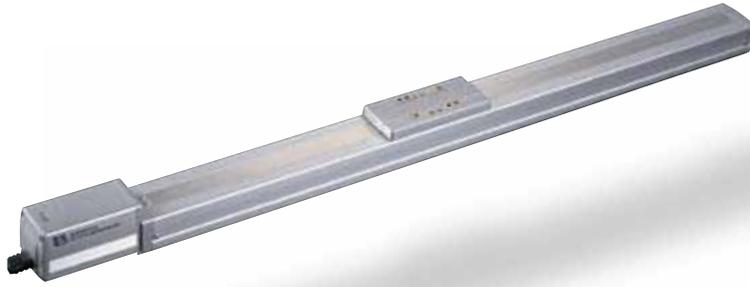


RCP2-SS7C

ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 60mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

■型式項目	RCP2 - SS7C - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	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	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 600:600mm (50mmピッチ推奨)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様	

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

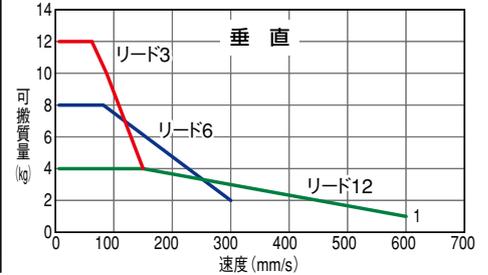
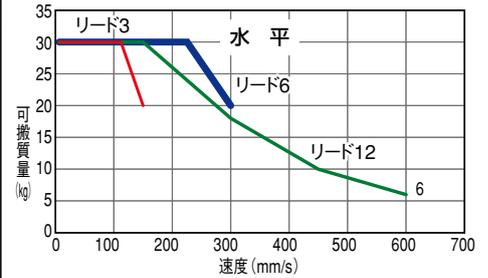


技術資料 巻末 P.5

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

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 30	~ 4	50 ~ 600 (50mm 毎)
RCP2-SS7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 30	~ 8	
RCP2-SS7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 30	~ 12	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 500 (50mm 毎)	~ 600 (mm)
12	600	470
6	300	230
3	150	115

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

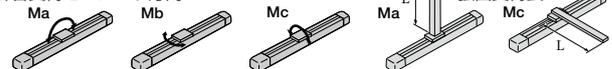
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:79.4N·m Mb:79.4N·m Mc:172.9N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:14.7N·m Mb:14.7N·m Mc:33.3N·m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

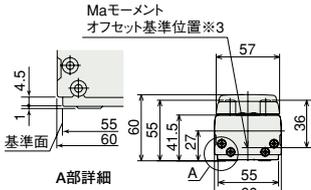
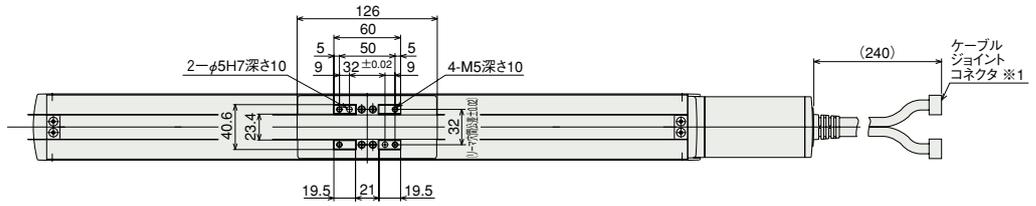
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

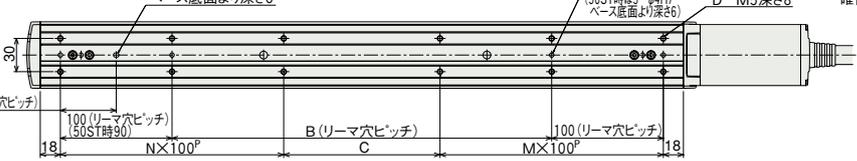
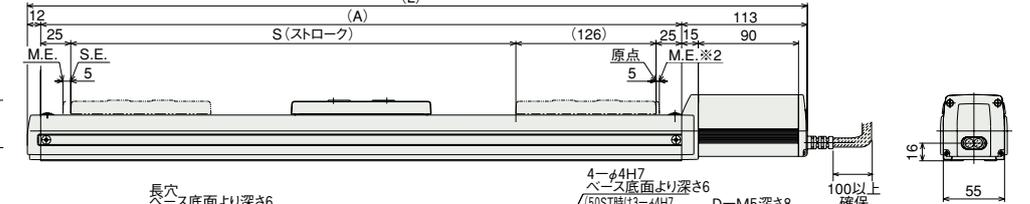


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

※3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

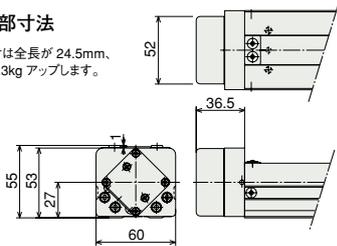


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が24.5mm、質量が0.3kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-42PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	高出カドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載 パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

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

RCP2-SS8C

ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 80mm バルスマータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

型式項目	RCP2	-	SS8C	-	I	-	56P	-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	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	56P:バルスマータ 56□サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ毎認定)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様							

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

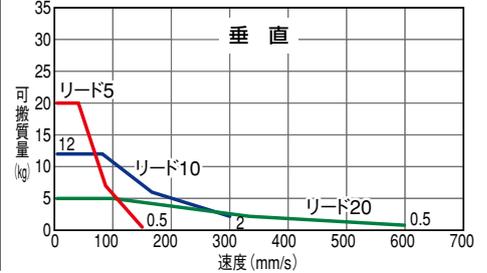
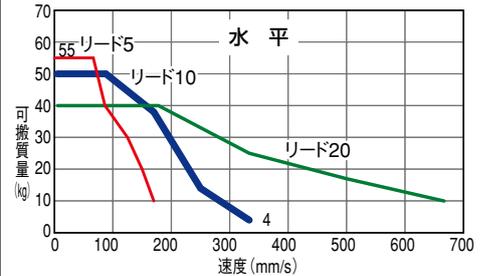


技術資料 巻末 P.5

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2 シリーズはバルスマータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 5 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS8C-I-56P-20-①-②-③-④	20	~ 40	~ 5	50 ~ 1000 (50mm 毎)
RCP2-SS8C-I-56P-10-①-②-③-④	10	~ 50	~ 12	
RCP2-SS8C-I-56P-5-①-②-③-④	5	~ 55	~ 20	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 800 (50mm 毎)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)
	20	666 <600>	625 <600>
10	333 <300>	310 <300>	255
5	165 <150>	155 <150>	125

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。	

④オプション価格表 (標準価格)

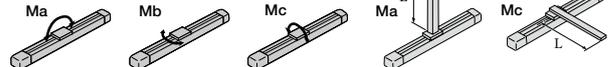
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



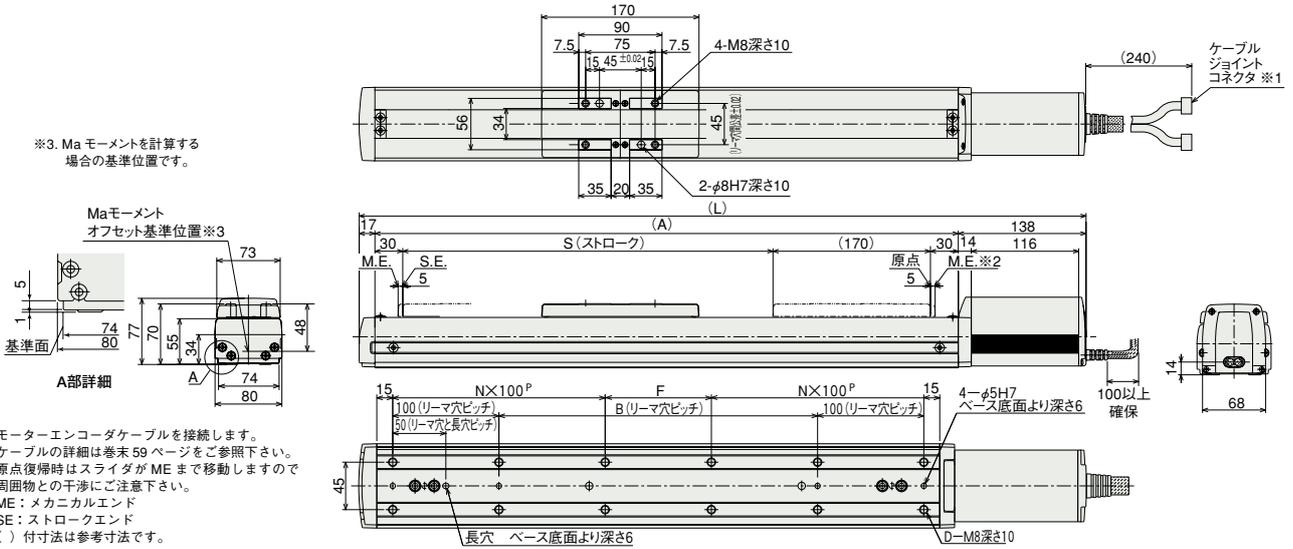
寸法図

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

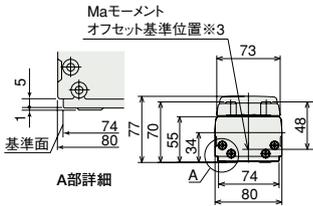
特注対応のご案内 巻末P.15



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



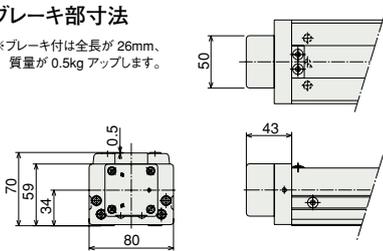
*3. Ma モーメントを計算する
場合の基準位置です。



- *1 モータエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
- *2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

*ブレーキ付は全長が26mm、
質量が0.5kgアップします。



*ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	22	24	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-56PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-56PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-56PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

*PSELは1軸仕様の場合です。 *⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。 *⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 *⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 *⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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/ロッドタイプ
- 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

RCP2-HS8C

ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅 80mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

■型式項目	RCP2	- HS8C	- I	- 86P	- 30	-	-	- P4	-	-
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
			I:インクリメンタル仕様	86P:パルスモータ 56□高出力	30:30mm	50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ節設定)	P4:PCON-CFA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様	

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

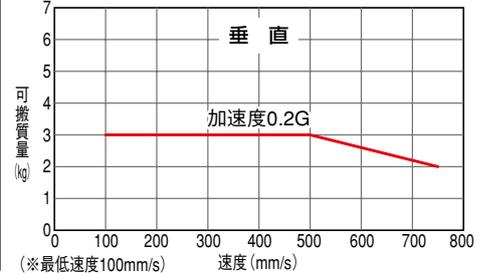
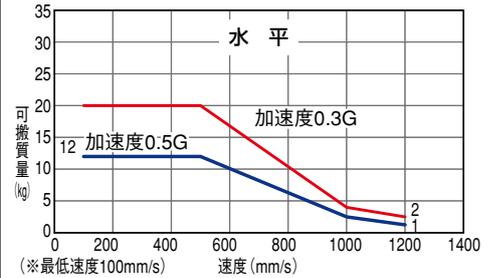


技術資料 巻末 P.5

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

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-HS8C-I-86P-30-①-P4-②-③	30	~ 20	~ 3	50 ~ 1000 (50mm 毎)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※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 ~ 800 (50mm 毎)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)
30	1200 <750>	1000 <750>	800 <750>

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

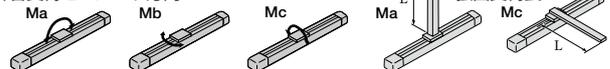
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

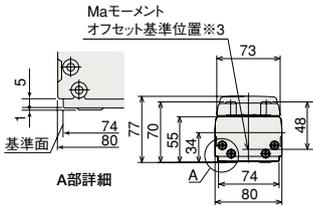
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15



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

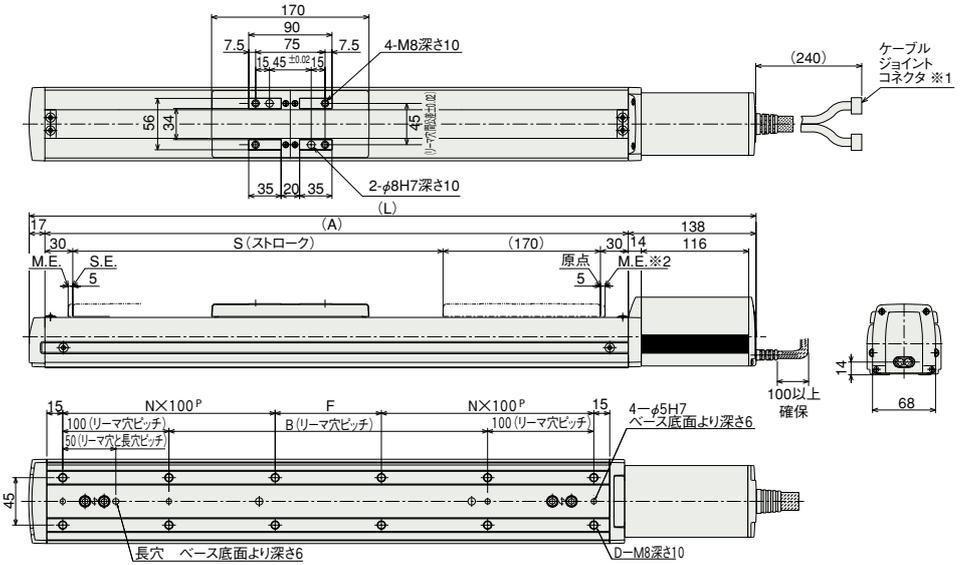
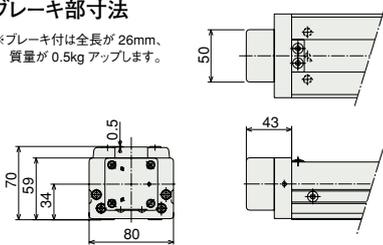
※3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6	
質量(kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6	

適応コントローラ

RCP2-HS8Cタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ		PCON-CFA-86PWA1-①-2-0	最大512点の位置決めが可能 フィールドネットワーク対応	512点	DC24V	最大6A	-	→ P607

※①はI/O種類が入ります。

ご注意 ・モータエンコーダケーブルはCFAタイプ専用(巻末59ページ参照)となりますのでご注意ください。
・簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テーブル/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ロータリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

バルスモータ

サーボモータ(24V)

サーボモータ(200V)

リニアサーボモータ

RCP2-SS7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 60mm パルスモータ モータ折返し形状 鉄ベースタイプ

■型式項目	RCP2 - SS7R - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	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	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ推奨)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。	

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

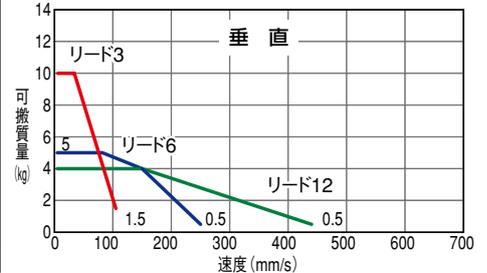
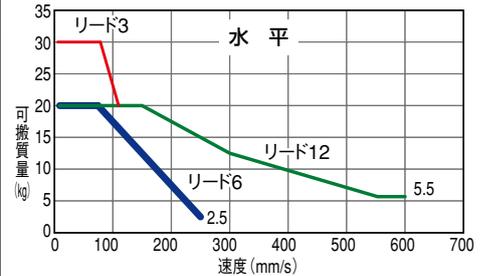
技術資料 巻末 P.5

POINT 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~20	~4	50 ~ 600 (50mm 毎)
RCP2-SS7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~20	~5	
RCP2-SS7R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~30	~10	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 500 (50mm 毎)	~ 600 (mm)
12	600 <440>	470 <440>
6	250	230
3	105	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。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
標準タイプ	P (1m)	—	
	S (3m)	—	
	M (5m)	—	
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
	※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。		

④オプション価格表 (標準価格)

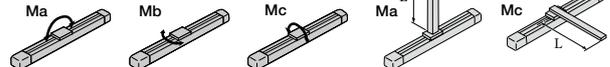
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

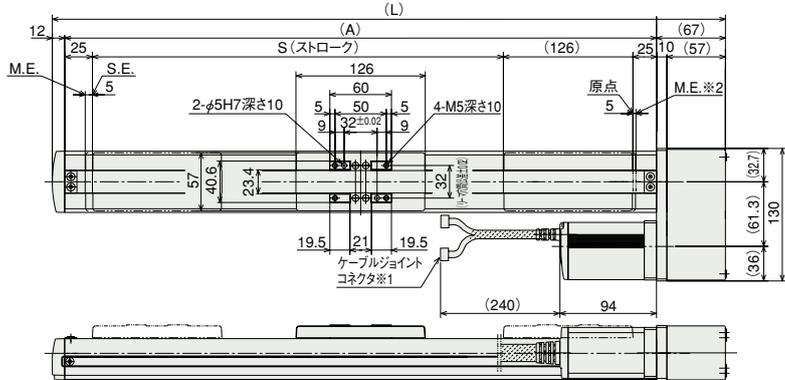
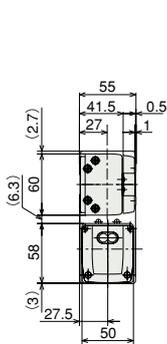
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15



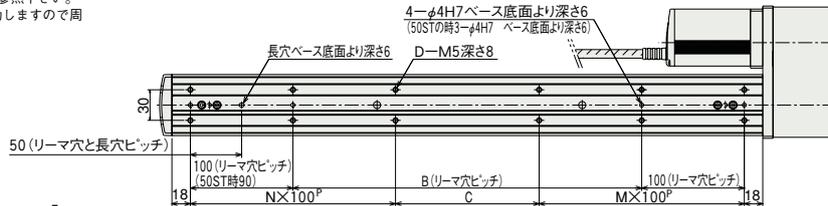
* 原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点まで距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

* 基準面はSS7Cタイプと同様です。(P40参照)
* Ma モーメントのオフセット基準位置はSS7Cタイプと同様です。(P40参照)



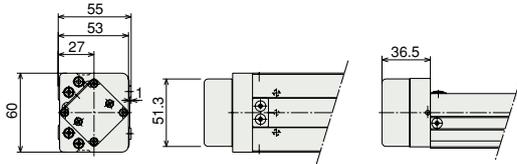
* 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
* 2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

* ケーブルの曲げRは他機種と同様です。



ブレーキ部寸法

* ブレーキ付は全長が24.5mm、質量が0.3kgアップします。



* ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.8	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541参照	-	→ P537
		PSEP-C-42PI-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			P555参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプPIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618参照	-	→ P607
パルス列タイプ高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ(差動ドライブ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ドライブ対応	(-)	DC24V	P628参照	-	→ P623
パルス列タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671参照	-	→ P665
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671参照	-	→ P665

* PSELは1軸仕様の場合です。 * ⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。 * ⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
* ⑩は軸数(1~8)が入ります。 * ⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 * ⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
* □はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

RCP2-SS8R

ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 80mm パルスモータ モータ折返し形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 **RCP2-SS8R-I-56P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	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	56P:パルスモータ 56□サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ推奨)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し形状は ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入下 さい。	

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



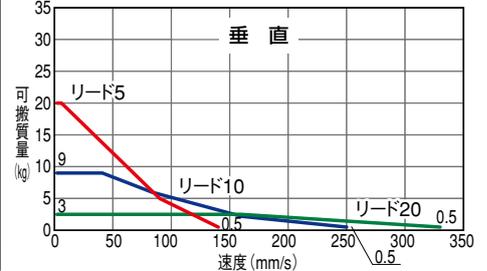
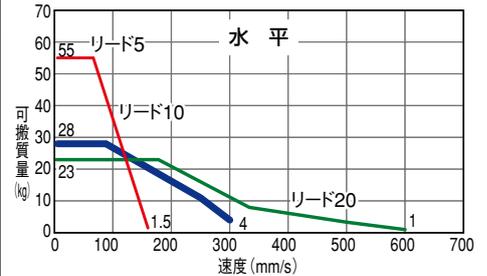
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 巻末 P.5

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 5 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS8R-I-56P-20-①-②-③-④	20	~ 23	~ 3	50 ~ 1000 (50mm 毎)
RCP2-SS8R-I-56P-10-①-②-③-④	10	~ 28	~ 9	
RCP2-SS8R-I-56P-5-①-②-③-④	5	~ 55	~ 20	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~800 (50mm 毎)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)
	20	600 <333>	600 <333>
10	300 <250>	300 <250>	255 <250>
5	160 <140>	155 <140>	125 <140>

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
標準タイプ	P (1m)	—	
	S (3m)	—	
	M (5m)	—	
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
	※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。		

④オプション価格表 (標準価格)

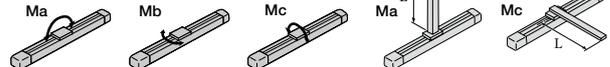
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
スライド部ローラー仕様	SR	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

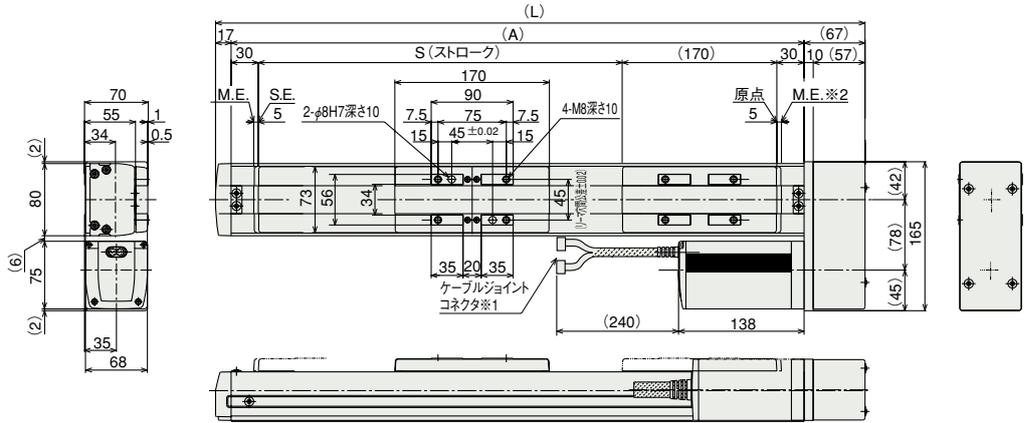
特注対応のご案内

巻末P.15



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

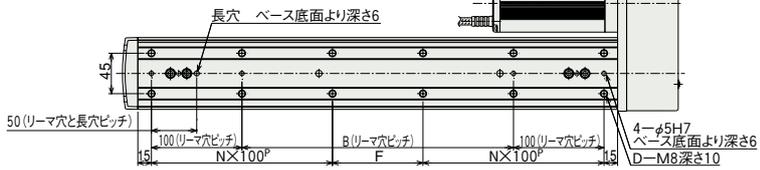
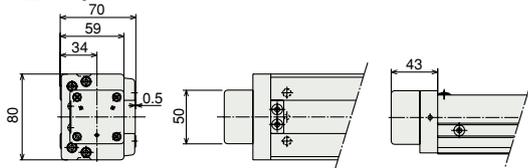
* 基準面はSS8Cタイプと同様です。(P42参照)
* Ma モーメントのオフセット基準位置はSS8Cタイプと同様です。(P42参照)



- * 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
- * 2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

* ブレーキ付は全長が26mm
質量が0.5kgアップします。



* ブレーキ配線は本体内部を通してモーターケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-56PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-56PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応				512点	-
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-	DC24V	P618 参照	-	→ P607
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	-
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	-
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	-
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-56PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

* PSELは1軸仕様の場合です。 * ①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 * ⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
* ⑩は軸数(1~8)が入ります。 * ①はフィールドネットワーク記号が入ります。 * ⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。
* □はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

RCP2-HS8R

ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅 80mm パルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

型式項目	RCP2	-	HS8R	-	I	-	86P	-	30	-	□	-	P4	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様	86P:パルスモータ 56□高出力	30:30mm	50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ推奨)	P4:PCON-CFA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 ML:モータ左折返し仕様(標準) MR:モータ右折返し仕様 SR:スライダ部ローラー仕様									

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。



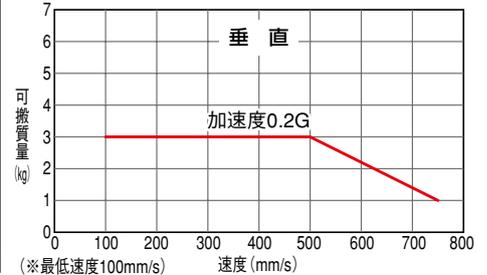
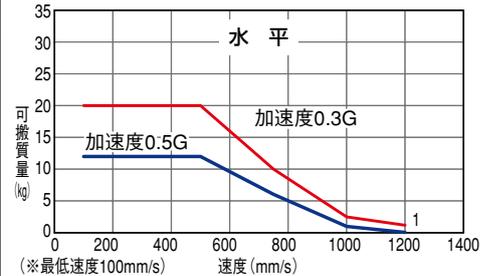
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 巻末P.5

- POINT**
選定上の注意
- 高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は100mm/s以上でご使用下さい。
 - ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度0.3G(垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は水平0.5G、垂直0.2Gが上限となります。
 - 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-HS8R-I-86P-30-①-P4-②-③	30	~20	~3	50~1000 (50mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※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	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)
30	1200 <750>	1000 <750>	800 <750>

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

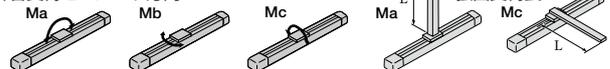
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

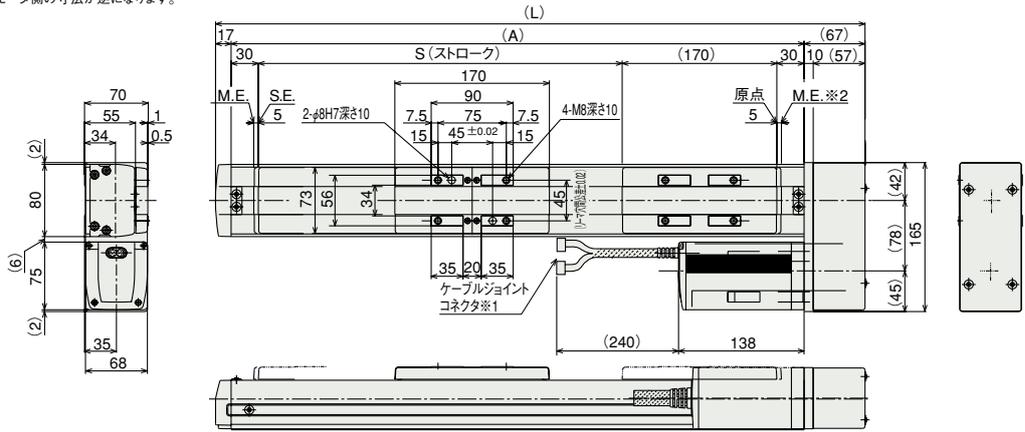
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15



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

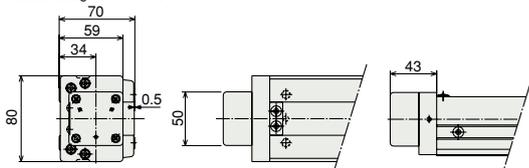
* 基準面はHS8Cタイプと同様です。(P44 参照)
* Ma モーメントのオフセット基準位置はHS8Cタイプと同様です。(P44 参照)



* 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。
* 2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

* ブレーキ付は全長が 26mm
質量が 0.5kg アップします。



* ブレーキ配線は本体内部を通してモーターケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

適応コントローラ

RCP2-HS8Cタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナタイプ		PCON-CFA-86PWAI-①-2-0	最大512点の位置決めが可能 フィールドネットワーク対応	512点	DC24V	最大6A	-	→ P607

* ①はI/O種類が入ります。

ご注意 ・モーターエンコーダケーブルはCFAタイプ専用(巻末59ページ参照)となりますのでご注意ください。
・簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テーブル/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ロータリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

バルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

RCP2-BA6/BA6U

ロボシリンダ ベルトタイプ 本体幅 58mm パルスモータ モータ上付き/モータ下付き

型式項目	RCP2	-	□	-	I	-	42P	-	54	-	□	-	□	-	□	-	□	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	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										
BA6	: ベルトタイプ モータ上付き	I: インクリメンタル 仕様	42P: パルスモータ 42□サイズ	54: 54mm 相当	500: 500mm ↓ 1000: 1000mm (50mmピッチ毎設定)	P1: PCON-PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	NM: 原点逆仕様										
BA6U	: ベルトタイプ モータ下付き	※簡易アップ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。																

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

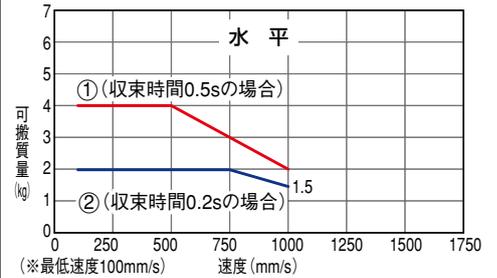


技術資料 巻末 P.5

- POINT** 選定上の注意
- (1) ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用下さい。
 - (2) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - (3) 可搬質量は、加速度 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。
 - (4) BA6/BA6U は水平置き、水平天吊り以外の設置は対応していません。詳細は巻末 7 ページをご参照下さい。
 - (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。

速度と可搬質量の相関図

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



ご注意

- ①のグラフは標準仕様の設定で、位置決め時間を計算する場合の収束時間は 0.5s になります。
- ②のグラフはコントローラの設定を変更した場合で、可搬質量は低下しますが収束時間は 0.2s に短縮されます。
- ②のグラフ以下の可搬質量の時で、位置決め時間を短縮したい場合はコントローラの設定を変更して下さい。(詳細は取扱説明書参照)

(垂直設置、横立て設置での動作はできません)

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	モータ取付方向	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-BA6-I-42P-54-①-②-③-④	上付き	54 相当	~ 4	不可	500 ~ 1000 (50mm 毎)
RCP2-BA6U-I-42P-54-①-②-③-④	下付き				

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	500 ~ 1000 (50mm 毎)
54 相当	1000

(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
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—
850	—
900	—
950	—
1000	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

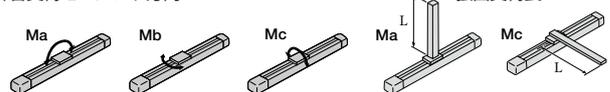
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1mm
ロスモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント (※)	Ma: 8.9N·m Mb: 12.7N·m Mc: 18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向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



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

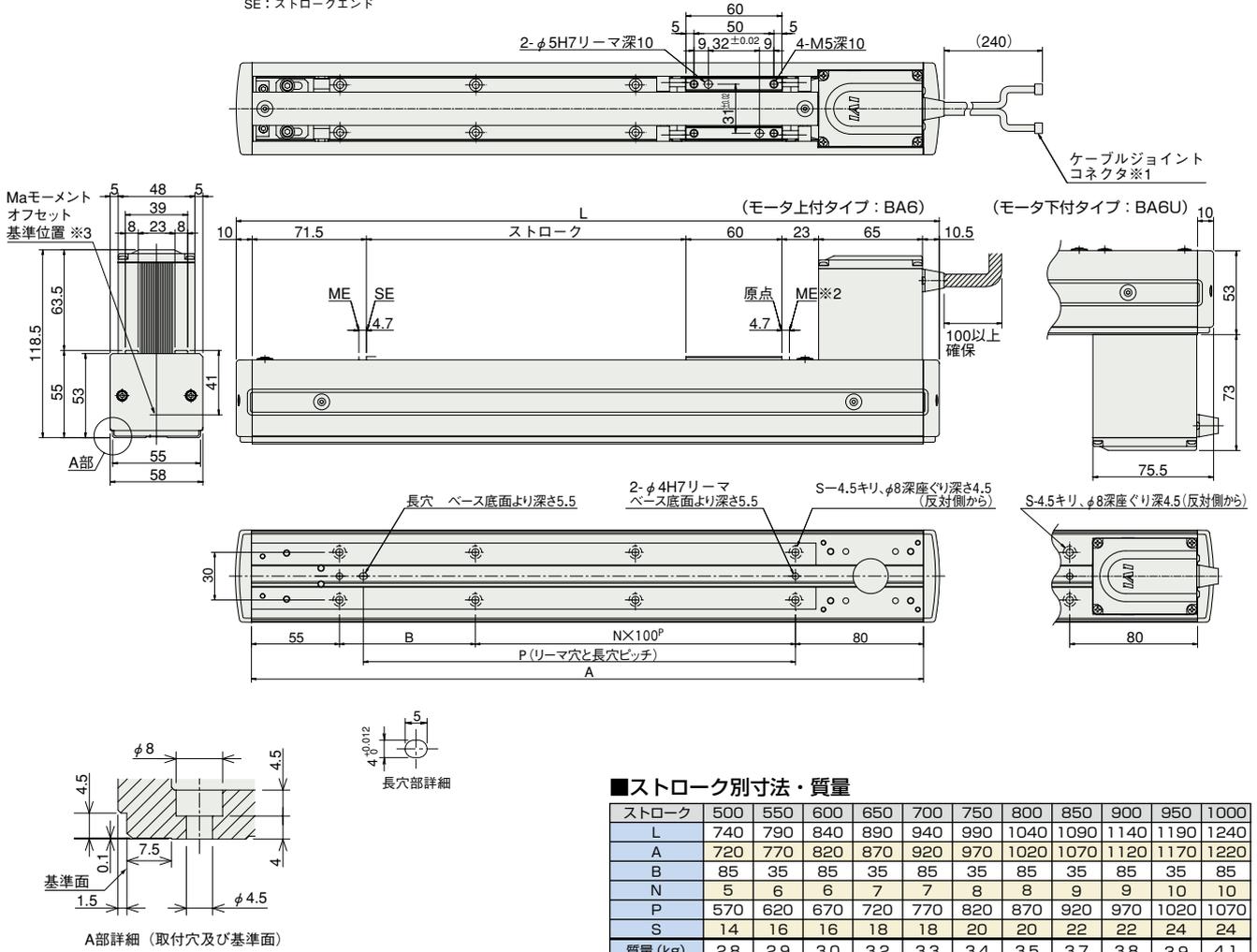
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.15



- *1 モータエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。
- *2 原点復帰時はスライダが 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為の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
A	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	85	35	85	35	85	35	85	35	85	35	85
N	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
P	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
S	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
質量 (kg)	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9	4.1

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-42PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ドライブ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ドライブ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロットタイプ
- 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
- リニアサポートタイプ
- 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

RCP2-BA7/BA7U

ロボシリンダ ベルトタイプ 本体幅 68mm パルスモータ モータ上付き/モータ下付き

型式項目	RCP2	-	□	-	I	-	42P	-	54	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	BA7	: ベルトタイプ モータ上付き	I: インクリメンタル 仕様	エンコーダ種別	42P: パルスモータ 42□サイズ	モータ種類	54: 54mm リード	ストローク	600: 600mm ↓ 1200: 1200mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラ	P1: PCON-PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	ケーブル長	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	オプション	NM: 原点逆仕様		

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

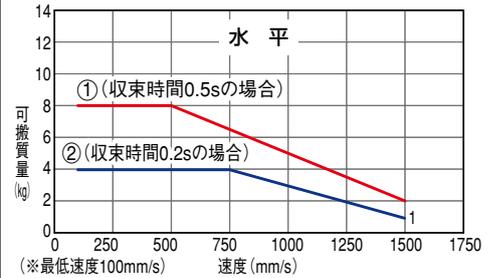


技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- (1) ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用下さい。
 - (2) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - (3) 可搬質量は、加速度 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。
 - (4) BA7/BA7U は水平置き、水平天吊り以外の設置は対応していません。詳細は巻末 7 ページをご参照下さい。
 - (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。

速度と可搬質量の相関図

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



ご注意

- ①のグラフは標準仕様の設定で、位置決め時間を計算する場合の収束時間は 0.5s になります。
- ②のグラフはコントローラの設定を変更した場合で、可搬質量は低下しますが収束時間は 0.2s に短縮されます。
- ②のグラフ以下の可搬質量の時、位置決め時間を短縮したい場合はコントローラの設定を変更して下さい。(詳細は取扱説明書参照)

(垂直設置、横立て設置での動作はできません)

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	モータ取付方向	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-BA7-I-42P-54-①-②-③-④	上付き	54 相当	~ 8	不可	600 ~ 1200 (50mm 毎)
RCP2-BA7U-I-42P-54-①-②-③-④	下付き				

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	最高速度
600 ~ 1200 (50mm 毎)	1500

(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
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—
850	—
900	—
950	—
1000	—
1050	—
1100	—
1150	—
1200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

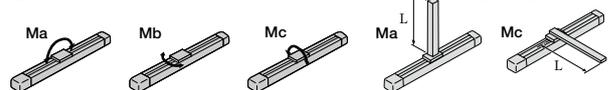
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1mm
ロスモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント (※)	Ma: 13.8N·m Mb: 19.7N·m Mc: 29.0N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向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



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

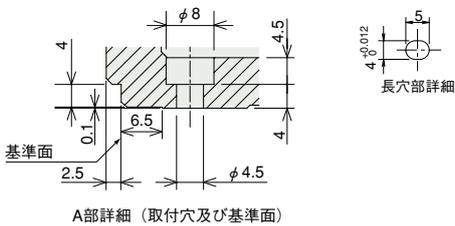
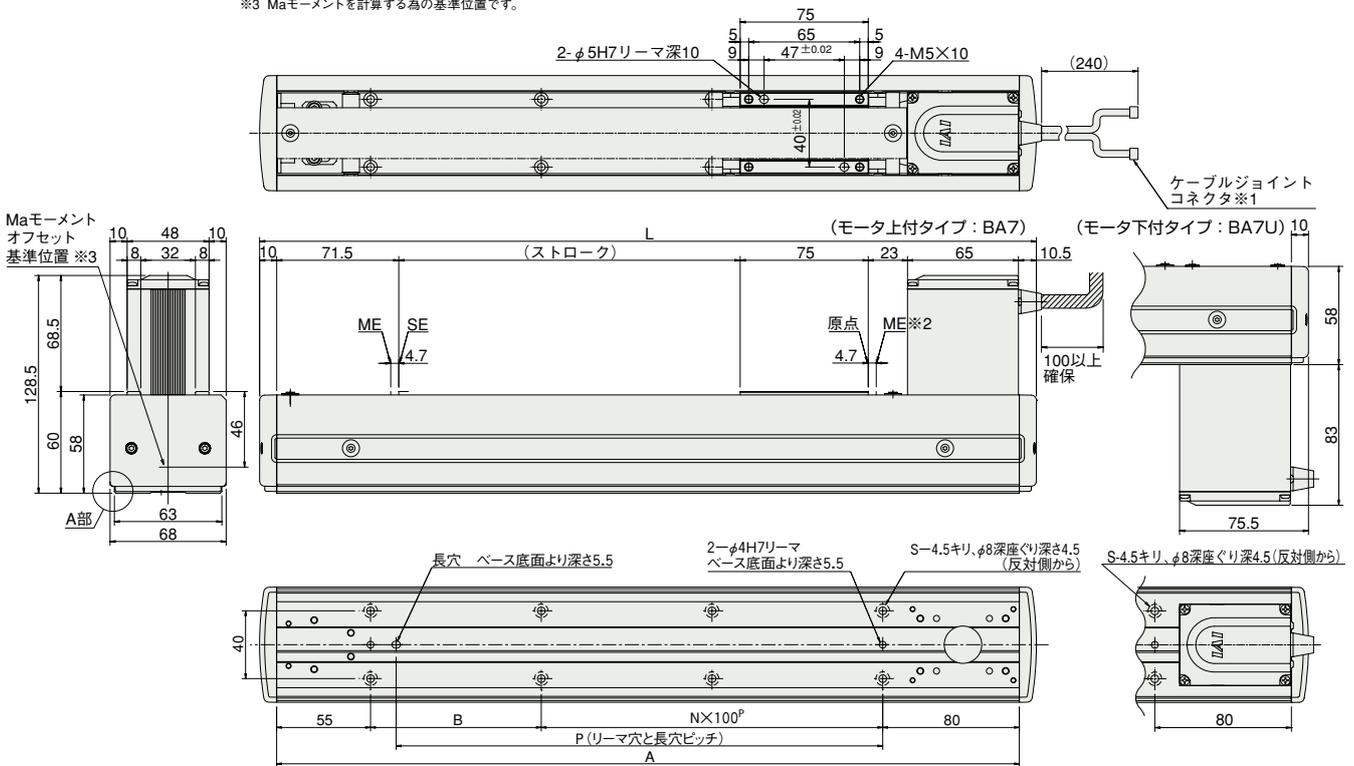
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末P.15



- *1 モータエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
- *2 原点復帰時はスライダが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為の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455
A	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
B	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
N	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
P	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285
S	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
質量 (kg)	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.4	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537	
		PSEP-C-42PI-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			P555 参照	-	→ P547	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	高出力ドライバ搭載PIO制御対応				512点	-	-
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL①-2-0	高出力ドライバ搭載パルス列入力対応	-	-	P618 参照	-	→ P607	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-⑩-0-0	高出力ドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点	-	-	-	-	
パルス列タイプ (差動ドライブ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ドライブタイプ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	-	
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	-	-
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	-	-	-	-	
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	-	P671 参照	-	→ P665	

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

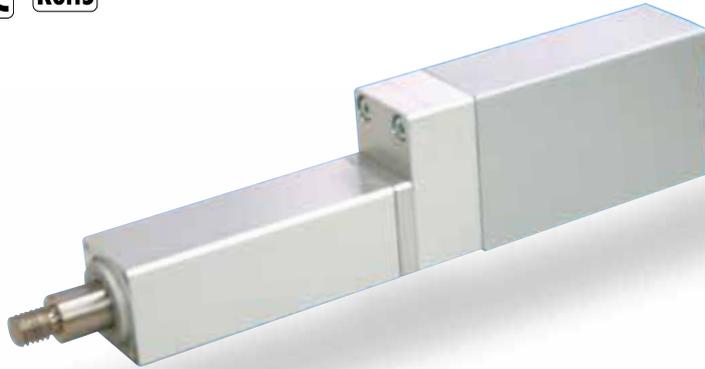
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータリタイプ
- リアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リアサーボモータ

RCP2-RA2C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 25mm パルスモータ ストレート形状

型式項目	RCP2	-	RA2C	-	I	-	20P	-	1	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20□サイズ	1: 1mm	25:25mm ↓ 100:100mm (25mm ピッチ毎設定)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照										

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

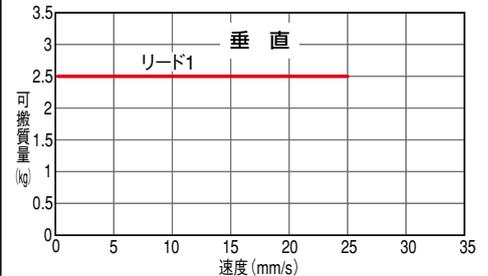
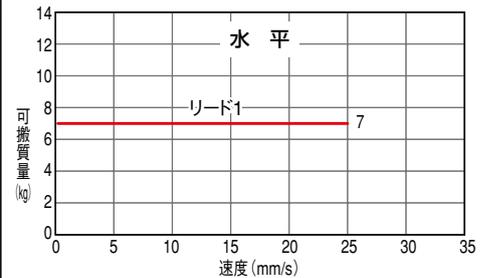
(1) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。

(2) 可搬質量は、加速度 0.05G で動作させた時の値です。加速度は 0.05G が上限となります。又、水平可搬質量は外付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、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

(3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA2C-I-20P-1-①-②-③-④	1	7	2.5	100	25 ~ 100 (25mm 毎)

ストロークと最高速度

ストローク / リード	25 ~ 100 (25mm 毎)
1	25

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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
フランジ	FL	→巻末 P44	—
フート金具	FT	→巻末 P48	—

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
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ12mm
ロッド不回転精度	±2.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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



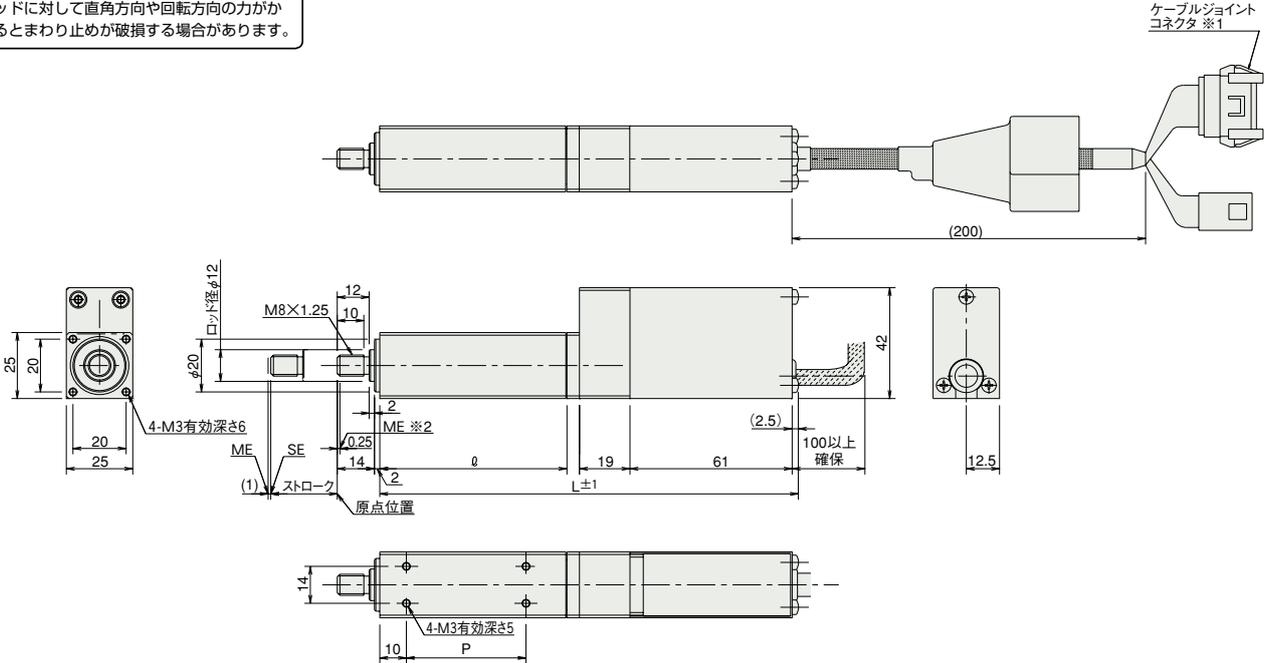
※RA2Cは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

特注対応のご案内 巻末P.15

- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので周辺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

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
ℓ	70	95	120	145
L	157.5	182.5	207.5	232.5
P	45	70	95	120
質量 (kg)	0.4	0.5	0.6	0.7

②適応コントローラ

RCP2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	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541参照	-	→ P537
		PSEP-C-20PI-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			P555参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-①-2-0	高出力ドライバ搭載PIO制御対応	512点		P618参照	-	-
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWA1-PL①-2-0	高出力ドライバ搭載パルス列入力対応	-			-	→ P607
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-①-⑩-0-0	高出力ドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	-
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)		P628参照	-	-
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-①-2-0	オープンコレクタ対応		-		-	→ P623
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	-	-	-	
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	-	P671参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

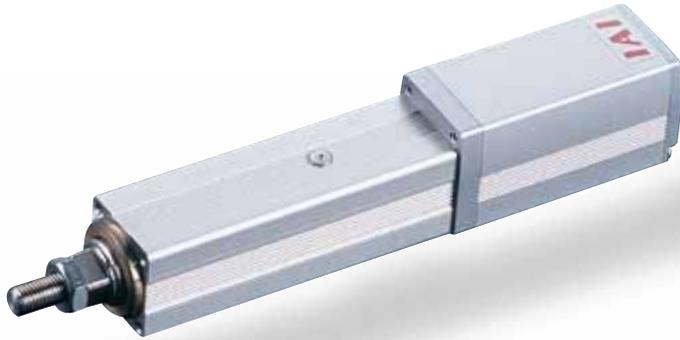
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

RCP2-RA3C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 35mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	RCP2	-	RA3C	-	I	-	28P	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種別	-	モータ種類	-	リード	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。		28P:パルスモータ 28□サイズ		5: 5mm 2.5: 2.5mm		50: 50mm ↓ 200: 200mm (50mm ピッチ毎設定)		P1: PCON-PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP		N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

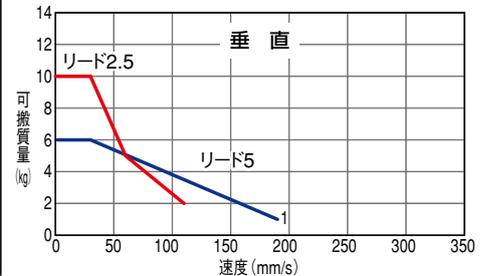
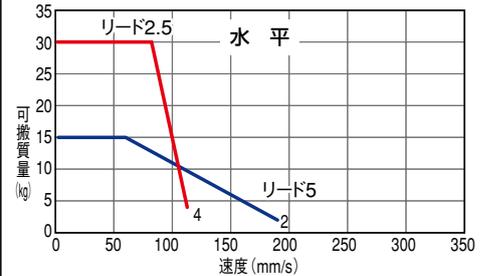


技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付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、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA3C-I-28P-5-①-②-③-④	5	~ 15	~ 6	73.5	50~200 (50mm 毎)
RCP2-RA3C-I-28P-2.5-①-②-③-④	2.5	~ 30	~ 10	156.8	50~200 (50mm 毎)

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 (注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。

(単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)
50 ~ 200 (50mm 毎)	187
5	187
2.5	114

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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
フランジ	FL	→巻末 P44	—
フット金具	FT	→巻末 P48	—
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
ロスモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

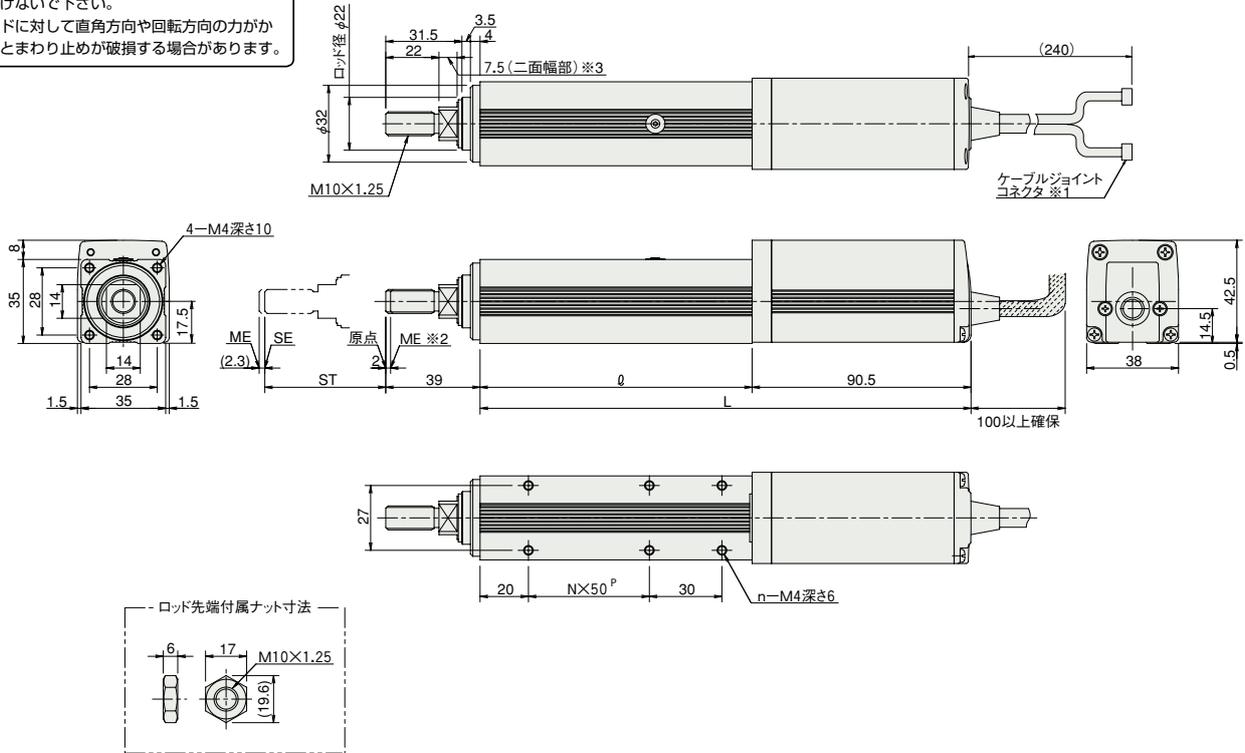


ご注意

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。

特注対応のご案内 巻末P.15

- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周辺部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. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
ℓ	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
質量 (kg)	0.8	0.95	1.1	1.25

②適応コントローラ

RCP2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	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-28SPI-①-2-②	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-28SPI-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					
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点				
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-④-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ					
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28SP⑤-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	-	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28SPWAI-PL□-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28SP⑤-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点				
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28SPI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	-	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28SPI-①-2-0	オープンコレクタ対応					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28SPI-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		PSEL-CS-1-28SPI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点				

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※②は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑤はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

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

RCP2-RA8C

ロボシリンダ 高推力ロッドタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 85mm 24V バルスマータ

■型式項目 **RCP2-RA8C-I-60P** - - - **P4** - -

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

インクリメンタル仕様: 60P:バルスマータ 60□サイズ
 リード: 10:10mm 5:5mm
 ストローク: 50:50mm 300:300mm (50mm毎)
 P4:PCON-CFA
 N:無し P:1m S:3m M:5m
 X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
 下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

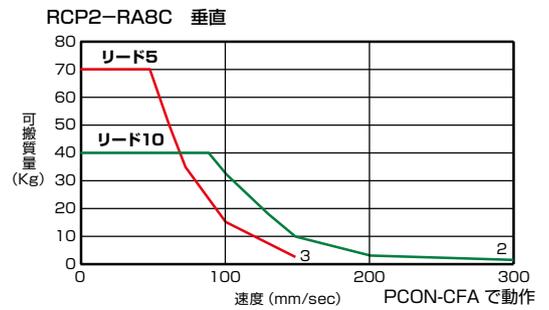
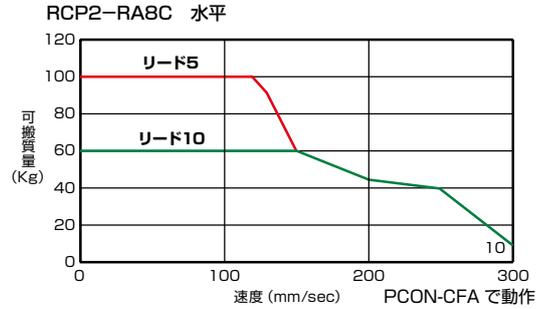


技術資料 巻末P.5



- (1) 可搬質量はリード5が加速度0.1G、リード10が加速度0.2Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- (2) RA8Cはコントローラが専用(高推力用PCON-CFA)となりますのでご注意ください。
- (3) 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
- (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。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RA8C-I-60P-10-①-P4-②-③	10	PCON-CFA	60	40	1000	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA8C-I-60P-5-①-P4-②-③	5	PCON-CFA	100	70	2000	50~300 (50mm毎)

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード	ストローク	
	50~300 (50mm毎)	300
10	300	300
5	150	150

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)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→巻末 P41	—
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
フランジ金具	FL	→巻末 P44	—
フート金具	FT	→巻末 P48	—
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 φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

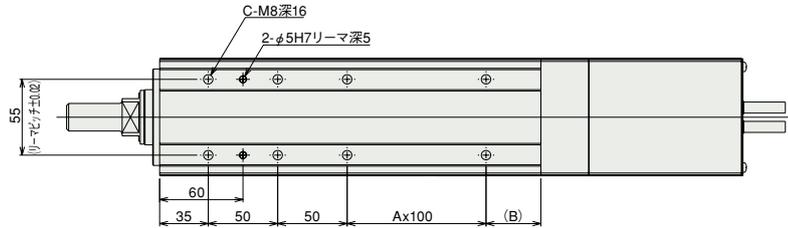
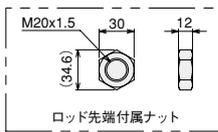
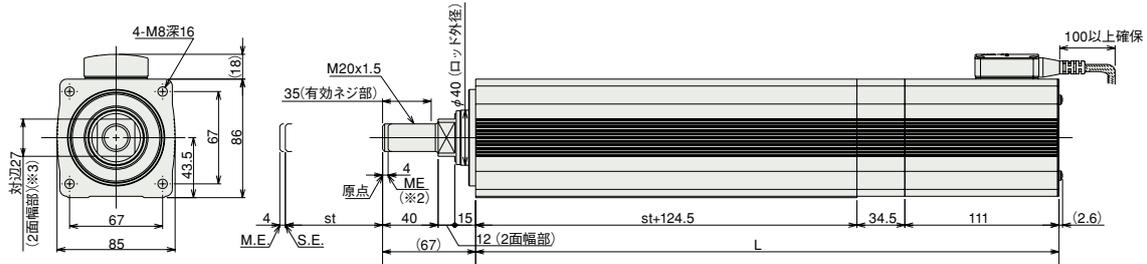
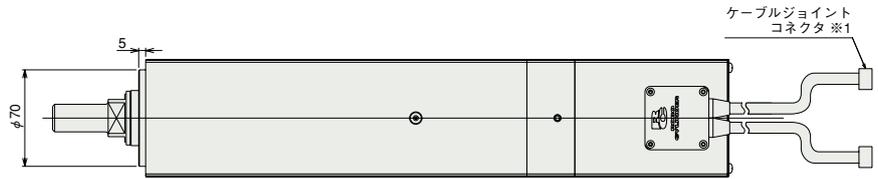


- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
 - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにして下さい。
- ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

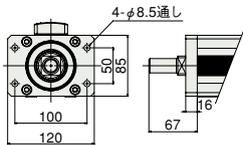
特注対応のご案内 巻末P.15

ご注意

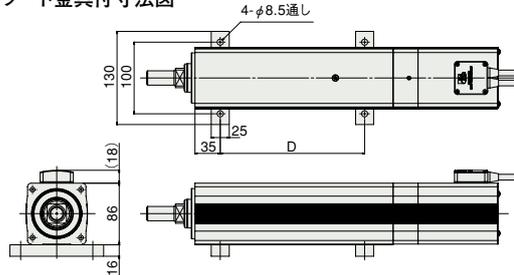
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止りが破損する場合があります。



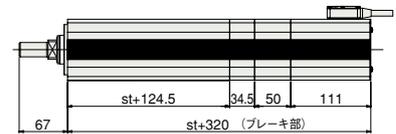
フランジ付寸法図



フット金具付寸法図

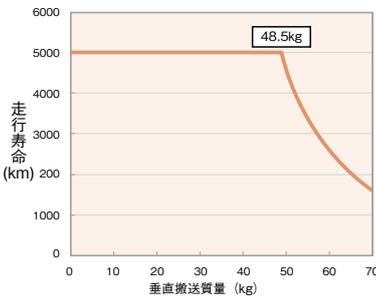


ブレーキ付寸法図



ご注意

リード5は、可搬質量によって寿命が大きく変わります。可搬質量と寿命のグラフを以下に示します。



■ストローク別寸法・質量(mm)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	320	370	420	470	520	570	
A	0	0	1	1	2	2	
B	39.5	89.5	39.5	89.5	39.5	89.5	
C	6	6	8	8	10	10	
D	100	100	200	200	300	300	
質量 (kg)	ブレーキ無	6.5	7.4	8.2	9.1	9.9	10.7
	ブレーキ付	7.5	8.4	9.2	10.1	10.9	11.7

適応コントローラ

RCP2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ		PCON-CFA-60PWAI-NP-□-0-□ PCON-CFA-60PWAI-PN-□-0-□	高出力ドライバ搭載 PIO 制御によるポジションタイプ	512点	DC24V	P618 参照	-	-
パルス列タイプ		PCON-CFA-60PWAI-PLN-□-0-□ PCON-CFA-60PWAI-PLP-□-0-□	高出力ドライバ搭載 パルス列入力タイプ	-			-	→ P607
フィールドネットワークタイプ		PCON-CFA-60PWAI-①-0-0-□	高出力ドライバ搭載 7種類の主要フィールドネットワークに対応	768点			-	-

※上記型式の①にはフィールドネットワーク仕様の記号 (DV、CC、PR、CN、ML、EC、EP) 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

RCP2-RA8R

ロボシリンダ 高推力ロッドタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 85mm 24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP2-RA8R-I-60P** - [] - [] - **P4** - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - 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 60P:パルスモータ 60□サイズ 10:10mm 5:5mm 50:50mm 300:300mm (50mm毎) P4:PCON-CFA N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は必ずいずれかの記号をご記入下さい。

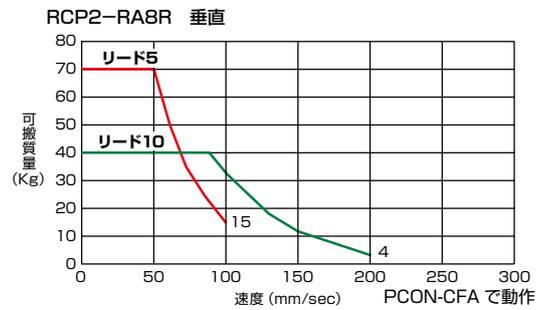
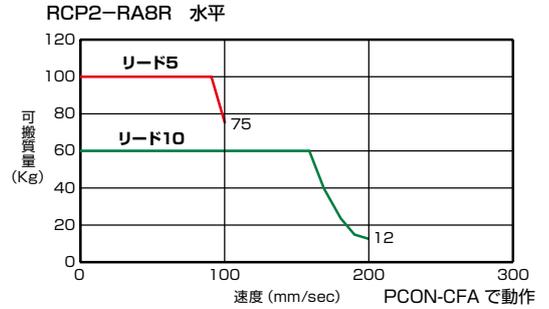
※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5

- POINT**
選定上の注意
- 可搬質量はリード5が加速度0.1G、リード10が加速度0.2Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
 - RA8Cはコントローラが専用（高推力用PCON-CFA）となりますのでご注意ください。
 - 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
 - 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA8R-I-60P-10-①-P4-②-③	10	PCON-CFA	60	40	1000	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA8R-I-60P-5-①-P4-②-③	5	PCON-CFA	100	70	2000	50~300 (50mm毎)

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード	ストローク	
	50	300 (50mm毎)
10	200	200
5	100	100

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)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	X21 (21m) ~ X25 (25m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	R21 (21m) ~ R25 (25m)	—

※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
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→巻末 P41	—
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
フランジ金具	FL	→巻末 P44	—
フット金具	FT	→巻末 P48	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
モータ上側折返し	MT1/MT2/MT3	→巻末 P57	—
モータ右側折返し	MR1/MR2	→巻末 P57	—
モータ左側折返し	ML1/ML3	→巻末 P57	—

アクチュエータ仕様

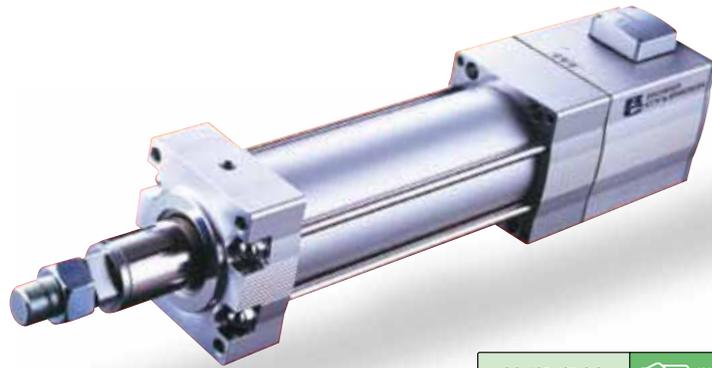
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

RCP2-RA10C

ロボシリンダ 高推力ロッドタイプ 本体幅 100mm パルスモータ ストレート形状

型式項目	RCP2	-	RA10C	-	I	-	86P	-	□	-	□	-	P4	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様	86P:パルスモータ 86□サイズ	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P4:PCON-CFA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



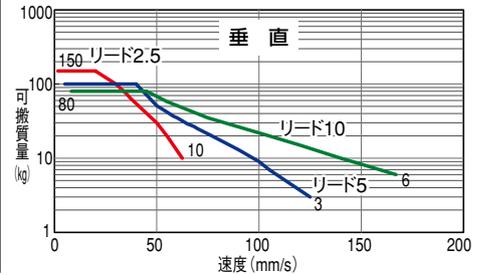
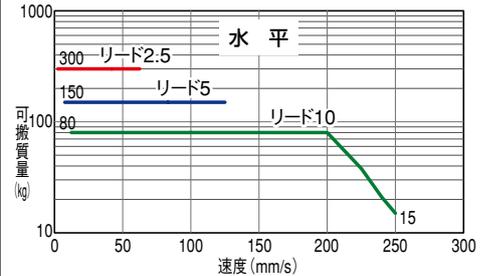
技術資料 巻末 P.5

POINT 選定上の注意

- リード毎に最低速度が設定されています。(リード 10:10mm/s、リード 5:5mm/s、リード 2.5:1mm/s) 最低速度以下で動作すると振動等が出る場合がありますのでご注意ください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、リード 10:0.04G、リード 5:0.02G、リード 2.5:0.01G 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。又、水平可搬質量は外付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、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA10C-I-86P-10-①-P4-②-③	10	~80	~80	1500	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA10C-I-86P-5-①-P4-②-③	5	150	~100	3000	
RCP2-RA10C-I-86P-2.5-①-P4-②-③	2.5	300	~150	6000	

ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)
50 ~ 300 (50mm 毎)	50 ~ 300
10	250 <167>
5	125
2.5	63

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(注 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。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→巻末 P41	—
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
フランジ	FL	→巻末 P46	—
フート金具	FT	→巻末 P48	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ40mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

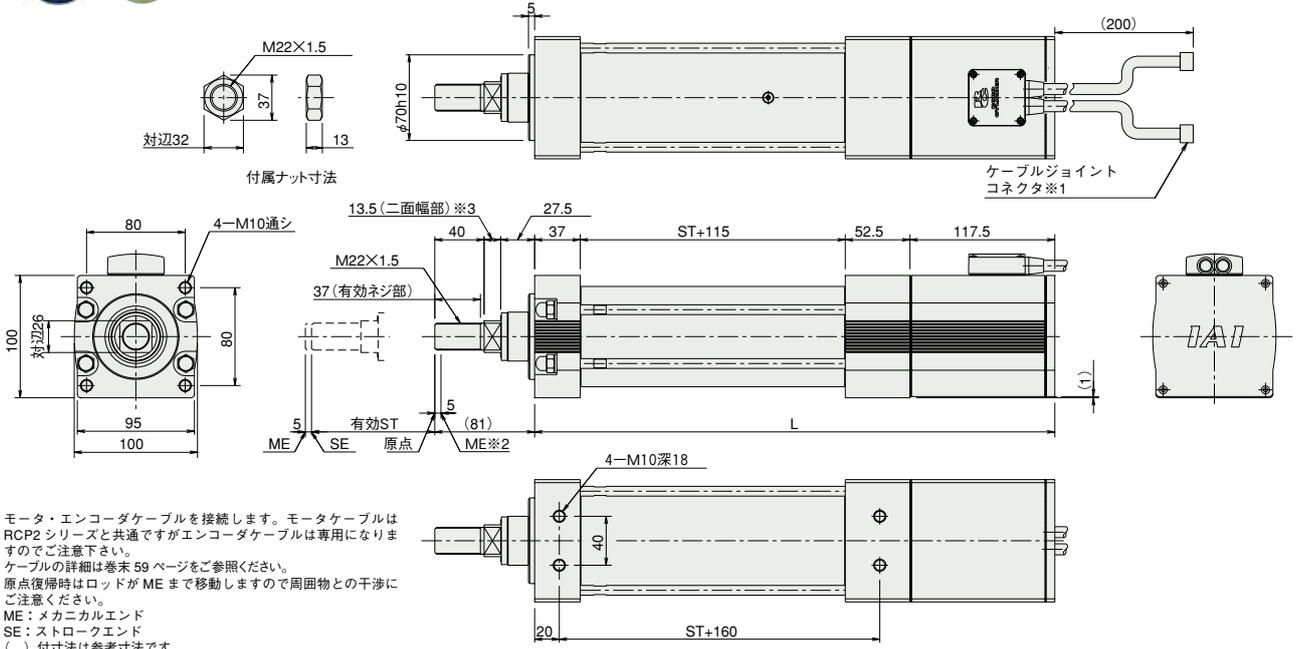
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15



※RA10Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。モータケーブルはRCP2シリーズと共通ですがエンコーダケーブルは専用になりますのでご注意ください。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※3. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。

※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が45.5mm延長、質量が1.5kgアップします。

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加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

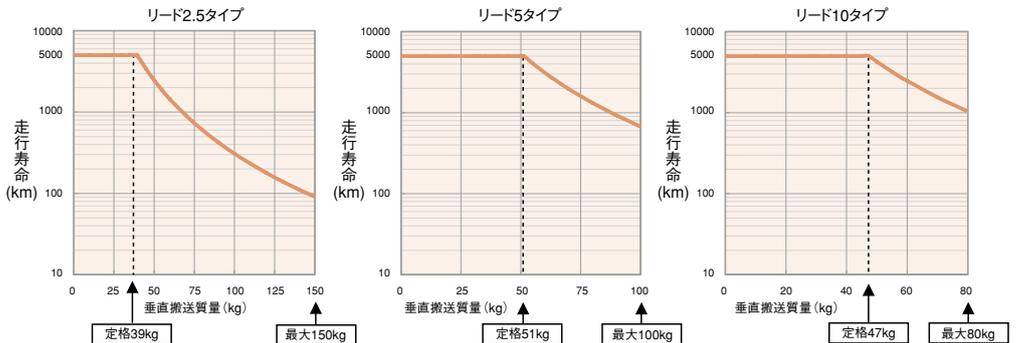
ストローク	50	100	150	200	250	300
L	372	422	472	522	572	622
質量 (kg)	9	9.5	10	10.5	11	11.5

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

● RCP2-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいため、可搬質量や押し付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。速度と可搬質量の相関図もしくは押し付け力と電流制限値の相関図でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押し付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認下さい。

ご注意

定格の数値は、走行寿命5,000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が下グラフのように減少しますのでご注意ください。



適応コントローラ

RCP4 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ		PCON-CFA-86PWAJ-NP-□-0-□ PCON-CFA-86PWAJ-PN-□-0-□	高出力ドライバ搭載 PIO制御によるポジションタイプ	512点	DC24V	P618参照	-	→ P607
パルス列タイプ		PCON-CFA-86PWAJ-PLN-□-0-□ PCON-CFA-86PWAJ-PLP-□-0-□	高出力ドライバ搭載 パルス列入力タイプ	-			-	
フィールドネットワークタイプ		PCON-CFA-86PWAJ-①-0-0-□	高出力ドライバ搭載 7種類の主要フィールドネットワークに対応	768点			-	

※上記型式の①にはフィールドネットワーク仕様の記号 (DV、CC、PR、CN、ML、EC、EP) 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

RCP2-SRA4R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 45mm パルスモータ 全長ショートタイプ

■型式項目	RCP2 - SRA4R - I - 35P	□	□	□	□	□	□	□
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	35P:パルスモータ 35□サイズ	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

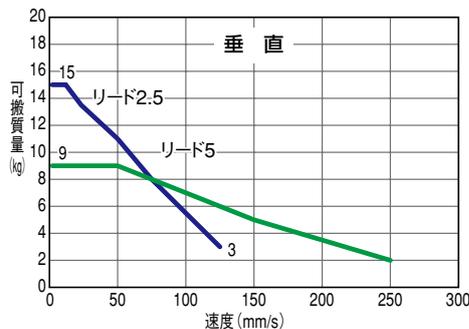
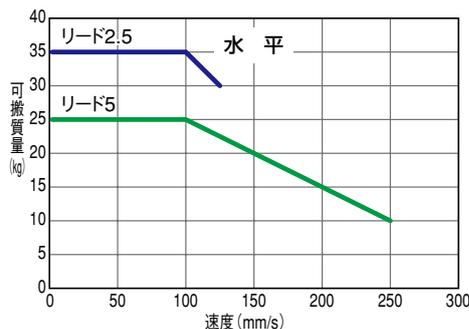


技術資料 巻末P.5

- POINT** 選定上の注意
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
 - 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。
 - 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、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。
 - 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意下さい。(注2) 100mm以上は50mm毎となります。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-SRA4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~25	~9	112	20~200 (10mm毎)
RCP2-SRA4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~35	~15	224	(注2)

記号説明 ①ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※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	20 ~ 200 (10mm毎)	
	5	250
2.5	125	

(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
20~50	—
60~100	—
150	—
200	—

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・エンコーダ一体型ケーブルで、標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは巻末 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	B	→巻末 P42	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P44	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P46	—
フット金具 1 (底面取付)	FT	→巻末 P48	—
フット金具 2 (右/左側面取付)	FT2 / FT4	→巻末 P48	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

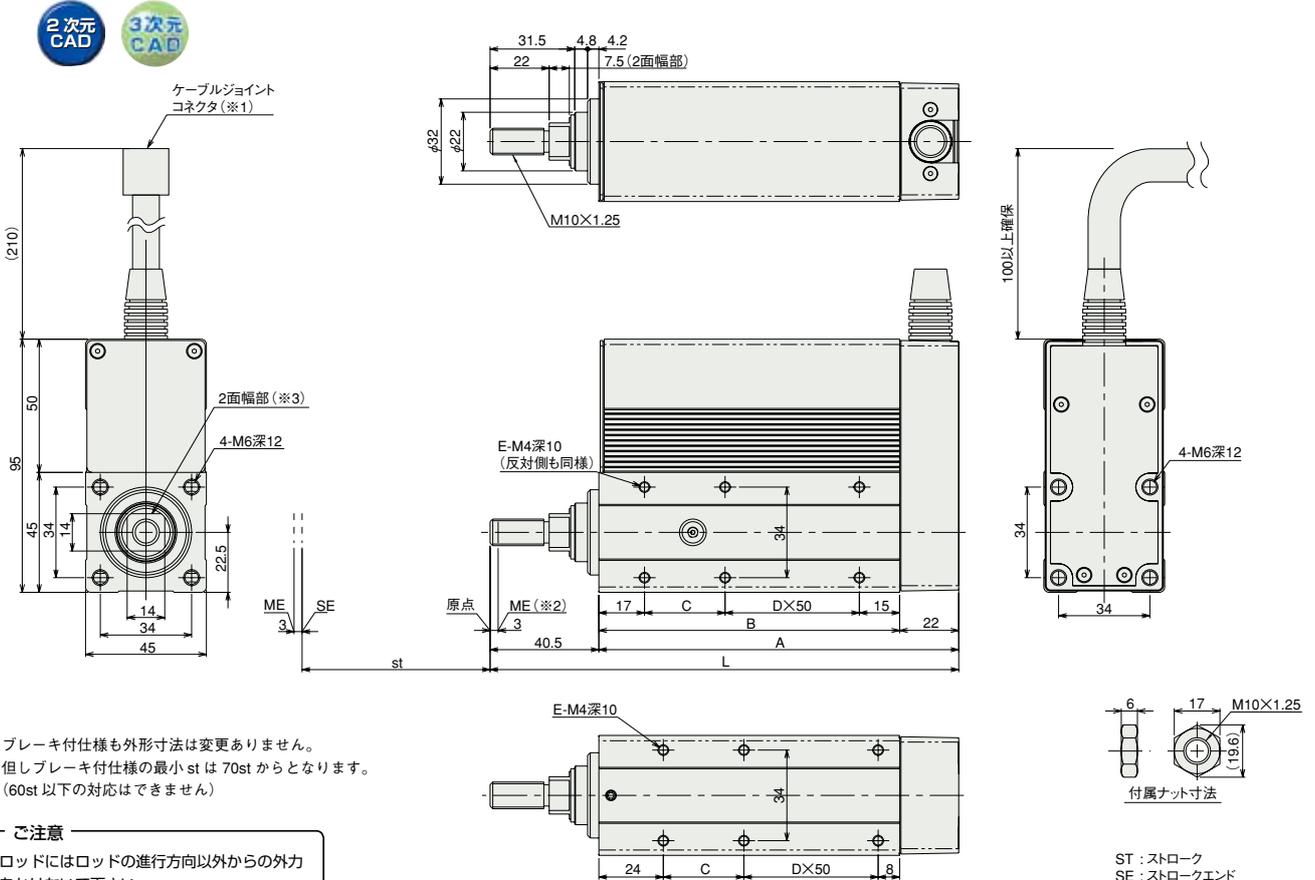
アクチュエータ仕様

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
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	—
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小stは70stからとなります。
(60st以下の対応はできません)

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・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末P59をご参照下さい。
(※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
(※3) 2面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	124.5	134.5	144.5	154.5	164.5	174.5	184.5	194.5	204.5	254.5	304.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	0.83	0.89	0.96	1.02	1.08	1.14	1.21	1.27	1.33	1.64	1.95

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537	
		PSEP-C-35PI-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			P555 参照	-	→ P547	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応				512点	-	-
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-	DC24V	P618 参照	-	→ P607	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	-	-
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	-	
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-35PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	-	→ P623
シリアル通信タイプ		PCON-SE-35PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665	

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

RCP2-SRGS4R

ロボシリンダ シングルガイド付きロッドタイプ 本体幅 45mm パルスモータ 全長ショートタイプ

■型式項目	RCP2 - SRGS4R - I - 35P - □ - □ - □ - □ - □							
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	35P:パルスモータ 35□サイズ	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

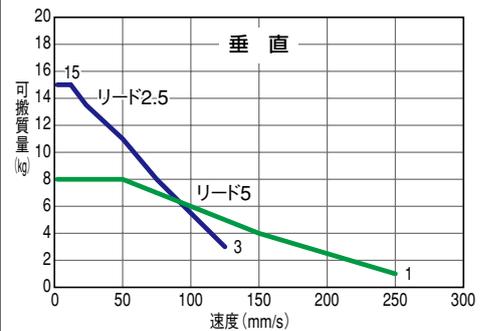
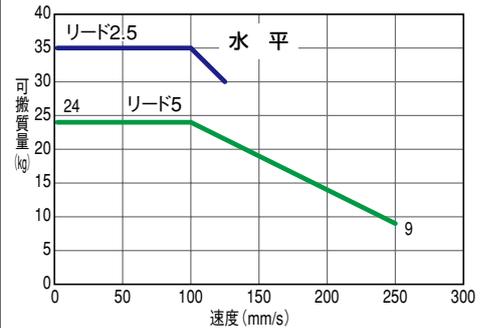


技術資料 巻末P.5

- POINT** (選定上の注意)
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
 - 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。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料 (巻末 109 ページ) をご参照下さい。
 - 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。(注2) 100mm以上は50mm毎となります。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-SRGS4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~24	~8	112	20~200 (10mm毎)
RCP2-SRGS4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~35	~15	224	(注2)

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

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	20 ~ 200 (10mm毎)
5	250
2.5	125

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
20~50	—
60~100	—
150	—
200	—

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・エンコーダ一体型ケーブルで、標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは巻末 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	B	→巻末 P42	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P46	—
フート金具 2 (右/左側面取付)	FT2 / FT4	→巻末 P47	—
ガイド取付方向変更	GS2 ~ GS4	→巻末 P50	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。
※ガイド取付方向は必ずどれかの方向を型式にご記入下さい。
※ガイドとフート金具は同じ方向では使用出来ません。(GS2とFT4, GS4とFT2 の組合せが使用可能です。GS3はフート金具が使用出来ません。)

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
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

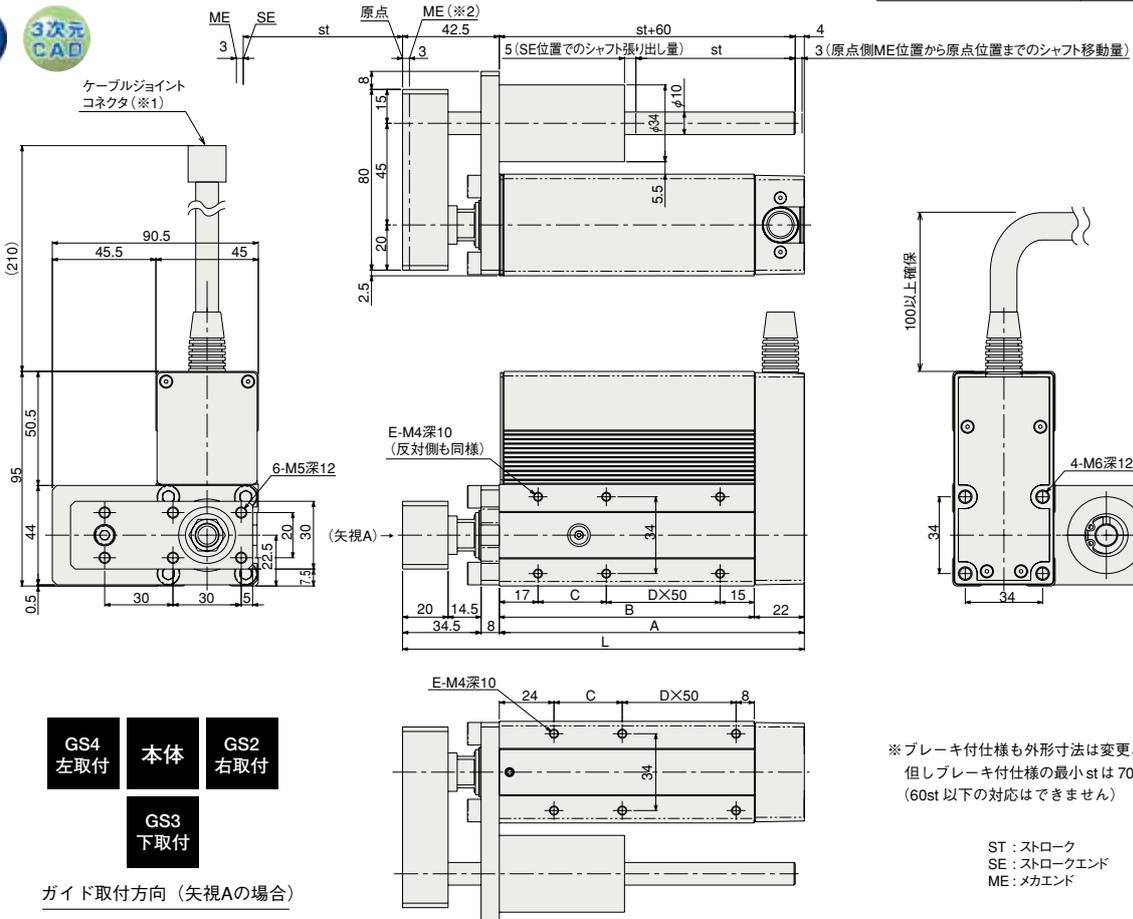
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元 CAD

3次元 CAD



ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。但しブレーキ付仕様の最小stは70stからとなります。(60st以下の対応はできません)

ST: ストローク
SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	80	90	100	110	160	210
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.2	1.27	1.34	1.41	1.48	1.54	1.61	1.68	1.75	2.09	2.43

(※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末 P59 をご参照下さい。
(※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-35PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-①-2-0	高出カドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載 パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-①-0-0	高出カドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-35PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-35PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※①はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※①はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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/ロッドタイプ
- 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

RCP2-SRGD4R

ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅 45mm パルスモータ 全長ショートタイプ

型式項目	RCP2-SRGD4R-I-35P	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
				I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプンで使用する場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	5:5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

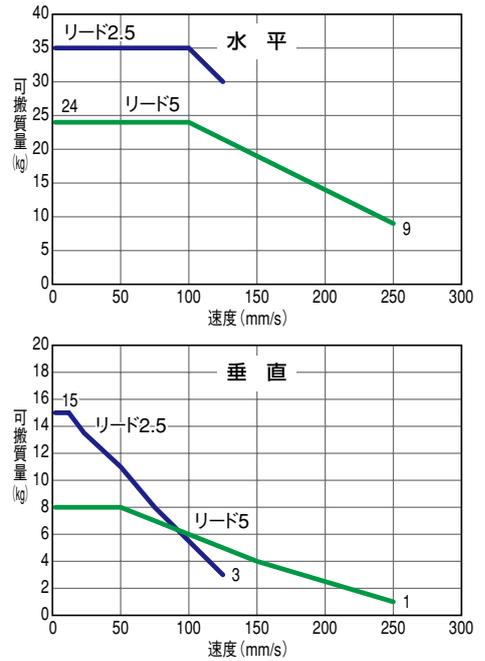


技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- (1) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
 - (2) 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。
 - (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(巻末 110 ページ)をご参照下さい。
 - (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。

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。(注2) 100mm以上は50mm毎となります。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-SRGD4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~24	~8	112	20~200 (10mm毎) (注2)
RCP2-SRGD4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~35	~15	224	

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	20 ~ 200 (10mm 毎)	
	5	250
2.5	125	

(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
20~50	—
60~100	—
150	—
200	—

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・エンコーダ一体型ケーブルで、標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは巻末 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	B	→巻末 P42	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P46	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

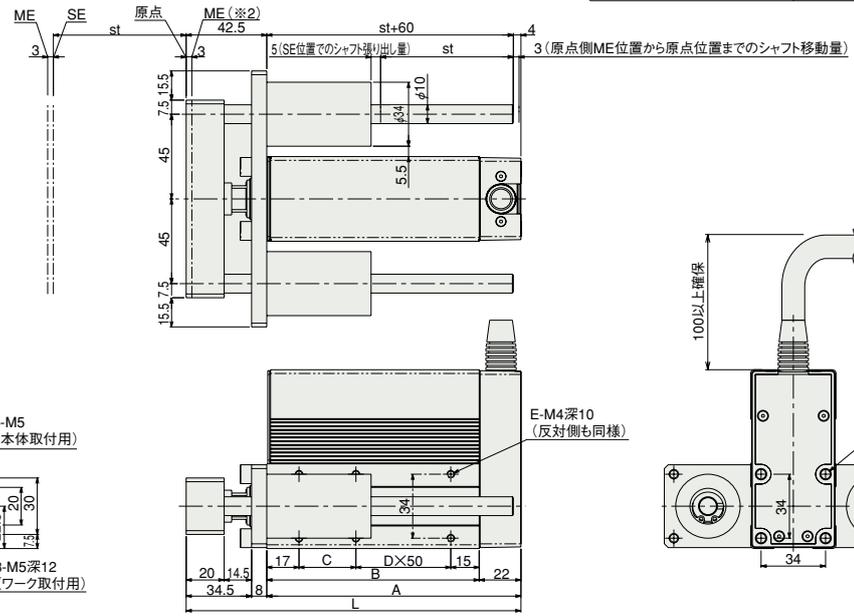
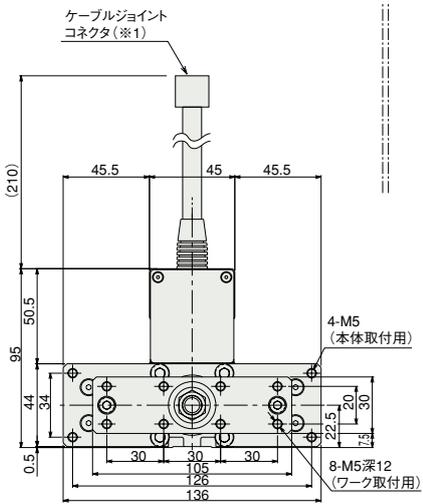
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元 CAD



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
(60st 以下の対応はできません)

(※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末 P59 をご参照下さい。
(※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	80	90	100	110	160	210
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.47	1.55	1.62	1.7	1.77	1.84	1.92	1.99	2.07	2.44	2.81

ST : ストローク
SE : ストロークエンド
ME : メカエンド

② 対応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-35PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-②-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P②-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応				512点	-
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-	DC24V	P618 参照	-	→ P607
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P②-②-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	-
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)			-	-
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-35PI-①-2-0	オープンコレクタ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
シリアル通信タイプ		PCON-SE-35PI-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		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
※②は軸数(1~8)が入ります。 ※②はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※②はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

グリッパタイプ／ロータリタイプ

RCP2 RCS2



RCP2-GRSS



RCP2-GRLS



RCP2-GRS



RCP2-GRM



RCP2-GRST



RCP2-GRHM



RCP2-GRHB



RCP2-GR3LS



RCP2-GR3SS



RCS2-GR8



RCP2-
RTBS/RTBSL



RCP2-
RTB/RTBL



RCP2-
RTBB/RTBBL



RCP2-
RTCS/RTCSL



RCP2-
RTC/RTCL



RCP2-
RTCB/RTCBL



RCS2-
RTC8L/RTC8HL



RCS2-RTC10L



RCS2-RTC12L



RCS2-RT6

RCP2 series パルスモータータイプ	2爪グリッパ	細小型スライドタイプ	幅42mm	RCP2-GRSS	373
		細小型レバータイプ	幅42mm	RCP2-GRLS	375
		小型スライドタイプ	幅69mm	RCP2-GRS	377
		中型スライドタイプ	幅74mm	RCP2-GRM	379
		長ストロークスライドタイプ	幅130mm~190mm	RCP2-GRST	381
	3爪グリッパ	レバータイプ	幅62mm	RCP2-GR3LS	387
			幅80mm	RCP2-GR3LM	389
		スライドタイプ	幅62mm	RCP2-GR3SS	391
			幅80mm	RCP2-GR3SM	393
			長ストロークスライドタイプ	幅104mm~284mm	RCS2-GR8
RCP2 series パルスモータータイプ	ロータリー	小型縦型タイプ	幅45mm	RCP2-RTBS / RTBSL	397
		小型扁平型タイプ	幅72mm	RCP2-RTCS / RTCSL	399
		中型縦型タイプ	幅50mm	RCP2-RTB / RTBL	401
		中型扁平型タイプ	幅88mm	RCP2-RTC / RTCL	403
		大型縦型タイプ	幅76mm	RCP2-RTBB / RTBBL	405
		大型扁平型タイプ	幅124mm	RCP2-RTCB / RTCBL	407
RCS2 series 200Vサーボモータータイプ	中空ロータリー	小型タイプ	幅85mm	RCS2-RTC8L / RTC8HL	409
		中型タイプ	幅99mm	RCS2-RTC10L	411
		大型タイプ	幅123mm	RCS2-RTC12L	413
	ロータリー	モータストレートタイプ	幅64mm	RCS2-RT6	415

スライドタイプ

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

パルスモーター

サーボモーター(24V)

サーボモーター(200V)

リニアサーボモーター

RCP2-GRSS

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 細小型スライドタイプ 本体幅 42mm パルスモータ

■型式項目	RCP2	-	GRSS	-	I	-	20P	-	30	-	8	-	□	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	減速比	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20□サイズ		30:減速比 1/30		8:8mm (片側4mm)		P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		NM:原点逆仕様 FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

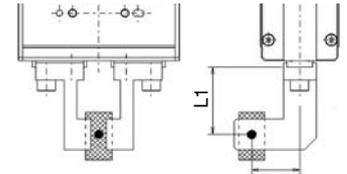


技術資料 巻末 P.5

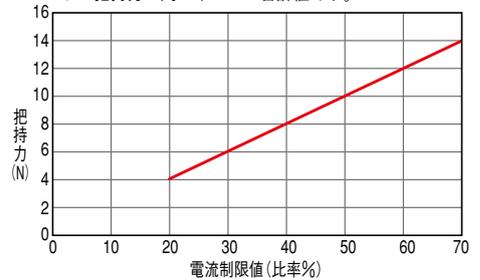
- POINT**
選定上の注意
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
 - (2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。(詳細は巻末 86 ページをご参照下さい)
 - (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※ L1 は 40mm 以下でご使用下さい。L2
 ※ 下記グラフの把持力は、上図の L1、L2 が 0 の場合になります。
 (L1 の距離別把持力目安は、巻末 87 ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※ 把持(押し付け)を行なう場合は速度が 5mm/s 固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14 (片側 7)	8 (片側 4)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	8 (mm)
減速比	78 (片側)
30	

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
8	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※ 保守用のケーブルは巻末 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	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

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

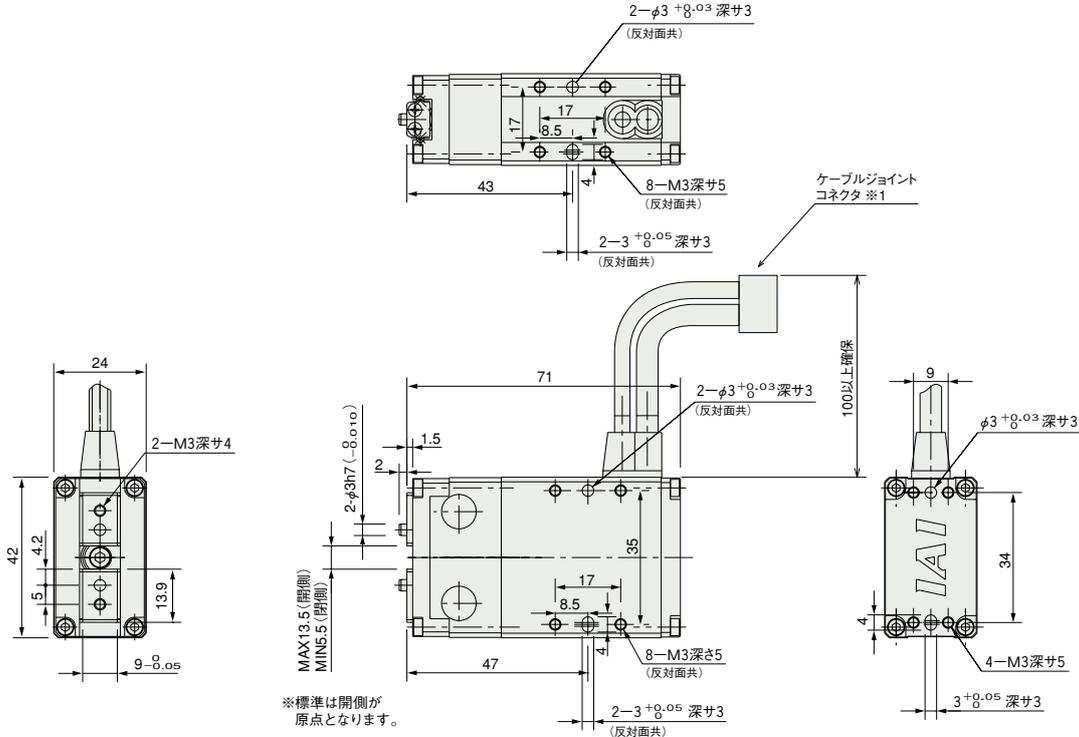
寸法図

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

特注対応のご案内  巻末P.15

2次元
CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-①-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-20PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-④-②-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P⑤-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P⑤-②-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

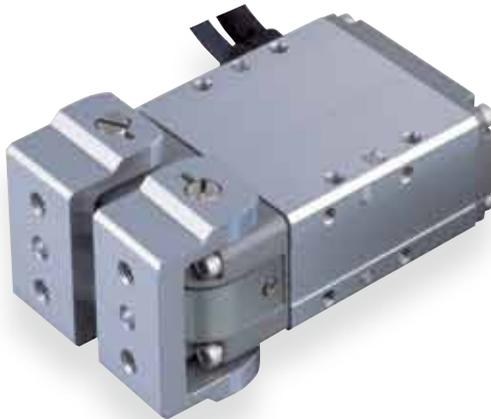
※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※②は軸数(1~8)が入ります。 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑥はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

RCP2-GRLS

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 細小型レバータイプ 本体幅 42mm パルスモータ

■型式項目	RCP2 - GRLS	-	I	-	20P	-	30	-	180	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>		
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	減速比	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
	I:インクリメンタル仕様		20P:パルスモータ仕様		30:減速比 1/30		180:180度 (片側 90度)		P1:PCON-PL/PO/SE PSEL		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		NM:原点逆仕様 FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット				
※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。																	

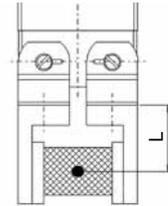


技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。(詳細は巻末 B6 ページをご参照下さい)
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

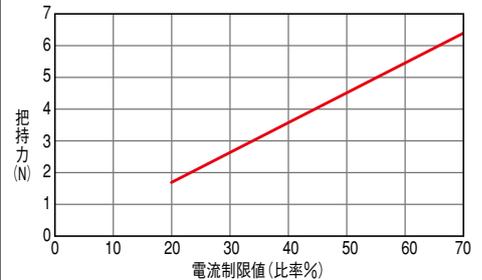
押し付け動作により、把持力(押し付け力)はコントローラの電流制限値 20%~70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。
※L1は40mm以下でご使用下さい。

$$\text{実効把持力(GRLS)} = F \times 15.5 / (L + 15.5)$$

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



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

※把持(押し付け)を行なう場合は速度が 5 度/s 固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4 (片側 3.2)	180 (片側 90)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	180 (度)
減速比 30	600 (片側)

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは巻末 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	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

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

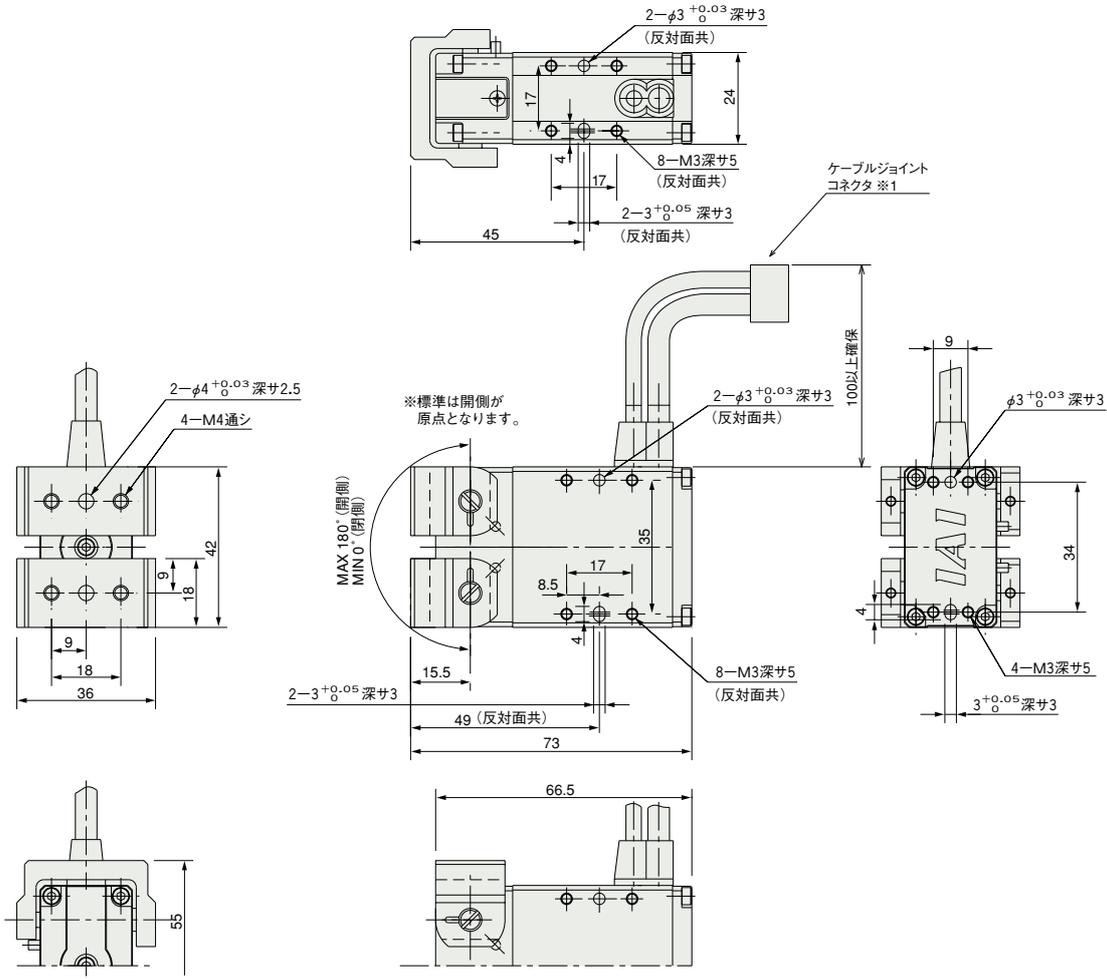
寸法図

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

特注対応のご案内  巻末P.15

2次元
CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-20PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-②-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P②-①-2-0	高出カドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載 パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P②-②-0-0	高出カドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※②は軸数(1~8)が入ります。 ※②はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※②はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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/
ロータイプ
- リアサーボ
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)
- リア
サーボ
モータ

RCP2-GRS

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 小型スライドタイプ 本体幅 69mm パルスモータ

■型式項目	RCP2	- GRS	- I	- 20P	- 1	- 10	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
			I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	1:減速比 1/1	10:10mm (片側5mm)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。



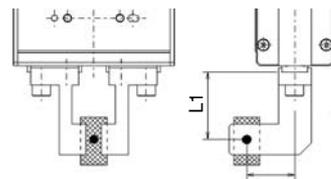
技術資料 巻末P.5



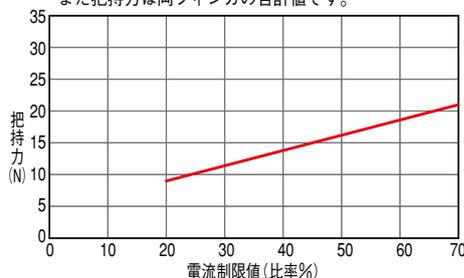
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は巻末86ページをご参照下さい)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は50mm以下でご使用下さい。L2
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末87ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRS-I-20P-1-10-①-②-③	1	21 (片側 10.5)	10 (片側 5)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	10 (mm)
減速比	1
	33.3 (片側)

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:6.3N·m Mb:6.3N·m Mc:7.0N·m
質量	0.36kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

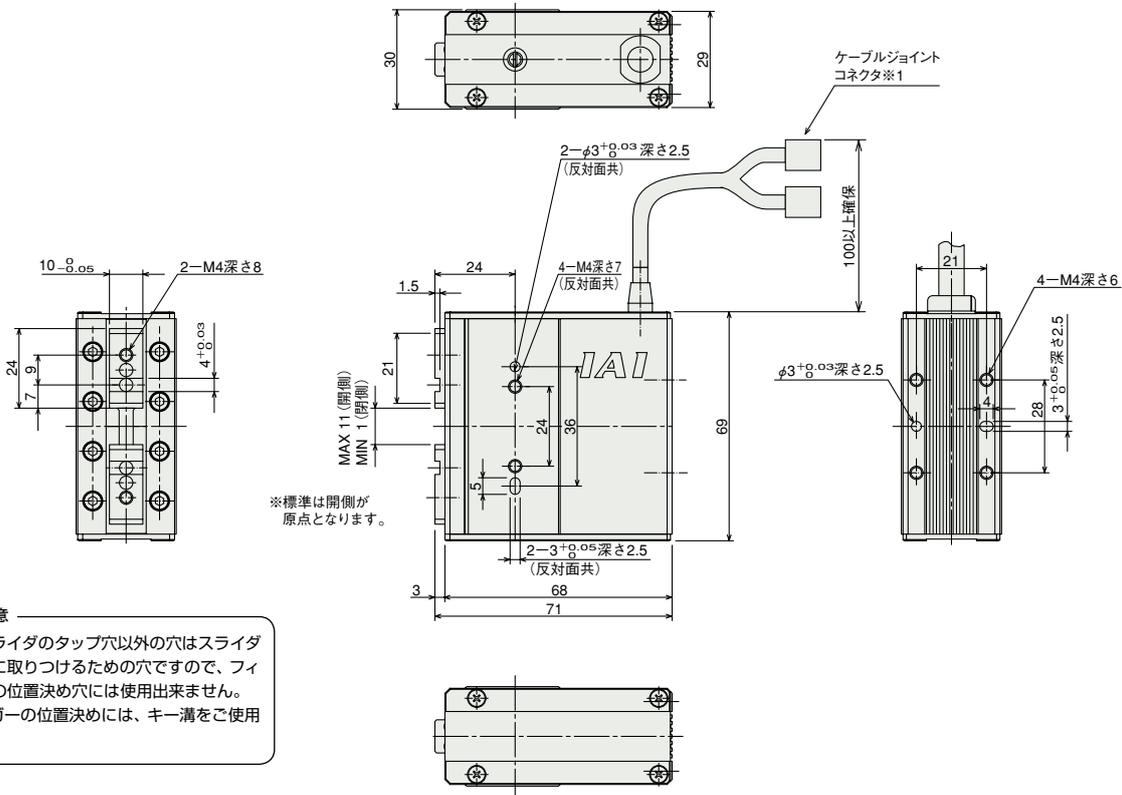
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15



※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。



ご注意
上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取り付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めには、キー溝をご使用下さい。

質量 (kg) 0.36

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-20PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-②-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P⑤-①-2-0	高出カドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWI-PL①-2-0	高出カドライバ搭載 パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P⑤-②-0-0	高出カドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※②は軸数(1~8)が入ります。 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑤はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

RCP2-GRM

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 中型スライドタイプ 本体幅 74mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2-GRM-I-28P-1-14**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用する場合は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	1:減速比 1/1	14:14mm (片側7mm)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット		

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



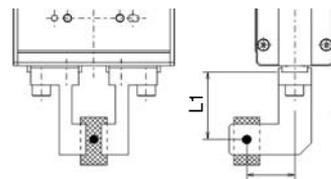
技術資料 巻末 P.5



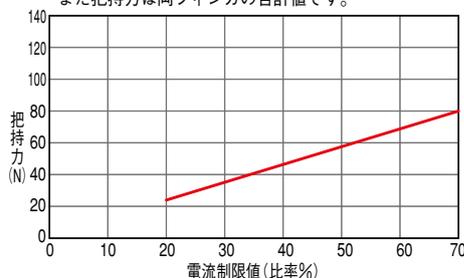
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は巻末 86 ページをご参照下さい)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は80mm以下でご使用下さい。L2
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
 (L1の距離別把持力目安は、巻末87ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRM-I-28P-1-14-①-②-③	1	80 (片側 40)	14 (片側 7)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	14 (mm)
減速比	1
最高速度	36.7 (片側)

(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
14	—

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:6.3N·m Mb:6.3N·m Mc:8.3N·m
質量	0.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

RCP2-GRST

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 長ストロークスライドタイプ 本体幅 130~190mm パルスモータ

■型式項目 RCP2 - GRST - I - 20P - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	1:減速比 1/1 高速タイプ 2:減速比 1/2 標準タイプ	40:40mm 60:60mm 80:80mm 100:100mm	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP 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 ※ケーブル取出方向は A0/A1 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。

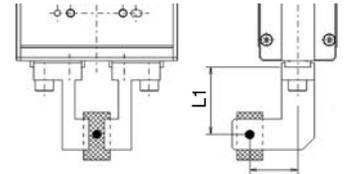


技術資料 巻末 P.5

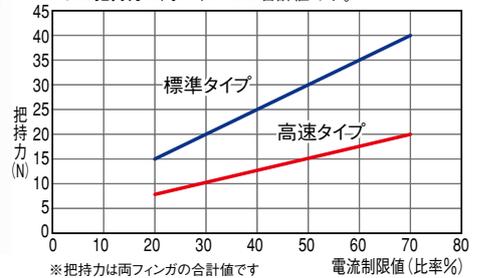
- POINT** 選定上の注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
 - 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 が目安となります。(詳細は巻末 86 ページをご参照下さい)
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※ L1 は 60mm 以下でご使用下さい。L2
 ※ 下記グラフの把持力は、上図の L1、L2 が 0 の場合になります。
 (L1 の距離別把持力目安は、巻末 87 ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※把持(押し付け)を行なう場合は速度が 5mm/s 固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRST-I-20P-1-①-②-③-④	1	20 (片側 10)	40~100 (20mm毎)
RCP2-GRST-I-20P-2-①-②-③-④	2	40 (片側 20)	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク (mm)	40~100 (mm)
1	75
2	34

(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
40	—
60	—
80	—
100	—

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・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末 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
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
ケーブル底面取出し	A0	→巻末 P41	—
ケーブル側面取出し	A1	→巻末 P41	—

※ケーブル取出方向は、A0 か A1 のどちらかを必ずご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ウォーム・ラックギア
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	—
ガイド	リニアガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:2.93N·m Mb:2.93N·m Mc:5.0N·m
質量	0.51kg(40ストローク)~0.66kg(100ストローク)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

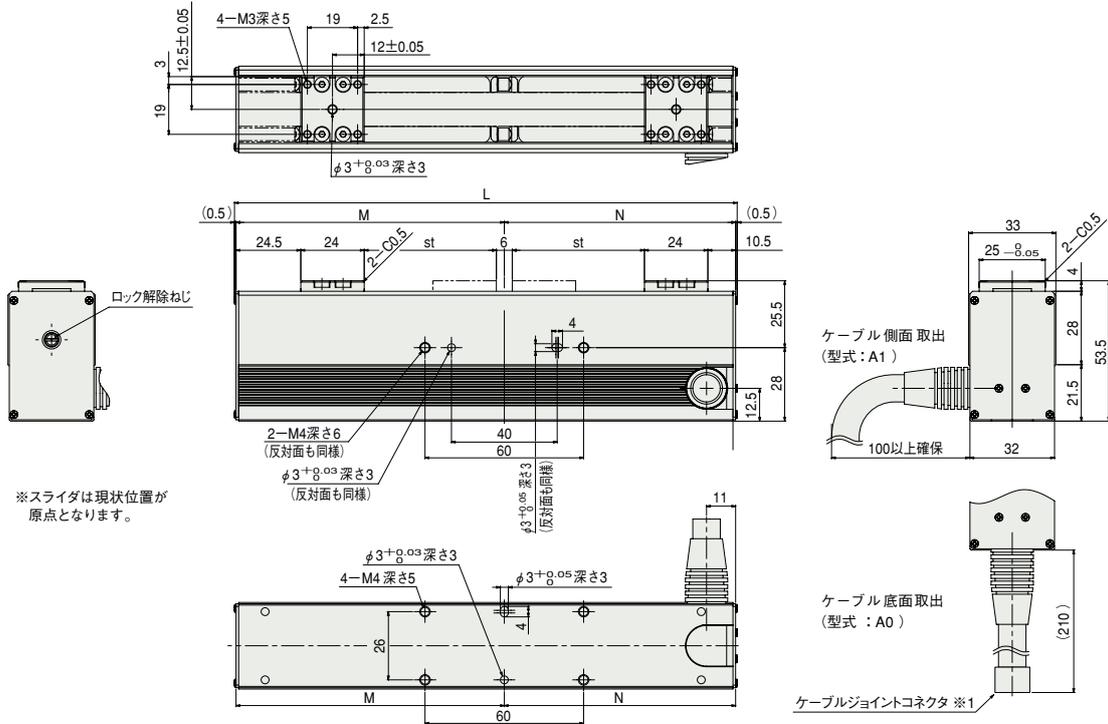
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。

特注対応のご案内 巻末P.15



■ストローク別寸法・質量

ストローク	40	60	80	100
L	130	150	170	190
M	71.5	81.5	91.5	101.5
N	57.5	67.5	77.5	87.5
質量(kg)	0.51	0.56	0.61	0.66

②適応コントローラ

RCP2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	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-20PI-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					→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ					→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-①-2-0	高出カドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P623
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載 パルス列入力対応	-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点				
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-①-2-0	オープンコレクタ対応					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロール一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロール一体型
- 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

RCP2-GRHM

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 中型高把持タイプ 本体幅116mm 24Vパルスモータ

■型式項目	RCP2-GRHM-I-35P-2-32							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様	35P:パルスモータ 35□サイズ	2:送りネジ リード2	32:32mm (片側16mm)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP-C	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

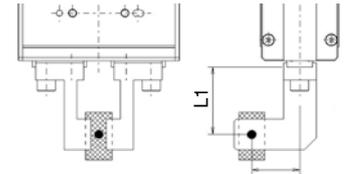


技術資料 巻末P.5

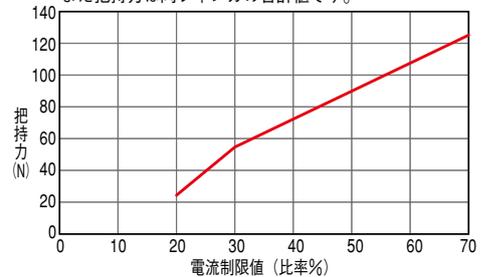
- POINT** 選定上の注意
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - (2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値ですが、実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は巻末86ページをご参照下さい)
 - (3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は90mm以下でご使用下さい。L2
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1,L2が0の場合になります。
 (L1の距離別把持力目安は、巻末87ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRHM-I-35P-2-32-①-②-③	2	125 (片側62.5)	32 (片側16)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	32 (mm)
減速比	2
	100 (片側)

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
32	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは巻末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
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	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

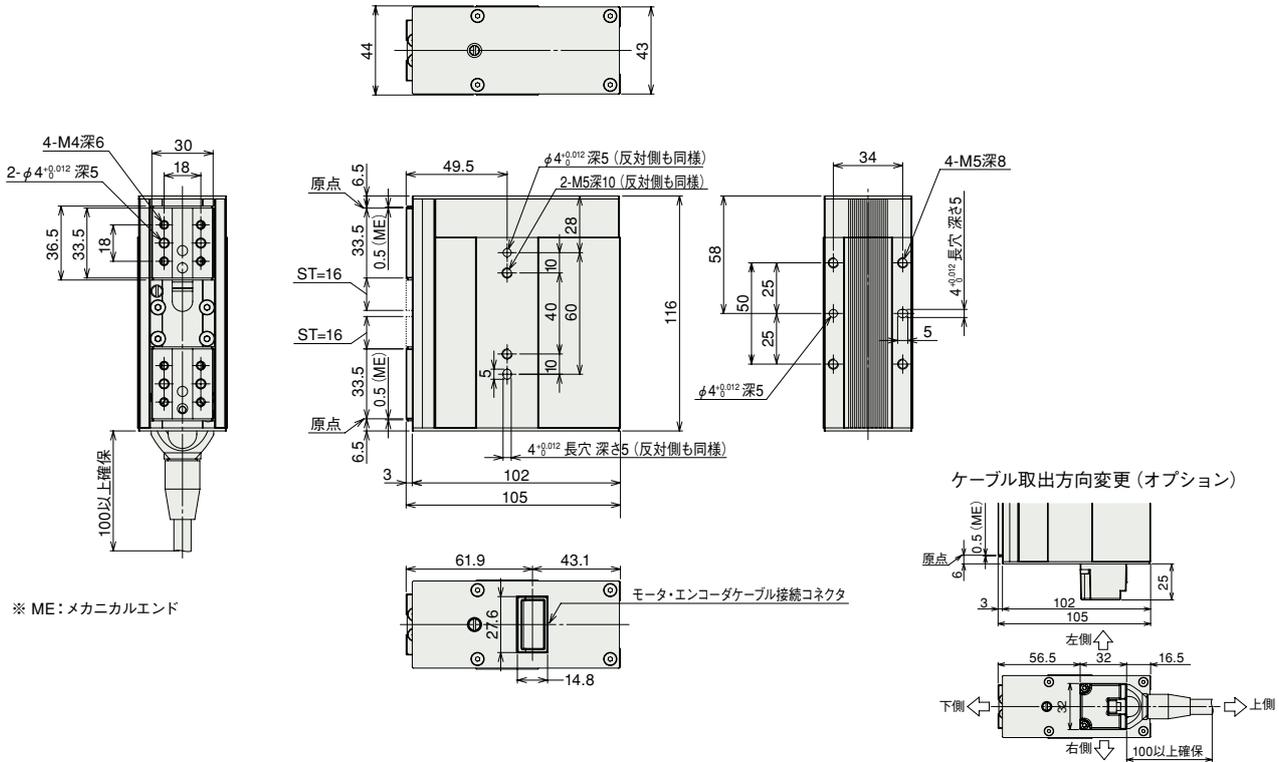
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ(リード2)
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.15mm以下
ガイド	リニアガイド
静的許容モーメント(※1)	Ma:11.7N·m Mb:16.7N·m Mc:46.5N·m
質量	1.14kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※1) 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



※ ME: メカニカルエンド

質量 (kg) 1.14

①適応コントローラ

RCP2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	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-35PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-②-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P②-①-2-0	高出カドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWA1-PL②-2-0	高出カドライバ搭載 パルス列入力対応	-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P②-②-0-0	高出カドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点				
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-35PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-35PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類 (NP/PN) が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。
 ※②は軸数 (1~8) が入ります。 ※②はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※②はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN (NPN仕様) / P (PNP仕様) の記号が入ります。

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

RCP2-GRHB

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 大型高把持タイプ 本体幅131mm 24Vパルスモータ

■型式項目	RCP2-GRHB-I-42P-2-40	—	□	—	□	—	□	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42□サイズ	2:送りネジ リード2	40:40mm (片側 20mm)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP-C	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

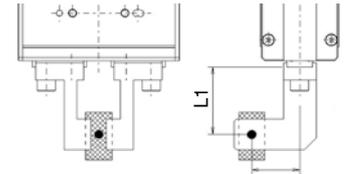


技術資料 巻末 P.5

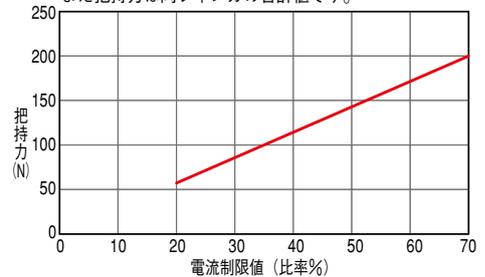
- POINT**
選定上の注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値ですが、実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は巻末 86 ページをご参照下さい)
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は90mm以下でご使用下さい。L2
※下記グラフの把持力は、上図のL1,L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末87ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※ 把持(押し付け)を行なう場合は速度が 5mm/s 固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRHB-I-42P-2-40-①-②-③	2	200 (片側 100)	40 (片側 20)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	40 (mm)
減速比	2
	100 (片側)

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※ 保守用のケーブルは巻末 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
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	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ(リード2)
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.15mm以下
ガイド	リニアガイド
静的許容モーメント(※1)	Ma:15.7N·m Mb:26.4N·m Mc:59.8N·m
質量	1.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

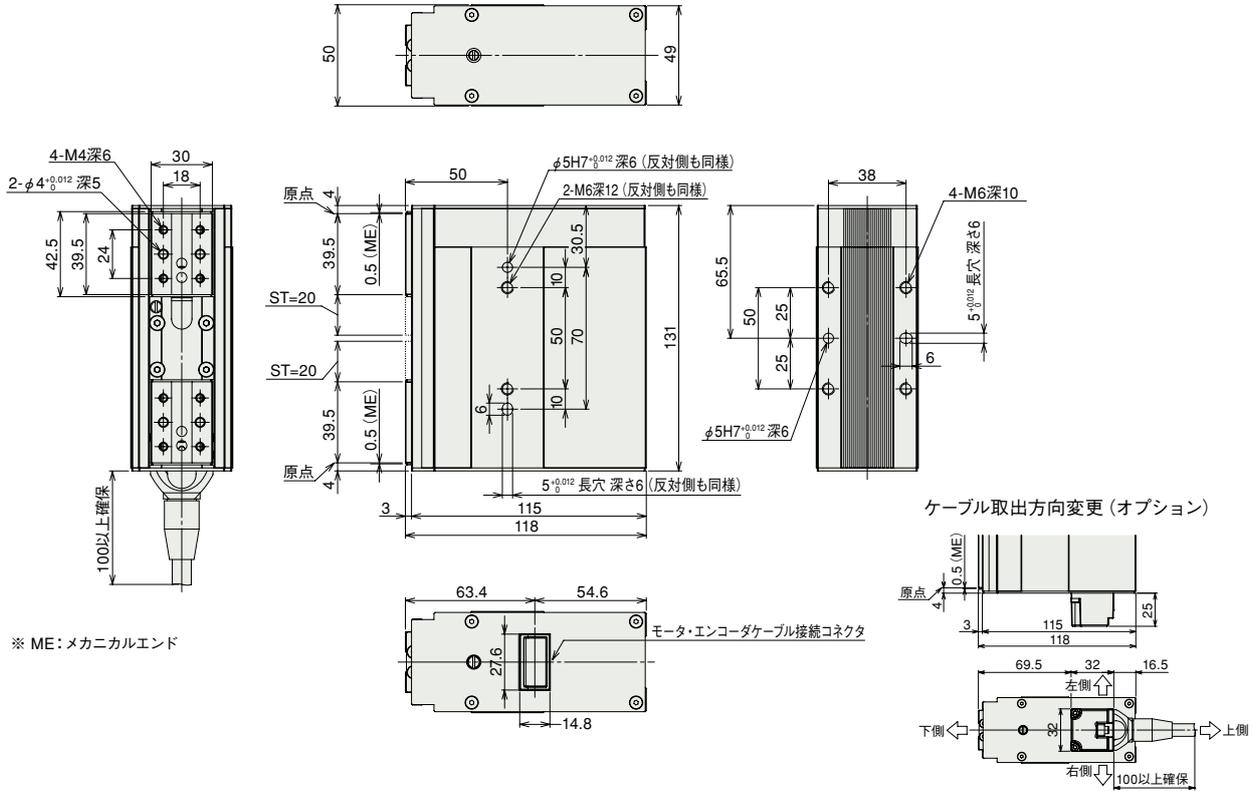
(※1) 5,000km走行寿命の場合です。

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



※ ME: メカニカルエンド

質量 (kg) 1.5

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-①-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-42PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-④-②-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P⑤-①-2-0	高出カドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載 パルス列入力対応	-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P⑤-②-0-0	高出カドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点				
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類 (NP/PN) が入ります。 ※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。
 ※②は軸数 (1~8) が入ります。 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑥はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN (NPN仕様) / P (PNP仕様) の記号が入ります。

- 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)
- リアサーボモータ

RCP2-GR3LS

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー レバータイプ 本体幅 62mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2-GR3LS-I-28P-30-19**

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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 30:減速比 19:19度 P1:PCON-PL/PO/SE N:無し FB:フランジブラケット
仕様 28□サイズ 1/30 PSEL P:1m S:3m SB:シャフトブラケット
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。 P3:PCON-CA M:5m
PMEC/PSEP X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
MSEP R□□:ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



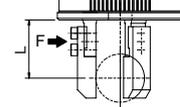
技術資料 巻末 P.5



- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンが把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び巻末 86 ページをご参照下さい。
- (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意ください。

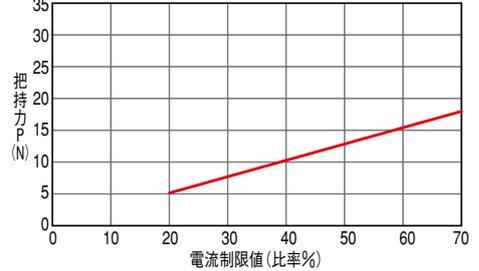
※下記グラフ値は把持ポイント 10mm 地点での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実質把持力は以下の計算式より計算してください。

実効把持力 (GR3LS) = $P \times 24 / (L + 14)$

P = グラフの把持力

L = フィンが取付面から把持ポイントまでの距離

(Lは50mm以下でご使用下さい)



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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LS-I-28P-30-19-①-②-③	30	18 (片側 6)	19

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	19 (度)
減速比	200

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
19	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15度以下
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

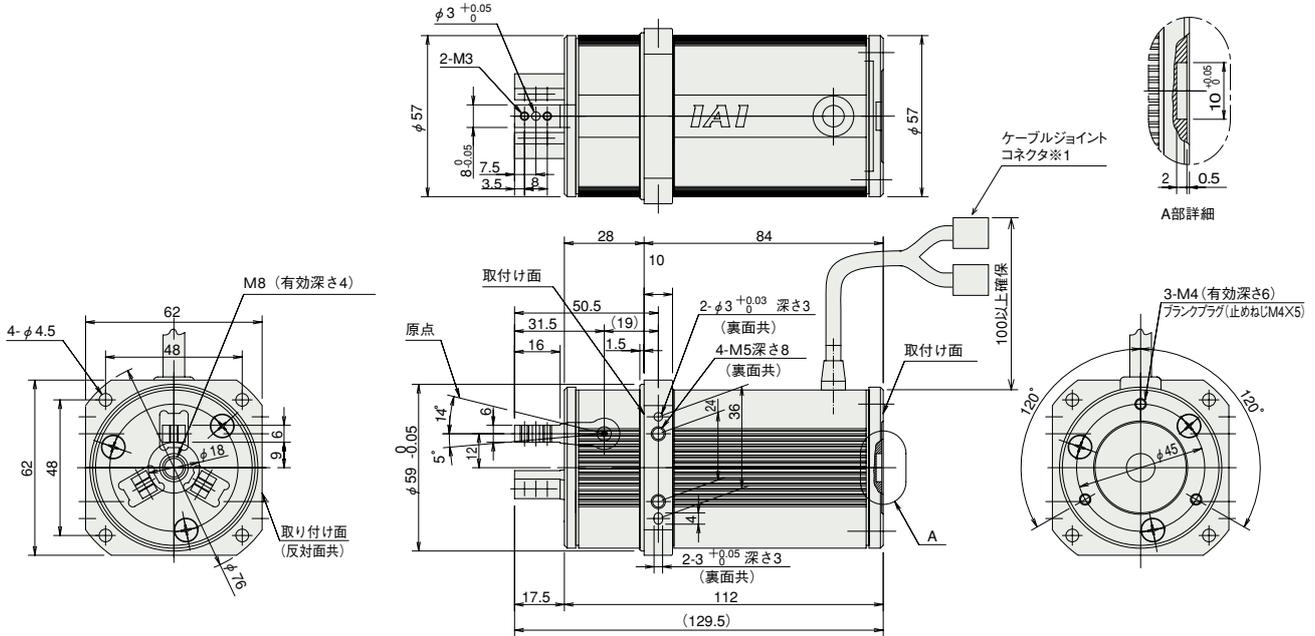
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末P.15



※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※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。



質量 (kg) 0.6

①適応コントローラ

RCP2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	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-①-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-28PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-④-②-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P⑤-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P⑤-②-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
※②は軸数(1~8)が入ります。 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑥はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

RCP2-GR3LM

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー レバータイプ 本体幅 80mm パルスモータ

■型式項目	RCP2-GR3LM-I-42P-30-19	—	—	—	—	—	—	—	—
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42サイズ	30:減速比 1/30	19:19度	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット			

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



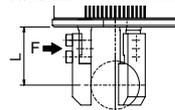
技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明 及び 巻末 86 ページをご参照下さい。
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意ください。

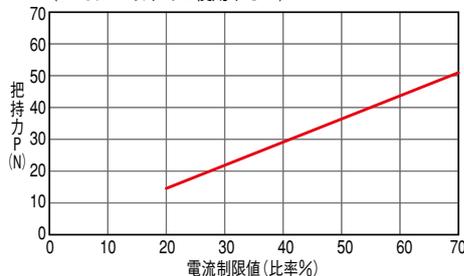
※下記グラフ値は把持ポイント 10mm 地点での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実質把持力は以下の計算式より計算してください。

$$\text{実効把持力 (GR3LM)} = P \times 28.5 / (L + 18.5)$$

P = グラフの把持力

L = フィンガ取付面から把持ポイントまでの距離

(Lは80mm以下でご使用下さい)



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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-①-②-③	30	51 (片側 17)	19

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	19 (度)
減速比	200

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
19	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.15度以下
質量	1.1kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

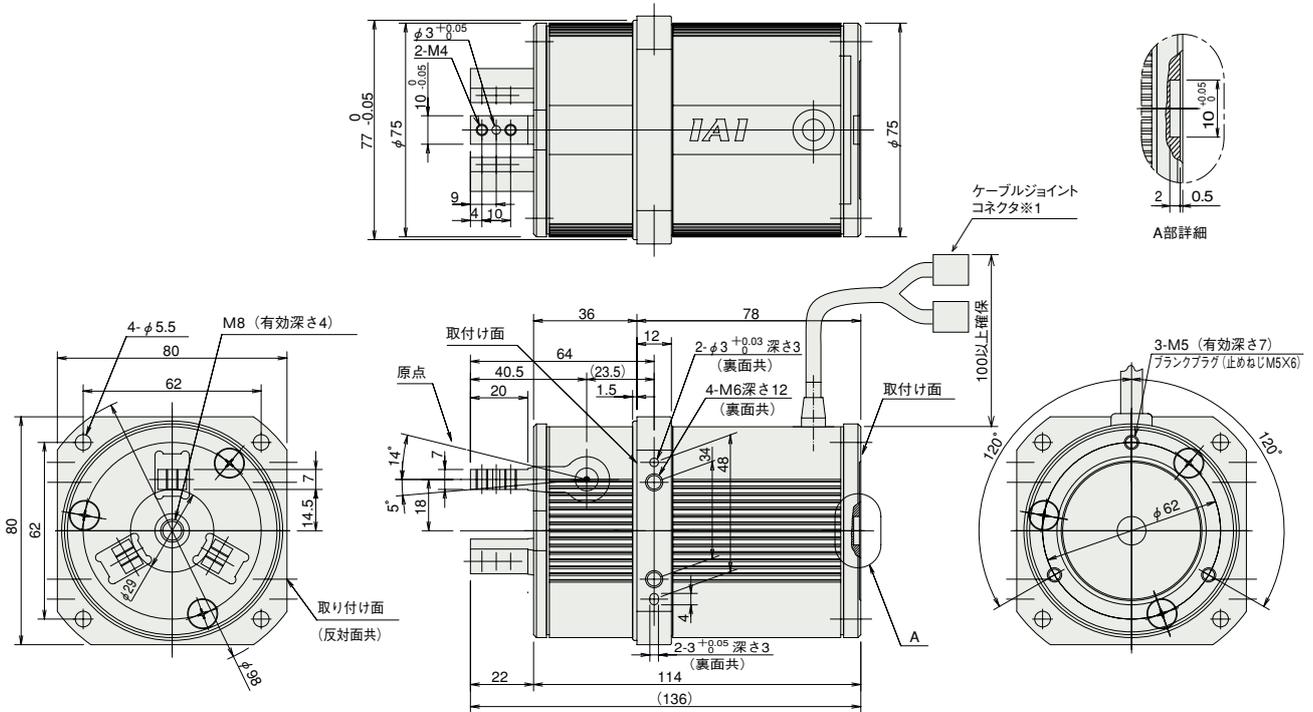
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末P.15



※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※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。



質量 (kg) 1.1

①適応コントローラ

RCP2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	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-42PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL□-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

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

RCP2-GR3SS

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅 62mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2-GR3SS-I-28P-30-10**

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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 30:減速比 10:10mm
仕様 28□サイズ 1/30 (片側5mm)
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

P1:PCON-PL/PO/SE N:無し FB:フランジブラケット
PSEL P:1m SB:シャフトブラケット
P3:PCON-CA S:3m
PMEC/PSEP M:5m
MSEP X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



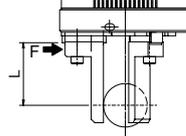
技術資料 巻末 P.5



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明 及び 巻末 86 ページをご参照下さい。
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。

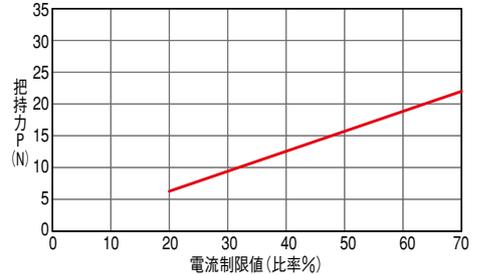
■把持力と電流制限値の相関図

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



※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s 固定となりますのでご注意ください。

※Lは50mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末87ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③	30	22 (片側 7.3)	10

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	10 (mm)
減速比	40

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:3.8N・m Mb:3.8N・m Mc:3.0N・m
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

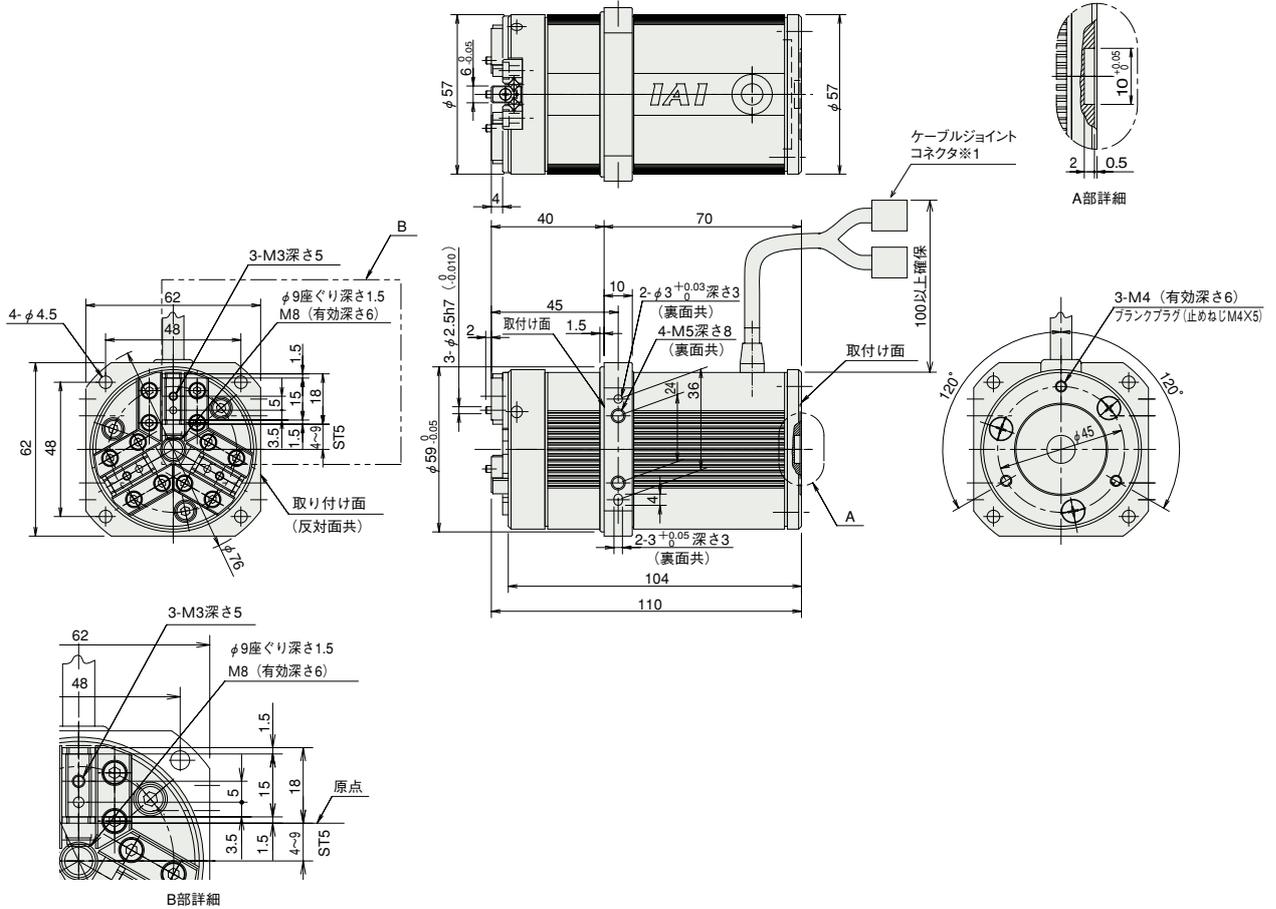
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15



※原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※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。



質量 (kg) 0.6

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-28PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-②-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P⑤-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点		P618 参照	-	-
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-			-	→ P607
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P⑤-②-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	-
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)		P628 参照	-	-
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-①-2-0	オープンコレクタ対応		-		-	→ P623
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28PI-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		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	-	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※②は軸数(1~8)が入ります。 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑥はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロール一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロール一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- バルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

RCP2-GR3SM

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅 80mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2-GR3SM-I-42P-30-14**

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

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 30:減速比 14:14mm
 仕様 42□サイズ 1/30 (片側7mm)
 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

P1:PCON-PL/PO/SE N:無し FB:フランジブラケット
 PSEL P:1m S:3m SB:シャフトブラケット
 P3:PCON-CA M:5m
 PMEC/PSEP X□□:長さ指定
 MSEP R□□:ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



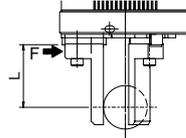
技術資料 巻末 P.5



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び巻末 86 ページをご参照下さい。
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。

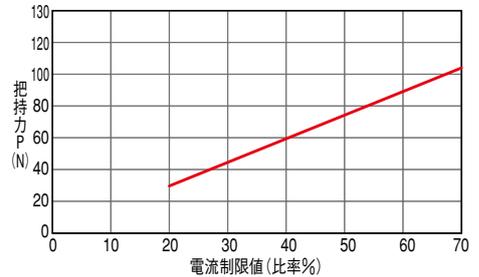
■把持力と電流制限値の相関図

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



※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

※Lは80mm以下でご使用下さい。
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
 (L1の距離別把持力目安は、巻末87ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-①-②-③	30	102 (片側 34)	14

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	14 (mm)
減速比	30
最高速度	50

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:6.3N・m Mb:6.3N・m Mc:5.7N・m
質量	1.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

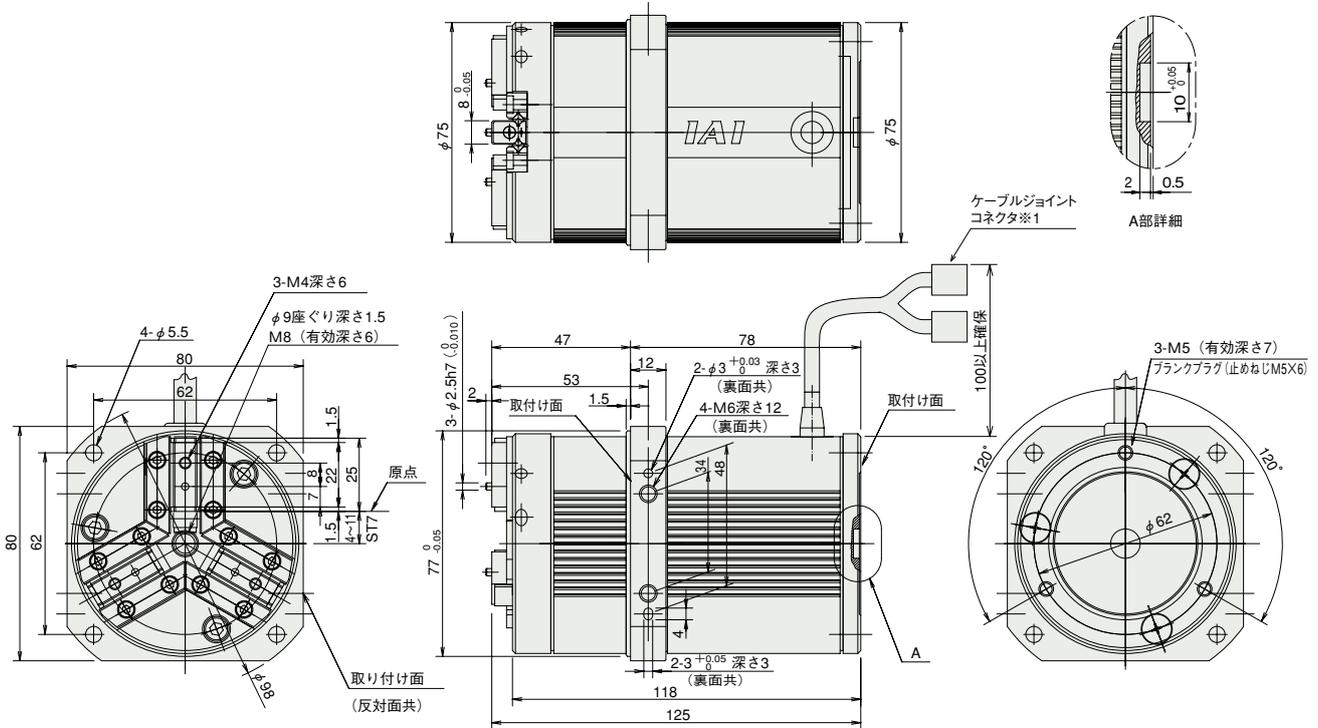
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

👉 巻末P.15



※原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※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。



質量 (kg) 1.2

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-42PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

RCS2-GR8

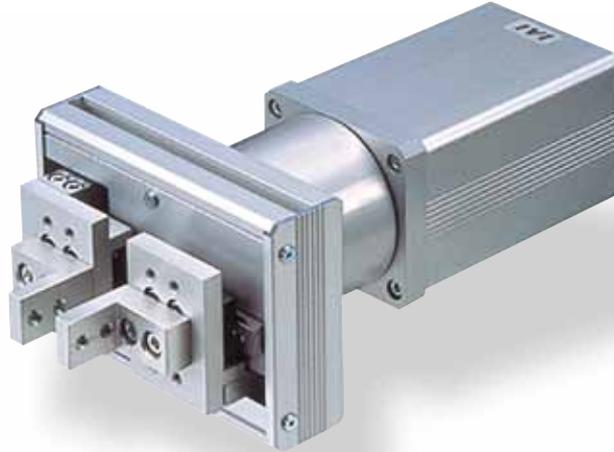
ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 長ストロークスライドタイプ 本体幅 104~284mm 200V サーボモータ

■型式項目	RCS2	GR8	I	60	5				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		トインクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	5:1/5	20:20mm 40:40mm (60):60mm (80):80mm 100:100mm (120):120mm (200):200mm	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※把持(押し付け)を行なう場合は速度が 10mm/s 固定となりますのでご注意ください。

技術資料 巻末 P.5



- (1) ストロークの種類で () が付いたもの (60, 80, 120, 200) は標準機種となります。
- (2) 最大把持力は両フィンガーの合計値となります。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	減速比	停止時把持力 (N) (注1)	移動時定格把持力 (N) (注2)	ストローク (mm)
RCS2-GR8-I-60-5-①-②-③-④	60	1/5	22.5 (片側 11.25)	31.3 (片側 15.65)	20, 40, (60), (80), 100, (120), (200)

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

(注1) 停止時負荷制限許容値です。
(注2) フィンガ移動時の許容値です。

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
20	—
40	—
(60)	—
(80)	—
100	—
(120)	—
(200)	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	②ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末 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
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ラック&ピニオン
繰り返し位置決め精度	±0.04mm
ロスモーション	0.7mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma: 5.1N・m Mb: 5.1N・m Mc: 10.4N・m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

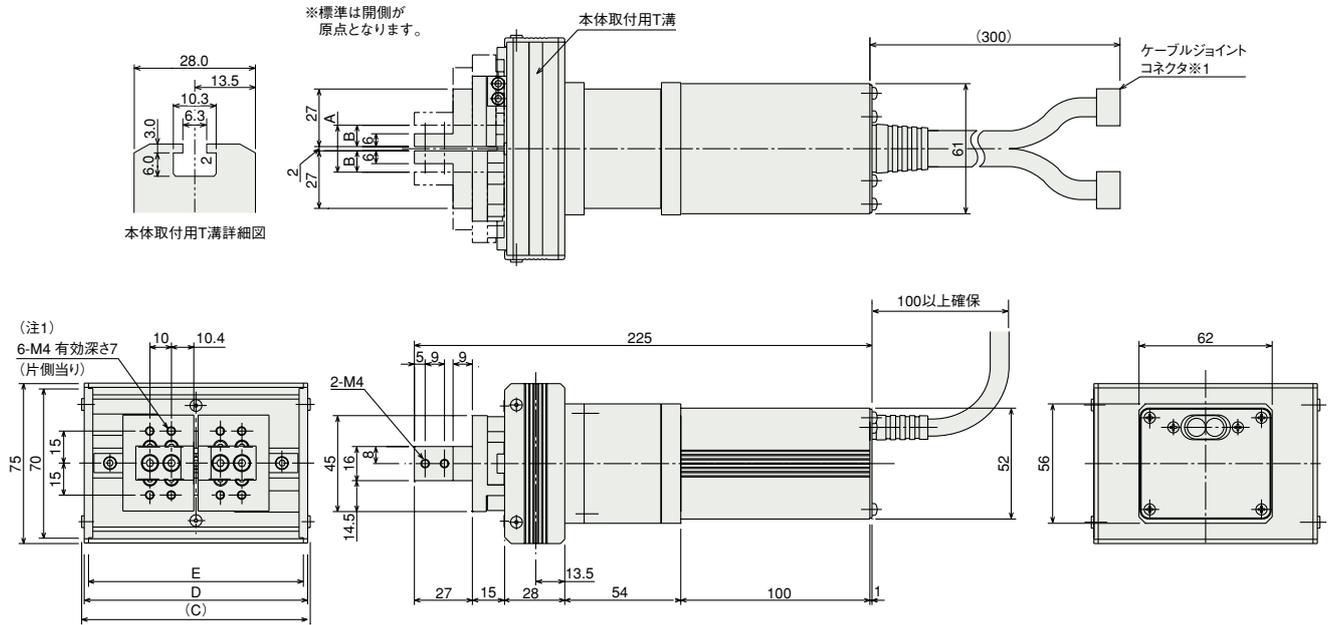
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。

特注対応のご案内 巻末P.15



※1 モーターケーブル、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。

(注1) フィンガ取付プレート上タップ加工数は片側当りです。
また、標準ではフィンガをタップ2ヵ所使用して固定しています。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	20	40	(60)	(80)	100	(120)	(200)
A	22	42	62	82	102	122	202
B	10	20	30	40	50	60	100
C	106.4	126.4	146.4	166.4	186.4	206.4	286.4
D	104	124	144	164	184	204	284
E	100	120	140	160	180	200	280
質量 (kg)	1.8	1.9	1.9	2.0	2.0	2.1	2.3

※1 () 内ストロークは準標準設定の為納期がかかります。

②適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-60I-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P643
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60-②-0-①	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			-	→ P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→ P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-③-1-60I-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			-	→ P695

※MSCON, SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。

※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。

※②はXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。

※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

※③はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テーブル/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ロータタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

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

RCP2-RTBS/RTBSL

ロボシリンダ ロータリー 小型縦型タイプ 本体幅 45mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **20P** - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTBS:330度回転仕様
RTBSL:多回転仕様

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

20P:パルスモータ
20□サイズ

30:減速比
1/30
45:減速比
1/45

330:330度
(RTBS 専用)

360:360度
(RTBSL 専用)

P1:PCON-PL/PO/SE
PSEL
P3:PCON-CA
PMEC/PSEP
MSEP

N:無し
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:長さ指定

NM:逆回転仕様
SA:シャフトアダプタ
TA:テーブルアダプタ

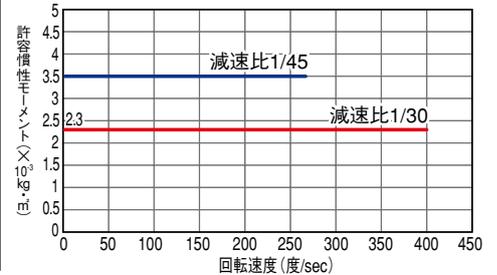
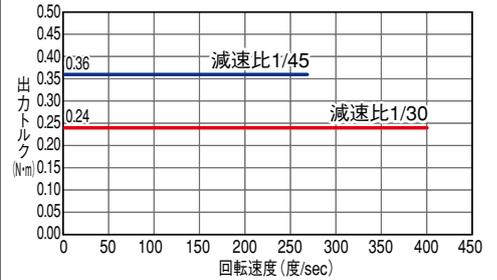
※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

■速度と可搬質量の相関図

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



- POINT** 選定上の注意
- (1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
 - (2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
 - (3) 移動時の定格加速度は 0.2G です。
 - (4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTBS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTBS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTBSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTBSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	ストローク	
	330/360 (度)	
1/30	400	
1/45	266	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBS	330	—
RTBSL	360	—

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは巻末 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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.05 度
原点復帰精度	±0.05 度以内 (RTBS) / ±0.05 度以内 (RTBSL)
ロスモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
質量	0.52kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

RCP2-RTCS/RTCSL

ロボシリンダ ロータリー 小型扁平型タイプ 本体幅 72mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **20P** - - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTCS :330度回転仕様
RTCSL :多回転仕様

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

20P:パルスモータ
20□サイズ

30:減速比
1/30
45:減速比
1/45

330:330度 (RTCS 専用)
360:360度 (RTCSL 専用)

P1:PCON-PL/PO/SE
PSEL
P3:PCON-CA
PMEC/PSEP
MSEP

N:無し
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:長さ指定

NM:逆回転仕様
SA:シャフトアダプタ
TA:テーブルアダプタ

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



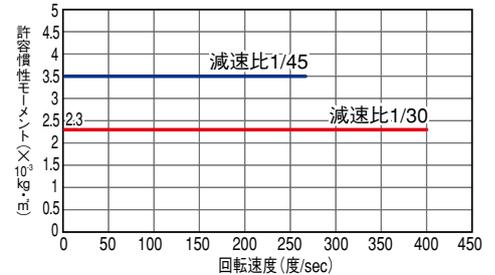
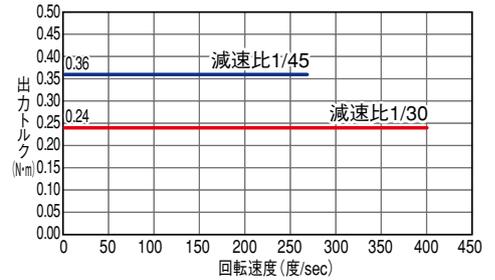
技術資料 巻末 P.5



- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
- 移動時の定格加速度は 0.2G です。
- 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTCS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTCS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTCSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTCSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

ストローク 減速比	330/360 (度)	
	1/30	400
1/45	266	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCS	330	—
RTCSL	360	—

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは巻末 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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—

アクチュエータ仕様

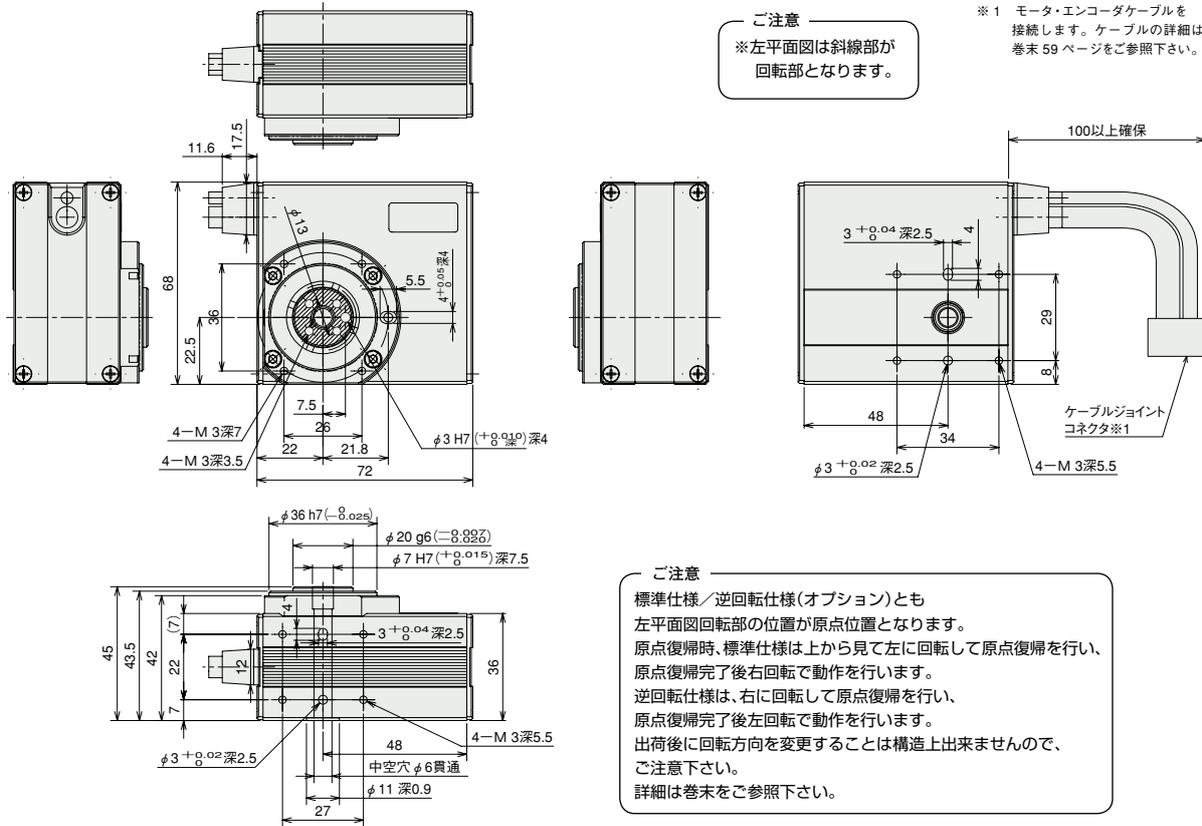
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.05 度
原点復帰精度	±0.05 度以内 (RTCS) / ±0.05 度以内 (RTCSL)
ロスモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
質量	0.48kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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



特注対応のご案内 巻末P.15



質量 (kg) 0.48

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-20PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①④-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-①-2-0	高出力ドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P623
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWA1-PL④-2-0	高出力ドライバ搭載パルス列入力対応	-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-①④-0-0	高出力ドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点				
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※④は軸数(1~8)が入ります。 ※④はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※④はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

RCP2-RTB/RTBL

ロボシリンダ ロータリー 中型縦型タイプ 本体幅 50mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **28P** - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTB : 330度回転仕様
RTBL : 多回転仕様

I : インクリメンタル仕様
※ 簡易アプソで使用される場合は「1」になります。

28P : パルスモータ 28□サイズ

20 : 減速比 1/20
30 : 減速比 1/30

330 : 330度 (RTB 専用)
360 : 360度 (RTBL 専用)

P1 : PCON-PL/PO/SE
PSEL
P3 : PCON-CA
PMEC/PSEP
MSEP

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

NM : 逆回転仕様
SA : シャフトアダプタ
TA : テーブルアダプタ

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



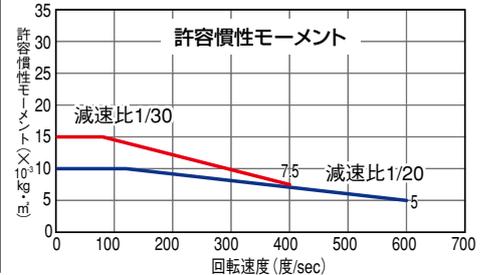
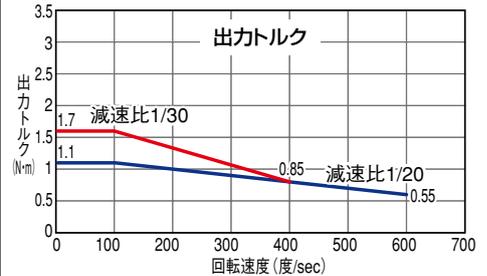
技術資料 巻末 P.5



- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。
- 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTB-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTB-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTBL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTBL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

ストローク 減速比	330/360 (度)	
	1/20	600
1/30	400	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTB	330	—
RTBL	360	—

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTB) / ±0.05 度以内 (RTBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
質量	0.86kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

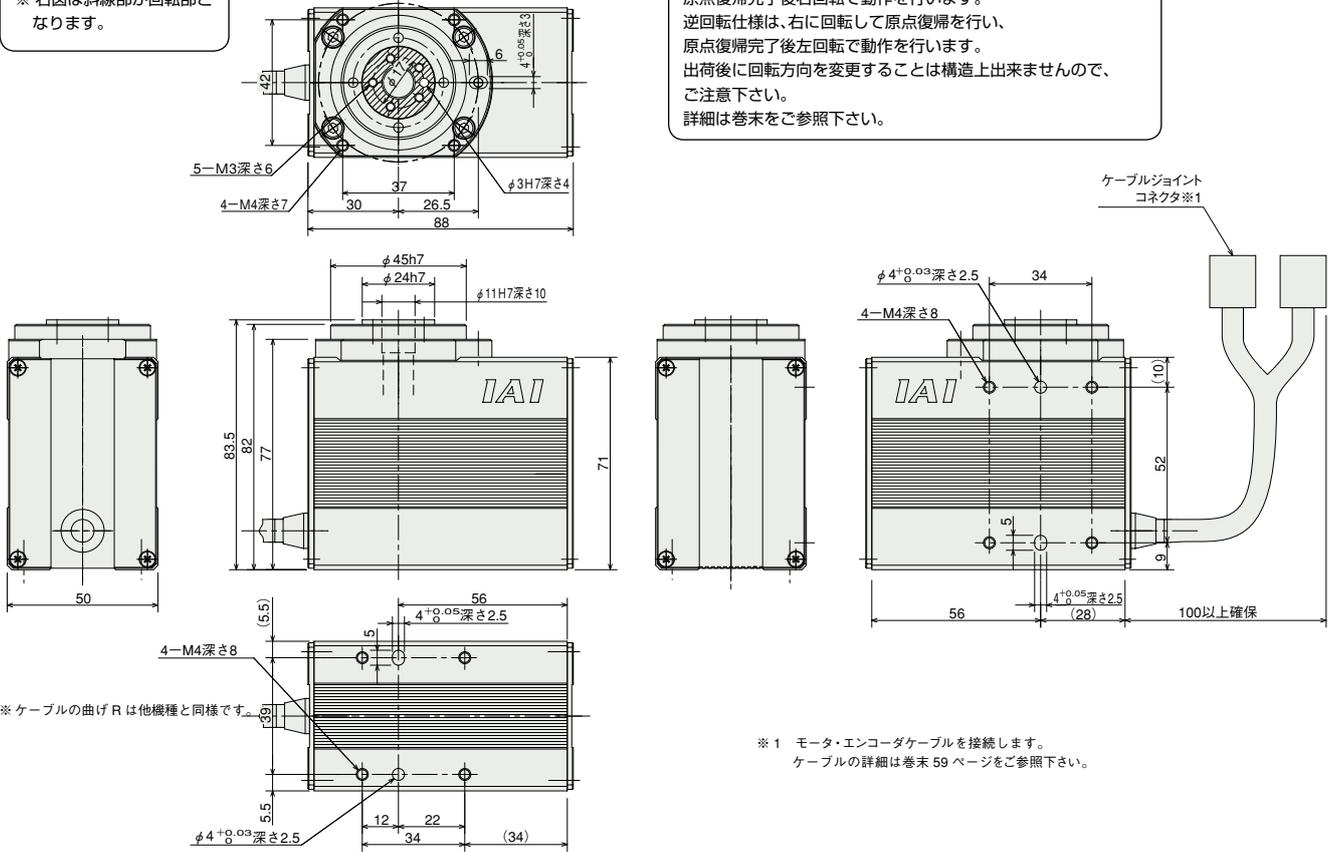
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  巻末P.15



ご注意
※右図は斜線部が回転部となります。

ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。詳細は巻末をご参照下さい。



※ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。

質量 (kg) 0.86

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537	
		PSEP-C-28PI-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			P555 参照	-	→ P547	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-	→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応				512点	-	-
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-	DC24V	P618 参照	-	→ P607	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	-	-
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623	
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	-	-
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665	
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665	

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

RCP2-RTC/RTCL

ロボシリンダ ロータリー 中型扁平型タイプ 本体幅 88mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **28P** - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTC : 330度回転仕様
RTCL : 多回転仕様

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

28P : パルスモータ 28□サイズ

20 : 減速比 1/20
30 : 減速比 1/30

330:330度 (RTC 専用)
360:360度 (RTCL 専用)

P1: PCON-PL/PO/SE
PSEL
P3: PCON-CA
PMEC/PSEP
MSEP

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

NM : 逆回転仕様
SA : シャフトアダプタ
TA : テーブルアダプタ

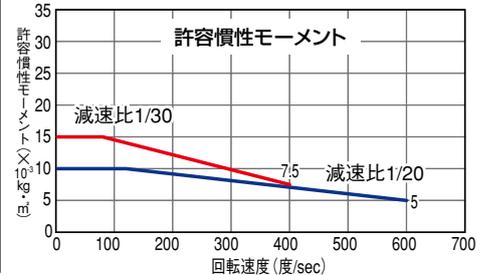
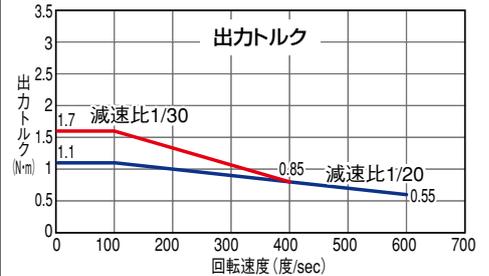
※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTC-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTC-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTCL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTCL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

ストローク 減速比	330/360 (度)	
	1/20	600
1/30	400	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTC	330	—
RTCL	360	—

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTC) / ±0.05 度以内 (RTCL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
質量	0.92kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

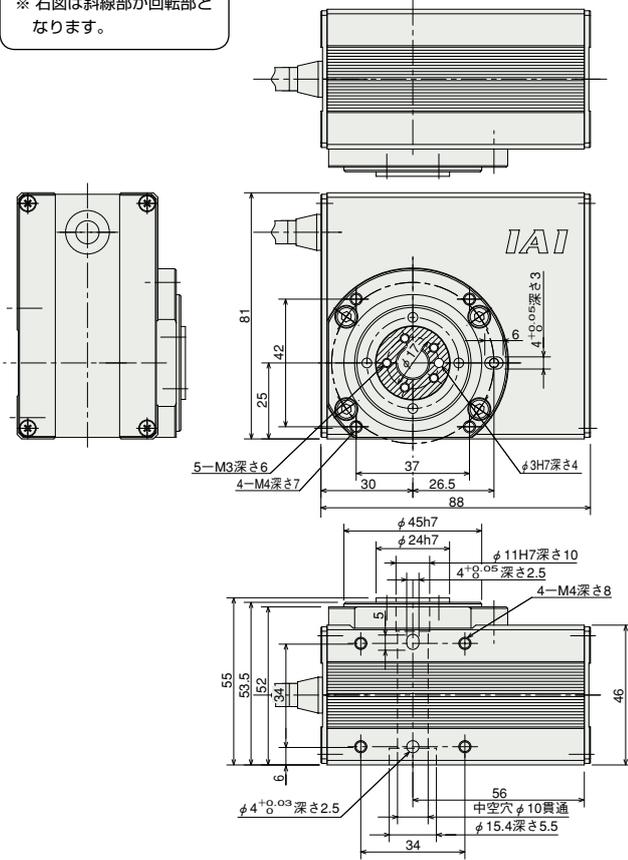
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



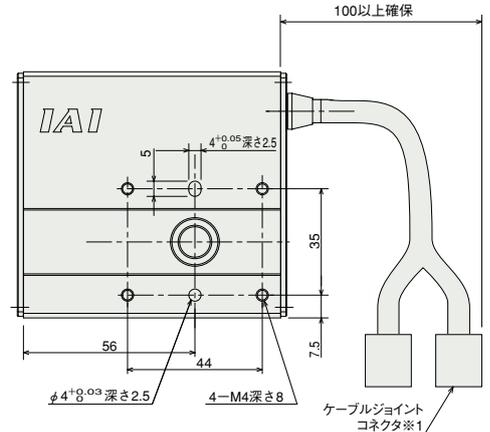
特注対応のご案内 巻末P.15

ご注意

※右図は斜線部が回転部となります。



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。



ご注意

標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。詳細は巻末をご参照下さい。

※ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

質量 (kg) 0.92

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-①-2-⑩	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-28PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P⑤-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWA1-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P⑤-⑩-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑤はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

RCP2-RTBB/RTBBL

ロボシリンダ ロータリー 大型縦型タイプ 本体幅 76mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **35P** - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTBB : 330度回転仕様
RTBBL : 多回転仕様

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

35P : パルスモータ
35□サイズ

20 : 減速比 1/20
30 : 減速比 1/30

330:330度 (RTBB 専用)
360:360度 (RTBBL 専用)

P1:PCON-PL/PO/SE
PSEL
P3:PCON-CA
PMEC/PSEP
MSEP

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

NM : 逆回転仕様
SA : シャフトアダプタ
TA : テーブルアダプタ

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



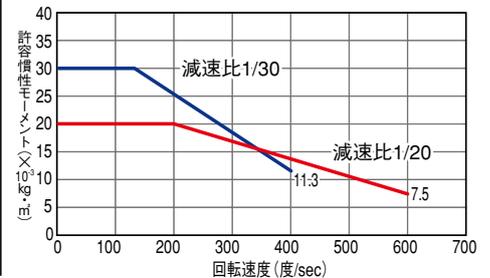
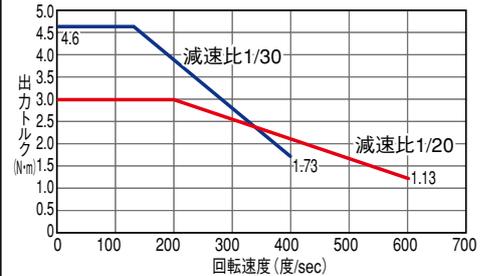
技術資料 巻末 P.5



- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。
- 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

■速度と可搬質量の相關図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTBB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTBB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTBBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTBBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	ストローク	
	330 (度)	360 (度)
1/20	600	600
1/30	400	400

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBB	330	—
RTBBL	360	—

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—

アクチュエータ仕様

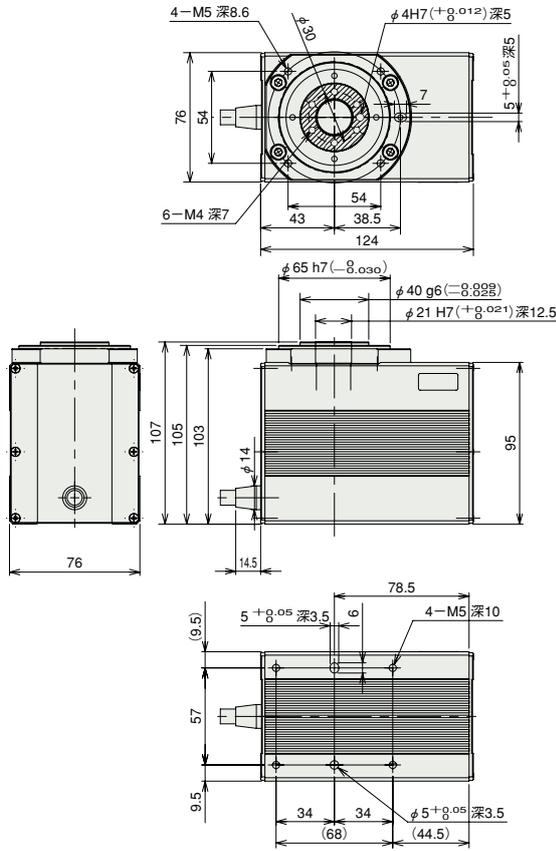
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTBB) / ±0.03 度以内 (RTBBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
質量	2.3kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

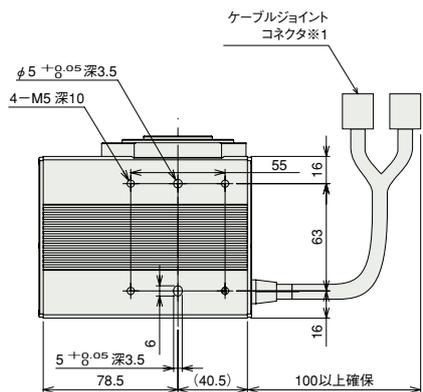
2次元
CAD

特注対応のご案内  巻末P.15



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。



ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意下さい。詳細は巻末をご参照下さい。

質量 (kg) 2.3

①適応コントローラ

RCP2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	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-①-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-35PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④~①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-④~⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ			-	-	→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P⑤-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	-	-	→ P623
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWA1-PL①-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	-		P618 参照	-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P⑤-⑩-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点		-	-	
パルス列タイプ (差動ドライブ仕様)		PCON-PL-35PI-①-2-0	差動ドライブ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-35PI-①-2-0	オープンコレクタ対応			-	-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-35PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑤は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑤はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロール一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロール一体型
- 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

RCP2-RTCB/RTCBL

ロボシリンダ ロータリー 大型扁平型タイプ 本体幅 124mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **35P** - - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTCB :330度回転仕様
 RTCBL :多回転仕様

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

35P:パルスモータ
 35□サイズ

20:減速比 1/20
 30:減速比 1/30

330:330度 (RTB 専用)
 360:360度 (RTBL 専用)

P1:PCON-PL/PO/SE
 PSEL
 P3:PCON-CA
 PMEC/PSEP
 MSEP

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

NM:逆回転仕様
 SA:シャフトアダプタ
 TA:テーブルアダプタ

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



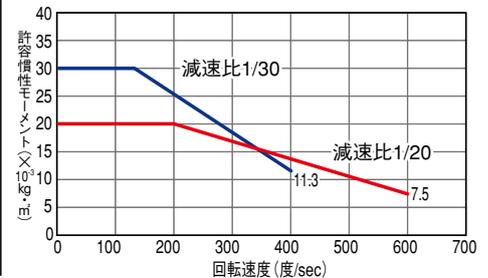
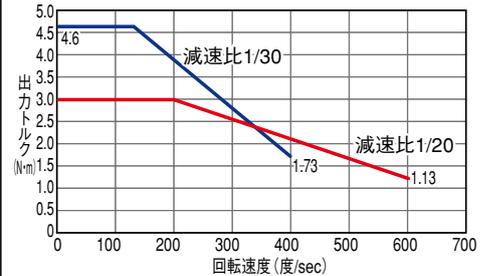
技術資料 巻末 P.5



- (1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
- (2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
- (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
- (4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTCB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTCB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTCB-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTCBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

ストローク 減速比	330/360 (度)	
	1/20	600
1/30	400	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCB	330	—
RTCBL	360	—

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—

アクチュエータ仕様

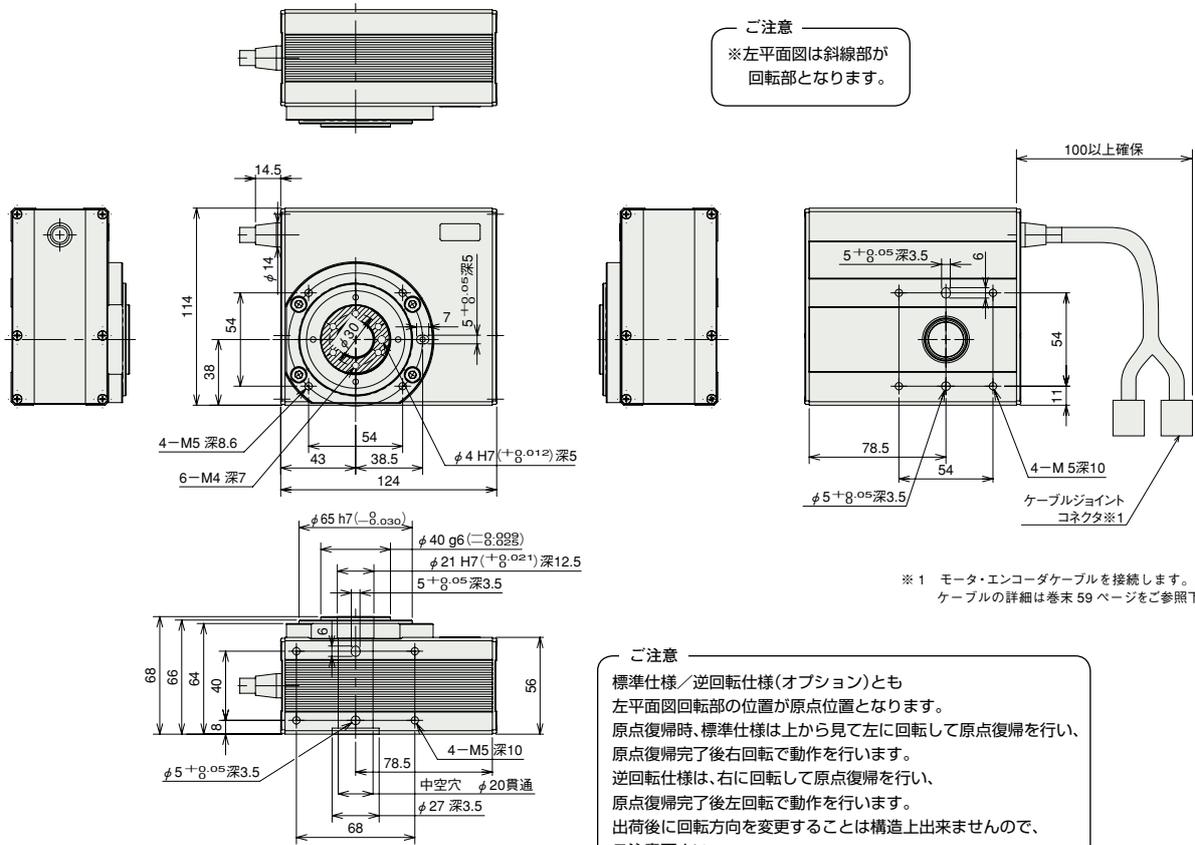
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTCB) / ±0.03 度以内 (RTCBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
質量	2.2kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

2次元
CAD

特注対応のご案内 巻末P.15



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。詳細は巻末をご参照下さい。

※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。

質量 (kg) 2.2

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-①-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-35PI-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			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-④-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ			P618 参照	-	→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P⑤-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	-	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWA1-PL④-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	-		-		
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P⑤-④-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点		-		
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-35PI-①-2-0	オープンコレクタ対応			-	-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-35PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※④は軸数(1~8)が入ります。 ※④はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑤はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

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