細小型

# **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 -**A3** ı 5 シリーズ — エンコーダ種類 ― モータ種類 ― 適応コントローラ タイプ ストローク ケーブル長 - オプション

l: インクリメンタル 5: サーボモータ 5W ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「I」になります。

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

25:25mm 100:100mm

(25mm 毎)

A3:ASEP MSEP 下記オプション 価格表参照

P:1m S : 3m

X□□:長さ指定

N:無し

CE RoHS



選定上の 注意

技術資料

管 巻末 P.5

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下さい。

(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 水平(kg)		定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度	ストローク (mm)
	(00)		(11111)	JYTT (Kg)	生に (vg)	(14)	(mm)	(111111)
RCA2-SA2AC-I-5-4-①-A3-②-③			4	0.5	0.25	21.4		
RCA2-SA2AC-I-5-2-①-A3-②-③	5	ボールネジ	2	1	0.5	42.3	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-SA2AC-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード		ストローク		25 (mm)	50 ~ 100 (mm)		
ボ	4	180	200				
ールネジ	2	10	00				
ジ	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	<b>P</b> (1m)	_
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	ı
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	-
	X16 (16m)~ X20 (20m)	l

- ※ 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)

3 IAIAF1			
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	

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 www.iai-robot.co.jp

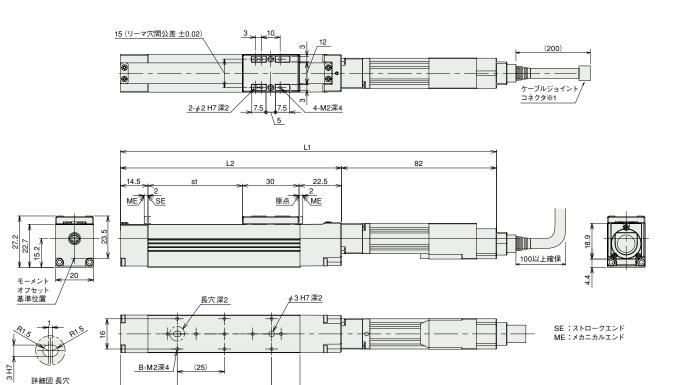
特注対応のご案内

登表 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。



15

### ■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
Α	1	2	3	4
В	4	6	8	10
質量 (kg)	0.2	0.22	0.23	0.25

油点	7 > /	ЬE	1—5

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。

A×25

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			-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	dine.	MSEP-C-@-~(Ĵ-2-0	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ		DC24V	定格 1A 最大 2A	_	→ P563
電磁弁多軸タイプネットワーク仕様		MSEP-C-(ÎI)-~-( <b>ÎI</b> )-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256点			_	7 2003

※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※@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

棒進型

コントローラ

ロッド タイプ

神山

ל−5

テーブル/

細小型

標準型

ロータリタイプ

タイプ

クリーン 対応

坊滴 対応

パルス

サーボ モータ (24V)

> ナーボ ミータ 200V)

リニア サーボ ニータ

CE RoHS

## **RCA2-SA3C** ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 32mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 - SA3C ı 10 エンコーダ種類 ― モータ種類 ― シリーズ -- タイプ

l: インクリメンタル 10:サーボモータ

10W ※簡易アブソ仕様で 使用される場合も 2:2mm 型式は「」になります。

リード ストローク 6:6mm 50:50mm 4:4mm

300:300mm (50mm ピッチ毎設定) 適応コントローラ ---A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP

**MSEP** 

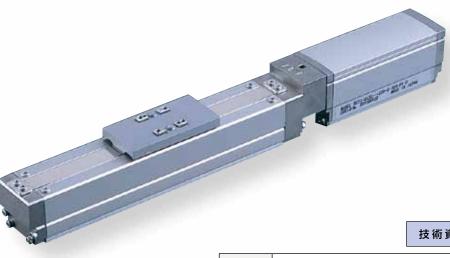
N:無し P:1m S : 3m M : 5m

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

ケーブル長

省電力対応



技術資料

登末P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード2 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の 値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 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

### ■リードと可換質量

■ソードで引放兵里						
πι  <del>\</del>		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
型式	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-SA3C-I-10-6-①-②-③-④		6	1	0.5	28	
RCA2-SA3C-I-10-4-①-②-③-④	10	4	2	1	43	50~300 (50mm 毎)
RCA2-SA3C-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

## ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm 毎)
6	300
4	200
2	100

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※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			
0 /	1 11 /1 /1 /1 /1 /1 /1 /1 /1 /1 /1 /1 /1	1 11 4-1 (1-0> > )			
(mm)	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200					
250	_	_			
300	_	_			

### 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	<b>P</b> (1m)	
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	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。

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					
ブレーキ付き	В	→巻末 P42	_					
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	_					
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	_					
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	_					
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	_					
省電力対応	LA	→巻末 P52	_					
カバー無し	NCO	→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 φ6mm 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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.0N·m Mb:7.1N·m Mc:7.9N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:1.96N·m Mb:2.84N·m Mc:3.14N·m
張り出し負荷長	100mm以下
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。

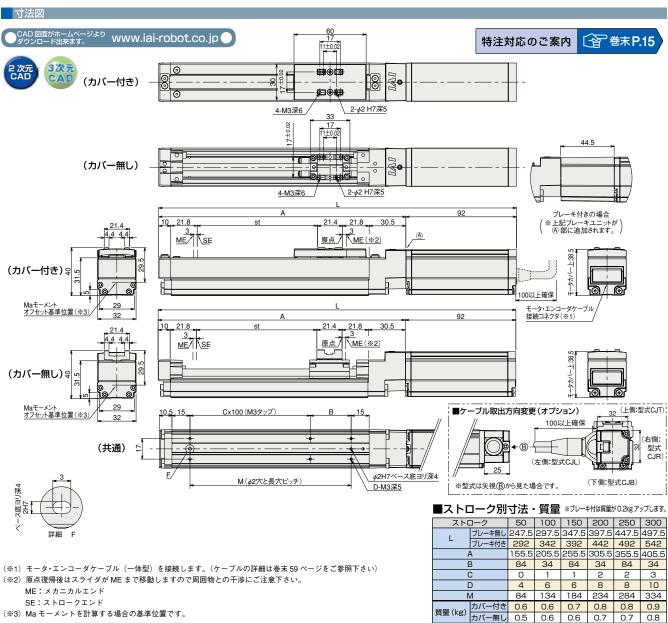
許容負荷モーメント方向











(※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

②適応コントローラ
RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ												
電磁弁タイプ	Na S	AMEC-C-10I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	定格 2.4A	-	→ P537												
电磁介プイプ	1	ASEP-C-10I①-⑩-2-0	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			-	→ P547												
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	STATE OF THE PERSON NAMED IN	MSEP-C-@-~-@-2-0	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ		:5			_	→ P563											
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-~-Ŵ-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256 点															_	7 - 303
ポジショナ タイプ		ACON-C-10I①-@-2-0	最大512点の	512点		(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-													
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-10I①-@-2-0	位置決めが可能	JIL M	DC24V	(省電力仕様)	-													
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)			定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631											
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė.	ACON-PO-10I①-@-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ							-										
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				-												
プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675												

※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※回は軸数(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。

票準型

(24V)

CE RoHS

# RCA2-SA4C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 - SA4C ı 20 — エンコーダ種類 — モータ種類 — シリーズ -- タイプ

l: インクリメンタル 20:サーボモータ

型式は「」になります。

※簡易アブソ仕様で 使用される場合も

20W

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

50:50mm 500:500mm (50mm ピッチ毎設定)

ストローク

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP **MSEP** 

適応コントローラ

N:無し P:1m S : 3m M : 5m

X□□:長さ指定

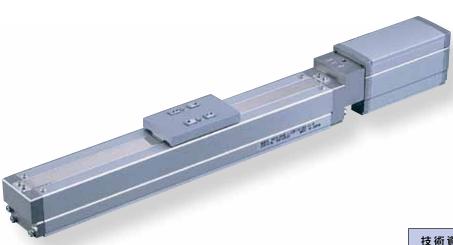
ケーブル長

省電力対応

オプション

価格表参照

下記オプション



技術資料

**登**表P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時 の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 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)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-SA4C-I-20-10-①-②-③-④		10	2	1	34	
RCA2-SA4C-I-20-5-①-②-③-④	20	5	4	1.5	68	50~500 (50mm 毎)
RCA2-SA4C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	ω	136	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~500 (50mm 每)
10	500
5	250
2.5	125

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 ※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	標準価格					
(mm)	カバー付 (標準)	カバー無し(オプション)				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	_	_				
450	_	_				
500	_	_				

### ③ケーブル長価格表(標準価格)

⑤ フル民間は (原中間は)							
種類	ケーブル記号	標準価格					
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	_					
14.1.	<b>S</b> (3m)	_					
(ロボットケーブル)	<b>M</b> (5m)	_					
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_					
長さ特殊	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。

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
ブレーキ付き	В	→巻末 P42	_
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	_
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	_
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	_
省電力対応	LA	→巻末 P52	_
カバー無し	NCO	→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 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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N·m Mb:9.7N·m Mc:13.3N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.04N·m Mb:4.31N·m Mc:5.00N·m
張り出し負荷長	120mm以下
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。

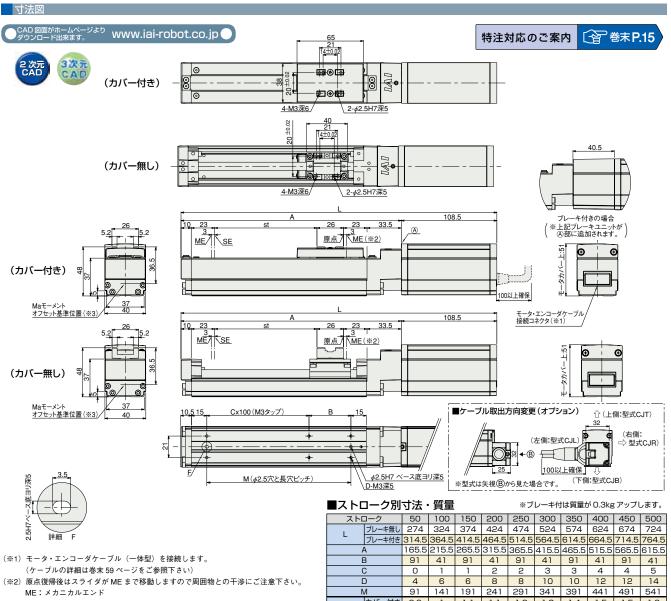
許容負荷モーメント方向











(%3)

(ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい)	С	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
2)原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。	D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
ME:メカニカルエンド	М	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
SE:ストロークエンド	質量 (kg) カバー付き	0.9	1	1.1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6
3)Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。	カバー無し	0.8	0.9	1	1	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5
•	•										
②適応コントローラ		_	_	_	_	_	-	_	-	-	

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	参照ペーシ														
電磁弁タイプ・	1	AMEC-C-20SI①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	定格 2.4A	-	→ P537														
电磁弁タイプ	1	ASEP-C-20SI①-@-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			-	→ P54														
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ					→ P563														
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256点																	_	→ P56
ポジショナ タイプ	E I	ACON-C-20SI①-@-2-0	最大512点の	E10 &		(標準仕様) 定格 1.7A	定格 1.7A	-														
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20SI(Î)-(Î)-2-0	位置決めが可能	512点	DC24V	最大 5.1A (省電力仕様)	-															
パルス列入力タイプ 差動ラインドライバ仕様)	C.	ACON-PL-20SI①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	( )			定格 1.7A 最大 3.4A			-	→ P63											
パルス列入力タイプ オープンコレクタ仕様)	6	ACON-PO-20SI①-@-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-20SI①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-															
プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-20SI①-@-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P67														

%回は軸数 $(1\sim8)$ が入ります。 %回は $1\sim8$ 0では日本の対応を指定した場合に記与に記り、 %回は中数 $(1\sim8)$ が入ります。 %回は $1\sim8$ 0では日本の対応を指定した場合に記与いた。

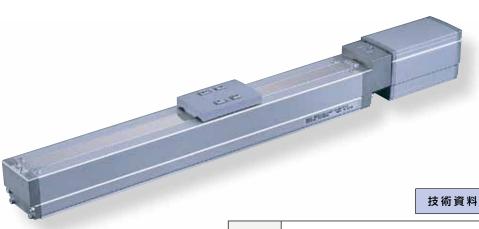
票準型

### RCA2-SA5C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 50mm サーボモータ カップリング仕様 ■型式項目 RCA2 - SA5C ı 20 エンコーダ種類 ― モータ種類 ― シリーズ -- タイプ 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 A1:ACON 下記オプション l: インクリメンタル 20:サーボモータ 20:20mm 50:50mm N:無し 価格表参照 P:1m ASEL 20W 12:12mm ※簡易アブソ仕様で 使用される場合も 800:800mm A3:AMEC S : 3m 6: 6mm 3: 3mm (50mm ピッチ毎設定) ASEP M : 5m

CE RoHS

省電力対応

● 巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の 値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

**MSEP** 

X□□:長さ指定

### 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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-SA5C-I-20-20-①-②-③-④		20	2	0.5	10.1	
RCA2-SA5C-I-20-12-①-②-③-④	20	12	3	1	17	50~800
RCA2-SA5C-I-20-6-①-②-③-④	20	6	6	1.5	34	(50mm毎)
RCA2-SA5C-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68	

型式は「」になります。

### ■ストロークと最高速度

	$\begin{array}{c} 50 \sim 550 \\ \text{(50mm }$					008 (mm)
20	1000	)	910	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
თ	150	140	120	105	90	80

- 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 ※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	標準価格				
(mm)	カバー付 (標準)	カバー無し(オプション)			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	T –			
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				
ブレーキ付き	В	→巻末 P42	_				
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	_				
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	_				
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	_				
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	_				
省電力対応	LA	→巻末 P52	_				
カバー無し	NCO	→巻末 P52	_				
<b>百占逆什样</b>	NM	→ <del>*</del> ★ P52	_				

### 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	<b>P</b> (1m)	_
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	1
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	-
	X16 (16m)~ X20 (20m)	ı

- ※ 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。

### 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 専用アルマイト処理				
静的許容モーメント	Ma:10.2N·m Mb:14.6N·m Mc:22.4N·m				
動的許容モーメント(※)	Ma:3.92N·m Mb:5.58N·m Mc:8.53N·m				
張り出し負荷長	130mm以下				
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。

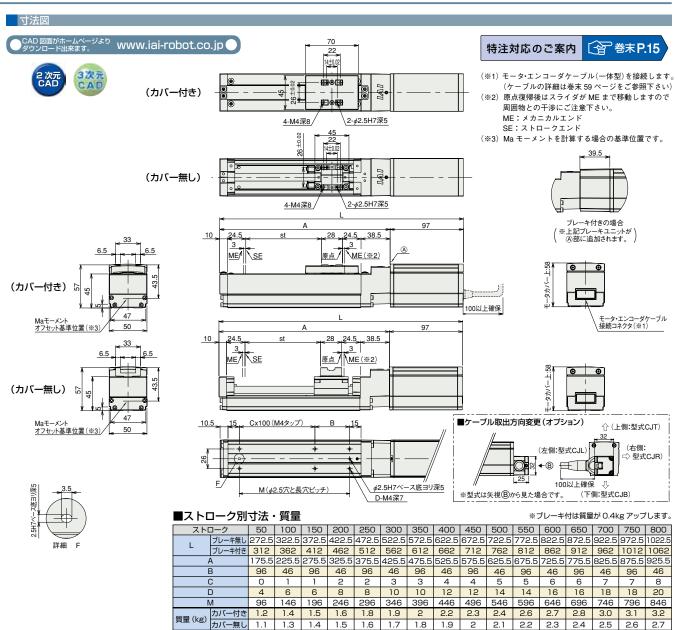
許容負荷モーメント方向











②適応コントロ	コーラ
---------	-----

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	Name of the last	AMEC-C-20I①-@-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	定格 2.4A	-	→ P537							
电磁弁タイプ		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	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				_	→ P547						
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	lune I	MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ								→ P563				
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256 点										_	7 2003
ポジショナ タイプ	E I	ACON-C-20I①-@-2-0	最大512点の	512点		(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-								
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20I①-①-2-0	位置決めが可能	JIZM	DC24V	(省電力仕様)		_							
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)		定格 1.3A 最大 2.5A	_	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė.	ACON-P0-20I①-①-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ										,		
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	4点	64点		_							
プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-@-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→ P675							

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※回は軸数(1~8)が入ります。 ※砂はフィールドネットワーク記号が入ります。 917

細小型

標準型

コントローラ 一**体型** 

ロッド タイプ

ソイフ

細小型

コントローラ

一体型

-一ノル/ 'ーム/ ラットタイプ

出小型

標準型

グリッパ/ ロータリタイプ

Jニアサーボ タイプ

クリーン 対応

方滴

≣一夕

サーボ モータ (24V)

ナーボ Eータ 200V)

> ニア ーボ ータ

CE RoHS

# RCA2-SA6C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 60mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 - SA6C ı 30 エンコーダ種類 ― モータ種類 ― シリーズ -- タイプ リード **適応コントローラ ―** ケーブル長

> l: インクリメンタル 30:サーボモータ 30W

※簡易アブソ仕様で 使用される場合も 型式は「」になります。

ストローク 20:20mm 50:50mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

800:800mm (50mm ピッチ毎設定) A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP **MSEP** 

N:無し P:1m S : 3m M : 5m

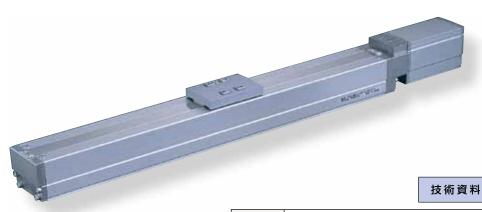
下記オプション 価格表参照

省電力対応

登 卷末 P.5

オプション

X□□:長さ指定



- (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 と垂直使用は 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) 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

F		リード			定格推力	ストローク
土八	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA2-SA6C-I-30-20-①-②-③-④		20	3	0.5	16	
RCA2-SA6C-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1.5	26	50~800
RCA2-SA6C-I-30-6-①-②-③-④	30	6	7	2	53	(50mm毎)
RCA2-SA6C-I-30-3-10-2-3-4		3	10	4	105	

### ■ストロークと最高速度

シーゲーク	50 ~ 550 (50mm 毎)	600 (mm)				
20	1000	)	910	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク	標準価格				
(mm)	カバー付 (標準)	カバー無し(オプション)			
50	_	_			
100	_				
150	_				
200	_				
250	_				
300	_	_			
350	_				
400	_				
450	_				
500	_	_			
550	_	_			
600	_	_			
650	_				
700	<u> </u>	<u> </u>			
750	<u> </u>	<u> </u>			
800	<u> </u>	_			

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						
ブレーキ付き	В	→巻末 P42	_						
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	_						
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	_						
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	_						
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	_						
省電力対応	LA	→巻末 P52	_						
カバー無し	NCO	→巻末 P52	_						
原点逆什様	NM	→巻末 P52	_						

### 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	<b>P</b> (1m)	_
	(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	-
		<b>M</b> (5m)	_
		<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
	長さ特殊	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。

### 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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N·m Mb:25.2N·m Mc:44.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.31N·m Mb:6.17N·m Mc:10.98N·m
張り出し負荷長	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

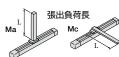
(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

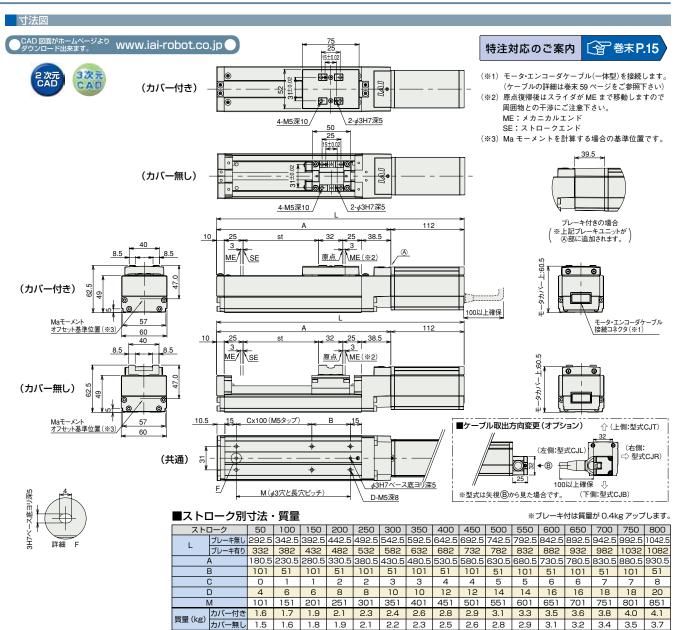
許容負荷モーメント方向











### ②適応コントローラ

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

名称	加加	型式	#土少安	最大位置決め点数	1 +赤海	<b>最近</b>		参照ページ										
- 100	外観	型工 型工	特徴	取入位直次の点数	入力電源	電源容量	<b>標準価格</b>	参照ベージ										
電磁弁タイプ	#	AMEC-C-30I①-@-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	定格 2.4A	-	→ P537										
电磁开タイク	1	ASEP-C-30I①-⑩-2-0	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			-	→ P547										
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	lane.	MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ					→ P563										
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-~-Ŵ-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256 点		定		<u>1</u>	(標準仕様) 定格 1.3A	定格 1.3A		定格 1.3A					_	7 2003
ポジショナ タイプ	£ i	ACON-C-30I①-@-2-0	最大512点の	512占									-					
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-30I①-①-2-0	位置決めが可能	512点	512 無	JIZM	312 m	JIL M	JIL M	O12 m	312 m			DC24V	OC24V (省電力仕様)	-		
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Ó	ACON-PL-30I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)		定格 1.3A 最大 2.2A	-	→ P631										
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė.	ACON-PO-30I①-@-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-30I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	4点		-											
プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-30I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675										

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※回は軸数(1~8)が入ります。 ※砂はフィールドネットワーク記号が入ります。 タイプ

細小型

標準型

コントローラ

ロッド タイプ

コントローラ 一**体型** 

テーブル/ アーム/

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

フリーン 対応

滴

パルス モータ

サーボ モータ (24V)

サーボ モータ (200V)

> ニア ーボ ータ

細小型

サーボ モータ (24V)

# 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 -5 **A3** ı シリーズ — エンコーダ種類 — モータ種類 適応コントローラ タイプ ストローク ケーブル長 - オプション

l: インクリメンタル 5: サーボモータ 25:25mm 4:4mm

A3:ASEP 5W 2:2mm MSEP

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「I」になります。 ※モータ折返し方向は 1:1mm 100:100mm S : 3m ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下 (25mm 毎) ※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。 X□□:長さ指定 さい。

C E RoHS



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下さい。
- (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 ■リードと可換質量 ■ストロークと最高速度

標準価格

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

) <u> </u>	ストローク 25 ド (mm)		50 ~ 100 (mm)				
ボ	4	180	200				
ールネジ	2	100					
ジ	1						

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。

参考頁

→巻末 P52

→巻末 P52

(単位は mm/s)

参末P.5

下記オプション

価格表参照

N:無し

P:1m

### ①ストローク別価格表(標準価格)

③オプション価格表(標準価格)

名称

原点逆仕様

モータ右側折返し

モータ左側折返し

①ストローク (mm)	標準価格
25	_
50	_
75	_
100	_

オプション記号

NM

MR

ML

### 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	<b>P</b> (1m)	
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	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。

### アクチュエータ仕様

ボールネジ φ4mm 転造C10 0.1mm以下
O lmml/\T
0.111111127
材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド
Ma:0.22N·m Mb:0.31N·m Mc:0.28N·m
Ma、Mb、Mc方向40mm以下
0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
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 www.iai-robot.co.jp ● ダウンロード出来ます。

特注対応のご案内

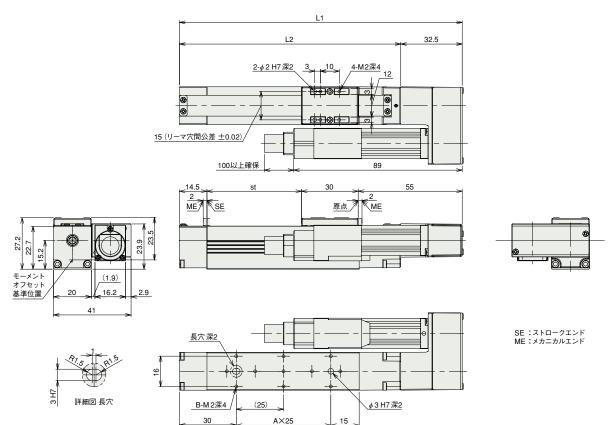






※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。(ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい)※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

※下図はモータ左折返し仕様 (ML) の図面になります。



■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					
Α	1	2	3	4					
В	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 シンブルコントローラ	3点			_	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	line.	MSEP-C-@-~	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ		DC24V	定格 1A 最大 2A	_	→ P563
電磁弁多軸タイプネットワーク仕様		MSEP-C-@-~-@-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256 点			_	7 F303

\*\*①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 \*\*\*②は軸数(1~8)が入ります。 \*\*③はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダ タイプ

細小型

コッド

細小型

標準型

コントローラ 一体型

ーブル/ 'ーム/ ラットタイプ

細小型

標準型

U-31347

717

クリーン 対応

坊滴 対応

パルス モータ

サーボ モータ (24V)

> ナーボ ミータ 200V)

リニア サーボ ミータ

CE RoHS

# RCA2-SA3 R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 32mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCA2 — SA3R — 1 10 シリーズ -- タイプ

エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

※簡易アブソ仕様で 使用される場合も

型式は「」になります。

l: インクリメンタル 10:サーボモータ 10W

リード 6:6mm 4:4mm 2:2mm

50:50mm 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)

ストローク

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP **MSEP** 

**適応コントローラ ―** 

N:無し P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

価格表参照 ※モータ折返し方向は さい。

ー オプション 下記オプション

ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下

省電力対応



技術資料

金素P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード2 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の 値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 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

<b>上</b> 型	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-SA3R-I-10-6-①-②-③-④		6	1	0.5	28	
RCA2-SA3R-I-10-4-①-②-③-④	10	4	2	1		50~300 (50mm 毎)
RCA2-SA3R-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 每)
6	300
4	200
2	100

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

	MAINTEN CONTRACTOR	
①ストローク (mm)	標準価格	
(mm)	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)
50	_	_
100	_	_
150	_	_
200	_	_
250	_	_
300	_	_

### 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	<b>P</b> (1m)	_
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_

※ケーブルはモータ・エンコーダー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 59 ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表(標準価格)

受力 フンコン 画伯袋(帰年画伯)			
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	В	→巻末 P42	-
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	_
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末 P42	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	-
省電力対応	LA	→巻末 P52	-
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→巻末 P52	_
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	-
カバー無し	NCO	→巻末 P52	ı
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 φ6mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	O.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.0N·m Mb:7.1N·m Mc:7.9N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:1.96N·m Mb:2.84N·m Mc:3.14N·m
張り出し負荷長	100mm以下
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。

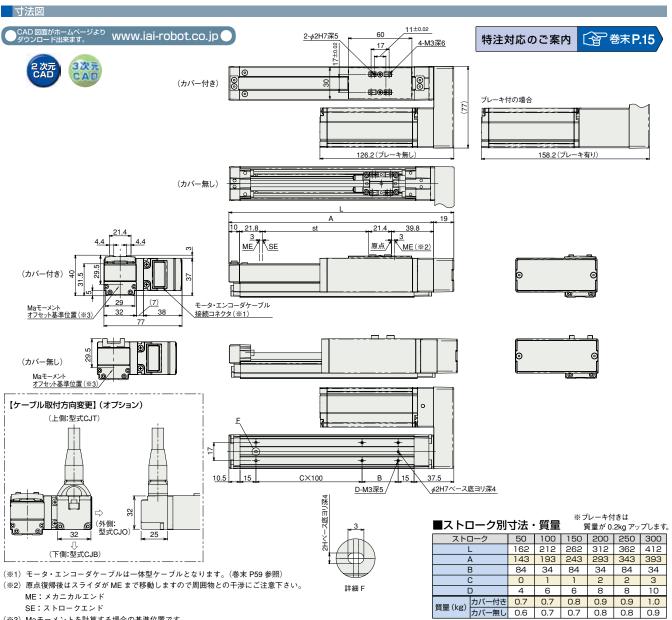
許容負荷モーメント方向











②適応コントローラ

(※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

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	41	AMEC-C-10I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	定格 2.4A	-	→ P537
	3	ASEP-C-10I①-⑩-2-0	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			-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	lune.	MSEP-C-@-~-@-2-0	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ				_	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-~-Ŵ-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256 点			_	7 2003
ポジショナ タイプ		ACON-C-10I①-@-2-0	最大512点の	512点		(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ	4	ACON-CG-10I①-①-2-0	位置決めが可能	JIZM	DC24V	(省電力仕様)	-	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)		定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė	ACON-PO-10I①-@-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-	
プログラム 制御タイプ	Die Control	ASEL-CS-1-10I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675

※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※ASELは1軸仕様の場合です。 ※皿は軸数(1~8)が入ります。 ※⑰はフィールドネットワーク記号が入ります

スライダ

票準型

サーボ モータ (24V)

CE RoHS

# RCA2-SA4R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCA2 - SA4R ı シリーズ -- タイブ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

1: インクリメンタル 20:サーボモータ

※簡易アブソ仕様で 使用される場合も

型式は「」になります。

20

20W

リード 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm

50:50mm 500:500mm (50mm ピッチ毎設定)

ストローク

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP **MSEP** 

適応コントローラ ---

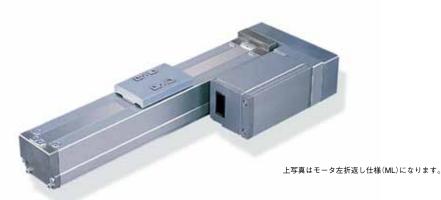
N:無し P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

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。

ー オプション 下記オプション

省電力対応



技術資料

金素P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時 の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 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)	リード (mm)		搬質量 垂直(kg)		ストローク (mm)
RCA2-SA4R-I-20-10-①-②-③-④		10	2	1	34	
RCA2-SA4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	4	1.5	68	50~500 (50mm毎)
RCA2-SA4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 500 (50mm 每)
10	500
5	250
2.5	125

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 ※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年2年	ши	
①ストローク	標準価格		
①ストローク (mm)	カバー付 (標準)	カバー無し(オプション)	
50		_	
100		_	
150		_	
200		_	
250		_	
300	-	_	
350		_	
400	_	_	
450	<u> </u>	_	
500	_	_	

### 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	<b>P</b> (1m)	_
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	1
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	-
	X16 (16m)~ X20 (20m)	

- ※ケーブルはモータ・エンコーダー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 59 ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
			130 1 100 100
ブレーキ付き	В	→巻末 P42	_
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	_
	0.10	→巻末 P42	
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→ 参木 P42	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	_
省電力対応	LA	→巻末 P52	
	LA		_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→巻末 P52	_
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	_
カバー無し	NCO	→巻末 P52	_
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	_
MOTOR IN IN			

### 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	O.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N·m Mb:9.7N·m Mc:13.3N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.04N·m Mb:4.31N·m Mc:5.00N·m
張り出し負荷長	120mm以下
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。

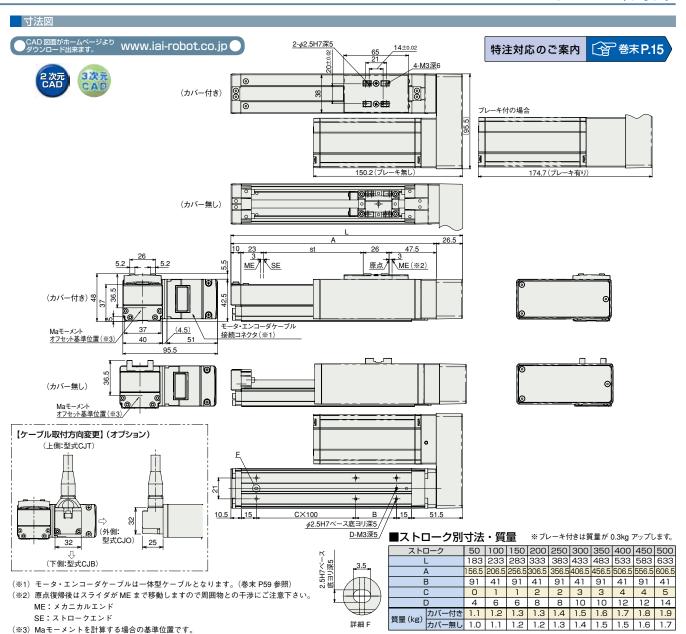












### ②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量		参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-@-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ	W (I E / C ) M (A		定格 2.4A	— 	→ P537
电磁弁ダイノ	1	ASEP-C-20SI①-⑪-2-0			-	→ P547		
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	dina i	MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ					→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-∰-~	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256点			_	→ P563
ポジショナ タイプ		ACON-C-20SI①-@-2-0	最大512点の	512点		(標準仕様) 定格 1.7A	-	
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20SI①-@-2-0	位置決めが可能	OIL M	DC24V	最大 5.1A (省電力仕様)	-	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Û	ACON-PL-20SI①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)		定格 1.7A 最大 3.4A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė	ACON-PO-20SI①-@-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-20SI①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-	
プログラム 制御タイプ	Die.	ASEL-CS-1-20SI①-@-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※回は軸数(1~8)が入ります。 ※砂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

ロッド タイプ

細小型

5−םועב

一体型

アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ コータリタイプ

リニアサーボ タイプ

クリーン 対応

防滴 対応

パルス

サーボ モータ (24V)

> ナーボ Eータ 200V)

> > ニア ーボ ータ

## RCA2-SA5R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 50mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCA2 - SA5R -シリーズ — タイプ

※簡易アブソ仕様で 使用される場合も

型式は「」になります。

20 ı — エンコーダ種類 — モータ種類 —

20W

リード 12:12mm 1: インクリメンタル 20:サーボモータ

6: 6mm

3: 3mm

ストローク

50:50mm 800:800mm (50mm ピッチ毎設定)

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP **MSEP** 

適応コントローラ

N:無し P:1m S : 3m M : 5m

ケーブル長

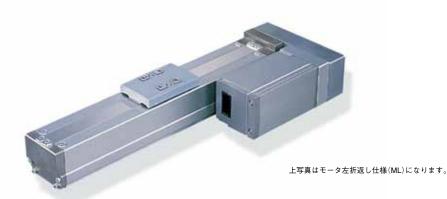
価格表参照 X□□:長さ指定

ー オブション 下記オプション

> ※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。

省電力対応





技術資料

管 巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の 値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 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	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
<b>空</b> 九	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA2-SA5R-I-20-12-①-②-③-④		12	3	1	17	
RCA2-SA5R-I-20-6-①-②-③-④	20	6	6	1.5	34	50~800 (50mm毎)
RCA2-SA5R-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68	

### ■ストロークと最高速度

③ケーブル長価格表 (標準価格)

**P** (1m)

**S** (3m)

**M** (5m)

種類

標準タイプ

(ロボットケーブル)

長さ特殊

トケーブル仕様となります。

ストローク	50~550 (50mm 毎)					
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

ケーブル記号

**X06** (6m) ~ **X10** (10m)

X11 (11m)~ X15 (15m) X16 (16m)~ X20 (20m) ※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボッ

※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

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 ※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)

標進価格

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

RCA2-SA5R

①ストローク	標準	価格
(mm)	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)
50	_	_
100		_
150		_
200		_
250		_
300	I	_
350	I	_
400	-	_
450		_
500	-	_
550		_
600		_
650	_	_
700		_
750		_
800	ı	_

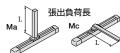
アクチュエータ仕様					
項目	内容				
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10				
繰り返し位置決め精度	±0.02mm				
ロストモーション	O.1mm以下				
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理				
静的許容モーメント	Ma:10.2N·m Mb:14.6N·m Mc:22.4N·m				
動的許容モーメント(※)	Ma:3.92N·m Mb:5.58N·m Mc:8.53N·m				
張り出し負荷長	130mm以下				
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)				
(w) 5 000km ±4==00H057=					

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

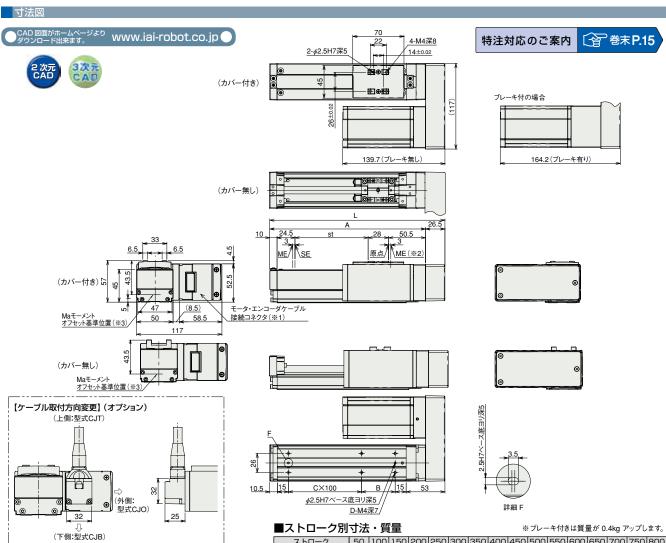
許容負荷モーメント方向







④オプション価格表(標準価格) 標準価格 オプション記号 ブレーキ付き В →巻末 P42 ケーブル取出方向変更(上側) →巻末 P42 CJT ケーブル取出方向変更(外側) CJO →巻末 P42 ケーブル取出方向変更(下側) CJB →巻末 P42 省電力対応 LA →巻末 P52 モータ左折返し仕様(標準) ML →巻末 P52 モータ右折返し仕様 MR →巻末 P52 カバー無し NCO →巻末 P52 原点逆仕様 NM →巻末 P52



(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。 (巻末 P59 参照)

(※2) 原点復帰後はスライダが 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。

C     O     I     I     2     2     3     3     4     4     5     5     6     6     7     7     8       D     4     6     6     8     8     10     10     12     12     14     14     16     16     18     18     20       (原屋(Kg))       カバー付き 1.5     1.7     1.8     1.9     2.1     2.2     2.3     2.5     2.6     2.7     2.9     3.0     3.1     3.3     3.4     3.5	スト	ローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B 96 46 96 96 46 96 96 46 96 96 96 96 96 96 96 96 96 96 96 96 96		L	189.5	239.5	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5
C 0 1 1 2 2 3 3 4 4 5 5 6 6 7 7 8 D 4 6 6 8 8 10 10 12 12 14 14 16 16 18 18 20 mm (ref) カバー付き 1.5 1.7 1.8 1.9 2.1 2.2 2.3 2.5 2.6 2.7 2.9 3.0 3.1 3.3 3.4 3.5 mm (ref) カバー付き 1.5 1.7 1.8 1.9 2.1 2.2 2.3 2.5 2.6 2.7 2.9 3.0 3.1 3.3 3.4 3.5 mm (ref) カバー付き 1.5 1.7 1.8 1.9 2.1 2.2 2.3 2.5 2.6 2.7 2.9 3.0 3.1 3.3 3.4 3.5 mm (ref) カバーウェート・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・		A	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
D 4 6 6 8 8 10 10 12 12 14 14 16 16 18 18 20 質量(kg) カバー付き 1.5 1.7 1.8 1.9 2.1 2.2 2.3 2.5 2.6 2.7 2.9 3.0 3.1 3.3 3.4 3.5		В	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
<b>角景 (kg)</b> カバー付き 1.5 1.7 1.8 1.9 2.1 2.2 2.3 2.5 2.6 2.7 2.9 3.0 3.1 3.3 3.4 3.5		С	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
質量 (kg)		D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
見里 (NS)   1.11	年号 (kg)	カバー付き	1.5	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.5
カバー無し 1.4 1.6 1.7 1.8 1.9 2.0 2.1 2.2 2.3 2.4 2.5 2.6 2.7 2.8 2.9 3.0	貝里 (KB)	カバー無し	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0

②適応コントローラ

CJ0203-3A

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ		
電磁弁タイプ	#	AMEC-C-20I①-@-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	定格 2.4A	-	→ P537		
电磁弁タイプ	1	ASEP-C-20I①-⑩-2-0	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	3点	3点			ı	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	lane.	MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ							→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256 点		(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	_	- F003		
ポジショナ タイプ	E I	ACON-C-20I①-@-2-0	最大512点の	512点			-			
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20I①-①-2-0	位置決めが可能	JIZM	DC24V	(省電力仕様)	-			
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Ć.	ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	( )	(-)		定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	6	ACON-PO-20I①-@-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				_	→ P631		
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			-			
プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→ P675		

※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※②はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※ASELは1軸仕様の場合です。※⑩は軸数(1~8)が入ります。

RCA2-SA5R **84** 

票準型

C E RoHS

# RCA2-SA6R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 60mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCA2 - SA6R ı 30 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ― リード

型式は「」になります。

1: インクリメンタル 30:サーボモータ 30W ※簡易アブソ仕様で 使用される場合も

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

50:50mm 800:800mm (50mm ピッチ毎設定)

ストローク

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP **MSEP** 

適応コントローラ

N:無し P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

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。

ー オブション

省電力対応



### 技術資料 〔全】 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 と垂直使用は 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) 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

	モータ出力	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
空式 空式	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA2-SA6R-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1.5	26	
RCA2-SA6R-I-30-6-①-②-③-④	30	6	7	2	53	50~800 (50mm毎)
RCA2-SA6R-I-30-3-①-②-③-④		3	10	4	105	

### ■ストロークと最高速度

③ケーブル長価格表(標準価格)

**P** (1m)

**S** (3m)

**M** (5m)

種類

標準タイプ

(ロボットケーブル)

長さ特殊

トケーブル仕様となります。

アード	50 ~ 550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

ケーブル記号

**X06** (6m) ~ **X10** (10m)

X11 (11m)~ X15 (15m) X16 (16m)~ X20 (20m) ※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボッ

※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

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 ※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)

標進価格

### ①ストローク別価格表(標準価格)

④オプション価格表 (標準価格)

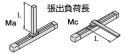
①ストローク	標準	価格
(mm)	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)
50	_	_
100	_	_
150	_	_
200	_	_
250	_	_
300	_	_
350	_	_
400	_	_
450	_	_
500	_	_
550	_	_
600	_	_
650	_	_
700	_	_
750	_	_
800	_	_

アンテュエーツ江惊					
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	O.1mm以下				
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理				
静的許容モーメント	Ma:17.6N·m Mb:25.2N·m Mc:44.5N·m				
動的許容モーメント(※)	Ma:4.31N·m Mb:6.17N·m Mc:10.98N·m				
張り出し負荷長	150mm以下				
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)				
(※) 5,000km ま行事会の提合です					

許容負荷モーメント方向



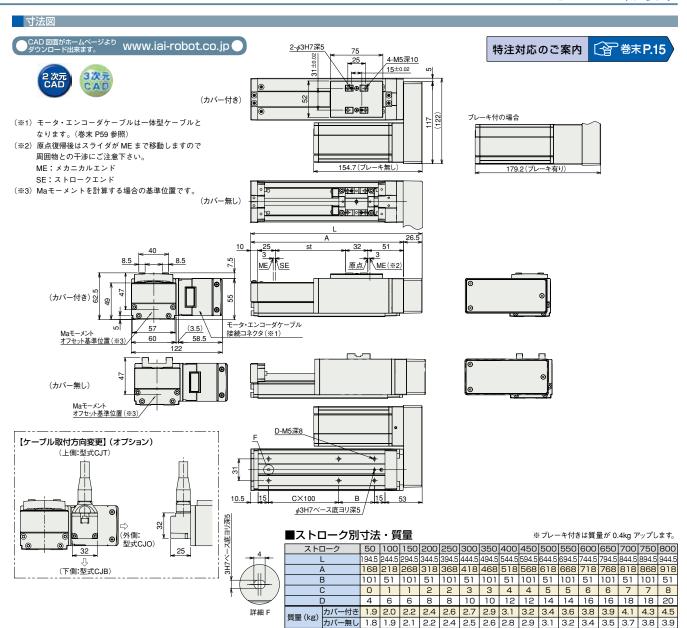




### 標準価格 名称 オプション記号 ブレーキ付き В →巻末 P42 ケーブル取出方向変更(上側) →巻末 P42 CJT ケーブル取出方向変更(外側) CJO →巻末 P42 ケーブル取出方向変更(下側) CJB →巻末 P42 省電力対応 LA →巻末 P52 モータ左折返し仕様(標準) ML →巻末 P52 モータ右折返し仕様 MR →巻末 P52 カバー無し NCO →巻末 P52

→巻末 P52

NM



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。

ATE NO THE STATE OF THE STATE O											
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-@-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	定格 2.4A	-	→ P537			
电磁介プイン	3	ASEP-C-30I①-⑩-2-0	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			-	→ P547			
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	day.	MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ					→ P563			
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256 点			_	7 2003			
ポジショナ タイプ		ACON-C-30I①-①-2-0	最大512点の	512点		(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-				
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-30I①-①-2-0	位置決めが可能	JIL M	DC24V	(省電力仕様)	-				
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-30I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(_)		定格 1.3A 最大 2.2A	-	→ P631			
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	é	ACON-PO-30I①-@-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-30I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-				
プログラム 制御タイプ	The state of	ASEL-CS-1-30I①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675			

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※回は軸数(1~8)が入ります。 ※砂はフィールドネットワーク記号が入ります。 細小型

標準型

コントローラ

ロッド タイプ

コントローラ

テーブル/

如小田

標準型

コータリタイプ

リニアサーボ タイプ

クリーン 対応

滴

パルス

サーボ モータ (24V)

サーボ モータ (200V)

> ニア ーボ ータ

細小型

原点逆仕様

### **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 -**A3** ı 5 シリーズ — エンコーダ種類 モータ種類 適応コントローラ タイプ ストローク ケーブル長 - オプション 下記オプション l: インクリメンタル 5: サーボモータ 4:4mm 25:25mm A3:ASEP N:無し 価格表参照 P:1m 5W 2:2mm MSEP ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「I」になります。 100:100mm 1:1mm S : 3m

CE RoHS



(25mm 毎)

X□□:長さ指定

- (3) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意下さい。
- (4) 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 ■ストロークと最高速度

標準価格

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)		搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RA2AC-I-5-4-①-A3-②-③			4	0.5	0.25		(11111)	
RCA2-RA2AC-I-5-2-①-A3-②-③	5	ボールネジ	2	1	0.5	42.3	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AC-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

)  -	ストロークド	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
ボ	4	180	200
ールネ	2	10	00
ネジ	1	5	0

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。

参考頁

→巻末 P52

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

③オプション価格表 (標準価格)

9	
①ストローク (mm)	標準価格
25	_
50	_
75	_
100	_

オプション記号

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	標準価格	
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	_
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	ı
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	-
	X16 (16m)~ X20 (20m)	l

- ※ 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。

### 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

197 RCA2-RA2AC

寸法図

## CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

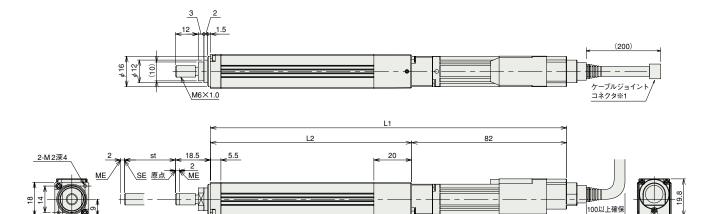
特注対応のご案内

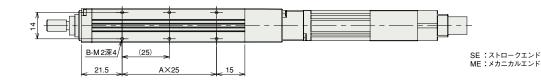
管 巻末 P.15





- ※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

10 (2面幅部分)



### 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
Α	1	2	3	4
В	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	1	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			-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	line	MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ		DC24V	定格 1A 最大 2A	_	→ P563
電磁弁多軸タイプネットワーク仕様		MSEP-C-⑪-~-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 ポジショナタイプ	256 点			_	7 - 303

※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑪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。

細小型

細小型

サーボ モータ (24V)

原点逆仕様

# **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 -5 **A3** ı シリーズ — エンコーダ種類 モータ種類 ー タイプ ケーブル長 - オプション

2:2mm

1:1mm

l: インクリメンタル 5: サーボモータ 5W

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

リード ストローク 25:25mm 4:4mm

100:100mm (25mm 毎)

適応コントローラ ― A3:ASEP MSEP

P:1m S : 3m X□□:長さ指定

N:無し

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。

登末P.5

下記オプション

C E RoHS



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。 ロッドの進行方向以外か らの外力がかかると回り止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。
- (3) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意下さい。
- (4) 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	送りさぎ	リード			定格推力	繰返し 位置油め特度	ストローク
<u> </u>	(W)	及り不り	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)	(mm)
RCA2-RA2AR-I-5-4-①-A3-②-③			4	0.5	0.25	21.4		
RCA2-RA2AR-I-5-2-①-A3-②-③	5	ボールネジ	2	1	0.5	42.3	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AR-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード		25 (mm)	50 ~ 100 (mm)			
ボ	4	180	200			
ールネジ	2	100				
ジ	1	5	0			

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。

→巻末 P52

(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	<b>P</b> (1m)	_
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	1
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	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。

### 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

### ③オプション価格表(標準価格) オプション記号 標準価格 参考頁 モータ左側折返し ML →巻末 P52 モータ右側折返し モータ上側折返し MR →巻末 P52 →巻末 P52

199 RCA2-RA2AR 寸法図

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

特注対応のご案内







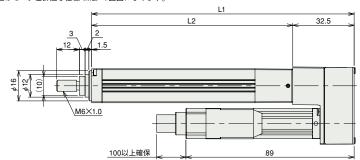
ご注意 ―

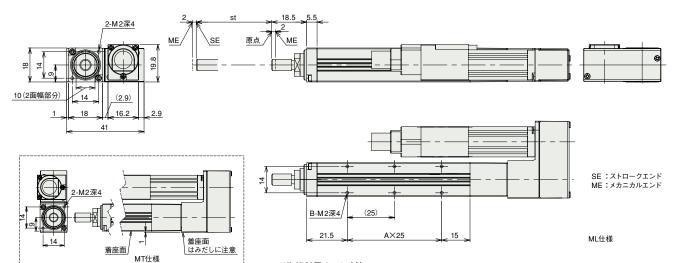
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力 をかけないで下さい。

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。





■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					
Α	1	2	3	4					
В	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	1	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			-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	l	MSEP-C-(II)-~-(I)-2-0	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ		DC24V	定格 1A 最大 2A		→ P563
電磁弁多軸タイプネットワーク仕様	iiii	MSEP-C-⑪-~-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 ポジショナタイプ	256 点			<u>-</u> [	→ P363

※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑪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

如力和

+西 ₹**4**± 五日

コントローラ

コッド

細小型

標準型

一体型

テーフル/ アーム/ フラットタイプ

細小型

標準型

ロータリタイプ

リニアサーボ タイプ

クリーン 対応

滴

パルス モータ

> サーボ モータ (24V)

> > ナーボ

ニア ーボ ニータ

細小型

## RCA2-RN3NA ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ナット固定取付タイプ 本体幅28mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 - RN3NA ı 10 シリーズ — エンコーダ種類 モータ種類 ー タイプ

l: インクリメンタル 10:サーボモータ

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

10W

4 :ボールネジ 4mm 2 :ボールネジ 2mm 1 :ボールネジ 1mm 4S :すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm

リード

ストローク 30:30mm 50:50mm

A1:ACON ASEL A3:AMEC

適応コントローラ

N:無し P:1m S : 3m

ケーブル長

- オプション 下記オプション 価格表参照

ASEP M : 5m **MSEP** X□□:長さ指定

省電力対応



技術資料

(1)送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端に ガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送り ねじが回転し前後に移動が出来ません)また回り止め機構とロッドを連結す る際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、 条件等は巻末 11 ページをご確認下さい。

(2)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

- (3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
- (5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (6) 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 水平(kg)		定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RN3NA-I-10-4-①-②-③-④			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-RN3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RN3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-RN3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

### ■ストロークと最高速度

اد /	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)
ボ	4	20	00
ールネジ	2	10	00
ジ	1	5	0
す	4	20	00
すべりネジ	2	10	00
ジ	1	5	0

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 ※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)

ストローク (mm)	標準	価格
	送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	_	_
50	_	_

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

ケーブル記号	標準価格
<b>P</b> (1m)	_
<b>S</b> (3m)	_
<b>M</b> (5m)	_
<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
X11 (11m)~ X15 (15m)	_
X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	P (1m) S (3m) M (5m) X06 (6m) ~ X10 (10m) X11 (11m)~ X15 (15m)

※ 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。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→巻末 P42	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→巻末 P51	_
省電力対応	LA	→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/すべりネジ φ4mm 転造C10					
ロストモー	-ション	ボールネジ:0.1 mm以下/すべりネジ:0.3 mm以下(初期値)					
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理					
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)					
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復					
<b>た1</b> ] 大叩	ボールネジ什様	5000km もしくは 5000万往復					



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

特注対応のご案内

管 巻末 P.15



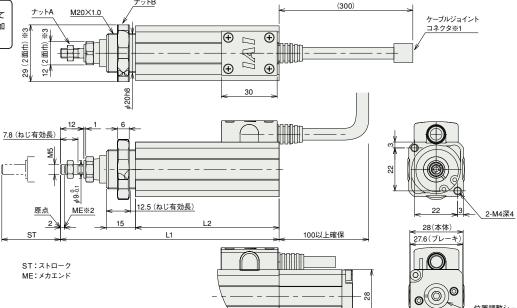
28

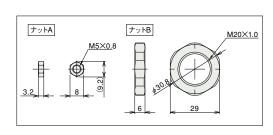


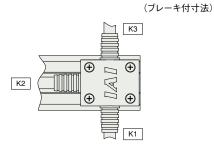
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意 本製品は送りネジにまわり止めが付いて いませんので、外部にまわり止めを追加 してご使用下さい。

23.6







ケーブル取出し方向オプション

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

位置調整シール

### ■7 トローク메寸注。質果

■ストローン別り広・貝里							
ストローク	30	50					
L1	112	132					
L2	73.5	93.5					
質量 (kg)	0.25	0.27					

### ②適応コントローラ

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

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									
電磁弁タイプ	Na S	AMEC-C-10I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	定格 2.4A	-	→ P537									
电磁介プイプ	1	ASEP-C-10I①-⑩-2-0	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			_	→ P547									
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	1000	MSEP-C-@-~-@-2-0	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ								→ P563						
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256 点			_	7 2003									
ポジショナ タイプ		ACON-C-10I①-@-2-0	最大512点の	512点			(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-									
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-10I①-@-2-0	位置決めが可能			DC24V	(省電力仕様)	-									
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ			( )	( )	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	( )		定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė.	ACON-PO-10I①-@-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ					-									
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-										
プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675									

※ASELは1軸仕様の場合です。※⑩は軸数(1~8)が入ります。

CJ0203-3A

※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑪はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。

IAI

RCA2-RN3NA 202

細小型

C E RoHS

細小型

## **RCA2-RN4NA** ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ナット固定取付タイプ 本体幅 34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 - RN4NA -

シリーズ — エンコーダ種類 モータ種類 ー タイプ

1: インクリメンタル 20:サーボモータ 20W ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

ı

「IIになります。

20

6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ4mm

リード

ストローク 30:30mm 50:50mm

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP

適応コントローラ

**MSEP** 

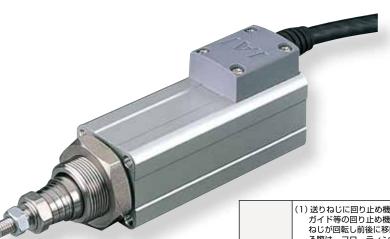
N:無し P:1m S : 3m M : 5m

- オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

ケーブル長

省電力対応



(1)送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端に ガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送り ねじが回転し前後に移動が出来ません)また回り止め機構とロッドを連結す る際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、 条件等は巻末 11 ページをご確認下さい。

技術資料

- (2)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
- (5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (6) 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 水平(kg)		定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RN4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8		
RCA2-RN4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RN4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		
RCA2-RN4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25	29.8	± 0.05	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

### ■ストロークと最高速度

ストローク		30 (mm)	50 (mm)			
ボ	6	270 (220)	300			
ルネジ	4	200				
ジ	2	100				
व	6	220	300			
すべりネジ	4	200				
ジ	2	100				

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク	標準価格				
(mm)	送り	ねじ			
(111111)	ボールネジ	すべりネジ			
30		_			
50	1	_			

### 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	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ  (ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	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。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→巻末 P42	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→巻末 P51	_
省電力対応	LA	→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/すべりネジ φ6mm 転造C10				
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)				
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理				
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)				
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復				
<b>走门</b> 寿叩	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復				



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

特注対応のご案内

(300)

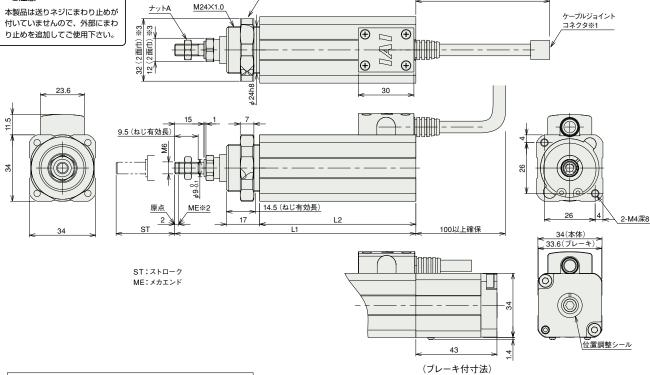
管 巻末 P.15

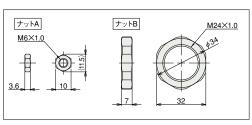


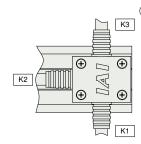
ご注意



- ※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。 ナットB







ケーブル取出し方向オプション

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量					
ストローク	30	50			
L1	123.5	143.5			
L2	80	100			
質量 (kg)	0.4	0.44			

### ②適応コントローラ

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

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
電磁弁タイプ	T	AMEC-C-20I①-@-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	定格 2.4A	-	→ P537
电磁弁タイク	1	ASEP-C-20I①-⑩-2-0	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			ı	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	line	MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ					→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256 点			_	7 2003
ポジショナ タイプ	E I	ACON-C-20I①-@-2-0	最大 512 点の	512点		(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20I①-@-2-0	位置決めが可能	512 //	DC24V	(省電力仕様)	-	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)		定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė.	ACON-P0-20I①-①-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-	
プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-20(①-⑩-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。※⑩は軸数(1~8)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。 ※⑪はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑪はI/O種類(NP/PN)が入ります。

細小型

細小型

# RCA2-RP3NA ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型タップ穴取付タイプ 本体幅 28mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 - RP3NA ı 10 シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 — モータ種類

「IIになります。

l: インクリメンタル 10:サーボモータ 10W ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

4 :ボールネジ 4mm 2 :ボールネジ 2mm 1 :ボールネジ 1mm 4S :すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm

リード

ストローク 30:30mm 50:50mm

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP

**MSEP** 

適応コントローラ

N:無し P:1m S : 3m

ケーブル長

- オプション 下記オプション 価格表参照

M : 5m X□□:長さ指定

省電力対応



(1)送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端に ガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送り ねじが回転し前後に移動が出来ません)また回り止め機構とロッドを連結す

技術資料

る際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、 条件等は巻末 11 ページをご確認下さい。 (2)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。

(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

(6) 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)		搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RP3NA-I-10-4-①-②-③-④			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-RP3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RP3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-RP3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

### ■ストロークと最高速度

)   	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)				
ボ	4	200					
ールネジ	2	10	00				
ジ	1	50					
<del>d</del>	4	20	00				
すべりネジ	2	100					
ジ	1	5	0				

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 ※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)

ストローク	標準	価格	
(mm)	送りねじ		
(111111)	ボールネジ	すべりネジ	
30		_	
50	_	_	

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	_
	<b>S</b> (3m)	_
(ロボットケーブル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	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。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→巻末 P42	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→巻末 P51	_
省電力対応	LA	→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/すべりネジ φ4mm 転造C10						
ロストモー	ション	ボールネジ:0.1 mm以下/すべりネジ:0.3 mm以下(初期値)						
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理						
使用周囲温	度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)						
七行五品	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復						
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復						



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

特注対応のご案内

管 巻末 P.15

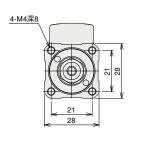


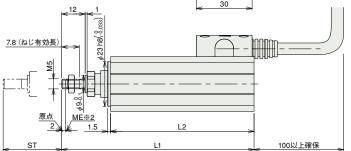


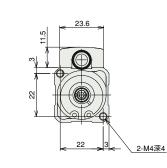
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

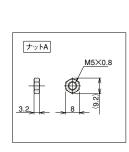
ご注意 本製品は送りネジにまわり止めが付いて いませんので、外部にまわり止めを追加 してご使用下さい。

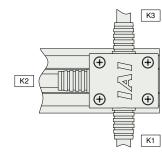
(300) ナットA ケーブルジョイント コネクタ※1  $\overline{\oplus}$  $\oplus$ 11/4 **(**  $\oplus$ 







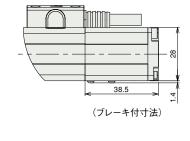




ケーブル取出し方向オプション

ST:ストローク

ME:メカエンド





※ブレーキ付は質量がO.1kgアップします。

### ■ストローク別寸法・質量

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

### ②適応コントローラ

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

AMEC-C-10I①-@-2-1  ASEP-C-10I①-@-2-0	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	<b>□+</b> 2 O 4 A				
ASED C 1011 TO 2 O			/.0.001	正恰 2.4A	_	→ P537		
A3EF-0-101(1)-(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			-	→ P547		
MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ					→ P563		
MSEP-C	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256 点			_	7 2003		
ACON-C-10I①-@-2-0	最大 512 点の	512点		(標準仕様) 定格 1.3A	-			
ACON-CG-10I①-@-2-0	位置決めが可能		DC24V	(省電力仕様)	-			
ACON-PL-10I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ		(-)	(-)		定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
ACON-PO-10I①-@-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ						-	
ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-			
ASEL-CS-1-10I①-@-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675		
	MSEP-C-®-~-®-0-0  ACON-C-10I①-@-2-0  ACON-PL-10I①-@-2-0  ACON-PO-10I①-@-2-0  ACON-SE-10I①-N-0-0  ASEL-CS-1-10I①-@-2-0	MSEP-C-⑪~~-⑪-2-O PIO制御による ボジュコタイプ MSEP-C-⑪~~-⑪-0-O	MSEP-C-⑪-~-⑪-2-O PIO制御による ポジショナタイプ	MSEP-C-⑪~~-⑪-2-O	MSEP-C-⑩-~-⑪-2-O	MSEP-C-⑪~~-⑪-2-O		

※ASELは1軸仕様の場合です。※⑩は軸数(1~8)が入ります。

CJ0203-3A

※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。

※⑰はフィールドネットワーク記号が入ります。

IAI

RCA2-RP3NA 206

細小型

細小型

# **RCA2-RP4NA** ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型タップ穴取付タイプ 本体幅 34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 - RP4NA -シリーズ —

ı エンコーダ種類 モータ種類 ー タイプ

1: インクリメンタル 20:サーボモータ 20W

20

リード 6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm

4S:すべりネジ4mm

30:30mm 50:50mm

ストローク

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP **MSEP** 

適応コントローラ

N:無し P:1m S : 3m M : 5m

- オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

ケーブル長

C E RoHS

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「IIになります。

省電力対応

技術資料

(1)送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端に ガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送り ねじが回転し前後に移動が出来ません)また回り止め機構とロッドを連結す る際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、 条件等は巻末 11 ページをご確認下さい。 (2)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

- (3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
- (5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (6) 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)		搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	ע-	ストローク	30 (mm)
RCA2-RP4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8			ボ	6	270 (22
RCA2-RP4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	30 50	ールネジ	4	
RCA2-RP4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5			ジ	2	
RCA2-RP4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9			व	6	220
RCA2-RP4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25	29.8	± 0.05	30 50	べりネジ	4	
RCA2-RP4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7			ジ	2	
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オブション※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合								使用の場合			

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード		30 (mm)	50 (mm)				
ボ	6	270 (220)	300				
ルネジ	4	20	00				
ジ	2	100					
व	6	220	300				
すべりネジ	4	200					
ジ	2	100					

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格				
	送りねじ				
	ボールネジ	すべりネジ			
30	_	_			
50	_	_			

### ③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	_
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	-
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	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。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格	
ブレーキ	В	→巻末 P42	_	
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	_	
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	_	
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→巻末 P51	_	
省電力対応	LA	→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/すべりネジ φ6mm 転造C10						
ロストモー	-ション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)						
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理						
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)						
	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復						
	ボールネジ什様	5000km もしくは 5000万往復						

寸法図

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

特注対応のご案内

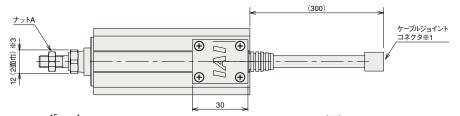
管 巻末 P.15

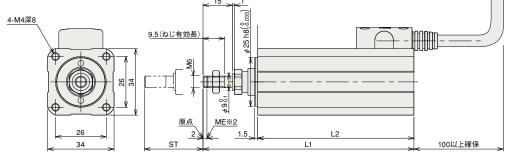


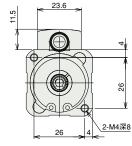


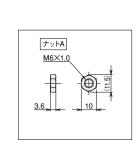
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

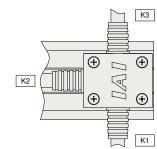
ご注意 本製品は送りネジにまわり止めが付いて いませんので、外部にまわり止めを追加 してご使用下さい。





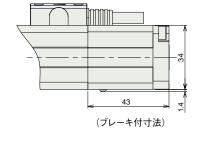






ケーブル取出し方向オプション

ST:ストローク ME:メカエンド





※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

## ■ストローク別寸法・質量

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

### ②適応コントローラ

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

	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								
	電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	定格 2.4A	-	→ P537								
	电磁开プコン	1	ASEP-C-20I①-⑩-2-0	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			-	→ P547								
æ	磁弁多軸タイプ PIO仕様	lune.	MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ			(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様)	_	→ P563								
	磁弁多軸タイプ ベットワーク仕様		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 ポジショナタイプ	256 点				7 - 303								
	ポジショナ タイプ		ACON-C-20I①-①-2-0	最大 512 点の	512点	DC24V		-									
	全カテゴリ対応 (ジショナタイプ		ACON-CG-20I①-⑩-2-0	位置決めが可能	JIZ M			-									
	ルス列入力タイプ 動ラインドライバ仕様)	œ.	ACON-PL-20I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)		定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
	ルス列入力タイプ ナープンコレクタ仕様)	ė li	ACON-PO-20I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ								-					
	シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-									
	プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑪-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675								

※ASELは1軸仕様の場合です。※⑩は軸数(1~8)が入ります。

CJ0203-3A

※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※②はフィールドネットワーク記号が入ります。

※⑪はI/O種類(NP/PN)が入ります。

IAI

RCA2-RP4NA 208

細小型

細小型

# RCA2-GS3NA ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型シングルガイド付タイプ 本体幅 28mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 - GS3NA -

シリーズ ---タイプ エンコーダ種類 モータ種類

l: インクリメンタル 10:サーボモータ 10W

10

リード 4 :ボールネジ 4mm 2 :ボールネジ 2mm 1 :ボールネジ 1mm 4S :すべりネジ 4mm

30:30mm 50:50mm

ストローク

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP

**MSEP** 

適応コントローラ

N:無し P:1m S : 3m オプション 下記オプション 価格表参照

M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm ※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

ı

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」」になります。

CE RoHS

省電力対応



技術資料 ● 巻末 P.5

(1)水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様に ガイドを設置しない場合の値です。 ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末 110 ページ) をご参照下さい。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは

- (2) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (4)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 水平(kg)		定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GS3NA-I-10-4-①-②-③-④			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-GS3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GS3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-GS3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

### ■ストロークと最高速度

)  -	ストローク 30 50 リード (mm) (mn						
ボ	4	200					
ールネジ							
ジ	1	50					
ਰ	4	20	00				
すべりネジ	2	100					
ジ	1	5	0				

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 ※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)

710 4	標準価格				
ストローク (mm)	送りねじ				
(111111)	ボールネジ	すべりネジ			
30	_	_			
50	_	_			

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	_
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	-
(ロホットケーフル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	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。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→巻末 P42	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→巻末 P51	_
省電力対応	LA	→巻末 P52	_

項目		内容			
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10			
ロストモーション		ボールネジ:0.1 mm以下/すべりネジ:0.3 mm以下(初期値)			
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理			
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)			
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復			
<b>た1]</b> 対叩	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復			



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

特注対応のご案内

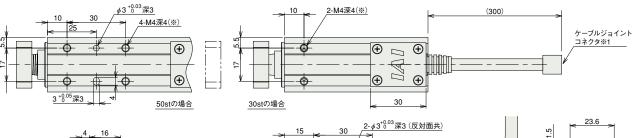
管 巻末 P.15

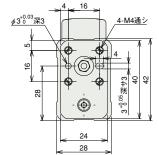
細小型

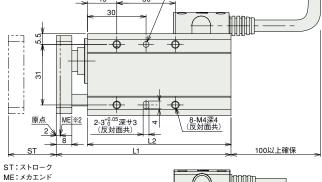


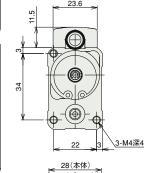


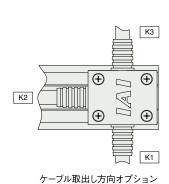
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※ ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

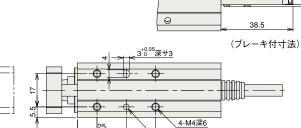




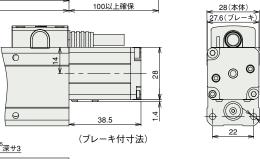








φ3<sup>+0.03</sup>深3



■ストロー:	■ストローク別寸法・質量						
ストローク	30	50					
L1	89.5	109.5					
L2	73.5	93.5					
質量 (kg)	0.32	0.36					

※ブレーキ付は質量がO.1kgアップします。

### ②適応コントローラ

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

10

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	定格 2.4A	_	→ P537
电磁介プイプ	1	ASEP-C-10I①-⑩-2-0	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			_	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	1000	MSEP-C-@-~-@-2-0	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ				_	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様	!!!!	MSEP-C	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256 点			_	7 2003
ポジショナ タイプ		ACON-C-10I①-@-2-0	最大512点の	512点		(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	_	
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-10I①-@-2-0	位置決めが可能	JIL M	DC24V	(省電力仕様)	_	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)		定格 1.3A 最大 2.5A	_	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė	ACON-PO-10I①-@-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				_	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。※⑩は軸数(1~8)が入ります。

CJ0203-3A

※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑪はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。

IAI

RCA2-GS3NA 210

細小型

### **RCA2-GS4NA** ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型シングルガイド付タイプ 本体幅 34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様 ■型式項目 RCA2 - GS4NA ı 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 6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S まべりネジ 6mm 下記オプション l: インクリメンタル 20:サーボモータ 30:30mm A1:ACON N:無し 価格表参照 P:1m 20W 50:50mm ASEL ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は A3:AMEC S : 3m ASEP M : 5m

4S:すべりネジ4mm

CE RoHS

省電力対応

参末P.5

X□□:長さ指定



「」」になります。

(1)水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様に

技術資料

ガイドを設置しない場合の値です。 ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末 110 ページ) をご参照下さい。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは 使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用下さい。

- (2) 可搬質量は加速度 0.3G(リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (4)押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

**MSEP** 

## 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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GS4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8		
RCA2-GS4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GS4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		
RCA2-GS4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25	29.8	± 0.05	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

### ■ストロークと最高速度

ע –	ストロークド	ストローク 30 (mm) (			
ボ	6	270 (220)	300		
ールネジ	4	20	00		
ジ	2	100			
व	6	220	300		
すべりネジ	4	200			
ジ	2	10	00		

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク	標準価格				
(mm)	送りねじ				
(11111)	ボールネジ	すべりネジ			
30	_	_			
50	-	_			

### ③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	_
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	-
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	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。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→巻末 P42	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→巻末 P51	_
省電力対応	LA	→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/すべりネジ φ6mm 転造C10					
ロストモー	・ション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)					
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理					
使用周囲温度・湿度 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)					
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復					
<b>处1]</b>	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復					



### CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

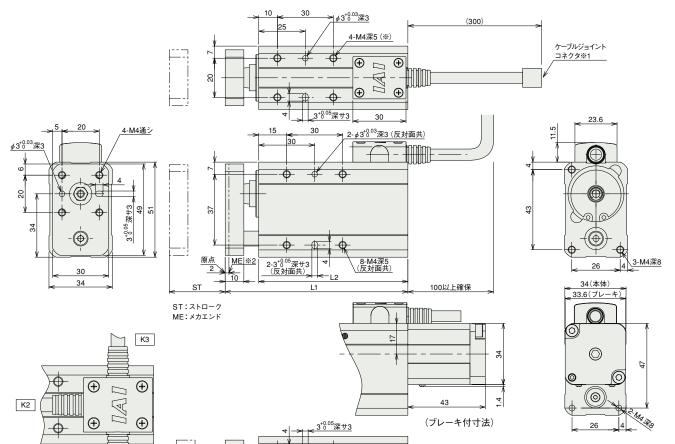
特注対応のご案内

管 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。
- ※ ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。



4-M4深8 

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量						
ストローク	30	50				
L1	98	118				
L2	80	100				
質量 (kg)	0.55	0.63				

### ②適応コントローラ

ケーブル取出し方向オプション

K1

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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																
電磁弁タイプ・	4	AMEC-C-20I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		AC100V	AC100V	AC100V	AC100V	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537												
电磁开タイプ	3	ASEP-C-20I①-⑩-2-0	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			-	→ P547																
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	dine.	MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ	256 点							→ P563													
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-~-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 ポジショナタイプ			(標準仕様) 定格 1.3A	_	→ P503																
ポジショナ タイプ		ACON-C-20I①-@-2-0	最大 512 点の	512点			定格 1.3A	-																
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20I①-⑪-2-0	位置決めが可能		312 /	O12 m	O12 m	O12 M		O12 m	012 /iii	0 · 2 /iii	012 M	012 M	012 M	012 M	0.2 <i>m</i>	012 /iii	0 · 2 ////	3 · 2 /iii	DC24V	最大 4.4A (省電力仕様)	-	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Û	ACON-PL-20I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ		(-)	(-)	(-)	(-)			定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631											
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė	ACON-PO-20I①-@-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ							(-)	( )	(-)								-				
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-																	
プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-20(①-@-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675																

※ASELは1軸仕様の場合です。※⑩は軸数(1~8)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。 ※⑰はフィールドネットワーク記号が入ります。

IAI

細小型

CE RoHS

細小型

# RCA2-GD3NA ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付タイプ 本体幅 28mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 - GD3NA -シリーズ — タイプ

ı

10

適応コントローラ

- オプション

**巻末P.5** 

エンコーダ種類 モータ種類 ー リード ストローク ケーブル長 下記オプション l: インクリメンタル 10:サーボモータ A1:ACON 30:30mm N:無し 価格表参照

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

10W 「」」になります。

4 :ボールネジ 4mm 2 :ボールネジ 2mm 1 :ボールネジ 1mm 4S :すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm

50:50mm

ASEL A3:AMEC ASEP

**MSEP** 

P:1m S : 3m

M : 5m X□□:長さ指定

省電力対応



- (1)水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様に ガイドを併用した場合の値です
- ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図 (→巻末 111 ページ) を ご参照下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (4)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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GD3NA-I-10-4-①-②-③-④			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-GD3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-1-10-20-30-40			1	3	1	170.9		
RCA2-GD3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-GD3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

### ■ストロークと最高速度

Ŋ-	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)
ボ	4	20	00
ールネジ	2	10	00
ジ	<u>ئ</u>	5	0
ਰ	4	20	00
すべりネジ	2	10	00
Ĭ	1	5	0

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 ※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)

710 6	標準価格			
ストローク (mm)	送り	ねじ		
(111111)	ボールネジ	すべりネジ		
30	_	_		
50	_	_		

### ③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	_
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	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。

### ④オプション価格表(標準価格)

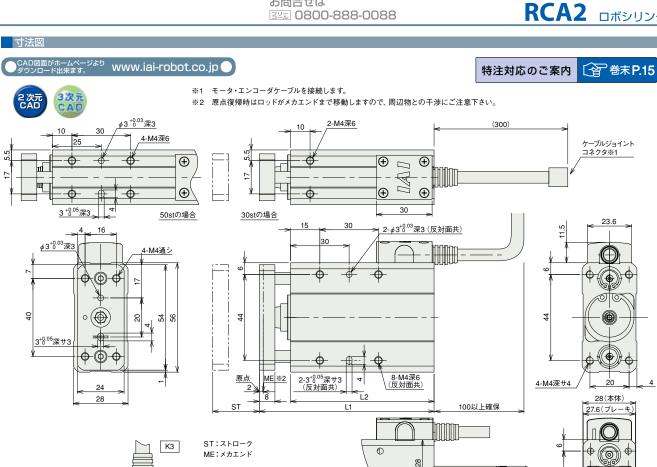
名称	名称 オプション記号		標準価格
ブレーキ	В	→巻末 P42	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→巻末 P51	_
省電力対応	LA	→巻末 P52	_

	項目	内容					
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10					
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)					
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理					
使用周囲温	度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)					
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復					
ᄯᄁᅒᄢ	ボールネジ什様	5000km もしくは 5000万往復					

28(本体)

 $(\bigcirc)$ 

細小型



※ブレーキ付は質量がO.1kgアップします。

44

38.5 (ブレーキ付寸法)

■ストローク別寸法・質量						
ストローク	30	50				
L1	89.5	109.5				
L2	73.5	93.5				
質量 (kg)	0.41	0.48				

ø

### ②適応コントローラ

CJ0203-3A

K2

 $\oplus$ 

(+)

ケーブル取出し方向オプション

 $\oplus$ 

(+)

K1

11/4

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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													
電磁弁タイプ・	**	AMEC-C-10I①-@-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ	A	AC100V	AC100V	AC100V	AC100V	AC100V	AC100V	AC100V	定格 2.4A	-	→ P537							
电磁弁タイク	1	ASEP-C-10I①-⑩-2-0	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			-	→ P547													
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ	256点							→ P563										
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-∰-~	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ							(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A											
ポジショナ タイプ		ACON-C-10I①-@-2-0	最大512点の	512点				512占			-										
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-10I①-@-2-0	位置決めが可能					DC24V		-											
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Ĉ.	ACON-PL-10I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ					(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)		定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631				
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	6	ACON-PO-10I①-@-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ							-											
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-														
プログラム 制御タイプ	The state of the s	ASEL-CS-1-10I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675													

※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※②はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※ASELは1軸仕様の場合です。※⑩は軸数(1~8)が入ります。

※⑪はI/O種類(NP/PN)が入ります。

4-M4深6 

IAI

細小型

## **RCA2-GD4NA** ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付タイプ 本体幅 34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 - GD4NA -

シリーズ —

エンコーダ種類 モータ種類 ー タイプ

ı

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」」になります。

20

リード

4S:すべりネジ4mm

ストローク 30:30mm 50:50mm

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP

**MSEP** 

適応コントローラ

N:無し P:1m S : 3m - オプション 下記オプション 価格表参照

**巻末P.5** 

M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

CE RoHS

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



(1)水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様に ガイドを併用した場合の値です。 ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図 (→巻末 111 ページ)を ご参照下さい。

- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、 すべりネジ仕様は 0.2G) で動 作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (4) 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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GD4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8		
RCA2-GD4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GD4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		
RCA2-GD4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25	29.8	± 0.05	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

### ■ストロークと最高速度

ע –	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)	
ボ	6	270 (220)	300	
ルネジ	4	20	00	
ジ	2	100		
すべりネジ	6	220	300	
	4	200		
ジ	2	100		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

710 6	標準	価格
ストローク (mm)	送りねじ	
(11111)	ボールネジ	すべりネジ
30	_	_
50	_	_

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

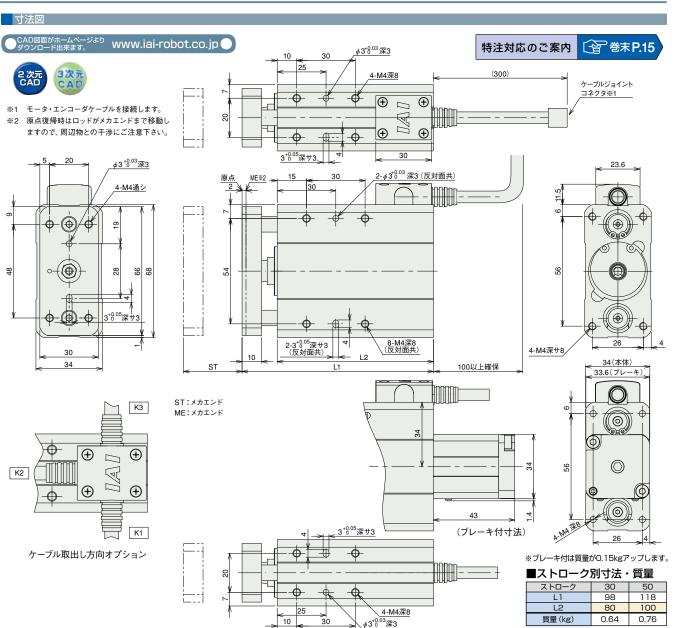
- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→巻末 P42	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→巻末 P51	_
省電力対応	LA	→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/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ什様	5000km もしくは 5000万往復



### ②適応コントローラ RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 ※ACON-CYも使用可能です。 最大位置決め点数 入力電源 電源容量 初めての方でもすぐに AMEC-C-20I 1-1-2-1 AC100V 定格 2.4A → P537 使える簡単コントローラ 電磁弁タイプ 電磁弁と同じ信号で動作 1 → P547 ASEP-C-20I 1-11-2-0 3点 可能なシンプルコントローラ 最大8軸接続可能な PIO制御による 電磁弁多軸タイプ MSEP-C-@-~-@-2-0 PIO仕様 ポジショナタイプ → P563 ... 最大8軸接続可能な 電磁弁多軸タイプ フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ MSEP-C-Ѿ-~-Ѿ-0-0 256点 ネットワーク仕様 (標準仕様) ポジショナ ACON-C-20I(1)-(II)-2-0 定格 1.3A タイプ 最大512点の 512点 最大 4.4A 安全カテゴリ対応 位置決めが可能 DC24V ACON-CG-20I (1)-(11)-2-0 ポジショナタイプ (省電力仕様) 定格 1.3A パルス列入力タイプ 差動ラインドライバ対応 → P631 ACON-PL-201 - - 2-0 最大25A (差動ラインドライバ仕様) パルス列入力タイプ (-)パルス列入力タイプ -プンコレクタ対応 ACON-PO-20I①-@-2-0 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 シリアル通信 64点 ACON-SE-20I 1-N-0-0 専用タイプ タイプ プログラム プログラム動作が可能 ASEL-CS-1-20I 1-1-2-0 1500点 → P675

IAI

※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。

最大2軸の動作が可能

※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。

※⑰はフィールドネットワーク記号が入ります。

細小型

CJ0203-3A

制御タイプ

※ASELは1軸仕様の場合です

※回は軸数(1~8)が入ります。

細小型

# RCA2-SD3NA ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅 60mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

シリーズ ---

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

■型式項目 RCA2 - SD3NA -

タイプ エンコーダ種類 モータ種類 ー

ı

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」」になります。

10

2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm

ストローク 25:25mm 50:50mm

A1:ACON ASEL A3:AMEC

適応コントローラ

ASEP MSEP

オプション 下記オプション 価格表参照

省電力対応

**巻末P.5** 

X□□:長さ指定

ケーブル長

N:無し

P:1m

S : 3m

M : 5m

C E RoHS



(1)水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様に ガイトを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図 (→巻末 111 ページ) をご参照下さい。

- (2) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。 垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ま せんのでご注意下さい。
- (4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (5)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

【リードと可搬質量 (※1)本体側固定の場合									
型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	
RCA2-SD3NA-I-10-4-①-②-③-④			4	0.75	0.25 (*1)	42.7			
RCA2-SD3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5 (*1)	85.5	± 0.02	25 50	
RCA2-SD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	] (*1)	170.9			
RCA2-SD3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125 (*1)	25.1			
RCA2-SD3NA-I-10-2S-① -② -③ -④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25 (*1)	50.3	± 0.05	25 50	
RCA2-SD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5 (*1)	100.5			

<b>■</b> ストロージ	乙取同还反
ストローク	25
11-15	(mm)

ע–	ストロークド	25 (mm)	50 (mm)	
ボールネジ	4	20	00	
	2	10	00	
	1	50		
<del>d</del>	4	20	00	
すべりネジ	2	10	00	
ヺ	1	5	0	

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 ※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	標準	価格
(mm)	送りねじ	
(111111)	ボールネジ	すべりネジ
25	_	_
50	_	_

### ③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

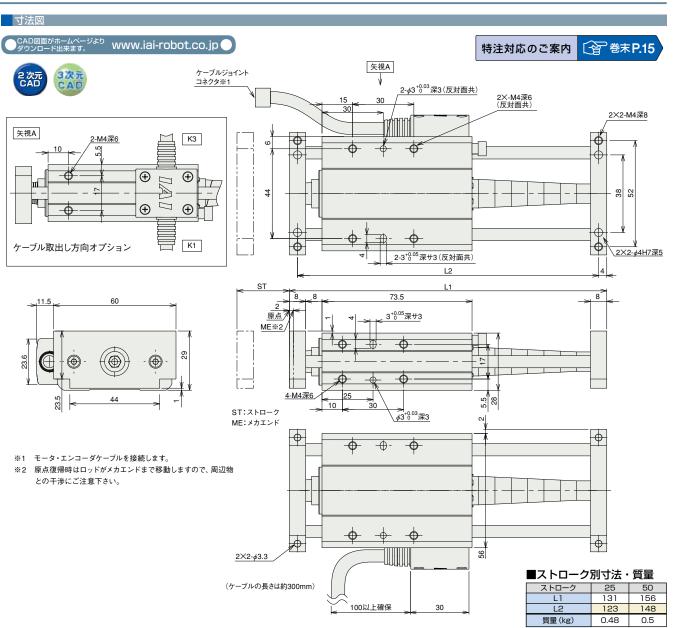
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→巻末 P51	_
省電力対応	LA	→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/すべりネジ φ4mm 転造C10	
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)	
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)	
一十五二	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復	
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復	



### ②適応コントローラ

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

名称	外観		特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量		参照ページ										
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-@-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ	W (I E / C ) M (A		定格 2.4A	— 	→ P537										
电磁弁タイプ	1	ASEP-C-10I①-⑩-2-0	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			-	→ P547										
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	love.	MSEP-C	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ					→ P563										
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-∰-~	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	応 256点	2点 DC24V												_	→ P563
ポジショナ タイプ	E	ACON-C-10I①-@-2-0	最大512点の			(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様)	-											
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-10I①-@-2-0	位置決めが可能				-											
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	C)	ACON-PL-10I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ		( )	(-)	(-)	(-)		定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631						
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė.	ACON-PO-10I①-⑪-2-0 オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ			-													
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-											
プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675										

※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑪はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑰はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※ASELは1軸仕様の場合です。※⑩は軸数(1~8)が入ります。

IAI

RCA2-SD3NA 218

CJ0203-3A

細小型

C E RoHS

細小型

### **RCA2-SD4NA** ロボシリンダ 線小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅72mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様 ■型式項目 RCA2 SD4NA ı 20 エンコーダ種類 モータ種類 ー シリーズ ---タイプ ストローク 適応コントローラ ケーブル長

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

4S:すべりネジ4mm

25:25mm 50:50mm 75:75mm

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP

P:1m S : 3m M : 5m

N:無し

オプション 下記オプション 価格表参照

省電力対応

参末P.5

X□□:長さ指定

技術資料

(1)水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様に ガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿 命相関図 (→巻末 111 ページ) をご参照下さい。

- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、 すべりネジ仕様は 0.2G) で動 作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。 垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませ んのでご注意下さい。
- (4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (5) 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

### ■リードと可燃質量

■リードと可加負里 (※1) 本体						4141則位	正の場合	
型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-SD4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5 (*1)	33.8		25
RCA2-SD4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	50
RCA2-SD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5 (*1)	101.5		75
RCA2-SD4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		25
RCA2-SD4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25 (*1)	29.8	± 0.05	50
RCA2-SD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5 (*1)	59.7		75

	■ストローク	と最高速度
40771		

ストローク		25 (mm)	50 ~ 75 (mm)		
ボ	6	240 (200)	300		
ールネジ	4	20	00		
ジ	2	10	00		
ਰ	6	200	300		
すべりネジ	4	200			
ジ	2	10	00		

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。※〈 〉内は垂直使用の場合

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ③ケーブル長価格表(標準価格)

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

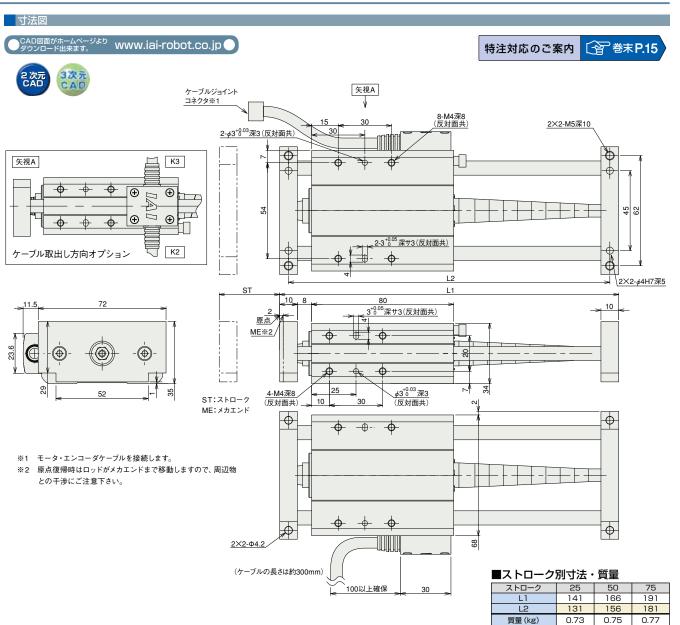
- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→巻末 P51	_
省電力対応	LA	→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/すべりネジ φ6mm 転造C10				
ロストモー	-ション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)				
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理				
使用周囲温	度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)				
	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復				
	ボールネジ什様	5000km もしくは 5000万往復				



②適応コントローラ	
RCA2シリーズのアクチュエー	

タは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 ※ACON-CYも使用可能です。

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									
電磁弁タイプ	Name of the last	AMEC-C-20I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ		DC24V	定格 2.4A	-	→ P537									
电磁开ブイン	1	ASEP-C-20I①-⑩-2-0	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				-	→ P547								
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	line	MSEP-C-@-~-@-2-0	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジショナタイプ			(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様)	_	→ P563									
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-~-Ŵ-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジショナタイプ	256点												_	7 2003
ポジショナ タイプ		ACON-C-20I①-@-2-0	最大 512 点の	512点			-										
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20I①-①-2-0	位置決めが可能				-										
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Ó	ACON-PL-20I①-@-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ		(-)	(-)	(-)	(-)	(-)		定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631				
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė.	ACON-PO-20I①-@-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ									-					
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-										
プログラム 制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→ P675									

※ASELは1軸仕様の場合です。※⑩は軸数(1~8)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。 ※⑪はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑪はI/O種類(NP/PN)が入ります。

IAI

CJ0203-3A

サーボ モータ (24V)

細小型