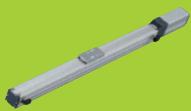
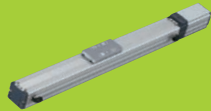


クリーン対応

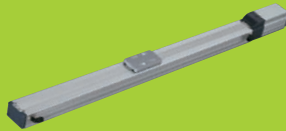
RCP5CR RCACR ISDBCR/ISPDBCR
 RCP4CR RCS3CR SSPDACR
 RCP2CR RCS2CR ISDACR/ISPDACR
 ERC3CR IX-NNC



RCP5CR-SA4C



RCP5CR-SA6C



RCP5CR-SA7C



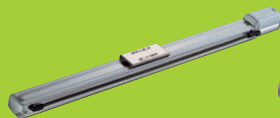
RCP4CR-SA5C



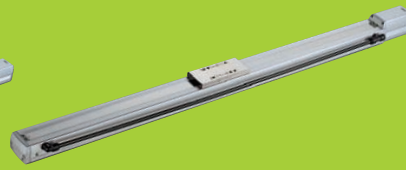
RCP4CR-SA6C



RCP4CR-SA7C



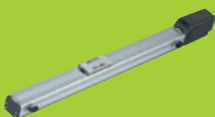
RCP2CR-SS7C



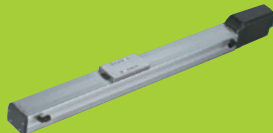
RCP2CR-SS8C



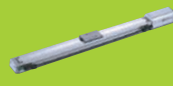
RCP2CR-GRSS



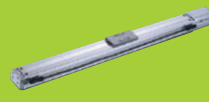
ERC3CR-SA5C



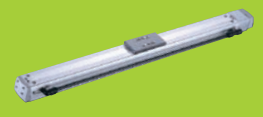
ERC3CR-SA7C



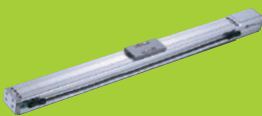
RCACR/RCS2CR
-SA4C



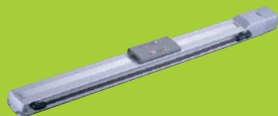
RCACR/RCS2CR
-SA5C



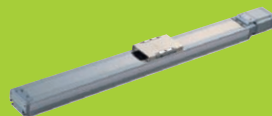
RCACR/RCS2CR
-SA5D



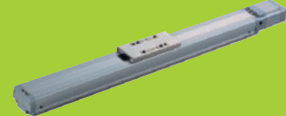
RCS2CR-SA6C



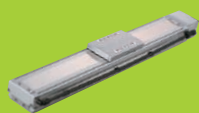
RCS2CR-SS7C



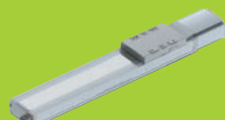
RCS3CR-SA8C



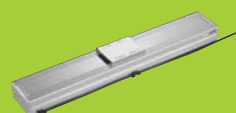
RCS3CR-SS8C



ISDBCR/ISPDBCR



SSPDACR



ISDACR/ISPDACR



IX-NNC

性能(スペック)確認		K-3	
RCP5CR パルスモータ	スライダタイプ	RCP5CR-SA4C	K-7
		RCP5CR-SA6C	K-9
		RCP5CR-SA7C	K-11
RCP4CR パルスモータ	スライダタイプ	RCP4CR-SA5C	K-13
		RCP4CR-SA6C	K-15
		RCP4CR-SA7C	K-17
RCP2CR パルスモータ	スライダタイプ	RCP2CR-SA5C	K-19
		RCP2CR-SA6C	K-21
		RCP2CR-SA7C	K-23
		RCP2CR-SS7C	K-25
		RCP2CR-SS8C	K-27
		RCP2CR-HS8C	K-29
		RCP2CR-GRSS	K-31
	グリッパタイプ	RCP2CR-GRLS	K-33
		RCP2CR-GRS	K-35
		RCP2CR-GRM	K-37
		RCP2CR-GR3SS	K-39
RCP2CR-GR3SM	K-41		
ERC3CR パルスモータ	スライダタイプ	ERC3CR-SA5C	K-43
		ERC3CR-SA7C	K-45
RCACR サーボモータ 24V	スライダタイプ	RCACR-SA4C	K-47
		RCACR-SA5C	K-49
		RCACR-SA6C	K-51
		RCACR-SA5D	K-53
		RCACR-SA6D	K-55
RCS3CR サーボモータ 200V	スライダタイプ	RCS3CR-SA8C	K-57
		RCS3CR-SS8C	K-59
RCS2CR サーボモータ 200V	スライダタイプ	RCS2CR-SA4C	K-61
		RCS2CR-SA5C	K-63
		RCS2CR-SA6C	K-65
		RCS2CR-SA7C	K-67
		RCS2CR-SS7C	K-69
		RCS2CR-SA5D	K-71
		RCS2CR-SA6D	K-73

ISDBCR/ISPDBCR サーボモータ 200V	高性能タイプ	ISDBCR/ISPDBCR-S	K-75
		ISDBCR/ISPDBCR-M-100	K-77
		ISDBCR/ISPDBCR-M-200	K-79
		ISDBCR/ISPDBCR-MX-200	K-81
		ISDBCR/ISPDBCR-L-200	K-83
	静電気対策タイプ	ISDBCR/ISPDBCR-L-400	K-85
		ISDBCR/ISPDBCR-LX-200	K-87
		ISDBCR/ISPDBCR-LX-400	K-89
		ISDBCR/ISPDBCR-S-ESD	K-91
		ISDBCR/ISPDBCR-M-ESD	K-93
		ISDBCR/ISPDBCR-L-ESD	K-95

SSPDACR サーボモータ 200V	高剛性タイプ	SSPDACR-S-200	K-97
		SSPDACR-M-400	K-99
		SSPDACR-L-750	K-101

ISDACR/ISPDACR サーボモータ 200V	標準タイプ	ISDACR/ISPDACR-W-600	K-103
		ISDACR/ISPDACR-W-750	K-105
		ISDACR/ISPDACR-WX-600	K-107
		ISDACR/ISPDACR-WX-750	K-109

IX-NNC サーボモータ 200V	スカラタイプ	IX-NNC1205	K-111
		IX-NNC1505	K-113
		IX-NNC1805	K-115
		IX-NNC2515H	K-117
		IX-NNC3515H	K-119
		IX-NNC50□□H	K-121
		IX-NNC60□□H	K-123
IX-NNC70□□H	K-125		
IX-NNC80□□H	K-127		

注意事項	K-129
-------------	-------

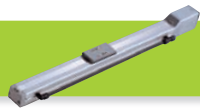
オプション	K-130
--------------	-------

A	スライダタイプ
B	ロッドタイプ
C	グリッパ・ロータリ
D	テーブル・アームフラク
E	リニアサーボ
F	その他
G	直交ロボット
H	テーブルトップ
J	スカラロボット
K	クリーン対応
L	防塵・防滴対応
M	コントローラ

RCP5CR
RCP4CR
RCP2CR
ERC3CR
RCA CR
RCS3CR
RCS2CR
ISDBCR/ISPDBCR
SSPDACR CR
ISDACR/ISPDACR
IX-NNC

性能(スペック)確認

クリーン対応タイプ



クリーン対応タイプはワークの搬送及び位置決めに使われますが、選定する場合は動作方向が「**水平使用**」か「**垂直使用**」かでスペックが変わりますのでご注意ください。

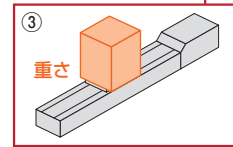
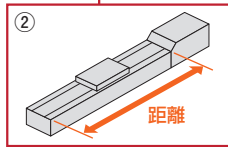
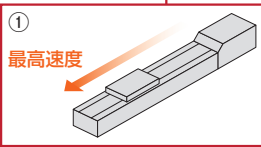
【位置決め動作選定条件】

下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件(①最高速度、②距離、③重さ)を満たす機種を選択して下さい。

【例】

ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																リード(mm)	可搬質量(kg)		
25mm	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900		1000	1100	水平
※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、< >は垂直使用の場合																			
665																10	4	1	
330																5	6	2.5	

選定条件



〈表のご注意〉(1) 帯の色はモータ種類毎に設定されています。

(緑: パルスモータ、青: 24Vサーボ、グレー: 200Vサーボモータ、赤: コントローラー体型)

(2) パルスモータ仕様は速度によって可搬質量が変化しますので、各機種掲載ページの速度と可搬質量の相関図で、実際のスペックをご確認下さい。

ご注意 搬送するものがアクチュエータより大きく張り出している場合は、アクチュエータのスペックとは別にガイドの寿命を考慮する必要があります。詳細は本カタログ巻末-87ページの「寿命とモーメントについて」をご参照下さい。

スライダタイプ

クリーン対応タイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																リード(mm)	可搬質量(kg)		エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式 ※□はモータ形状を表します。	掲載ページ	
		25mm	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900		1000	1100					水平
RCP5CR		1260																16	4	1	WA	⊕24V ⊕100V ⊕230V	RCP5CR-SA4C	—	K-7
		785																10	10	2.25			RCP5CR-SA6C	—	K-9
		390																5	12	4.5			RCP5CR-SA7C	—	K-11
		195																2.5	12	9			RCP4CR-SA5□	—	K-13
		1440 <1280>																20	10	1			RCP4CR-SA6□	—	K-15
		900																12	15	2.5			RCP4CR-SA7□	—	K-17
		450																6	25	6					
		225																3	25	16					
RCP4CR		1200																24	20	3					
		980 <840>																16	40	8					
		490																8	45	16					
		245 <210>																4	45	25					
		1440 <1280>																20	6.5	1					
		900																12	9	2.5					
		450																6	18	6					
		225																3	20	12					
1440 <1280>																20	10	1							
900																12	15	2.5							
450																6	25	6							
225																3	25	12							
1200																24	20	3							
980 <840>																16	40	8							
490																8	45	16							
245 <210>																4	45	25							

※ < > 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート WA = バッテリレスアブソ

⊕ = DC (直流) ⊖ = AC (交流)

スライダタイプ

クリーン対応タイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)														リード (mm)	可搬質量 (kg)	エン コーダ 種類	コント ローラ 入力 電源	型 式	掲 載 ペー ジ								
		25mm	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700							800	900	1000	1100				
RCP2CR		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、< >は垂直使用の場合														12	~30	~4	I	⊖24V	RCP2CR-SS7C	-	K-25						
		600	470	625 500	515 300	20	~40	~5	I	⊖100V ⊖230V	RCP2CR-SS8C	-	K-27																
		300	230								310 300			255	10						~50			~12	I	⊖24V	RCP2CR-HS8C	-	K-29
		150	115								165 150			125													5		
1200 < 750 >	1000 750	800 750	30	~20	~3	⊖24V																							
ERC3CR		1120	1045	785	610	20	6.5	1	I	⊖24V	ERC3CR-SA5C	-	K-43																
		900	795	665	570						425			330	12	9	2.5	I	⊖24V	ERC3CR-SA7C	-	K-45							
		450	395	335	285						215			165									6	18	6	I	⊖24V		
		225	195	165	140						105			80														3	20
1200	1010	790	24	17	3	I	⊖24V	ERC3CR-SA7C	-	K-45																			
980 < 840 >	865 840	655									515	16	35	6															
490	430	325									255				8	40	14												
210	160	125									4	45	22																
RCACR		665	10	4	1	I	⊖24V	RCACR-SA4C	-	K-47																			
		330									12	4	1	I	⊖24V	RCACR-SA5□	-	K-49 K-53											
		165																	5	6	2.5								
		800																	760	6	8	2							
400	380	3	12	4	I	⊖24V	RCACR-SA6□	-	K-51 K-55																				
200	190									12	6	1.5																	
800	760	640	540	6	12	3	I	⊖24V	RCACR-SA6□	-	K-51 K-55																		
400	380	320	270									3	18	6															
200	190	160	135	6	12	3	I	⊖24V	RCACR-SA6□	-	K-51 K-55																		
800	760	640	540									12	6	1.5	I	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SA8C	-	K-57										
400	380	320	270	6	12	3	I	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SA8C	-	K-57																		
200	190	160	135									3	18	6	I	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SS8C	-	K-59										
1800	1510	1190	960	790	660	30	8	2	I	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SA8C									-	K-57								
1200	1010	790	640	530	440							20	20	4	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SA8C	-	K-57											
600	500	390	320	260	220	10	40	8	I	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SS8C	-	K-59																
300	250	190	160	130	110									5	80	16	⊖100V ⊖200V												
1800	1510	1190	960	790	660	30	12	3	I	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SS8C	-	K-59																
1200	1010	790	640	530	440									20	30	6	⊖100V ⊖200V												
600	500	390	320	260	220	10	60	12	I	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SS8C	-	K-59																
300	240	190	150	125	5									80	16														
1800	1460	1155	935	775	30	12	3	I	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SS8C	-	K-59																	
1200	970	770	625	515									20	20	4	⊖100V ⊖200V													
600	485	385	310	255	10	40	8	I	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SS8C	-	K-59																	
300	240	190	150	125									5	80	16														
1800	1460	1155	935	775	30	12	3	I	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SS8C	-	K-59																	
1200	970	770	625	515									20	30	6	⊖100V ⊖200V													
600	485	385	310	255	10	60	12	I	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SS8C	-	K-59																	
300	240	190	150	125									5	80	16														
RCS2CR		665	10	4	1	I	⊖24V	RCS2CR-SA4C	-	K-61																			
		330									12	4	1	I	⊖24V	RCS2CR-SA5□	-	K-63 K-71											
		165																	2.5	8	4.5								
		800																	760	6	8	2	I	⊖100V ⊖200V	RCS2CR-SA6□	-	K-65 K-73		
		400																	380									3	12
		200																	190	3	18	6	I	⊖100V ⊖200V	RCS2CR-SS7C	-	K-69		
		800																	760									640	540
		400																	380	320	270	8	25	6	I	⊖100V ⊖200V			
		200																	160	120	4						40	12	I
		800																	760	640		480	12	15	4	I			
		400																	380	320	240	6					30	8	I
		200																	160	120	6		30	8	I	⊖100V ⊖200V			
600	470	6	30	8	I	⊖100V ⊖200V																							
300	230						6	30	8	I	⊖100V ⊖200V																		

※ < > 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

性能(スペック)確認

単軸ロボット

クリーン対応タイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																							リード (mm)	可搬質量 (kg)	エン コーダ 種類	コント ローラ 入力 電源	型 式	掲 載 ページ												
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、<>は垂直使用の場合																																								
		100~500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500																				
ISDBCR ISPDBCR		960 795 610 480																					16	13	3																	
		480 400 305 240																						8	27	6																
		240 200 150 120																						4	55	14																
			1800 1440 1150 935 780 660																					30	15	2																
	1200 960 765 625 520 440																							20	23	4																
	600 480 380 310 260 220																							10	45	10																
			300 240 190 155 130 110																					5	85	20																
	1800 1440 1150 935 780 660																							30	30	6																
	1200 960 765 625 520 440																							20	45	10																
			600 480 380 310 260 220																					10	90	20																
	300 240 190 155 130 110																							5	110	40																
	1800 1440 1150 935 780 660																							30	30	—																
		1200 960 765 625 520 440																					20	45	—																	
600 480 380 310 260 220																							10	90	20																	
300 240 190 155 130 110																							5	110	40																	
		1800 1440 1150 935 780 660																					40	15	2.5																	
1200 960 765 625 520 440																							20	45	9																	
600 480 380 310 260 220																							10	90	20																	
		1800 1440 1150 935 780 660																					40	40	8																	
1200 960 765 625 520 440																							20	90	20																	
600 480 380 310 260 220																							10	120	40																	
		1800 1440 1150 935 780 660																					40	15	—																	
1200 960 765 625 520 440																							20	45	—																	
600 480 380 310 260 220																							10	90	—																	
		1800 1440 1150 935 780 660																					40	40	—																	
1200 960 765 625 520 440																							20	90	—																	
600 480 380 310 260 220																							10	120	40																	
		1800 1440 1150 935 780 660																					40	15	—																	
1200 960 765 625 520 440																							20	45	—																	
600 480 380 310 260 220																							10	90	—																	
ISDBCR ESD ISPDBCR ESD		960 795 610 480																					16	13	3																	
		480 400 305 240																						8	27	6																
		240 200 150 120																						4	55	14																
			1800 1440 1150 935 780 660																					30	15	2																
	1200 960 765 625 520 440																							20	23	4																
	600 480 380 310 260 220																							10	45	10																
			300 240 190 155 130 110																					5	85	20																
	1800 1440 1150 935 780 660																							30	30	6																
	1200 960 765 625 520 440																							20	45	10																
			600 480 380 310 260 220																					10	90	20																
	300 240 190 155 130 110																							5	110	40																
	1800 1440 1150 935 780 660																							40	15	2.5																
		1200 960 765 625 520 440																					20	45	9																	
600 480 380 310 260 220																							10	90	20																	
300 240 190 155 130 110																							5	110	40																	
		1800 1440 1150 935 780 660																					40	40	8																	
1200 960 765 625 520 440																							20	90	20																	
600 480 380 310 260 220																							10	120	40																	
		1800 1440 1150 935 780 660																					40	15	—																	
1200 960 765 625 520 440																							20	45	—																	
600 480 380 310 260 220																							10	90	—																	
SSPDACR		16																																								

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

単軸ロボット

クリーン対応タイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																リード(mm)	可搬質量(kg)		エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式		掲載ページ			
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、<>は垂直使用の場合																	水平	垂直			型	式				
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700~2000	2100~2500									
ISDACR ISPDACR		2000																40	60	14	I	⊖100V	IS(P) DACR-W-600	—	K-103			
		1000																20	120	29								
		500																10	150	60	A	⊖200V	IS(P) DACR-W-750	—	K-105			
		2000																50	60	14								
		1250																25	120	29	I	⊖100V	IS(P) DACR-WX-600	—	K-107			
		2000																40	60	—								
1250																25	120	—	A	⊖200V	IS(P) DACR-WX-750	—	K-109					
2000																50	60	—										
1250																25	120	—										

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

I = インクリメンタル A = アブソリュート ⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

グリッパタイプ

クリーン対応タイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)				最大把持力(N)	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式		掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、<>は垂直使用の場合							型	式	
		8mm	10	14	180度						
RCP2CR		78				14	I	⊖24V	RCP2CR-GRSS	—	K-31
						6.4			RCP2CR-GRLS	—	K-33
		33				21			RCP2CR-GRS	—	K-35
		36				80			RCP2CR-GRM	—	K-37
		40				22			RCP2CR-GR3SS	—	K-39
		50				102			RCP2CR-GR3SM	—	K-41

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

I = インクリメンタル A = アブソリュート ⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

スカラロボット

クリーン対応タイプ

シリーズ	外観	アーム長(mm)と合成最高速度(mm/sec)								標準サイクルタイム(sec)	可搬質量(kg)		Z軸ストローク(mm)		型式		掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、<>は垂直使用の場合									定格	最大	標準	オプション	型	式	
		120mm	150	180	250	350	500	600	700	800							
IX		2053								0.38	0.2	1	50	—	IX-NNC1205	—	K-111
		2304								0.38	0.2	1	50	—	IX-NNC1505	—	K-113
		2555								0.41	0.2	1	50	—	IX-NNC1805	—	K-115
		3191								0.44	1	3	150	—	IX-NNC2515H	—	K-117
		4042								0.46	1	3	150	—	IX-NNC3515H	—	K-119
		6381								0.41	2	10	200	300	IX-NNC5020(5030)H	—	K-121
		7232								0.45	2	10	200	300	IX-NNC6020(6030)H	—	K-123
		7010								0.45	5	20	200	400	IX-NNC7020(7040)H	—	K-125
7586								0.46	5	20	200	400	IX-NNC8020(8040)H	—	K-127		

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

IXシリーズは加速度の設定により定格から最大まで変化します。

RCP5CR-SA4C

クリーン対応 ロボシリンダ スライドタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 40mm 24V パルスモータ

■型式項目 **RCP5CR-SA4C-WA-35P** - □ - □ - **P3** - □ - □

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

WA: バッテリレス アブソ仕様
 35P: パルスモータ 35□サイズ
 16: 16mm
 10: 10mm
 5: 5mm
 2.5: 2.5mm
 50: 50mm
 ?
 500: 500mm (50mm 毎)
 P3: PCON-CA
 MSEP
 MSEL
 N: 無し
 P: 1m
 S: 3m
 M: 5m
 X□: 長さ指定
 R□: ロボットケーブル

*コントローラは付属しません。
 *型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



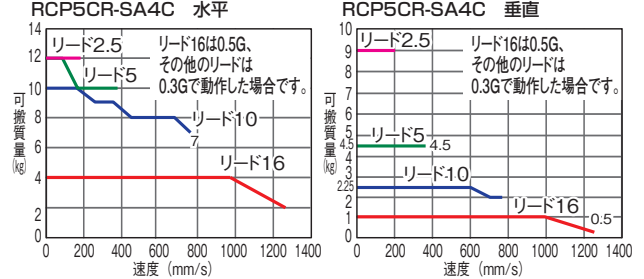
技術資料 巻末-39



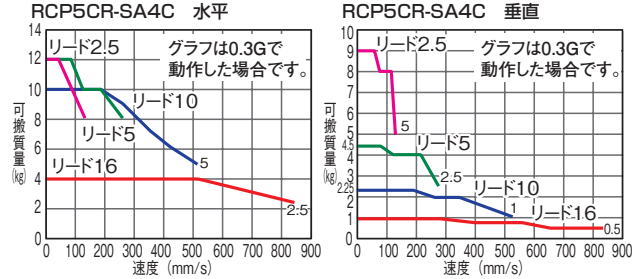
- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-110、112ページの選定の目安 (RCP5+速度加速度別可搬質量表) をご参照下さい。
- (2) 押付け動作については巻末-87ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON-CA・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5CR-SA4C-WA-35P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	4	1	50~500 (50mm毎)
		高出力無効			
RCP5CR-SA4C-WA-35P-10-①-P3-②-③	10	高出力有効	10	2.25	
		高出力無効			
RCP5CR-SA4C-WA-35P-5-①-P3-②-③	5	高出力有効	12	4.5	
		高出力無効			
RCP5CR-SA4C-WA-35P-2.5-①-P3-②-③	2.5	高出力有効	12	9	
		高出力無効			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度と吸引量 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	吸引量 (N ℓ /min)
16	高出力有効	1260	1060	875	60
	高出力無効	840			
10	高出力有効	785	675	555	40
	高出力無効	525			
5	高出力有効	390	330	275	20
	高出力無効	260			
2.5	高出力有効	195	165	135	10
	高出力無効	130			

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

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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ K-131	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ K-131	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ K-131	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ K-131	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-134	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ ϕ 8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	\pm 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(※1)	Ma方向4.98N \cdot m Mb方向7.11N \cdot m Mc方向9.68N \cdot m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D), クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40 $^{\circ}$ C、85%RH以下(結露無きこと)

※1:張出し負荷長の目安/Ma方向:120mm以下、Mb、Mc方向:120mm以下
 (※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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

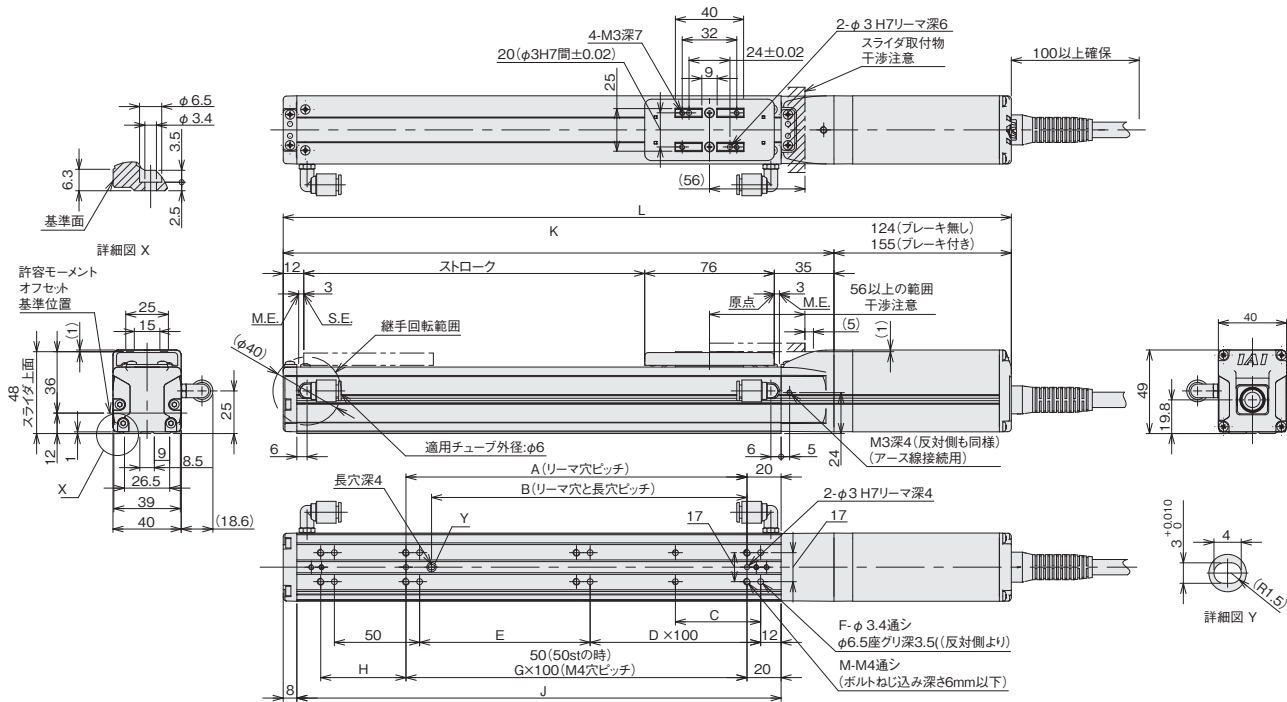
特注対応のご案内 巻末-67



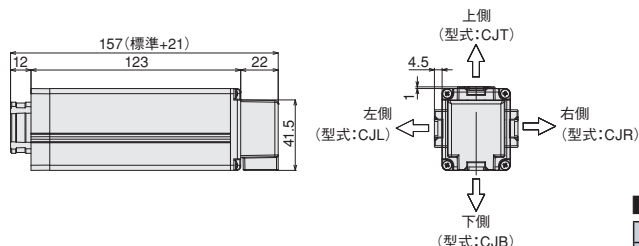
※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※2 RCP5-SA4Cスライダ部ローラ仕様(SR)の場合は、管継手無し。



■ケーブル取出し方向(オプション)



■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
L	プレーキ無し	297	347	397	447	497	547	597	647	697
	プレーキ有り	328	378	428	478	528	578	628	678	728
A	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
C	25	50	50	50	50	50	50	50	50	50
D	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
E	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
G	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
J	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
K	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
M	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
質量 (kg)	プレーキ無し	1.0	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7
	プレーキ有り	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0

■適応コントローラ

RCP5CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-①-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PL④-2-0					
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-⑩-0-0					
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-⑩-①-①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点	-	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-⑩-①-⑩-0-0					
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-35PWAI-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-35PWAI-⑩-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-35PWAI-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様 ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-35PWAI-⑩-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※⑩軸数
 ※④フィールドネットワーク記号 ※④CもしくはLC ※④N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号
 ※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCP5CR-SA6C

クリーン対応 ロボシリンダ スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 58mm 24V バルスモータ

■型式項目	RCP5CR-SA6C	WA	42P			P3		
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
		WA: バッテリレス アブソ仕様	42P: バルスモータ 42□サイズ	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50: 50mm ? 800: 800mm (50mm 毎)	P3: PCON-CA MSEP MSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定 R□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



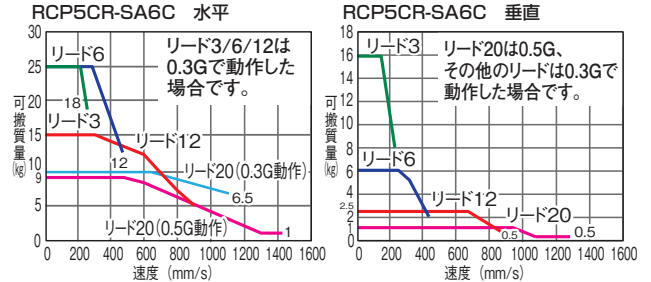
技術資料 巻末-39



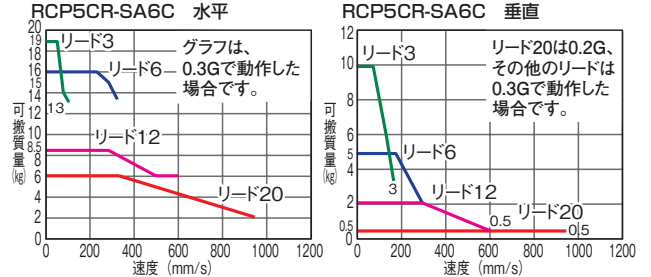
- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-110、112ページの選定の目安 (RCP5・速度加速度別可搬質量表) をご参照下さい。
- (2) 押付け動作については巻末-87ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON-CA・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5CR-SA6C-WA-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50~800 (50mm 毎)
			高出力無効	6	
RCP5CR-SA6C-WA-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
			高出力無効	8.5	
RCP5CR-SA6C-WA-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
			高出力無効	16	
RCP5CR-SA6C-WA-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	16	
			高出力無効	19	10

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度と吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~400 (50mm 毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (N/mm)
20	高出力有効	1440 <1280>	1335 <1280>	1130	970	840	735	650	575	100	
	高出力無効	960			840	735	650	575			
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	315	70	
	高出力無効	600			535	460	405	315			
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	30	
	高出力無効	300			265	230	200	175			
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	15	
	高出力無効	150			130	115	100	85			

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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)	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
長さ特殊	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは巻末-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→K-130	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→K-131	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→K-131	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→K-131	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→K-131	-
原点逆仕様	NM	→K-133	-
吸引用継手勝手違い	VR	→K-134	-

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(※1)	±0.02mm [±0.03]
ロスモーション	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(※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D), クラス2.5相当(SO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向: 150mm以下、Mb、Mc方向: 150mm以下
 (※1) 1内はリード20の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

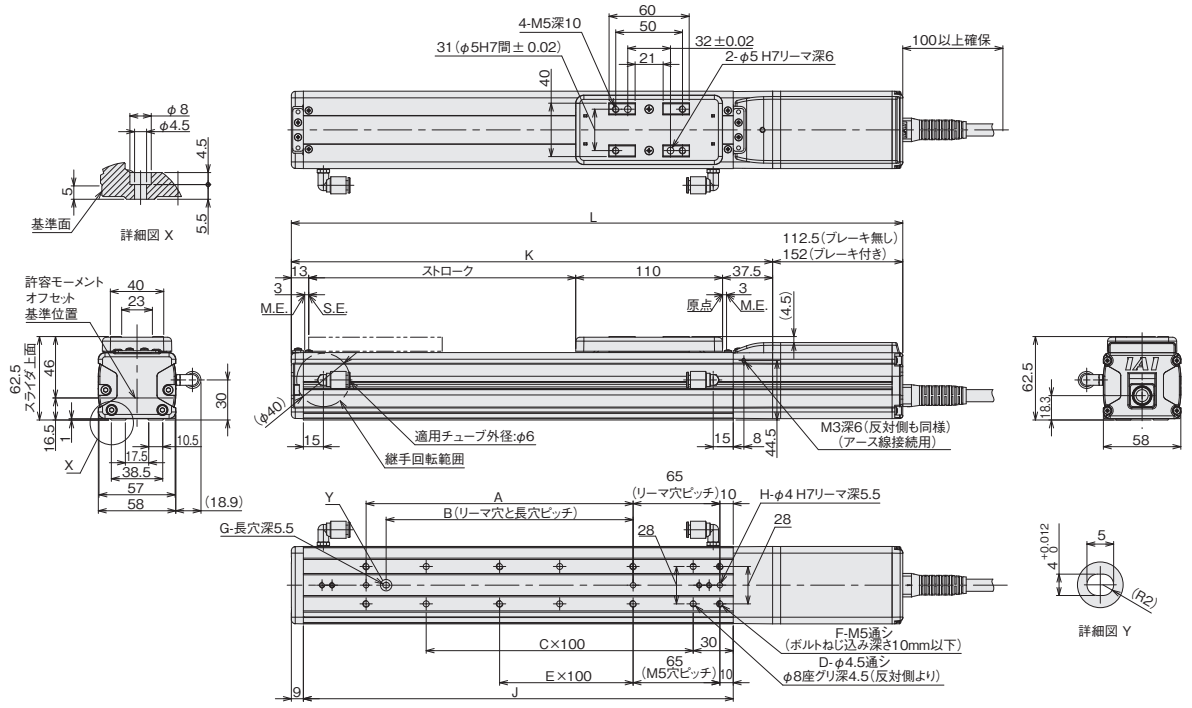
寸法図

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

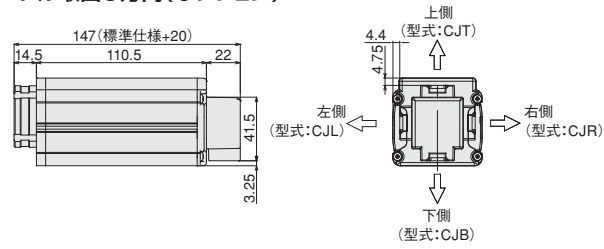
特注対応のご案内 巻末-67



※1 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ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※2 RCP5-SA6Cスライダ部ローラ仕様(SR)の場合は、管継手無し。



■ケーブル取り出し方向(オプション)



■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	
L	プレーキ無し	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073
	プレーキ有り	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
J	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	
K	210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	810.5	860.5	910.5	960.5	
質量 (kg)	プレーキ無し	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3
	プレーキ有り	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5

■適応コントローラ

RCP5CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-①-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL④-2-0					
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-⑩-0-0					
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-⑩-①-①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点	-	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-⑩-①-⑩-0-0					
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PWAI-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PWAI-⑩-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PWAI-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様 ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PWAI-⑩-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※④軸数
 ※⑩フィールドネットワーク記号 ※⑩CもしくはLC ※④はN (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号
 ※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDA CR
- IX-NNC

RCP5CR-SA7C

クリーン対応 ロボシリンダ スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 73mm 24V バルスモータ

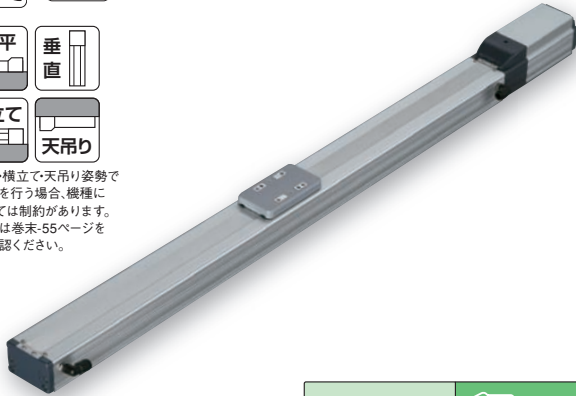
■型式項目 **RCP5CR-SA7C-WA-56P** - □ - □ - **P3** - □ - □

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 - 対応コントローラ - ケーブル長 - オプション

WA: バッテリーレス アブソ仕様 56P: バルスモータ 56□サイズ 24: 24mm 50: 50mm P3: PCON-CA N: 無し 下記オプション 価格表参照
 16: 16mm ? MSEP P: 1m
 8: 8mm 800: 800mm (50mm 毎) MSEL S: 3m
 4: 4mm M: 5m
 ※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



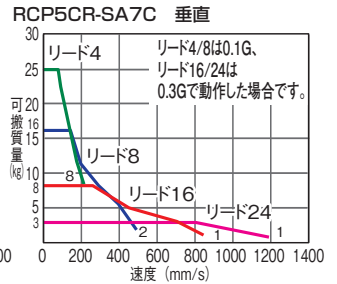
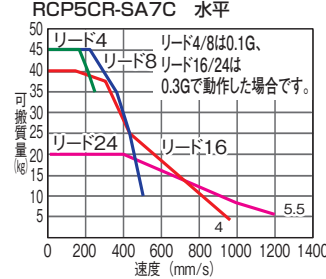
技術資料 巻末-39



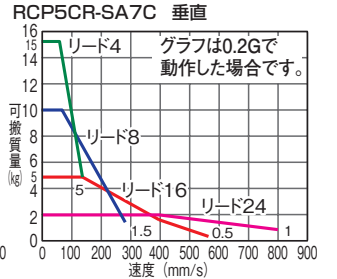
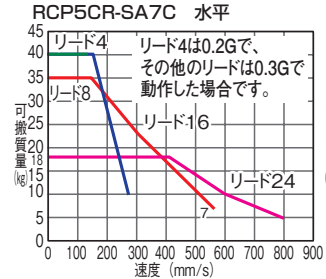
- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-110、112ページの選定の目安 (RCP5・速度加速度別可搬質量表) をご参照下さい。
- (2) 押付け動作については巻末-87ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

① 高出力有効 PCON-CA・MSEP・MSEL接続



② 高出力無効 PCON-CA・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5CR-SA7C-WA-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	18	
RCP5CR-SA7C-WA-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
		高出力無効	35	5	
RCP5CR-SA7C-WA-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
		高出力無効	40	10	
RCP5CR-SA7C-WA-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
		高出力無効	40	15	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度と吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	速度 (mm/s)						吸引量 (Nl/min)
		50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	
24	高出力有効	1200	1145	1000	885	785	90	
	高出力無効	800						785
16	高出力有効	980 (<840>)	875 (<840>)	755	660	585	70	
	高出力無効	560						520
8	高出力有効	490	430	375	325	290	40	
	高出力無効	280						255
4	高出力有効	245 (<210>)	215 (<210>)	185	160	140	30	
	高出力無効	140						125

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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

※保守用のケーブルは巻末-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ K-131	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ K-131	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ K-131	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ K-131	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-134	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.02mm [±0.03]
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(※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向33.7N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
 (※1) []内はリード24の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

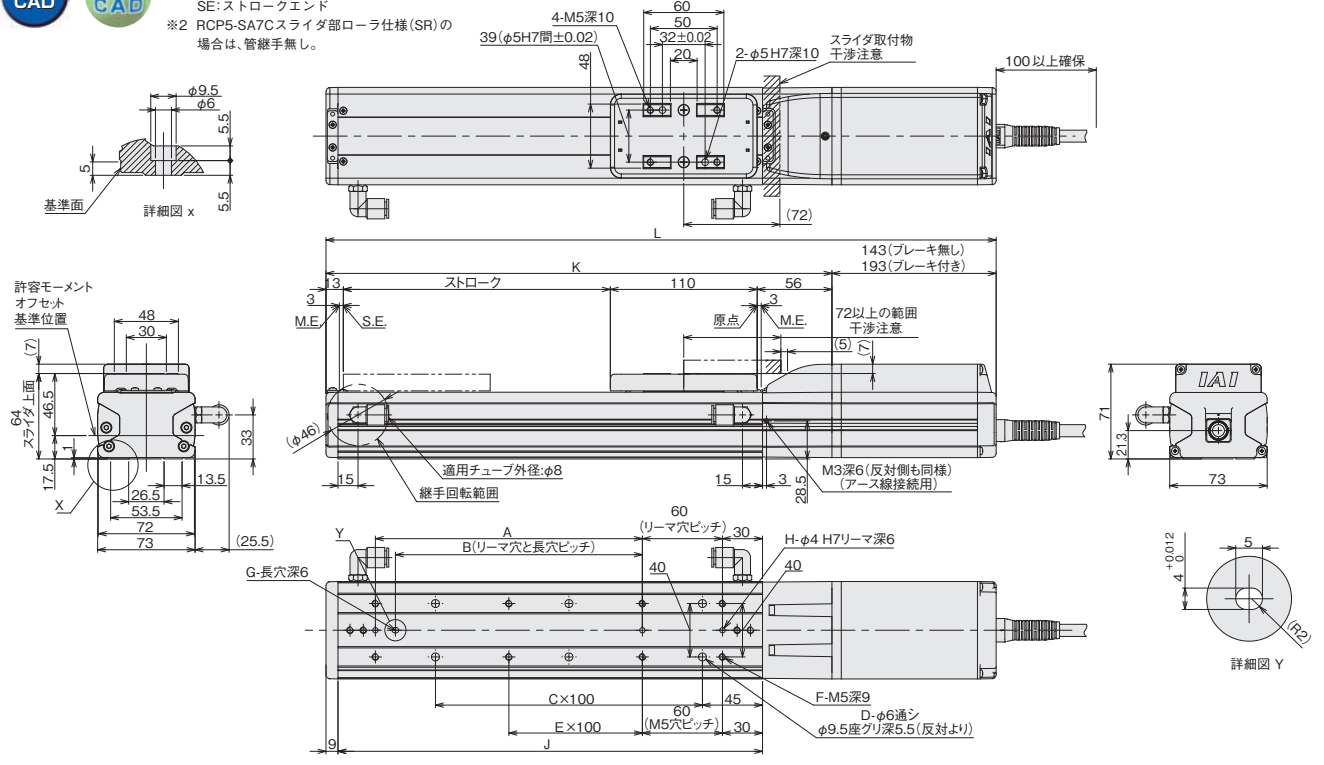
寸法図

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

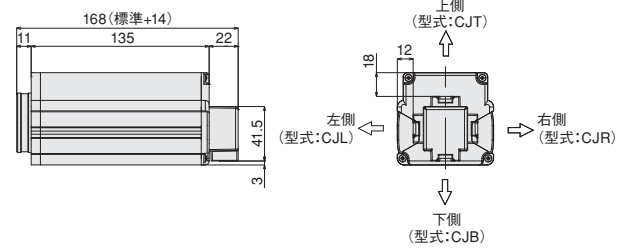
特注対応のご案内 巻末-67



- ※1 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ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
- ※2 RCP5-SA7Cスライダ部ローラ仕様(SR)の場合は、管継手無し。



■ケーブル取出し方向(オプション)



■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	
L	ブレーキ無し	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122
	ブレーキ有り	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
J	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	
K	229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9	6.1	
	ブレーキ有り	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	

■適応コントローラ

RCP5CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-①-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PL④-2-0					
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-⑩-0-0					
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-⑩-①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点		-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-⑩-④-0-0					
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56PWAI-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56PWAI-⑩-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56PWAI-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様 ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56PWAI-⑩-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※④軸数
 ※⑩フィールドネットワーク記号 ※④CもしくはLC ※④はN (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号
 ※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCP4CR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅52mm 24Vパルスモータ

型式項目	RCP4CR	-	SA5C	-	I	-	42P	-		-		-	P3	-		-	
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									
		インクリメンタル仕様	42Pパルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ?	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



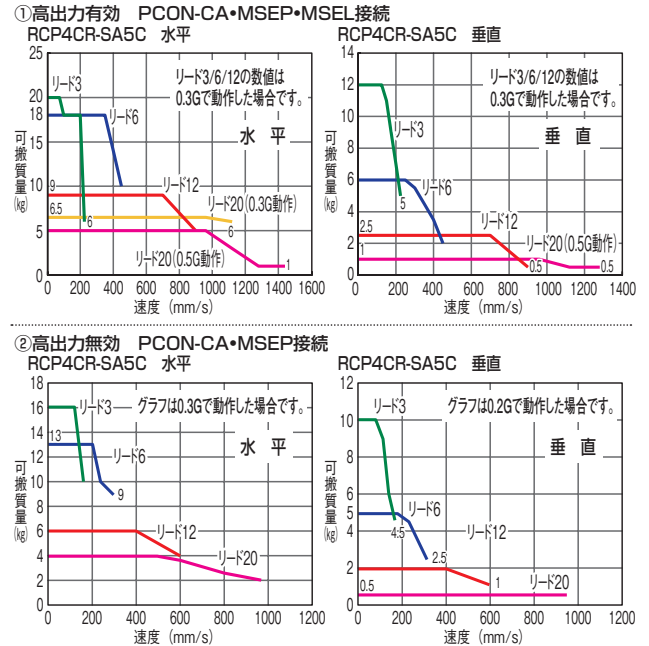
※垂直・横立・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

- POINT** 選定上の注意
- (1) 可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-115、117ページの選定の目安をご参照下さい。
 - (2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
 - (3) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4CR-SA5C-I-42P-20-①-P3-②-③	20		高出力有効	6.5	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	4	
RCP4CR-SA5C-I-42P-12-①-P3-②-③	12		高出力有効	9	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	6	
RCP4CR-SA5C-I-42P-6-①-P3-②-③	6		高出力有効	18	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	13	
RCP4CR-SA5C-I-42P-3-①-P3-②-③	3		高出力有効	20	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	16	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
20	高出力有効	1440<1280>	1225	1045	900	785	690	610	80	80	
	高出力無効	960									
	高出力無効	960									
12	高出力有効	900	795	665	570	490	425	375	330	50	
	高出力無効	600									
	高出力無効	600									
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165	30	
	高出力無効	300									
	高出力無効	300									
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80	15	
	高出力無効	150									
	高出力無効	150									

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

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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ K-131	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ K-131	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ K-131	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ K-131	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
ハキユーム継手 取付位置勝手違い	VR	→ K-134	—

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(※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
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(※2)	Ma方向5.81N・m Mb方向8.30N・m Mc方向14.8N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

※1)張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb、Mc方向:150mm以下
 ※2)【】内はリード20の場合です。
 ※基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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。

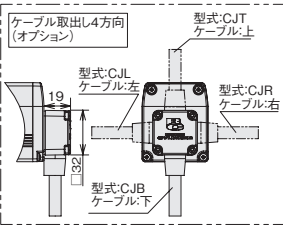
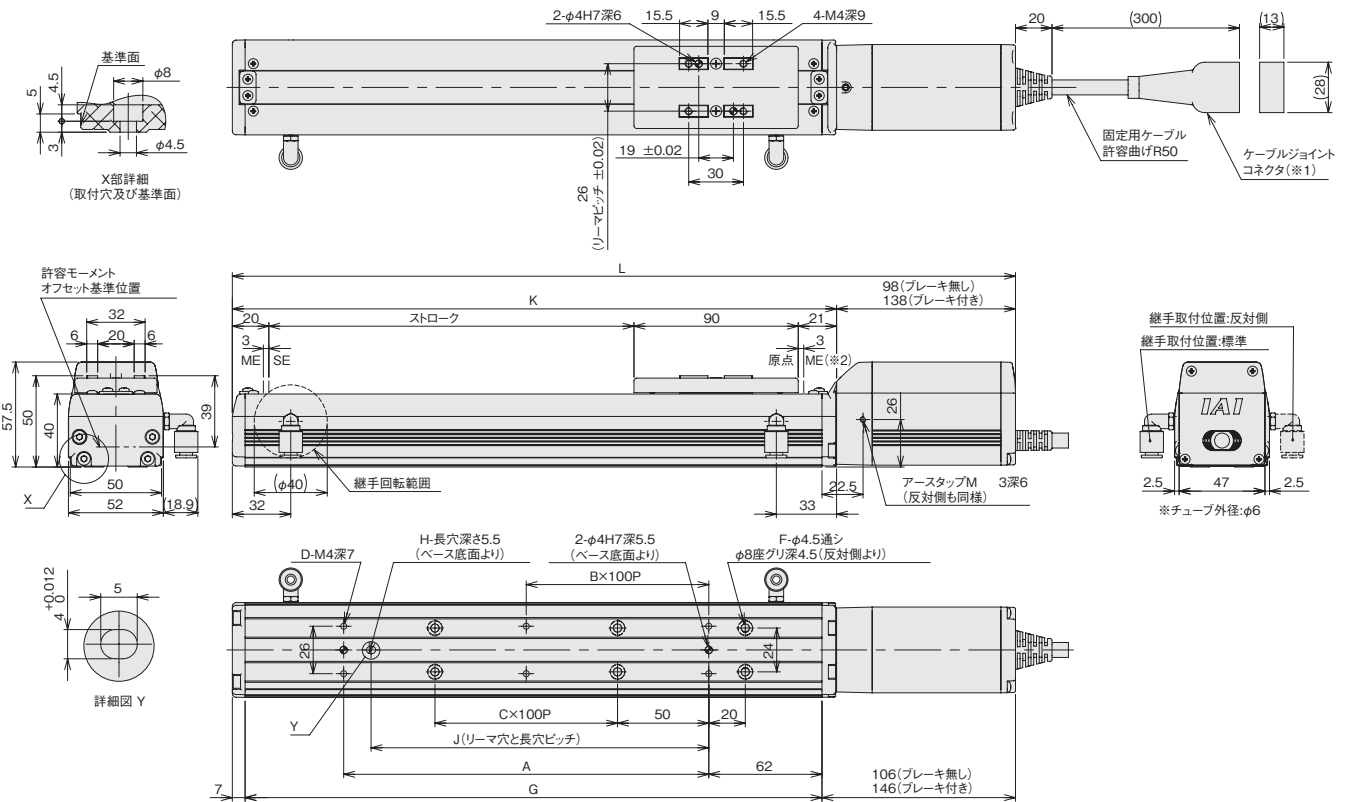
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末-67



※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-3ページをご参照ください。
※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ください。
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

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
	ブレーキ有り	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7	3.9

適応コントローラ

RCP4CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P④-①-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA④-PL④-2-0		-			
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P④-④-0-0		768点			
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-④-④-①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点	-	→ M-39	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-④-④-④-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P④-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42P④-④-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42P④-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42P④-④-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合
※④エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。
※④N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号
※①I/O種類 (NP/PN)
※④軸数
※④フィールドネットワーク記号
※④C (標準タイプ) もしくはLC (PLC機能搭載タイプ)
※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCP4CR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅58mm 24Vパルスモータ

型式項目	RCP4CR	-	SA6C	-	I	-	42P	-		-		-	P3	-		-	
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									
		インクリメンタル仕様	42Pパルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ?	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

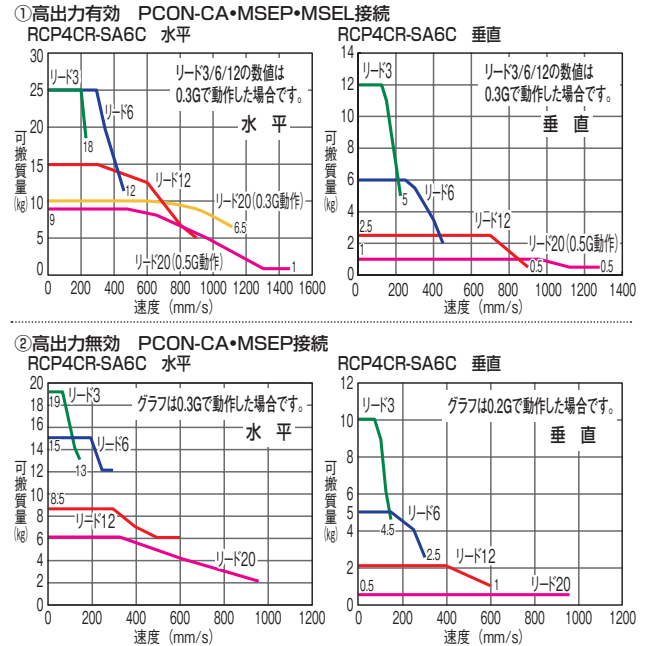


技術資料 巻末-39

POINT 選定の注意

- (1) 可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-115、117ページの選定の目安をご参照下さい。
- (2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- (3) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4CR-SA6C-I-42P-20-①-P3-②-③	20		高出力有効	10	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	6	
RCP4CR-SA6C-I-42P-12-①-P3-②-③	12		高出力有効	15	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	8.5	
RCP4CR-SA6C-I-42P-6-①-P3-②-③	6		高出力有効	25	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	15	
RCP4CR-SA6C-I-42P-3-①-P3-②-③	3		高出力有効	25	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	19	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700	750	800	800	吸引量 (Nl/min)			
20	高出力有効	1440<1280>	1230	1045	905	785	690	615	80					
	高出力無効	960								905	785	690	615	
	高出力無効	960								905	785	690	615	
12	高出力有効	900	795	670	570	490	430	375	335	50				
	高出力無効	600								570	490	430	375	335
	高出力無効	600								570	490	430	375	335
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165	30				
	高出力無効	300								285	245	215	185	165
	高出力無効	300								285	245	215	185	165
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80	15				
	高出力無効	150								140	120	105	90	80
	高出力無効	150								140	120	105	90	80

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

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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ K-131	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ K-131	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ K-131	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ K-131	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
ハキユーム継手 取付位置勝手違い	VR	→ K-134	—

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(※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
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(※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

-張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb、Mc方向:220mm以下
(※1)【】内はリード20の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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。

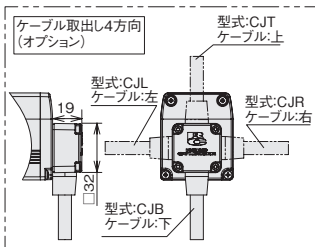
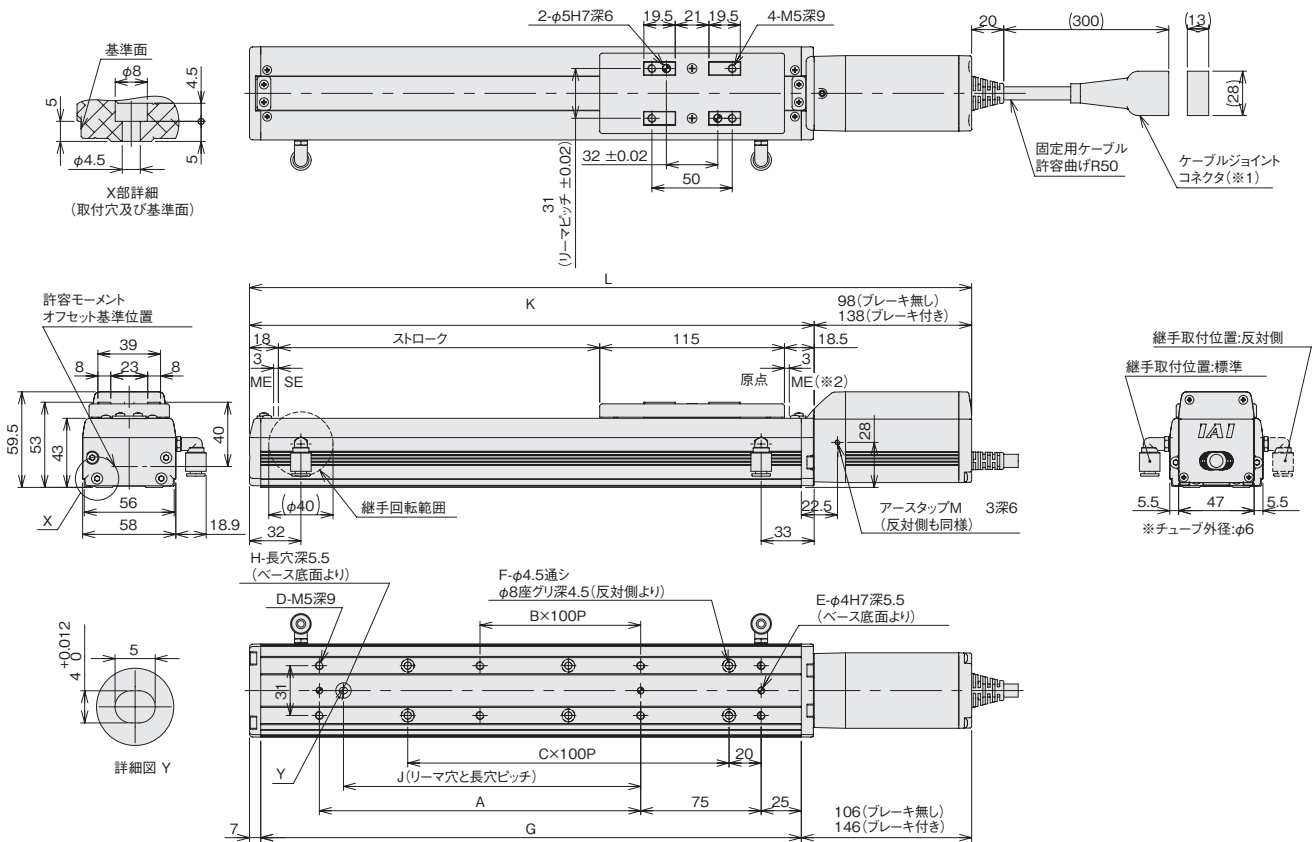
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末-67



※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-3ページをご参照ください。
 ※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ください。
 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

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5
	ブレーキ有り	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
G	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5	
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	201.5	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.1	4.3
	ブレーキ有り	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.5

適応コントローラ

RCP4CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P④①-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA④①-2-0		-			
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P④①-0-0		768点			
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④①①①①-①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点	-	→ M-39	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④①①①①-①-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P④①-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42P④①-④①-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42P④①-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42P④①-④①-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※④軸数 ※④ フィールドネットワーク記号
 ※④ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※④ N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号 ※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDA CR
- IX-NNC

RCP4CR-SA7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅73mm 24Vパルスモータ

型式項目	RCP4CR	-	SA7C	-	I	-	56P	-		-		-	P3	-		-	
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									
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ?	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



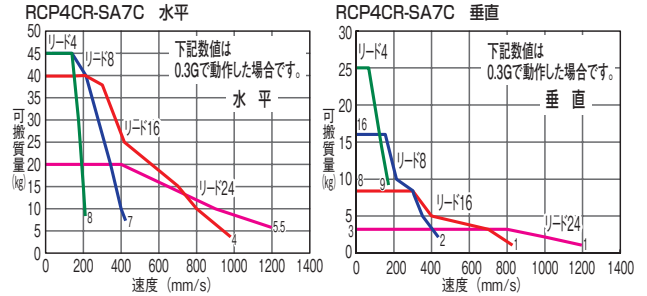
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

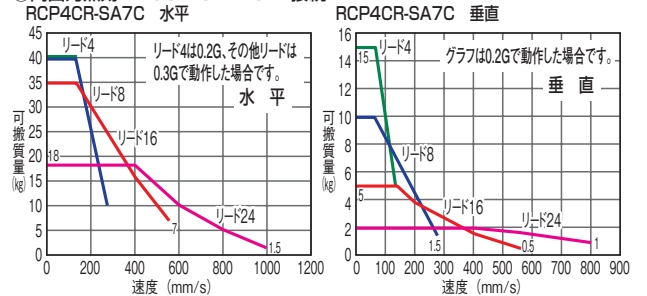
- (1) 可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-115、117ページの選定の目安をご参照下さい。
- (2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- (3) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON-CA・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	18	
RCP4CR-SA7C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
			高出力無効	35	
RCP4CR-SA7C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
			高出力無効	40	
RCP4CR-SA7C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
			高出力無効	40(※)	15(※)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)								吸引力 (N/min)	
		60~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700	750	800		
24	高出力有効	1200				1155	1010	890	790	90	
	高出力無効	1000<800>				890<800>					
	高出力無効	980<840>				865<840>	750	655	580		515
16	高出力有効	560				515				70	
	高出力無効	490				430	375	325	290		255
	高出力無効	280				255					
8	高出力有効	140				185	160	145	125	30	
	高出力無効	140				125					
	高出力無効	140				125					

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ K-131	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ K-131	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ K-131	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ K-131	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
ハキューム継手 取付位置勝手違い	VR	→ K-134	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
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(※2)	Ma方向20.7N・m Mb方向29.6N・m Mc方向56.7N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D),クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

※1:張出し負荷長の目安/Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
 ※2:基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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。

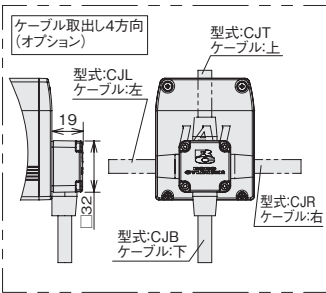
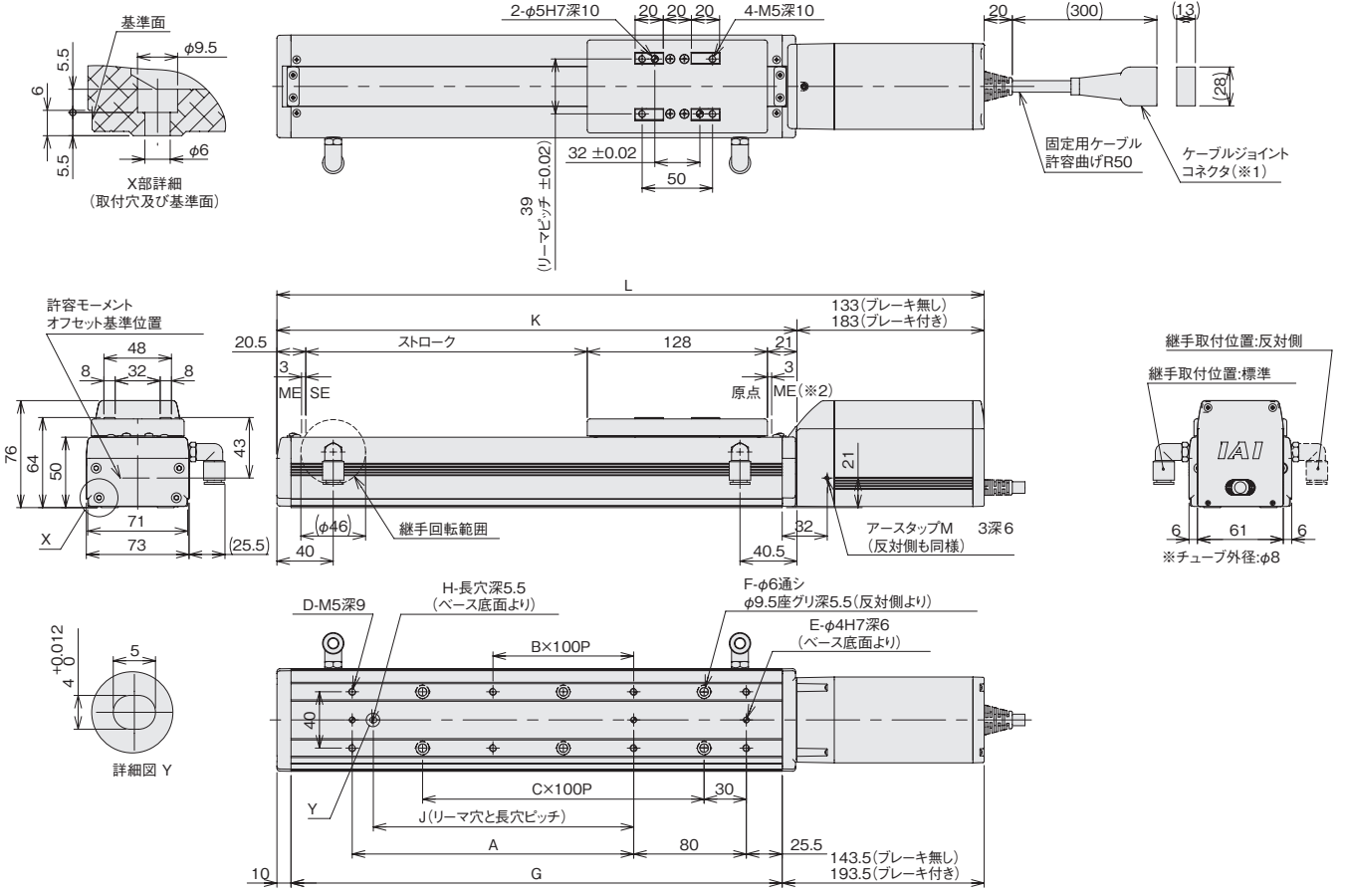
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

📖 巻末-67



※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-3ページをご参照ください。
 ※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ください。
 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

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5
	ブレーキ有り	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	18
G	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	949
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	785
K	219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5	969.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.8	7.0
	ブレーキ有り	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0	7.3	7.5

適応コントローラ

RCP4CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P⑩-①-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWA⑩-PL⑩-2-0		-		-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P⑩-⑩-0-0		768点		-	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-⑩-⑩-⑩-⑩-①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点	-	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-⑩-⑩-⑩-⑩-0-0		256点		-	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56P⑩-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56P⑩-⑩-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリー対応仕様		MSEL-PG-1-56P⑩-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリー対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56P⑩-⑩-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合
 ※⑩エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。
 ※⑩ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号
 ※① I/O種類 (NP/PN) ※⑩軸数 ※⑩ フィールドネットワーク記号
 ※⑩ C (標準タイプ) もしくはLC (PLC機能搭載タイプ)
 ※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ/ロータリ
- D テーブル/アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCP2CR-SA5C

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 52mm パルスモータ アルミベース

■型式項目 RCP2CR-SA5C-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	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボトケーブル	下記オプション 価格表参照	

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

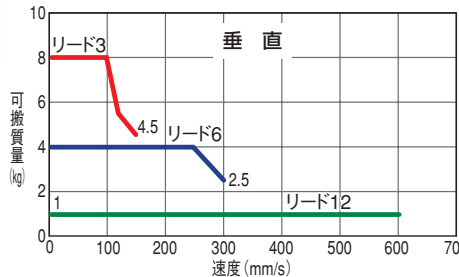
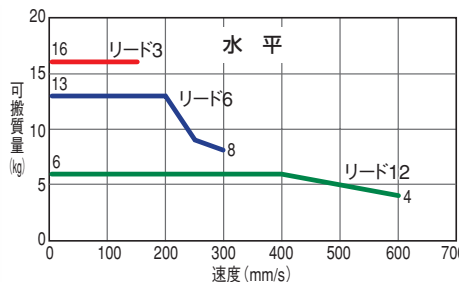


技術資料 巻末-39

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右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。
 - 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。最大加速度は0.7G(垂直は0.3G)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-124ページの加速度別可搬質量表をご確認ください。
 - クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平使用以外の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(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-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	1	50~800 (50mm毎)
RCP2CR-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~13	~4	
RCP2CR-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	16	~8	

■ストロークと最高速度と吸引量

ストローク リード	ストローク						吸引量 (N ₂ /min)
	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	
12	600	540	460	400	360	300	50
6	300	270	230	200	180	150	30
3	150	135	115	100	90	75	15

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

(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	—

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	
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボトケーブル	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-3ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→ K-130	—
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→ K-130	—
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→ K-130	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-134	—

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:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb、Mc方向:150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

RCP2CR-SA6C

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 58mm パルスモータ アルミベース

■型式項目 RCP2CR-SA6C-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	42P:パルスモータ 42□サイズ	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボトケーブル	下記オプション 価格表参照

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



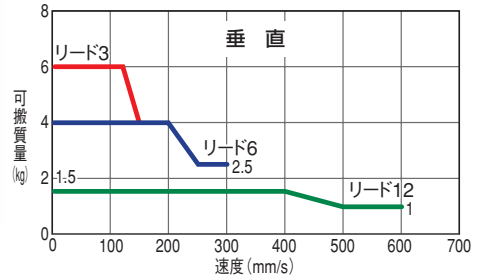
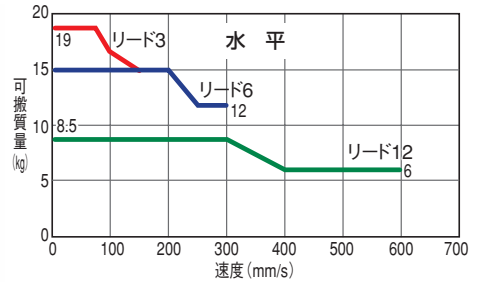
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右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。
- 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。最大加速度は0.7G(垂直は0.3G)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-124ページの加速度別可搬質量表をご覧ください。
- クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平使用以外の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(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-SA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~8.5	~1.5	50~800 (50mm毎)
RCP2CR-SA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~15	~4	
RCP2CR-SA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~19	~6	

■ストロークと最高速度と吸引量

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)						吸引量 (N & /min)
	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	
12	600	540	460	400	360	300	50
6	300	270	230	200	180	150	30
3	150	135	115	100	90	75	15

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 (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	—

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→ K-130	—
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→ K-130	—
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→ K-130	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-134	—

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	長さ特殊	
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)	—	—
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	—	—
ロボトケーブル	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	—	—
	RO6 (6m) ~ R10 (10m)	—	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	—
	—	—	—

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

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:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb、Mc方向:220mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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

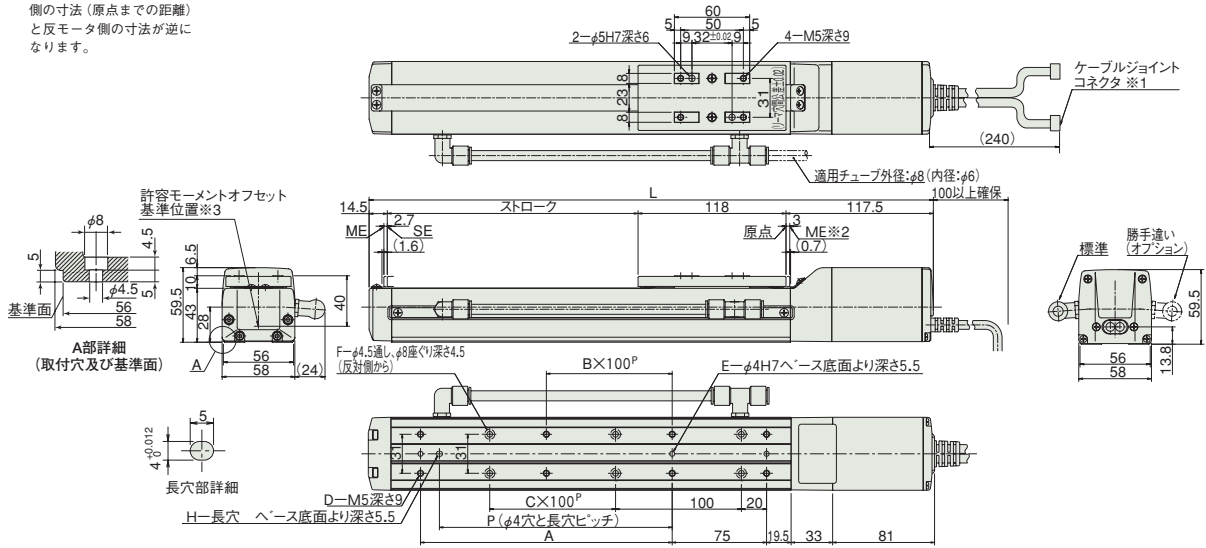
特注対応のご案内

☞ 巻末-67

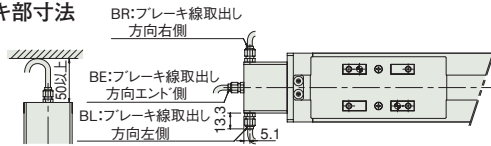


※ 原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

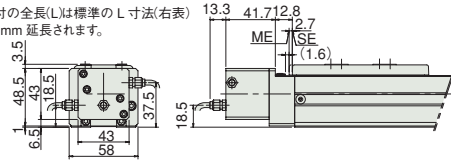
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



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40mm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	650	700	750	800
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量(kg)	2.0	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.8	4.0	4.1

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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿		256点			
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿		-			
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿		768点			
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	2	1500点	単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	4	30000点			
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載	MSEL-PG-1-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿						
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※②軸数 ※③フィールドネットワーク記号
 ※④エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※⑤N(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCP2CR-SA7C

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 73mm パルスモータ アルミベース

型式項目	RCP2CR	-	SA7C	-	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		56P: パルスモータ 56□サイズ		16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	50: 50mm ↓ 800: 800mm (50mmピッチ指定)	P1: PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



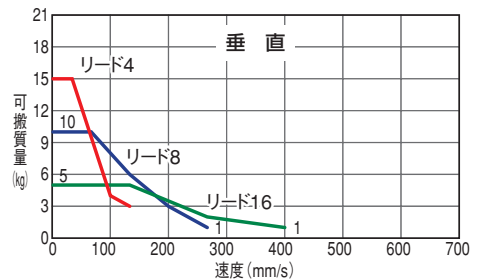
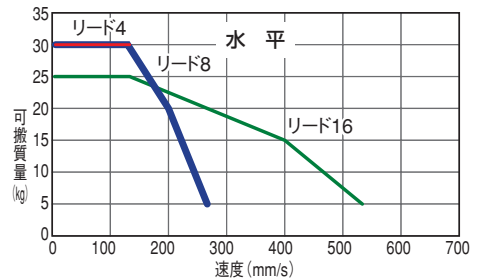
技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右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。
- 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 4 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。
- クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平使用以外の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(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-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	~25	~5	50~800 (50mm毎)
RCP2CR-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	~30	~10	
RCP2CR-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	~30	~15	

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

■ストロークと最高速度と吸引力

ストローク / リード	50~700 (50mm毎)	~800 (mm)	吸引力 (N/g/min)
16	533 (400)	480 (400)	70
8	266	240	40
4	133	120	30

※ < > 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	—

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-3ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→ K-130	—
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→ K-130	—
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→ K-130	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-134	—

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 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: 50.4N・m Mb: 71.9N・m Mc: 138.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma: 20.7N・m Mb: 29.6N・m Mc: 56.7N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向: 230mm以下、Mb、Mc方向: 230mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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 ピッチ毎認定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

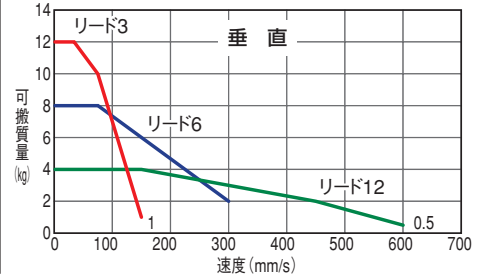
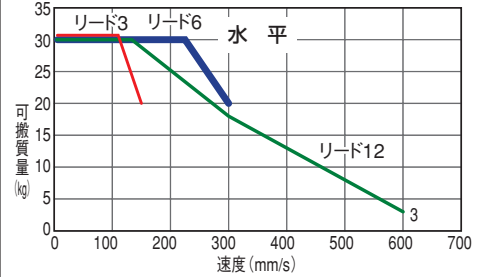


技術資料 巻末-39

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右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。
 - 可搬質量は、加速度 0.3G (リード3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 押付け動作については巻末-87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	

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

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 ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-134	—

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:17.9N・m Mb:17.9N・m Mc:39.0N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
(*)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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

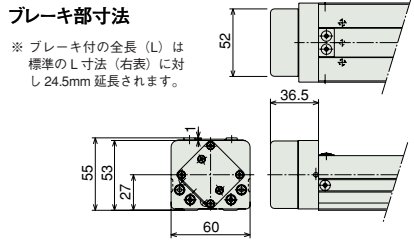
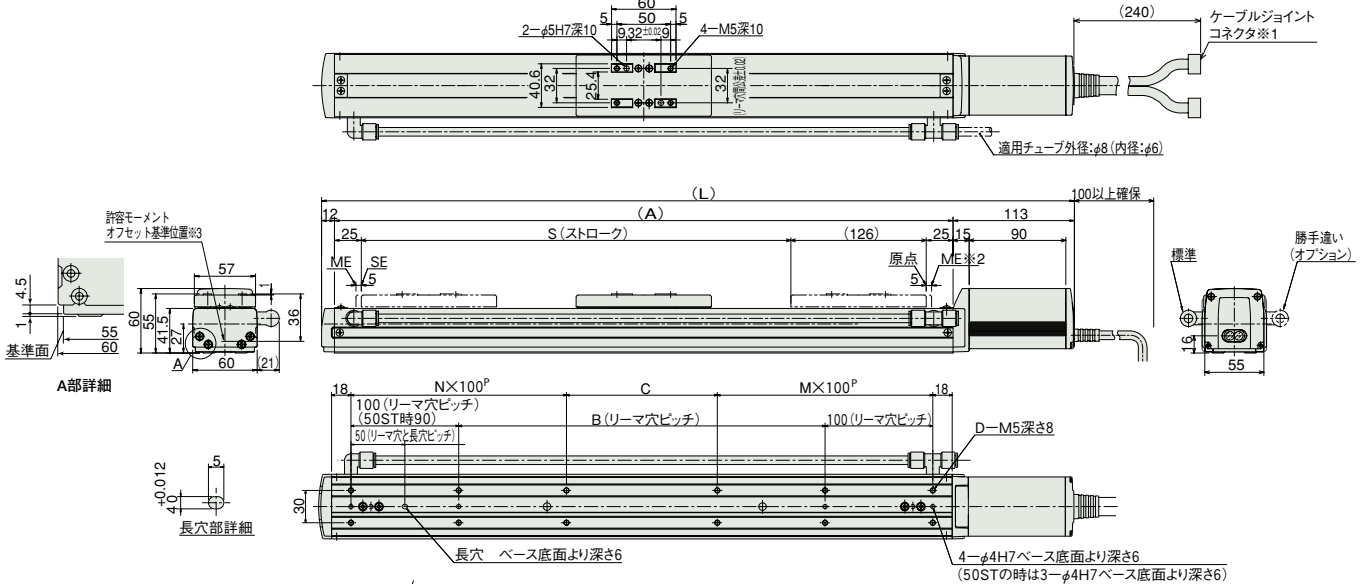


※原点逆仕様の場合は
モータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

- ※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-3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。

特注対応のご案内

巻末-67



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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿		256点			
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿		-			
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿		768点			
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	2	1500点	-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	4	30000点	単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリー対応仕様		MSEL-PG-1-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリー対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿					
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※② 軸数 ※③ フィールドネットワーク記号
 ※④ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※⑤ N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

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 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「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ピッチ毎認定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照										

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



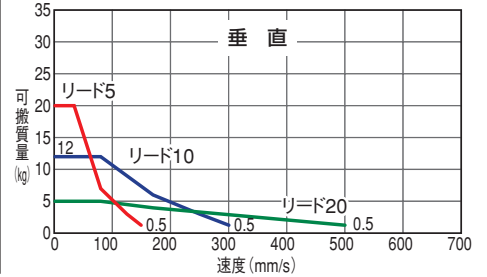
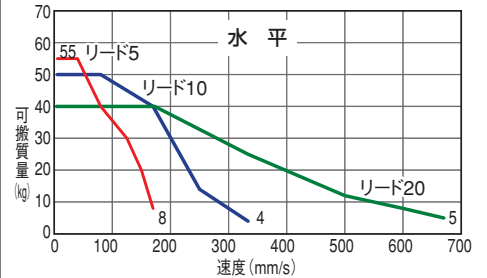
技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右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。
- 可搬質量は、加速度 0.3G (リード5と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-87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	

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

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 ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-134	—

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:43.4N・m Mb:43.4N・m Mc:90.9N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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

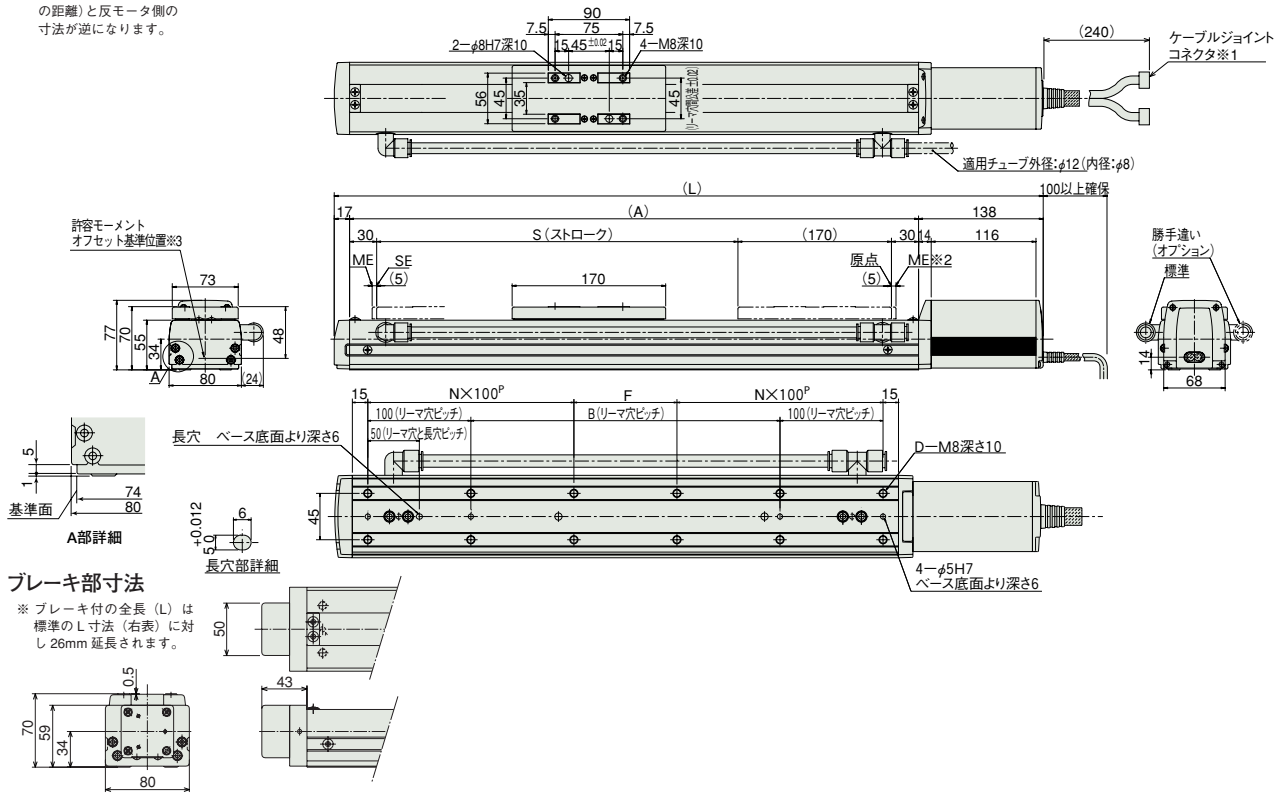
特注対応のご案内

📖 巻末-67



※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-3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 許容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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺		256点			
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PL①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺		-			
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺		768点			
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-56PI①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺	2	1500点	-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺	4	30000点	単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺					
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合
 ※①エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。
 ※②N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号
 ※③I/O種類 (NP/PN)
 ※④軸数
 ※⑤フィールドネットワーク記号
 ※⑥C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

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ピッチ節設定)	P4:PCON-CFA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

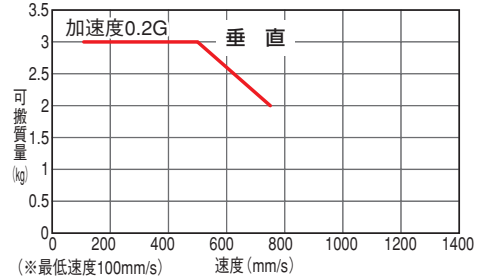
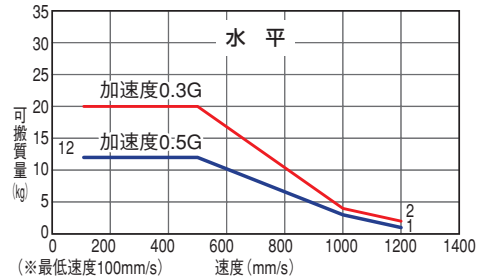


技術資料 巻末-39

- POINT**
選定上の注意
- 高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は100mm/s以上でご使用下さい。
 - ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右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。
 - 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。
 - 押付け動作については巻末-87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 ※押付け動作については巻末-87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 _z /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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-134	—

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:43.4N・m Mb:43.4N・m Mc:90.9N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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

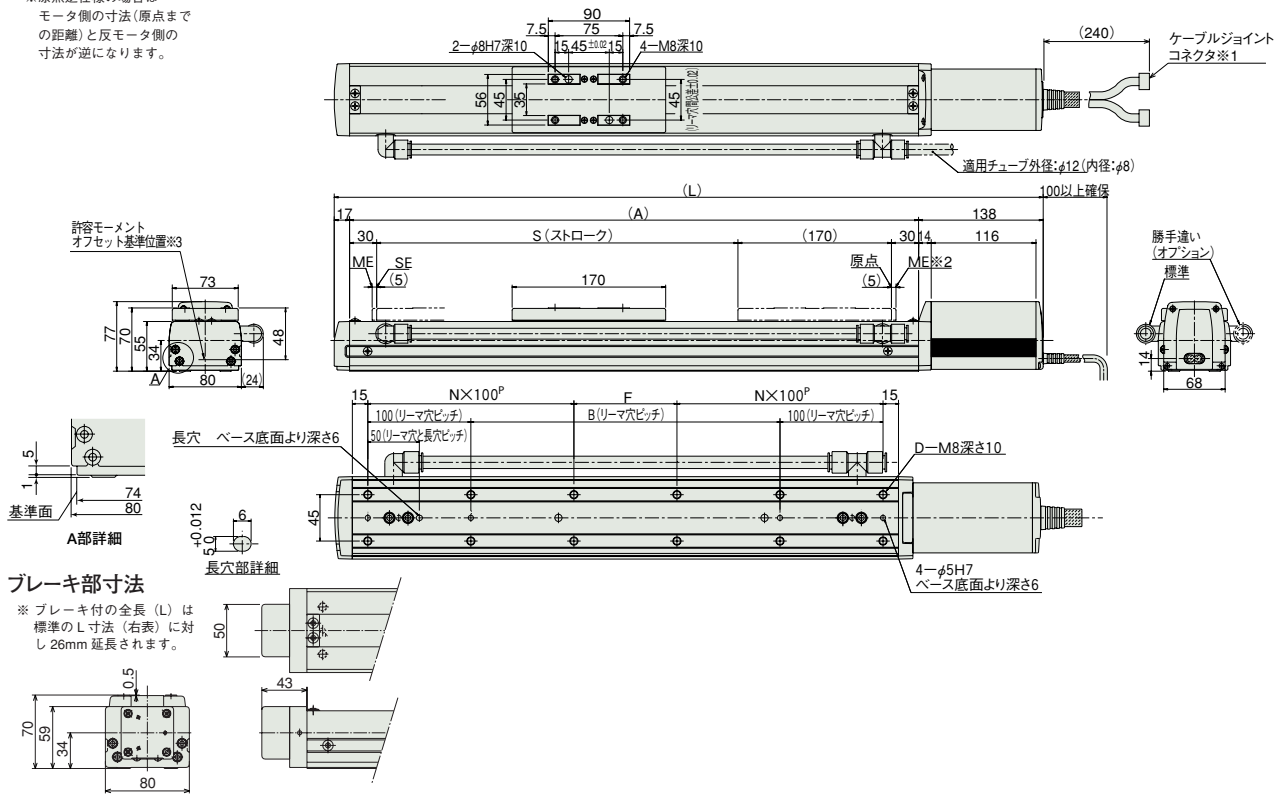
特注対応のご案内

巻末-67



※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-3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 許容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	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	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ		PCON-CFA-86PWAI-①-2-0	512点	DC24V	-	→ M-91
ネットワークタイプ		PCON-CFA-86PWAI-①-0-0	768点			

※① I/O種類 (NP/PN) ※① フィールドネットワーク記号

ご注意 ・モータエンコーダケーブルはCFAタイプ専用(巻末-3ページ参照)となりますのでご注意ください。
・簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCP2CR-GRSS

クリーン対応ロボシリンダ 2ツ爪グリッパ 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 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「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-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	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		

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



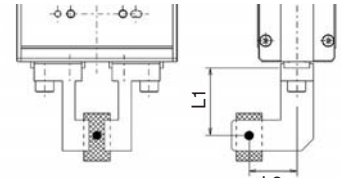
技術資料 巻末-39



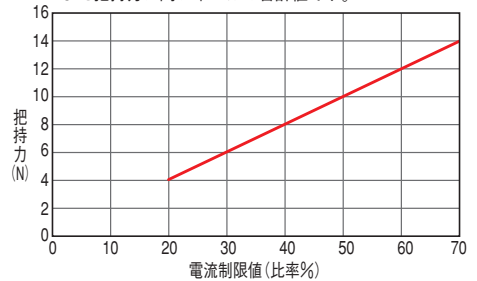
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は巻末-143ページをご参照下さい)
- (3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■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-145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。

アクチュエータスペック

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	8(mm)	吸引量(Nℓ/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-3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	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
フランジブラケット	FB	→ K-131	—
シャフトブラケット	SB	→ K-133	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア+はずばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーメント	片側0.05mm以下
静的許容モーメント	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(Fed.Std.209D),クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
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

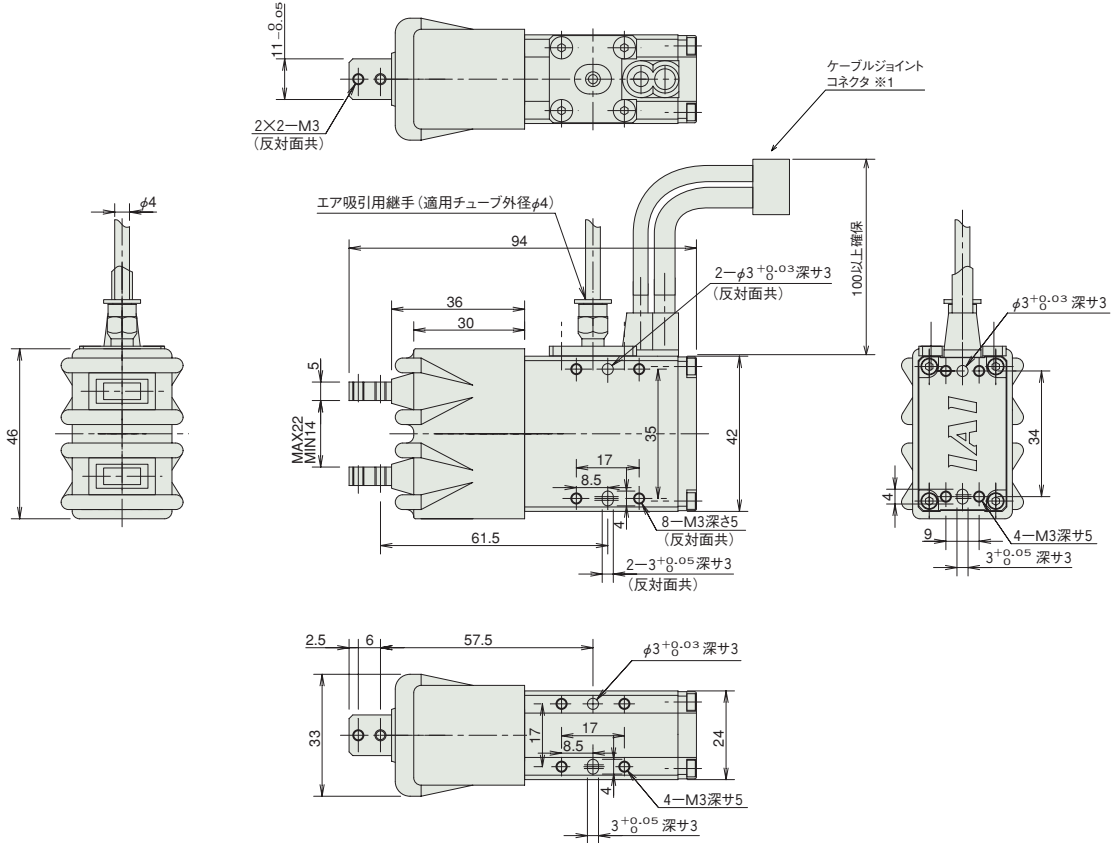
特注対応のご案内

📖 巻末-67



※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-3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-①-④-0-0		256点				
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-①-2-0	1	512点		-	→ M-91	
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL④-2-0		-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-④-0-0		768点				
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	2	1500点		-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20P④-①-2-4	4	30000点		単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20P④-④-0-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20P④-①-2-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20P④-④-0-4						
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)							

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合

※① I/O種類 (NP/PN)

※①軸数

※④ フィールドネットワーク記号

※④エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。

※④C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

※④N(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

RCP5 CR

RCP4 CR

RCP2 CR

ERC3 CR

RCA CR

RCS3 CR

RCS2 CR

ISDBC/ISPDBC

SSPDA CR

ISDACR/ISPDACR

IX-NNC

RCP2CR-GRLS

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

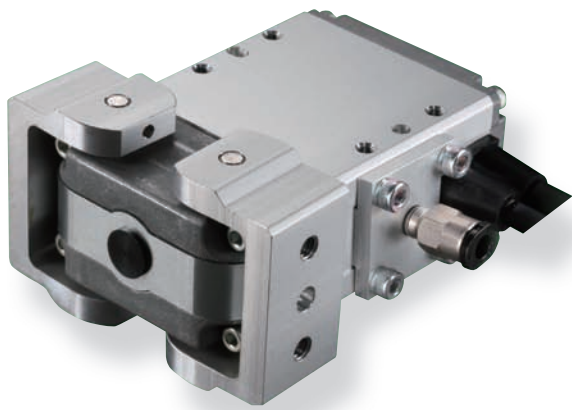
型式項目	RCP2CR	-	GRLS	-	I	-	20P	-	30	-	180	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
	I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:バルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	180:180度 (片側90度)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照										

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームブラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



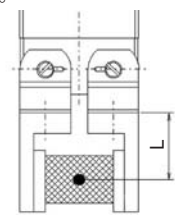
技術資料 巻末-39



- (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、オーバーハンク距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は巻末-146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

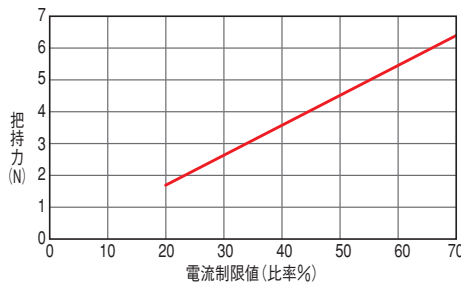
押付け動作により把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※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

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	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-3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	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
フランジブラケット	FB	→ K-131	-
シャフトブラケット	SB	→ K-133	-

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
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側1度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーメント	片側0.1度以下
静的許容モーメント	-
質量	0.2kg
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

RCP2CR-GRS

クリーン対応ロボシリンダ 2ツグリップ 小型スライドタイプ 本体幅74mm バルスモータ

■型式項目 RCP2CR—GRS— I — 20P — 1 — 10 — □ — □ — □

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 開閉ストローク — 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 20P:バルスモータ 1:減速比 10:10mm (片側5mm) P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し 下記オプション
 仕様 20□サイズ 1/1 PSEL P:1m 価格表参照
 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。 P3:PCON-CA S:3m
 PMEC/PSEP M:5m
 MSEP X□□:長さ指定
 MSEL R□□:ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



エア吸引用継手

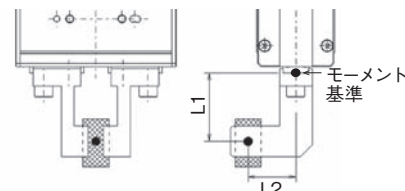
技術資料 巻末-39



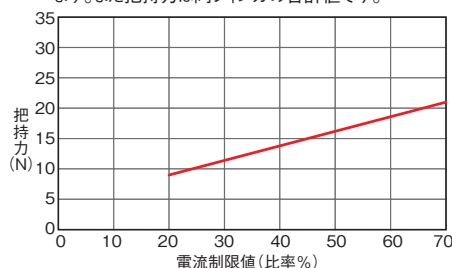
- (1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2)最大把持力は、把持ポイント距離O(※)、オーバーハング距離Oの場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。
 ※ 把持ポイント距離Oは、寸法図のモーメント基準の位置となります。
- (3)選定方法は巻末-143ページをご参照ください。
- (4)移動時の定格加速度は0.3Gです。

■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はモーメント基準から50mm以下でご使用下さい。
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。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。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(mm)
RCP2CR-GRS-I-20P-1-10-①-②-③	1	21 (片側10.5)	10 (片側5)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

ストローク	10 (mm)	吸引量
減速比 1	33mm/s (片側)	10Nℓ/min

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
10	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号 P3	P1
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)	—	P1用は標準で ロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	

※保守用のケーブルは巻末-3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	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→K-131	—
シャフトブラケット	SB	→K-133	—
吸引用継手L字仕様	VL	→K-134	—

(オプション記号)

FB…単品型式:RCP2-FB-GRS

SB…単品型式:RCP2-SB-GRS

※ブラケットの寸法は、K-131、133ページをご確認ください。

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+台形ネジ (リード1.5)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3 N・m Mb:6.3N・m Mc:7.0N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
本体質量	0.42kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%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

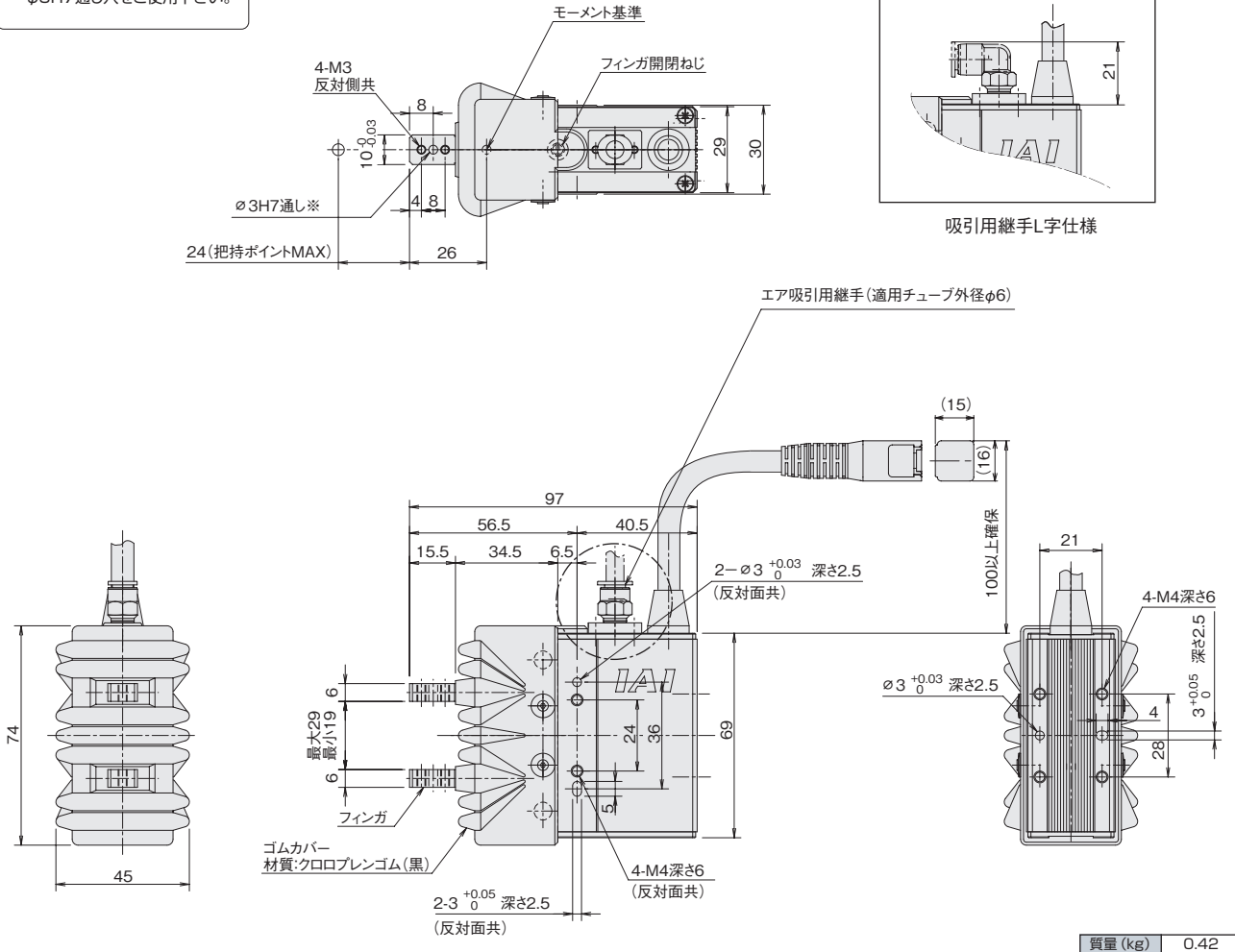


※スライダは開側が原点になります。
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。

特注対応のご案内 巻末-67

ご注意

※フィンガの位置決めには、
φ3H7通し穴をご使用下さい。



吸引用継手L字仕様

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K **クリーン対応**
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR**
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-①-④-0-0		256点				
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-①-2-0	1	512点				
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL④-2-0		-				→ M-91
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-④-0-0		768点				
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	2	1500点	-	→ M-177		
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20P④-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209	
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20P④-④-0-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20P④-①-2-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20P④-④-0-4						
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)							

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※④軸数 ※④ フィールドネットワーク記号
 ※④ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※④ N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号

RCP2CR-GRM

クリーン対応ロボシリンダ 2ツ爪グリッパ 中型スライドタイプ 本体幅 79mm パルスモータ

■型式項目 RCP2CR-GRM-I-28P-1-14---

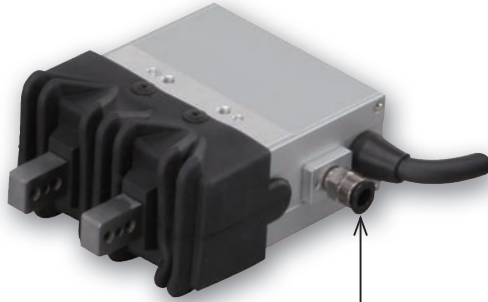
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 開閉ストローク — 適用コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 1:減速比 14:14mm P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し 下記オプション
仕様 28□サイズ 1/1 (片側 7mm) PSEL P:1m 価格表参照
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。 P3:PCON-CA M:5m
PMEC/PSEP X□□:長さ指定
MSEP R□□:ロボットケーブル
MSEL

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



エア吸引用継手

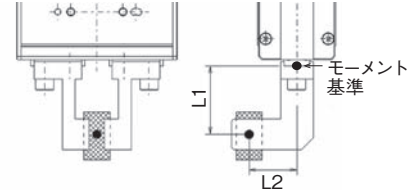
技術資料 巻末-39



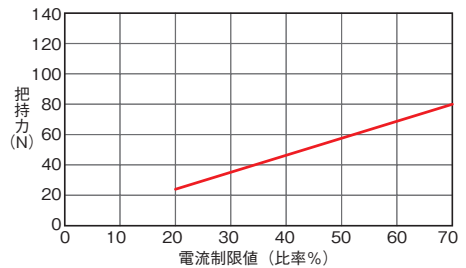
- (1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2)最大把持力は、把持ポイント距離0(※)、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。
※ 把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
- (3)選定方法は巻末-143ページをご参照ください。
- (4)移動時の定格加速度は0.3Gです。

■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はモーメント基準か80mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。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。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(mm)
RCP2CR-GRM-I-28P-1-14-①-②-③	1	80 (片側 40)	14 (片側 7)

記号説明 ① 適用コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

ストローク	14 (mm)	吸引量
減速比 1	36.7mm/s (片側)	10Nℓ/min

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
14	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号 P3	P1
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)	—	P1用は標準で ロボットケーブル
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	

※保守用のケーブルは巻末-3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	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ K-131	—
シャフトブラケット	SB	→ K-133	—
吸引用継手 L 字仕様	VL	→ K-134	—

(オプション記号)

FB...単品型式:RCP2-FB-GRM

SB...単品型式:RCP2-SB-GRM

※ブラケットの寸法は、K-131、133ページでご確認ください。

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+台形ネジ (リード1.5)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3 N・m Mb:6.3N・m Mc:8.3N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
本体質量	0.62kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)

RCP2CR-GR3SS

クリーン対応ロボシリンダ 3ツ爪グリッパ スライドタイプ 本体幅 62mm バルスモータ

■型式項目	RCP2CR-GR3SS	-	I	-	28P	-	30	-	10	-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	開閉ストローク	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	28P:バルスモータ 28□サイズ	30:減速比 1/30	10:10mm (片側 5mm)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



エア吸引用継手

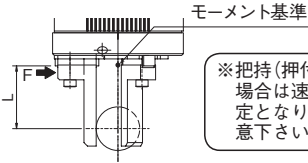
技術資料 巻末-39

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、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。
※ 把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
- (3)選定方法は巻末-143ページをご参照ください。
- (4)移動時の定格加速度は0.3Gです。

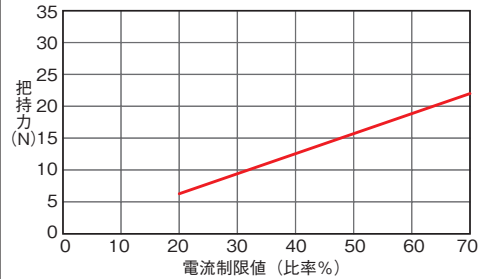
■把持力と電流制限値の相関図

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。



※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。

※L1はモーメント基準から50mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のLが0の場合になります。
また把持力は全フィンガの合計値です。



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

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2CR-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③	30	22 (片側 7.3)	10 (片側 5)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

ストローク (mm)	10 (mm)	吸引量
30	40mm/s	10Nℓ/min

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
10	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号 P3	P1
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)	-	-

P1用は標準でロボットケーブル

※保守用のケーブルは巻末-3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	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→K-131	-
シャフトブラケット	SB	→K-133	-
吸引用継手L字仕様	VL	→K-134	-

(オプション記号)

FB...単品型式:RCP2-FB-GR3S

SB...単品型式:RCP2-SB-GR3S

※ブラケットの寸法は、K-131、133ページでご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:3.8 N・m Mb:3.8N・m Mc:3.0N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
本体質量	0.7kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%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。

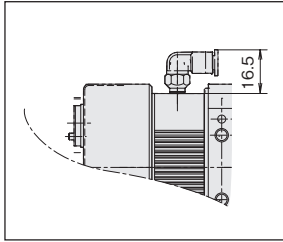
www.iai-robot.co.jp



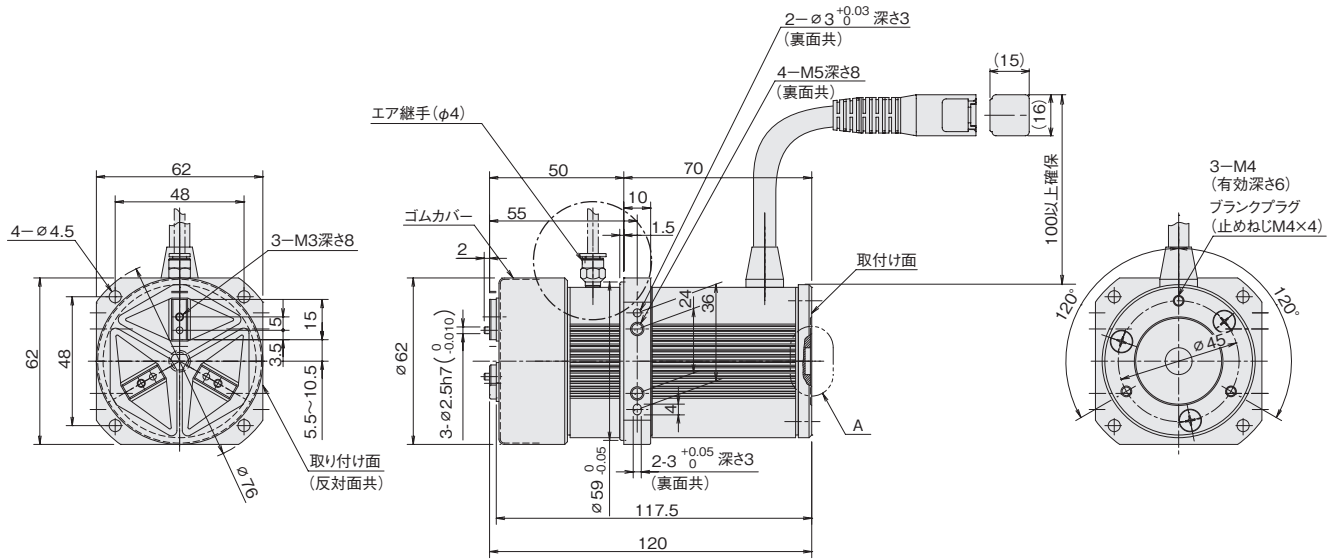
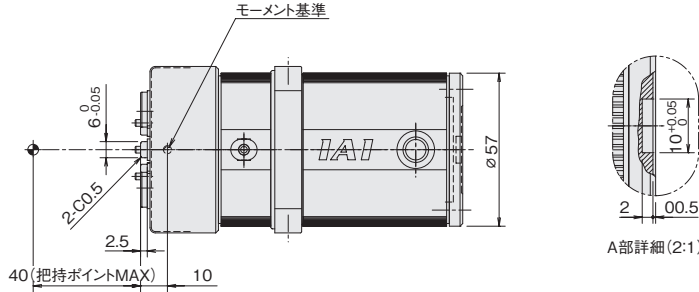
※スライダは開側が原点になります。
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。

特注対応のご案内

☞ 巻末-67



吸引用継手L字仕様



質量 (kg) 0.7

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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-①-④-0-0		256点				
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-①-2-0	1	512点		-	→ M-91	
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL①-2-0		-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-④-0-0		768点				
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	2	1500点		-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P①-①-2-4	4	30000点		単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28P①-④-0-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28P①-①-2-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28P①-④-0-4						
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)							

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※①軸数 ※④ フィールドネットワーク記号
 ※①エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※①C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※①N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCP2CR-GR3SM

クリーン対応ロボシリンダ 3ツ爪グリッパ スライドタイプ 本体幅80mm パルスモータ

■型式項目	RCP2CR-GR3SM	-	I	-	42P	-	30	-	14	-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		I:インクリメンタル 仕様 ※簡易アプソで使用 される場合も型式は 「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	30:減速比 1/30	14:14mm (片側7mm)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は
巻末-56ページを
ご確認ください。

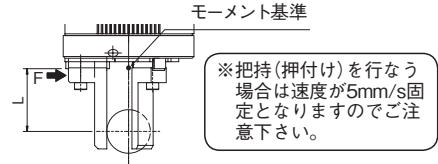


技術資料 巻末-39

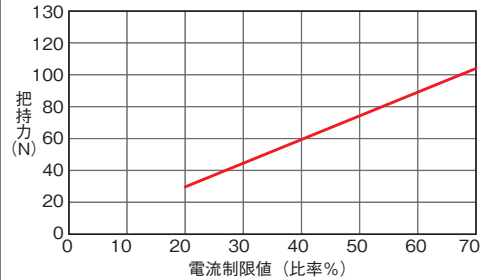
- POINT**
選定上の注意
- (1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - (2)最大把持力は、把持ポイント距離0(※)、オーバーハング距離0の場合の、全フィンが把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。
※ 把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
 - (3)選定方法は巻末-143ページをご参照ください。
 - (4)移動時の定格加速度は0.3Gです。

■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はモーメント基準から80mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。また把持力は両フィンが合計値です。



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

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2CR-GR3SM-I-42P-30-14-①-②-③	30	102 (片側34)	14 (片側7)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

減速比	ストローク	吸引量
	10 (mm)	
30	50mm/s	10N ℓ /min

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
14	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号 P3	P1
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)	-	P1用は標準で ロボットケーブル
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	

※保守用のケーブルは巻末-3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	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ K-131	-
シャフトブラケット	SB	→ K-133	-
吸引用継手L字仕様	VL	→ K-134	-

(オプション記号)

FB...単品型式:RCP2-FB-GR3M

SB...単品型式:RCP2-SB-GR3M

※ブラケットの寸法は、K-131、133ページでご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3 N·m Mb:6.3N·m Mc:5.7N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
本体質量	1.3kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)

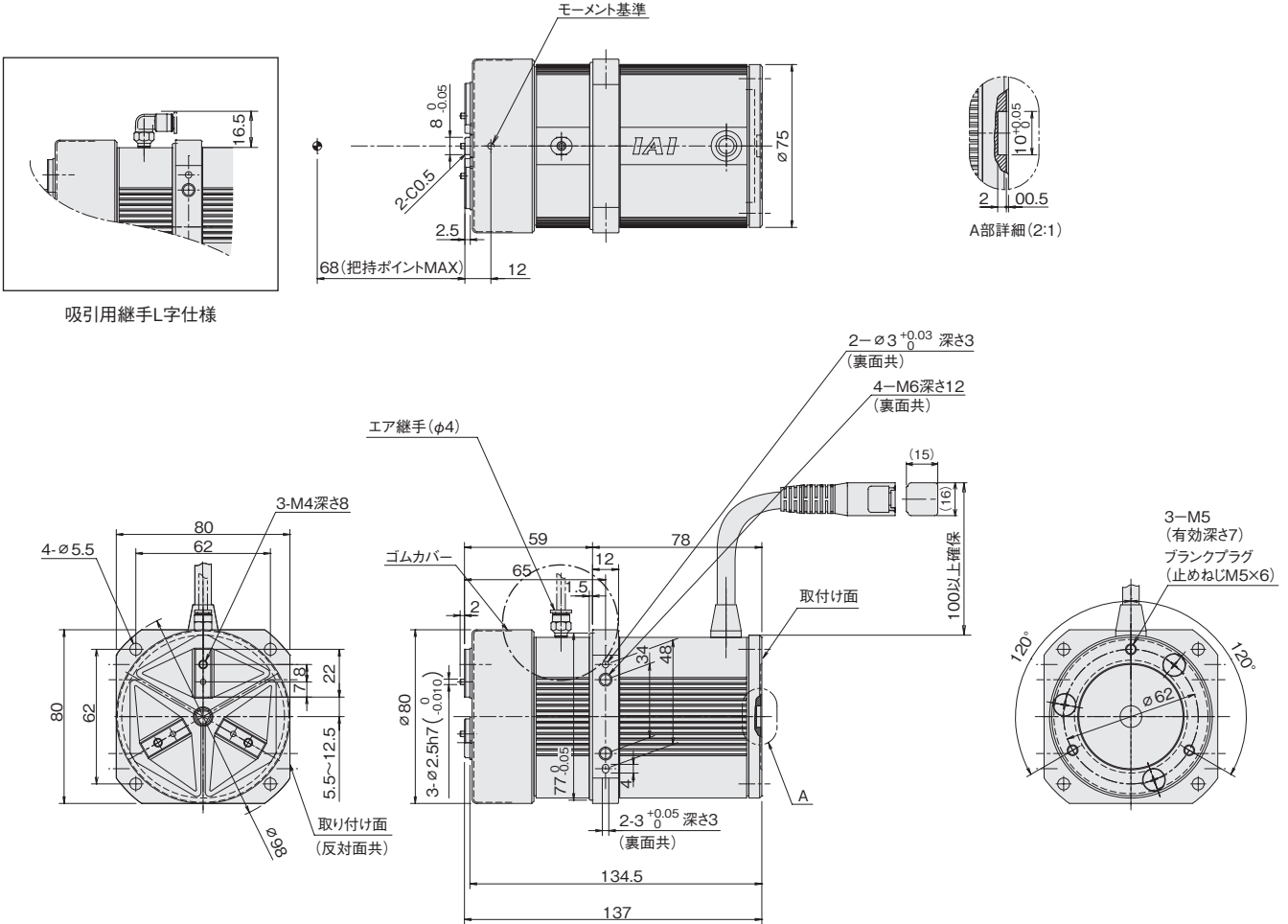
寸法図

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-67



※スライダは開側が原点になります。
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。



吸引用継手L字仕様

質量 (kg) 1.3

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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-①-①-0-0		256点				
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	1	512点		-	→ M-91	
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL①-2-0		-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-0-0		768点				
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	2	1500点		-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P①-①-2-4	4	30000点		単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42P①-①-0-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42P①-①-2-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42P①-①-0-4						
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)							

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※①軸数 ※①フィールドネットワーク記号
 ※②エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※②C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※③N(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

ERC3CR-SA5C

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50mm パルスモータ コントローラー型

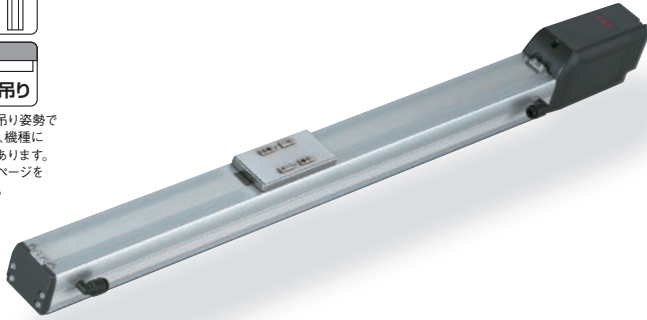
■型式項目 ERC3CR-SA5C-I-42P-□-□-□-□-□-□

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	I/Oタイプ	ケーブル長	コントローラタイプ	オプション
I:インクリメンタル仕様	42□ノルスモータ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm }	NP :PIO(NPN)タイプ PN :PIO(PNP)タイプ SE :SIOタイプ PLN :ノルス列(NPN)タイプ PLP :ノルス列(PNP)タイプ	N :無し P :1m S :3m M :5m	CN :CONモード MC :MECモード	下記オプション 価格表参照		

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

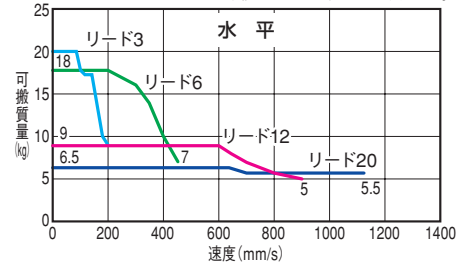
(1) 高出力設定有効(工場出荷時設定)の場合はデューティの制限が必要です。(巻末-105ページ参照) 高出力設定を無効にした場合は、可搬質量と最大速度が低下しますが、デューティ100%で使用が可能です。高出力設定の変更については取扱説明書をご参照下さい。

(2) 高出力設定有効の場合の速度・加速度別の可搬質量については、巻末-109ページをご参照下さい。

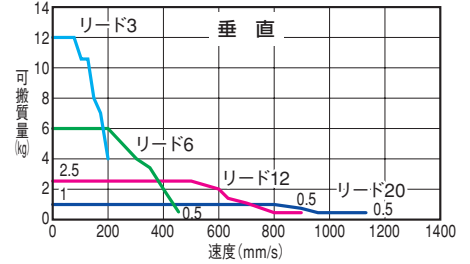
■速度と可搬質量の相関図

ERC3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。

下記数値は0.3Gで動作した場合です。



下記数値は0.3Gで動作した場合です。



高出力設定有効(工場出荷時設定)

■アクチュエータスペック (高出力設定有効時のスペック)

■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)	
ERC3CR-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	6.5	1	50~800 (50mm毎)
ERC3CR-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	9	2.5	
ERC3CR-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	18	6	
ERC3CR-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	20	12	

記号説明 ① ストローク ② I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション

■ストロークと最高速度/リード別吸引量

※リード3は加速度0.1Gの場合

ストローク リード	最高速度 (mm/s)								吸引量 (Nl/min)
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	
20	1120	1045	900	785	690	610	80	80	
12	900	795	665	570	490	425	375	330	
6	450	395	335	285	245	215	185	165	
3	225	195	165	140	120	105	90	80	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		PIOタイプ用	SIOタイプ用
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)	—	—

※保守用のケーブルはM-70ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
バキューム継手 取付位置勝手違い	VR	→ K-134	—
簡易アブソ仕様	ABU	→ K-130	—(※)

(※)簡易アブソ仕様で使用される場合は、別途PIO変換器簡易アブソ仕様(バッテリー付)が必要です。

■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(※1)	±0.02mm【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb-Mc方向150mm以下

(※1)【 】内はリード20mmの仕様となります。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

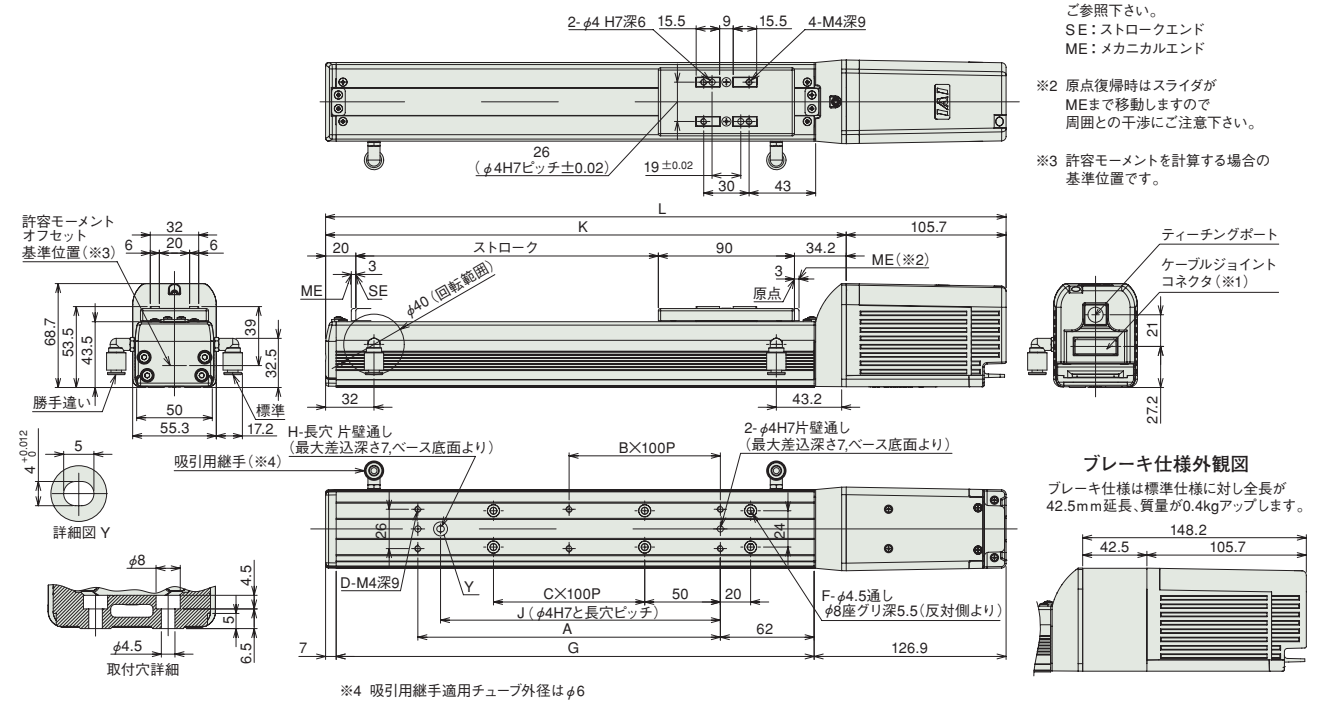
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67



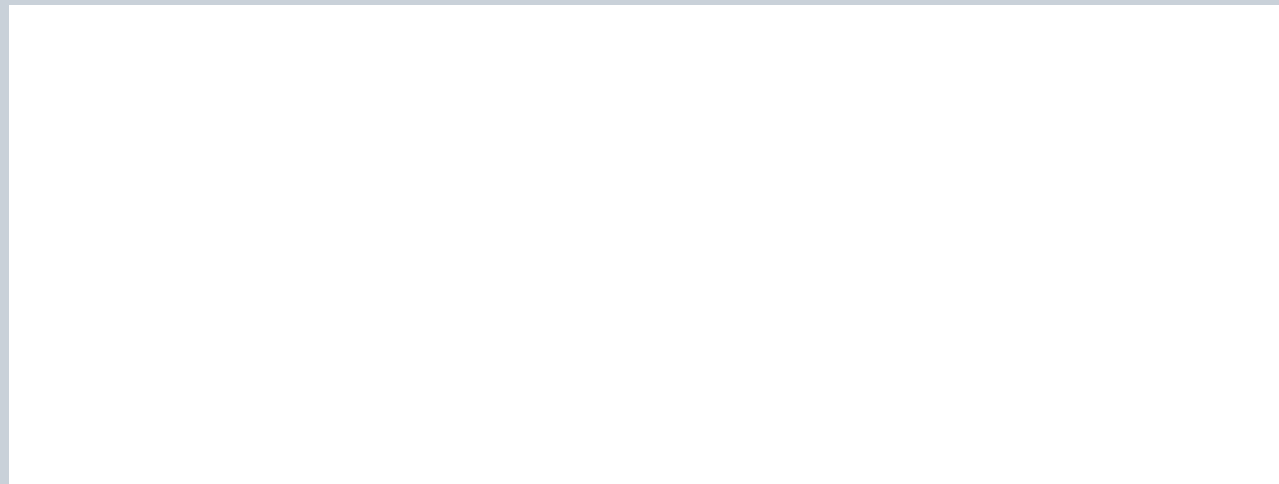
■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9	599.9	649.9	699.9	749.9	799.9	849.9	899.9	949.9	999.9	1049.9
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	194.2	244.2	294.2	344.2	394.2	444.2	494.2	544.2	594.2	644.2	694.2	744.2	794.2	844.2	894.2	944.2
質量(kg)	1.6	1.8	2.0	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.1

コントローラ (本体内蔵)

② I/O タイプ

ERC3CRシリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。



※シリアル通信制御で使用される場合は、別途ケーブルの手配が必要です。ご相談ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

ERC3CR-SA7C

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73mm パルスモータ コントローラー一体型

■型式項目 ERC3CR-SA7C-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	I/Oタイプ	ケーブル長	コントローラタイプ	オプション
I:インクリメンタル仕様	56□ノルスモータ	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm { 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	NP :PIO(NPN)タイプ PN :PIO(PNP)タイプ SE :SIOタイプ PLN :ノルス列(NPN)タイプ PLP :ノルス列(PNP)タイプ	N :無し P :1m S :3m M :5m	CN :CONモード MC :MECモード	下記オプション 価格表参照		

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

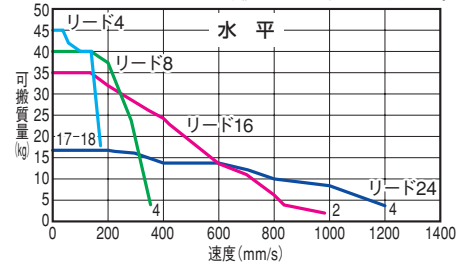


- (1) 高出力設定有効(工場出荷時設定)の場合はデューティの制限が必要です。(巻末-105ページ参照) 高出力設定を無効にした場合は、可搬質量と最大速度が低下しますが、デューティ100%で使用が可能です。高出力設定の変更については取扱説明書をご参照下さい。
- (2) 高出力設定有効の場合の速度・加速度別の可搬質量については、巻末-109ページをご参照下さい。

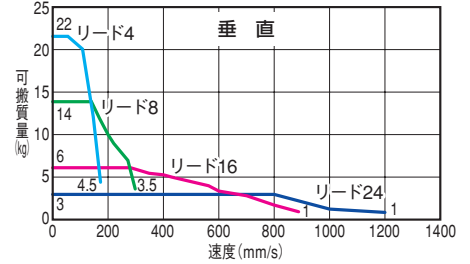
■速度と可搬質量の相関図

ERC3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。

下記数値は0.3Gで動作した場合です。



下記数値は0.3Gで動作した場合です。



高出力設定有効(工場出荷時設定)

■アクチュエータスペック (高出力設定有効時のスペック)

■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)	
ERC3CR-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	17	3	50~800 (50mm毎)
ERC3CR-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	35	6	
ERC3CR-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	40	14	
ERC3CR-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	45	22	

■ストロークと最高速度/リード別吸引量 ※リード8とリード4は加速度0.1Gの場合

ストローク/リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
24	1200	1155	1010	890	790	90	
16	980 (840)	865 (840)	750	655	580	515	70
8	490	430	375	325	290	255	40
4	210		185	160	145	125	30

記号説明 ① ストローク ② I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		PIOタイプ用	SIOタイプ用
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)	—	—

※保守用のケーブルはM-70ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
バキューム継手 取付位置勝手違い	VR	→ K-134	—
簡易アブソ仕様	ABU	→ K-130	—(※)

(※)簡易アブソ仕様で使用される場合は、別途PIO変換器簡易アブソ仕様(バッテリー付)が必要です。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.02mm【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma:20.7N・m Mb:29.6N・m Mc:56.7N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

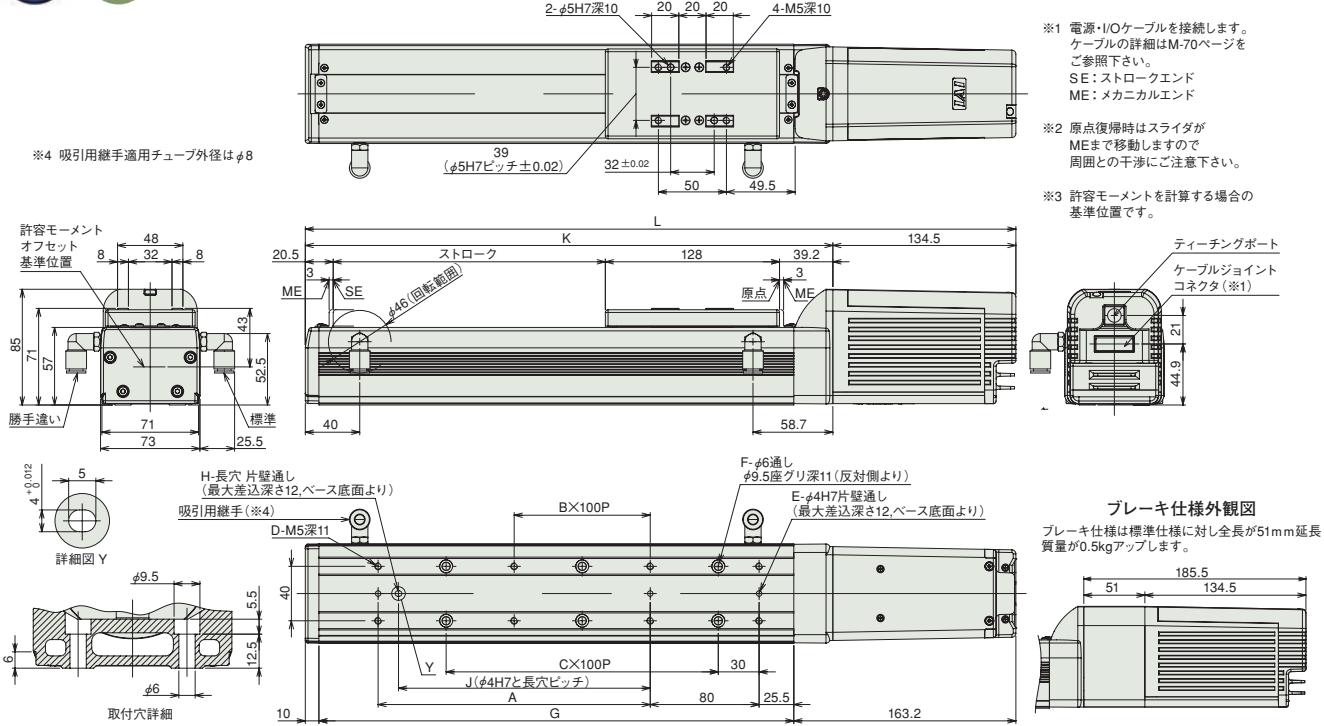
・張出し負荷長の目安/Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
(※1)【 】内はリード24mmの仕様となります。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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



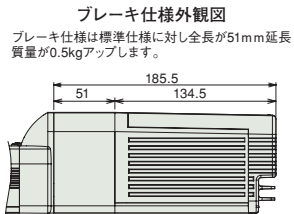
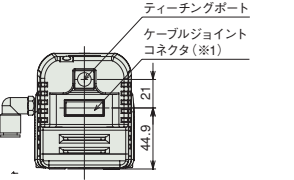
特注対応のご案内 巻末-67



※1 電源・I/Oケーブルを接続します。ケーブルの詳細はM-70ページをご参照下さい。
SE: ストロークエンド
ME: メカニカルエンド

※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲との干渉にご注意下さい。

※3 許容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
L	372.2	422.2	472.2	522.2	572.2	622.2	672.2	722.2	772.2	822.2	872.2	922.2	972.2	1022.2	1072.2	1122.2
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	237.7	287.7	337.7	387.7	437.7	487.7	537.7	587.7	637.7	687.7	737.7	787.7	837.7	887.7	937.7	987.7
質量(kg)	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.5	6.8	7.1	7.3	7.6

コントローラ (本体内蔵)

② I/O タイプ

ERC3CRシリーズの本体内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外觀	型式	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC3CR-SA7C-I-56P-□-□-NP-□-□	16 点	DC24V	-	→ M-61
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC3CR-SA7C-I-56P-□-□-PN-□-□	16 点			
SIO タイプ ※		ERC3CR-SA7C-I-56P-□-□-SE-□-□	768 点 (PIO 変換器使用時 512 点)			
パルス列タイプ (NPN 仕様)		ERC3CR-SA7C-I-56P-□-□-PLN-□-□	-			
パルス列タイプ (PNP 仕様)		ERC3CR-SA7C-I-56P-□-□-PLP-□-□	-			

※シリアル通信制御で使用される場合は、別途ケーブルの手配が必要です。ご相談ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCACR-SA4C

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 40mm 24V サーボモータ アルミベース

■型式項目 RCACR-SA4C--20-----

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様	20:サーボモータ	10:10mm	20W	5:5mm	50:50mm 400:400mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X <input type="checkbox"/> :長さ指定 R <input type="checkbox"/> :ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照
A:アブソリュート仕様		2.5:2.5mm						

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様は ACON-CA, ASEL のみ使用可能です。
※アブソリュート仕様を使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり削り(右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCACR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCACR-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~400 (50mm毎)	吸引量 (Nℓ/min)
10	665	50
5	330	30
2.5	165	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-

④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-3ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	-
フット金具	FT	→ K-132	-
原点確認センサ	HS	→ K-132	-
省電力対応	LA	→ K-132	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
スライダベース	SS	→ K-134	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-134	-

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
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.90N・m Mb:9.90N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.29N・m Mb:4.71N・m Mc:8.07N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D), クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

※ 張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

RCACR-SA5C

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 52mm 24V サーボモータ アルミベース

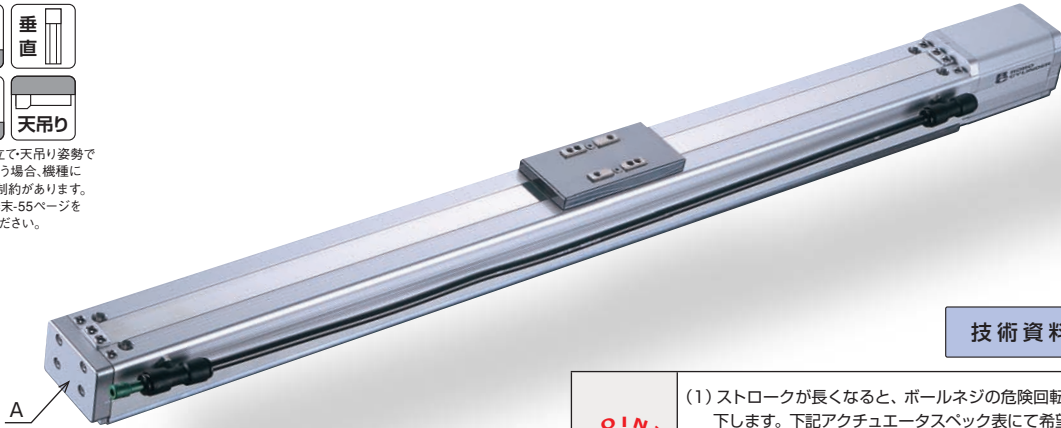
型式項目	RCACR-SA5C	-	[]	-	20	-	[]	-	[]	-	[]	-	[]	-	[]
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
I:インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	20:20mm 12:12mm	20:20mm 12:12mm	50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X[]:長さ指定 R[]:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照								

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※アプソリュート仕様は ACON-CA, ASEL のみ使用可能です。
懸吊アプソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤	20	20	2	0.5	10.7	50~500 (50mm毎)
RCACR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCACR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
	20	1300 <800>	
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87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エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アプソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

④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-3ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	-
フット金具	FT	→ K-132	-
原点確認センサ	HS	→ K-132	-
省電力対応	LA	→ K-132	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-134	-

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 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
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
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
(※1) []内はリード20mmの仕様となります。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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。

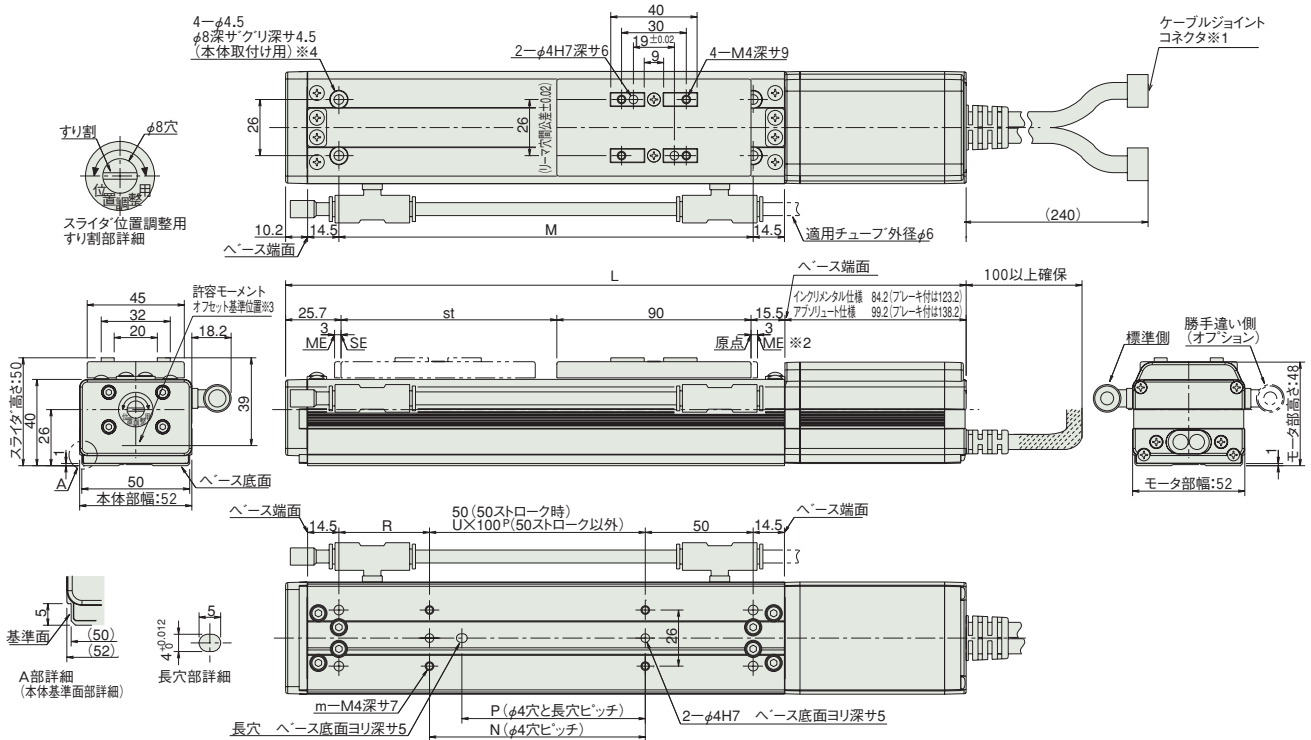
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末-67



- ※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-3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 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	インクリブレーキ無	265.4	315.4	365.4	415.4	465.4	515.4	565.4	615.4	665.4
	メンタルブレーキ付	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4
	アブソブレーキ無	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4
	リユートブレーキ付	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

③適応コントローラ

RCACR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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺-0-0		256点			
ポジションタイプ		ACON-CA-20①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I-PL①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺-2-0		-			
ネットワークタイプ		ACON-CA-20①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺-0-0		768点			
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺-2-0	2	1500点	DC24V	-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
 ※①エンコーダ種類 (I:インクリ/A:アブソ)
 ※② I/O種類 (NP/PN)
 ※③軸数
 ※④フィールドネットワーク記号
 ※⑤ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号
 ※⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺ (標準タイプ) もしくはLC (PLC機能搭載タイプ)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCACR-SA6C

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 58mm 24V サーボモータ アルミベース

■型式項目 RCACR-SA6C

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 A:アブソリュート仕様	30	サーボモータ 30W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様は ACON-CA, ASEL のみ使用可能です。
※アブソリュート仕様はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	15.8	50~600 (50mm毎)
RCACR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCACR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCACR-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nl/min)
	20	1300 <800>	1160 <800>	990 <800>	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87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エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

④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-3ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	-
フート金具	FT	→ K-132	-
原点確認センサ	HS	→ K-132	-
省電力対応	LA	→ K-132	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-134	-

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 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
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
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

※1) 張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb-Mc方向220mm以下

(※1) []内はリード20mmの仕様となります。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

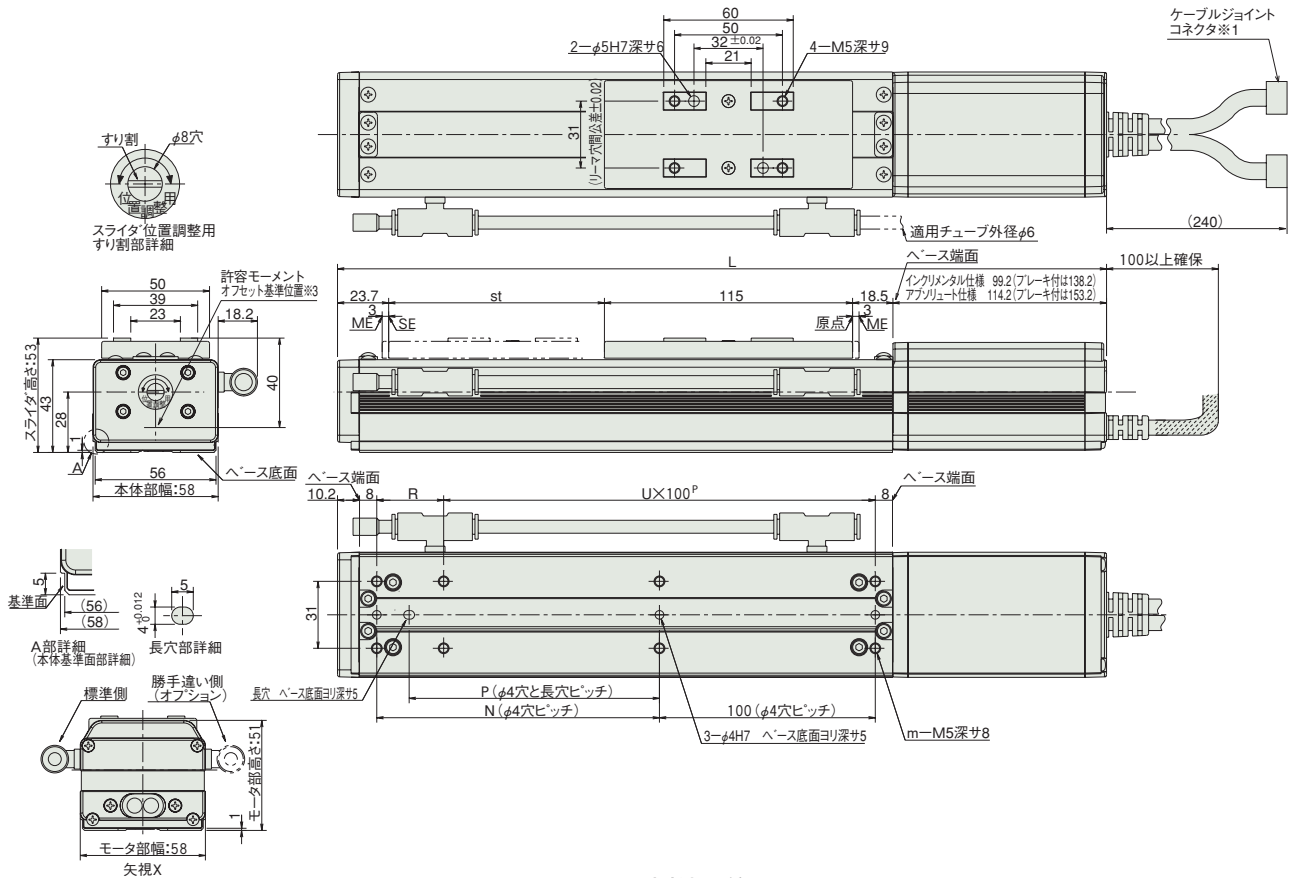
寸法図

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-67



- ※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-3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 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	インクリメンタル ブレーキ無	306.4	356.4	406.4	456.4	506.4	556.4	606.4	656.4	706.4	756.4	806.4	856.4
	メンタル ブレーキ付	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4	795.4	845.4	895.4
	アプソ ブレーキ無	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
	リユート ブレーキ付	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
質量 (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6	

③適応コントローラ

RCACR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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②-③-④-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②-③-④-0-0		256点			
ポジションタイプ		ACON-CA-30①②③④-2-0	1	512点		-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30I-PL①②-2-0		-			
ネットワークタイプ		ACON-CA-30①②③④-0-0		768点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30①②③④-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※①軸数
※④省電力対応を指定した場合に記号(LA)

※①エンコーダ種類 (I:インクリ/A:アプソ) ※②I/O種類 (NP/PN)
※③フィールドネットワーク記号 ※④C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※⑤N(NPN仕様) もしくはP(PNP仕様)の記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCACR-SA5D

クリーン対応ロボシリンダ スライドビルドインタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ アルミベース

■型式項目 RCACR-SA5D---20-------

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル 仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm		50:50mm 5 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X <input type="checkbox"/> :長さ指定 R <input type="checkbox"/> :ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※アプソリュート仕様はACON-CA,ASELのみ使用可能です。
※アプソリュートで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3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。
- クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますので注意下さい。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA5D- <input type="text"/> -20-12- <input type="text"/> - <input type="text"/> - <input type="text"/> - <input type="text"/>	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCACR-SA5D- <input type="text"/> -20-6- <input type="text"/> - <input type="text"/> - <input type="text"/> - <input type="text"/>		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5D- <input type="text"/> -20-3- <input type="text"/> - <input type="text"/> - <input type="text"/> - <input type="text"/>		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 エンコーダ種類 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アプソリュート
50	I	A
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④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-3ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→K-130	—
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→K-130	—
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→K-130	—
フート金具	FT	→K-132	—
省電力対応	LA	→K-132	—
原点逆仕様	NM	→K-133	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→K-134	—

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
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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

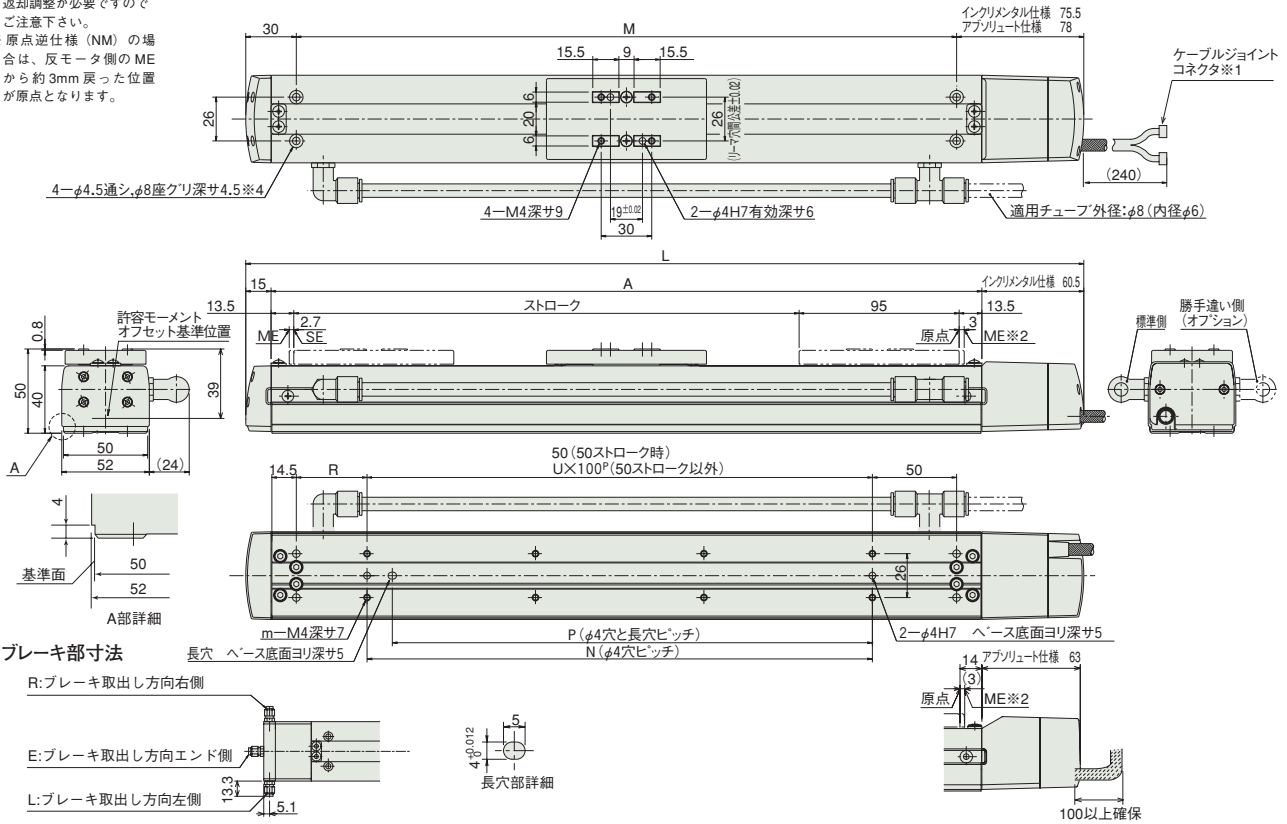
巻末-67



- ※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-3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 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。

- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。



※ブレーキ付は全長(L)が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

■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
L	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5
インクリメンタル	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
アプリアウト	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

③適応コントローラ

RCACR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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-0					
ポジションナタイプ		ACON-CA-20①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿	1	-	DC24V	-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿					
ネットワークタイプ		ACON-CA-20①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿					
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※①軸数
※②省電力対応を指定した場合に記号(LA)

※①エンコーダ種類 (I:インクリ/A:アプソ) ※②I/O種類 (NP/PN)
※③フィールドネットワーク記号 ※④C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※⑤N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCACR-SA6D

クリーン対応ロボシリンダ スライドビルドインタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ アルミベース

■型式項目 RCACR - SA6D - [] - 30 - [] - [] - [] - [] - []

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

I:インクリメンタル 30:サーボモータ 12:12mm 50:50mm A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し 下記オプション
仕様 30W 6:6mm 5 ASEL P:1m 価格表参照
A:アブソリュート 仕様 3:3mm 600:600mm ASEP M:5m
※アブソリュート仕様はACON-CA,ASELのみ使用可能です。 ※アブソリュートで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。 MSEP R:長さ指定
A5:ACON-CA A5:ACON-CA R:ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

省電力対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - 可搬質量は加速度0.3G(リード3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。
 - クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。
 - 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCACR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCACR-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル I	アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

④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-3ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→K-130	—
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→K-130	—
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→K-130	—
フット金具	FT	→K-132	—
省電力対応	LA	→K-132	—
原点逆仕様	NM	→K-133	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→K-134	—

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
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D),クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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

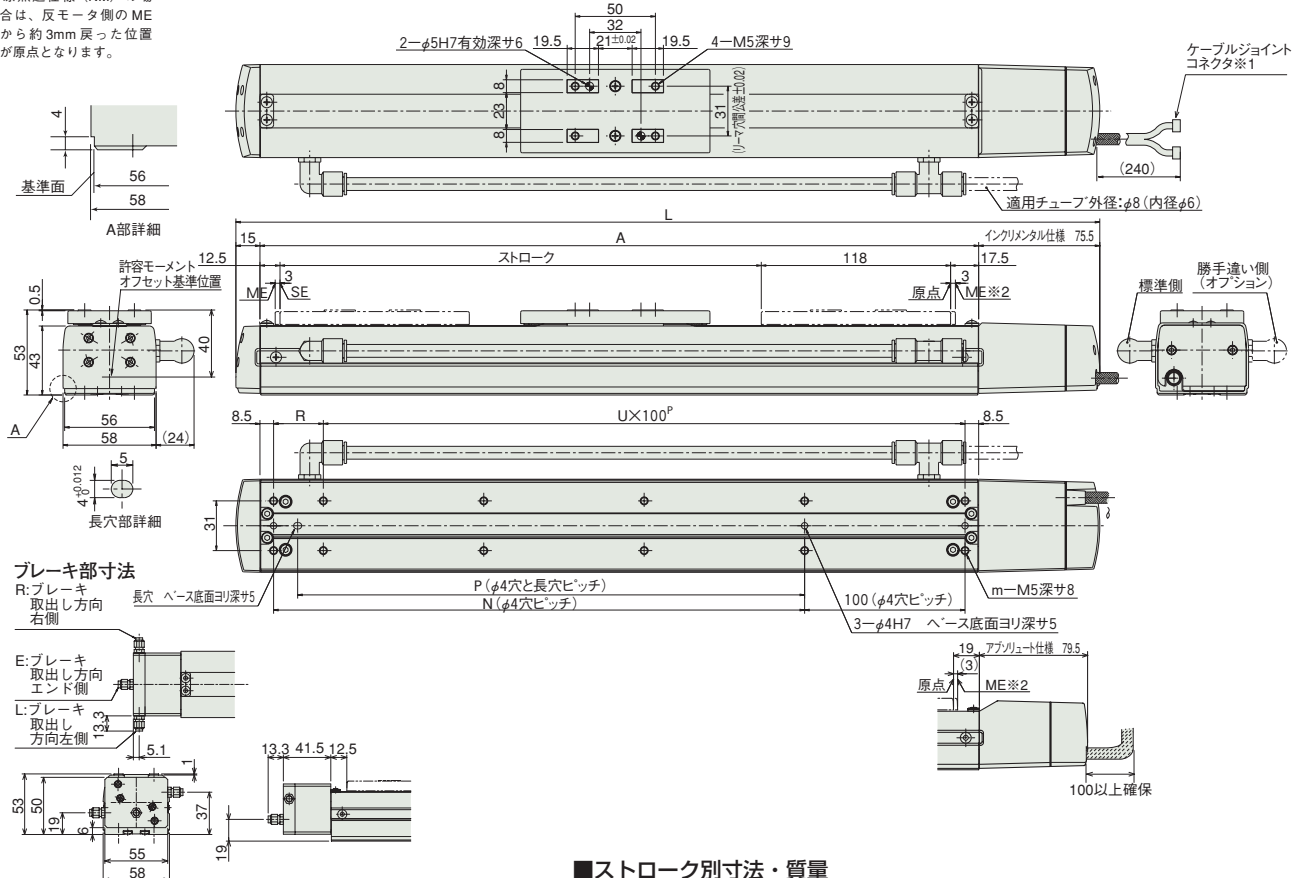
巻末-67



- ※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-3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 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。

※原点方向を変更するには
返却調整が必要ですので
ご注意ください。

※原点逆仕様(NM)の場
合は、反モータ側のME
から約3mm戻った位置
が原点となります。



■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 インクリメンタル	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5
L アブリュート	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

※ ブレーキ付は全長(L)が26.5mm
(配線エンド側取出は39.8mm)、
質量が0.3kgアップします。

③適応コントローラ

RCACR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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②-③-④-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②-③-④-0-0		256点			
ポジションタイプ		ACON-CA-30①②③④-2-0	1	512点			
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30I-PL①②-2-0		-			
ネットワークタイプ		ACON-CA-30①②③④-0-0		768点	-		
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30①②③④-2-0	2	1500点	-	-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※①軸数
※④省電力対応を指定した場合に記号(LA)

※①エンコーダ種類 (I:インクリ/A:アブソ)
※②フィールドネットワーク記号
※④ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

※② I/O種類 (NP/PN)

※③ C (標準タイプ) もしくはLC (PLC機能搭載タイプ)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCS3CR-SA8C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200Vサーボモータ アルミベースカップリング仕様

RCS3PCR-SA8C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200Vサーボモータ アルミベースカップリング
高精度仕様

型式項目

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
RCS3CR : 標準仕様 RCS3PCR : 高精度仕様		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1100:1100mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入下さい。

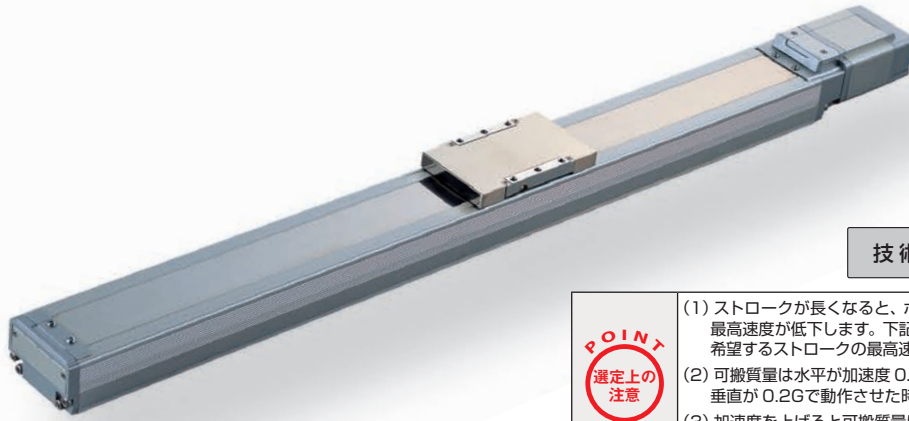
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-124ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50~1100 (50mm毎)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-30-②-③-④-⑥		150	30	12 3	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-20-②-③-④-⑥	20		30 6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-10-②-③-④-⑥	10		60 12	255.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク リード	50-650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	吸引量 (Nℓ/min)
30	1800	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660	130 (160) (※)
20	1200	1010	890	790	710	640	580	530	480	440	110
10	600	500	440	390	350	320	290	260	240	220	60
5	300	250	220	190	170	160	140	130	120	110	30

(※)速度が1500mm/s以下の場合には130Nℓ/min、それを超えた速度の場合には160Nℓ/minとなります。

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3CR-SA8C				RCS3PCR-SA8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-	-	-	-	-

④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-5ページをご参照下さい。

⑤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
ケーブル左背面取出し	A1E	→ K-130	-
ケーブル左側面取出し	A1S	→ K-130	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→ K-130	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→ K-130	-
ブレーキ	B	→ K-130	-
CE対応仕様	CE	→ K-130	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
吸引用継手L字仕様	VL	→ K-134	-
吸引用継手なし	VN	→ K-134	-

アクチュエータ仕様 []内はRCS3PCRの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10 [転造C5]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.1mm [0.05mm]以下
ベース	材質アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:113.5N・m Mb:177N・m Mc:266N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:26.9N・m Mb:38.4N・m Mc:63.1N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向390mm以下 Mb-Mc方向390mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

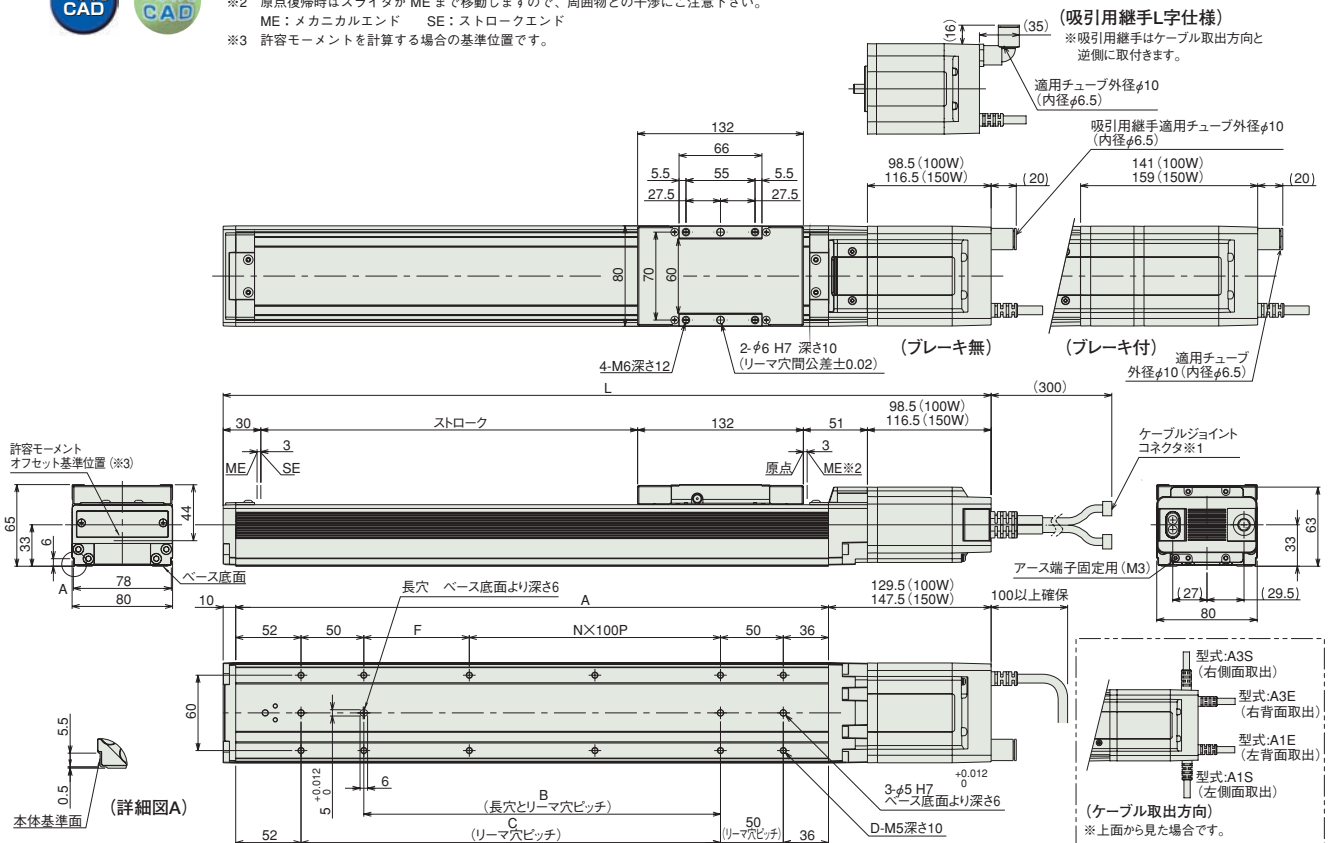
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



- *1 モータ・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-5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 許容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-67



■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	1050	1100	
L	100W	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5
	150W	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5	979.5	1029.5	1079.5	1129.5	1179.5	1229.5	1279.5	1329.5	1379.5	1429.5
A	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322
B	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
C	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184
D	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
F	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34
N	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	10
質量	100W	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1
	150W	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5
	ブレーキ無	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2
	ブレーキ付	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7

③適応コントローラ

RCS3CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ	
ポジションモード		SCON-CAL-□①①-④②-②① SCON-CA-□①①-④②-②①	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	【SCON-CAL】 → M-153	
電磁弁モード		*SCON-CA...高機能版 SCON-CAL...小型版		7点				【SCON-CA】 → M-139
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-□①①-④②-②① SCON-CA-□①①-④②-②①		768点				
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-□①①-④②-②①		(-)				
グローバルタイプ	SCON-CGAL-□①①-④②-②①		512点		三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153	
ポジション多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-□①①-④②-②①	6	256点		-	→ M-167	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-□①①-④②-②①	2	20000点		-	→ M-197	
		XSEL-④②-1-□①①-N1-EEE-2-④②	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219	

*MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 □モータ種類(100/150)
 ①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
 ②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ④フィールドネットワーク記号

*④XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
 *④I/O種類(NP/PN)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCS3CR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ 鉄ベースカップリング仕様

RCS3PCR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ 鉄ベースカップリング 高精度仕様

型式項目									
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	
RCS3CR : 標準仕様 RCS3PCR : 高精度仕様		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入下さい。	

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立で天井り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-124ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50~1000 (50mm毎)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-30-②-③-④-⑤		150	30	12 3	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤	20		30 6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤	10		60 12	255.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク リード	50-600 (50mm毎)	650	700	750	800	850	900	950	1000	吸引量 (N _z /min)
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775	160 (190) ※
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515	120
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255	80
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125	30

(※)速度が1500mm/s以下の場合は160N_z/min、それを超えた速度の場合は190N_z/minとなります。

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3CR-SS8C				RCS3PCR-SS8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
50/100	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—

④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-5ページをご参照下さい。

⑤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
ケーブル左背面取出し	A1E	→ K-130	—
ケーブル左側面取出し	A1S	→ K-130	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→ K-130	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→ K-130	—
ブレーキ	B	→ K-130	—
CE対応仕様	CE	→ K-130	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
吸引用継手L字仕様	VL	→ K-134	—

アクチュエータ仕様 []内はRCS3PCRの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロスモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:43.4N・m Mb:43.4N・m Mc:90.9N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D), クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向450mm以下 Mb-Mc方向450mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

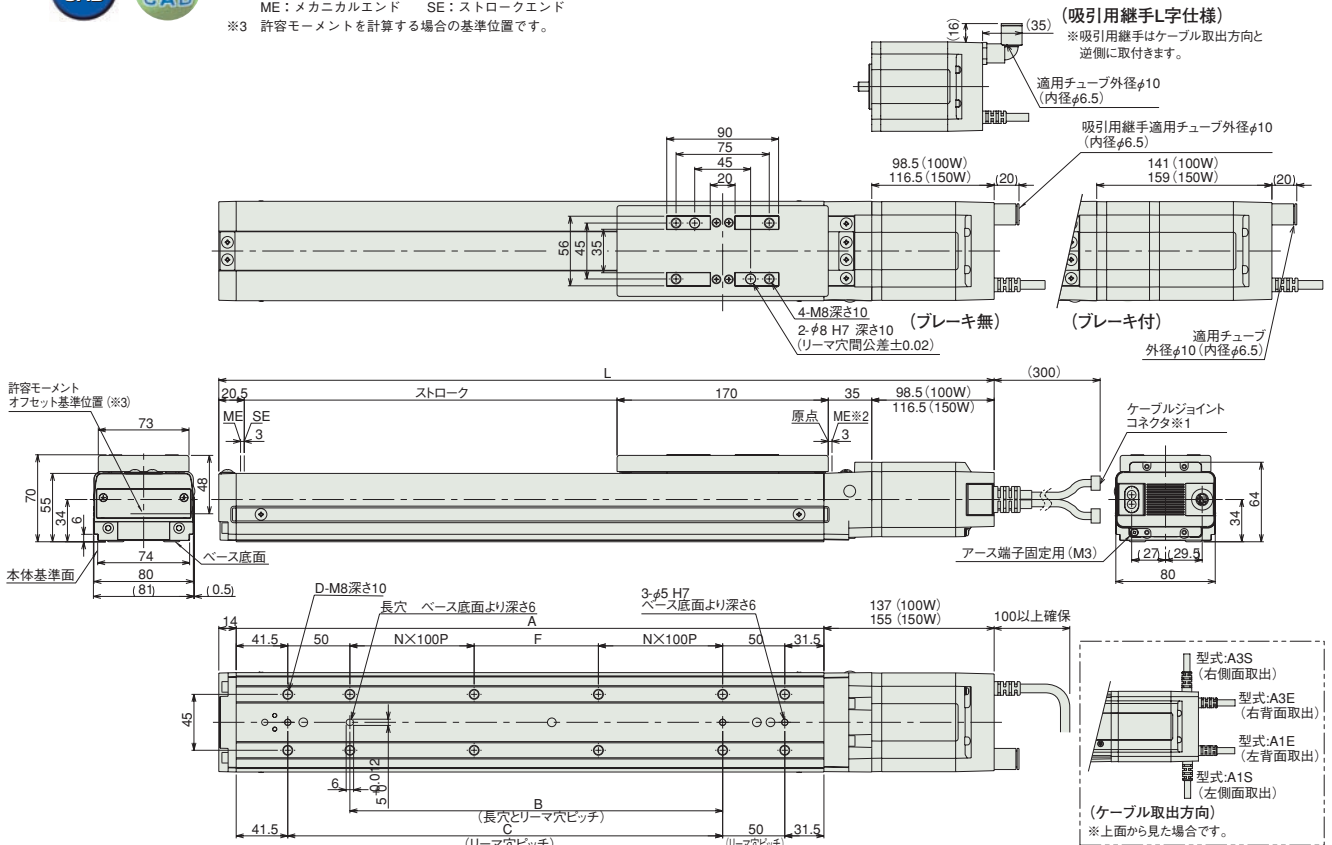
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67



- ※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-5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 許容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	100W	ブレーキ無	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324
		ブレーキ付	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
	150W	ブレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
		ブレーキ付	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
A	223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173		
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050		
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	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5		
質量	100W	ブレーキ無	5.3	5.8	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7
		ブレーキ付	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6	16.1
	150W	ブレーキ無	5.3	5.9	6.4	7.0	7.5	8.1	8.6	9.2	9.7	10.3	10.8	11.4	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7	15.2	15.8
		ブレーキ付	5.8	6.3	6.9	7.4	8.0	8.5	9.1	9.6	10.2	10.7	11.3	11.8	12.4	12.9	13.5	14.0	14.6	15.1	15.7	16.2

③適応コントローラ

RCS3CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CAL-□①①-④②-②① SCON-CA-□①①-④②-②①	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	【SCON-CAL】 → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-□①①-④②-②① SCON-CA-□①①-④②-②①		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-□①①-④②-②①		(-)			
グローバルタイプ		SCON-CGAL-□①①-④②-②①		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153
ポジション多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-□①①-④②-②①	6	256点		-	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-□①①-④②-②①	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④④-1-□①①-N1-EEE-2-④④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□モータ種類(100/150)
 ※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
 ※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※④フィールドネットワーク記号 ※④XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
 ※④I/O種類(NP/PN)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCS2CR-SA4C

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40mm 200Vサーボモータ アルミベース

■型式項目 **RCS2CR-SA4C** - [] - **20** - [] - [] - [] - [] - []

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ20W

10:10mm
5:5mm
2.5:2.5mm

50:50mm
400:400mm (50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K
T2:SCON
MSCON
SSEL
XSEL-P/Q
XSEL-R/S

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

下記オプション
価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G (リード2.5は0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用ナット (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2CR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2CR-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク / リード	50~400 (50mm毎)	吸引量 (Nℓ/min)
10	665	50
5	330	30
2.5	165	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-

④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-5ページをご参照下さい。

⑤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
プレーキ	B	→ K-130	-
CE対応仕様	CE	→ K-130	-
フット金具	FT	→ K-132	-
原点確認センサ	HS	→ K-132	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
スライダベース	SS	→ K-134	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-134	-

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
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.90N・m Mb:9.90N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N・m Mb:4.71N・m Mc:8.07N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

RCS2CR-SA5C

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52mm 200Vサーボモータ アルミベース

型式項目	RCS2CR	-	SA5C	-		-	20	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル 仕様	20:サーボモータ 20W	20:20mm 12:12mm	50:50mm }	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤	20	20	2	0.5	10.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2CR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
	20	1300 <800>	
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87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エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

④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-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	-
CE対応仕様	CE	→ K-130	-
フット金具	FT	→ K-132	-
原点確認センサ	HS	→ K-132	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-134	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転道C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

※振出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、振出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

RCS2CR-SA6C

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58mm 200Vサーボモータ アルミベース

型式項目	RCS2CR	-	SA6C	-	□	-	30	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル 仕様	30:サーボモータ 30W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	15.8	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2CR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
	20	1300 <800>	1160 <800>	990 <800>	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87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エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

④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-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-130	—
CE対応仕様	CE	→ K-130	—
フット金具	FT	→ K-132	—
原点確認センサ	HS	→ K-132	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-134	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転道C10
繰返し位置決め精度	±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
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(*)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

*張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
(**) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

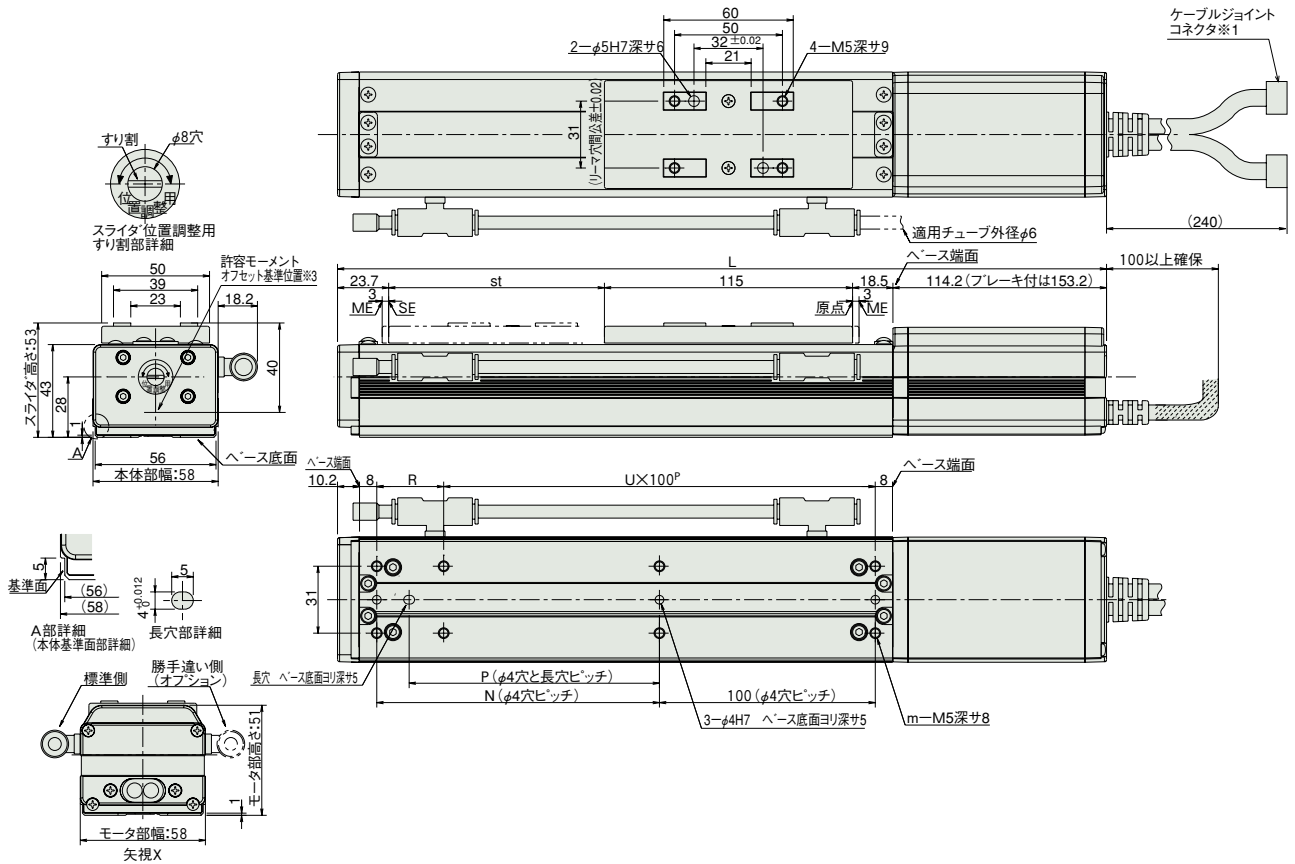
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67



- ※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-5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 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	ブレーキ無	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
	ブレーキ付	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
質量 (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6	

③適応コントローラ

RCS2CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ	
ポジションモード		SCON-CAL-30D①-④-2-① SCON-CA-30D①-④-2-①	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	【SCON-CAL】 → M-153	
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点				
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-30D①-④-0-① SCON-CA-30D①-④-0-①		768点				
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-30DI①-④-2-①		(-)				→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-30D①-④-2-①		512点				→ M-153
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-30D①-④-0-①	6	256点	(XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-167	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-30D①-④-2-①	2	20000点	-	-	→ M-197	
		XSEL-④-1-30D①-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)	-	-	→ M-219	

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※①エンコーダ種類(1:インクリ/A:アブソ)
※④XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※④フィールドネットワーク記号 ※④I/O種類(NP/PN)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCS2CR-SA7C

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 73mm 200V サーボモータ アルミベース

型式項目	RCS2CR	- SA7C	-	60	-		-		-		-	
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	60:サーボモータ 60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mm ピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照				

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 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。
- クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50~800 (50mm毎)
RCS2CR-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2CR-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
16	800	640	480	50
8	400	320	240	30
4	200	160	120	10

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50/100	I	A
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

④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-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ K-130	—
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ K-130	—
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ K-130	—
CE対応仕様	CE	→ K-130	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-134	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転道C10
繰返し位置決め精度	±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
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:20.7N・m Mb:29.6N・m Mc:56.7N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

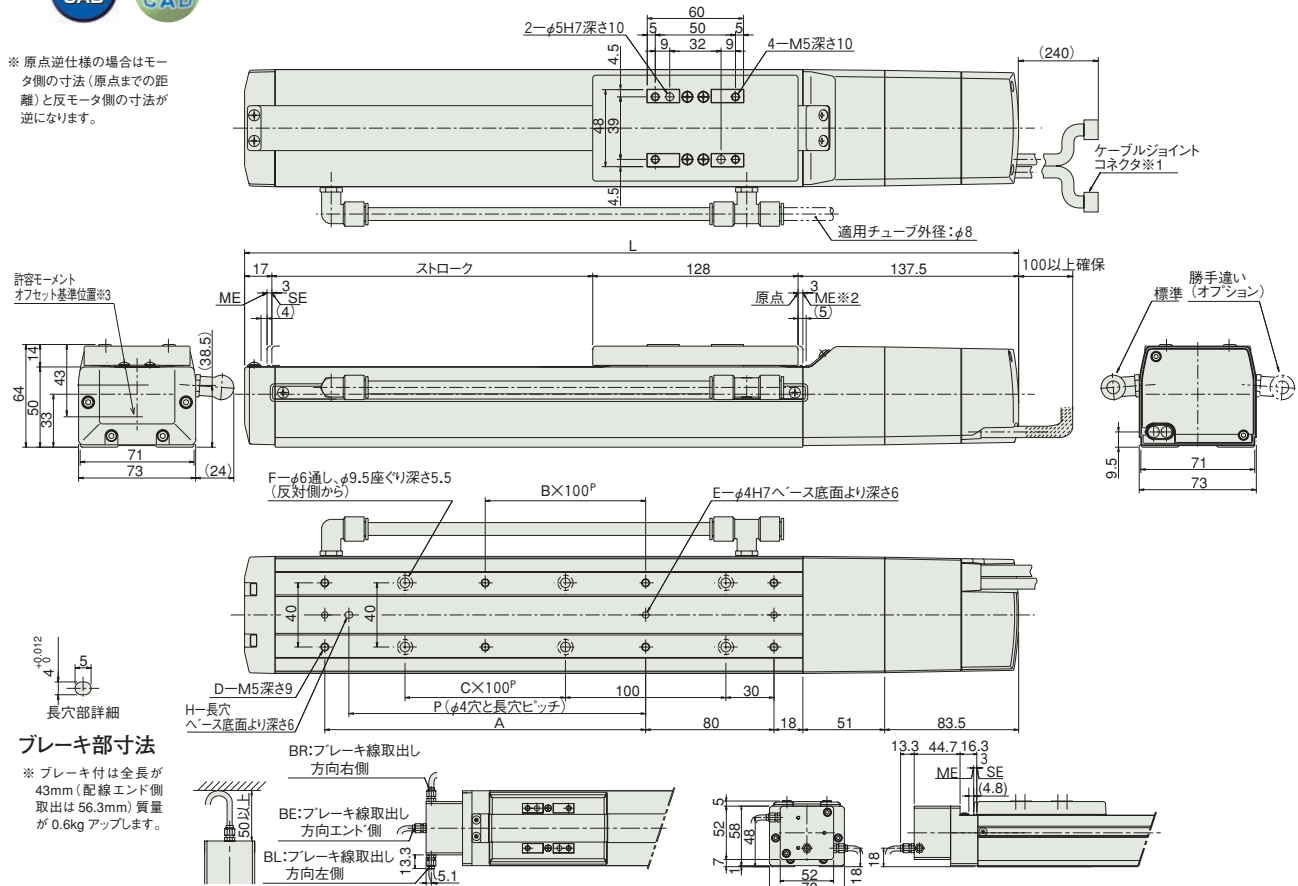
寸法図

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-67



※ 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-5ページをご参照ください。
- ※ 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ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※ 3. 許容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
L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9

③適応コントローラ

RCS2CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CAL-60①-④-2-② SCON-CA-60①-④-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	[SCON-CAL] → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60①-④-0-② SCON-CA-60①-④-0-②		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60①-④-2-②		(-)			
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60①-④-2-②		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60①-④-0-②	6	256点		-	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60①-④-2-②	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-1-60①-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

- ※ MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。
- ※ ①エンコーダ種類 (I:インクリ/A:アブソ)
- ※ ②電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
- ※ ④フィールドネットワーク記号
- ※ ④エンコーダ種類 (NP/PN)
- ※ ④電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCS2CR-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 200V サーボモータ 鉄ベース

型式項目	RCS2CR	-	SS7C	-	□	-	60	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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	60:サーボモータ60W	12:12mm 6:6mm	50:50mm 600:600mm(50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照											

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8	170	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87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/吸引量

ストローク / リード	50~500 (50mm 毎)	~600 (mm)	吸引量 (N ₂ /min)
12	600	470	50
6	300	230	30

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50/100	I	A
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-

④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-5ページをご参照下さい。

⑤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
プレーキ	B	→ K-130	-
CE対応仕様	CE	→ K-130	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-134	-

アクチュエータ仕様

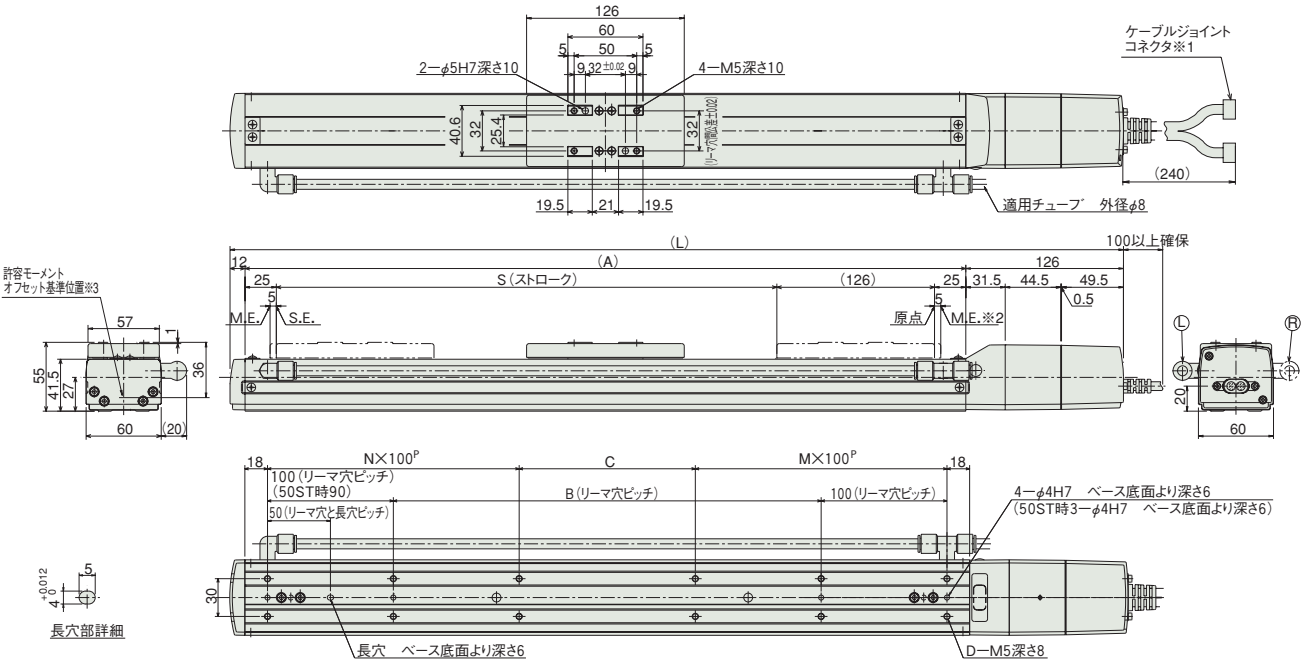
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転道C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:79.4N・m Mb:79.4N・m Mc:172.9N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:17.9N・m Mb:17.9N・m Mc:39.0N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

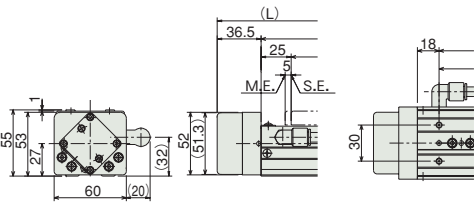
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長 (L) は標準のL寸法に対し24.5mm延長されます。



- ※ 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-5ページをご参照ください。
- ※ 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ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※ 3. 許容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
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.1	3.4	3.7	4.0	4.4	4.7	5.0	5.3	5.7	6.0	6.3	6.6

③適応コントローラ

RCS2CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CAL-60①-④-2-② SCON-CA-60①-④-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	【SCON-CAL】 → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60①-④-0-② SCON-CA-60①-④-0-②		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60①-④-2-②		(-)			
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60①-④-2-②		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60①-④-0-②	6	256点		-	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60①-④-2-②	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-1-60①-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※①エンコーダ種類 (I:インクリ/A:アブソ) ※②電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※④XSELのタイプ名 (J/K/P/Q/R/S) ※③電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※④フィールドネットワーク記号 ※⑤I/O種類 (NP/PN)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCS2CR-SA5D

クリーン対応ロボシリンダ スライドビルドインタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ アルミベース

■型式項目 **RCS2CR-SA5D** - - **20** - - - - -

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X <input type="checkbox"/> :長さ指定 R <input type="checkbox"/> :ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

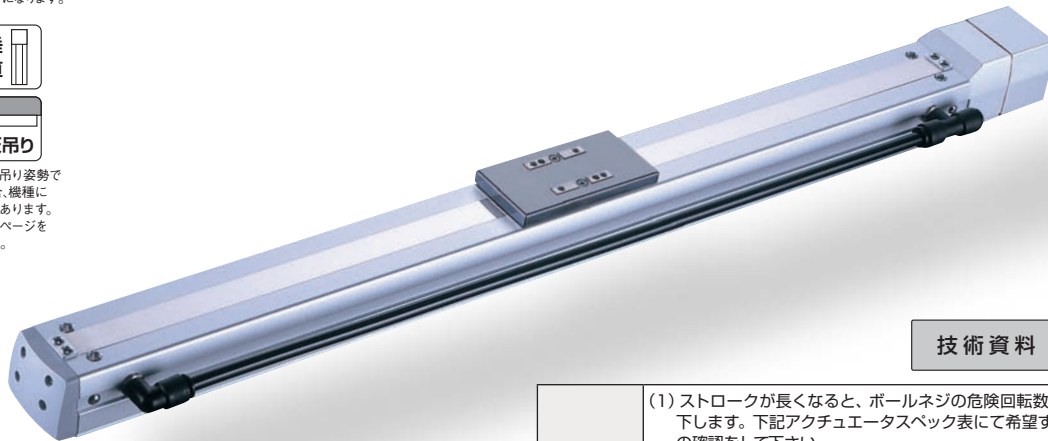
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3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。
- クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますので注意下さい。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④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-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→ K-130	—
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→ K-130	—
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→ K-130	—
CE対応仕様	CE	→ K-130	—
原点逆仕様	NM	→ K-133	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-134	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転道C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

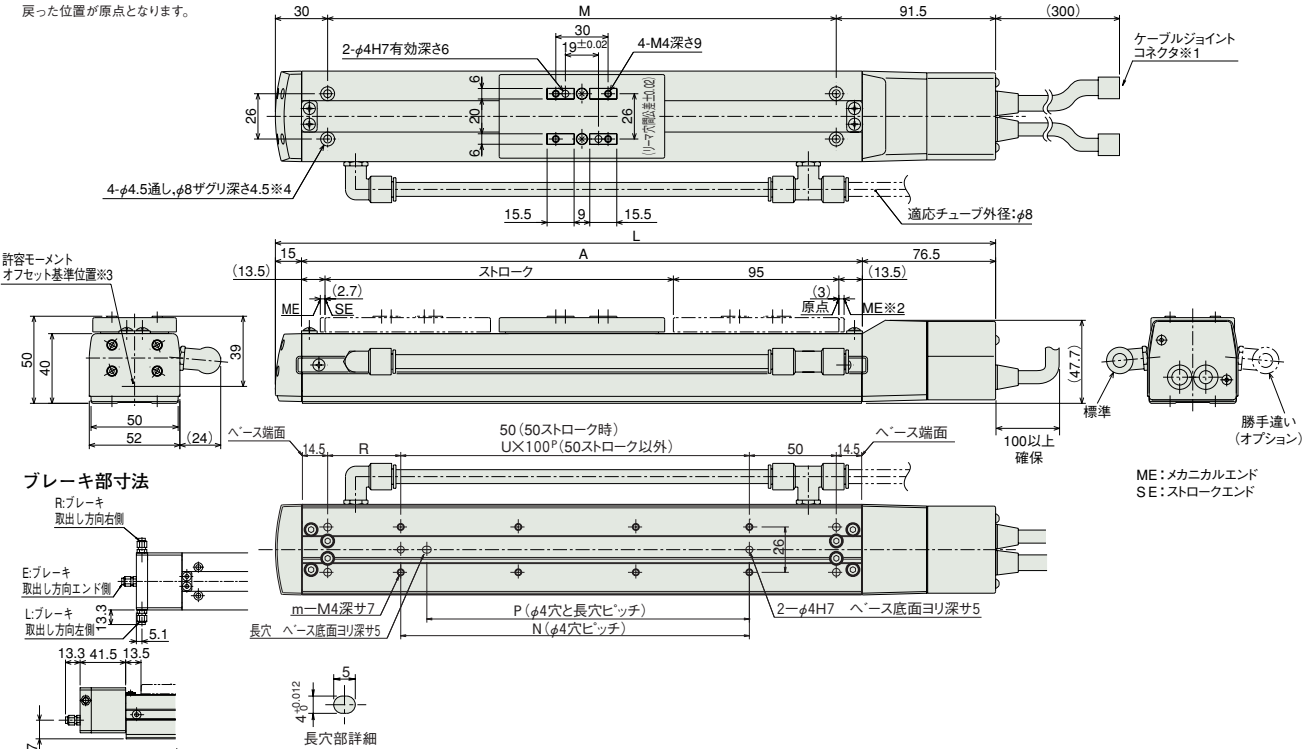


※原点方向を変更するには
返却調整が必要です
ご注意ください。

※原点逆仕様(NM)の場合は、
反モータ側のMEから約3mm
戻った位置が原点となります。

- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※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ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※3. 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。

- ※4. ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。



※ブレーキ付は全長が26.5mm
(配線エンド側取出しは39.8mm)、
質量が0.3kgアップします。

■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
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

③適応コントローラ

RCS2CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CAL-20①-④-2-② SCON-CA-20①-④-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	[SCON-CAL] → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20①-④-0-② SCON-CA-20①-④-0-②		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20①-④-2-②		(-)			
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20①-④-2-②		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20①-④-0-②	6	256点		-	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20①-④-2-②	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-1-20①-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※①エンコーダ種類(1:インクリ/A:アブソ)
※④XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※④フィールドネットワーク記号 ※④IO種類(NP/PN)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

RCS2CR-SA6D

クリーン対応ロボシリンダ スライダビルドインタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ アルミベース

型式項目	RCS2CR	-	SA6D	-	□	-	30	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション											
I:インクリメンタル仕様	30:サーボモータ30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照													

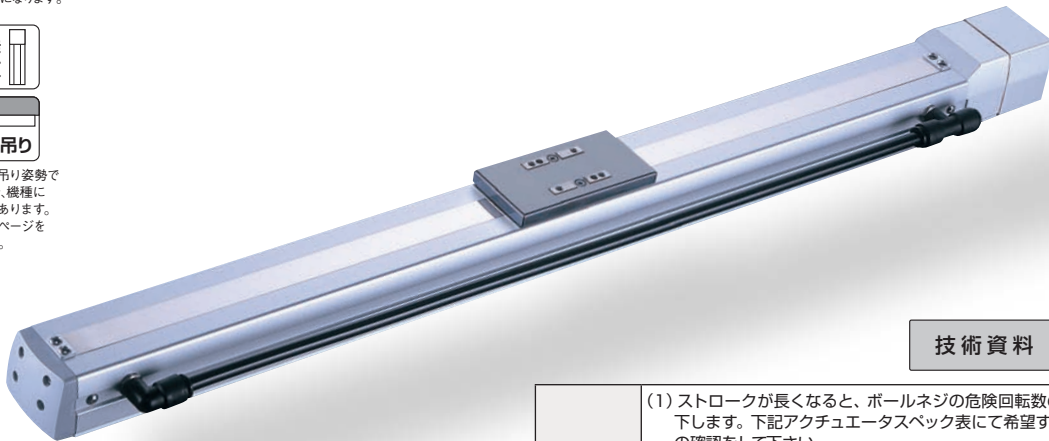
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3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。
- クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますので注意下さい。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (N&/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

④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-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→ K-130	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→ K-130	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→ K-130	-
CE対応仕様	CE	→ K-130	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
吸引継手取付勝手違い	VR	→ K-134	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 軌道C10
繰返し位置決め精度	±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
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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。

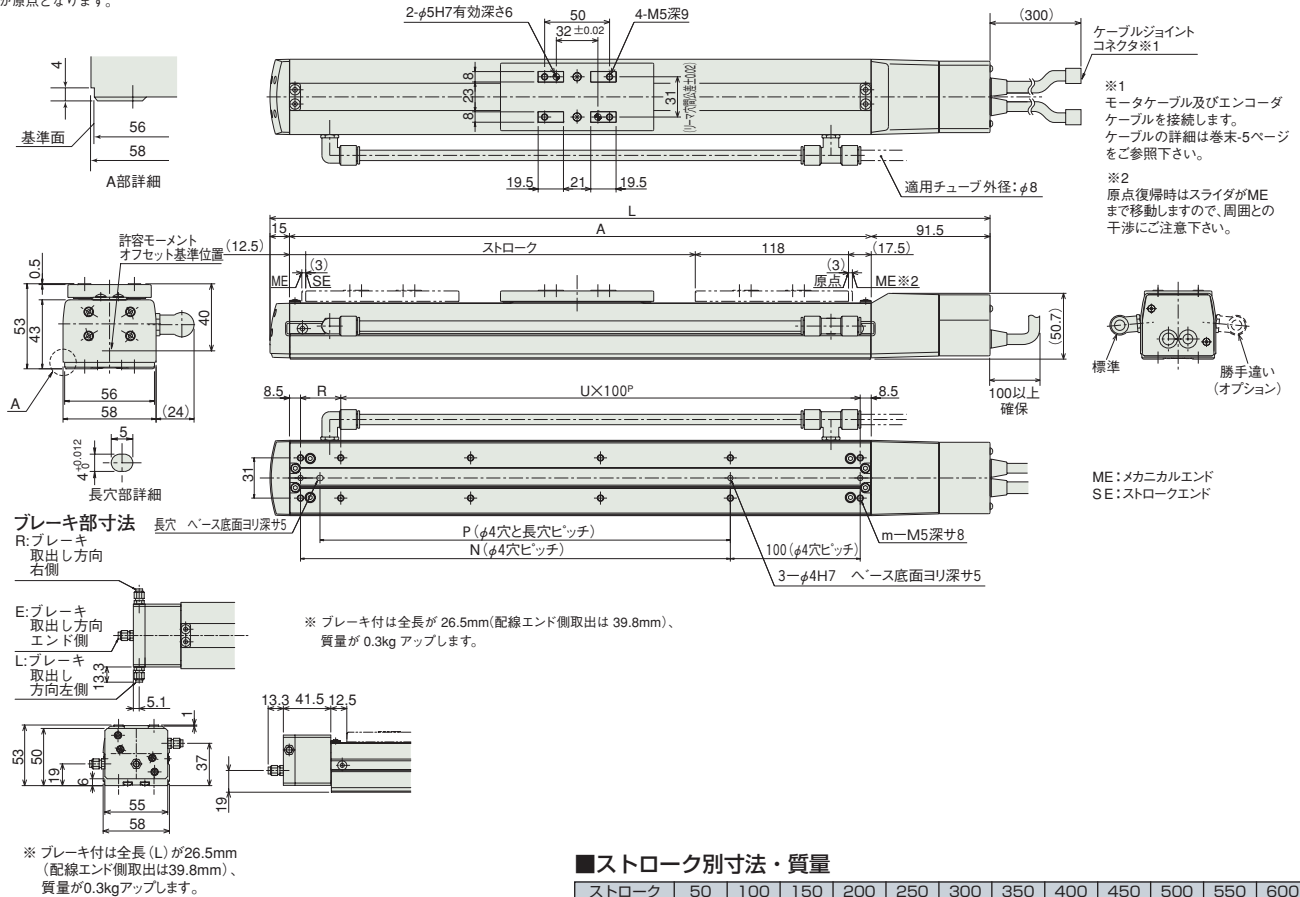
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元 CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側の ME から約 3mm 戻った位置が原点となります。



■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	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6

③適応コントローラ

RCS2CR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ	
ポジションモード		SCON-CAL-30D①-④-2-① SCON-CA-30D①-④-2-①	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	[SCON-CAL] → M-153	
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点				[SCON-CA] → M-139
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-30D①-④-0-① SCON-CA-30D①-④-0-①		768点				
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-30DI①-④-2-①		(-)				
グローバルタイプ	SCON-CGAL-30D①-④-2-①	512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153			
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-30D①-④-0-①	6	256点	-	-	→ M-167	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-30D①-④-2-①	2	20000点	-	-	→ M-197	
		XSEL-④-1-30D①-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)	-	-	→ M-219	

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※①エンコーダ種類 (I:インクリ/A:アブソ) ※④電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

※④XSELのタイプ名 (J/K/P/Q/R/S) ※⑤電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

※④フィールドネットワーク記号 ※⑥I/O種類 (NP/PN)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDAC/ISPDAC
- IX-NNC

ISDBCR-S クリーン対応単軸ロボット 小型 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPDBCR-S クリーン対応単軸ロボット 小型 本体幅90mm 60W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

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
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様	S	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm ? 800:800mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2,3,4)【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が0.5kgとなります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	13 3	53.1	60	100~800 (50mm毎)
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-8-②-③-④-⑤		8	27 6	106.1	30	
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-4-②-③-④-⑤		4	55 14	212.3	15	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	100 ~500	550	600	650	700	750	800
16	960	920	795	690	610	540	480
8	480	460	400	345	305	270	240
4	240	230	200	170	150	135	120

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDBCR	ISPDBCR	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~X10 (10m)	-	-	-	-
	X11 (11m) ~X30 (30m)	-	-	-	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取だし	A1S	-K-130	-	マスター軸指定	LM	-K-133	-
ケーブル左背面取だし	A1E	-K-130	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-K-133	-
ケーブル右側面取だし	A3S	-K-130	-	原点逆仕様	NLM	-K-133	-
ケーブル右背面取だし	A3E	-K-130	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-K-133	-
AQ シール (標準装備)	AQ	-K-130	-	スレーブ軸指定	S	-K-133	-
ブレーキ	B	-K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~800)	ST	-K-134	-
クリーブセンサ	C	-K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~800)	ST	-K-134	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	-K-130	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	-K-134	-
原点リミットスイッチ	L	-K-132	-	ダブルスライダ仕様	W	-K-134	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-K-132	-				

※リード16の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 転造C10 [転造C5相当]
ロスモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

・張出し負荷長の目安/Ma 方向 450mm 以下 Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

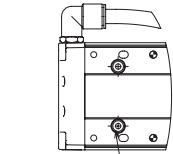
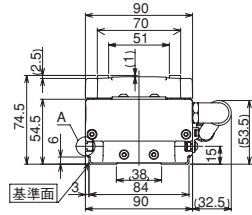
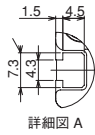
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

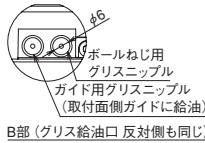


ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

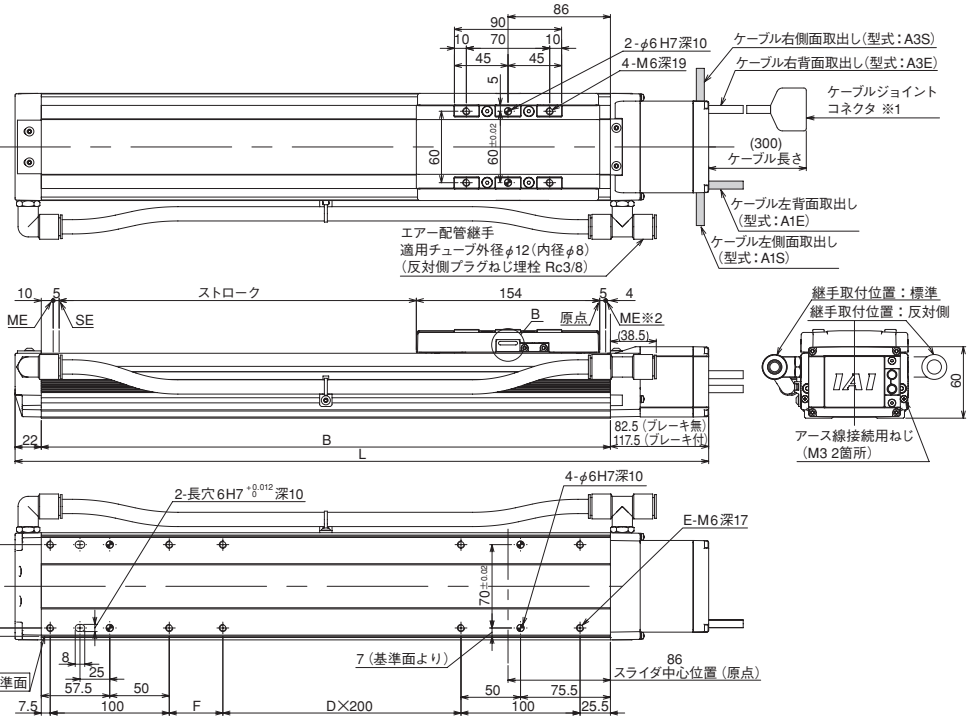
※許容モーメント
オフセット基準位置は、
スライダワーク取付
位置より42.5mmの
ところになります。



ベース底面全体に加工用シグマ穴あり。
本体取付用ではありません。
ゴム製グロメットにより埋栓。
ガイド高精度仕様時のベース取付面



B部 (グリス給油口 反対側も同じ)



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6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、周囲との干渉にご注意下さい。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が0.2kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレーキ無	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
	プレーキ付	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
B	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	
F	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145	
質量(kg)	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.9	9.2	

③適応コントローラ

ISDBCR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CAL-60①-NP-2-② SCON-CA-60①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	【SCON-CAL】 → M-153 【SCON-CA】 → M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60①-V-0-② SCON-CA-60①-V-0-②		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60①-NP-2-②		(-)			
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60①-NP-2-②		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60①-V-0-②	6	256点		-	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60①□-NP-2-②	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-1-60①□-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※⑤フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDA CR
- IX-NNC

ISDBCR-M-100 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅120mm 100W ストレート形状

ISPDBCR-M-100 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅120mm 100W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

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
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。

(注2,3,4)【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。

(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が0.5kgとなります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nl/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	15	2	56.6	180	100~1100 (50mm毎)
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-20-②-③-④-⑤		20	23	4	84.9	120	
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-10-②-③-④-⑤		10	45	10	169.8	50	
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-5-②-③-④-⑤		5	85	20	339.7	20	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
リード30	1800	1630	1440	1280	1150										
リード20	1200	1085	960	855	765										
リード10	600	545	480	430	380										
リード5	300	270	240	215	190										
リード850	900	950	1000	1050	1100										
リード30	1035	935	850	780	715	660									
リード20	690	625	570	520	475	440									
リード10	345	310	285	260	240	220									
リード5	170	155	140	130	120	110									

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDBCR	ISPDBCR	ISDBCR	ISPDBCR
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—	—	—
	M (5m)	—	—	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ~X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-130	—	マスター軸指定	LM	→K-133	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-130	—	マスター軸指定 (セリ手勝手違い)	LLM	→K-133	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-130	—	原点逆仕様	NL	→K-133	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-130	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-133	—
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-130	—	スレーブ軸指定	S	→K-133	—
ブレーキ	B	→K-130	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ	C	→K-130	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-130	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-134	—
原点リミットスイッチ	L	→K-132	—	ダブルスライダ仕様	W	→K-134	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-132	—				

※リード30の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロスモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

ISDBCR-M-200 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPDBCR-M-200 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅120mm 200W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

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
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様	M	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2,3,4)【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nl/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	30	6	113.9	180	100~1100 (50mm毎)
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45	10	170.9	120	
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-10-②-③-④-⑤		10	90	20	341.8	50	
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-5-②-③-④-⑤		5	110	40	683.6	20	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク	100~600	650	700	750	800
リード30	1800	1630	1440	1280	1150
リード20	1200	1085	960	855	765
リード10	600	545	480	430	380
リード5	300	270	240	215	190

ストローク	850	900	950	1000	1050	1100
リード30	1035	935	850	780	715	660
リード20	690	625	570	520	475	440
リード10	345	310	285	260	240	220
リード5	170	155	140	130	120	110

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDBCR	ISPDBCR	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~X10 (10m)	-	-	-	-
	X11 (11m) ~X30 (30m)	-	-	-	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-K-130	-	マスター軸指定	LM	-K-133	-
ケーブル左背面取出し	A1E	-K-130	-	マスター軸指定 (セリ勝手違い)	LLM	-K-133	-
ケーブル右側面取出し	A3S	-K-130	-	原点逆仕様	NL	-K-133	-
ケーブル右背面取出し	A3E	-K-130	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-K-133	-
AQ シール (標準装備)	AQ	-K-130	-	スレーブ軸指定	S	-K-133	-
ブレーキ	B	-K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~800)	ST	-K-134	-
クリーブセンサ	C	-K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	-K-134	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	-K-130	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	-K-134	-
原点リミットスイッチ	L	-K-132	-	ダブルスライダ仕様	W	-K-134	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-K-132	-				

※リード30の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロスモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

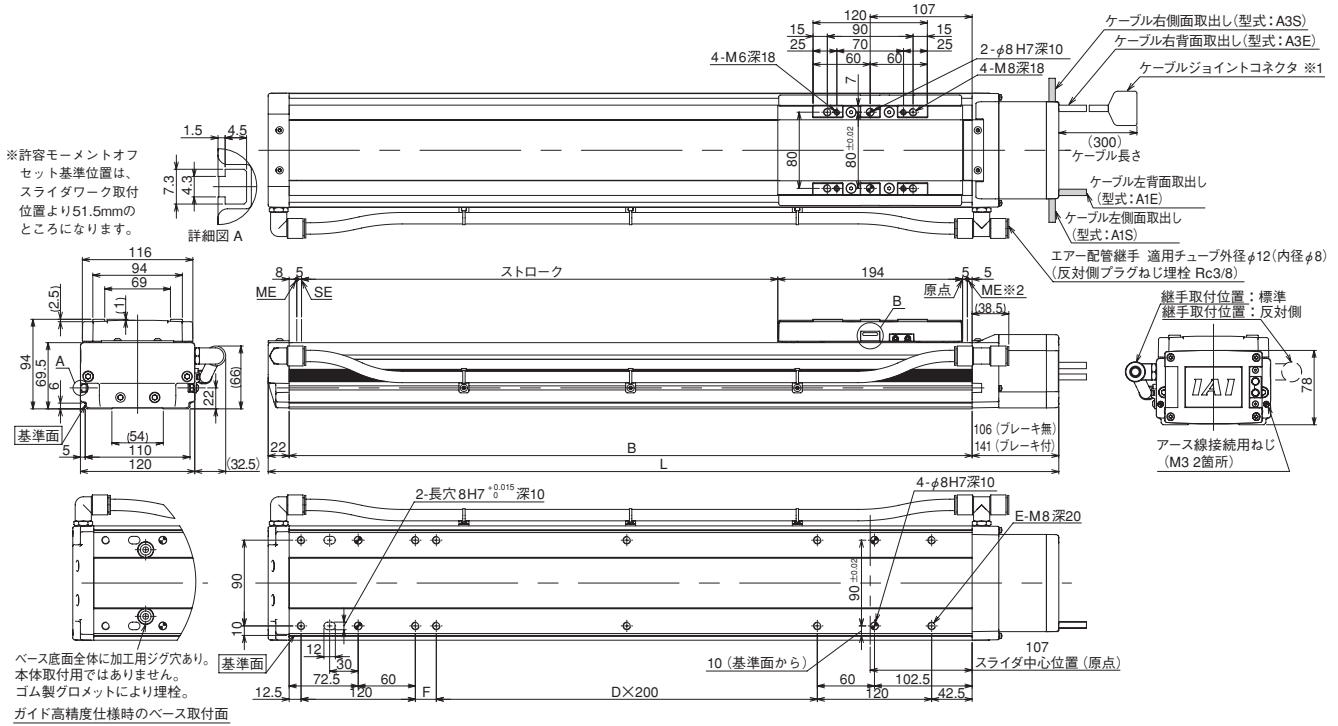
寸法図

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-67



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6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、周囲との干渉にご注意下さい。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.4kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445
	ブレーキ付	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	
質量(kg)	8.0	8.6	9.2	9.9	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5	

③適応コントローラ

ISDBCR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CAL-200①-NP-2-② SCON-CA-200①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	【SCON-CAL】 → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高性能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200①-V①-O-② SCON-CA-200①-V①-O-②		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200①-NP-2-②		(-)			
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200①-NP-2-②		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153
ポジション多軸仕様 ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200①-V①-O-②	6	256点		-	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200①-NP-2-②	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-③-1-200①-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※⑤フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

ISDBCR-MX-200 クリーン対応単軸ロボット 中型中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPDBCR-MX-200 クリーン対応単軸ロボット 中型中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 **高精度仕様**

型式項目

シリーズ	MX	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
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm	800:800mm ? 2000:2000mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照	

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-126ページをご参照下さい。

(注2, 3, 4)【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。

(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR[ISPDBCR]-MX-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	30	水平専用	113.9	180	800~2000 (50mm毎)
ISDBCR[ISPDBCR]-MX-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45		170.9		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)									
	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
30	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675
20	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDBCR	ISPDBCR	ISDBCR	ISPDBCR
800	-	-	-	-
900	-	-	-	-
1000	-	-	-	-
1100	-	-	-	-
1200	-	-	-	-
1300	-	-	-	-
1400	-	-	-	-
1500	-	-	-	-
1600	-	-	-	-
1700	-	-	-	-
1800	-	-	-	-
1900	-	-	-	-
2000	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~X10 (10m)	-	-	-	-
	X11 (11m) ~X30 (30m)	-	-	-	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-K-130	-	マスター軸指定	LM	-K-133	-
ケーブル左背面取出し	A1E	-K-130	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-K-133	-
ケーブル右側面取出し	A3S	-K-130	-	原点逆仕様	NM	-K-133	-
ケーブル右背面取出し	A3E	-K-130	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-K-133	-
AQ シール (標準装備)	AQ	-K-130	-	スレーブ軸指定	S	-K-133	-
ブレーキ	B	-K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク800~1900)	ST	-K-134	-
クリーブセンサ	C	-K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	-K-134	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	-K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク2000)	ST	-K-134	-
原点リミットスイッチ	L	-K-132	-	吸引用配管継手取り付け勝手違い	VR	-K-134	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-K-132	-				

※リード30の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ16mm 転造 C10 【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

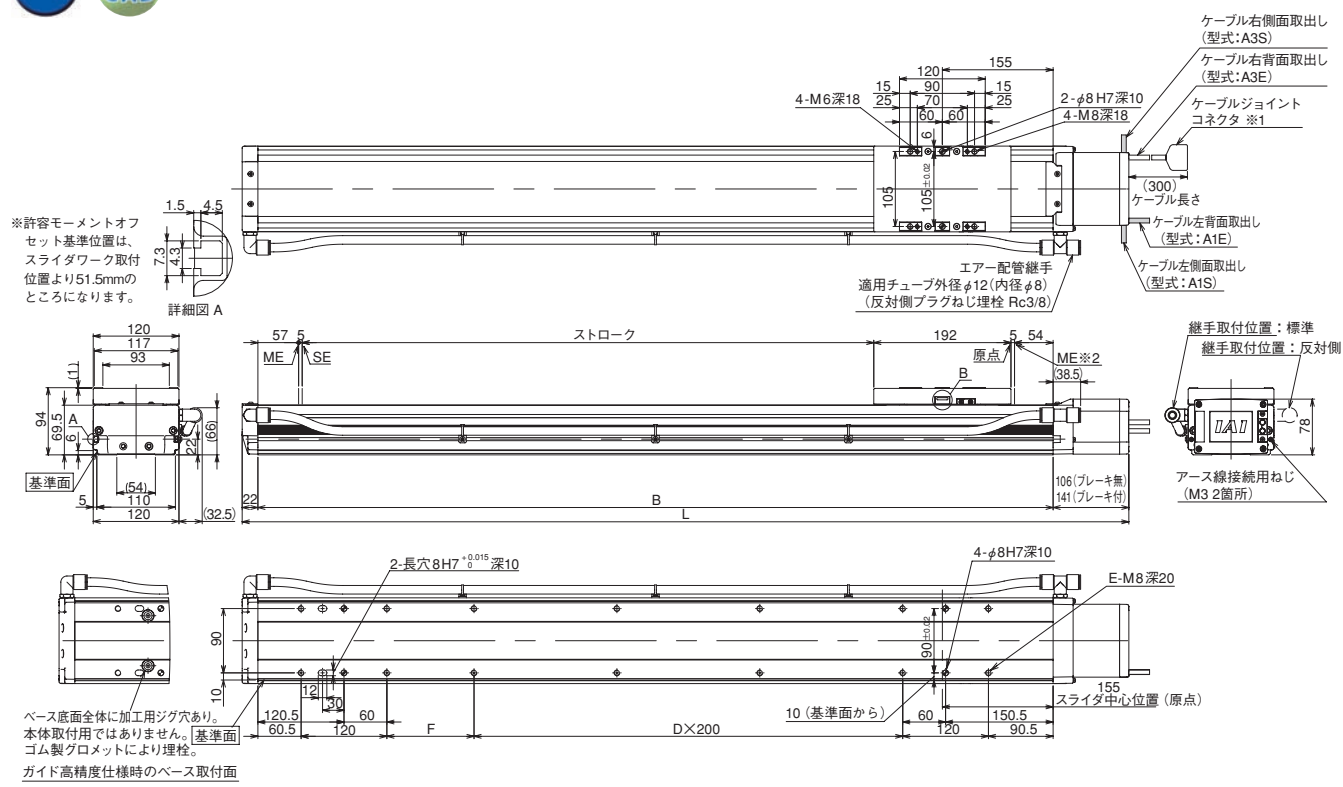
寸法図

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-67



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダーがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
プレーキ無	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441
プレーキ付	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476
B	1113	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	2063	2113	2163	2213	2263	2313
D	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9
E	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26
F	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122
質量(kg)	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.7	22.3	23.0	23.6	24.2	24.9	25.5	26.2	26.8	27.4	28.1	28.7	29.4	30.0	30.6	31.3	31.9	32.6	33.2	33.8

③適応コントローラ

ISDBCR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CAL-200①-NP-2-② SCON-CA-200①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	【SCON-CAL】 → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200①-V-O-② SCON-CA-200①-V-O-②		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200①-NP-2-②		(-)			
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200①-NP-2-②		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200①-V-O-②	6	256点		-	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200①-NP-2-②	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-③-1-200①-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※⑤フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

ISDBCR-L-200 クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPDBCR-L-200 クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅150mm 200W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

シリーズ	L	エンコーダ種類	200	モータ種類	200:200W	リード	40:40mm 20:20mm 10:10mm	ストローク	100:100mm ? 1300:1300mm (50mm毎)	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	ケーブル長	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	オプション	下記オプション 価格表参照
------	---	---------	-----	-------	----------	-----	-------------------------------	-------	--	----------	---	-------	----------------------------------	-------	------------------

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2,3,4)【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

*ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-1.0kgとなります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平 (kg) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
ISDBCR [ISPDBCR]-L-①-200-40-②-③-④-⑤	200	40	15 2.5	85.5	180	100~1300 (50mm毎)
ISDBCR [ISPDBCR]-L-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45 9	170.9	120	
ISDBCR [ISPDBCR]-L-①-200-10-②-③-④-⑤		10	90 20	341.8	50	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード	100~650	700	750	800	850	900	950
40	1800			1700	1540	1410	
20	1200	1165	1045	940	850	770	705
10	600	585	520	470	425	385	350
ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1290	1185	1095	1015	940	875	815
20	645	595	545	505	470	440	410
10	320	295	275	255	235	220	205

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDBCR	ISPDBCR	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-	-	-

*標準がロボットケーブルです。
*保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	->K-130	-	マスター軸指定	LM	->K-133	-
ケーブル左背面取出し	A1E	->K-130	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	->K-133	-
ケーブル右側面取出し	A3S	->K-130	-	原点逆仕様	NM	->K-133	-
ケーブル右背面取出し	A3E	->K-130	-	ボール保持機構付きガイド	RT	->K-133	-
AQ シール (標準装備)	AQ	->K-130	-	スレーブ軸指定	S	->K-133	-
ブレーキ	B	->K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	->K-134	-
クリーブセンサ	C	->K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	->K-134	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	->K-130	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	->K-134	-
原点リミットスイッチ	L	->K-132	-	ダブルスライダ仕様	W	->K-134	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	->K-132	-				

*リード40の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:123N・m Mb:176N・m Mc:291N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

*張出し負荷長の目安/Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

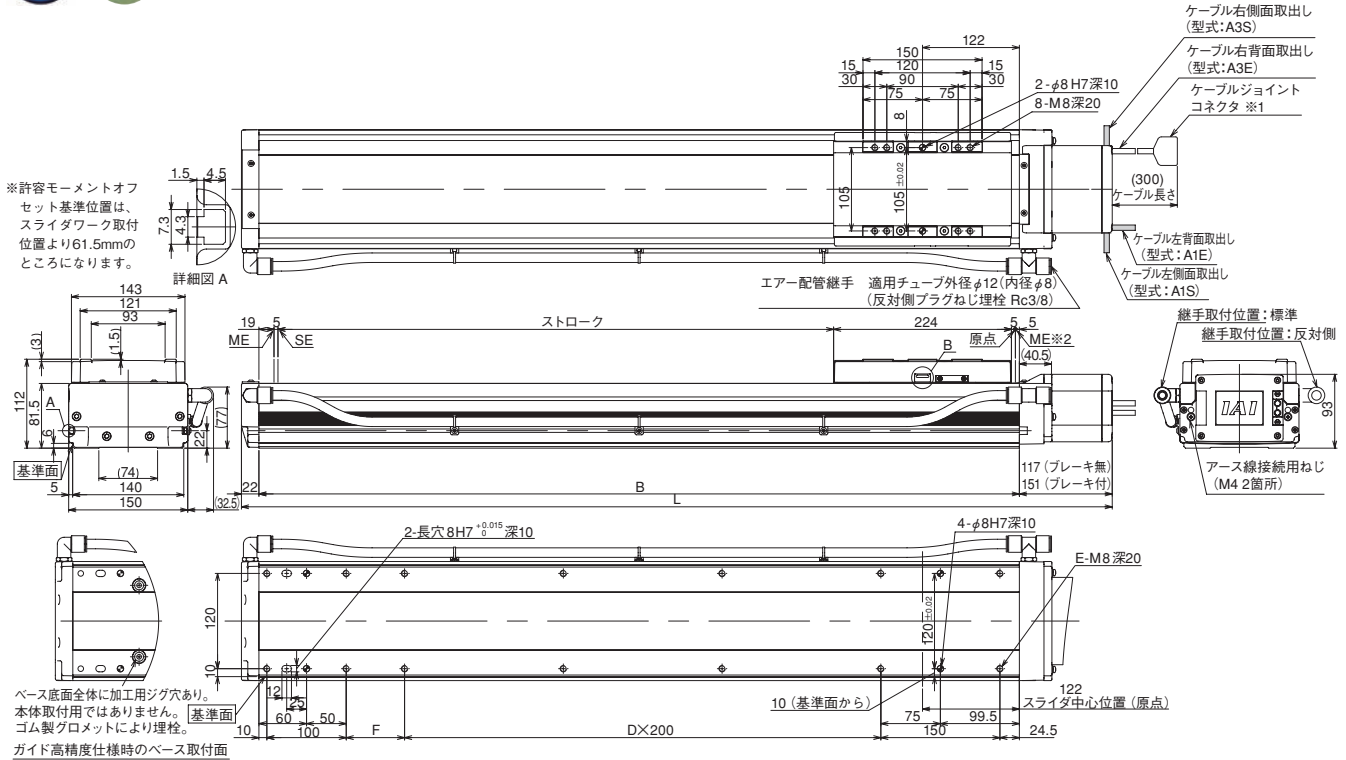
寸法図

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-67



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0.5kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L ブレーキ無	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697
ブレーキ付	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
F	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
質量(kg)	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4

③適応コントローラ

ISDBCR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CAL-200①-NP-2-② SCON-CA-200①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	【SCON-CAL】 → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高性能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200①-V-0-② SCON-CA-200①-V-0-②		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200①-NP-2-②		(-)			
グローバルタイプ(安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200①-NP-2-②		512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200①-V-0-②	6	256点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200①-NP-2-②	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-③-1-200①-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
 ※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
 ※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※⑤フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーンルーム対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

ISDBCR-L-400 クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPDBCR-L-400 クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅150mm 400W ストレート形状 **高精度仕様**

型式項目

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
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



*垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2,3,4)【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平 (kg) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
ISDBCR [ISPDBCR]-L-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40 8	169.6	180	100~1300 (50mm毎)
ISDBCR [ISPDBCR]-L-①-400-20-②-③-④-⑤		20	90 20	339.1	120	
ISDBCR [ISPDBCR]-L-①-400-10-②-③-④-⑤		10	120 40	678.3	50	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード	100~650	700	750	800	850	900	950
40	1800		1700		1540	1410	
20	1200	1165	1045	940	850	770	705
10	600	585	520	470	425	385	350
ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1290	1185	1095	1015	940	875	815
20	645	595	545	505	470	440	410
10	320	295	275	255	235	220	205

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDBCR	ISPDBCR	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~X10 (10m)	-	-	-	-
	X11 (11m) ~X30 (30m)	-	-	-	-

*標準がロボットケーブルです。
*保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	->K-130	-	マスター軸指定	LM	->K-133	-
ケーブル左背面取出し	A1E	->K-130	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	->K-133	-
ケーブル右側面取出し	A3S	->K-130	-	原点逆仕様	NM	->K-133	-
ケーブル右背面取出し	A3E	->K-130	-	ボール保持機構付きガイド	RT	->K-133	-
AQ シール (標準装備)	AQ	->K-130	-	スレーブ軸指定	S	->K-133	-
ブレーキ	B	->K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	->K-134	-
クリーブセンサ	C	->K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	->K-134	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	->K-130	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	->K-134	-
原点リミットスイッチ	L	->K-132	-	ダブルスライダ仕様	W	->K-134	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	->K-132	-				

*リード40の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

*張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

ISDBCR-LX-200

クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPDBCR-LX-200

クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

シリーズ	LX	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
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照	

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



*設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平 (kg) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nl/min)	ストローク (mm)
ISDBCR[ISPDBCR]-LX-①-200-40-②-③-④-⑤	200	40	15 水平専用	85.5	180	1000~2500 (50mm毎)
ISDBCR[ISPDBCR]-LX-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45	170.9	120	

■ストロークと最高速度

リード	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
40	1800			1660	1480	1300	
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

リード	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
40	1180	1080	980	880	820	740	680
20	590	540	490	440	410	370	340

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDBCR	ISPDBCR	ISDBCR	ISPDBCR
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—	—	—
	M (5m)	—	—	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—	—	—

*標準がロボットケーブルです。
*保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-130	—	マスター軸指定	LM	→K-133	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-130	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-133	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-130	—	原点逆仕様	NM	→K-133	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-130	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-133	—
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-130	—	スレーブ軸指定	S	→K-133	—
ブレーキ	B	→K-130	—	真直度高精度仕様 (200~1300)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ	C	→K-130	—	真直度高精度仕様 (200~1400~1900)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-130	—	真直度高精度仕様 (200~2000~2500)	ST	→K-134	—
原点リミットスイッチ	L	→K-132	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-134	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-132	—				

*リード40の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

*張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

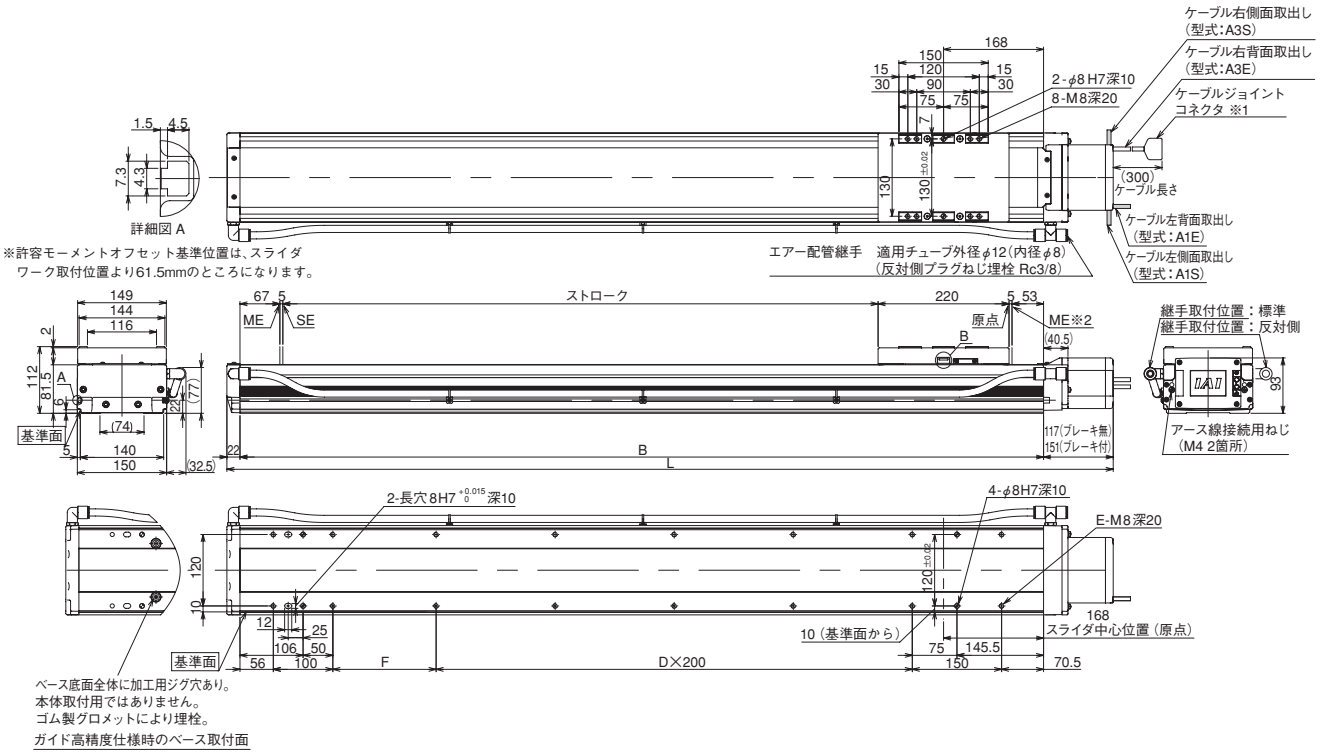
寸法図

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-67



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6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、周囲との干渉にご注意下さい。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
ブレーキ無	1489	1539	1589	1639	1689	1739	1789	1839	1889	1939	1989	2039	2089	2139	2189	2239	2289	2339	2389	2439	2489	2539	2589	2639	2689	2739	2789	2839	2889	2939	2989
ブレーキ付	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123	2173	2223	2273	2323	2373	2423	2473	2523	2573	2623	2673	2723	2773	2823	2873	2923	2973	3023
B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
D	4	4	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	
E	16	16	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	28	28	30	30	30	30	32
F	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5
質量(kg)	29.8	30.6	31.5	32.4	33.2	34.1	35.0	35.8	36.7	37.6	38.5	39.3	40.2	41.1	41.9	42.8	43.7	44.5	45.4	46.3	47.2	48.0	48.9	49.8	50.5	51.5	52.4	53.2	54.1	55.0	55.8

③適応コントローラ

ISDBCR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CAL-200①-NP-2-② SCON-CA-200①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	【SCON-CAL】 → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高性能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200①-V①-O-② SCON-CA-200①-V①-O-②		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200①-NP-2-②		(-)			
グローバルタイプ (安全カテゴリー対応タイプ)		SCON-CGAL-200①-NP-2-②	6	512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200①-V①-O-②		256点			
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200①-NP-2-②	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-③-1-200①-N1-EEE-2-④		8			

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※⑤フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーンルーム対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

ISDBCR-LX-400 クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPDBCR-LX-400 クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

シリーズ	LX	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
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照	

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nz/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR[ISPDBCR]-LX-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40	水平専用	169.6	180	1000~2500 (50mm毎)
ISDBCR[ISPDBCR]-LX-①-400-20-②-③-④-⑤		20	90				

■ストロークと最高速度

リード	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
40	1800			1660	1480	1300	
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

リード	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
40	1180	1080	980	880	820	740	680
20	590	540	490	440	410	370	340

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDBCR	ISPDBCR	ISDBCR	ISPDBCR
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—	—	—
	M (5m)	—	—	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-130	—	マスター軸指定	LM	→K-133	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-130	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-133	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-130	—	原点逆仕様	NM	→K-133	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-130	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-133	—
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-130	—	スレーブ軸指定	S	→K-133	—
ブレーキ	B	→K-130	—	真直度高精度仕様 (2500~1300)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ	C	→K-130	—	真直度高精度仕様 (2500~1400~1900)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-130	—	真直度高精度仕様 (2500~2000~2500)	ST	→K-134	—
原点リミットスイッチ	L	→K-132	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-134	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-132	—				

※リード40の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

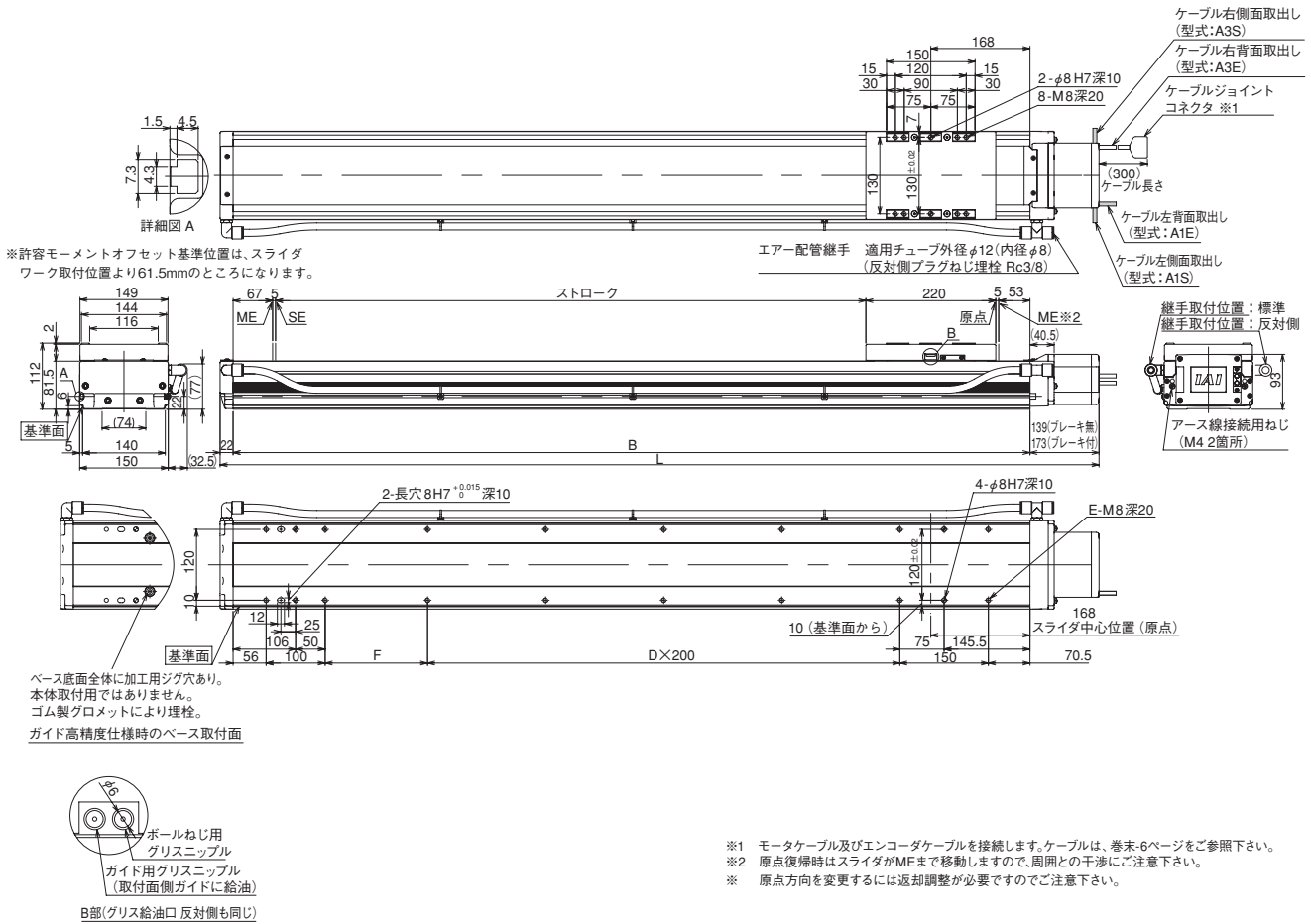
寸法図

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



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

特注対応のご案内 巻末-67



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1511	1566	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011
ブレーキ無	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045
B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
D	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	12	
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32
F	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5
質量(kg)	30.2	31.0	31.9	32.8	33.6	34.5	35.4	36.3	37.1	38.0	38.9	39.7	40.6	41.5	42.3	43.2	44.1	45.0	45.8	46.7	47.6	48.4	49.3	50.2	51.0	51.9	52.8	53.6	54.5	55.4	56.3

③適応コントローラ

ISDBCR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-400①-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSELのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400①-V②-0-2		(-)	単相 AC 200V		
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400①□-NP-2-②	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
		XSEL-③-1-400①□-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)			-

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
 ※①エンコーダ種類 (I:インクリ/A:アブソ) ※②電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V)
 ※③XSELのタイプ名 (J/K/P/Q/R/S) ※④電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

※⑤フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDA CR
- IX-NNC

ISDBCR-S-□□□-ESD

クリーン対応単軸ロボット 小型 本体幅90mm 60W
静電気対策仕様

ISPDBCR-S-□□□-ESD

クリーン対応単軸ロボット 小型 本体幅90mm 60W
静電気対策仕様 高精度仕様

■型式項目	□	-	S	-	□	-	60	-	□	-	□	-	□	-	□	-	ESD	-	□
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				
ISDBCR: 標準仕様		ISPDBCR: 高精度仕様		A: アブソリュート仕様 I: インクリメンタル仕様		60: 60W		16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm		100: 100mm ? 800: 800mm (50mm毎)		T1: XSEL-J/K T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S		N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定		下記オプション 価格表参照 (注)[ESD]の型式表記は、選択オプションを含めアルファベット順にご記入下さい。 (前-245ページ参照)			

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。

(注2,3,4)【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。

(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nl/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-16-②-③-④-ESD-⑤	60	16	13	3	53.1	60	100~800 (50mm毎)
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-8-②-③-④-ESD-⑤		8	27	6	106.1	30	
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-4-②-③-④-ESD-⑤		4	55	14	212.3	15	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	100 ~500	550	600	650	700	750	800
	16	960	920	795	690	610	540
8	480	460	400	345	305	270	240
4	240	230	200	170	150	135	120

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDBCR	ISPDBCR	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~X10 (10m)	-	-	-	-
	X11 (11m) ~X30 (30m)	-	-	-	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-K-130	-	マスター軸指定	LM	-K-133	-
ケーブル左背面取出し	A1E	-K-130	-	マスター軸指定 (セナ勝手違い)	LLM	-K-133	-
ケーブル右側面取出し	A3S	-K-130	-	原点逆仕様	NM	-K-133	-
ケーブル右背面取出し	A3E	-K-130	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-K-133	-
AQ シール (標準装備)	AQ	-K-130	-	スレーブ軸指定	S	-K-133	-
ブレーキ	B	-K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~800)	ST	-K-134	-
クリーブセンサ	C	-K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~800)	ST	-K-134	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	-K-130	-	吸引用配管継手取勝手違い	VR	-K-134	-
原点リミットスイッチ	L	-K-132	-	ダブルスライダ仕様	W	-K-134	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-K-132	-				

※リード16の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m以下
ベース他構造部材	材質: アルミ 無電解ニッケルめっき処理
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 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 450mm 以下 Mb, Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

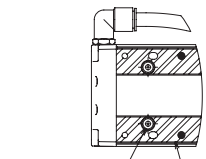
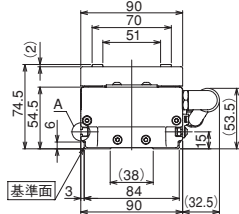
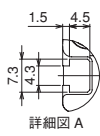
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

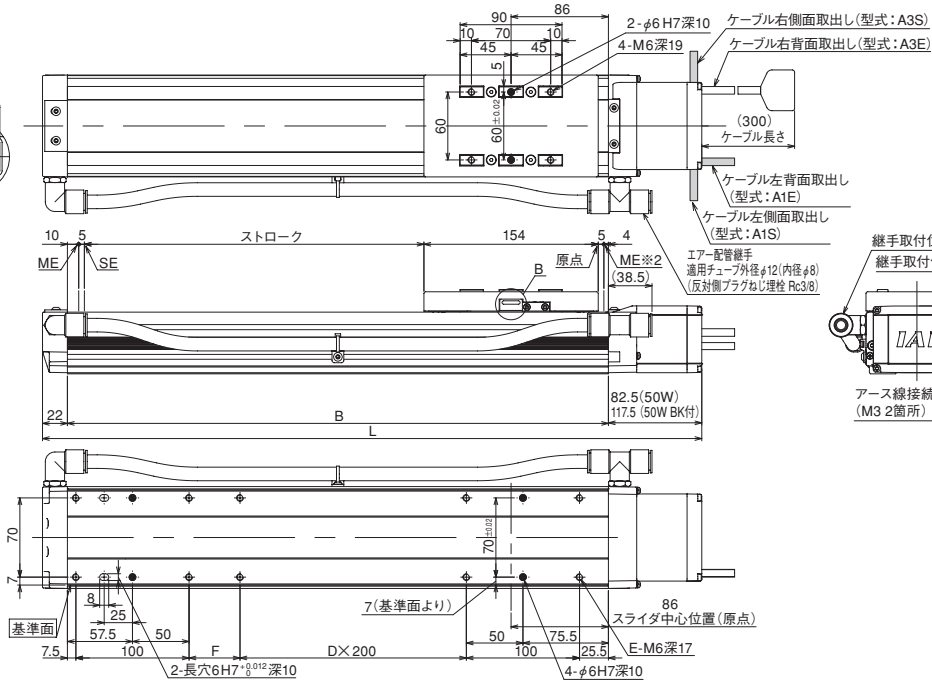
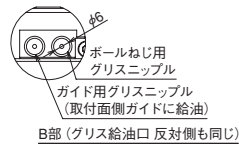
2次元 CAD 3次元 CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より42.5mmのところになります。



ガイド高精度仕様時のベース取付面



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6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、周囲との干渉にご注意下さい。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.2kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
	ブレーキ付	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
B	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	
F	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	
質量(kg)	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.9	9.2	

③適応コントローラ

ISDBCR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CAL-60①-NP-2-② SCON-CA-60①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	【SCON-CAL】 → M-153 【SCON-CA】 → M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60①-V-0-② SCON-CA-60①-V-0-②	768点	単相 AC 200V	-	-	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60①-NP-2-②	(-)	-	-	→ M-139	
グローバルタイプ(安全カテコリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60①-NP-2-②	512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153	
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60①-V-0-②	6	256点	-	→ M-167	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60①-NP-2-②	2	20000点	-	-	→ M-197
		XSEL-②-1-60①-N1-EEE-2-③	8	53332点 (タイプにより異なります)	-	-	→ M-219

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V) ※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※⑤フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDPCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

ISDBCR-L-□□□-ESD

クリーン対応単軌ロボット 大型 本体幅150mm 200W/400W 静電気対策仕様

ISPDBCR-L-□□□-ESD

クリーン対応単軌ロボット 大型 本体幅150mm 200W/400W 静電気対策仕様 **高精度仕様**

型式項目

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
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W 400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 (注)[ESD]の型式表記は、選択オプションを含めアルファベット順にご記入下さい。 (前-245ページ参照)

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



*垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2,3,4)【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nl/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR[ISPDBCR]-L-①-200-40-②-③-④-ESD-⑤	200	40	15	2.5	85.5	180	100~1300 (50mm毎)
		20	45	9	170.9	120	
		10	90	20	341.8	50	
ISDBCR[ISPDBCR]-L-①-400-40-②-③-④-ESD-⑤	400	40	40	8	169.6	180	100~1300 (50mm毎)
		20	90	20	339.1	120	
		10	120	40	678.3	50	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~650	700	750	800	850	900	950
40	1800				1700	1540	1410
20	1200	1165	1045	940	850	770	705
10	600	585	520	470	425	385	350

ストローク (mm)	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1290	1185	1095	1015	940	875	815
20	645	595	545	505	470	440	410
10	320	295	275	255	235	220	205

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	ISDBCR				ISPDBCR			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数
	200W	400W	200W	400W	200W	400W	200W	400W
100	-	-	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-	-	-

*標準がロボットケーブルです。
*保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	->K-130	-	マスター軸指定	LM	->K-133	-
ケーブル左背面取出し	A1E	->K-130	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	->K-133	-
ケーブル右側面取出し	A3S	->K-130	-	原点逆仕様	NM	->K-133	-
ケーブル右背面取出し	A3E	->K-130	-	ボール保持機構付きガイド	RT	->K-133	-
AQ シール (標準装備)	AQ	->K-130	-	スレーブ軸指定	S	->K-133	-
ブレーキ	B	->K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	->K-134	-
クリーブセンサ	C	->K-130	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	->K-134	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	->K-130	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	->K-134	-
原点リミットスイッチ	L	->K-132	-	ダブルスライダ仕様	W	->K-134	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	->K-132	-				

*リード40の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロスモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース他構造部材	材質:アルミ 無電解ニッケルめっき処理
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(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

*張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

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。

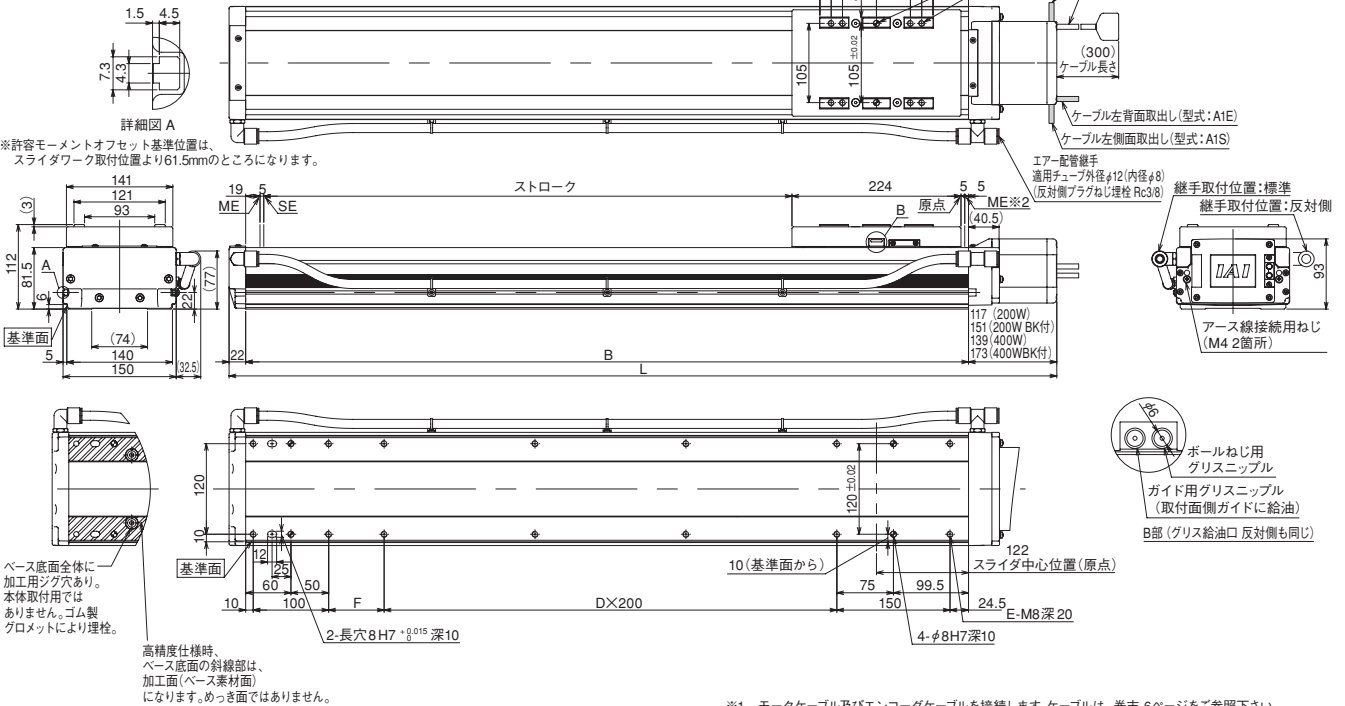
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末-67



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

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300		
L	200W	ブレーキ無	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697
		ブレーキ付	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
	400W	ブレーキ無	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619	1669	1719
		ブレーキ付	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6		
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20		
F	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5		
質量(kg)	200W	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4	
	400W	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8	

③ 適応コントローラ

ISDBCR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CAL-200①-NP-2-② SCON-CA-200①-NP-2-② SCON-CA-400①-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	[SCON-CAL] → M-153 [SCON-CA] → M-139
電磁弁モード		*SCON-CA...高機能版 SCON-CAL...小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200①-V-0-② SCON-CA-200①-V-0-② SCON-CA-400①-V-0-2		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200①-NP-2-② SCON-CA-400①-NP-2-2		(-)			
グローバルタイプ(安全カテコリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200①-NP-2-②		512点			
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200①-V-0-②	6	256点		-	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200①-NP-2-② SSEL-CS-1-400①-NP-2-②	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-②-1-200①-N1-EEE-2-V XSEL-②-1-400①-N1-EEE-2-V	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

*SCON-CAL/CGAL、MSCONはモータ種類200W以下の場合に選択可能です。
 ※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
 ※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アプン) ※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V) ※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
 ※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※⑤フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

SSPDACR-S-200

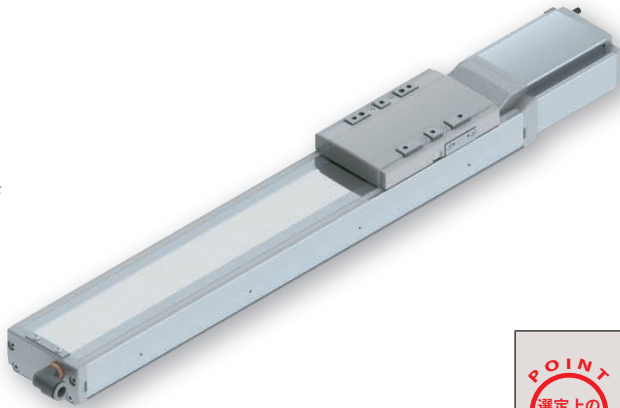
クリーン対応単軸ロボット 小型高剛性タイプ
本体幅100mm 200W ストレート形状 高精度仕様

型式項目	SSPDACR	S		200					
シリーズ	SSPDACR:高精度仕様	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
			A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ↓ 1100:1100mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。

(注2)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
SSPDACR-S-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	30	4	113.9	150	100~1100 (50mm毎)
SSPDACR-S-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45	6	170.9	100	
SSPDACR-S-①-200-10-②-③-④-⑤		10	90	12	341.8	50	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード	100~550	600	650	700	750	800
30	1600	1450	1290	1160	1040	
20	1100	1090	970	860	770	690
10	600	540	480	430	380	340
リード	850	900	950	1000	1050	1100
30	940	860	780	720	660	610
20	630	570	520	480	440	400
10	310	280	260	240	220	200

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—	—	—
	M (5m)	—	—	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ~X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-130	—	マスター軸指定	LM	→K-133	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-130	—	マスター軸指定 (セリサ勝手違い)	LLM	→K-133	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-130	—	原点逆仕様	NM	→K-133	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-130	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-133	—
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-130	—	スレーブ軸指定	S	→K-133	—
ブレーキ	B	→K-130	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~800)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ	C	→K-130	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-130	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-134	—
原点リミットスイッチ	L	→K-132	—				
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-132	—				

※リード20、30の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 43.4N・m Mb: 43.4N・m Mc: 116N・m
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
ベース	材質: 鋳鉄 塗装処理
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 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 450mm 以下 Mb、Mc 方向 450mm 以下
 (※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

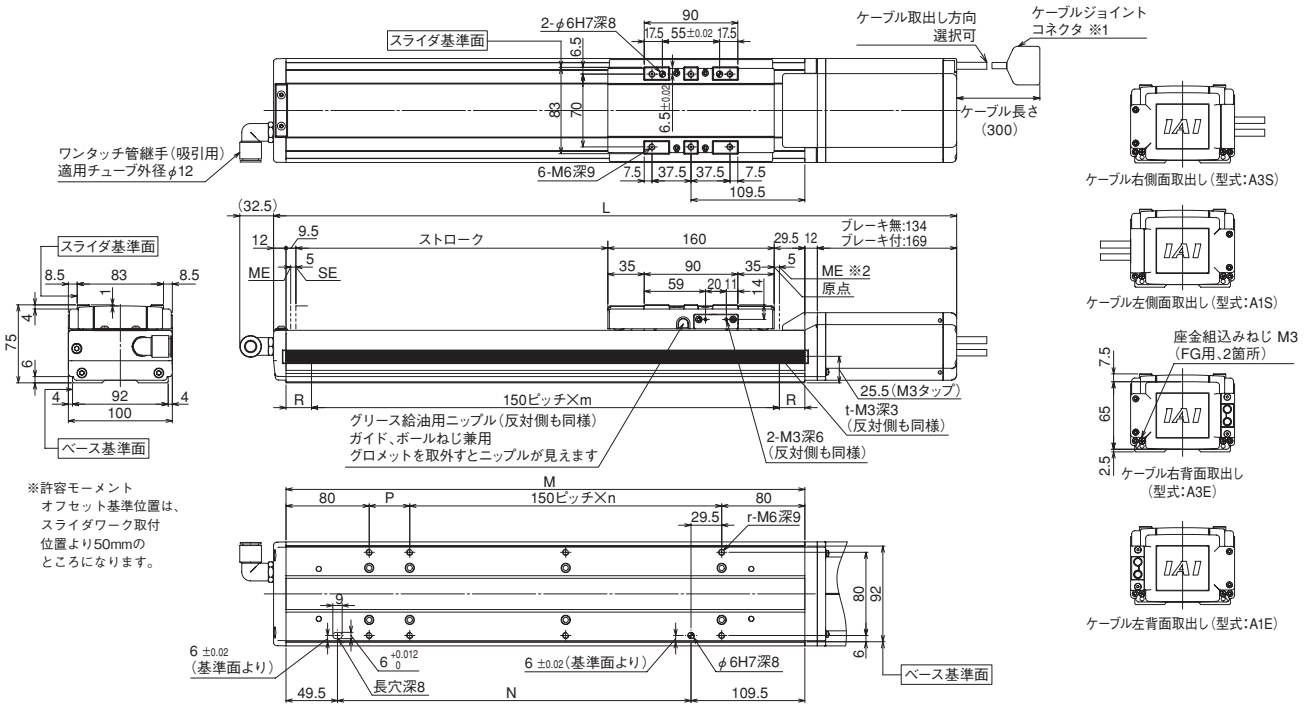
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※許容モーメント
オフセット基準位置は、
スライダワーク取付
位置より50mmの
ところになります。

※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6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、周囲との干渉にご注意下さい。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L プレーキ無	457	507	557	607	657	707	757	807	857	907	957	1007	1057	1107	1157	1207	1257	1307	1357	1407	1457
	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	1392	1442	1492
M	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299
N	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
P	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89
R	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5
m	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8
n	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7
r	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18
t	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9
質量(kg)	7.5	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.8

③適応コントローラ

SSPDACR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ		
ポジションモード		SCON-CAL-200①-NP-2-② SCON-CA-200①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	[SCON-CAL] → M-153		
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点					
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200①-V-0-② SCON-CA-200①-V-0-②		768点					
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200①-NP-2-②		(-)				-	→ M-139
グローバルタイプ(安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200①-NP-2-②		512点				-	→ M-153
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200①-V-0-②	6	256点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-167		
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200①-NP-2-②	2	20000点	-	-	→ M-197		
		XSEL-③-1-200①-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)	-	-	→ M-219		

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。

※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)

※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)

※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)

※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

※⑤フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

SSPDACR-M-400

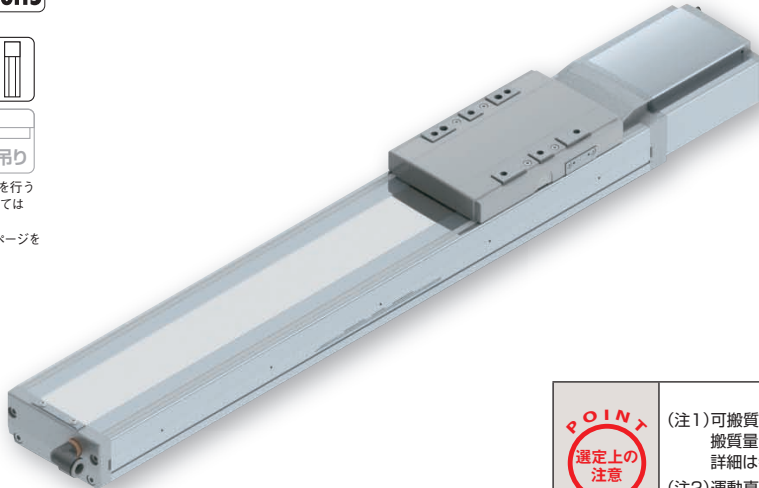
クリーン対応単軌ロボット 中型高剛性タイプ
 本体幅130mm 400W ストレート形状 **高精度仕様**

型式項目	SSPDACR	M		400					
シリーズ	SSPDACR:高精度仕様	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
			A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ↓ 1300:1300mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
 (注2)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
SSPDACR-M-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	45	6	169.6	160	100~1300 (50mm毎)
SSPDACR-M-①-400-20-②-③-④-⑤		20	90	12	339.1	110	
SSPDACR-M-①-400-10-②-③-④-⑤		10	120	25	678.3	60	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード	100~600	650	700	750	800	850	900	
40	1600						1540	1410
20	1100							
10	600	580	520	470	420	380	350	
リード	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1290	1180	1100	1010	940	880	820	760
20	640	590	550	500	470	440	410	380
10	320	290	270	250	230	220	200	190

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—	—	—
	M (5m)	—	—	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ~X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
 ※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-130	—	マスター軸指定	LM	→K-133	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-130	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-133	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-130	—	原点逆仕様	NM	→K-133	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-130	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-133	—
AQシール (標準装備)	AQ	→K-130	—	スレープ軸指定	RS	→K-133	—
ブレーキ	B	→K-130	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~800)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ	C	→K-130	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-130	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-134	—
原点リミットスイッチ	L	→K-132	—				
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-132	—				

※リード40の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 107N・m Mb: 107N・m Mc: 276N・m
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
ベース	材質: 鋳鉄 塗装処理
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 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下
 (※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

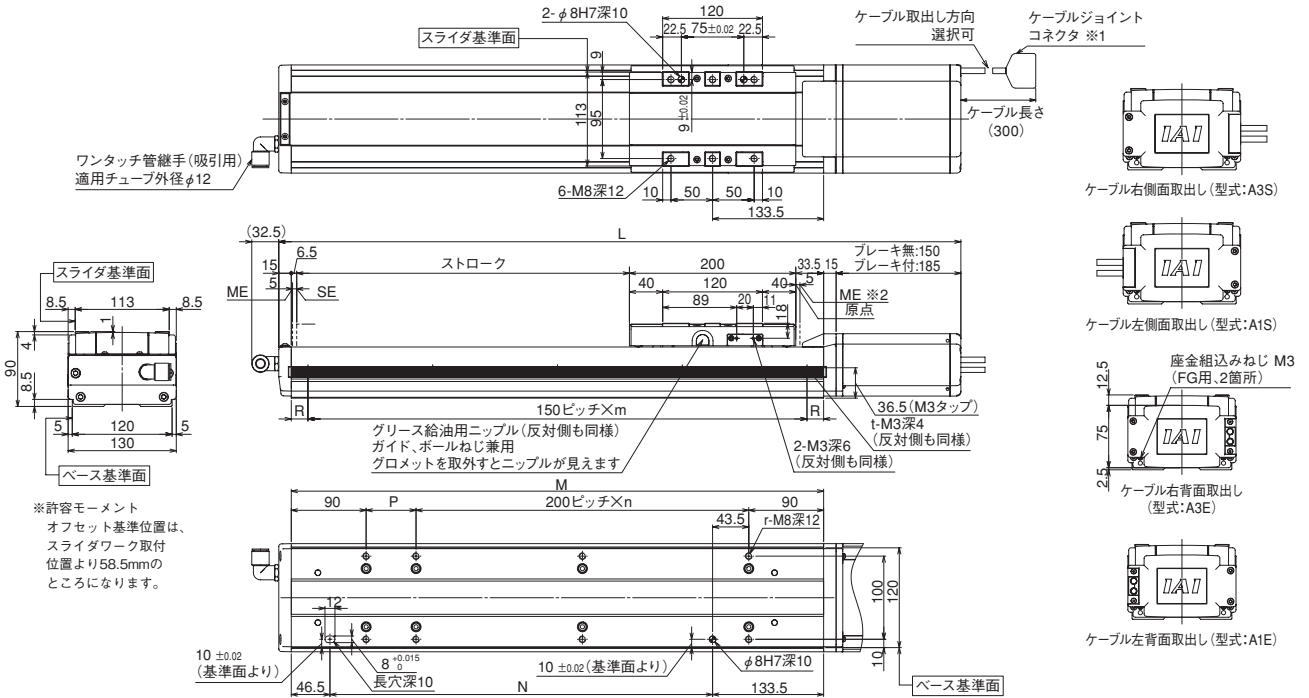
寸法図

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-67



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6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、周囲との干渉にご注意下さい。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
ブレーキ無	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755
ブレーキ付	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
N	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360
P	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160
R	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20
m	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10
n	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
r	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
t	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10	10	10	11
質量(kg)	13.9	15.0	16.0	17.1	18.1	19.2	20.2	21.3	22.3	23.4	24.4	25.5	26.5	27.6	28.7	29.7	30.8	31.8	32.9	33.9	35.0	36.0	37.1	38.1	39.2

③適応コントローラ

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

名称	外觀	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-400①-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-J/K/SSELのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(-)	単相 AC 200V	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400①□-NP-2-②	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-1-400①□-N1-EEE-2-③	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
 ※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
 ※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※⑤フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ/ロータリ
- D テーブル/アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISDACR
- IX-NNC

SSPDACR-L-750

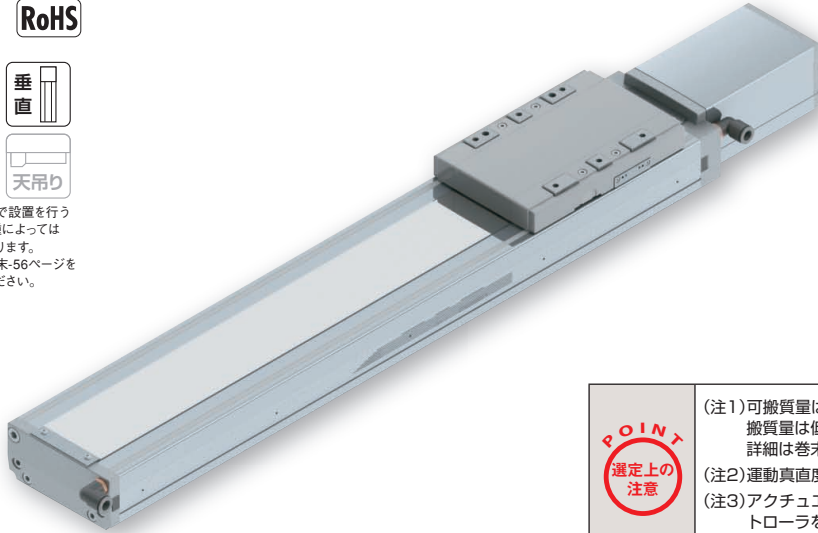
クリーン対応単軸ロボット 大型高剛性タイプ
 本体幅155mm 750W ストレート形状 高精度仕様

型式項目	SSPDACR	L		750					
シリーズ	SSPDACR:高精度仕様	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
			A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm ↓ 1500:1500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
 (注2)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注3)アクチュエータを垂直で使用される場合は、XSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。

型式スペック

リードと可搬質量

※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が2.0kgとなります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
SSPDACR-L-①-750-50-②-③-④-⑤	750	50	60	12	255	180	100~1500 (50mm毎)
SSPDACR-L-①-750-25-②-③-④-⑤		25	120	25	510	120	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度							
	100~900	950 1000	1050 1100	1150 1200	1250 1300	1350 1400	1450 1500	
50	1600		1550	1340	1170	1040		
25	1100	1060	900	770	670	580	520	

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—	—	—
	M (5m)	—	—	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
 ※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-130	—	マスター軸指定	LM	→K-133	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-130	—	マスター軸指定(セナ勝手違い)	LLM	→K-133	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-130	—	原点逆仕様	NM	→K-133	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-130	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-133	—
AQ シール(標準装備)	AQ	→K-130	—	スレーブ軸指定	S	→K-133	—
ブレーキ	B	→K-130	—	真直度高精度仕様(ストローク100~800)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ	C	→K-130	—	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	→K-134	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-130	—	真直度高精度仕様(ストローク1350~1500)	ST	→K-134	—
原点リミットスイッチ	L	→K-132	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-134	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-132	—				

※リード50の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ25mm 転造 C5 相当
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 162N・m Mc: 391N・m
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
ベース	材質: 鋳鉄 塗装処理
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(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

※張出し負荷長の目安/Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下
 (※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

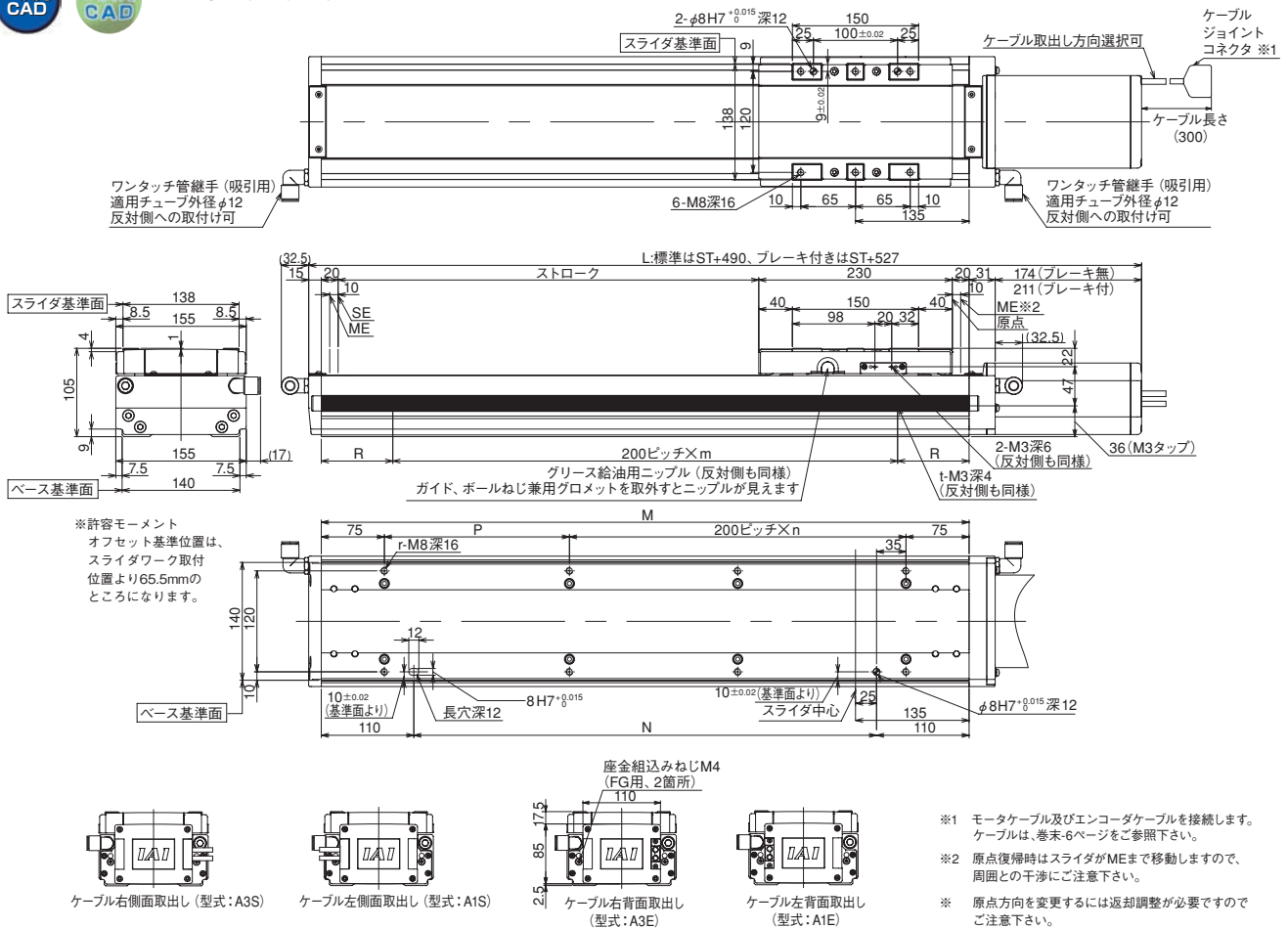
寸法図

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-67



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1.0kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L ブレーキ無	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990
L ブレーキ付	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
M	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770
N	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
P	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220
R	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85
m	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8
n	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
r	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
t	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9
質量(kg)	24	26	28	29	31	32	34	36	37	39	40	42	44	45	47	48	50	52	53	55	56	58	60	61	63	65	66	68	70

③適応コントローラ

SSPDACR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-750①-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-Kのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-750①-V②-0-2		(-)	単相 AC 200V		
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-750①□-NP-2-2	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-1-750①□-N1-EEE-2-V②	8	53332点 (タイプにより異なります)			-

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。 ※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※②XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)ただし、アクチュエータを垂直で使用の際は、Jタイプをお選びいただけません。
※③電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)ただし、XSEL-Jは2:単相200Vのみ選択可能。 ※④フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

ISDACR-W-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 600W ストレート形状

ISPDACR-W-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 600W ストレート形状 **高精度仕様**

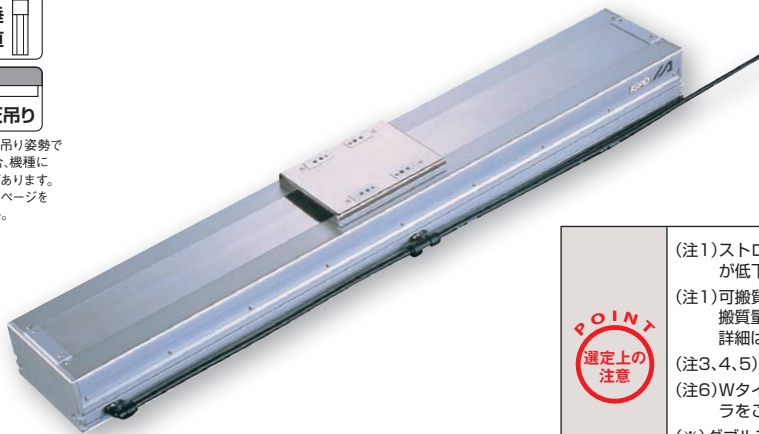
型式項目

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
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	600:600W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注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。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注3、4、5)【 】内はISPDACRシリーズの数値です。
(注6)Wタイプを垂直で使用される場合はXSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nl/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDACR[ISPDACR]-W-①-600-40-②-③-④-L-⑤	600	40	60	14	255	120	100~1300 (50mm毎)
ISDACR[ISPDACR]-W-①-600-20-②-③-④-L-⑤		20	120	29	510	60	
ISDACR[ISPDACR]-W-①-600-10-②-③-④-L-⑤		10	150	60	1020	40	

ストロークと最高速度

ストローク リード	ストローク							
	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300	
40	2000	1965	1605	1335	1130	970	840	
20	1000	980	800	665	565	485	420	
10	500	490	400	330	280	240	210	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→ K-130	-
ブレーキ	B	→ K-130	-
クリーブセンサ	C	→ K-130	-
原点リミットスイッチ	L	→ K-132	-
マスター軸指定	LM	→ K-133	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
スレーブ軸指定	S	→ K-133	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→ K-134	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-134	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-	-	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 相当 [C5 相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 231N・m Mc: 455N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
グリス	低発塵グリス使用 (ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形 φ12

・張出し負荷長の目安/Ma 方向 800mm 以下 Mb・Mc 方向 800mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

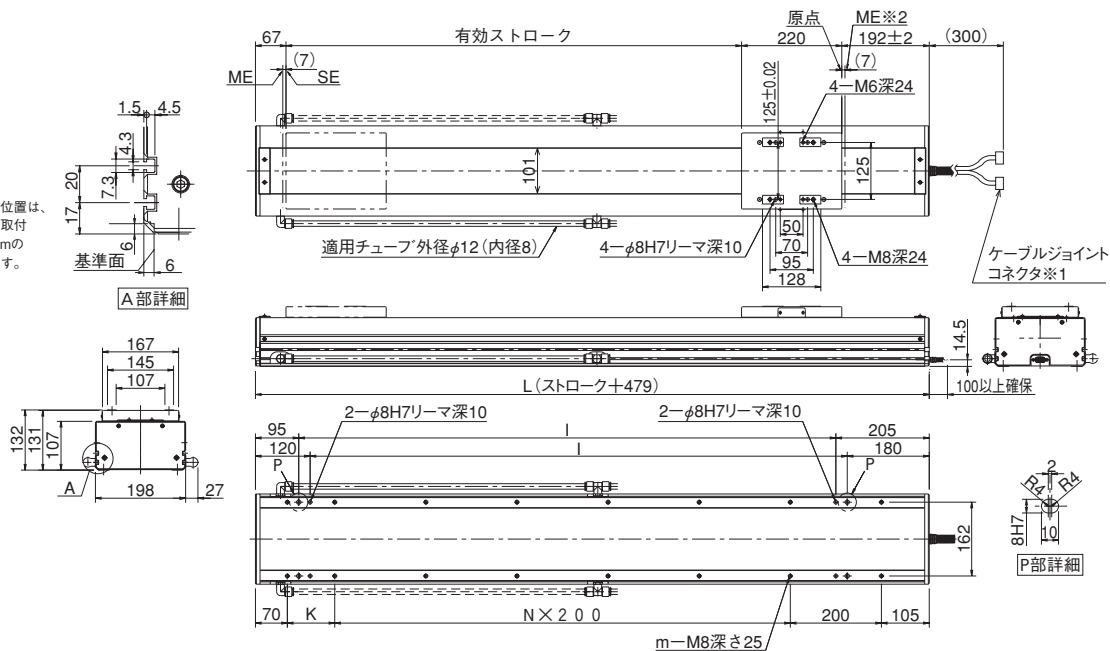
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※許容モーメント
オフセット基準位置は、
スライダワーク取付
位置より83.5mmの
ところになります。



- ※1 モーターケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-6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、周囲との干渉にご注意下さい。
- ※ 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479	1529	1579	1629	1679	1729	1779
l	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479
K	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)	19.4	20.9	22.0	23.0	24.0	25.0	26.0	27.0	28.1	29.1	30.1	31.1	32.1	33.2	34.2	35.2	36.2	37.2	38.2	39.3	40.3	41.3	42.3	43.3	44.3

③適応コントローラ

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

名称	外觀	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-600①-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-Kのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-600①-V②-0-2		(-)	単相 AC 200V	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-600①□-NP-2-2	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-1-600①□-N1-EEE-2-V③	8	53332点 (タイプにより異なります)			-

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。 ※①エンコーダ種類(1:インクリ/A:アブソ)
※④XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)ただし、アクチュエータを垂直で使用する際は、Jタイプをお選びいただけません。
※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)ただし、XSEL-Jは2:単相200Vのみ選択可能。 ※③フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDACR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

ISDACR-W-750 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 750W ストレート形状

ISPDACR-W-750 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 750W ストレート形状 **高精度仕様**

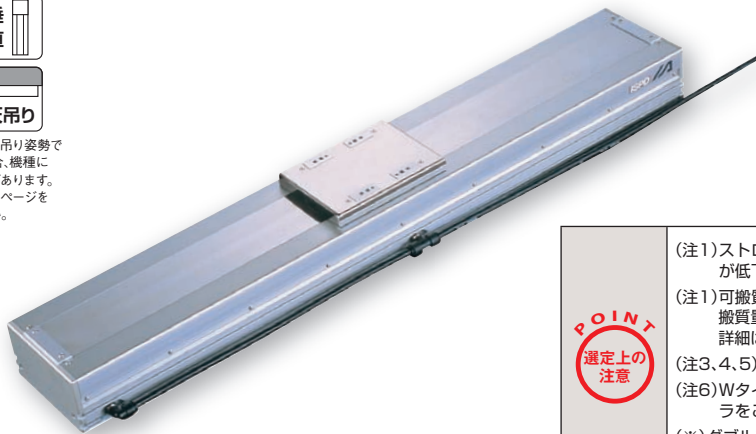
■型式項目

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
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm 1300:1300mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注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。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注3、4、5)【 】内はISPDACRシリーズの数値です。
(注6)Wタイプを垂直で使用される場合はXSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nl/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDACR[ISPDACR]-W-①-750-50-②-③-④-L-⑤	750	50	60	14	255	120	100~1300 (50mm 毎)
ISDACR[ISPDACR]-W-①-750-25-②-③-④-L-⑤		25	120	29	510	60	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~900	950 1000	1050 1100	1150 1200	1250 1300
	50	2000	1780	1525	1320
25	1250	1050	890	760	660

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-	-	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→ K-130	-
ブレーキ	B	→ K-130	-
クリーブセンサ	C	→ K-130	-
原点リミットスイッチ	L	→ K-132	-
マスター軸指定	LM	→ K-133	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
スレーブ軸指定	S	→ K-133	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→ K-134	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-134	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジ φ25mm 転造 C10 相当 [C5 相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 231N・m Mc: 455N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
グリス	低発塵グリス使用 (ボールスクリュウ、ガイド共)
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形 φ12

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 800mm 以下 Mb・Mc 方向 800mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

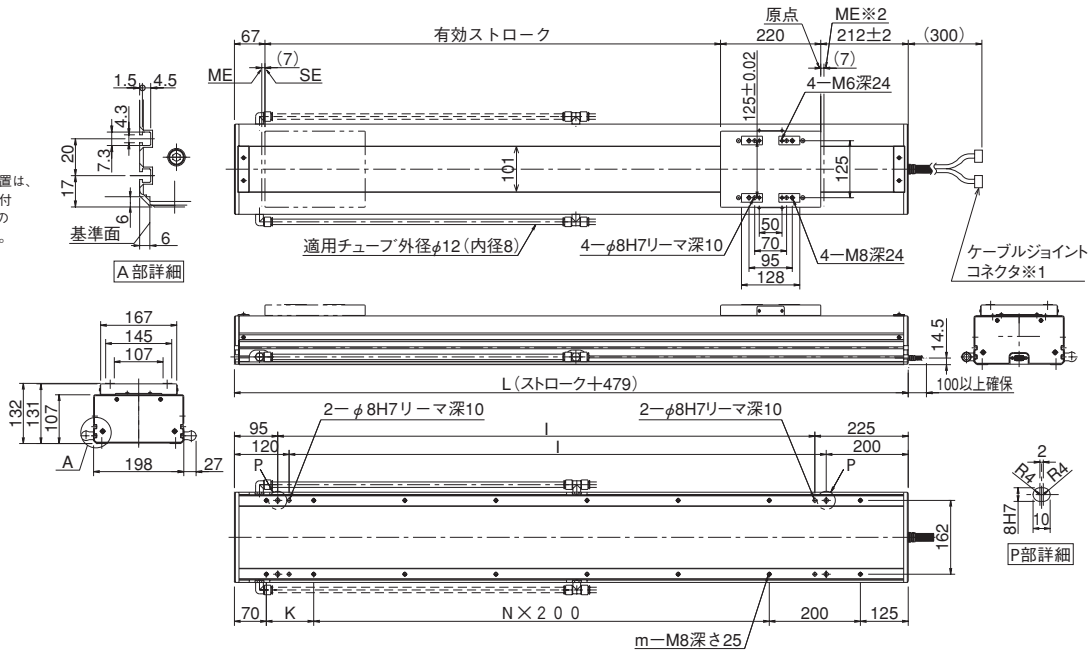
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※許容モーメント
オフセット基準位置は、
スライダワーク取付
位置より83.5mmの
ところになります。



- ※1 モーターケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-6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、周囲との干渉にご注意下さい。
- ※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	1349	1399	1449	1499	1549	1599	1649	1699	1749	1799
l	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479
K	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)	23.4	24.4	25.5	26.5	27.5	28.5	29.5	30.5	31.5	32.6	33.6	34.6	35.6	36.6	37.6	38.6	39.7	40.7	41.7	42.7	43.7	44.7	45.8	46.8	47.8

③適応コントローラ

SSPDACR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-750①-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-Kのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-750I-NP-2-2		(-)	三相 AC 200V	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-750①□-NP-2-2	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-1-750①□-N1-EEE-2-⑧	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。 ※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※④XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)ただし、アクチュエータを垂直で使用する際は、Jタイプをお選びいただけません。
※⑧電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)ただし、XSEL-Jは2:単相200Vのみ選択可能。 ※⑧フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDACR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

ISDACR-WX-600

クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ
本体幅198mm 600W ストレート形状

ISPDACR-WX-600

クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ
本体幅198mm 600W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

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
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様	WX	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	600:600W	40:40mm 20:20mm	900:900mm 2500:2500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は
巻末-56ページを
ご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注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。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2)加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5)【 】内はISPDACRシリーズの数値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平 (kg) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
ISDACR[ISPDACR]-WX-①-600-40-②-③-④-L-⑤	600	40	60	255	120	900~2500 (50mm毎)
ISDACR[ISPDACR]-WX-①-600-20-②-③-④-L-⑤		20	120			

■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	900~1300	1350/1400	1450/1500	1550/1600	1650/1700	1750/1800
40	2000	1965	1725	1530	1365	1225
20	1000	980	860	765	680	610

ストローク (mm)	1850/1900	1950/2000	2050/2100	2150/2200	2250/2300	2350/2400	2450/2500
40	1110	1005	915	840	770	710	655
20	555	500	455	420	385	355	325

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-
1350/1400	-	-	-	-
1450/1500	-	-	-	-
1550/1600	-	-	-	-
1650/1700	-	-	-	-
1750/1800	-	-	-	-
1850/1900	-	-	-	-
1950/2000	-	-	-	-
2050/2100	-	-	-	-
2150/2200	-	-	-	-
2250/2300	-	-	-	-
2350/2400	-	-	-	-
2450/2500	-	-	-	-

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→ K-130	-
ブレーキ	B	→ K-130	-
クリップセンサ	C	→ K-130	-
原点リミットスイッチ	L	→ K-132	-
マスター軸指定	LM	→ K-133	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
スレーブ軸指定	S	→ K-133	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→ K-134	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-	-	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm 【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10相当【C5相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
動的許容モーメント(※)	Ma:162N・m Mb:231N・m Mc:455N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
グリス	低発塵グリス使用 (ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D),クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

・張出し負荷の目安/Ma方向800mm以下 Mb・Mc方向800mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

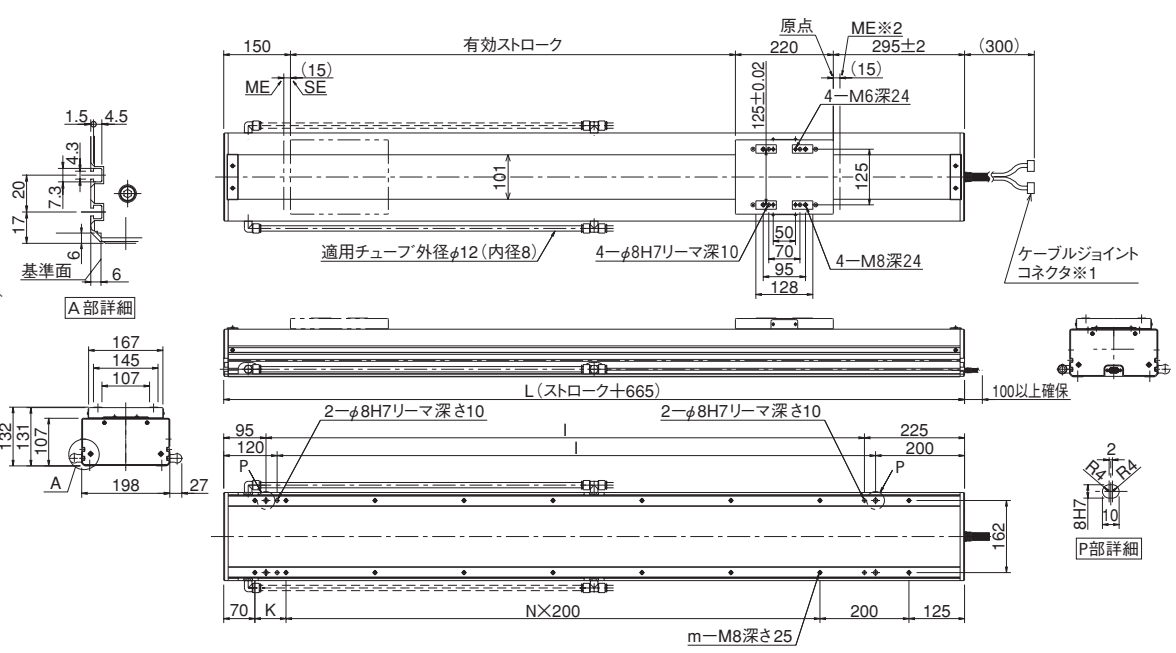
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※許容モーメント
オフセット基準位置は、
スライダワーク取付
位置より83.5mmの
ところになります。



※ 中間サポートタイプはその
構造上、水平横立方向及び
垂直方向での使用は出来
ません。

- ※1 モーターケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-6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、周囲との干渉にご注意下さい。
- ※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
l	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845
K	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
N	5	5	6	6	6	7	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13
m	16	16	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
質量(kg)	39.5	40.5	41.5	42.6	43.6	44.6	45.6	46.6	47.6	48.7	49.7	50.7	51.7	52.7	53.8	54.8	55.8	56.8	57.8	58.8	59.9	60.9	61.9	62.9	63.9	65.0	66.0	67.0	68.0	69.0	70.0	71.1	72.1

③ 適用コントローラ

ISDACR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-600①-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-Kのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード		SCON-CA-600①-V②-0-2		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-600I-NP-2-2		768点			
パルス列入力制御タイプ				(-)	三相 AC 200V	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-600①□-NP-2-2	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-1-600①□-N1-EEE-2-V②	8	53332点 (タイプにより異なります)			-

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
 ※①エンコーダ種類 (I:インクリ/A:アブソ) ※④XSELのタイプ名 (J/K/P/Q/R/S)
 ※②電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ただし、XSEL-Jは2:単相200Vのみ選択可能。 ※⑤フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーンルーム対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDACR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

ISDACR-WX-750

クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ
本体幅198mm 750W ストレート形状

ISPDACR-WX-750

クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ
本体幅198mm 750W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

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
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様	WX	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	750:750W	50:50mm 25:25mm	900:900mm 2500:2500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は
巻末-56ページを
ご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT
選定上の注意

(注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。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2)加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5)【 】内はISPDACRシリーズの数値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)		最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDACR [ISPDACR]-WX-①-750-50-②-③-④-L-⑤	750	50	60	水平専用		255	120	900~2500 (50mm毎)
ISDACR [ISPDACR]-WX-①-750-25-②-③-④-L-⑤		25	120			510	60	

■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	900~1500	1550/1600	1650/1700	1750/1800	1850/1900
50	2000			1930	1740
25	1250	1200	1075	965	870

ストローク (mm)	1950/2000	2050/2100	2150/2200	2250/2300	2350/2400	2450/2500
50	1580	1440	1320	1210	1115	1035
25	790	720	660	605	555	515

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-
1350/1400	-	-	-	-
1450/1500	-	-	-	-
1550/1600	-	-	-	-
1650/1700	-	-	-	-
1750/1800	-	-	-	-
1850/1900	-	-	-	-
1950/2000	-	-	-	-
2050/2100	-	-	-	-
2150/2200	-	-	-	-
2250/2300	-	-	-	-
2350/2400	-	-	-	-
2450/2500	-	-	-	-

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→ K-130	-
ブレーキ	B	→ K-130	-
クリップセンサ	C	→ K-130	-
原点リミットスイッチ	L	→ K-132	-
マスター軸指定	LM	→ K-133	-
原点逆仕様	NM	→ K-133	-
スレーブ軸指定	S	→ K-133	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→ K-134	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-	-	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm 【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジφ25mm 転造C10相当【C5相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
動的許容モーメント(※)	Ma:162N・m Mb:231N・m Mc:455N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
グリス	低発塵グリス使用 (ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

・張出し負荷長の目安/Ma方向800mm以下 Mb・Mc方向800mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

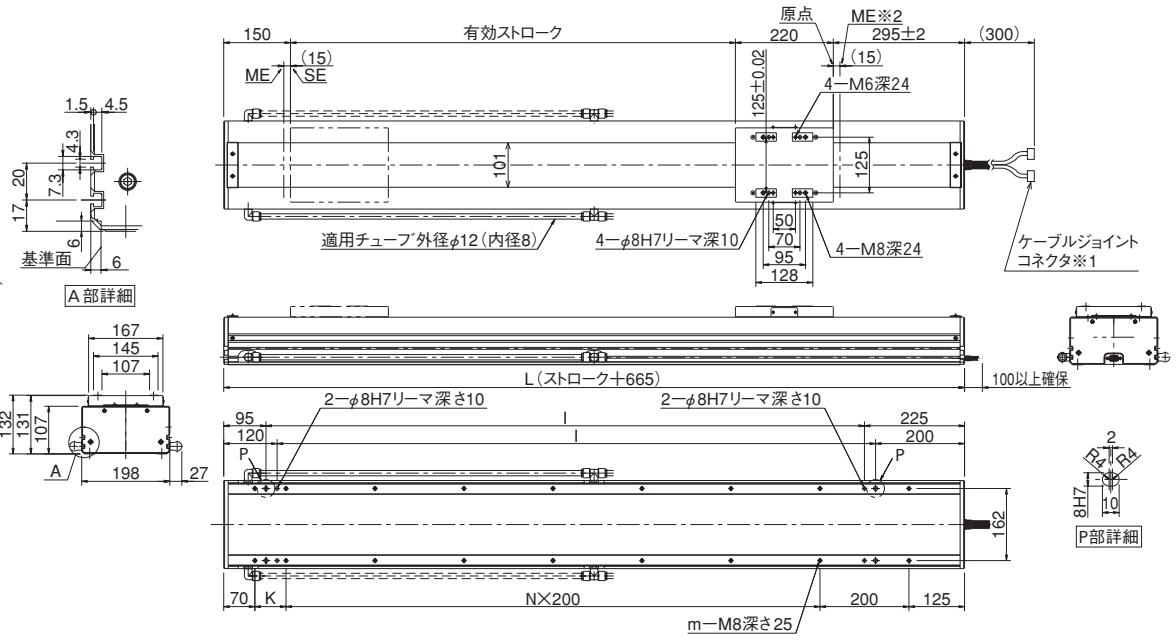
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※許容モーメント
オフセット基準位置は、
スライダワーク取付
位置より83.5mmの
ところになります。



※ 中間サポートタイプはその
構造上、水平横立方向及び
垂直方向での使用は出来
ません。

※1 モーターケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末-6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、周囲との干渉にご注意下さい。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
l	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845
K	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
N	5	5	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	
m	16	16	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	
質量(kg)	44.5	45.5	46.6	47.6	48.6	49.6	50.6	51.6	52.6	53.7	54.7	55.7	56.7	57.7	58.7	59.7	60.8	61.8	62.8	63.8	64.8	65.8	66.9	67.9	68.9	69.9	70.9	71.9	72.9	74.0	75.0	76.0	77.0

③ 適応コントローラ

ISDACR 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-750①-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-Kのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード		SCON-CA-750①-V②-0-2		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-750I-NP-2-2		768点			
パルス列入力制御タイプ				(-)	三相 AC 200V	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-750①□-NP-2-2	2	20000点	(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-1-750①□-N1-EEE-2-V②	8	53332点 (タイプにより異なります)			-

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※①エンコーダ種類 (I:インクリ/A:アブソ) ※④XSELのタイプ名 (J/K/P/Q/R/S)
※②③電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ただし、XSEL-Jは2:単相200Vのみ選択可能。

※V②フィールドネットワーク記号

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーンルーム対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDACR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

IX-NNC1205 超小型スカラロボット クリーン対応 アーム長120mm 上下軸50mm

■型式項目	IX	—	NNC1205	—	<input type="checkbox"/>	—	T2	—	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション					
クリーン対応タイプ	3L: 3m(標準)	T2: XSEL-PX/QX	B: 垂直軸ブレーキ付						
アーム長 120mm	5L: 5m	XSEL-RX/SX	JY: ジョイントケーブル仕様						
垂直軸 50mm		XSEL-RXD/SXD							

※コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注10)は、K-129ページをご参照下さい。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m ²) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNC1205-①-T2-②	1軸 第1アーム	45	12	±115度	±0.005 (XY)	2053mm/s (合成速度)	0.38	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2軸 第2アーム	75	12	±130度									
	3軸 垂直軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC1205	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ
		T2
標準タイプ	3L (3m)	—
長さ特殊	5L (5m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
垂直軸ブレーキ付	B	→ K-130	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-132	—

アクチュエータ仕様

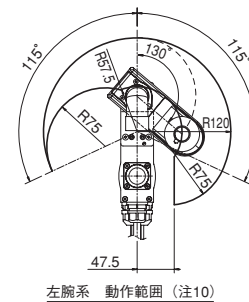
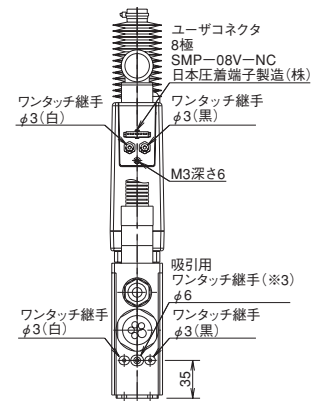
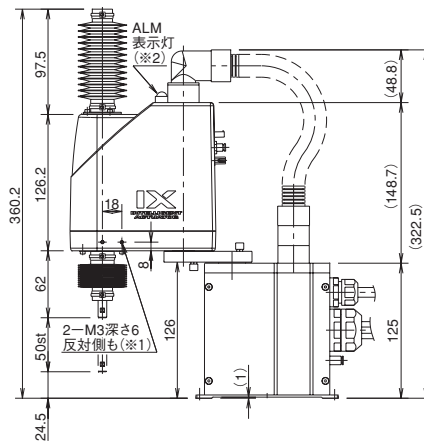
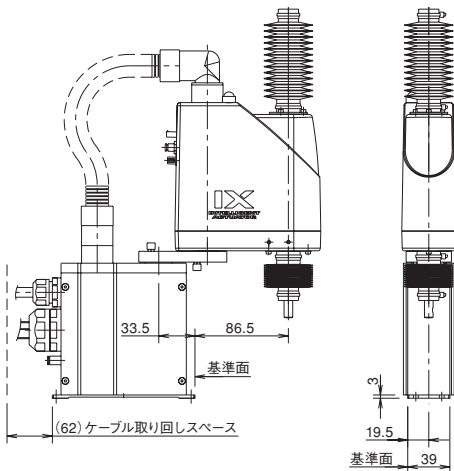
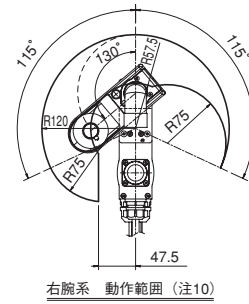
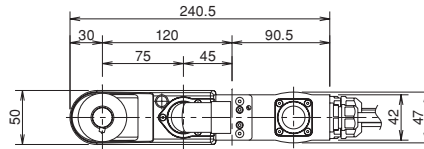
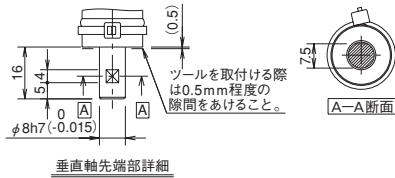
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG 26 シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径φ3 内径φ2 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.7MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6
吸引量(注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	2.8kg
ケーブル長(注9)	3L: 3m 5L: 5m

寸法図

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

2次元 CAD

特注対応のご案内 巻末-67



- ※1 セットスクルーで塞いで有ります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ

IX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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
プログラム制御タイプ		XSEL-①-NNC1205-N1-E-EEE-2-3	8	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4~6, QX4~6, RX4~8, SX4~8) ※最大でスカラ+4軸ロボット(スカラ含む※1)の制御が可能です。例) XSEL-PX8+軸数
※上記型式は4軸仕様(PX4, QX4, RX4, SX4)を選択した場合です。5~8軸仕様やスカラ2台仕様のコントローラを選択時はM-249ページをご参照ください。

※1 スカラロボットを2台接続する場合は、RXD・SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。右の表をご確認ください。

	1台目	2台目
IX-NNN1205/1505/1805	IX-NNN1205/1505/1805	IX-□N□2515H/3015H/3515H
		IX-□N□5020H/6020H

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラク
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

IX-NNC1505 超小型スカラロボット クリーン対応 アーム長150mm 上下軸50mm

■型式項目	IX	—	NNC1505	—	<input type="checkbox"/>	—	T2	—	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション					
クリーン対応タイプ	3L: 3m(標準)	T2: XSEL-PX/QX	B: 垂直軸ブレーキ付						
アーム長 150mm	5L: 5m	XSEL-RX/SX	JY: ジョイントケーブル仕様						
垂直軸 50mm		XSEL-RXD/SXD							

※コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注10)は、K-129ページをご参照下さい。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷			
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m ²) (注5)	許容トルク (N·m)		
IX-NNC1505-①-T2-②	1軸 第1アーム	75	12	±125度	±0.005 (XY)	2304mm/s (合成速度)	0.38	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13		
	2軸 第2アーム	75	12	±134度											
	3軸 垂直軸	—	12	50mm										±0.010	720mm/s
	4軸 回転軸	—	60	±360度										±0.005	1800度/s

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC1505	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ	
		T2	
標準タイプ	3L (3m)	—	
長さ特殊	5L (5m)	—	

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
垂直軸ブレーキ付	B	→ K-130	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-132	—

アクチュエータ仕様

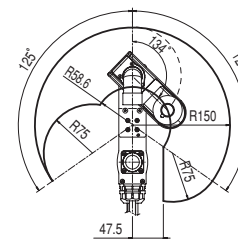
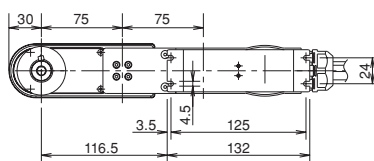
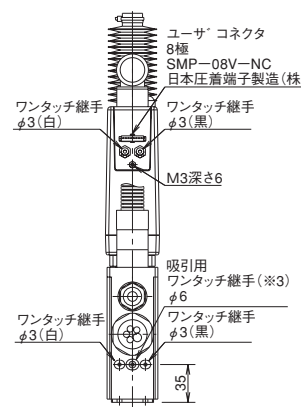
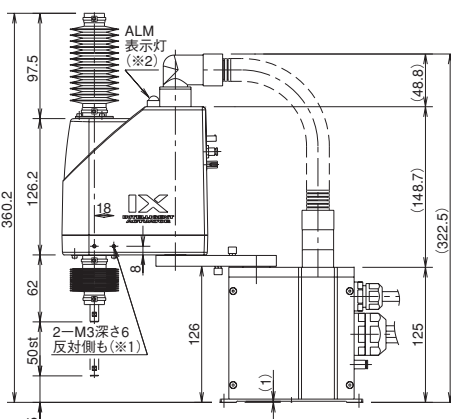
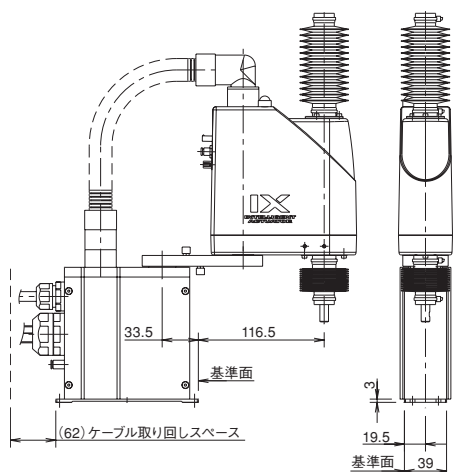
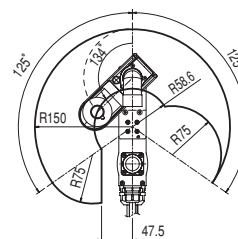
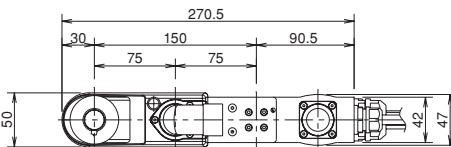
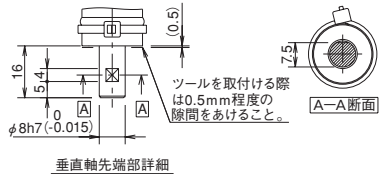
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG 26 シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径φ3 内径φ2 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.7MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6
吸引量(注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	2.8kg
ケーブル長(注9)	3L: 3m 5L: 5m

寸法図

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

2次元 CAD

特注対応のご案内 巻末-67



- ※1 セットスクルーで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ

IX 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
プログラム制御タイプ		XSEL-①-NNC1505-N1-E-EEE-2-3	8	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4~6, QX4~6, RX4~8, SX4~8) ※最大でスカラ+4軸ロボット(スカラ含む※1)の制御が可能です。例) XSEL-PX8+軸数
※上記型式は4軸仕様(PX4, QX4, RX4, SX4)を選択した場合です。5~8軸仕様やスカラ2台仕様のコントローラを選択時はM-249ページをご参照ください。

※1 スカラロボットを2台接続する場合は、RXD・SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。右の表をご確認ください。

	1台目	2台目
IX-NNN1205/1505/1805	IX-NNN1205/1505/1805	IX-□N□2515H/3015H/3515H
		IX-□N□5020H/6020H

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

IX-NNC1805 超小型スカラロボット クリーン対応 アーム長180mm 上下軸50mm

■型式項目	IX	—	NNC1805	—	<input type="checkbox"/>	—	T2	—	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション					
クリーン対応タイプ	3L: 3m(標準)	T2: XSEL-PX/QX	B: 垂直軸ブレーキ付						
アーム長 180mm	5L: 5m	XSEL-RX/SX	JY: ジョイントケーブル仕様						
垂直軸 50mm		XSEL-RXD/SXD							

*コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注10)は、K-129ページをご参照下さい。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m ²) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNC1805-①-T2-②	1軸 第1アーム	105	12	±125度	±0.005 (XY)	2555mm/s (合成速度)	0.41	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2軸 第2アーム	75	12	±145度									
	3軸 垂直軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC1805	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ	
		T2	
標準タイプ	3L (3m)	—	
長さ特殊	5L (5m)	—	

*標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
垂直軸ブレーキ付	B	→ K-130	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-132	—


アクチュエータ仕様

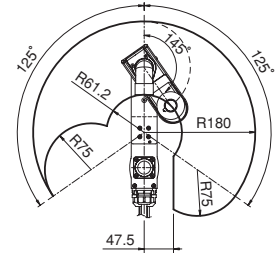
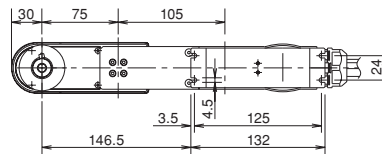
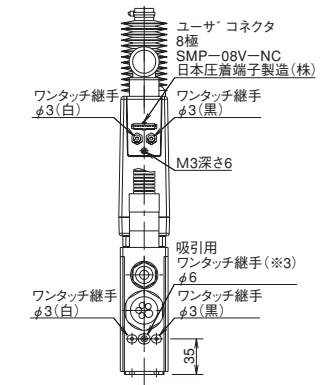
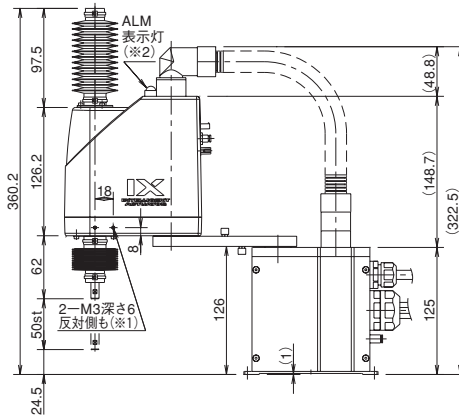
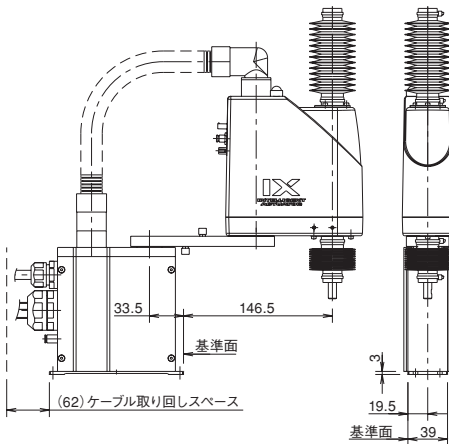
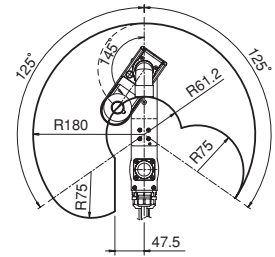
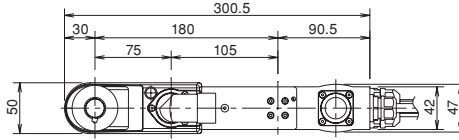
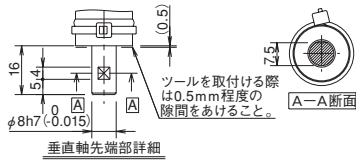
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG 26 シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径φ3 内径φ2 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.7MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6
吸引量(注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	2.9kg
ケーブル長(注9)	3L: 3m 5L: 5m

寸法図

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

2次元 CAD

特注対応のご案内  巻末-67



- ※1 セットスクリューで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ

IX 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
プログラム制御タイプ		XSEL-①-NNC1805-N1-E-EEE-2-3	8	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4~6, QX4~6, RX4~8, SX4~8) ※最大でスカラ+4軸ロボット(スカラ含む※1)の制御が可能です。例) XSEL-PX8+軸数
※上記型式は4軸仕様(PX4, QX4, RX4, SX4)を選択した場合です。5~8軸仕様やスカラ2台仕様のコントローラを選択時はM-249ページをご参照ください。

※1 スカラロボットを2台接続する場合は、RXD・SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。右の表をご確認ください。

1台目	2台目
IX-NNN1205/1505/1805	IX-NNN1205/1505/1805 IX-□N□2515H/3015H/3515H IX-□N□5020H/6020H

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

IX-NNC2515H 小型スカラロボット クリーン対応 アーム長250mm 上下軸150mm

■型式項目	IX	—	NNC2515H	—	<input type="checkbox"/>	—	T2	—	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション					
クリーン対応タイプ	アーム長 250mm 垂直軸 150mm	5L: 5m (標準) 10L: 10m	T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD	JY: ジョイントケーブル仕様					

*コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注10)は、K-129ページをご参照下さい。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m ²) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNC2515H-①-T2-②	1軸 第1アーム	125	200	±120度	±0.010 (XY)	3191mm/s (合成速度)	0.44	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2軸 第2アーム	125	100	±120度									
	3軸 垂直軸	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4軸 回転軸	—	50	±360度	±0.005	1600度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC2515H	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ
		T2
標準タイプ	5L (5m)	—
長さ特殊	10L (10m)	—

*標準がロボットケーブルです。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-132	—


アクチュエータ仕様

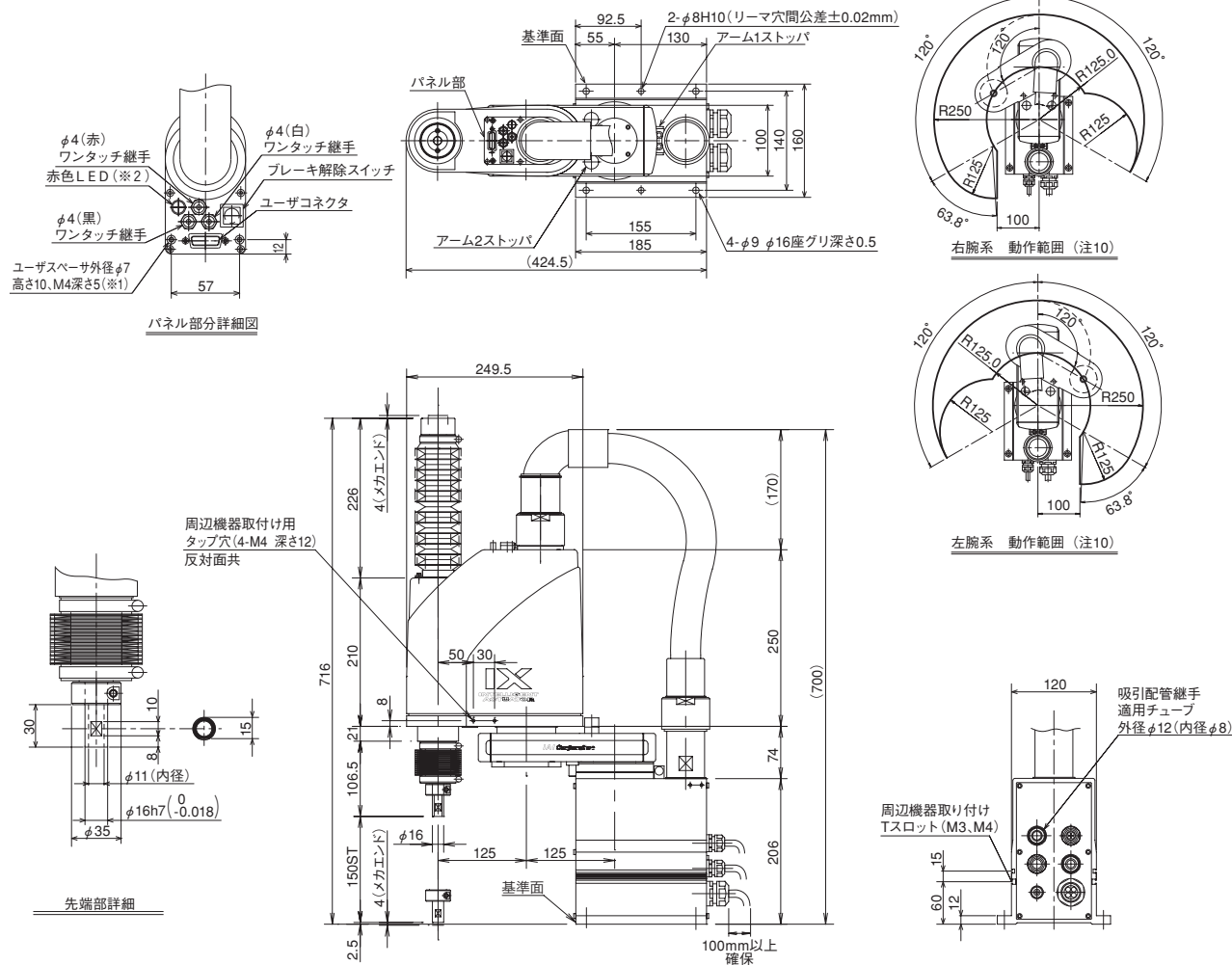
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	15芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub15ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 3本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	適用チューブ外形φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	19kg
ケーブル長(注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

寸法図

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

2次元 CAD

特注対応のご案内  巻末-67



※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ユーザ配線ケーブル 5m/10m
 - エア配管(3本) 0.15m

適応コントローラ

IX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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
プログラム制御タイプ		XSEL-①-NNC2515H-N1-E-EEE-2-3	8	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4~6、QX4~6、RX4~8、SX4~8) ※最大でスカラ+4軸ロボット(スカラ含む※1)の制御が可能です。例) XSEL-PX8←軸数
※上記型式は4軸仕様(PX4、QX4、RX4、SX4)を選択した場合です。5~8軸仕様やスカラ2台仕様のコントローラを選択時はM-249ページをご参照ください。

※1 スカラロボットを2台接続する場合は、RXD・SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。右の表をご確認ください。

1台目	2台目
IX-□N□2515H/3015H/3515H	IX-NNN1205/1505/1805 IX-□N□2515H/3015H/3515H

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

IX-NNC3515H 小型スカラロボット クリーン対応 アーム長350mm 上下軸150mm

■型式項目	IX	—	NNC3515H	—	<input type="checkbox"/>	—	T2	—	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション					
クリーン対応タイプ	アーム長 350mm 垂直軸 150mm	5L: 5m (標準) 10L: 10m	T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD	JY: ジョイントケーブル仕様					

*コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注10)は、K-129ページをご参照下さい。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m ²) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNC3515H-①-T2-②	1軸 第1アーム	225	200	±120度	±0.010 (XY)	4042mm/s (合成速度)	0.46	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2軸 第2アーム	125	100	±135度									
	3軸 垂直軸	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4軸 回転軸	—	50	±360度	±0.005	1600度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC3515H	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ
標準タイプ	5L (5m)	T2
長さ特殊	10L (10m)	—

*標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-132	—

アクチュエータ仕様

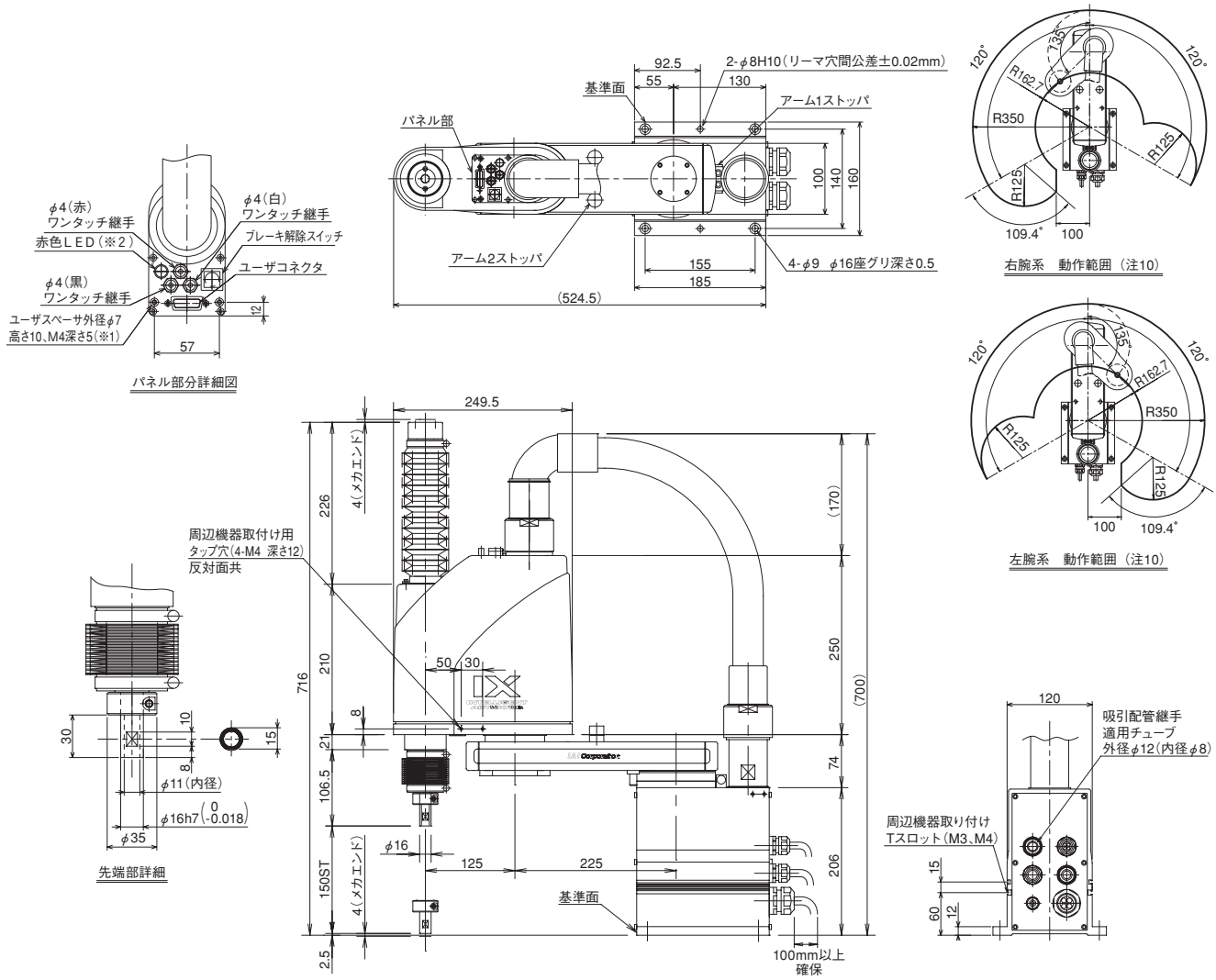
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	15芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub15ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 3本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	適用チューブ外形φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	20kg
ケーブル長(注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

寸法図

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

2次元 CAD

特注対応のご案内 巻末-67



※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
 ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ユーザ配線ケーブル 5m/10m
 - エア配管 (3本) 0.15m

適応コントローラ

IX 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
プログラム制御タイプ		XSEL-①-NNC3515H-N1-E-EEE-2-3	8	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4~6, QX4~6, RX4~8, SX4~8) ※最大でスカラ+4軸ロボット (スカラ含む※1) の制御が可能です。例) XSEL-PX8←軸数
 ※上記型式は4軸仕様 (PX4, QX4, RX4, SX4) を選択した場合です。5~8軸仕様やスカラ2台仕様のコントローラを選択時はM-249ページをご参照ください。

※1 スカラロボットを2台接続する場合は、RXD・SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。右の表をご確認ください。

1台目	2台目
IX-□N□2515H/3015H/3515H	IX-NNN1205/1505/1805 IX-□N□2515H/3015H/3515H

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

IX-NNC50□□H 中型スカラロボット クリーン対応 アーム長500mm 上下軸200mm (300mm)

■型式項目	IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
	NNC5020H: アーム長 500mm / 垂直軸 200mm			5L: 5m (標準) 10L: 10m		T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD		JY: ジョイントケーブル仕様	
	NNC5030H: アーム長 500mm / 垂直軸 300mm								

*コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注10)は、K-129ページをご参照下さい。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m ²) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNC5020H-①-T2-② IX-NNC5030H-①-T2-②	1軸 第1アーム	250	400	±120度	±0.010 (XY)	6381mm/s (合成速度)	0.41	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2軸 第2アーム	250	200	±145度									
	3軸 垂直軸	—	200	200mm [300mm]	±0.010	1473mm/s							
	4軸 回転軸	—	100	±360度	±0.005	1857度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。
*【 】内は垂直軸が300mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸200mmも300mmも共通です。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC5020H	—
IX-NNC5030H	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ
		T2
標準タイプ	5L (5m)	—
長さ特殊	10L (10m)	—

*標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-132	—

アクチュエータ仕様

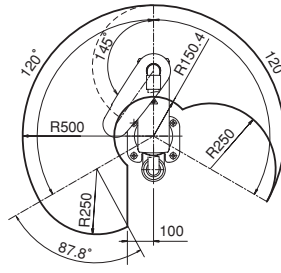
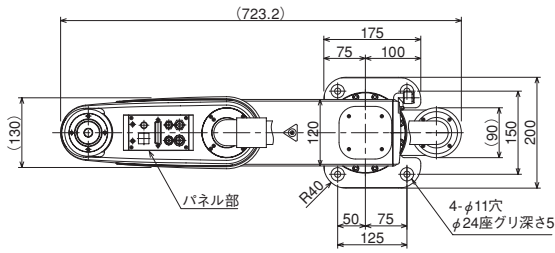
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	31.5kg
ケーブル長(注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

寸法図

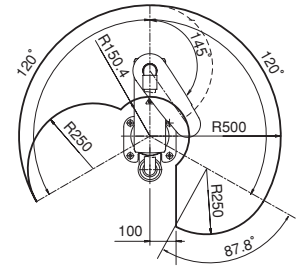
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

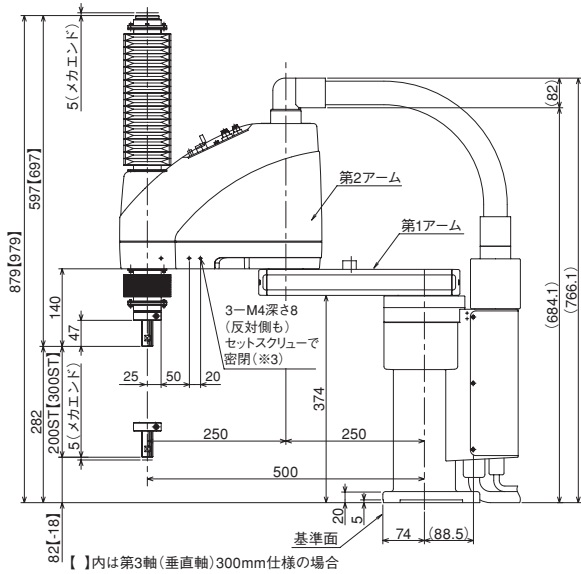
2次元 CAD



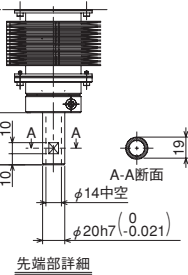
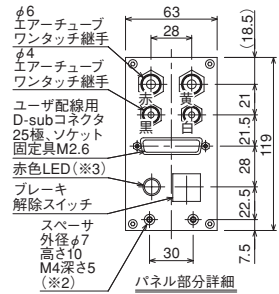
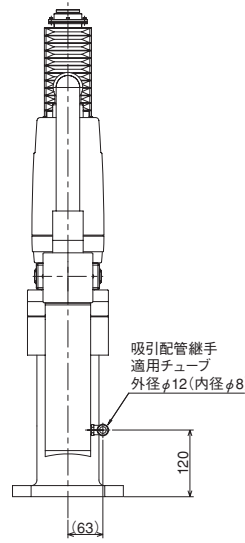
右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)



【 】内は第3軸(垂直軸)300mm仕様の場合



- ※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※3 3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉して下さい。

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ・プレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ・ユーザ配線ケーブル 5m/10m
 - ・エアー配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ

IX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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
プログラム制御タイプ		XSEL-①-NNC50□□H-N1-E-EEE-2-3	8	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4~6, QX4~6, RX4~8, SX4~8) ※最大でスカラ+4軸ロボット(スカラ含む※1)の制御が可能です。例) XSEL-PX8+4軸
※上記型式は4軸仕様(PX4, QX4, RX4, SX4)を選択した場合です。5~8軸仕様やスカラ2台仕様のコントローラを選択時はM-249ページをご参照ください。

※1 スカラロボットを2台接続する場合は、RXD・SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。右の表をご確認ください。

1台目	2台目
IX-NNN1205/1505/1805	IX-□N□5020H/6020H

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

IX-NNC60□□H 中型スカラロボット クリーン対応 アーム長600mm 上下軸200mm (300mm)

■型式項目	IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
	NNC6020H:	アーム長 600mm / 垂直軸 200mm		5L: 5m (標準) 10L: 10m		T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD		JY: ジョイントケーブル仕様	
	NNC6030H:	アーム長 600mm / 垂直軸 300mm							

*コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注10)は、K-129ページをご参照下さい。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m ²) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNC6020H-①-T2-② IX-NNC6030H-①-T2-②	1軸 第1アーム	350	400	±120度	±0.010 (XY)	7232mm/s (合成速度)	0.45	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2軸 第2アーム	250	200	±145度									
	3軸 垂直軸	—	200	200mm [300mm]	±0.010	1473mm/s							
	4軸 回転軸	—	100	±360度	±0.005	1857度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。
*【 】内は垂直軸が300mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸200mmも300mmも共通です。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC6020H	—
IX-NNC6030H	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ
		T2
標準タイプ	5L (5m)	—
長さ特殊	10L (10m)	—

*標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)


名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-132	—

アクチュエータ仕様

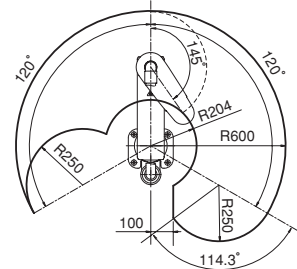
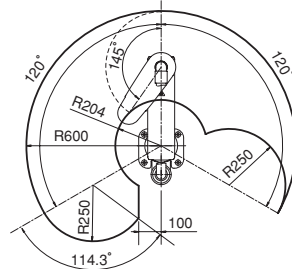
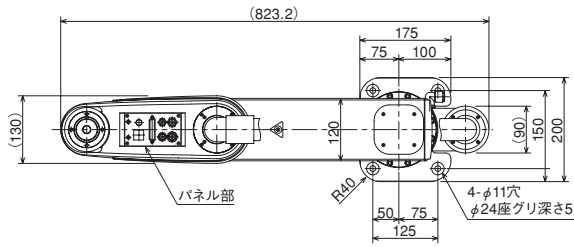
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	32.5kg
ケーブル長(注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

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

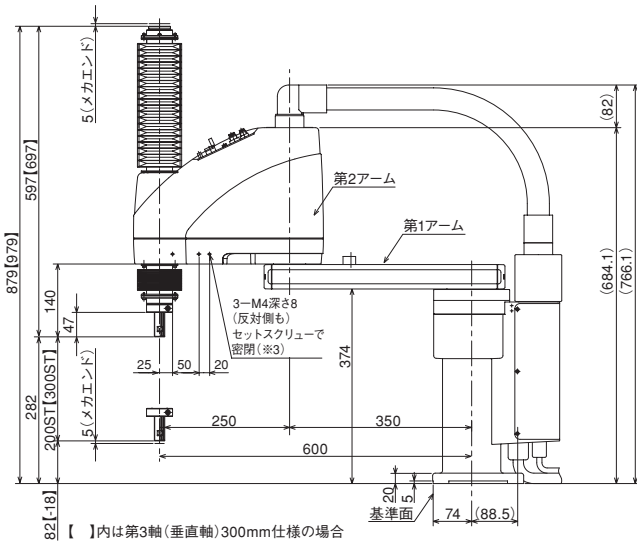
特注対応のご案内  巻末-67

2次元
CAD

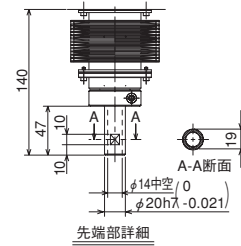
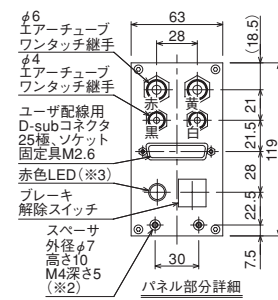
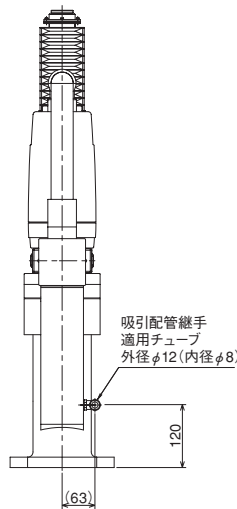


右腕系 動作範囲 (注10)

左腕系 動作範囲 (注10)



【 】内は第3軸(垂直軸)300mm仕様の場合



- ※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※3 3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉して下さい。

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 - ・エア配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ

IX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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
プログラム制御タイプ		XSEL-①-NNC60□□H-N1-E-EEE-2-3	8	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4~6, QX4~6, RX4~8, SX4~8) ※最大でスカラ+4軸ロボット(スカラ含む※1)の制御が可能です。例) XSEL-PX8+軸数
※上記型式は4軸仕様(PX4, QX4, RX4, SX4)を選択した場合です。5~8軸仕様やスカラ2台仕様のコントローラを選択時はM-249ページをご参照ください。

※1 スカラロボットを2台接続する場合は、RXD・SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。右の表をご確認ください。

1台目	2台目
IX-NNN1205/1505/1805	IX-□N□5020H/6020H

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーンルーム対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

IX-NNC70□□H 大型スカラロボット クリーン対応 アーム長700mm 上下軸200mm (400mm)

■型式項目	IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
	NNC7020H:	アーム長 700mm / 垂直軸 200mm		5L: 5m (標準)		T2: XSEL-PX/QX		JY: ジョイントケーブル仕様	
	NNC7040H:	アーム長 700mm / 垂直軸 400mm		10L: 10m		XSEL-RX/SX			

※コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注10)は、K-129ページをご参照下さい。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m ²) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNC7020H-①-T2-② IX-NNC7040H-①-T2-②	1軸 第1アーム	350	750	±125度	±0.015 (XY)	7010mm/s (合成速度)	0.45	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2軸 第2アーム	350	400	±145度									
	3軸 垂直軸	—	400	200mm [400mm]	±0.010	1614mm/s							
	4軸 回転軸	—	200	±360度	±0.005	1266度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。
※【 】内は垂直軸が400mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸200mmも400mmも共通です。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC7020H	—
IX-NNC7040H	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ
		T2
標準タイプ	5L (5m)	—
長さ特殊	10L (10m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-132	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12
吸引量(注8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	60kg
ケーブル長(注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

IX-NNC80□□H 大型スカラロボット クリーン対応 アーム長800mm 上下軸200mm (400mm)

■型式項目	IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
NNC8020H: アーム長 800mm / 垂直軸 200mm				5L: 5m (標準) 10L: 10m		T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX		JY: ジョイントケーブル仕様	
NNC8040H: アーム長 800mm / 垂直軸 400mm									

※コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注10)は、K-129ページをご参照下さい。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m ²) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNC8020H-①-T2-② IX-NNC8040H-①-T2-②	1軸 第1アーム	450	750	±125度	±0.015 (XY)	7586mm/s (合成速度)	0.46	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2軸 第2アーム	350	400	±145度									
	3軸 垂直軸	—	400	200mm [400mm]	±0.010	1614mm/s							
	4軸 回転軸	—	200	±360度	±0.005	1266度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。
※【 】内は垂直軸が400mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸200mmも400mmも共通です。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC8020H	—
IX-NNC8040H	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ
		T2
標準タイプ	5L (5m)	—
長さ特殊	10L (10m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-132	—

アクチュエータ仕様

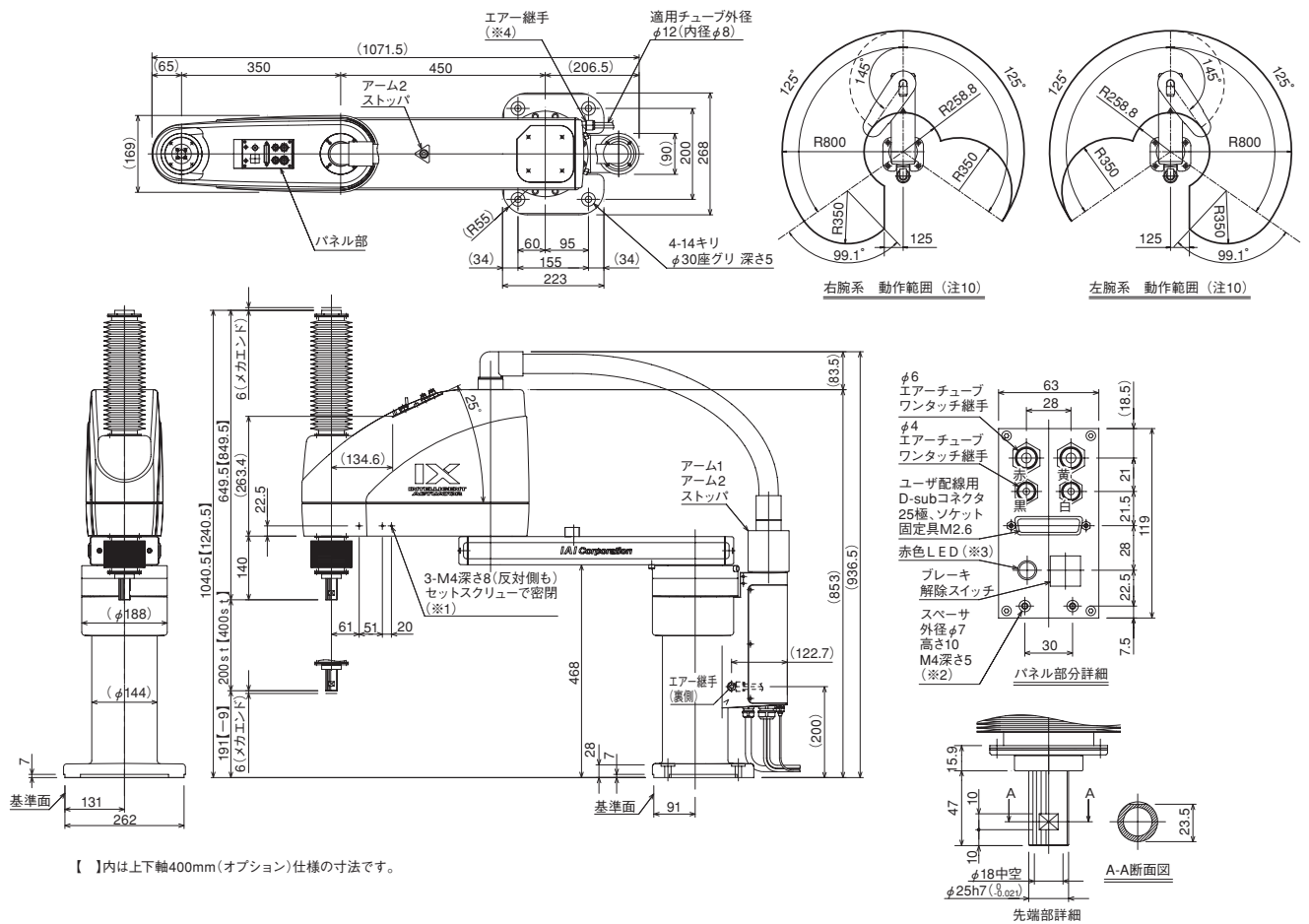
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12
吸引量(注8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	62kg
ケーブル長(注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

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-67

2次元 CAD



【 】内は上下軸400mm(オプション)仕様の寸法です。

- ※1 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
- ※2 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- ※3 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※4 継手は取付け方向を反対にすることが可能です。

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ・プレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ・ユーザ配線ケーブル 5m/10m
 - ・エア配管 (4本) 0.15m

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーンルーム対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IX-NNC

適応コントローラ

IX 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
プログラム制御タイプ		XSEL-①-NNC80□□H-N1-E-EEE-2-3	4	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4, QX4, RX4, SX4)

クリーン対応タイプ 注意事項

<スカラタイプIX-NNC>

※(注1)～(注10)は、本文ページの注記と対応しております。

(注1) 繰返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。
(繰返し位置決め精度と絶対位置決め精度の違いは前-71ページをご参照下さい)
スペックの繰返し位置決め精度の数値は、周囲温度20℃一定時の値です。

(注2) 最大動作速度

スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。
CP動作命令(補間動作)の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

(注3) 標準サイクルタイム

標準サイクルタイムは、上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作の時間です(粗位置決め)
※アーム長120/150/180タイプは、0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作となります。

<ご注意ください>

スペックの数値は、2kg搬送、最速動作条件時の値です。

最速動作での連続運転は出来ません。



(注4) 第3軸押し込み推力

第3軸押し込み推力は、垂直軸の先端でものを押す力です。
上限は押付け力の設定値(ドライバーカードパラメータNo.38)が70%の場合の押付け力です。
下限は同パラメータ設定値が、アーム長120/150/180は50%、アーム長250/350は20%、アーム長500/600は40%、アーム長700/800は35%の場合の押付け力です。

(注5) 第4軸許容慣性モーメント

第4軸許容慣性モーメントは、スカラロボットの第4軸(回転軸)の回転中心換算の慣性モーメント許容値です。
第4軸回転中心からツール重心までのオフセット量は、40mm以内として下さい。
ツール重心位置が第4軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。

(注6) アラーム表示灯

アラーム表示灯はスカラロボット本体第2アーム上部に設置されています。
コントローラがエラーを発生した場合等に点灯させることが出来ますが、使用する場合はお客様がコントローラのI/O出力の信号を使って、ユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

(注7) ブレーキ解除スイッチ

ブレーキ解除スイッチはアラーム表示等同様、本体第2アーム上部に設置されています。
ブレーキ解除スイッチを有効にするためには、お客様がロボット本体にあるブレーキ電源の配線に、**DC24Vを供給して下さい。**

(注8) 本体内部エア吸引

スカラクリーンタイプをクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベース横(または後ろ)のエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。
吸引量は各タイプの共通仕様をご参照下さい。
また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

(注9) ケーブル

スカラロボットのモータ・エンコーダケーブルの標準仕様は、本体に直接接続されています。
ジョイント仕様をご利用の場合は、オプションにてジョイントケーブル仕様を選択下さい。
ケーブルの長さは、アーム長120/150/180タイプが3m(記号3L)と5m(記号5L)、
その他タイプが5m(記号5L)と10m(記号10L)の2種類から選択可能です。

(注10) 動作範囲

アブソリュートリセット及び腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びますので周辺機器との干渉にご注意下さい。

加減速度の設定について

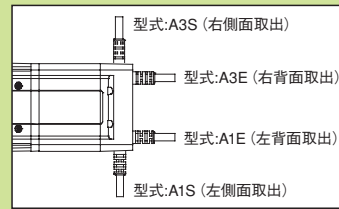
加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。
又、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。
連続動作を行う際は加減速値を下げるか、加減速後に3秒以上の停止時間を設けてください。
※ **加減速度設定の目安は巻末-155ページをご参照下さい。**

クリーン対応タイプ オプション

ケーブル取出し方向

型式 A1S / A1E / A3S / A3E

説明 アクチュエータケーブルの取出し方向を、左背面、左側面、右背面、右側面の4種類から選択出来ます。
※ 取出し方向はいずれかを必ず選択して頂きます。



簡易アブソ仕様 (ERC3 用)

型式 ABU

説明 電源投入時に原点復帰なしで動作可能にするためのオプションです。本来はコントローラのオプションですが、ERC3 シリーズはコントローラ内蔵のため、アクチュエータ型式に設定されています。



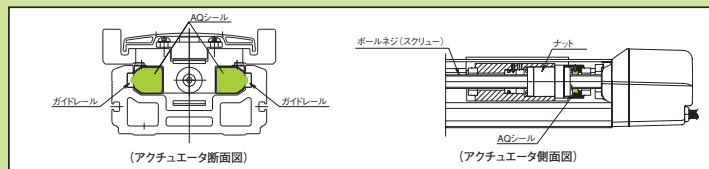
注意

本オプションはアクチュエータのI/OタイプがSE(SIO通信タイプ)の場合のみ使用可能です。また本オプションを使用する場合は、コントローラオプションのPIO変換器が必要となりますので、一緒にご注文をお願い致します。

AQ シール

型式 AQ

説明 AQシールは潤滑油を樹脂で固形化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴をもっています。
AQシールをガイド及びボールネジの表面(鋼球転動面)に押し当てることで潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。



ブレーキ

型式 B / BE / BL / BR

説明 アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源 OFF 又はサーボ OFF 時にスライダが落下して取り付け物等を破損しない為の保持機構です。
※ スカラロボット NNC1205 / 1505 / 1805 のみ Z 軸用ブレーキがオプション設定となります。(それ以外の機種は標準設定となります)
電源 OFF 又はサーボ OFF 時に Z 軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、ブレーキの手配をお願いします。

クリープセンサ

型式 C(標準) / CL(反対側取付)

説明 原点復帰を高速で行うためのセンサです。通常原点復帰はモータ側ストロークエンドのストップにスライダを押し当てて反転させる為、原点復帰速度は 10 ~ 20mm/s に抑えられています。その為ストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかりますので、それを短縮させる為に途中までは高速でスライダを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサです。
ISDBCR/ISPBCR/SSPDACR シリーズは、センサ及びカバーがアクチュエータ本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準(型式:C)となります。センサを反対側(勝手違い)に設置したい場合は CL をご選択下さい。
ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型(W/WX)タイプはセンサが本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式は C(標準)をご選択下さい。

CE 対応

型式 CE

説明 巻末-70 ページ CE マーク対応表をご参照下さい。
標準で CE に対応していない機種で、CE 対応が必要な場合は本オプションをご指定下さい。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

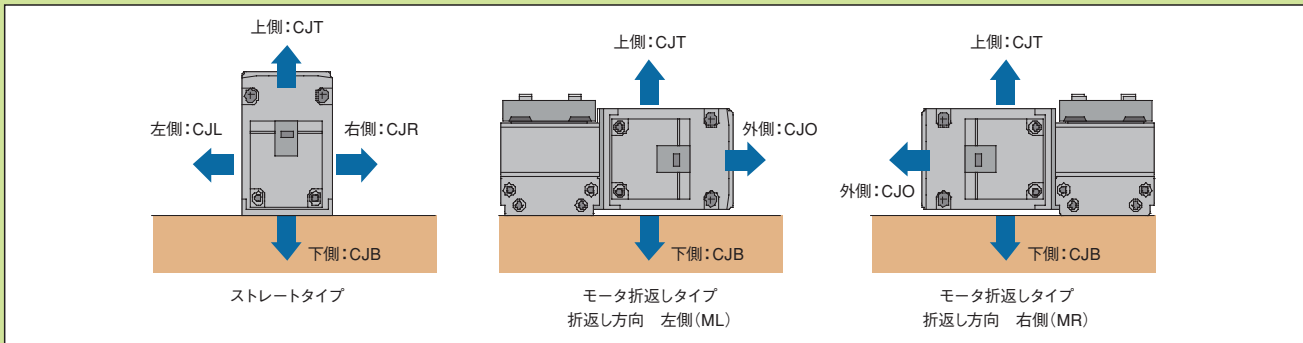
クリーン対応

- A
スライダ
タイプ
- B
ロッド
タイプ
- C
グリッパ
ロータリ
- D
テーブル
アームフラット
- E
リニア
サーボ
- F
その他

ケーブル取り出し方向変更

型式 CJT / CJR / CJL / CJB / CJO

説明 アクチュエータ本体に装着するモータ・エンコーダ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。



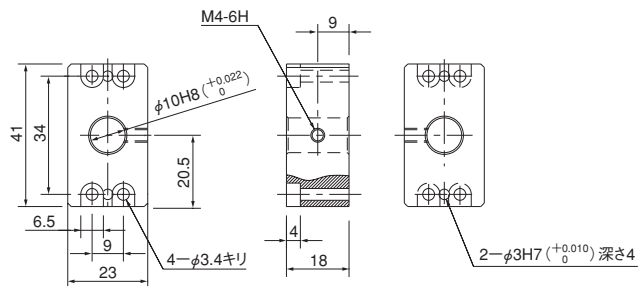
- G
直交
ロボット
- H
テーブル
トップ
- J
スカラ
ロボット
- K
クリーン
対応
- L
防塵・
防滴対応
- M
コント
ローラ

フランジブラケット

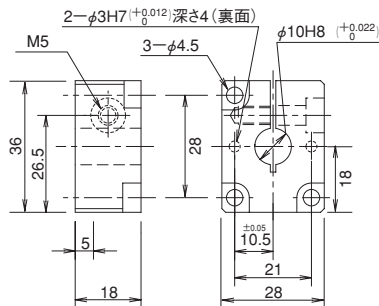
型式 FB

説明 グリッパ本体を固定するためのブラケットです。

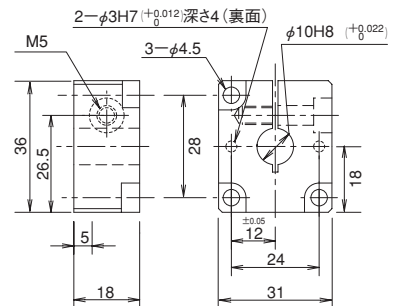
GRSS/GRLS用
単品型式
RCP2-FB-GRSS



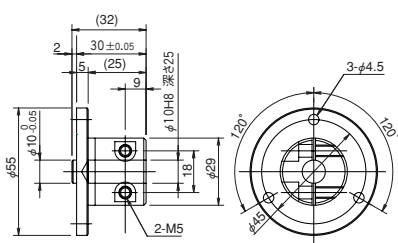
GRS用
単品型式 RCP2-FB-GRS



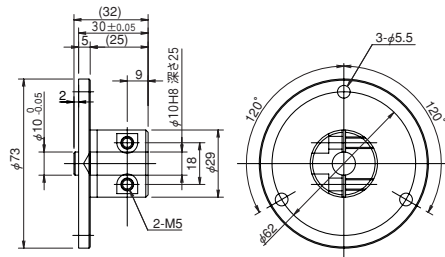
GRM用
単品型式 RCP2-FB-GRM



GR3LS/GR3SS用
単品型式 RCP2-FB-GR3S



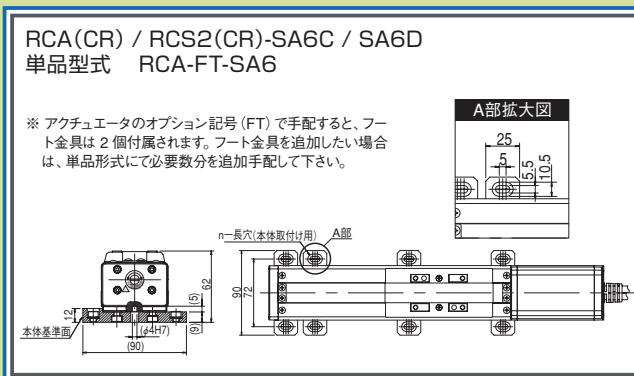
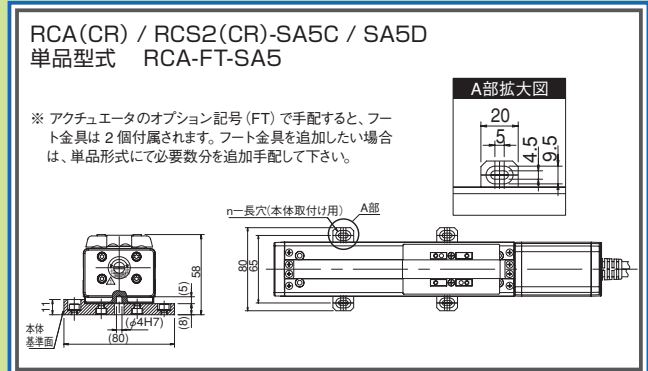
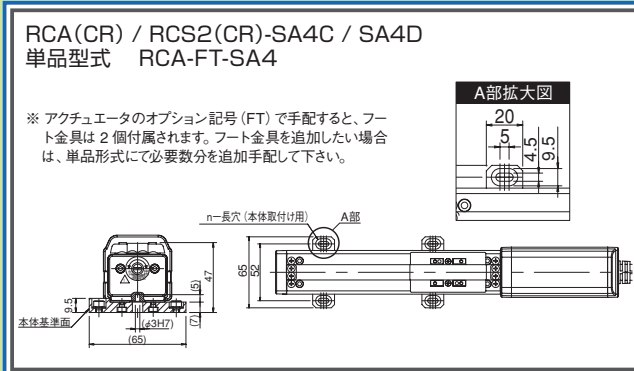
GR3LM/GR3SM用
単品型式 RCP2-FB-GR3M



フート金具

型式 FT

説明 アクチュエータ本体を上側よりボルトで固定するための金具です。
 スライダタイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付穴全てにフート金具を取付けて下さい。
 フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
 ※フート金具間の取付ピッチ寸法はアクチュエータ図面の取付ピッチ寸法をご参照下さい。



原点確認センサ

型式 HS

説明 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダが移動したかを確認するためのセンサです。
 ※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用出来ません。

ジョイントケーブル仕様 (スカラロボット用)

型式 JY

説明 本体・コントローラ間のケーブルをジョイントケーブル仕様に変更することができます。
 ケーブルを可動させる場合は断線の恐れがありますのでジョイントケーブル仕様をご使用ください。

省電力対応

型式 LA

説明 コントローラの電源容量を低減するオプションです。
 標準仕様/高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。
 (機種によって最大値は変化しますので、詳細はACON/ASELコントローラの電源容量をご覧ください)

原点リミットスイッチ

型式 L(標準) / LL(反対側取付)

説明 原点復帰を実行した際、押し当て方式はメカエンドに押し当たってから反転し原点を確定しますが、その反転のきっかけをセンサで行なうためのオプションです。
 L オプションを指定しますと、HOME (原点検出用)、+ OT (反モータ側オーバーラベル)、- OT (モータ側オーバーラベル) の3つの近接センサが装着されます。(HOME と- OT は一体型のツインセンサとなります)
 ISDBCR/ISPDACR/SSPDACR シリーズは、原点リミットスイッチ及びカバーが本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準 (型式:L) となります。原点リミットスイッチを反対側 (勝手違い) に設置したい場合は LL をご選択下さい。
 ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型 (W/WX) タイプは原点リミットスイッチが標準装備となります。センサは、本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式は L (標準) をご選択下さい。

A	スライダタイプ
B	ロッドタイプ
C	グリップ・ロータリ
D	テーブル・アームフラク
E	リニアサーボ
F	その他
G	直交ロボット
H	テーブルトップ
J	スカラロボット
K	クリーン対応
L	防塵・防滴対応
M	コントローラ

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

シンクロ動作時マスター軸指定

型式 LM(標準) / LLM(反対側取付) / S(スレーブ軸指定)

説明 X-SEL コントローラの機能のひとつに「シンクロ動作機能」があります。これは2軸のアクチュエータを同時に動作させるもので、1軸をマスター(記号:M)とし、もう1軸がスレーブ(記号:S)となり、スレーブがマスターに対し超高速制御で追従することにより、2軸が同時に動作するものです。シンクロ動作を行う2軸のアクチュエータは、全く同じ仕様(タイプ、リード、モータ出力、ストローク)でなければなりません。シンクロ動作を行う場合は、マスター軸はリミットスイッチ仕様となりますので、手配の際はマスター軸の型式にLM(リミット仕様マスター軸指定)を、スレーブ軸の型式にS(スレーブ軸指定)を付けて下さい。ISDBCR/ISPDACR/SSPDACR シリーズは、原点リミットスイッチ及びカバーが本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準(型式:LM)となります。原点リミットスイッチを反対側(勝手違い)に設置したい場合はLLMをご選択下さい。ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型(W/WX)タイプは原点リミットスイッチが本体内部に内蔵されます。型式はLM(標準)をご選択下さい。また本体側面にカバーは付きません。

原点逆仕様

型式 NM

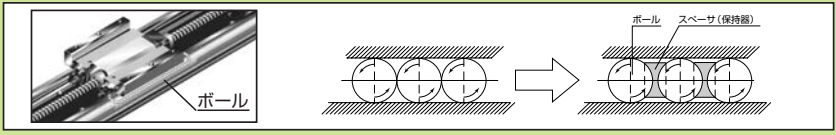
説明 通常原点位置は、スライダ・ロッド共にモータ側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することが出来ます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却して頂き調整が必要となりますのでご注意ください)

ボール保持機構付ガイド

型式 RT

説明 ガイドのボール(鋼球)とボールの間にスペーサ(保持器)を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。

※ISDACR/ISPDACR-W/WX ではご使用出来ません。
 ※ISDBCR/ISPDACR/SSPDACR のボール保持機構付きガイド仕様を垂直で使用するには、一部の機種にて垂直可搬質量が変わりますのでご注意ください。
 詳細は各タイプのページをご参照下さい。

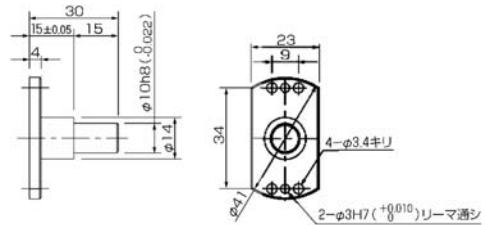


シャフトブラケット

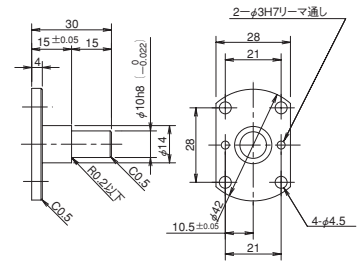
型式 SB

説明 グリッパ本体を取り付けるための固定金具です。

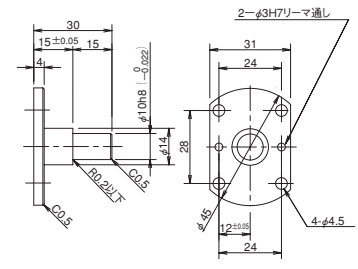
RCP2-GRSS用 単品型式 RCP2-SB-GRSS



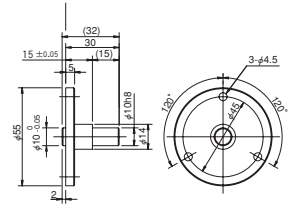
RCP2-GRS用 単品型式 RCP2-SB-GRS



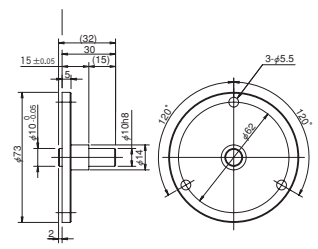
RCP2-GRM用 単品型式 RCP2-SB-GRM



RCP2-GR3LS/GR3SS用 単品型式 RCP2-SB-GR3S



RCP2-GR3LM/GR3SM用 単品型式 RCP2-SB-GR3M

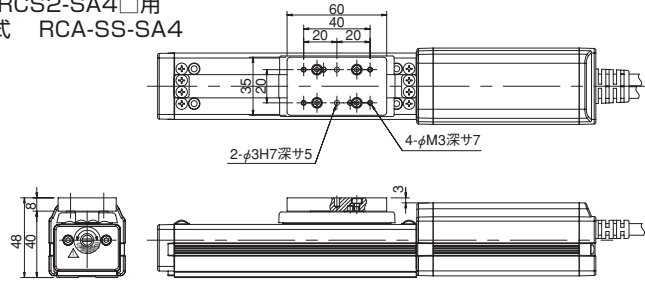


スライダスペーサ

型式 **SS**

説明 SA4タイプのスライダ上面位置を、モータ高さ位置よりも上にするためのスペーサです。SA4以外のアクチュエータは、スライダ上面位置がモータ高さ位置より高くなっているため必要ありません。

RCA / RCS2-SA4□用
単品型式 RCA-SS-SA4



真直度高精度仕様

型式 **ST**

説明 スライダの運動平行度（水平／垂直）、スライダの運動真直度（水平／垂直）の走り精度を高レベルで規定した精密アクチュエータです。それぞれの走り精度はアクチュエータのストローク毎に規定されます。下表は、1mあたりの規格値になります。ストローク毎の規格値の算出方法は、「アルミベースと鉄ベース」の計算例を参照下さい。

		アルミベース		鉄ベース	
		真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り ^(※)	真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り ^(※)
1	運動平行度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は 一律0.015mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は 一律0.015mmとする〕
2	運動真直度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.020 〔ストローク500mm以下は 一律0.01mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.015 〔ストローク500mm以下は 一律0.008mmとする〕

※運動平行度／運動真直度の詳細、ストローク毎の規格値の算出方法は、B-206ページをご参照下さい。(※)精度測定の方法はIAI検査基準によります。

吸引用継手 L 字仕様

型式 **VL**

説明 クリーン仕様の吸引用継手を、ストレートタイプから L 字タイプに変更するものです。

吸引用継手なし

型式 **VN**

説明 クリーン仕様から吸引用継手を取り外して簡易防塵タイプとして使用するオプションです。

吸引用継手勝手違い

型式 **VR**

説明 バキューム用継手は標準がモータ側から見て本体左側に設置されていますが、これを勝手違い側（右側）に変更するオプションです。

ダブルスライダ仕様

型式 **W**

説明 ボールネジに接続されていないフリーのスライダを追加するオプションです。スライダをダブルにすることで、モーメント及び張り出し負荷長を大きくすることが出来ます。
※ 中間サポート付タイプ (MX/LX/WX) では使用出来ません。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

クリーン対応

- A
スライダ
タイプ
- B
ロッド
タイプ
- C
クリップ・
ロータリ
- D
テーブル・
アームフラット
- E
リニア
サーボ
- F
その他
- G
直交
ロボット
- H
テーブル
トップ
- J
スカラ
ロボット
- K
クリーン
対応
- L
防塵・
防滴対応
- M
コント
ローラ

機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

シリーズ	タイプ	アブソリュートデータ バックアップ用電池	アブソリュート リセット 調整治具	フランジ
IX	NNC1205	AB-6 ※1	JG-5	IX-FL-4
	NNC1505			
	NNC1805			
	NNC2515H	AB-3 ※1	JG-2	IX-FL-2
	NNC3515H			
	NNC50□□H		JG-1	IX-FL-1
	NNC60□□H			
	NNC70□□H			
NNC80□□H	JG-3	IX-FL-3		

※1 電池はスカラ全機種 1台につき4個必要です。AB-3の荷姿は1個単位ですのでご注文の際は必要個数をご指定下さい。

アブソリュートリセット調整治具

エンコーダのアブソリュートデータが消失しアブソリュートリセットが必要な場合に使用する調整治具です。



JG-1



JG-2



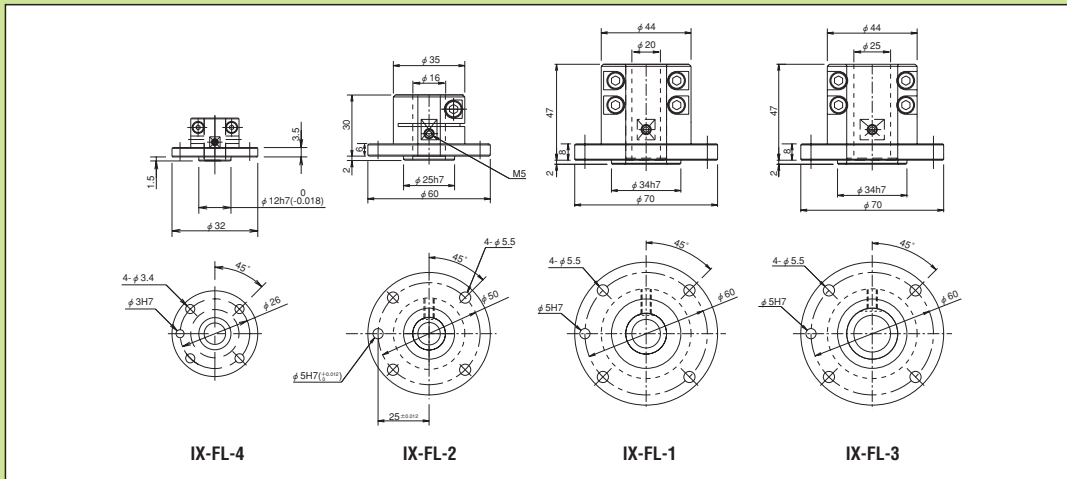
JG-3



JG-5

フランジ

Z軸アーム先端に物を取り付ける場合にご使用下さい。



アブソリュートデータバックアップ用電池

スカラロボットのアブソリュートデータを保持するための電池です。
コントローラから「アブソデータバックアップバッテリ電圧低下警告エラーコード：EA03」が出力されたら、すみやかに電池の交換をして下さい。

※ 電池は（スカラ全機種）1台につき4個必要です。荷姿は1個単位ですのでご注文の際は必要数をご指定下さい。



型式 AB-3

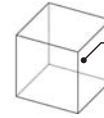


型式 AB-6

クリーン対応タイプ クリーン度規格について

クリーン度はクリーンルーム内の清浄度を示す指標であり、「一定の体積中の基準の大きさ以上の塵埃の数量」で示されます。規格の原本は1963年のアメリカ連邦規格Federal Standard209です。この規格は1992年に改定されたFed.Std209Eが最新になっていますが、ISO14644-1成立(1999年)に伴い、2001年に廃止されました。またそのほか、日本工業規格JIS B 9920も、2002年にISOと完全に同一の形に改訂されました。ただし、現場レベルではアメリカ連邦規格Fed.Std209Dによる「クラス1000」という表現やそれを準ずる形で「0.1μmクラス100」という通称が多く用いられています。

No.	規格名	クラス名	対象粒径	基準体積	備考
1	Fed.Std.209D	クラス1,10,100…10万	0.5μm	1ft³	1963年に制定。2001年に廃止
2	ISO146-4461	クラス1~9	0.1μm	1m³	1999年に制定



規定の大きさの空間 (1m³、1ft³) に対象粒径の塵埃がいくつ存在するかを規定

アイエイアイ規格は、Fed.Std.209Dを準用していますが、対象の粒径は0.1μmです。

<クリーン度規格>

クリーン度規格について、以下の表にまとめます。

1. Fed.Std.209D

対象粒径 クラス基準	0.5μm以上 1ft³の粒子数				
	測定粒子径 [個/ft³ (個/m³)]				
	0.1μm	0.2μm	0.3μm	0.5μm	5μm
クラス1	35	7.5	3	1 (35)	
クラス10	350	75	30	10 (353)	
クラス100		750	300	100 (3530)	
クラス1000				1,000 (35,300)	7
クラス10000				10,000 (353,000)	70
クラス100000				100,000 (3,530,000)	700

1. ISO 14644-1

対象粒径 クラス基準	0.1μm 1m³の粒子数のべき乗 上限濃度 [個/m³]					
	0.1μm					
	0.1μm	0.2μm	0.3μm	0.5μm	1μm	5μm
クラス1	10	2				
(クラス1.5)	32					
クラス2	100	24	10	4		
(クラス2.5)	316					
クラス3	1,000	237	102	35	8	
(クラス3.5)	3,160					
クラス4	10,000	2,370	1,020	352	83	
(クラス4.5)	31,600					
クラス5	100,000	23,700	10,200	3,520	832	29
クラス6	1,000,000	237,000	102,000	35,200	8,320	293
クラス7				352,000	83,200	2,930
クラス8				3,520,000	832,000	29,300
クラス9				35,200,000	8,320,000	293,000

※網掛け部は対象粒径

表 規格対応表

規格名称	IAI規格	Fed.Std.209D	ISO 14644-1
クリーン度クラスの対応			クラス1 (クラス1.5)
			クラス2 (クラス2.5)
	クラス10	クラス1	クラス3 (クラス3.5)
	クラス100	クラス10	クラス4 (クラス4.5)
		クラス100	クラス5
		クラス1000	クラス6
		クラス10000	クラス7
		クラス100000	クラス8

←赤字はアイエイアイにおけるクリーン度
細小型のみクラス100 (ISOクラス3.5)
その他クラス10 (ISOクラス2.5)

※クラスについては、以下の式で規定される

$$C_n = 10^N \times \left(\frac{0.1}{D} \right)^{20.8}$$

Cn: 粒径以上の上限濃度(個/m³)
N: 清浄度クラス
⇒中間域の清浄度クラスは1.1~8.9まで0.1刻みで規定
D: 粒径 [μm]

<アイエイアイにおけるクリーン度測定方法>

アイエイアイでの測定条件を下図に示す。

垂直設置にて測定し、1ft³あたりの塵埃の量を3回計測し、その最大値をクリーン度とする。

