

RCP2CR-SS7C

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

■型式項目	RCP2CR	SS7C	I	42P					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mm ピッチ毎設定)	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	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い			

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



技術資料

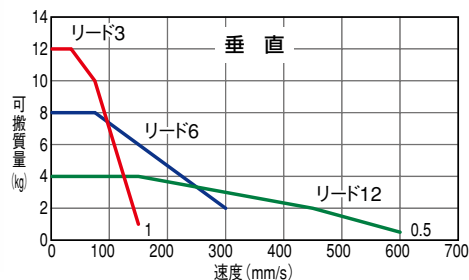
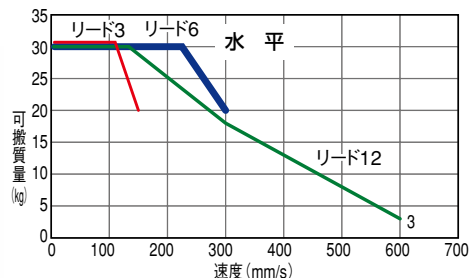
巻末P.5



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

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

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と吸引力

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

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)	—
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)

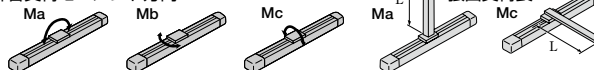
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末 P58	—

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

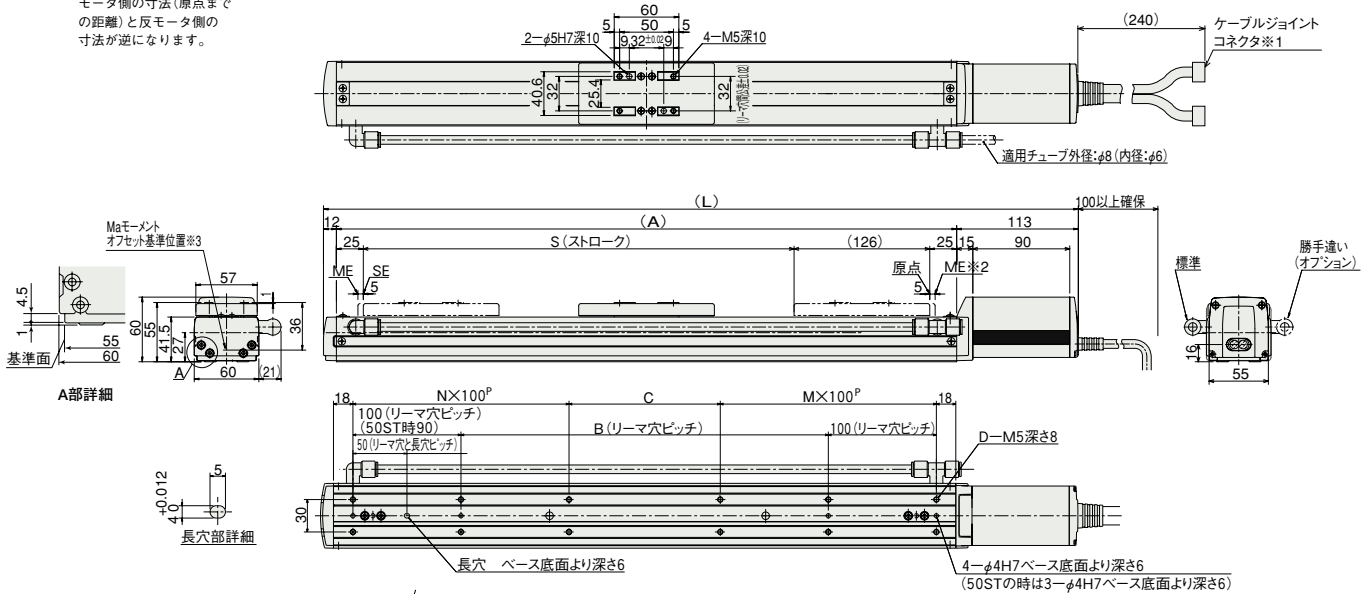
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15



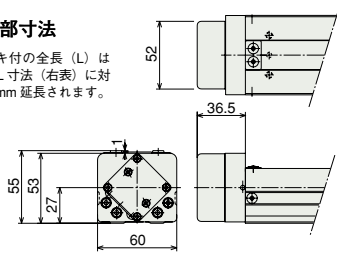
※原点逆仕様の場合は
モータ側の寸法(原点まで
の距離)と反モータ側の
寸法が逆になります。

- ※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。
※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法

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



■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-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 可能なシリアルコントローラ			最大 2A	—	→ P547	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-④-①-2-0	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		P572 参照	—	→ P563	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-④-④-0-0	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				—	→ P607	
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P④-①-2-0	高出力ドライバ搭載 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-42PWA1-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-42P④-④-0-0	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-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				—	
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	

※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

RCP2CR-SS8C

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

型式項目	RCP2CR	SS8C	I	56P					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用する場合は型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ指定)	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 VR:吸引用継手勝手違い			

※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

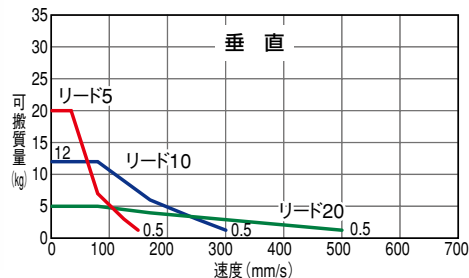
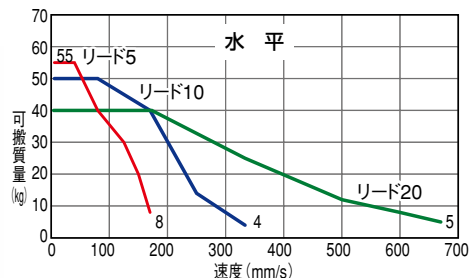
巻末P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (3) 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 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。
- (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は低下しますのでご注意ください。

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

ストローク リード	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
20	666 <500>	625 <500>	515 <500>	80
10	333 <300>	310 <300>	255	40
5	165 <150>	155 <150>	125	20

※ < > 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)

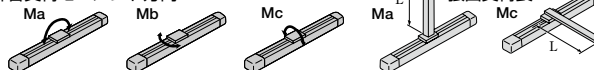
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末 P58	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

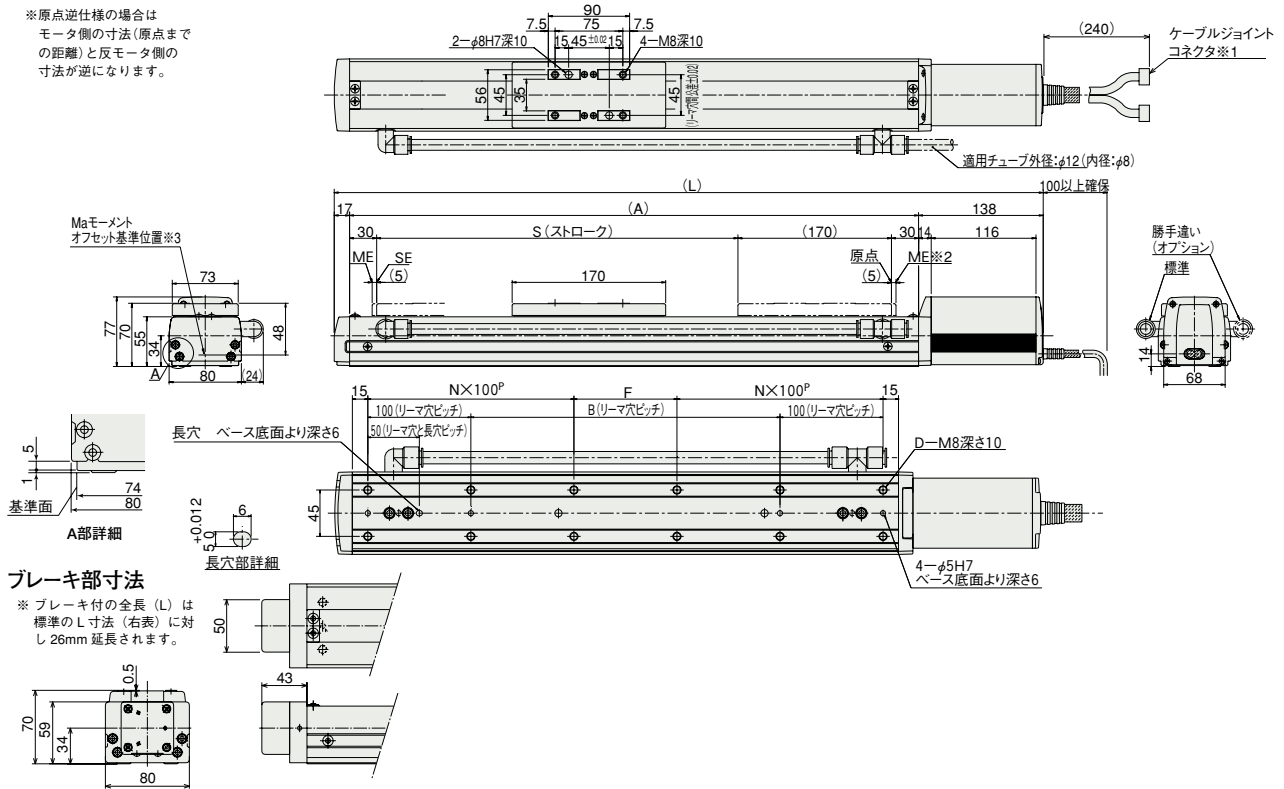
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.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。

- ※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場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-56PI-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			最大 2A	—	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-④-①-2-0	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		P572 参照	—	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-④-④-0-0	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					
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P④-①-2-0	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-56PWAI-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-56P④-④-0-0	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-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			—	
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		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

RCP2CR-HS8C

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

■型式項目	RCP2CR	—	HS8C	—	I	—	86P	—	30	—		—	P4	—		—	
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
					I:インクリメンタル 仕様		86P:パルスモータ 56□高出力		30:30mm		50:50mm 1000:1000mm (50mm ピッチ毎設定)		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		B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



技術資料

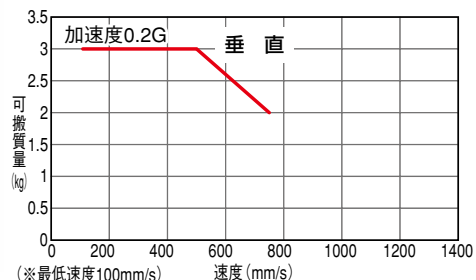
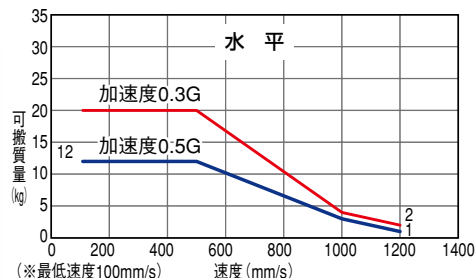
巻末P.5



- (1) 高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用下さい。
- (2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (3) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (4) 可搬質量は、加速度 0.3G (垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は水平 0.5G、垂直 0.3G が上限となります。
- (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)	
RCP2CR-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)	吸引量 (N & /min)
30	1200 <750>	1000 <750>	800 <750>	180

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

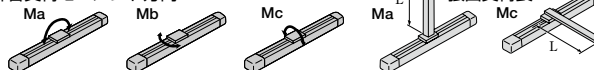
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末 P58	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

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

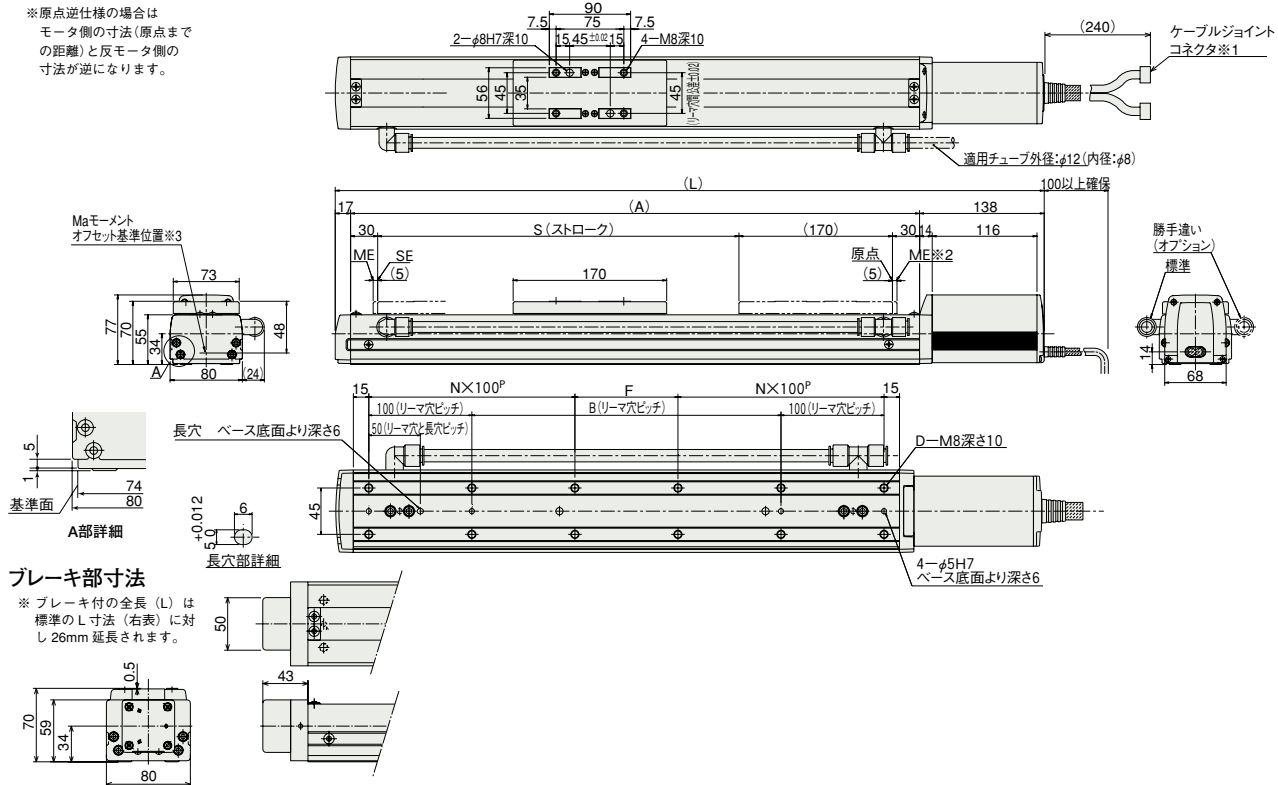
※原点逆仕様の場合は
モータ側の寸法(原点まで
の距離)と反モータ側の
寸法が逆になります。

- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 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。
 原 点: メカニカルエンド
 SE: ストロークエンド
 ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

特注対応のご案内  巻末P.15



卷末P.15



■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

RCP2CR-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(NP/PN)が入ります。

・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。
・簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

クリーン
対応

パルス
モータ

スライ
タイプ

細小型

標準型

コント
ー
一体型

ロッ
タイプ

細小型

標準型

コント
ー
一体型

テ
ア
フ
ラ
ット
タイプ

細小型

標準型

グ
リ
ッ
パ
ー
ロー
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

RCP2CR-GRSS

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

■型式項目	RCP2CR	GRSS	I	20P	30	8			
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用する場合も型式は「I」になります。	20P:バルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	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。

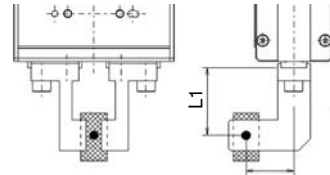


技術資料 巻末P.5

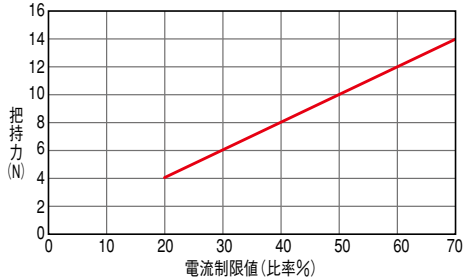
- POINT**
選定上の注意
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
 - (2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。
(詳細は巻末 86 ページをご参照下さい)
 - (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■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)
RCP2CR-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と吸引量

ストローク 減速比	8 (mm)	吸引量 (N 2 / min)
30	78	10

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
8	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※ 保守用のケーブルは巻末 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)
ロストモーション	片側0.05mm以下
ガイド	リニアガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:0.5N・m Mb:0.5N・m Mc:1.5N・m
質量	0.2kg
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

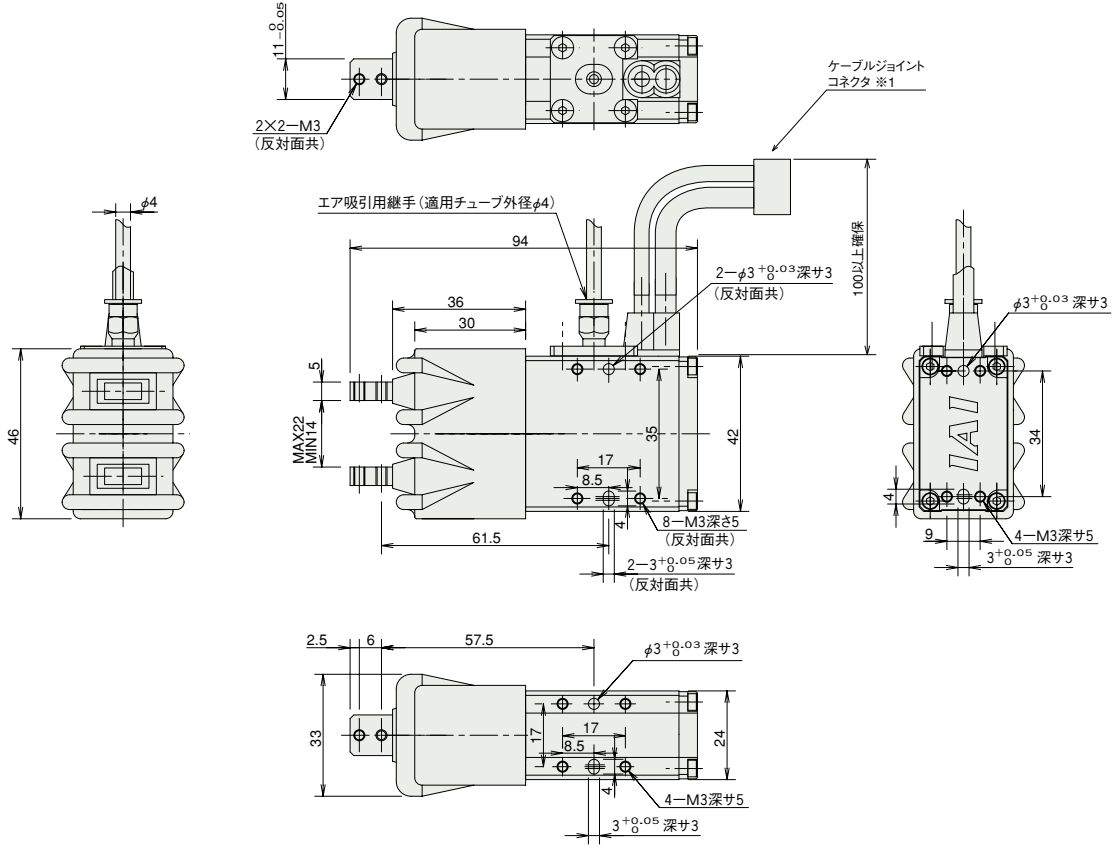
www.iai-robot.co.jp

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。



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-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			最大 2A	—	→ P547	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-④-①-2-0	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-⑩-④-④-0-0	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					—	
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			P618 参照	—	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-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-20P④-④-0-0	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-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		—			
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。
※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

RCP2CR-GRLS

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

型式項目	RCP2CR	GRLS	I	20P	30	180			
シリーズ									
タイプ									
エンコーダ種類									
モータ種類									
減速比									
ストローク									
適応コントローラ									
ケーブル長									
オプション									

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

20P:バルスモータ 20□サイズ
 30:減速比 1/30
 180:180 度 (片側 90 度)

P1:PCON-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

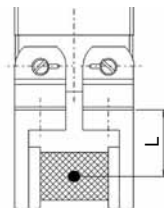
巻末P.5



- (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 B6 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

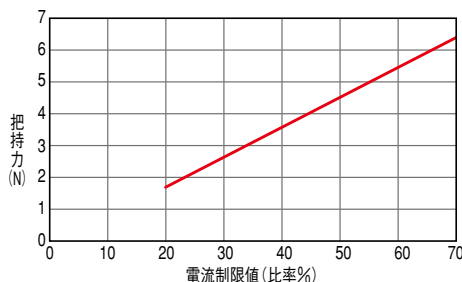
押し付け動作により、把持力（押し付け力）はコントローラの電流制限値 20% ~ 70% の範囲で調整が可能です。



※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。

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

※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)
RCP2CR-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

(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)
ロストモーション	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 ●

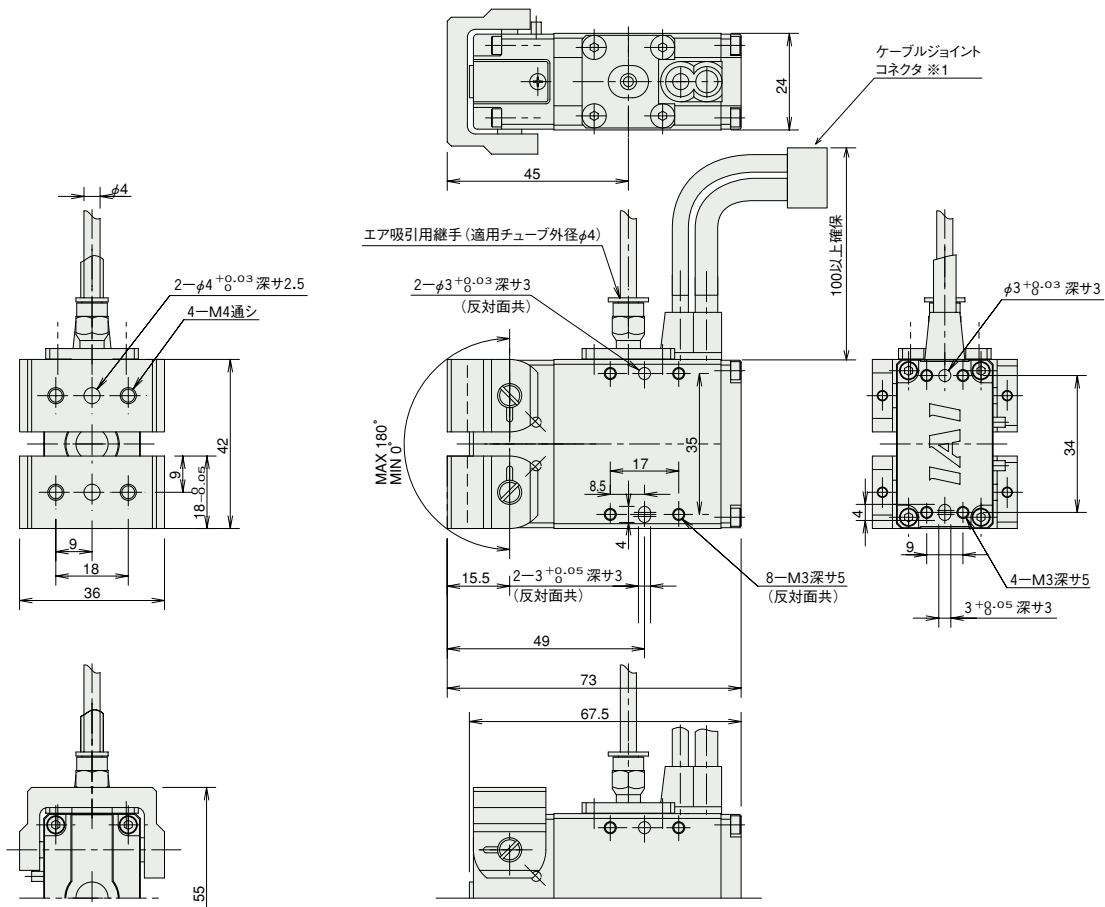


※スライダは開側が原点になります。

※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

 卷末P.15



質量 (kg)	0.2
---------	-----

①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-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	DC24V	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			最大 2A	→ 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		P572 参照	→ P563	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-④-④-④-0-0	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					
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P⑤-①-2-0	高出力ドライバ搭載 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-20PWAI-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-20P⑤-④-④-0-0	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-20PI-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-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				
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。

※②は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

※PSELは、軸仕様の場合で9。 ※①はワットの種類(NP/PN)が入ります。 ※②は電源電圧の種類(1.100V/2.100~240V)が入ります。
※③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。

※□はN(NPN仕様)／P(PNP仕様)の記号が入ります。