RCA2-SA2AC

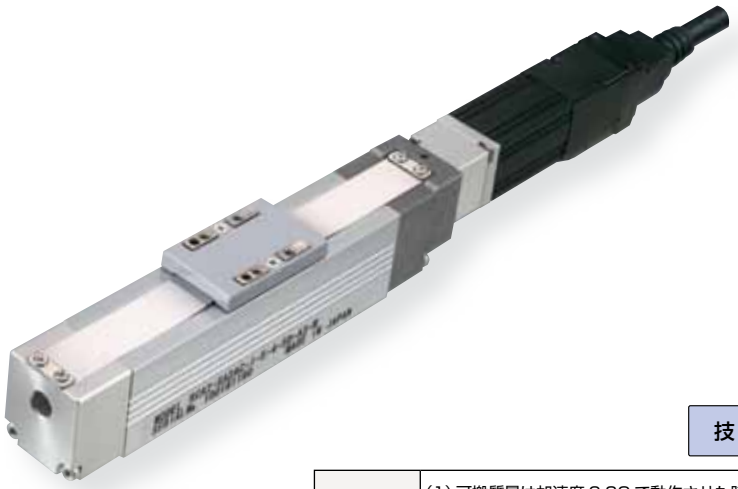
ロボシリンダ　細小型スライダタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅20mm　24Vサーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCA2 — SA2AC — I — 5 — □ — □ — A3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブ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 ～ 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。

CE RoHS



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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 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-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	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

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。

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。

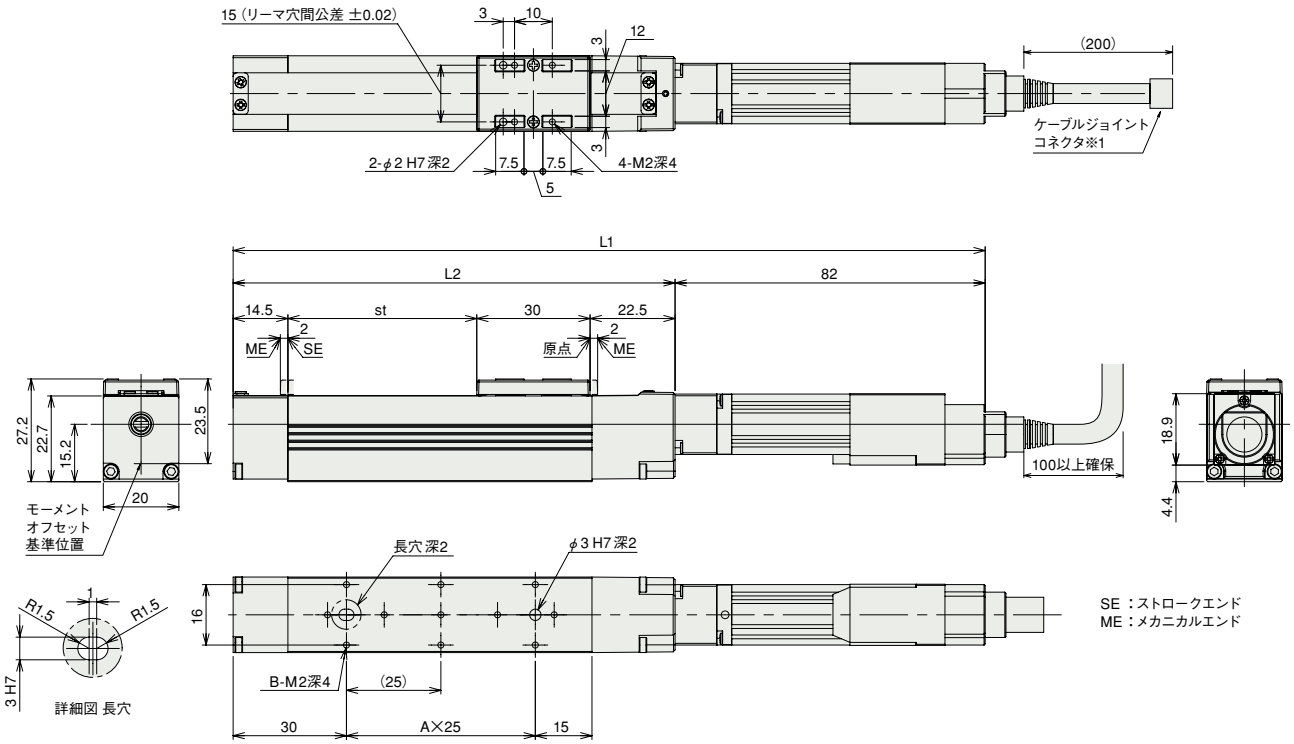
寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

※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。



■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-Ⅱ-～-①-2-0	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-Ⅱ-～-Ⅲ-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				

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

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

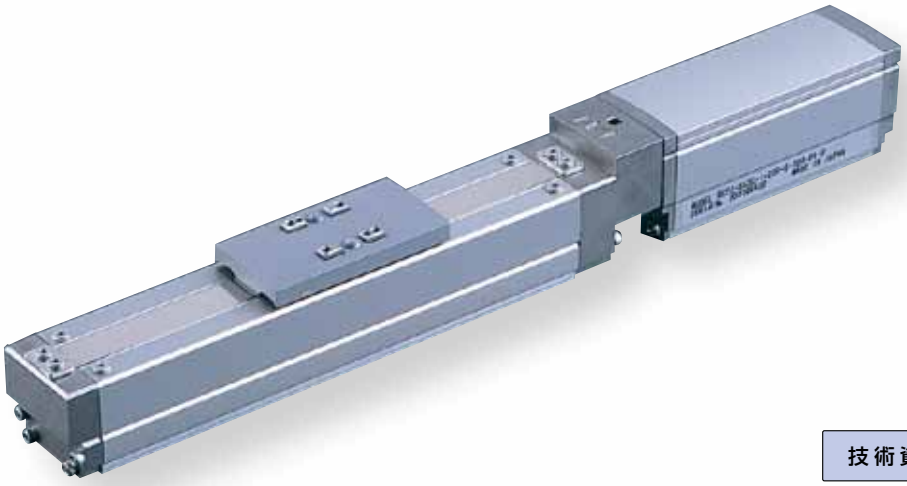
■型式項目　RCA2 — SA3C — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE　RoHS

省電力対応



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（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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-SA3C-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	50～300 (50mm 毎)
RCA2-SA3C-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	
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

(単位は mm/s)

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション　※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 (mm)	標準価格 カバー付（標準）	標準価格 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（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。

④オプション価格表（標準価格）

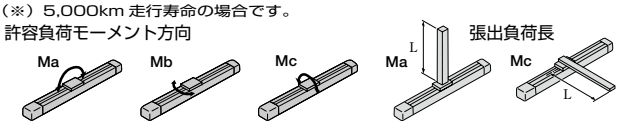
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（上側）	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（右側）	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（左側）	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（下側）	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
カバー無し	NCO	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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



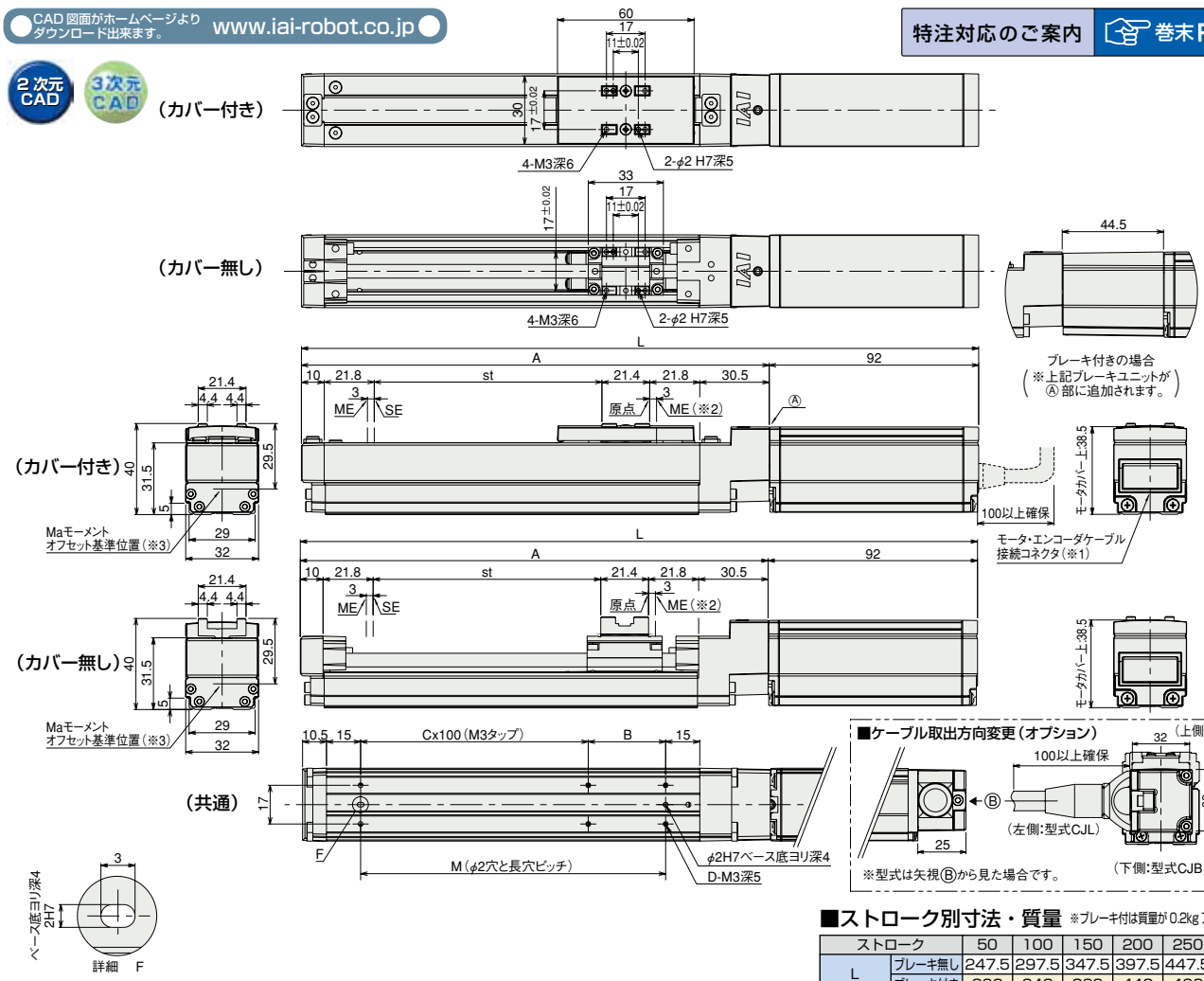
張出負荷長

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

2次元CAD 3次元CAD



■ストロークべつ寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	ブレーキ付き	292	342	392	442	492	542
A		155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5
B		84	34	84	34	84	34
C		0	1	1	2	2	3
D		4	6	6	8	8	10
M		84	134	184	234	284	334
質量(kg)	カバー付き	0.6	0.6	0.7	0.8	0.8	0.9
	カバー無し	0.5	0.6	0.6	0.7	0.7	0.8

(※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)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。

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-10I①-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様) 定格1.3A 最大4.4A (省電力仕様) 定格1.3A 最大2.5A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-~-Ⅱ-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-Ⅲ-~-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-10I①-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-10I①-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-Ⅱ-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-Ⅱ-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。 ※ⅡはI/O種類(NP/PN)が入ります。
※Ⅲは軸数(1~8)が入ります。 ※Ⅳはフィールドネットワーク記号が入ります。

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

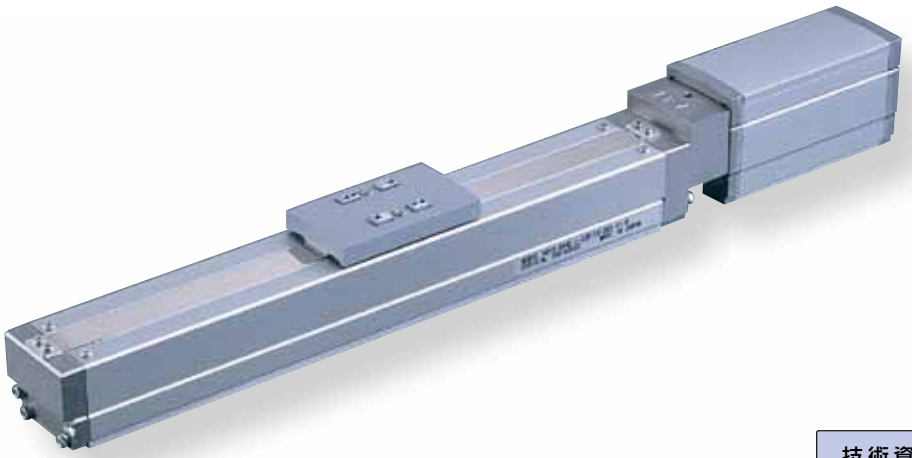
■型式項目　RCA2 — SA4C — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 500:500mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE　RoHS

省電力対応



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（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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-SA4C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	50～500 (50mm 毎)
RCA2-SA4C-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68	
RCA2-SA4C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション　※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 (mm)	標準価格 カバー付（標準）	標準価格 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）

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。

④オプション価格表（標準価格）

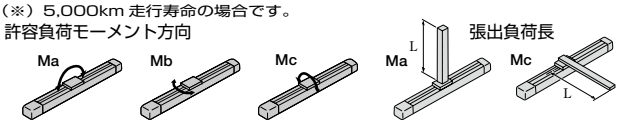
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（上側）	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（右側）	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（左側）	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（下側）	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
カバー無し	NCO	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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



張出負荷長

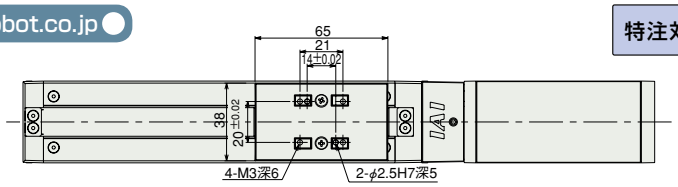
寸法図

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

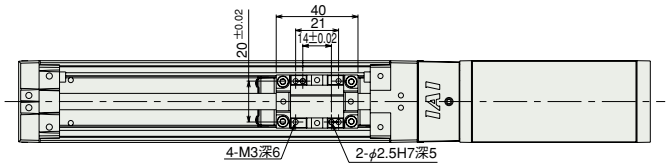
特注対応のご案内 巻末 P.15

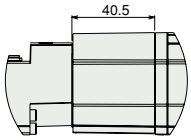
2 次元 CAD　3 次元 CAD

（カバー付き）



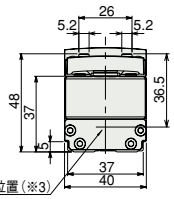
（カバー無し）

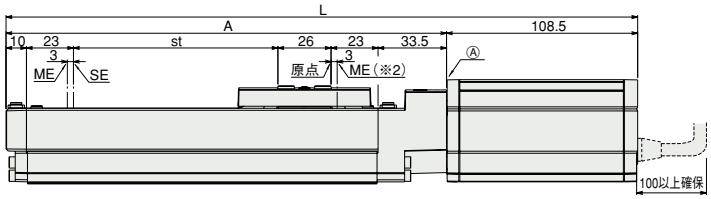




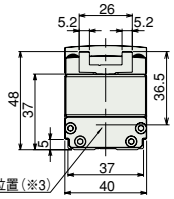
ブレーキ付きの場合
（※上記ブレーキユニットが Ⓐ部に追加されます。）

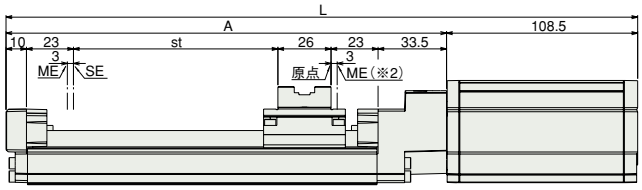
（カバー付き）

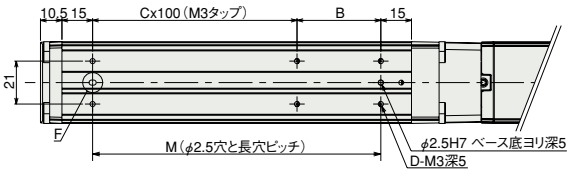


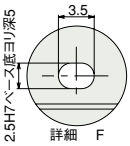


（カバー無し）

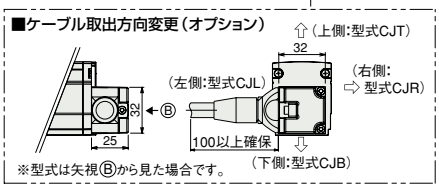








■ケーブル取出方向変更（オプション）



（※1）モータ・エンコーダケーブル（一体型）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。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724
	ブレーキ付き	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
A		165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
B		91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
M		91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
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
	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

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-20SIⓘ-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-20SIⓘ-Ⅱ-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		DC24V	（標準仕様）定格 1.7A 最大 5.1A （省電力仕様）定格 1.7A 最大 3.4A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-20SIⓘ-Ⅱ-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20SIⓘ-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20SIⓘ-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	（－）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20SIⓘ-Ⅱ-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-20SIⓘ-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-1-20SIⓘ-Ⅱ-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。　※ⓘは省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。　※ⅡはI/O種類（NP／PN）が入ります。
※Ⅲは軸数（1～8）が入ります。　※Ⅳはフィールドネットワーク記号が入ります。

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 — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ～ 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 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。

CE　RoHS

省電力対応

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

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。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (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

(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 カバー付（標準）	標準価格 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	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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）

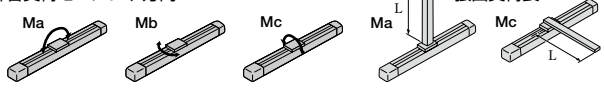
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	**B**	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（右側）	**CJR**	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（左側）	**CJL**	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→巻末 P42	—
省電力対応	**LA**	→巻末 P52	—
カバー無し	**NCO**	→巻末 P52	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

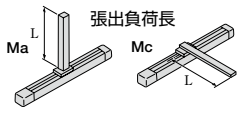
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N·m　Mb:14.6N·m　Mc:22.4N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:3.92N·m　Mb:5.58N·m　Mc:8.53N·m
張り出し負荷長	130mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

（※）5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



張出負荷長



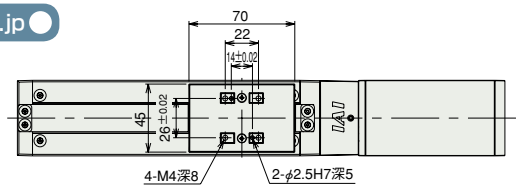
寸法図

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

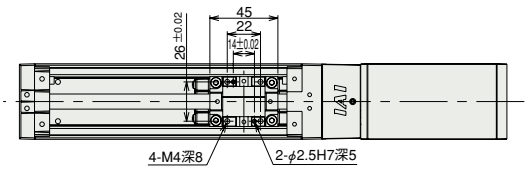
2次元 CAD　3次元 CAD

特注対応のご案内 巻末 P.15

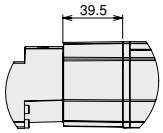
（カバー付き）



（カバー無し）

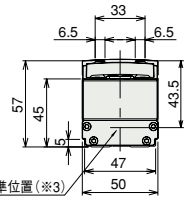


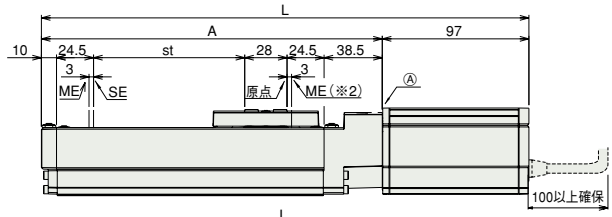
（※1）モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい）
（※2）原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（※3）Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

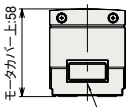


ブレーキ付きの場合
（※上記ブレーキユニットが Ⓐ部に追加されます。）

（カバー付き）

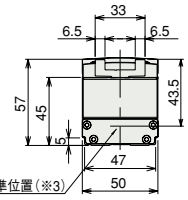


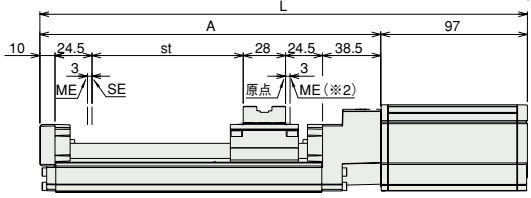


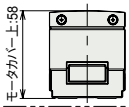


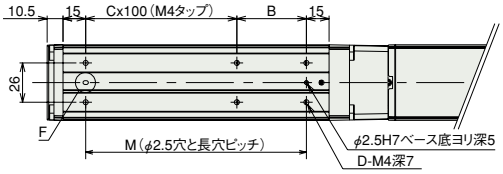
モータ・エンコーダケーブル
接続コネクタ（※1）

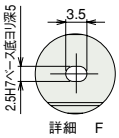
（カバー無し）



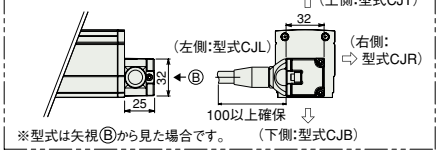








■ケーブル取出方向変更（オプション）



※型式は矢視Ⓑから見た場合です。

■ストロークの別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	972.5	1022.5
	ブレーキ付き	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1012	1062
A		175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B		96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
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
M		96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846
質量（kg）	カバー付き	1.2	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.2
	カバー無し	1.1	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20Ⅰ-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-20Ⅰ-Ⅱ-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		DC24V	（標準仕様）定格 1.3A 最大 4.4A （省電力仕様）定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-20Ⅰ-Ⅱ-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20Ⅰ-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20Ⅰ-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	（－）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20Ⅰ-Ⅱ-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-20Ⅰ-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-1-20Ⅰ-Ⅱ-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。　※Ⅰは省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。　※Ⅱは I/O種類（NP／PN）が入ります。
※Ⅲは軸数（1～8）が入ります。　※Ⅳはフィールドネットワーク記号が入ります。

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

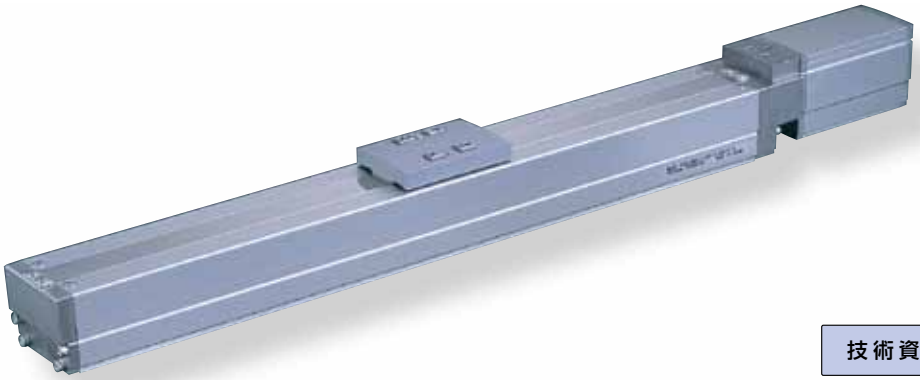
■型式項目　RCA2 — SA6C — I — 30 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	30:サーボモータ 30W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ～ 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 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。

CE　RoHS

省電力対応



技術資料　巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-SA6C-I-30-20-①-②-③-④	30	20	3	0.5	16	50～800 (50mm毎)
RCA2-SA6C-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1.5	26	
RCA2-SA6C-I-30-6-①-②-③-④		6	7	2	53	
RCA2-SA6C-I-30-3-①-②-③-④		3	10	4	105	

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。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (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

(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 カバー付（標準）	標準価格 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	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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）

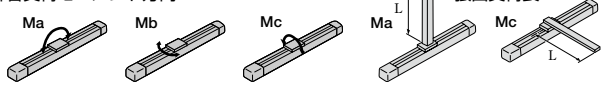
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	**B**	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（右側）	**CJR**	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（左側）	**CJL**	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→巻末 P42	—
省電力対応	**LA**	→巻末 P52	—
カバー無し	**NCO**	→巻末 P52	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

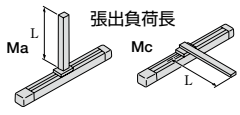
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N·m　Mb:25.2N·m　Mc:44.5N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:4.31N·m　Mb:6.17N·m　Mc:10.98N·m
張り出し負荷長	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

（※）5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



張出負荷長



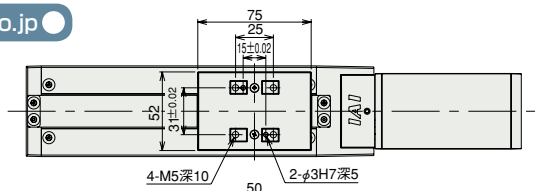
寸法図

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

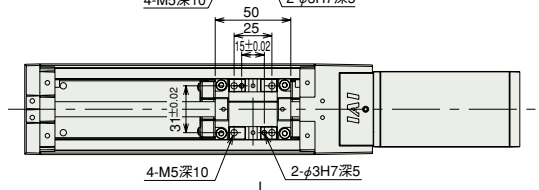
2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末 P.15

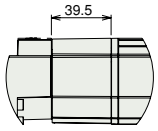
（カバー付き）



（カバー無し）

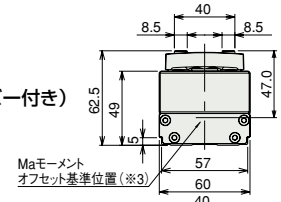


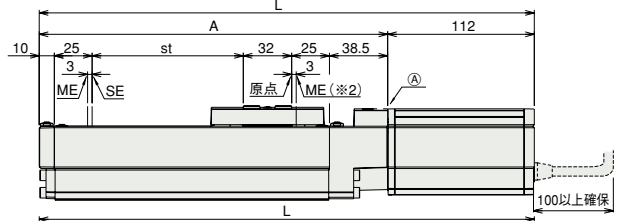
（※1）モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい）
（※2）原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（※3）Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

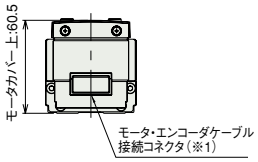


ブレーキ付きの場合
（※上記ブレーキユニットが Ⓐ部に追加されます。）

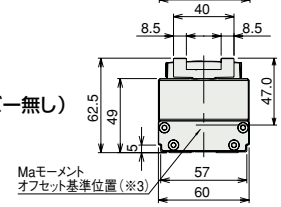
（カバー付き）

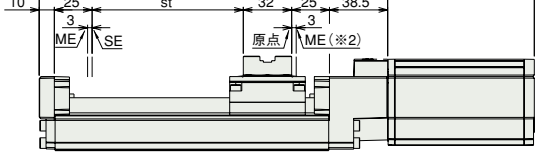


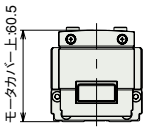




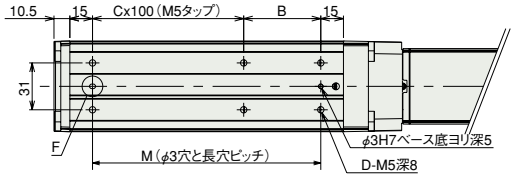
（カバー無し）

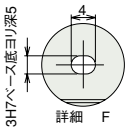




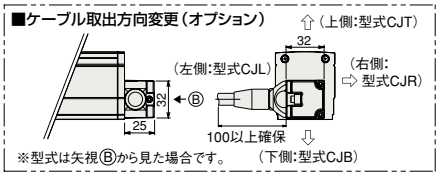


（共通）





■ケーブル取出方向変更（オプション）



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5
	ブレーキ有り	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082
A		180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5
B		101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
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
M		101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
質量（kg）	カバー付き	1.6	1.7	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.1
	カバー無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-30Ⅰ-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-30Ⅰ-Ⅱ-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		DC24V	（標準仕様）定格 1.3A 最大 4.4A （省電力仕様）定格 1.3A 最大 2.2A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-30Ⅰ-Ⅱ-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-30Ⅰ-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-30Ⅰ-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	（－）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-30Ⅰ-Ⅱ-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-30Ⅰ-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-1-30Ⅰ-Ⅱ-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。 ※Ⅰは省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。 ※ⅡはI/O種類（NP／PN）が入ります。
※Ⅲは軸数（1～8）が入ります。 ※Ⅳ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
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブ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 〜 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。

CE　RoHS

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)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 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-SA2AR-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25〜100 (25mm毎)
RCA2-SA2AR-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AR-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※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

	ストローク / リード	25 (mm)	50 〜 100 (mm)
ボールネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

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

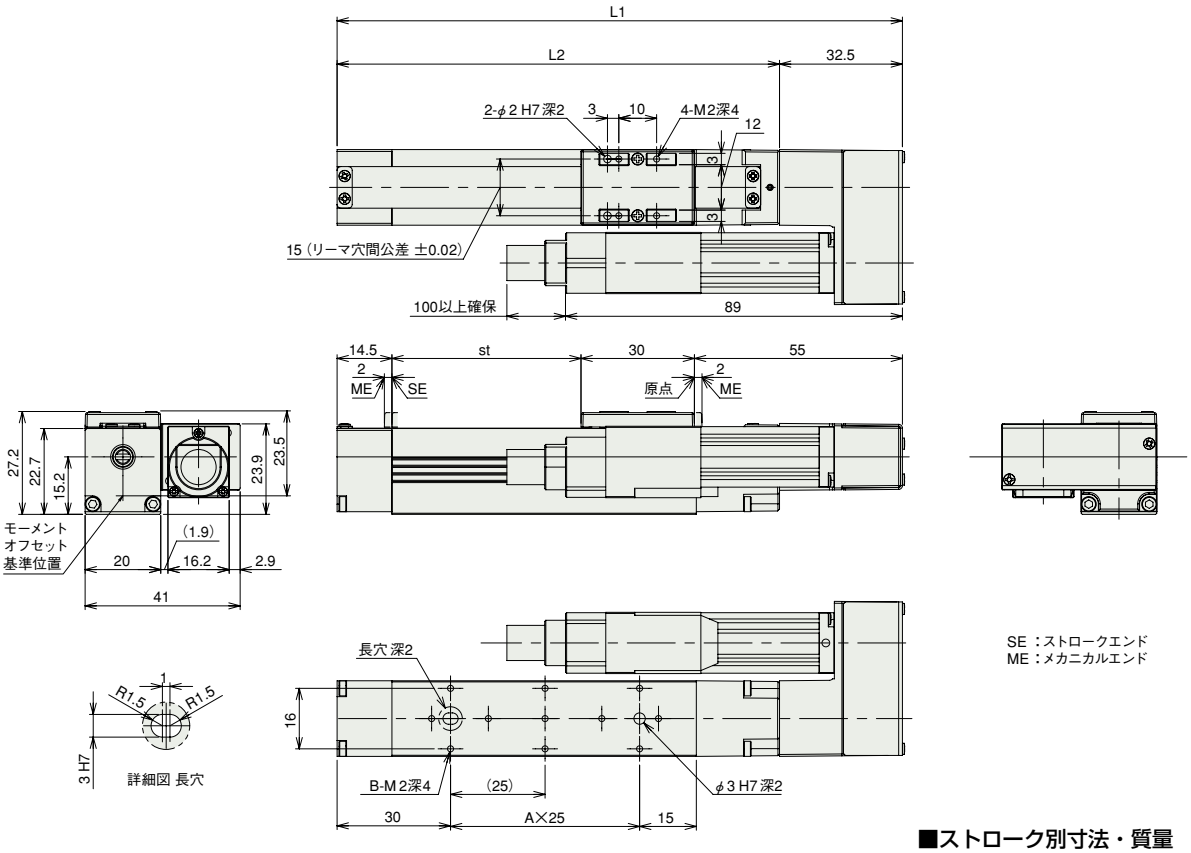
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※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-Ⅱ-～-①-2-0	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-Ⅱ-～-Ⅲ-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				

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

RCA2-SA3R 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 — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCA2	SA3R	I：インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6：6mm 4：4mm 2：2mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE RoHS

省電力対応

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（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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-SA3R-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	50～300 (50mm 毎)
RCA2-SA3R-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	
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 毎)
6	300
4	200
2	100

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※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 (mm)	標準価格 カバー付（標準）	標準価格 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（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ～ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ～ X20 (20m)	—

※ケーブルはモータ・エンコーダ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）

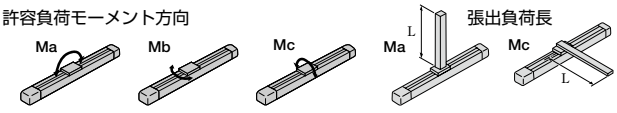
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（上側）	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（外側）	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（下側）	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様（標準）	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
カバー無し	NCO	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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

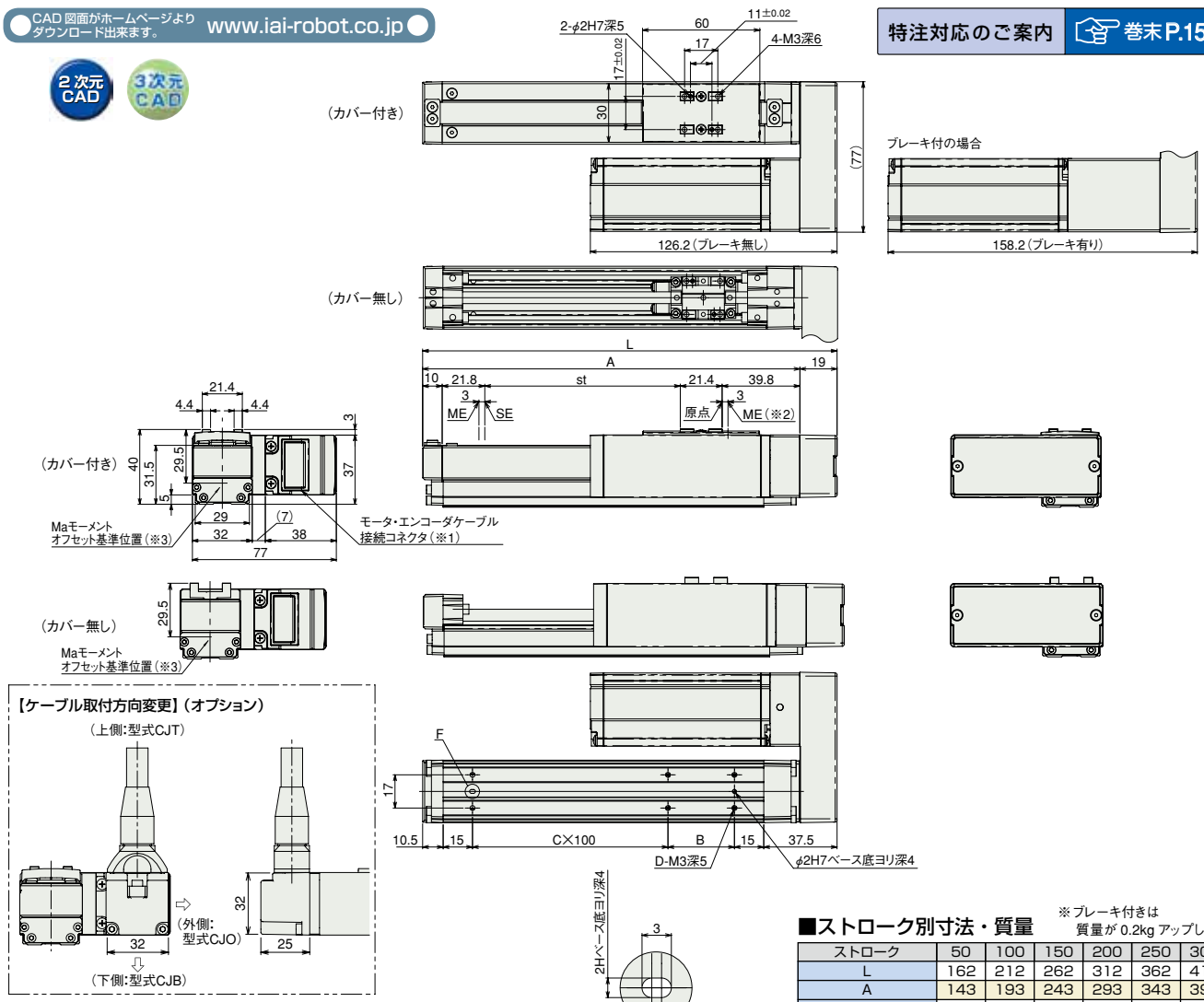


寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

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。

■ストロークの別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.2kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		162	212	262	312	362	412
A		143	193	243	293	343	393
B		84	34	84	34	84	34
C		0	1	1	2	2	3
D		4	6	6	8	8	10
質量(kg)	カバー付き	0.7	0.7	0.8	0.9	0.9	1.0
	カバー無し	0.6	0.7	0.7	0.8	0.8	0.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10Ⅰ-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-10Ⅰ-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-~-Ⅱ-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-Ⅲ-~-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-10Ⅰ-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-10Ⅰ-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10Ⅰ-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10Ⅰ-Ⅱ-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-10Ⅰ-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-1-10Ⅰ-Ⅱ-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。 ※Ⅰは省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※ⅡはI/O種類(NP/PN)が入ります。
※Ⅲは軸数(1~8)が入ります。 ※Ⅳはフィールドネットワーク記号が入ります。

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

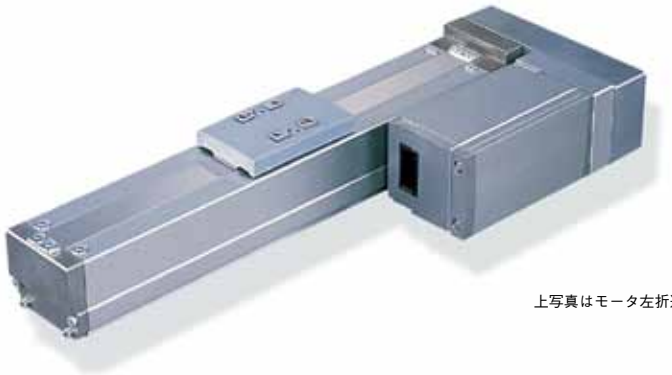
■型式項目　RCA2 — SA4R — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I：インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 500:500mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE　RoHS

省電力対応



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（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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-SA4R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	50～500 (50mm毎)
RCA2-SA4R-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68	
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 毎)
10	500
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション　※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 (mm)	標準価格 カバー付（標準）	標準価格 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）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ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）

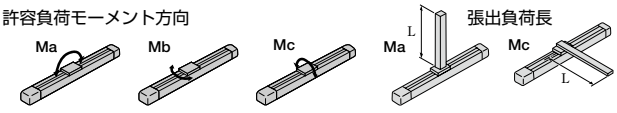
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（上側）	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（外側）	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（下側）	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様（標準）	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
カバー無し	NCO	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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



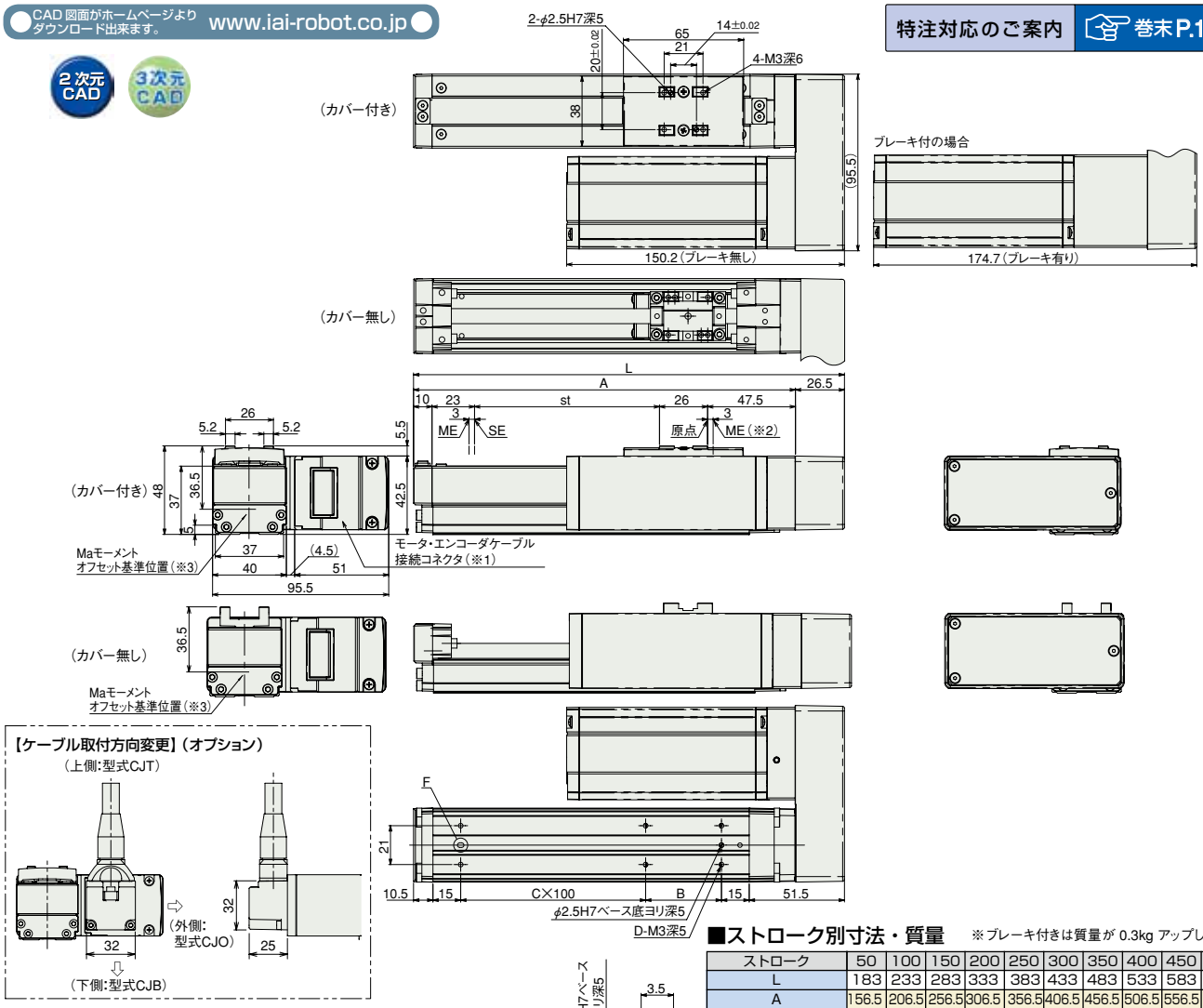
張出負荷長

寸法図

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

2 次元 CAD　3次元 CAD

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。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.3kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A		156.5	206.5	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
B		91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
質量 (kg)	カバー付き	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
	カバー無し	1.0	1.1	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SIⓘ-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-20SIⓘ-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A 最大 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A 最大 3.4A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-~-Ⅱ-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-Ⅲ-~-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-20SIⓘ-Ⅱ-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20SIⓘ-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SIⓘ-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SIⓘ-Ⅱ-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-20SIⓘ-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-1-20SIⓘ-Ⅱ-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。　※ⓘは省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。　※ⅡはI/O種類(NP／PN)が入ります。
※Ⅲは軸数(1～8)が入ります。　※Ⅳはフィールドネットワーク記号が入ります。

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

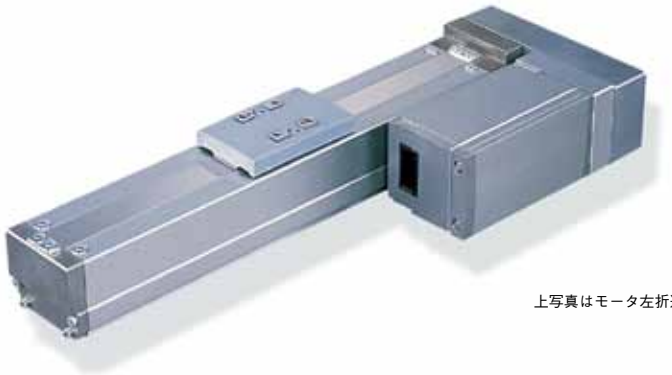
■型式項目　RCA2 — SA5R — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I：インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm ～ 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 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。

CE　RoHS

省電力対応



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（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 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-SA5R-I-20-12-①-②-③-④	20	12	3	1	17	50～800 (50mm毎)
RCA2-SA5R-I-20-6-①-②-③-④		6	6	1.5	34	
RCA2-SA5R-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	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

(単位は mm/s)

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション　※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 (mm)	標準価格 カバー付（標準）	標準価格 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	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※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）

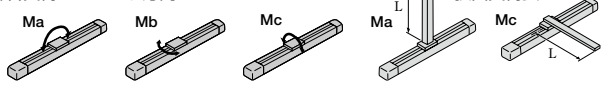
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（上側）	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（外側）	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（下側）	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様（標準）	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
カバー無し	NCO	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　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



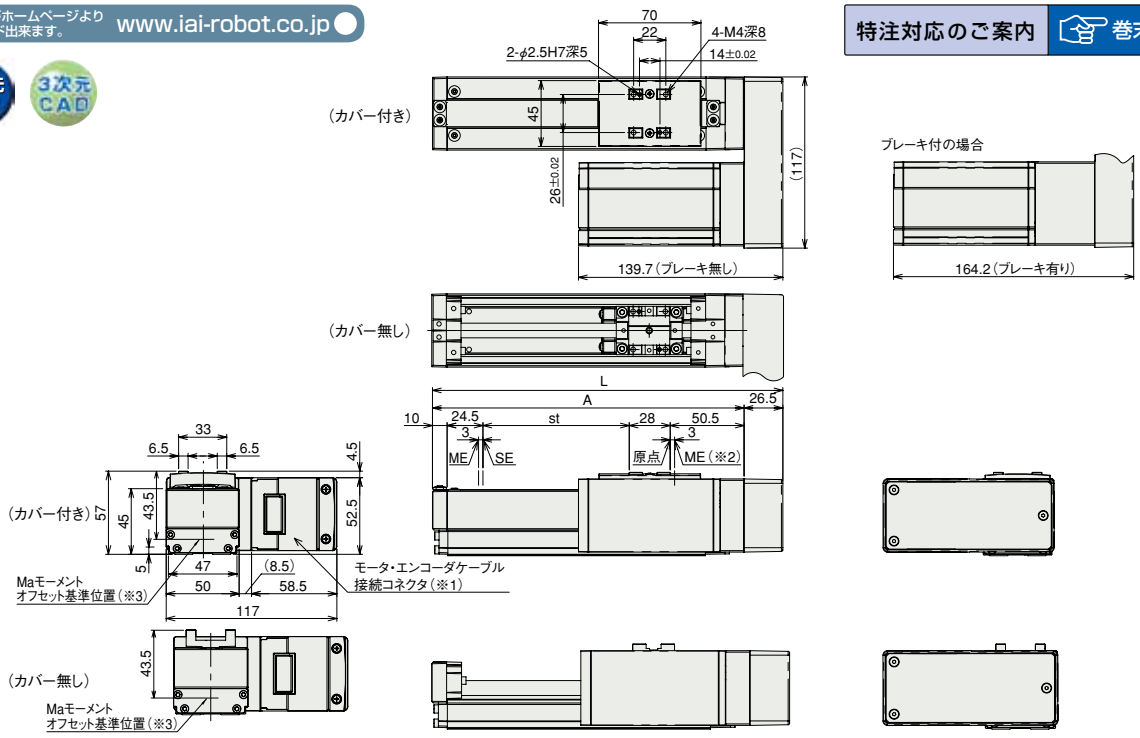
張出負荷長

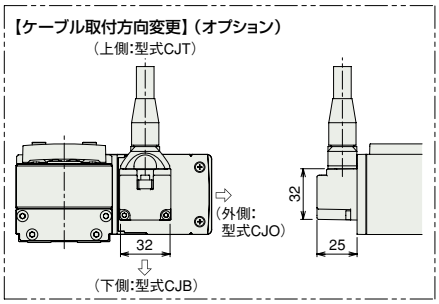
寸法図

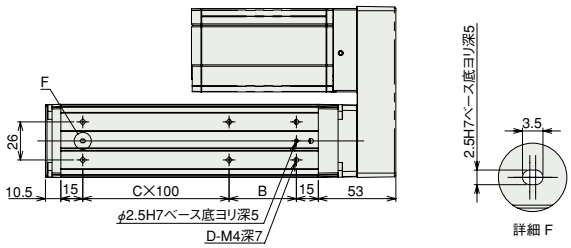
CAD 図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

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。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
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
A		163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
B		96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
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
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
	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

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-20Ⅰ-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-20Ⅰ-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-~-Ⅱ-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-Ⅲ-~-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-20Ⅰ-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20Ⅰ-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20Ⅰ-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20Ⅰ-Ⅱ-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-20Ⅰ-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-1-20Ⅰ-Ⅱ-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。 ※Ⅰは省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※Ⅱは I/O種類(NP／PN)が入ります。
※Ⅲは軸数(1～8)が入ります。 ※Ⅳはフィールドネットワーク記号が入ります。

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

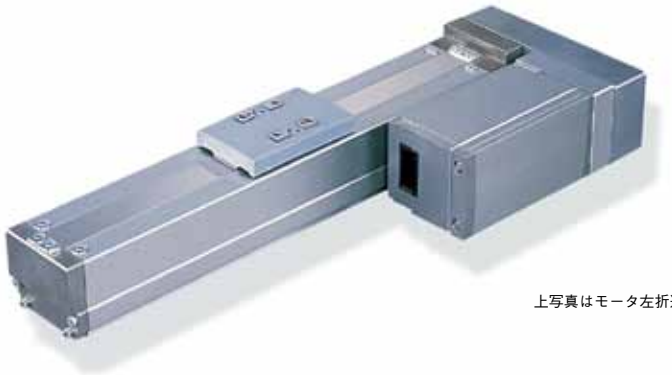
■型式項目　RCA2 — SA6R — I — 30 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I：インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm ～ 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 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。

CE　RoHS

省電力対応



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) 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

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

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	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

(単位は mm/s)

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション　※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 (mm)	標準価格 カバー付（標準）	標準価格 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	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※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）

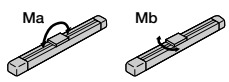
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（上側）	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（外側）	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（下側）	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様（標準）	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
カバー無し	NCO	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

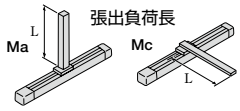
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N·m　Mb:25.2N·m　Mc:44.5N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:4.31N·m　Mb:6.17N·m　Mc:10.98N·m
張り出し負荷長	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

（※）5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



張出負荷長



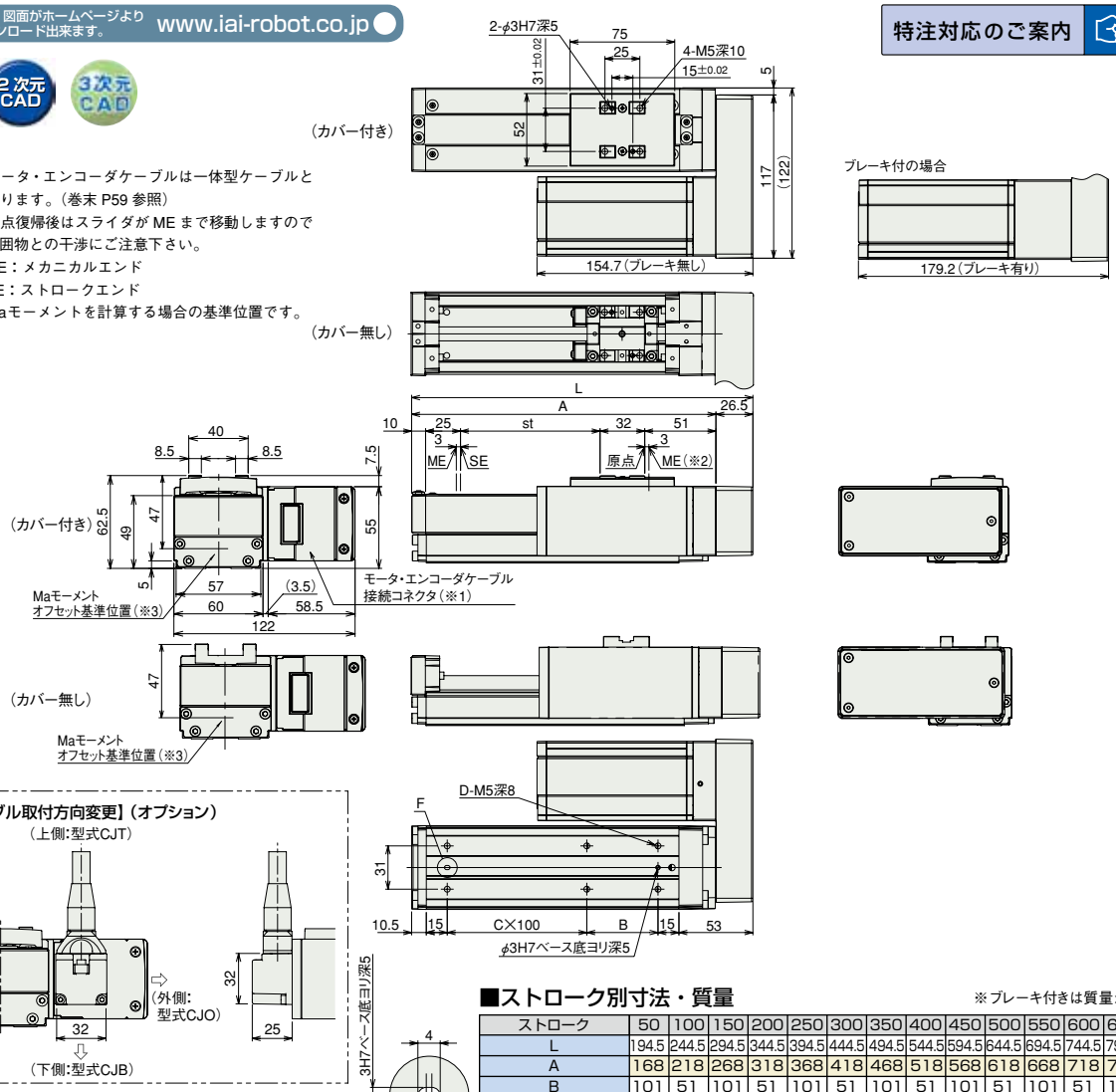
寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

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。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		194.5	244.5	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5
A		168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918
B		101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
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
質量（kg）	カバー付き	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3	4.5
	カバー無し	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-30Ⅰ-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-30Ⅰ-Ⅱ-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		DC24V	（標準仕様）定格 1.3A 最大 4.4A （省電力仕様）定格 1.3A 最大 2.2A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-30Ⅰ-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-30Ⅰ-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-30Ⅰ-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	（－）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-30Ⅰ-Ⅱ-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-30Ⅰ-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-1-30Ⅰ-Ⅱ-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。 ※Ⅰは省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。 ※Ⅱは I/O種類（NP／PN）が入ります。
※Ⅲは軸数（1～8）が入ります。 ※Ⅳ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
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-RA2AC

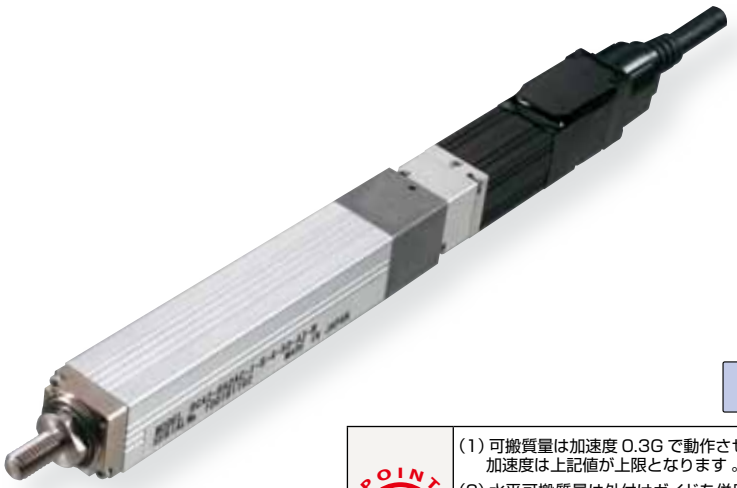
ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅18mm　24Vサーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCA2 — RA2AC — I — 5 — □ — □ — A3 — □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブ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 ～ 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。

CE　RoHS



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) 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 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 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	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AC-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-RA2AC-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※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	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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

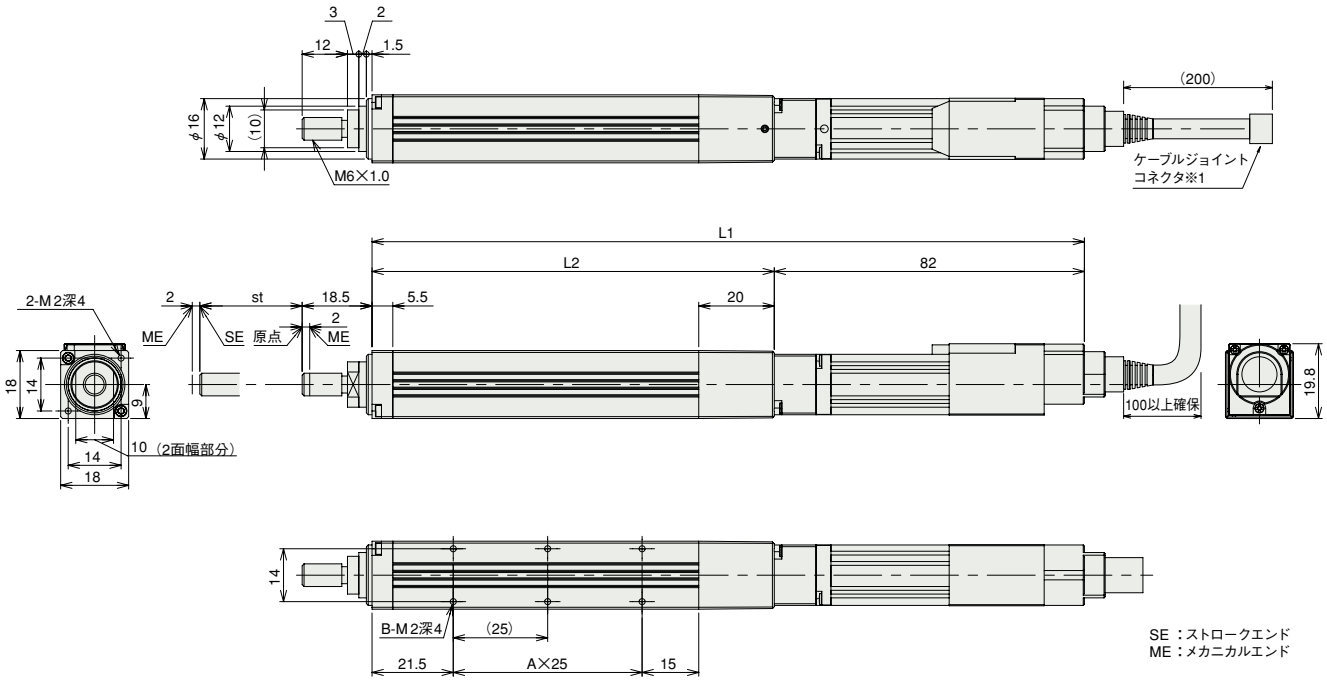
寸法図

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

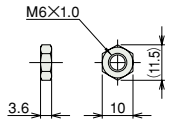
特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドが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-Ⓘ-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-Ⅱ-～-Ⓘ-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-Ⅱ-～-Ⅲ-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				

※ⒾはI/O種類（NP／PN）が入ります。 ※Ⅱは軸数（1～8）が入ります。 ※Ⅲ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
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブ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 ～ 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。

CE　RoHS

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) 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(W)	送りネジ	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 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-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	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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

特注対応のご案内 巻末P.15

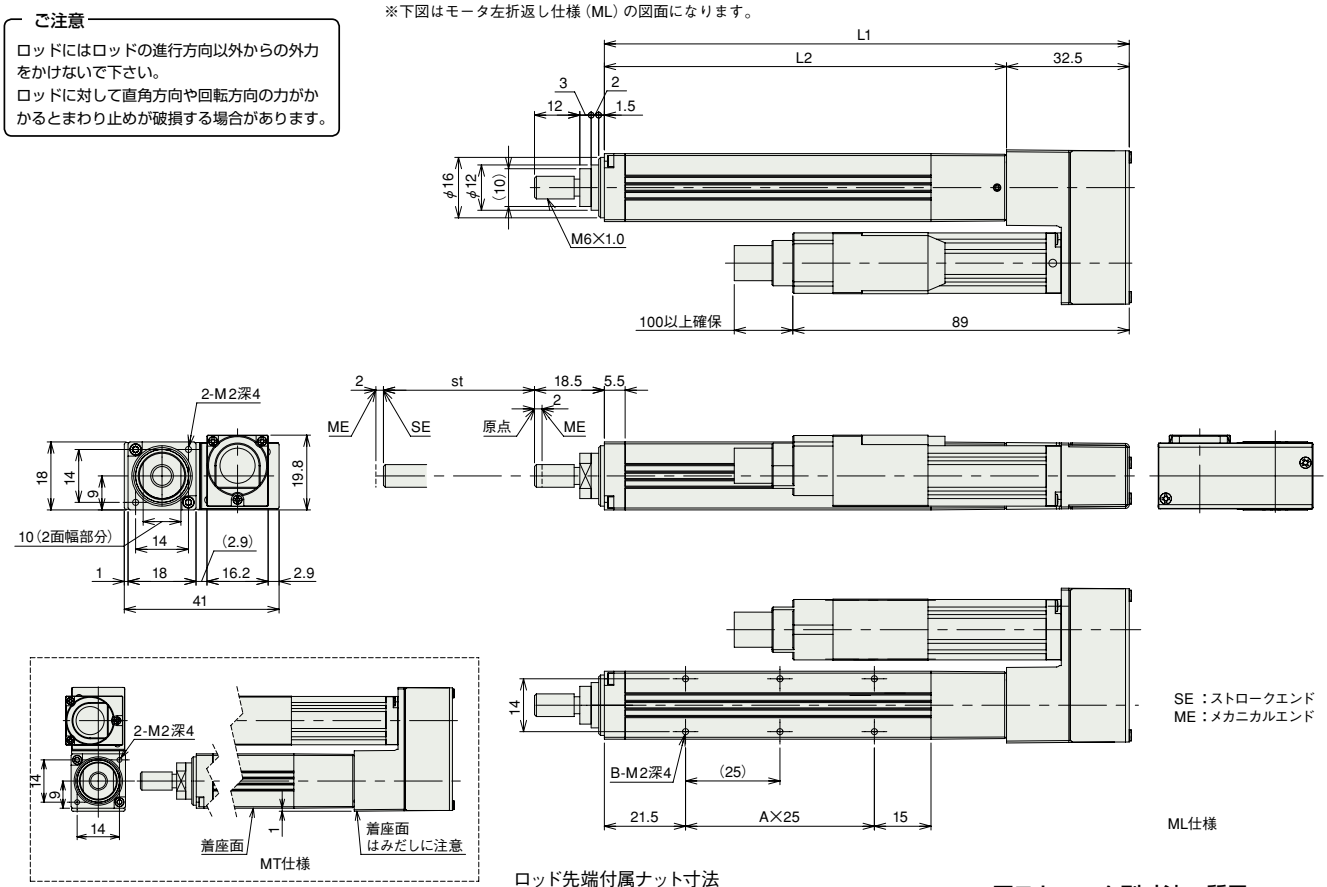
2次元CAD 3次元CAD

ご注意

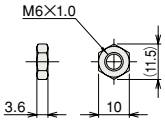
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

※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。



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-Ⓘ-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-Ⅱ-～-Ⓘ-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-Ⅱ-～-Ⅲ-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				

※ⒾはI/O種類（NP／PN）が入ります。　※Ⅱは軸数（1～8）が入ります。　※Ⅲ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
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-RN3NA

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

■型式項目 RCA2 — RN3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE RoHS

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 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-RN3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-RN3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RN3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
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

	リード \ ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※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	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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	B	→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	K3	→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)
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
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

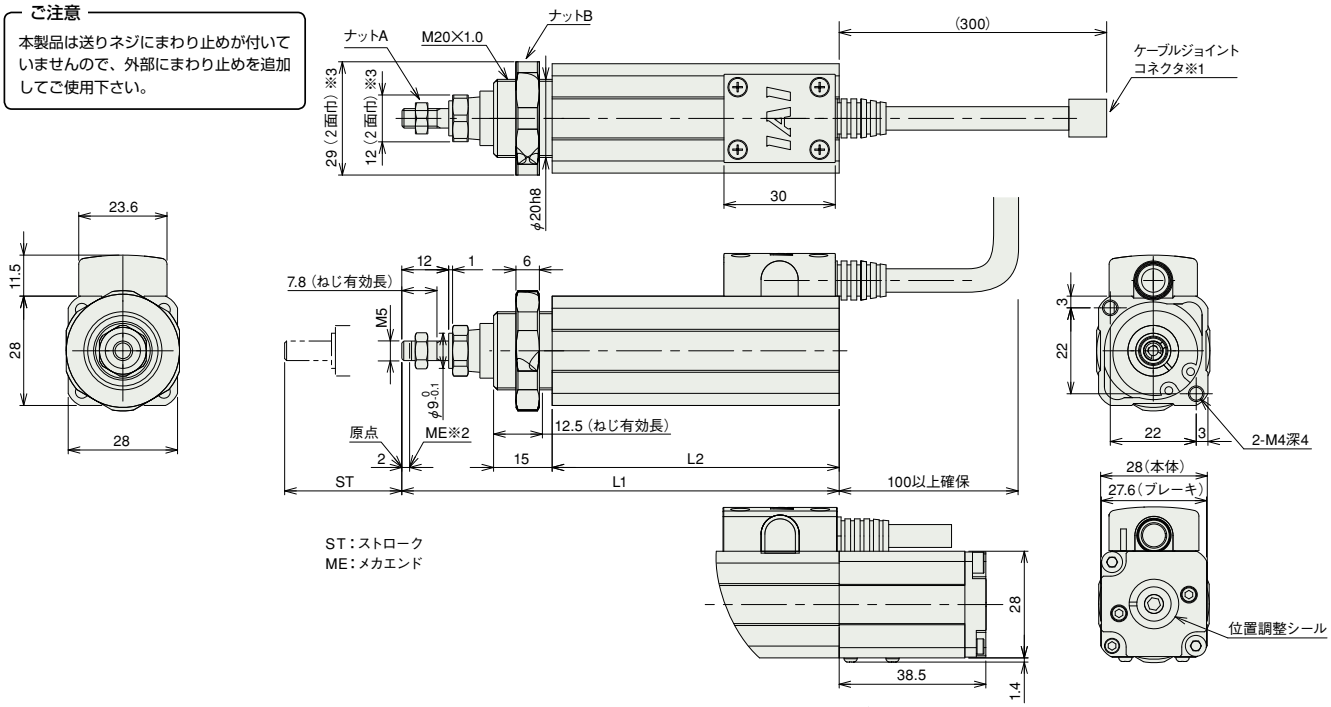
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

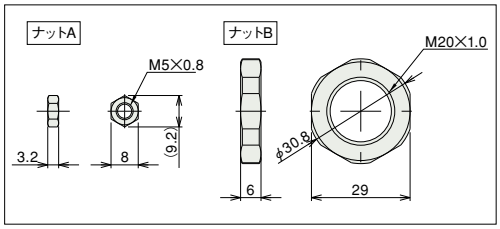
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

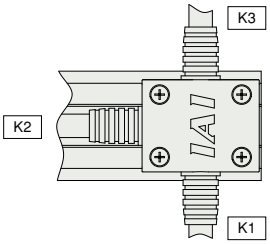
ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用下さい。



ST：ストローク
ME：メカエンド

(ブレーキ付寸法)





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。

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 ※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-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格2.4A	–	→P537
		ASEP-C-10I①-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様)定格1.3A 最大4.4A (省電力仕様)定格1.3A 最大2.5A	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-10I①-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P631
安全カテゴリ対応ポジショナタイプ		ACON-CG-10I①-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(－)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-Ⅱ-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-Ⅱ-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。 ※Ⅱは I/O種類(NP／PN)が入ります。
※Ⅲは軸数(1～8)が入ります。 ※Ⅳ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
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-RN4NA

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

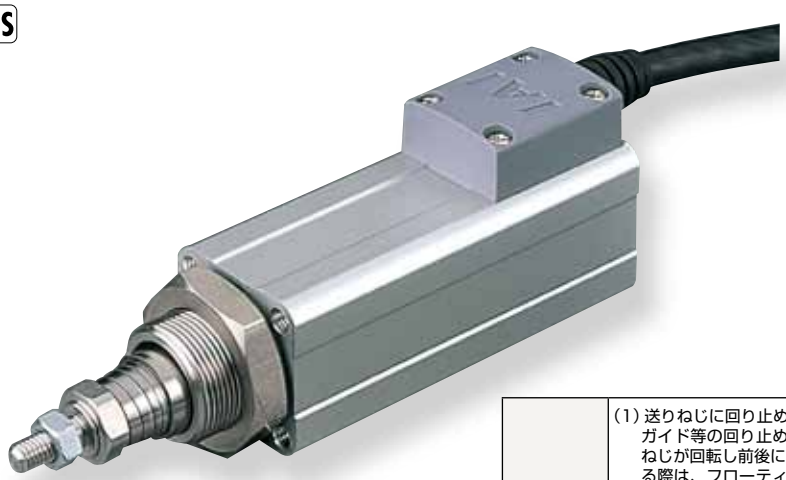
■型式項目 RCA2 — RN4NA — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE RoHS

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。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)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 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-RN4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RN4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RN4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RN4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※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	30(mm)	50(mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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	B	→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	K3	→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
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

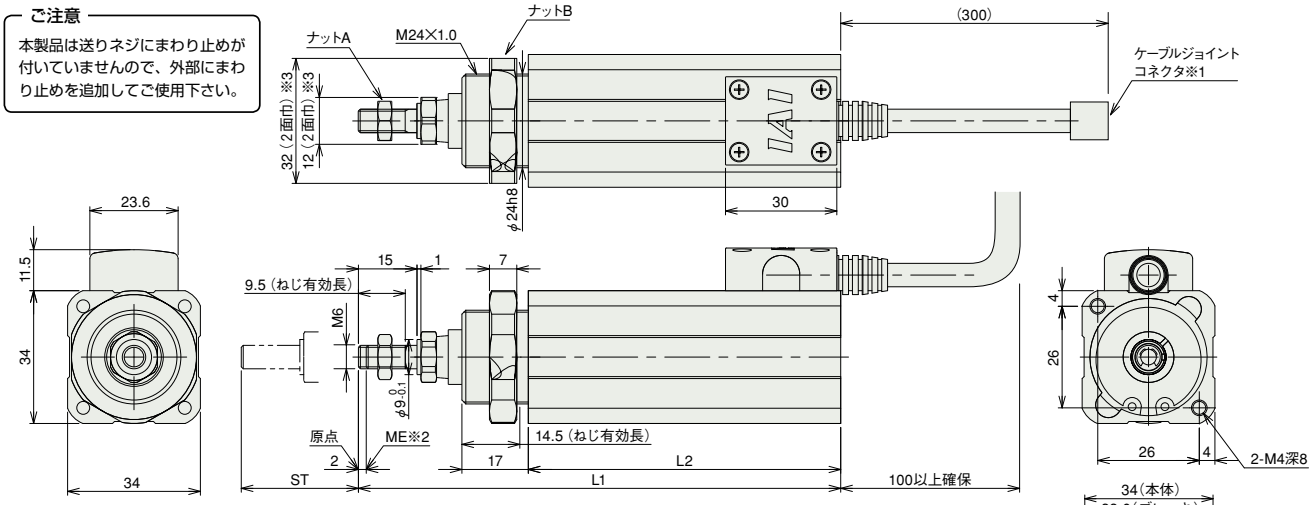
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

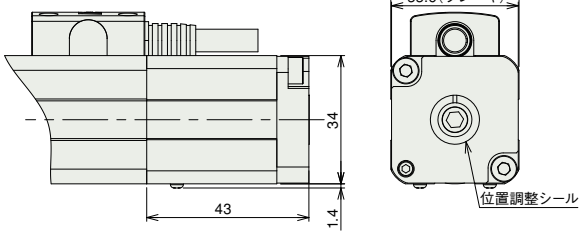
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドが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。

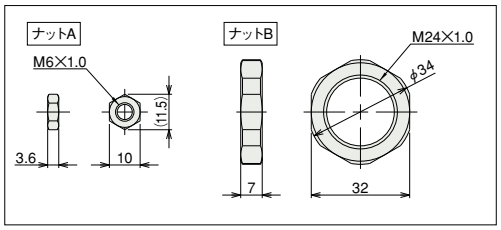
ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用下さい。

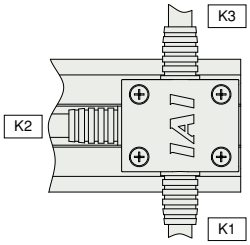


ST：ストローク
ME：メカエンド



(ブレーキ付寸法)





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		AMEC-C-20I①-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格2.4A	–	→P537
		ASEP-C-20I①-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様)定格1.3A 最大4.4A (省電力仕様)定格1.3A 最大2.5A	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-~-Ⅱ-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-Ⅲ-~-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-20I①-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P631
安全カテゴリ対応ポジショナタイプ		ACON-CG-20I①-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-Ⅱ-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-Ⅱ-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。 ※Ⅱは I/O種類(NP／PN)が入ります。
※Ⅲは軸数(1～8)が入ります。 ※Ⅳ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
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-RP3NA

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

■型式項目　RCA2 — RP3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE　RoHS

省電力対応

技術資料　巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 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	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-RP3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RP3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
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

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション　※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	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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	B	→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	K3	→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)
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
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

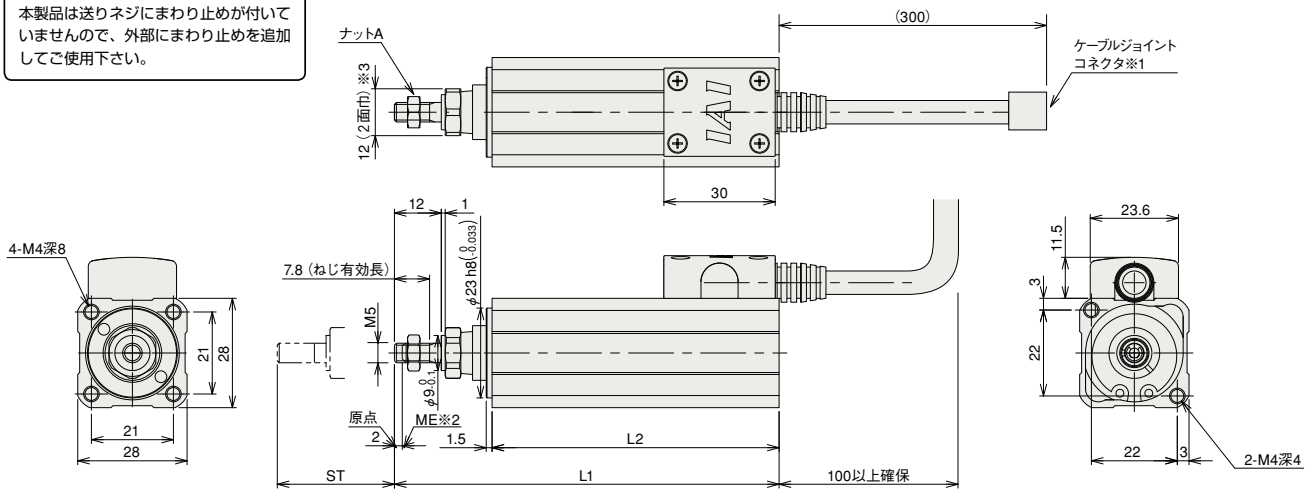
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

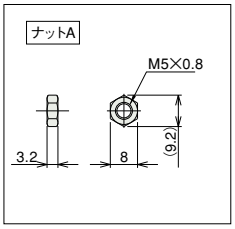
2次元CAD 3次元CAD

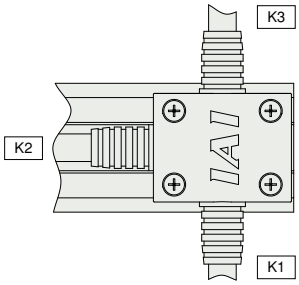
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

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。

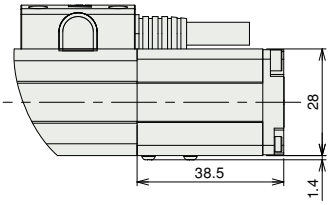


ST：ストローク
ME：メカエンド

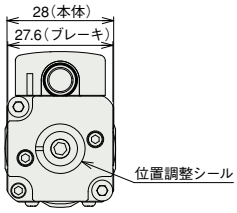




ケーブル取出し方向オプション



（ブレーキ付寸法）



※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	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。

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-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-10I①-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-10I①-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-10I①-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(－)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-Ⅱ-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-Ⅱ-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。 ※Ⅱは I/O種類（NP／PN）が入ります。
※Ⅲは軸数（1～8）が入ります。 ※Ⅳ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
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-RP4NA

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

■型式項目 RCA2 — RP4NA — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE RoHS

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 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-RP4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-RP4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RP4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RP4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-RP4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RP4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※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 30 (mm)	ストローク 50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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	B	→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	K3	→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
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

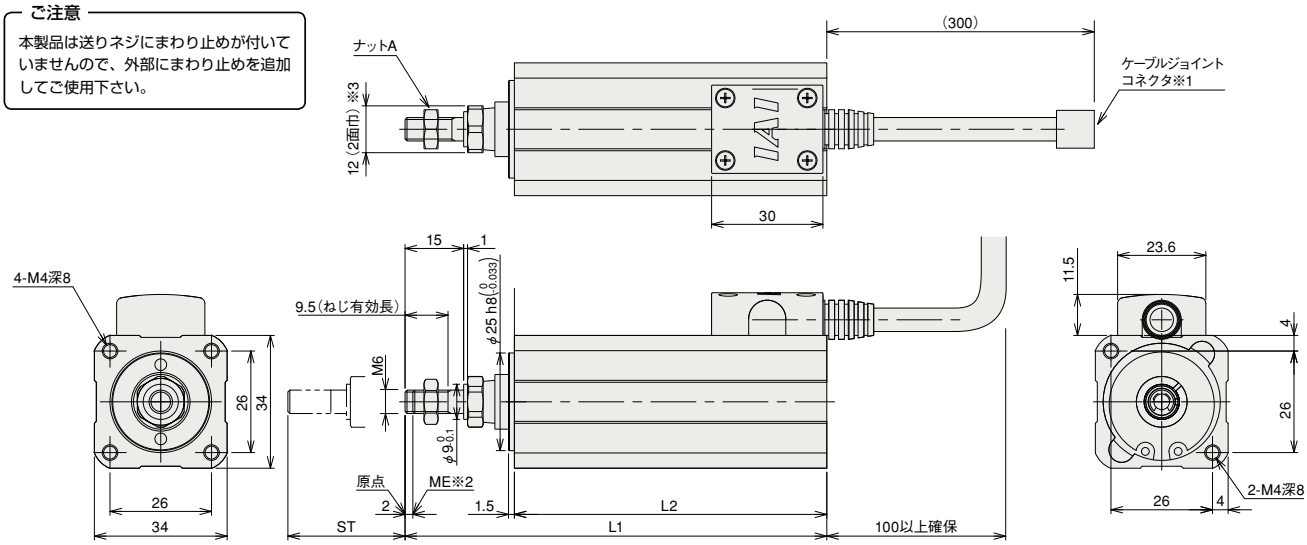
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドが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

※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	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-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格2.4A	–	→P537
		ASEP-C-20I①-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様)定格1.3A 最大4.4A (省電力仕様)定格1.3A 最大2.5A	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-~-Ⅱ-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-Ⅲ-~-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-20I①-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P631
安全カテゴリ対応ポジショナタイプ		ACON-CG-20I①-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-Ⅱ-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-Ⅱ-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。 ※Ⅱは I/O種類(NP/PN)が入ります。
※Ⅲは軸数(1~8)が入ります。 ※Ⅳ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
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-GS3NA

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

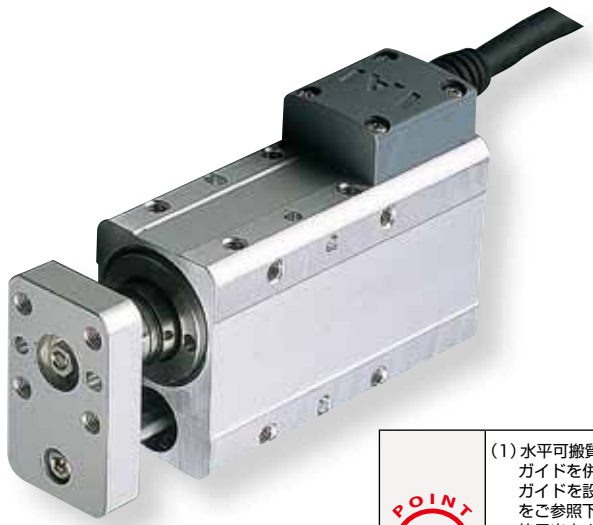
■型式項目 RCA2 — GS3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 1:ボールネジ1mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE RoHS

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→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)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 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-GS3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-GS3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GS3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
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

	リード \ ストローク	30(mm)	50(mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※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	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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	B	→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	K3	→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)
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
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

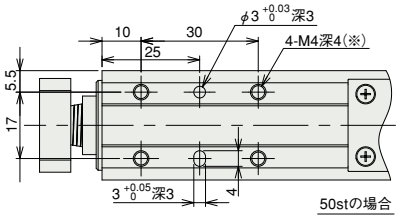
寸法図

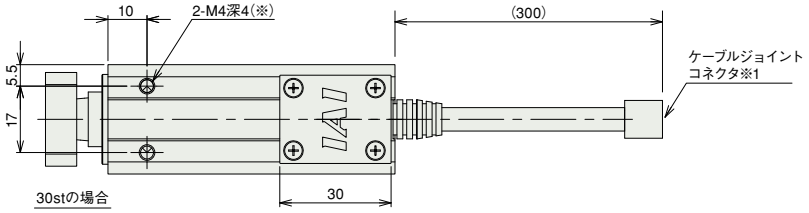
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

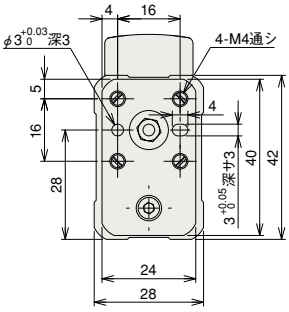
特注対応のご案内 巻末P.15

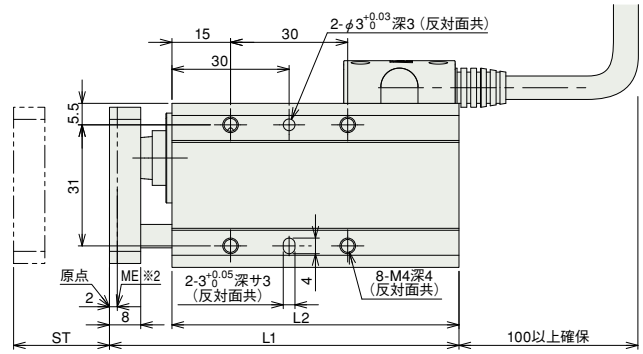
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドが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。

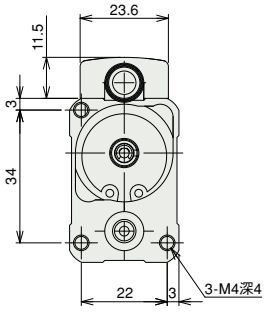


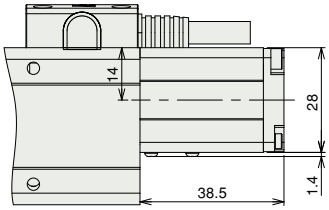




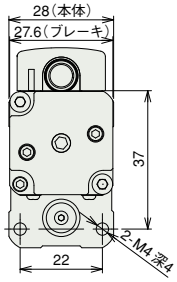


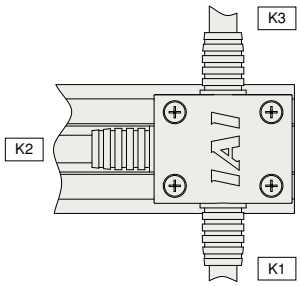
ST：ストローク
ME：メカエンド



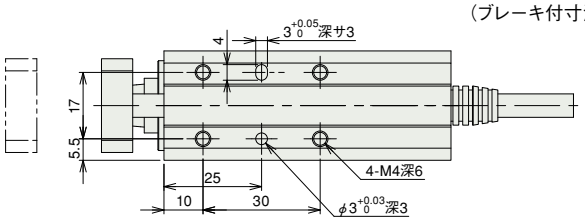


（ブレーキ付寸法）





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。

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。　※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-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-10I①-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-10I①-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-10I①-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(－)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-Ⅱ-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-Ⅱ-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。　※Ⅱは I/O種類(NP／PN)が入ります。
※Ⅲは軸数(1～8)が入ります。　※Ⅳ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
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

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

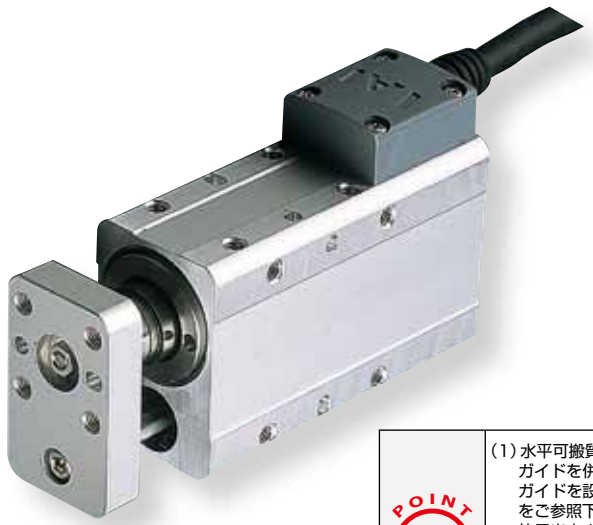
■型式項目 RCA2 — GS4NA — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE RoHS

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

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

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 水平 (kg)	最大可搬質量 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	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GS4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GS4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GS4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※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 30 (mm)	ストローク 50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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	B	→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	K3	→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
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

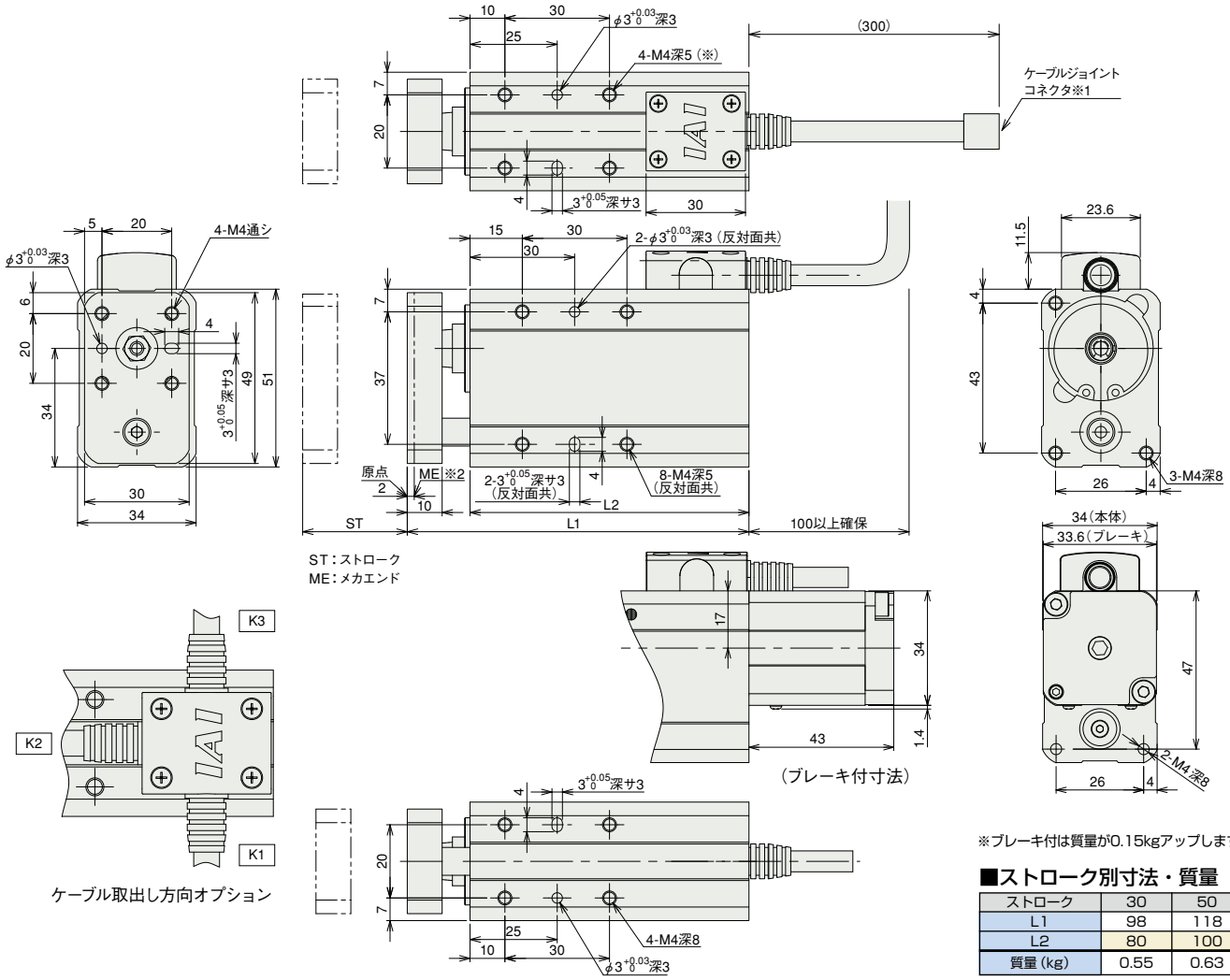
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドが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。



※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

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-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-20I①-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-20I①-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20I①-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(－)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-Ⅱ-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-Ⅱ-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。　※Ⅱは I/O種類（NP／PN）が入ります。
※Ⅲは軸数（1～8）が入ります。　※Ⅳ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
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-GD3NA

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

■型式項目　RCA2 — GD3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 1:ボールネジ1mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE　RoHS

省電力対応

技術資料　巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→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)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 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	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-GD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GD3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
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

	リード＼ストローク	30(mm)	50(mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション　※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	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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	B	→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	K3	→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)
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
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

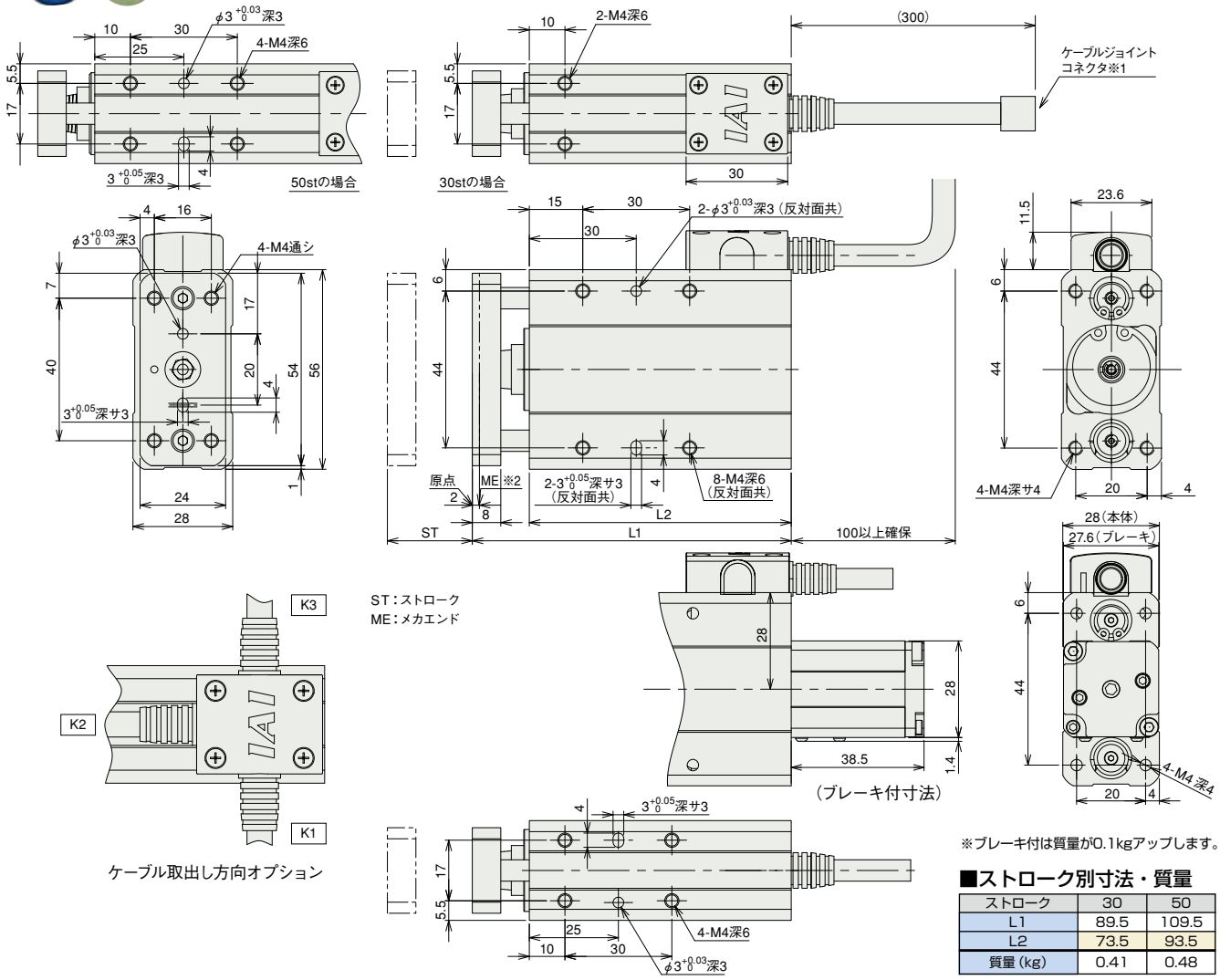
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

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



※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	89.5	109.5
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.41	0.48

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 ※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-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-10I①-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-10I①-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-10I①-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(－)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-Ⅱ-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-Ⅱ-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。 ※Ⅱは I/O種類(NP／PN)が入ります。
※Ⅲは軸数(1～8)が入ります。 ※Ⅳはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCA2-GD4NA

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

■型式項目 RCA2 — GD4NA — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE RoHS

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→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)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 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	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※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 30(mm)	ストローク 50(mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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	B	→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	K3	→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
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

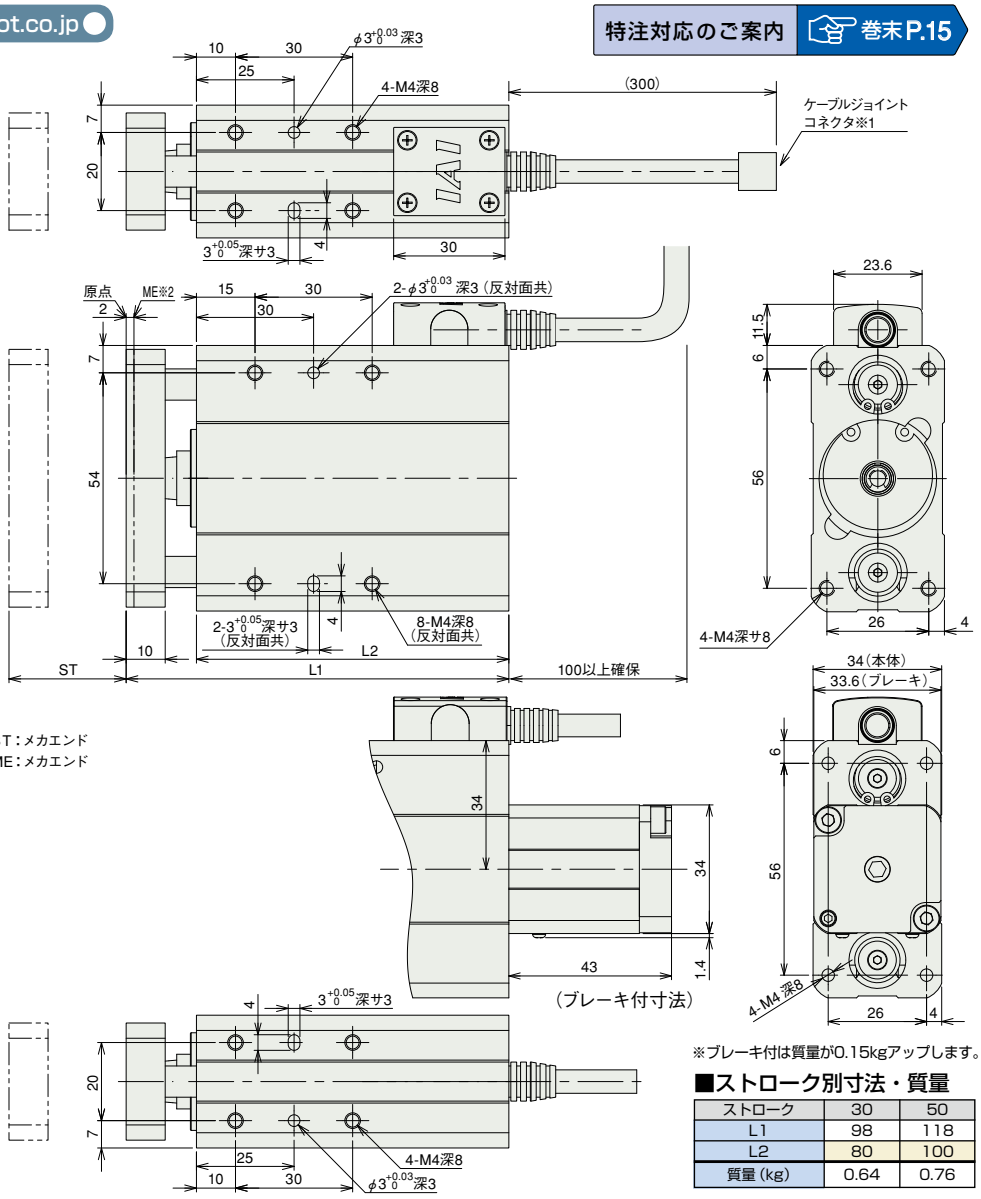
寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

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。



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	98	118
L2	80	100
質量 (kg)	0.64	0.76

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 ※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-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-20I①-Ⅱ-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		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-20I①-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20I①-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(－)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-Ⅱ-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-Ⅱ-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。 ※Ⅱは I/O種類(NP／PN)が入ります。
※Ⅲは軸数(1～8)が入ります。 ※Ⅳ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
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-SD3NA

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

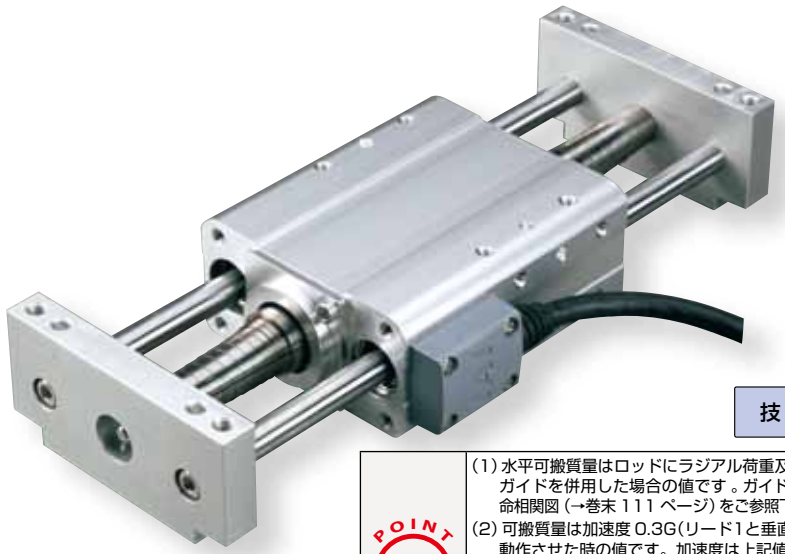
■型式項目 RCA2 — SD3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 1:ボールネジ1mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE RoHS

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

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

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

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

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(mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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	K3	→巻末P51	—
省電力対応	LA	→巻末P52	—

アクチュエータ仕様

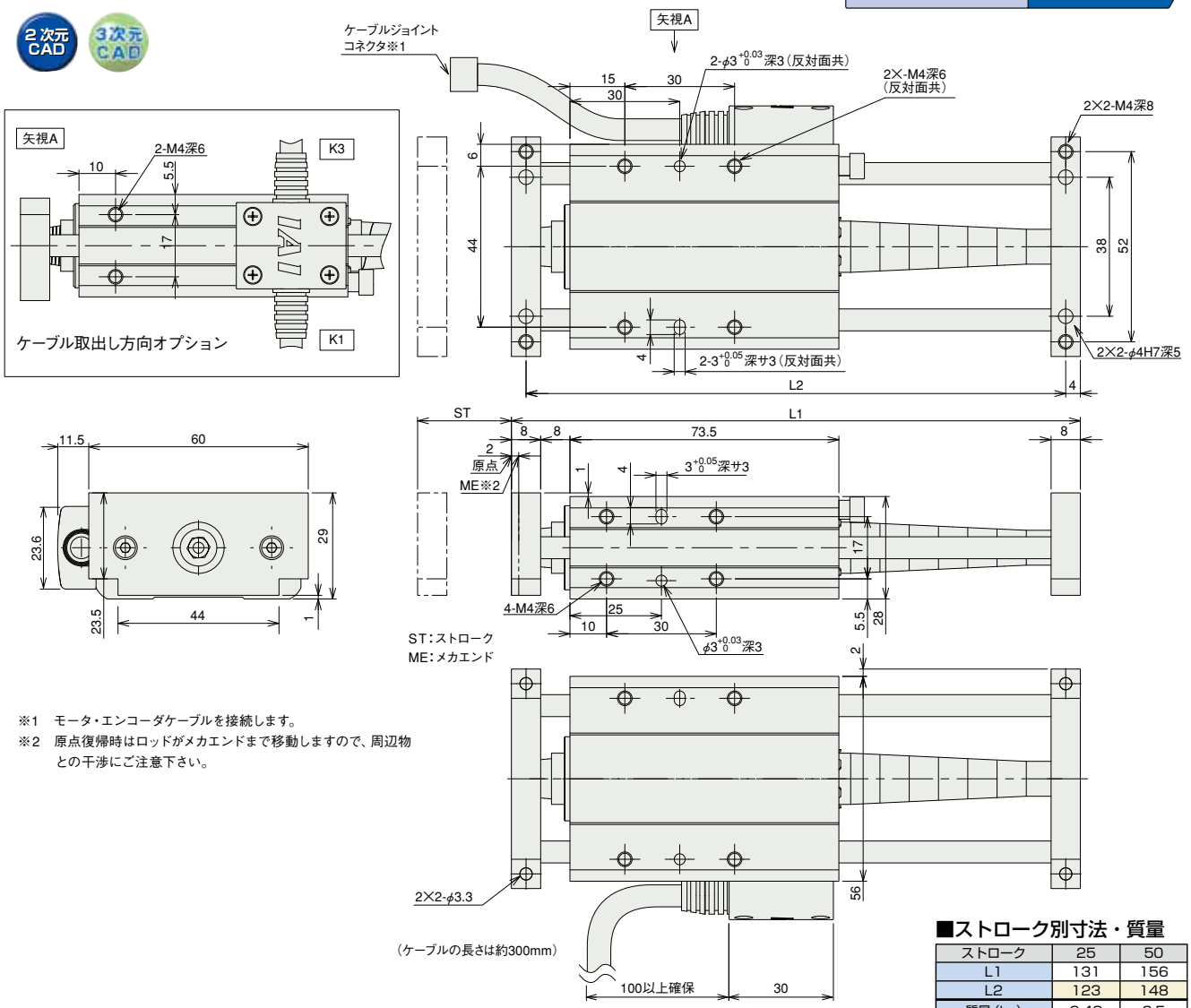
項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50
L1	131	156
L2	123	148
質量（kg）	0.48	0.5

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-10I①-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-10I①-Ⅱ-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		DC24V	（標準仕様）定格 1.3A 最大 4.4A （省電力仕様）定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-10I①-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-10I①-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-10I①-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	（－）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-10I①-Ⅱ-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-Ⅱ-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。 ※Ⅱは I/O種類（NP／PN）が入ります。
※Ⅲは軸数（1～8）が入ります。 ※Ⅳはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCA2-SD4NA

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

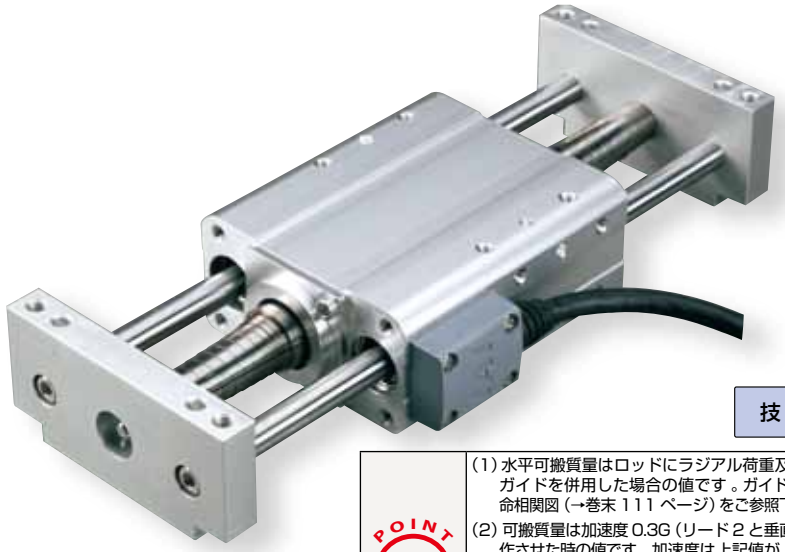
■型式項目 RCA2 SD4NA — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	25:25mm 50:50mm 75:75mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC 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。

CE RoHS

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 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-SD4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5 (※1)	33.8	± 0.02	25 50 75
RCA2-SD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75 (※1)	50.7		
RCA2-SD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5 (※1)	101.5		
RCA2-SD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125 (※1)	19.9	± 0.05	25 50 75
RCA2-SD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25 (※1)	29.8		
RCA2-SD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5 (※1)	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※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)	ストローク 50 ~ 75 (mm)
ボールネジ	6	240〈200〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	200	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 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	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

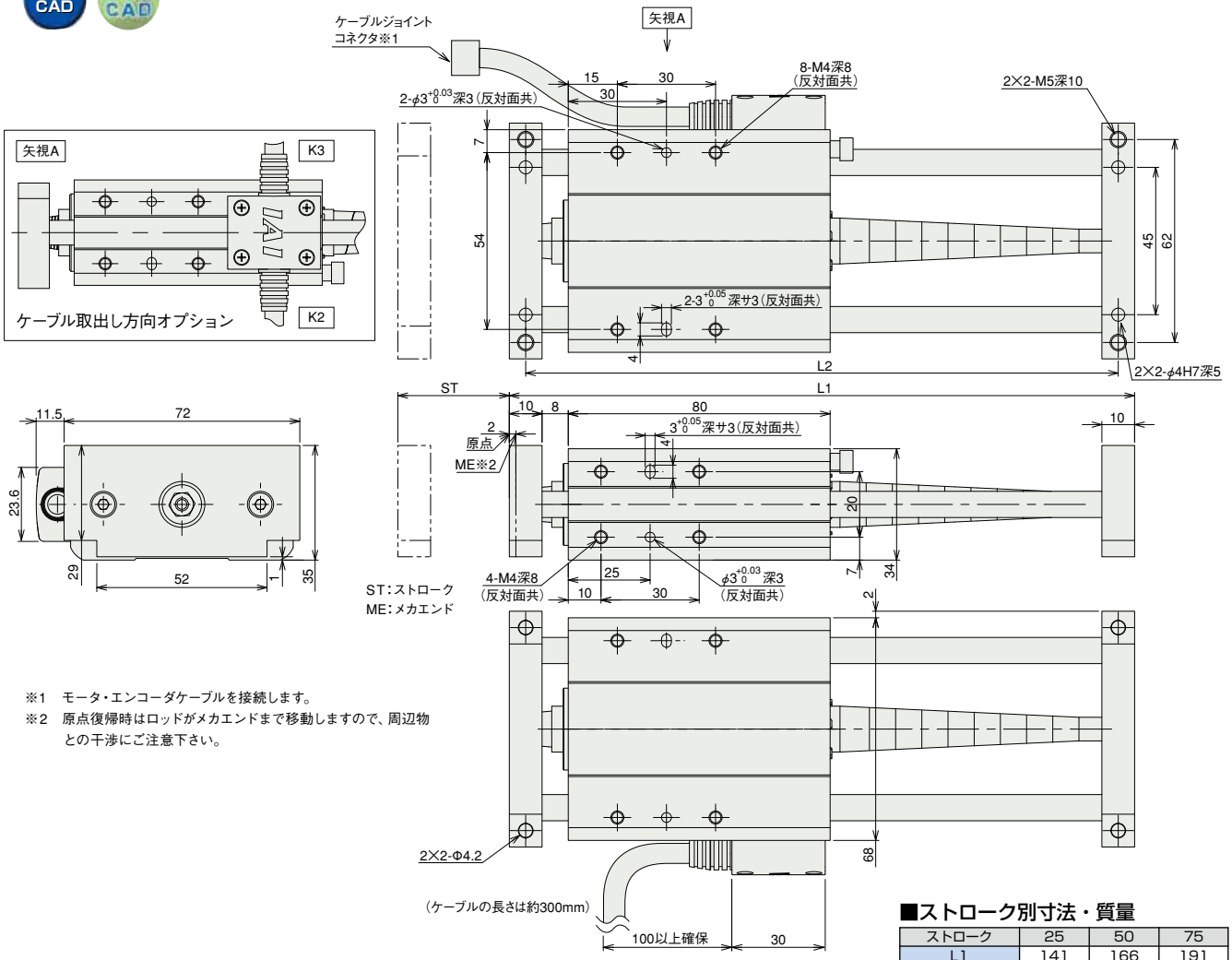
項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

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。

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 ※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-Ⅱ-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	–	→ P537
		ASEP-C-20I①-Ⅱ-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		DC24V	（標準仕様）定格 1.3A 最大 4.4A （省電力仕様）定格 1.3A 最大 2.5A	–	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⅱ-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-Ⅲ-～-Ⅳ-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				
ポジショナタイプ		ACON-C-20I①-Ⅱ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジショナタイプ		ACON-CG-20I①-Ⅱ-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20I①-Ⅱ-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	（－）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20I①-Ⅱ-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-Ⅱ-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。 ※Ⅱは I/O種類（NP／PN）が入ります。
※Ⅲは軸数（1～8）が入ります。 ※Ⅳは フィールドネットワーク記号が入ります。