

- A
スライダ
タイプ
- B
ロッド
タイプ
- C
テーブル・
アームブラケット
- D
グリッパ・
ロータリ
- E
リニア
サーボ
- F
その他

その他

RCP4 ZR

- G
直交
ロボット
- H
テーブル
トップ
- J
スカラ
ロボット
- K
クリーン
仕様
- L
防塵・
防滴仕様
- M
コント
ローラ

- RCP4
- ZR



RCP4-ST68E/
ST615E



RCP4-ST4525E



ZR-S



ZR-M

RCP4 パルスモータ	ストップシリンダ	RCP4-ST68E/ST615E	F-3
		RCP4-ST4525E	F-5
ZR サーボモータ200V	垂直／回転一体型	ZR-S	F-7
		ZR-M	F-9
オプション			F-11

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
テーブル・
アームワラカ

D
グリッパ・
ロータリ

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
仕様

L
防塵・
防滴仕様

M
コント
ローラ

RCP4

ZR

ストッパ
シリンダ

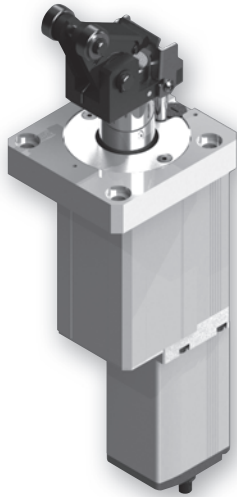
RCP4-ST

■型式項目	RCP4	—	□	—	I	—	42P	—	N	—	30	—	P3	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
ST68E:本体幅 60mm 80kg タイプ	I:インクリメンタル 42P:パルスモータ ※ 鷗昇アプソで使用 される場合も型式は 「I」になります。	N:無し	42□サイズ	30:30mm	P3:MCON MSEP PCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照										

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

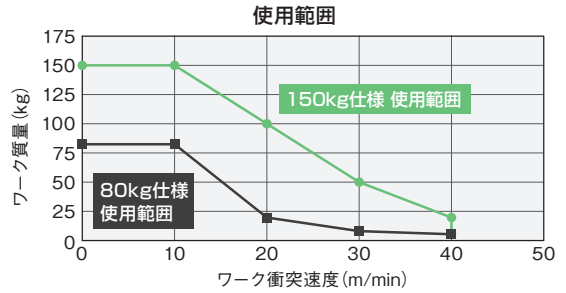


※ロッド上向き設置限定
です。詳細は巻末-75
ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図



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

RCP4
ZR

アクチュエータスペック

型式	最大ワーク質量 (kg)	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大ワーク衝突速度 (m/min)
RCP4-ST68E-I-42P-N-30-P3-①-②	80	30	65	0.2	40
RCP4-ST615E-I-42P-N-30-P3-①-②	150				

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

タイプ別価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RCP4-ST68E	—
RCP4-ST615E	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

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

②オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル取出し方向変更 (前面)	CJT	→ F-11	—
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ F-11	—
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ F-11	—
ケーブル取出し方向変更 (背面)	CJB	→ F-11	—
保護カバー仕様	CO	→ F-11	—
原点逆仕様	NM	→ F-11	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
質量	3.4kg
位置決め再現性	±0.5mm
最大ワーク衝突速度	40m/min (660mm/sec)
寿命 (目安) ※	(衝突回数) 本体部:500万回 ショックアブソーバ:100万回 (メンテナンス部品)
使用温度範囲	0°C~40°C
使用湿度範囲	Max85% (結露不可)

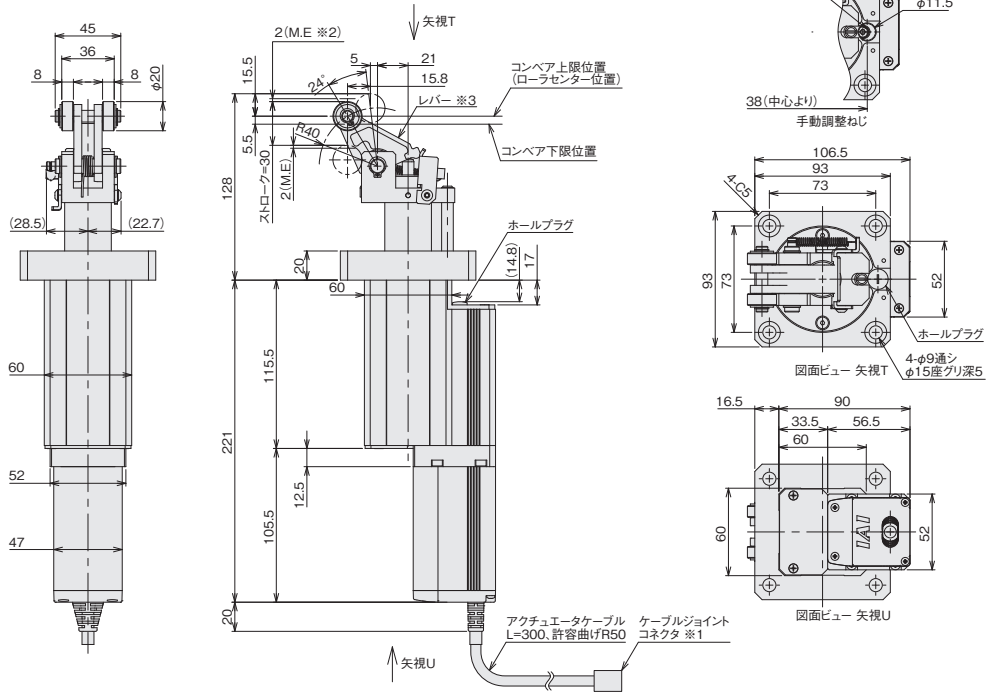
※寿命については、使用条件・環境やメンテナンス状態 (給油・清掃) により大きく変動します。また、アブソーバはメンテナンス部品として定期的な交換が必要です。

寸法図

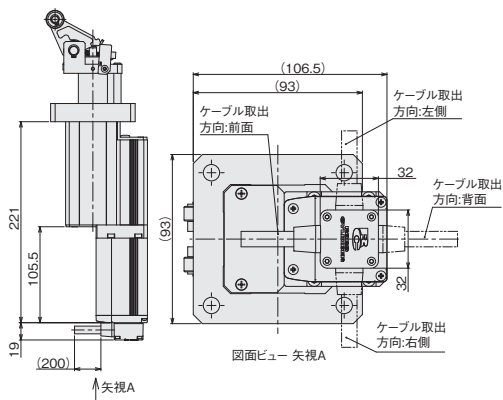
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



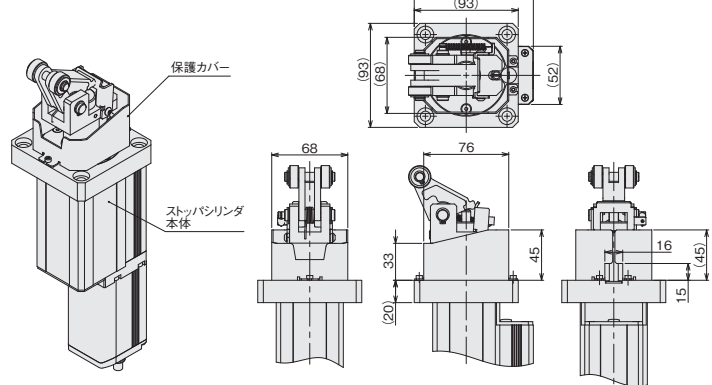
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点正常の場合、ロッド上昇方向が原点となります。原点逆の場合、ロッド下降側が原点となります。
- ※3 レバー位置確認用近接センサ仕様は、特注で対応可能です。



■ケーブル取出し方向オプション



■保護カバー仕様



適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	64	-
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可	30000	-	→M-245
その他接続可能機種										MSEP-C/LC (→M-29)

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

RCP4
ZR

ストッパ
シリンダ

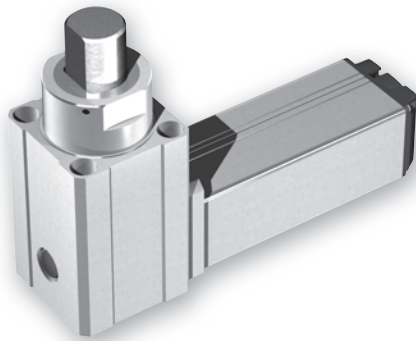
RCP4-ST4525E

■型式項目	RCP4	—	ST4525E	—	I	—	28P	—	N	—	20	—	P3	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
ST4525E: 本体幅 45mm 25kg タイプ	I: インクリメンタル ※ 簡易アプソで使用 される場合も型式は 「I」になります。	28P: パルスモータ 28□サイズ	N: 無し	20: 20mm	P3: MCON MSEP PCON MSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X <input type="checkbox"/> : 長さ指定 R <input type="checkbox"/> : ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照										

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

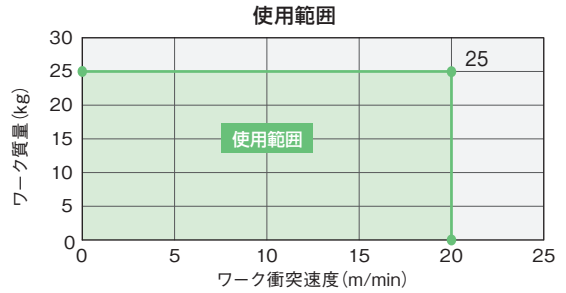


※ロッド上向き設置限定
です。詳細は巻末-75
ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図



アクチュエータスペック

型式	最大ワーク質量 (kg)	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大ワーク衝突速度 (m/min)
RCP4-ST4525E-I-28P-N-20-P3-①-②	25	20	75	0.2	20

記号説明 ① ケーブル長 ② オプション

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RCP4-ST4525E	—

① ケーブル長価格表 (標準価格)

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

② オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
本体前面(反モータ側)組み付け穴 タップ穴仕様(標準はザグリ穴(φ9))	AHT	→ F-11	—
軸先端Dカット仕様(前面)※2	DCT	→ F-11	—
軸先端Dカット仕様(左面)※2	DCL	→ F-11	—
軸先端Dカット仕様(右面)※2	DCR	→ F-11	—
軸先端Dカット仕様(背面)※2	DCB	→ F-11	—
原点逆仕様	NM	→ F-11	—

※Dカットの向きは、いずれかの方向を必ず指定してください。(右頁参照)

アクチュエータ仕様

項目	内容
質量	0.7kg
位置決め再現性	±0.5mm
最大ワーク衝突速度	20m/min (333mm/sec)
寿命(目安)※	(衝突回数) 本体部: 500万回 ショックアブソーバ: 100万回(メンテナンス部品)
使用温度範囲	0°C~40°C
使用湿度範囲	Max85%(結露不可)

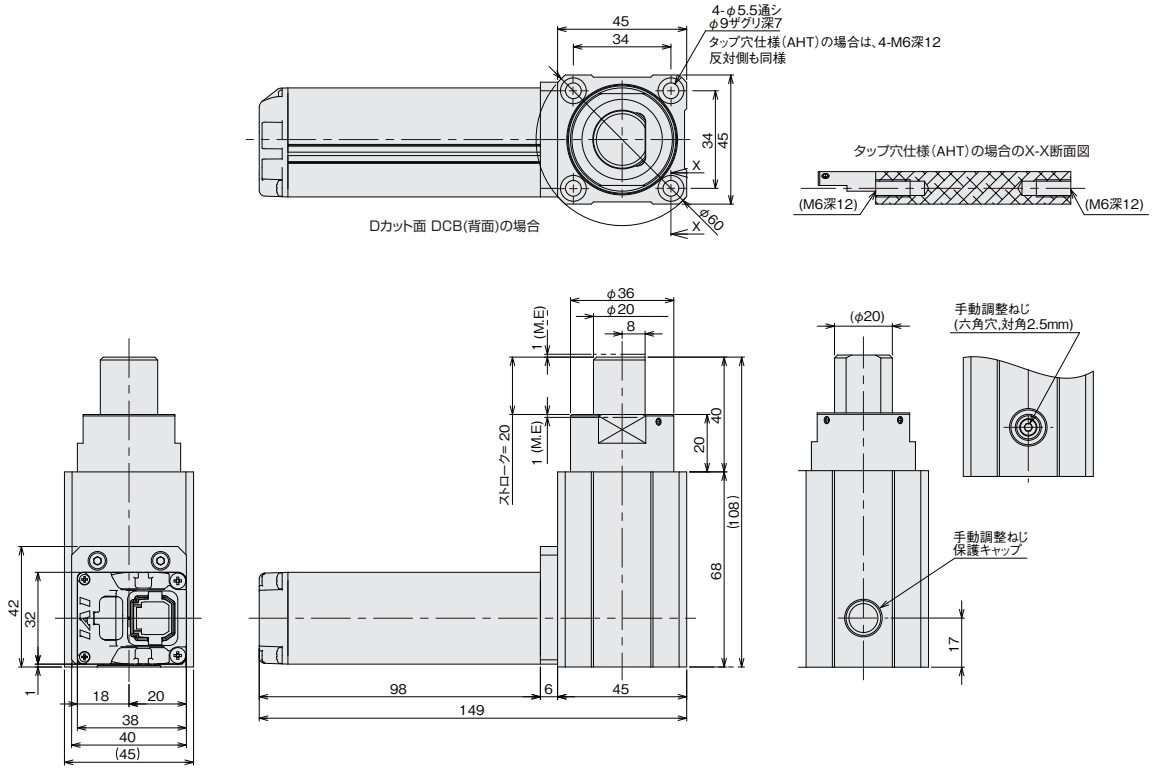
※寿命については、使用条件・環境やメンテナンス状態(給油・清掃)により大きく変動します。
また、アブソーバはメンテナンス部品として定期的に交換が必要です。

寸法図

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



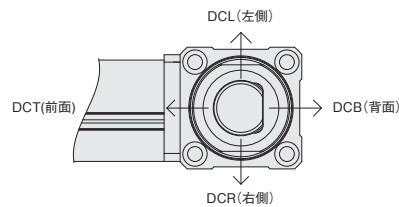
※原点正常の場合、ロッド上昇方向が原点となります。
原点逆の場合、ロッド下降側が原点となります。
M.E:メカエンド



メンテナンス用ケーブル型式

標準: CB-CAN-MPA □□□
ロボットケーブル: CB-CAN-MPA □□□-RB
□□□は、ケーブル長さを記入。最長20m 例)050=5m

■軸先端Dカット仕様オプション ※下図はDCB(背面)の場合です。



適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可	30000	-	→M-245
その他接続可能機種										MSEP-C/LC(→M-29)

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

RCP4
ZR

上下・回転一体型 小型タイプ

ZR-S

■型式項目	ZR	-	S	-	□	-	100	-	16	-	150	-	T2	-	□	-	B	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション											
		↑:インクリメンタル A:アブソリュート	100:100W	16:16mm	150:150mm	T2:XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照											

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

RoHS



※詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

- (注1) PTP命令動作の場合です。
- (注2) 定格は加減速度0.3Gで動作した場合、最大は加減速度0.1Gで動作した場合です。
- (注3) 上下軸の押し込み推力は、上下軸先端でものを押し込み力です。[押し付け動作時]は、プログラムの押し付け命令実行時の最大押し付け力となります。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押し付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押し付け命令を使用して下さい。
- (注4) 回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- (注5) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例. X08=8m)

型式スペック

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm)	最大動作速度 (注1)	可搬質量 (kg)		上下軸押し込み推力 (N)		回転軸許容負荷	
							定格 (注2)	最大 (注2)	押し込み時 (注3)	最大推力 (注3)	許容慣性モーメント (kg·m) (注4)	許容トルク (N·m)
ZR-S-①-100-16-150-T2-②-B-□	上下軸	アブソリュート	100	150mm	±0.010	1005mm/s	1	3	74.8	107	0.015	1.9
	回転軸	インクリメンタル	100	±360度	±0.005	2200度/s						

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長

①エンコーダ種類別価格表 (標準価格)

型式	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
ZR-S	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	エンコーダ種類	
		アブソリュート	インクリメンタル
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	→ F-11	-
原点リミットスイッチ	L	→ F-11	-

※原点リミットスイッチ(L)はインクリメンタル仕様が標準装備、アブソリュート仕様では不要です。
※アブソリュート仕様の場合は、下記調整治具が必要となります。(別売り)アブソリュートリセット調整治具(型式: JG-ZRS)

アクチュエータ仕様

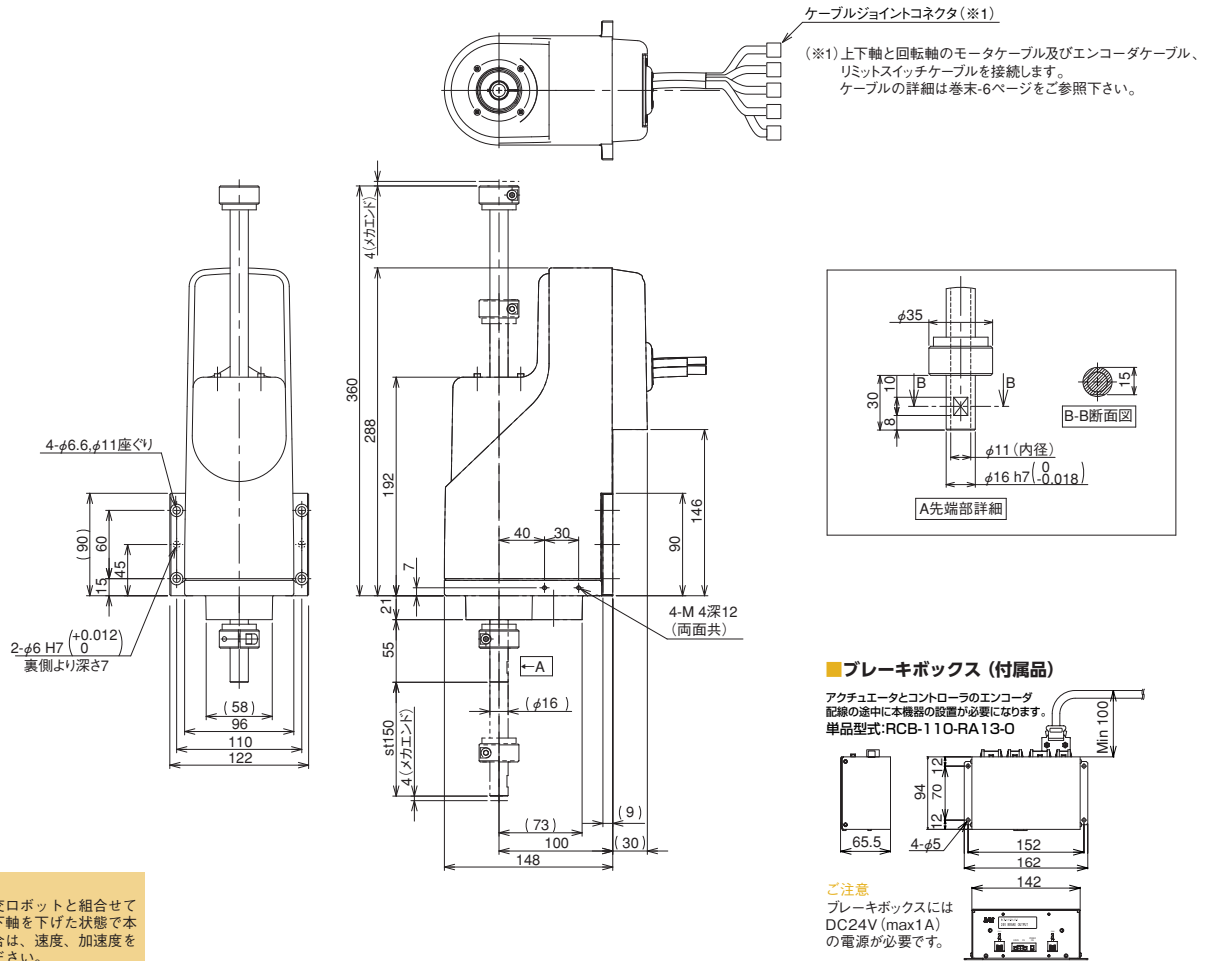
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート/インクリメンタル
本体質量	5.5 kg
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q
ケーブル長(注5)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

2次元
CAD

※本ユニットは垂直設置での使用限定となります。



ご注意
本ユニットを直交ロボットと組合せて使用する時、上下軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてご使用ください。

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

RCP4

ZR

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (タイプにより異なります)	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	CC-Link EtherNet/IP DeviceNet	53332	-	→M-255

※ZR1台につき、コントローラは2軸分使用します。

上下・回転一体型
中型タイプ

ZR-M

■型式項目	ZR	-	M	-	□	-	200	-	20	-	200	-	T2	-	□	-	B	-	□
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		Z軸リード		Z軸ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション		
					↑:インクリメンタル A:アブソリュート		200:200W		20:20mm		200:200mm		T2:XSEL-P/Q XSEL-R/S		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照		

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

RoHS



※詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

(注1) PTP命令動作の場合です。
(注2) 定格は加減速度0.3Gで動作した場合、最大は加減速度0.1Gで動作した場合です。
(注3) 上下軸の押し込み推力は、上下軸先端でものを押し込み力です。[押し込み動作時は、プログラムの押し込み命令実行時の最大押し込み力となります。]
「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押し込み動作を行なう場合は必ずプログラムの押し込み命令を使用して下さい。
(注4) 回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
(注5) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。
(例. X08=8m)

型式スペック

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm)	最大動作速度 (注1)	可搬質量 (kg)		上下軸押し込み推力 (N)		回転軸許容負荷	
							定格 (注2)	最大 (注2)	押し込み時 (注3)	最大推力 (注3)	許容慣性モーメント (kg·m) (注4)	許容トルク (N·m)
ZR-S-①-200-20-200-T2-②-B-□	上下軸	アブソリュート	200	200mm	±0.010	1256mm/s	2	6	120	171	0.03	3.8
	回転軸	インクリメンタル	200	±360度	±0.005	2200度/s						

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長

①エンコーダ種類別価格表 (標準価格)

型式	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
ZR-M	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	エンコーダ種類	
		アブソリュート	インクリメンタル
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	→ F-11	-
原点リミットスイッチ	L	→ F-11	-

※原点リミットスイッチ (L) はインクリメンタル仕様が標準装備、アブソリュート仕様では不要です。
※アブソリュート仕様の場合は、下記調整治具が必要となります。(別売り)
アブソリュートリセット調整治具 (型式: JG-ZRM)

アクチュエータ仕様

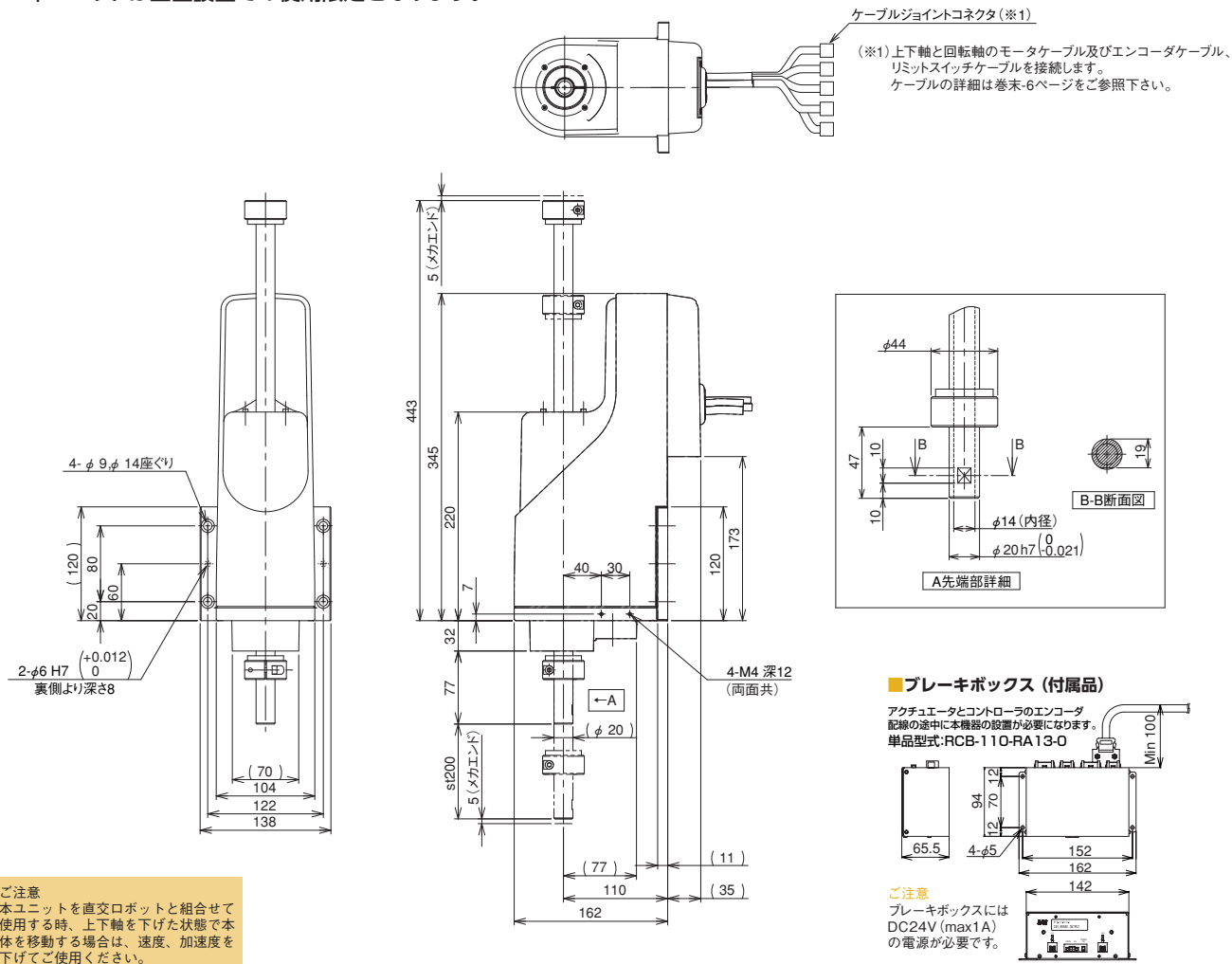
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート/インクリメンタル
本体質量	8 kg
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q
ケーブル長 (注5)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

2次元
CAD

※本ユニットは垂直設置での使用限定となります。



ご注意
本ユニットを直交ロボットと組合せて使用する時、上下軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてご使用ください。

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (タイプにより異なります)	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	CC-Link EtherNet/IP DeviceNet	53332	-	→M-255

※ZR1台につき、コントローラは2軸分使用します。

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

リニアサーボタイプ・その他 オプション

本体前面(反モータ側)組み付け穴=タップ穴仕様(RCP4-ST4525E用)

- 型式** **AHT**
説明 標準では、本体の取付け穴がザグリの通し穴となっています。このザグリの通し穴をタップ穴に変更するオプションです。

ブレーキ

- 型式** **B / BN** (ブレーキボックス無) ※ZRユニットは、アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中にブレーキボックスが必要になります。
説明 アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源 OFF 又はサーボ OFF 時にスライダが落下して取り付け物等を破損しない為の保持機構です。
 ※RCL-RAタイプは、ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付用ケーブルが必要です。補修用にブレーキ付本体のみご入用の場合は、BN (ブレーキボックス無) をご指定ください。

保護カバー仕様(ストップシリンダ)

- 型式** **CO**
説明 ロッドが下がったときに指などを挟まないようにするための保護カバーです。

軸先端Dカット仕様(RCP4-ST4525E用)

- 型式** **DCT/ DCL/ DCR/ DCB**
説明 軸先端Dカット面の方向が変更できるオプションです。変更方向は、DCT(前面)、DCL(左面)、DCR(右面)、DCB(背面)の4種類です。

リミットスイッチ

- 型式** **L**
説明 原点復帰を実行した際、押し当て方式はメカエンドに押し当たってから反転し原点を確定しますが、その反転のきっかけをセンサで行なうためのオプションです。

原点逆仕様

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

ケーブル取出し方向変更

- 型式** **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**
説明 アクチュエータ本体に装着するモータ・エンコーダケーブルの取付方向を上下左右に変更することが出来ます。

ケーブルペア選択オプション

- 型式** **CT2~6 / US1~6 / UM1~6**
説明 ケーブルペア選択オプションでは、取付方向とユーザケーブルペアの指定が選択出来ます。取付方向は、通常使用(水平置き)の場合4種類から、横立て使用の場合2種類から選択が出来ます。装置の取付スペースの状況に合わせて選択してください。ユーザケーブルペアには、SタイプとMタイプが用意されています。お客様のご使用の配線本数に合わせて選択してください。

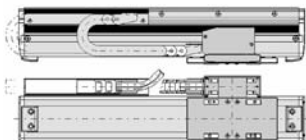
型式	取付方向	ユーザケーブルペア	シャフトタイプ		小型タイプ		扁平タイプ		中型タイプ				大型タイプ	
			シングル スライダ	マルチ スライダ	シングル スライダ	マルチ スライダ	シングル スライダ	マルチ スライダ	N10		N15		シングル スライダ	マルチ スライダ
									シングル スライダ	マルチ スライダ	シングル スライダ	マルチ スライダ		
CT2	2	なし	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-
CT3	3		●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-
CT4	4		●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-
CT5	5		●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-
CT6	6		●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-
US1	1		●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	-	-
US2	2	Sタイプ付	●	-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-
US3	3		●	-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-
US4	4		●	-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-
US5	5		●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-
US6	6		●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-
UM1	1		●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	-	-
UM2	2	Mタイプ付	●	-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-
UM3	3		●	-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-
UM4	4		●	-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-
UM5	5		●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-
UM6	6		●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-

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

【ケーブルベア取付方向】

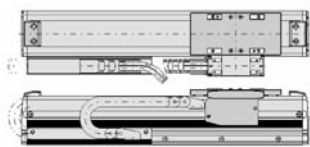
取付方向1 (標準)

ケーブルベア方向を指定しない場合の標準取付方向。
シングルスライダは下図の方向、マルチスライダは両端に設置されます。



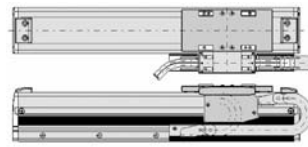
取付方向2 (勝手違い) CT2

標準に対してケーブルベア取付勝手違いとなります。



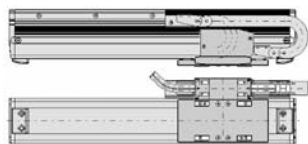
取付方向3 CT3

標準(ケーブルベア方向1)の原点逆仕様になります。



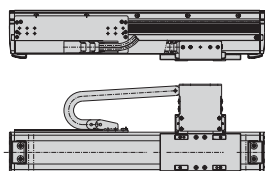
取付方向4 CT4

CT2(ケーブルベア方向2)の原点逆仕様になります。



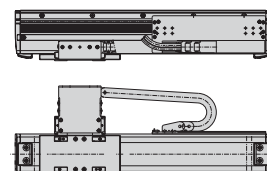
取付方向5 (横立て標準) CT5

横立て仕様時の標準取付方向。
シングルスライダは下図の方向、マルチスライダは両端に設置されます。



取付方向6 (勝手違い仕様) CT6

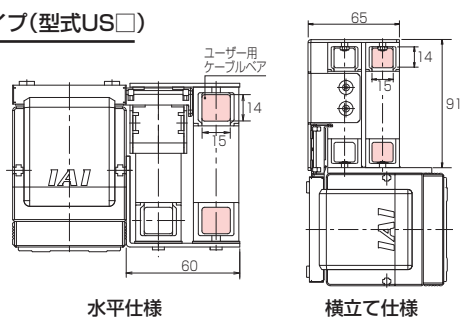
横立て仕様時のケーブルベア勝手違い。



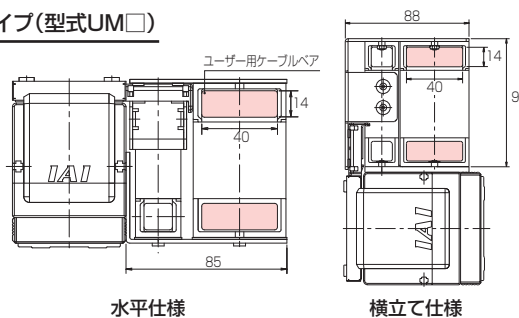
■ ユーザケーブルベア寸法図 (LSA シリーズ、LSAS シリーズ共通)

【シャフトタイプ/小型タイプ】

Sタイプ(型式US□)

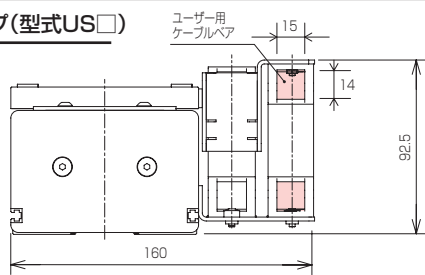


Mタイプ(型式UM□)

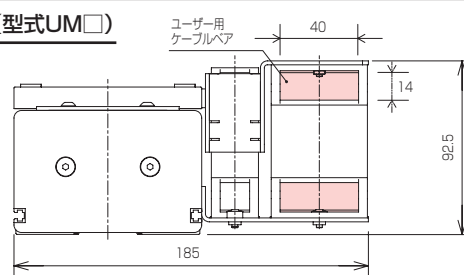


【N10SS/N10SM】

Sタイプ(型式US□)

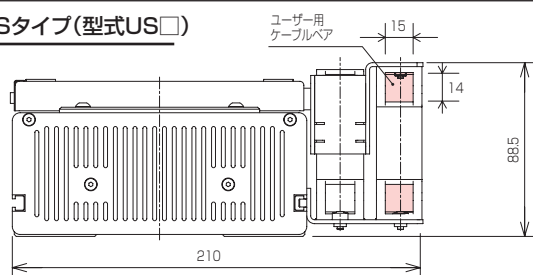


Mタイプ(型式UM□)



【N15SS/N15SM/N15HS/N15HM】

Sタイプ(型式US□)



Mタイプ(型式UM□)

