

# 薄型グリッパ RCP6-GRT7

バッテリーレスアブソリュート  
エンコーダー搭載



代理店

# グリッパー初!

## バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載タイプが新登場!!

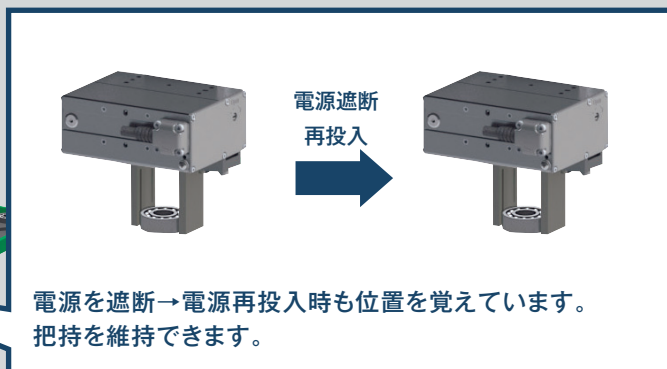
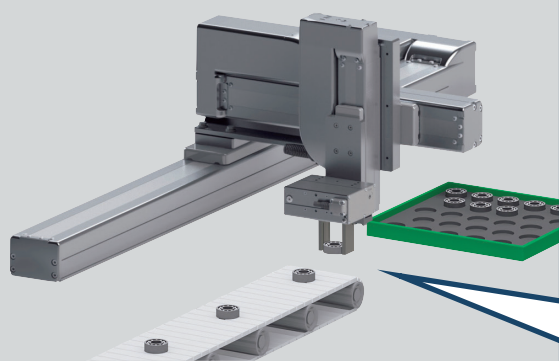
### 扁平形状、高さ39mmの薄型サイズを実現。

メリット

# 1

## バッテリーレスアブソリュートエンコーダー標準搭載

直交軸+グリッパーの直交ローダー/アンローダーで、構成軸を全てバッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品で構成できます。装置停止後の再起動時の原点復帰が不要になり、ワークを把持した状態で次の作業に移ることができます。



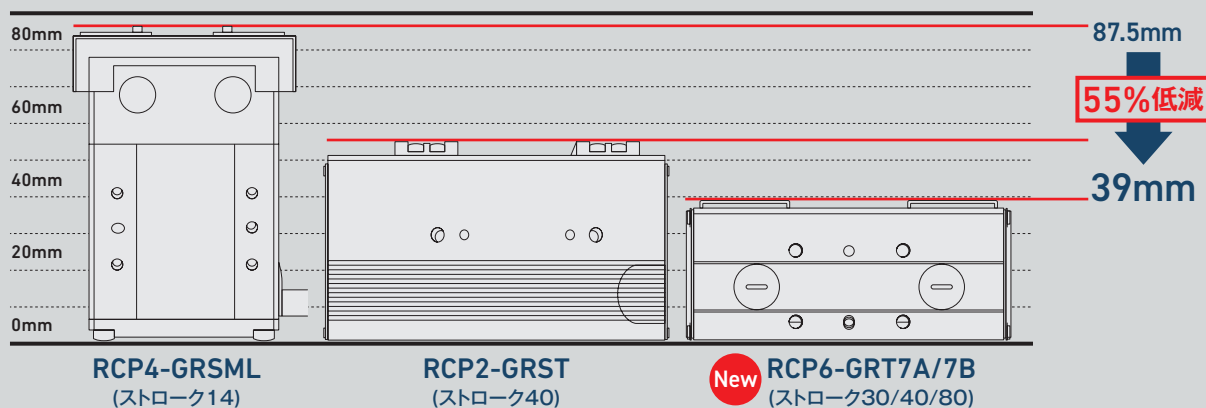
※押付けによる把持の場合、押付け状態ではなくなります。

メリット

# 2

## 高さ39mmの扁平形状

高さ寸法を抑えた形状です。



メリット

# 3

## 高剛性

直動軸で実績のある本体フレーム一体型のガイドを採用することで、把持点距離・オーバーハング量が大幅に向上しました。



メリット

# 4

## 高把持力

当社最大クラスの高把持力を実現しました。(電流制限値70%)

機種	GRT7A	GRT7B	
タイプ	高速度タイプ	高速度タイプ	高把持力タイプ
最大把持力 (両側フィンガ)	120N	150N	300N

# 1

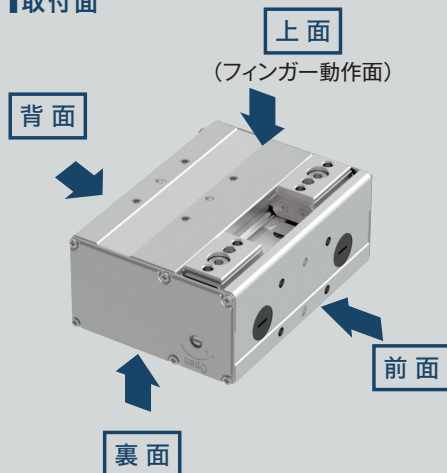


## メリット 5

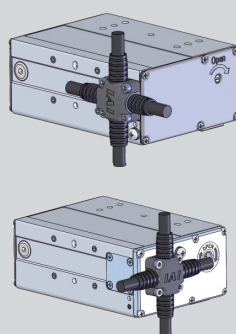
### 取付自由度の向上

4面取付（フィンガー動作面での取付含む）、配線取出し方向/取出し面の変更が可能です。装置に合わせた取付/配線位置を選ぶことができます。

#### 取付面



#### 配線取出し方向



## メリット 6

### 安価

同等ストロークの当社製品と比較して、39%安価になりました。

#### 従来品

RCP2-GRST(40ST)



約39%低減

New

RCP6-GRT7B(40ST)



## 型式項目

RCP6 - [ ] - WA - 28P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ      タイプ      エンコーダ種類      モータサイズ      減速比パターン      ストローク      適応コントローラ      ケーブル長      オプション

GRT7A  
GRT7B

WA      バッテリレスアプソ

28P      口28パルスモーター

1	送りネジリード1.5mm プーリー減速比1.5 (GRT7A)
	送りネジリード2mm プーリー減速比1.25 (GRT7B)
2	送りネジリード2mm プーリー減速比2.5 (GRT7B)

30	30mm (片側15mm)
40	40mm (片側20mm)
80	80mm (片側40mm)

P3	PCON-CB/CGB
	PCON-CYB/PLB/POB
	MCON-C/CG/LC/LCG
	MSEL-PC/PG
P5	RCM-P6PC

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

AC1	アクチュエーターケーブル1m仕様
AC2	アクチュエーターケーブル2m仕様
AC3	アクチュエーターケーブル3m仕様
CJTB	背面ケーブル上側取出し
CJLB	背面ケーブル左側取出し
CJRB	背面ケーブル右側取出し
CJBB	背面ケーブル下側取出し
CJTS	側面ケーブル上側取出し
CJLS	側面ケーブル左側取出し
CJRS	側面ケーブル右側取出し
CJBS	側面ケーブル下側取出し
NM	原点逆仕様

# RCP6-GRT7A

2ツ爪 グリッパ	薄型 スライド タイプ	本体幅 <b>66</b> mm	24V パルス モータ
-------------	-------------------	------------------------	-------------------

■型式項目 **RCP6-GRT7A-WA-28P-1-30**

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

WA: バッテリーレス アプン  
28P: パルスモータ 28□サイズ  
1: 送りネジ リード1.5mm ブリーフ減速1.5

P3: PCON  
MCON  
MSEL  
P5: RCM-P6PC

N: 無し  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 長さ指定

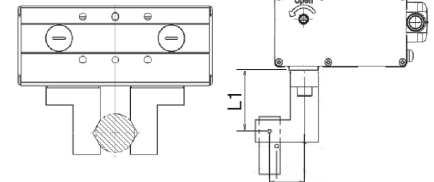
下記オプション  
価格表参照  
※ケーブル取出方向は  
下記オプションのい  
ずれかの記号を必ず  
ご記入下さい。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は2ページをご参照ください。

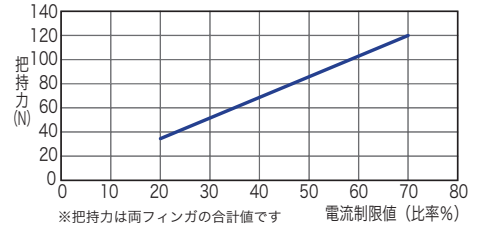


## ■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)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, L2は9ページのグリッパ選定方法を参照ください。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、10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。



- 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2倍の値となります。
- 最大把持力は、把持点距離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、フィンガ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9ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

## アクチュエータスペック

型式	減速パターン	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP6-GRT7A-WA-28P-1-30-①-②-③	1	120 (片側 60)	30 (片側 15)

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

減速比	ストローク
	30 (mm)
1	75

(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
30	

## 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	
		P3	P5
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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) ※	-	-

アクチュエータ・コントローラ間のケーブルです。  
※オプションでアクチュエータケーブル長を変更した場合、アクチュエータ・コントローラ間のケーブル長との合計が20m以内になるようにしてください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエータケーブル 1m 仕様	AC1	8 ページ	-
アクチュエータケーブル 2m 仕様	AC2	8 ページ	-
アクチュエータケーブル 3m 仕様	AC3	8 ページ	-
背面ケーブル上側取出し	CJTB	8 ページ	-
背面ケーブル左側取出し	CJLB	8 ページ	-
背面ケーブル右側取出し	CJRB	8 ページ	-
背面ケーブル下側取出し	CJBB	8 ページ	-
側面ケーブル上側取出し	CJTS	8 ページ	-
側面ケーブル左側取出し	CJLS	8 ページ	-
側面ケーブル右側取出し	CJRS	8 ページ	-
側面ケーブル下側取出し	CJBS	8 ページ	-
原点逆仕様	NM	8 ページ	-

※ケーブル取出し方向は、いずれかの記号を必ずご記入ください。

## アクチュエータ仕様

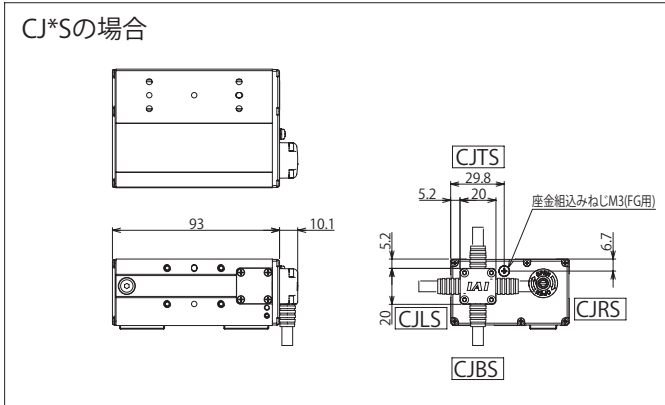
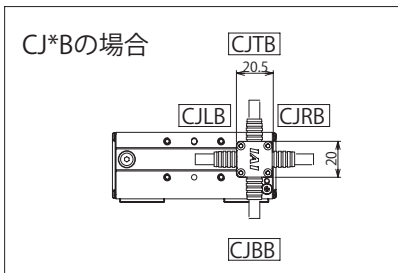
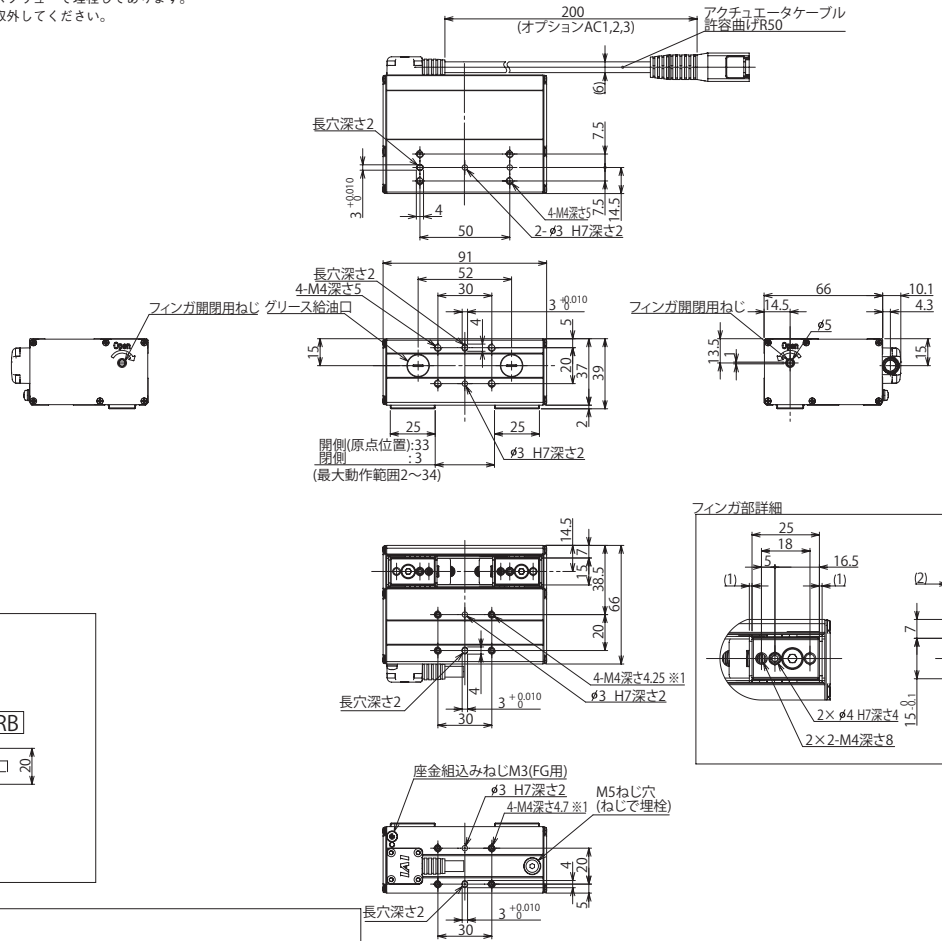
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじφ8
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロスモーショント	片側0.2mm以下
静的許容モーメント	Ma:3.6N・m Mb:3.6N・m Mc:10.2N・m
質量	0.46kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



※フィンガは開側が原点になります。  
※1 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓してあります。  
取付面として使用する場合は取外してください。



①適応コントローラ

RCP6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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512	-	→総合カタログ 2017参照
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	EtherNet/IP SACEM	64	-	
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			CompoNet SSCNET III/H	256	-	
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 -コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	-	30000	-	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				-	768	-	→RCP6カタログ (CJ0238-3A)参照

# RCP6-GRT7B

2ツ爪  
グリッパ 薄型  
スライド  
タイプ 本体幅  
66  
mm 24V  
パルス  
モータ

■型式項目 **RCP6-GRT7B-WA-28P** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

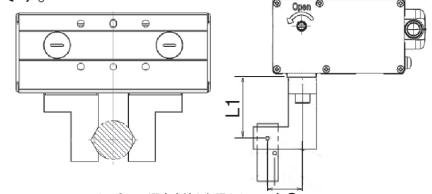
WA: バッテリレス アプン 28P: パルスモータ 28□サイズ 1: 送りネジ リード2mm プーリー減速比1.25 2: 送りネジ リード2mm プーリー減速比2.5 40:40mm 80:80mm P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向は 下記オプションのい ずれかの記号を必ず ご記入下さい。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は2ページをご参照ください。

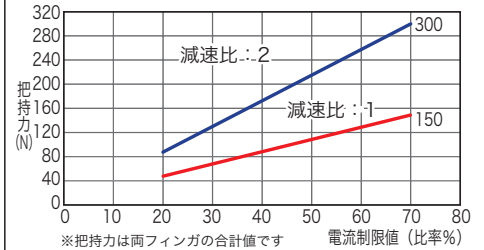


### ■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)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, L2は9ページのグリッパ選定方法を参照ください。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、10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。

- 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2倍の値となります。
  - 最大把持力は、把持点距離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、フィンガ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9ページをご参照ください)
  - 移動時の定格加速度は0.3Gです。

### アクチュエータスペック

型式	減速パターン	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP6-GRT7B-WA-28P-1-①-②-③-④	1	150 (片側 75)	40 (片側 20), 80 (片側 40)
RCP6-GRT7B-WA-28P-2-①-②-③-④	2	300 (片側 150)	40 (片側 20), 80 (片側 40)

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	40~80 (mm)
1	120
2	60

(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
40	
80	

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエータケーブル 1m 仕様	AC1	8 ページ	-
アクチュエータケーブル 2m 仕様	AC2	8 ページ	-
アクチュエータケーブル 3m 仕様	AC3	8 ページ	-
背面ケーブル上側取出し	CJTB	8 ページ	-
背面ケーブル左側取出し	CJLB	8 ページ	-
背面ケーブル右側取出し	CJRB	8 ページ	-
背面ケーブル下側取出し	CJBB	8 ページ	-
側面ケーブル上側取出し	CJTS	8 ページ	-
側面ケーブル左側取出し	CJLS	8 ページ	-
側面ケーブル右側取出し	CJRS	8 ページ	-
側面ケーブル下側取出し	CJBS	8 ページ	-
原点逆仕様	NM	8 ページ	-

※ケーブル取出し方向は、いずれかの記号を必ずご記入ください。

### 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	
		P3	P5
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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) ※	-	-
		-	-

アクチュエータ・コントローラ間のケーブルです。

※オプションでアクチュエータケーブル長を変更した場合、アクチュエータ・コントローラ間のケーブル長との合計が20m以内になるようにしてください。

### 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+左右台形ねじφ10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロスモーション	片側0.2mm以下
静的許容モーメント	Ma:7.5N・m Mb:7.5N・m Mc:15.3N・m
質量	0.68kg(40ストローク), 0.84kg(80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)

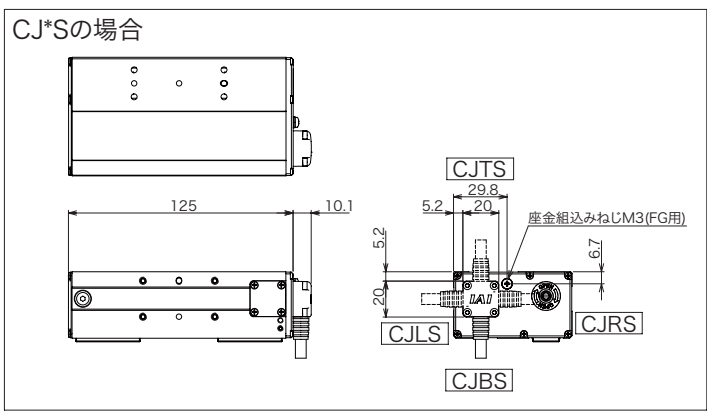
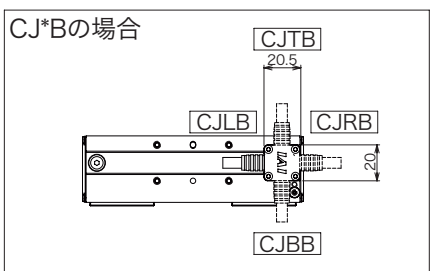
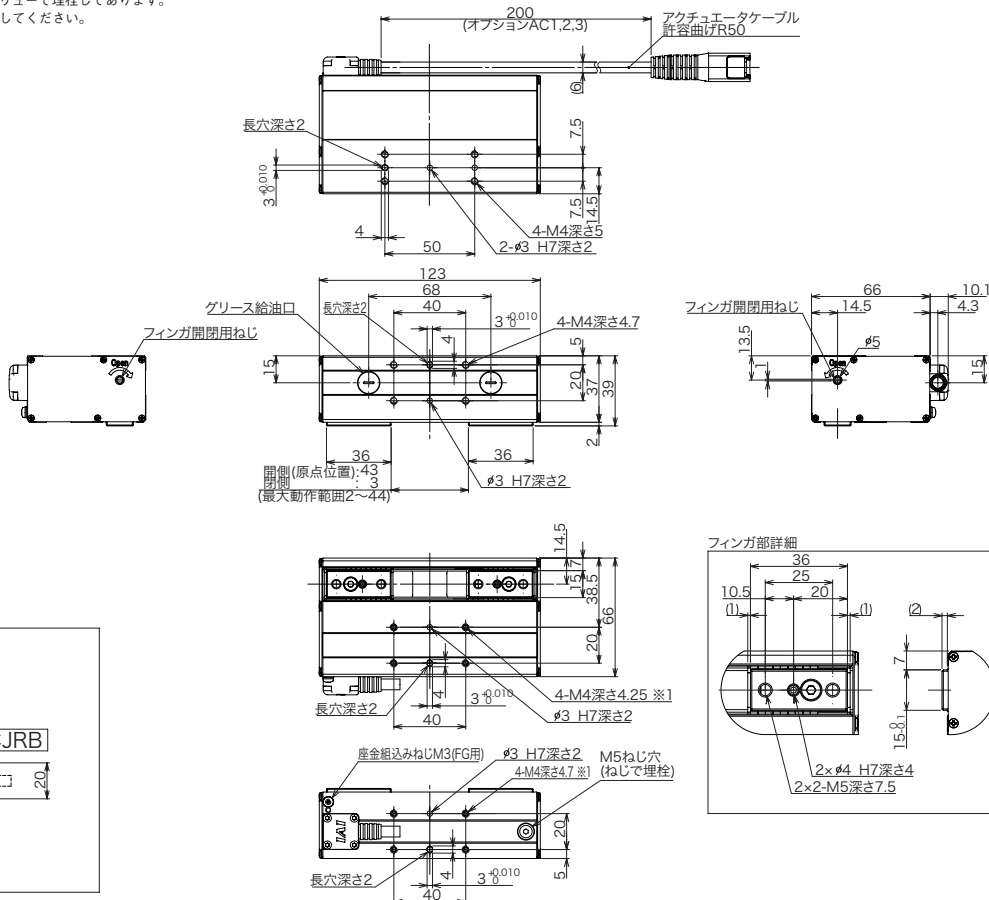
寸法図

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



40 ストローク

※フィンガは開側が原点になります。  
※1 異物侵入防止のため、セットスクリーンで埋栓してあります。  
取付面として使用する場合は取外してください。



②適応コントローラ

RCP6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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512	-	→総合カタログ 2017参照
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	EtherNet/IP SACEM SACNET	64	-	
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			CompoNet SACNET	256	-	
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 -コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	-	30000	-	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。			-	-	768	-	→RCP6カタログ (CJ0238-3A)参照

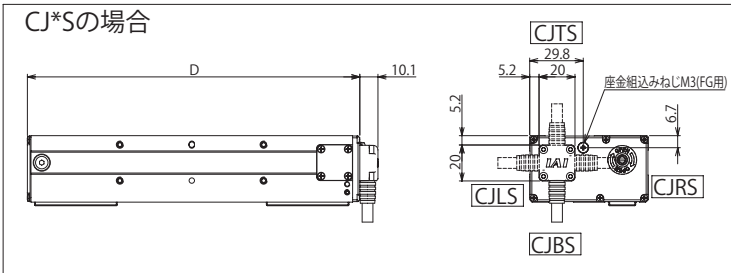
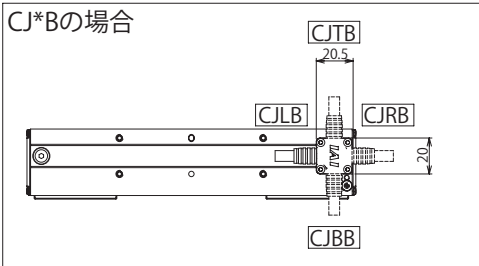
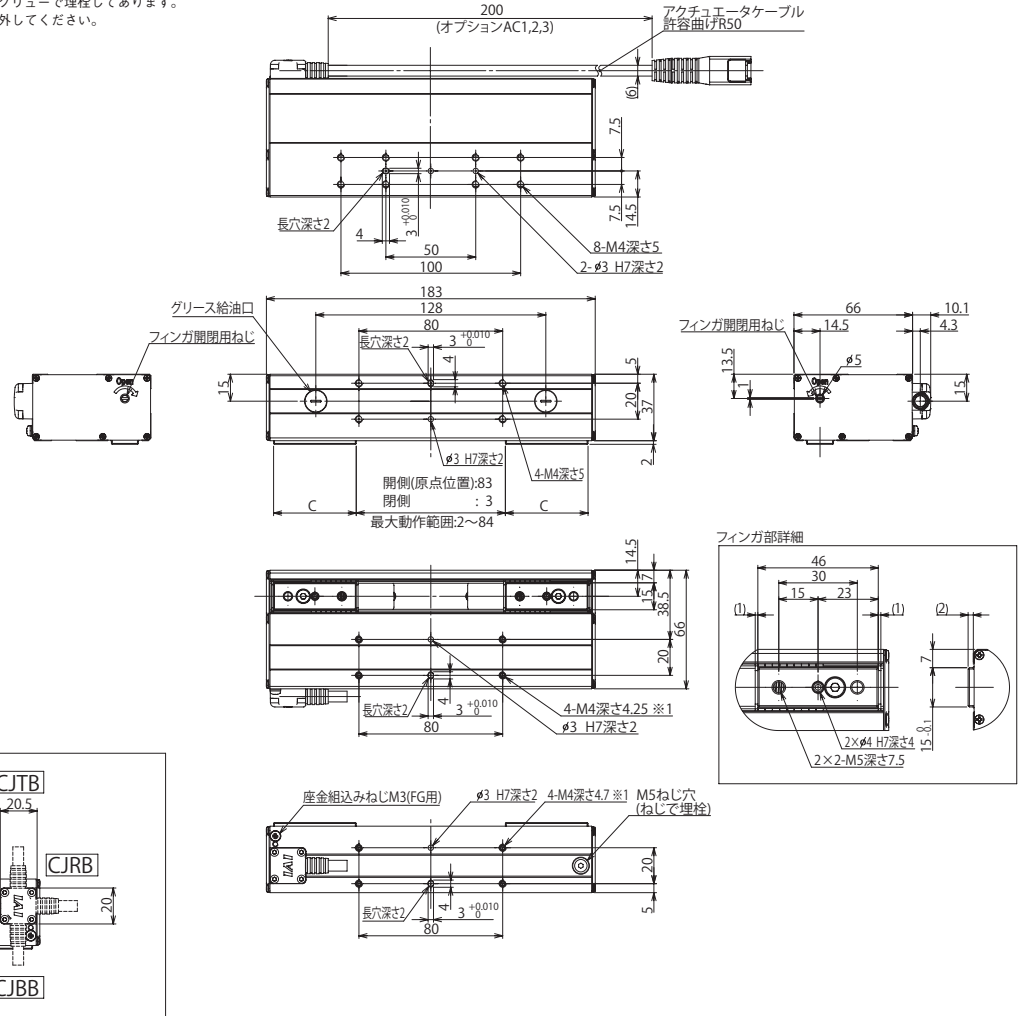
寸法図

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



80 ストローク

※フィンガは開側が原点になります。  
※1 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓してあります。  
取付面として使用する場合は取外してください。



② 適応コントローラ

RCP6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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512	—	→総合カタログ 2017参照
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	CompoNet SSCNET III/H	64	—	
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 -PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 -コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	→総合カタログ 2017参照	
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	—	256	—	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	—	30000	—	→RCP6カタログ (CJ0238-3A)参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				—	768	—	→RCP6カタログ (CJ0238-3A)参照



# オプション

## アクチュエータケーブル仕様

型式 **AC1/AC2/AC3**

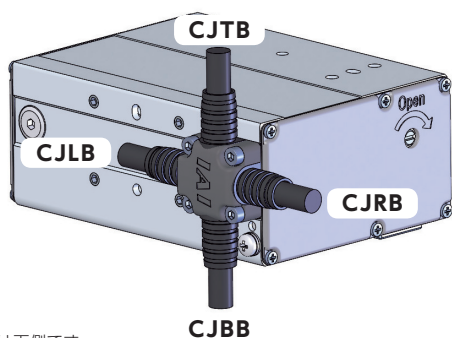
説明 アクチュエータケーブルの長さは標準が 200mm ですが、オプションで 1000/2000/3000mm に変更できます。

## ケーブル取出し方向

型式 **CJTB/CJLB/CJRB/CJBB/CJTS/CJLS/CJRS/CJBS**

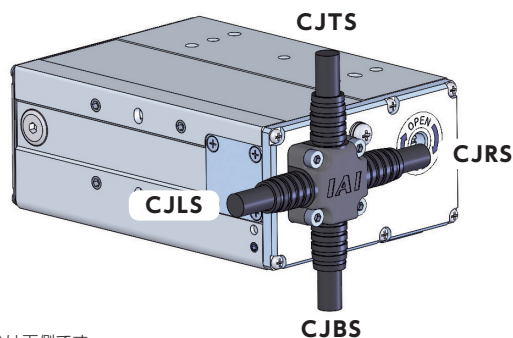
説明 アクチュエータケーブルの取付方向を上下左右に変更することができます。

### CJ□B (背面)



※可動部分は下側です

### CJ□S (側面)



※可動部分は下側です

## 原点逆仕様

型式 **NM**

説明 原点位置は、フィンガが開く側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することが出来ます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却して頂き調整が必要となりますのでご注意ください)

# グリップ選定方法

## スライドタイプ

### 手順1

必要把持力、搬送できる  
ワーク質量の確認

### 手順2

把持点距離の確認

### 手順3

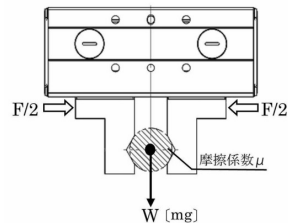
フィンガに掛かる外力の確認

### 手順1 必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

把持力による摩擦力でワークをグリップする場合、必要把持力は下記のように算出します。

#### ① 通常搬送の場合

**F** : 把持力 (N)……各爪押付け力の合計値  
**μ** : フィンガアタッチメントとワーク間の静摩擦係数  
**m** : ワーク質量 (kg)  
**g** : 重力加速度 (=9.8m/s<sup>2</sup>)



- ワークを静的に把持し、ワークが落下しない条件は

$$F\mu > W \quad F > \frac{mg}{\mu}$$

- 通常搬送における推奨安全率2とすると必要把持力は

$$F > \frac{mg}{\mu} \times 2 (\text{安全率})$$

- 摩擦係数μ0.1~0.2の時

$$F > \frac{mg}{0.1 \sim 0.2} \times 2 = (10 \sim 20) \times mg$$

#### 通常のワーク搬送の場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の10~20倍以上  
 搬送出来るワーク質量 ▶ 把持力の1/10~1/20以下

※ 静摩擦係数が大きいほど搬送できるワーク質量は大きくなりますが、安全を見て10~20倍以上の把持力が得られるような機種を選択して下さい。

#### ② ワーク移送時に大きな加減速、衝撃力が加わる場合

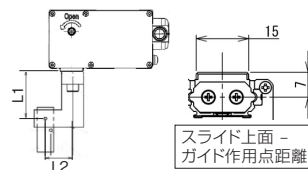
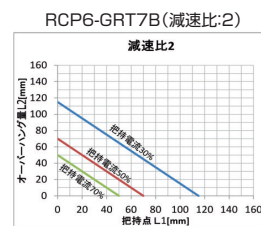
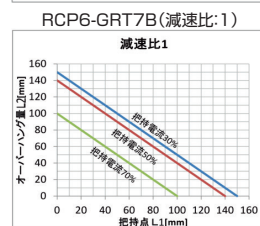
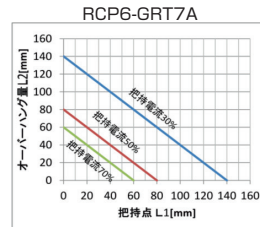
重力に加えてさらに強い慣性力がワークに働きます。このような場合、さらに安全率を大きくとって機種を選定して下さい。

#### 大きな加減速度、衝撃が加わる場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の30~50倍以上  
 搬送出来るワーク質量 ▶ 把持力の1/30~1/50以下

### 手順2 把持点距離の確認

フィンガ(爪)取付け面から把持点までの距離(L1、L2)を下記の範囲内となるようにご使用下さい。制限範囲を超えた場合、フィンガ摺動部及び内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。



把持点距離が制限範囲内であっても出来るだけ小形、軽量にして下さい。フィンガが長く大きい場合や、質量が大きい場合は、開閉時の慣性力と曲げモーメントにより、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。

# グリッパ選定方法

## 手順3 フィンガに掛かる外力の確認

### ① 許容垂直方向荷重

各フィンガに掛かる垂直方向荷重が許容荷重以下であることを確認してください。

### ② 許容負荷モーメント

Ma、Mcは、L1、Mbは、L2で計算してください。各フィンガに掛かるモーメントが最大許容負荷モーメント以下であることを確認して下さい。

●各爪にモーメント荷重が掛かった時の許容外力は

$$\text{許容荷重 } F(N) > \frac{M(\text{最大許容モーメント(N}\cdot\text{m)})}{L(\text{mm}) \times 10^{-3}}$$

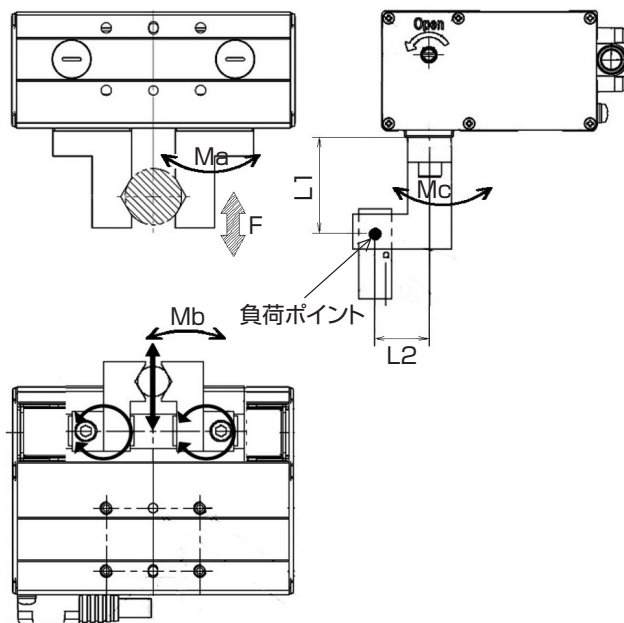
許容荷重 F(N)は、L1、L2とも算出してください。

フィンガに掛かる外力が算出した許容荷重 F(N) (L1、L2の小さい方の値)以下であることを確認して下さい。

型式	許容垂直方向荷重F(N)	最大許容負荷モーメント(N·m)		
		Ma	Mb	Mc
RCP6-GRT7A	598	3.6	3.6	10.2
RCP6-GRT7B	898	7.5	7.5	15.3

1. 上記許容値は静的な値を示します。 2. フィンガ1個当たりの許容値を示します。

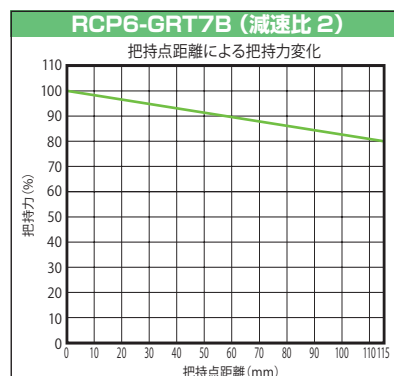
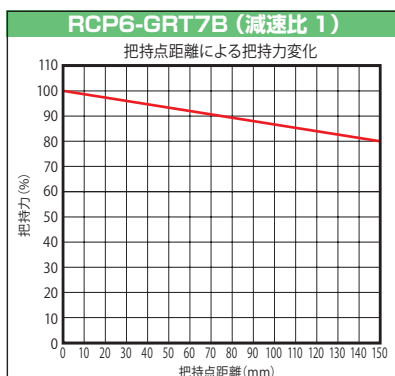
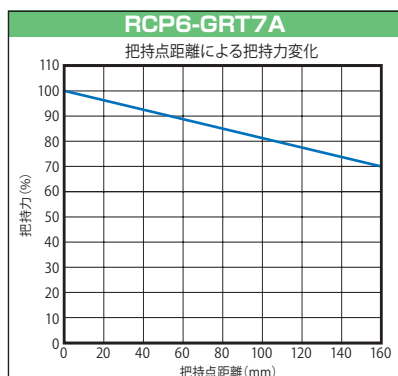
※フィンガの重量及びワーク重量も外力の一部となります。  
又ワークを把持した状態でグリッパを旋回させた時の遠心力、移動時の加減速による慣性力もフィンガに掛かる外力となります。



※上記負荷ポイントはフィンガにかかる負荷の位置を示します。  
負荷の種類により位置は異なります。  
・把持力による負荷: 把持ポイント  
・重力による負荷: 重心位置  
・移動時の慣性力、旋回時の遠心力: 重心位置  
負荷モーメントは負荷の種類毎に計算した合計値となります。

## 積載物形状と質量の目安

1. グラフは最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。
2. 把持点距離はフィンガアタッチメント取付面から把持点までの縦方向距離を示します。
3. 把持力は個体差によりバラツキがあります。あくまでも目安としてご使用下さい。



## アイエイアイお客様センター “エイト”

安心とは**24時間対応**のことです



# 0800-888-0088

FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)  
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)

( \*上記フリーダイヤルがつかない場合は、こちらをご利用ください(通話料無料) )  
 TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486

## 株式会社 アイエイアイ

本 社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0002 大阪市北区曾根崎新地2-5-3 堂島TSSビル4F	TEL 06-6457-1171	FAX 06-6457-1185
名古屋営業所	〒460-0008 名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二日町14-15 アミグランデ二日町4F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒243-0014 厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネットビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 セクスイハイム鶴江小路ビルディング7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
豊田営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
京都営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 大同生命明石ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0802 広島市中区本川町2-1-9 日宝本川町ビル5F	TEL 082-532-1750	FAX 082-532-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823 大分県大分市東大道路1-11-1 タンネンパウムⅢ 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本市中心区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

### IAI America, Inc.

Head Office:2690W 237th Street Torrance CA 90505,USA  
Chicago Office:110 East State Parkway, Schaumburg, Illinois 60173,USA

### IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

### IAI (Shanghai) Co.,Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,  
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

### IAI Robot (Thailand) Co.,Ltd.

825 PhairojKijja Tower 12th Floor, Bangna-Trad RD.,  
Bangna, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

ホームページ [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

当資料に記載されている内容は、予告なく変更することがありますので、予めご了承ください。

ロボシリンダ/ROBOCYLINDER/エレシリンダ/ELECYLINDER/ラジアルシリンダ/RADIAL CYLINDER/パワーコン/パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。