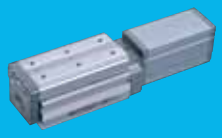
ROBO CYLINDER

テーブルタイプ／アームタイプ
フラットタイプ

RCP3
RCA2
RCA
RCS2

RCP3/RCA2
-TA3C


RCP3/RCA2
-TA5C

RCP3/RCA2
-TA7C

RCP3/RCA2
-TA3R

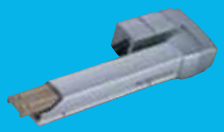
RCP3/RCA2
-TA5R

RCP3/RCA2
-TA7R

RCA2-TCA3NA

RCA2-TWA3NA

RCA2-TFA3NA

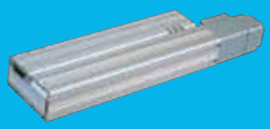

RCA/RCS2
-A4R

RCA/RCS2
-A6R

RCS2-TCA5N

RCS2-TWA5N

RCS2-TFA5N


RCS2-F5D

RCP3 series パルスモータタイプ	細小型テーブルタイプ	モータユニット型	幅36mm	RCP3-TA3C	303
			幅40mm	RCP3-TA4C	305
	テーブルタイプ	モータユニット型	幅55mm	RCP3-TA5C	307
			幅65mm	RCP3-TA6C	309
			幅75mm	RCP3-TA7C	311
	細小型テーブルタイプ	モータ折返しタイプ	幅36mm	RCP3-TA3R	313
			幅40mm	RCP3-TA4R	315
	テーブルタイプ	モータ折返しタイプ	幅55mm	RCP3-TA5R	317
			幅65mm	RCP3-TA6R	319
			幅75mm	RCP3-TA7R	321
RCA2 series 24V サーボモータタイプ	細小型テーブルタイプ	全長ショート型コンパクトタイプ	幅32mm	RCA2-TCA3NA	323
			幅36mm	RCA2-TCA4NA	325
		全長ショート型ワイドタイプ	幅50mm	RCA2-TWA3NA	327
			幅58mm	RCA2-TWA4NA	329
		全長ショート型扁平タイプ	幅61mm	RCA2-TFA3NA	331
			幅71mm	RCA2-TFA4NA	333
		モータユニット型	幅40mm	RCA2-TA4C	335
			幅55mm	RCA2-TA5C	337
	テーブルタイプ	モータユニット型	幅65mm	RCA2-TA6C	339
			幅75mm	RCA2-TA7C	341
	細小型テーブルタイプ	モータ折返しタイプ	幅40mm	RCA2-TA4R	343
	テーブルタイプ	モータ折返しタイプ	幅55mm	RCA2-TA5R	345
			幅65mm	RCA2-TA6R	347
			幅75mm	RCA2-TA7R	349
RCA series 24V サーボモータタイプ	アームタイプ		幅40mm	RCA-A4R	357
			幅52mm	RCA-A5R	359
			幅58mm	RCA-A6R	361
RCS2 series 200V サーボモータタイプ	細小型テーブルタイプ	全長ショート型コンパクトタイプ	幅48mm	RCS2-TCA5N	351
		全長ショート型ワイドタイプ	幅80mm	RCS2-TWA5N	353
		全長ショート型扁平タイプ	幅95mm	RCS2-TFA5N	355
	アームタイプ		幅40mm	RCS2-A4R	363
			幅52mm	RCS2-A5R	365
			幅58mm	RCS2-A6R	367
	フラットタイプ		幅55mm	RCS2-F5D	369

RCP3-TA3C

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅36mm パルスモータ ボールネジ仕様

■型式項目 RCP3 — TA3C — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 〜 100:100mm (10mm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	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

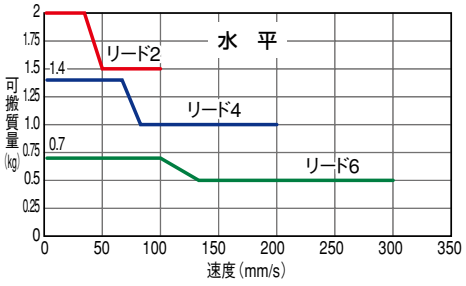
技術資料 巻末P.5

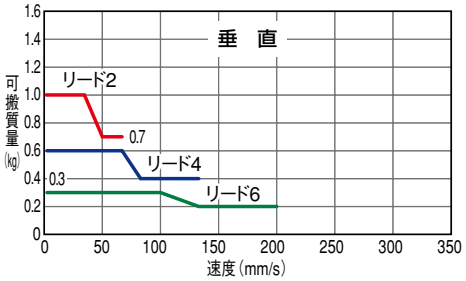
POINT 選定上の注意

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

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 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	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA3C-I-20P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	～0.7	～0.3	15	20～100 (10mm毎)
RCP3-TA3C-I-20P-4-①-②-③-④		4	～1.4	～0.6	22	
RCP3-TA3C-I-20P-2-①-②-③-④		2	～2	～1	45	

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

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		20～100 (mm)
ボールネジ	6	300〈200〉
	4	200〈133〉
	2	100〈67〉

※〈 〉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
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
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)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

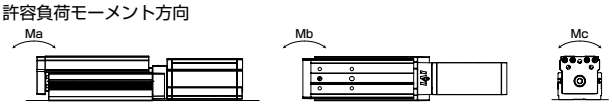
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注 3)	Ma:3.2N·m Mb:4.6N·m Mc:5.1N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注 3) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

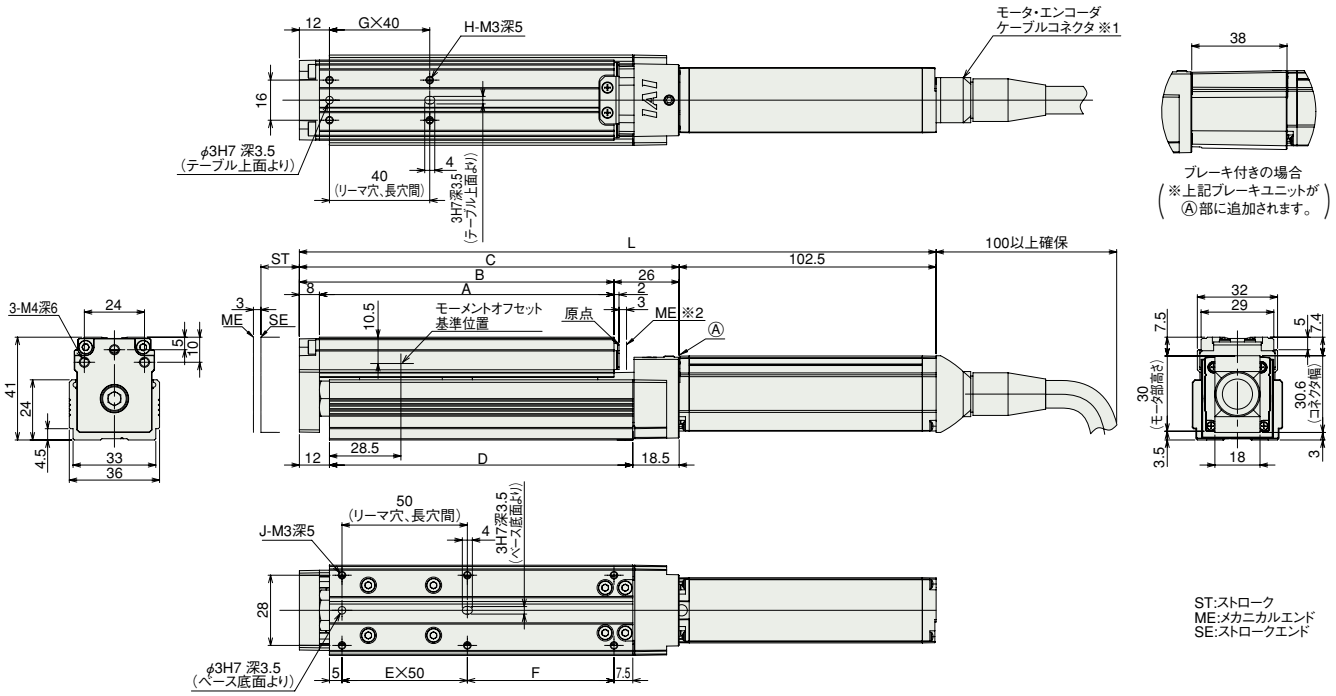


寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。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メカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	ブレーキ無し	224	234	244	254	264	274	284	294	304
	ブレーキ有り	262	272	282	292	302	312	322	332	342
A		87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
B		95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
C		121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5
D		91	101	111	121	131	141	151	161	171
E		1	1	1	1	2	2	2	2	2
F		28.5	38.5	48.5	58.5	18.5	28.5	38.5	48.5	58.5
G		1	1	1	1	2	2	2	2	2
H		4	4	4	4	6	6	6	6	6
J		6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)		0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7

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-20PI-Ⓘ-2-Ⓘⅱ	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-Ⓘ-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ		DC24V	P555参照	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⓜⅱⅱ-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⓜⅱⅱ-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⓘ-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-20PⓋ-Ⓥ-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-Ⓘ-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-Ⓘ-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-Ⓘ-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。 ※ⒾはI/O種類(NP／PN)が入ります。 ※ⅱは電源電圧の種類(1:100V／2:100～240V)が入ります。
※Ⅲⅱⅱは軸数(1～8)が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥ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。

RCP3-TA4C

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅 40mm　パルスモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCP3 — TA4C — I — 28P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28 □サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 〜 100:100mm (10mm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	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

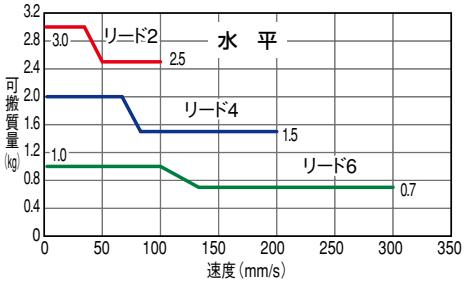
技術資料　巻末P.5

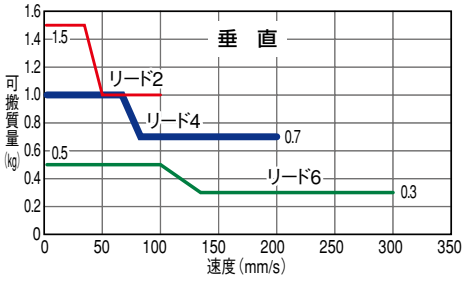
POINT 選定上の注意

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

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 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	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA4C-I-28P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	～1	～0.5	25	20～100 (10mm毎)
RCP3-TA4C-I-28P-4-①-②-③-④		4	～2	～1	37	
RCP3-TA4C-I-28P-2-①-②-③-④		2	～3	～1.5	75	

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

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		20～100 (mm)
ボールネジ	6	300
	4	200
	2	100

(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	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
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)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

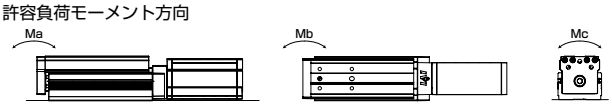
名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ6mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注 3)	Ma:4.2N·m　Mb:6N·m　Mc:8.2N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注 3) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

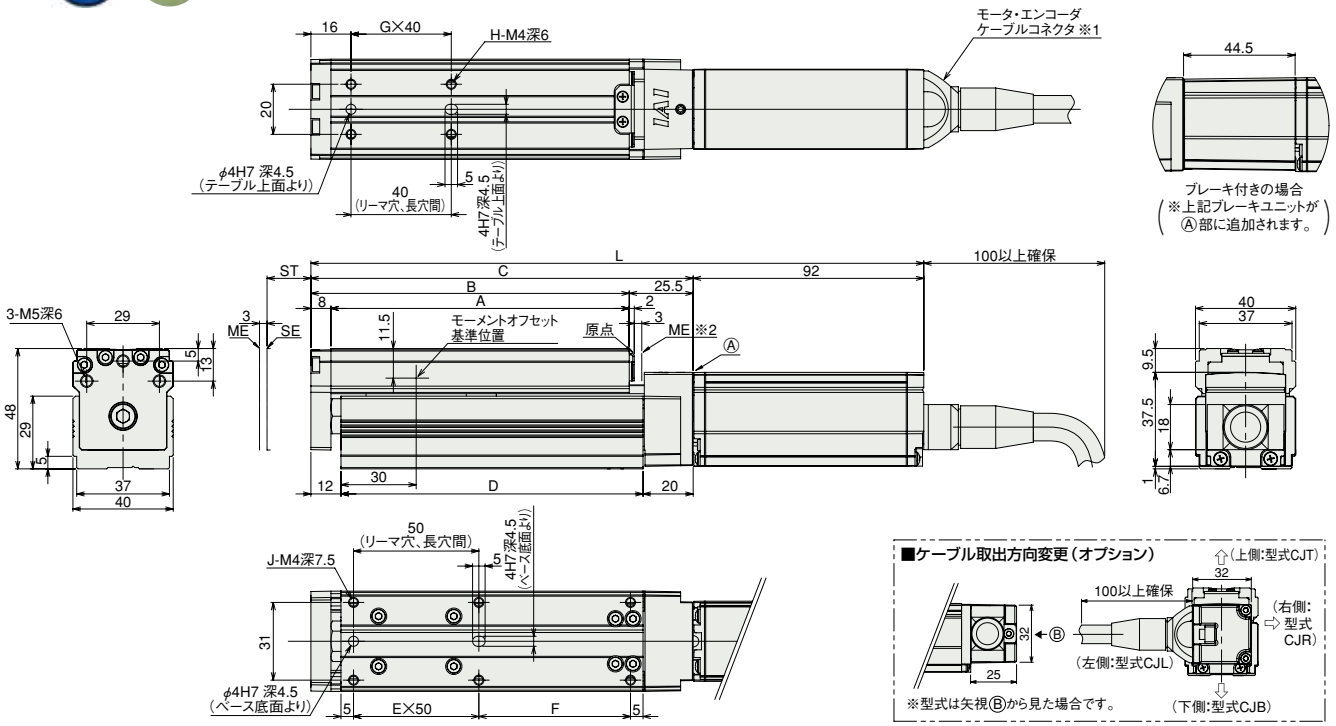


寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD



■ケーブル取出方向変更（オプション）

※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。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メカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
A		89	99	109	119	129	139	149	159	169
B		97	107	117	127	137	147	157	167	177
C		122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5
D		90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E		1	1	1	1	2	2	2	2	2
F		30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
G		1	1	1	1	2	2	2	2	2
H		4	4	4	4	6	6	6	6	6
J		6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)		0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9

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-28PI-Ⓘ-2-Ⓘⅱ	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-Ⓘ-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ		DC24V	P555参照	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⓜⅱⅱ-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⓜⅱⅱ-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PⓋ-Ⓘ-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-28PWAI-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-28PⓋ-Ⓥ-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-Ⓘ-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-28PI-Ⓘ-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			–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-Ⓘ-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。 ※ⒾはI/O種類(NP／PN)が入ります。 ※ⅱは電源電圧の種類(1:100V／2:100～240V)が入ります。
※Ⅲⅱⅱは軸数(1～8)が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥ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。

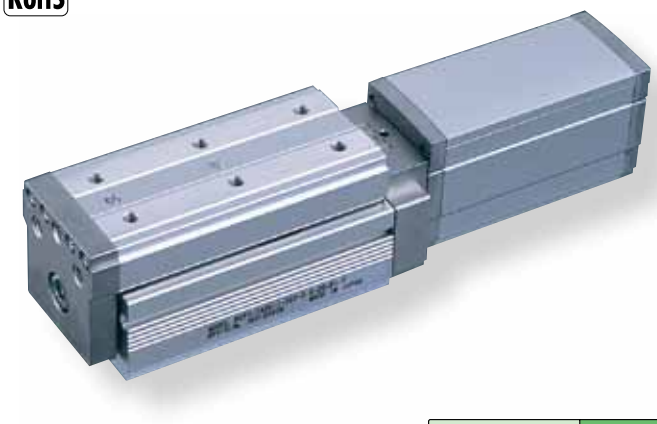
RCP3-TA5C ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅55mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP3 — TA5C — 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
RCP3	TA5C	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	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	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE RoHS



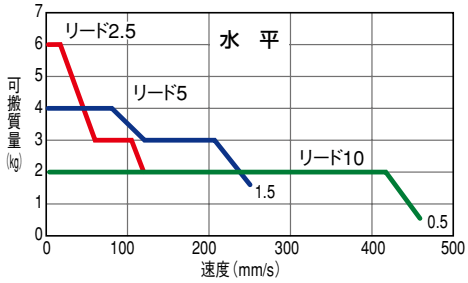
技術資料 巻末P.5

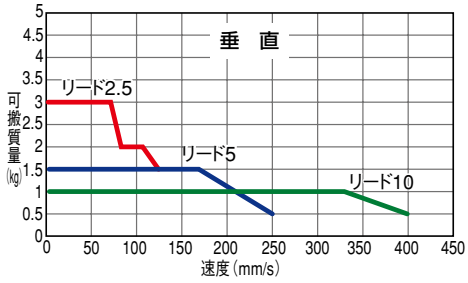
POINT 選定上の注意

(1) RCP3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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
(3) 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。
(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

RCP3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。

型式	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP3-TA5C-I-35P-10-①-②-③-④	10	～2	～1	34	25～100 (25mm毎)
RCP3-TA5C-I-35P-5-①-②-③-④	5	～4	～1.5	68	
RCP3-TA5C-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	～6	～3	136	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25～100 (25mm毎)
10	465〈400〉
5	250
2.5	125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。
※〈 〉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
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(ロボットケーブル)	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m) ～ X10(10m)	—
	X11(11m)～ X15(15m)	—
	X16(16m)～ X20(20m)	—

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

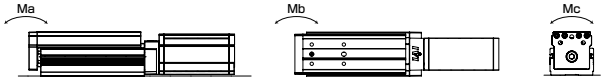
名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:6.57N·m Mb:9.32N·m Mc:14.32N·m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
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

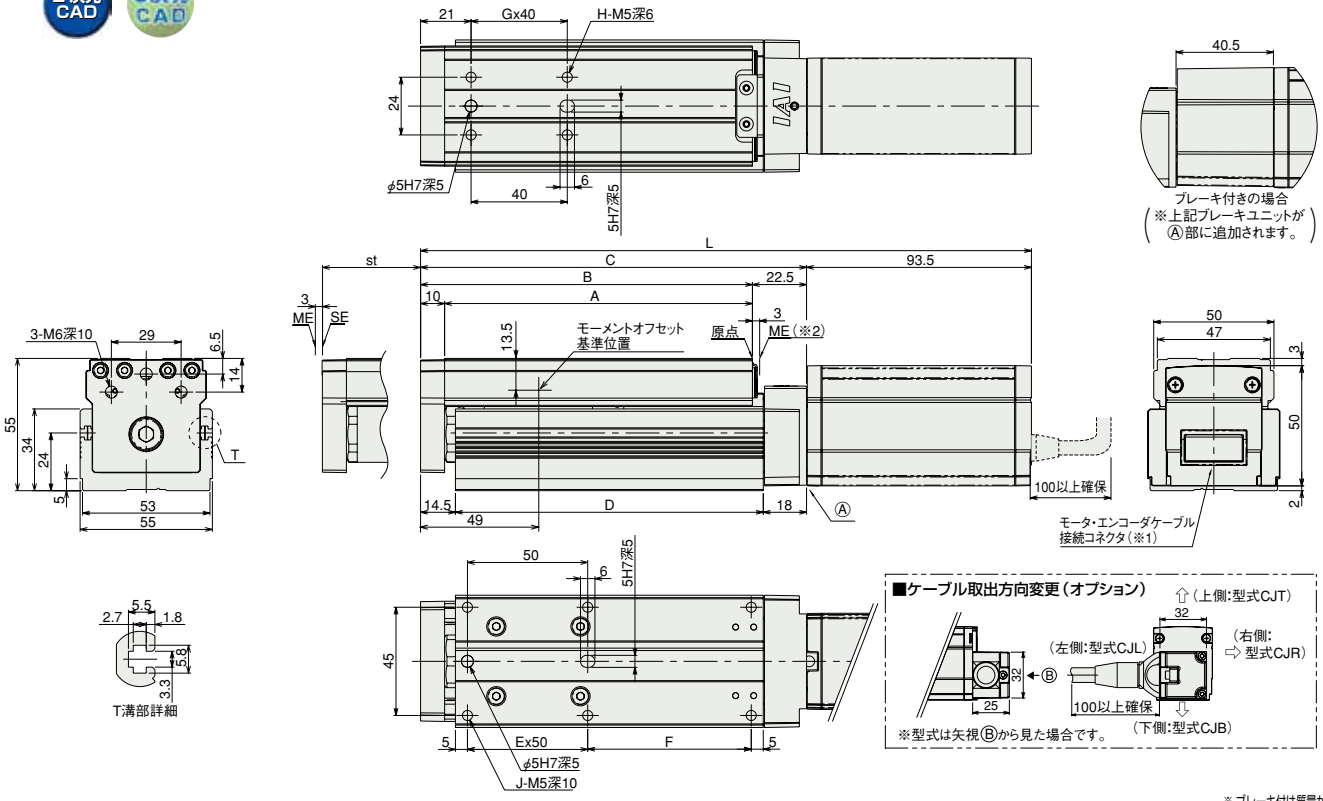


寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク		25	50	75	100
L	ブレーキ無し	229	254	279	304
	ブレーキ付き	269.5	294.5	319.5	344.5
A		103	128	153	178
B		113	138	163	188
C		135.5	160.5	185.5	210.5
D		103	128	153	178
E		1	1	2	2
F		43	68	43	68
G		1	1	2	2
H		4	4	6	6
J		6	6	8	8
質量(kg)		1.2	1.4	1.5	1.7

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

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-35PI-Ⓘ-2-Ⓘⅱ	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-Ⓘ-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ		DC24V	P555参照	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-ⅲ-~-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-ⅲ-~-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PⓋ-Ⓘ-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-35PWAI-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-35PⓋ-Ⓥ-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-Ⓘ-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-35PI-Ⓘ-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			–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-Ⓘ-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。 ※ⒾはI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※ⅱは電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
※ⅲは軸数(1~8)が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥ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。

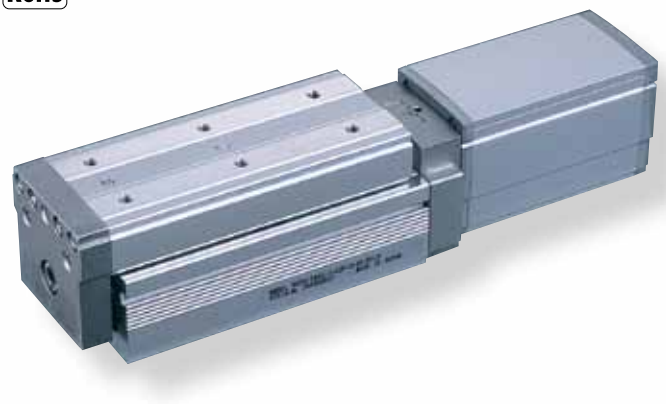
RCP3-TA6C ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅65mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP3 — TA6C — 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 ※簡易アブ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	25:25mm 〜 150:150mm (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	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS



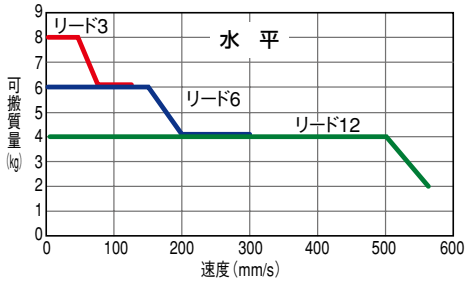
技術資料 巻末P.5

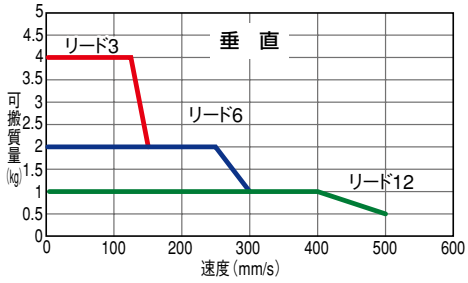
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(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

RCP3 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。

型式	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	最大可搬質量（注 1） 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	～4	～1	60	25～150 (25mm毎)
RCP3-TA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	～6	～2	110	
RCP3-TA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	～8	～4	189	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25～150 (25mm毎)
12	560〈500〉
6	300
3	150

※〈 〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

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

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

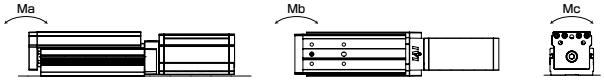
名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（上側）	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（右側）	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（左側）	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更（下側）	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:7.26N·m Mb:10.3N·m Mc:18.25N·m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
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

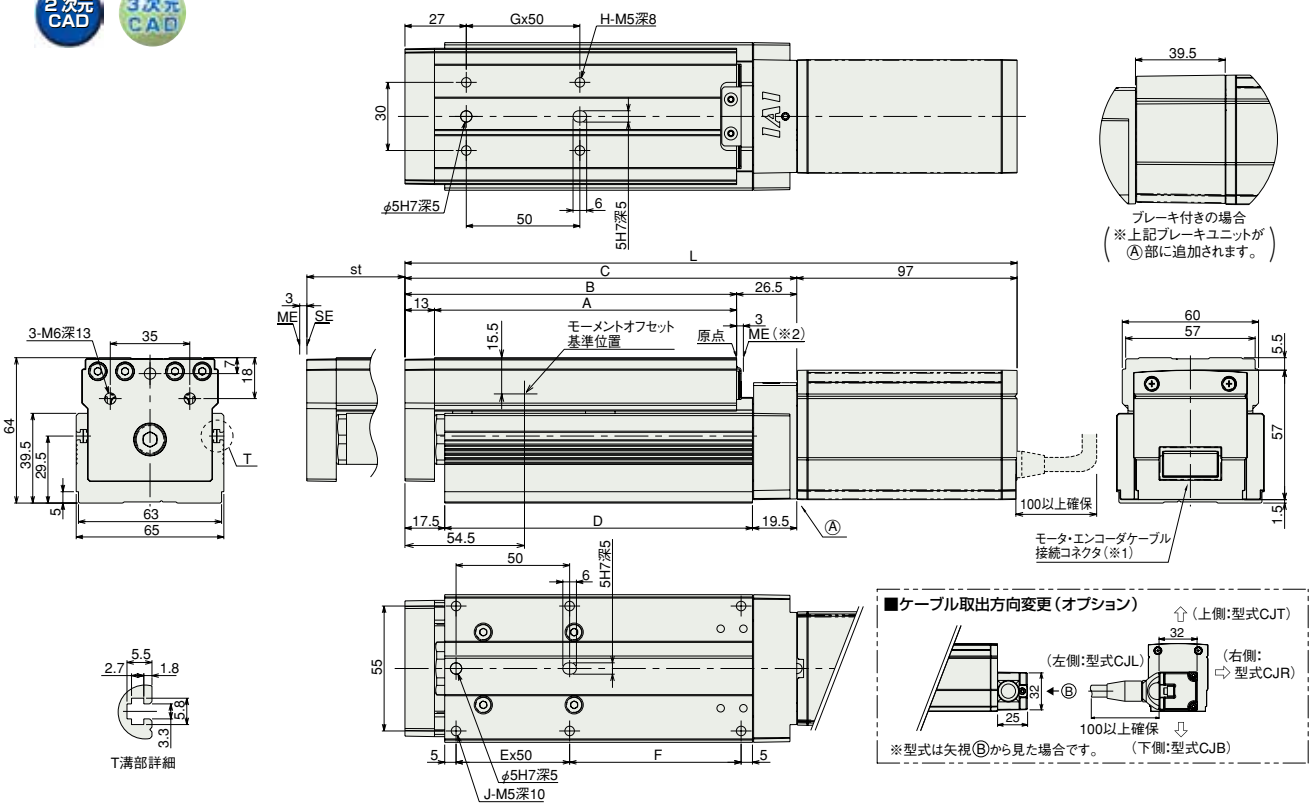


寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク		25	50	75	100	125	150
L	ブレーキ無し	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
	ブレーキ付き	284	309	334	359	384	409
A		108	133	158	183	208	233
B		121	146	171	196	221	246
C		147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5
D		110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E		1	1	2	2	3	3
F		50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G		1	1	2	2	3	3
H		4	4	6	6	8	8
J		6	6	8	8	10	10
質量 (kg)		1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8

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

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-Ⓘ-2-Ⓘⅱ	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-Ⓘ-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ		DC24V	P555参照	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-ⅲ-～-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-ⅲ-～-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⓘ-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-42PWAI-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-42PⓋ-Ⓥ-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-Ⓘ-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-42PI-Ⓘ-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-Ⓘ-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。 ※ⒾはI/O種類(NP／PN)が入ります。 ※ⅱは電源電圧の種類(1:100V／2:100～240V)が入ります。
※ⅲは軸数(1～8)が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥ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。

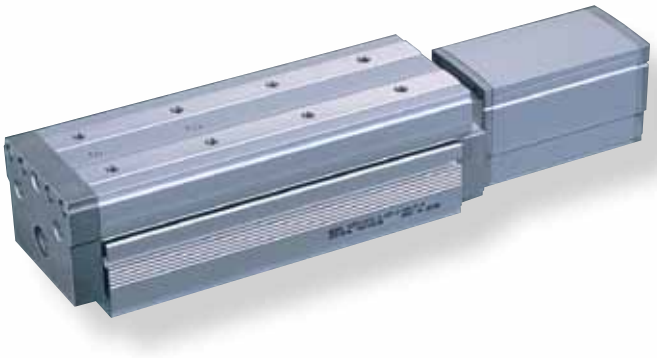
RCP3-TA7C ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅75mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP3 — TA7C — 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 ※簡易アブ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	25:25mm 〜 200:200mm (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	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE RoHS



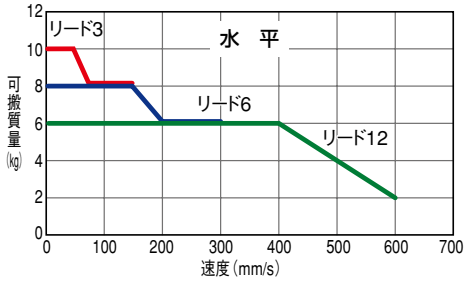
技術資料 巻末P.5

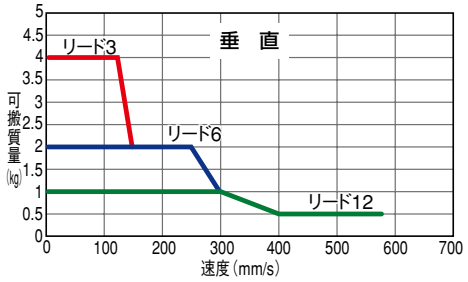
POINT 選定上の注意

(1) RCP3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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
(3) 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直使用は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(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

RCP3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。

型式	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP3-TA7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	～6	～1	60	25～200 (25mm毎)
RCP3-TA7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	～8	～2	110	
RCP3-TA7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	～10	～4	189	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25～200 (25mm毎)
12	600〈580〉
6	300
3	150

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
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—
175	—
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・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

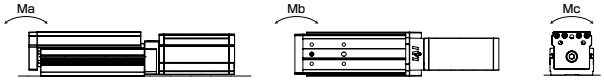
名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:42.6N·m Mb:60.8N·m Mc:123.2N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:9.91N·m Mb:14.13N·m Mc:28.65N·m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
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

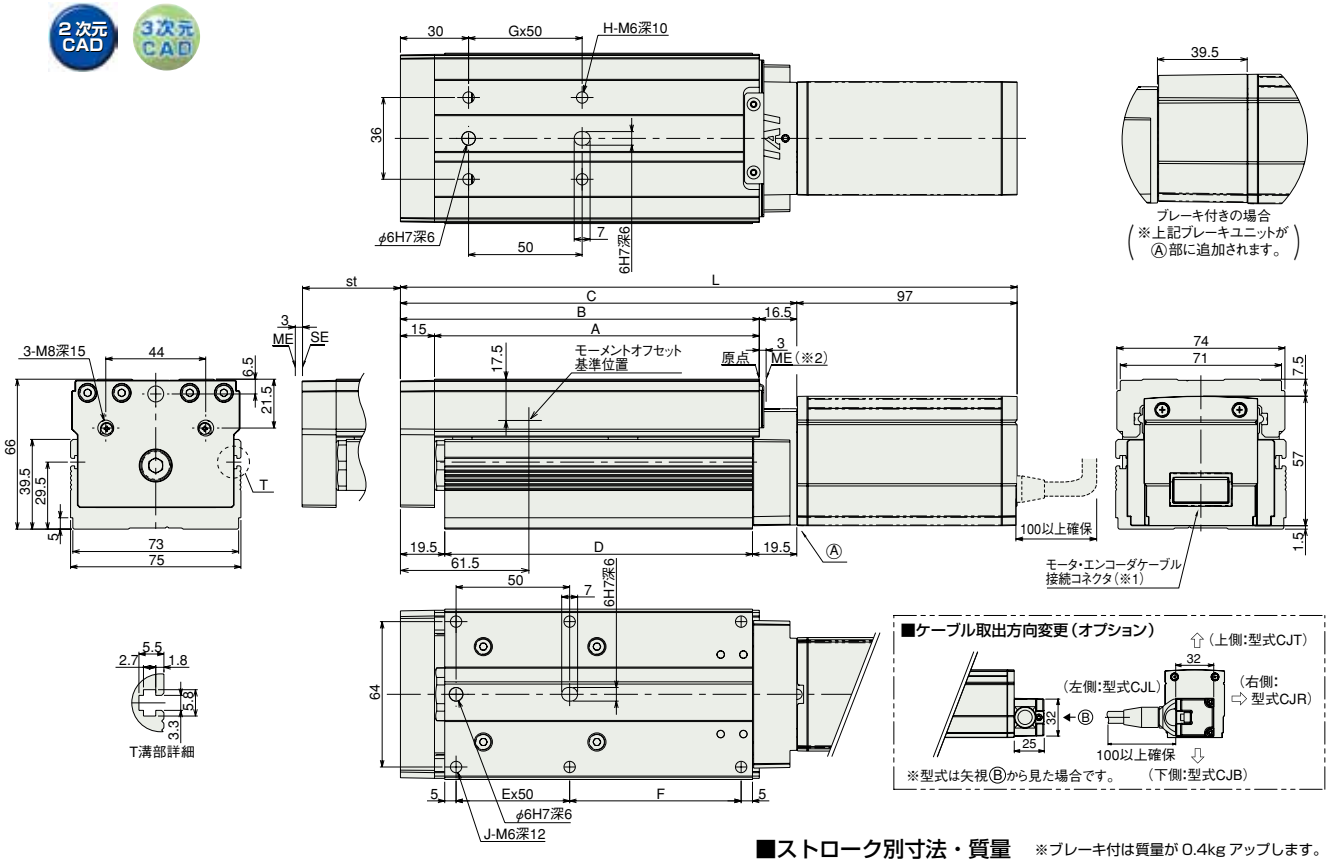


寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無し	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	396.5	421.5
	ブレーキ付き	286	311	336	361	386	411	436	461
A		118	143	168	193	218	243	268	293
B		133	158	183	208	233	258	283	308
C		149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
D		110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E		1	1	2	2	3	3	4	4
F		50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G		1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	6	6	8	8	10	10
J		6	6	8	8	10	10	12	12
質量(kg)		2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6

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

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-Ⓘ-2-Ⓘⅱ	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-Ⓘ-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ		DC24V	P555参照	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-ⅲ-~-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-ⅲ-~-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⓘ-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-42PWAI-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-42PⓋ-Ⓥ-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-Ⓘ-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-42PI-Ⓘ-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-Ⓘ-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。 ※ⒾはI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※ⅱは電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
※ⅲは軸数(1~8)が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥ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。

RCP3-TA3R

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅36mm　パルスモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCP3 — TA3R — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 〜 100:100mm (10mm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	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

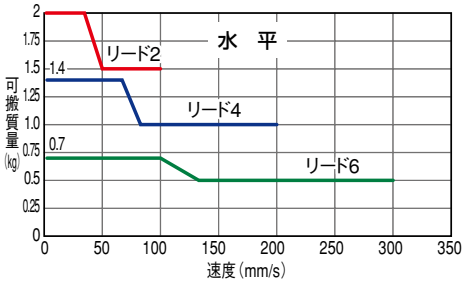
技術資料　巻末P.5

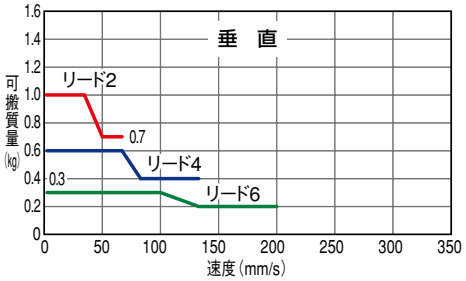
POINT 選定上の注意

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

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 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	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-TA3R-I-20P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	～0.7	～0.3	15	±0.02	20～100 (10mm毎)
RCP3-TA3R-I-20P-4-①-②-③-④		4	～1.4	～0.6	22		
RCP3-TA3R-I-20P-2-①-②-③-④		2	～2	～1	45		

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

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		20～100 (mm)
ボールネジ	6	300〈200〉
	4	200〈133〉
	2	100〈67〉

※〈 〉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
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
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)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

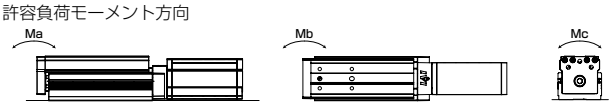
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注 3)	Ma:3.2N·m　Mb:4.6N·m　Mc:5.1N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注 3) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



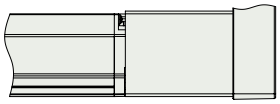
寸法図

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

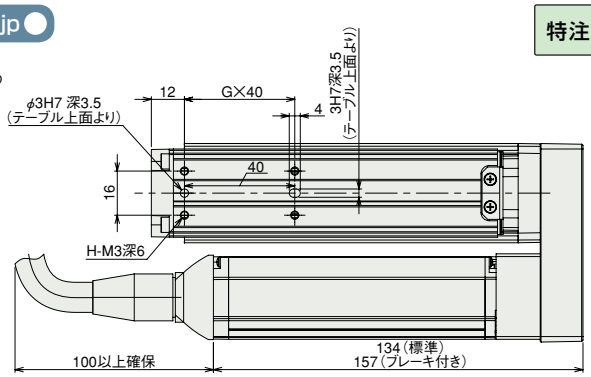
特注対応のご案内 巻末P.15

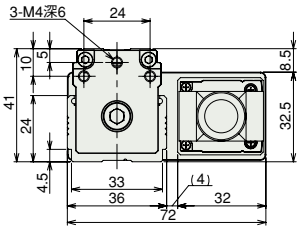
2次元CAD 3次元CAD

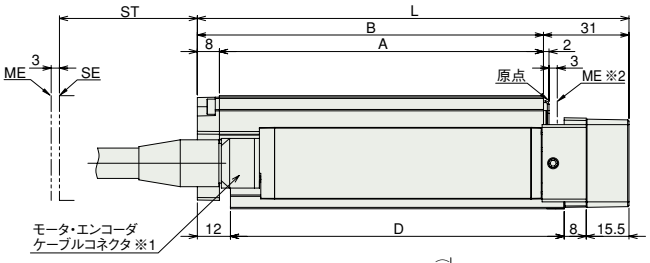
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

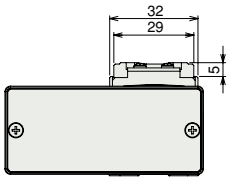


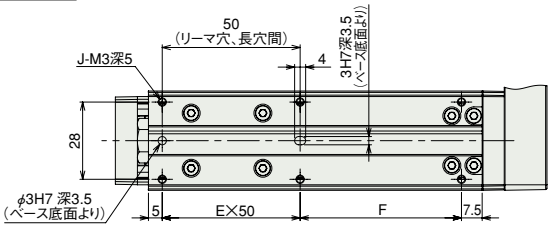
ブレーキ付きの場合
（寸法は右図参照）











モーメントのオフセット基準位置は
TA3C（P304）と同じです。

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。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メカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
B	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	28.5	38.5	48.5	58.5	18.5	28.5	38.5	48.5	58.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量（kg）	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7

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-20PI-Ⓘ-2-Ⓘⅱ	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-Ⓘ-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ		DC24V	P555参照	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-ⅲ-～-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-ⅲ-～-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⓘ-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-20PⓋ-Ⓥ-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-Ⓘ-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-Ⓘ-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-Ⓘ-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。 ※ⒾはI/O種類（NP／PN）が入ります。 ※ⅱは電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。
※ⅲは軸数（1～8）が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥ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。

RCP3-TA4R

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅 40mm　パルスモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCP3 — TA4R — I — 28P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28 □サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 〜 100:100mm (10mm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	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE　RoHS

上写真は TA3R モータ左折返し仕様 (ML) になります。

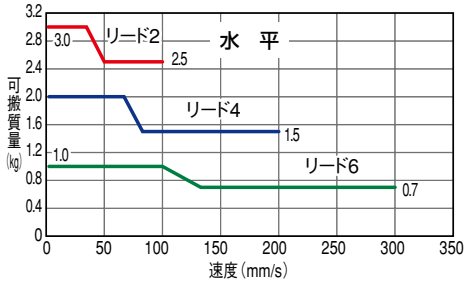
技術資料　巻末P.5

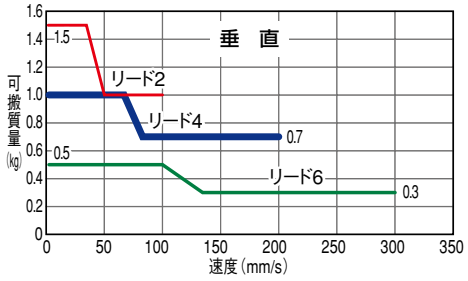
POINT 選定上の注意

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

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 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	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-TA4R-I-28P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	～1	～0.5	25	±0.02	20～100 (10mm毎)
RCP3-TA4R-I-28P-4-①-②-③-④		4	～2	～1	37		
RCP3-TA4R-I-28P-2-①-②-③-④		2	～3	～1.5	75		

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		20～100 (mm)
ボールネジ	6	300
	4	200
	2	100

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
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)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

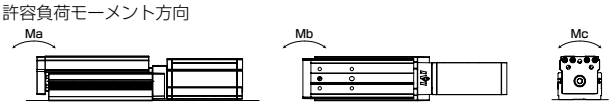
名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注 3)	Ma:4.2N·m　Mb:6N·m　Mc:8.2N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注 3) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



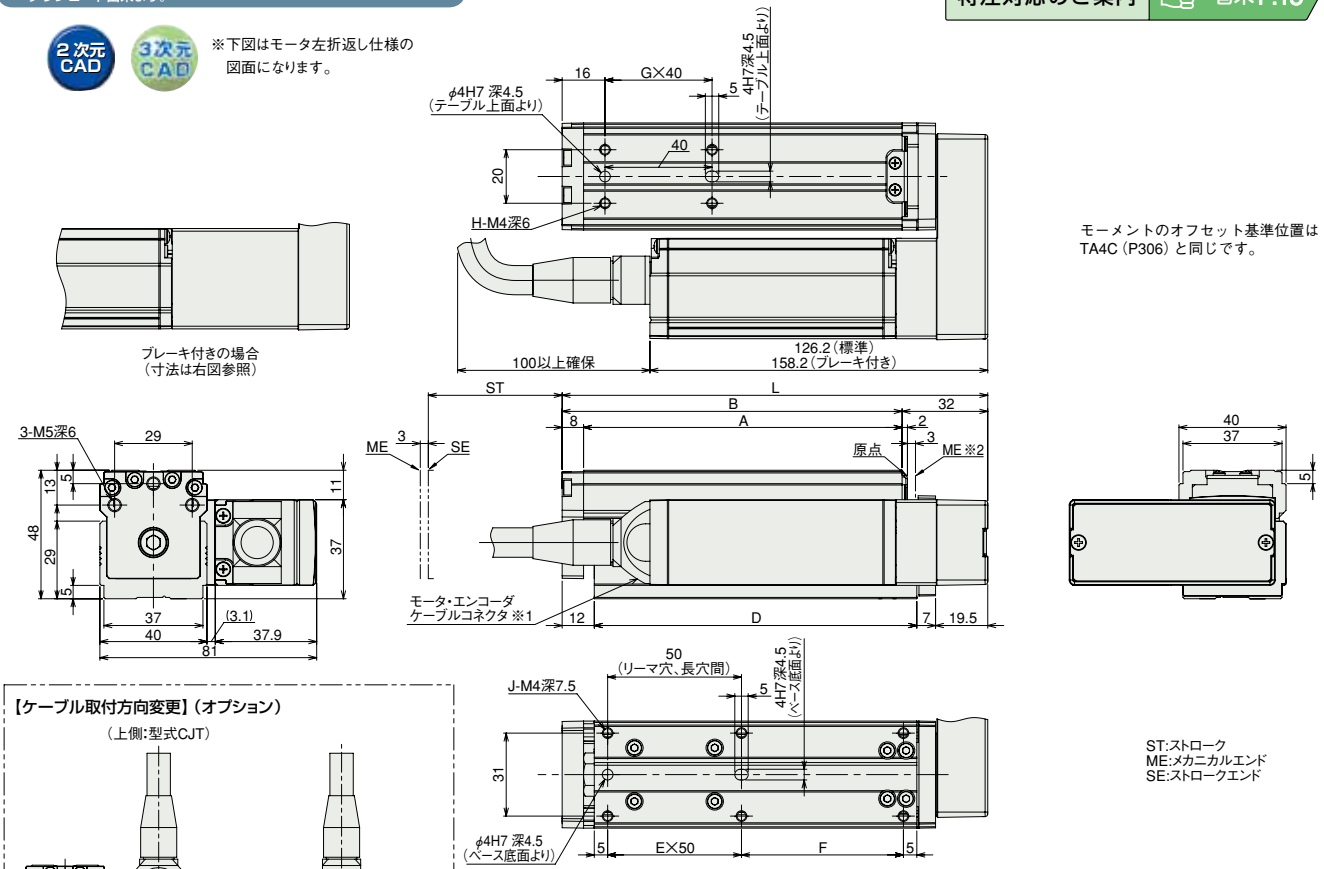
寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

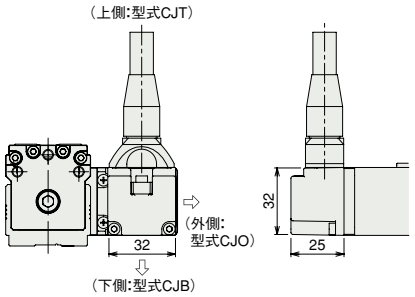
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



モーメントのオフセット基準位置はTA4C (P306) と同じです。

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

【ケーブル取付方向変更】(オプション)



※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。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メカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0

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-28PI-Ⓘ-2-ⒾⅡ	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-Ⓘ-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ		DC24V	P555参照	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⓜ-~-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⓜ-~-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PⓋ-Ⓘ-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-28PWAI-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-28PⓋ-Ⓥ-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-Ⓘ-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-28PI-Ⓘ-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			–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-Ⓘ-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。 ※ⒾはI/O種類(NP／PN)が入ります。 ※Ⅱは電源電圧の種類(1:100V／2:100～240V)が入ります。
※Ⓜは軸数(1～8)が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥ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。

RCP3-TA5R ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅55mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCP3 — TA5R — 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
RCP3	TA5R	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	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	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

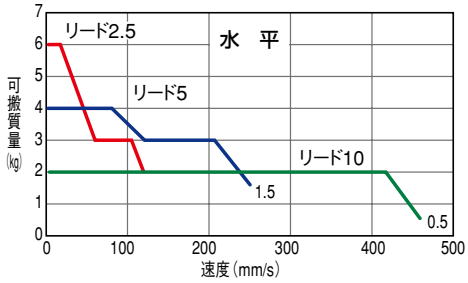
技術資料 巻末P.5

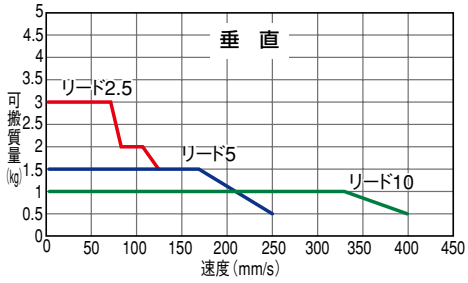
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
(3) 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。
(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

RCP3 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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA5R-I-35P-10-①-②-③-④	10	～2	～1	34	25～100 (25mm毎)
RCP3-TA5R-I-35P-5-①-②-③-④	5	～4	～1.5	68	
RCP3-TA5R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	～6	～3	136	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25～100 (25mm毎)
10	465〈400〉
5	250
2.5	125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※〈 〉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
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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

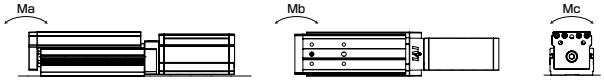
④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
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	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容負荷モーメント	Ma:6.57N·m Mb:9.32N·m Mc:14.32N·m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

許容負荷モーメント方向



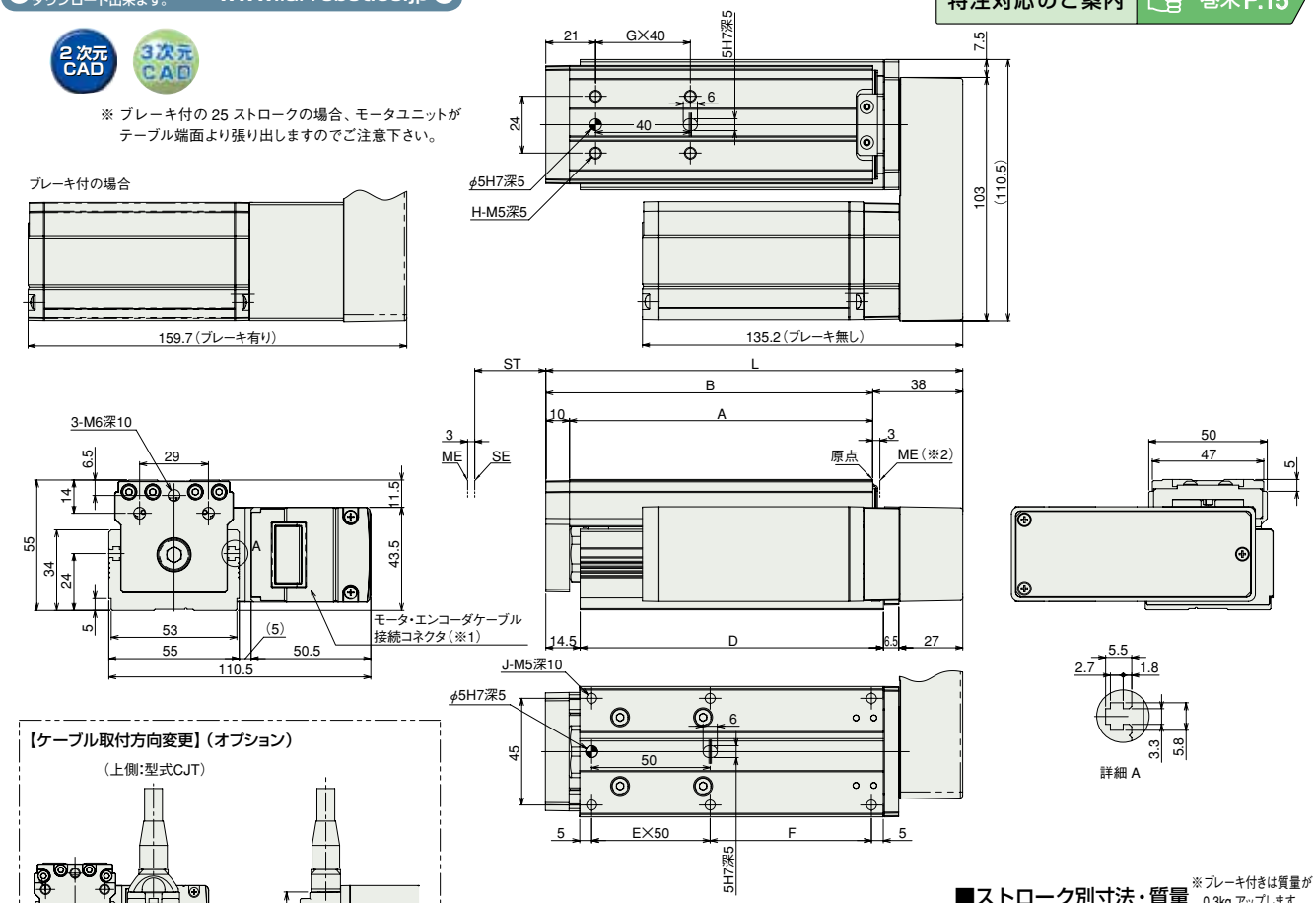
寸法図

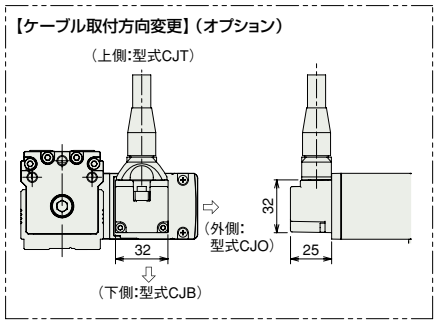
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末P.15

※ ブレーキ付の 25 ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意下さい。





モーメントのオフセット基準位置は TA5C（P308）と同じです。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が0.3kg アップします。

ストローク	25	50	75	100
L	151	176	201	226
A	103	128	153	178
B	113	138	163	188
D	103	128	153	178
E	1	1	2	2
F	43	68	43	68
G	1	1	2	2
H	4	4	6	6
J	6	6	8	8
質量（kg）	1.4	1.6	1.7	1.9

（※1）モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。（巻末 59 ページ参照）
（※2）原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

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-35PI-Ⓘ-2-ⒾⅡ	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-Ⓘ-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ		DC24V	P555参照	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⅲ-～-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PⓋ-Ⓘ-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-35PWAI-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-35PⓋ-Ⓥ-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-Ⓘ-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-35PI-Ⓘ-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			–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-Ⓘ-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。 ※ⒾはI/O種類（NP／PN）が入ります。 ※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。
※Ⅲは軸数（1～8）が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥ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。

RCP3-TA6R ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅65mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCP3 — TA6R — 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
RCP3	TA6R	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	25:25mm 〜 150:150mm (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	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE RoHS

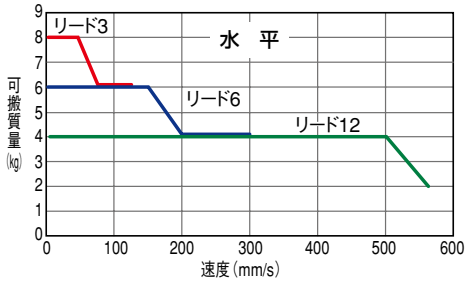
技術資料 巻末P.5

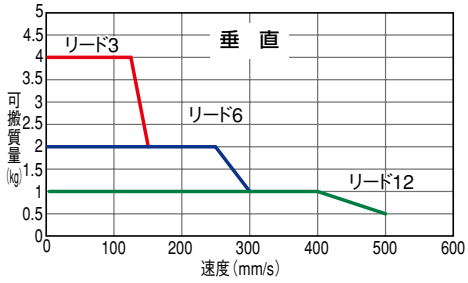
POINT 選定上の注意

(1) RCP3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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
(3) 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直使用は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(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

RCP3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 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP3-TA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	～4	～1	60	25～150(25mm毎)
RCP3-TA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	～6	～2	110	
RCP3-TA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	～8	～4	189	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25～150(25mm毎)
12	560〈500〉
6	300
3	150

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
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

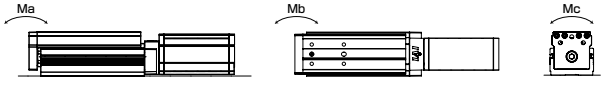
④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末P42	—
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	—
原点逆仕様	NM	→巻末P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m
動的許容負荷モーメント	Ma:7.26N·m Mb:10.3N·m Mc:18.25N·m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



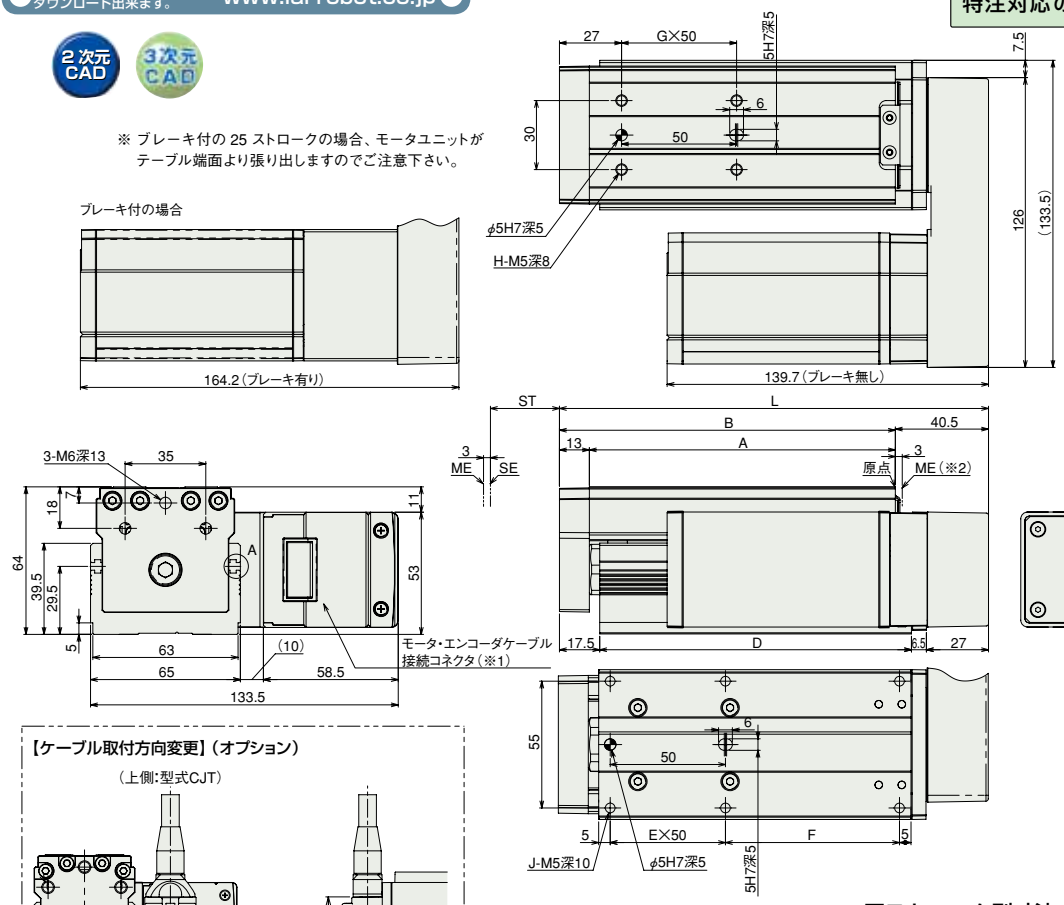
寸法図

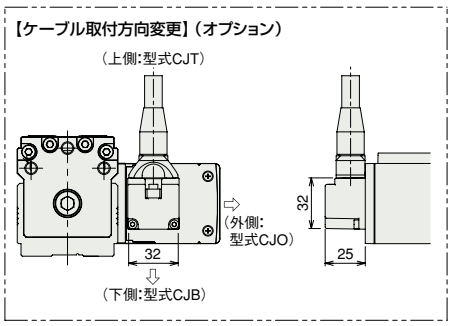
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末P.15

※ ブレーキ付の 25 ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意下さい。





モーメントのオフセット基準位置は TA6C（P310）と同じです。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	108	133	158	183	208	233
B	121	146	171	196	221	246
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E	1	1	2	2	3	3
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3
H	4	4	6	6	8	8
J	6	6	8	8	10	10
質量（kg）	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1

（※1）モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。（巻末 59 ページ参照）
（※2）原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

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-Ⓘ-2-Ⓘⅱ	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-Ⓘ-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ		DC24V	P555参照	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⓜⅱⅱ-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⓜⅱⅱ-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⓘ-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-42PWAI-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-42PⓋ-Ⓥ-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-Ⓘ-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-42PI-Ⓘ-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-Ⓘ-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。 ※ⒾはI/O種類（NP／PN）が入ります。 ※ⅱは電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。
※ⅱⅱは軸数（1～8）が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥ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。

RCP3-TA7R ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅75mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCP3 — TA7R — 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 ※簡易アブ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	25:25mm 〜 200:200mm (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	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。

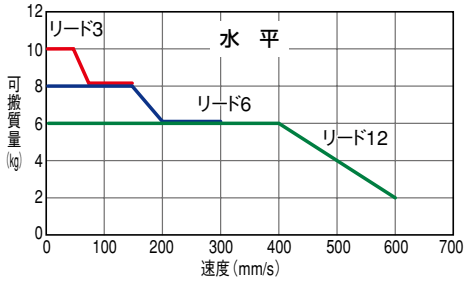
技術資料 巻末P.5

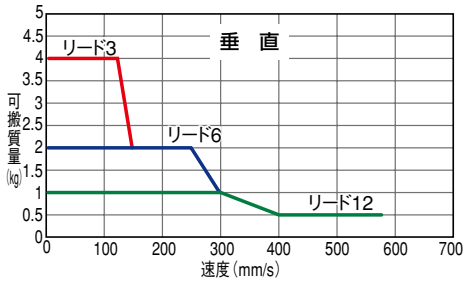
POINT 選定上の注意

(1) RCP3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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
(3) 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直使用は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(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

RCP3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 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP3-TA7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	～6	～1	60	25～200 (25mm毎)
RCP3-TA7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	～8	～2	110	
RCP3-TA7R-I-42P-3-①-②-③-④	3	～10	～4	189	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25～200 (25mm毎)
12	600〈580〉
6	300
3	150

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
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—
175	—
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・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

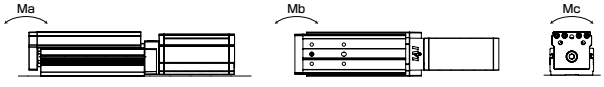
④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末P42	—
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	—
原点逆仕様	NM	→巻末P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:42.6N·m Mb:60.8N·m Mc:132.2N·m
動的許容負荷モーメント	Ma:9.91N·m Mb:14.13N·m Mc:28.65N·m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



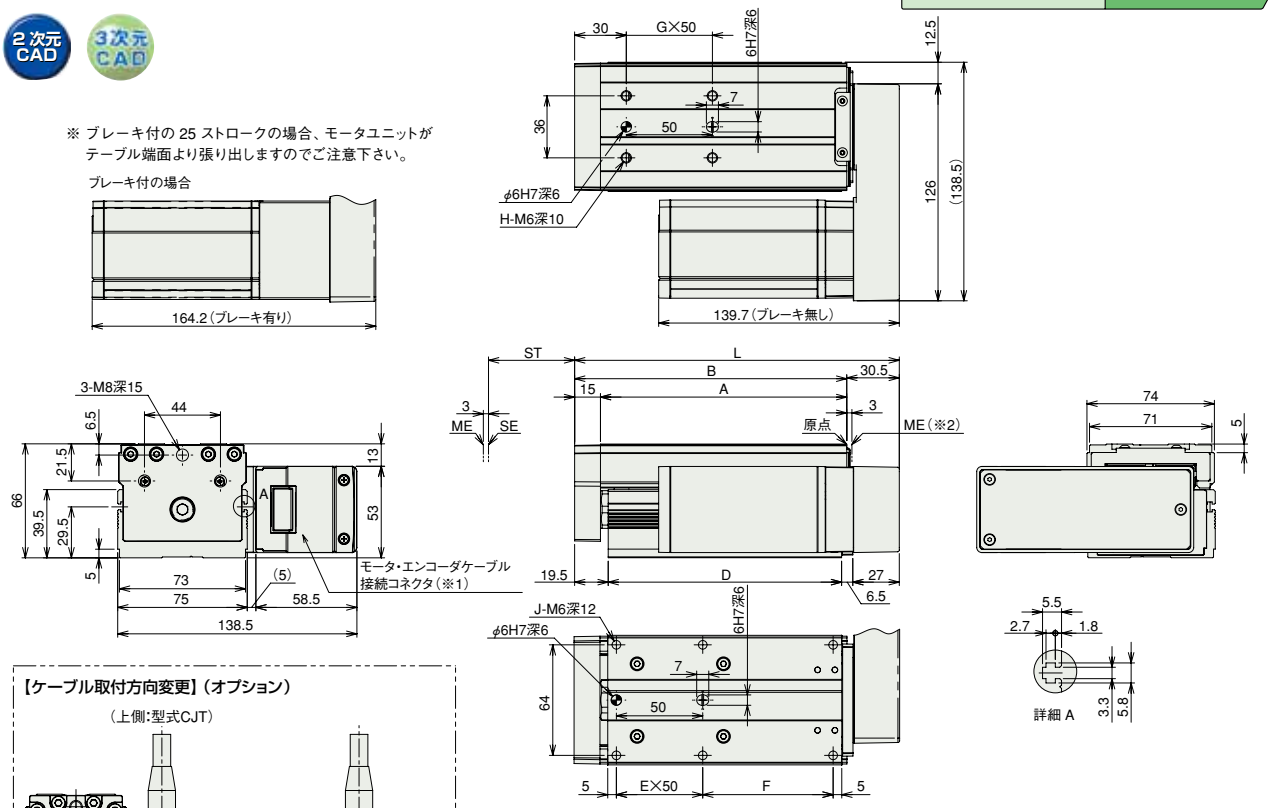
寸法図

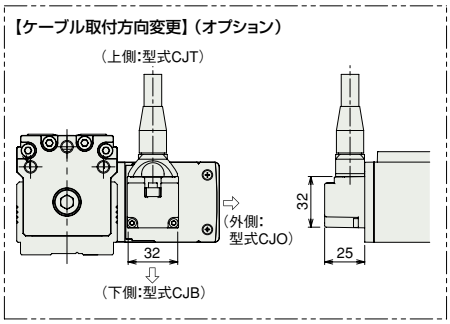
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※ ブレーキ付の 25 ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意下さい。





モーメントのオフセット基準位置は
TA7C（P312）と同じです。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付きは
質量が 0.4kg アップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
A	118	143	168	193	218	243	268	293
B	133	158	183	208	233	258	283	308
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
質量（kg）	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

（※1）モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。（巻末 59 ページ参照）
（※2）原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

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-Ⓘ-2-ⒾⅡ	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-Ⓘ-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ		DC24V	P555参照	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⓜ-～-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⓜ-～-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⓘ-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-42PWAI-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-42PⓋ-Ⓥ-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-Ⓘ-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-42PI-Ⓘ-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-Ⓘ-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。 ※ⒾはI/O種類（NP／PN）が入ります。 ※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。
※Ⓜは軸数（1～8）が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥ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。