

単軸アクチュエーター機種選定ガイド

単軸アクチュエーターの機種選定は、まず、タイプ別の特徴・用途からタイプを選択します。
次に「単軸アクチュエーター機種選定フロー」に沿って選定を行うと型式を特定することができます。

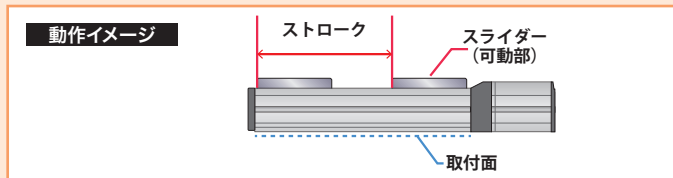
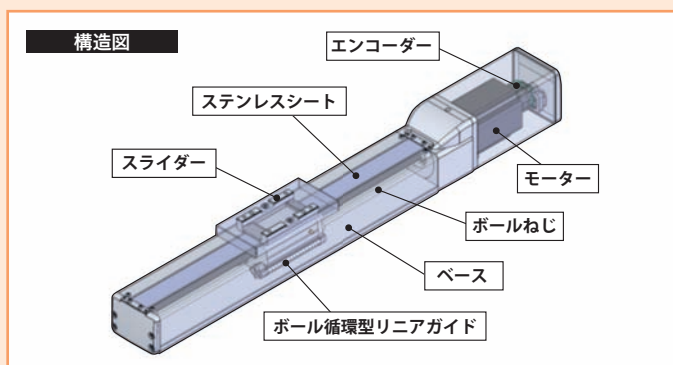
目次

1.タイプ別の特徴と用途	前-83,84
2.単軸アクチュエーター機種選定フロー	前-85
3.機種選定ソフトで選定	前-86
4.要求仕様から選定	前-87
5.「速度と可搬質量」のグラフの使い方	前-88
6.速度と可搬質量からシリーズ・タイプを選ぶ	前-89～前-94
スライダータ입 水平設置・垂直設置	前-89,90
テーブルタイプ 水平設置・垂直設置	前-91,92
ラジアルシリンダ・ロッドタイプ 水平設置・垂直設置	前-93,94
7.製品仕様表からアクチュエーター型式を決定する	前-95,96
8.単軸アクチュエーター機種選定例	前-97,98

1. タイプ別の特徴と用途

代表的なアクチュエーターのタイプは4種類です。構造と特徴及び用途は下記の通りです。4種類から用途に応じて、最適なタイプを選定して下さい。

スライダータ입



特徴

- 標準的なアクチュエーターの形状で本体上面のスライダーが動作します。
- スライダー上に設けられたタップ穴を使用し、ワークを取付けることができます。
- ベース一体型のボール循環型リニアガイドを内蔵し、ピッチング・ヨーイング・ローリング方向のモーメントに対応できます。

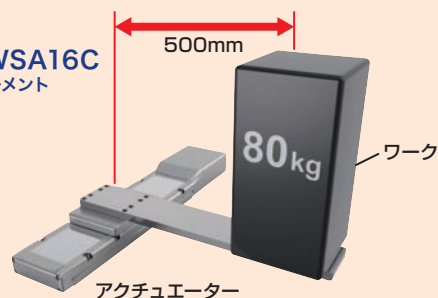
用途

- スライダー上にワークを載せた搬送用途や、位置決め用途に適しています。
- ロッドレスエアシリンダやボールねじ+ガイド+モーターを組み合わせた内製装置への置き換えに最適です。
- 直交組合せのベース軸・可動軸として最適です。
- 検査工程のカメラの送り機構や、レーザー変位計による測長といった精度を必要とする用途に使用できます。

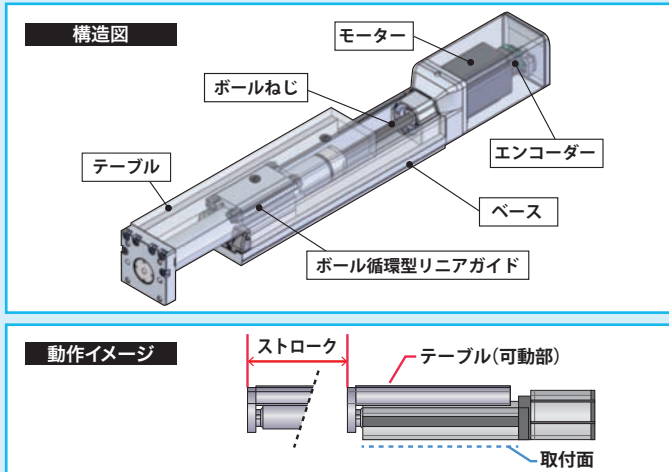
新技術 ワイドスライダータ입登場!

- ワイドボディの採用により許容負荷モーメントが標準スライダータ입比比べて最大**14**倍にアップしました。
- 張り出しが大きい用途に最適です。外付けでガイド併用をご検討されている場合は、ワイドスライダータ입1台でその役割を果たします。

RCP6-WSA16C
許容負荷モーメント

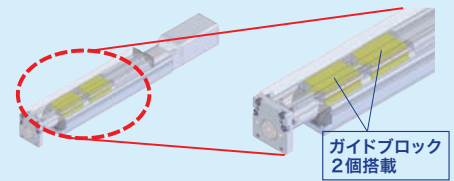


テーブルタイプ



新技術 ダブルブロックオプション登場!

- ガイドブロックを2個搭載する事で、動的許容モーメントが最大**4.3**倍アップします。ダブルブロック構造を採用することにより、搬送重量は、シングルブロックの**2**倍になります。(水平設置状態)



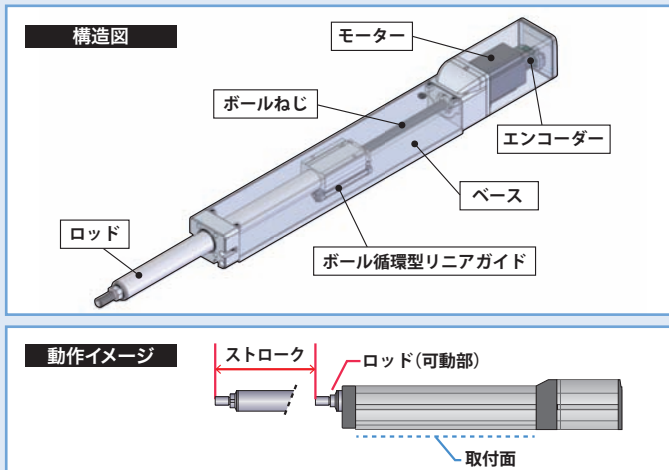
特徴

- 本体上面のテーブルが動作します。
- テーブルの上面および前面のタップ穴を使用し、ワークを取付けることができます。
- テーブル部にボール循環型リニアガイドを内蔵し、ピッチング・ヨーイング・ローリング方向のモーメントに対応できます。

用途

- テーブルタイプエアシリンダの置換えに最適です。
- 左右からワークを挟み込むクランプ用途で使用できます。
- テーブル前面でワークを押さえる位置決め用途や、コンベア上を流れるワークの幅寄せ機構で使用できます。
- 直交組合せの垂直可動軸としての用途に適しています。

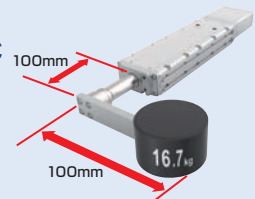
ラジアルシリンダ



新技術 ワイドラジアルシリンダ登場!

- 外付けガイド不要なラジアルシリンダにワイドタイプが追加されました。ワイドボディと高剛性ロッドにより標準ラジアルシリンダに比べ最大**3**倍のロッド先端許容トルクに対応できます。電動ドライバの位置決め等の回転トルクが作用する用途にご使用いただけます。

RCP6-WSA16C
ロッド先端許容トルク



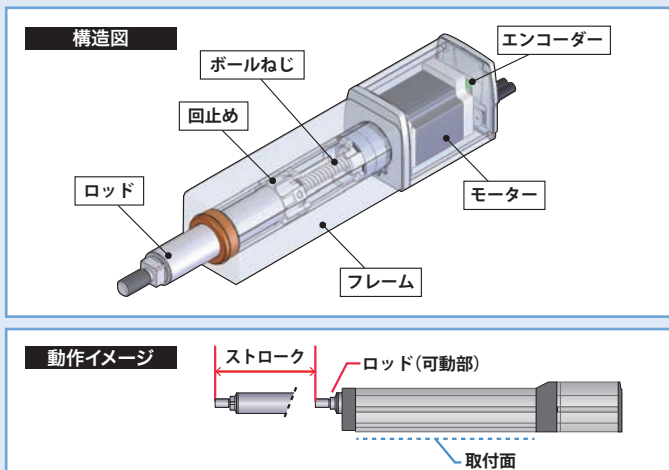
特徴

- ロッド型エアシリンダと同様にロッドが動作します。
- ロッド先端のねじ部を使用して、ワークを取付けることができます。
- ボール循環型リニアガイドを内蔵し、モーメント負荷を受けることができます。また、ロッド先端の振れがありません。
- 外付けガイドが不要になりますので、コンパクトな装置設計が可能です。

用途

- ワークの挿入用途や、圧入・カシメ用途に適しています。
- ロッドタイプのエアシリンダの置換えに最適です。
- リフター用途や、ワークの払出し用途に適しています。
- 直交組合せの垂直可動軸としての用途に適しています。
- 軽量物の搬送・位置決め用途に適しています(ガイド不要)。
- クレビス・トラニオン等の揺動動作に適しています。

ロッドタイプ



特徴

- ロッド型エアシリンダと同様にロッドが動作します。
- ロッド先端のねじ部を使用して、ワークを取付けることができます。

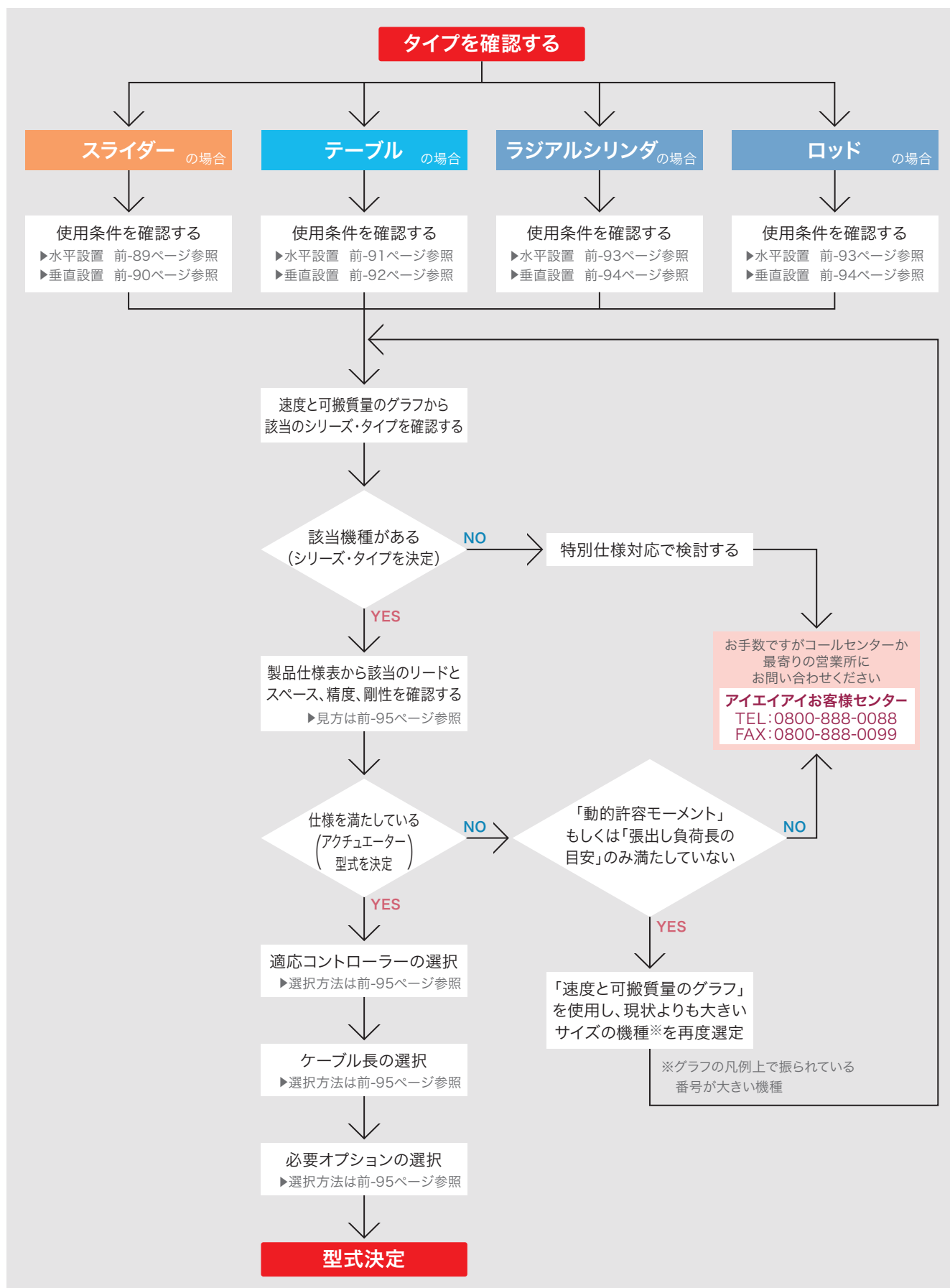
用途

- ワークの挿入用途や、圧入・カシメ用途に適しています。
- ロッドタイプのエアシリンダの置換えに最適です。
- リフター用途や、ワークの払出し用途に適しています。
- 直交組合せの垂直可動軸としての用途に適しています。

※ラジアル荷重がかかる場合は、外付けガイドが必要です。

※上記以外の形状をお探しの方は、製品体系(前-15ページ)でご確認ください。

2. 単軸アクチュエーター機種選定フロー [ストローク・搬送重量・速度から選定]



3. 機種選定ソフトで選定

機種選定ソフトを使用すれば、必要項目を入力するだけで、わずか5分で機種選定ができます。

選定結果が表示され、仕様書、図面、見積(納期)を出力します。

仕様書

図面

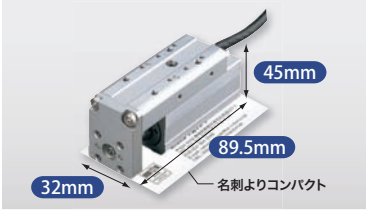
見積(納期)

**型式決定
機種選定
完了!**

▶機種選定ソフトのダウンロード

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei>

4. 要求仕様から選定

<ul style="list-style-type: none"> ▶ 制御盤は出来るだけ小さくしたい ▶ 配線処理を簡略化したい 	 <p>コントローラー</p>	<p>コントローラー内蔵型</p> <p>→前-105 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 装置を出来るだけコンパクトにしたい ▶ エアシリンダーの置き換え 	 <p>45mm</p> <p>89.5mm</p> <p>32mm</p> <p>名刺よりコンパクト</p>	<p>コンパクト仕様</p> <p>→前-113 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 高速・高加速度・ロングストロークの位置決め用途 		<p>リニアサーボタイプ</p> <p>→前-119 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 精密な位置決め用途 	 <p>±0.005mm</p>	<p>高精度仕様</p> <p>→前-121 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 1つのアクチュエーターで複数のスライダーを動作させる用途 		<p>マルチスライダー仕様</p> <p>→前-129 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 長い距離を高速で搬送する用途 		<p>ロングストローク 高速仕様</p> <p>→前-133 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ クリーンルーム内での搬送・位置決め用途 		<p>クリーン対応</p> <p>→前-135 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 水や粉塵が舞うような環境下での搬送・位置決め・圧入用途 	 <p>粉塵が舞う 悪環境で使用</p>	<p>防塵防滴対応</p> <p>→前-139 ページ</p>

5. 「速度と可搬質量」のグラフの使い方

1 使用するグラフを確認します。

スライダタイプ テーブルタイプ ラジアルシリンダ ロッドタイプ

水平設置 垂直設置

2 以下の条件を確認します。

ストローク 可搬質量 速度

3 「速度と可搬質量のグラフ」で該当の機種を選定します。



実際に選定してみましょう

1 使用するグラフを確認します。〈例〉

スライダタイプ

水平設置

の場合

2 条件を確認します。〈例〉

ストローク 500mm

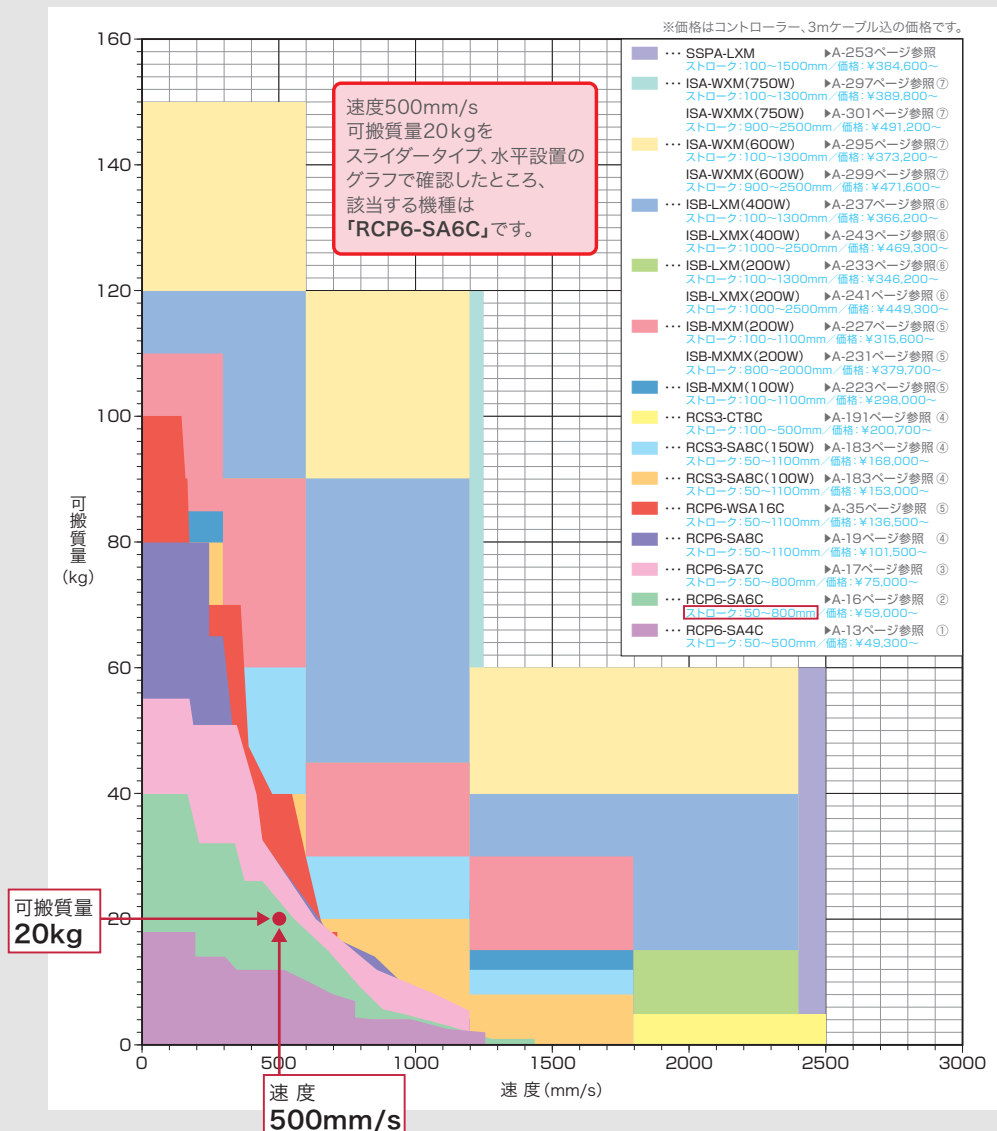
可搬質量 20Kg

速度 500mm/s

の場合

3 「速度と可搬質量のグラフ(前-89ページ)」で該当の機種を選定します。

速度と可搬質量、ストロークから該当機種を選定



※同じ色の範囲は同じ製品を表しています。 ※複数の機種が該当する場合は、安価な機種を表示しています。

6. 速度と可搬質量からシリーズ・タイプを選ぶ

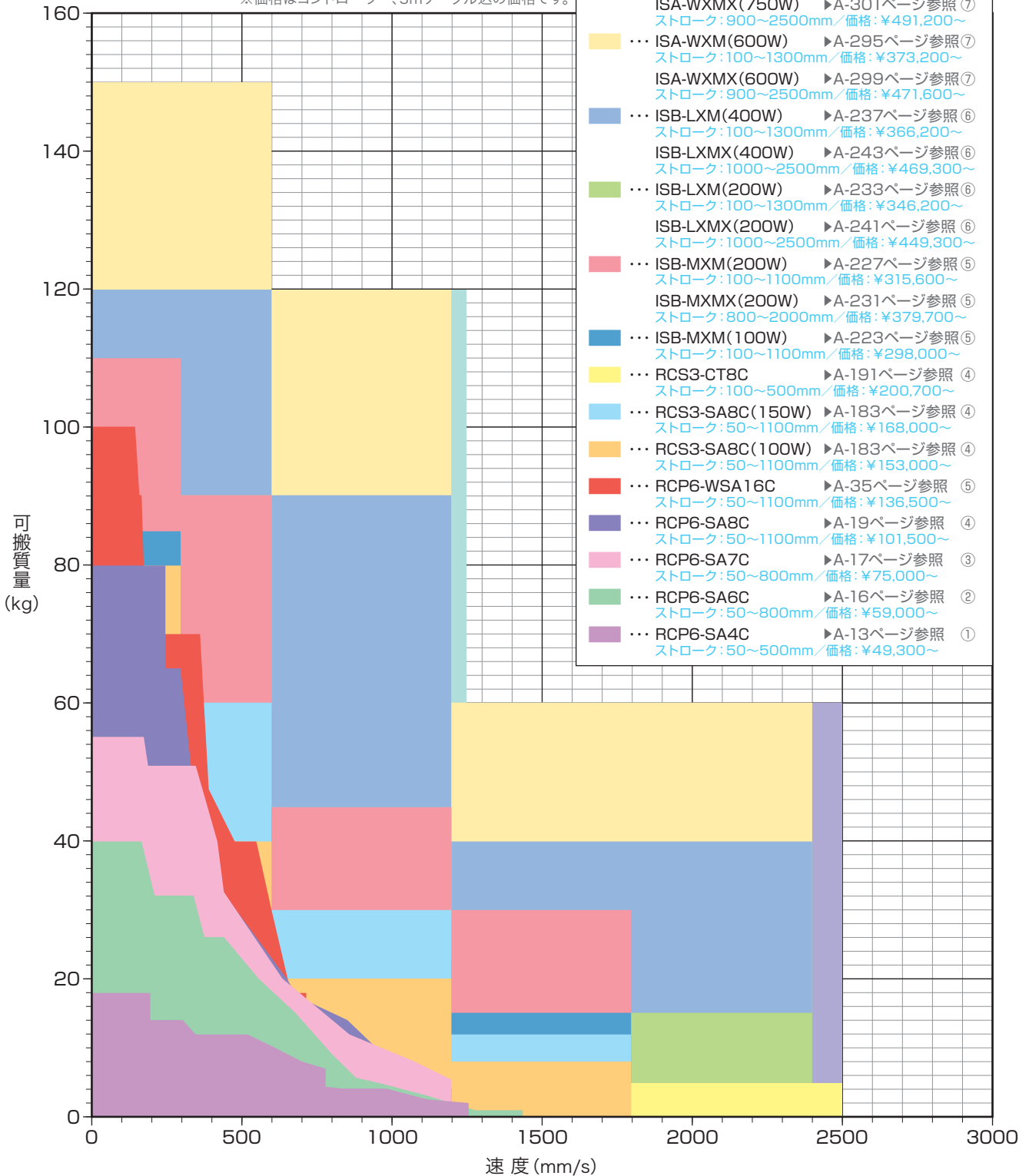
スライダータイプ

速度と可搬質量のグラフ



水平設置

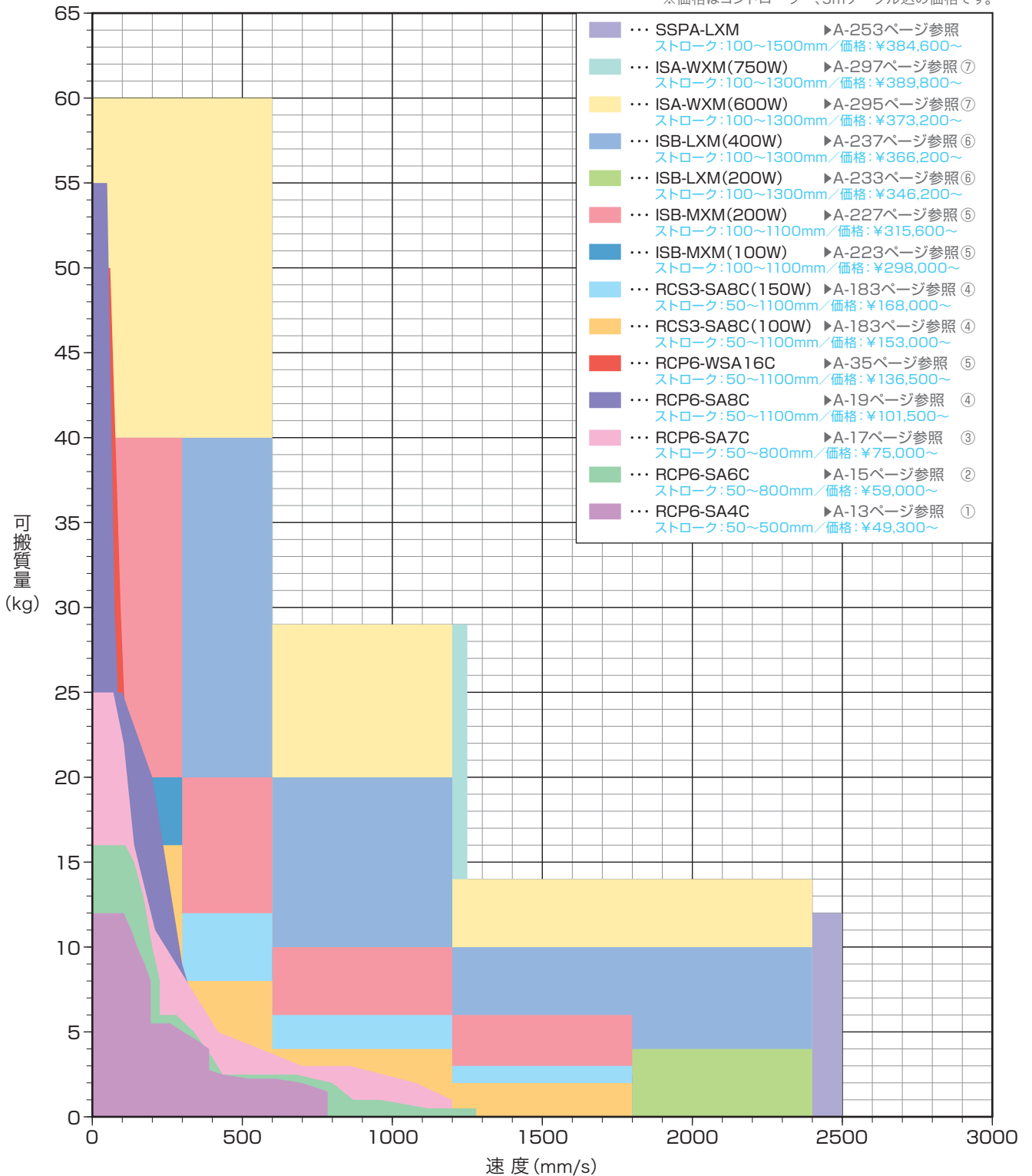
※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。





垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



6. 速度と可搬質量からシリーズ・タイプを選ぶ

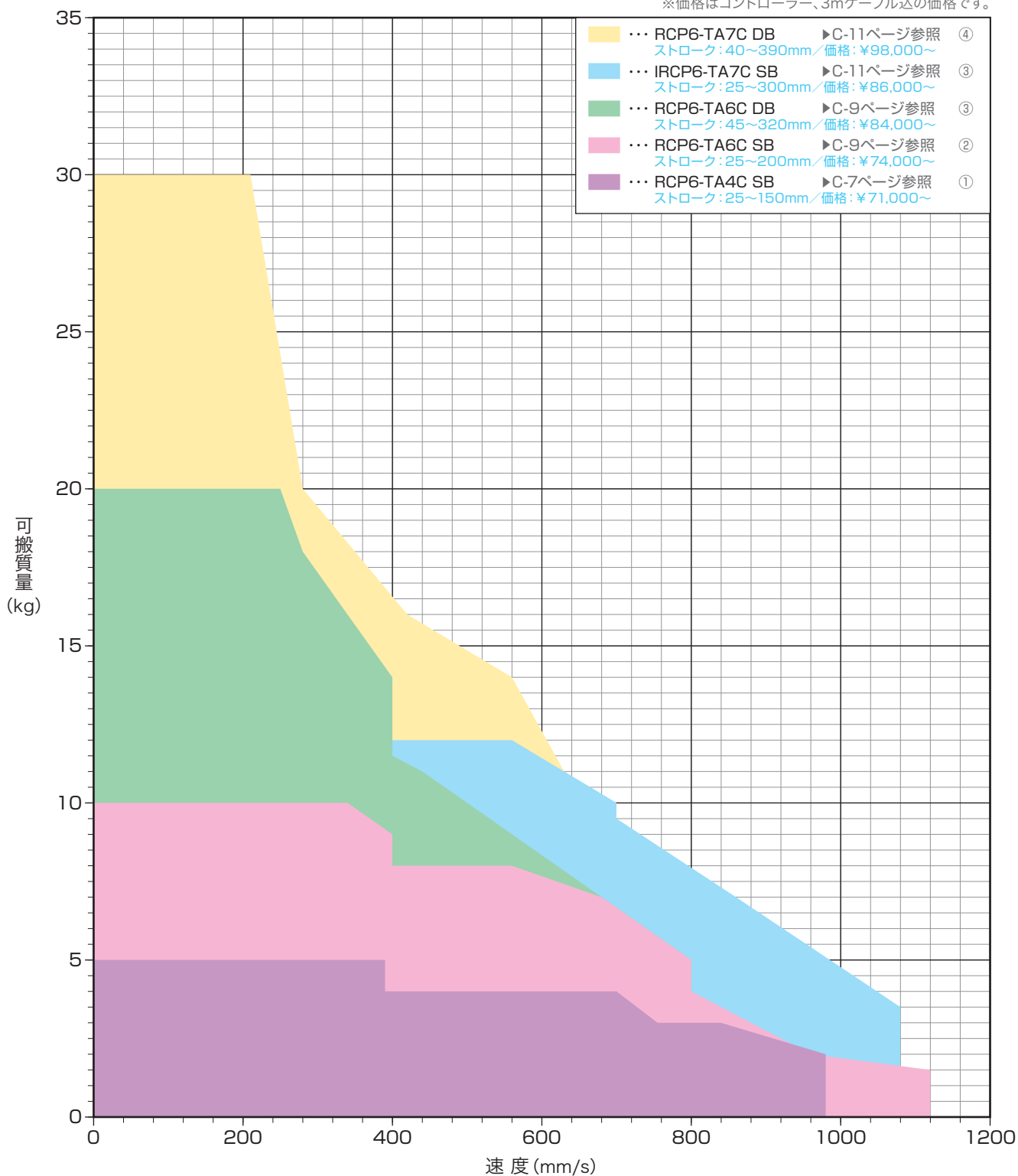
テーブルタイプ

速度と可搬質量のグラフ



水平設置

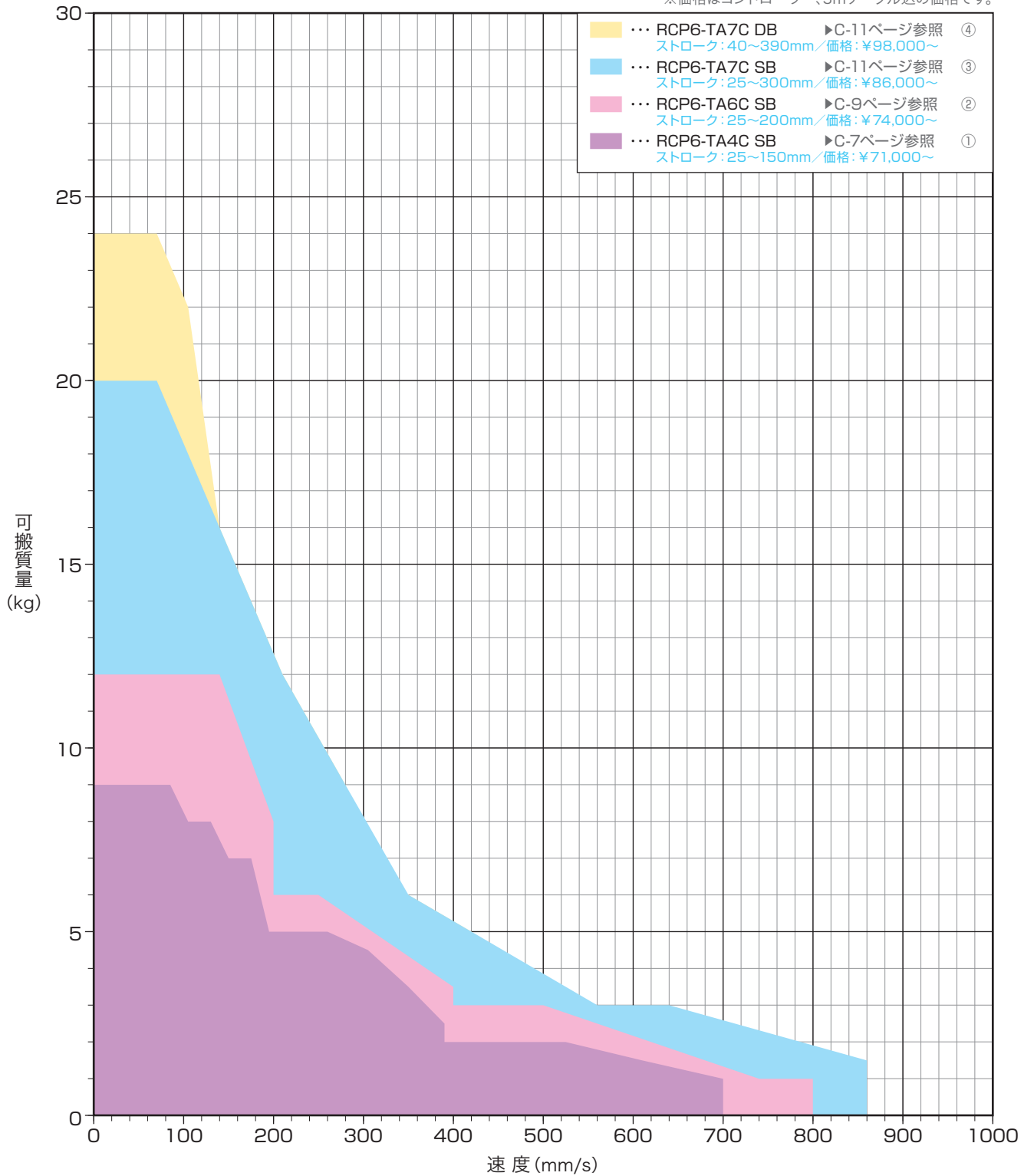
※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。





垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



6. 速度と可搬質量からシリーズ・タイプを選ぶ

ラジアルシリンダタイプ

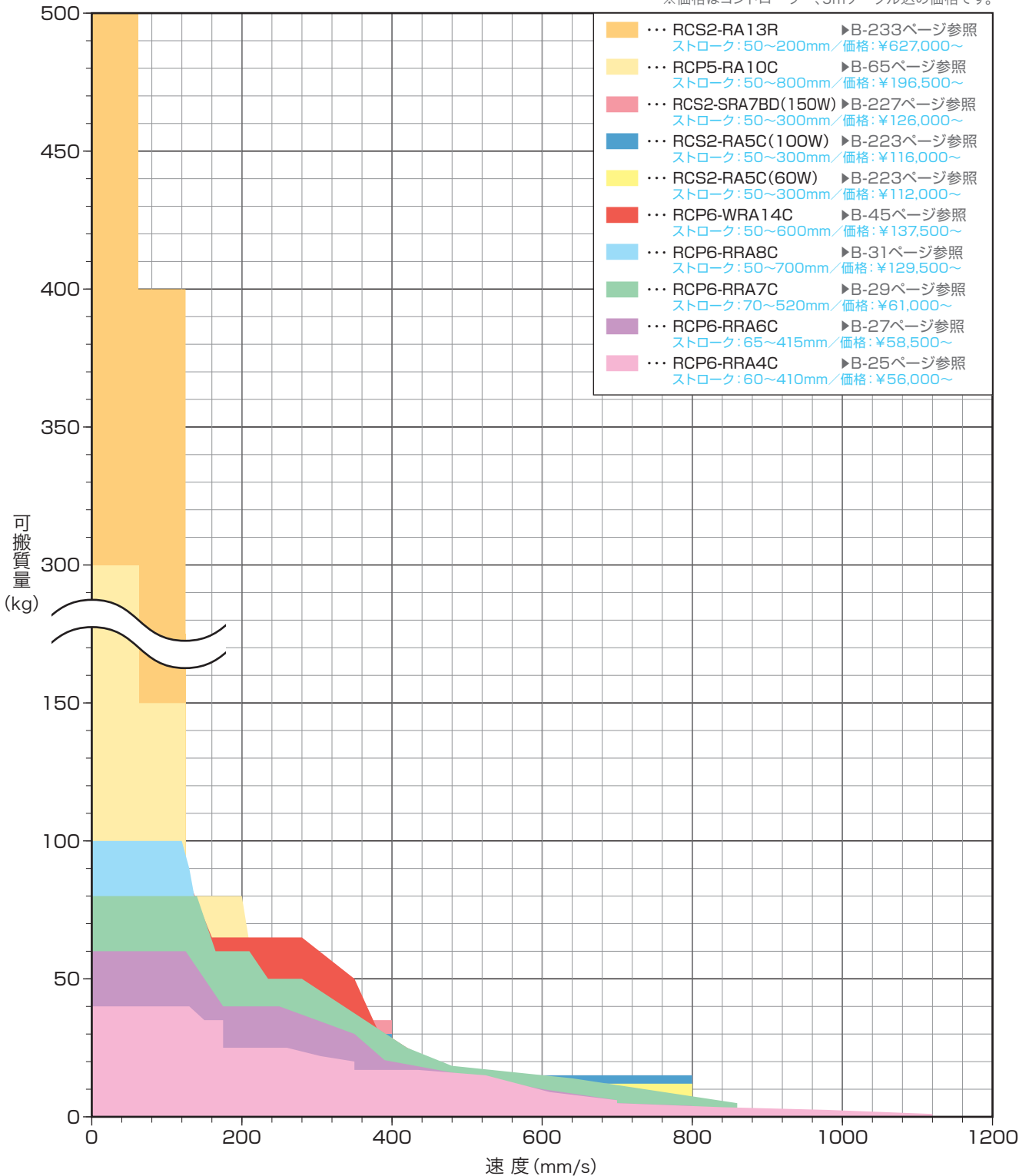
ロッドタイプ

速度と可搬質量のグラフ



水平設置

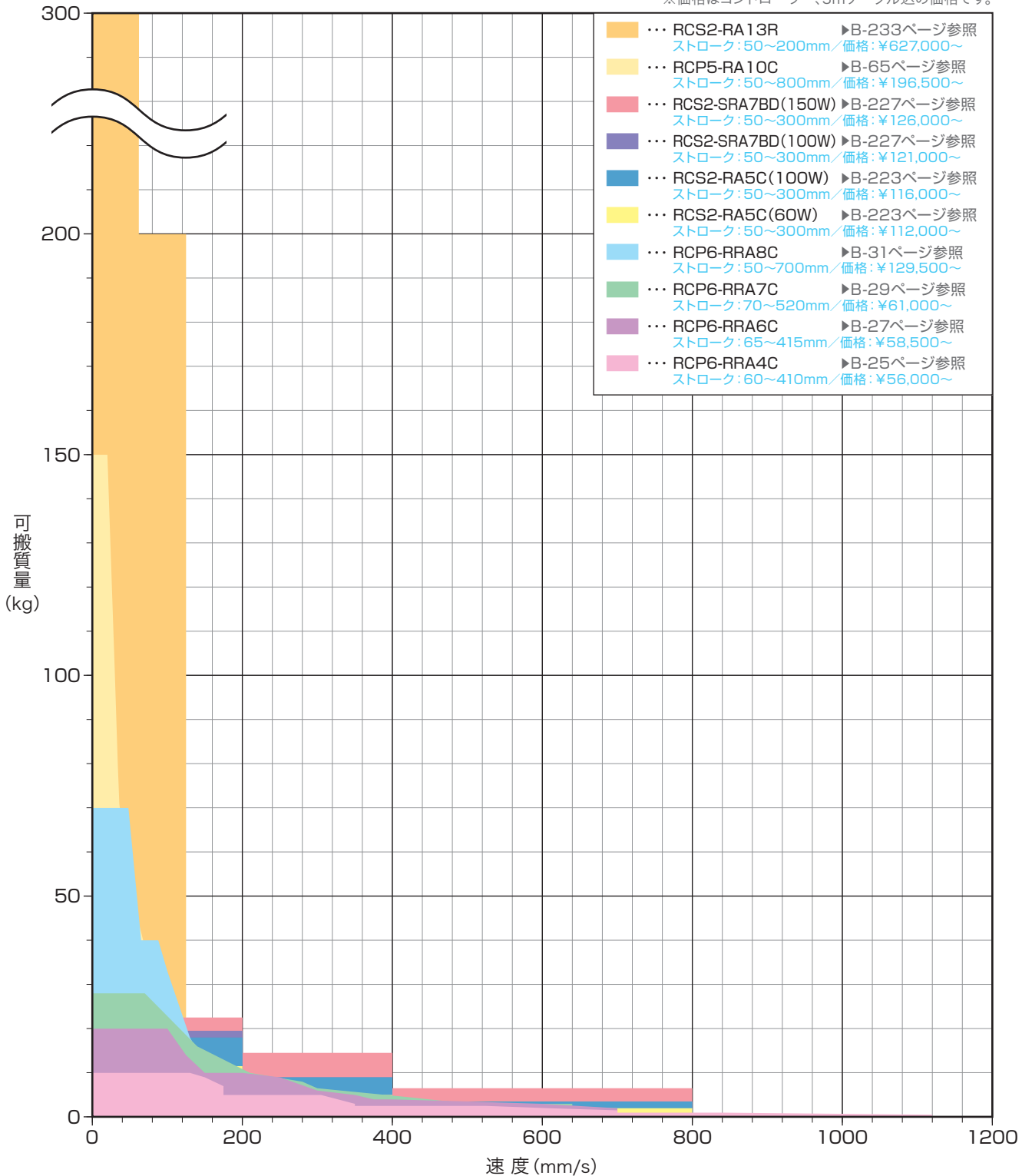
※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。





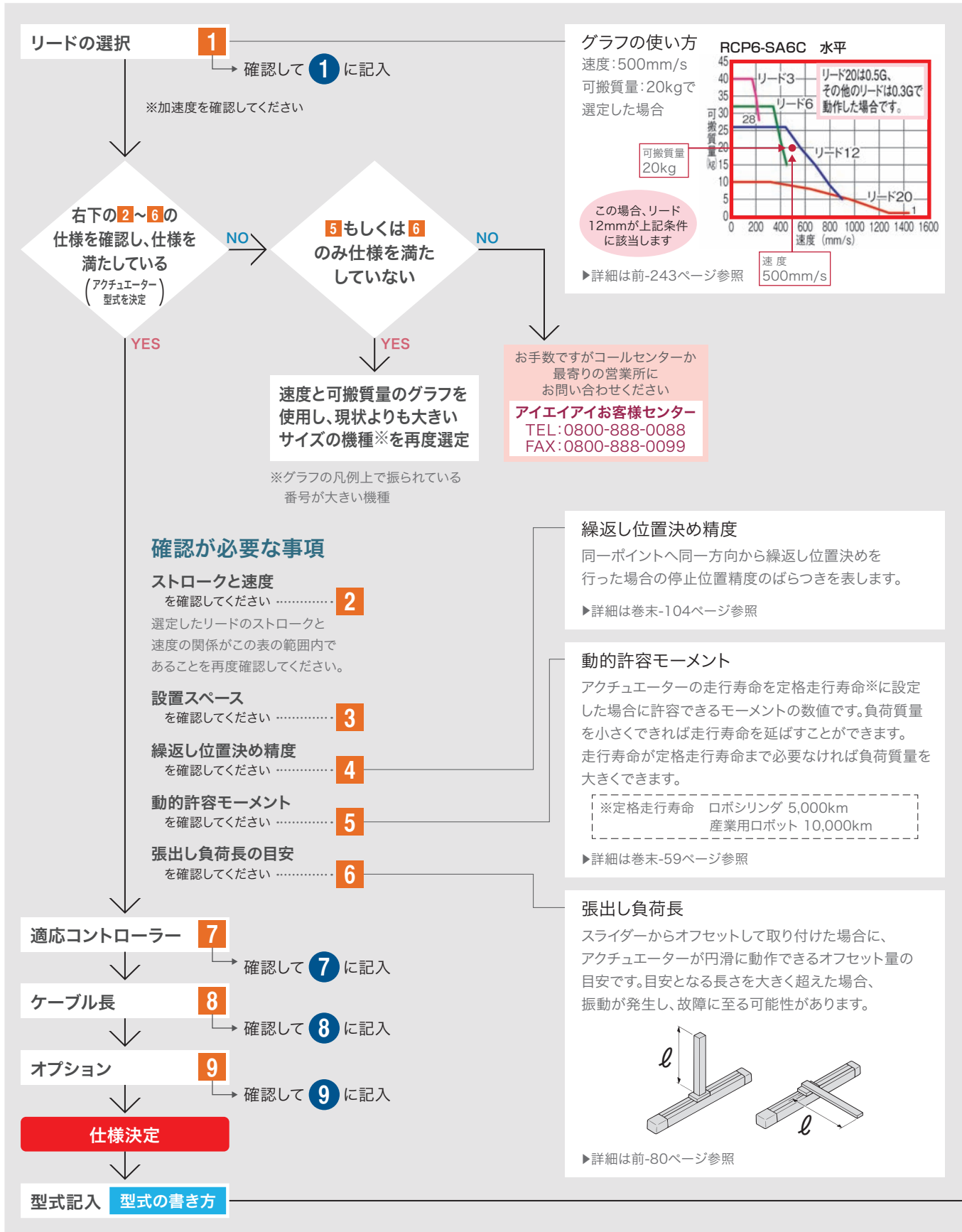
垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



7. 製品仕様表からアクチュエーター型式を決定する

選定した機種「製品仕様掲載ページ」を確認し、必要な仕様が満たされているか確認します。



RCP6(S)-SA6C


型式項目

SA6C - **WA** - **42P**

シリーズ: SA6C タイプ: WA エンコーダ種類: WA モータ種類: 42P

RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

※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。



1

2

8

4

5

6

9

A-15 RCP6(S)-SA6C

お問い合わせ 0800-888-0088

RCP6(S)-SA6C

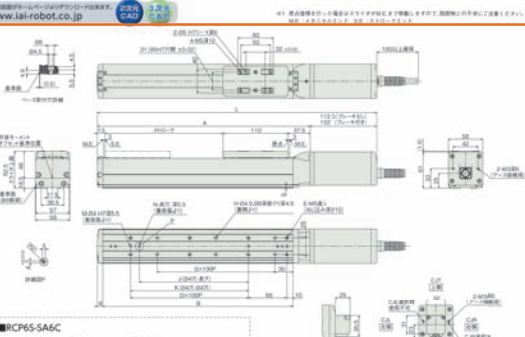
型式項目

SA6C - **WA** - **42P**

シリーズ: SA6C タイプ: WA エンコーダ種類: WA モータ種類: 42P

RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

※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。



3

7

RCP6(S)-SA6C

A-16 RCP6(S)-SA6C

型式の書き方

RCP6(S)-SA6C

±10μm ±5μm 簡易防塵仕様 バッテリーレスアプン モータユニット型 モータストレート 本体幅58mm 24vパルスモータ

■型式項目

SA6C	WA	42P	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類					
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 800:800mm (50mm幅)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	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

複数ある場合は
選択する必要あり

上記の数字から
該当する長さを選択

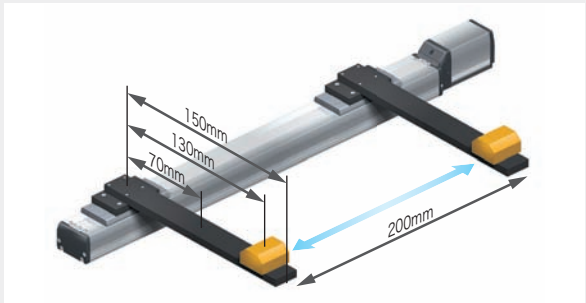
7 8 9

8. 単軸アクチュエーター機種選定例

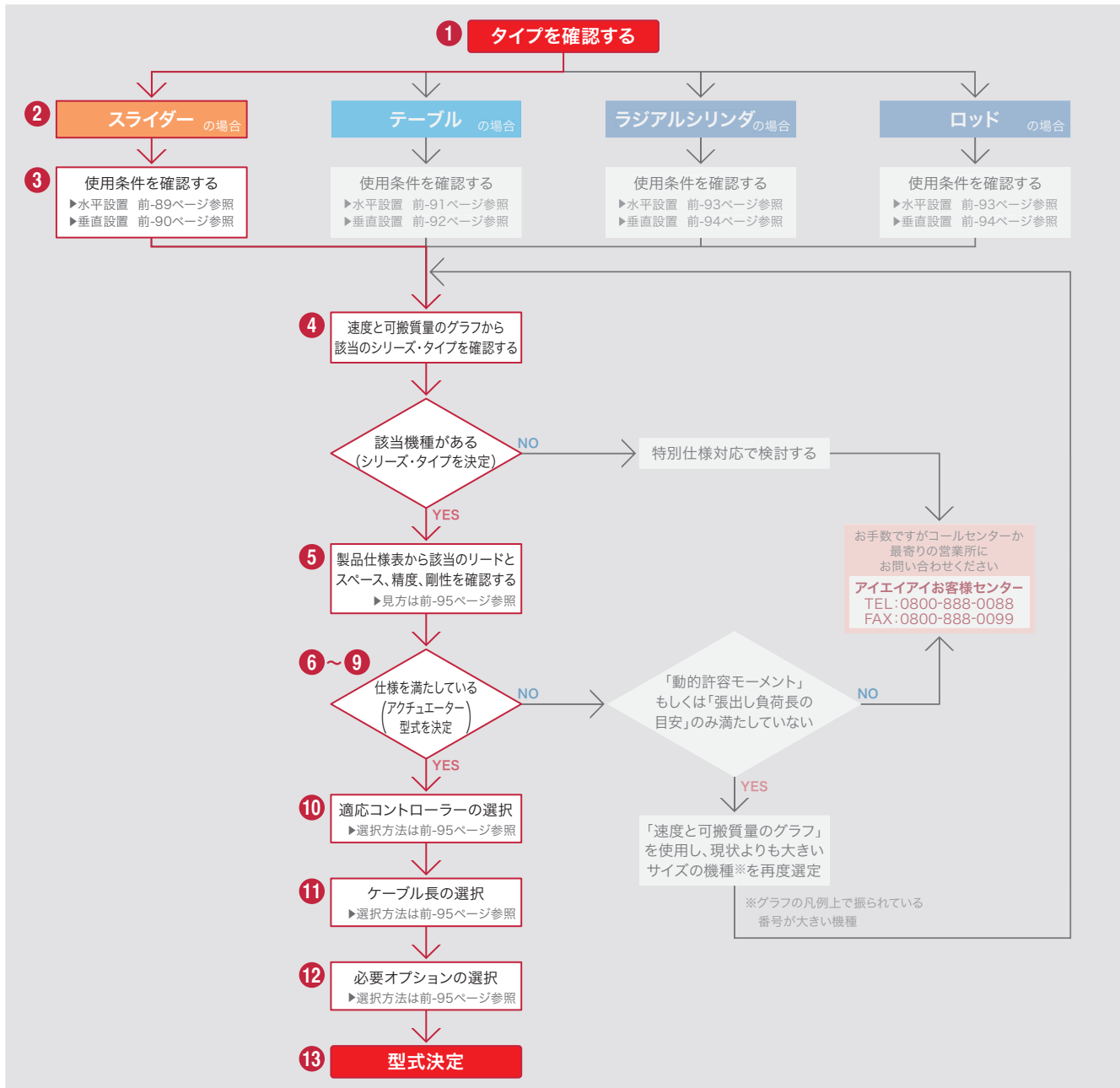
前-85ページの選定フローを使った選定例です。

条件

- 自動車部品組み立てラインの工程間搬送用途
- ワーク重量は15kg、プレート重量は5kg
- 速度500mm/s、0.3Gで動かしたい
- 必要ストロークは200mm
- 可動部中心からワーク重心までの距離は130mm
- 可動部中心から張出し先端までの距離は150mm
- 可動部中心からプレート重心までの距離は70mm



上記の条件でフローに沿って選定します。赤枠で囲った部分の詳細は右ページに記載しています。



1 タイプを確認する

前-83ページを確認し、搬送用途なのでスライダタイプを選定

2 使用条件を確認する
 ▶水平設置 前-89ページ参照
 ▶垂直設置 前-90ページ参照

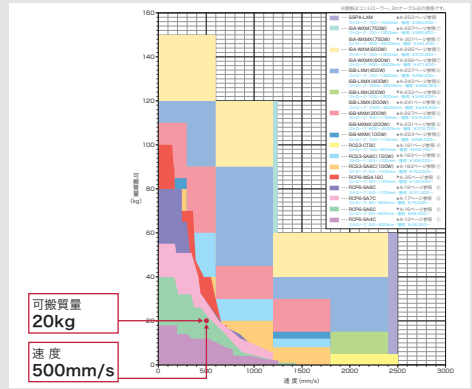
設置姿勢…水平

3 速度と可搬質量のグラフから該当のシリーズ・タイプを確認する

前-89ページの「速度と可搬質量のグラフ」より右のグラフを選択

4 該当機種がある(シリーズ・タイプを決定)

右のグラフから「RCP6-SA6」を選定



5 製品仕様表から該当のリードとスペース、精度、剛性確認する
 ▶見方は前-95ページ参照

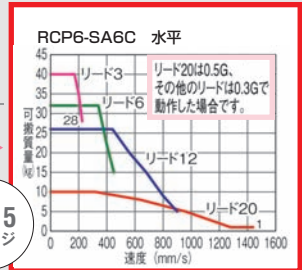
製品仕様掲載ページ「A-15ページ」へ移動

6 リードの選択
 ▶選択の仕方は前-95ページ参照

速度と可搬質量の相関図より、該当するのはリード12mm

※加速度0.3Gの値が条件を満たしていることを確認してください。

→A-15ページ



7 製品仕様を確認する
 ▶ストロークと速度
 ▶設置スペース
8 繰返し位置決め精度
9 動的許容モーメント
 ▶張出し負荷長の目安
 ▶用語詳細は前-95ページ参照

ストロークと最高速度の表で確認

ストローク200mm、速度500mm/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)
20	高出力有効	1440 < 1280 >	1335 < 1280 >	1130	970	840	735	650	575	515
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75

→A-15ページ 範囲内

動的許容モーメント

$$Mb: 0.3 \{ 15\text{kg} \times 9.8 \times 130\text{mm} / 1000 + 5\text{kg} \times 9.8 \times 70\text{mm} / 1000 \} = 6.762$$

$$Mc: (15\text{kg} \times 9.8 \times 130\text{mm} / 1000) + (5\text{kg} \times 9.8 \times 70\text{mm} / 1000) = 22.54$$

張出し負荷長の目安

150mm

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転進C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm (±0.005mm)
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方向48.5N・m Mb方向69.3N・m Mc方向103N・m
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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)
張出し負荷長の目安	Ma方向:220mm以下, Mb・Mc方向:220mm以下

→A-15ページ 範囲内

10 適応コントローラーの選択
 ▶選択方法は前-95ページ参照

PCON-CBとする→適応コントローラー記号「P3」を選択

11 ケーブル長の選択
 ▶選択方法は前-95ページ参照

3mとする→ケーブル長3mの記号「S」を選択

12 必要オプションの選択
 ▶選択方法は前-95ページ参照

必須オプションの選択…なし

13 型式決定

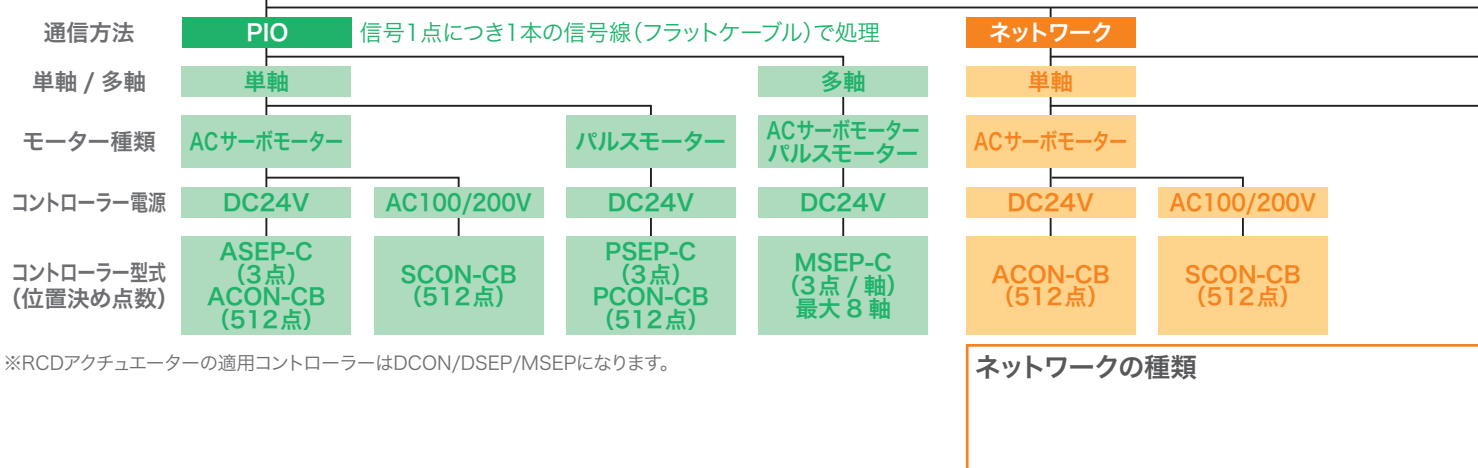
RCP6-SA6C-WA-42P-12-200-P3-S

コントローラー機種選定ガイド

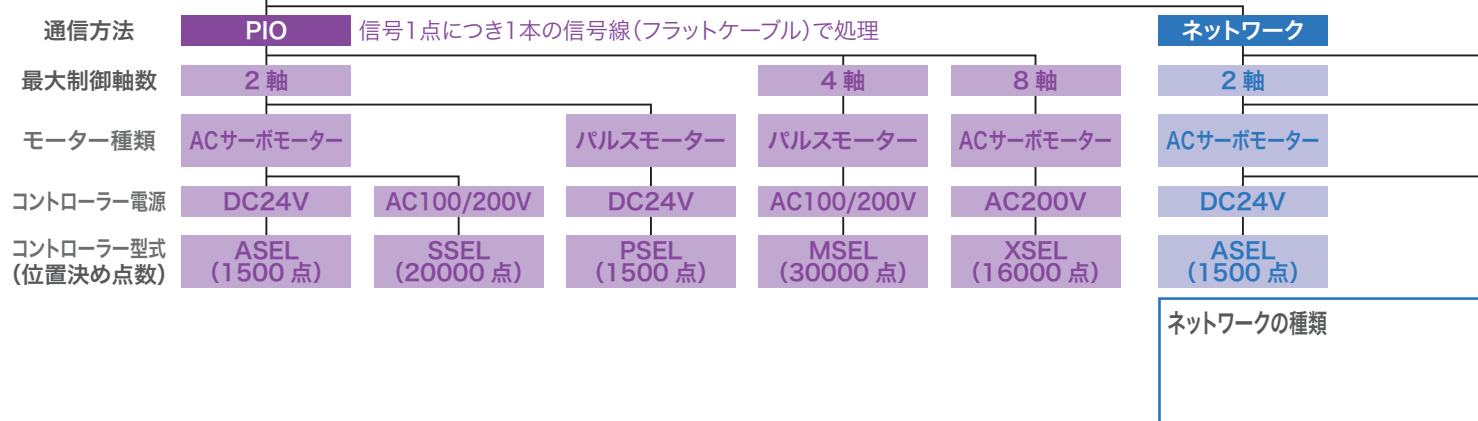
1. コントローラー製品体系

下記にコントローラーの製品体系を示します。大きく分けて、ポジショナー（位置決めコントローラー）、プログラムコントローラー（SEL言語プログラムタイプ）、プログラムコントローラー（PLC機能内蔵タイプ）の3種類があります。

1. ポジショナー（位置決めコントローラー）

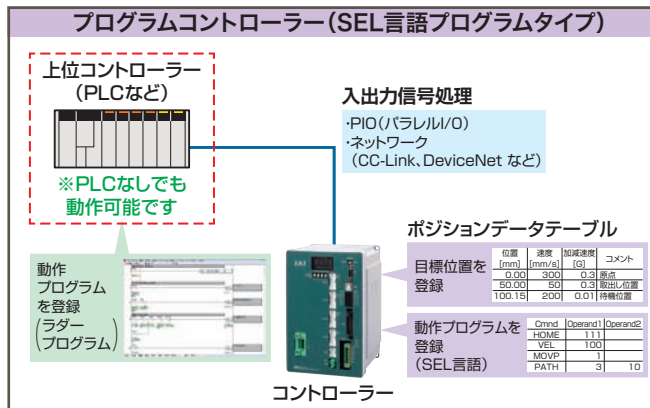
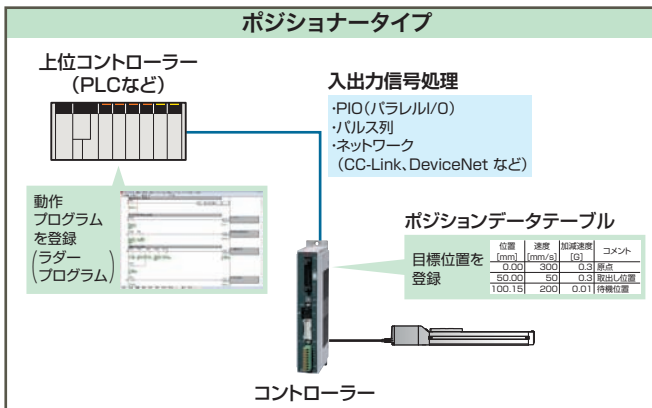


2. プログラムコントローラー（SEL言語による補間機能とI/O制御ができるコントローラー）【SEL言語プログラムタイプ】

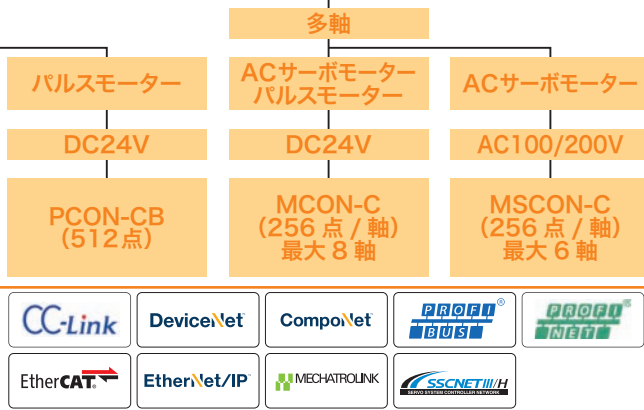


■コントローラータイプの分類

位置決めコントローラーであるポジショナーと、プログラムコントローラーに大きく大別されます。プログラムコントローラーは、SEL言語プログラムタイプとPLC機能内蔵タイプに分けられます。

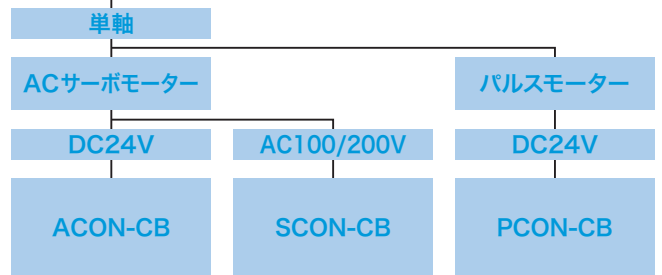


通信ケーブルで多種類の信号を処理

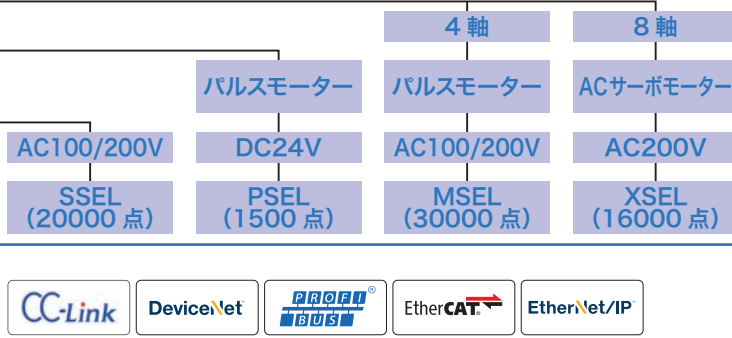


※対応ネットワークの詳細はM-11ページ参照

パルス列 パルス列で目標位置、速度を制御



通信ケーブルで多種類の信号を処理



※対応ネットワークの詳細はM-11ページ参照

3. プログラムコントローラー

(ラダープログラムによるI/O制御ができるコントローラー)
【PLC機能内蔵タイプ】



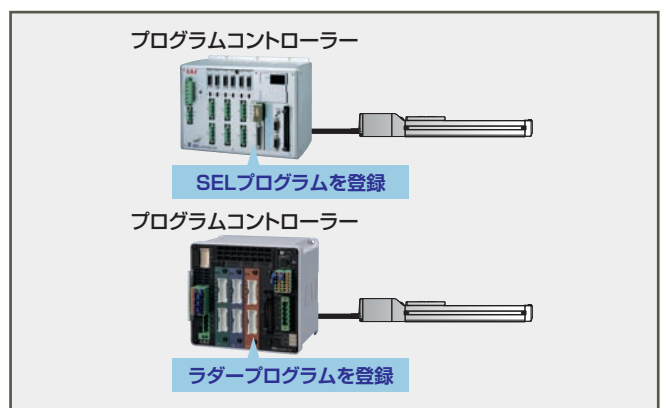
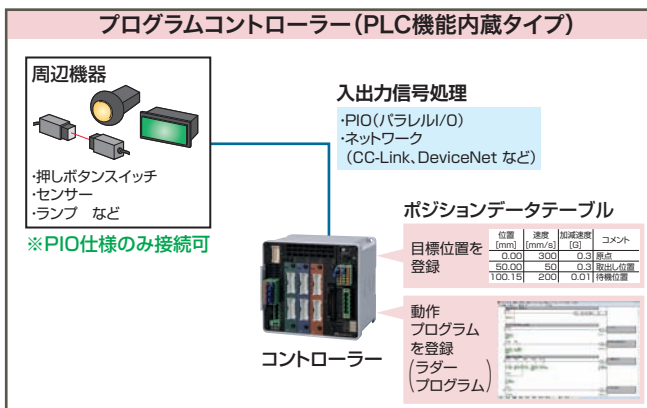
ネットワークの種類



※対応ネットワークの詳細はM-11ページ参照

■プログラムコントローラーの使用例

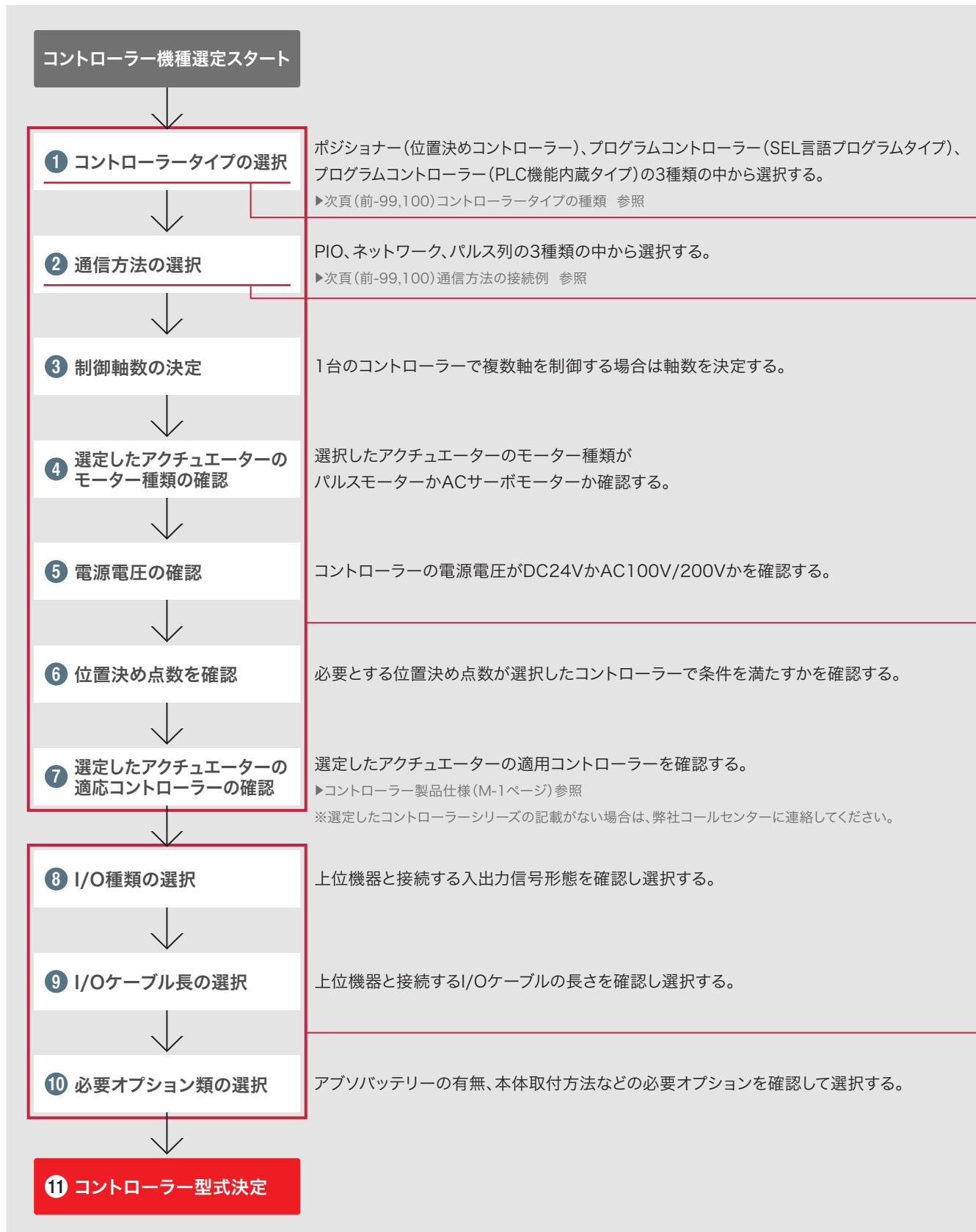
上位PLCなしでプログラムコントローラーだけで軸制御とI/O制御ができます。



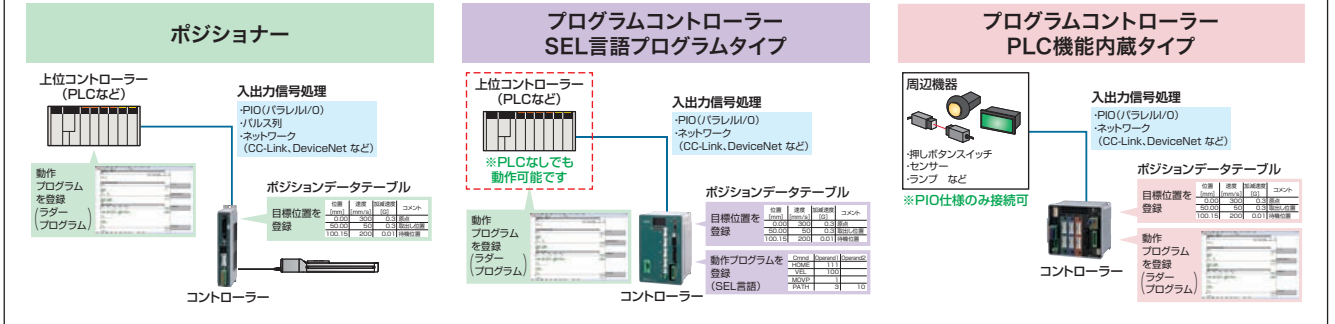
2. コントローラー機種選定フロー

コントローラーの機種選定は、以下の手順で実施します。

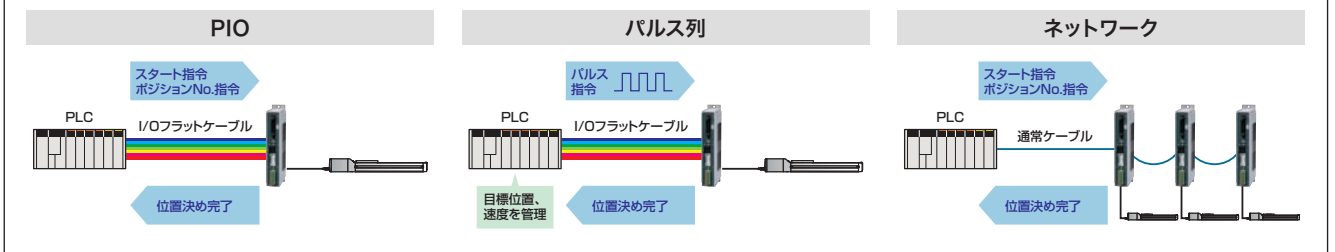
コントローラー選定フローに沿ってコントローラー型式を決定します。



■コントローラータイプの種類



■通信方法の接続例 (ポジションナーの場合)



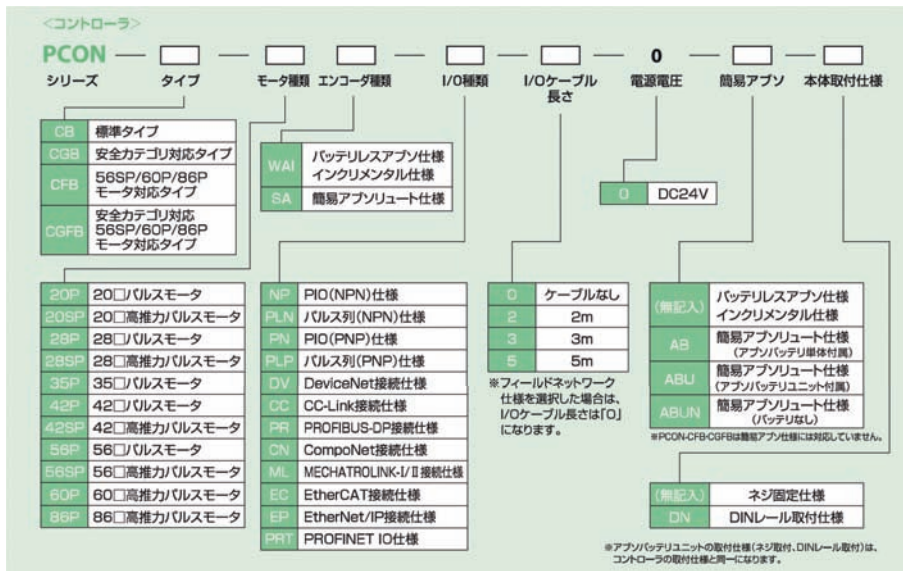
■制御軸数、モーター種別、電源電圧、位置決め点数、適用コントローラーの確認

② 適用コントローラー
 RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用にも用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご確認ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● 選択 ● 選択	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	¥12,000	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● 選択 ● 選択	注 *PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 *コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	64	¥9,500	→M-129
MCON-C/CG/L/CG		C: 4 LC: 3		この機種はネットワーク対応のみです	256	M-97参照	→M-91	
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	●	30000	¥75,000	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

■I/O種類、I/Oケーブル長、必要オプション類の確認



3. コントローラー機種選定例

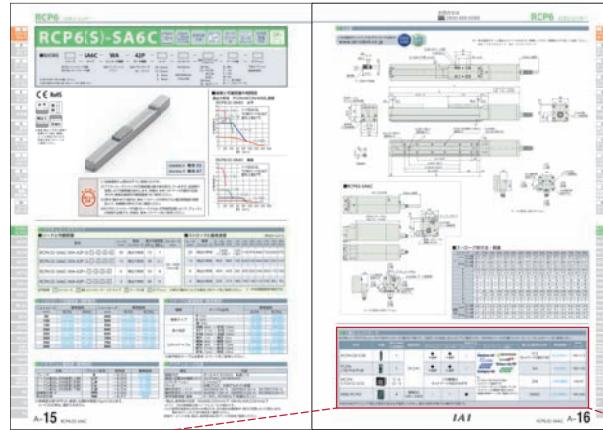
条件

- 使用するアクチュエーター型式: RCP6-SA6C-WA-42P-12-200-P3-S
(WA:エンコーダー種類はバッテリーレスアプソ仕様)
- 位置決め点数: 最大6点の位置決めが必要。
- 上位機器との通信方法: PLCとの通信方法はネットワーク(CC-Link)接続。
- 制御軸数: 1軸
- コントローラー供給電源電圧: DC24V

コントローラー機種選定スタート

- 1 コントローラータイプの選択** 位置決め動作の為、「**ポジショナー**」を選択する。
- 2 通信方法の選択** PLCとネットワーク(CC-Link)で接続する為、「**ネットワーク**」に対応している事を確認する。
- 3 制御軸数の決定** 1台のコントローラーで1軸のアクチュエーターを制御する為、最大接続可能軸数は「**1軸**」を選択する。
- 4 選定したアクチュエーターのモーター種類の確認** 使用するアクチュエーター型式はRCP6-SA6C-WA-42P-12-200-P3-Sであり、当該アクチュエーターのモーター種類は「**パルスモーター**」である事を確認する。
- 5 電源電圧の確認** コントローラーの供給電源電圧として、「**DC24V**」を選択する。
- 6 位置決め点数を確認** 位置決め点数が6点必要で、最大位置決め点数「512点」で対応可能な為、最大「**768点(ネットワーク仕様)**」を選択する。以上より、「**PCON-CB**」シリーズに決定。
- 7 選定したアクチュエーターの適応コントローラーの確認** RCP6-SA6C-WA-42P-12-200-P3-Sの製品仕様掲載ページの適用コントローラーを確認し、上記で決定したコントローラー型式が記載されているかを確認する。▶コントローラー製品仕様(A-16ページ)参照
モーター種類:「**42P**」 / エンコーダー種類:「**WAI**」
- 8 I/O種類の選択** I/O種類は上位PLCの仕様に合わせてCC-Link接続仕様で「**CC**」
- 9 I/Oケーブル長の選択** フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「**0**」(ケーブルなし)
- 10 必要オプション類の選択** 必要オプションは「**なし**」
- 11 コントローラー型式決定** **PCON-CB-42PWAI-CC-0-0**

■ 選択アクチュエーターの適応コントローラーを確認



② 適応コントローラ

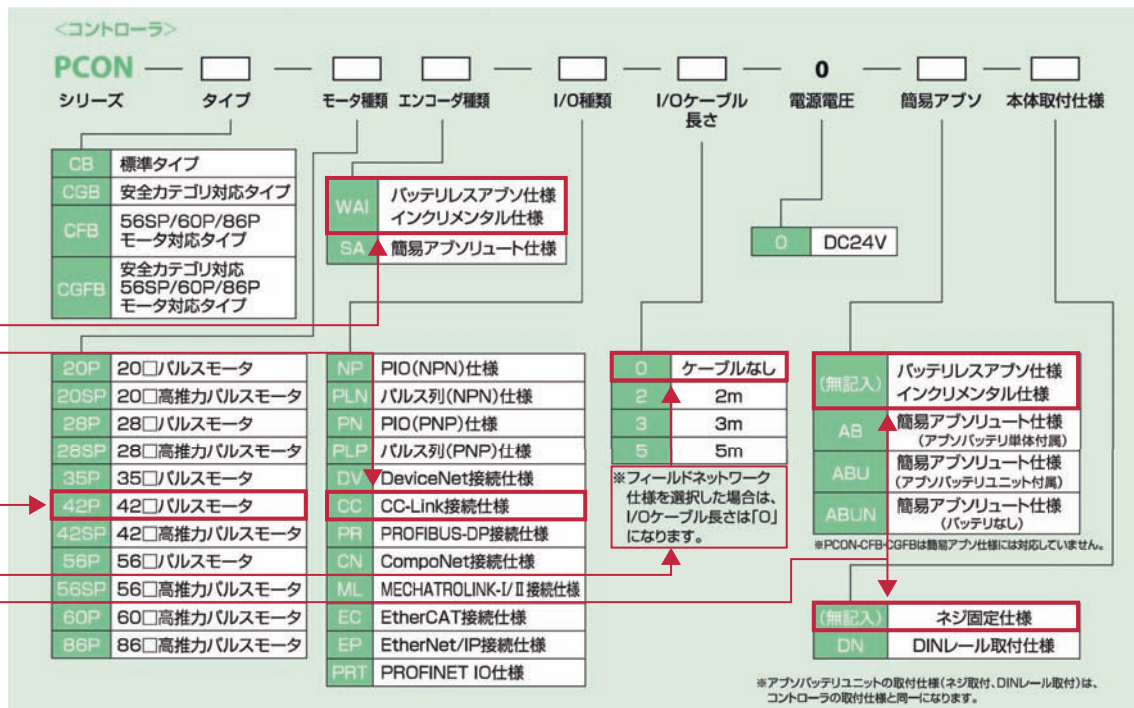
RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	ポジショナ ※選択	DeviceNet CC-Link CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	¥12,000~	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		パルス列 ※選択	MECHATROLINK EtherCAT/IP EtherNet/IP	64	¥9,500	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3	単相AC 100~230V	この機種はネットワーク対応のみです		256	M-97参照	→M-91
MSEL-PC/PG		4		プログラム ●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	¥75,000~	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

各詳細ページ

■ コントローラ詳細ページで型式を決定



各形状における特徴とスペック概要

コントローラー内蔵型

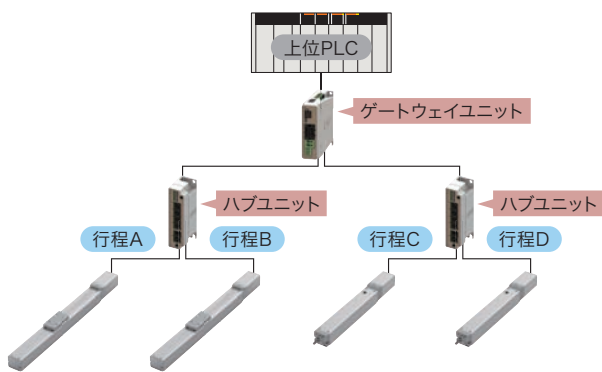
用途

制御盤を小さくしたい

複数台のアクチュエーターをネットワークを経由して制御する

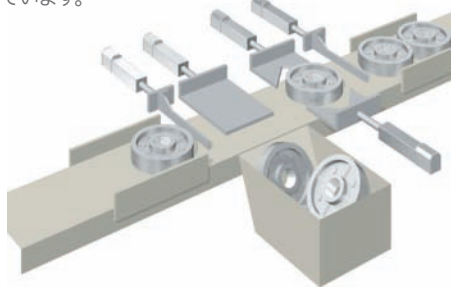
使用例

大規模装置の制御集約



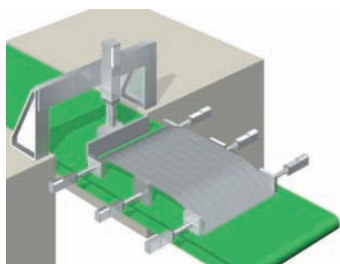
自動車部品のねじ検査装置

ねじ検査ラインでワーク位置決め、検査時の位置決め、不良品の選別をしています。



自動車用リアパネルの位置決め装置

自動車リアパネルの加工用ステージに流れてきたワークの位置ズレを、ロボシリンダの“押し付け”により補正します。

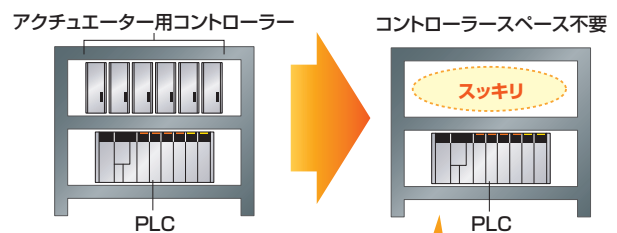


特徴

- コントローラー内蔵により、制御盤の省スペース化を実現できます。
- アクチュエーターの稼働状況が簡単に把握できます。

1 コントローラー設置不要で、省配線省スペース

省スペースで設備を有効活用できる

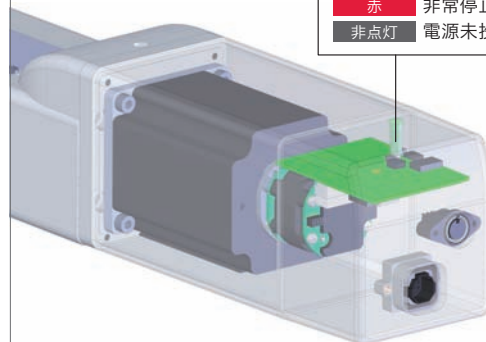


コントローラーの設置スペースが不要になり、制御盤の小型化を実現。

2 コントローラー内蔵でアクチュエーターの稼働状況が簡単に確認できます。

LEDで状態確認

- 緑 サーボON状態
- 赤 非常停止、エラー発生
- 非点灯 電源未投入、サーボOFF



各形状における特徴と選定グラフ

コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ

対象機種

スライダータイプ RCP6S-SA



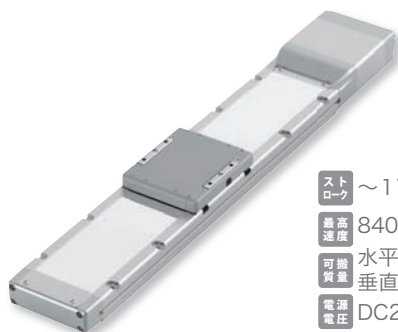
ストローク ~1100mm
 最高速度 1440mm/s
 可搬質量 水平最大 80kg
 垂直最大 55kg
 電源電圧 DC24V

ラジアルシリンダ RCP6S-RRA



ストローク ~700mm
 最高速度 1120mm/s
 可搬質量 水平最大 100kg
 垂直最大 70kg
 電源電圧 DC24V

ワイドスライダータイプ RCP6S-WSA



ストローク ~1100mm
 最高速度 840mm/s
 可搬質量 水平最大 100kg
 垂直最大 50kg
 電源電圧 DC24V

ワイドラジアルシリンダ RCP6S-WRA



ストローク ~800mm
 最高速度 800mm/s
 可搬質量 水平最大 100kg
 垂直最大 70kg
 電源電圧 DC24V

テーブルタイプ RCP6S-TA



ストローク ~390mm
 最高速度 1120mm/s
 可搬質量 水平最大 30kg
 垂直最大 24kg
 電源電圧 DC24V

ロッドタイプ RCP6S-RA



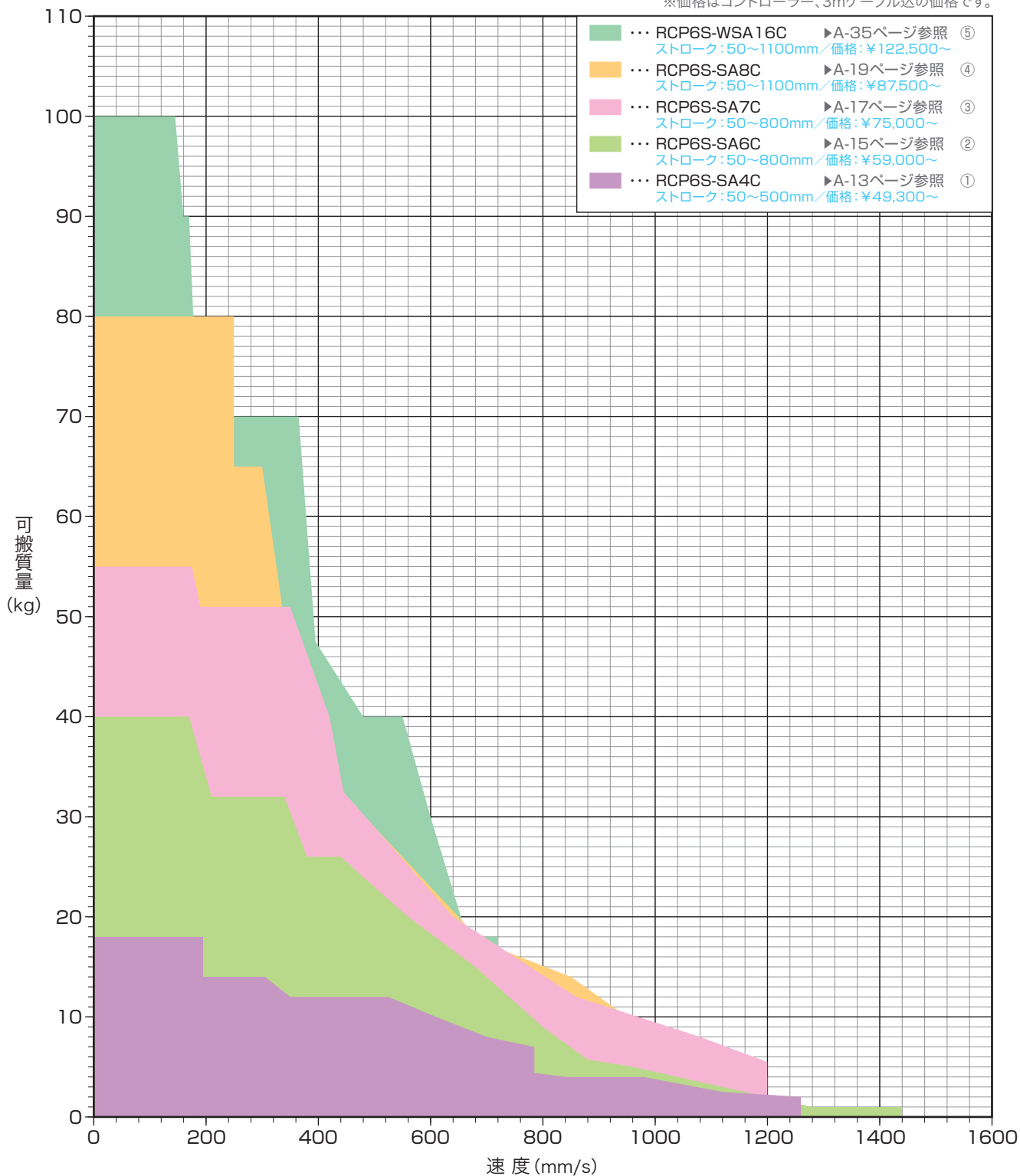
ストローク ~300mm
 最高速度 880mm/s
 可搬質量 水平最大 100kg
 垂直最大 70kg
 電源電圧 DC24V

速度と可搬質量の相関図

コントローラー内蔵型

水平 スライダータイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

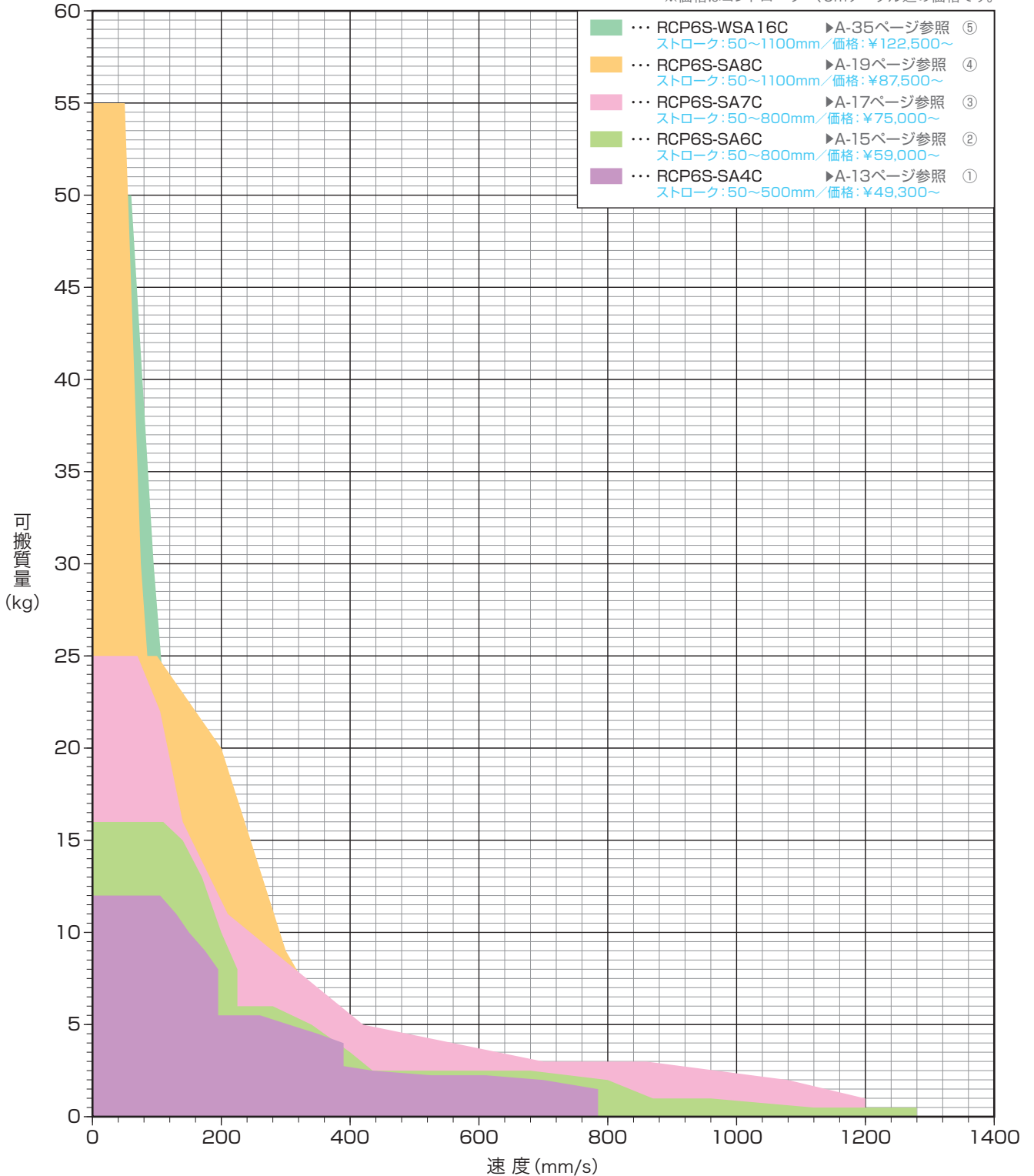


各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ



スライダータイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



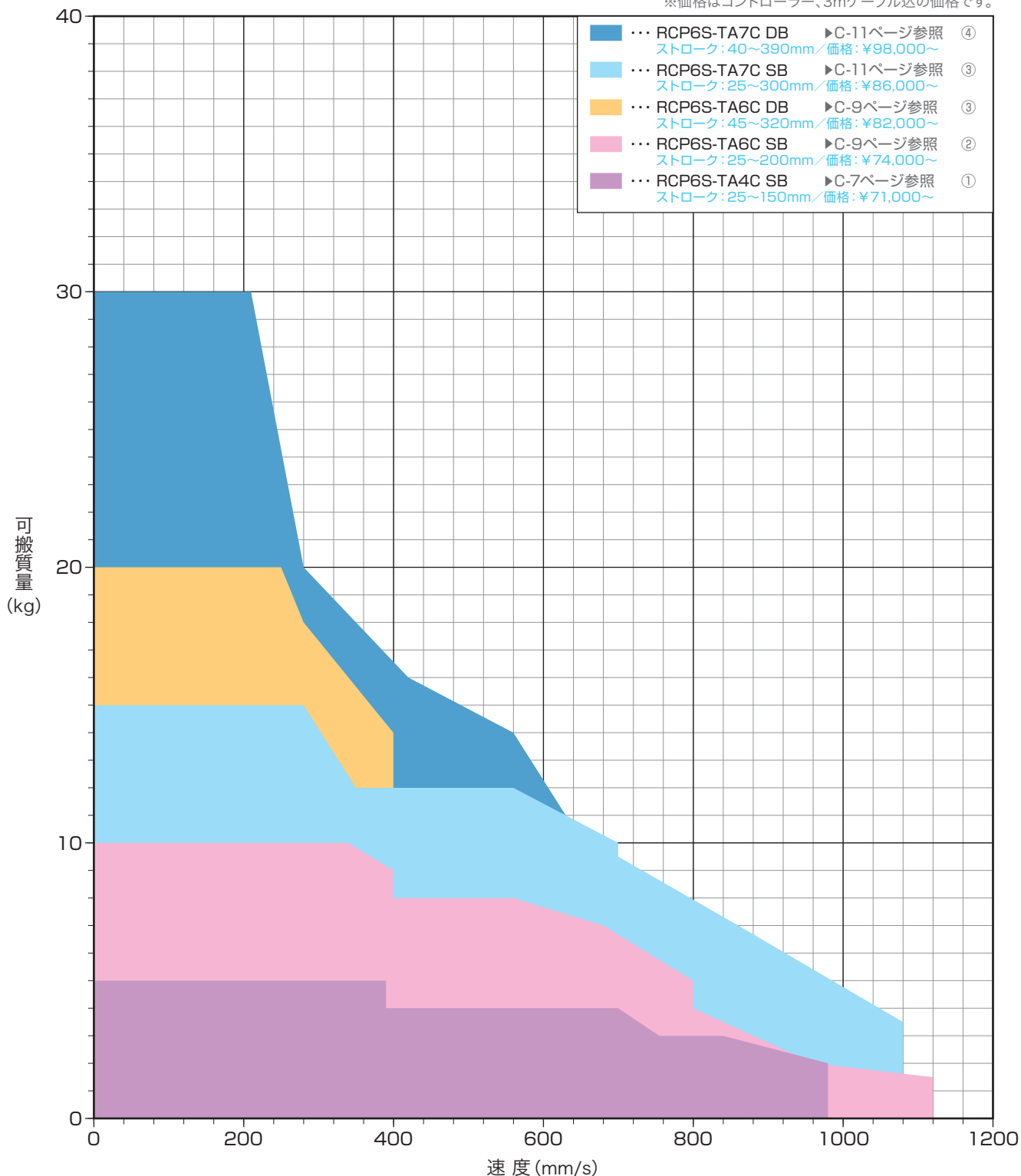
速度と可搬質量の相関図

コントローラー内蔵型

水平

テーブルタイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

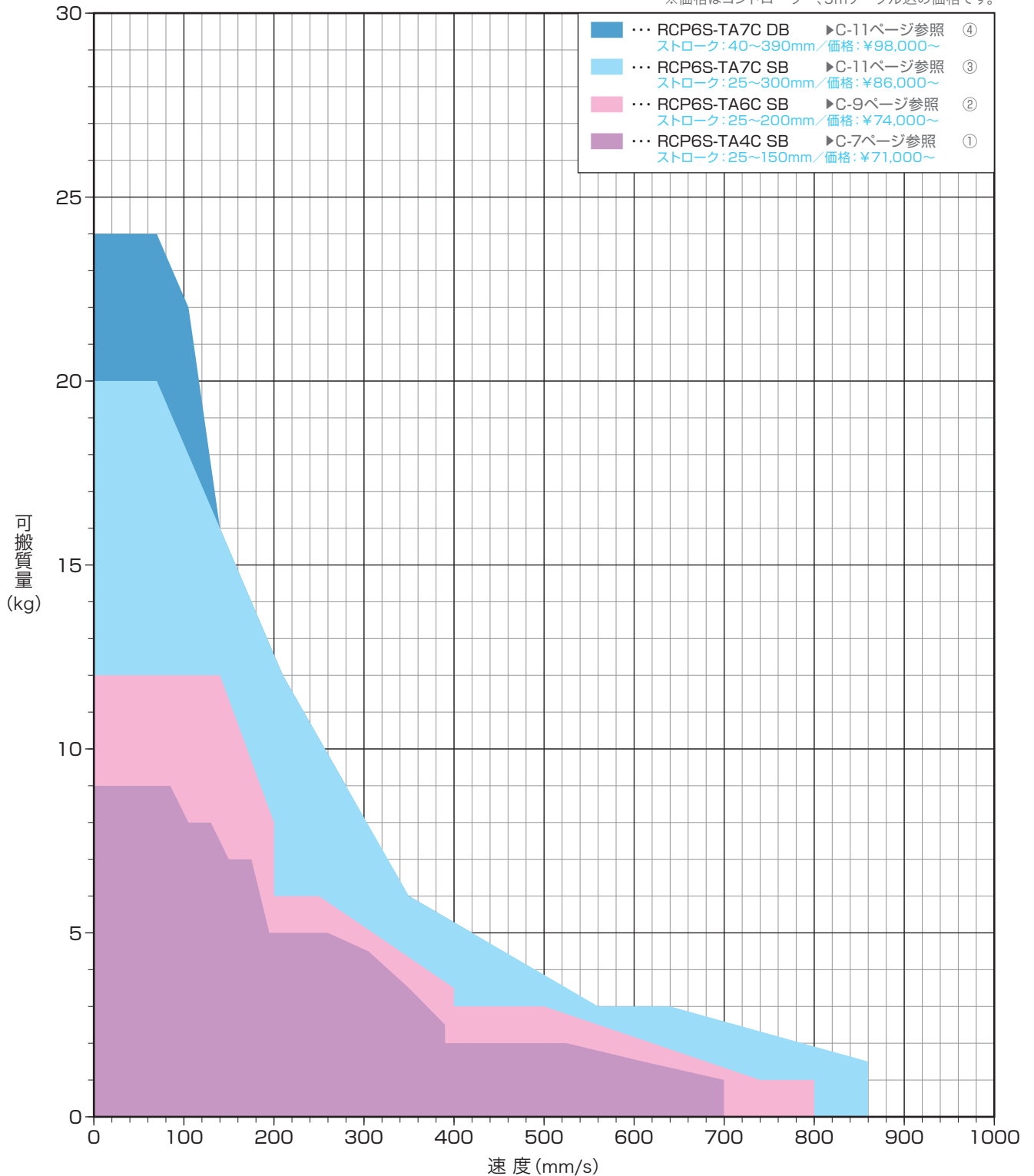


各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ



テーブルタイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



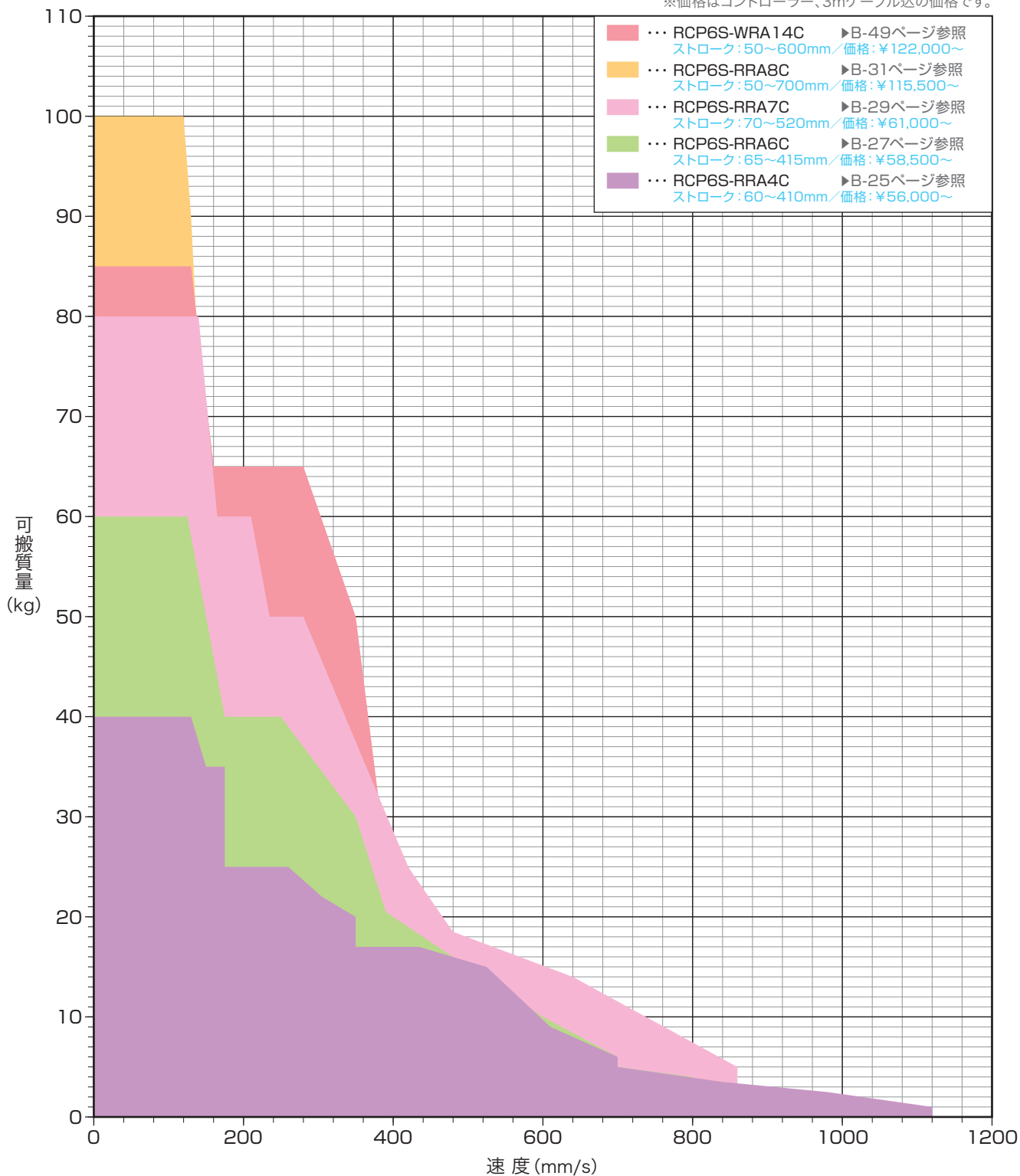
速度と可搬質量の相関図

コントローラー内蔵型

水平

ラジアルシリンダ・ロッドタイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

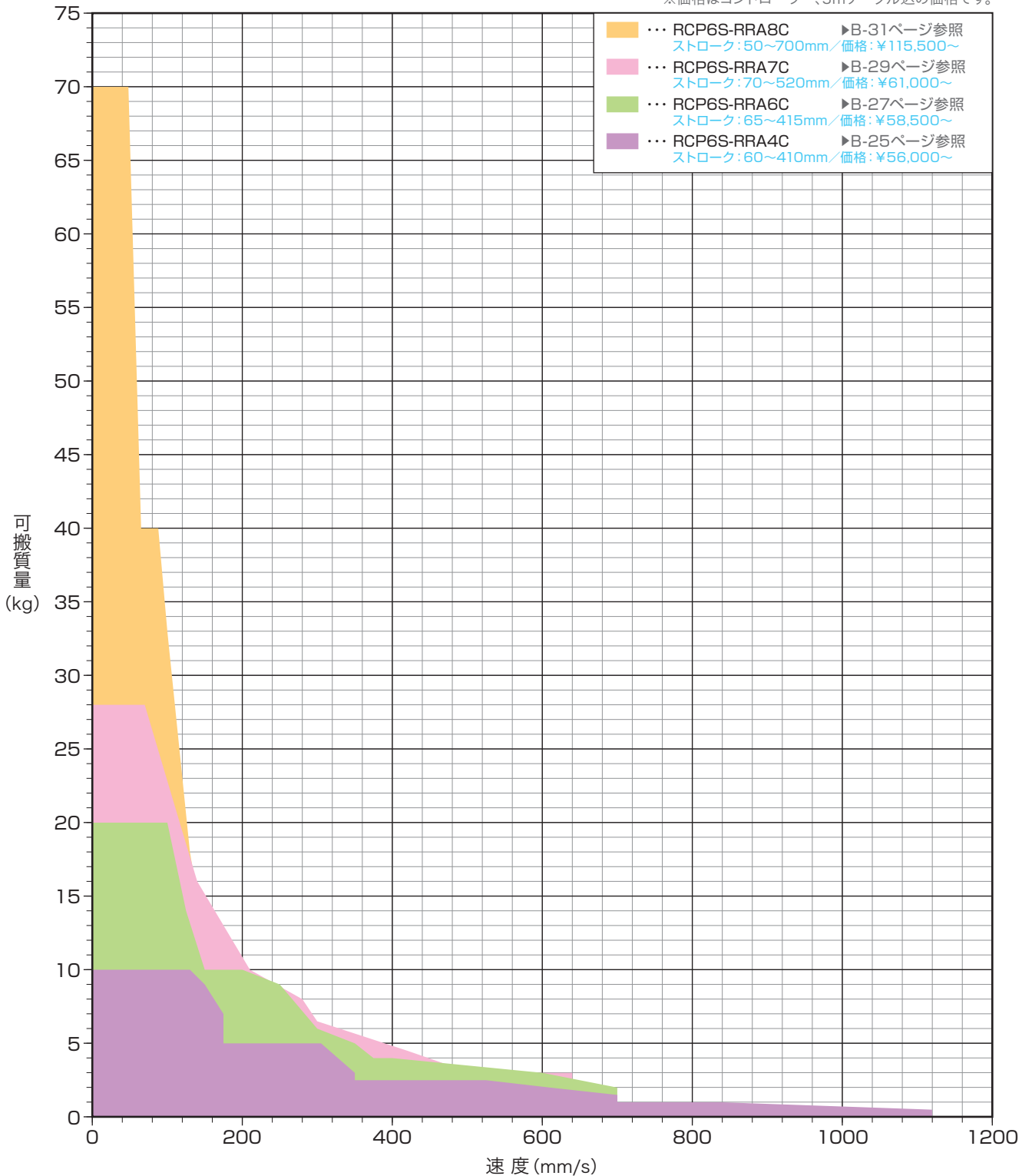


各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ



ラジアルシリンダ・ロッドタイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



コンパクト仕様（細小型）

用途

エアシリンダーの置き換え

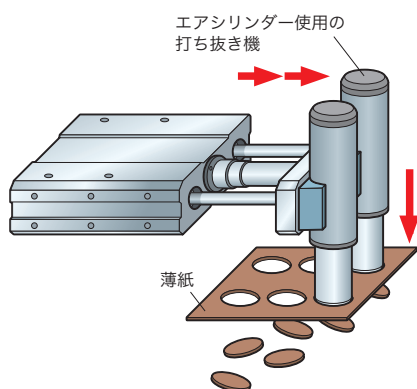
小型電子部品の搬送・移載

狭スペースの位置決め

使用例

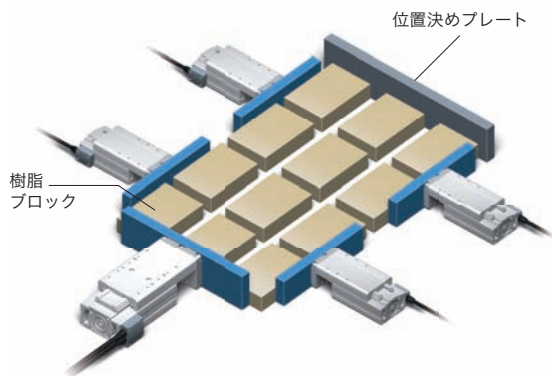
電子部品の打ち抜き機

1枚の薄紙から複数の円形の部品を打ち抜く作業を行っています。



樹脂ブロックの整列

複数の樹脂ブロックの整列を行っています。

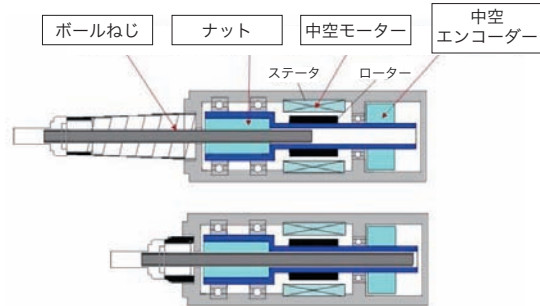


特徴

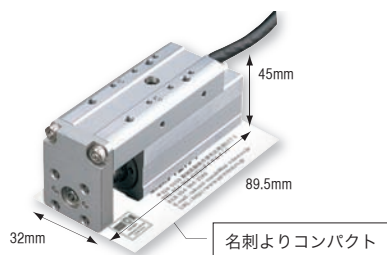
■ 全長・幅・高さ寸法を大幅に小型化し、エアシリンダーに匹敵するサイズを実現しました。



1 「ナット回転機構」の採用により電動シリンダーの大幅な小型化を実現しました。



2 小型化により、これまでスペースの関係でエアシリンダーしか使用できなかった装置も電動シリンダーへの置き換えが可能になりました。



各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ

対象機種

テーブルタイプ RCA2-TC/TW/TF

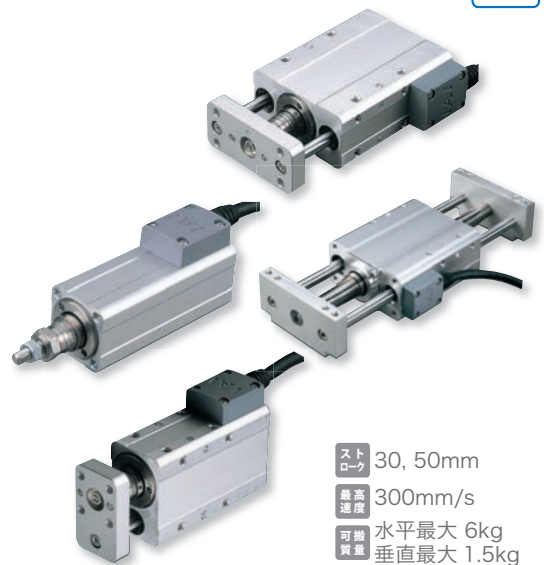
24v
ACサーボ
モーター



ストローク 30, 50mm
 最高速度 300mm/s
 可搬重量 水平最大 6kg
 垂直最大 1.5kg
 電源電圧 DC24V

ロッドタイプ RCA2-RP/GS/GD/SD

24v
ACサーボ
モーター



ストローク 30, 50mm
 最高速度 300mm/s
 可搬重量 水平最大 6kg
 垂直最大 1.5kg
 電源電圧 DC24V

テーブルタイプ RCS2-TC/TW/TF

200v
ACサーボ
モーター



ストローク 50, 75mm
 最高速度 380mm/s
 可搬重量 水平最大 20kg
 垂直最大 6kg
 電源電圧 AC100V・200V

ロッドタイプ RCS2-RP/GS/GD/SD

200v
ACサーボ
モーター



ストローク 50, 70mm
 最高速度 380mm/s
 可搬重量 水平最大 20kg
 垂直最大 6kg
 電源電圧 AC100V・200V

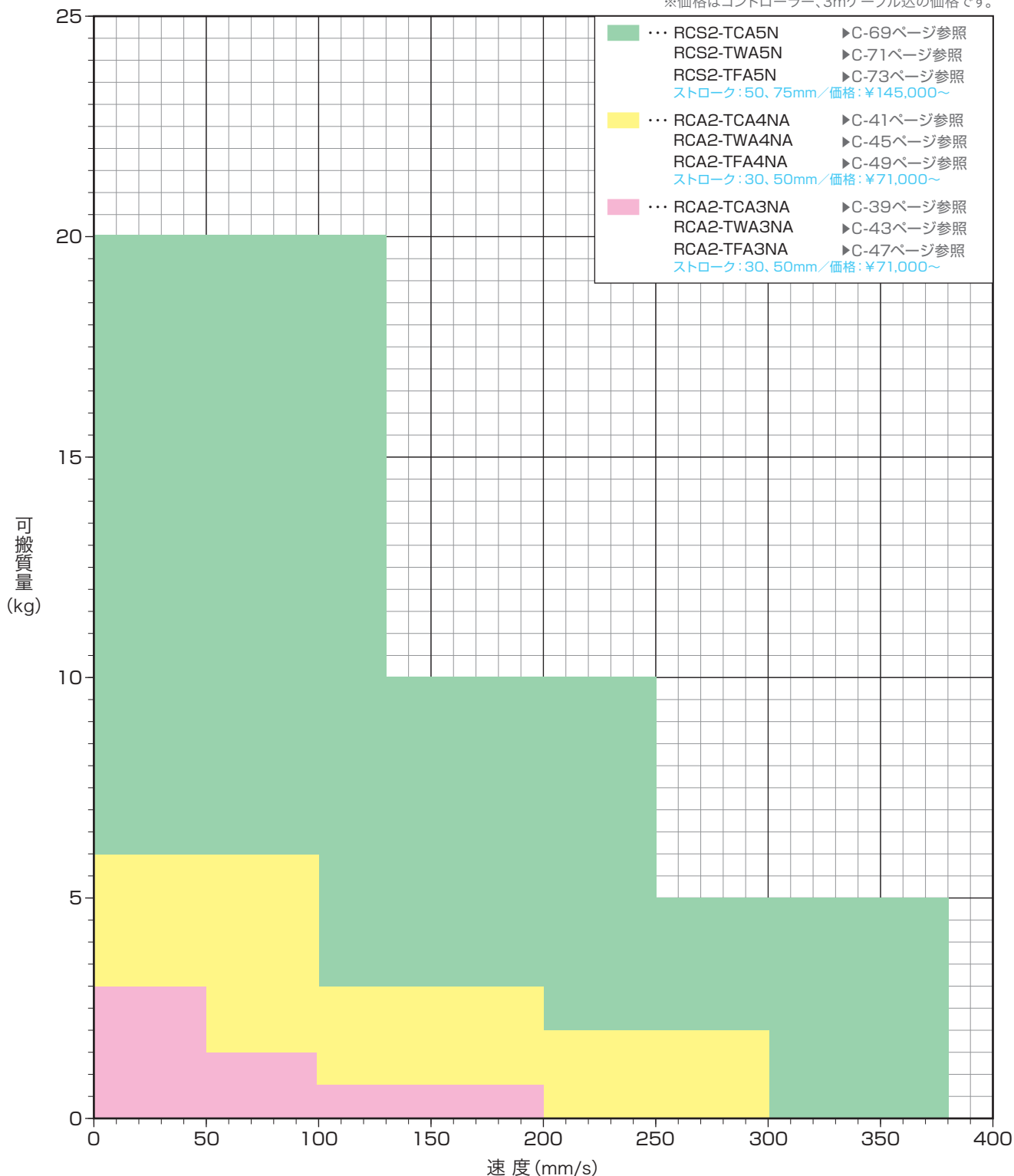
速度と可搬質量の相関図

コンパクト仕様(細小型)

水平

テーブルタイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



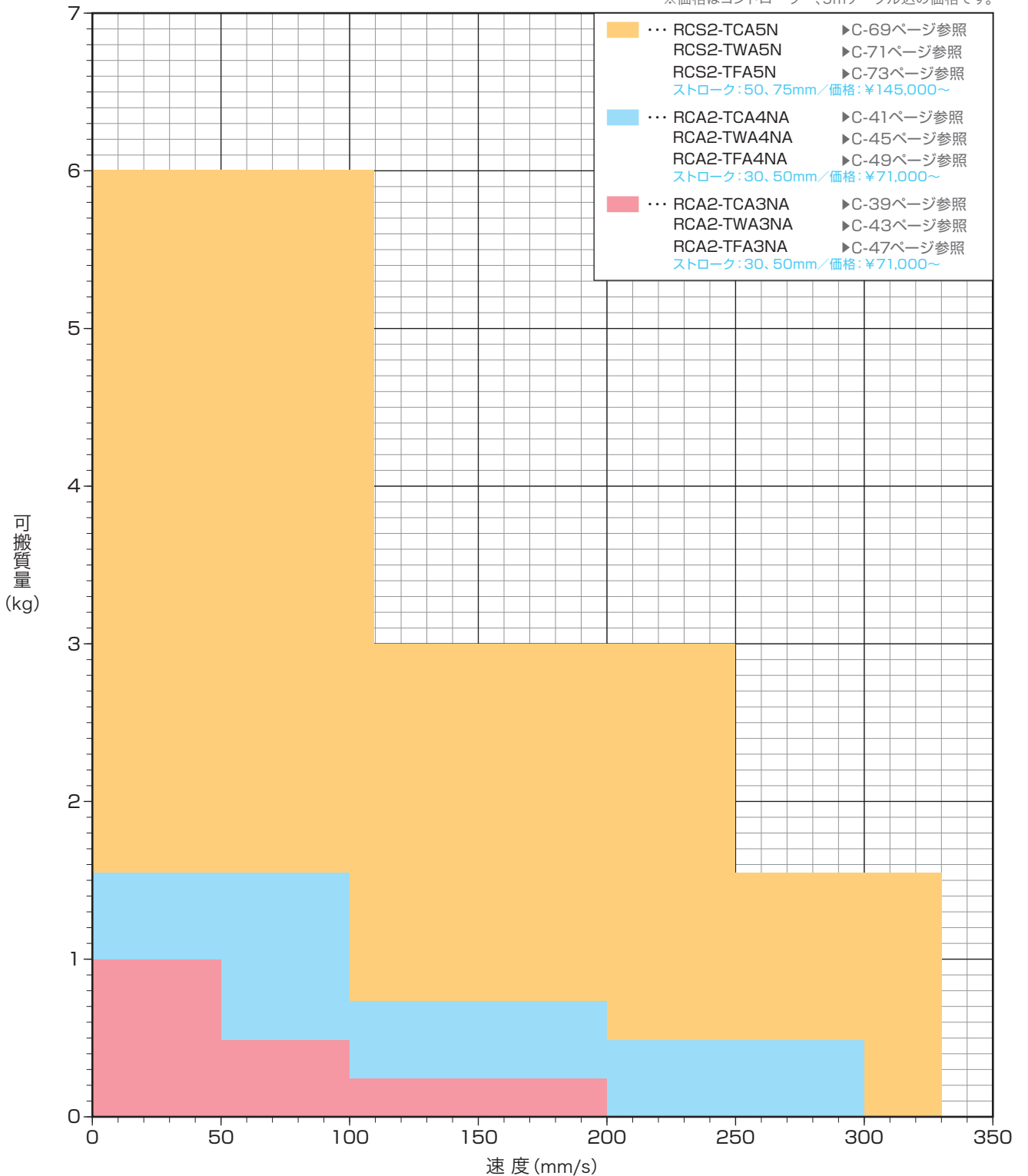
- ... RCS2-TCA5N ▶C-69ページ参照
 RCS2-TWA5N ▶C-71ページ参照
 RCS2-TFA5N ▶C-73ページ参照
 ストローク: 50、75mm / 価格: ¥145,000~
- ... RCA2-TCA4NA ▶C-41ページ参照
 RCA2-TWA4NA ▶C-45ページ参照
 RCA2-TFA4NA ▶C-49ページ参照
 ストローク: 30、50mm / 価格: ¥71,000~
- ... RCA2-TCA3NA ▶C-39ページ参照
 RCA2-TWA3NA ▶C-43ページ参照
 RCA2-TFA3NA ▶C-47ページ参照
 ストローク: 30、50mm / 価格: ¥71,000~

各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ



テーブルタイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



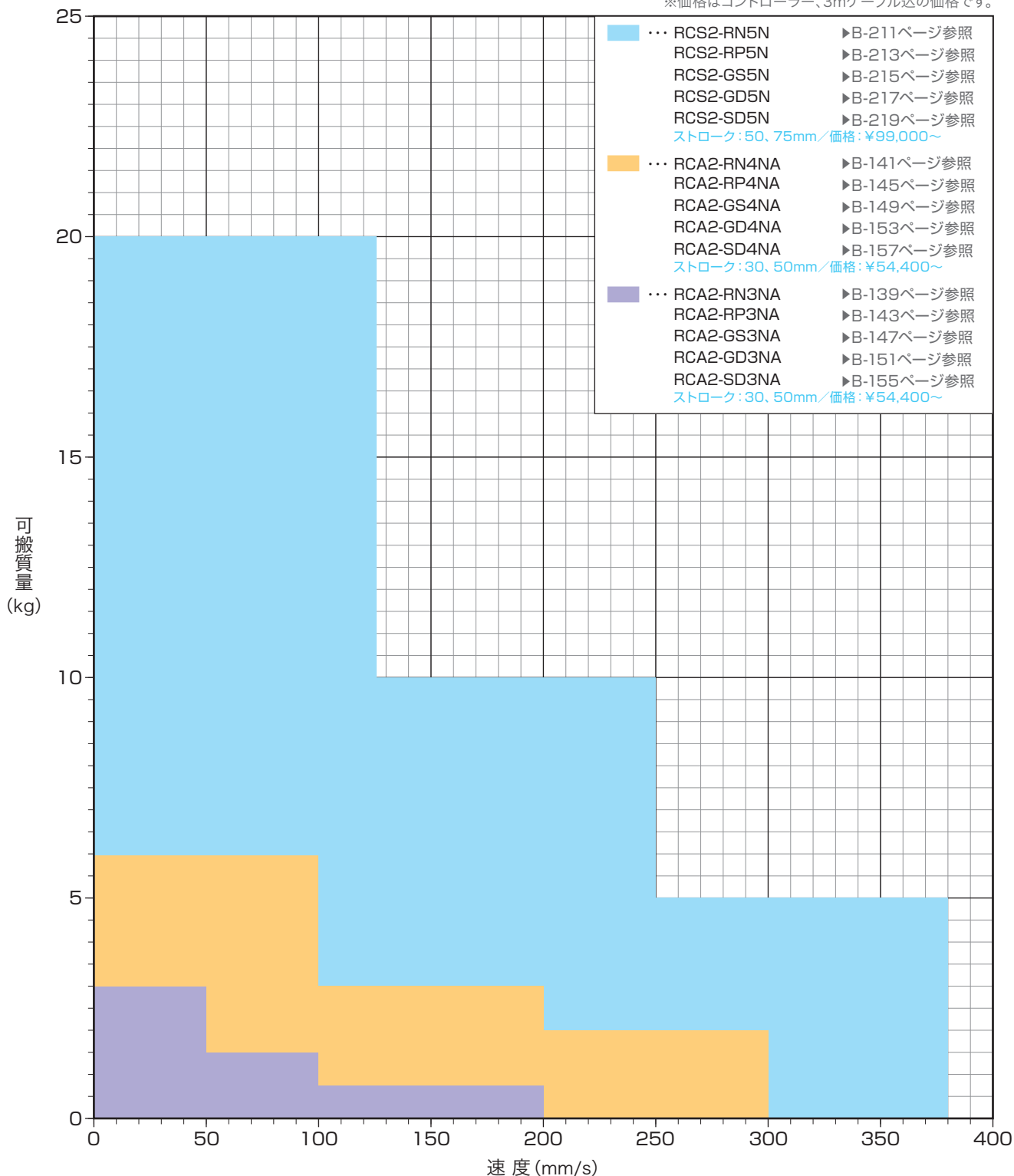
速度と可搬質量の相関図

コンパクト仕様(細小型)

水平

ロッドタイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

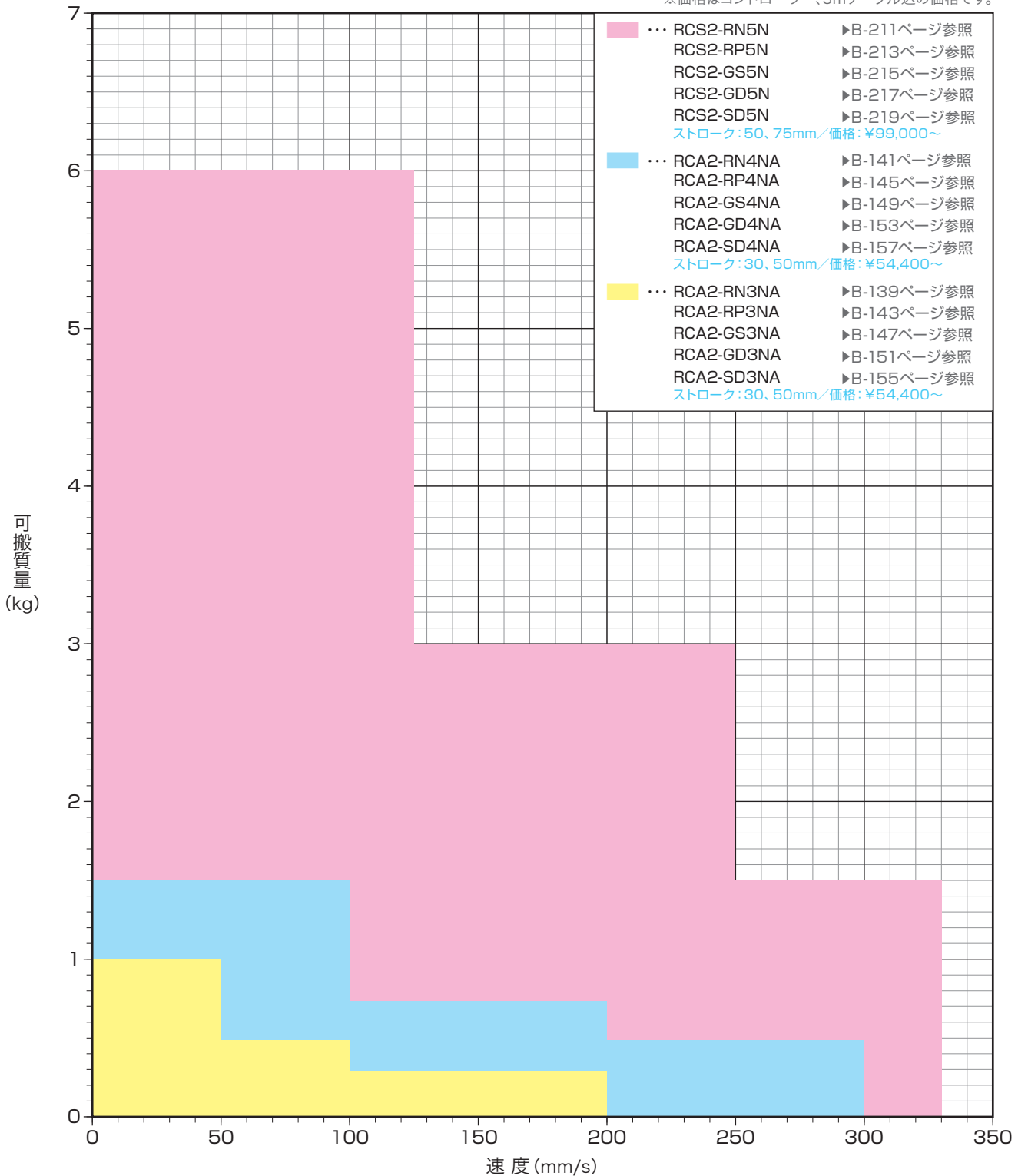


各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ



ロッドタイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



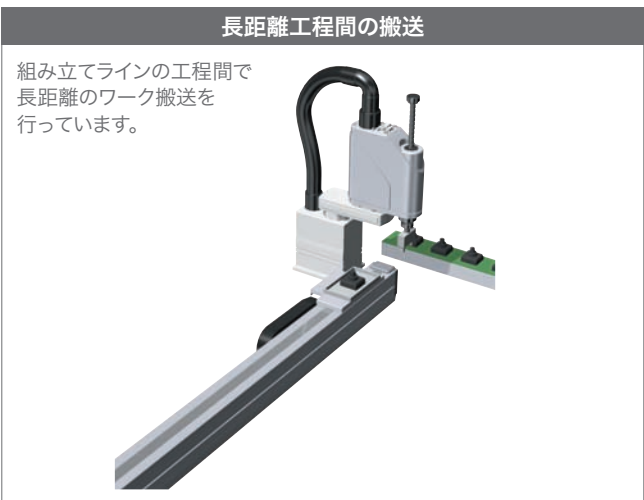
速度と可搬質量の相関図

リニアサーボタイプ

用途

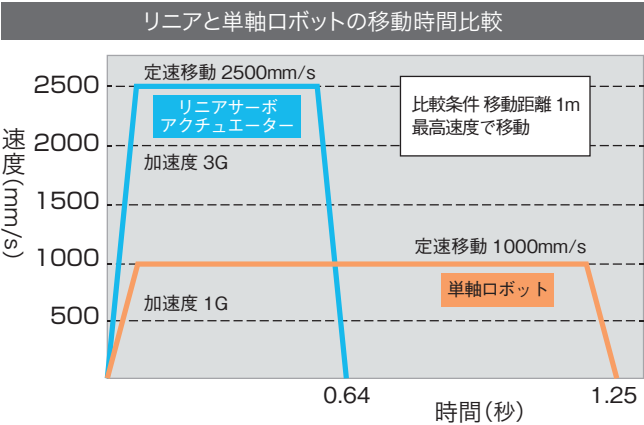
- 高速搬送
- 高精度位置決め
- 長距離搬送

使用例



特徴

- リニアサーボモーターを搭載し、最高速度2500mm/s、最高加減速3Gで移動可能。



ボールねじタイプの単軸ロボットに比べ、サイクルタイムを大幅に短縮できます。また、ロングストロークでもボールねじのような危険回転速度による最高速度の低下はありません。

- ▶ 繰返し位置決め精度 ±5μm
 - ▶ マルチスライダ・長ストロークに対応
- ※水平設置専用

対象機種

スライダタイプ LSA-S6/S8/S10

小型

- ▶ シャフトリニア構造によるコンパクト・低価格を実現

±5μm 高精度
リニアサーボモーター

ストローク ~2070mm
可搬質量 水平最大 20kg ※水平専用
電源電圧 AC100V・200V

スライダタイプ LSA/LSAS-N10/N15

中型

- ▶ 高機能と低コストを両立

±5μm 高精度
リニアサーボモーター

ストローク ~4150mm
可搬質量 水平最大 20kg ※水平専用
電源電圧 AC200V

スライダタイプ LSA-W21

大型高推力

- ▶ ベース幅210mmの大型、高剛性タイプ

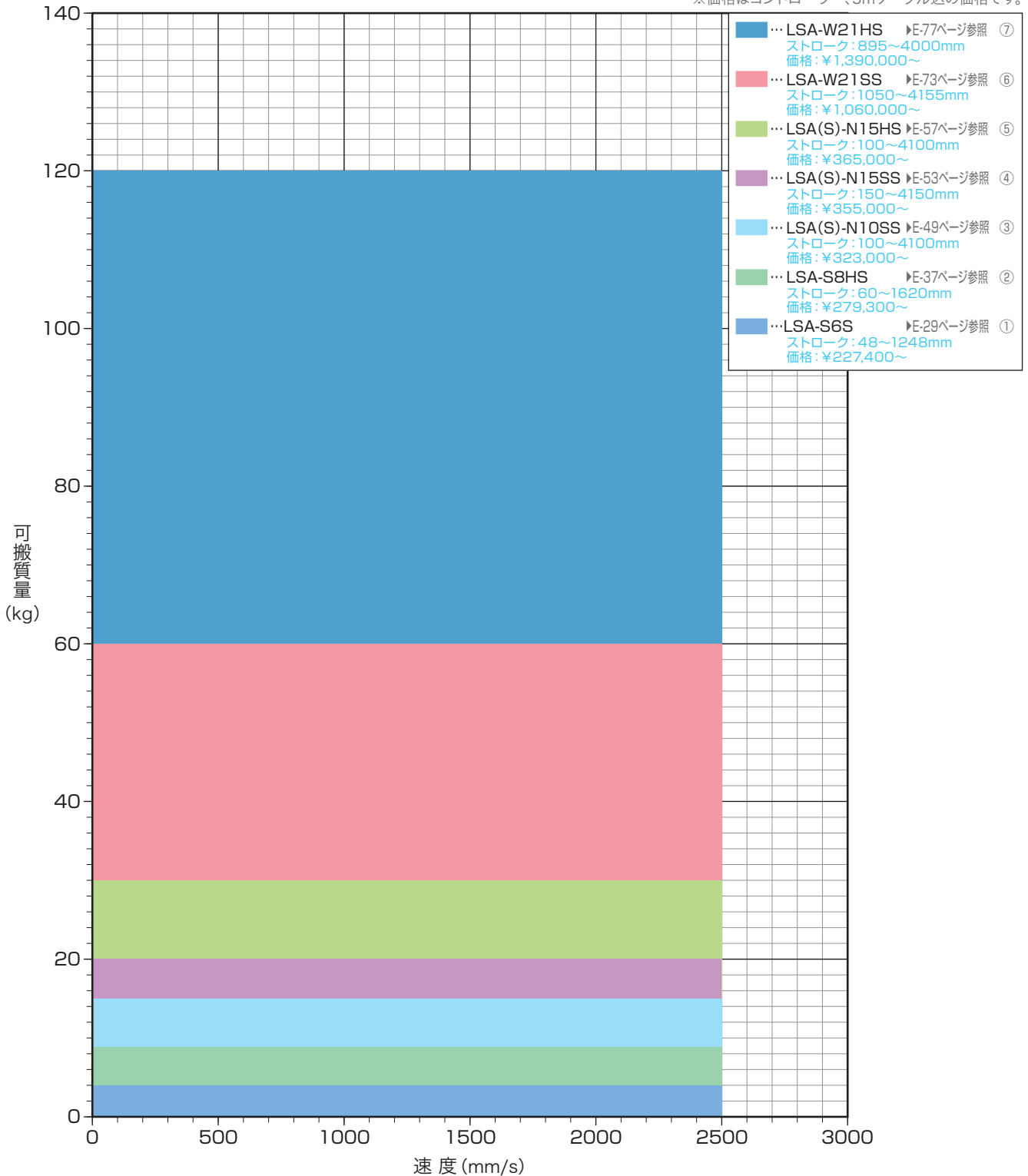
±5μm 高精度
リニアサーボモーター

ストローク ~4155mm
可搬質量 水平最大 120kg ※水平専用
電源電圧 AC200V

各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ

水平 スライダータイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



高精度仕様(繰返し位置決め精度)

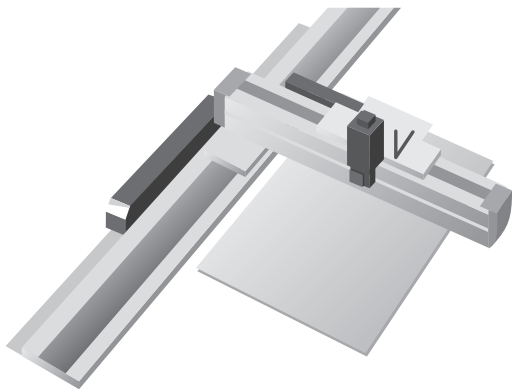
用途

ワークの外観検査等で精密な繰返し位置決め精度を必要とされる用途

使用例

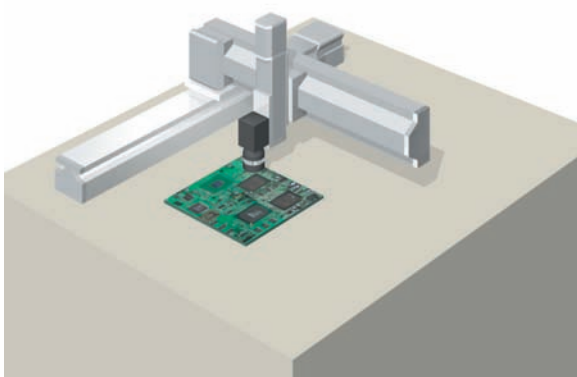
ガラス基板の検査装置

ガラス基板の外観検査を行っています。



CCDカメラの移動

直交ロボットにCCDカメラを取付け基板の検査を行っています。



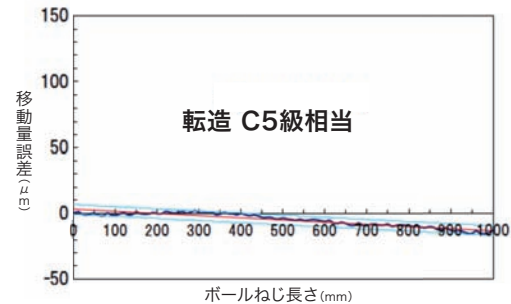
特徴

- 繰返し位置決め精度 $\pm 3\mu\text{m}$ の精密級製品をラインナップしています。
高精度仕様の幅広いバリエーションの中から、用途に合わせ最適な機種が選べます。

- ボールねじ駆動で繰返し位置決め精度 $\pm 3\mu\text{m}$ の精密級が登場

高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載
従来製品の8倍 131072パルス/revのエンコーダー分解能 (ISPB/ISPDBシリーズ)
精密ボールねじ転造技術

■ボールねじ長と代表移動量誤差の関係



- スライダタイプ、テーブルタイプ、ロッドタイプ、ラジアルシリンダの幅広い形状から選択可能です。また、高精度仕様として、繰返し位置決め精度で $\pm 3\mu\text{m}$ 、 $\pm 5\mu\text{m}$ 、 $\pm 10\mu\text{m}$ から選択可能です。


アクチュエータータイプ	繰返し位置決め精度		
	$\pm 3\mu\text{m}$	$\pm 5\mu\text{m}$	$\pm 10\mu\text{m}$
スライダタイプ	ISPB ISPDB ISPDBCRシリーズ (バッテリーレスアブソリュートエンコーダー仕様)	RCP6/ RCP6S-SA/ WSAタイプ※ LSA/ LSASシリーズ SSPAシリーズ	RCS3P/ RCS3PCRシリーズ ISB/ISDB/ ISDBCRシリーズ ISPA/ISPDA/ ISPDA CRシリーズ NSシリーズ RCP6/RCP6S -SA/WSAタイプ
ロッドタイプ/ ラジアルシリンダ	—	—	RCP6/RCP6S -RA/RRA/ WRAタイプ
テーブルタイプ	—	—	RCP6/RCP6S -TAタイプ

※ ストレートタイプのリード 12 以下に設定

各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ

対象機種

スライダータイプ ISPB/ISPDBシリーズ




200V ACサーボモーター
バッテリーレスアプソ
±3μm 高精度

繰返し位置決め精度
±3μm

ストローク ~2500mm
最高速度 2400mm/s
可搬質量 水平最大 120kg
 垂直最大 40kg
電源電圧 AC100V・200V

スライダータイプ RCP6/RCP6S-SA/WSA




24V パルスモーター
バッテリーレスアプソ
±5μm 高精度

繰返し位置決め精度
±5μm

ストローク ~1100mm
最高速度 1440mm/s
可搬質量 水平最大 100kg
 垂直最大 55kg
電源電圧 DC24V

※ ストレートタイプのリード12以下に設定

スライダータイプ LSA/LSASシリーズ



リニアサーボモーター
±5μm 高精度

繰返し位置決め精度
±5μm

ストローク ~4000mm
最高速度 2500mm/s
可搬質量 水平最大 120kg
 ※水平専用
電源電圧 AC200V

テーブルタイプ RCP6/RCP6S-TA




24V パルスモーター
バッテリーレスアプソ
±10μm 標準

繰返し位置決め精度
±10μm

ストローク ~390mm
最高速度 1120mm/s
可搬質量 水平最大 30kg
 垂直最大 24kg
電源電圧 DC24V

ラジアルシリンダ RCP6/RCP6S-RRR/WRA



24V パルスモーター
バッテリーレスアプソ
±10μm 標準

繰返し位置決め精度
±10μm

ストローク ~800mm
最高速度 1120mm/s
可搬質量 水平最大 100kg
 垂直最大 70kg
電源電圧 DC24V

ロッドタイプ RCP6/RCP6S-RA



24V パルスモーター
バッテリーレスアプソ
±10μm 標準

繰返し位置決め精度
±10μm

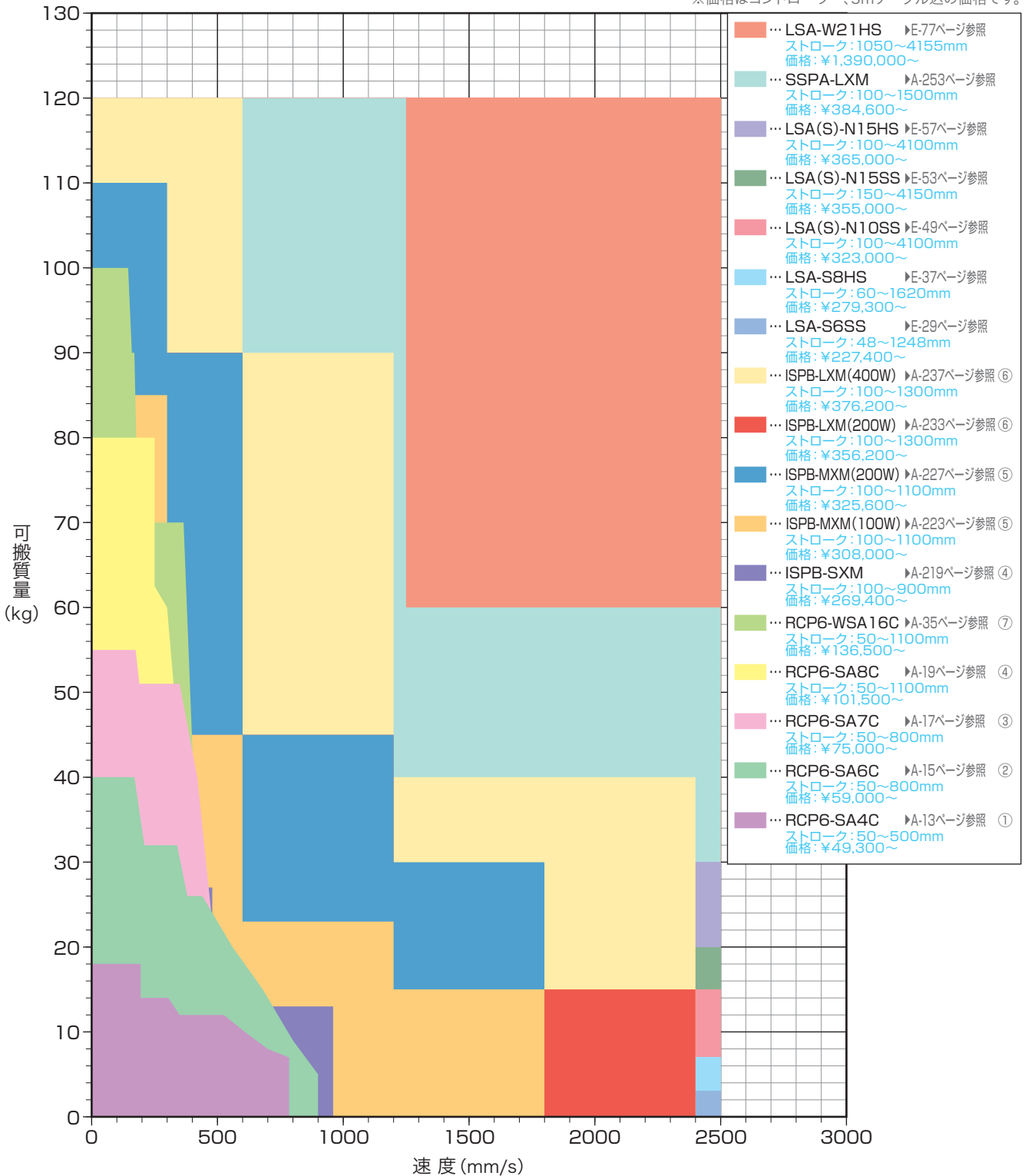
ストローク ~300mm
最高速度 880mm/s
可搬質量 水平最大 100kg
 垂直最大 70kg
電源電圧 DC24V

速度と可搬質量の相関図

高精度仕様(繰返し位置決め精度)

水平 スライダータイプ 水平設置(繰返し位置決め精度 ±5μm以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

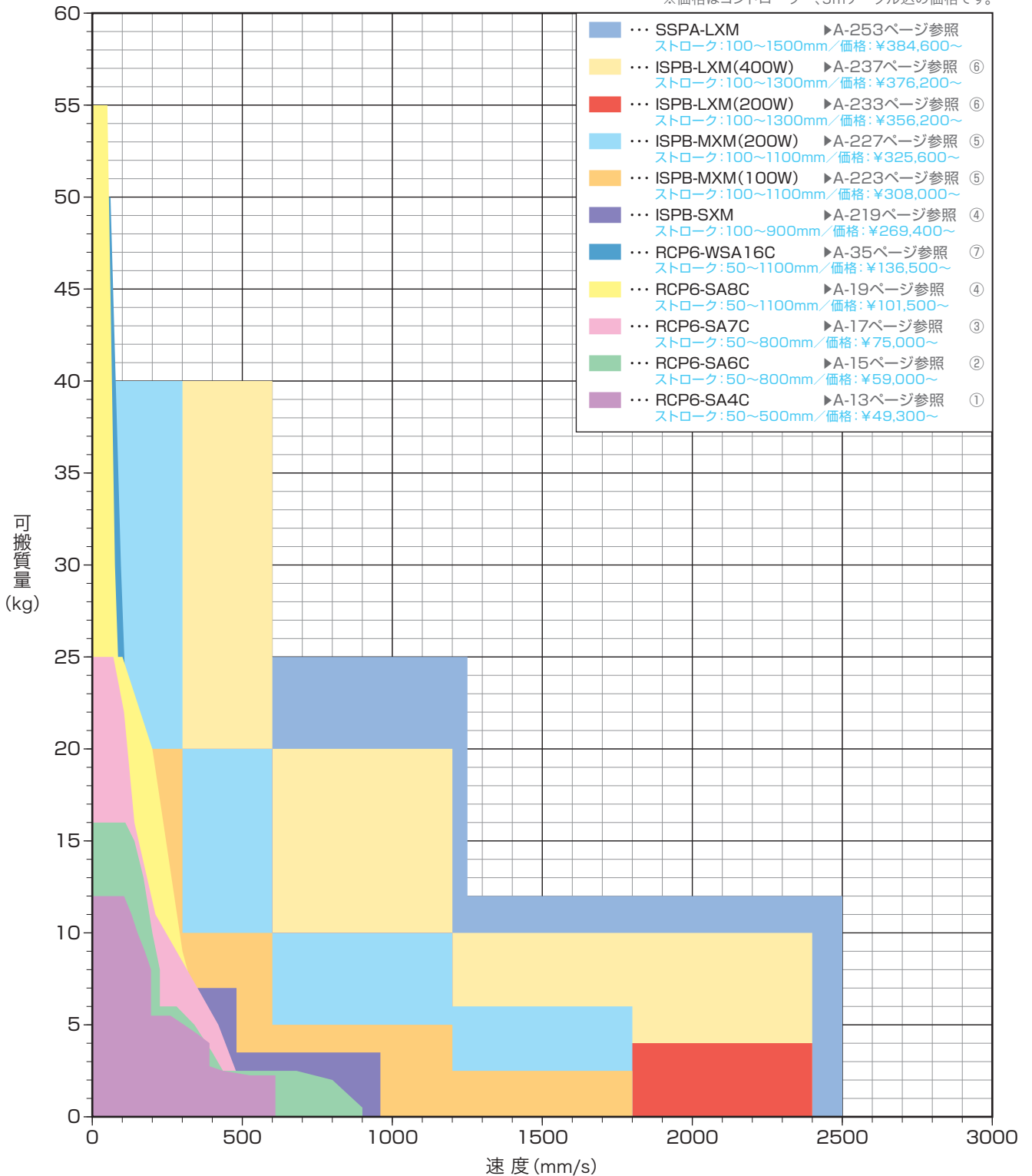


各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ



スライダータイプ 垂直設置(繰返し位置決め精度 $\pm 5\mu\text{m}$ 以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



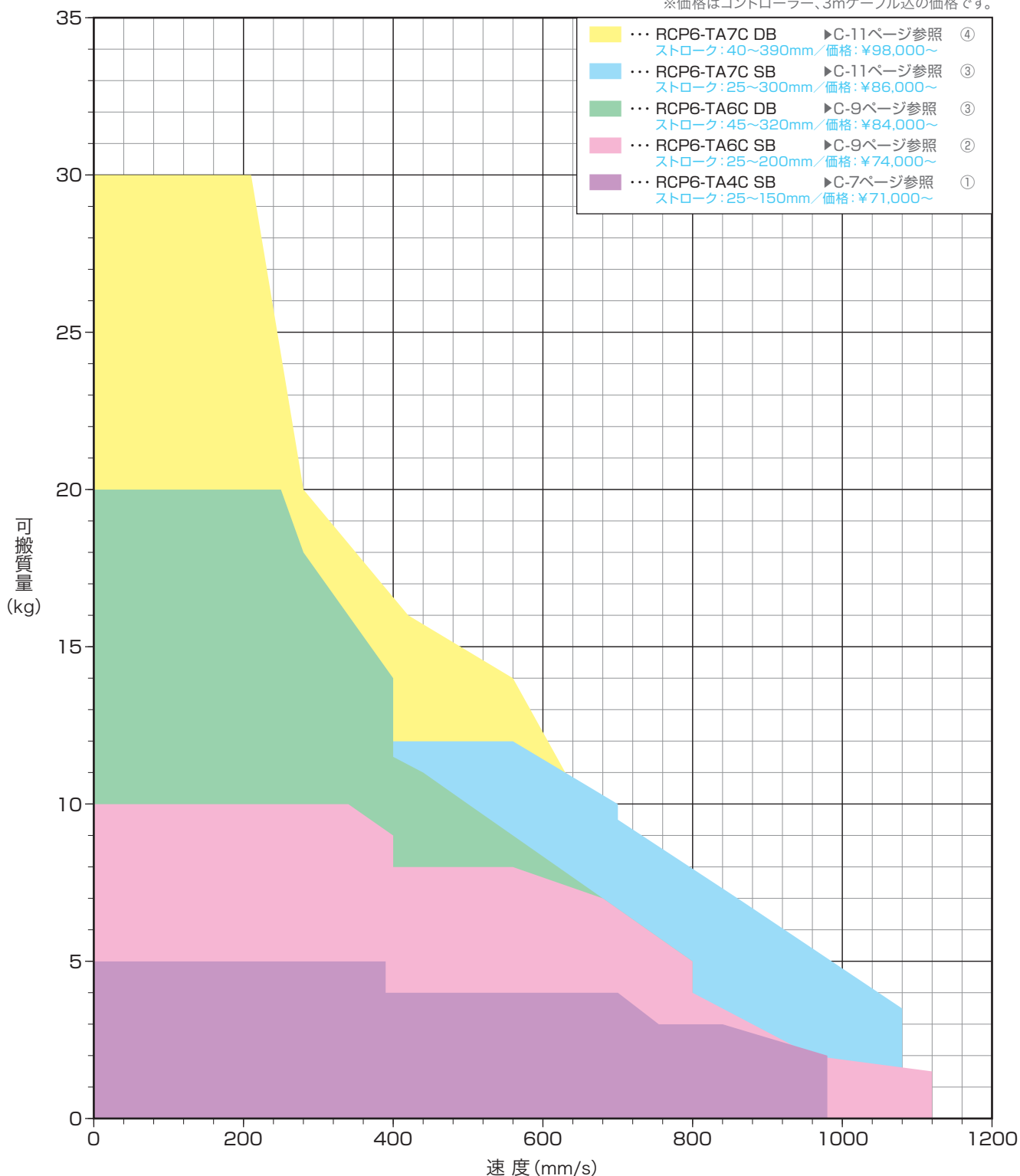
速度と可搬質量の相関図

高精度仕様(繰返し位置決め精度)



テーブルタイプ 水平設置(繰返し位置決め精度 $\pm 10\mu\text{m}$ 以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

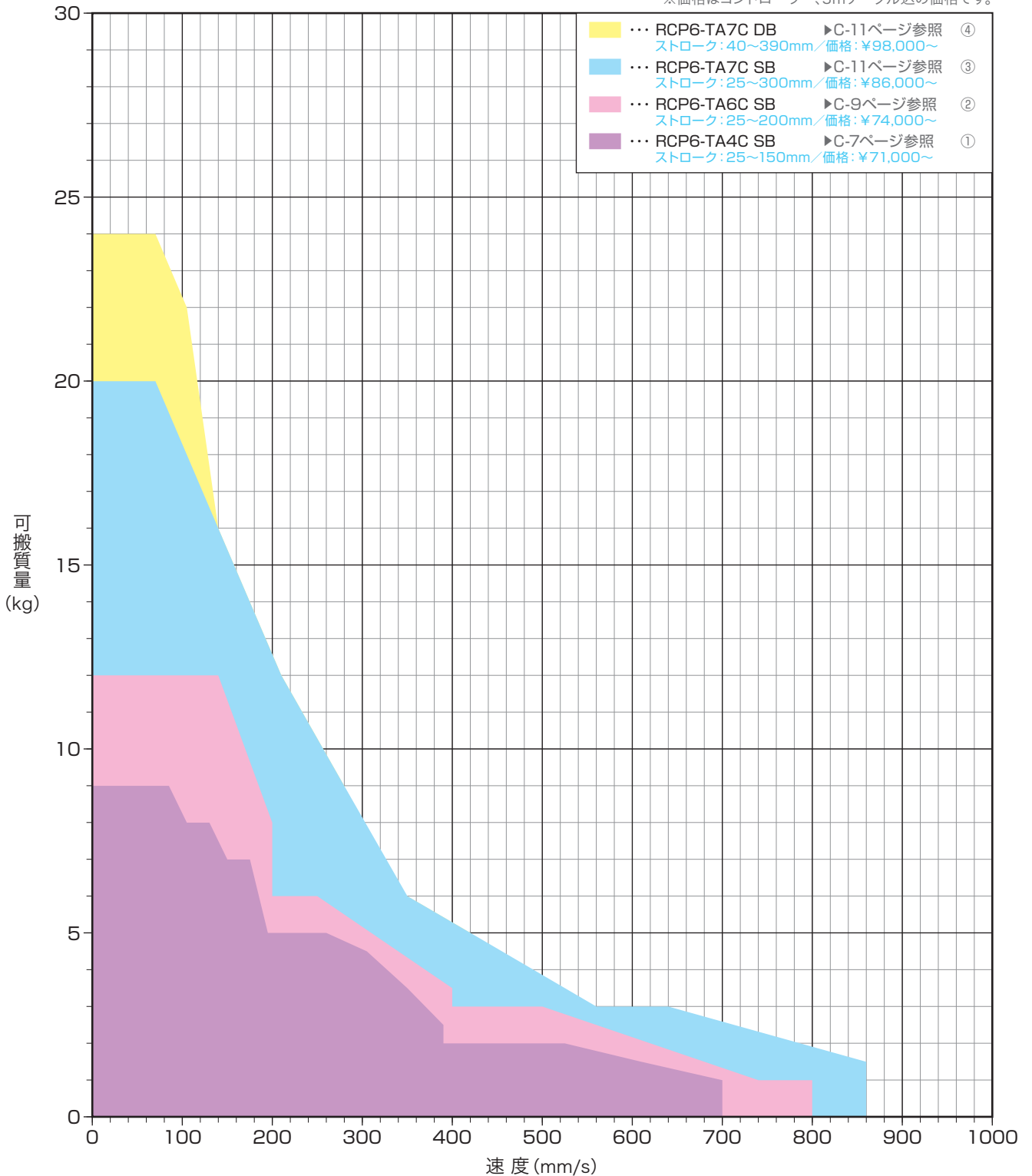


各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ



テーブルタイプ 垂直設置 (繰返し位置決め精度 $\pm 10\mu\text{m}$ 以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



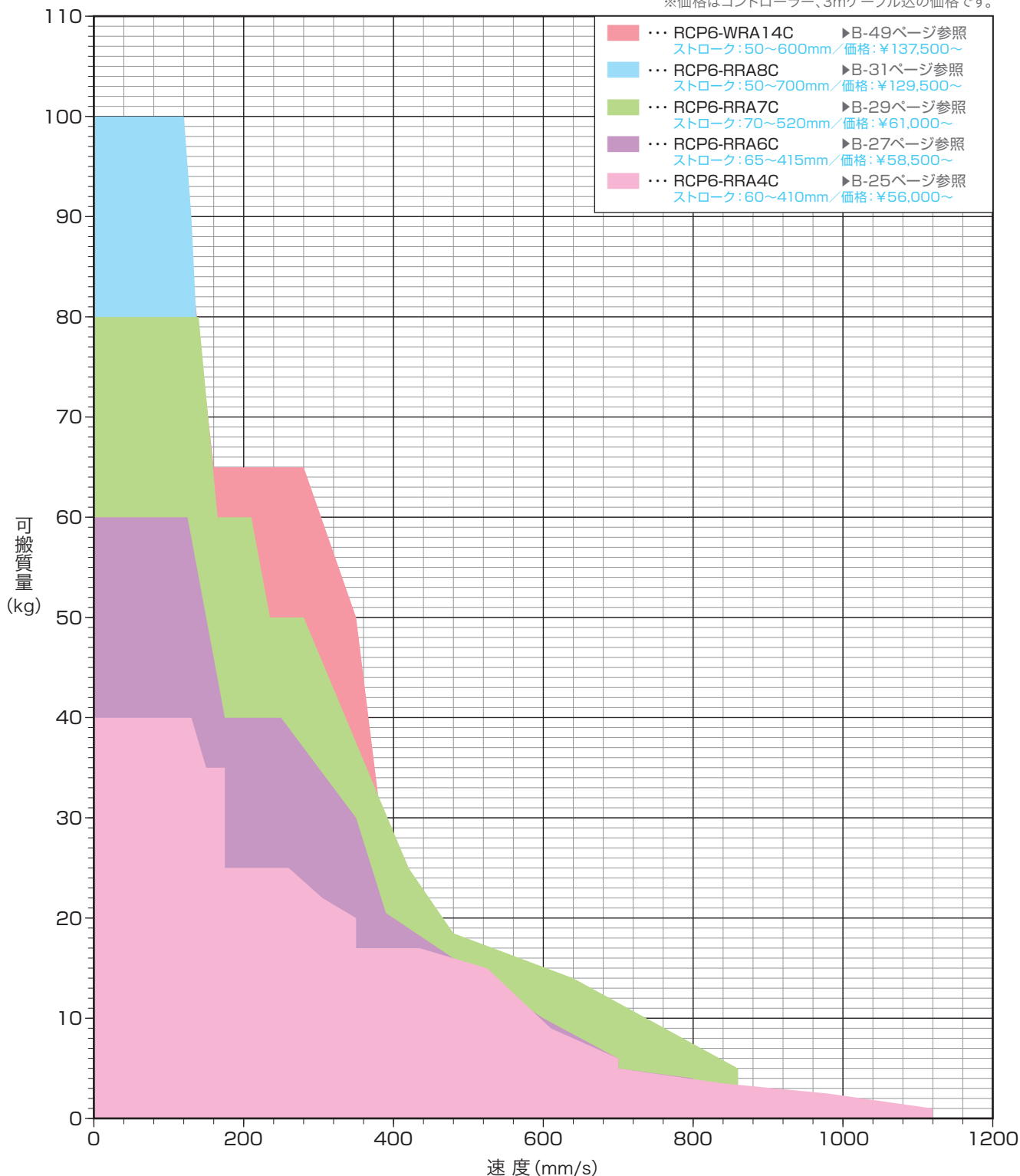
速度と可搬質量の相関図

高精度仕様(繰返し位置決め精度)



ラジアルシリンダ・ロッドタイプ 水平設置(繰返し位置決め精度 $\pm 10\mu\text{m}$ 以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

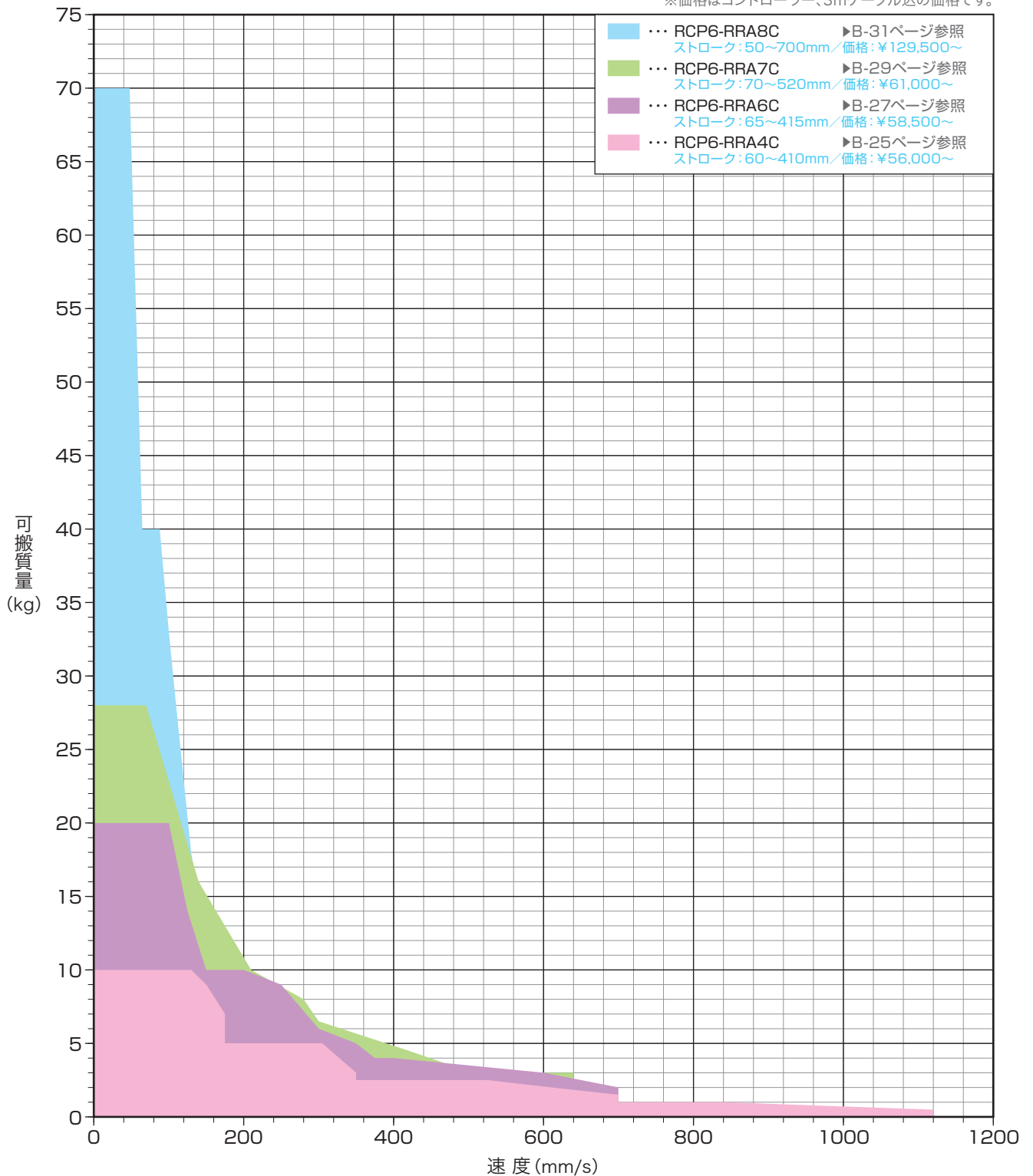


各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラ 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	マルチスライダー 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ



ラジアルシリンダ・ロッドタイプ 垂直設置 (繰返し位置決め精度 ±10μm以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



マルチスライダー仕様

用途

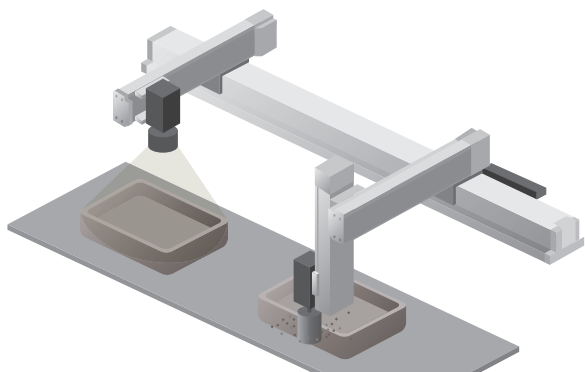
ローダー、アンローダー

各種作業の複合装置

使用例

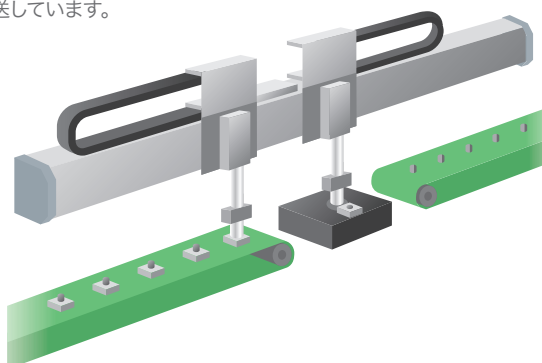
バリ取り、検査複合装置

2つのY軸の片方でバリを取り、もう片方に取り付けられたカメラでバリが取れているか撮影して合否の判定を行っています。



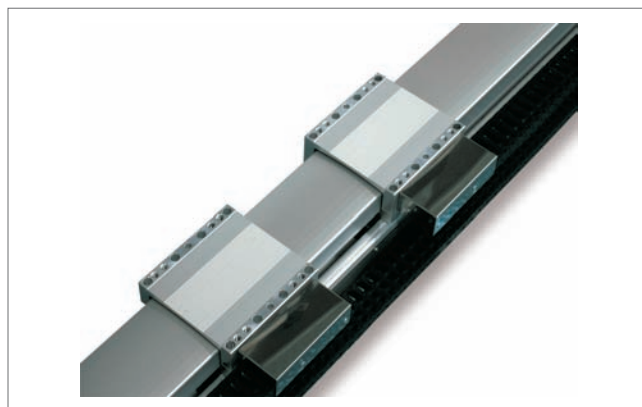
電子部品の搬送移載

右側のY軸がコンベアから流れてくる電子部品を中央の部組ステージに移送しAssyした後、左側のY軸が排出コンベアへ移送しています。

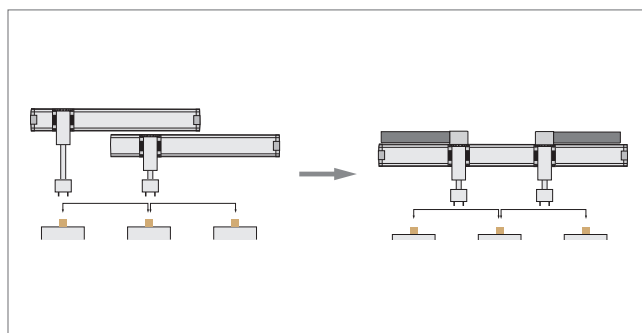


特徴

1軸上で2つのスライダーを別々に動作可能なマルチスライダー仕様は省スペース化とタクトタイム短縮に高い効果を発揮します。また、XSEL、SSELコントローラーには、スライダー同士の衝突を防止する「衝突防止機能」を標準装備しています。



1 部品の搬送等で、2セットのY軸が必要な場合に、マルチスライダーなら1軸で対応が可能となり設置スペースの省スペース化とコストダウンが可能になります。



2 NSシリーズは垂直で電源をOFFした際、スライダーの落下を防止する保持ブレーキを標準装備した垂直仕様を設定しました。マルチスライダーを垂直仕様でご使用いただけます。

各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ

対象機種

スライダータイプ NS-SXMM/MXMM/LXMM

▶ナット回転駆動

200V ACサーボモーター



ストローク ~2250mm
 最高速度 2400mm/s
 可搬質量 水平最大 80kg ※水平専用
 電源電圧 AC100V・200V

スライダータイプ LSA-S6SM/S8HM/S10HM

リニアサーボモーター



ストローク ~1860mm
 最高速度 2500mm/s
 可搬質量 水平最大 20kg ※水平専用
 電源電圧 AC200V

スライダータイプ NS-SZMM/MZMM/LZMM

▶ナット回転駆動


200V ACサーボモーター



ストローク ~950mm
 最高速度 1000mm/s
 可搬質量 垂直最大 16kg ※垂直専用
 電源電圧 AC100V・200V

スライダータイプ LSA/LSAS-N10SM/N15SM/N15HM

リニアサーボモーター

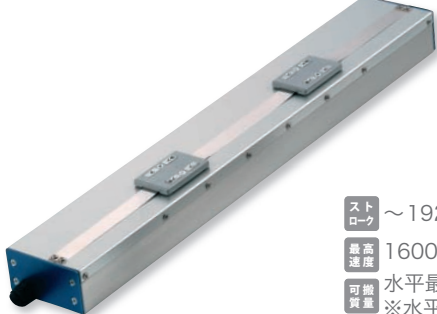


※写真はシングルスライダーです

ストローク ~3900mm
 最高速度 2500mm/s
 可搬質量 水平最大 30kg ※水平専用
 電源電圧 AC200V

スライダータイプ RCL-SM4L/SM5L/SM6L

リニアサーボモーター



ストローク ~192mm
 最高速度 1600mm/s
 可搬質量 水平最大 0.5kg ※水平専用
 電源電圧 DC24V

スライダータイプ LSA-W21SM/W21HM

リニアサーボモーター



※写真はシングルスライダーです

ストローク ~3835mm
 最高速度 2500mm/s
 可搬質量 水平最大 120kg ※水平専用
 電源電圧 AC200V

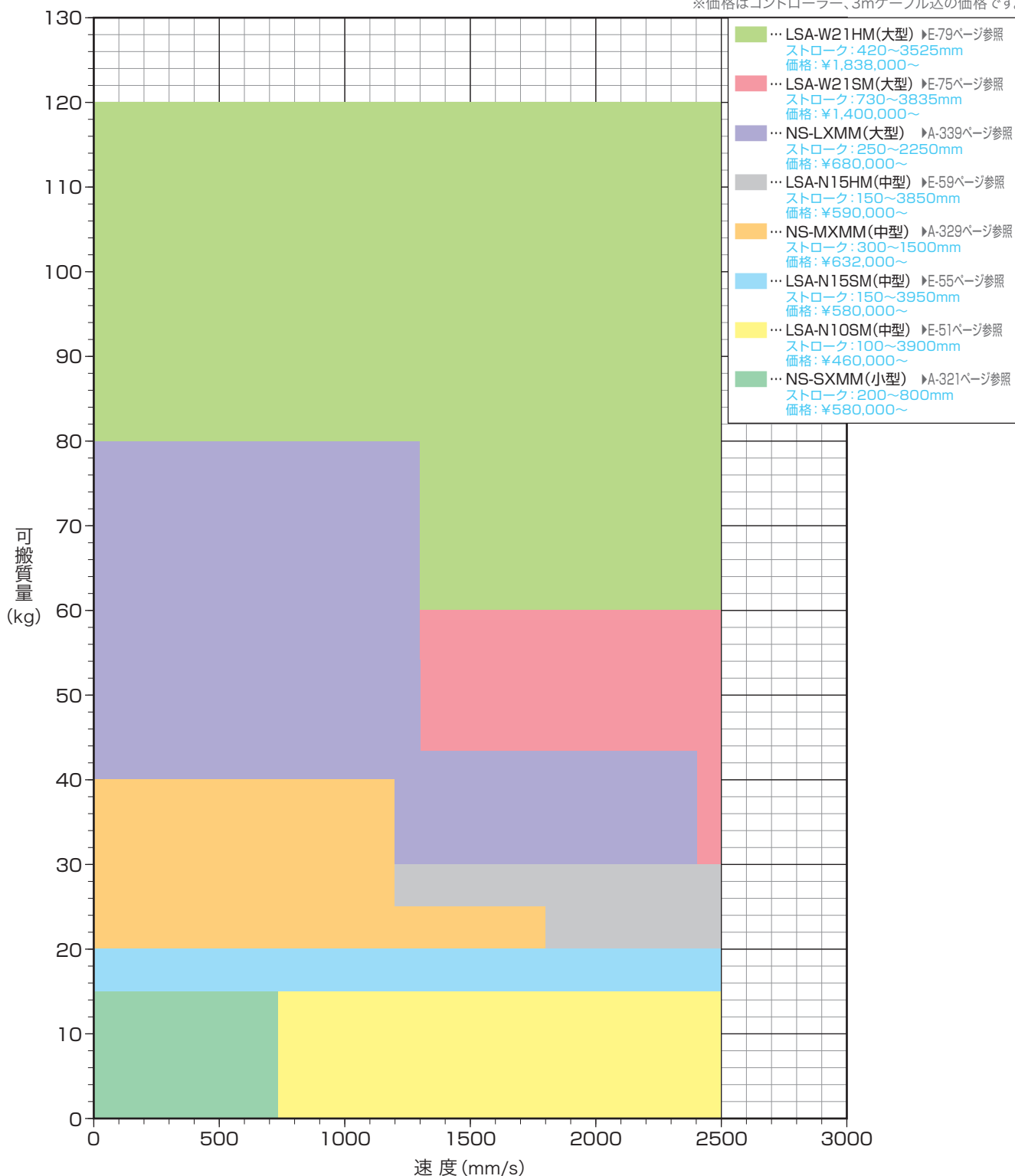
速度と可搬質量の相関図

マルチスライダー仕様



スライダータイプ 水平設置 (可搬質量10kg以上)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

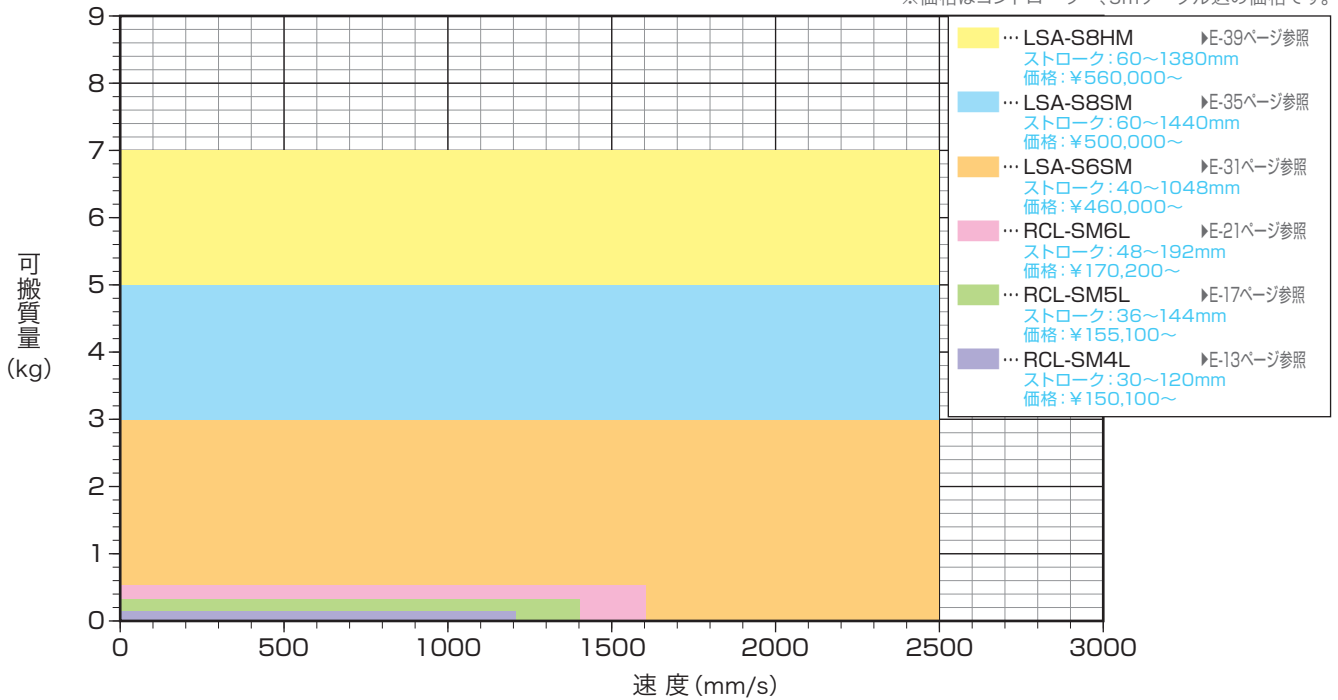


各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ



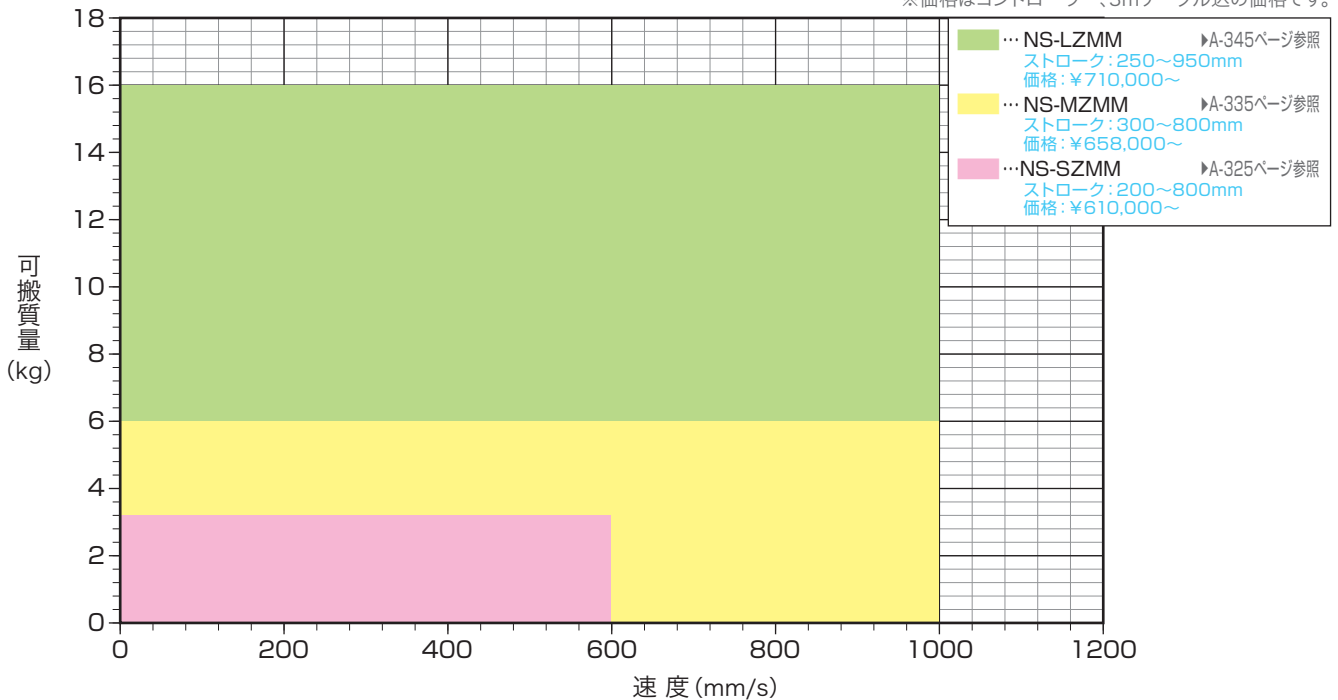
スライダータイプ 水平設置(可搬質量10kg未満)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



スライダータイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



速度と可搬質量の相関図

ロングストローク高速仕様

用途

- 大型ガラス基板の搬送
- 加工機間のワークの搬送
- 装置間のワーク搬送

使用例

ベルトコンベア間の製品の移送

ベルトコンベア間の部品の搬送を高速で行っています。

ガラス基板の搬送

最大120kgの搬送が可能な超大型タイプをシンクロ動作させることで、大型のガラス基板の搬送を行っています。

特徴

長い距離を高速で動作させる用途に適したアクチュエーターです。ストロークが長くなっても、速度が低下しません。ストローク1500mm以上で、速度1600mm/s以上のスペックを実現しています。

対象機種

スライダタイプ RCP5-BA

▶ベルト駆動

24Vパルスモーター
バッテリーレス
アップ

ストローク ~2600mm
最高速度 1800mm/s
可搬質量 水平最大 16kg ※水平専用
電源電圧 DC24V

スライダタイプ IF

▶ベルト駆動

200V ACサーボモーター
バッテリーレス
アップ

ストローク ~2500mm
最高速度 1750mm/s
可搬質量 水平最大 40kg ※水平専用
電源電圧 AC100V・200V

スライダタイプ NS

▶ナット回転駆動
▶マルチスライダ対応

200V ACサーボモーター

ストローク ~3000mm
最高速度 2400mm/s
可搬質量 水平最大 80kg 垂直最大 16kg
電源電圧 AC100V・200V

スライダタイプ LSA/LSAS

▶マルチスライダ対応

リニアサーボモーター

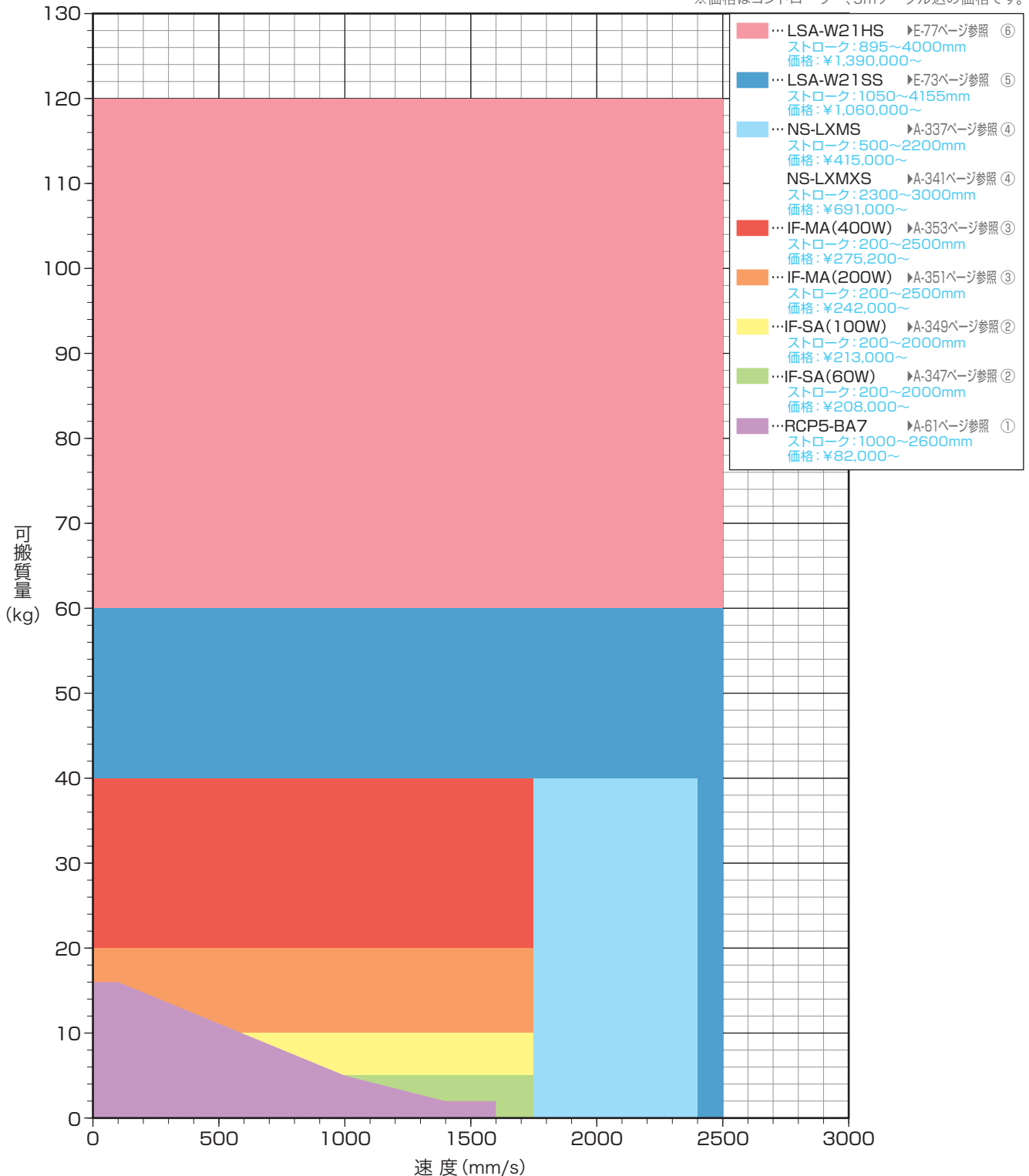
ストローク ~4000mm
最高速度 2500mm/s
可搬質量 水平最大 120kg ※水平専用
電源電圧 AC200V

各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ



スライダータイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



クリーン対応

用途

半導体関連や FPD 関連等、塵や埃を嫌う製造工程での

位置決め用途

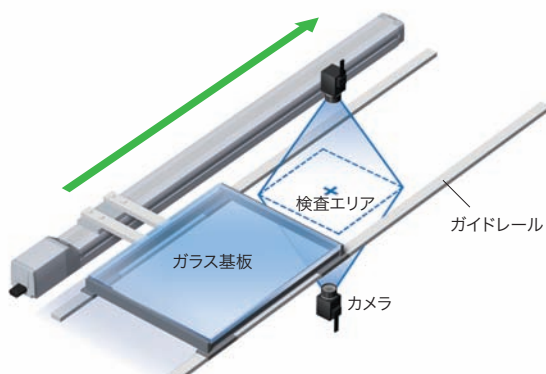
搬送用途

測長用途

使用例

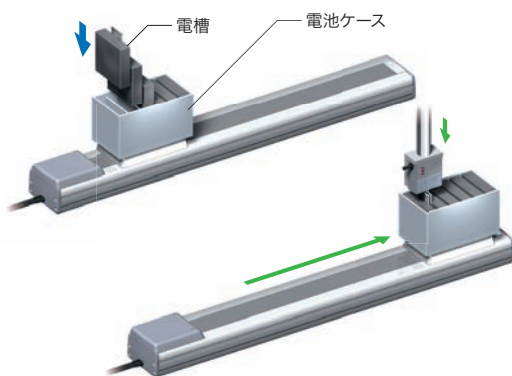
採用事例 ガラス基板検査装置

ガラス基板の検査工程でワークの位置決めを行っています。



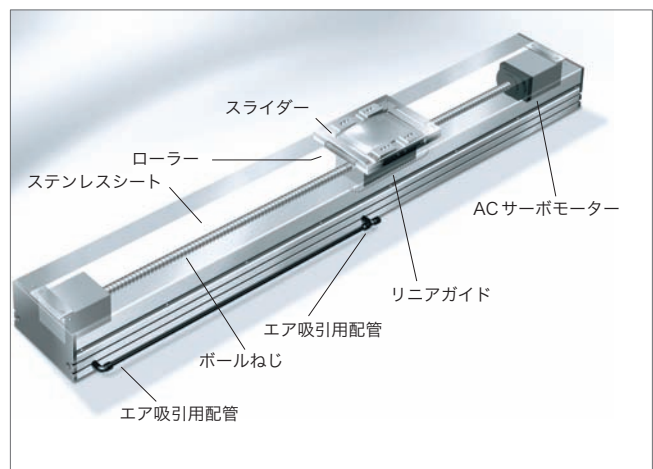
採用事例 電池電槽組立機投入装置

電池ケースに電槽を投入し、電池の組み立てを行っています。



特徴

■ クリーンルーム対応シリーズは、クリーン度クラス10 (ISOクラス2.5) に対応したクリーンルーム用アクチュエーターです。



1 本体上面のステンレスシートにより開口部のない密閉構造を実現。本体内部のエア吸引を行うことで、クリーン度クラス10 (ISO2.5) 対応を実現しています。また密閉構造のため、垂直方向や水平横立て方向といった設置方向でも使用が可能です。

クリーン度

クリーン度を表す規格には、以下の2種類があります。

1. Fed.Std.209D規格

0.5 μ m以上粒子を基準とし1立方フィート中の粒子数を表示します。

[表示方式: クラス1、10、100、1,000、10,000、100,000]

2. JIS B9920 (ISO 14644-1) 規格

1m³中の0.1 μ m以上の粒子数を10のべき乗で表したときの指数で表します。

[表示方式: クラス1～クラス8]

2 ワークの大きさや設置スペースに応じて、パルスモータータイプや小型(20Wクラス)から超大型(750Wクラス)まで幅広いバリエーションの中から選定が可能です。

各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ

対象機種

RCP5CR

24V
バスル
モーター

バッテリー
レス
アプソ

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~800mm

最高速度 1440mm/s

可搬質量 水平最大 45kg
垂直最大 25kg

電源電圧 DC24V

ISDBCR


200V
ACサーボ
モーター

バッテリー
レス
アプソ

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~2500mm

最高速度 2000mm/s

可搬質量 水平最大 120kg
垂直最大 40kg

電源電圧 AC100V・200V

RCS3CR

200V
ACサーボ
モーター

バッテリー
レス
アプソ

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~1100mm

最高速度 1800mm/s

可搬質量 水平最大 60kg
垂直最大 12kg

電源電圧 AC100V・200V

ISPDBCR

高精度

200V
ACサーボ
モーター


バッテリー
レス
アプソ

±3μm
位置精度

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~2500mm

最高速度 1800mm/s

可搬質量 水平最大 120kg
垂直最大 40kg

電源電圧 AC100V・200V

RCS3PCR

高精度

200V
ACサーボ
モーター

バッテリー
レス
アプソ

±10μm
位置精度

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~1100mm

最高速度 1800mm/s

可搬質量 水平最大 60kg
垂直最大 12kg

電源電圧 AC100V・200V

ISDACR-W

200V
ACサーボ
モーター

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~2500mm

最高速度 2000mm/s

可搬質量 水平最大 150kg
垂直最大 60kg

電源電圧 AC200V

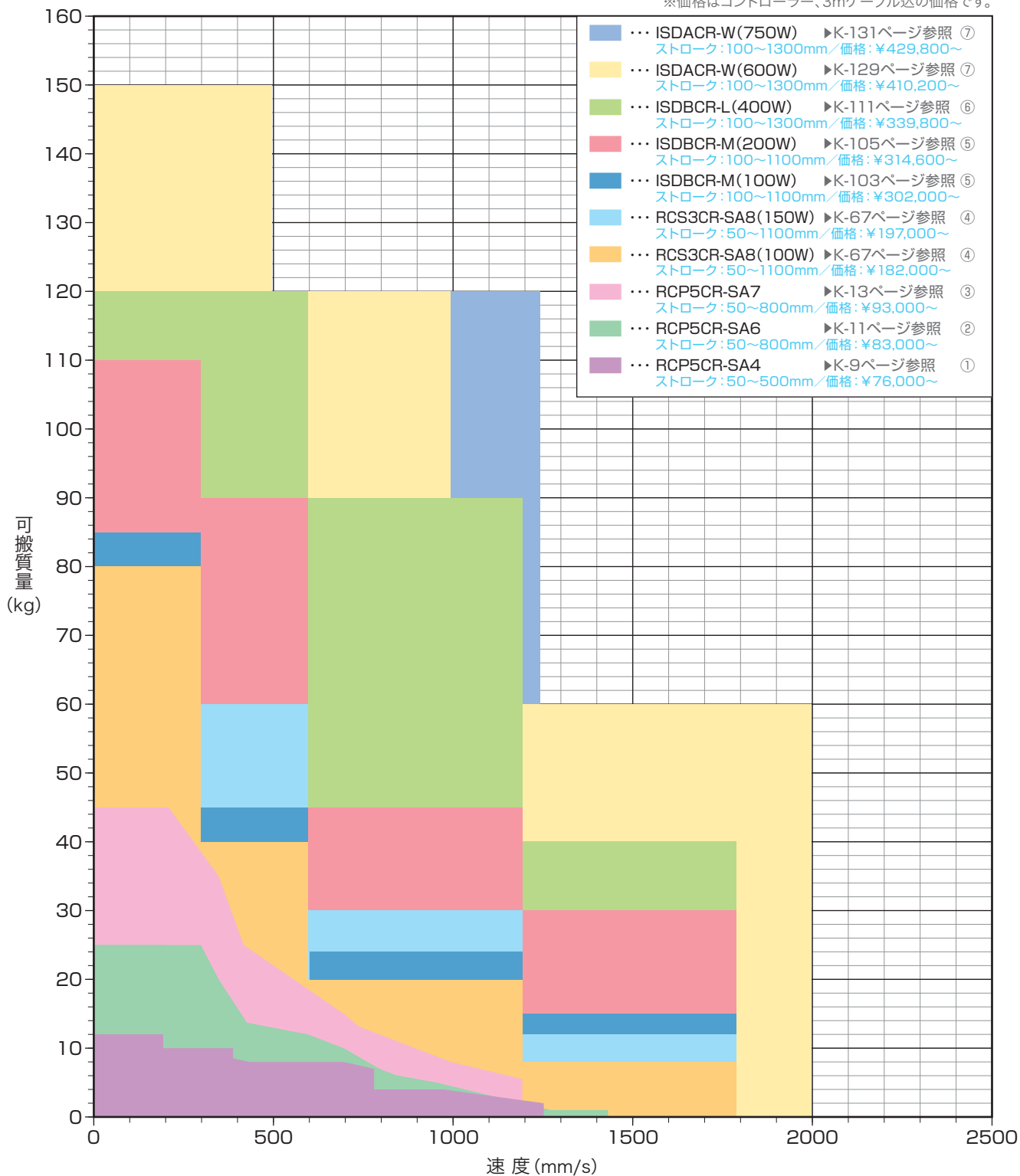
速度と可搬質量の相関図

クリーン対応

水平

スライダータイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

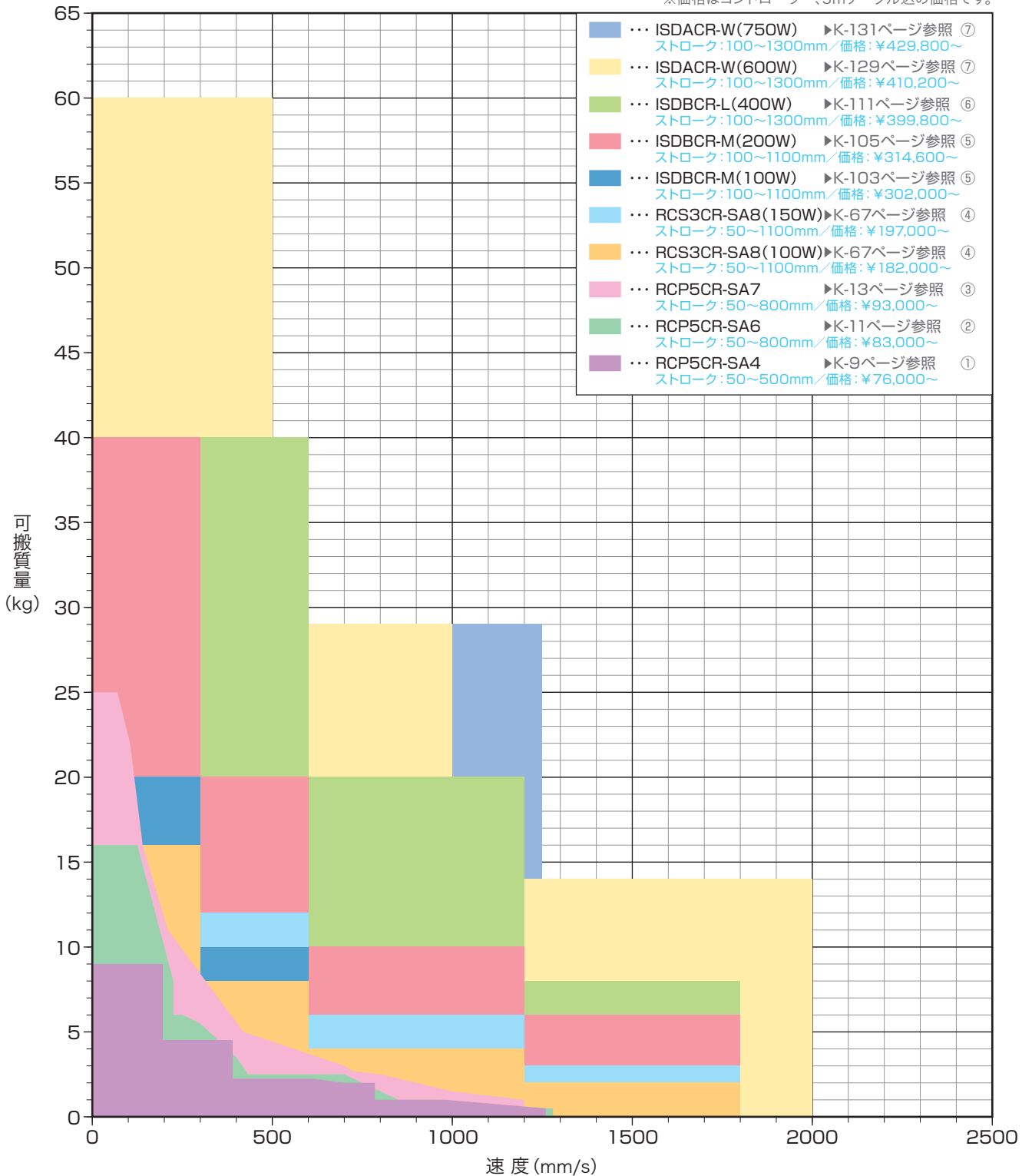


各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ



スライダータイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



防塵防滴対応

用途

水や異物が舞うような環境下での

位置決め用途

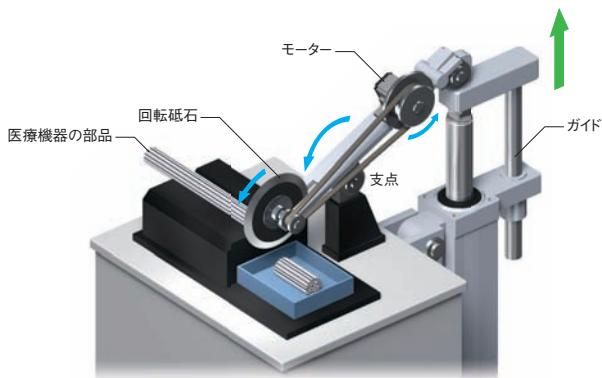
圧入・カンメ用途

測長用途

使用例

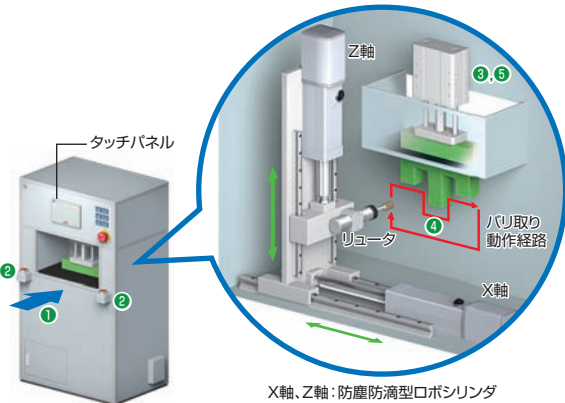
採用事例 部品の切断

医療機器部品の切断工程で回転砥石の昇降を行っています。



採用事例 部品のバリ取り

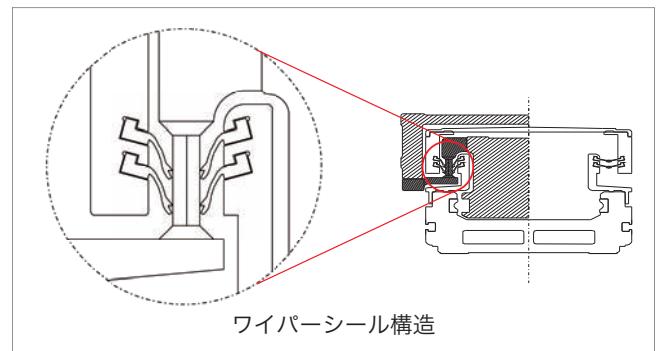
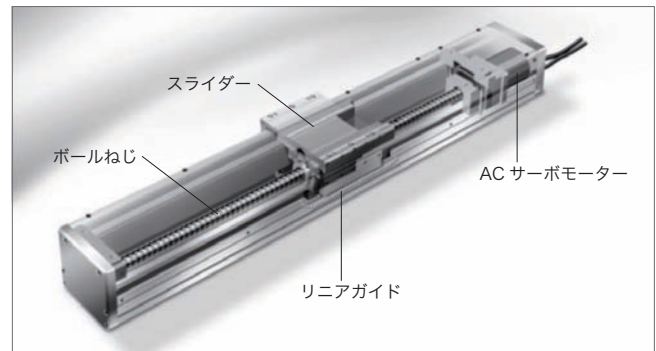
樹脂部品の加工工程でバリ取りを行っています。



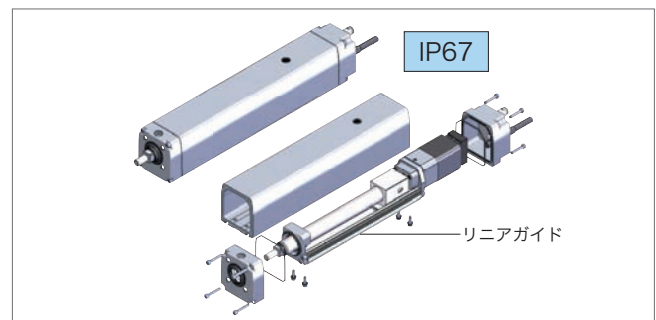
特徴

1 防塵防滴対応のアクチュエーターとして、スライダタイプ、ロッドタイプのバリエーションを取り揃えています。保護等級はIP52～67に対応しています。

1 アイエイアイ独自のワイパー構造の採用により、スライダタイプで、IP65を実現しています。



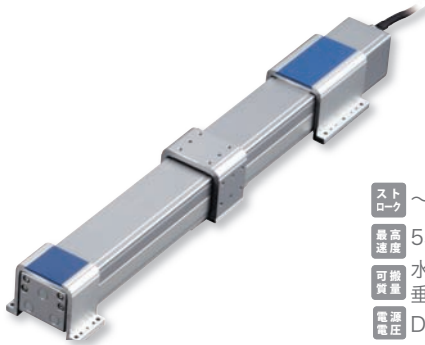
2 防滴ラジアルシリンダはリニアガイド内蔵でIP67に対応



各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ

対象機種

スライダータイプ RCP4W-SA



24Vパルスモーター IP65 対応

- ストローク ~700mm
- 最高速度 530mm/s
- 可搬質量 水平最大 20kg
垂直最大 7kg
- 電源電圧 DC24V

ロッドタイプ RCP5W-RA

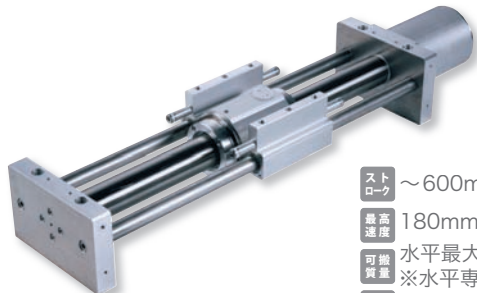


24Vパルスモーター IP65 対応 ※
パッドレスアブソ IP67 対応 ※

※ IPの等級はタイプにより異なります。

- ストローク ~800mm
- 最高速度 560mm/s
- 可搬質量 水平最大 240kg
垂直最大 120kg
- 電源電圧 DC24V

スライダータイプ RCP2W-SA16



24Vパルスモーター IP67 対応

- ストローク ~600mm
- 最高速度 180mm/s
- 可搬質量 水平最大 35kg
※水平専用
- 電源電圧 DC24V

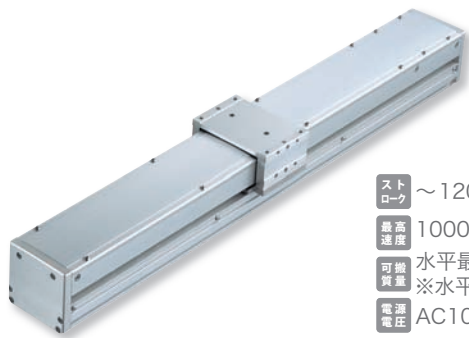
ロッドタイプ RCP2W-RA



24Vパルスモーター IP65 対応

- ストローク ~300mm
- 最高速度 350mm/s
- 可搬質量 水平最大 300kg
垂直最大 150kg
- 電源電圧 DC24V

スライダータイプ ISAW



200V ACサーボモーター IP65 対応

- ストローク ~1200mm
- 最高速度 1000mm/s
- 可搬質量 水平最大 70kg
※水平専用
- 電源電圧 AC100V, 200V

ロッドタイプ RCA2W/RCS2W



24V ACサーボモーター IP52 対応

- ストローク ~75mm
- 最高速度 380mm/s
- 可搬質量 水平最大 20kg
垂直最大 6kg
- 電源電圧 RCA2W DC24V
RCS2W AC100V, 200V

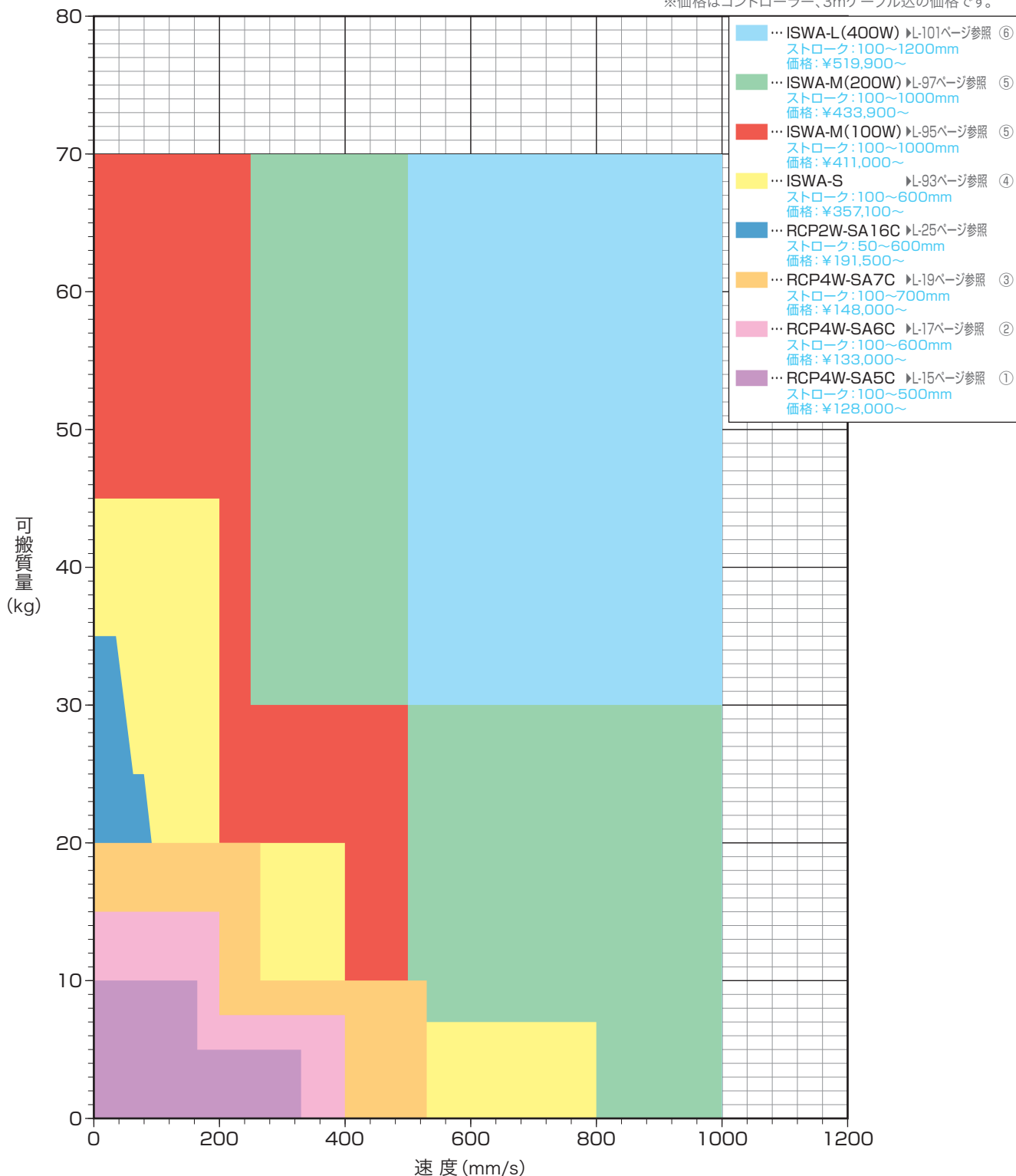
速度と可搬質量の相関図

防塵防滴対応

水平

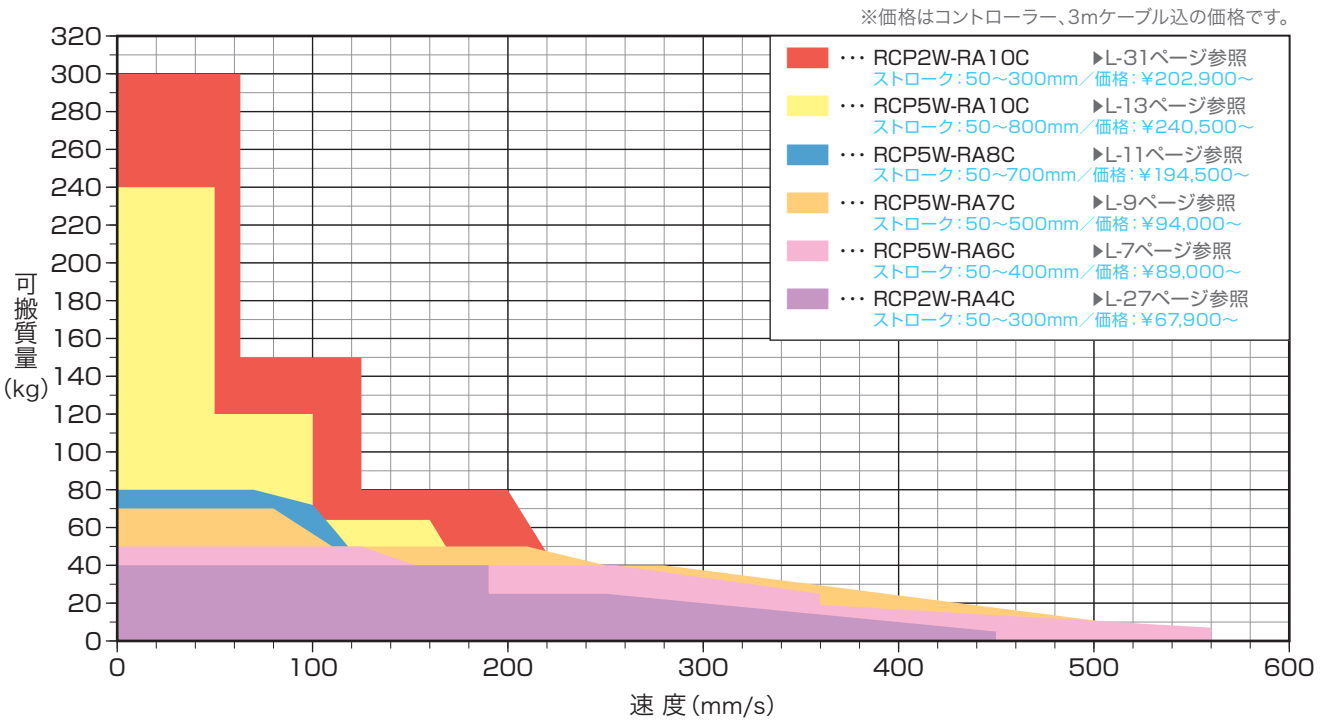
スライダータイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

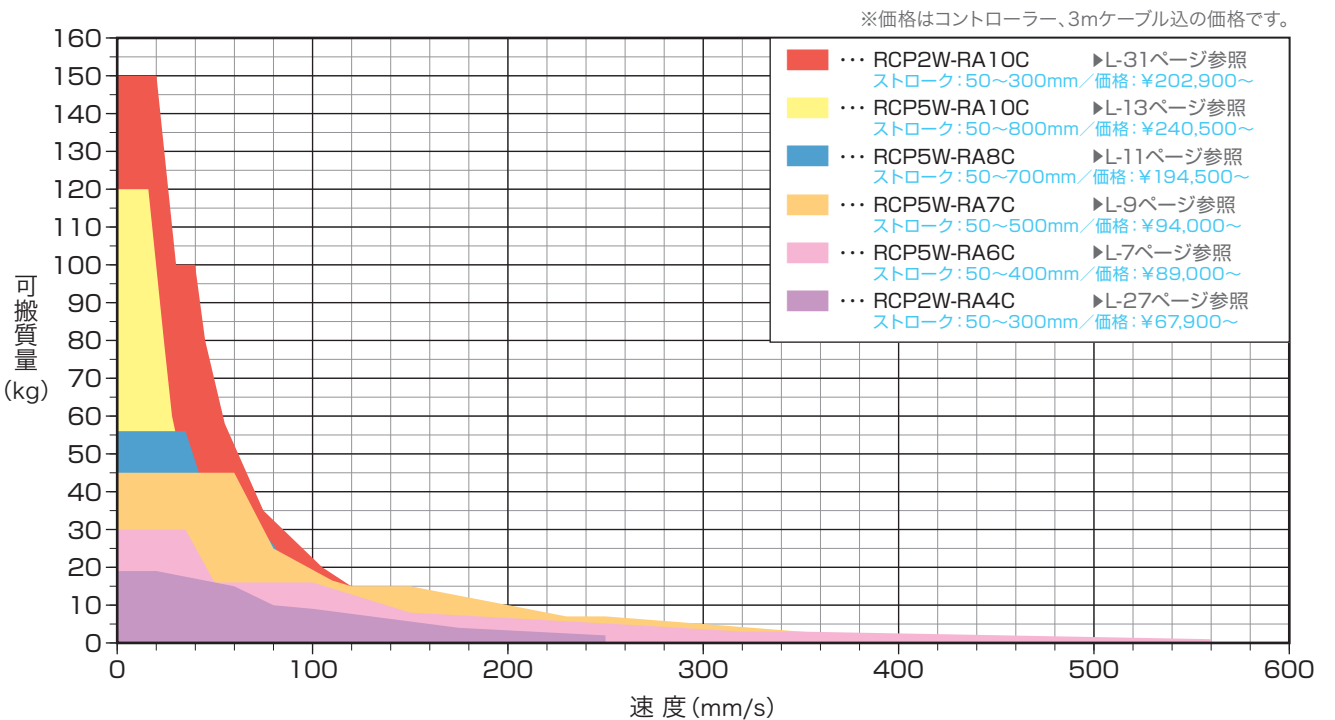


各形状における特徴と選定グラフ							
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	マルチスライダー仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン対応	防塵防滴対応
前-105ページ	前-113ページ	前-119ページ	前-121ページ	前-129ページ	前-133ページ	前-135ページ	前-139ページ

水平 ロッドタイプ 水平設置



垂直 ロッドタイプ 垂直設置



欲しいものが **きっと見つかる** 機種選定ガイド

ユニット製品

ユニット製品の概要

2軸以上のモーターを組み合わせたユニット製品は下記4種のシリーズから選択いただけます。

① 直交ロボット

2軸～6軸



② スカラロボット

3軸～4軸



③ 高速直交型ロボット CT4

4軸～5軸



④ テーブルトップロボット

2軸～4軸



選定上の注意

選定を始める前に、必ず「製品取り扱い上の注意点」についてご確認ください。

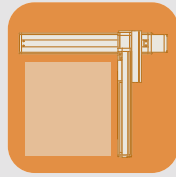
前-77
ページ

機種選定ガイド ユニット製品 目次

シリーズ・特長から選ぶ

可動範囲、設置スペース
高速性、剛性など
各機種の特長から
お選びいただけます。

→前-145
ページ

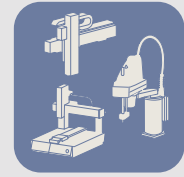


形状・使用環境から選ぶ

直交ロボット
高速直交ロボット
テーブルトップロボット
スカラロボット

防塵防滴タイプ
クリーンルームタイプ

→前-147
ページ



構成軸数から選ぶ

2軸～6軸仕様まで
豊富なバリエーションから
お選びいただけます。

→前-149
ページ

2～6
軸

可搬質量から選ぶ

搬送物の重量から
お選びいただけます。

※可搬質量はアクチュエータスト
ローク、加減速度により変動しま
す。詳細は各アクチュエーター仕
様を確認願います。

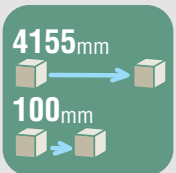
→前-153
ページ



搬送距離から選ぶ

最短100mm～最長4155mm
ストロークをラインナップ
ワーク搬送距離から
お選びいただけます。

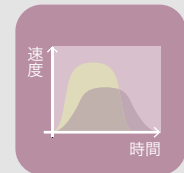
→前-160
ページ



動作速度から選ぶ

直交ロボット
最高速度 2500mm/s
スカラロボット
最高速度 8308mm/s
のラインナップから
お選びいただけます。

→前-167
ページ



シリーズ・特長から選ぶ

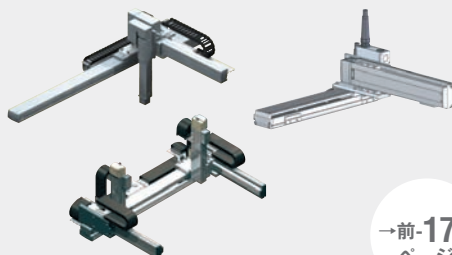
直交ロボット

直交座標系ロボット

- 小型～大型組み合わせまで幅広く対応可能
- 取り扱いが容易で豊富なバリエーション
- ブラケット、配線処理を施したロボット

直交ロボット

ロボシリンダ組合せ(3軸) 単軸ロボット組合せ(2軸)



ナット回転形組合せ(6軸)

→前-175
ページ

- 最大加減速度3.2G (瞬時最大4.8G)を実現したサイクルタイム重視の直交ロボット

高速直交型ロボット

直交4軸ピック&ロータリー仕様 直交4軸回転軸付仕様



直交4軸仕様

→前-187
ページ

- コントローラーを内蔵した最大4軸補間制御が可能な卓上型のロボット

テーブルトップロボット

門型3軸仕様

ZR軸付4軸仕様



片持ち2軸仕様

→前-191
ページ

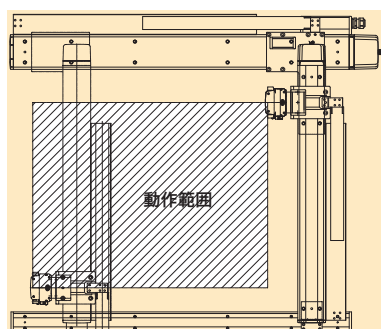
動作範囲、設置スペースの違い

直交ロボット

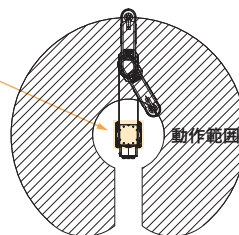
高剛性かつ高精度化が可能動作範囲を広範囲(最大4m)に設定できます。

スカラロボット

設置スペースに対して動作範囲が広く装置の省スペース化が可能です。



設置に必要なスペース



スカラロボット

水平多関節ロボット

Selective Compliance Assembly Robot Arm

- 高速・高可搬、高精度が特長
- アーム長120mm～1200mm
- 最大可搬質量50kg
- 超小型～超大型まで選択できる省設置スペースが可能な多関節ロボットです。

ACサーボモーター搭載
スカラロボット

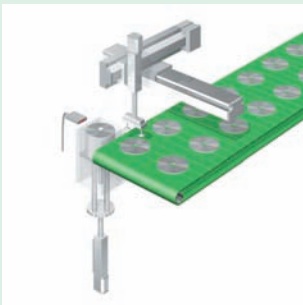
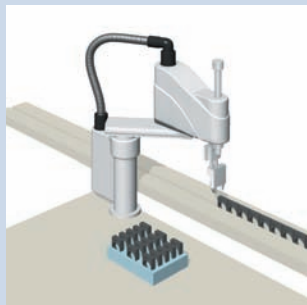


- パルスモーターを搭載した低価格を実現したコンパクトなスカラロボット
- ロボット本体標準価格334,000円～
- 3軸仕様、4軸仕様、グリッパ付きより選択できます。

バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載 & パルスモーター搭載
パワーコン
スカラロボット



直交？スカラ？？ どちらを選べばいいの？

各種特長の違い	直交ロボット	スカラロボット
可動範囲	四角形（最長4155mm）	円形（最長2400mm）
設置スペース	○	◎（コンパクト）
高速性	○ 最大2500mm/s	◎ 最大8308mm/s(合成速度)
繰返し位置決め精度	◎ ±0.02～0.005mm	○ ±0.05～0.01mm(水平面内)
アクチュエーター剛性	◎（ボール循環型リニアガイド内蔵）	○
押付け用途	◎	○（アーム剛性により注意点あり）
操作性	初心者でも理解しやすい	若干の慣れが必要
使用例	ピック&ブレース動作 	高速パレタイズ動作 

形状・使用環境から選ぶ

直交ロボット

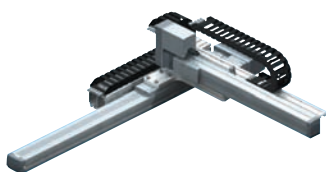
組合せ直交ロボット

装置仕様に合わせた組合せを

ロボシリンダ組合せ(2軸~3軸) 単軸ロボット(ISB、NS、LSA)組合せ(2軸~6軸) から
お選びいただけます。プラケット、配線処理を施したロボットです。

→前-175
ページ

XYB(XYベース固定)タイプ

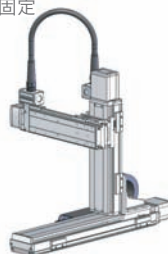


XZ(直立)タイプ



XZ+Yスライダー固定タイプ

Z軸直立固定
Y軸スライダー固定



XYG+Zベース固定タイプ

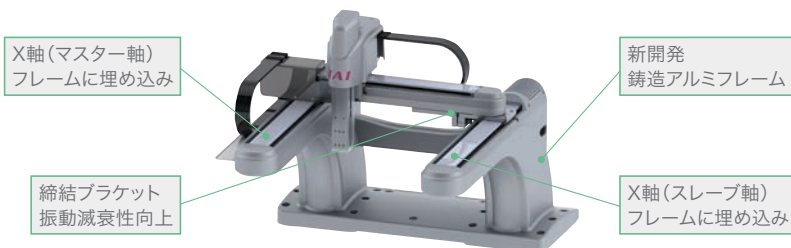
Y軸平置きガントリー固定
Z軸ベース固定



フレーム一体型高速直交ロボット

最大加減速度3.2G(瞬時最大4.8G)を実現したサイクルタイムを重視した
高剛性アルミフレーム一体型直交ロボットです。

→前-187
ページ



テーブルトップロボット

コントローラー&電源を内蔵した最大4軸補間制御が
可能な卓上型オールインワン直交型ロボットです。

→前-191
ページ

TTA-A



バッテリーレス
アプソ搭載

TTA-C



バッテリーレス
アプソ搭載

スカラロボット

スカラ(水平多関節)ロボット

軽量物の高速搬送を得意とするスカラロボットです。
豊富なバリエーションとクラストップレベルの動力性能で、様々な工程のサイクルタイム短縮に貢献します。

製品一覧
→ **J-1,2**

低価格タイプ

本体標準価格
334,000~円(コントローラ除く)
アーム長
180mm~650mm



バッテリーレス
アプソ搭載

→ **J-5~**
ページ

標準タイプ

アーム長
120mm~800mm



→ **J-17~**
ページ

壁掛け/壁掛けインバースタイプ



→ **J-43~**
ページ

天吊り/インバースタイプ



→ **J-47~**
ページ

超大型タイプ

アーム長
1000mm/1200mm



→ **J-35~**
ページ

クリーン対応シリーズ



→ **K-137~**
ページ

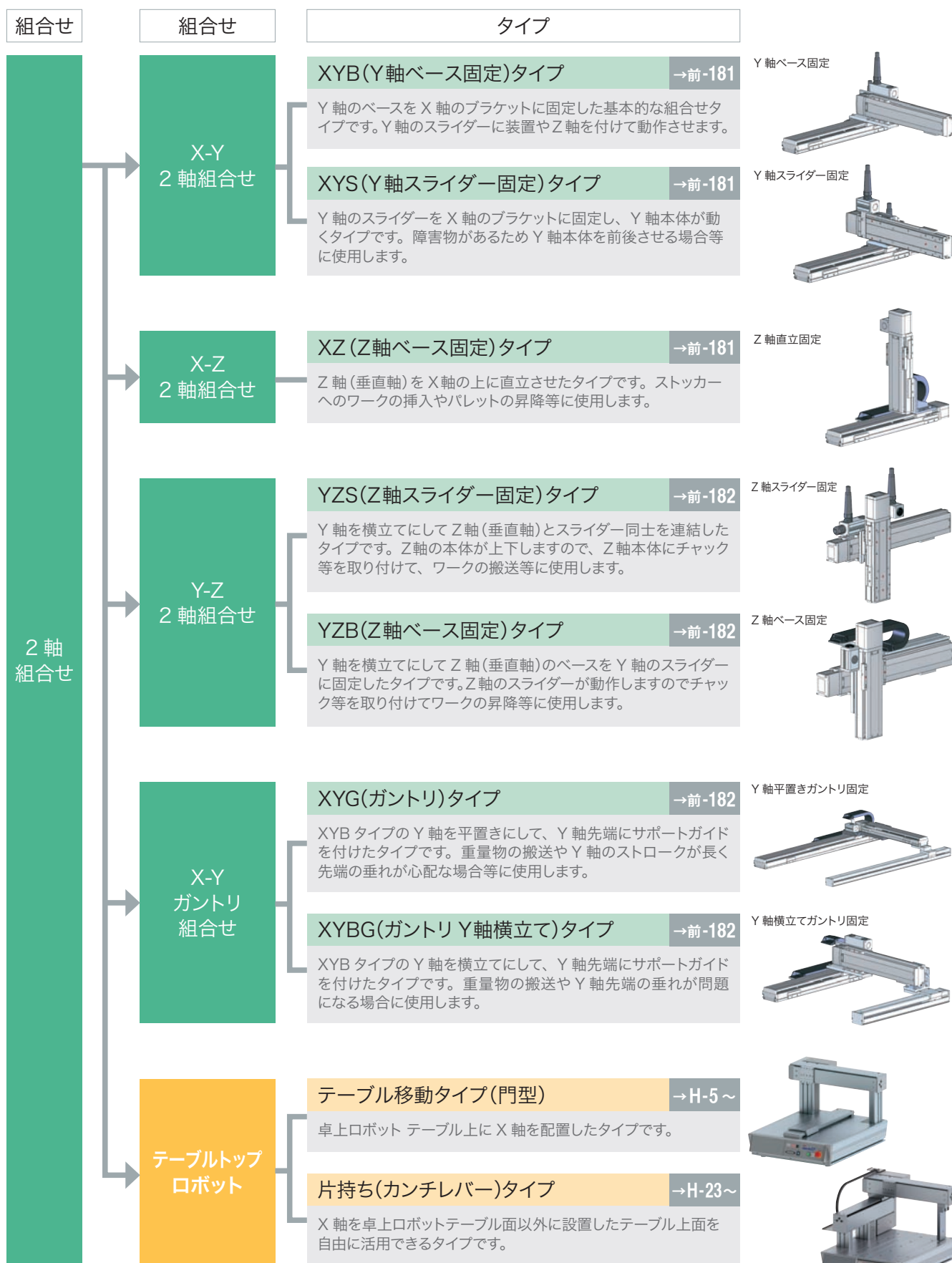
防滴対応シリーズ

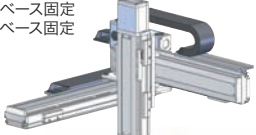










→ **L-105~**
ページ

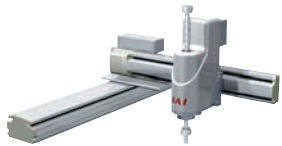
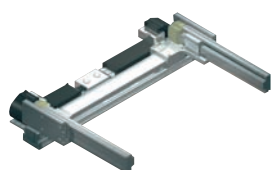






直交ロボットでも特別仕様にて、クリーン仕様・防塵防滴仕様の対応が可能です。詳しくはお問い合わせください。

構成軸数から選ぶ



組合せ	組合せ	タイプ	
3 軸 組合せ	X-Y ベース固定 (XYB)+Z軸	XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ →前-183 XYB (Y 軸ベースを X 軸ブラケットに固定) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のベース面を固定したタイプです。	Y 軸ベース固定 Z 軸ベース固定 
		XYB(Y軸ベース固定)+Z軸スライダー固定タイプ →前-183 XYB (Y 軸ベースを X 軸ブラケットに固定) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のスライダーを固定したタイプです。	Y 軸ベース固定 Z 軸スライダー固定 
	X-Z 組合せ + Y 軸 (Y 軸スライダー固定)	XZ(Z軸直立固定)+Y軸スライダー固定タイプ →前-183 XZ (Z 軸を X 軸の上に直立固定) タイプの Z 軸スライダーに Y 軸のスライダーを固定したタイプです。	Z 軸直立固定 Y 軸スライダー固定 
		X-Yガントリー 組合せ (XYG)+Z軸	XYG(ガントリーY軸平置き)+Z軸ベース固定タイプ →前-184 XYG (X 軸と平行にガイドを設置し Y 軸を X 軸とガイドで支える) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のベース面を固定したタイプです。
	XYG(ガントリーY軸平置き)+Z軸スライダー固定タイプ →前-184 XYG (X 軸と平行にガイドを設置し Y 軸を X 軸とガイドで支える) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のスライダーを固定したタイプです。		Y 軸平置きガントリー固定 Z 軸スライダー固定 
	XYBG(ガントリーY軸横立て)+Z軸ベース固定タイプ →前-184 XYBG (XYB タイプの Y 軸先端にサポートガイドを装着) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のベースを固定したタイプです。		Y 軸横立てガントリー固定 Z 軸ベース固定 
	XYBG(ガントリーY軸横立て)+Z軸スライダー固定タイプ →前-184 XYBG (XYB タイプの Y 軸先端にサポートガイドを装着) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のスライダーを固定したタイプです。		Y 軸横立てガントリー固定 Z 軸スライダー固定 
	テーブルトップ ロボット	テーブル移動タイプ(門型)Z軸付き →H-13~ 卓上ロボット テーブル上に X 軸を配置したタイプです。Z 軸付きの 3 軸仕様です。	
		片持ち(カンチレバー)タイプ Z軸付き →H-31~ X 軸を卓上ロボットテーブル面以外に設置したテーブル上面を自由に活用できるタイプです。Z 軸付きの 3 軸仕様です。	
	スカラロボット 3 軸 (回転軸無仕様)	パルスモータ搭載(ローコスト) パワーコンスカラロボット [IXP シリーズ] →J-5~ ロボットの設置面積を可能な限りコンパクトにできるスカラロボット、回転軸を省いた 3 軸タイプです。	

構成軸数から選ぶ

組合せ	組合せ	タイプ	
4 軸 組合せ	X-Yベース 固定 (XYB)+ZR軸	Z軸 + 回転軸一体型タイプ →前-185 XY2 軸組合せタイプに、垂直動作と回転動作を1台で可能にしたZRユニットを装着したコンパクトタイプです。	
	X軸マルチ スライダ +Y軸(2軸)	XYB(Y軸ベース固定)タイプ →前-185 マルチスライダのX軸にY軸をベース固定し、1軸上に2つのY軸が動作する省スペースタイプです。	
	X-Yベース固定 (XYB)+Z軸 + 回転軸	Z軸スライダ固定+回転軸タイプ 3軸組合せタイプのZ軸に回転軸を組み合わせたタイプです。 (特注対応)	
	フレーム一体型 高速直交型 ロボット	X軸2軸シンクロ+Y軸+Z軸ベース固定タイプ →G-13 最大加減速度 3.2(瞬時最大 4.8G)を実現したサイクルタイムを重視した高剛性アルミフレーム一体型直交ロボットです。	
	テーブルトップ ロボット (ZR軸付)	テーブル移動タイプ(門型) Z軸+R軸付き →H-21 卓上ロボット テーブル上にX軸を配置したタイプです。 Z軸+R軸付きの4軸仕様です。	
		片持ち(カンチレバー)タイプ Z軸+R軸付き →H-39 X軸を卓上ロボットテーブル面以外に設置したテーブル上面を自由に活用できるタイプです。 Z軸+R軸付きの4軸仕様です	
	スカラロボット (4軸仕様)	パルスモータ搭載(ローコスト) パワーコンスカラロボット[IXPシリーズ] →J-5~ ロボットの設置面積を可能な限りコンパクトにできるスカラロボットです。 パワーコンスカラロボットは価格を抑えたローコストタイプです。	
		ACサーボモータ搭載 スカラロボット[IXシリーズ] →J-17~ 高速性を有し省設置スペースを実現できるスカラ型ロボットです。 アーム長 120mm ~ 1200mm の豊富なバリエーションからお選びいただけます。	



特別仕様対応について

カタログ記載のない仕様（組合せパターンなど）については特別仕様にて対応が可能です。
詳細についてはお手数ですがお問い合わせください。

無料相談お客様センター“エイト”

価格や納期のご質問、修理のご要望など、お客様から急なご相談も、安心のコールセンター“エイト”で即座に対応いたします！



- 検討
- 選定
- 導入・立ち上げ
- 保守・教育

アイエイアイお客様センター“エイト”

安心とは**24時間対応**のことです

 **0800-888-0088**
FAX.0800-888-0099

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



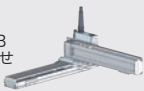
（※上記フリーコールがつかない場合は、こちらをご利用ください（通話料無料））
 TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486

可搬質量から選ぶ

直交ロボット 2軸組合せ





Y軸または、Z軸可搬質量 **8kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP2 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	450	400	—	2.5/5.0	400/350	600/300	—	PXBD1□OD	G-17
			450	400	—	2.5/5.0	400/350	600/300	—	PXBD2□OD	G-21
			600	200	—	3.0/6.0	400/350	600/300	—	PXBD1□OS	G-15
			600	200	—	3.0/6.0	400/350	600/300	—	PXBD2□OS	G-19
			450	400	—	3.0/6.0	400/250	600/300	—	PXBC1□OD	G-25
			450	400	—	3.0/6.0	400/250	600/300	—	PXBC2□OD	G-29
	XZ	Z軸直立	800	—	300	1.5/3.0/7.0	250	—	400/200/100	PXZB1□OD	G-41
			1000	—	250	2.0/4.0/8.0	250	—	360/180/90	PXZB1□OS	G-39
YZB	Z軸ベース固定	—	1000	300	2.0/4.0/8.0	—	250	360/180/90	PYBB1□OS	G-43	
RCS2 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	450	400	—	2.5/5.0	600	800/400	—	SXBD1□OD	G-47
			450	400	—	2.5/5.0	600	800/400	—	SXBD2□OD	G-51
			600	200	—	3.0/6.0	600	800/400	—	SXBD1□OS	G-45
			600	200	—	3.0/6.0	600	800/400	—	SXBD2□OS	G-49
			450	400	—	3.0/6.0	600/300	800/400	—	SXBC1□OD	G-55
			450	400	—	3.0/6.0	600/300	800/400	—	SXBC2□OD	G-59
	XZ	Z軸直立	800	—	300	1.5/3.0/7.0	1000	—	800/400/200	SXZB1□OD	G-79
			1000	—	250	2.0/4.0/8.0	1000	—	800/400/200	SXZB1□OS	G-77
YZB	Z軸ベース固定	—	1000	300	2.0/4.0/8.0	—	1000	800/400/200	SYBB1□OS	G-81	
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	900	400	—	6.1	960	960	—	BA□H	G-93
	XYB	Y軸スライダ固定	600	400	—	6.6	960	960	—	SA□H	G-151
	XZ	Z軸ベース固定	900	—	300	7.0	960	—	480	ZA□H	G-165
	YZS	Z軸スライダ固定	—	500	400	3.9	—	960	480	YSA□H	G-181
	YZB	Z軸ベース固定	—	900	400	7.0	—	960	480	YBA□H	G-191

Y軸または、Z軸可搬質量 **20kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP2 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	600	200	—	4.5/9.0	400/250	600/300	—	PXBC1□OS	G-23
			600	200	—	4.5/9.0	400/250	600/300	—	PXBC2□OS	G-27
			800	400	—	6.0/15	250/125	450/220	—	PXBB1□OD	G-33
			800	400	—	6.0/15	250/125	450/220	—	PXBB2□OD	G-37
			1000	300	—	8.0/16	250/125	450/220	—	PXBB1□OS	G-31
			1000	300	—	8.0/16	250/125	450/220	—	PXBB2□OS	G-35
RCS2 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	600	200	—	4.5/9.0	600/300	800/400	—	SXBC1□OS	G-53
			600	200	—	4.5/9.0	600/300	800/400	—	SXBC2□OS	G-57
			800	400	—	6.0/15	1000/500	800/400	—	SXBB1□OD	G-63
			800	400	—	6.0/15	1000/500	800/400	—	SXBB2□OD	G-67
			1000	300	—	8.0/16	1000/500	800/400	—	SXBB1□OS	G-61
			1000	300	—	8.0/16	1000/500	800/400	—	SXBB2□OS	G-65
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1100	400	—	12	1200	960	—	BB□H	G-97
	XYB	Y軸スライダ固定	800	500	—	10	1200	1200	—	S1C□H	G-155
	XZ	Z軸直立	1100	—	400	10	1200	—	600	Z1C□H	G-169
			900	—	300	13	480	—	240	ZA□M	G-167
	YZB	Z軸ベース固定	—	900	400	14	—	480	240	YBA□M	G-193
			—	500	400	11	—	480	240	YSA□M	G-183
	YZS	Z軸スライダ固定	—	700	500	13.3	—	600	300	YSC□M	G-187
			—	700	500	13.6	—	1200	600	YSC□H	G-185
XYBG	Y軸横立てガントリ	1100	600	—	12.9	1200	960	—	GB□H	G-207	
TTA 片持ち 2軸組合せ 	XY	ハルスモーター 片持ち	200	150	—	10	600	540	—	C2-20-15	H-23
			300	250	—	10	700	640	—	C2-30-25	H-25
			400	350	—	10	800	800	—	C2-40-35	H-27
			500	450	—	10	800	800	—	C2-50-45	H-29
	XY	サーボモーター 片持ち	200	150	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-20-15	H-23
			300	250	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-30-25	H-25
			400	350	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-40-35	H-27
			500	450	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-50-45	H-29

Y軸または、Z軸可搬質量 **30kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP2 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1000	350	—	12/24	1000/500	1000/500	—	SXBA1□□S	G-69
			800	400	—	11/24	1000/500	1000/500	—	SXBA1□□D	G-71
			1000	350	—	12/24	1000/500	1000/500	—	SXBA2□□S	G-73
			800	400	—	11/24	1000/500	1000/500	—	SXBA2□□D	G-75
ISB/ISPB 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	900	400	—	19.4	480	480	—	BA□M	G-95
			1100	500	—	20	1200	1200	—	BC□H	G-101
			2000	500	—	20	1200	1200	—	BD□H	G-105
			1300	700	—	20.9	2400	2400	—	BG□S	G-117
			2500	700	—	20.9	2400	2400	—	BH□S	G-119
			600	400	—	19.9	480	480	—	SA□M	G-153
	XYS	Y軸スライダ固定	800	600	—	22.6	2400	2400	—	SG□S	G-161
			1100	—	400	20	600	—	300	Z1□□M	G-171
	XZ	Z軸直立	1100	—	400	18.3	1200	—	600	Z2□□H	G-173
			2000	—	400	18.3	1200	—	600	ZD□□H	G-175
			1300	—	500	20	2400	—	1200	ZG□□S	G-177
			2500	—	500	20	2400	—	1200	ZH□□S	G-179
			—	1100	500	20	—	1200	600	YBC□H	G-195
	YZB	Z軸ベース固定	—	1100	500	20	—	600	300	YBC□M	G-197
			—	1300	500	20	—	2400	1200	YBG□S	G-199
			1100	700	—	23	1200	1200	—	GC□□H	G-211
XYBG	Y軸横立てガントリ	2000	700	—	23	1200	1200	—	GD□□H	G-215	
		4155	400	—	21.2	2500	1200	—	B1L□□H	G-149	
LSA 組合せ	XYB	Y軸ベース固定	2200	700	—	21.2	2400	1200	—	B1N□□H	G-141
NS 組合せ	XYB	Y軸ベース固定	3000	700	—	21.2	2400	1200	—	B2N□□H	G-145
TTAテーブル移動 2軸組合せ	XY	パルスモーター テーブル移動	200	200	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-20	H-5
			300	300	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-30	H-7
			400	400	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-40	H-9
			500	500	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-50	H-11
			200	200	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-20	H-5
			300	300	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-30	H-7
	サーボモーター テーブル移動	400	400	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-40	H-9	
		500	500	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-50	H-11	

Y軸または、Z軸可搬質量 **40kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1100	400	—	25	600	480	—	BB□M	G-99
			1300	700	—	25.7	2400	1800	—	BE□S	G-107
			2500	700	—	25.7	2400	1800	—	BF□S	G-113
			1100	500	—	30	600	600	—	BC□M	G-103
			1500	700	—	36.4	2500	2400	—	BM□H	G-129
			1300	700	—	36.6	2400	2400	—	BK□H	G-121
			2500	700	—	36.6	2400	2400	—	BL□H	G-125
	XYS	Y軸スライダ固定	800	600	—	27.5	1200	1200	—	SG□H	G-163
			800	500	—	30	600	600	—	S1□□M	G-157
			800	500	—	31.7	1200	1200	—	S2□□H	G-159
	YZB	Z軸ベース固定	—	1300	500	40	—	1200	600	YBG□H	G-201
			—	700	500	28.8	—	1200	600	YSG□H	G-189
	XYBG	Y軸横立てガントリ	1100	700	—	26.6	600	600	—	GC□□M	G-213
			1100	600	—	27	600	480	—	GB□□M	G-209
ISA/ISPA 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	31.7	2000	2400	—	BP□□H	G-133
			2500	700	—	31.7	2000	2400	—	BQ□□H	G-137
NS 組合せ	XYB	Y軸ベース固定	2200	700	—	40	1300	1200	—	B1N□□M	G-143
			3000	700	—	40	1300	1200	—	B2N□□M	G-147

可搬質量から選ぶ

Y軸または、Z軸可搬質量 **41kg以上**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	45	1200	1200	—	BE□H	G-109
			2500	700	—	45	1200	1200	—	BF□H	G-115
			1300	700	—	60	600	600	—	BE□M	G-111
			1300	700	—	65	1200	1200	—	BK□M	G-123
			2500	700	—	65	1200	1200	—	BL□M	G-127
			1500	700	—	78.6	1250	1200	—	BM□M	G-131
	XYBG	Y軸横立てガントリー	1300	900	—	45	1200	1200	—	GE□H	G-217
			2500	900	—	45	1200	1200	—	GF□H	G-221
			1300	1100	—	34.5	1200	1200	—	GG□H	G-223
			2500	1100	—	34.5	1200	1200	—	GH□H	G-227
			1300	900	—	60	600	600	—	GE□M	G-219
			1300	1100	—	34.5	600	600	—	GG□M	G-225
	XYG	Y軸水平ガントリー	2500	700	—	45	1200	1200	—	G1J□H	G-203
			2500	1200	—	45	1200	1200	—	G2J□H	G-205
ISA/ISPA 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	62.3	1250	1200	—	BP□M	G-135
			2500	700	—	62.3	1250	1200	—	BQ□M	G-139

直交ロボット 3軸組合せ



Y軸または、Z軸可搬質量 **8kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP2 3軸組合せ	XYB+Zベース固定	Y軸ベース固定	1000	300	200	1.0/2.0/4.0	220	420	500/250/125	PBBG1□□S	G-83
			800	400	200	1.0/2.0/4.0	220	420	500/250/125	PBBG1□□D	G-85
RCS2 3軸組合せ	XYB+Zベース固定	Y軸ベース固定	1000	300	200	1.0/2.0/4.0	1000	800	800/400/200	SBBG1□□S	G-87
			800	400	200	1.0/2.0/4.0	1000	800	800/400/200	SBBG1□□D	G-90
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Zベース固定	Y軸ベース固定	1100	400	300	3.5/7.0/7.7	1200	960	960/480/240	BB□HB1□	G-231
	XYBG+Zベース固定	Y軸横立てガントリー	1100	600	300	7.0/7.6	1200	960	480/240	GB□HB1□	G-367
	XYBG+Zスライダ固定	Y軸横立てガントリー	1000	600	300	4.3/8	1200	960	480/240	GB□HS1□	G-399
TTA片持ち 3軸組合せ 	XYZ	パルスモーター片持ち	200	150	150	6.0	600	540	400	C3-20-15	H-31
			300	250	150	6.0	700	640	400	C3-30-25	H-33
			400	350	150	6.0	800	800	400	C3-40-35	H-35
			500	450	150	6.0	800	800	400	C3-50-45	H-37

Y軸または、Z軸可搬質量 **12kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁		
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸				
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Zベース固定	Y軸ベース固定	900	400	300	3.5/7.0/8.9	480	480	960/480/240	BA□MB1□	G-229		
			1000	400	300	4.3/8.1	1200	960	480/240	BB□HS1□	G-295		
			2000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BD□HS1□	G-305		
			700	400	300	4.3/11.3	480	480	480/240	BA□MS1□	G-293		
			1000	400	300	4.3/11.3	600	480	480/240	BB□MS1□	G-297		
			1000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BC□HS1□	G-299		
			1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BE□HS1□	G-309		
			2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BF□HS1□	G-313		
			1000	700	500	12	2500	2400	1200	BM□HS4H	G-325		
			1100	700	400	10	1200	1200	1200	GC□HB3H	G-375		
	XYBG+Zスライダ固定	Y軸横立てガントリー	2000	700	400	10	1200	1200	1200	GD□HB3H	G-385		
			1000	600	300	4.3/11.3	600	480	480/240	GB□MS1□	G-401		
			1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GC□HS1□	G-403		
			1000	700	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GC□MS1□	G-407		
			2000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GD□HS1□	G-411		
			1000	900	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GE□HS1□	G-415		
			1000	900	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GE□MS1□	G-419		
			2500	900	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GF□HS1□	G-423		
			XYG+Zスライダ固定	Y軸水平ガントリー	2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G1J□HS1□	G-355
					2500	1200	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G2J□HS1□	G-361
LSA 組合せ	XYB+Zベース固定	Y軸ベース固定	4155	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B1L□HB3□	G-291		
	XYB+Zスライダ固定	Y軸ベース固定	4155	400	300	11.5	2500	1200	600	B1L□HS3M	G-337		
NS 組合せ 	XYB+Zスライダ固定	Y軸ベース固定	2200	700	400	11.5	2400	1200	600	B1N□HS3M	G-329		
			3000	700	400	11.5	2400	1200	600	B2N□HS3M	G-333		
			2200	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B1N□HB3□	G-283		
			3000	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B2N□HB3□	G-287		

Y軸または、Z軸可搬質量 **15kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1100	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BC□HB3□	G-239
			2000	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BD□HB3□	G-249
			1100	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BC□HB2□	G-237
			2000	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BD□HB2□	G-247
			1100	400	300	3.5/7.0/14.0	600	480	960/480/240	BB□MB1□	G-233
			1100	500	400	3.5/7.0/14.0	1200	1200	960/480/240	BC□HB1□	G-235
			2000	500	400	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BD□HB1□	G-245
			1300	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BE□HB1□	G-251
	XYB+Z スライダー固定	Y軸ベース固定	2500	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BF□HB1□	G-257
			1000	500	400	13.2	1200	1200	600	BC□HS3M	G-301
			2000	500	400	13.2	1200	1200	600	BD□HS3M	G-307
			1000	500	400	14.3	600	600	600	BC□MS3M	G-303
			1000	700	400	14.3	1200	1200	600	BE□HS3M	G-311
	XZ+Y スライダー固定	Z軸直立	2500	700	400	14.3	1200	1200	600	BF□HS3M	G-315
			1070	400	400	9.5	1200	960	600	Z3C□HS1H	G-339
	XYBG+Z ベース固定	Y軸横立てガントリ	1100	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GC□HB2□	G-373
			2000	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GD□HB2□	G-383
			1100	600	300	7.0/14	600	480	480/240	GB□MB1□	G-369
			1100	700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GC□HB1□	G-371
			2000	700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GD□HB1□	G-381
			1300	900	500	14	1200	1200	240	GE□HB1L	G-387
			2500	900	500	14	1200	1200	240	GF□HB1L	G-393
	XYBG+Z スライダー固定	Y軸横立てガントリ	1000	700	400	13.1	1200	1200	600	GC□HS3M	G-405
			2000	700	400	13.1	1200	1200	600	GD□HS3M	G-413
			1000	700	400	14.3	600	600	600	GC□MS3M	G-409
	XYG+Z ベース固定	Y軸水平ガントリ	2500	700	600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	G1J□HB1□	G-343
			2500	1200	600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	G2J□HB1□	G-349
	XYG+Z スライダー固定	Y軸水平ガントリ	2500	700	500	14.3	1200	1200	600	G1J□HS3M	G-359
			2500	1200	500	14.3	1200	1200	600	G2J□HS3M	G-365
			2500	700	500	14.8	1200	1200	300	G1J□HS2L	G-357
			2500	1200	500	14.8	1200	1200	300	G2J□HS2L	G-363
			2200	700	400	13	1300	1200	600	B1N□MS3M	G-331
	NS 組合せ	XYB+Z スライダー固定	Y軸ベース固定	3000	700	400	13	1300	1200	600	B2N□MS3M
200				150	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-20-15	H-31
TTA 片持ち 3軸組合せ 	XYZ	サーボモーター片持ち	300	250	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-30-25	H-33
			400	350	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-40-35	H-35
			500	450	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-50-45	H-37
			2500	700	500	14.3	1200	1200	600	G1J□HS3M	G-359

可搬質量から選ぶ



Y軸または、Z軸可搬質量 **20kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	1100	500	400	10/18.5	600	600	1200/600	BC□MB3□	G-243
			1100	500	400	5.0/10/19	600	600	1200/600/300	BC□MB2□	G-241
			1300	700	500	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	BE□HB2□	G-253
			1300	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BE□HB3□	G-255
			2500	700	500	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	BF□HB2□	G-259
			2500	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BF□HB3□	G-261
			1300	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BK□HB3□	G-263
			1300	700	500	20	2400	2400	1200	BK□HB4H	G-265
			1300	700	500	20	1200	1200	600	BK□MB3M	G-267
			2500	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BL□HB3□	G-271
	2500	700	500	20	2400	2400	1200	BL□HB4H	G-273		
	2500	700	500	20	1200	1200	600	BL□MB3M	G-275		
	1500	700	500	20	2500	2400	1200	BM□HB4H	G-279		
	XZ+Y スライダー固定	Z 軸直立	1270	500	500	16.5	1200	1200	600	Z3G□HS2H	G-341
	XYBG+Z ベース固定	横立てガントリ	1100	700	400	17.1	600	600	600	GC□MB3M	G-379
			1100	700	400	17.6	600	600	300	GC□MB2L	G-377
1300			900	500	10/20	1200	1200	600/300	GE□HB2□	G-389	
2500			900	500	10/20	1200	1200	600/300	GF□HB2□	G-395	
XYG+Z ベース固定	Y 軸水平ガントリ	2500	700	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G1J□HB2□	G-345	
		2500	700	600	10/20	1200	1200	1200/600	G1J□HB3□	G-347	
		2500	1200	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G2J□HB2□	G-351	
		2500	1200	600	10/20	1200	1200	1200/600	G2J□HB3□	G-353	
NS 組合せ	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	2200	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B1N□MB3□	G-285
			3000	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B2N□MB3□	G-289
TTA テーブル移動 3軸組合せ 	XYZ	パルスモーター	200	200	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-20-20	H-13
			300	300	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-30-30	H-15
			400	400	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-40-40	H-17
			500	500	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-50-50	H-19

Y軸または、Z軸可搬質量 **36kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z スライダー固定	Y 軸ベース固定	1000	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BK□HS4□	G-317
			2500	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BL□HS4□	G-321
			1000	700	500	12/32	1200	1200	1200/600	BK□MS4□	G-319
			2500	700	500	12/32	1200	1200	1200/600	BL□MS4□	G-323
			1000	700	500	32	1250	1200	600	BM□MS4M	G-327
	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	1500	700	500	33.1	1250	1200	600	BM□MB4M	G-281
			1300	700	500	36.4	1200	1200	600	BK□MB4M	G-269
			2500	700	500	36.4	1200	1200	600	BL□MB4M	G-277
	XYBG+Z ベース固定	Y 軸横立てガントリ	1300	900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GE□HB3□	G-391
			2500	900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GF□HB3□	G-397
XYBG+Z スライダー固定	Y 軸横立てガントリ	1000	900	400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GE□HS3□	G-417	
		2500	900	400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GF□HS3□	G-425	
		1000	900	400	34.3	600	600	300	GE□MS3L	G-421	
TTA テーブル移動 3軸組合せ 	XYZ	サーボモーター	200	200	150	X軸: 15/30 Z軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-20	H-13
			300	300	150	X軸: 15/30 Z軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-30	H-15
			400	400	150	X軸: 15/30 Z軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-40	H-17
			500	500	150	X軸: 15/30 Z軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-50	H-19

直交ロボット 4軸組合せ

Y軸または、Z軸可搬質量 **6kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ZR4 軸組合せ	XYB+ZR	Y軸ベース固定 + ロータリー	800	400	150	1	1200	980	1005	BBC [□] HZRS	G-427
			1000	700	200	2	1200	1200	1256	BEC [□] HZRM	G-429
高速直交 4軸	XYB+Z ベース固定	X軸シンク口	400	300	100	1	2500	2500	833	G1	G-13
TTA 片持ち 3軸組合せ + ロータリー	XYZR	パルスモーター	500	450	150	6	800	800	400	C4	H-39

Y軸または、Z軸可搬質量 **40kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
LSA4 軸組合せ	XYB	X軸マルチスライダ	3835	400	—	21.2	2500	1200	—	B2L1H	G-435
NS4 軸組合せ			2250	700	—	21.2	2400	1200	—	B3N1H	G-431
			2250	700	—	40	1300	1200	—	B3N1M	G-433
TTA テーブル移動 3軸組合せ + ロータリー	XYZR	パルスモーター	500	500	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A4	H-21
		サーボモーター	500	500	150	X軸: 15/30 Z軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A4S	H-21
TTA 片持ち 3軸組合せ + ロータリー	XYZR	サーボモーター	500	500	150	Z軸: 7.0/15	1100/600	1100/600	400/170	C4S	H-39

直交ロボット 5軸組合せ

Y軸または、Z軸可搬質量 **0.5kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
高速直交 4軸 + ロータリー	XYZR	X軸シンク口 + ロータリー	400	300	100	0.5	2500	2500	833	G1RT	G-9

直交ロボット 6軸組合せ

Y軸または、Z軸可搬質量 **0.1kg以下**

※リード種類が複数あるものは、低リード/中リード/高リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
高速直交 4軸 + ピック & ロータリー	XYZPR	X軸シンク口 + ピック & ロータリー	400	300	100	0.1	2500	2500	833	G1PR	G-11

Y軸または、Z軸可搬質量 **13kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
NS6 軸組合せ 	X軸マルチスライダ	XYB+Z ベース固定	3835	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B2L1HB3 [□]	G-441
		XYB+Z スライダ固定	3835	400	300	11.5	2500	1200	600	B2L1HS3M	G-447
		XYB+Z ベース固定	2250	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B3N1HB3 [□]	G-437
		XYB+Z スライダ固定	2250	700	400	11.5	2400	1200	600	B3N1HS3M	G-443
		XYB+Z ベース固定	2250	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B3N1MB3 [□]	G-439
		XYB+Z スライダ固定	2250	700	400	13	1300	1200	600	B3N1MS3M	G-445

スカルロボット 3軸組合せ

上下軸可搬質量 **2kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。


分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		計1.第2アーム減速時	上下軸		
IXP 	(回転軸なし)	—	180	80	1	2053	350	3N1808	J-5
		—	250	80	1	2151	350	3N2508	J-7
		—	350	150	1	2726	270	3N3515	J-9
		—	450	150	1	2438	270	3N4515	J-11
		—	550	200	2	2943	240	3N5520	J-13
		—	650	200	2	2916	240	3N6520	J-15

可搬質量から選ぶ

スカラロボット 4軸組合せ

上下軸可搬質量 **5kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
			アーム長	上下軸		第1,第2アーム軸	上下軸		
IXP+GR	—	(グリッパ付)	250	80	掲載頁で ご確認 ください	2151	350	3N2508GM	J-7
			350	150		2726	270	3N3515GM/3N3510GL	J-9
			450	150		2438	270	3N4515GM/3N4510GL	J-11
			550	150		2943	240	3N3515GL/3N3510GW	J-9
			650	150		2916	240	3N4515GL/3N4510GW	J-11
IXP	—	(回転軸付き)	180	80	1	2053	350	4N1808	J-5
			250	80	1	2151	350	4N2508	J-7
			350	150	1	2726	270	4N3515	J-9
			450	150	1	2438	270	4N4515	J-11
			350	200	2	2943	240	4N5520	J-13
IX		—	450	200	2	2916	240	4N6520	J-15
			120	50	0.2	2053	720	NNN1205	J-17
			150	50	0.2	2304	720	NNN1505	J-19
			180	50	0.2	2555	720	NNN1805	J-21
			250	150	1	3191	1316	NNN2515H	J-23
			350	150	1	4042	1316	NNN3515H	J-25
			500	300	2	6381	1473	NNN50□□H	J-27
			600	300	2	7232	1473	NNN60□□H	J-29
			700	400	5	7010	1614	NNN70□□H	J-31
			800	400	5	7586	1614	NNN80□□H	J-33
			500	160	1	5007	1304	NSN5016H	J-39
			600	160	1	5583	1304	NSN6016H	J-41
			300	150	1	3616	1316	TNN/UNN3015H	J-43
			350	150	1	4042	1316	TNN/UNN3515H	J-45
			500	200	2	6381	1473	HNN/INN5020H	J-47
600	200	2	7232	1473	HNN/INN6020H	J-49			
700	400	5	7010	1614	HNN/INN70□□H	J-51			
800	400	5	7586	1614	HNN/INN80□□H	J-53			

上下軸可搬質量 **20kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
			アーム長	上下軸		第1,第2アーム軸	上下軸		
IX	—	—	1000	400	20	7356	1000	NNN10040	J-35
			1200	400	20	8308	1000	NNN12040	J-37

クリーンルーム対応 4軸組合せ

上下軸可搬質量 **5kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
			アーム長	上下軸		第1,第2アーム軸	上下軸		
IX		—	120	50	0.2	2053	720	NNC1205	K-145
			150	50	0.2	2304	720	NNC1505	K-147
			180	50	0.2	2555	720	NNC1805	K-149
			250	150	1	3191	1316	NNC2515H	K-151
			350	150	1	4042	1316	NNC3515H	K-153
			500	300	2	6381	1473	NNC50□□H	K-155
			600	300	2	7232	1473	NNC60□□H	K-157
			700	400	5	7010	1614	NNC70□□H	K-159
800	400	5	7586	1614	NNC80□□H	K-161			

防滴対応 4軸組合せ

上下軸可搬質量 **5kg以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。



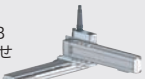


分類	軸 組合せ		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
			アーム長	上下軸		第1,第2アーム軸	上下軸		
IX		—	250	150	1	3191	1316	NNW2515H	L-113
			350	150	1	4042	1316	NNW3515H	L-115
			500	300	2	6381	1473	NNW50□□H	L-117
			600	300	2	7232	1473	NNW60□□H	L-119
			700	400	5	7010	1614	NNW70□□H	L-121
			800	400	5	7586	1614	NNW80□□H	L-123

搬送距離から選ぶ

直交ロボット 2軸組合せ

ベース軸のストローク **700mm 以下**




※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP2 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	450	400	—	2.5/5.0	400/350	600/300	—	PXBD1□□D	G-17
			450	400	—	2.5/5.0	400/350	600/300	—	PXBD2□□D	G-21
			450	400	—	3.0/6.0	400/250	600/300	—	PXBC1□□D	G-25
			450	400	—	3.0/6.0	400/250	600/300	—	PXBC2□□D	G-29
			600	200	—	3.0/6.0	400/350	600/300	—	PXBD1□□S	G-15
			600	200	—	3.0/6.0	400/350	600/300	—	PXBD2□□S	G-19
			600	200	—	4.5/9.0	400/250	600/300	—	PXBC1□□S	G-23
			600	200	—	4.5/9.0	400/250	600/300	—	PXBC2□□S	G-27
RCS2 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	450	400	—	2.5/5.0	600	800/400	—	SXBD1□□D	G-47
			450	400	—	2.5/5.0	600	800/400	—	SXBD2□□D	G-51
			450	400	—	3.0/6.0	600/300	800/400	—	SXBC1□□D	G-55
			450	400	—	3.0/6.0	600/300	800/400	—	SXBC2□□D	G-59
			600	200	—	3.0/6.0	600	800/400	—	SXBD1□□S	G-45
			600	200	—	3.0/6.0	600	800/400	—	SXBD2□□S	G-49
			600	200	—	4.5/9.0	600/300	800/400	—	SXBC1□□S	G-53
			600	200	—	4.5/9.0	600/300	800/400	—	SXBC2□□S	G-57
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYS	Y軸スライダ固定	600	400	—	6.6	960	960	—	SA□H	G-151
			600	400	—	19.9	480	480	—	SA□M	G-153
	YZS	Z軸スライダ固定	—	500	400	3.9	—	960	480	YSA□H	G-181
			—	500	400	11	—	480	240	YSA□M	G-183
			—	700	500	13.6	—	1200	600	YSC□H	G-185
			—	700	500	13.3	—	600	300	YSC□M	G-187
—	700	500	28.8	—	1200	600	YSG□H	G-189			
TTA 片持ち 2軸組合せ 	XY	ハルスモーター 片持ち	200	150	—	10	600	540	—	C2-20-15	H-23
			300	250	—	10	700	640	—	C2-30-25	H-25
			400	350	—	10	800	800	—	C2-40-35	H-27
			500	450	—	10	800	800	—	C2-50-45	H-29
		サーボモーター 片持ち	200	150	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-20-15	H-23
			300	250	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-30-15	H-25
			400	350	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-40-15	H-27
			500	450	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-50-15	H-29
TTA テーブル移動 2軸組合せ 	XY	ハルスモーター テーブル移動	200	200	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-20	H-5
			300	300	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-30	H-7
			400	400	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-40	H-9
			500	500	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-50	H-11
		サーボモーター テーブル移動	200	200	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-20	H-5
			300	300	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-30	H-7
			400	400	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-40	H-9
			500	500	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-50	H-11

搬送距離から選ぶ


ベース軸のストローク 1100mm以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP2 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	800	400	—	6.0/15	250/125	450/220	—	PXBB1□OD	G-33
			800	400	—	6.0/15	250/125	450/220	—	PXBB2□OD	G-37
			1000	300	—	8.0/16	250/125	450/220	—	PXBB1□OS	G-31
			1000	300	—	8.0/16	250/125	450/220	—	PXBB2□OS	G-35
	XZ	Z軸直立	800	—	300	1.5/3.0/7.0	250	—	400/200/100	PXZB1□OD	G-41
			1000	—	250	2.0/4.0/8.0	250	—	360/180/90	PXZB1□OS	G-39
YZB	Z軸ベース固定	—	1000	300	2.0/4.0/8.0	—	250	360/180/90	PYBB1□OS	G-43	
RCS2 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	800	400	—	6.0/15	1000/500	800/400	—	SXBB1□OD	G-63
			800	400	—	6.0/15	1000/500	800/400	—	SXBB2□OD	G-67
			800	400	—	11/24	1000/500	1000/500	—	SXBA1□OD	G-71
			800	400	—	11/24	1000/500	1000/500	—	SXBA2□OD	G-75
			1000	300	—	8.0/16	1000/500	800/400	—	SXBB1□OS	G-61
			1000	300	—	8.0/16	1000/500	800/400	—	SXBB2□OS	G-65
			1000	350	—	12/24	1000/500	1000/500	—	SXBA1□OS	G-69
			1000	350	—	12/24	1000/500	1000/500	—	SXBA2□OS	G-73
	XZ	Z軸直立	800	—	300	1.5/3.0/7.0	1000	—	800/400/200	SXZB1□OD	G-79
			1000	—	250	2.0/4.0/8.0	1000	—	800/400/200	SXZB1□OS	G-77
YZB	Z軸ベース固定	—	1000	300	2.0/4.0/8.0	—	1000	800/400/200	SYBB1□OS	G-81	
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	900	400	—	6.1	960	960	—	BA□H	G-93
			900	400	—	19.4	480	480	—	BA□M	G-95
			1100	400	—	12	1200	960	—	BB□H	G-97
			1100	400	—	25	600	480	—	BB□M	G-99
			1100	500	—	20	1200	1200	—	BC□H	G-101
			1100	500	—	30	600	600	—	BC□M	G-103
	XYS	Y軸スライダー固定	800	600	—	22.6	2400	2400	—	SG□S	G-161
			800	500	—	10	1200	1200	—	S1C□H	G-155
			800	500	—	30	600	600	—	S1C□M	G-157
			800	500	—	31.7	1200	1200	—	S2C□H	G-159
	XZ	Z軸直立	800	600	—	27.5	1200	1200	—	SG□H	G-163
			900	—	300	7	960	—	480	ZA□H	G-165
			900	—	300	13	480	—	240	ZA□M	G-167
			1100	—	400	10	1200	—	600	Z1C□H	G-169
	YZB	Z軸ベース固定	1100	—	400	20	600	—	300	Z1C□M	G-171
			1100	—	400	18.3	1200	—	600	Z2C□H	G-173
			—	900	400	7	—	960	480	YBA□H	G-191
			—	900	400	14	—	480	240	YBA□M	G-193
	XYBG	Y軸横立てガントリ	—	1100	500	20	—	1200	600	YBC□H	G-195
			—	1100	500	20	—	600	300	YBC□M	G-197
1100			600	—	12.9	1200	960	—	GB□H	G-207	
1100			600	—	27	600	480	—	GB□M	G-209	
XZ	Z軸直立	1100	700	—	23	1200	1200	—	GC□H	G-211	
		1100	700	—	26.6	600	600	—	GC□M	G-213	




ベース軸のストローク 1500mm以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	25.7	2400	1800	—	BE□S	G-107
			1300	700	—	45	1200	1200	—	BE□H	G-109
			1300	700	—	60	600	600	—	BE□M	G-111
			1300	700	—	20.9	2400	2400	—	BG□S	G-117
			1300	700	—	36.6	2400	2400	—	BK□H	G-121
			1300	700	—	65	1200	1200	—	BK□M	G-123
			1500	700	—	36.4	2500	2400	—	BM□H	G-129
			1500	700	—	78.6	1250	1200	—	BM□M	G-131
	XZ	Z軸直立	1300	—	500	20	2400	—	1200	ZG□S	G-177
			—	1300	500	20	—	2400	1200	YBG□S	G-199
	XYBG	Y軸横立てガントリ	—	1300	500	40	—	1200	600	YBG□H	G-201
			1300	900	—	45	1200	1200	—	GE□H	G-217
			1300	900	—	60	600	600	—	GE□M	G-219
			1300	1100	—	34.5	1200	1200	—	GG□H	G-223
ISA/ISPA 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	31.7	2000	2400	—	BP□H	G-133
			1300	700	—	62.3	1250	1200	—	BP□M	G-135

ベース軸のストローク **4155mm 以下**



※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	2000	500	—	20	1200	1200	—	BD□H	G-105
			2500	700	—	25.7	2400	1800	—	BF□S	G-113
			2500	700	—	45	1200	1200	—	BF□H	G-115
			2500	700	—	20.9	2400	2400	—	BH□S	G-119
			2500	700	—	36.6	2400	2400	—	BL□H	G-125
			2500	700	—	65	1200	1200	—	BL□M	G-127
	XZ	Z軸直立	2000	—	400	18.3	1200	—	600	ZD□H	G-175
			2500	—	500	20	2400	—	1200	ZH□S	G-179
	XYG	Y軸水平ガントリ	2500	700	—	45	1200	1200	—	G1J□H	G-203
			2500	1200	—	45	1200	1200	—	G2J□H	G-205
XYBG	Y軸横立てガントリ	2000	700	—	23	1200	1200	—	GD□H	G-215	
		2500	900	—	45	1200	1200	—	GF□H	G-221	
		2500	1100	—	34.5	1200	1200	—	GH□H	G-227	
ISA/ISPA 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	2500	700	—	31.7	2000	2400	—	BQ□H	G-137
			2500	700	—	62.3	1250	1200	—	BQ□M	G-139
NS 組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	2200	700	—	21.2	2400	1200	—	B1N□H	G-141
			2200	700	—	40	1300	1200	—	B1N□M	G-143
			3000	700	—	21.2	2400	1200	—	B2N□H	G-145
			3000	700	—	40	1300	1200	—	B2N□M	G-147
LSA 組合せ	XYB	Y軸ベース固定	4155	400	—	21.2	2500	1200	—	B1L□H	G-149

直交ロボット 3軸組合せ

ベース軸のストローク **500mm 以下**


※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
TTA 片持ち 3軸組合せ 	XYZ	パルスモーター	200	150	150	6	600	540	400	C3-20-15	H-31
			300	250	150	6	700	640	400	C3-30-25	H-33
			400	350	150	6	800	800	400	C3-40-35	H-35
			500	450	150	6	800	800	400	C3-50-45	H-37
		サーボモーター	200	150	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-20-15	H-31
			300	250	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-30-25	H-33
			400	350	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-40-35	H-35
			500	450	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-50-45	H-37
TTA テーブル移動 3軸組合せ 	XYZ	パルスモーター	200	200	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-20	H-13
			300	300	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-30	H-15
			400	400	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-40	H-17
			500	500	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-50	H-19
		サーボモーター	200	200	150	X軸: 15/30 Z軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-20	H-13
			300	300	150	X軸: 15/30 Z軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-30	H-15
			400	400	150	X軸: 15/30 Z軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-40	H-17
			500	500	150	X軸: 15/30 Z軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-50	H-19

搬送距離から選ぶ



ベース軸のストローク 1000mm 以下

※リード種類が複数あるものは、高リード / 中リード / 低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X 軸最大	Y 軸最大	Z 軸最大		X 軸	Y 軸	Z 軸		
RCP2 3 軸組合せ	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	800	400	200	1.0/2.0/4.0	220	420	500/250/125	PBBG1□OD	G-85
			1000	300	200	1.0/2.0/4.0	220	420	500/250/125	PBBG1□OS	G-83
RCS2 3 軸組合せ	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	800	400	200	1.0/2.0/4.0	1000	800	800/400/200	SBBG1□OD	G-90
			1000	300	200	1.0/2.0/4.0	1000	800	800/400/200	SBBG1□OS	G-87
ISB/ISPB 3 軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	900	400	300	3.5/7.0/8.9	480	480	960/480/240	BA□MB1□	G-229
			700	400	300	4.3/11.3	480	480	480/240	BA□MS1□	G-293
			1000	400	300	4.3/8.1	1200	960	480/240	BB□HS1□	G-295
			1000	400	300	4.3/11.3	600	480	480/240	BB□MS1□	G-297
			1000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BC□HS1□	G-299
			1000	500	400	13.2	1200	1200	600	BC□HS3M	G-301
			1000	500	400	14.3	600	600	600	BC□MS3M	G-303
			1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BE□HS1□	G-309
			1000	700	400	14.3	1200	1200	600	BE□HS3M	G-311
			1000	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BK□HS4□	G-317
	XYBG+Z スライダー固定	Y 軸横立てガントリ	1000	700	500	12/32	1200	1200	1200/600	BK□MS4□	G-319
			1000	700	500	12	2500	2400	1200	BM□HS4H	G-325
			1000	700	500	32	1250	1200	600	BM□MS4M	G-327
			1000	600	300	4.3/8	1200	960	480/240	GB□HS1□	G-399
			1000	600	300	4.3/11.3	600	480	480/240	GB□MS1□	G-401
			1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GC□HS1□	G-403
			1000	700	400	13.1	1200	1200	600	GC□HS3M	G-405
			1000	700	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GC□MS1□	G-407
			1000	700	400	14.3	600	600	600	GC□MS3M	G-409
			1000	900	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GE□HS1□	G-415
1000	900	400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GE□HS3□	G-417			
1000	900	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GE□MS1□	G-419			
1000	900	400	34.3	600	600	300	GE□MS3L	G-421			



ベース軸のストローク 1500mm 以下

※リード種類が複数あるものは、高リード / 中リード / 低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X 軸最大	Y 軸最大	Z 軸最大		X 軸	Y 軸	Z 軸		
ISB/ISPB 3 軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	1100	400	300	3.5/7.0/7.7	1200	960	960/480/240	BB□HB1□	G-231
			1100	400	300	3.5/7.0/14.0	600	480	960/480/240	BB□MB1□	G-233
			1100	500	400	3.5/7.0/14.0	1200	1200	960/480/240	BC□HB1□	G-235
			1100	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BC□HB2□	G-237
			1100	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BC□HB3□	G-239
			1100	500	400	5.0/10/19	600	600	1200/600/300	BC□MB2□	G-241
			1100	500	400	10/18.5	600	600	1200/600	BC□MB3□	G-243
			1300	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BE□HB1□	G-251
			1300	700	500	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	BE□HB2□	G-253
			1300	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BE□HB3□	G-255
			1300	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BK□HB3□	G-263
			1300	700	500	20	2400	2400	1200	BK□HB4H	G-265
			ISB/ISPB 3 軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	1300	700	500	20	1200	1200
1300	700	500				36.4	1200	1200	600	BK□MB4M	G-269
1500	700	500				20	2500	2400	1200	BM□HB4H	G-279
1500	700	500				33.1	1250	1200	600	BM□MB4M	G-281
XZ+Y スライダー固定	Z 軸直立	1070		400	400	9.5	1200	960	600	Z3C□HS1H	G-339
		1270		500	500	16.5	1200	1200	600	Z3G□HS2H	G-341
XYBG+Z ベース固定	Y 軸横立てガントリ	1100		600	300	7.0/7.6	1200	960	480/240	GB□HB1□	G-367
		1100		600	300	7.0/14	600	480	480/240	GB□MB1□	G-369
		1100		700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GC□HB1□	G-371
		1100		700	400	10/13	1200	1200	600/300	GC□HB2□	G-373
		1100		700	400	10	1200	1200	1200	GC□HB3H	G-375
		1100		700	400	17.6	600	600	300	GC□MB2L	G-377
		1100		700	400	17.1	600	600	600	GC□MB3M	G-379
		1300		900	500	14	1200	1200	240	GE□HB1L	G-387
		1300		900	500	10/20	1200	1200	600/300	GE□HB2□	G-389
		1300		900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GE□HB3□	G-391

ベース軸のストローク **4155mm 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード / 中リード / 低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁	
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸			
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	2000	500	400	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BD□HB1□	G-245	
			2000	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BD□HB2□	G-247	
			2000	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BD□HB3□	G-249	
			2500	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BF□HB1□	G-257	
			2500	700	500	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	BF□HB2□	G-259	
			2500	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BF□HB3□	G-261	
			2500	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BL□HB3□	G-271	
			2500	700	500	20	2400	2400	1200	BL□HB4H	G-273	
			2500	700	500	20	1200	1200	600	BL□MB3M	G-275	
	XYB+Z スライダー固定	Y軸ベース固定	2000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BD□HS1□	G-305	
			2000	500	400	13.2	1200	1200	600	BD□HS3M	G-307	
			2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BF□HS1□	G-313	
			2500	700	400	14.3	1200	1200	600	BF□HS3M	G-315	
			2500	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BL□HS4□	G-321	
	XYBG+Z ベース固定	Y軸横立てガントリー	2000	700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GD□HB1□	G-381	
			2000	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GD□HB2□	G-383	
			2000	700	400	10	1200	1200	1200	GD□HB3H	G-385	
			2500	900	500	14	1200	1200	240	GF□HB1L	G-393	
	XYBG+Z スライダー固定	Y軸横立てガントリー	2500	900	500	10/20	1200	1200	600/300	GF□HB2□	G-395	
			2500	900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GF□HB3□	G-397	
			2000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GD□HS1□	G-411	
			2000	700	400	13.1	1200	1200	600	GD□HS3M	G-413	
	XYG+Z ベース固定	Y軸水平ガントリー	2500	900	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GF□HS1□	G-423	
			2500	900	400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GF□HS3□	G-425	
			2500	700	600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	G1J□HB1□	G-343	
			2500	700	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G1J□HB2□	G-345	
	XYG+Z スライダー固定	Y軸水平ガントリー	2500	700	600	10/20	1200	1200	1200/600	G1J□HB3□	G-347	
			2500	1200	600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	G2J□HB1□	G-349	
			2500	1200	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G2J□HB2□	G-351	
			2500	1200	600	10/20	1200	1200	1200/600	G2J□HB3□	G-353	
			2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G1J□HS1□	G-355	
			2500	700	500	14.8	1200	1200	300	G1J□HS2L	G-357	
			2500	700	500	14.3	1200	1200	600	G1J□HS3M	G-359	
			2500	1200	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G2J□HS1□	G-361	
	NS 組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	2200	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B1N□HB3□	G-283
				2200	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B1N□MB3□	G-285
				3000	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B2N□HB3□	G-287
				3000	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B2N□MB3□	G-289
	LSA 組合せ	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	2200	700	400	11.5	2400	1200	600	B1N□HS3M	G-329
				2200	700	400	13	1300	1200	600	B1N□MS3M	G-331
				3000	700	400	11.5	2400	1200	600	B2N□HS3M	G-333
				3000	700	400	13	1300	1200	600	B2N□MS3M	G-335
	LSA 組合せ	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	4155	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B1L□HB3□	G-291
				XYB+Z スライダー固定	Y軸ベース固定	4155	400	300	11.5	2500	1200	600

直交ロボット 4軸組合せ

ベース軸のストローク **1000mm 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード / 中リード / 低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ZR4 軸組合せ	XYB+ZR	Y軸ベース固定 + ロータリー	800	400	150	1	1200	980	1005	BB□HZRS	G-427
			1000	700	200	2	1200	1200	1256	BE□HZRM	G-429
高速直交 4軸	XYZ	X軸シンク口	400	300	100	1	2500	2500	833	G1	G-13
TTA 片持ち 3軸組合せ + ロータリ	XYZR	パルスモーター	500	500	150	6.0	800	800	400	C4	H-39
		サーボモーター	500	500	150	7.0/15	1100/ 600	1100/ 600	400/170	C4S	H-39
TTA テーブル移動 3軸組合せ + ロータリ	XYZR	パルスモーター	500	500	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A4	H-21
		サーボモーター	500	500	150	X軸: 15/30 Z軸: 7/15	1200/ 600	1200/ 600	400/170	A4S	H-21

搬送距離から選ぶ

ベース軸のストローク **3835mm 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X 軸最大	Y 軸最大	Z 軸最大		X 軸	Y 軸	Z 軸		
NS4 軸組合せ	XYB	X 軸マルチスライダ	2250	700	—	21.2	2400	1200	—	B3N1H	G-431
			2250	700	—	40	1300	1200	—	B3N1M	G-433
LSA4 軸組合せ	XYB	X 軸マルチスライダ	3835	400	—	21.2	2500	1200	—	B2L1H	G-435

直交ロボット 5 軸組合せ

ベース軸のストローク **400mm 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X 軸最大	Y 軸最大	Z 軸最大		X 軸	Y 軸	Z 軸		
高速直交 4 軸	XYZR	X 軸シンクロ + ロータリー	400	300	100	0.5	2500	2500	833	G1RT	G-9

直交ロボット 6 軸組合せ

ベース軸のストローク **400mm 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X 軸最大	Y 軸最大	Z 軸最大		X 軸	Y 軸	Z 軸		
高速直交 4 軸	XYZPR	X 軸シンクロ + ビック&ロータリー	400	300	100	0.1	2500	2500	833	G1PR	G-11

ベース軸のストローク **3835mm 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X 軸最大	Y 軸最大	Z 軸最大		X 軸	Y 軸	Z 軸		
NS6 軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	X 軸マルチスライダ	2250	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B3N1HB3口	G-437
			2250	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B3N1MB3口	G-439
	XYB+Z スライダ固定	X 軸マルチスライダ	2250	700	400	11.5	2400	1200	600	B3N1HS3M	G-443
			2250	700	400	13	1300	1200	600	B3N1MS3M	G-445
LSA6 軸組合せ	XYB+Z ベース固定	X 軸マルチスライダ	3835	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B2L1HB3口	G-441
			3835	400	300	11.5	2500	1200	600	B2L1HS3M	G-447

スカラロボット 3 軸組合せ

アーム長 **650mm 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1,第27-ム給送速	上下軸		
IXP 	—	(回転軸なし)	180	80	1.0	2053	350	3N1808	J-5
			250	80	1.0	2151	350	3N2508	J-7
			350	150	1.0	2726	270	3N3515	J-9
			450	150	1.0	2438	270	3N4515	J-11
			550	200	2.0	2943	240	3N5520	J-13
			650	200	2.0	2916	240	3N6520	J-15

スカラロボット 4 軸組合せ

アーム長 **500mm 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1,第27-ム給送速	上下軸		
IXP+GR	—	(グリッパ付)	250	80	掲載頁でご確認ください	2151	350	3N2508GM	J-7
			350	150		2726	270	3N3515GM/3N3510GL	J-9
			450	150		2438	270	3N4515GM/3N4510GL	J-11
IXP	—	(回転軸付き)	180	80	1.0	2053	350	4N1808	J-5
			250	80	1.0	2151	350	4N2508	J-7
			350	150	1.0	2726	270	4N3515	J-9
			450	150	1.0	2438	270	4N4515	J-11

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IX	—	—	120	50	0.2	2053	720	NNN1205	J-17
	—	—	150	50	0.2	2304	720	NNN1505	J-19
	—	—	180	50	0.2	2555	720	NNN1805	J-21
	—	—	250	150	1	3191	1316	NNN2515H	J-23
	—	—	300	150	1	3616	1316	TNN/UNN3015H	J-43
	—	—	350	150	1	4042	1316	NNN3515H	J-25
	—	—	350	150	1	4042	1316	TNN/UNN3515H	J-45
	—	—	500	300	2	6381	1473	NNN50□□H	J-27
	—	—	500	160	1	5007	1304	NSN5016H	J-39
	—	—	500	200	2	6381	1473	HNN/INN5020H	J-47

アーム長 800mm 以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IXP+GR	—	(グリッパ付)	550	150	掲載頁でご確認ください	2943	240	3N3515GL/3N3510GW	J-9
	—		650	150		2916	240	3N4515GL/3N4510GW	J-11
IXP	—	(回転軸付き)	550	200	2.0	2943	240	4N5520	J-13
	—		650	200	2.0	2916	240	4N6520	J-15
IX	—	—	600	300	2	7232	1473	NNN60□□H	J-29
	—	—	600	160	1	5583	1304	NSN6016H	J-41
	—	—	600	200	2	7232	1473	HNN/INN6020H	J-49
	—	—	700	400	5	7010	1614	NNN70□□H	J-31
	—	—	700	400	5	7010	1614	HNN/INN70□□H	J-51
	—	—	800	400	5	7586	1614	NNN80□□H	J-33
	—	—	800	400	5	7586	1614	HNN/INN80□□H	J-53

アーム長 1200mm 以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IX	—	—	1000	400	20	7356	1000	NNN10040	J-35
	—	—	1200	400	20	8308	1000	NNN12040	J-37

クリーンルーム対応 4軸組合せ

アーム長 800mm 以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IX	—	—	120	50	0.2	2053	720	NNC1205	K-145
	—	—	150	50	0.2	2304	720	NNC1505	K-147
	—	—	180	50	0.2	2555	720	NNC1805	K-149
	—	—	250	150	1	3191	1316	NNC2515H	K-151
	—	—	350	150	1	4042	1316	NNC3515H	K-153
	—	—	500	300	2	6381	1473	NNC50□□H	K-155
	—	—	600	300	2	7232	1473	NNC60□□H	K-157
	—	—	700	400	5	7010	1614	NNC70□□H	K-159
	—	—	800	400	5	7586	1614	NNC80□□H	K-161

防滴対応 4軸組合せ

アーム長 800mm 以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。


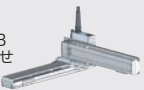
分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IX	—	—	250	150	1	3191	1316	NNW2515H	L-113
	—	—	350	150	1	4042	1316	NNW3515H	L-115
	—	—	500	300	2	6381	1473	NNW50□□H	L-117
	—	—	600	300	2	7232	1473	NNW60□□H	L-119
	—	—	700	400	5	7010	1614	NNW70□□H	L-121
	—	—	800	400	5	7586	1614	NNW80□□H	L-123

動作速度から選ぶ

直交ロボット 2軸組合せ



ベース軸の最高速度 **480mm/s以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP2 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1000	300	—	8.0/16	250/125	450/220	—	PXBB1□□S	G-31
			800	400	—	6.0/15	250/125	450/220	—	PXBB1□□D	G-33
			1000	300	—	8.0/16	250/125	450/220	—	PXBB2□□S	G-35
			800	400	—	6.0/15	250/125	450/220	—	PXBB2□□D	G-37
			600	200	—	3.0/6.0	400/350	600/300	—	PXBD1□□S	G-15
			450	400	—	2.5/5.0	400/350	600/300	—	PXBD1□□D	G-17
			600	200	—	3.0/6.0	400/350	600/300	—	PXBD2□□S	G-19
			450	400	—	2.5/5.0	400/350	600/300	—	PXBD2□□D	G-21
			600	200	—	4.5/9.0	400/250	600/300	—	PXBC1□□S	G-23
			450	400	—	3.0/6.0	400/250	600/300	—	PXBC1□□D	G-25
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XZ	Z軸直立	1000	—	250	2.0/4.0/8.0	250	—	360/180/90	PXZB1□□S	G-39
			800	—	300	1.5/3.0/7.0	250	—	400/200/100	PXZB1□□D	G-41
	YZB	Z軸ベース固定	—	1000	300	2.0/4.0/8.0	—	250	360/180/90	PYBB1□□S	G-43
	XYB	Y軸ベース固定	900	400	—	19.4	480	480	—	BA□M	G-95
	XYS	Y軸スライダ固定	600	400	—	19.9	480	480	—	SA□M	G-153
	XZ	Z軸直立	900	—	300	13	480	—	240	ZA□M	G-167
	YZS	Z軸スライダ固定	—	500	400	11	—	480	240	YSA□M	G-183
	YZB	Z軸ベース固定	—	900	400	14	—	480	240	YBA□M	G-193

ベース軸の最高速度 **1000mm/s以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。




分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCS2 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	600	200	—	3.0/6.0	600	800/400	—	SXBD1□□S	G-45
			450	400	—	2.5/5.0	600	800/400	—	SXBD1□□D	G-47
			600	200	—	3.0/6.0	600	800/400	—	SXBD2□□S	G-49
			450	400	—	2.5/5.0	600	800/400	—	SXBD2□□D	G-51
			600	200	—	4.5/9.0	600/300	800/400	—	SXBC1□□S	G-53
			450	400	—	3.0/6.0	600/300	800/400	—	SXBC1□□D	G-55
			600	200	—	4.5/9.0	600/300	800/400	—	SXBC2□□S	G-57
			450	400	—	3.0/6.0	600/300	800/400	—	SXBC2□□D	G-59
			1000	300	—	8.0/16	1000/500	800/400	—	SXBB1□□S	G-61
			800	400	—	6.0/15	1000/500	800/400	—	SXBB1□□D	G-63
			1000	300	—	8.0/16	1000/500	800/400	—	SXBB2□□S	G-65
			800	400	—	6.0/15	1000/500	800/400	—	SXBB2□□D	G-67
			1000	350	—	12/24	1000/500	1000/500	—	SXBA1□□S	G-69
			800	400	—	11/24	1000/500	1000/500	—	SXBA1□□D	G-71
			1000	350	—	12/24	1000/500	1000/500	—	SXBA2□□S	G-73
			800	400	—	11/24	1000/500	1000/500	—	SXBA2□□D	G-75
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XZ	Z軸直立	1000	—	250	2.0/4.0/8.0	1000	—	800/400/200	SXZB1□□S	G-77
			800	—	300	1.5/3.0/7.0	1000	—	800/400/200	SXZB1□□D	G-79
	YZB	Z軸ベース固定	—	1000	300	2.0/4.0/8.0	—	1000	800/400/200	SYBB1□□S	G-81
	XYB	Y軸ベース固定	1100	400	—	25	600	480	—	BB□M	G-99
			1100	500	—	30	600	600	—	BC□M	G-103
			1300	700	—	60	600	600	—	BE□M	G-111
			900	400	—	6.1	960	960	—	BA□H	G-93
	XYS	Y軸スライダ固定	800	500	—	30	600	600	—	S1C□M	G-157
			600	400	—	6.6	960	960	—	SA□H	G-151
	XZ	Z軸直立	1100	—	400	18.9	600	—	300	Z1C□M	G-171
			900	—	300	7	960	—	480	ZA□H	G-165
	YZB	Z軸ベース固定	—	1100	500	20	—	600	300	YBC□M	G-197
			—	900	400	7	—	960	480	YBA□H	G-191
	YZS	Z軸スライダ固定	—	700	500	13.3	—	600	300	YSC□M	G-187
			—	500	400	3.9	—	960	480	YSA□H	G-181
	XYBG	Y軸横立てガントリ	1100	600	—	27	600	480	—	GB□M	G-209
1100			700	—	26.6	600	600	—	GC□M	G-213	
1300			900	—	45	1200	1200	—	GE□M	G-217	
1300			1100	—	34.5	600	600	—	GG□M	G-225	

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 ※ (kg)	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
TTA 片持ち 2軸組合せ 	XY	パルスモーター 片持ち	200	150	—	10	600	540	—	C2-20-15	H-23
			300	250	—	10	700	640	—	C2-30-25	H-25
			400	350	—	10	800	800	—	C2-40-35	H-27
			500	450	—	10	800	800	—	C2-50-45	H-29
TTA テーブル移動 2軸組合せ 	XY	パルスモーター テーブル移動	200	200	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-20-20	H-5
			300	300	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-30-30	H-7
			400	400	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-40-40	H-9
			500	500	—	X軸: 20 Y軸: 10	800	800	—	A2-50-50	H-11

ベース軸の最高速度 1300mm/s 以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク (mm)			可搬質量 ※ (kg)	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1100	400	—	12	1200	960	—	BB□H	G-97
			1100	500	—	20	1200	1200	—	BC□H	G-101
			2000	500	—	20	1200	1200	—	BD□H	G-105
			1300	700	—	45	1200	1200	—	BE□H	G-109
			2500	700	—	45	1200	1200	—	BF□H	G-115
			1300	700	—	65	1200	1200	—	BK□M	G-123
			2500	700	—	65	1200	1200	—	BL□M	G-127
			1500	700	—	78.6	1250	1200	—	BM□M	G-131
	XYS	Y軸スライダ固定	800	500	—	10	1200	1200	—	S1C□H	G-155
			800	500	—	31.7	1200	1200	—	S2C□H	G-159
	XZ	Z軸直立	800	600	—	27.5	1200	1200	—	SG□H	G-163
			1100	—	400	10	1200	—	600	Z1C□H	G-169
	YZS	Z軸スライダ固定	1100	—	400	18.3	1200	—	600	Z2C□H	G-173
			2000	—	400	18.3	1200	—	600	ZD□H	G-175
	YZB	Z軸ベース固定	—	700	500	13.6	—	1200	600	YSC□H	G-185
			—	700	500	28.8	—	1200	600	YSG□H	G-189
	XYG	Y軸水平ガントリー	—	1100	500	20	—	1200	600	YBC□H	G-195
			—	1300	500	40	—	1200	600	YBG□H	G-201
	XYBG	Y軸横立てガントリー	2500	700	—	45	1200	1200	—	G1J□H	G-203
			2500	1200	—	45	1200	1200	—	G2J□H	G-205
1100			600	—	12.9	1200	960	—	GB□H	G-207	
1100			700	—	23	1200	1200	—	GC□H	G-211	
2000			700	—	23	1200	1200	—	GD□H	G-215	
1300			900	—	45	1200	1200	—	GE□H	G-217	
2500			900	—	45	1200	1200	—	GF□H	G-221	
1300			1100	—	34.5	1200	1200	—	GG□H	G-223	
ISA/ISPA 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	62.3	1250	1200	—	BP□M	G-135
			2500	700	—	62.3	1250	1200	—	BQ□M	G-139
NS 組合せ	XYB	Y軸ベース固定	2200	700	—	40	1300	1200	—	B1N□M	G-143
			3000	700	—	40	1300	1200	—	B2N□M	G-147
TTA 片持ち 2軸組合せ 	XY	サーボモーター 片持ち	200	150	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-20-15	H-23
			300	250	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-30-25	H-25
			400	350	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-40-35	H-27
			500	450	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-50-45	H-29
TTA テーブル移動 2軸組合せ 	XY	サーボモーター テーブル移動	200	200	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-20	H-5
			300	300	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-30	H-7
			400	400	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-40	H-9
			500	500	—	X軸: 30 Y軸: 20	1200/600	1200/600	—	A2S-50	H-11

動作速度から選ぶ

ベース軸の最高速度 2500mm/s以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISA/ISPA 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	31.7	2000	2400	—	BPOH	G-133
			2500	700	—	31.7	2000	2400	—	BQOH	G-137
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	25.7	2400	1800	—	BEOS	G-107
			2500	700	—	25.7	2400	1800	—	BFOS	G-113
			1300	700	—	20.9	2400	2400	—	BGOS	G-117
			2500	700	—	20.9	2400	2400	—	BHOS	G-119
			1300	700	—	36.6	2400	2400	—	BKOH	G-121
			2500	700	—	36.6	2400	2400	—	BLOH	G-125
			1500	700	—	36.4	2500	2400	—	BMOH	G-129
	XYB	Y軸スライダ固定	800	600	—	22.6	2400	2400	—	SGOS	G-161
	XZ	Z軸直立	1300	—	500	20	2400	—	1200	ZGOS	G-177
			2500	—	500	20	2400	—	1200	ZHOS	G-179
	YZB	Z軸ベース固定	—	1300	500	20	—	2400	1200	YBGOS	G-199
NS 組合せ	XYB	Y軸ベース固定	2200	700	—	21.2	2400	1200	—	B1NOH	G-141
			3000	700	—	21.2	2400	1200	—	B2NOH	G-145
LSA 組合せ	XYB	Y軸ベース固定	4155	400	—	21.2	2500	1200	—	B1LOH	G-149

直交ロボット 3軸組合せ




ベース軸の最高速度 480mm/s以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP2 3軸組合せ	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1000	300	200	1.0/2.0/4.0	220	420	500/250/125	PBBG1OOS	G-83
			800	400	200	1.0/2.0/4.0	220	420	500/250/125	PBBG1OOD	G-85
ISB/ISPB 3軸組合せ	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	900	400	300	3.5/7.0/8.9	480	480	960/480/240	BAOMB1O	G-229
			XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	900	400	300	4.3/11.3	480	480	480/240


ベース軸の最高速度 1000mm/s以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCS2 2軸組合せ	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1000	300	200	1.0/2.0/4.0	1000	800	800/400/200	SBBG1OOS	G-87
			800	400	200	1.0/2.0/4.0	1000	800	800/400/200	SBBG1OOD	G-90
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1100	400	300	3.5/7.0/14.0	600	480	960/480/240	BBOMB1O	G-233
			1100	500	400	5.0/10/19	600	600	1200/600/300	BCOMB2O	G-241
			1100	500	400	10/18.5	600	600	1200/600	BCOMB3O	G-243
	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	1000	400	300	4.3/11.3	600	480	480/240	BBOMS1O	G-297
			1000	500	400	14.3	600	600	600	BCOMS3M	G-303
	XYBG+Z ベース固定	Y軸横立てガントリ	1100	600	300	7.0/14	600	480	480/240	GBOMB1O	G-369
			1100	700	400	17.6	600	600	300	GCOMB2L	G-377
			1100	700	400	17.1	600	600	600	GCOMB3M	G-379
			1000	600	300	4.3/11.3	600	480	480/240	GBOMS1O	G-401
	XYBG+Z スライダ固定	Y軸横立てガントリ	1000	700	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GCOMS1O	G-407
			1000	700	400	14.3	600	600	600	GCOMS3M	G-409
1000			900	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GEOMS1O	G-419	
1000			900	400	34.3	600	600	300	GEOMS3L	G-421	
TTA 片持ち 3軸組合せ 	XYZ	パルスモーター 片持ち	200	150	150	6	600	540	400	C3-20-15	H-31
			300	250	150	6	700	640	400	C3-30-25	H-33
			400	350	150	6	800	800	400	C3-40-35	H-35
			500	450	150	6	800	800	400	C3-50-45	H-37
TTA テーブル移動 3軸組合せ 	XYZ	パルスモーター テーブル移動	200	200	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-20-20	H-13
			300	300	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-30-30	H-15
			400	400	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-40-40	H-17
			500	500	150	X軸: 20 Z軸: 6	800	800	400	A3-50-50	H-19





ベース軸の最高速度 1300mm/s 以下

※リード種類が複数あるものは、高リード / 中リード / 低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁		
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸				
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	1100	400	300	3.5/7.0/7.7	1200	960	960/480/240	BB□HB1□	G-231		
			1100	500	400	3.5/7.0/14.0	1200	1200	960/480/240	BC□HB1□	G-235		
			1100	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BC□HB2□	G-237		
			1100	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BC□HB3□	G-239		
			2000	500	400	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BD□HB1□	G-245		
			2000	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BD□HB2□	G-247		
			2000	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BD□HB3□	G-249		
			1300	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BE□HB1□	G-251		
			1300	700	500	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	BE□HB2□	G-253		
			1300	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BE□HB3□	G-255		
			2500	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BF□HB1□	G-257		
			2500	700	500	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	BF□HB2□	G-259		
			2500	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BF□HB3□	G-261		
			1300	700	500	20	1200	1200	600	BK□MB3M	G-267		
			1300	700	500	36.4	1200	1200	600	BK□MB4M	G-269		
			2500	700	500	20	1200	1200	600	BL□MB3M	G-275		
			2500	700	500	36.4	1200	1200	600	BL□MB4M	G-277		
			XYB+Z スライダー固定	Y 軸ベース固定	1000	400	300	4.3/8.1	1200	960	480/240	BB□HS1□	G-295
	1000	500			400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BC□HS1□	G-299		
	1000	500			400	13.2	1200	1200	600	BC□HS3M	G-301		
	2000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BD□HS1□	G-305				
	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	1500	700	500	33.1	1250	1200	600	BM□MB4M	G-281		
	XYB+Z スライダー固定	Y 軸ベース固定	1000	700	500	32	1250	1200	600	BM□MS4M	G-327		
	XYB+Z スライダー固定	Y 軸ベース固定	2000	500	400	13.2	1200	1200	600	BD□HS3M	G-307		
			1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BE□HS1□	G-309		
			1000	700	400	14.3	1200	1200	600	BE□HS3M	G-311		
			2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BF□HS1□	G-313		
			2500	700	400	14.3	1200	1200	600	BF□HS3M	G-315		
			1000	700	500	12/32	1200	1200	1200/600	BK□MS4□	G-319		
	XZ+Y スライダー固定	Z 軸直立	1070	400	400	9.5	1200	960	600	Z3C□HS1H	G-339		
			1270	500	500	16.5	1200	1200	600	Z3G□HS2H	G-341		
	XYBG+Z ベース固定	Y 軸横立てガントリー	1100	600	300	7.0/7.6	1200	960	480/240	GB□HB1□	G-367		
			1100	700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GC□HB1□	G-371		
			1100	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GC□HB2□	G-373		
			1100	700	400	10	1200	1200	1200	GC□HB3H	G-375		
			2000	700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GD□HB1□	G-381		
			2000	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GD□HB2□	G-383		
			2000	700	400	10	1200	1200	1200	GD□HB3H	G-385		
			1300	900	500	14	1200	1200	240	GE□HB1L	G-387		
			1300	900	500	10/20	1200	1200	600/300	GE□HB2□	G-389		
			1300	900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GE□HB3□	G-391		
			2500	900	500	14	1200	1200	240	GF□HB1L	G-393		
			2500	900	500	10/20	1200	1200	600/300	GF□HB2□	G-395		
			2500	900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GF□HB3□	G-397		
			XYBG+Z スライダー固定	Y 軸横立てガントリー	1000	600	300	4.3/8	1200	960	480/240	GB□HS1□	G-399
					1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GC□HS1□	G-403
	1000	700			400	13.1	1200	1200	600	GC□HS3M	G-405		
	2000	700			400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GD□HS1□	G-411		
	2000	700			400	13.1	1200	1200	600	GD□HS3M	G-413		
	1000	900			400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GE□HS1□	G-415		
	1000	900			400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GE□HS3□	G-417		
	2500	900			400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GF□HS1□	G-423		
	2500	900			400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GF□HS3□	G-425		

動作速度から選ぶ

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYG+Z ベース固定	Y 軸水平ガントリ	2500	700	600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	G1J□HB1□	G-343
			2500	700	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G1J□HB2□	G-345
			2500	700	600	10/20	1200	1200	1200/600	G1J□HB3□	G-347
			2500	1200	600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	G2J□HB1□	G-349
			2500	1200	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G2J□HB2□	G-351
			2500	1200	600	10/20	1200	1200	1200/600	G2J□HB3□	G-353
	XYG+Z スライダー固定	Y 軸水平ガントリ	2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G1J□HS1□	G-355
			2500	700	500	14.8	1200	1200	300	G1J□HS2L	G-357
			2500	700	500	14.3	1200	1200	600	G1J□HS3M	G-359
			2500	1200	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G2J□HS1□	G-361
			2500	1200	500	14.8	1200	1200	300	G2J□HS2L	G-363
			2500	1200	500	14.3	1200	1200	600	G2J□HS3M	G-365
NS 組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	2200	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B1N□MB3□	G-285
			3000	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B2N□MB3□	G-289
	XYB+Z スライダー固定	Y 軸ベース固定	2200	700	400	13	1300	1200	600	B1N□MS3M	G-331
			3000	700	400	13	1300	1200	600	B2N□MS3M	G-335
TTA 片持ち 3軸組合せ 	XYZ	サーボモーター	200	150	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-20-15	H-31
			300	250	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-30-25	H-33
			400	350	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-40-35	H-35
			500	450	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-50-45	H-37
TTA テーブル移動 3軸組合せ 	XYZ	サーボモーター	200	200	150	X軸: 15/30 Y軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-20	H-13
			300	300	150	X軸: 15/30 Y軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-30	H-15
			400	400	150	X軸: 15/30 Y軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-40	H-17
			500	500	150	X軸: 15/30 Y軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-50	H-19

ベース軸の最高速度 2500mm/s 以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁			
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸					
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	1300	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BK□HB3□	G-263			
			1300	700	500	20	2400	2400	1200	BK□HB4H	G-265			
			2500	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BL□HB3□	G-271			
			2500	700	500	20	2400	2400	1200	BL□HB4H	G-273			
			1500	700	500	20	2500	2400	1200	BM□HB4H	G-279			
	XYB+Z スライダー固定	Y 軸ベース固定	1000	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BK□HS4□	G-317			
			2500	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BL□HS4□	G-321			
			1000	700	500	12	2500	2400	1200	BM□HS4H	G-325			
			NS 組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	2200	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B1N□HB3□	G-283
						3000	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B2N□HB3□	G-287
XYB+Z スライダー固定	Y 軸ベース固定	2200	700	400	11.5	2400	1200	600	B1N□HS3M	G-329				
		3000	700	400	11.5	2400	1200	600	B2N□HS3M	G-333				
		LSA 組合せ	XYB+Z ベース固定	Y 軸ベース固定	4155	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B1L□HB3□	G-291	
4155	400				300	11.5	2500	1200	600	B1L□HS3M	G-337			

直交ロボット 4 軸組合せ

ベース軸の最高速度 **1300mm/s 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X 軸最大	Y 軸最大	Z 軸最大		X 軸	Y 軸	Z 軸		
ZR4 軸組合せ	XYB+ZR	Y 軸ベース固定 + ロータリー	800	400	150	1	1200	980	1005	BBC [□] HZRS	G-427
			1000	700	200	2	1200	1200	1256	BE [□] HZRM	G-429
TTA 片持ち 3 軸組合せ + ロータリー	XYZR	パルスモーター	500	500	150	6.0	800	800	400	C4	H-39
		サーボモーター	500	500	150	7.0/15	1100/600	1100/600	400/170	C4S	H-39
TTA テーブル移動 3 軸組合せ + ロータリー	XYZR	パルスモーター	500	500	150	X 軸: 20 Z 軸: 6	800	800	400	A4	H-21
		サーボモーター	500	500	150	X 軸: 15/30 Z 軸: 7/15	1200/600	1200/600	400/170	A4S	H-21
NS4 軸組合せ	XYB	X 軸マルチスライダ	2250	700	—	40	1300	1200	—	B3N1M	G-433

ベース軸の最高速度 **2500mm/s 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X 軸最大	Y 軸最大	Z 軸最大		X 軸	Y 軸	Z 軸		
NS4 軸組合せ	XYB	X 軸マルチスライダ	2250	700	—	21.2	2400	1200	—	B3N1H	G-431
LSA4 軸組合せ	XYB	X 軸マルチスライダ	3835	400	—	21.2	2500	1200	—	B2L1H	G-435
高速直交 4 軸	XYZ	X 軸シンク口	400	300	100	1	2500	2500	833	G1	G-13

直交ロボット 5 軸組合せ

ベース軸の最高速度 **2500mm/s 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X 軸最大	Y 軸最大	Z 軸最大		X 軸	Y 軸	Z 軸		
高速直交 4 軸 + ロータリー	XYZR	X 軸シンク口 + ロータリー	400	300	100	0.5	2500	2500	833	G1RT	G-9

直交ロボット 6 軸組合せ

ベース軸の最高速度 **1300mm/s 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X 軸最大	Y 軸最大	Z 軸最大		X 軸	Y 軸	Z 軸		
NS6 軸組合せ	XYB+Z ベース固定	X 軸マルチスライダ	2250	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B3N1MB3 [□]	G-439
	XYB+Z スライダー固定	X 軸マルチスライダ	2250	700	400	13	1300	1200	600	B3N1MS3M	G-445

ベース軸の最高速度 **2500mm/s 以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)			可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X 軸最大	Y 軸最大	Z 軸最大		X 軸	Y 軸	Z 軸		
NS6 軸組合せ	XYB+Z ベース固定	X 軸マルチスライダ	2250	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B3N1HB3 [□]	G-437
	XYB+Z スライダー固定	X 軸マルチスライダ	2250	700	400	11.5	2400	1200	600	B3N1HS3M	G-443
LSA6 軸組合せ	XYB+Z ベース固定	X 軸マルチスライダ	3835	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B2L1HB3 [□]	G-441
	XYB+Z スライダー固定	X 軸マルチスライダ	3835	400	300	11.5	2500	1200	600	B2L1HS3M	G-447
高速直交 4 軸 + ピック&ロータリー	XYZPR	X 軸シンク口 + ピック&ロータリー	400	300	100	0.1	2500	2500	833	G1PR	G-11

動作速度から選ぶ

スカラロボット 3軸組合せ

第1・第2アーム合成速度 **2943mm/s** 以下




※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		別添付の試験	上下軸		
IXP 	—	(回転軸なし)	180	80	1.0	2053	350	3N1808	J-5
	—		250	80	1.0	2151	350	3N2508	J-7
	—		350	150	1.0	2726	270	3N3515	J-9
	—		450	150	1.0	2438	270	3N4515	J-11
	—		550	200	2.0	2943	240	3N5520	J-13
	—		650	200	2.0	2916	240	3N6520	J-15

スカラロボット 4軸組合せ

第1・第2アーム合成速度 **8308mm/s** 以下

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		別添付の試験	上下軸		
IXP + GR 	—	(グリッパ付)	250	80	掲載頁で ご確認ください	2151	350	3N2508GM	J-7
	—		350	150		2726	270	3N3515GM/3N3510GL	J-9
	—		450	150		2438	270	3N4515GM/3N4510GL	J-11
	—		550	150		2943	240	3N3515GL/3N3510GW	J-9
	—		650	150		2916	240	3N4515GL/3N4510GW	J-11
IXP 	—	(回転軸付き)	180	80	1.0	2053	350	4N1808	J-5
	—		250	80	1.0	2151	350	4N2508	J-7
	—		350	150	1.0	2726	270	4N3515	J-9
	—		450	150	1.0	2438	270	4N4515	J-11
	—		550	200	2.0	2943	240	4N5520	J-13
	—		650	200	2.0	2916	240	4N6520	J-15
IX 	—	—	120	50	0.2	2053	720	NNN1205	J-17
	—	—	150	50	0.2	2304	720	NNN1505	J-19
	—	—	180	50	0.2	2555	720	NNN1805	J-21
	—	—	250	150	1	3191	1316	NNN2515H	J-23
	—	—	350	150	1	4042	1316	NNN3515H	J-25
	—	—	500	300	2	6381	1473	NNN50□□H	J-27
	—	—	600	300	2	7232	1473	NNN60□□H	J-29
	—	—	700	400	5	7010	1614	NNN70□□H	J-31
	—	—	800	400	5	7586	1614	NNN80□□H	J-33
	—	—	500	160	1	5007	1304	NSN5016H	J-39
	—	—	600	160	1	5583	1304	NSN6016H	J-41
	—	—	300	150	1	3616	1316	TNN/UNN3015H	J-43
	—	—	350	150	1	4042	1316	TNN/UNN3515H	J-45
	—	—	500	200	2	6381	1473	HNN/INN5020H	J-47
	—	—	600	200	2	7232	1473	HNN/INN6020H	J-49
	—	—	700	400	5	7010	1614	HNN/INN70□□H	J-51
	—	—	800	400	5	7586	1614	HNN/INN80□□H	J-53
	—	—	1000	400	20	7356	1000	NNN10040	J-35
	—	—	1200	400	20	8308	1000	NNN12040	J-37

クリーンルーム対応 4軸組合せ

第1・第2アーム合成速度 **7586mm/s以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁	
	組合せ		アーム長	上下軸		高・中・低リード	上下軸			
IX		—	—	120	50	0.2	2053	720	NNC1205	K-145
		—	—	150	50	0.2	2304	720	NNC1505	K-147
		—	—	180	50	0.2	2555	720	NNC1805	K-149
		—	—	250	150	1	3191	1316	NNC2515H	K-151
		—	—	350	150	1	4042	1316	NNC3515H	K-153
		—	—	500	300	2	6381	1473	NNC50□□H	K-155
		—	—	600	300	2	7232	1473	NNC60□□H	K-157
		—	—	700	400	5	7010	1614	NNC70□□H	K-159
		—	—	800	400	5	7586	1614	NNC80□□H	K-161

防滴対応 4軸組合せ

第1・第2アーム合成速度 **7586mm/s以下**

※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク (mm)		可搬質量 (kg) ※	最高速度 (mm/s)※		型式	掲載頁	
	組合せ		アーム長	上下軸		高・中・低リード	上下軸			
IX		—	—	250	150	1	3191	1316	NNW2515H	L-113
		—	—	350	150	1	4042	1316	NNW3515H	L-115
		—	—	500	300	2	6381	1473	NNW50□□H	L-117
		—	—	600	300	2	7232	1473	NNW60□□H	L-119
		—	—	700	400	5	7010	1614	NNW70□□H	L-121
		—	—	800	400	5	7586	1614	NNW80□□H	L-123

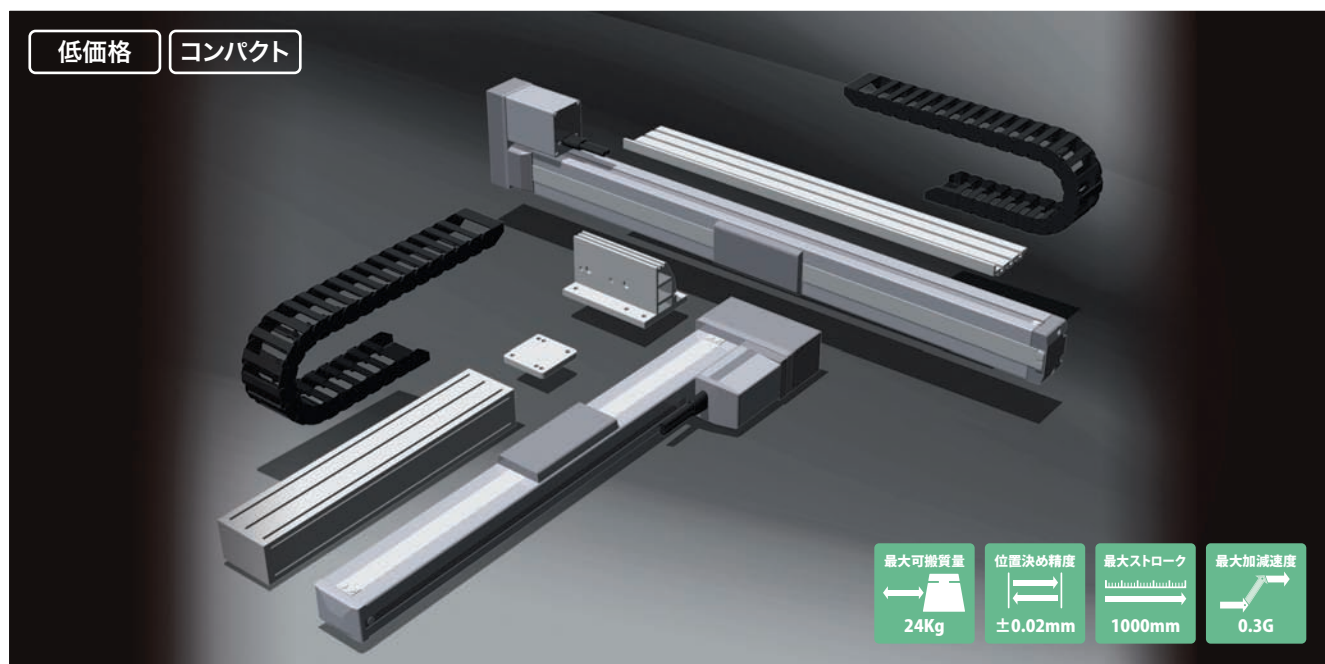
ユニット製品の特長 ①

直交ロボット

直交ロボット(IK / ICSB / ICSAシリーズ)は、使用頻度の高い組合せパターンを抽出し、ブラケット・配線処理を施すことで、納品後すぐに装置に設置して使用出来るようにした即戦力の組合せユニットです。

コンパクト ロボシリンダ組合せ (IKシリーズ)

低価格 & 小型の
ロボシリンダの組合せ



最大可搬質量 ← 24Kg	位置決め精度 ±0.02mm	最大ストローク 1000mm	最大加減速度 0.3G
------------------	-------------------	-------------------	----------------

1. 低価格

X 軸 300mm、Y 軸 200mm
タイプがコントローラー込みで
低価格を実現。従来の直交ロ
ボットと比較して大幅なコスト
ダウンになります。

(パルスモータータイプ)	
IK2-PXBD2 □□ S	¥200,600
ケーブル 1m	¥15,500
第1配線ケーブルペア	¥12,300
コントローラー PSEL-C-2	¥66,000
計	¥294,400

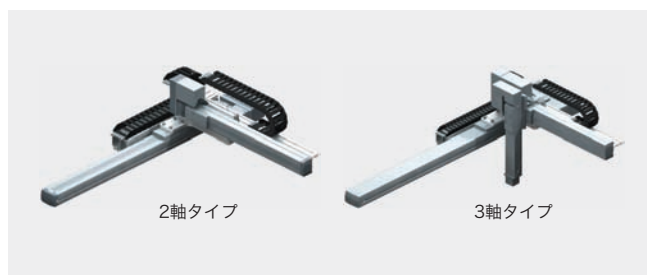
2. 組立が簡単

IAキットは部品点数が少なく、組立に必要な部品が全てセットになっ
ていますから、簡単に組立てることができます。また、ご注文により当
社で組立てた組立て完成品もお選びいただけます。



3. 豊富なバリエーション

2軸、3軸の複数の組合せバリエーションから装置仕様に合った製品
をお選び頂けます。



高剛性 単軸ロボット組合せ (ICSB/ICSAシリーズ)

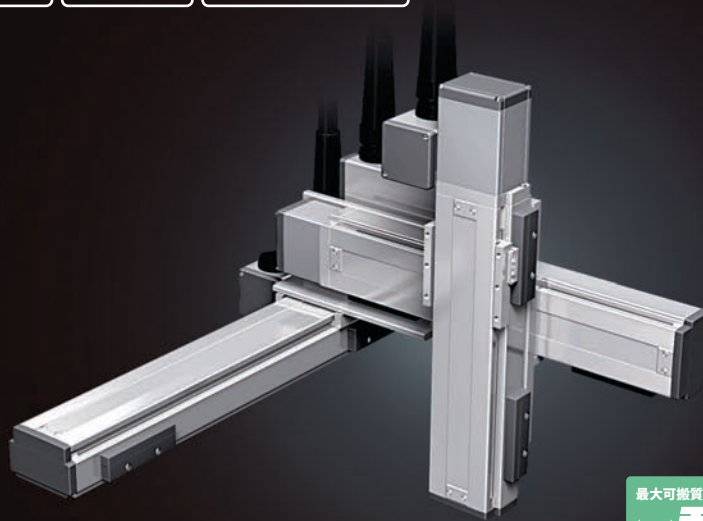
ボールネジ駆動、ナット回転型、リニアサーボアクチュエーターの組合せ

高剛性

高可搬

高精度

ロングストローク



最大可搬質量
62.3Kg

位置決め精度
±0.005mm

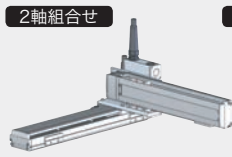
最大ストローク
4155mm

最大加減速度
1.2G

1. 豊富なバリエーション

使用頻度の高い組み合わせパターンを抽出しました。各組み合わせパターンは搬送重量、移動ストローク、設置スペースに応じた機種が選択可能です。

2軸組合せ



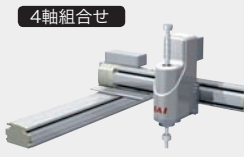
Y軸ベース固定

3軸組合せ



Y軸ベース固定
Z軸スライダ固定

4軸組合せ



Z軸+回転軸一体型タイプ

6軸組合せ

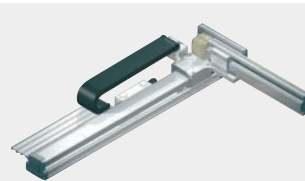


Z軸ベース固定タイプ
(Z軸スライダ可動)

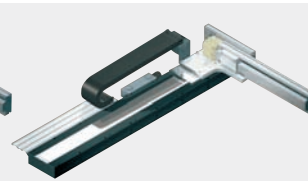
2. 広い動作範囲と高速性能

直交ロボットの動作範囲は、最大で4155mm×400mm (または3000mm×700mm) と、広い動作範囲を移動できます。

またX軸にナット回転型やリニアサーボタイプを使用する事によりロングストロークを最高2500mm/sで移動、サイクルタイム短縮が可能な最適な機種がお選びいただけます。



▲ナット回転型アクチュエーター



▲リニアサーボアクチュエーター

最大加減速度
1.2G

最長ストローク
4155mm

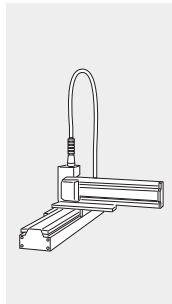
組合せタイプの種類説明 → 前 -181~186

機種選定ガイド ユニット製品 前-176

ケーブル配線

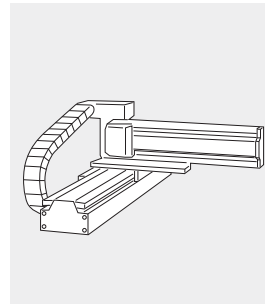
配線方法種類・特徴

直交ロボットタイプの2軸目・3軸目のモーター/エンコーダケーブルの配線方法は、下記の2種類から選択が可能です。用途にあったタイプをご選択ください。



自立ケーブル 型式:SC

- ・ 屈曲半径が大きい
ため、断線しにくい
- ・ 高さ方向にスペース
が必要
- ・ 複合ケーブル内に
ユーザ用サービス
配線と配管を用意

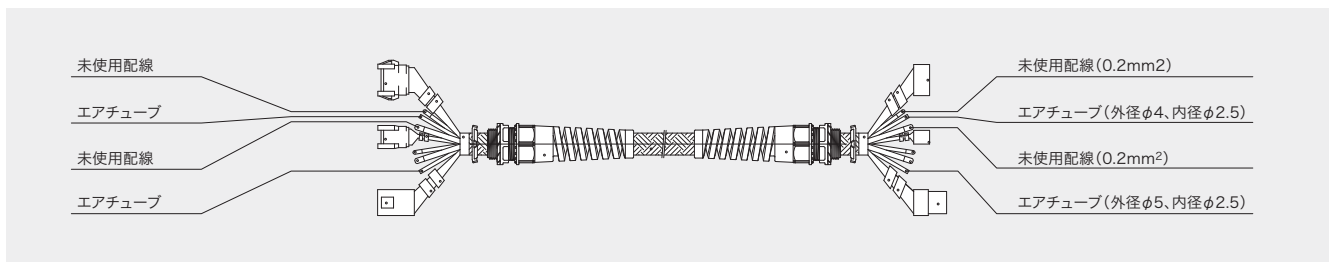


ケーブルベア 型式:CT□

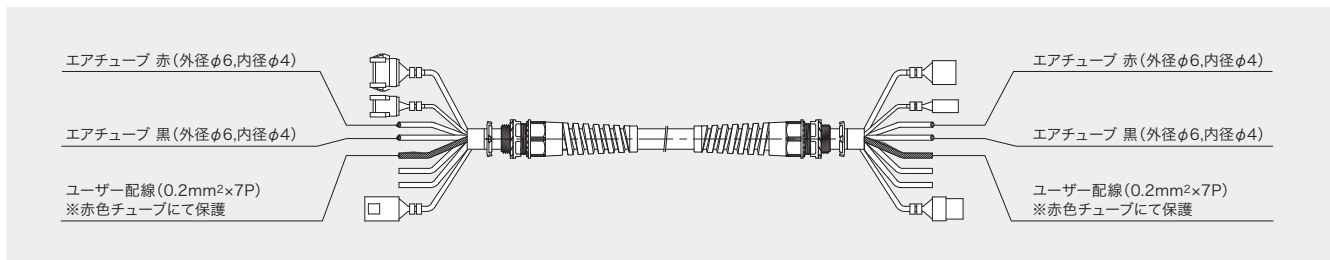
- ・ 高さが低く抑えられ
スペースが不用
- ・ Y軸及びZ軸に装着する
機器の配線をケーブル
ベア内に収納可能
- ・ 収納するケーブルの量
に応じて4種類のサイズ
から選択が可能
(ICSAシリーズ限定)

自立ケーブル:お客様用サービス配線・配管図

ICSAシリーズ



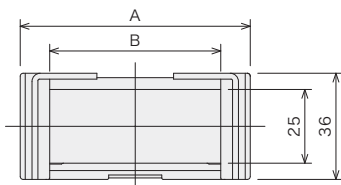
ICSBシリーズ



直交ロボット用ケーブルベア寸法

※ICSBシリーズは製品ページの寸法図をご参照ください。

ICSAシリーズ



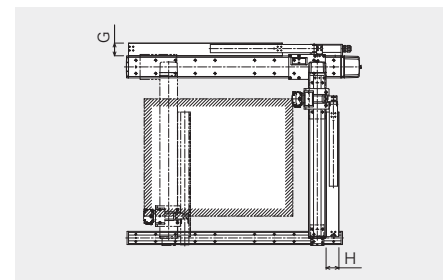
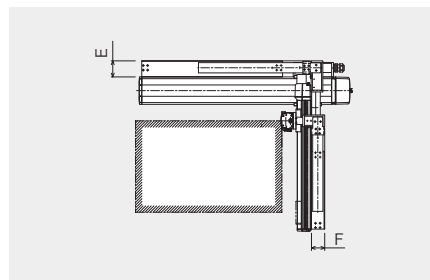
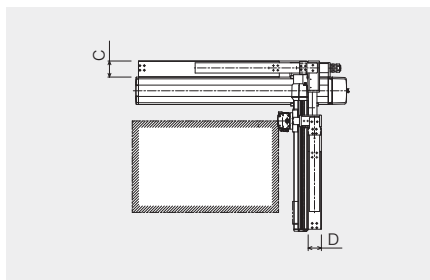
型式記号	A	B	C	D	E	F	G	H
CT(標準)	56	38	87.7	79.2	87.7	72.2	87.7	87.5
CTM	78	58	107.7	99.2	107.7	92.2	107.7	107.5
CTL	98	78	127.7	119.2	127.7	112.2	127.7	124.5
CTXL	123	103	152.7	144.2	152.7	137.2	152.7	152.5

(単位:mm)

対象機種: BA□□/BA□□□□/BB□□/BB□□□□

対象機種: BC□□/BC□□□□/BD□□/BD□□□□
BE□□/BE□□□□/BF□□/BF□□□□

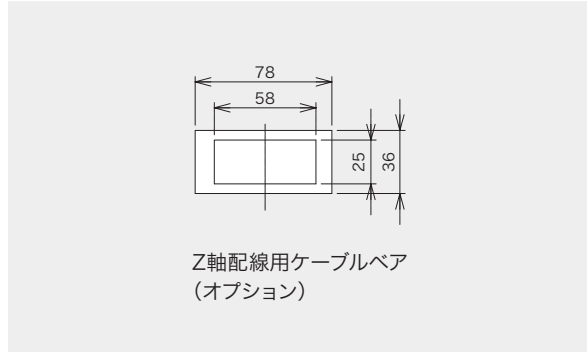
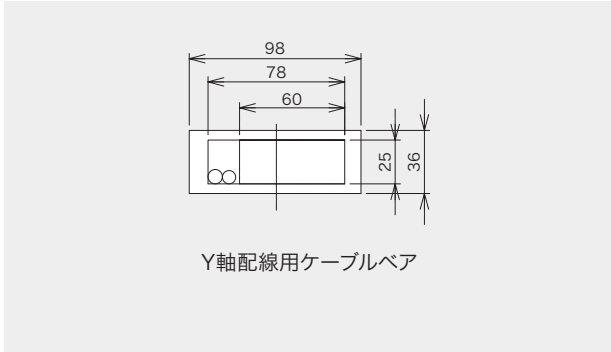
対象機種: G1JH/G1JH□□□□/ G2JH/G2JH□□□□



ICSAシリーズ

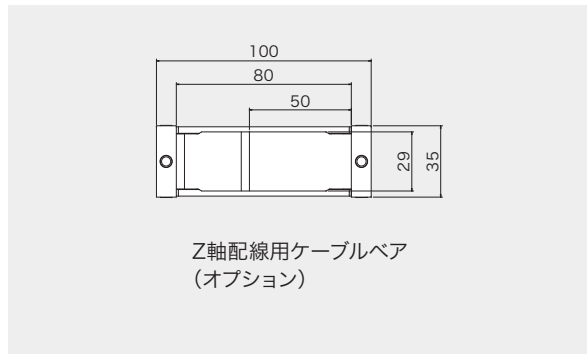
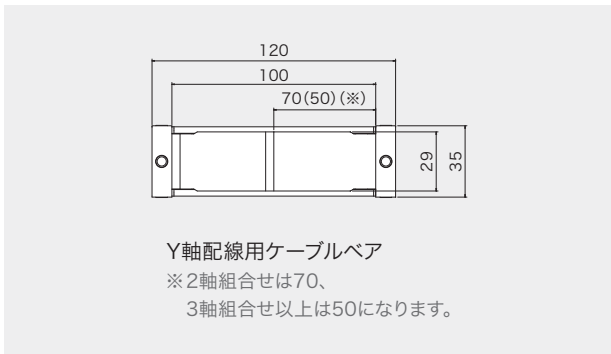
● ISA超大型タイプ2軸組合せ

対象機種: BK□□/BL□□/BP□□/BO□□



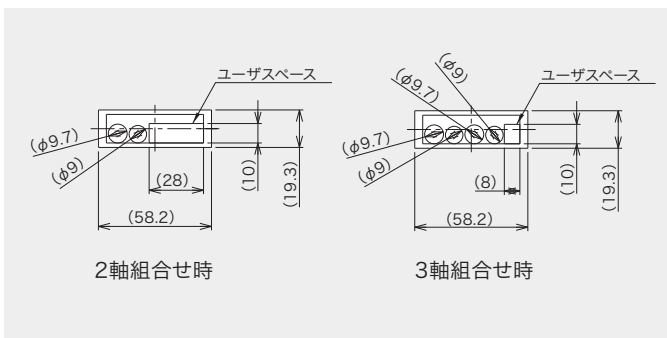
● ナット回転アクチュエーター／リニアサーボアクチュエーター 2軸／3軸／4軸／6軸組合せ

対象機種: B1N□□□□/ B2N□□□□/ B3N□□□□/ B1L□□□□/ B2L□□□□

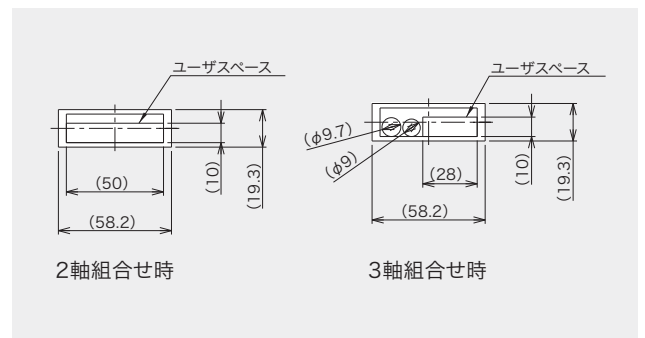


IKシリーズ

■ 第1軸用ケーブル収納 断面図



■ 第2軸用ケーブル収納 詳細図

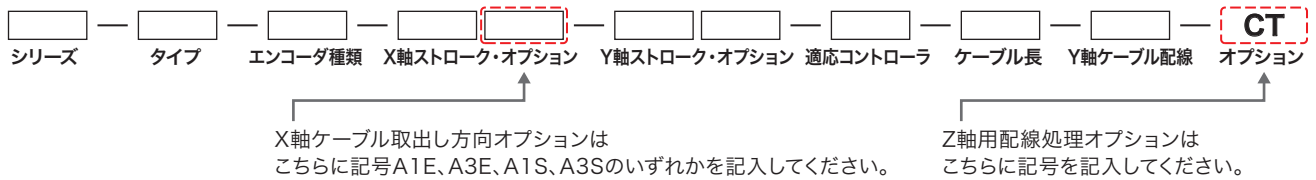


※ユーザスペースが足りない場合は、特注でサイズアップが可能です。詳細はお問合せ下さい。

ケーブル配線

ICSBシリーズケーブル取出し方向オプション・Z軸用配線処理オプション

型式



ケーブル取出し方向・センサ取付方向

直交ロボット構成軸のケーブル取出し方向及びセンサ取付方向は、
 組合せタイプ及び組合せ方向によって異なります。
 詳細は下記表をご参照下さい。また第1軸のケーブル取出し方向については、
 オプションで変更が可能です。(YZS/YZBは対象外です)

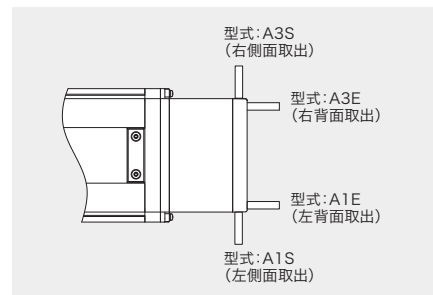
〈表の記号説明〉

- A1E** アクチュエーターケーブル取出し方向 左背面
- A3E** アクチュエーターケーブル取出し方向 右背面
- A1S** アクチュエーターケーブル取出し方向 左側面
- A3S** アクチュエーターケーブル取出し方向 右側面
- C/L** クリープセンサ/リミットスイッチ取付方向
本体右側(標準)
- CL/LL** クリープセンサ/リミットスイッチ取付方向
本体左側(勝手違い)
- SC** 自立ケーブル
- CT** ケーブルベア

2軸組合せ

タイプ	組合せ方向	第1軸		第2軸		2軸目配線処理
		ケーブル取出し方向	リミットスイッチ	ケーブル取出し方向	リミットスイッチ	
XYB XYBG	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	SC CT
	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	
XYS	1	A3S	CL/LL	A3S	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A1S	CL/LL	
	3	A3S	CL/LL	A1S	CL/LL	
	4	A1S	C/L	A3S	C/L	
XZ	1	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	CT
	2	A1S	C/L	A1S	C/L	
	3	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	4	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
	5	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	6	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
YZS	1	A1E	C/L	A3E	CL/LL	SC
	2	A3E	CL/LL	A1E	C/L	
YZB	1	A1E	C/L	A3S	CL/LL	CT SC CT SC
	2	A3E	CL/LL	A1E	C/L	
	3	A3E	CL/LL	A3E	CL/LL	
XYG	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	CT
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	

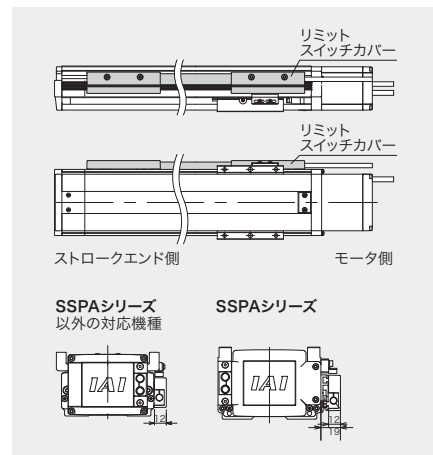
ケーブル取出し方向



3軸組合せ

タイプ	組合せ方向	第1軸		第2軸		第3軸		2軸目配線処理
		ケーブル取出し方向	リミットスイッチ	ケーブル取出し方向	リミットスイッチ	ケーブル取出し方向	リミットスイッチ	
XYB + Z軸ベース固定	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A3S	CL/LL	CT SC CT SC
	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A1E	C/L	
	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A3E	CL/LL	
XYB + Z軸スライド固定	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A1E	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A1E	C/L	
XZ+Y軸スライド固定	1	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	A1S	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A1E	C/L	A3S	CL/LL	
XYG+Z軸ベース固定	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	A3S	CL/LL	CT
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A3S	CL/LL	
XYG+Z軸スライド固定	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	A3S	CL/LL	SC
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A1S	C/L	
XYBG + Z軸ベース固定	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A3S	CL/LL	CT SC CT SC
	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A1E	C/L	
	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A3E	CL/LL	
XYBG + Z軸スライド固定	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A1E	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A1E	C/L	

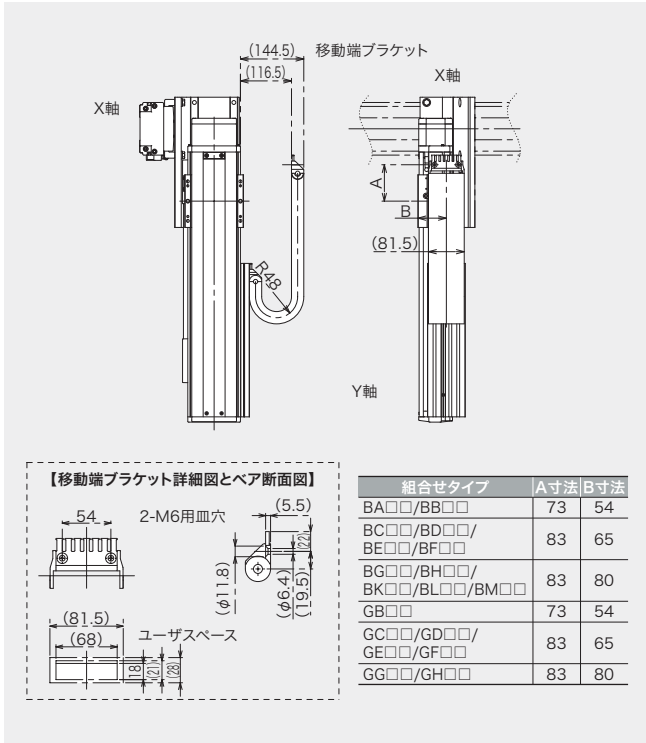
リミットスイッチ位置



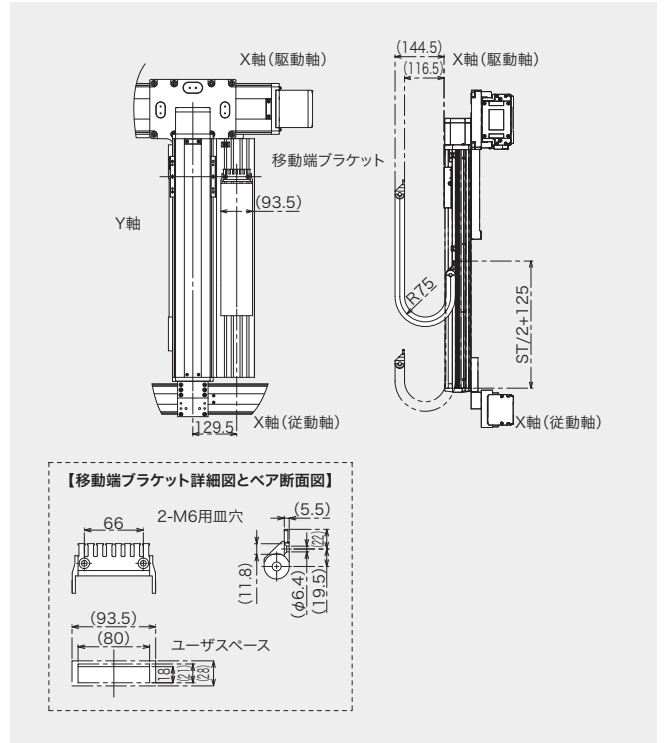
Z軸用配線処理オプション ※ICSB2のみ選択可

XYB、XYBG、XYGのY軸スライダーに、お客さまが機器を装着される場合の、配線用ケーブルベアをオプション設定しました。

《組合せタイプXYB、XYBG》



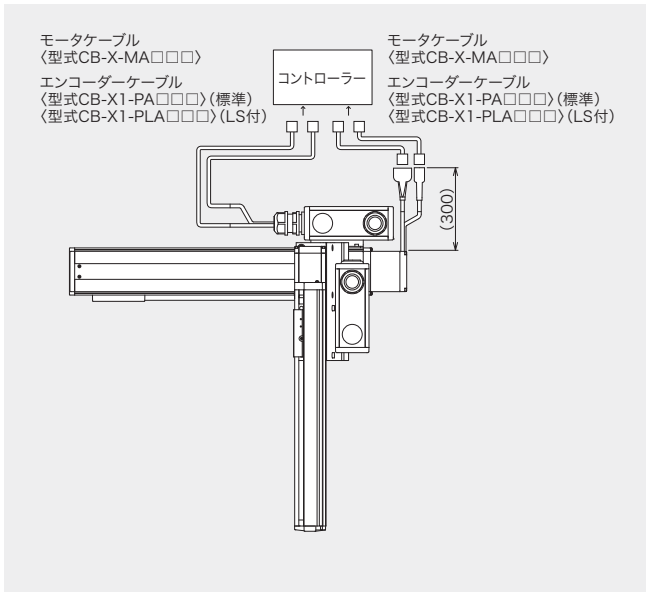
《組合せタイプ:XYG-G1J/G2J》



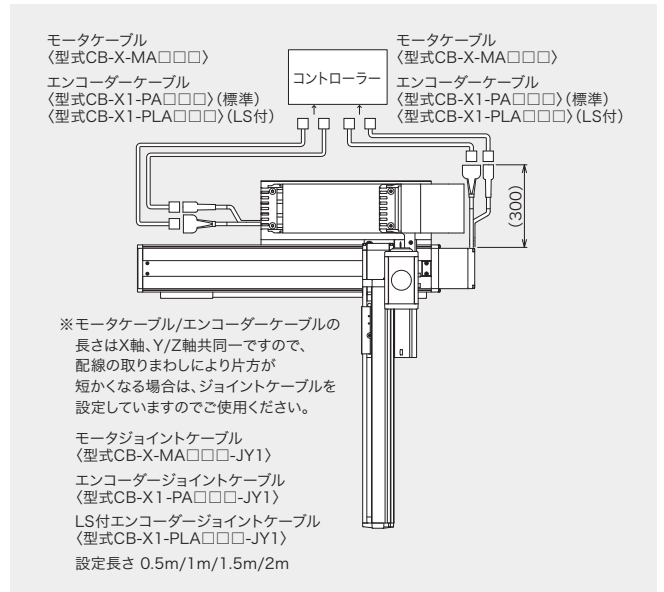
直交ロボット-コントローラ-間ケーブル

直交ロボット-コントローラ-間のケーブルは、各構成軸毎に単軸ロボット用ケーブルを使用して接続します。

《自立ケーブル仕様》 Y軸及びZ軸のモーターケーブル、エンコーダケーブルは、X軸のコネクタボックスの中で接続されます。



《ケーブルベア仕様》



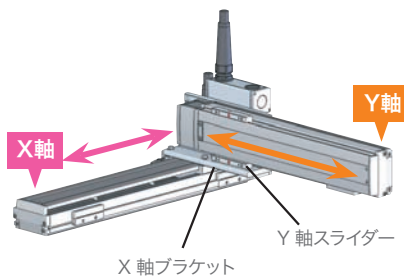
2軸組合せタイプの種類説明

使用頻度の高い7種類の組合せパターンを抽出し、ブラケット、配線処理を施しました。

各組み合わせパターンには、軽荷重用から重荷重用、ショートストロークからロングストロークまで豊富なサイズをラインナップし、用途に応じた最適な機種が選択可能です。

XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ロボシリンダ：G-15~38, G-45~76
→ 単軸ロボット：G-93~150



Y軸のベースをX軸のブラケットに固定した基本的な組合せタイプです。Y軸のスライダに装置やZ軸を付けて動作させます。

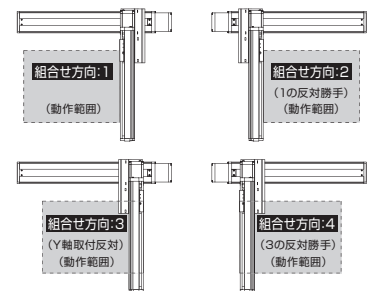
Point 1

Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。(右図参照)

Point 2

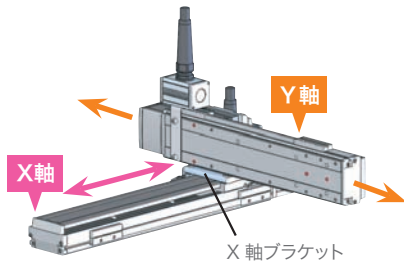
Y軸の配線処理を、自立ケーブル、ケーブルベアの2種類から選択出来ます。

組み合わせ方向



XYB(Y軸スライダ固定)タイプ

→ 単軸ロボット：G-151~164



Y軸のスライダをX軸のブラケットに固定し、Y軸本体が動くタイプです。障害物があるためY軸本体を前後させる場合等に使用します。

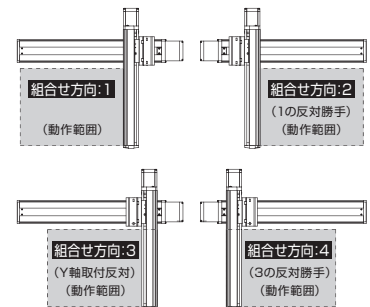
Point 1

Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。(右図参照)

Point 2

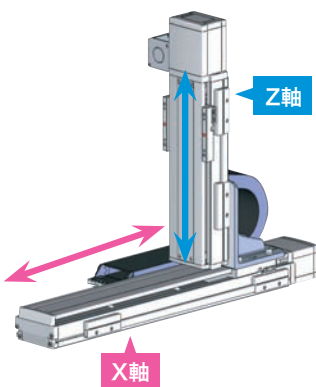
Y軸の配線処理は、自立ケーブルのみとなります。

組み合わせ方向



XZ(Z軸直立固定)タイプ

ロボシリンダ：G-39~42, G-77~80
→ 単軸ロボット：G-165~180



Z軸(垂直軸)をX軸の上に直立させたタイプです。ストッカーへのワークの挿入やパレットの昇降等に使用します。

Point 1

Z軸の組合せ方向が6パターンから選択出来ます。(右図参照)

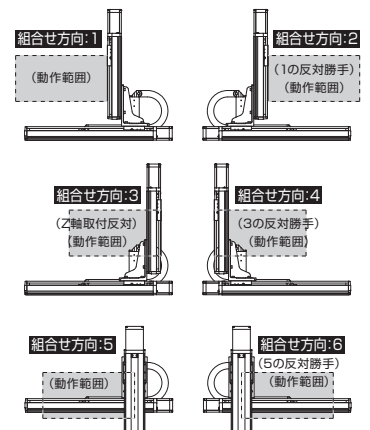
Point 2

Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としてもスライダが落下しません。

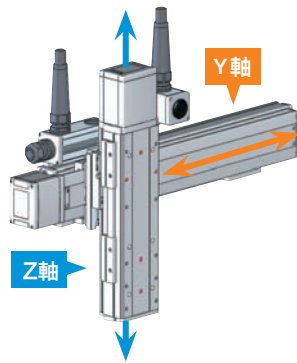
Point 3

X軸は最長 2500mm、Z軸は最長 500mm まで対応 (更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)

組み合わせ方向



YZS (Z軸スライダー固定)タイプ



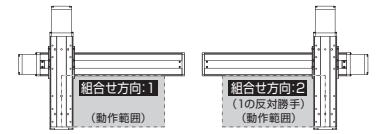
Y軸を横立てにしてZ軸(垂直軸)とスライダー同士を連結したタイプです。Z軸の本体が上下しますので、Z軸本体にチャック等を取り付けて、ワークの搬送等に使用します。

Point 1
Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としても本体が落下しません。

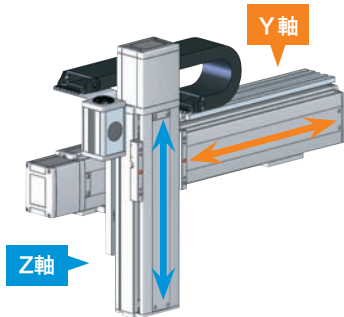
Point 2
Z軸の配線処理は自立ケーブルが標準ですが、ケーブルベアも対応可能です(特注対応)。

→ ロボシリンダ：G-43.44, G-81.82
単軸ロボット：G-181~190

組み合わせ方向



YZB (Z軸ベース固定)タイプ



Y軸を横立てにして、Z軸(垂直軸)のベースをY軸のスライダーに固定したタイプです。Z軸のスライダーが上下に動作しますので、ジグやチャックを取り付けてワークの搬送や昇降等に使用します。

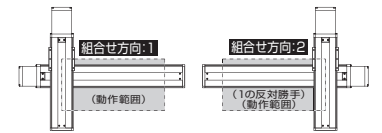
Point 1
Y軸を横立てにして、Z軸(垂直軸)のベースをY軸のスライダーに固定したタイプです。Z軸のスライダーが上下に動作しますので、ジグやチャックを取り付けてワークの搬送や昇降等に使用します。

Point 2
Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としてもスライダーが落下しません。

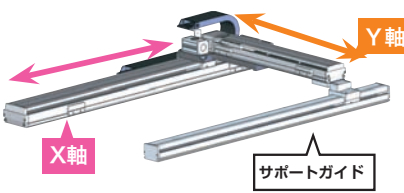
Point 3
Z軸の配線処理は、自立ケーブルとケーブルベアの両方から選択が可能です。

→ 単軸ロボット：G-191~202

組み合わせ方向



XYG (ガントリー)タイプ



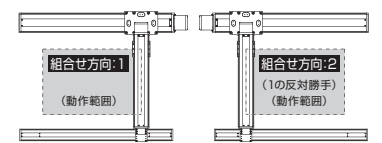
XYBタイプのY軸を平置きにして、Y軸先端にサポートガイドを付けたタイプです。重量物の搬送やY軸のストロークが長く先端の垂れが心配な場合等に使用します。

Point 1
最大 45kgの搬送が可能です。

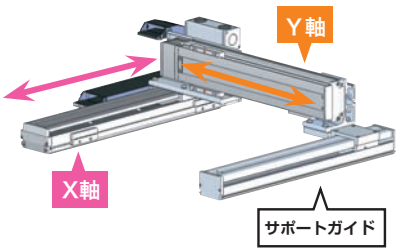
Point 2
X軸は最長 2500mm、Y軸は最長 1200mm まで対応(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)

→ 単軸ロボット：G-203~206

組み合わせ方向



XYBG (ガントリーY軸横立て)タイプ



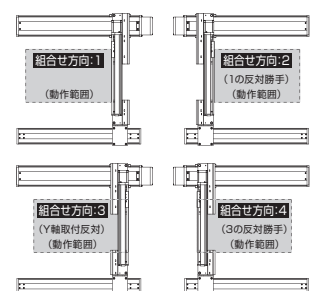
XYBタイプのY軸を横立てにして、Y軸先端にサポートガイドを付けたタイプです。重量物の搬送やY軸先端の垂れが問題になる場合に使用します。

Point 1
最大 60kgの搬送が可能です。

Point 2
XYGタイプに比べて、X軸 Y軸共に短いストロークが設定されています。

→ 単軸ロボット：G-207~228

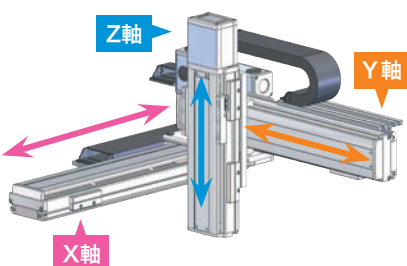
組み合わせ方向



3軸組合せタイプの種類説明

2軸組合せのXYB(XY ベース固定)タイプとXYG/XYBG(XY ガントリー)タイプをベースに、垂直軸のZ軸を追加した3軸組合せタイプです。また、XZ(Z 軸直立固定)タイプをベースに、Y 軸を追加したXZY タイプをラインナップに追加しました。

XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ



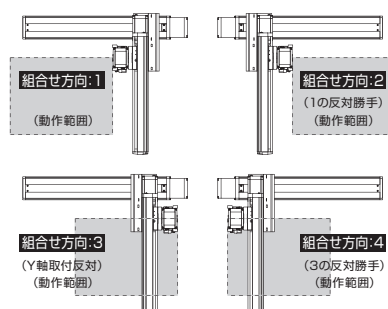
XYB(Y 軸ベースを X 軸ブラケットに固定)タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のベース面を固定したタイプです。

Point

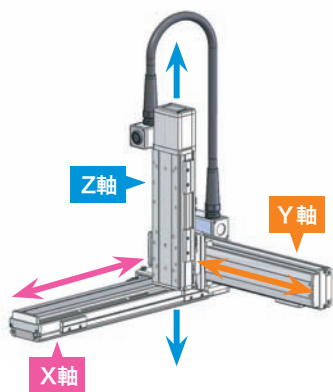
Z 軸は本体が固定されスライダーが上下に移動しますので、Z 軸スライダー固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

ロボシリンダ：G-83~90
→ 単軸ロボット：G-229~292

組み合わせ方向



XYB(Y軸ベース固定)+Z軸スライダー固定タイプ



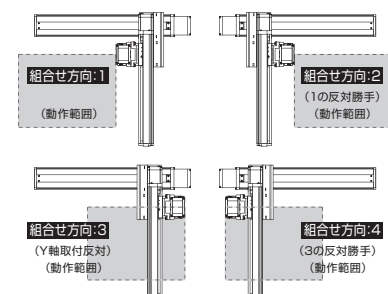
XYB(Y 軸ベースを X 軸ブラケットに固定)タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のスライダーを固定したタイプです。

Point

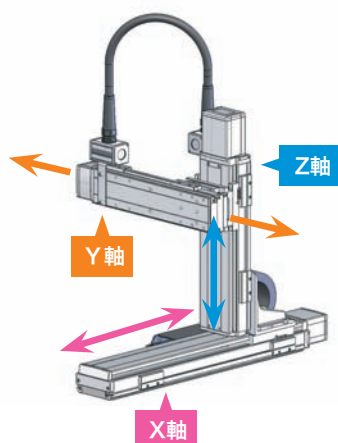
Z 軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

→ 単軸ロボット：G-293~338

組み合わせ方向



XZ(Z軸直立固定)+Y軸スライダー固定タイプ



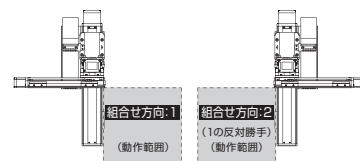
XZ(Z 軸を X 軸の上に直立固定)タイプの Z 軸スライダーに Y 軸のスライダーを固定したタイプです。

Point

ストッカーへのワークの挿入、移動等、壁面に位置するものの搬送等に適しています。

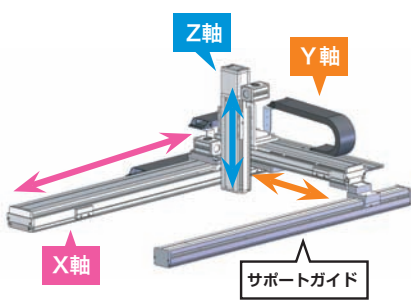
→ 単軸ロボット：G-339~342

組み合わせ方向



XYG(ガントリーY軸平置き)+Z軸ベース固定タイプ

→ 単軸ロボット：G-343~354

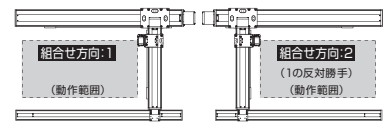


XYG(X軸と平行にガイドを設置しY軸をX軸とガイドで支える)タイプのY軸スライダーに、Z軸のベース面を固定したタイプです。

Point

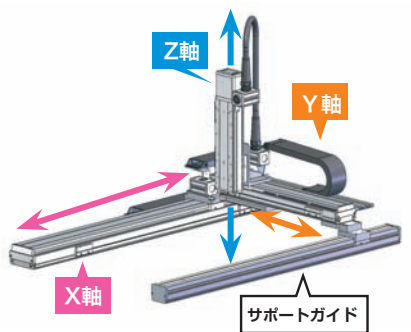
Z軸は本体が固定されスライダーが上下に移動しますので、Z軸スライダー固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

組み合わせ方向



XYG(ガントリーY軸平置き)+Z軸スライダー固定タイプ

→ 単軸ロボット：G-355~366

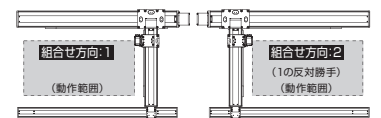


XYG(X軸と平行にガイドを設置しY軸をX軸とガイドで支える)タイプのY軸スライダーに、Z軸のスライダーを固定したタイプです。

Point

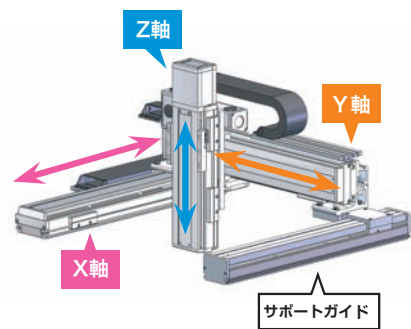
Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

組み合わせ方向



XYBG(ガントリーY軸横立て)+Z軸ベース固定タイプ

→ 単軸ロボット：G-367~398

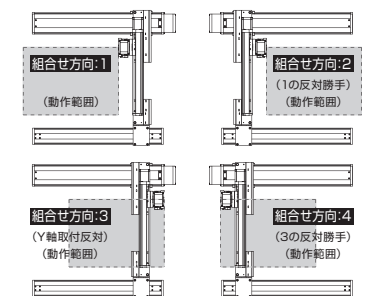


XYBG(XYBタイプのY軸先端にサポートガイドを装着)タイプのY軸スライダーに、Z軸のベースを固定したタイプです。

Point

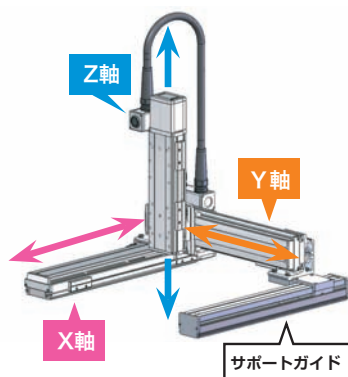
Z軸は本体が固定されスライダーが上下に移動しますので、Z軸スライダー固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

組み合わせ方向



XYBG(ガントリーY軸横立て)+Z軸スライダー固定タイプ

→ 単軸ロボット：G-399~426

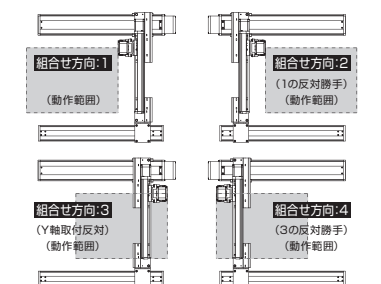


XYBG(XYBタイプのY軸先端にサポートガイドを装着)タイプのY軸スライダーに、Z軸のスライダーを固定したタイプです。

Point

Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

組み合わせ方向

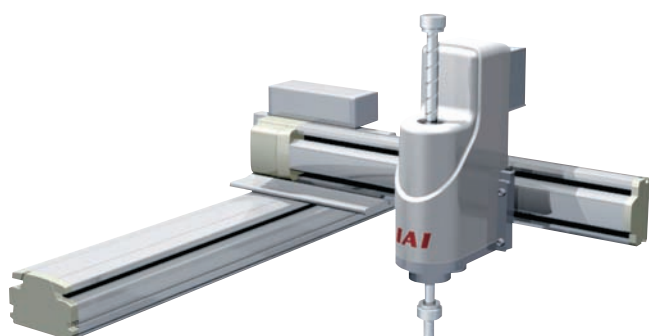


4軸組合せタイプの種類説明

4軸組合せは、垂直／回転動作が可能なZRユニットをXYB2軸組合せに装着したタイプとナット回転型及びリニアのマルチスライダータ입にY軸を装着し、1軸上で2つのY軸が動作するタイプの2種類を設定しました。

XYB(Y軸ベース固定)+ZR(垂直／回転)ユニット

→ 単軸ロボット：G-427~430



XYB (Y軸ベースをX軸ブラケットに固定)タイプのY軸スライダーに、垂直／回転動作が可能なZRユニットを装着したタイプです。

Point 1

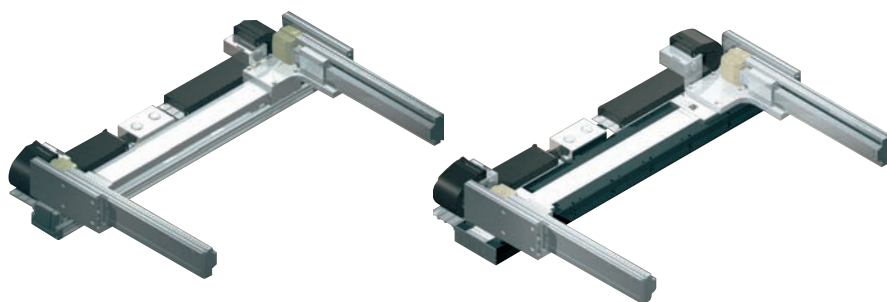
Z軸と回転軸が一体化しコンパクトになりました

Point 2

従来のZ軸+回転軸に比べ、最高速度が大幅にアップしています。

X軸マルチスライダー+Y軸ベース固定タイプ(2軸+2軸)

→ 単軸ロボット：G-431~436



マルチスライダータ입(ナット回転型、リニアサーボ)の両方のスライダーにY軸を装着したダブルY軸タイプです。

Point 1

1軸上で2つのY軸が動作可能となり、2つのXY軸を設置するのに比べ省スペース化が可能となりました。

Point 2

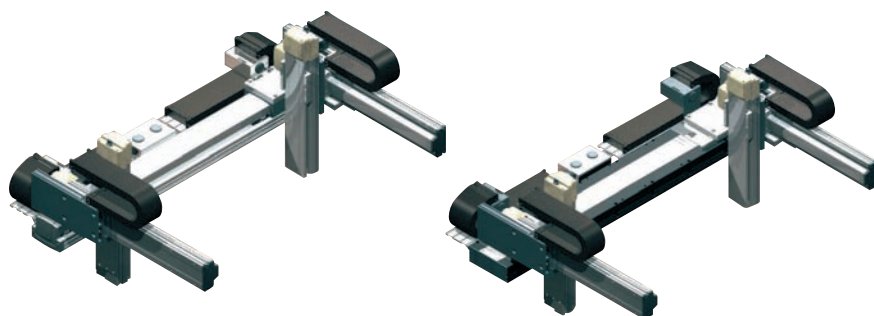
2つのY軸を別々に動作することでサイクルタイムのアップが可能です。

6軸組合せタイプの種類説明

6軸組合せは、X軸マルチスライダ－＋Y軸ベース固定の4軸組合せにZ軸を追加し、1軸上で2つのYZ軸が動作可能なタイプです。Z軸はベース固定とスライダ－固定の2種類が選択可能です。

X軸マルチスライダ－＋Y軸ベース固定＋Z軸ベース固定タイプ

→ 単軸ロボット：G-437～442



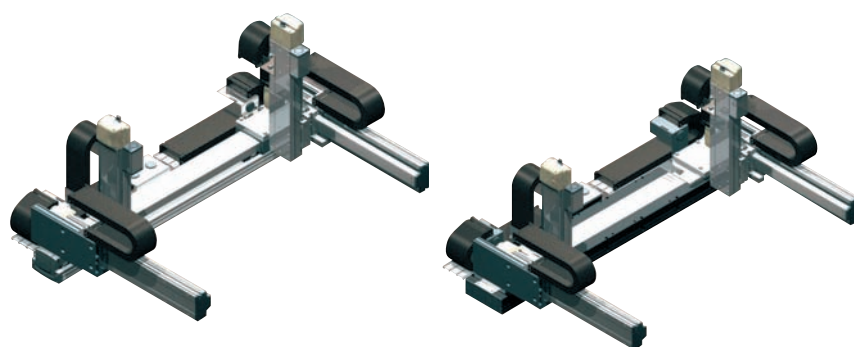
マルチスライダ－タイプ(ナット回転型、リニアサーボ)の両方のスライダ－にY軸とZ軸を装着したダブルYZ軸タイプです。

Point

Z軸は本体が固定されスライダ－上下に移動しますので、Z軸スライダ－固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

X軸マルチスライダ－＋Y軸ベース固定＋Z軸スライダ－固定タイプ

→ 単軸ロボット：G-443～448



マルチスライダ－タイプ(ナット回転型、リニアサーボ)の両方のスライダ－にY軸とZ軸を装着したダブルYZ軸タイプです。

Point

Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

ユニット製品の特長 ②

高速直交型ロボット

高速・高剛性と優れた直進性により、組立・検査のサイクルタイムを短縮する高速直交型ロボットです。

指令加速度3.2G(瞬時最大 4.8G)の高速性



1. 高速・高加減速度

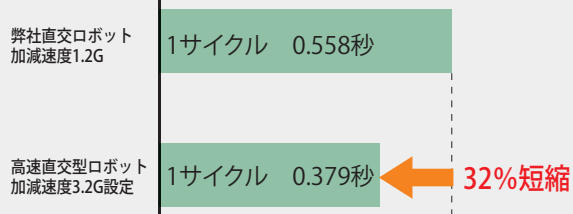
最高速度 2500mm/s、最大加速度 3.2G の高速・高加減速により、装置のサイクルタイムを短縮します。

従来の直交ロボットと比較して標準サイクルタイム(注)を 32% 短縮しました。

(注) サイクルタイムは右図の様に上下移動距離 25mm、水平移動距離 200mm 回転移動角度 180 度の往復動作の参考時間です。

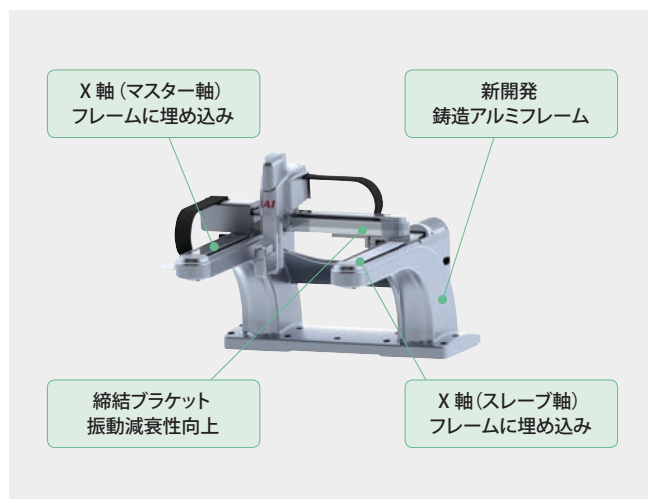


標準サイクルタイムの比較



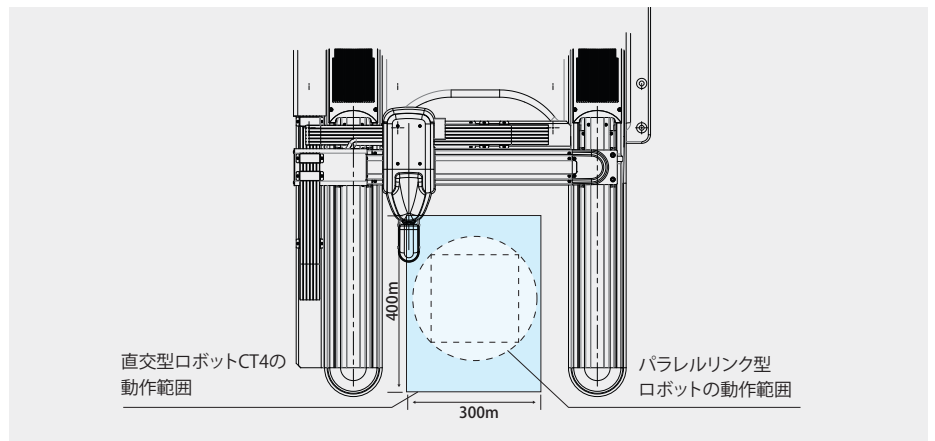
2. 高剛性、低振動

新開発の専用鋳造アルミフレームにより高い剛性を確保しました。またXY軸の締結ブラケットの形状及び振動減衰性を向上させることでZ軸先端の振れを減少し、更にXSELコントローラーで制振制御を行うことで、高速動作時の振動を大幅に低減させることが出来ました。



3. 効率の良い動作範囲

400mm (X 軸) × 300mm (Y 軸) の広い動作範囲を確保しました。ロボットの構造上動作範囲が円となる多関節ロボットや平行リンク型ロボットと比べて、四角い動作範囲は無駄なスペースがなく効率的です。



4. 3種のバリエーションから選択可能

①超小型回転軸を設置した回転軸仕様、②把持回転機構を設けたピック&ロータリー仕様、③直交4軸仕様の3種のバリエーションから選択できます。



※ピック：把持機構は開閉動作に限定、把持力変更、多点位置決めは出来ません。

5. 剛性が高く、設置が容易

CT4 はフレームの剛性が高いため、振動も抑えることができます。また、平行リンク型ロボットは、通常ワークの上部に取り付けるため専用台の設置が必要になりますが、CT4 はワークの高さの面に取り付けるため設置が容易です。

製品バリエーション・アプリケーションは次のページへ

高速直交型ロボットバリエーション

直交4軸回転軸付仕様
CT4-G1RT



特長

CT4-G1 に回転軸を追加。
ワークの向きの変更が可能になりました。

直交4軸ピック&ロータリー仕様
CT4-G1PR



特長

CT4-G1 にピック&ロータリー機能を追加。
エアで吸収しにくい形状の部品にも
対応できるようになりました。

直交4軸仕様
CT4-G1



特長

指令加速度 3.2G (瞬時最大 4.8G) により、
装置のサイクルタイムを短縮します。

■ サイクルタイムについて

サイクルタイムについては下記の動作条件、動作パターンで算出しています。

サイクルタイム【アーチモーション】

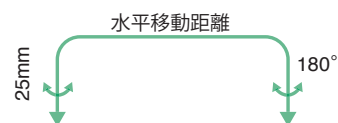
	移動距離	
	200mm	300mm
直交4軸回転軸付仕様: CT4-G1RT	0.379sec	0.468sec
直交4軸ピック&ロータリー仕様: CT4-G1PR		
直交4軸仕様: CT4-G1		

動作条件 S字制御

	速度	加速度
XY軸	2,500mm/sec	3.2G (瞬時最大4.8G)
Z軸	833mm/sec	3.2G (瞬時最大4.8G)
R軸	4,500度/sec	83,300度/sec ²

サイクル動作パターン

動作経路

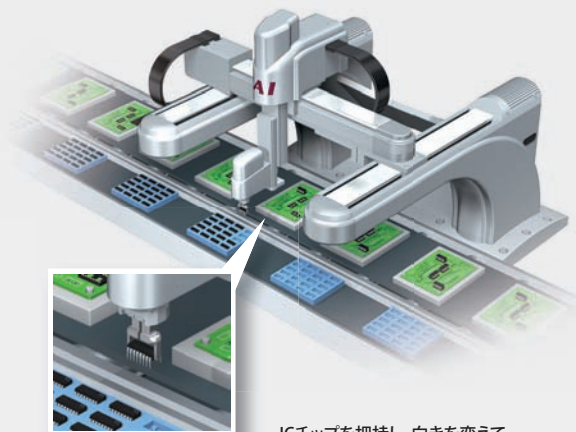


CT4のサイクルタイムは、左図のように、上下移動距離25mm、
水平移動距離200mmまたは300mm、回転移動角度180度の
往復動作の時間です。

高速直交型ロボットアプリケーション例

電子部品の実装

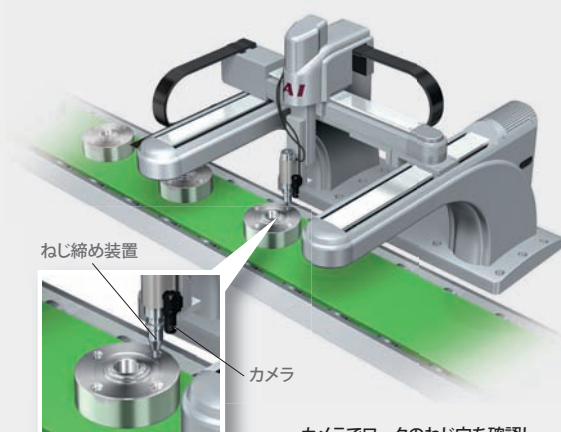
高速直交型ロボット(ピック&ロータリー仕様)
CT4-G1PR



ICチップを把持し、向きを変えて
電子基板上のソケットにはめこむ。

自動車部品のねじ締め

高速直交型ロボット(標準仕様)+ビジョン
CT4-G1



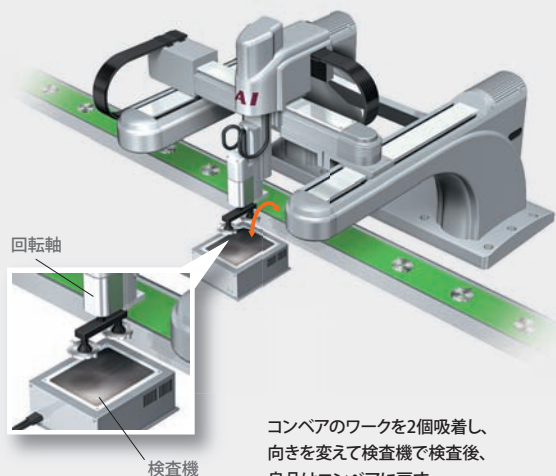
ねじ締め装置

カメラ

カメラでワークのねじ穴を確認し、
ねじ締めを行う。

部品検査機へのワーク供給 / 取出

高速直交型ロボット(回転軸付仕様)
CT4-G1RT



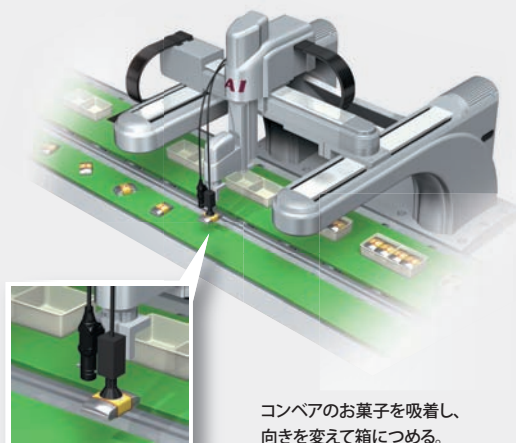
回転軸

検査機

コンベアのワークを2個吸着し、
向きを変えて検査機で検査後、
良品はコンベアに戻す。

個包装のお菓子を吸着パッドでピック&プレイス

高速直交型ロボット(回転軸付仕様)+ビジョン
CT4-G1RT



コンベアのお菓子を吸着し、
向きを変えて箱につめる。

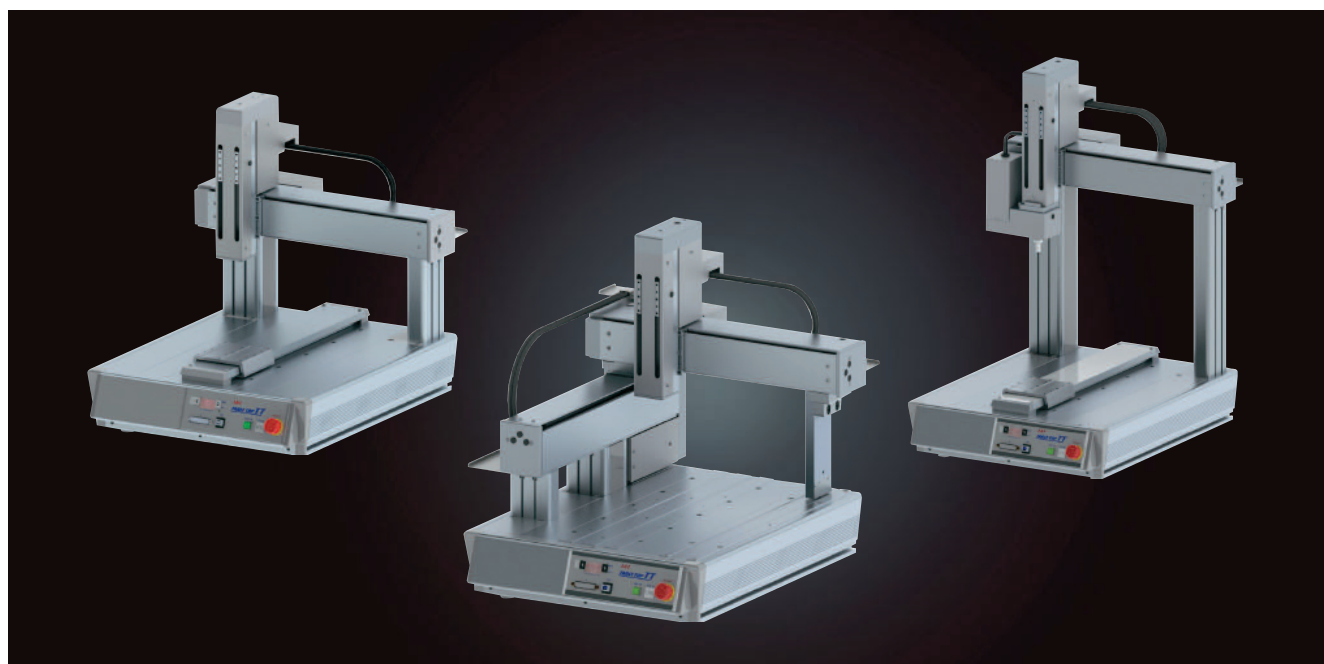
詳細ページ → G-9~14

ユニット製品の特長 ③

テーブルトップロボット

セル生産の現場などで活躍する卓上型ロボットをリニューアル。可搬性能、最高速度、精度が大幅に向上！

**バッテリーレスアブソリュートエンコーダー標準搭載。
サーボモーター仕様も登場し、さらにバリエーション拡充。**



1. バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載

全機種にバッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載しました。

原点復帰不要

非常停止後、装置停止後も
その場から動作開始

バッテリーも不要なため、
管理工数、購入費用はかかりません

・立上げ/調整時間短縮
・工数/コスト削減
・生産性向上

2. 性能向上 & お求めやすい価格

機能、性能、精度がアップにも関わらず、価格は従来品よりお求めやすい価格になりました。

最大可搬質量
1.5倍アップ

繰返し位置決め精度向上
 $\pm 0.005\text{mm}$

最高速度
1.5倍アップ

バッテリーレスアブソリュート
エンコーダー搭載

標準価格

267,000 円 ~

詳細ページ → 次のページへ

3. 性能、精度が大幅アップ

従来品のリニューアル、ACサーボモーター搭載機種追加により、性能が大幅に向上しました。
さらに、可搬質量重視の低リード仕様、速度重視の高リード仕様も追加し、目的に沿った仕様をお選びいただけます。

		従来品(TTA)	新TTA		
モーター種類		パルスモーター	パルスモーター	サーボモーター	
				低リード	高リード
エンコーダー		インクリメンタルエンコーダー	バッテリーレスアブソリュートエンコーダー		
最大可搬質量(k)	ワーク側(X軸)	20	20	30	15
	ツール側(Z軸)	6	6	15	7
最高速度(mm/s)	X軸	800	800	600	1200
	Y軸	800	800	600	1200
	Z軸	400	400	170	400
繰返し位置決め精度(mm)		±0.02	±0.01	±0.005	
ロストモーション(mm)		0.1以下	0.05以下	0.025以下	0.04以下
標準価格		¥319,000~	¥267,000~	¥342,000~	

※数値は機種により異なります。詳細は各ページをご確認ください。

4. バリエーション拡充

パルスモーター仕様、サーボモーター仕様(高リード、低リード)に
それぞれ2軸、3軸、4軸(ZR軸)仕様、
ストローク200mm~500mmをラインナップ。

96種類



全168種類

詳細ページ

次のページへ

5. フィールドネットワーク対応

各種フィールドネットワークに対応しています。

フィールド
ネットワーク
対応

CC-Link

DeviceNet

PROFI[®]
BUS

EtherNet/IP

EtherCAT

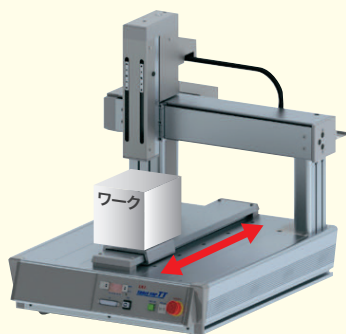
詳細ページ

次のページへ

テーブルトップロボットの選定

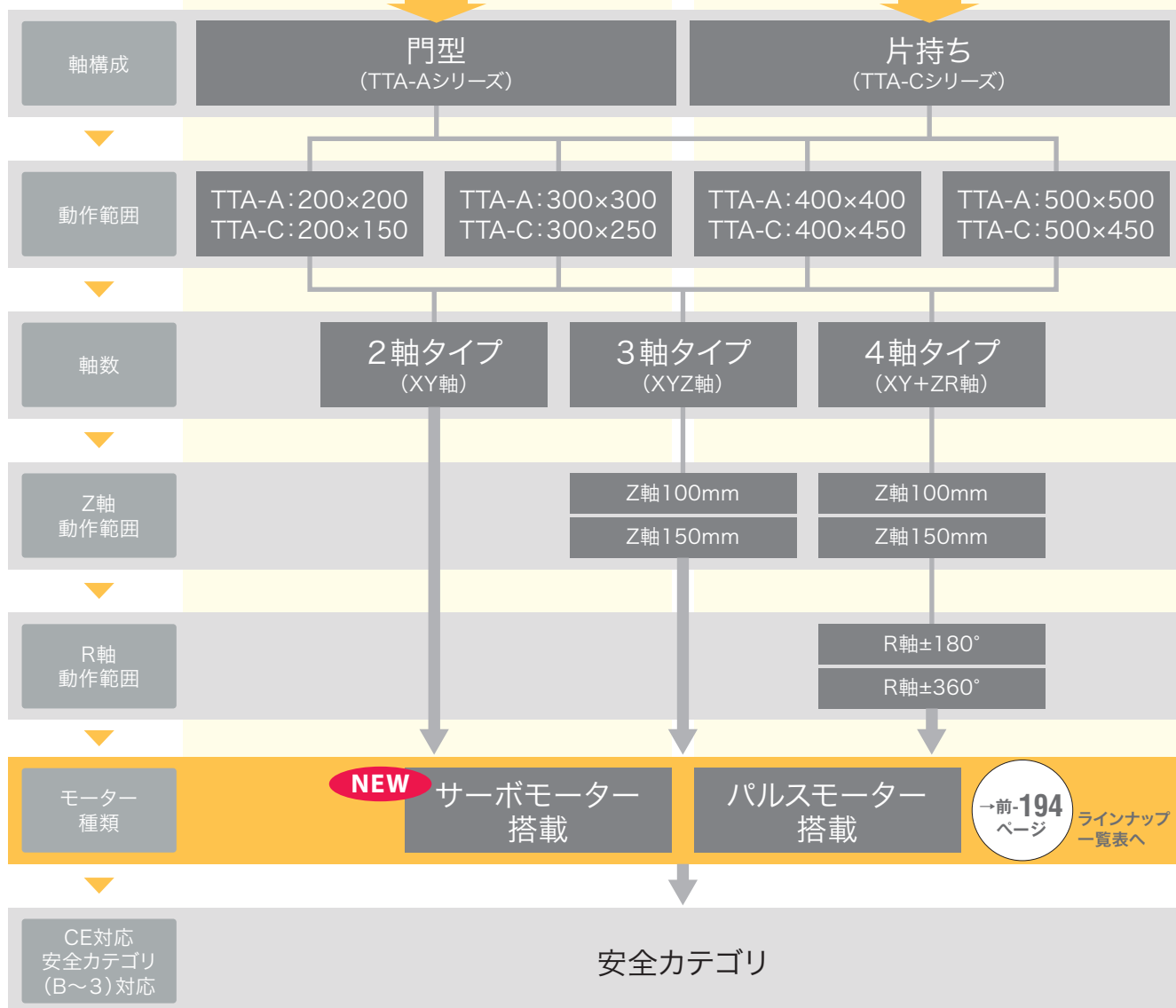
門型(テーブル移動)タイプ TTA-Aシリーズ

ワークをX軸に積載し、移動させて使うタイプ。
ワーク自身が移動します。



片持ちタイプ TTA-Cシリーズ

ワークをベースに積載して使うタイプ。
ワーク自身は移動しません。





→前-194
ページ
ラインナップ
一覧表へ

2軸タイプ(XY軸)

TTAシリーズ ラインナップ

※リード種類が複数あるものは、高リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

TTA 門型(テーブル移動)タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×200	300×300	400×400	500×500	200×200	300×300	400×400	500×500
Z軸ストローク(mm)	-				-			
最大可搬質量(kg)※	X軸:20 Y軸:10				X軸:15/30 Y軸:11/20			
最高速度(mm/s)※	X軸:800 Y軸:800				X軸:1000/600 Y軸:1000/600	X軸:1200/600 Y軸:1200/600		
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01				±0.005			
標準価格	¥267,000~	¥329,000~	¥391,000~	¥453,000~	¥342,000~	¥422,000~	¥502,000~	¥582,000~
掲載ページ	H-5	H-7	H-9	H-11	H-5	H-7	H-9	H-11


TTA 片持ちタイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×150	300×250	400×350	500×450	200×150	300×250	400×350	500×450
Z軸ストローク(mm)	-				-			
最大可搬質量(kg)※	Y軸:10				Y軸:15/20			
最高速度(mm/s)※	X軸:600 Y軸:540	X軸:700 Y軸:640	X軸:800 Y軸:800		X軸:700/600 Y軸:600/600	X軸:900/600 Y軸:800/600	X軸:1000/600 Y軸:1000/600	
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01				±0.005			
標準価格	¥323,000~	¥389,000~	¥455,000~	¥521,000~	¥385,000~	¥464,000~	¥543,000~	¥622,000~
掲載ページ	H-23	H-25	H-27	H-29	H-23	H-25	H-27	H-29


テーブルトップロボットの選定

3軸タイプ(XYZ軸)

TTAシリーズ ラインナップ

※リード種類が複数あるものは、高リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。


TTA 門型(テーブル移動)タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×200	300×300	400×400	500×500	200×200	300×300	400×400	500×500
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	X軸:20 Z軸:6				X軸:15/30 Z軸:7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400				X軸:1000/600 Y軸:800/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1200/600 Z軸:400/170	
繰返し位置決め精度(mm)	± 0.01				± 0.005			
標準価格	¥361,000~	¥424,000~	¥487,000~	¥550,000~	¥464,000~	¥545,000~	¥626,000~	¥707,000~
掲載ページ	H-13	H-15	H-17	H-19	H-13	H-15	H-17	H-19


TTA 片持ちタイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×150	300×250	400×350	500×450	200×150	300×250	400×350	500×450
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	Z軸:6				Z軸:7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:600 Y軸:540 Z軸:400	X軸:700 Y軸:640 Z軸:400	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400	X軸:600/600 Y軸:600/600 Z軸:400/170	X軸:750/600 Y軸:800/600 Z軸:400/170	X軸:850/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170	X軸:1000/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170	
繰返し位置決め精度(mm)	± 0.01				± 0.005			
標準価格	¥432,000~	¥499,000~	¥566,000~	¥633,000~	¥516,000~	¥596,000~	¥676,000~	¥756,000~
掲載ページ	H-31	H-33	H-35	H-37	H-31	H-33	H-35	H-37

4軸タイプ(XYZR軸)

TTAシリーズ ラインナップ

※リード種類が複数あるものは、高リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

TTA 門型(テーブル移動)タイプ								
外観								
	パルスモーター				サーボモーター			
搭載モーター								
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×200	300×300	400×400	500×500	200×200	300×300	400×400	500×500
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	X軸:20 Z・R軸: 6				X軸:15/30 Z・R軸: 7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400				X軸:1000/600 Y軸:700/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:900/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1050/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1200/600 Z軸:400/170
繰返し位置決め精度	X、Y、Z軸:±0.01mm R軸:±0.01度				X、Y、Z軸:±0.005mm R軸:±0.008度			
標準価格	R軸動作範囲 ±180度				R軸動作範囲 ±180度			
	¥530,000~	¥594,300~	¥658,600~	¥722,900~	¥681,000~	¥763,700~	¥846,400~	¥929,100~
掲載ページ	R軸動作範囲 ±360度				R軸動作範囲 ±360度			
	¥518,000~	¥582,300~	¥646,600~	¥710,900~	¥665,600~	¥748,300~	¥831,000~	¥913,600~
	H-21				H-21			

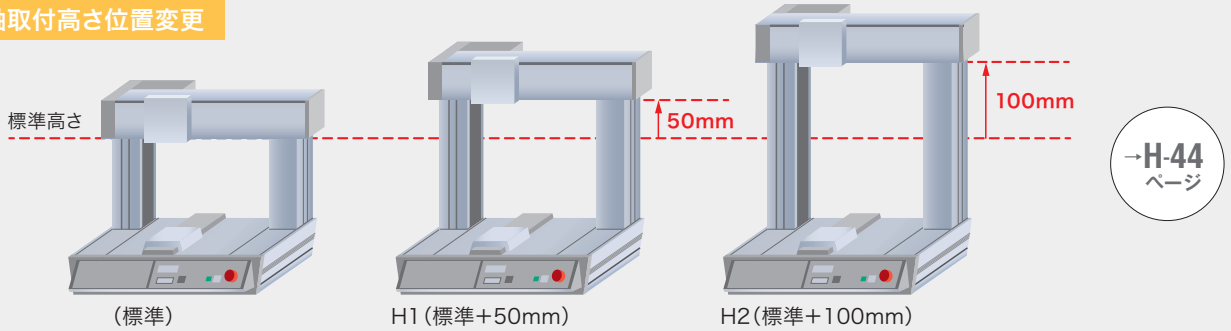
TTA 片持ちタイプ								
外観								
	パルスモーター				サーボモーター			
搭載モーター								
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×150	300×250	400×350	500×450	200×150	300×250	400×350	500×450
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	Z・R軸:6				Z・R軸:7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:600 Y軸:540 Z軸:400	X軸:700 Y軸:640 Z軸:400	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400		X軸:600/600 Y軸:600/600 Z軸:400/170	X軸:750/600 Y軸:800/600 Z軸:400/170	X軸:850/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170	X軸:1000/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170
繰返し位置決め精度	X、Y、Z軸:±0.01mm R軸:±0.01度				X、Y、Z軸:±0.005mm R軸:±0.008度			
標準価格	R軸動作範囲 ±180度				R軸動作範囲 ±180度			
	¥598,400~	¥665,300~	¥732,200~	¥799,000~	¥736,400~	¥816,700~	¥897,000~	¥977,200~
掲載ページ	R軸動作範囲 ±360度				R軸動作範囲 ±360度			
	¥586,000~	¥652,800~	¥719,700~	¥786,500~	¥720,600~	¥800,800~	¥881,100~	¥961,200~
	H-39				H-39			

テーブルトップロボット

オプション対応について

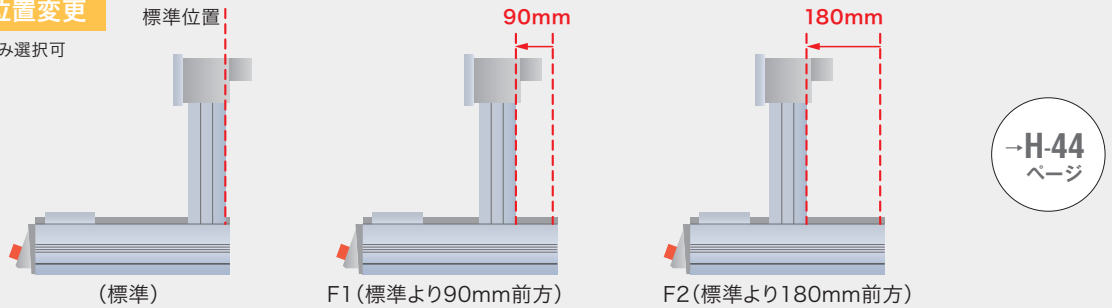
オプションで支柱高さや位置の変更にも対応

Y軸取付高さ位置変更



Y軸取付前後位置変更

(TTA-Aタイプ)のみ選択可

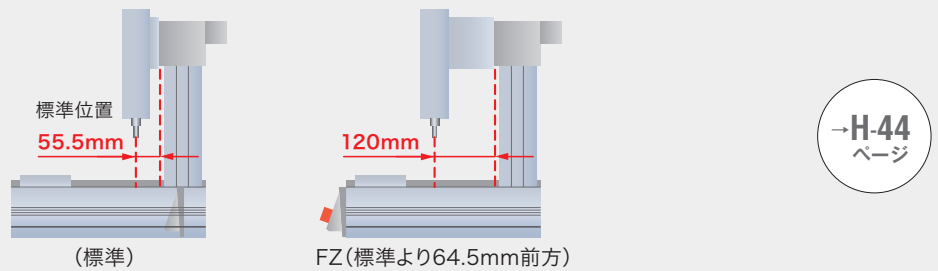


	標準	標準+50mmアップ	標準+100mmアップ
Y軸取付高さ位置変更型式	-	H1	H2
	標準	標準+90mm前方	標準+180mm前方
Y軸取付前後位置変更型式	-	F1	F2

※Y軸高さ位置変更とY軸前後位置変更の両方を行う場合は、型式記号を他オプション記号と一緒にアルファベット順に記載して下さい。(例. AP-F1-FT-H2-OS)

※TTA-Cタイプは、Y軸取付前後位置変更オプションは、お選びいただけませんのでご注意ください。

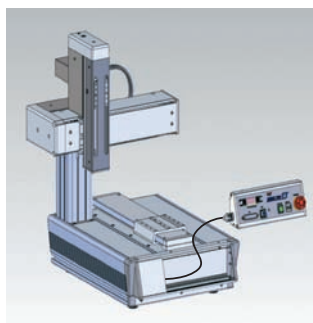
ZR軸取付前後位置変更



	標準	標準+64.5mm前方
ZR軸取付前後位置変更型式	-	FZ

操作部脱着可能オプション

製品本体から操作部のみ離せるため、手元操作が可能 (ケーブル長:900mm)



追加スイッチ

使用用途が設定できるスイッチを操作部に追加できます (最大4つ)

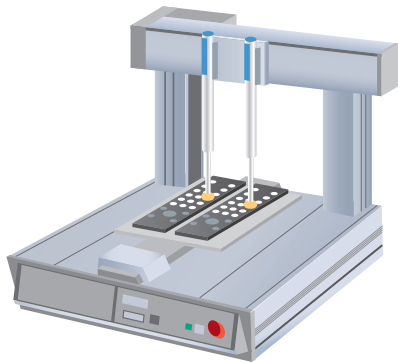


アプリケーション例

電子機器のスイッチ検査装置



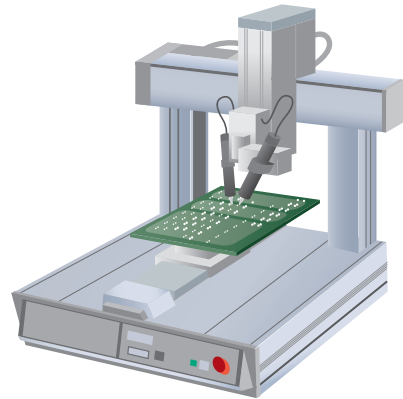
マイクロシリンダと組み合わせて
携帯電話のキーの動作試験を行います。



はんだ付け作業

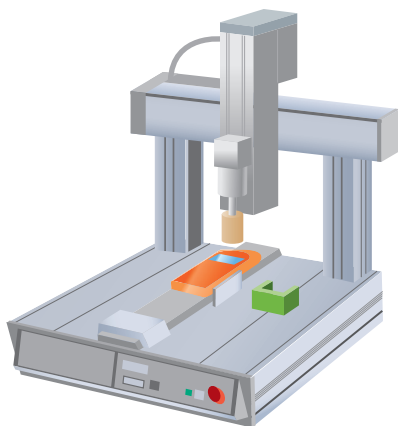


最大3000ポジションの位置決めにより、
基板等のはんだ付け作業も余裕で対応できます。



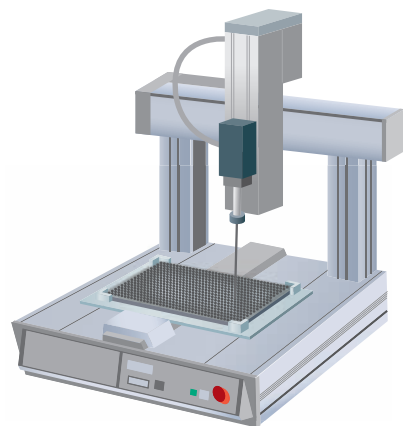
成型部品のバリ取り装置

携帯電話の筐体成型部品の外周のバリを取る装置に使用。



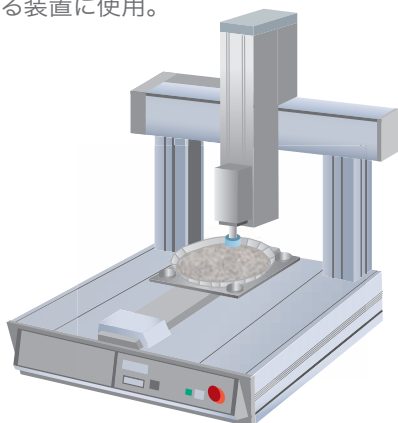
熱交換器の穴サイズ確認

熱交換器の穴サイズを確認する検査工程に使用。



スピーカーのカバーツメ折り曲げ装置

車載用のスピーカーのカバーのツメを
折り曲げる装置に使用。



検査、バリ取り、基板分割、はんだ付け、
耐久試験機、ねじ締めなどの用途でご採用
頂いております。

お客様のご要望に応じた柱の位置変更、
追加軸(合計4軸まで)、クリーンルーム
対応など特別仕様も承ります。

ユニット製品の特長 ④

スカラロボット(水平多関節ロボット)

高速性、省設置スペースが特長のスカラロボット。

軽量物の高速搬送から最大50Kgの搬送まで対応可能



低価格 **コンパクト** IXPシリーズ



高速 **高精度** IXシリーズ

IXPシリーズ

IXPシリーズはパルスモータ採用により一般的な AC サーボモータ搭載機種と比較し低価格を実現したスカラロボットです。

- ・低価格、軽量、コンパクト
- ・バッテリーレスアブソエンコーダ標準搭載
- ・アーム長 180mm ~ 650mm
- ・最大可搬質量 6Kg
- ・最高合成速度 2916mm/s

IXシリーズ

IXシリーズは、軽量物の高速搬送を得意とするスカラロボットです。豊富なバリエーションとクラストップレベルの動力性能で、様々な行程のサイクルタイム短縮に貢献します。

- ・高速・高可搬、高精度
- ・アーム長 120mm ~ 1200mm
- ・最大可搬質量 50Kg
- ・最高合成速度 8308mm/s

低価格タイプ



4 軸仕様

3 軸 + グリッパ付仕様

3 軸仕様(回転軸無し)

標準超小型タイプ

(アーム長 120/150/180)



標準仕様の超小型タイプです。

標準小型タイプ

(アーム長 250/350)



標準仕様の小型タイプです。

標準中型タイプ

(アーム長 500/600)



標準仕様の中型タイプです。

標準大型タイプ

(アーム長 700/800)



標準仕様の大型タイプです。

高速タイプ

(アーム長 500/600)



標準タイプより1ランク大きなモータを搭載し、標準サイクルタイム0.29秒台を実現した高速仕様です。

壁掛けタイプ

(アーム長 300/350)



壁面取り付け用の小型タイプです。

天井吊りタイプ

(アーム長 500/600/700/800)



天井取り付け用の中・大型タイプです。

超大型タイプ

(アーム長 1000/1200)



標準仕様の超大型タイプです。最大可搬 50Kg が可能です。

バリエーション

タイプ	アーム長	タイプ型式	掲載ページ
低価格タイプ 小型 中型 大型	180mm	IXP-3N1808/4N1808	→ J-5
	250mm	IXP-3N2508/4N2508 (グリッパ付) IXP-3N2508GM	→ J-7
	350mm	IXP-3N35 □□ /4N3515 (グリッパ付) IXP-3N35 □□ G □	→ J-9
	450mm	IXP-3N45 □□ /4N4515 (グリッパ付) IXP-3N45 □□ G □	→ J-11
	550mm	IXP-3N55 □□ /4N5520 (グリッパ付) IXP-3N55 □□ G □	→ J-13
	650mm	IXP-3N65 □□ /4N6520 (グリッパ付) IXP-3N65 □□ G □	→ J-15
標準タイプ 超小型 小型 中型 大型	120mm	IX-NNN1205	→ J-17
	150mm	IX-NNN1505	→ J-19
	180mm	IX-NNN1805	→ J-21
	250mm	IX-NNN2515H	→ J-23
	350mm	IX-NNN3515H	→ J-25
	500mm	IX-NNN50 □□ H	→ J-27
	600mm	IX-NNN60 □□ H	→ J-29
	700mm 800mm	IX-NNN70 □□ H IX-NNN80 □□ H	→ J-31 → J-33
高速タイプ	500mm	IX-NSN5016H	→ J-39
	600mm	IX-NSN6016H	→ J-41
壁掛けタイプ	300mm	IX-TNN3015H/UNN3015H	→ J-43
	350mm	IX-TNN3515H/UNN3515H	→ J-45
天吊りタイプ 中型 大型	500mm	IX-HNN5020H/INN5020H	→ J-47
	600mm	IX-HNN6020H/INN6020H	→ J-49
	700mm	IX-HNN70 □□ H/INN70 □□ H	→ J-51
	800mm	IX-HNN80 □□ H/INN80 □□ H	→ J-53
超大型タイプ	1000mm	IX-NNN10040	→ J-35
	1200mm	IX-NNN12040	→ J-37
クリーン対応タイプ	→ K-1 をご覧ください。		
防滴対応タイプ	→ L-1 をご覧ください。		