm

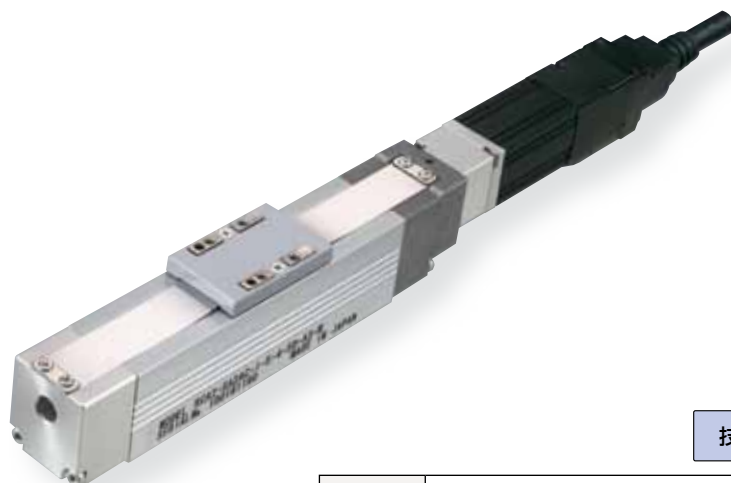
25:25mm
5
100:100mm (25mm毎)

A3:ASEP
MSEP

N:無し
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□:長さ指定

下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5

POINT
選定上の注意

- (1) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-SA2AC-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	±0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-SA2AC-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AC-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

■ストロークと最高速度

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

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 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 P52	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

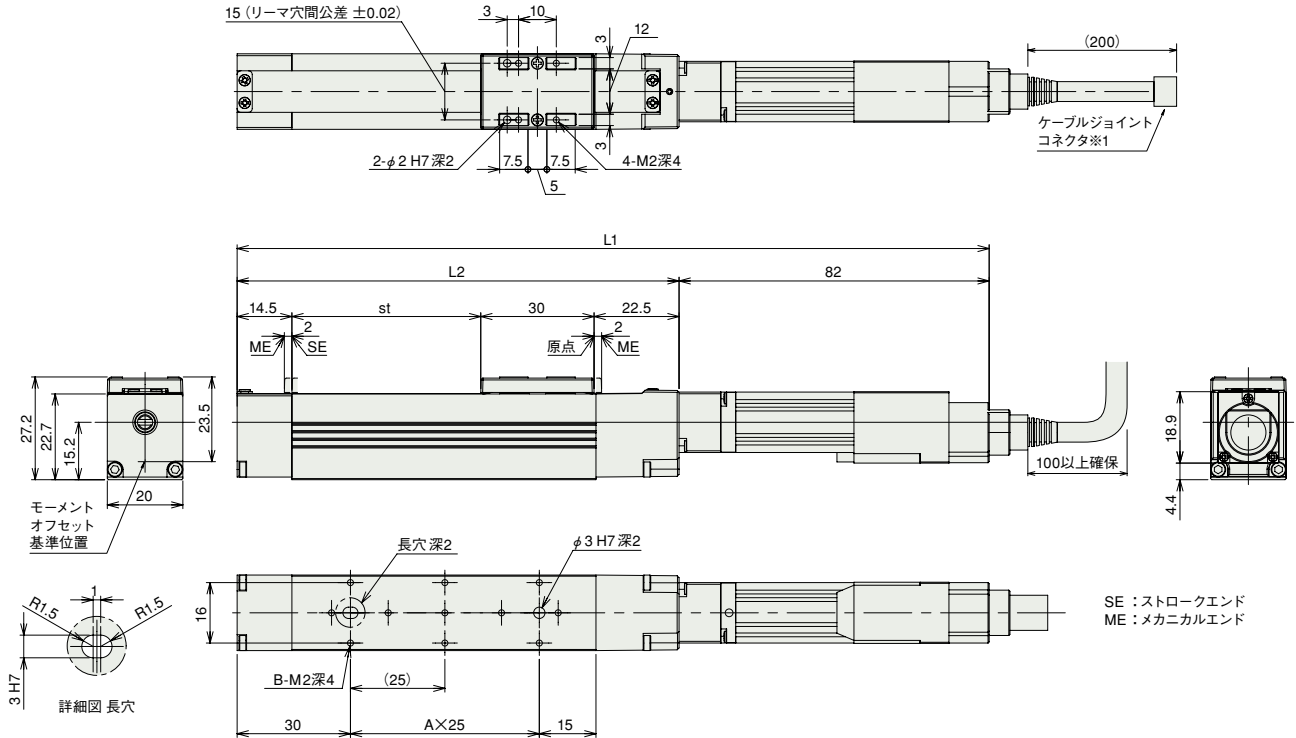
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

📖 巻末P.15



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



SE : ストロークエンド
ME : メカニカルエンド

■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ	3点	DC24V	定格 1A 最大 2A	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ					256点
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ					

※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

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

RCA2-SA2AR

ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅20mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 **RCA2-SA2AR-I-5** - [] - [] - **A3** - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	5:サーボモータ SW	4:4mm 2:2mm 1:1mm	25:25mm 5 100:100mm (25mm毎)	A3:ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末P.5

POINT
選定上の注意

- (1) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-SA2AR-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	±0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-SA2AR-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AR-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

■ストロークと最高速度

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

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 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 P52	—
モータ右側折返し	MR	→巻末 P52	—
モータ左側折返し	ML	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

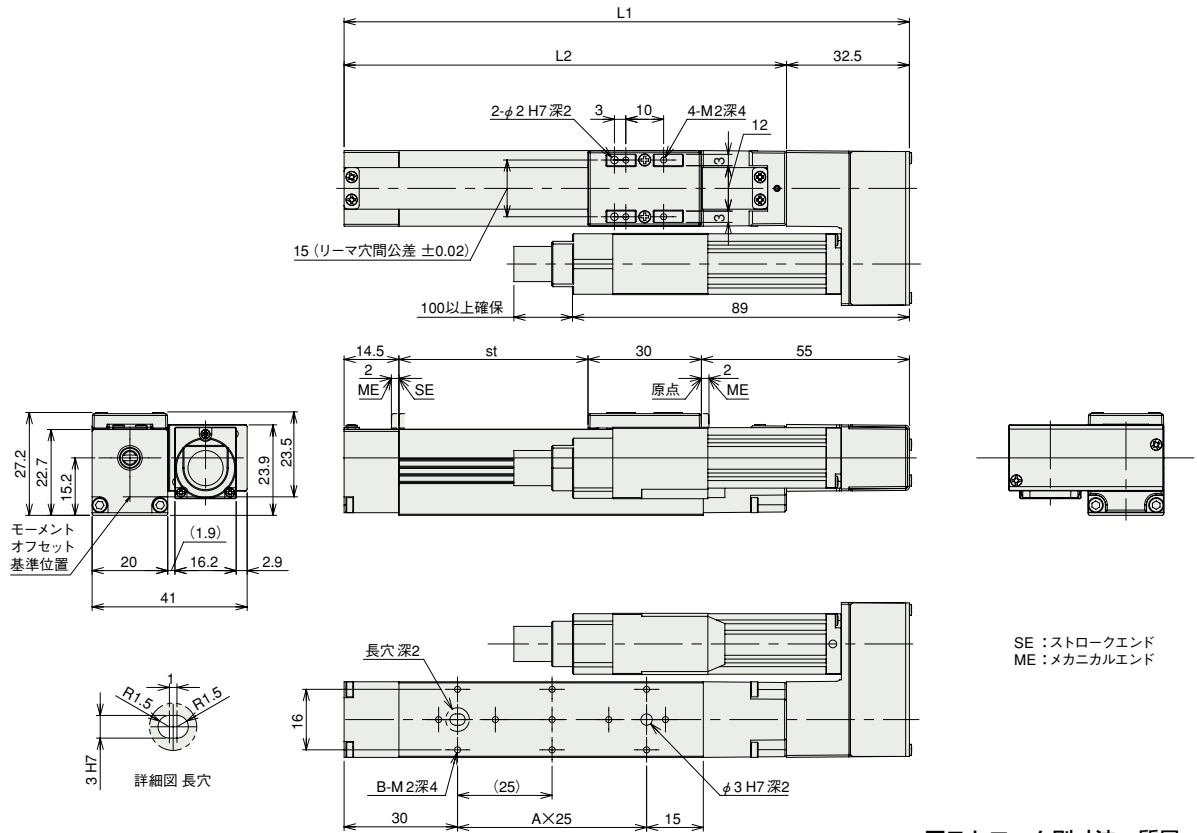
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15



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

※下図はモータ左折返し仕様 (ML) の図面になります。



SE : ストロークエンド
ME : メカニカルエンド

■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ	3点	DC24V	定格 1A 最大 2A	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ					256点
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ					

※①はI/O種類 (NP/PN) が入ります。 ※⑩は軸数 (1~8) が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

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

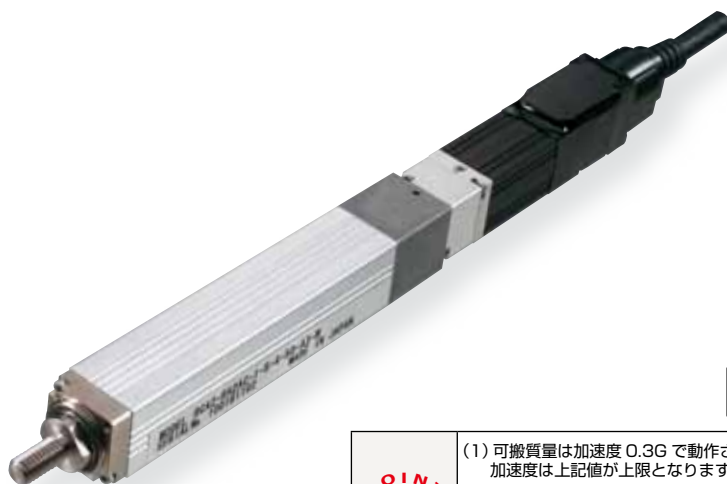
RCA2-RA2AC

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

■型式項目 **RCA2-RA2AC-I-5-** **A3-**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	5:サーボモータ 5W	4:4mm 2:2mm 1:1mm	25:25mm 5 100:100mm (25mm毎)	A3:ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X <input type="checkbox"/> :長さ指定	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外の外力がかかると回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意ください。
 - 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-RA2AC-I-5-4- <input type="checkbox"/> -A3- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	±0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AC-I-5-2- <input type="checkbox"/> -A3- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>			2	1	0.5	42.3		
RCA2-RA2AC-I-5-1- <input type="checkbox"/> -A3- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>			1	2	1	85.5		

■ストロークと最高速度

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

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 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 P52	—

アクチュエータ仕様

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

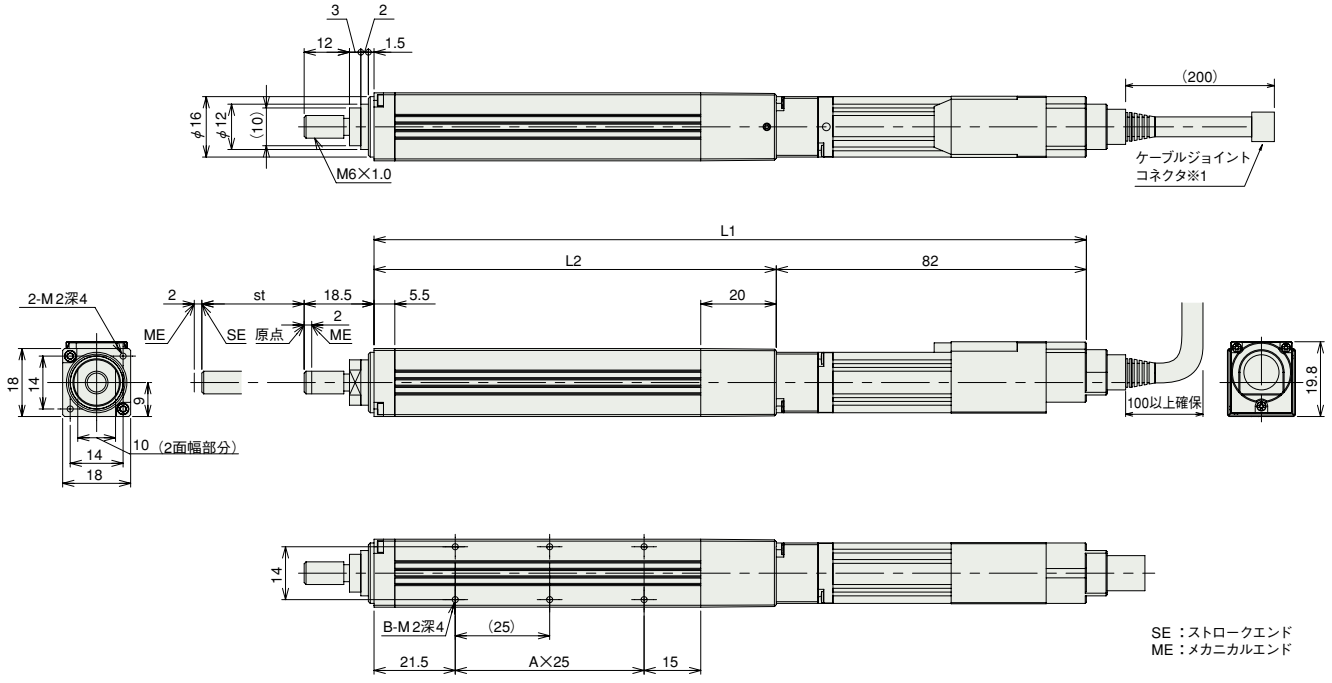
寸法図

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

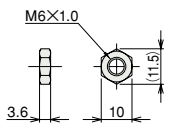
特注対応のご案内  巻末P.15



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



ロッド先端付属ナット寸法



ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ	3点	DC24V	定格 1A 最大 2A	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ					→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ	256点				

※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

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

RCA2-RA2AR

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅18mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCA2 - RA2AR - I - 5 - - - A3 - - 							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	5: サervoモータ SW	4: 4mm 2: 2mm 1: 1mm	25: 25mm 5 100: 100mm (25mm 毎)	A3: ASEP MSEP	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※ モータ折返し方向は ML/MR/MT のいずれかの記号を必ずご記入下さい。

※ 型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外の外力がかかると回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意ください。
- 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-RA2AR-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	±0.02	25~100 (25mm 毎)
RCA2-RA2AR-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-RA2AR-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 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
モータ左側折返し	ML	→巻末 P52	—
モータ右側折返し	MR	→巻末 P52	—
モータ上側折返し	MT	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



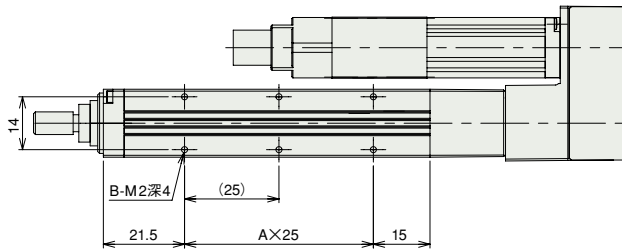
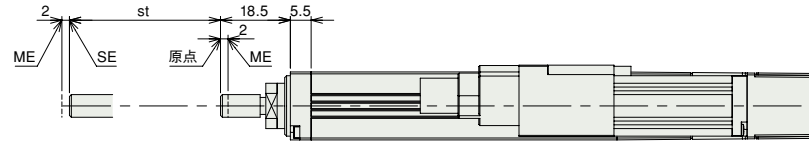
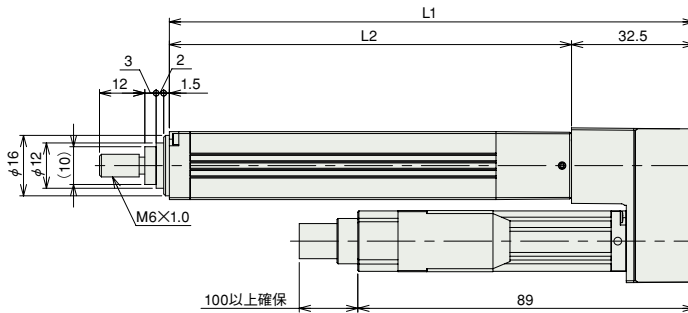
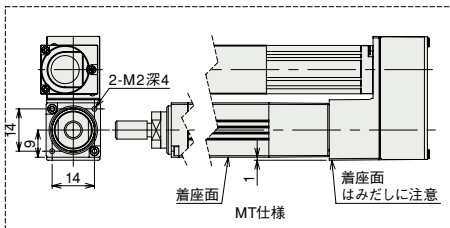
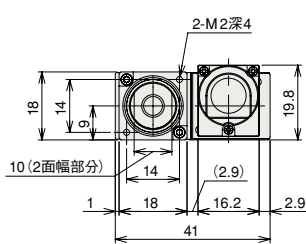
ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

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

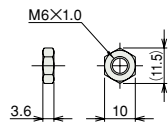
※下図はモータ左折返し仕様 (ML) の図面になります。

特注対応のご案内 巻末P.15



SE : ストロークエンド
ME : メカニカルエンド

ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ	3点	DC24V	定格 1A 最大 2A	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ					→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ	256点				

※①はI/O種類 (NP/PN) が入ります。 ※⑩は軸数 (1~8) が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

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