

3

スライダー

リニアサーボ

TOTAL CATALOG 2022

IAI 総合カタログ2022 / ラインナップ

1 製品紹介 保守部品 技術資料

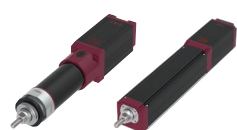
- 会社紹介
- アイエイアイの技術
- アイエイアイ製品の機能
- アプリケーション事例
- 保守部品
- 注意事項
- 技術資料
- 総合カタログ 2022 非掲載機種
- 生産中止機種と後継機種
- 旧型式変換表

2 エレシリンダー® (2点位置決め)

スライダー



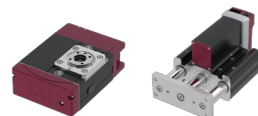
ロッドラジアルシリンダー®



テーブル グリッパー



ロータリー ストッパー



クリーン/防塵防滴仕様



制御関連機器

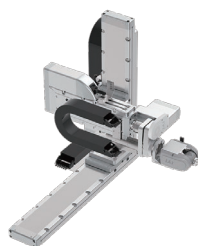


5 直交 テーブルトップ 直交型6軸 スカラ

直交



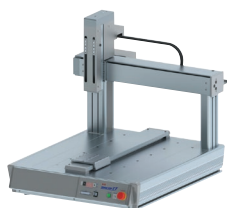
直交型6軸



スカラ



テーブルトップ

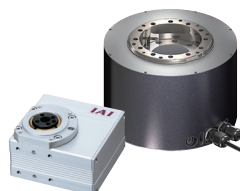


6 パルスプレス サーボプレス グリッパー ロータリー 特殊用途

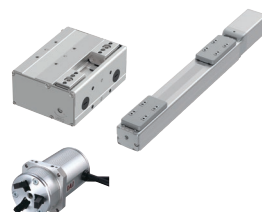
パルスプレス
サーボプレス



ロータリー

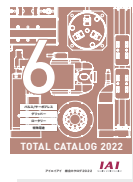
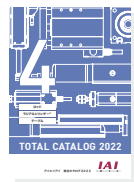
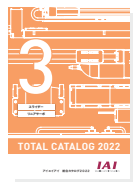
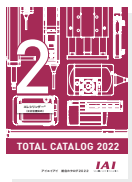
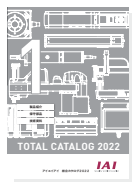


グリッパー



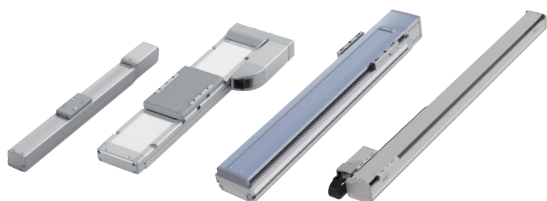
【特殊用途】
手首ユニット
ロータリーチャック





3 スライダー リニアサーボ

スライダー

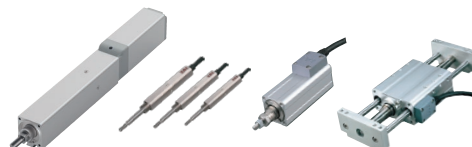


リニアサーボ

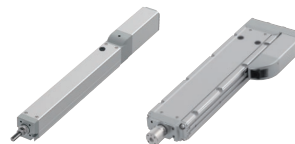


4 ロッド ラジアルシリンダー® テーブル

ロッド



ラジアルシリンダー®

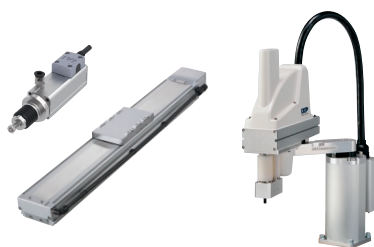


テーブル

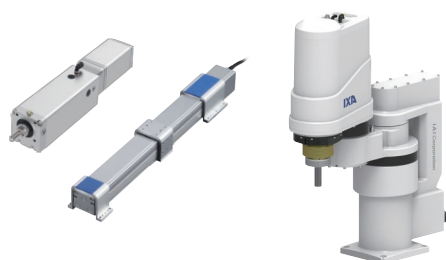


7 クリーン・防塵防滴

クリーン仕様



防塵防滴仕様



8 コントローラー

単軸コントローラー



多軸コントローラー



DC24V電源

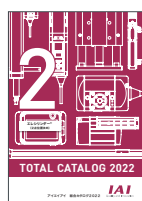
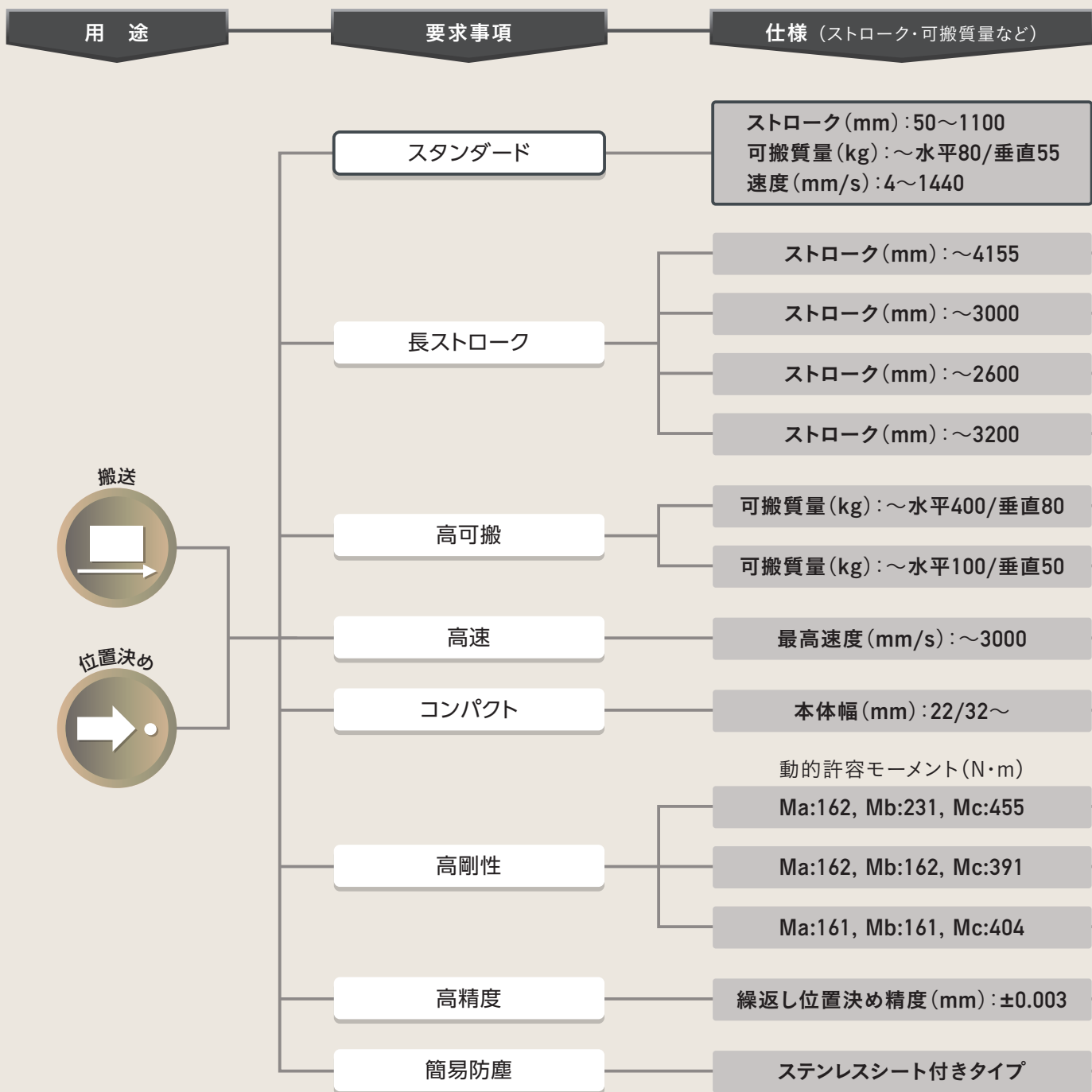


パソコン専用ソフト
ティーチングボックス



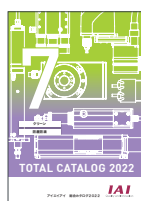
IAI 機種選定フロー ～用途から選ぶ～

～スライダー/リニアサーボ～



2巻 | エレシリンダー®

2点間位置決めの場合、
コントローラー内蔵で低価格な
『エレシリンダー®』がおすすめです。



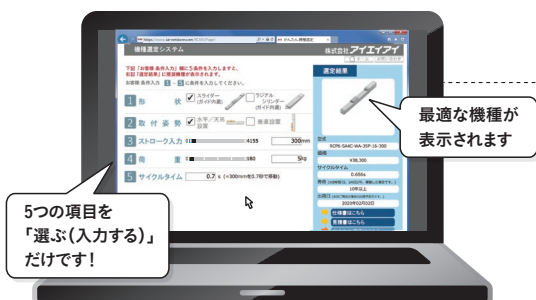
7巻 | クリーン・防塵防滴

クリーンルーム、防塵防滴仕様の
スライダータイプをお探しの方は、
7巻をご覧ください。

お困りの際は、お気軽に最寄りの営業所または代理店へご相談ください。

お客様の「あったらいいな」を形にします。

シリーズ・タイプ	詳細ページ
RCP6-SA	3 9
LSA	3 39
IS(P)B/NSA	3 27 3 35
RCP5-BA	3 13
IFA	3 37
IS(P)B	3 27
RCP6-WSA/RCS4-WSA	3 11 3 21
RCS3-CT/IS(P)B/SSPA/NSA/IFA/LSA	3 23 3 27 3 31 3 35 3 37 3 39
RCP3-SA/RCP4-SA	3 13 3 15
IS(P)B	3 27 3 29
SSPA	3 31
RCP6-WSA/RCS4-WSA	3 11 3 21
ISPB/ISPDB	3 27 3 33
IS(P)DB/RCシリーズ	3 9 3 33



機種選定ソフトを是非ご活用ください!

アイエイアイの全シリーズ約100万アイテムから
最適機種を10秒で一発選定します。

アイエイアイホームページ ▶ 機種選定ソフト

アイエイアイ 選定

検索

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



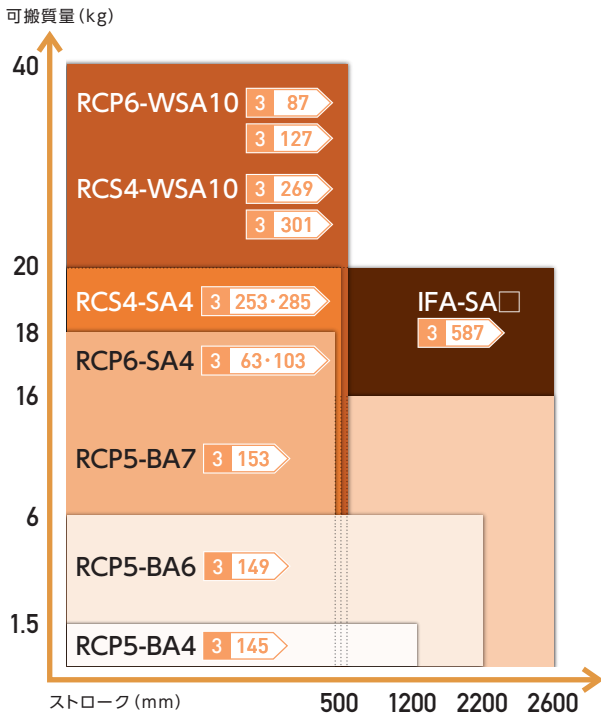
“ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

スライダタイプ

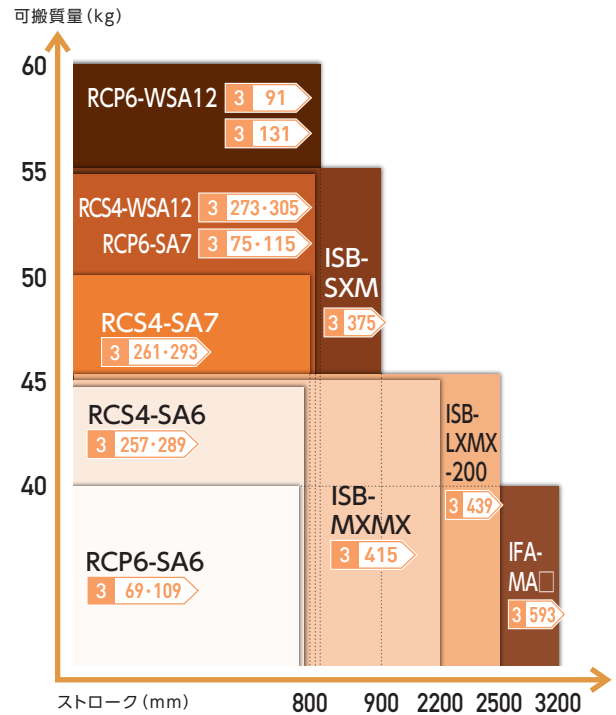


水平搬送時

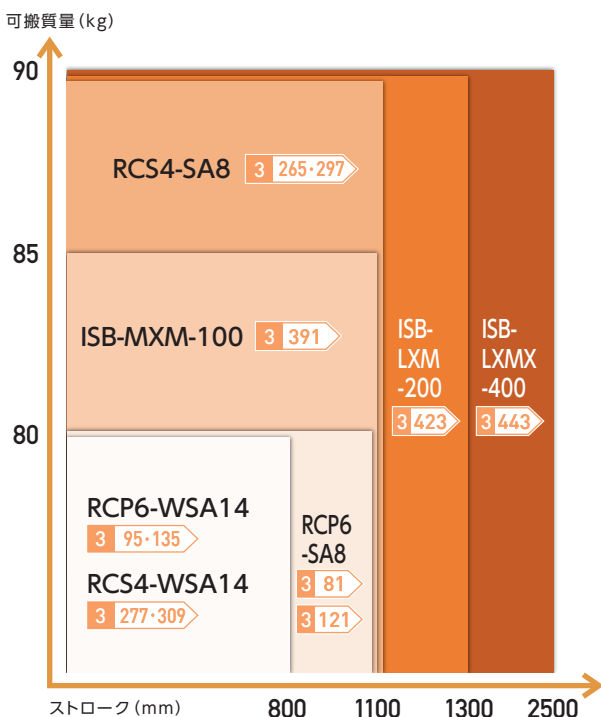
水平 可搬質量 40kg以下



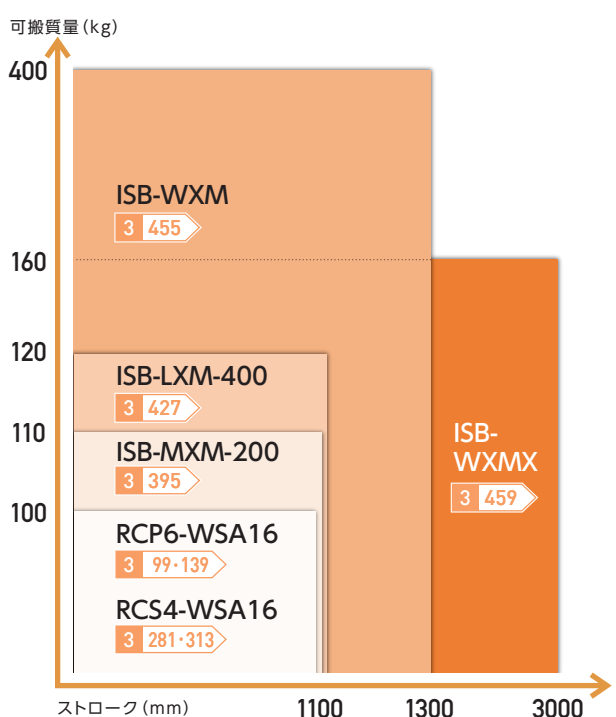
水平 可搬質量 60kg以下



水平 可搬質量 90kg以下



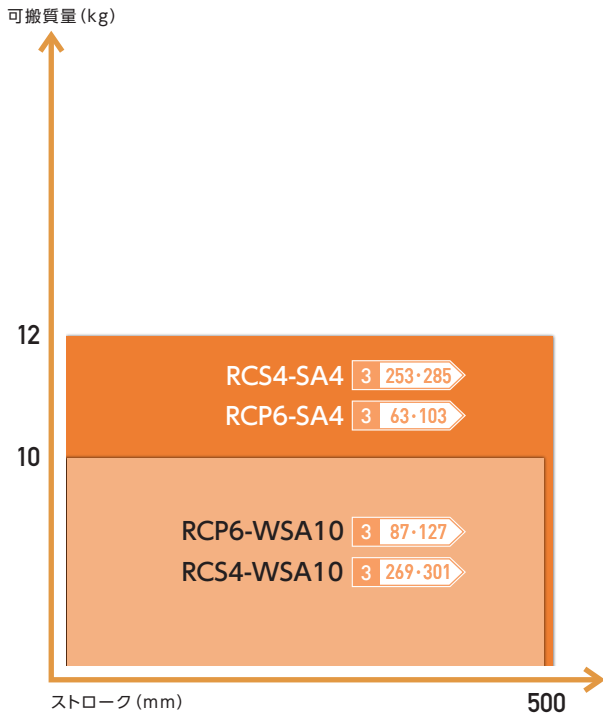
水平 可搬質量 400kg以下



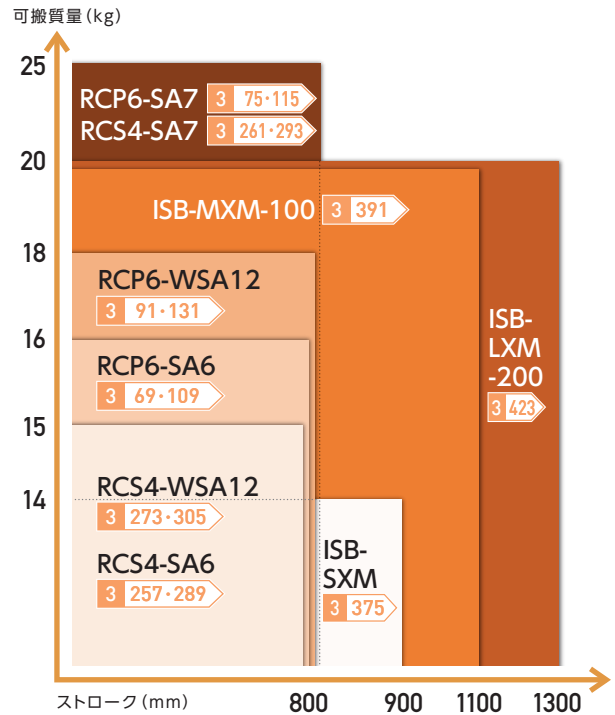


垂直搬送時

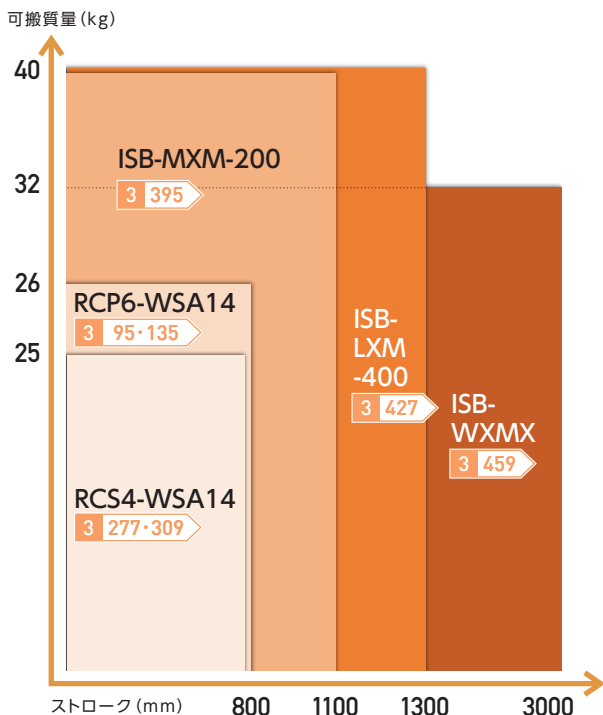
可搬質量 12kg以下



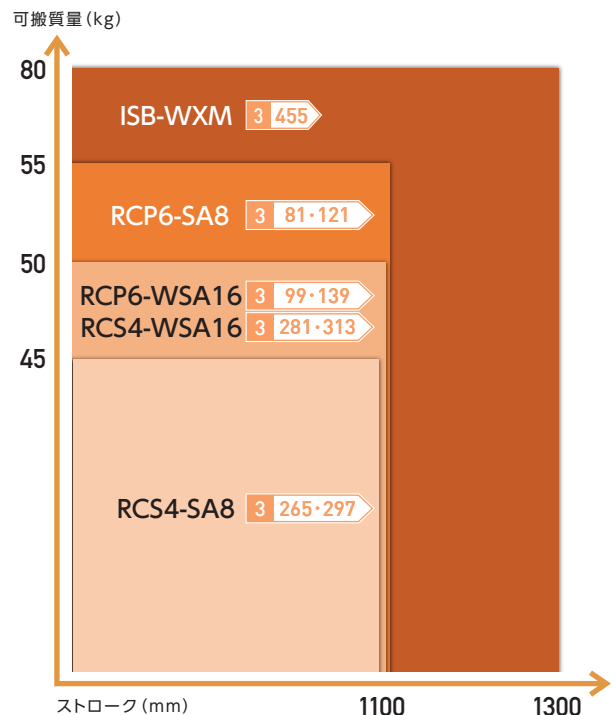
可搬質量 25kg以下



可搬質量 40kg以下



可搬質量 80kg以下



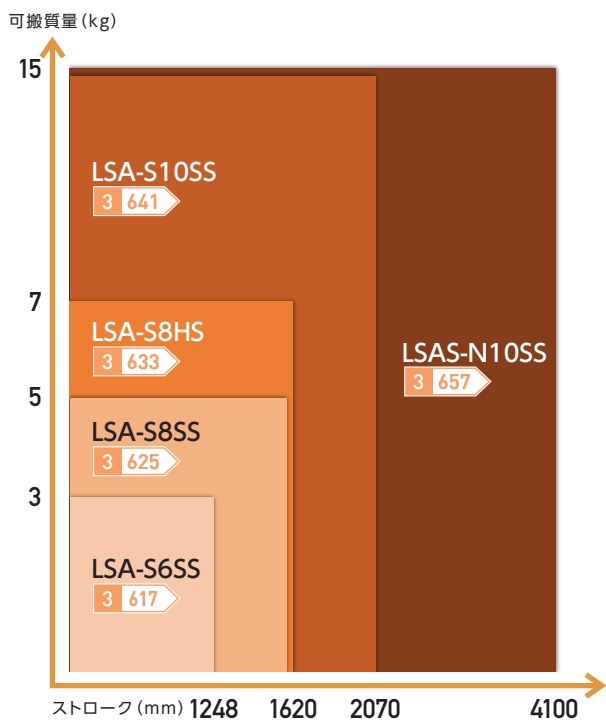
“ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

リニアサーボタイプ

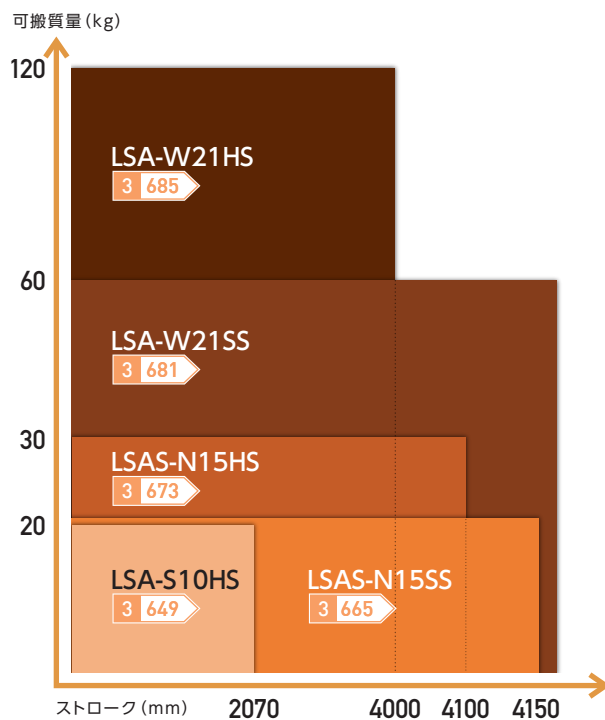


水平搬送時

水平 可搬質量 15kg以下



水平 可搬質量 120kg以下



MEMO

Horizontal dotted lines for writing a memo.

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

選定の
ポイント

LSA

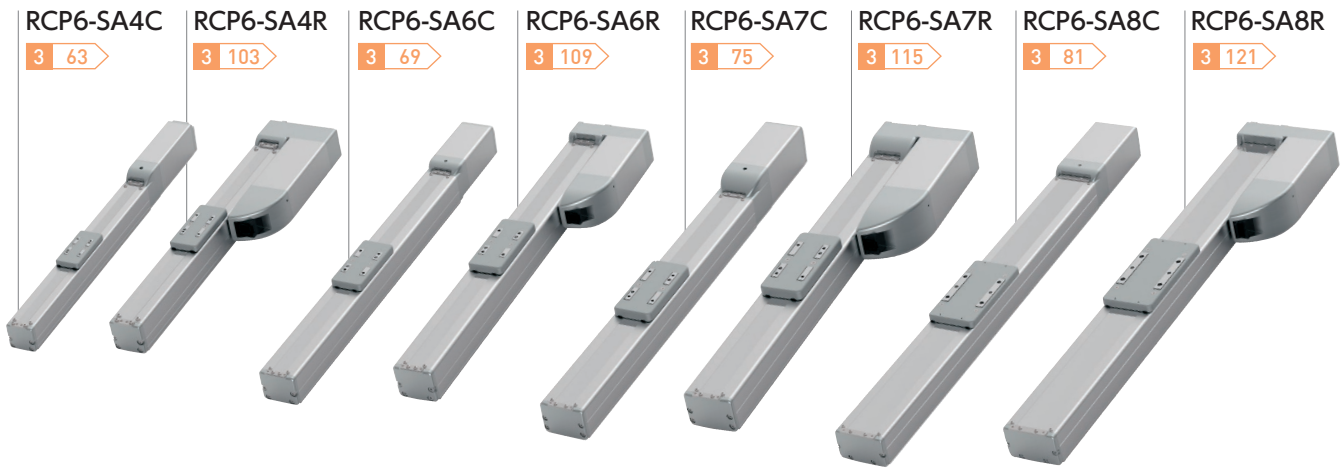
LSAS

スライダータイプ

RCP6-SA シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

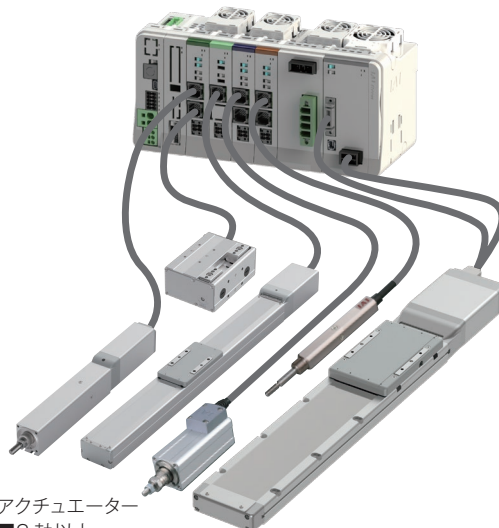
PCON コントローラー 8 191

RCON コントローラー 8 57

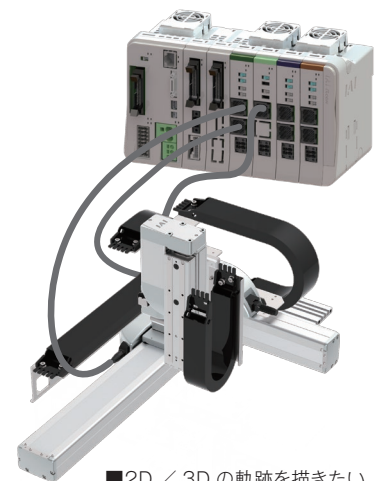
RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター
■ 1 軸



アクチュエーター
■ 2 軸以上



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) SA4Cは50~500mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) SA4Cのリード16mm、ストローク450mmの場合、最高速度は1060mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)														リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ		
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合															水平 ↔	垂直 ↑↓				
	50~400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050						1100	
SA4C	1260	1060	875													16	7	1.5	-	3 63	
	785	675	555													10	12	3			
	390	330	275													5	14	5.5			
	195	165	135													2.5	18	12			
SA4R	1260 (1120)	1060	875													16	7	1.5	-	3 103	
	785	675	555													10	12	3			
	390	330	275													5	14	5.5			
	195	165	135													2.5	18	12			
SA6C	1440 (1280)	1335 (1280)	1130	970	840	735	650	575								20	15	1	-	3 69	
	900	885	735	620	535	460	405	355	315							12	28	2.5			
	450	435	365	305	265	230	200	175	155							6	32	6			
	225	215	180	150	130	115	100	85	75							3	40	16			
SA6R	1280 (1120)	1130 (1120)	970	840	735	650	575									20	15	1	-	3 109	
	900 (800)	885 (800)	735	620	535	460	405	355	315							12	28	2.5			
	450	435	365	305	265	230	200	175	155							6	32	6			
	225	215	180	150	130	115	100	85	75							3	40	14			
SA7C	1200		1095	965	850	760										24	37	3	-	3 75	
	980	〈840〉	965 (840)	830	720	635	560	500								16	46	8			
	490		475	410	355	315	275	245								8	51	16			
	245	〈210〉	235 (210)	205	175	155	135	120								4	55	25			
SA7R	1080		965	850	760											24	37	3	-	3 115	
	840	〈700〉	830 (700)	720 (700)	635	560	500									16	46	8			
	420		410	355	315	275	245									8	51	16			
	210		205	175	155	135	120									4	55	25			
SA8C	1200	〈850〉						1155 (850)	1040 (850)	940 (850)	855 (850)	780	715	660		30	28	3	-	3 81	
	1000	〈800〉						950 (800)	860 (800)	770	695	630	570	520	480	440	20	60			4
	500							480	430	385	345	310	285	260	235	220	10	70			25
	250							240	215	190	175	155	140	130	120	110	5	80			55
SA8R	1200	〈850〉						1155 (850)	1040 (850)	940 (850)	855 (850)	780	715	660		30	26	3	-	3 121	
	1000	〈800〉						950 (800)	860 (800)	770	695	630	570	520	480	440	20	55			4
	500	〈450〉						480 (450)	430	385	345	310	285	260	235	220	10	70			25
	250							240	215	190	175	155	145	130	120	110	5	80			55

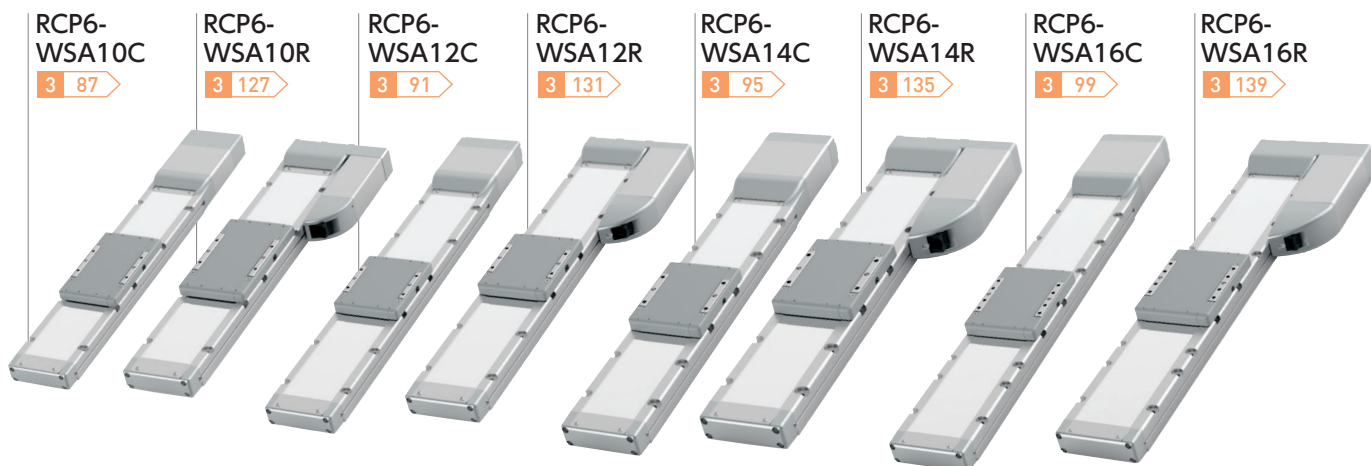
※〈 〉内は垂直使用の場合

スライダタイプ

RCP6-WSA シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー



適応コントローラー

1軸

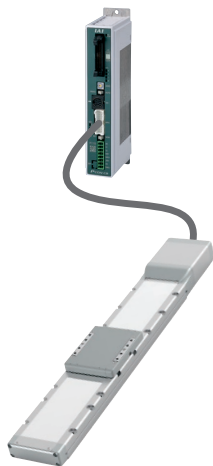
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー 8 191

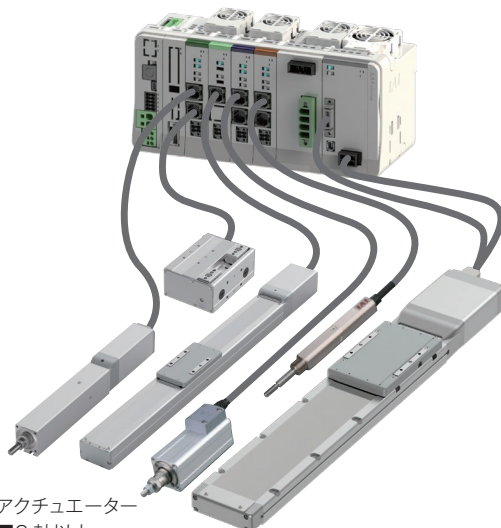
RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



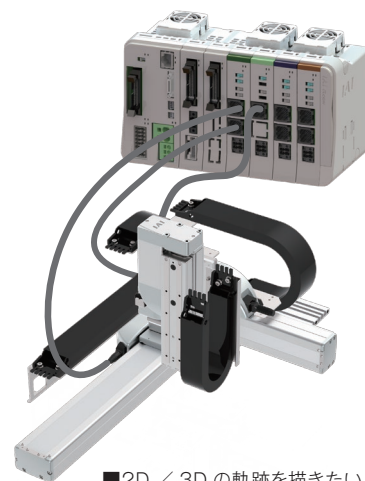
アクチュエーター

■ 1 軸



アクチュエーター

■ 2 軸以上



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) WSA10Cは50~500mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) WSA10Cのリード16mm、ストローク450mmの場合、最高速度は775mm/s
※〈〉内は垂直使用の場合です。

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)														リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ																								
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈〉は垂直使用の場合															水平 ←→	垂直 ↑↓																										
	50-300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950						1000	1050	1100																					
WSA10C	840		775		660																16	4	-	-	3 87																		
	610		590		490		415																10			15	-																
	390 (350)		355 (350)		290		245		205																	5	28	3															
	195 (175)		175		145		120		100																	2.5	40	10															
WSA10R	840		775		660																16	4	-	-	3 127																		
	610		590		490		415																10			15	-																
	390 (350)		355 (350)		290		245		205																	5	28	3															
	195 (175)		175		145		120		100																	2.5	40	10															
WSA12C	800				740				650		580		520												20	12	-	-	3 91														
	600				535				465		405		355		315		285													12	25	-											
	450 (400)		435 (400)		365		310		265		230		200		175		155		140												6	40	9										
	225		215		180		150		130		115		100		85		75		70												3	60	18										
WSA12R	800				740				650		580		520												20	12	-	-	3 131														
	600				535				465		405		355		315		285													12	25	-											
	450 (400)		435 (400)		365		310		265		230		200		175		155		140												6	40	9										
	225		215		180		150		130		115		100		85		75		70												3	60	16										
WSA14C	700						665																				24	25	-	-	3 95												
	560						550						490		440																	16	50	-									
	420		(350)		400 (350)		350		305		270		240		215																	8	65	14									
	210		(175)		200 (175)		170		150		135		120		105																	4	80	26									
WSA14R	700						665																				24	25	-	-	3 135												
	560						550						490		440																	16	50	-									
	420		(350)		400 (350)		350		305		270		240		215																	8	65	14									
	175				170		150		135		120		105																4			80	26										
WSA16C	720						715		645		590		535		490		450		415																20	50	-	-	3 99				
	450				(240)		440		395		355		320		290		265		240		225		205																	10	70	15	
	195						(170)		175 (170)		160		145		130		120		110		100																5			100	50		
WSA16R	600						590		535		490		450		415																20	30	-	-	3 139								
	365				(210)		355		320		290		265		240		225		205																	10	70	15					
	170						(145)		160 (145)		145		130		120		110		100																	5	100	45					

※〈〉内は垂直使用の場合

スライダタイプ

RCP5-BA シリーズ

RCP4-SA シリーズ

- 簡易防塵
- バッテリーレスアプソ
- モーターストレート
- ベルトタイプ
- 24vパルスモーター

- 簡易防塵
- モーターストレート
- モーター折返し
- 24vパルスモーター

RCP5-BA4/BA4U
3 145

RCP5-BA6/BA6U
3 149

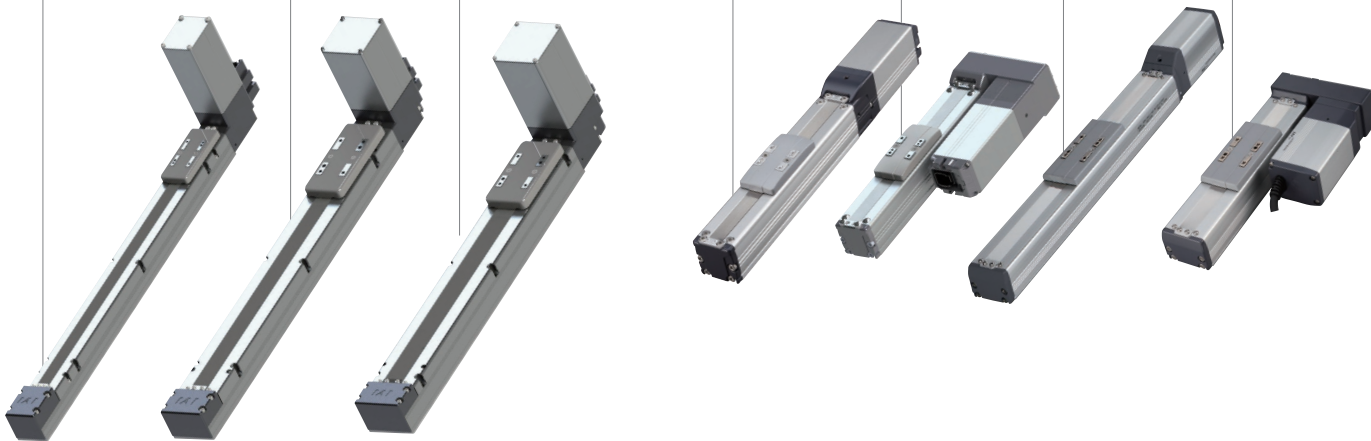
RCP5-BA7/BA7U
3 153

RCP4-SA3C
3 159

RCP4-SA3R
3 167

RCP4-SA5C
3 163

RCP4-SA5R
3 171



適応コントローラー

1軸

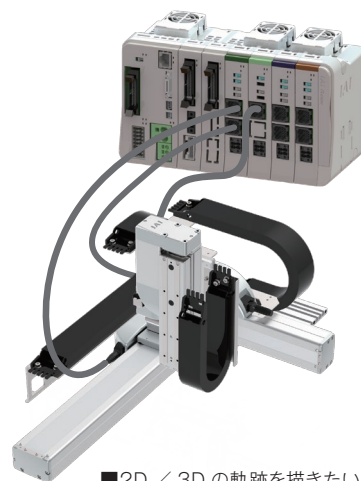
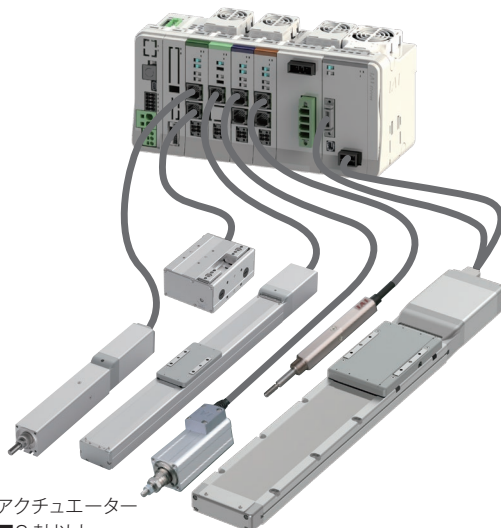
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー 8 191

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター
■1軸

アクチュエーター
■2軸以上

- 2D / 3Dの軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認くださいませ。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) BA4は300~1200mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RCP5-BA4は、ストローク1200mmの場合、最高速度は1200mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)										リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度											水平	垂直		
		300	400	500	600	700	800	900	1000-1200	1300-2200	2300-2600					
RCP5	BA4	890	1040	1120	1160	1200					48相当	1.5	-	-	3 145	
	BA6	890	1070	1220	1340	1400	1440	1500			48相当	6	-	-	3 149	
	BA7	890	1070	1220	1340	1450	1520	1550	1600		48相当	16	-	-	3 153	

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合																	水平	垂直			
		25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800					
RCP4	SA3C	420											6	3	1.5	-	3 159						
		280											4	5	2.5								
		140											2	8	3.5								
	SA3R	420											6	3	1.5	-	3 167						
		280											4	5	2.5								
		140											2	8	3.5								
	SA5C	1440 (1280)											20	6.5	1	-	3 163						
		900											12	9	2.5								
		450											6	18	6								
		225											3	20	12								
	SA5R	1440 (1120)											20	6.5	1	-	3 171						
		900 (800)											12	9	2.5								
450											6	18	6										
225											3	20	12										

※〈 〉内は垂直使用の場合

スライダータイプ

RCP3-SA シリーズ



RCP3-SA2AC

3 177

RCP3-SA2BC

3 181



RCP3-SA3C

3 185



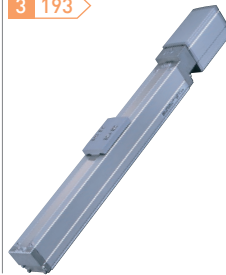
RCP3-SA4C

3 189



RCP3-SA5C

3 193



RCP3-SA6C

3 197



RCP3-SA2AR

3 201

RCP3-SA2BR

3 205



RCP3-SA3R

3 209



RCP3-SA4R

3 213



RCP3-SA5R

3 217



RCP3-SA6R

3 221



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

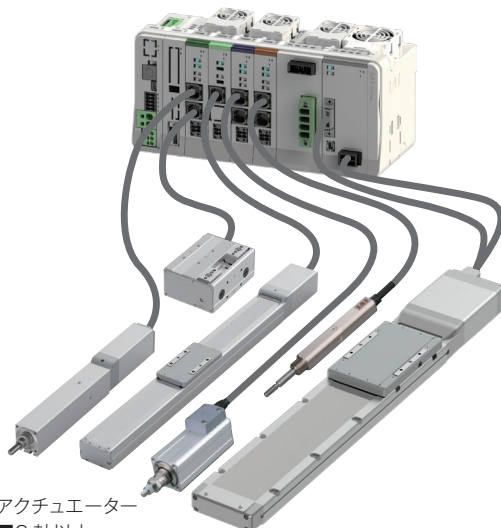
PCON コントローラー 8 191

RCON コントローラー 8 57

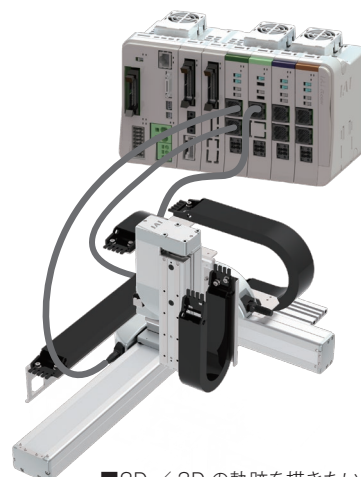
RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター
■ 1 軸



アクチュエーター
■ 2 軸以上



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) SA2ACは25~100mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) SA2ACのリード4mm、ストローク100mmの場合、最高速度は200mm/s

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ	
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																	水平 ↔	垂直 ↑↓			
	25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750						800
SA2AC SA2AR	180	200																4	0.25	-	-	3 177
		100																2	0.5	-	-	3 201
		50																1	1	-	-	
SA2BC SA2BR	180	280	300															6	0.25	-	-	3 181
	180	200																4	0.5	-	-	3 205
		100																2	1	-	-	
SA3C				300														6	1	0.5	-	3 185
				200														4	2	1	-	
				100														2	3	1.5	-	
SA3R				300														6	1	0.5	-	3 209
				200														4	2	1	-	
				100														2	3	1.5	-	
SA4C					500													10	9	1.5	-	3 189
					250													5	10	4	-	
					125													2.5	11	8	-	
SA4R					500													10	9	1.5	-	3 213
					250													5	10	4	-	
					125													2.5	11	8	-	
SA5C						1000						910	790	690	610			20	4	0.5	-	3 193
						600						570	490	425	370	330		12	8	2	-	
						300						285	245	210	185	165		6	12	5	-	
						150						140	120	105	90	80		3	19	10	-	
SA5R						600						570	490	425	370	330		12	8	2	-	3 217
						300						285	245	210	185	165		6	12	5	-	
						150						140	120	105	90	80		3	19	10	-	
SA6C							1000					910	790	690	610			20	4	0.5	-	3 197
							600					570	490	425	370	330		12	6	2	-	
							300					285	245	210	185	165		6	12	5	-	
							150					140	120	105	90	80		3	19	10	-	
SA6R							600					570	490	425	370	330		12	8	2	-	3 221
							300					285	245	210	185	165		6	12	5	-	
							150					140	120	105	90	80		3	19	10	-	

スライダータイプ

RCA シリーズ

- 簡易防塵
- バッテリーレスアップ
- モーターストレート
- モーター折返し
- 24V ACサーボモーター



適応コントローラー

1軸

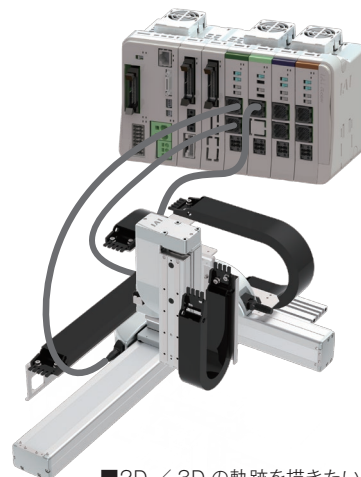
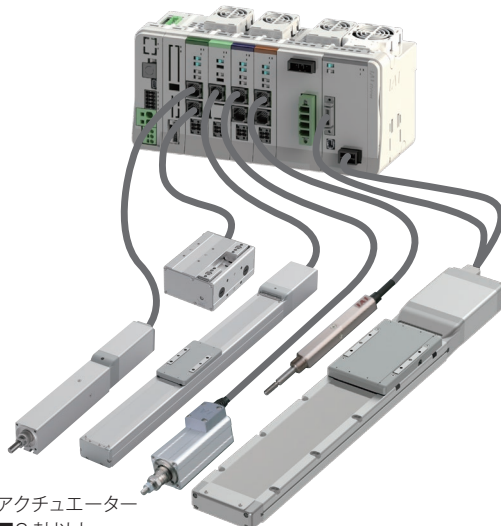
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

ACON コントローラー 8 229

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター
■ 1軸

アクチュエーター
■ 2軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) SA4Cは50~400mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) SA5Cのリード12mm、ストローク500mmの場合、最高速度は760mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)												リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合													水平 ↔	垂直 ↑		
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600					
SA4C	665												10	4	1	-	3 227
	330												5	6	2.5		
	165												2.5	8	4.5		
SA4R	665												10	4	1	-	3 239
	330												5	6	2.5		
	165												2.5	8	4.5		
SA5C	1300 (800)												20	2	0.5	-	3 231
	800												12	4	1		
	400												6	8	2		
	200												3	12	4		
SA5R	800												12	4	1	-	3 243
	400												6	8	2		
	200												3	12	4		
SA6C	1300 (800)												20	3	0.5	-	3 235
	800												12	6	1.5		
	400												6	12	3		
	200												3	18	6		
SA6R	800												12	6	1.5	-	3 247
	400												6	12	3		
	200												3	18	6		

※〈 〉内は垂直使用の場合

スライダータイプ

RCS4-SA シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

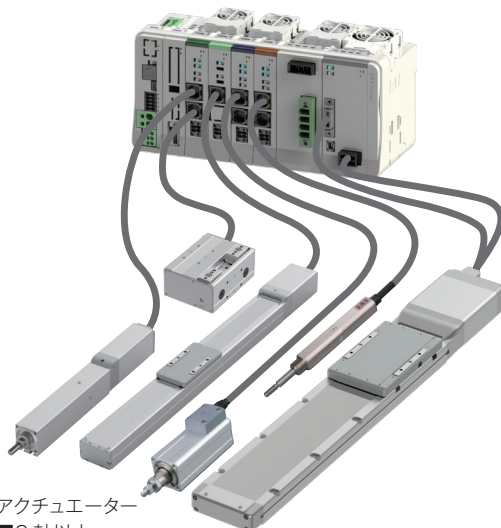
SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

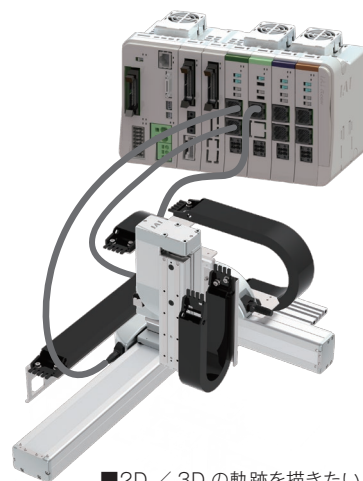
RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター
■ 1 軸



アクチュエーター
■ 2 軸以上



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) SA4Cは50~500mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) SA4Cのリード16mm、ストローク500mmの場合、最高速度は875mm/s

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

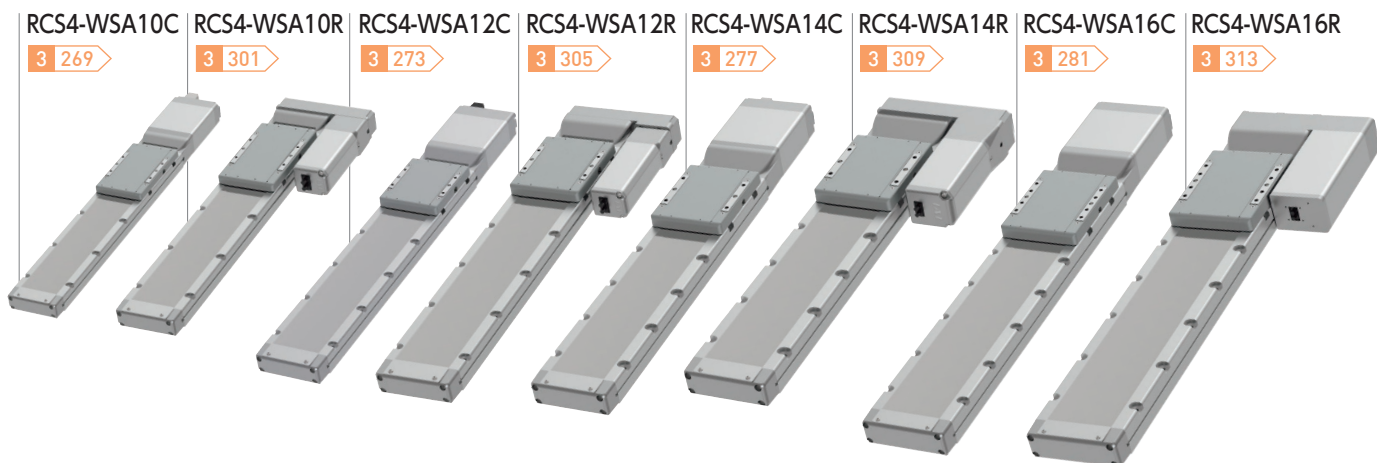
タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)													リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ	
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度														水平 ↔	垂直 ↑↓			
	50-450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050						1100
SA4C	960	875													16	10	3	-	3 253
	600	555													10	14	5		
	300	275													5	17	8		
	150	135													2.5	20	12		
SA4R	960	875													16	10	2.5	-	3 285
	600	555													10	14	4.5		
	300	275													5	17	8		
	150	135													2.5	20	12		
SA6C	1600	1450	1260	1100	970	860									30	11	3.5	-	3 257
	1200	1130	970	840	735	650	575								20	18	6		
	720	620	535	460	405	355	315								12	30	11		
	360	305	265	230	200	175	155								6	45	15		
	180	150	130	115	100	85	75								3	45	15		
SA6R	1600	1450	1260	1100	970	860									30	11	3	-	3 289
	1200	1130	970	840	735	650	575								20	18	5		
	720	620	535	460	405	355	315								12	30	9		
	360	305	265	230	200	175	155								6	45	15		
	180	150	130	115	100	85	75								3	45	15		
SA7C	1800	1620	1420	1260	1120										36	7	4	-	3 261
	1500	1440	1240	1095	965	850	760								24	30	7		
	1000	965	830	720	635	560	500								16	40	12		
	500	475	410	355	315	275	245								8	45	20		
	240	235	205	175	155	135	120								4	50	25		
SA7R	1800	1620	1420	1260	1120										36	7	4	-	3 293
	1500	1440	1240	1095	965	850	760								24	30	6		
	1000	965	830	720	635	560	500								16	38	12		
	500	475	410	355	315	275	245								8	45	18		
	240	235	205	175	155	135	120								4	50	25		
SA8C	2200	2180	1950	1760	1590	1450	1320	1210	1100						48	8	-	-	3 265
	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660				30	30	12		
	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440				20	60	20		
	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220				10	80	35		
	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110				5	90	45		
SA8R	2100	1950	1760	1590	1450	1320	1210	1100							48	8	-	-	3 297
	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660				30	30	12		
	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440				20	60	20		
	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220				10	80	35		
	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110				5	90	45		

スライダタイプ

RCS4-WSA シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

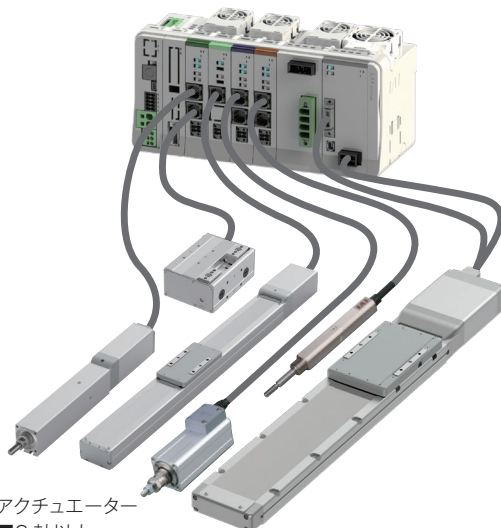
SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

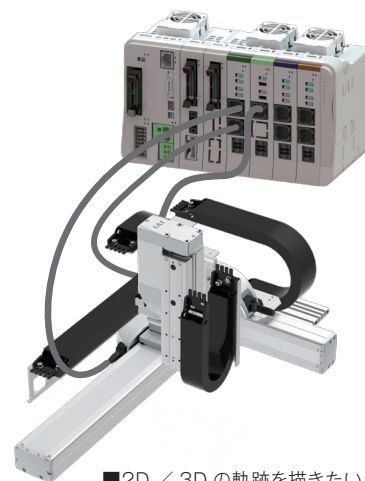
RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター
■ 1軸



アクチュエーター
■ 2軸以上



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) WSA10Cは50~500mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) WSA10Cのリード16mm、ストローク450mmの場合、最高速度は775mm/s

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)															リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ	
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																水平 ↔	垂直 ↑↓			
	50~350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050						1100
WSA10C	960	930	775	660													16	7	—	—	3 269
	600	590	490	415													10	16	3		
	300	290	245	205													5	27	5		
	150	145	120	100													2.5	40	10		
WSA10R	960	930	775	660													16	7	—	—	3 301
	600	590	490	415													10	16	3		
	300	290	245	205													5	27	5		
	150	145	120	100													2.5	40	10		
WSA12C	1600			1450	1260	1100	970	860	770								30	5	—	—	3 273
	1200			1130	970	840	740	650	580	520							20	15	3		
	720			610	535	465	405	355	315	285							12	25	8		
	360			310	265	230	200	175	155	140							6	45	15		
	180			150	130	115	100	85	75	70							3	55	15		
WSA12R	1600			1450	1260	1100	970	860	770								30	5	—	—	3 305
	1200			1130	970	840	740	650	580	520							20	13	3		
	720			610	535	465	405	355	315	285							12	23	8		
	360			310	265	230	200	175	155	140							6	43	15		
	180			150	130	115	100	85	75	70							3	55	15		
WSA14C	1800			1590	1400	1240	1100	990									36	7	—	—	3 277
	1440			1420	1220	1060	930	830	740	665							24	20	2.5		
	960			920	790	690	610	550	490	440							16	45	8		
	480			460	400	350	305	270	240	215							8	65	10		
	240			230	200	170	150	135	120	105							4	80	25		
WSA14R	1710			1590	1400	1240	1100	990									36	7	—	—	3 309
	1440			1420	1220	1060	930	830	740	665							24	20	2.5		
	960			920	790	690	610	550	490	440							16	45	8		
	480			460	400	350	305	270	240	215							8	65	10		
	240			230	200	170	150	135	120	105							4	75	25		
WSA16C	1800			1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620			30	30	12	—	3 281
	1200			1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415			20	60	20		
	600			560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205			10	80	35		
	300			280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100			5	100	50		
WSA16R	1800			1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620			30	30	12	—	3 313
	1200			1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415			20	60	18		
	600			560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205			10	80	35		
	300			280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100			5	100	50		

スライダータイプ

RCS3 シリーズ

- 簡易防塵
- バッテリーレスアップ
- モーターストレート
- モーター折返し
- 200V ACサーボモーター



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー



適応コントローラー

1軸

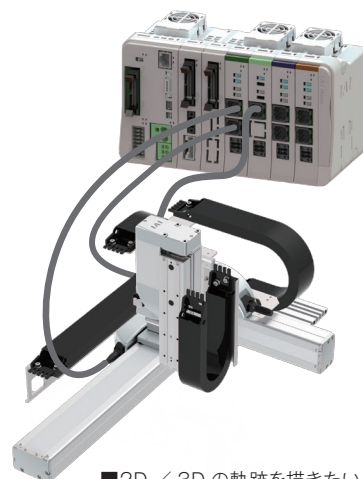
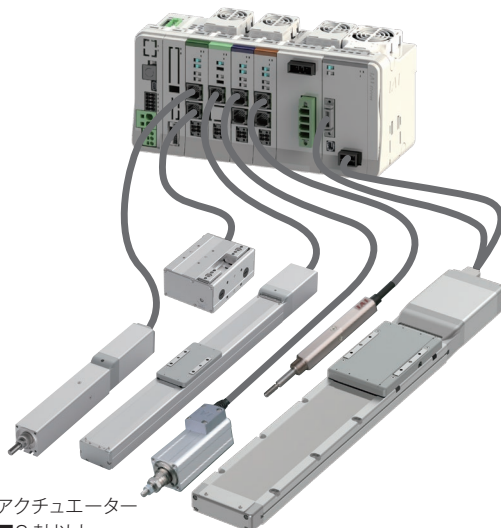
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

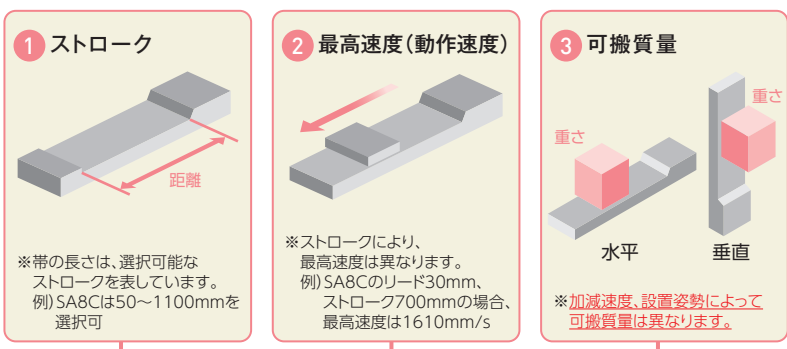
RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター
■ 1軸

アクチュエーター
■ 2軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい



サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)												リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最高速度													水平	垂直		
	50	100-500	550-600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050					
SA8C (100W)	1800		1610		1420	1260	1120	1010	910	830	760	690	30	8	2	-	3 319
	1200		1070		940	840	750	670	610	550	500	460	20	20	4		
	600		530		470	410	370	340	310	270	250	230	10	40	8		
	300		260		230	200	180	170	150	135	120	110	5	80	16		
SA8R (100W)	1800		1610		1420	1260	1120	1010	910	830	760	690	30	8	2	-	3 331
	1200		1070		940	840	750	670	610	550	500	460	20	20	4		
	600		530		470	410	370	340	310	270	250	230	10	40	8		
	300		260		230	200	180	170	150	135	120	110	5	80	16		
SA8C (150W)	1800		1610		1420	1260	1120	1010	910	830	760	690	30	12	3	-	3 319
	1200		1070		940	840	750	670	610	550	500	460	20	30	6		
	600		530		470	410	370	340	310	270	250	230	10	60	12		
SA8R (150W)	1800		1610		1420	1260	1120	1010	910	830	760	690	30	12	3	-	3 331
	1200		1070		940	840	750	670	610	550	500	460	20	30	6		
	600		530		470	410	370	340	310	270	250	230	10	60	12		
SS8C (100W)	1800		1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775			30	8	2	-	3 323
	1200		1105	970	860	770	690	625	565	515			20	20	4		
	600		550	485	430	385	345	310	280	255			10	40	8		
	300		275	240	215	190	170	150	140	125			5	80	16		
SS8R (100W)	1800		1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775			30	8	2	-	3 335
	1200		1105	970	860	770	690	625	565	515			20	20	4		
	600		550	485	430	385	345	310	280	255			10	40	8		
	300		275	240	215	190	170	150	140	125			5	80	16		
SS8C (150W)	1800		1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775			30	12	3	-	3 323
	1200		1105	970	860	770	690	625	565	515			20	30	6		
	600		550	485	430	385	345	310	280	255			10	60	12		
SS8R (150W)	1800		1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775			30	12	3	-	3 335
	1200		1105	970	860	770	690	625	565	515			20	30	6		
	600		550	485	430	385	345	310	280	255			10	60	12		
CT8C	2500												30	5	-	-	3 327

スライダタイプ

RCS2 シリーズ

簡易防塵

バッテリーレス
レスアプモーター
ストレートモーター
折返し200V
ACサーボ
モーターバッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

RCS2-SA4C

3 341

RCS2-SA4R

3 357

RCS2-SA5C

3 345

RCS2-SA5R

3 361

RCS2-SA6C

3 349

RCS2-SA6R

3 365

RCS2-SA7C

3 353

RCS2-SA7R

3 369



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 253

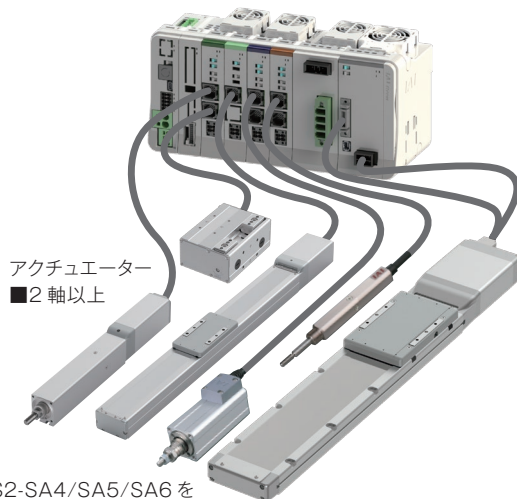
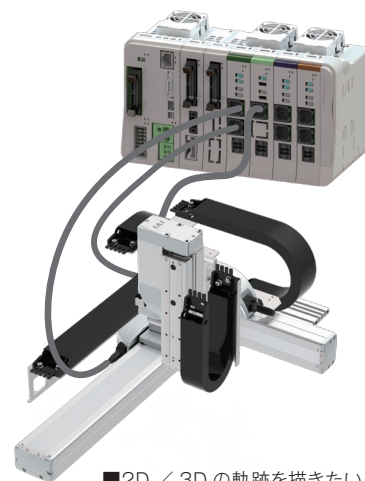
RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター

■1軸

アクチュエーター
■2軸以上RCS2-SA4/SA5/SA6を
Rユニット(RCON/RSEL)に接続するには、
拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。■2D / 3Dの軌跡を描きたい
■パレット動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) SA4Cは50~400mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) SA5Cのリード12mm、ストローク500mmの場合、最高速度は760mm/s ※〈〉内は垂直使用の場合です。

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合																	水平	垂直		
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800					
SA4C	1060																16	2.5	0.6	-	3 341
	665																10	4	1		
	330																5	6	2.5		
	165																2.5	8	4.5		
SA4R	665																10	4	1	-	3 357
	330																5	6	2.5		
	165																2.5	8	4.5		
SA5C	1300 (800)																20	2	0.5	-	3 345
	800 760																12	4	1		
	400 380																6	8	2		
	200 190																3	12	4		
SA5R	800 760																12	4	1	-	3 361
	400 380																6	8	2		
	200 190																3	12	4		
SA6C	1300 (800) 1160 (800) 990 (800)																20	3	0.5	-	3 349
	800 760 640 540																12	6	1.5		
	400 380 320 270																6	12	3		
	200 190 160 135																3	18	6		
SA6R	800 760 640 540																12	6	1.5	-	3 365
	400 380 320 270																6	12	3		
	200 190 160 135																3	18	6		
SA7C	1200 1150 960 890 720																24	8	1.4	-	3 353
	800 745 640 575 480																16	12	3		
	400 370 320 285 240																8	25	6		
	200 185 160 140 120																4	40	12		
SA7R	800 745 640 575 480																16	12	3	-	3 369
	400 370 320 285 240																8	25	6		
	200 185 160 140 120																4	40	12		

※〈 〉内は垂直使用の場合

スライダタイプ

ISB/ISPB シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

ISB/ISPB-SXM-60
ISB/ISPB-SXM-100
ISB/ISPB-SXL-60
ISB/ISPB-SXL-100

3 375
3 379
3 383
3 387

ISB/ISPB-MXM-100
ISB/ISPB-MXM-200
ISB/ISPB-MXM-400
ISB/ISPB-MXL-100
ISB/ISPB-MXL-200
ISB/ISPB-MXL-400

3 391
3 395
3 399
3 403
3 407
3 411

ISB/ISPB-MXMX-200
ISB/ISPB-MXMX-400

3 415
3 419



適応コントローラー

1軸

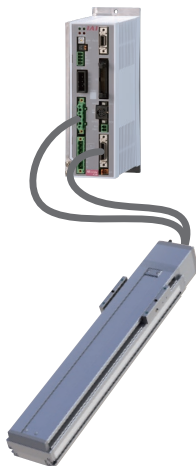
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

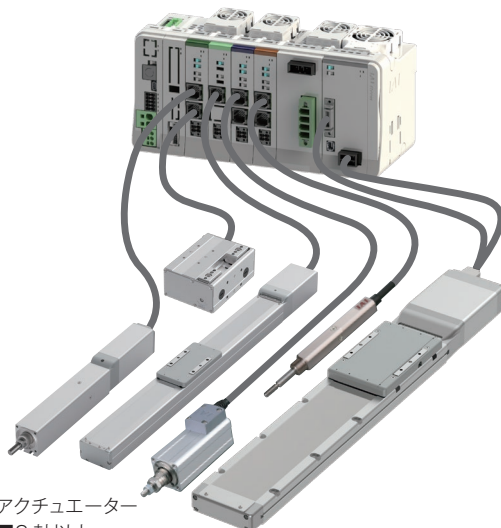
SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

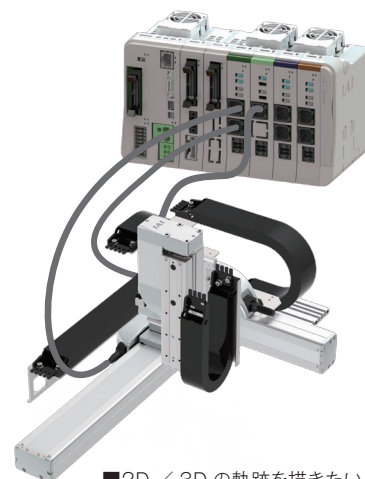
RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター
■ 1 軸



アクチュエーター
■ 2 軸以上



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) SXMは100~900mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) SXMのリード16mm、ストローク700mmの場合、最高速度は655mm/s

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)														リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ		
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度															水平 ↔	垂直 ↑↓				
	100~550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200						1250	1300
SXM-60	960	655	515	415													16	13	3.5	-	3 375
	480	330	260	210													8	27	7		
	240	165	130	100													4	55	14		
SXM-100	1100~2160	2000	1740	1520	1340	1190	1065	960	865	790	721	660					36	10	2	-	3 379
SXL-60	960	655	515	415													16	13	3.5	-	3 383
	480	330	260	210													8	27	7		
	240	165	130	100													4	55	14		
SXL-100	1425~2160	2000	1740	1520	1340	1190	1065	960	865	790	721	660					36	10	2	-	3 387
MXM-100	1800	1290	1045	860	690												30	15	2.5	-	3 391
	1200	860	695	570	460												20	23	5		
	600	430	345	280	230												10	45	10		
	300	215	170	140	115												5	85	20		
MXM-200	1800	1290	1045	860	690												30	30	6	-	3 395
	1200	860	695	570	460												20	45	10		
	600	430	345	280	230												10	90	20		
	300	215	170	140	115												5	110	40		
MXM-400	1025~2500	2270	2030	1825	1645	1495	1365	1250	1150	1060	980	910	845				48	20	6	-	3 399
MXL-100	1800	1290	1045	860	690												30	15	2.5	-	3 403
	1200	860	695	570	460												20	23	5		
	600	430	345	280	230												10	45	10		
	300	215	170	140	115												5	85	20		
MXL-200	1800	1290	1045	860	690												30	30	6	-	3 407
	1200	860	695	570	460												20	45	10		
	600	430	345	280	230												10	90	20		
	300	215	170	140	115												5	110	40		
MXL-400	1325~2500	2270	2030	1825	1645	1495	1365	1250	1150	1060	980	910	845				48	20	6	-	3 411

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ		
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																	水平 ↔	垂直 ↑↓				
	800~1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850						1900	1950
MXMX-200	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675									30	30	-	-	3 415
	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450									20	45	-		
MXMX-400	1700~2200	2065	1925	1805	1690	1590	1495	1410	1335	1265	1195	1135	1080	1025	980				48	20	-	-	3 419

スライダタイプ

ISB/ISPB シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

ISB/ISPB-LXM-200 [3 423](#)
ISB/ISPB-LXM-400 [3 427](#)
ISB/ISPB-LXL-200 [3 431](#)
ISB/ISPB-LXL-400 [3 435](#)



ISB/ISPB-LXMX-200 [3 439](#)
ISB/ISPB-LXMX-400 [3 443](#)



ISB/ISPB-LXUWX-200 [3 447](#)
ISB/ISPB-LXUWX-400 [3 451](#)



ISB-WXM-750 [3 455](#)
ISB-WXMX-750 [3 459](#)



適応コントローラー

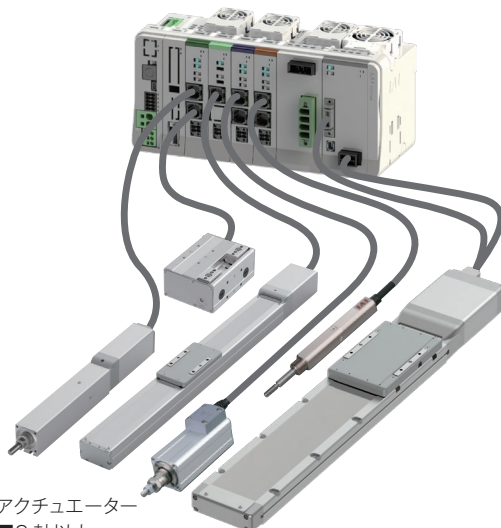
1軸

2軸以上

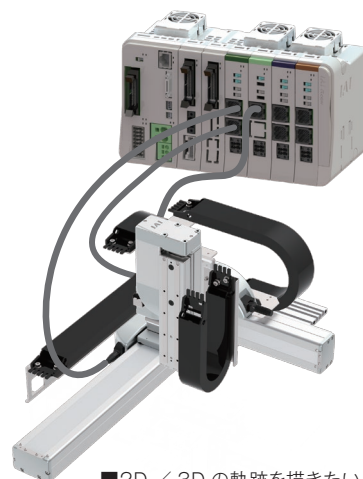
複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー [8 253](#)

アクチュエーター
■ 1軸

RCON コントローラー [8 57](#)

アクチュエーター
■ 2軸以上

RSEL コントローラー [8 103](#)

■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) LXM-200は100~1300mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) LXM-200のリード40mm、ストローク1300mmの場合、最高速度は880mm/s

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。
()内は高可搬質量設定オプション(HLA)選択時の値です。

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)						リード(mm)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度							水平 ↔	垂直 ↑↓		
	100~800	850 900	950 1000	1050 1100	1150 1200	1250 1300					
LXM-200	2400	1840	1530	1290	1100	880	40	15	4	-	3 423
	1200	920	765	645	550	440	20	45	10		
	600	460	380	320	270	220	10	90	20		
LXL-200	2400	1840	1530	1290	1100	880	40	15	4	-	3 431
	1200	920	765	645	550	440	20	45	10		
	600	460	380	320	270	220	10	90	20		
LXM-400	2400	1840	1530	1290	1100	880	40	40	10	-	3 427
	1200	920	765	645	550	440	20	90	20		
	600	460	380	320	270	220	10	120	40		
LXL-400	2400	1840	1530	1290	1100	880	40	40	10	-	3 435
	1200	920	765	645	550	440	20	90	20		
	600	460	380	320	270	220	10	120	40		
WXM	2500		2260	1840	1570	1360	50	80	14	-	3 455
	1250		1130	920	785	680	25	160	29		
	600	460	380	320	270	235	10	200 (400)	65 (80)		

※()内は高可搬質量設定オプション(HLA)選択時の値です。

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)																			リード(mm)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																				水平 ↔	垂直 ↑↓		
	900~1000	1000~1200	1250 1300	1350 1400	1450 1500	1550 1600	1650 1700	1750 1800	1850 1900	1950 2000	2050 2100	2150 2200	2250 2300	2350 2400	2450 2500	2550 2600	2650 2700	2750 2800	2850 2900					
LXMX-200	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 460 410 370 340																			20	45	-	-	3 439
	2400 2300 2000 1900 1660 1480 1300 1180 1080 980 900 820 740 680																							
LXMX-400	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 460 410 370 340																			20	90	-	-	3 443
	2400 2300 2000 1900 1660 1480 1300 1180 1080 980 900 820 740 680																							
LXUWX-200	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 430 370 340																			20	45	-	-	3 447
	2400 2300 2000 1900 1660 1480 1300 1180 1080 980 880 840 740 680																							
LXUWX-400	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 430 370 340																			20	90	-	-	3 451
	2400 2300 2000 1900 1660 1480 1300 1180 1080 980 880 840 740 680																							
WXM	2500																			50	80	14	-	3 459
	1250																							

スライダータイプ

SSPA シリーズ



SSPA-SXM-200

3 465



SSPA-MXM-400

3 469



SSPA-LXM-750

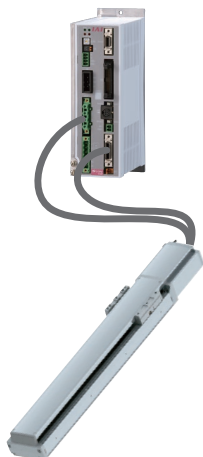
3 473



適応コントローラー

1軸

SCON コントローラー 8 253

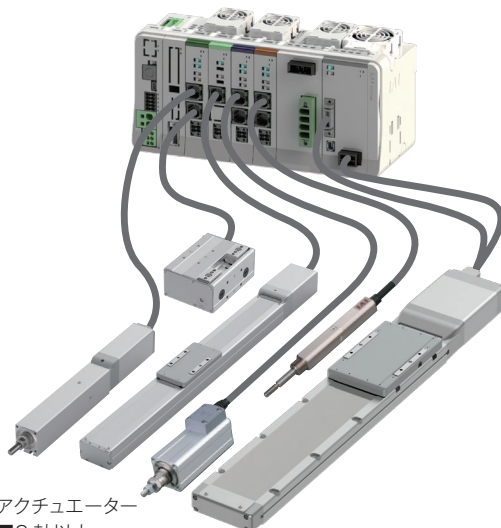


アクチュエーター

■ 1軸

2軸以上

RCON コントローラー 8 57

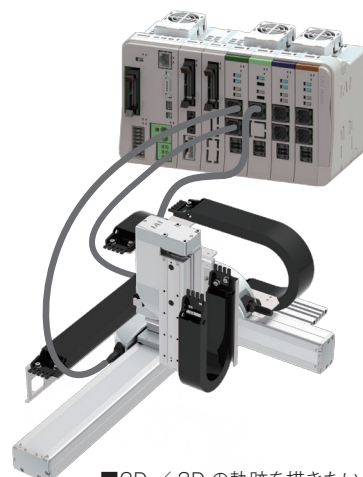


アクチュエーター

■ 2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 103



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) SXM-200は100~1100mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) SXM-200のリード30mm、ストローク1050mmの場合、最高速度は730mm/s

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)														リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ									
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度															水平	垂直											
		100~600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500									
SSPA	SXM-200	1800	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670											30	30	4	-	3 465		
		1200	1120	990	880	780	710	640	580	530	480	440											20	45	6	-			
		600	560	490	440	390	350	320	290	260	240	220											10	90	12	-			
	MXM-400	2400	2150	1930	1740	1580	1440	1320	1210	1120	1030	960	890	830											40	45	6	-	3 469
		1200	1070	960	870	790	720	660	600	560	510	480	440	410											20	90	12	-	
		600	530	480	430	390	360	330	300	280	250	240	220	200											10	120	25	-	
	LXM-750	2500	2320	1950	1660	1440	1250	1100											50	60	12	-	3 473						
		1250	1160	970	830	720	620	550											25	120	25	-							

スライダタイプ

ISDB/ISPDB シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

ISDB-S-60 3 479
ISDB-S-100 3 483

ISDB-M-100 3 487
ISDB-M-200 3 491
ISDB-M-400 3 495

ISDB-MX-200 3 499
ISDB-MX-400 3 503

ISDB-L-200 3 507
ISDB-L-400 3 511

ISDB-LX-200 3 515
ISDB-LX-400 3 519



適応コントローラー

1軸

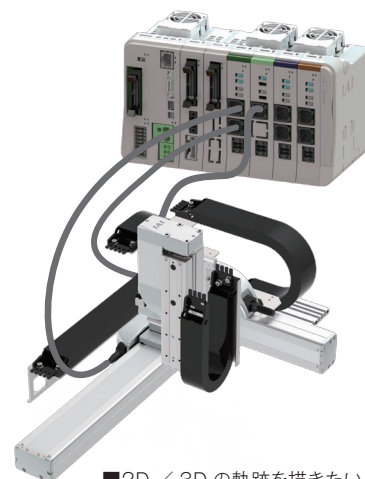
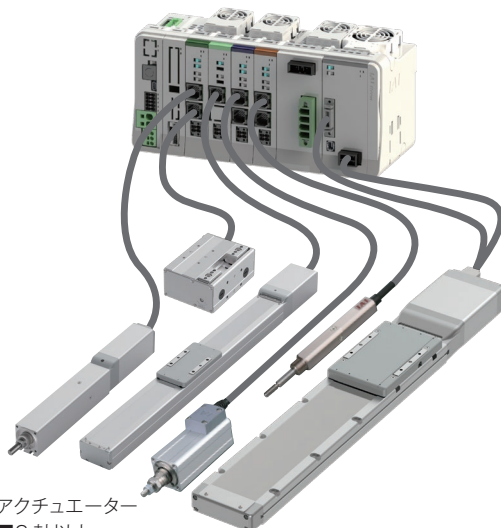
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター
■1軸

アクチュエーター
■2軸以上

■2D / 3Dの軌跡を描きたい
■パレット動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) S-60は100~800mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) S-60のリード16mm、ストローク700mmの場合、最高速度は610mm/s

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ	
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																	水平	垂直			
	100~500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250						1300
S-60	960	920	795	690	610	540	480											16	13	3	-	3 479
	480	460	400	345	305	270	240											8	27	6		
	240	230	200	170	150	135	120											4	55	14		
S-100	1075~2000	1825	1590	1400	1240	1105											36	10	2	-	3 483	
M-100	1800	1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660							30	15	2	-	3 487
	1200	1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440							20	23	4		
	600	545	480	430	380	345	310	285	260	240	220							10	45	10		
	300	270	240	215	190	170	155	140	130	120	110							5	85	20		
M-200	1800	1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660							30	30	6	-	3 491
	1200	1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440							20	45	10		
	600	545	480	430	380	345	310	285	260	240	220							10	90	20		
	300	270	240	215	190	170	155	140	130	120	110							5	110	40		
M-400	980~2000	2145	1920	1730	1570	1430	1305	1195	1105								48	20	6	-	3 495	
L-200	1800							1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940	875	815	40	15	2.5	-	3 507
	1200							1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	20	45	9		
	600							585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	10	90	20		
L-400	1800							1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940	875	815	40	40	8	-	3 511
	1200							1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	20	90	20		
	600							585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	10	120	40		

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ	
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																	水平	垂直			
	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550						1600
MX-200	1800							1650	1500	1425	1200	1050						30	30	-	-	3 499
	1200							1100	1000	950	800	700						20	45	-		
MX-400	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	1990	1860	1745	1640	1540	1450	48	20	-	-	3 503
LX-200	1800																1660	40	15	-	-	3 515
	1200																830	20	45	-		
LX-400	1800																1660	40	40	-	-	3 519
	1200																830	20	90	-		

スライダータイプ

NSA シリーズ



バッテリーレス
アプソリュートエンコーダー



適応コントローラー

1軸

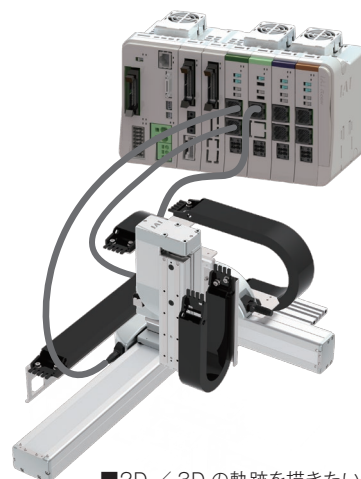
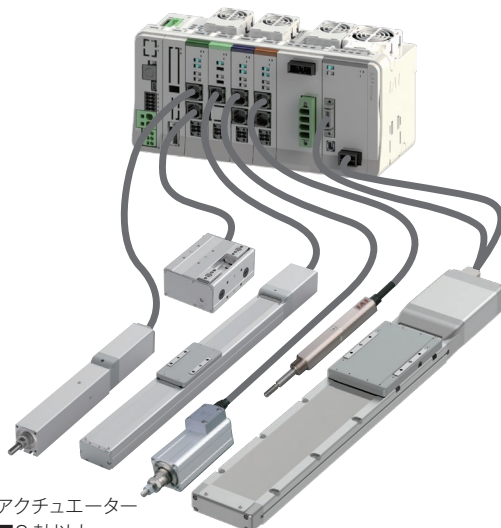
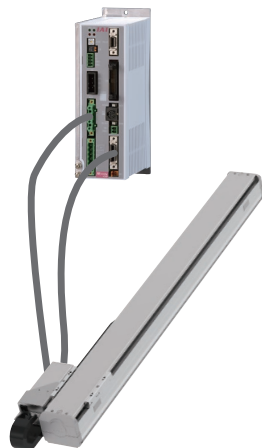
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



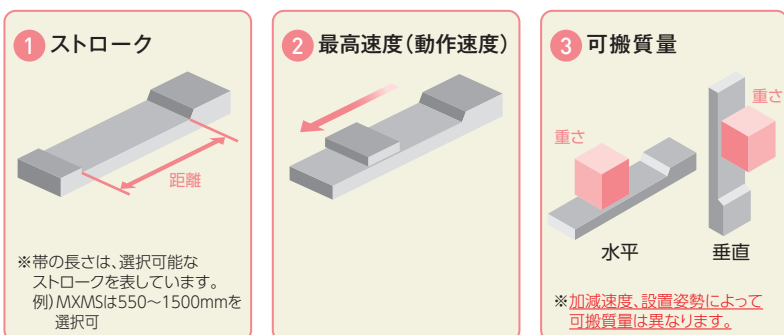
アクチュエーター
■ 1 軸

アクチュエーター
■ 2 軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認ください。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)													リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ	
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度														水平 ↔	垂直 ↑↓			
	300~500	550	600	650~1500	1550~1800	1850~2250	2300	2400	2500	2600	2650	2700	2800						2900
MXMS				1800											30	20	-	-	3 525
				1200											20	35	-	-	
MXMM			1800												30	20	-	-	3 531
			1200												20	35	-	-	
LXMS					2400										40	40	-	-	3 537
					1300										20	80	-	-	
LXMM				2400											40	40	-	-	3 543
				1300											20	80	-	-	
LXMSX								2400							40	40	-	-	3 549
								1300							20	80	-	-	
LXMMX									2400						40	40	-	-	3 555
									1300						20	80	-	-	
WXMS					2500										50	60	-	-	3 561
					1300										25	120	-	-	
WXMM				2500											50	60	-	-	3 567
				1300											25	120	-	-	
WXMSX									2500						50	60	-	-	3 573
									1300						25	120	-	-	
WXMMX										2500					50	60	-	-	3 579
										1300					25	120	-	-	

スライダータイプ

IFA シリーズ

ベルト
タイプ **200V**
ACサーボ
モーター

IFA-SA□□-100 **3 587**



IFA-MA□□-200 **3 593**



IFA-MA□□-400 **3 599**



適応コントローラー

1軸

2軸以上

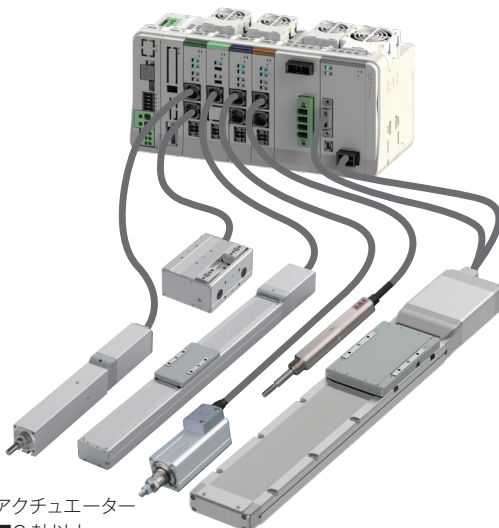
複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー **8 253**



アクチュエーター
■ 1 軸

RCON コントローラー **8 57**



アクチュエーター
■ 2 軸以上

RSEL コントローラー **8 103**



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認ください。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) SXMMAIは400~800mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

3 可搬質量

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)														リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度															水平	垂直			
		200	400	600	800	1000	1200	1400	1600	1800	2000	2200	2400	2600	2800	3000	3200				
IFA	SA□□-100	2000														タイミングベルトリード 28mm相当	20	-	-	3 587	
	MA□□-200	3000														タイミングベルトリード 42mm相当	25	-	-	3 593	
	MA□□-400	3000														タイミングベルトリード 42mm相当	40	-	-	3 599	

リニアサーボタイプ

LSA/LSAS シリーズ

簡易防塵

LSA-S6SS	3 617	LSA-S6SM	3 621	LSAS-N10SS	3 657	LSAS-N15SS	3 665	LSA-W21SS	3 669
LSA-S8SS	3 625	LSA-S8SM	3 629	LSAS-N10SM	3 661	LSAS-N15SM	3 673	LSA-W21SM	3 677
LSA-S8HS	3 633	LSA-S8HM	3 637			LSAS-N15HS	3 681	LSA-W21HS	3 683
LSA-S10SS	3 641	LSA-S10SM	3 645			LSAS-N15HM	3 685	LSA-W21HM	3 687
LSA-S10HS	3 649	LSA-S10HM	3 653						



適応コントローラー

1軸

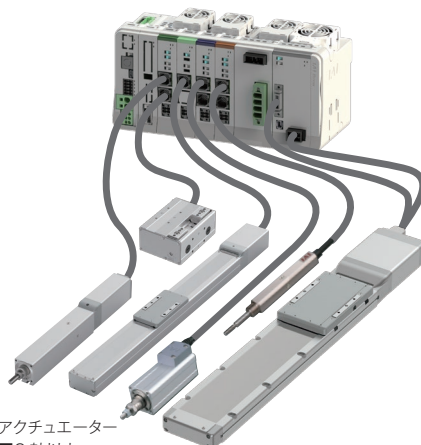
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター

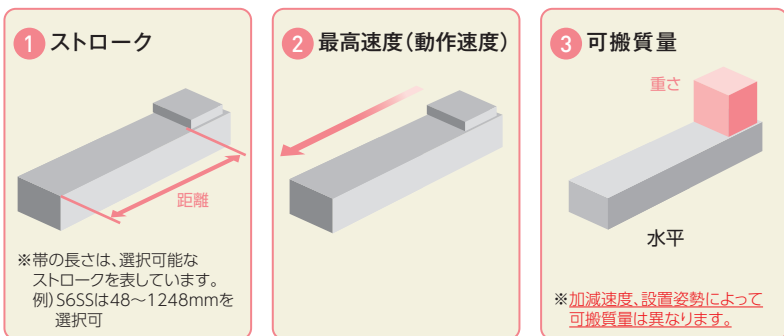
■1軸

アクチュエーター

■2軸以上

LSA-W21HS/W21HMは、Rユニット(RCON/RSEL)に接続できません。
適応コントローラーの詳細は、各アクチュエーターページをご確認ください。

- 2D / 3Dの軌跡を描きたい
- パレット動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい



サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html



タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																		定格 推力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																			水平 ↔	垂直 ↑↓		
	40	50	100	200~400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800					
S6SS	2500																		15	3	-	-	3 617
S6SM	2500																				-	-	3 621
S8SS	2500																		25	5	-	-	3 625
S8SM	2500																				-	-	3 629
S8HS	2500																		35	7	-	-	3 633
S8HM	2500																				-	-	3 637
S10SS	2500																		65	15	-	-	3 641
S10SM	2500																				-	-	3 645
S10HS	2500																		80	20	-	-	3 649
S10HM	2500																				-	-	3 653

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)															定格 推力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																水平 ↔	垂直 ↑↓		
	100	200~400	500	600	700	800	900	1000	1100~3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100					
N10SS	2500															54	15	-	-	3 657
N10SM	2500																	-	-	3 661
N15SS	2500															86	20	-	-	3 665
N15SM	2500																	-	-	3 669
N15HS	2500															125	30	-	-	3 673
N15HM	2500																	-	-	3 677
W21SS	2500															200	60	-	-	3 681
W21SM	2500																	-	-	3 683
W21HS	2500															400	120	-	-	3 685
W21HM	2500																	-	-	3 687

選定のポイント

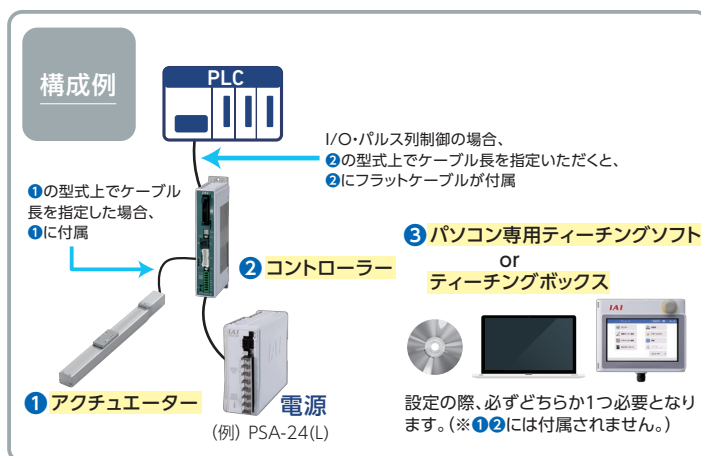


手配方法

はじめに

弊社製品を制御するには、

- ①アクチュエーター
- ②コントローラー
- ③ティーチングツール(お持ちでない場合)をそれぞれ手配してください。



手配型式

(例) RCP6 - SA6C - WA - 42P - 3 - 700 - P3 - M - B-CJL-W (有効ストローク500mm)

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラー別選 コントローラー内蔵	WA バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42 \square サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 800 50mm 800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X \square 長さ指定 R \square ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

①適応コントローラー

接続可能なコントローラーのタイプを表します。

※**コントローラーは付属しません。**(RCP6Sを除く)別途手配をお願いいたします。

コントローラーの詳細や手配型式については、8巻または巻末『コントローラー(抜粋)』にてご確認ください。

(例) アクチュエーター : RCP6-SA6C-WA-42P-3-700-P3-M-B-CJL-W (有効ストローク 500mm)

コントローラー : PCON-CB-42PWAI-CC-0-0-DN

②ケーブル長

アクチュエーターとコントローラーを接続するモーター・エンコーダーケーブルの長さを示します。

長さ(『N』以外)を選択することで、モーター・エンコーダーケーブルが**アクチュエーターに付属**されます。

③オプション

アクチュエーターに装着されるオプションを表します。

オプションを複数選択いただく場合、それぞれをハイフンで繋ぎ、アルファベット順にご記入ください。

※ダブルスライダ仕様オプション(W)を選択時は、必ず有効ストロークの指定をお願いいたします。

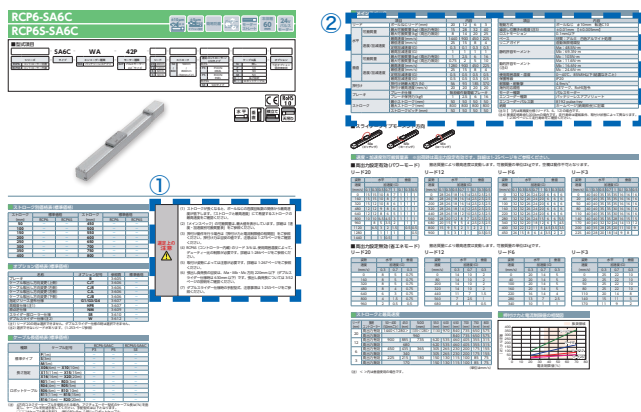
詳細は1-253ページをご参照ください。



選定時の留意点

■ カタログの見方

(例) RCP6(S)-SA6C



① 選定上の注意

各型式ごとに留意すべき事項があります。
必ず『選定上の注意』をご確認ください。

② メインスペック

『メインスペック』に記載されている可搬質量、速度、加減速度、押付け力はそれぞれの最大値を示しています。
使用条件によって仕様値は低下します。
『メインスペック』以降に掲載されている表、グラフにて正確な仕様値をご確認ください。



よくあるお問い合わせ

■ 仕様値について

Q. 横立て設置の場合、水平/垂直どちらのスペックを見たら良いですか？

A. 水平の値をご覧ください。横立て・天吊り設置の場合は水平スペックとなります。

Q. 『張出し負荷長』の目安をオーバーしそうです。どのような影響が出ますか？

A. 目安値を大きく超えた場合、振動により動作が不安定になり、最悪故障に至る可能性があります。
『張出し負荷長』とは、アクチュエーターが円滑に動作できるオフセット量の目安です。

Q. 『メインスペック』に記載されている速度が設定できません。なぜですか？

A. ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
『ストロークと最高速度』にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。

Q. RCAやRCS2で押付けはできますか？

A. 可能ですが、電流値の設定に制限がございます。押付け用途をご希望の場合は、パルスモーター搭載機種(RCPシリーズ)を推奨します。押付け時の停止安定性に優れ、製品断面同等サイズのサーボモーター搭載機種と比較すると、大きな押付け力を得られます。
詳細は担当営業までご連絡ください。

Q. 負荷は外付けガイドで受けます。その場合、可搬質量はどのくらいで考えたら良いですか？

A. 「最大可搬質量」の値を超える重量物を搬送する場合、設定した速度・加減速度に対応できず、正常に位置決めが行えない可能性があります。

■ 構造について

Q. RCP6(S)-WSAで大きなリードを選択した際、垂直設置できないのはなぜですか？

A. スライダ部の重量による抵抗が大きくなり、搬送能力が低いからです。



アイエイアイ
総合カタログ

2022

3

注意事項





機種を選定および当該製品のご使用前に、この「安全上のご注意」をよくお読みの上、正しくお使いください。

以下に示す注意事項は、製品を安全に正しくお使いいただき、

お客様や他の人々への危害や財産の損害を未然に防止するためのものです。

JIS B 8433 (産業用ロボットのための安全要求事項)の安全規則とあわせて必ずお守りください。

指示事項は危険度、障害度により「危険」、「警告」、「注意」、「お願い」に区分けしています。

 危険	取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る危険が差し迫って生じると想定される内容です。
 警告	取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る可能性が想定される内容です。
 注意	取扱いを誤ると、障害または物的損害の可能性が想定される内容です。
 お願い	傷害の可能性はないが、当該製品を適切に使用するために守っていただきたい内容です。

当該製品は、一般産業機械用部品として、設計、製造されたものです。

機器の選定および取扱いにあたっては、システム設計者または担当者など十分な知識と経験を持った人が必ず「カタログ」、「取扱説明書」を（特にその中の「安全ガイド」を）読んだ後に取扱ってください。取扱いを誤ると危険です。

取扱説明書は本体、コントローラーなどの全ての機器の取扱説明書を読んでください。

当該製品とお客様のシステムとの適合性はお客様の方で検証と判断を行った上で、お客様の責任によるご使用をお願いします。

「カタログ」、「取扱説明書」などをお読みになった後は、当該製品をお使いになる方がいつでも読むことができる場所に、必ず保管してください。

「カタログ」、「取扱説明書」などは、お使いになっている当該製品を譲渡されたり貸与される場合には、必ず新しく所有者となられる方が安全で正しい使い方を知るために製品本体の目立つところに添付してください。この「注意事項」に掲載しています危険・警告・注意はすべての場合を網羅していません。特に個別の内容は、その機器の「カタログ」「取扱説明書」をよく読んで安全で正しい取扱いを行ってください。

危険

全般

- 下記の用途に使用しないでください。
 1. 人命および身体の維持、管理などに関わる医療器具
 2. 人の移動や搬送を目的とする機構、機械装置
 3. 機械装置の重要保安部品

当該製品は高度な安全性を必要とする用途に向けて企画、設計されていません。人命を保証できません。また、保証の範囲は納入する当該製品だけです。

設置

- 発火物、引火物、爆発物などの危険物が存在する場所では使用しないでください。発火、引火、爆発の恐れがあります。動作中または動作できる状態のときはロボットの可動範囲に立ち入ることができない様な安全対策（安全防護柵など）を施してください。動作中のロボットに接触すると死亡または重傷を負うことがあります。
- 製品を取付ける際には、必ず確実な保持、固定（ワークを含む）を行ってください。製品の転倒、落下、異常動作などによって、ケガをしたり、製品・ワークなどを破損する恐れがあります。
- 本体、コントローラーに水滴、油滴などがかかる場所での使用は避けてください。
- 製品のケーブルの長さを延長または短縮するために、ケーブルの切断、再接続は絶対に行わないでください。火災の恐れがあります。

運転

- 製品の動作中または動作できる状態のときは、機械の可動範囲に立ち入らないでください。アクチュエーターが不意に動くなどして、ケガをする恐れがあります。
- ペースメーカーなどの医療機器を装着された方は、影響を受ける場合がありますので、本製品および配線には近づかないようにしてください。製品内の強力なマグネットの磁気により、ペースメーカーが誤作動を起こす恐れがあります。
- 防滴仕様以外の製品に水をかけないでください。水をかけたり、洗浄したり、水中で使用すると、異常動作によるケガ、感電、火災などの原因になります。

保守、点検、修理

- 製品は絶対に改造しないでください。異常動作によるケガ、感電、火災などの原因になります。
- 製品の基本構造や性能・機能に関わる不適切な分解組立は行わないでください。ケガ、感電、火災などの原因になります。

 警告

全般

- 製品の仕様範囲外では使用しないでください。仕様範囲外で使用されますと、製品の故障、機能停止や破損の原因となります。また著しい寿命の低下を招きます。特に、最大積載重量や最大速度・加減速度は守ってください。

設置

- 非常停止、停電などシステムの異常時に、機械が停止する場合、装置の破損・人身事故などが発生しないよう、安全回路あるいは装置の設計をしてください。
- 感電防止、静電気帯電の防止、耐ノイズ性能の向上および不要な電磁放射の抑制のため、アクチュエーター、コントローラーは必ず、D種接地工事(旧第3種接地工事、接地抵抗100Ω以下)をしてください。漏電した場合、感電や誤作動の恐れがあります。
- 製品に電気を供給する前および動作させる前には、必ず機器の動作範囲の安全確認を行ってください。不用意に電気を供給すると、感電したり、可動部との接触によりケガをする恐れがあります。
- 製品の配線は「取扱説明書」を確認しながら誤配線がないように行ってください。ケーブル、コネクターの接続は、抜けゆるみのないように確実に行ってください。製品の異常動作、火災の原因になります。

運転

- 電源を入れた状態で、端子台、各種設定スイッチなどに触れないでください。感電や異常動作の恐れがあります。
- 製品の可動部を手で動かすとき(手動位置合わせなど)はサーボオフ(ティーチングツール使用で)していることを確認してから行ってください。ケガの原因になります。
- ケーブルは傷をつけないでください。ケーブルに傷をつけたり、無理に曲げたり、引張ったり、巻き付けたり、重いものを載せたり、挟み込んだりすると、漏電や導通不良による火災や感電、異常動作などの原因になります。
- 停電したときは電源を切ってください。停電復旧時に製品が突然動き出し、ケガ、製品破損の原因になります。その際、ワークなどが落下しない対策を施してください。
- 製品に異常な発熱、発煙、異臭が生じた場合は、ただちに電源を切ってください。そのまま使用すると製品の破損や火災の恐れがあります。
- 異音が発生したり振動が非常に高くなった場合は、ただちに運転を停止してください。そのまま使用すると製品の破損、損傷による異常動作の原因になります。
- 製品の保護装置(アラーム)がはたらいた場合は、ただちに電源を切ってください。製品の異常動作によるケガ、製品の破損、損傷の恐れがあります。電源を切った後、原因を調べ、その原因を取り除き、電源を再投入してください。
- 電源を入れても製品のLEDが点灯しないときはただちに電源を切ってください。
- 製品の上に乗ったり、足場にしたり、物を置かないでください。転倒事故、製品の転倒、落下によるケガ、製品の破損、損傷による誤作動、異常動作などの原因となります。
- モーター出力、最大速度・加減速度、エンコーダーパルスなどに係るパラメーターを変更して使用しないでください。アクチュエーター構成部品の破損の原因になります。

保守、点検、修理

- 製品に関わる保守点検、整備または交換などの各種作業は、必ず電気の供給を完全に遮断してから行ってください。なお、この時以下の事項を守ってください。
 1. 作業中、第三者が不用意に電源を入れないよう「作業中、電源投入禁止」などの表示を見やすい場所に掲げてください。
 2. 複数の作業者が保守点検を行う場合は、主と従の関係を明確にし、電源の入り切り、軸の移動は必ず声をかけて安全を確認してから行ってください。

廃棄

- 製品は火中に投げないでください。製品が破裂したり、有毒ガスが発生する恐れがあります。

注意事項

⚠ 注意

設置

- 大きな熱源からの放射熱があたる場所や、周囲温度が 0 ~ 40° C の範囲を超える場所での使用は行わないでください。製品寿命低下の原因となります。
- 直射日光(紫外線)があたる場所、塩分のある場所、多湿状態の場所、有機溶剤、リン酸エステル系作動油が含まれている雰囲気中で、使用しないでください。
短期間で機能が喪失したり、急激な性能低下もしくは寿命の低下を招きます。
また製品の異常動作の恐れがあります。
- 腐食ガス(硫酸や塩酸など)などの雰囲気で使用しないでください。錆の発生による強度劣化の恐れがあります。
- 以下の場所で使用の際は、遮蔽対策を十分行ってください。対策を行わない場合は、誤作動を起こす恐れがあります。
 1. 大電流や高磁界が発生している場所
 2. 溶接作業などアーク放電の生じる場所
 3. 静電気などによるノイズが発生する場所
 4. 放射線により被爆する可能性がある場所
- 本体およびコントローラーは、ちり、ほこりの少ない場所、鉄粉のない場所に設置してください。ちり、ほこりの多い場所、鉄粉のある場所に設置した場合には、誤作動を起こす恐れがあります。
- 大きな振動や衝撃が伝わる場所 (4.9m/s² 以上) に設置しないでください。大きな振動や衝撃が伝わると誤作動を起こす恐れがあります。
- 運転中になにか危険なことがあったとき直ちに非常停止が掛けられる位置に非常停止装置を設けてください。ケガの原因になります。
- 製品の取付けには、保守作業のスペース確保をお願いします。
スペースが確保されないと、日常点検やメンテナンスなどができなくなり、装置の停止、製品の破損や作業中のケガにつながります。
- 製品の運搬、取付け時は、リフトや支持具で確実に支えたり、複数の人により行うなど、人身の安全を確保して十分に注意して行ってください。
- クレーンなどを使用する場合は、クレーンなどの定格荷重を超える荷物は絶対に吊らないでください。
- 荷物にふさわしい吊具を使用してください。吊具の切断荷重などに安全を見込んでください。
また、吊具に損傷がないか確認してください。
- 設置のとき、製品の可動部、ケーブルを持たないでください。ケガの原因になります。
- アクチュエーター、コントローラー間のケーブルは、必ず弊社の純正部品を使用してください。
なお、アクチュエーター、コントローラー、ティーチングツールなど各構成部品は弊社の純正部品の組合せで使用してください。
- ブレーキ機構は、垂直軸電源オフ時のスライダー、ロッドなどの落下防止用です。
安全ブレーキなど(制動用ブレーキ)に使用しないでください。
- 据付・調整などの作業を行う場合は、不意に電源などが入らないよう「作業中、電源投入禁止」などの表示をしてください。
不意に電源などが入ると感電や突然のアクチュエーターの動作によりケガをする恐れがあります。

運転

- 電源を投入するときは上位の機器から順に投入してください。製品が急に起動し、ケガ、製品破損の原因になります。
- 製品の開口部に指や物を入れしないでください。火災、感電、ケガの原因になります。
- 製品の1メートル以内に磁気カードなどの磁気媒体を近づけないでください。
マグネットの磁気により磁気カード内のデータが破壊される恐れがあります。

保守、点検、修理

- アクチュエーターのグリースを塗布するときは保護メガネを使用してください。
グリースが飛び、目に入ると目の炎症をおこします。
- 万が一、グリースが目に入った場合は、直ちに専門医の適切な処置を受けてください。
- バッテリー交換などのため電源を切り、内部を開けたときは、電源を切った直後(30秒以内)は製品のコンデンサー接続端子に触れないでください。
残留電圧により感電の原因になります。
- 絶縁抵抗試験を行うときは端子に触れないでください。感電の原因になります。
(ただし、DC電源を使用する製品は絶縁耐圧試験を行わないでください。)

⚠ お願い

全般

- 「カタログ」、「取扱説明書」などに記載のない条件や環境での使用、および航空施設、燃焼装置、娯楽機械、クリーンルーム内、安全機器、その他人命や財産に大きな影響が予測されるなど、特に安全性が要求される用途への使用をご検討の場合は、定格、性能に対し余裕を持った使い方やフェイルセーフなどの安全対策に十分な配慮をしてください。なお必ず営業担当までご相談ください。

！ お願い

設置

- コントローラーの周辺には通風を妨げる障害物を置かないでください。コントローラー破損の原因になります。
- 製品を垂直に取付けて使用する場合は、必ずブレーキ付きを使用してください。
- 機械装置などの動作部分は、人体が直接触れることがないよう防護カバーなどで隔離してください。
- 停電時にワークが落下するような制御を構成しないでください。機械装置の停電時や非常停止時における、スライダやロッド、ワークなどの落下防止制御を構成してください。
- スライダ、テーブルなどの直進精度を上げ、ボールねじおよびリニアガイドの滑らかな運動を確保するために下記の事項に注意してください。
 1. 本体の取付け面は平面度 0.05 mm以内に仕上げてください。
 2. アクチュエーターの剛性を得るために、設置取付け面を十分とってください。
- アクチュエーター / コントローラーの設置にあたっては次の条件を満たす環境としてください。
 - ・ 直射日光があたらないこと。
 - ・ 熱処理炉など、大きな熱源からの放射熱が機械本体に加わらないこと。
 - ・ 周囲温度は 0 ~ 40°C。
 - ・ 湿度 85%以下、結露のないこと。
 - ・ 腐食性ガス、可燃性ガスのないこと。
 - ・ 通常の組立て作業環境であり、ちり、ほこりが多くないこと。(防塵・防滴仕様を除く。)
 - ・ オイルミスト、切削液がかからないこと。
 - ・ 甚だしい電磁波、紫外線、放射線がないこと。
 - ・ 本製品は耐薬品性の考慮はされておりません。
 一般には作業者が保護具または保護着なしで作業できる環境です。
- 製品に貼付されている製造番号シールをはがさないでください。お問合わせいただく際の重要な情報になります。

保管

- 長期保管・保存では結露の発生がないようにしてください。結露により錆が発生し動作異常を起こす原因になります。
- 保管・保存温度は短期間なら 60° Cまで耐えますが、1ヶ月以上の保管・保存の場合は 50° Cまでとってください。グリース成分の変化による動作異常や、製品の低寿命化を招く恐れがあります。
- 保管・保存時は、水平平置きとしてください。梱包状態で保管する場合、姿勢表示のある場合は従ってください。製品が変形する恐れがあります。

設置・運転・保守

- 製品を扱う場合は、必要に応じて保護手袋、保護メガネ、安全靴などを着用して安全を確保してください。
- 保守のとき、ボールねじ用グリースは指定のグリースを使用してください。特に、フッ素系グリースとリチウム系グリースが混ざるとグリース機能の低下を招き、機械に損傷を与えます。
- アクチュエーターの機能を十分に発揮させるためには、潤滑が必要となります。潤滑が不足すると転がり部の摩耗が増加したり、早期破損の原因となりますので、以下の給油時期の目安を基に、定期的に給油を行ってください。
グリース給油時期の目安
 - ・ 稼働状況は 1日 8 時間の場合です。
 - ・ 昼夜連続運転など、稼働率の高い場合は状況に応じ短縮してください。
 - ・ 走行距離か月数のいずれか先に達した方を優先してください。

使用速度 (mm/sec)	給油時期	
	走行距離	月数
0を超え750以下	625km	6ヶ月
750を超え1500以下	1,250km	
1500を超え2500以下	2,500km	

(注) アクチュエーターによっては、上の表の値が異なります。取扱説明書をご確認ください。

保証

- 保証期間は、以下のいずれか先に達した期間内といたします。
 - ・ 弊社出荷後 18ヶ月
 - ・ ご指定場所に納入後 12ヶ月
 - ・ 稼働 2500時間
 上記期間中に適正な使用状況のもとに発生した故障で、かつ明らかに弊社の責任により故障を生じた場合は無料で修理を行います。ただし、カタログ・取扱説明書に記載されている以外の条件および環境でのご使用に関しましては保証範囲から除外させていただきます。また保証は弊社納入単体の保証を意味するもので、納入品の故障により誘発される損害は、保証の対象から除かせていただきます。修理は引取り修理対応といたします。詳細につきましては、取扱説明書をご確認ください。

廃棄

- 製品が使用不能、または不要になった場合は、産業廃棄物として適切な廃棄処置を行ってください。
- コントローラーにはバッテリーを使用している製品もありますので、廃棄する際にはバッテリーを取り外してください。処置については、営業担当にお問合わせください。

その他

- 「安全上のご注意」全般についてお守りいただけない場合は、弊社は一切の責任を負いません。
- 製品に関してのお問合わせあるいは修理依頼は、営業担当までご連絡をお願いいたします。

製品取扱い上の注意点 [全機種共通]

目次

1. 速度	3-49
2. 加速度／減速度	3-49
3. デューティ比	3-50
4. すべりネジ仕様の製品について	3-50
5. 原点	3-50
6. エンコーダの種類	3-50
7. エンコーダパルス数	3-51
8. モーター	3-51
9. 取付け姿勢	3-51
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション	3-52
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント	3-52
12. 張出し負荷長	3-52
13. 寿命	3-53
14. 本体精度	3-53
15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)	3-53
16. 垂直設置での使用について	3-53
17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダケーブル	3-54
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて	3-54
19. 海外規格への対応について	3-54

1. 速度

速度は、アクチュエーターのスライダー(またはロッド、アーム、出力軸)を移動させるときの設定速度です。スライダーは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、目標位置(指定されたポジション)の手前で減速して停止します。

ご注意ください

- パルスモーター搭載機種(RCP6、RCP5、RCP4、RCP3、RCP2、TTA)は、搬送物の質量によって最高速度が変化します。機種選定の際は、「速度と可搬質量の相関図」(各機種掲載ページに掲載)をご参照ください。
- ストロークの短い軸や、ストロークの長い軸でも移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しない場合があります。
- ストロークが長くなると危険回転速度の関係から最高速度が低下します。詳細は各機種の掲載ページの「ストロークと最高速度」の表をご覧ください。
- RCP5ベルトタイプは、低速で動作すると振動や共振が発生する場合がありますので、100mm/sec以上でご使用ください。
- ポジションコントローラー(PCON-□/ACON-□/SCON-□/DCON-□/RCON/RCP6S)は最低速度がアクチュエーターごとに設定されています。詳細は、各コントローラーの取扱説明書をご覧ください。
- 移動時間を計算する場合は、設定速度の移動の時間だけでなく、加速・減速・収束の時間も考慮する必要があります。詳細な移動時間はサイクルタイム計算ソフトを使用することで算出可能です。(サイクルタイム計算ソフトのダウンロードはこちらから→<https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/index.html>)

2. 加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。両方ともプログラム上では「G」で指定します(1G≒9807mm/s²)。

※ロータリーは1G≒9807度/s²

ご注意ください

- 加速(減速)度は、数字を大きくすると急加速(急減速)となり移動時間は短縮しますが、可搬重量に合った加減速度以下でご使用ください。
- 定格加速(減速)度は各機種の掲載ページをご覧ください。

3. デューティー比

デューティー比とはアクチュエーターの稼働率（1サイクル中のアクチュエーターが動作している時間）を表します。アクチュエーターにかかる負荷、速度、加速度に対してデューティー比が高すぎると、過負荷エラーが発生する場合があります。条件に応じたデューティー比の範囲内でご使用ください。

$$\text{デューティー比} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \%$$

〈パルスモーター〉

パルスモーターを使用したアクチュエーターに関しては、100%のデューティー比で動作可能です。

対象機種：EC※1、RCP2、RCP3、RCP4、RCP5、RCP6※1、WU、TTA、IXP

※1：RCP6S、EC一部機種はモーターの発熱を抑えるため、デューティー比に制限を設けています。詳しくは1-286ページをご参照ください。

〈サーボモーター〉

サーボモーターを使用したアクチュエーターに関しては、動作条件によってデューティー比が制限されます。サーボモーターにおけるデューティー算出方法は1-288ページをご参照ください。

4. すべりネジ仕様の製品について

すべりネジタイプのアクチュエーター（RCP3-SA2□□/RA2□□、RCA2-□□3NA/□□4NA、RCDシリーズ）をご使用になる場合は、以下の点についてご注意ください。

ご注意ください

- 動作頻度の少ない用途に適しています。（目安として10秒に1回の動作で24時間稼働、年240日稼働の場合寿命は約5年となります）
- 搬送重量、必要負荷の少ない用途に適しています。（1kg以下）
- ±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
- メンテナンスしやすい場所に設置してください。

5. 原点

原点はアクチュエーターが位置決めを行う際の座標の基準点です。原点がずれると移動する位置も同じ分だけずれますのでご注意ください。

ご注意ください

- ①原点復帰動作中は、可動部がメカエンド部まで移動してから反転しますので、周囲との干渉にご注意ください。
- ②原点は標準がモーター側（グリッパは開側、ロータリーは出力軸を上から見て左回転側）です。オプションで原点を逆（反モーター側）にすることが可能ですが、納品後に原点方向を変更する場合は弊社に返却していただき調整が必要なケースもございますのでご注意ください。
- ③オプションで原点逆仕様（記号NM）が設定されていない機種は原点逆仕様ができませぬのでご注意ください。
- ④原点復帰動作はメカエンドを基準として原点を決めています。このため原点復帰動作中に外的要因で動作できなくなった場合、メカエンドから阻害された距離だけずれる可能性があります。

6. エンコーダの種類

アクチュエーターに搭載されるエンコーダは、以下の4種類があります。

- インクリメンタルタイプ 原点位置データを保持しないため、電源投入ごとに原点復帰動作が必要なタイプです。
- アブソリュートタイプ 電源を落としても原点位置データをバッテリーで保持していますので、電源投入時に原点復帰をしなくても動作が可能ですが、データ保持用のバッテリーが切れると動作ができなくなりますので注意が必要です。バッテリー寿命の目安については1-217（メンテナンス部品リスト_交換用バッテリー）をご確認ください。
- 擬似アブソリュートタイプ 電源投入時に約16mmの範囲で移動し、その場から動作が可能。位置データを電源オフ時は保持しないため、アブソバッテリーは不要です。
- バッテリーレスアブソリュートタイプ 電源を落としてもバッテリーレスアブソリュートエンコーダ（特許取得済）が原点位置データを保持していますので、電源投入時に原点復帰動作を行う必要はありません。また、原点位置データ保持用のバッテリーも不要です。

ご注意ください

上記4タイプの他に「簡易アブソリュートタイプ」があります。これはインクリメンタルタイプのエンコーダを搭載したアクチュエーターのコントローラーに専用の簡易アブソリュートユニットを接続するタイプです。「簡易アブソリュートタイプ」は電源を落としても原点位置データを保持するため電源投入時に原点復帰動作が不要になります。

したがって簡易アブソリュートタイプのアクチュエーター（エンコーダ）は、アブソリュートタイプではなくインクリメンタルタイプとなりますのでご注意ください。

7. エンコーダーパルス数

エンコーダーのパルス数はアクチュエーターによって異なります。各アクチュエーターのパルス数は以下の表をご参照ください。

シリーズ	タイプ	エンコーダーパルス数
RCP6	全機種	8192
RCP5	全機種	800
RCP4		
RCP3		
RCP2		
RCA2	□□3NA/□□4NA	1048
	上記機種以外	800
RCA	インクリメンタルタイプ	800
	アブソリュートタイプ	16384
RCD	RA1DA/GRSNA	480
RCS4	全機種	16384
RCS3		
RCS2	□□5N(インクリメンタル)	1600
	□□5N(アブソリュート)	16384
	SR□7BD	3072
	上記機種以外	16384
WU	全機種	8192
TTA	パルスモーター仕様全機種	8192
TTA-S	サーボモーター仕様全機種	16384

シリーズ	タイプ	エンコーダーパルス数	
ISB ISDB	バッテリーレス アブソリュート	131072	
	インクリメンタルタイプ アブソリュートタイプ	16384	
ISDBCR	全機種	16384	
SSPA			
ISA			
ISDA			
IF/IFA			
RS			
NSA	全機種	131072	
NS	S□M□(インクリメンタル)	2400	
	上記機種以外	16384	
LSA LSAS	全機種	分解能0.001mm	
	□18S	131072	
DD/DDA	□18P	1048576	
	IXA-NNN IXA-NSW	全機種	16384
IXA-NSN IXA-NHN IXA-NSC	全機種	131072	
	IX IXP	全機種	16384 8192

ご注意ください

RCP6、TTA、IXPの移動時の速度は800パルスで制御しますが、位置決め時は8192パルスで制御します。
RCP6をパルス列制御する場合の電子ギアは、8192パルスで計算してください。

8. モーター

シリーズによって使用しているモーターが異なります。

- RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2/WU/TTA/IXP:パルスモーター
- RCD:DCブラシレスモーター
- RCA/RCA2/TTA-S:サーボモーター(DC24V)
- RCS4/RCS3/RCS2/ISB/ISDB(CR)/ISA/ISDA(CR)/NS/NSA/IF/RS/DDA/IX/IXA:サーボモーター(AC200V)
- LSA/LSAS:リニアサーボモーター(AC200V)

ご注意ください

パルスモーター(RCP6を除く)と24Vサーボモーターは、電源投入後、初回のサーボON時に振動が発生する場合があります。

9. 取付け姿勢

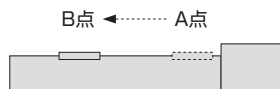
取付け姿勢は機種によって異なります。詳細については、1-267ページをご参照ください。

10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション

あらかじめ記憶させたポジションに、繰返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。

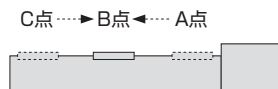
〈繰返し位置決め精度〉

同一のポイントへ同一方向から繰返し位置決めを行った場合の停止位置精度のばらつき。



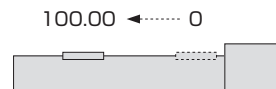
〈ロストモーション〉

同一のポイントへ正と負の方向から繰返し位置決めを行った場合の停止位置精度のばらつき。



〈絶対位置決め精度〉

座標値で指定された任意の位置決めポイントに、位置決めを行った場合の、座標値と実測値の差。



ご注意ください

下記に示す条件下での精度は「繰返し位置決め精度」では保証されません。

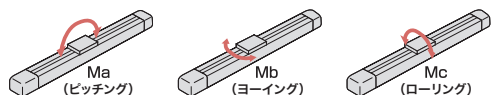
- ① 繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
- ② ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
- ③ ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
- ④ 周囲温度環境が著しく変化する場合。
- ⑤ アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
- ⑥ 動作中に負荷条件が変動する場合。

11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント (M_a 、 M_b 、 M_c)

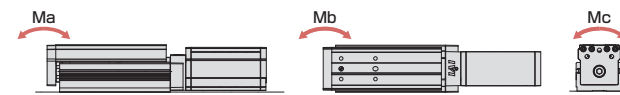
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した※場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-235ページの技術資料をご参照ください。

※ 走行寿命の設定は機種によって異なります。詳細は各機種の掲載ページをご参照ください。

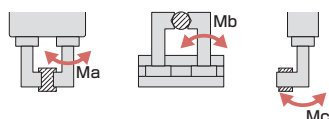
〈スライダタイプモーメント方向〉



〈テーブルタイプモーメント方向〉



〈グリッパータイプモーメント方向〉

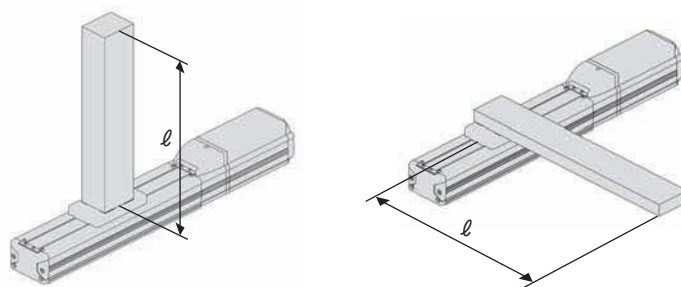


〈ロータリータイプモーメント方向〉



12. 張出し負荷長 (ℓ)

ワークやブラケットなどをアクチュエーターのスライダーからオフセットして取付けた場合に、アクチュエーターが円滑に動作できるオフセット量の目安です。目安となる長さを大きく超えた場合、振動などで故障に至る可能性があります。目安となる長さ以内でご使用ください。詳細な数値は各機種の掲載ページをご覧ください。



13. 寿命

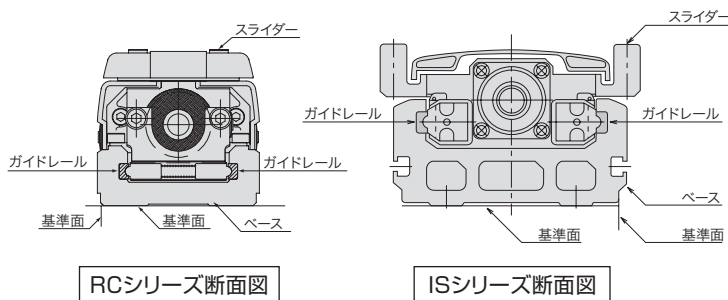
アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品（ガイド、ボールネジ、モーターなど）の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。

例えばガイドを例にとると、ガイドには動的許容負荷モーメント（1-235ページ参照）が設定されていますが、仮に動的許容負荷モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。

余裕をもった使い方をしていただくと、10年以上はご使用いただくことが可能です。よって機種選定の際は、余裕をみた選定をおすすめします。

14. 本体精度

スライダタイプの本体精度は以下の通りです（回転軸は除く）。また、本体のベース側面と下面はスライダの走りに対する基準面となっていますので、本体取付け時の平行の目安にご使用ください。

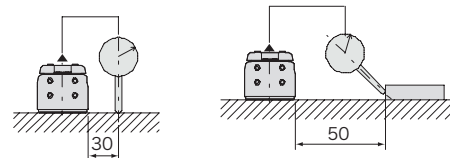


フレーム取付け時の平行度（平滑面上※1に固定した場合）

RCP3-SA2AC/SA2BC 上下0.5mm/全ストローク
左右0.1mm/全ストローク

RCP4W 0.1～0.18mm以下
（ストロークにより平行度が異なります。
詳細は取扱い説明書をご覧ください。）

上記以外の機種 0.05mm/m以下



条件 ・上記値は20°Cにおける値です。
・架台の基準面に対してアクチュエーターの基準面を押当てて取付けた場合。
*詳細はアクチュエーターの取扱説明書をご参照ください。

※1 平面度0.05mm以下。

15. ロッドタイプ（ロッド先端振れ）

ガイドなしロッドタイプはロッド先端の振れや耐荷重を考慮していません（アクチュエーター仕様に記載されているロッド不回転精度は工場出荷時の初期値で、動作と共にガタ量は大きくなります）。ロッドの振れ幅の制限や不回転精度が必要な場合、また直進方向以外から力がかかる場合はガイド付タイプをご使用になるか外付けガイドを併用してください。

ガイド付ロッドタイプ：RCP6-RRA/WRA、RCP5-RA、RCP4-RA、RC□□-RGS/RGD/SRGS/SRGD

ご注意ください

ラジアルシリンダータイプの外付けガイドとの固定はフローティングジョイントを使用し、ガイドなしロッドタイプ（回り止めロッドタイプ）はリジッドで固定する事を推奨いたします。

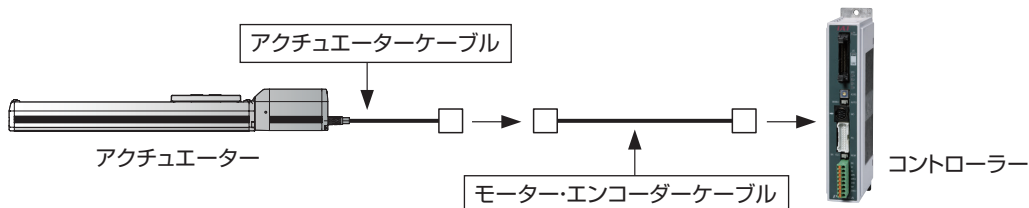
詳細は1-259ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

16. 垂直設置での使用について

アクチュエーターを垂直設置で使用する場合は、電源OFFまたは非常停止が入った場合に可動部が下降して装置を壊さないように、ブレーキ（オプション）をご指定ください。ただしブレーキ付タイプは、コントローラーと接続してブレーキ解除を行わないと可動部が動きませんので、ご注意ください。

17. アクチュエーターケーブル/モーター・エンコーダーケーブル

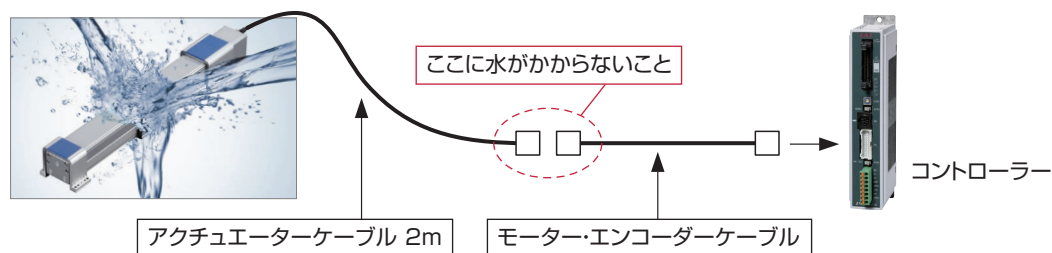
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



アクチュエーターケーブルのコネクターとコントローラーを接続するケーブルが、モーター・エンコーダーケーブルになります。モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターの種類によって、モーターケーブルとエンコーダーケーブルが分かれている機種とモーターケーブルとエンコーダーケーブルが一体となったケーブルを使用する機種があります。またケーブルの種類として標準仕様と耐屈曲性に優れたロボットケーブル仕様があります。ケーブルペアの中を通す場合は必ずロボットケーブル仕様をご使用いただき、各ケーブルの最小曲げR以上でご使用ください(最小曲げRは各ケーブルの掲載ページに記載されています)。機種ごとのケーブル型式を確認する場合は、3-693ページの「アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表」をご覧ください。

18. 防滴仕様のアクチュエーターについて

保護等級はケーブルまで含んで規定されていますが、ケーブル末端コネクターは防滴処理されていないので、保護構造の対象とはなりません (ISWAシリーズは除く)。したがって、ケーブル末端から水が浸入する恐れがある使用方法は避けてください。







19. 海外規格への対応について


海外規格対応品については1-243ページの「改正RoHS/CEマーク/UL規格対応表」をご参照ください。また、海外規格対応品については各機種の掲載ページにアイコンを記載しておりますので、そちらでもご確認いただけます。

〈海外規格アイコン一覧〉

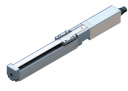

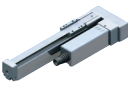
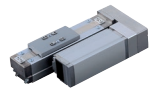




スライダタイプ

パルスモーター		
RCP6/RCP6S-SA4C	3-63	
RCP6/RCP6S-SA6C	3-69	
RCP6/RCP6S-SA7C	3-75	
RCP6/RCP6S-SA8C	3-81	
RCP6/RCP6S-WSA10C	3-87	
RCP6/RCP6S-WSA12C	3-91	
RCP6/RCP6S-WSA14C	3-95	
RCP6/RCP6S-WSA16C	3-99	
RCP6/RCP6S-SA4R	3-103	
RCP6/RCP6S-SA6R	3-109	
RCP6/RCP6S-SA7R	3-115	
RCP6/RCP6S-SA8R	3-121	
RCP6/RCP6S-WSA10R	3-127	
RCP6/RCP6S-WSA12R	3-131	
RCP6/RCP6S-WSA14R	3-135	
RCP6/RCP6S-WSA16R	3-139	

パルスモーター		
RCP5-BA4/BA4U	3-145	
RCP5-BA6/BA6U	3-149	
RCP5-BA7/BA7U	3-153	

パルスモーター		
RCP4-SA3C	3-159	
RCP4-SA5C	3-163	
RCP4-SA3R	3-167	
RCP4-SA5R	3-171	

パルスモーター		
RCP3-SA2AC	3-177	
RCP3-SA2BC	3-181	
RCP3-SA3C	3-185	
RCP3-SA4C	3-189	
RCP3-SA5C	3-193	
RCP3-SA6C	3-197	
RCP3-SA2AR	3-201	
RCP3-SA2BR	3-205	
RCP3-SA3R	3-209	
RCP3-SA4R	3-213	
RCP3-SA5R	3-217	
RCP3-SA6R	3-221	

サーボモーター 24V		
RCA-SA4C	3-227	
RCA-SA5C	3-231	
RCA-SA6C	3-235	
RCA-SA4R	3-239	
RCA-SA5R	3-243	
RCA-SA6R	3-247	

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

サーボモーター 200V	
RCS4-SA4C	3-253
RCS4-SA6C	3-257
RCS4-SA7C	3-261
RCS4-SA8C	3-265
RCS4-WSA10C	3-269
RCS4-WSA12C	3-273
RCS4-WSA14C	3-277
RCS4-WSA16C	3-281
RCS4-SA4R	3-285
RCS4-SA6R	3-289
RCS4-SA7R	3-293
RCS4-SA8R	3-297
RCS4-WSA10R	3-301
RCS4-WSA12R	3-305
RCS4-WSA14R	3-309
RCS4-WSA16R	3-313

サーボモーター 200V	
RCS3/RCS3P-SA8C	3-319
RCS3/RCS3P-SS8C	3-323
RCS3-CT8C	3-327
RCS3/RCS3P-SA8R	3-331
RCS3/RCS3P-SS8R	3-335

サーボモーター 200V	
RCS2-SA4C	3-241
RCS2-SA5C	3-345
RCS2-SA6C	3-349
RCS2-SA7C	3-353
RCS2-SA4R	3-357
RCS2-SA5R	3-361
RCS2-SA6R	3-365
RCS2-SA7R	3-369

次ページへ続く

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー







リニアサーボ

オプション/資料


ケーブル型式
一覧表

スライダタイプ


サーボモーター 200V (ボールねじ高性能タイプ)

ISB/ISPB-SXM-60	3-375	
ISB-SXM-100	3-379	
ISB/ISPB-SXL-60	3-383	
ISB-SXL-100	3-387	
ISB/ISPB-MXM-100	3-391	
ISB/ISPB-MXM-200	3-395	
ISB-MXM-400	3-399	
ISB/ISPB-MXL-100	3-403	
ISB/ISPB-MXL-200	3-407	
ISB-MXL-400	3-411	
ISB/ISPB-MXMX-200	3-415	
ISB-MXMX-400	3-419	
ISB/ISPB-LXM-200	3-423	
ISB/ISPB-LXM-400	3-427	
ISB/ISPB-LXL-200	3-431	
ISB/ISPB-LXL-400	3-435	
ISB/ISPB-LXMX-200	3-439	
ISB/ISPB-LXMX-400	3-443	
ISB/ISPB-LXUWX-200	3-447	
ISB/ISPB-LXUWX-400	3-451	
ISB/ISPB-WXM-750	3-455	
ISB/ISPB-WXMX-750	3-459	

サーボモーター 200V (ボールねじ高剛性タイプ)

SSPA-SXM-200	3-465	
SSPA-MXM-400	3-469	
SSPA-LXM-750	3-473	

サーボモーター 200V (ボールねじ簡易防塵タイプ)

ISDB/ISPDB-S-60	3-479	
ISDB-S-100	3-483	
ISDB/ISPDB-M-100	3-487	
ISDB/ISPDB-M-200	3-491	
ISDB-M-400	3-495	
ISDB/ISPDB-MX-200	3-499	
ISDB-MX-400	3-503	
ISDB/ISPDB-L-200	3-507	
ISDB/ISPDB-L-400	3-511	
ISDB/ISPDB-LX-200	3-515	
ISDB/ISPDB-LX-400	3-519	

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

サーボモーター 200V (ボールねじナット回転型タイプ)

NSA-MXMS	3-525
NSA-MXMM	3-531
NSA-LXMS	3-537
NSA-LXMM	3-543
NSA-LXMS	3-549
NSA-LXMM	3-555
NSA-WXMS	3-561
NSA-WXMM	3-567
NSA-WXMS	3-573
NSA-WXMM	3-579



サーボモーター 200V (ベルト駆動タイプ)

IFA-SA□□-100	3-587
IFA-MA□□-200	3-593
IFA-MA□□-400	3-599



オプション

3-605

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

総合カタログ2022非掲載機種

下記機種は、2022年度版の総合カタログに掲載しておりませんが、販売は継続しております。製品の詳細は最終掲載カタログ、またはweb製品情報をご覧ください。

過去の総合カタログ

<https://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/>



Web製品情報

<https://www.iai-robot.co.jp/product/series/slider.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
スライダータイプ	RCP2-BA6(U)	2015 総合カタログ	—
	RCP2-BA7(U)		
	RCP2-SS7C	2016総合カタログ	—
	RCP2-SS8C		
	RCP2-HS8C		
	RCP2-SS7R		
	RCP2-SS8R		
	RCP2-HS8R		
	RCA2-SA2AC		
	RCA2-SA2AR		
	RCA-SS4D		
	RCA-SS5D		
	RCA-SS6D		
	RCS2-SS7C		
	RCS2-SS7R		
	ERC3-SA5C		
	ERC3-SA7C		
	ERC3D-SA5C		
	ERC3D-SA7C		
	ERC2-SA6C		
	ERC2-SA7C		
	RCP5-SA4C		
	RCP5-SA6C		
	RCP5-SA7C		
	RCP5-SA4R		
	RCP5-SA6R		
	RCP5-SA7R		
	RCP4-SA6C		
	RCP4-SA7C		
	RCP4-SA6R		
	RCP4-SA7R		
	RCA2-SA3C		
	RCA2-SA4C		
	RCA2-SA5C		
	RCA2-SA6C		
	RCA2-SA3R		
	RCA2-SA4R		
	RCA2-SA5R		
	RCA2-SA6R		
	RCA-SA4D		
	RCA-SA5D		
	RCA-SA6D		
	RCS2-SA4D		
RCS2-SA5D			
RCS2-SA6D			

分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
スライダータイプ	IS(P)A-WXM	2021総合カタログ	○
	IS(P)A-WXMX		
	NS-SXMSA		
	NS-SXMMA		
	NS-SZMSA		
	NS-SZMMA		
	NS-MXMSA		
	NS-MXMMA		
	NS-MXMXSA		
	NS-MZMSA		
	NS-MZMMA		
	NS-LXMSA		
	NS-LXMMA		
	NS-LXMXSA		
	NS-LZMSA		
	NS-LZMMA		
	IF-SA		
IF-MA			

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

パルスモーター				
RCP6 RCP6S	スライダー	RCP6/RCP6S-SA4C	3-63	
		RCP6/RCP6S-SA6C	3-69	
		RCP6/RCP6S-SA7C	3-75	
		RCP6/RCP6S-SA8C	3-81	
	ワイドスライダー	RCP6/RCP6S-WSA10C	3-87	
		RCP6/RCP6S-WSA12C	3-91	
		RCP6/RCP6S-WSA14C	3-95	
		RCP6/RCP6S-WSA16C	3-99	
	スライダー 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-SA4R	3-103	
		RCP6/RCP6S-SA6R	3-109	
		RCP6/RCP6S-SA7R	3-115	
		RCP6/RCP6S-SA8R	3-121	
	ワイドスライダー 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-WSA10R	3-127	
		RCP6/RCP6S-WSA12R	3-131	
		RCP6/RCP6S-WSA14R	3-135	
		RCP6/RCP6S-WSA16R	3-139	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCP6-SA4C

RCP6S-SA4C

±10μm
標準

±5μm
高精度
オプション設定

簡易防塵

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅
40mm

24v
パルスモーター

■型式項目

SA4C		WA		35P						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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		
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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		



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高精度仕様 (注1)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	3-612	-

(注1) リード16の時は選択できません。ダブルスライダ仕様の場合は選択できません。
 (注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-SA4C		RCP6S-SA4C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は 420mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

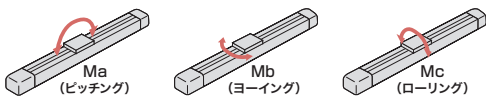
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	7	12	14	18
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	4	10	12	12
		最高速度(mm/s)	1260	785	390	195
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	1	1
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
		最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1.5	3	5.5	12
垂直	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	1	2.25	4.5	9	
	最高速度(mm/s)	1260	785	390	195	
速度/加減速度	最低速度(mm/s)	40	13	7	4	
	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け	押付け時最大推力(N)	48	77	155	310
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	40	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	3	5.5	12	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±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: 13.0N・m
	Mb: 18.6N・m
	Mc: 25.3N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 5.0N・m
	Mb: 7.1N・m
	Mc: 9.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 【 】内は高精度仕様(リード2.5、5、10)の場合です。
(注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
560	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
700	6	6	5	4.5	4	1.5	1.5	1.5
840		6	4	4	3.5	1	1	1
980		4	4	3	2.5	1	1	1
1120			2.5	2	1.5	1	0.75	
1260				2	1.5	1		0.5

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	12	10	9	3	3	3
85	12	12	12	10	9	3	3	3
175	12	12	12	10	9	3	3	3
260	12	12	12	10	9	3	3	3
350	12	12	12	10	9	3	3	3
435	12	12	12	10	8	2.5	2.5	2.5
525	12	12	10	8	7	2.25	2.25	2.25
610	12	10	8	6	5	2.25	2.25	2.25
700		8	6	4	3	2	1.75	
785		7	4	3	3	1.5	1.25	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
40	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
85	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
130	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
175	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
215	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
260	14	14	14	14	13	5.5	5.5	5.5
305	14	14	14	12	5	5	5	
350	14	12	12	10	4.5	4.5	4.5	
390	14	10	10	10	4	4	3.5	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	18	18	18	18	12	12	12
20	18	18	18	18	18	12	12	12
40	18	18	18	18	18	12	12	12
65	18	18	18	18	18	12	12	12
85	18	18	18	18	18	12	12	12
105	18	18	18	18	18	12	12	12
130	18	18	18	18	18	11	11	11
150	18	18	18	18	18	10	10	10
175	18	18	18	18	18	9	9	9
195	18	18	18	18	18	8	8	8

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			加速度(G)
	0.3	0.7	0.3	
0	4	3.5	1	
140	4	3.5	1	
280	4	3.5	1	
420	4	3	0.75	
560	3.5	2.5	0.75	
700	3	2	0.5	
840	2.5	1.5	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			加速度(G)
	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	2.25	
85	10	8	2.25	
175	10	8	2.25	
260	9	6	2	
350	7	5	2	
435	6	4	1.5	
525	5	3	1	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			加速度(G)
	0.3	0.7	0.3	
0	12	10	4.5	
40	12	10	4.5	
85	12	10	4.5	
130	10	9	4	
175	10	8	4	
215	9	7	4	
260	8	6	2.5	

リード2.5

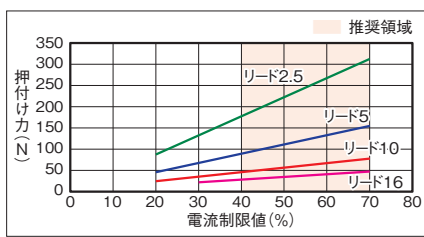
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			加速度(G)
	0.3	0.7	0.3	
0	12	12	9	
20	12	12	9	
40	12	12	9	
65	12	11	8	
85	11	10	8	
105	10	9	8	
130	10	8	5	

ストロークと最高速度

リード(mm)	接続 コントローラー	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	1260	1060	875
	高出力無効		840	
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効		525	
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効		260	
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効		130	

(単位はmm/s)

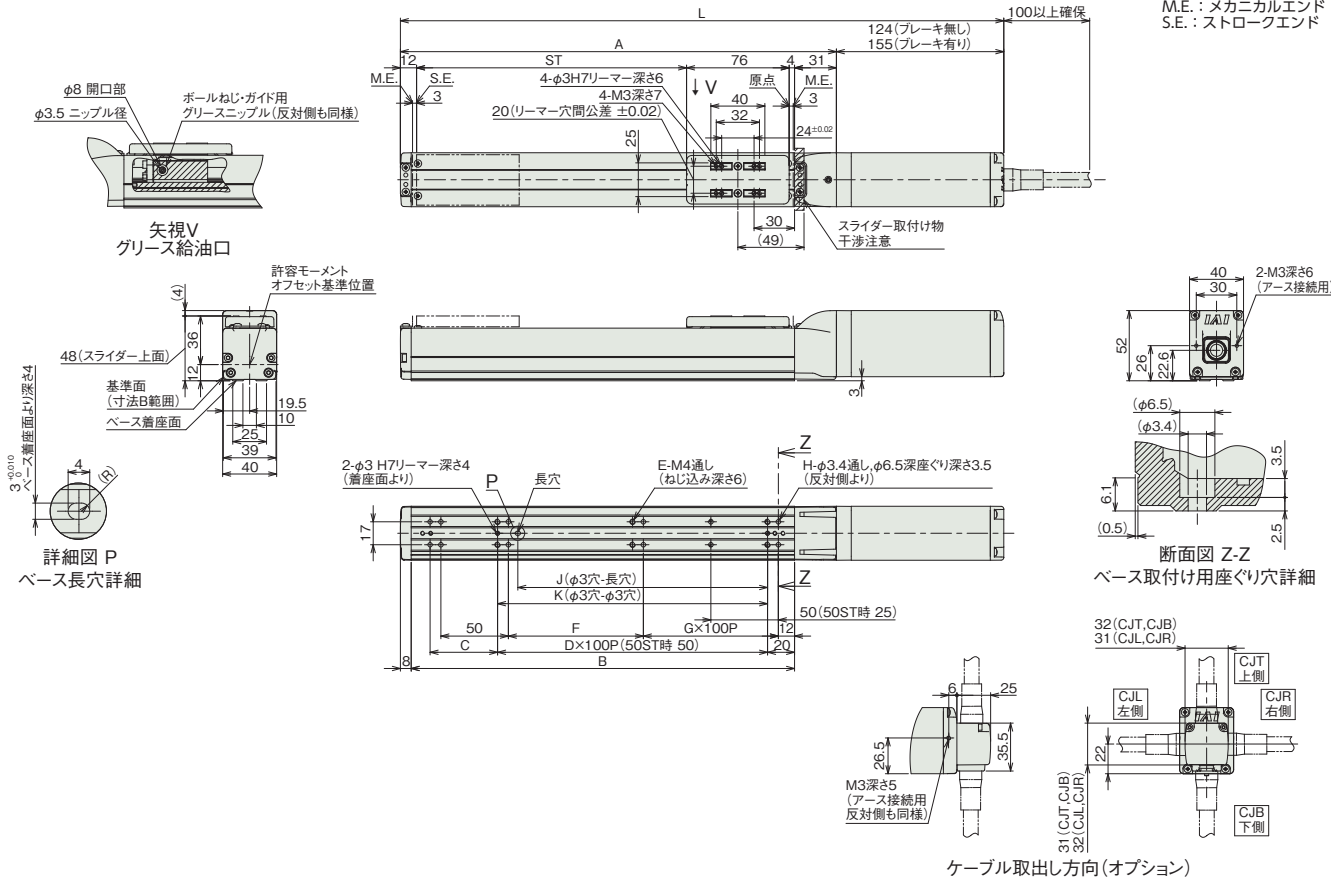
押付け力と電流制限値の相関図



■RCP6-SA4C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST : ストローク
M.E. : メカニカルエンド
S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法

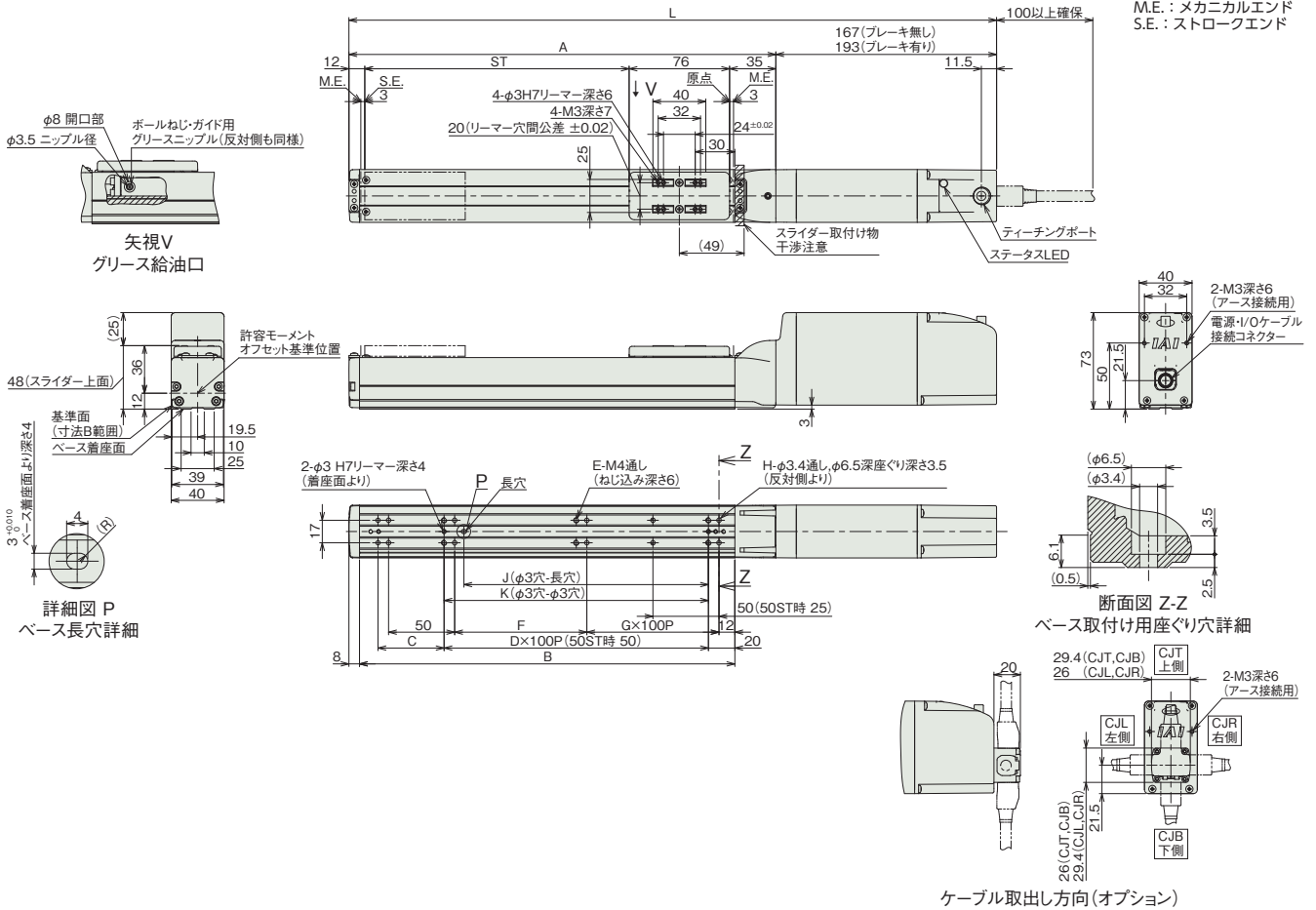
L	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
	ブレーキ無し	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
ブレーキ有り	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	
A	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623	
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
	RCP4	ブレーキ無し	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8
RCP3	ブレーキ有り	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

■RCP6S-SA4C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790
	ブレーキ有り	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816
A	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623	
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1
	ブレーキ有り	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション

ケーブル型式

ケーブル

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

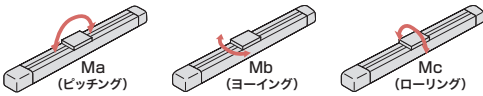
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	11.4	13.4	17.4
最大可搬質量(kg)(高出力無効)		9.4	11.4	11.4	
最高速度(mm/s)		785	390	195	
水平	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.5	1	1
		最高加減速度(G)	1	1	1
		最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	4.9	11.4
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	3.9	8.4
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	390	195
		最低速度(mm/s)	-	7	4
		定格加減速度(G)	-	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	-	0.5	0.5
		最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	4.9	11.4
押付け	押付け時最大推力(N)	77	155	310	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	3	5.5	12	
	最小呼びストローク(mm)	150	150	150	
ストローク	最小有効ストローク(mm)	50	50	50	
	最大呼びストローク(mm)	500	500	500	
	最大有効ストローク(mm)	400	400	400	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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: 143 N・m
	Mb: 204 N・m
	Mc: 50.5 N・m
動的許容モーメント(注5)	Ma: 44.6 N・m
	Mb: 63.6 N・m
	Mc: 15.7 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	パツテリレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4				
85	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4				
175	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4				
260	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4				
350	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4				
435	10	10	10	8	6				
525	10	10	8	6	5				
610	10	8	6	4	3				
700		6	4	2	1				
785		5	2	1	1				

リード5

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9	
40	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9	
85	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9	
130	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9	
175	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9	
215	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9	
260	12	12	12	12	11	3.5	3.5	3.5	
305	12	12	12	12	10	3	3	3	
350	12	10	10	10	8	2.5	2.5	2.5	
390	12	8	8	8	8	2	2	1.5	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4	
20	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4	
40	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4	
65	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4	
85	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4	
105	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4	
130	16	16	16	16	16	9	9	9	
150	16	16	16	16	16	8	8	8	
175	16	16	16	16	16	7	7	7	
195	16	16	16	16	16	6	6	6	

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平			垂直
	速度(mm/s)			
速度	加速度(G)			
(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	9.4	7.4		
85	9.4	7.4		
175	9.4	7.4		
260	8.4	5.4		
350	6.4	4.4		
435	4	2		
525	3	1		

リード5

姿勢	水平			垂直
	速度(mm/s)			
速度	加速度(G)			
(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	11.4	9.4	3.9	
40	11.4	9.4	3.9	
85	11.4	9.4	3.9	
130	9.4	8.4	3.4	
175	9.4	7.4	3.4	
215	8.4	6.4	3.4	
260	6	4	0.5	

リード2.5

姿勢	水平			垂直
	速度(mm/s)			
速度	加速度(G)			
(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	11.4	11.4	8.4	
20	11.4	11.4	8.4	
40	11.4	11.4	8.4	
65	11.4	10.4	7.4	
85	10.4	9.4	7.4	
105	9.4	8.4	7.4	
130	8	6	3	

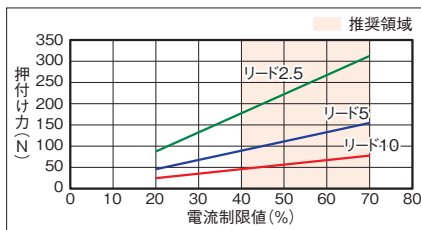
ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード(mm)	呼びストローク	有効ストローク	接続コントローラー(50mmごと)	(mm)	(mm)
10	高出力有効	785	675	555	
	高出力無効		525		
5	高出力有効	390	330	275	
	高出力無効		260		
2.5	高出力有効	195	165	135	
	高出力無効		130		

(単位はmm/s)

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

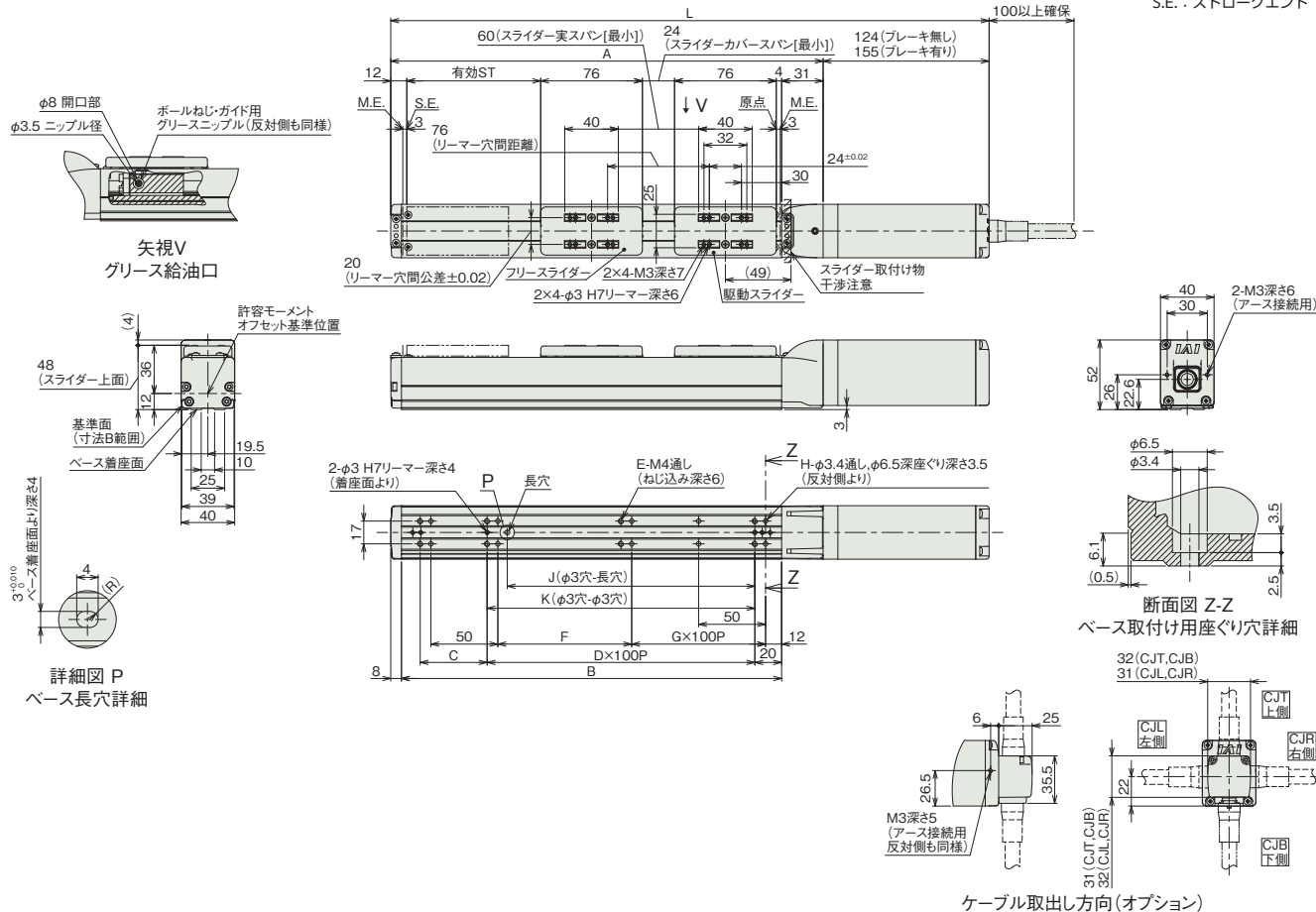
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	397	447	497	547	597	647	697
	ブレーキ有り	428	478	528	578	628	678	728
A	273	323	373	423	473	523	573	623
B	234	284	334	384	434	484	534	584
C	100	50	100	50	100	50	100	50
D	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	10	10	12	12	14	14	16	16
J	85	185	185	285	285	385	385	485
K	100	200	200	300	300	400	400	500

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	ブレーキ有り	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.1kgを加えた質量です。

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

RCP6-SA6C

RCP6S-SA6C

±10μm
標準

±5μm
高精度
オプション設定

簡易防塵

バッテリー
レスアップ

モーター
ストレート

本体幅
60mm

24V
パルス
モーター

■ 型式項目

	SA6C	WA	42P					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m XC 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



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高精度仕様 (注1)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	3-612	-

(注1) リード20の時は選択できません。ダブルスライダ仕様の際は選択できません。
 (注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-SA6C		RCP6S-SA6C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)



選定上の
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は 630mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご確認ください。

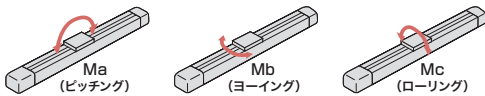
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	28	32	40
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	14	20	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1440	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
定格加減速度(G)		0.3	0.1	0.3	0.3	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1	2.5	6	16
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	0.75	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1280	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	1	2.5	6	16	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
ストロークピッチ(mm)		50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±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: 48.5N・m
	Mb: 69.3N・m
	Mc: 103N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) 【 】内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。
 (注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	10	8	7	1	1	1
160	15	15	10	8	7	1	1	1
320	15	12	10	8	6	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1
640	12	12	8	6	5	1	1	1
800	10	10	6.5	4.5	3	1	1	1
960		8	5	3.5	2			1
1120		6.5	3	2	1.5		0.5	0.5
1280		1	1	1	1			
1440			1	0.5				

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
80	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
200	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
320	28	26	18	14	12	2.5	2.5	2.5
440	28	26	18	12	10	2.5	2.5	2.5
560	28	20	12	8	7	2.5	2.5	2.5
680	20	15	9	5	4	2.5	2.5	2.5
800	15	9	5	2	1	2	2	1
900		5	3	1	1		0.5	0.5

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	32	32	26	24	20	6	6	6
40	32	32	26	24	20	6	6	6
100	32	32	26	24	20	6	6	6
160	32	32	26	24	20	6	6	6
220	32	32	26	24	20	6	6	6
280	32	32	26	24	15	6	6	5.5
340	32	32	20	18	12	6	5	4.5
400	32	22	12	11	8	4.5	3.5	3.5
450	26	15	8	6	4	3.5	2	2

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	35	35	16	16	16
20	40	40	35	35	35	16	16	16
50	40	40	35	35	35	16	16	16
80	40	40	35	35	30	16	16	16
110	40	40	35	35	30	16	16	16
140	40	40	35	35	28	16	15	15
170	40	40	32	32	24	14	13	12
200	40	35	28	25	20	11	10	9
225	40	28	20	18	14	9	8	

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	8	5	0.75	
160	8	5	0.75	
320	8	5	0.75	
480	8	4	0.75	
640	6	3	0.75	
800	4	1.5	0.75	
960	2	0.5	0.5	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	14	10	2	
80	14	10	2	
200	14	10	2	
320	14	10	2	
440	11	7	1.5	
560	7	2.5	1	
680	4	1	0.5	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	20	14	5	
40	20	14	5	
100	20	14	5	
160	20	14	5	
220	16	14	4	
280	13	7	2.5	
340	10	1	1	

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	25	22	10	
20	25	22	10	
50	25	22	10	
80	25	22	10	
110	20	14	8	
140	15	11	5	
170	11	9	2	

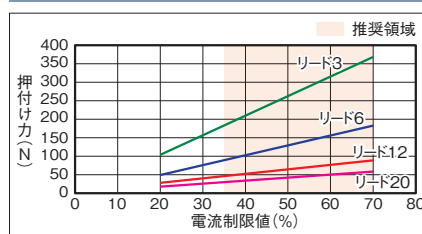
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
		1335<1280>								
20	高出力有効	1440	<1280>	1130	970	840	735	650	575	
	高出力無効		960	840	735	650	575			
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315
	高出力無効		680	620	535	460	405	355	315	
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
	高出力無効		340	305	265	230	200	175	155	
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75
	高出力無効		170	150	130	115	100	85	75	

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

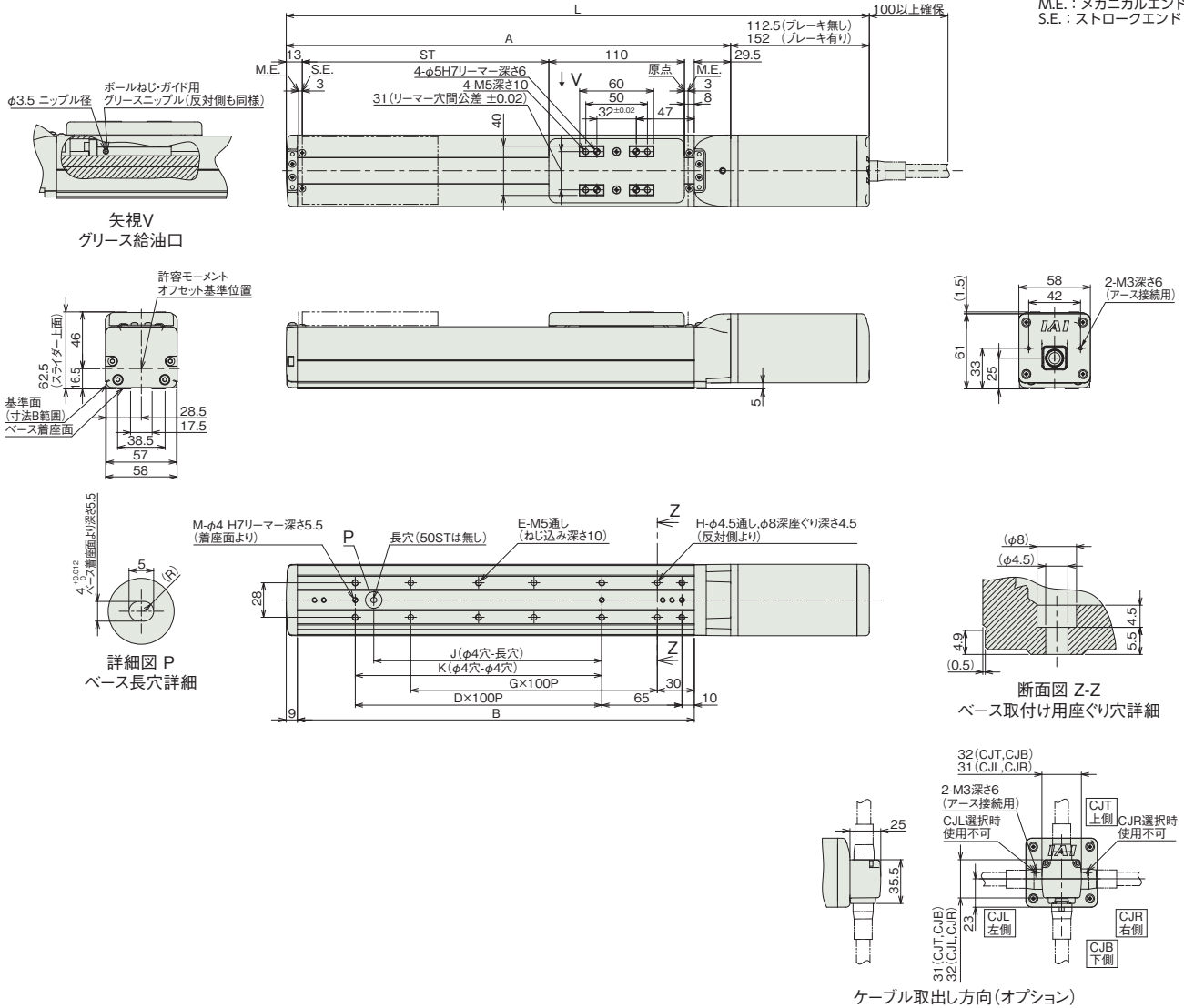


選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISDPB
NSA
IFA

■RCP6-SA6C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

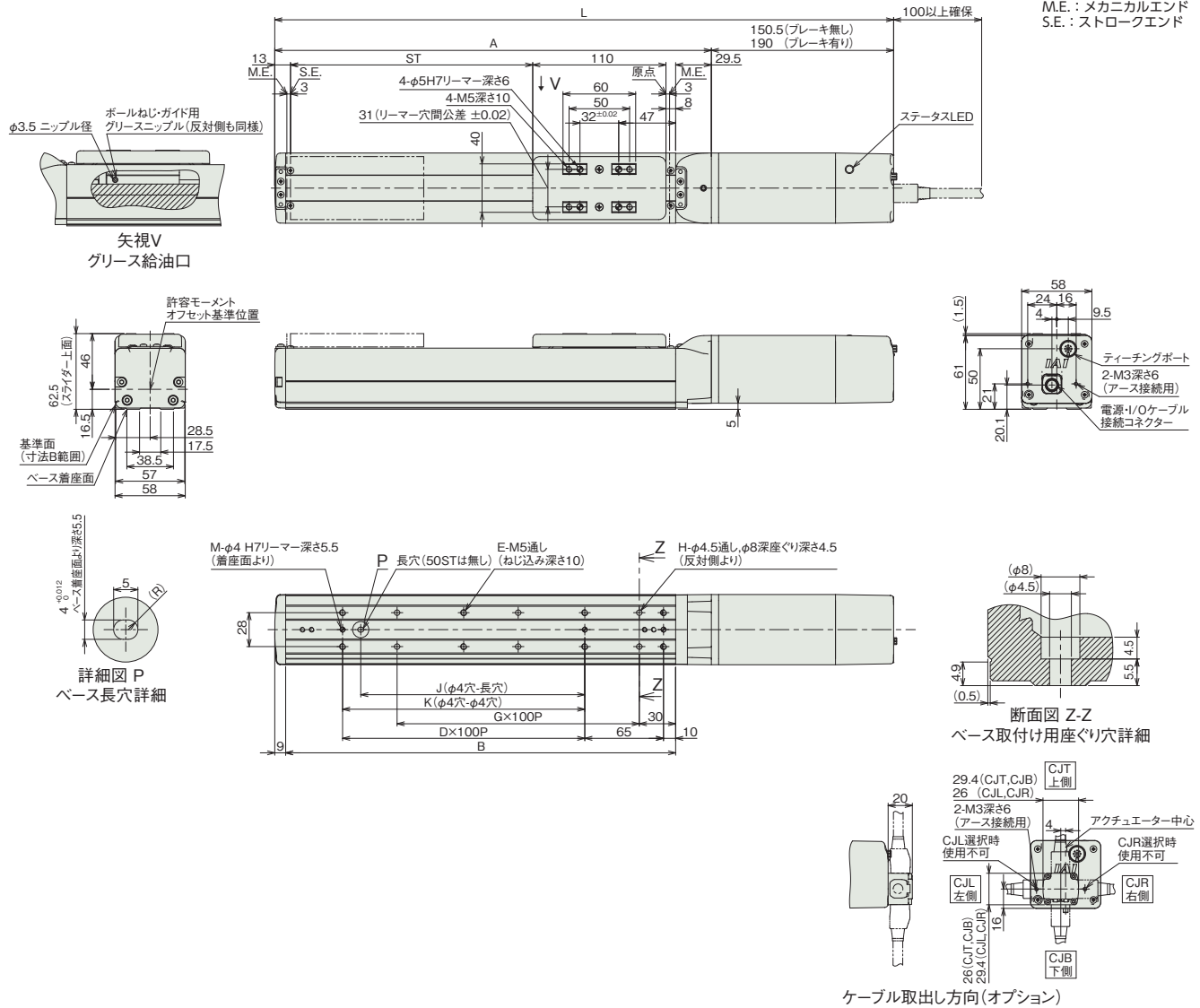
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073
	ブレーキ有り	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
A	210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	810.5	860.5	910.5	960.5	
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6
	ブレーキ有り	2.2	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8

■RCP6S-SA6C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



選定
注意事項
非掲載機種
スライダー
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
「一覧表」

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
	ブレーキ有り	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5	1050.5	1100.5	1150.5
A	210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	810.5	860.5	910.5	960.5	
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0	4.2	4.4	4.6	4.7
	ブレーキ有り	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9

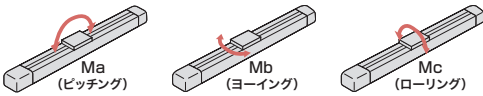
RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISDPB
NSA
IFA

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	26.8	30.8	38.8
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	12.8	18.8	23.8
		最高速度(mm/s)	900	450	225
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.1	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
		最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	4.8	14.8
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	3.8	8.8
		最高速度(mm/s)	-	450	225
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	-	8	4
		定格加減速度(G)	-	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	-	0.5	0.5
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	3.8	8.8
押付け	押付け時最大推力(N)	93	185	370	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	6	16	
	最小呼びストローク(mm)	200	200	200	
ストローク	最小有効ストローク(mm)	50	50	50	
	最大呼びストローク(mm)	800	800	800	
	最大有効ストローク(mm)	650	650	650	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8				
80	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8				
200	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8				
320	26.8	24.8	16.8	12.8	10.8				
440	26	24	16	10	8				
560	26	18	10	6	5				
680	18	13	7	3	2				
800	13	7	3						
900		3	1						

リード6

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8	
40	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8	
100	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8	
160	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8	
220	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8	
280	30.8	30.8	24.8	22.8	13.8	4.8	4.8	4.3	
340	30	30	18	16	10	4	3	2.5	
400	30	20	10	9	6	2.5	1.5	1.5	
450	24	13	6	4	2	1.5			

リード3

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	14.8	14.8	14.8	
20	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	14.8	14.8	14.8	
50	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	14.8	14.8	14.8	
80	38.8	38.8	33.8	33.8	28.8	14.8	14.8	14.8	
110	38.8	38.8	33.8	33.8	28.8	14.8	14.8	14.8	
140	38.8	38.8	33.8	33.8	26.8	14.8	13.8	13.8	
170	38	38	30	30	22	12	11	10	
200	38	33	26	23	18	9	8	7	
225	38	26	18	16	12	7	6		

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	12.8	8.8		
80	12.8	8.8		
200	12.8	8.8		
320	12.8	8.8		
440	9	5		
560	5	0.5		
680	2			

リード6

姿勢	水平		垂直
	加速度(G)		
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	18.8	12.8	3.8
40	18.8	12.8	3.8
100	18.8	12.8	3.8
160	18.8	12.8	3.8
220	14.8	12.8	2.8
280	11.8	5.8	1.3
340	8		

リード3

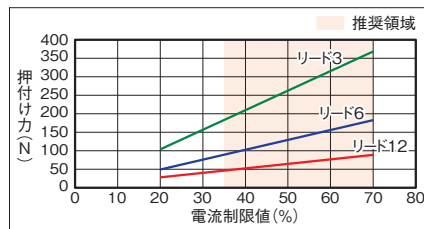
姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	23.8	20.8	8.8	
20	23.8	20.8	8.8	
50	23.8	20.8	8.8	
80	23.8	20.8	8.8	
110	18.8	12.8	6.8	
140	13.8	9.8	3.8	
170	9	7		

ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード	呼びストローク 有効ストローク	接続 コントローラー (50mmごと)								
		(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315
	高出力無効		680		620	535	460	405	355	315
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
	高出力無効		340		305	265	230	200	175	155
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75
	高出力無効		170		150	130	115	100	85	75

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

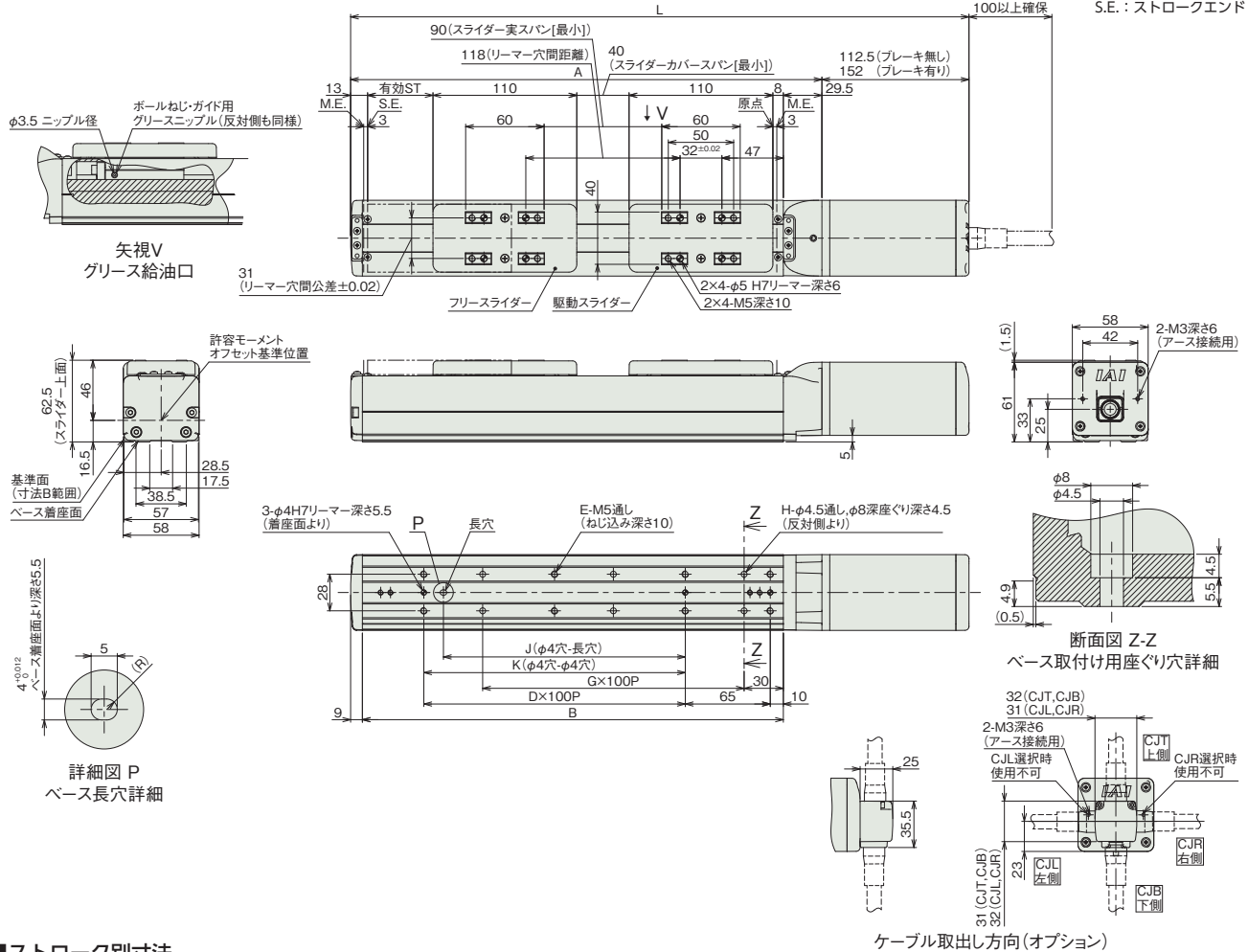
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	
L	ブレーキ無し	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073
	ブレーキ有り	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
A	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	810.5	860.5	910.5	960.5	
B	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9
	ブレーキ有り	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9	5.1

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー-0.3kgを加えた質量です。

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定
注意事項
非掲載機種
スライダー
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表
RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

RCP6-SA7C

RCP6S-SA7C

±10μm
標準

±5μm
高精度
オプション設定

簡易防塵

バッテリー
レスアップ

モーター
ストレート

本体幅
70mm

24v
パルス
モーター

■ 型式項目

	SA7C	WA	56P					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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



水平

垂直

横立

天吊り

CE

RoHS
10

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高精度仕様 (注1)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	3-612	-

(注1) リード16・24の時は選択できません。ダブルスライダ仕様の場合は選択できません。
 (注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-SA7C		RCP6S-SA7C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は 810mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (7) ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご確認ください。

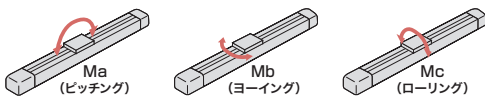
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	37	46	51	55
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	18	35	40	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	980	490	245
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	8	16	25
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2	5	10	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	840	490	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力(N)	139	209	418	836	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	3	8	16	25	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±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: 115N・m
	Mb: 115N・m
	Mc: 229N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 44.7N・m
	Mb: 44.7N・m
	Mc: 89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3)【 】内は高精度仕様(リード4、8)の場合です。
 (注4)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	37	37	22	16	14	3	3	3
200	37	37	22	16	14	3	3	3
420	37	34	20	16	14	3	3	3
640	37	20	15	10	9	3	3	3
860		12	10	7	4	3	2.5	
1080		8	4.5	4	2	2	1	
1200		5.5	2	2	1		1	

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	46	46	35	28	27	8	8	8
140	46	46	35	28	27	8	8	8
280	46	46	35	25	24	8	8	8
420	46	34	25	15	10	6	5	4.5
560	35	20	15	10	6	5	4	3
700	20	15	10	5	3	4	3	2
840		9	4	2		1		
980		4						

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	51	51	45	40	40	16	16	16
70	51	51	45	40	40	16	16	16
140	51	51	40	38	35	16	16	16
210	51	51	35	30	24	11	10	9.5
280	51	40	28	20	15	9	8	7
350	51	30	9	4		7	5	4
420	40	7				5	2	
490	20					2		

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	51	45	40	40	25	25	25
35	55	51	45	40	40	25	25	25
70	55	51	45	40	40	25	25	25
105	55	51	45	40	35	22	20	19
140	55	45	35	30	25	16	14	12
175	55	30	18			11	9	7.5
210	45	8				8		
245	35							

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	18	10	2	2
200	18	10	2	2
420	18	10	2	2
640	10	2	1	1
800	5	0.5	0.5	

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	35	20	5	5
140	35	20	5	5
280	25	12	3	3
420	15	6	1.5	1.5
560	7	0.5	0.5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	40	25	10	10
70	40	25	10	10
140	40	25	7	7
210	25	14	4	4
280	10	1	1.5	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	40	30	15	15
35	40	30	15	15
70	40	30	15	15
105	40	30	8	8
140	15	6	2	2

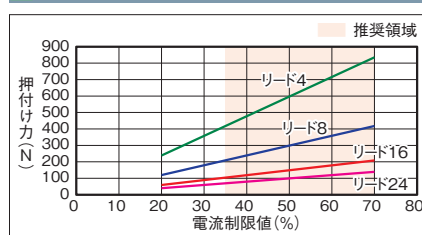
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1200		1095	965	850	760	
	高出力無効			800			760	
16	高出力有効	980 <840>	965 <840>	830	720	635	560	500
	高出力無効			560			500	
8	高出力有効	490	475	410	355	315	275	245
	高出力無効			280			275	245
4	高出力有効	245 <210>	235 <210>	205	175	155	135	120
	高出力無効			140			135	120

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

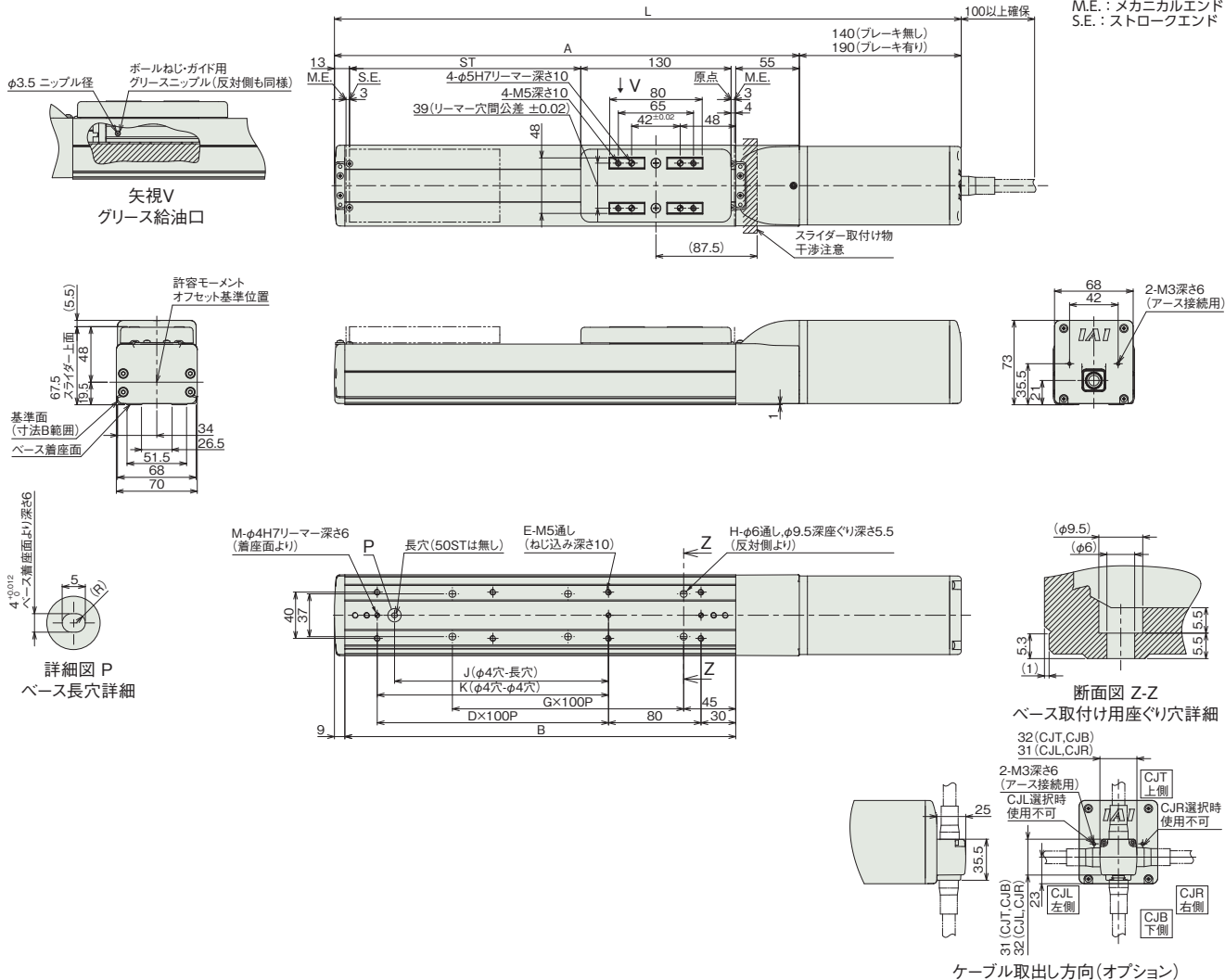
オプション/資料

ケーブル型式

■RCP6-SA7C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

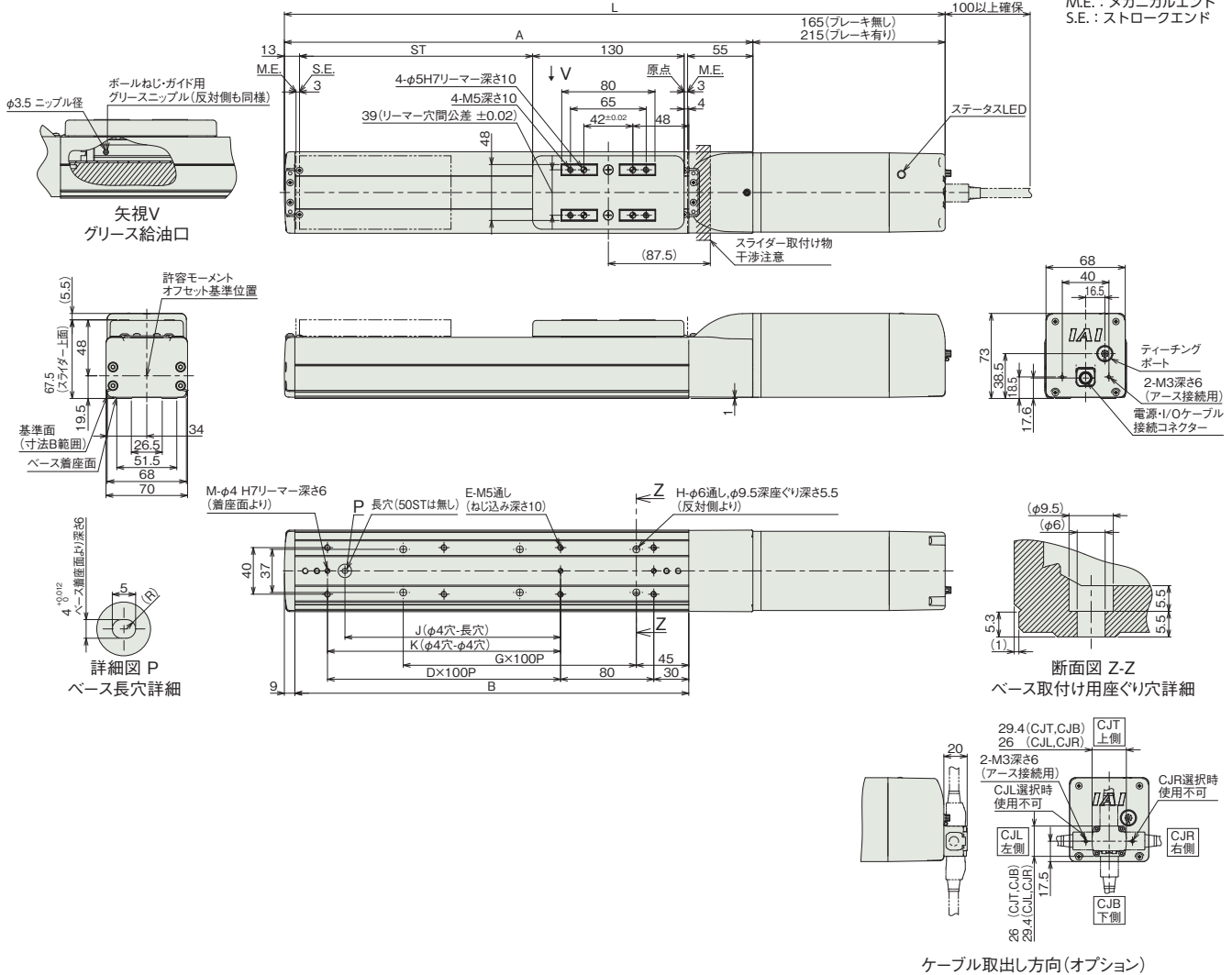
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142
	ブレーキ有り	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192
A	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0
	ブレーキ有り	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4

■RCP6S-SA7C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167
	ブレーキ有り	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217
A	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	6.9	7.2
	ブレーキ有り	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	6.9	7.1	7.4	7.6

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

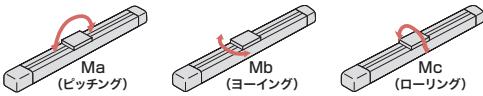
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	44.3	49.3	53.3
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	33.3	38.3	38.3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	840	490	245
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	14.3	23.3
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	8.3	13.3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	350	210
		最低速度(mm/s)	-	10	5
		定格加減速度(G)	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	209	418	836	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	8	16	25	
	最小呼びストローク(mm)	200	200	200	
ストローク	最小有効ストローク(mm)	50	50	50	
	最大呼びストローク(mm)	800	800	800	
	最大有効ストローク(mm)	650	650	650	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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: 711 N・m
	Mb: 711 N・m
	Mc: 361 N・m
動的許容モーメント(注5)	Ma: 285 N・m
	Mb: 285 N・m
	Mc: 145 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	パツテリレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	44.3	44.3	33.3	26.3	25.3				
140	44.3	44.3	33.3	26.3	25.3				
280	44.3	44.3	33.3	23.3	22.3				
420	41	29	20	10	5				
560	30	15	10	5	1				
700	15	10	5						
840		4							
980									

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	49.3	49.3	43.3	38.3	38.3	14.3	14.3	14.3	
70	49.3	49.3	43.3	38.3	38.3	14.3	14.3	14.3	
140	49.3	49.3	38.3	36.3	33.3	14.3	14.3	14.3	
210	46	46	30	25	19	6	5	4.5	
280	46	35	23	15	10	4	3	2	
350	46	25	4			2			
420	35	2							
490	15								

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3	
35	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3	
70	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3	
105	50	46	40	35	30	17	15	14	
140	50	40	30	25	20	11	9	7	
175	50	25	13			6	4	2.5	
210	40	3				3			
245	30								

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	33.3	18.3		
140	33.3	18.3		
280	23.3	10.3		
420	10	1		
560	2			

リード8

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	38.3	23.3	8.3	
70	38.3	23.3	8.3	
140	38.3	23.3	5.3	
210	20	9		
280	5			

リード4

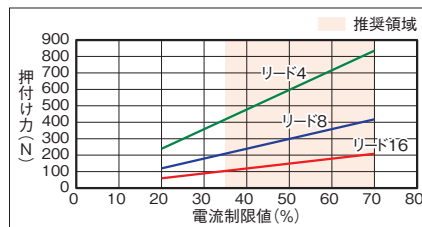
姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	38.3	28.3	13.3	
35	38.3	28.3	13.3	
70	38.3	28.3	13.3	
105	35	25	3	
140	10	1		

ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード	呼びストローク	200~500	550	600	650	700	750	800
	有効ストローク	50~350	400	450	500	550	600	650
	接続コントローラ	(50mmごと)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
16	高出力有効	840	830	720	635	560	500	
	高出力無効		560				500	
8	高出力有効	490	475	410	355	315	275	245
	高出力無効	<350>	<350>	<350>	<350>		275	245
			280				<140>	<140>
4	高出力有効	245	235	205	175	155	135	120
	高出力無効	<210>	<210>				135	120
			140				<105>	<105>

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



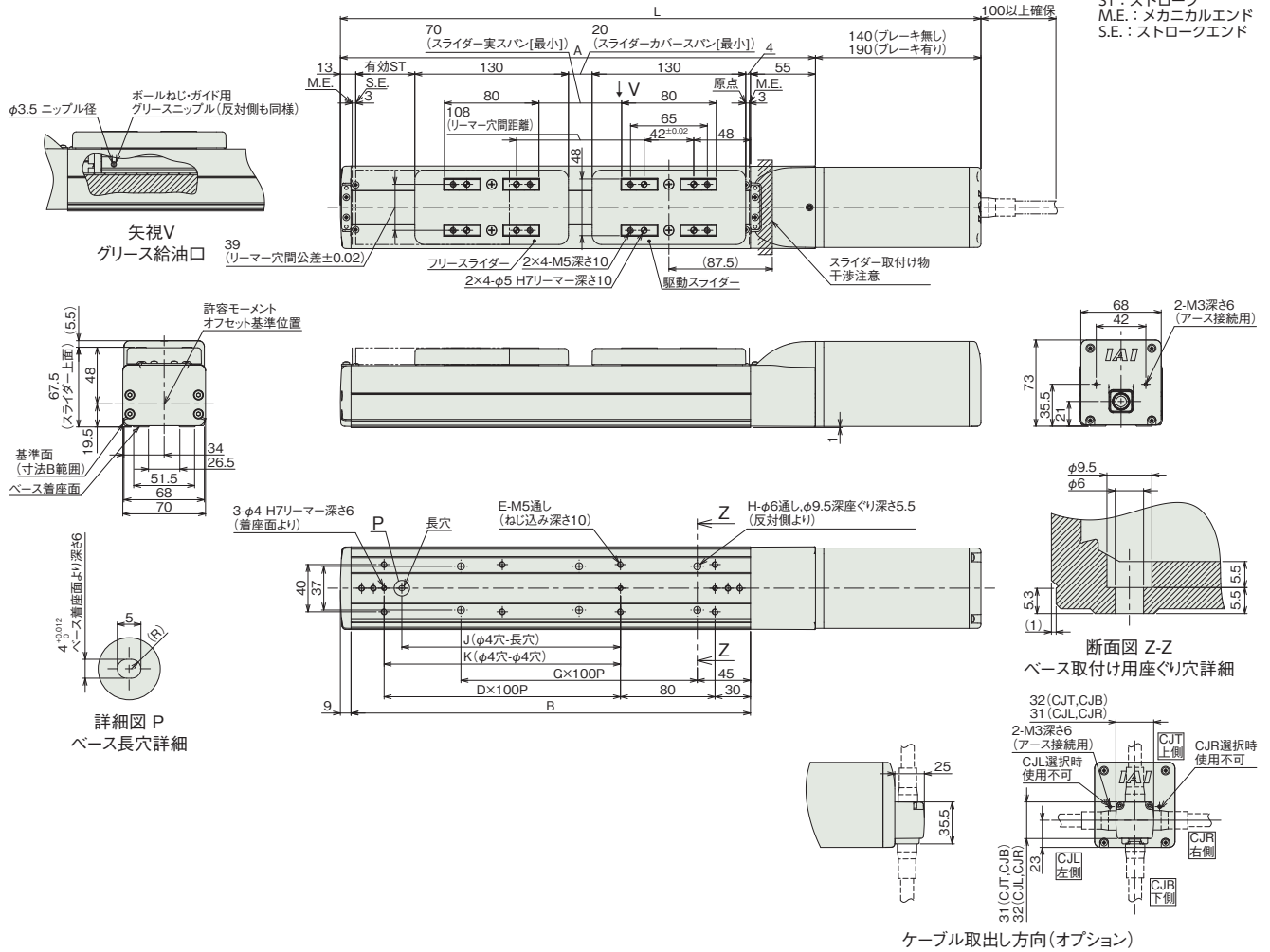
(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

2次元 CAD
3次元 CAD



■ストローク別寸法

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	ブレーキ無し	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092
	ブレーキ有り	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142
A	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.8	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.0	7.5
	ブレーキ有り	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.9

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	M3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	DC24V 単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定
注意事項
非掲載機種
スライダー
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
「一覧表」

RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

RCP6-SA8C

RCP6S-SA8C

±10μm
標準

±5μm
高精度
オプション設定

簡易防塵

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅
90mm

24v
パルスモーター

型式項目

	SA8C	WA	56SP					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	56SP 高推力 パルスモーター 56□サイズ	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm ? 1100mm ? (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL 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



水平

垂直

横立て

天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高精度仕様(注1)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様(注2)	W	3-612	-

(注1) リード20・30の時は選択できません。ダブルスライダ仕様の際は選択できません。
 (注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-SA8C		RCP6S-SA8C
		P4	P6	SE
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)	-	-	-



選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向400mm以下(ダブルスライダ仕様時は1200mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (6) ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。
- (7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご参照ください。

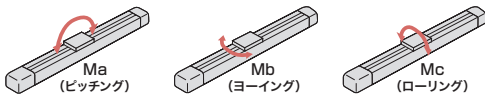
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	28	60	70	80
		最高速度(mm/s)	1200	1000	500	250
		最低速度(mm/s)	38	25	13	7
		定格加減速度(G)	0.1	0.1	0.7	1
速度/加減速度	最高加減速度(G)	1	1	1	1	
	最大可搬質量(kg)	3	4	25	55	
	最高速度(mm/s)	850	800	500	250	
	最低速度(mm/s)	38	25	13	7	
垂直	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力(N)	159	239	478	956	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
押付け	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	3	4	25	55	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 219N・m
	Mb: 219N・m
	Mc: 414N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 77.0N・m
	Mb: 77.0N・m
	Mc: 146N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) 【 】内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。
 (注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード30

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	26	20	16	13	3	3	3
100	28	26	20	16	13	3	3	3
200	28	26	20	16	13	2	2	2
400	28	24	18	15	11	1.5	1.5	1
650	21	18	15	12	8	1	1	1
850	14	10	7	5		1	1	
1000	8	6	3	2				
1200	4	2	1	0.5				

リード20

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	51	45	40	35	4	4	4
50	60	51	45	40	32	4	4	4
100	60	51	45	33	30	4	4	4
200	60	51	45	33	25	4	4	4
300	60	51	40	30	23	4	4	4
400	50	35	30	23	20	2	2	2
650	50	20	15	8	6	2	2	2
800	10	6	2	1	1	0.5		
900	7	3	0.5					
1000	4	1						

リード10

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	70	70	70	65	25	25	25
50	70	70	70	70	65	25	25	25
100	70	70	70	70	65	25	25	25
200	70	65	50	40	35	20	20	20
250	70	62	40	31	26	13	12	12
300	70	60	30	25	20	10	9	9
400	70	25	15	8	5	5	3	2
500	55	10	2			3	1	

リード5

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	80	80	80	55	55	55
50	80	80	80	80	80	55	55	55
75	80	80	80	80	80	30	30	30
100	80	80	80	80	80	18	18	18
125	80	80	80	70	70	18	18	18
175	80	70	40	30	25	14	12	10
200	80	50	20	10	5	10	6	5
225	80	20	5			7	1	
250	80					5		

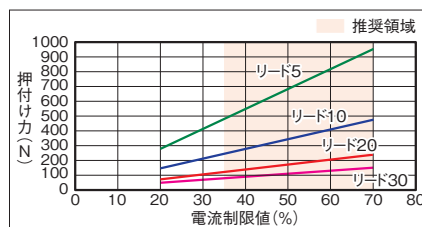
ストロークと最高速度

リード(mm)	50~650(50mmごと)	700(mm)	750(mm)	800(mm)	850(mm)	900(mm)	950(mm)	1000(mm)	1050(mm)	1100(mm)
30	1200<850>			1155<850>	1040<850>	940<850>	855<850>	780	715	660
20	1000<800>	950<800>	860<800>	770	695	630	570	520	480	440
10	500	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	250	240	215	190	175	155	140	130	120	110

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

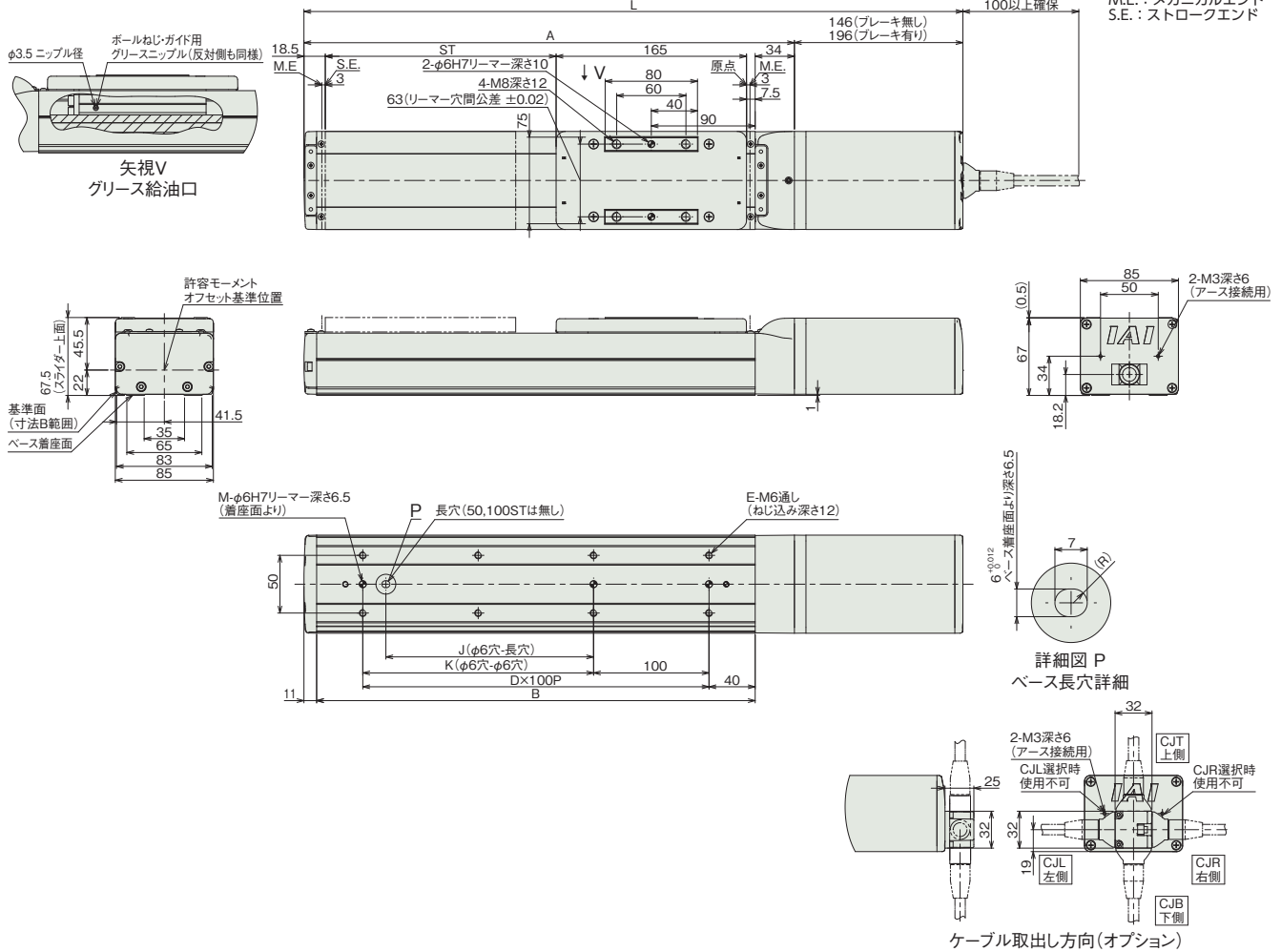
リニアサーボ

オプション

ケーブル型式

■RCP6-SA8C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L																							
ブレーキ無し	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	
ブレーキ有り	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	
A	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	

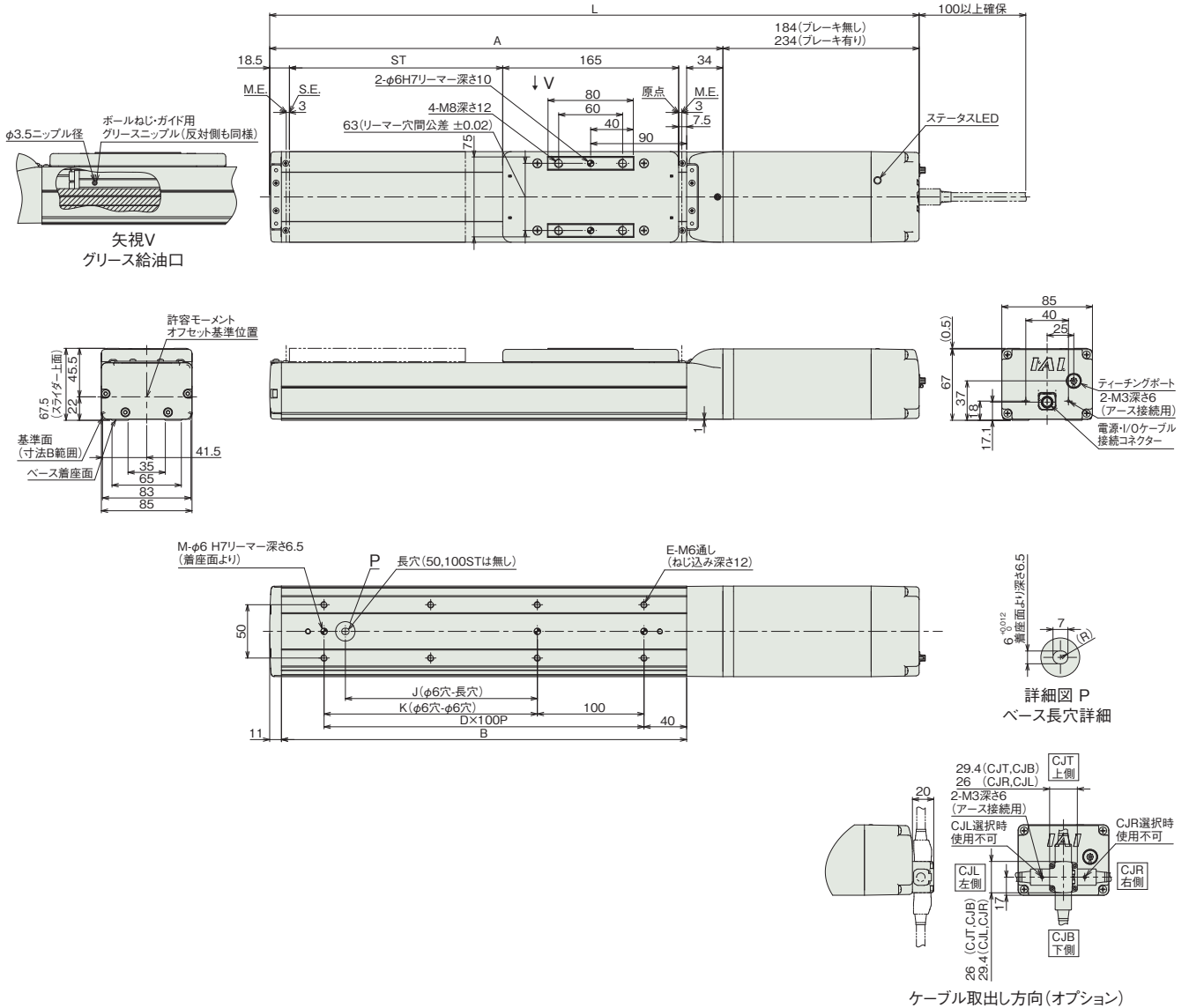
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)																							
ブレーキ無し	4.5	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.6	6.9	7.2	7.5	7.7	8.0	8.3	8.5	8.8	9.1	9.4	9.6	9.9	10.2	
ブレーキ有り	5.0	5.2	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	8.0	8.2	8.5	8.8	9.1	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4	10.7	

■RCP6S-SA8C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション

ケーブル型式

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509
ブレーキ無し	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559
ブレーキ有り	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559
A	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	4.7	4.9	5.2	5.5	5.8	6.0	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4
	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9.0	9.3	9.5	9.8	10.1	10.4	10.6	10.9

RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/ISPB

SSPA

ISDB/ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

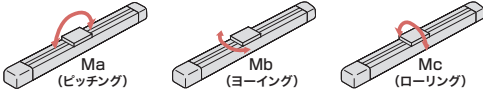
一覧表

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	10	5		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	53	63	73	
		最高速度(mm/s)	800	500	250	
		最低速度(mm/s)	25	13	7	
		定格加減速度(G)	0.1	0.7	1	
速度/加減速度	最高加減速度(G)	1	1	1		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	—	18	48	
		最高速度(mm/s)	—	300	200	
		最低速度(mm/s)	—	13	7	
		定格加減速度(G)	—	0.5	0.5	
速度/加減速度	最高加減速度(G)	—	0.5	0.5		
	押付け時最大推力(N)	239	478	956		
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20		
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	4	25	55		
	最小呼びストローク(mm)	250	250	250		
	最小有効ストローク(mm)	50	50	50		
	最大呼びストローク(mm)	1100	1100	1100		
ストローク	最大有効ストローク(mm)	900	900	900		
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50		

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	53	44	38	33	28				
50	53	44	38	33	25				
100	53	44	38	26	23				
200	53	44	38	26	18				
300	53	44	33	23	16				
400	43	28	23	16	13				
650	43	13	8	1					
800		3							
900									
1000									

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	63	63	63	63	58	18	18	18	
50	63	63	63	63	58	18	18	18	
100	63	63	63	63	58	18	18	18	
200	63	58	43	33	28	13	13	13	
250	63	55	33	24	19	6	5	5	
300	63	53	23	18	13	3	2	2	
400	63	18	8	1					
500	48	3							

リード5

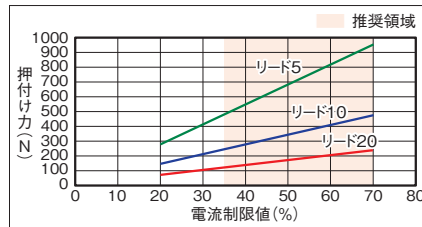
姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	73	73	73	73	73	48	48	48	
50	73	73	73	73	73	48	48	48	
75	73	73	73	73	73	23	23	23	
100	73	73	73	73	73	11	11	11	
125	73	73	73	63	63	11	11	11	
175	73	63	33	23	18	7	5	3	
200	73	43	13	3		3			
225	73	13							
250	73								

ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード(mm)	呼びストローク(mm)	有効ストローク(50mmごと)									
		250~650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
20	50~450	800	770	695	630	570	520	480	440		
10	500	480	430	385	345	310	285	260	235	220	
5	<300>	<300>	<300>	<300>	<300>	285	260	235	220		
	250	240	215	190	175	155	140	130	120	110	
	<200>	<200>	<200>								

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

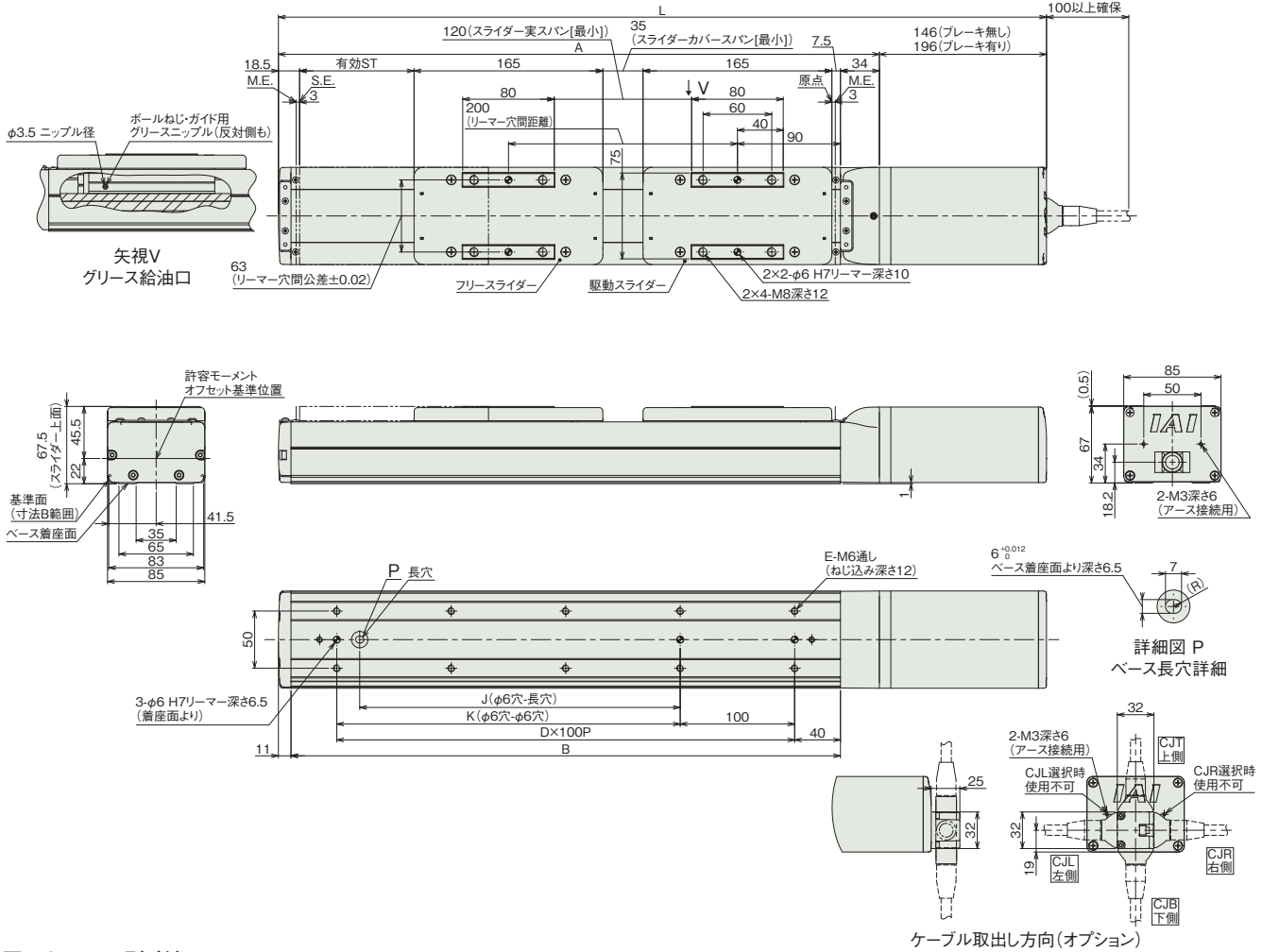
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	
L	ブレーキ無し	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471
	ブレーキ有り	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521
A	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	
B	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	
K	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.3	6.6	6.9	7.2	7.4	7.7	8.0	8.3	8.5	8.8	9.1	9.3	9.6	9.9	10.2	10.4	10.7	11.0
	ブレーキ有り	6.9	7.1	7.4	7.7	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4	10.7	10.9	11.2	11.5

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.8kgを加えた質量です。

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。
(注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定
注意事項
非掲載機種
スライダー
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCP6-WSA10C

RCP6S-WSA10C

±10μm
標準

±5μm
高精度
オプション設定

簡易防塵

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅
100mm

24v
パルスモーター

■ 型式項目

	WSA10C	WA	35P					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適用コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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



水平

垂直

横立て

天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高精度仕様 (注2)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) RCP6Sは選択できません。
(注2) リード16の時は選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WSA10C		RCP6S-WSA10C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 500mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (6) リード 10、16 は、垂直で設置することはできません。

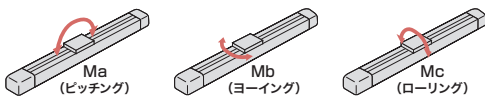
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	4	15	28	40
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	4	12	25	36
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	840	610	390	195
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
定格加減速度(G)		0.3	0.3	0.1	0.5	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	-	3	10
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	-	3	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	-	350	175
		最低速度(mm/s)	-	-	7	4
		定格加減速度(G)	-	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	48	77	155	310	
	押付け時最高速度(mm/s)	40	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	-	-	3	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ	φ8mm	転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±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		
リニアガイド	直動無限循環型		
	Ma	271N・m	
	Mb	271N・m	
静的許容モーメント	Ma	271N・m	
	Mb	271N・m	
	Mc	553N・m	
動的許容モーメント(注4)	Ma	65.4N・m	
	Mb	65.4N・m	
	Mc	134N・m	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級	IP20		
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²		
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令		
モーター種類	パルスモーター		
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev		
納期	ホームページ[納期照会]に記載		

(注3)【 】内は高精度仕様(リード2.5、5、10)の場合です。
 (注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	4	3	3	2.5
140	4	4	3	3	2.5
280	4	4	3	3	2.5
420	4	4	3	3	2.5
560	4	4	3	1.5	1.5
700	4	4	3	0.5	0.5
840		1	0.5		

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15	15	13	13	12
85	15	15	13	13	12
175	15	15	13	12	10
260	15	15	13	10	8
350	15	15	13	8	5
435	15	15	10	7	4
525	15	10	5	3	2
610	15	5	2	1	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	3	3	3
40	28	25	22	20	20	3	3	3
85	28	25	22	20	20	3	3	3
130	28	25	22	20	20	3	3	3
175	28	25	22	20	20	3	3	3
215	28	25	22	20	18	3	3	3
260	28	25	22	20	14	3	3	3
305	28	22	18	14	10	2	1.5	1.5
350	28	18	11	7	6	1		
390	28	12	7	4	2			

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10
105	40	40	35	30	10	10	10	10
130	40	40	35	30	10	10	10	9
150	40	35	35	30	30	7	7	7
175	40	35	35	30	25	3	3	3
195	40	35	30	26	18			

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	4	3
140	4	3
280	4	3
420	4	3
560	3.5	1

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	12	9.5
85	12	9.5
175	12	9
260	12	9
350	10.5	6.5
435	6	3.5
525	3	1.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	25	20	3	3
40	25	20	3	3
85	25	20	3	3
130	25	20	3	3
175	25	19	3	3
215	19	13	3	3
260	10.5	7.5	2	2

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	36	27	10	10
20	36	27	10	10
40	36	27	10	10
65	36	27	10	10
85	36	27	9	9
105	36	27	7	7
130	33	20	4.5	4.5

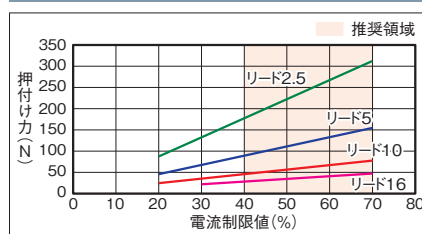
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~300 (50mmごと)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効		840		775	660
	高出力無効			560		
10	高出力有効		610	590	490	415
	高出力無効			525	490	415
5	高出力有効	390 <350>	355 <350>	290	245	205
	高出力無効		260		245	205
2.5	高出力有効	195 <175>	175	145	120	100
	高出力無効		130		120	100

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISDPB
NSA
IFA

寸法図

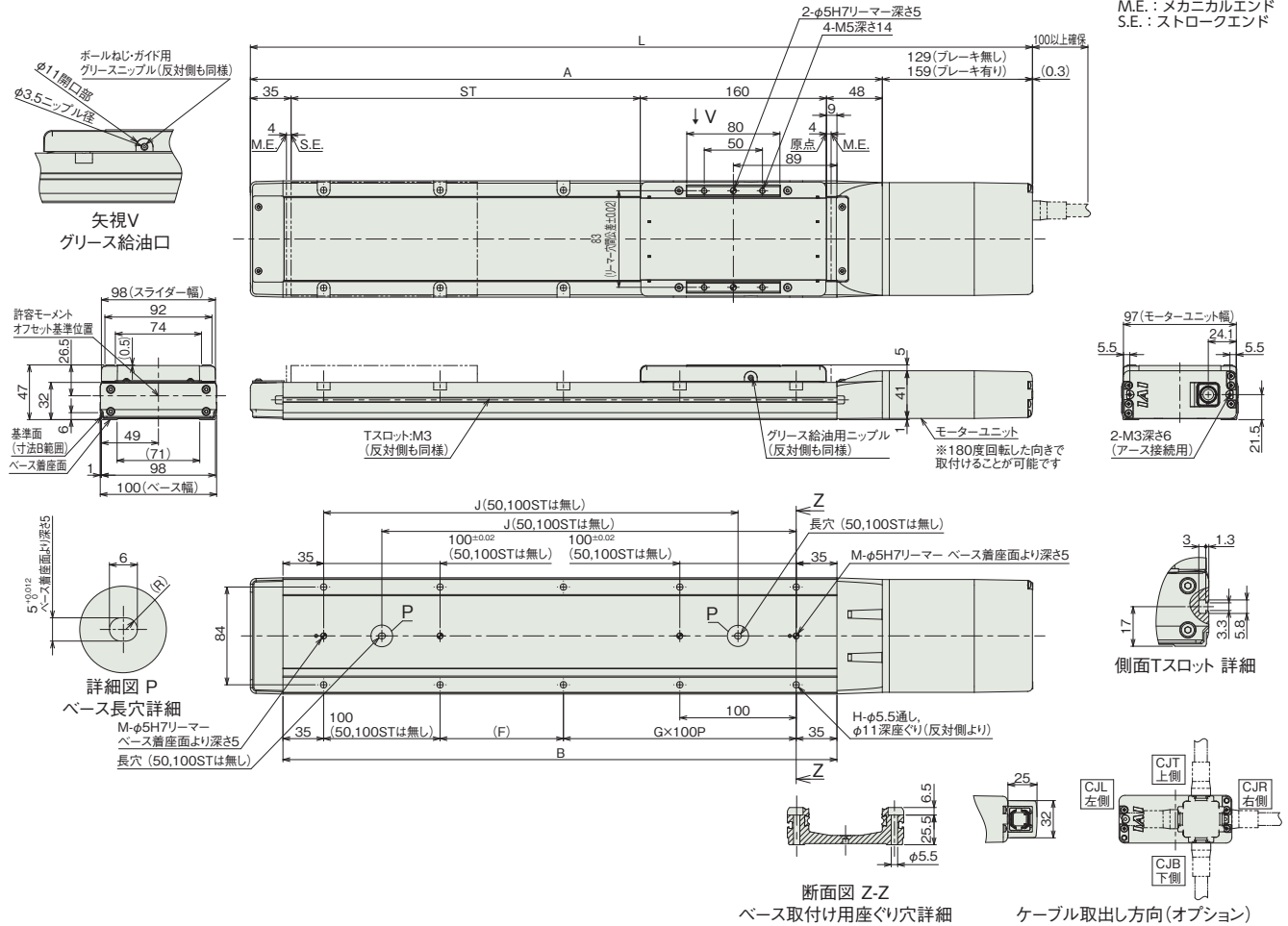
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6-WSA10C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

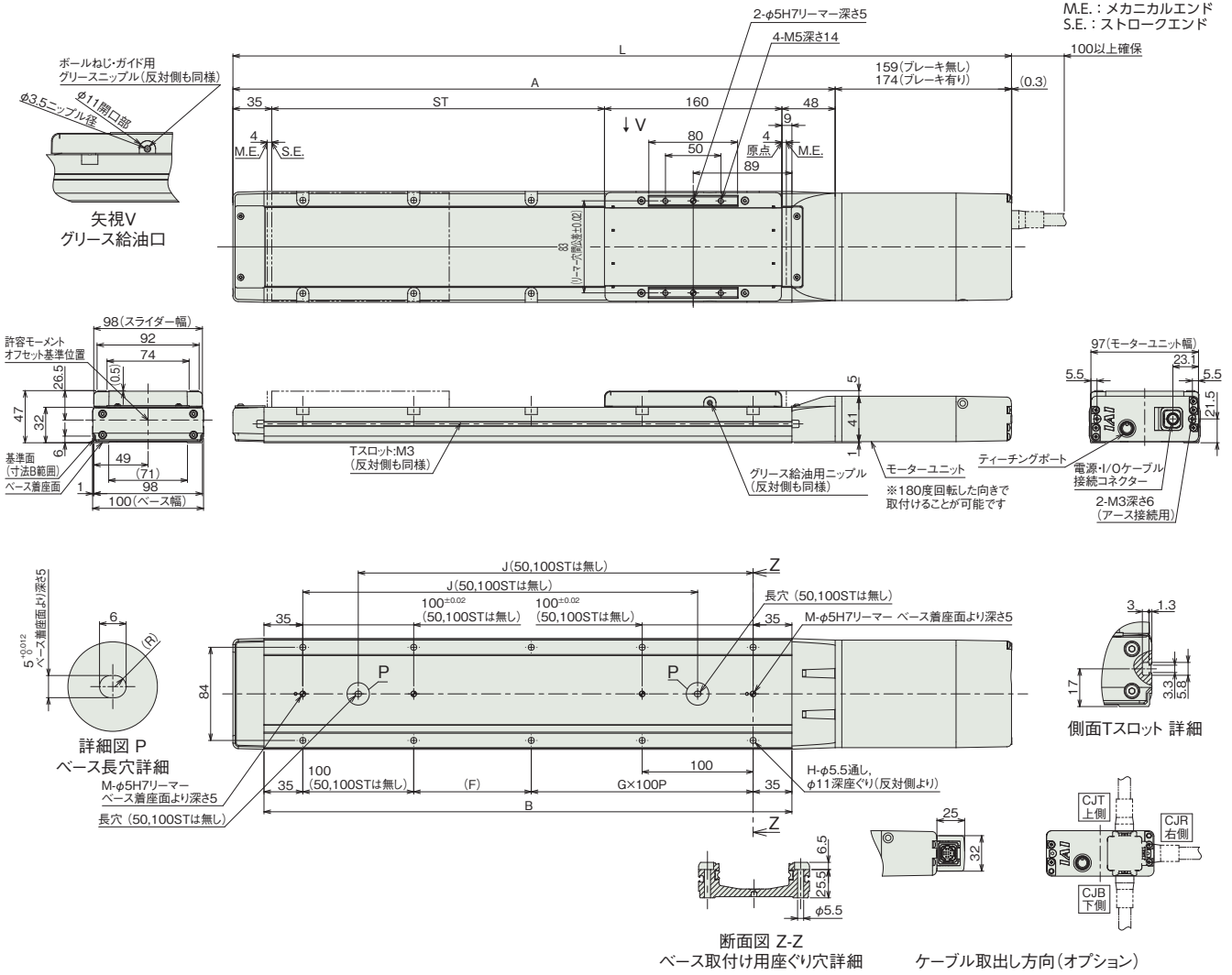
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872
	ブレーキ有り	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
A		293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B		226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F		156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J		-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0
	ブレーキ有り	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2

■RCP6S-WSA10C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	プレーキ無し	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
	プレーキ有り	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	
F	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	
J	-	-	206	256	306	356	406	456	506	556	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	プレーキ無し	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	5.1
	プレーキ有り	3.1	3.4	3.6	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.3

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													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	ネットワーク								※選択					
DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM									
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式 (一覧表)

RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/ISPB

SSPA

ISDB/ISDPB

NSA

IFA

RCP6-WSA12C

RCP6S-WSA12C

±10μm
標準

±5μm
高精度
オプション設定

簡易防塵

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅
120mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

WSA12C		WA		42P							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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	
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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	



水平

垂直

横立て

天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高精度仕様 (注1)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) リード20の時は選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WSA12C		RCP6S-WSA12C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P (1m)	-	-	-
	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (7) リード 12、20 は、垂直で設置することはできません。

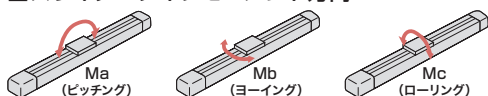
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	12	25	40	60
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	8	18	30	42
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	600	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.3	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	-	-	9	18
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	-	-	8	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	-	400	225
		最低速度(mm/s)	-	-	8	4
		定格加減速度(G)	-	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	-	-	9	18	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±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
リニアガイド	直動無限循環型
	Ma: 311N・m
	Mb: 311N・m
静的許容モーメント	Mc: 827N・m
	Ma: 87.5N・m
	Mb: 87.5N・m
動的許容モーメント(注3)	Mc: 233N・m
	Ma: 87.5N・m
	Mb: 87.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注2) 【 】内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。
 (注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	12	12	11	11
160	12	12	12	11	11
320	12	12	12	11	9
480	12	12	12	11	9
640		12	10	9	8
800		10	9		

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	12
100	25	25	18	16	12
200	25	25	18	16	10
285	25	25	18	12	8
400	20	20	14	10	6
500	15	15	8	6	4
600	10	10	6	3	2

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	9	9	9
50	40	40	35	30	25	9	9	9
100	40	40	35	30	25	9	9	9
140	40	40	35	25	25	9	9	9
200	40	40	30	25	20	9	9	9
250	40	40	27.5	22.5	18	9	8	8
290	40	35	25	20	14	5	5	4
350	40	28	14	12	10	2	2	1
400	30	18	10	6	5	0.5		
450	25	8	3					

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	56	50	45	40	18	18	18
25	60	56	50	45	40	18	18	18
50	60	56	50	45	40	18	18	18
65	60	56	46	41	40	18	18	18
100	60	56	46	41	40	18	18	18
125	60	56	46	40	30	18	18	10
150	60	50	40	30	25	14	14	6
180	60	40	35	25	20	11	11	5
200	60	35	30	20	14	7	6	4.5
225	40	16	16	10	6	5	3	2

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	8	4
160	8	4
320	8	4
480	8	4
640	5	3

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	18	15.5
100	18	15.5
200	18	14
285	18	11
400	12	7.5
500	6	4

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	0.3
0	30	30	8
50	30	30	8
100	30	30	8
140	30	30	8
200	30	19	5.5
250	19	16.5	3
290	14	9	2

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	42	33	15	15
25	42	33	15	15
50	42	33	15	15
65	42	33	13	13
100	42	33	12	12
125	42	30	8	8
150	30	24	4.5	4.5

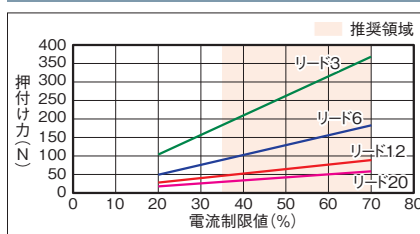
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~350 (50mmごと)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	800			740		650	580	520		
	高出力無効	640			640		580	520			
12	高出力有効	600			535	465	405	355	315	285	
	高出力無効	500			465	405	355	315	285		
6	高出力有効	450 <400>	435 <400>	365	310	265	230	200	175	155	140
	高出力無効	290			265	230	200	175	155	140	
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	70
	高出力無効	150			130	115	100	85	75	70	

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

寸法図

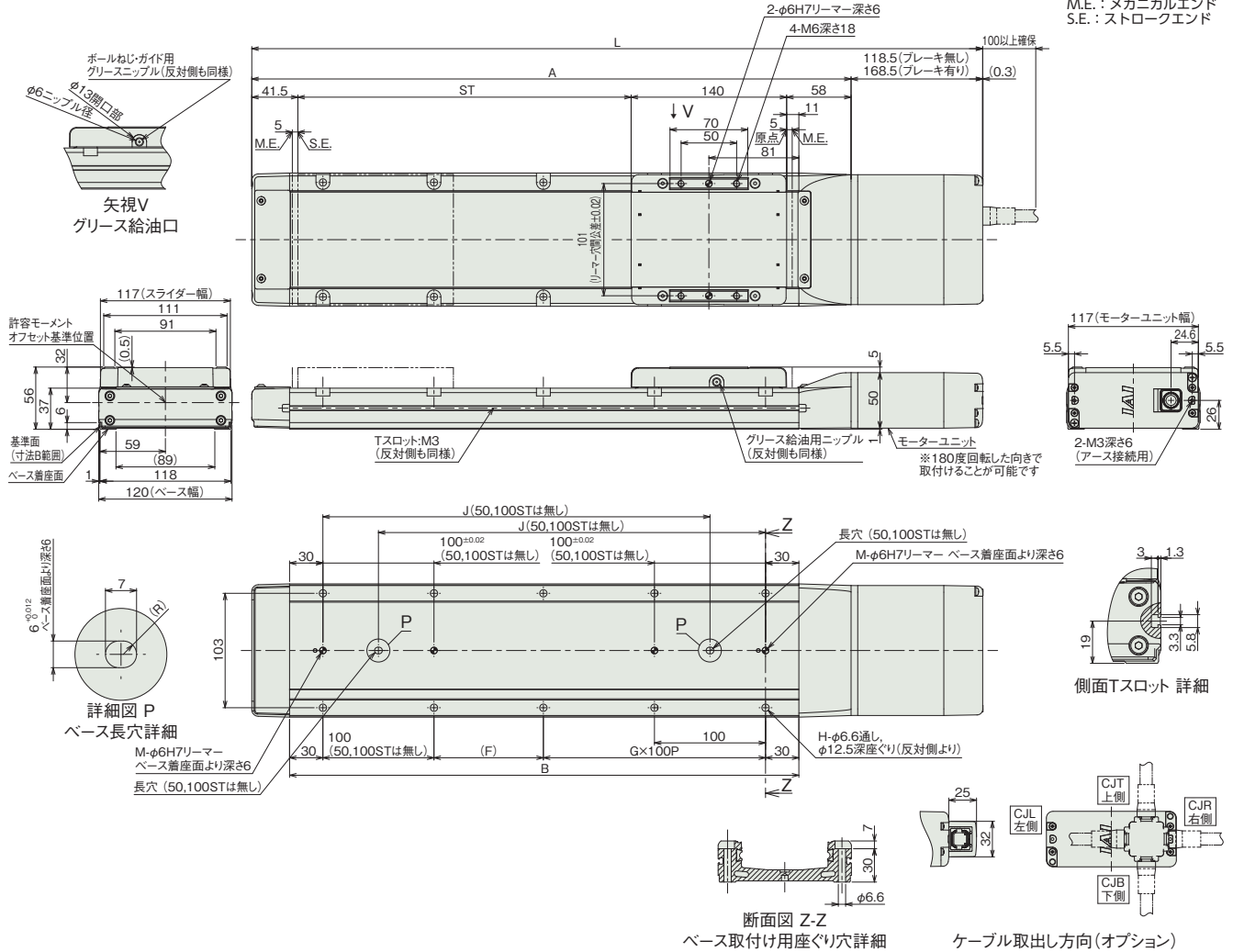
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-WSA12C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

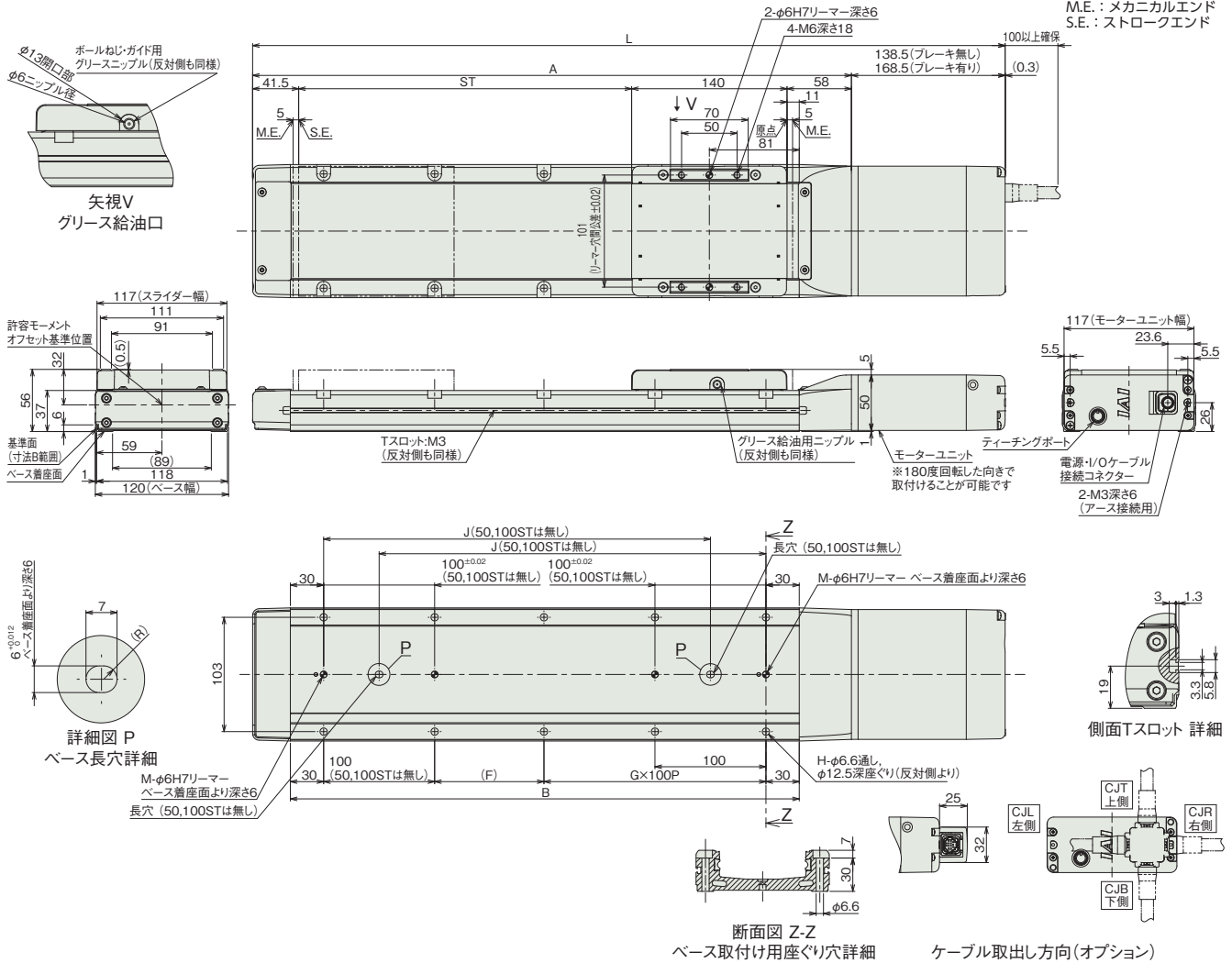
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
	ブレーキ有り	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
RCP6/ RCP6S	A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
	B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
	F	148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	898.5
RCP5	G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
	H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
RCP4	J	-	-	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5
RCP3	M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RCA	質量 (kg)	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.8
		4.0	4.4	4.7	5.0	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.1
RCS4																	
RCS3																	
RCS2																	
ISB/ ISP																	
SSPA																	
ISDB/ ISPDB																	
NSA																	
IFA																	

■RCP6S-WSA12C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
	ブレーキ有り	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	
F	148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5		
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	-	-	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量(kg)	ブレーキ無し	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.8	7.2	7.5	7.8	8.2	8.5	8.8
	ブレーキ有り	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.8	9.1

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ネットワーク ※選択					
DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM									
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V (ML3,SSN,ECMは8)	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16		-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

RCP6-WSA14C

RCP6S-WSA14C

±10μm
標準

±5μm
高精度
オプション設定

簡易防塵

バッテリーレスアップ

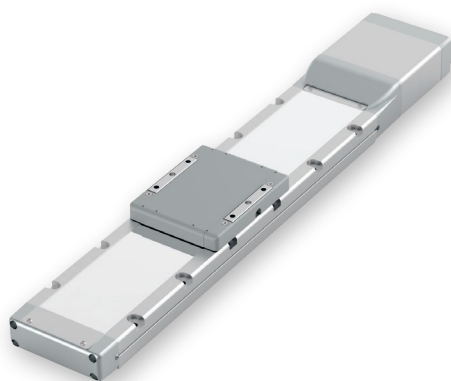
モーターストレート

本体幅
140mm

24v
パルスモーター

■型式項目

WSA14C		WA		56P						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ		ケーブル長		オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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	



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高精度仕様 (注1)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) リード16・24の時を選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WSA14C		RCP6S-WSA14C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P (1m)	-	-	-
	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (7) リード 16、24 は垂直で設置することはできません。

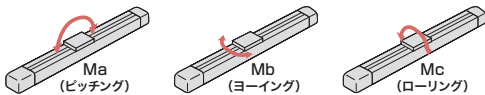
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	25	50	65	80
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	15.5	33	45	54
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	560	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	-	-	14	26
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	-	-	11	18
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	-	350	175
		最低速度(mm/s)	-	-	10	5
		定格加減速度(G)	-	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	139	209	418	836	
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	-	-	14	26	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度(注2)	±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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 462N・m
	Mb: 462N・m
	Mc: 1170N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma: 122N・m
	Mb: 122N・m
	Mc: 308N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 【 】内は高精度仕様(リード4、8)の場合です。
 (注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	23	20	17
140	25	25	23	20	17
420	25	25	23	20	15
560	20	19	14	12	9
700	20	10	6	6	6

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	42	40	32	30
140	50	42	40	32	30
280	50	42	35	23	17
420	47	25	18	14	10
560	12	10	5	3	2

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	14	14	14
70	65	65	55	50	45	14	14	14
140	65	65	55	46	45	12	12	12
210	65	65	45	36	22	10	10	9
280	65	39	27	18	12	8	5	4
350	61	19	10			2		
420	20	6						

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	26	26	26
35	80	80	70	65	60	26	26	26
70	80	80	70	65	60	26	26	26
105	80	80	60	50	40	22	20	18
140	80	50	30	20	15	16	12	10
175	50	15				6	1	
210	20							

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	15.5	12
140	15.5	12
420	13	8
560	7.5	3

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	33	24.5
140	33	24.5
280	22.5	12.5
420	9.5	3.5

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	45	33	11	
70	45	33	11	
140	45	27.5	10.5	
210	13.5	9	3	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	54	48	18	
35	54	48	18	
70	54	48	18	
105	36	24	6	

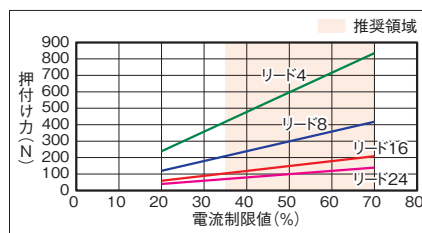
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効					700		665
	高出力無効					560		
16	高出力有効						550	490
	高出力無効					420		440
8	高出力有効	420 <350>	400 <350>	350	305	270	240	215
	高出力無効					210		
4	高出力有効	210 <175>	200 <175>	170	150	135	120	105
	高出力無効					105		

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

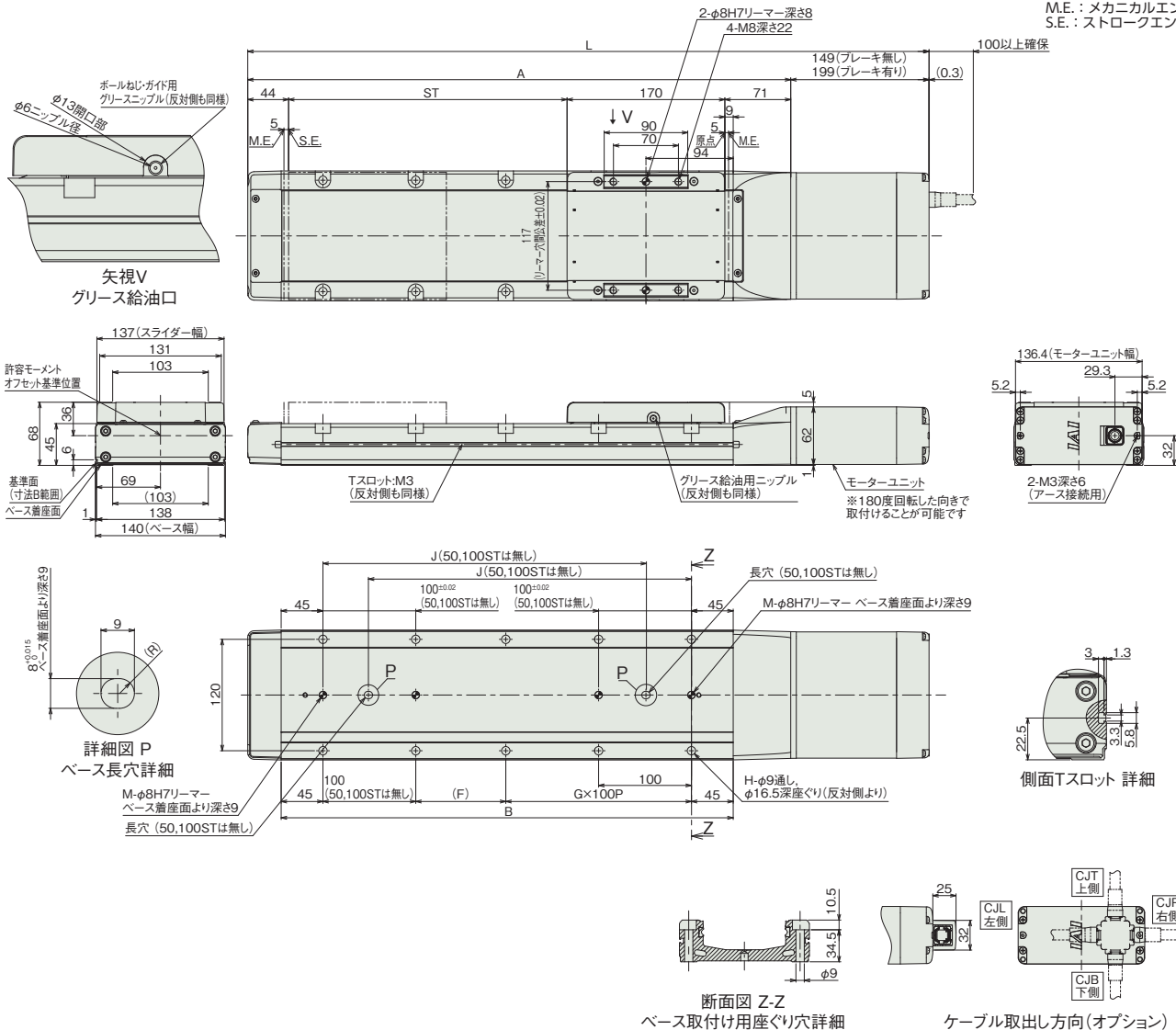
オプション / 資料

ケーブル型式

■RCP6-WSA14C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
	ブレーキ有り	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	
F	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

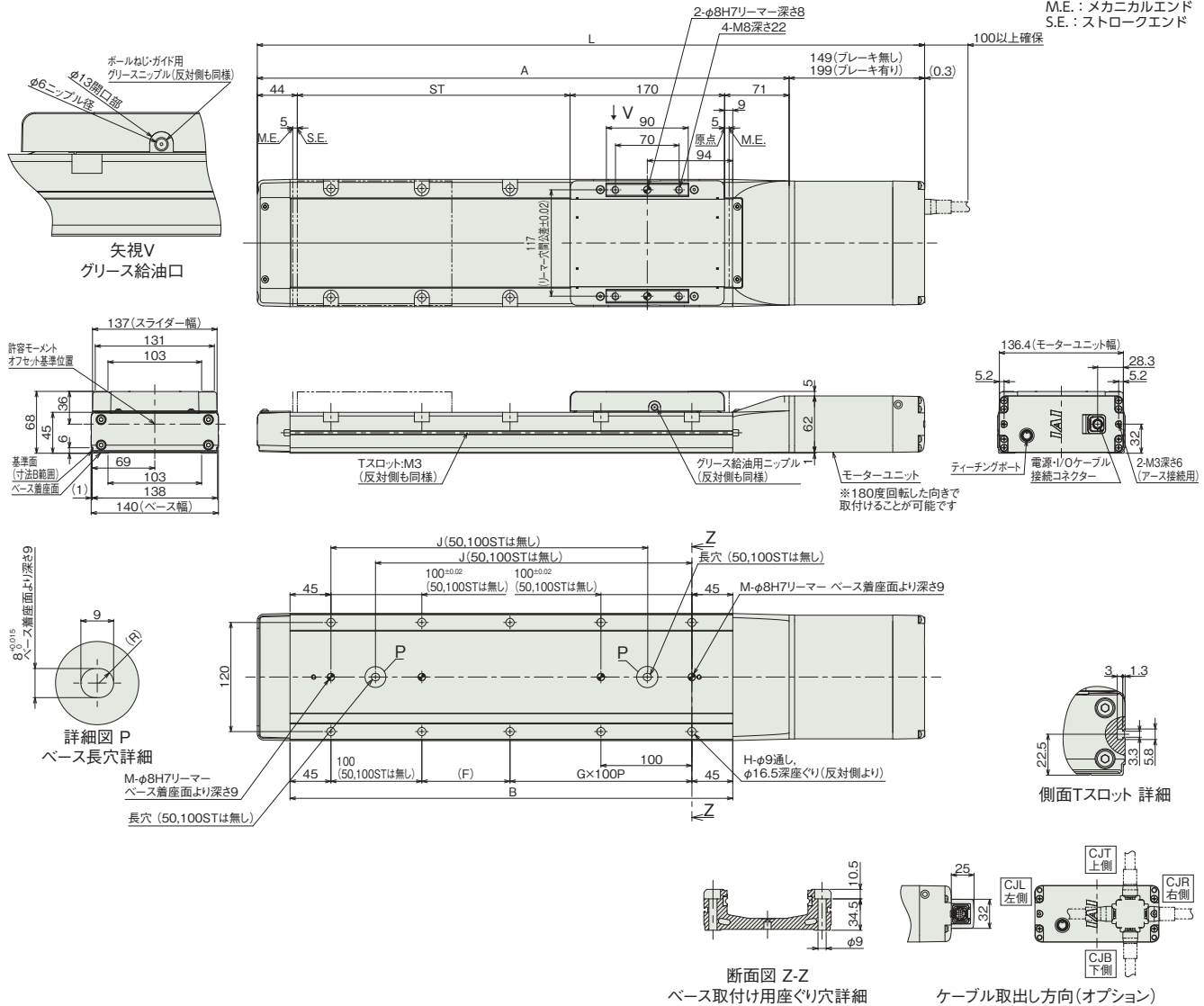
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7
	ブレーキ有り	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7	14.2

■RCP6S-WSA14C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
	ブレーキ有り	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	
F	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3
	ブレーキ有り	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	14.2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

RCP6-WSA16C

RCP6S-WSA16C

±10μm
標準

±5μm
高精度
オプション設定

簡易防塵

バッテリー
レスアップ

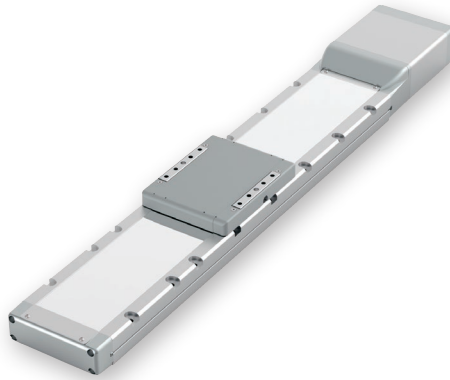
モーター
ストレート

本体幅
160
mm

24v
パルス
モーター

型式項目

	WSA16C	WA	56SP					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアップ	56SP 高推力 パルスモーター 56□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 1100 1100mm (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL 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



水平

垂直

横立て

天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高精度仕様 (注1)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) リード20の時は選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WSA16C		RCP6S-WSA16C
		P4	P6	SE
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)	-	-	-



選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 650mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (6) リード 20 は垂直で設置することはできません。
- (7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご確認ください。

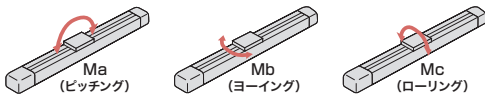
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	50	70	100
		最高速度(mm/s)	720	450	195
		最低速度(mm/s)	25	13	7
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.1	0.3	0.1
最高加減速度(G)		1	1	1	
最低加減速度(G)		-	15	50	
垂直	可搬質量	-	15	50	
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	240	170
		最低速度(mm/s)	-	13	7
		定格加減速度(G)	-	0.5	0.5
	最高加減速度(G)	-	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力(N)	239	478	956	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	-	15	50	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 642N・m
	Mb: 642N・m
	Mc: 1610N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma: 161N・m
	Mb: 161N・m
	Mc: 404N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注2) 【 】内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。
 (注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	35	28	24	20
120	50	35	28	24	20
240	50	35	28	24	16
365	50	35	28	20	12
480	40	14	4	2	
550	40	4			
600	30				
665	18				
720	18				

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	70	60	60	60	15	15	15
80	70	70	60	60	60	15	15	15
160	70	70	55	50	45	15	15	15
210	70	70	55	50	40	5	4	4
240	70	55	50	35	30	2		
270	70	40	30	24	20			
330	70	14	2					
365	70							
405	40							
450	22							

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	100	90	90	90	90	50	50	50
60	100	90	90	90	90	50	50	50
95	100	90	90	80	80	30	30	30
120	100	90	70	70	70	19	19	19
145	100	70	45	35	30	11	7	7
160	90	35	18	16	12	7	2	
170	90	2				4		
195	50							

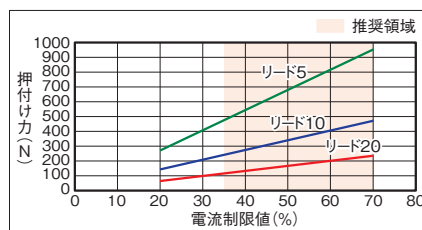
ストロークと最高速度

リード (mm)	50~650 (50mmごと)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
20		720		715	645	590	535	490	450	415
10	450 <240>	440 <240>	395 <240>	355 <240>	320 <240>	290 <240>	265 <240>	240	225	205
5		195 <170>		175 <170>	160	145	130	120	110	100

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

寸法図

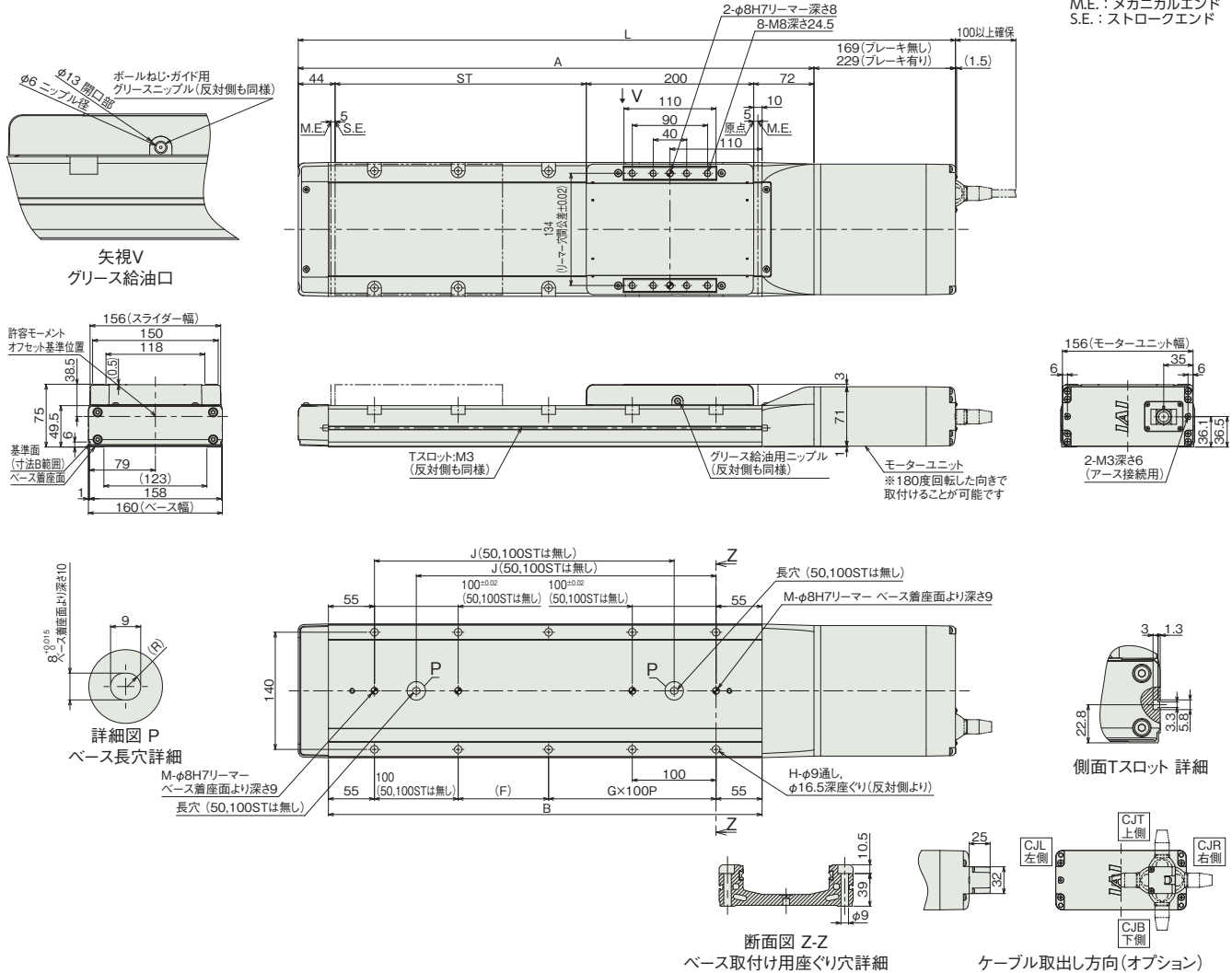
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-WSA16C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585
	ブレーキ有り	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	
F	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
J	-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

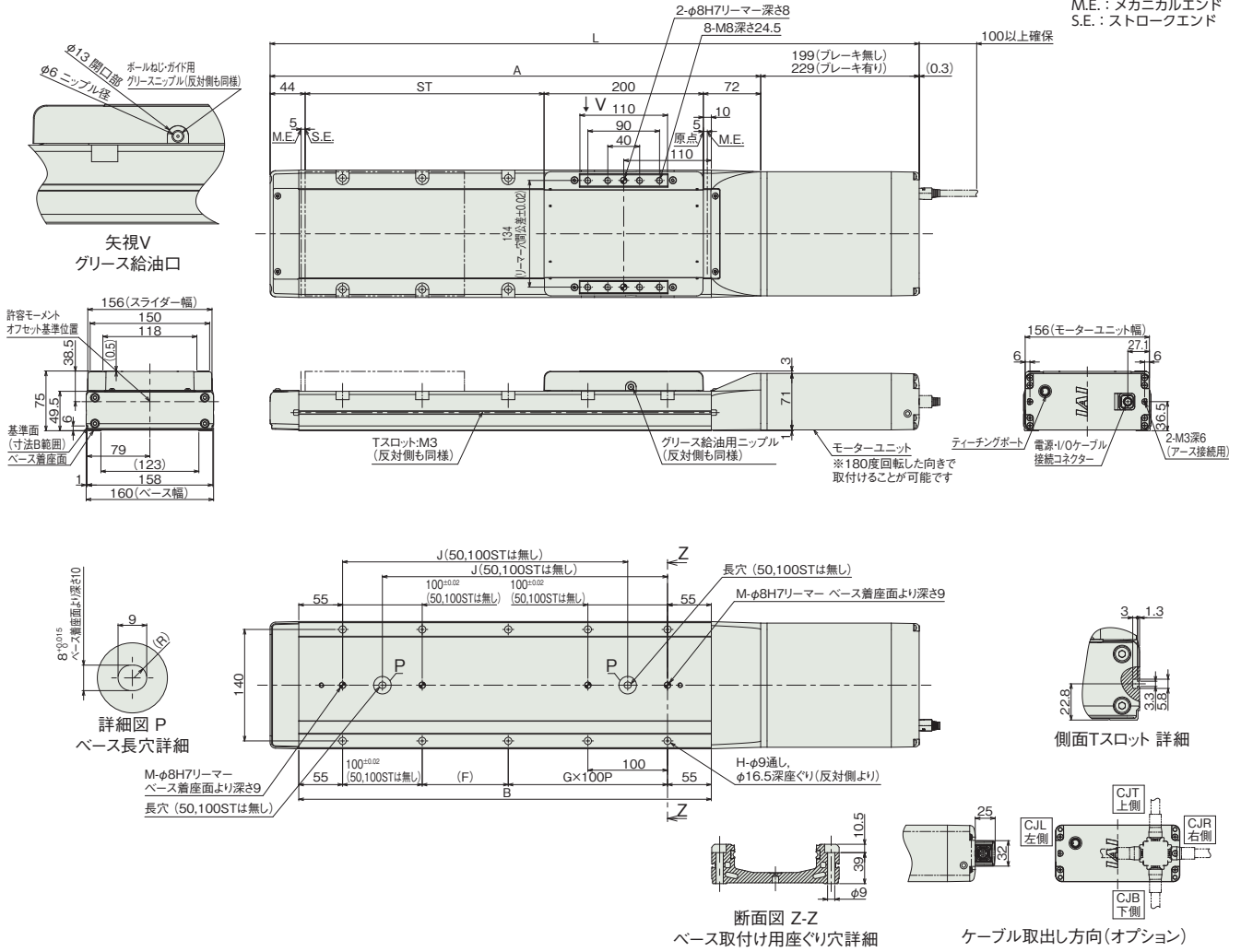
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.0	9.6	10.2	10.8	11.4	12.0	12.6	13.2	13.8	14.4	15.0	15.7	16.2	16.9	17.4	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7
	ブレーキ有り	9.5	10.1	10.7	11.3	11.9	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.7	20.3	21.0	21.5	22.2

■RCP6S-WSA16C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615
	ブレーキ有り	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	
F	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
J	-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.2	9.8	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.6	15.2	15.8	16.4	17.0	17.6	18.2	18.8	19.4	20.0	20.6	21.2	21.8
	ブレーキ有り	9.5	10.2	10.7	11.4	11.9	12.6	13.2	13.8	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.2	19.8	20.4	21.0	21.6	22.2

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ							
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM												
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291	
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。
 (注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

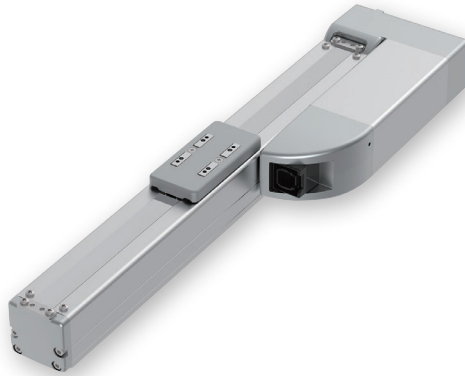
RCP6-SA4R

RCP6S-SA4R

±10μm
簡易防塵
バッテリーレスアップ
モーター折返し
本体幅 40mm
24V パルスモーター

■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
RCP6	コントローラ別置		WA	35P	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL	N 無し	下記オプション 価格表参照
RCP6S	コントローラ内蔵						P5 RCON RSEL	P 1m S 3m M 5m	
							RCP6S SE	X 長さ指定 R ロボットケーブル	



CE
RoHS 10
水平
垂直
横立て
天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-SA4R		RCP6S-SA4R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は 420mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

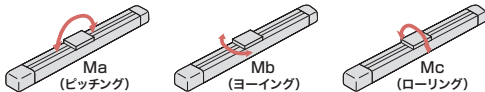
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	7	12	14	18
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	4	10	12	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1260	785	390	195
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1.5	3	5.5	12
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	1	2.25	4.5	9
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	785	390	195
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力(N)	48	77	155	310	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	40	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	3	5.5	12	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
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	リニアガイド	直動無限循環型
	Ma	13.0N・m
	Mb	18.6N・m
動的許容モーメント(注3)	Mc	25.3N・m
	Ma	5.0N・m
	Mb	7.1N・m
使用周囲温度・湿度	Mc	9.7N・m
		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP20
耐振動・耐衝撃		4.9m/s ²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		パツテリレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	7	7	5	4.5	4.5	1.5
140	7	7	5	4.5	4.5	1.5
280	7	7	5	4.5	4.5	1.5
420	7	7	5	4.5	4.5	1.5
560	7	7	5	4.5	4	1.5
700	6	5	4	4	1	1
840	6	4	3	3	1	1
980	4	4	2.5	2	1	1
1120			2.5	1	1	0.5
1260			1	0.5	0.5	

リード10

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	12	12	12	10	9	3
85	12	12	12	10	9	3
175	12	12	12	10	9	3
260	12	12	10	9	3	3
350	12	12	10	9	8	3
435	12	12	10	9	8	2.5
525	12	12	9	7	7	2.25
610	10	7	5	4	2.25	2
700	7	4	3	2	1.5	1
785	4	3	2	1.5	1	1

リード5

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	14	14	14	12	12	5.5
40	14	14	14	12	12	5.5
85	14	14	14	12	12	5.5
130	14	14	12	11	5.5	5.5
175	14	14	12	11	5.5	5.5
215	14	14	12	11	5.5	5.5
260	14	14	12	11	5.5	5
305	14	14	12	11	5	4.5
350	14	12	12	10	4	4
390	14	10	7	6	4	3.5

リード2.5

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	18	18	18	18	18	12
20	18	18	18	18	18	12
40	18	18	18	18	18	12
65	18	18	16	16	16	12
85	18	18	16	16	16	12
105	18	18	16	15	15	12
130	18	18	16	15	14	11
150	18	18	16	15	14	10
175	18	18	16	15	14	8
195	18	18	16	14	10	7

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	4	3.5	1			
140	4	3.5	1			
280	4	3.5	1			
420	4	3	0.75			
560	3.5	2.5	0.75			
700	3	2	0.5			
840	2.5	1.5	0.5			

リード10

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	10	8	2.25			
85	10	8	2.25			
175	10	8	2.25			
260	9	6	2			
350	7	5	2			
435	6	4	1.5			
525	5	3	1			

リード5

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	12	10	4.5			
40	12	10	4.5			
85	12	10	4.5			
130	10	9	4			
175	10	8	4			
215	9	7	4			
260	8	6	2.5			

リード2.5

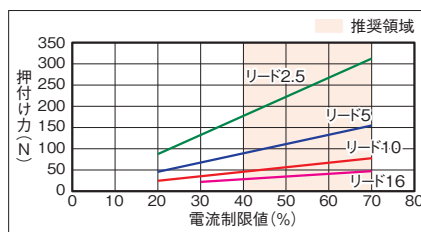
姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)					
0	12	12	9			
20	12	12	9			
40	12	12	9			
65	12	11	8			
85	11	10	8			
105	10	9	8			
130	10	8	5			

ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー(50mmごと)	50~400(50mmごと)	450(mm)	500(mm)
16	高出力有効	1260<1120>	1060	875
	高出力無効		840	
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効		525	
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効		260	
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効		130	

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

寸法図

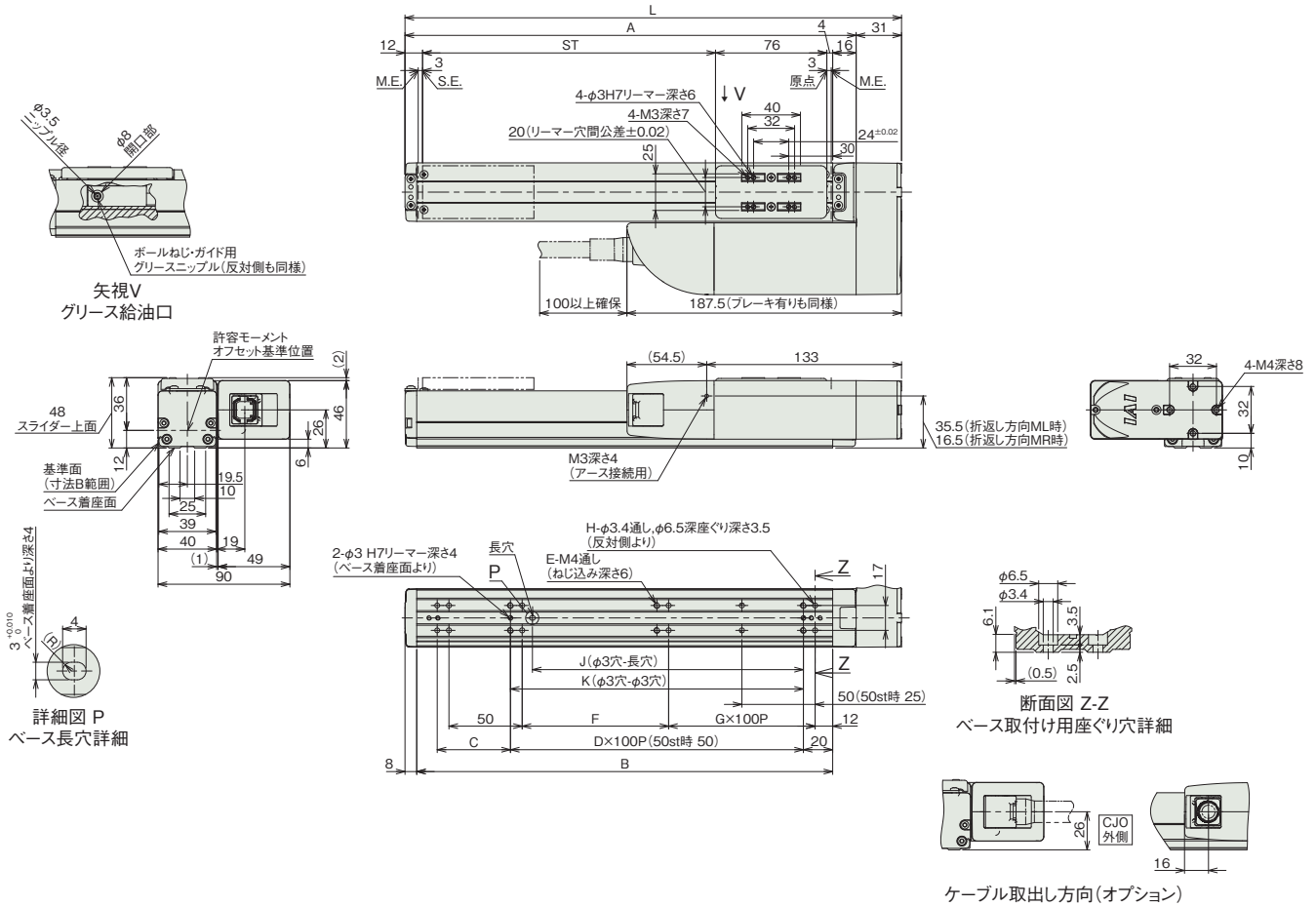
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-SA4R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを外してからサイドカバーを外してください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	189	239	289	339	389	439	489	539	589	639
A	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)										
	ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1
	ブレーキ有り	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

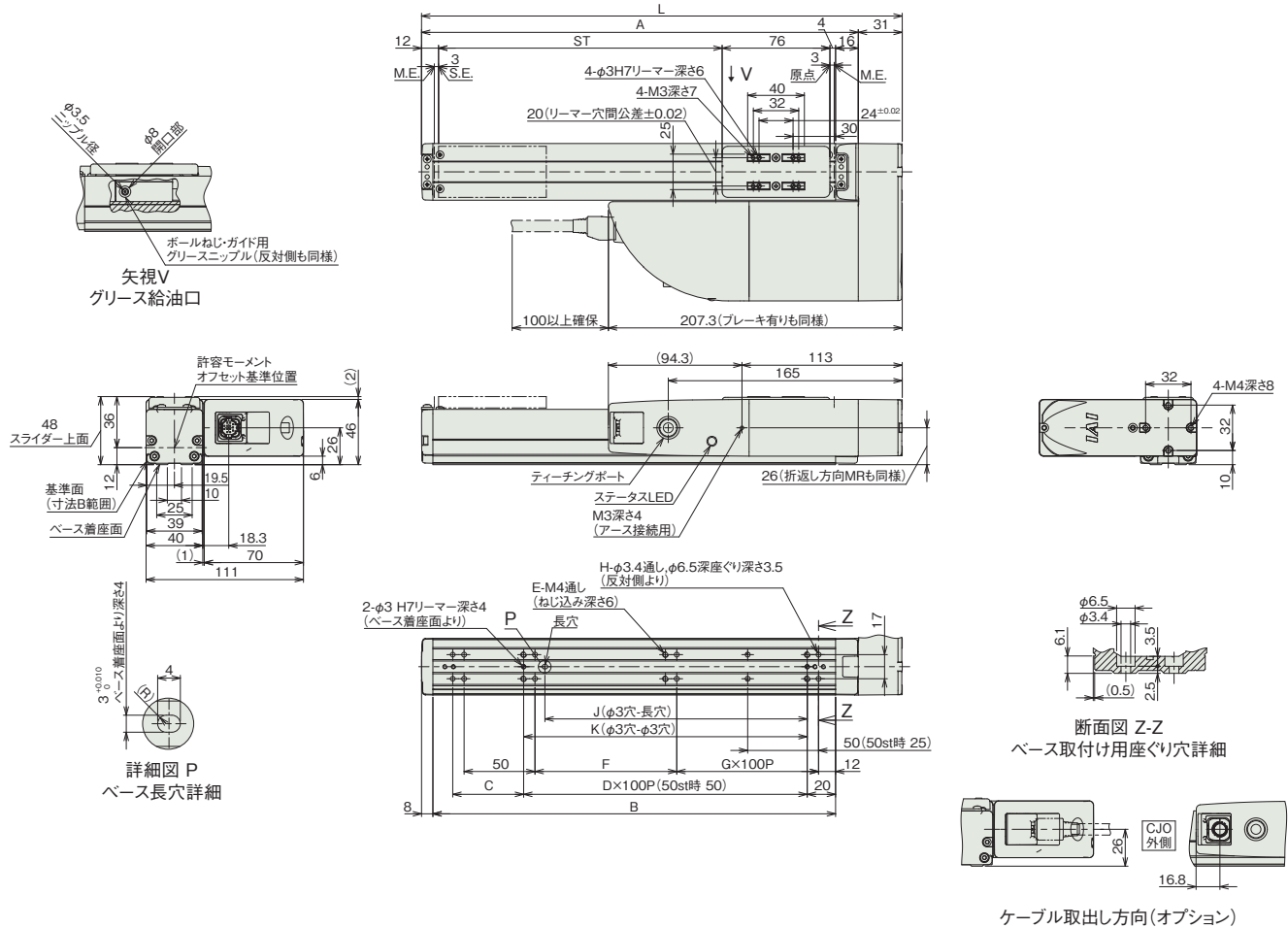
オプション/資料

ケーブル型式一覧表

■RCP6S-SA4R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	189	239	289	339	389	439	489	539	589	639
A	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)										
	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2
	ブレーキ有り	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション

資料

ケーブル型式

一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

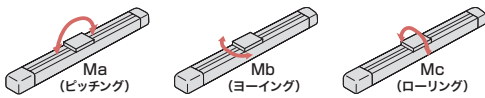
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	11.4	13.4	17.4
水平	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	9.4	11.4	11.4
		最高速度(mm/s)	785	390	195
	最低速度(mm/s)	13	7	4	
	定格加減速度(G)	0.5	0.5	1	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	4.9	11.4
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	3.9	8.4
		最高速度(mm/s)	-	390	195
	最低速度(mm/s)	-	7	4	
	定格加減速度(G)	-	0.5	0.5	
	最高加減速度(G)	-	0.5	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	4.9	11.4
押付け	押付け時最大推力(N)	77	155	310	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	3	5.5	12	
	最小呼びストローク(mm)	150	150	150	
ストローク	最小有効ストローク(mm)	50	50	50	
	最大呼びストローク(mm)	500	500	500	
	最大有効ストローク(mm)	400	400	400	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 143 N・m
	Mb: 204 N・m
	Mc: 50.5 N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 44.6 N・m
	Mb: 63.6 N・m
	Mc: 15.7 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	パツテリレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4				
85	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4				
175	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4				
260	11.4	11.4	9.4	8.4	8.4				
350	11.4	11.4	9.4	8.4	7.4				
435	10	10	8	7	6				
525	10	10	7	5	5				
610		8	5	3	2				
700		5	2	1					
785		2	1						

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	13.4	13.4	13.4	11.4	11.4	4.9	4.9	4.9	
40	13.4	13.4	13.4	11.4	11.4	4.9	4.9	4.9	
85	13.4	13.4	13.4	11.4	11.4	4.9	4.9	4.9	
130	13.4	13.4	11.4	11.4	10.4	4.9	4.9	4.9	
175	13.4	13.4	11.4	11.4	10.4	4.9	4.9	4.9	
215	13.4	13.4	11.4	11.4	10.4	4.9	4.9	4.9	
260	12	12	10	10	9	3.5	3.5	3	
305	12	12	10	10	9	3	3	2.5	
350	12	10	10	8	8	2	2	2	
390	12	8	5	4	2	1.5	1.5	0.5	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4	
20	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4	
40	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4	
65	17.4	17.4	15.4	15.4	15.4	11.4	11.4	11.4	
85	17.4	17.4	15.4	15.4	15.4	11.4	11.4	11.4	
105	17.4	17.4	15.4	14.4	14.4	11.4	11.4	11.4	
130	16	16	14	13	12	9	9	9	
150	16	16	14	13	12	8	8	8	
175	16	16	14	13	12	6	5	5	
195	16	16	14	12	8	5	3	3	

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	9.4	7.4		
85	9.4	7.4		
175	9.4	7.4		
260	8.4	5.4		
350	6.4	4.4		
435	4	2		
525	3	1		

リード5

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	11.4	9.4	3.9	
40	11.4	9.4	3.9	
85	11.4	9.4	3.9	
130	9.4	8.4	3.4	
175	9.4	7.4	3.4	
215	8.4	6.4	3.4	
260	6	4	0.5	

リード2.5

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	11.4	11.4	8.4	
20	11.4	11.4	8.4	
40	11.4	11.4	8.4	
65	11.4	10.4	7.4	
85	10.4	9.4	7.4	
105	9.4	8.4	7.4	
130	8	6	3	

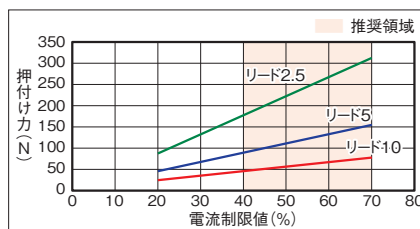
ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード(mm)	呼びストローク	有効ストローク	接続コントローラー(50mmごと)	(mm)	(mm)
10	高出力有効	785	675	555	
	高出力無効		525		
5	高出力有効	390	330	275	
	高出力無効		260		
2.5	高出力有効	195	165	135	
	高出力無効		130		

(単位はmm/s)

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

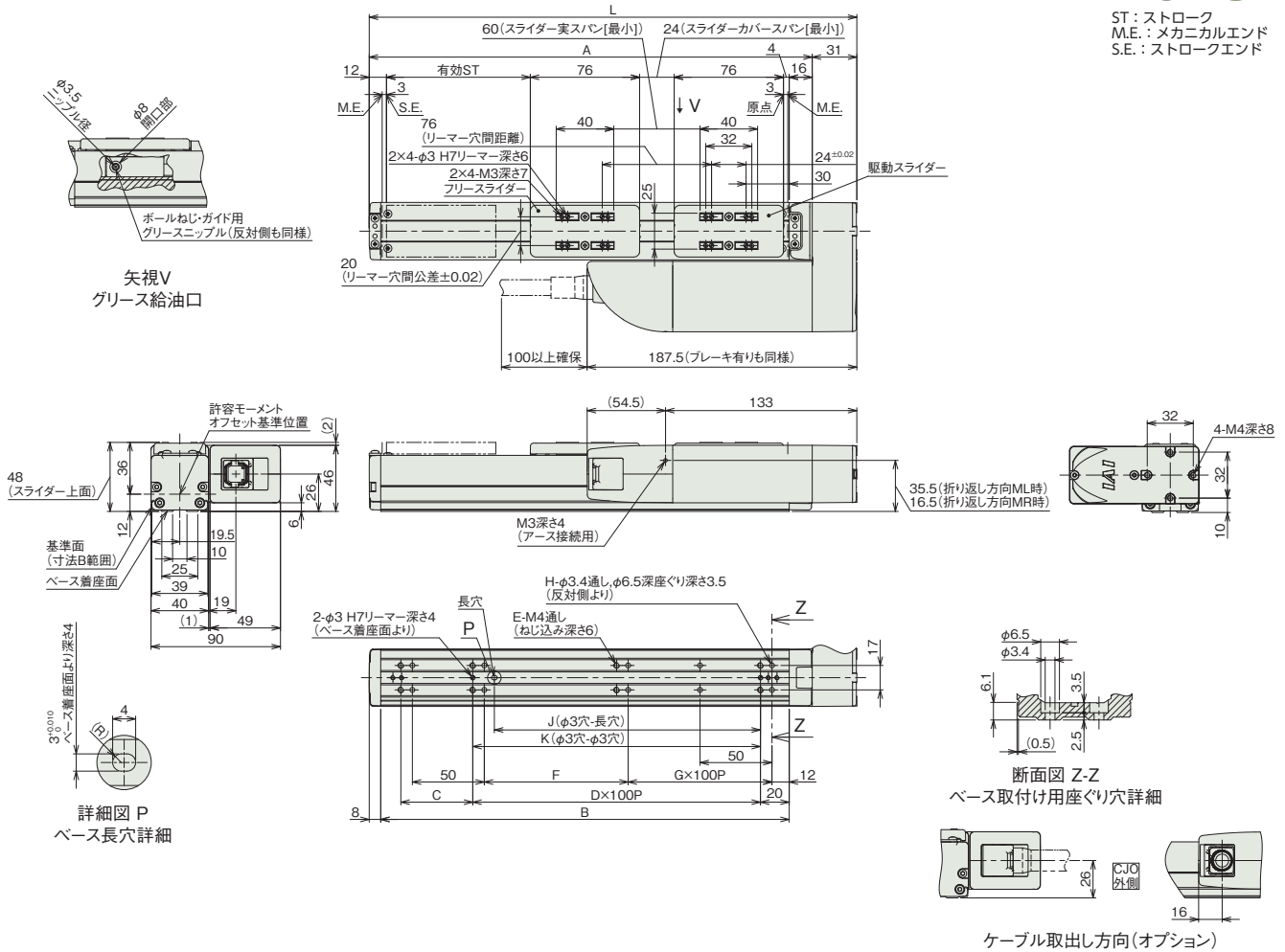
寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

2次元 CAD
3次元 CAD

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

	150	200	250	300	350	400	450	500
呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	289	339	389	439	489	539	589	639
A	258	308	358	408	458	508	558	608
B	234	284	334	384	434	484	534	584
C	100	50	100	50	100	50	100	50
D	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	10	10	12	12	14	14	16	16
J	85	185	185	285	285	385	385	485
K	100	200	200	300	300	400	400	500

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

	150	200	250	300	350	400	450	500	
呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2
	ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.1kgを加えた質量です。

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

RCP6-SA6R

RCP6S-SA6R

±10μm
標準

簡易防塵

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅
60mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

	SA6R	WA	42P					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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



水平

垂直

横立て

天吊り

CE

RoHS
10

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-SA6R		RCP6S-SA6R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下です。(ダブルスライダ仕様時は 630mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (7) ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご確認ください。

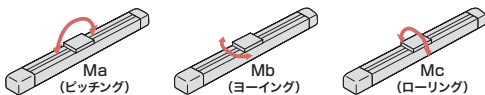
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	28	32	40
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	14	20	25
		最高速度(mm/s)	1280	900	450	225
水平	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1	2.5	6	14
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	0.75	2	5	10
最高速度(mm/s)		1120	800	450	225	
垂直	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	1	2.5	6	14	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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: 48.5N・m
	Mb: 69.3N・m
	Mc: 103N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平						垂直						
	速度(mm/s)						加速度(G)						
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	10	8	7	1	1	1	1	1	1	1	1
160	15	15	10	8	7	1	1	1	1	1	1	1	1
320	15	12	10	8	6	1	1	1	1	1	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1	1	1	1	1	1
640	12	12	8	6	5	1	1	1	1	1	1	1	1
800	10	10	6.5	4.5	3	1	1	1	1	1	1	1	1
960		8	5	3.5	2	1	1	1	1	1	1	1	1
1120		6	3	2	1.5								
1280			1	0.5	0.5								

リード12

姿勢	水平						垂直						
	速度(mm/s)						加速度(G)						
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
80	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
200	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
320	28	26	18	14	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
440	28	26	18	12	10	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
560	28	20	12	8	7	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
680	20	15	9	5	3	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
800	15	9	5	2	1	2	1.5	1					
900		5	3	1									

リード6

姿勢	水平						垂直						
	速度(mm/s)						加速度(G)						
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6	6	6	6
40	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6	6	6	6
100	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6	6	6	6
160	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6	6	6	6
220	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6	6	6	6
280	32	32	26	24	15	6	6	5.5					
340	32	32	20	18	12	6	5	4.5					
400	32	20	12	11	8	4.5	3.5	3.5					
450	26	12	6	5	3	3	2	2					

リード3

姿勢	水平						垂直						
	速度(mm/s)						加速度(G)						
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	35	35	14	14	14	14	14	14	14	14
20	40	40	35	35	35	14	14	14	14	14	14	14	14
50	40	40	35	35	35	14	14	14	14	14	14	14	14
80	40	40	35	35	30	14	14	14	14	14	14	14	14
110	40	40	35	35	30	14	14	14	14	14	14	14	14
140	40	40	35	35	28	14	14	14	12				
170	40	40	32	32	24	12	12	12	10				
200	40	35	28	25	18	10	8	7					
225	40	25	16	12	10	6	4						

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)			加速度(G)		
速度	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	8	5	0.75	8	5	0.75
160	8	5	0.75	8	5	0.75
320	8	5	0.75	8	5	0.75
480	8	4	0.75	8	4	0.75
640	6	3	0.75	6	3	0.75
800	4	1.5	0.75	4	1.5	0.75
960	2	0.5	0.5	2	0.5	0.5

リード12

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)			加速度(G)		
速度	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	14	10	2	14	10	2
80	14	10	2	14	10	2
200	14	10	2	14	10	2
320	14	10	2	14	10	2
440	11	7	1.5	11	7	1.5
560	7	2.5	1	7	2.5	1
680	4	1	0.5	4	1	0.5

リード6

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)			加速度(G)		
速度	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	20	14	5	20	14	5
40	20	14	5	20	14	5
100	20	14	5	20	14	5
160	20	14	5	20	14	5
220	16	14	4	16	14	4
280	13	7	2.5	13	7	2.5
340	10	1	1	10	1	1

リード3

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)			加速度(G)		
速度	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	25	22	10	25	22	10
20	25	22	10	25	22	10
50	25	22	10	25	22	10
80	25	22	10	25	22	10
110	20	14	8	20	14	8
140	15	11	5	15	11	5
170	11	9	2	11	9	2

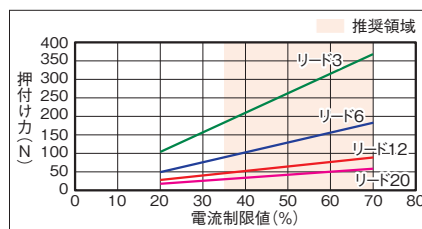
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50~400(50mmごと)		450(mm)	500(mm)	550(mm)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)
		1280 <1120>		1130 <1120>	970	840	735	650	575		
20	高出力有効	960		840	735	650	575				
	高出力無効	960		840	735	650	575				
12	高出力有効	900 <800>	885 <800>	735	620	535	460	405	355	315	
	高出力無効	680		620	535	460	405	355	315		
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155	
	高出力無効	340		305	265	230	200	175	155		
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	
	高出力無効	170		150	130	115	100	85	75		

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

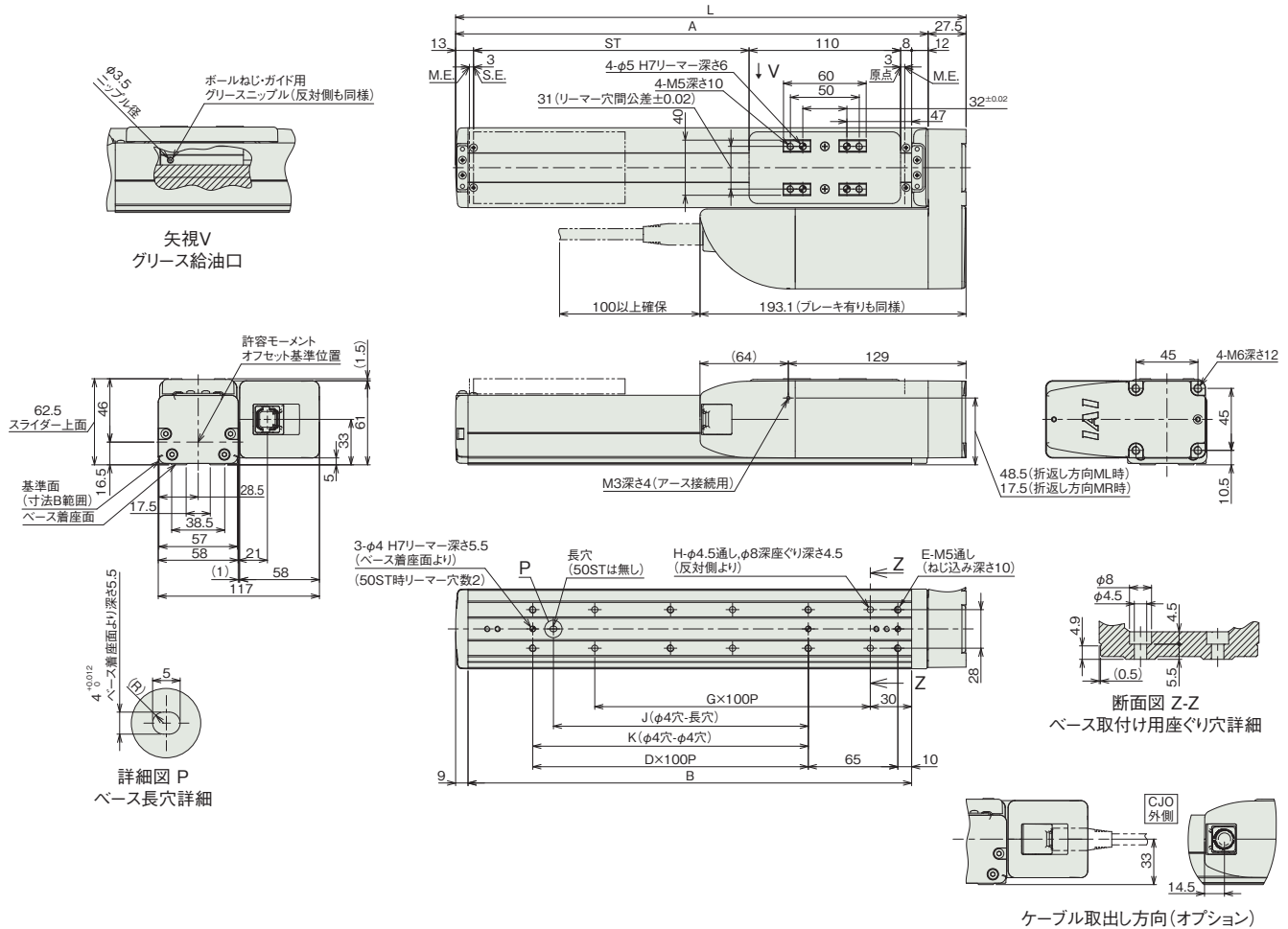
オプション / 資料

ケーブル型式
一覧表

■RCP6-SA6R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを外してからサイドカバーを取外してください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	220.5	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5
A	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

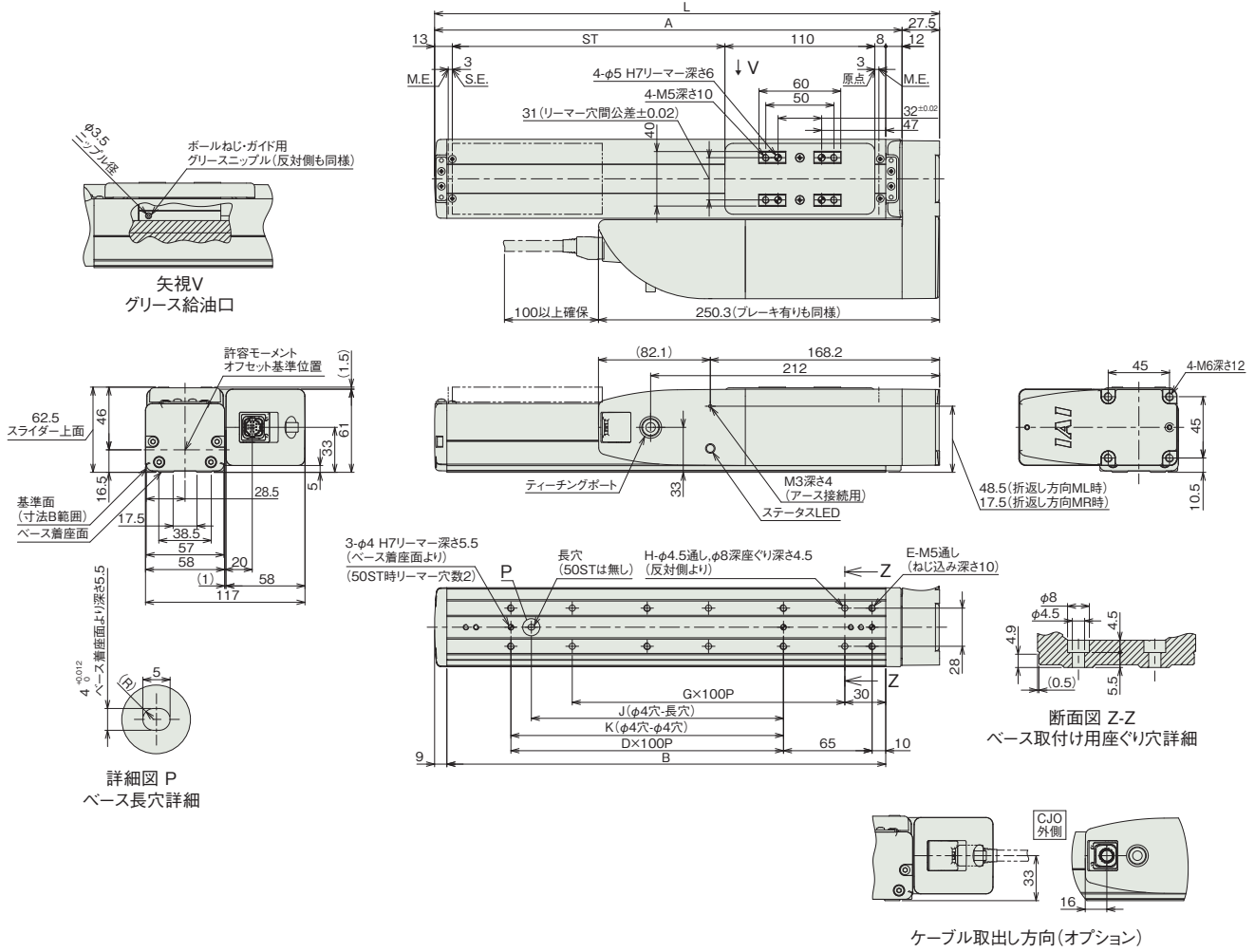
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)																
ブレーキ無し	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9
ブレーキ有り	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9

■RCP6S-SA6R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを外してからサイドカバーを取外してください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	220.5	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5
A	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)																
ブレーキ無し	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7	4.8	5.0
ブレーキ有り	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9	5.1

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

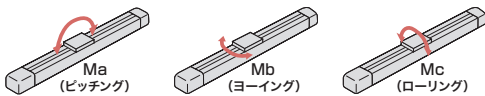
IFA

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	26.8	30.8	38.8
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	12.8	18.8	23.8
		最高速度(mm/s)	900	450	225
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.1	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
		最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	4.8	12.8
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	3.8	8.8
		最高速度(mm/s)	-	450	225
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	-	8	4
		定格加減速度(G)	-	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	-	0.5	0.5
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	3.8	8.8
押付け	押付け時最大推力(N)	93	185	370	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	6	14	
	最小呼びストローク(mm)	200	200	200	
ストローク	最小有効ストローク(mm)	50	50	50	
	最大呼びストローク(mm)	800	800	800	
	最大有効ストローク(mm)	650	650	650	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8				
80	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8				
200	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8				
320	26.8	24.8	16.8	12.8	10.8				
440	26	24	16	10	8				
560	26	18	10	6	5				
680	18	13	7	3	1				
800	13	7	3						
900		3	1						

リード6

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8	
40	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8	
100	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8	
160	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8	
220	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8	
280	30.8	30.8	24.8	22.8	13.8	4.8	4.8	4.3	
340	30	30	18	16	10	4	3	2.5	
400	30	18	10	9	6	2.5	1.5	1.5	
450	24	10	4	3	1	1			

リード3

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	12.8	12.8	12.8	
20	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	12.8	12.8	12.8	
50	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	12.8	12.8	12.8	
80	38.8	38.8	33.8	28.8	28.8	12.8	12.8	12.8	
110	38.8	38.8	33.8	28.8	28.8	12.8	12.8	12.8	
140	38.8	38.8	33.8	26.8	26.8	12.8	12.8	10.8	
170	38	38	30	30	22	10	10	8	
200	38	33	26	23	16	8	6	5	
225	38	23	14	10	8	4	2		

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平			垂直
	速度(mm/s)			
速度	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	12.8	8.8		
80	12.8	8.8		
200	12.8	8.8		
320	12.8	8.8		
440	9	5		
560	5	0.5		
680	2			

リード6

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s)		
速度	加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	18.8	12.8	3.8
40	18.8	12.8	3.8
100	18.8	12.8	3.8
160	18.8	12.8	3.8
220	14.8	12.8	2.8
280	11.8	5.8	1.3
340	8		

リード3

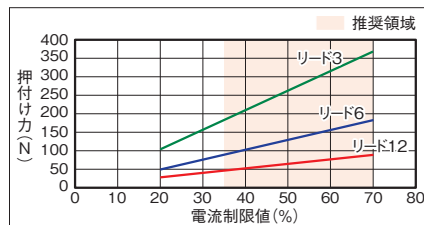
姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s)		
速度	加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	23.8	20.8	8.8
20	23.8	20.8	8.8
50	23.8	20.8	8.8
80	23.8	20.8	8.8
110	18.8	12.8	6.8
140	13.8	9.8	3.8
170	9	7	

ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード	呼びストローク 有効ストローク	接続 コントローラー								
		(50mmごと)		(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315
	高出力無効		680		620	535	460	405	355	315
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
	高出力無効		340		305	265	230	200	175	155
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75
	高出力無効		170		150	130	115	100	85	75

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

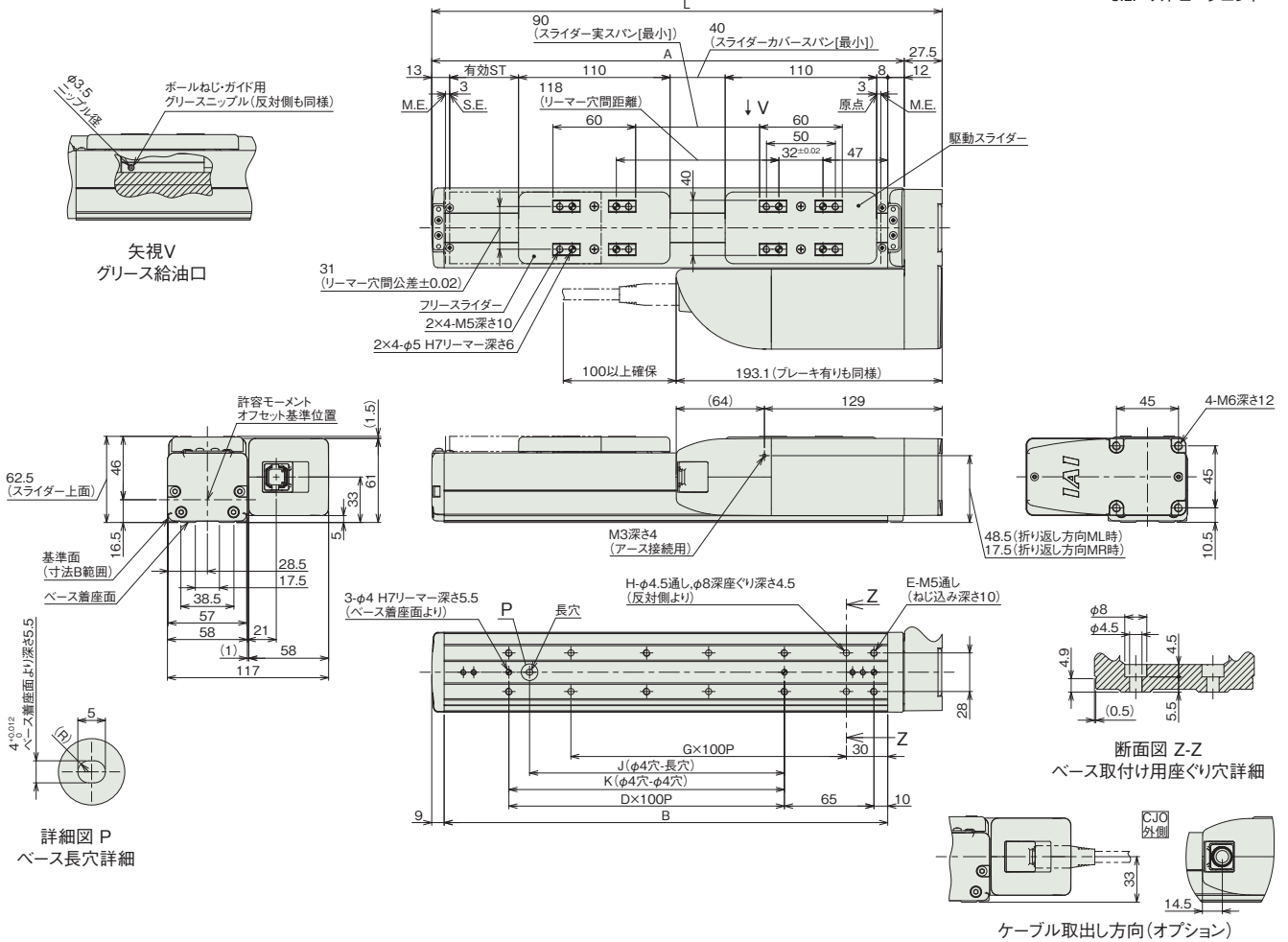
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5
A	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5	4.7	4.8	5.0
	ブレーキ有り	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9	5.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.3kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定
注意事項
非搭載機種
スライダー
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
「一覧表」

RCP6-SA7R

RCP6S-SA7R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 70mm | 24v パルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
RCP6 RCP6S	SA7R	WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m XC□ 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



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
スライダスペーサー (注2)	SS	3-610	-
ダブルスライダ仕様 (注3)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注2) ダブルスライダ仕様の時は選択できません。
 (注3) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-SA7R		RCP6S-SA7R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。(ダブルスライダ仕様時は 810mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

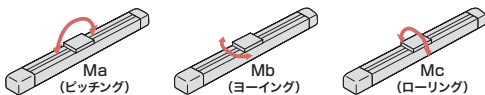
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	37	46	51	55
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	18	35	40	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	840	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	8	16	25
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2	5	10	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	700	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力(N)	139	209	418	836	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	3	8	16	25	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
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	115N・m
	Mb	115N・m
	Mc	229N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma	44.7N・m
	Mb	44.7N・m
	Mc	89.1N・m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP20
耐振動・耐衝撃		4.9m/s ²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		パルスレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢	水平						垂直					
	速度(mm/s)						速度(mm/s)					
0	37	37	22	16	14	3	3	3	3	3	3	3
200	37	37	22	16	14	3	3	3	3	3	3	3
420	37	30	18	16	14	3	3	3	3	3	3	3
640	37	18	15	10	9	3	3	3	3	3	3	3
860		12	10	3	2				3	2.5		
1080		2								0.5		

リード16

姿勢	水平						垂直					
	速度(mm/s)						速度(mm/s)					
0	46	46	35	28	27	8	8	8	8	8	8	8
140	46	46	35	28	27	8	8	8	8	8	8	8
280	46	46	35	25	21	8	8	8	8	8	8	8
420	46	30	20	15	10	6	5	4.5				
560	35	20	13	10	6	5	4	3				
700	20	13	6	3	2	3	2	1.5				
840		4	1									

リード8

姿勢	水平						垂直					
	速度(mm/s)						速度(mm/s)					
0	51	51	45	40	40	16	16	16	16	16	16	16
70	51	51	45	40	40	16	16	16	16	16	16	16
140	51	51	40	38	35	16	16	16	16	16	16	16
210	51	45	35	30	24	11	10	9.5				
280	51	35	25	20	15	9	8	7				
350	40	20	3	1		7	4	1				
420	30	2				4						

リード4

姿勢	水平						垂直					
	速度(mm/s)						速度(mm/s)					
0	55	55	45	40	40	25	25	25	25	25	25	25
35	55	55	45	40	40	25	25	25	25	25	25	25
70	55	55	45	40	40	25	25	25	25	25	25	25
105	55	51	45	40	35	22	20	19				
140	55	45	35	30	25	16	14	12				
175	55	30	16			11	7	5				
210	40					4						

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード24

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)				速度(mm/s)			
0		18	10	2				
200		18	10	2				
420		18	10	2				
640		10	2	1				
800		5	0.5	0.5				

リード16

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)			速度(mm/s)		
0	35	20	5			
140	35	20	5			
280	25	12	3			
420	15	6	1.5			
560	7	0.5	0.5			

リード8

姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)			速度(mm/s)		
0	40	25	10			
70	40	25	10			
140	40	25	7			
210	25	14	4			
280	10	1	1.5			

リード4

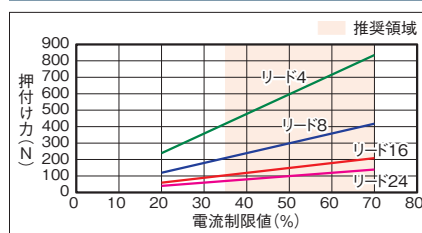
姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)			速度(mm/s)		
0	40	30	15			
35	40	30	15			
70	40	30	15			
105	40	30	8			
140	15	6	2			

ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50~550(50mmごと)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)
24	高出力有効		1080		965	850	760
	高出力無効			800			760
16	高出力有効	840	830	720	635	560	500
	高出力無効	<700>	<700>	<700>			500
8	高出力有効	420	410	355	315	275	245
	高出力無効		280			275	245
4	高出力有効	210	205	175	155	135	120
	高出力無効		140			135	120

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/ISPB

SSPA

ISDB/ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

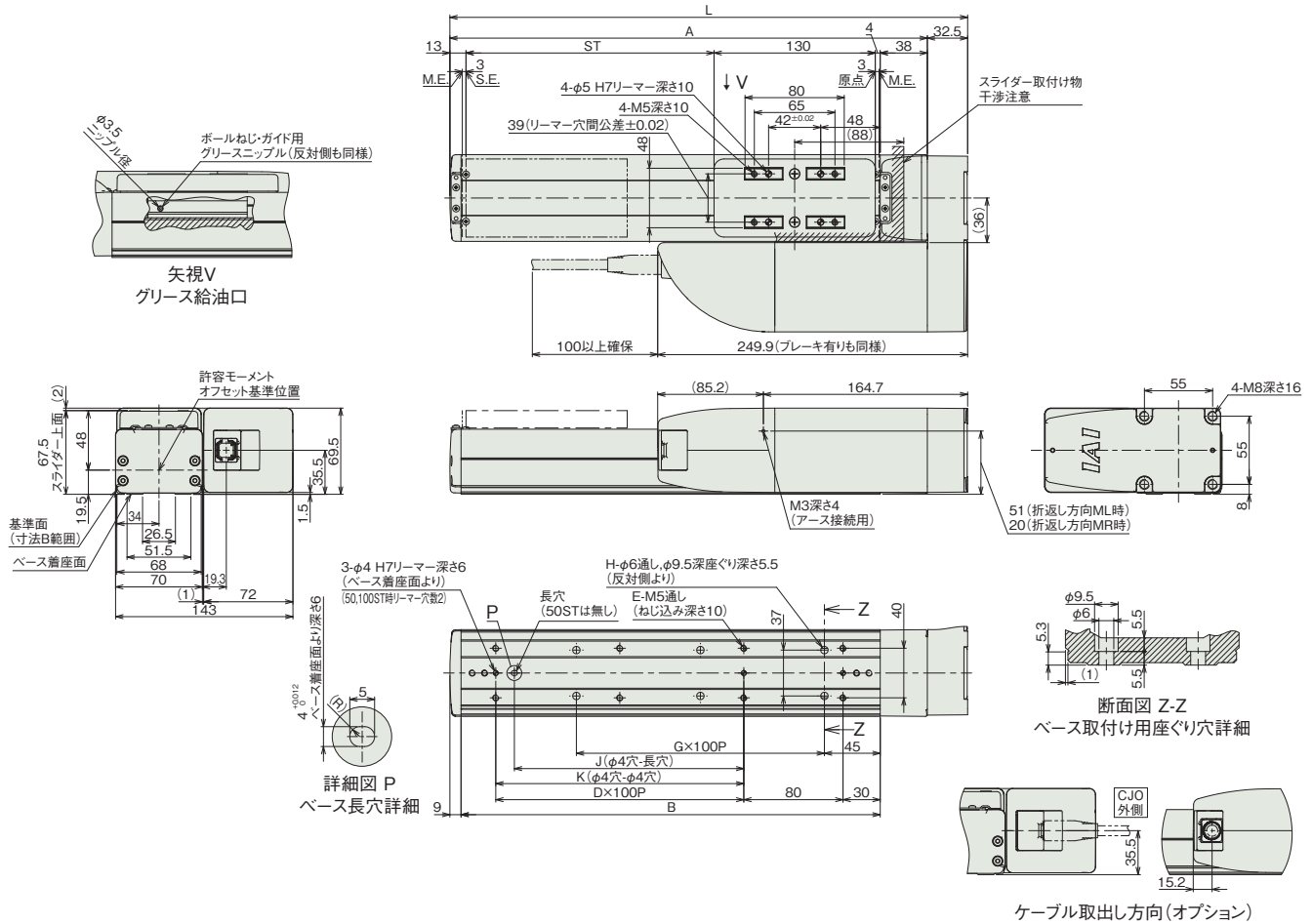
オプション/資料

ケーブル型式

■RCP6-SA7R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを外してからサイドカバーを取外してください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク
M.E. : メカニカルエンド
S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	267.5	317.5	367.5	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5
A	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

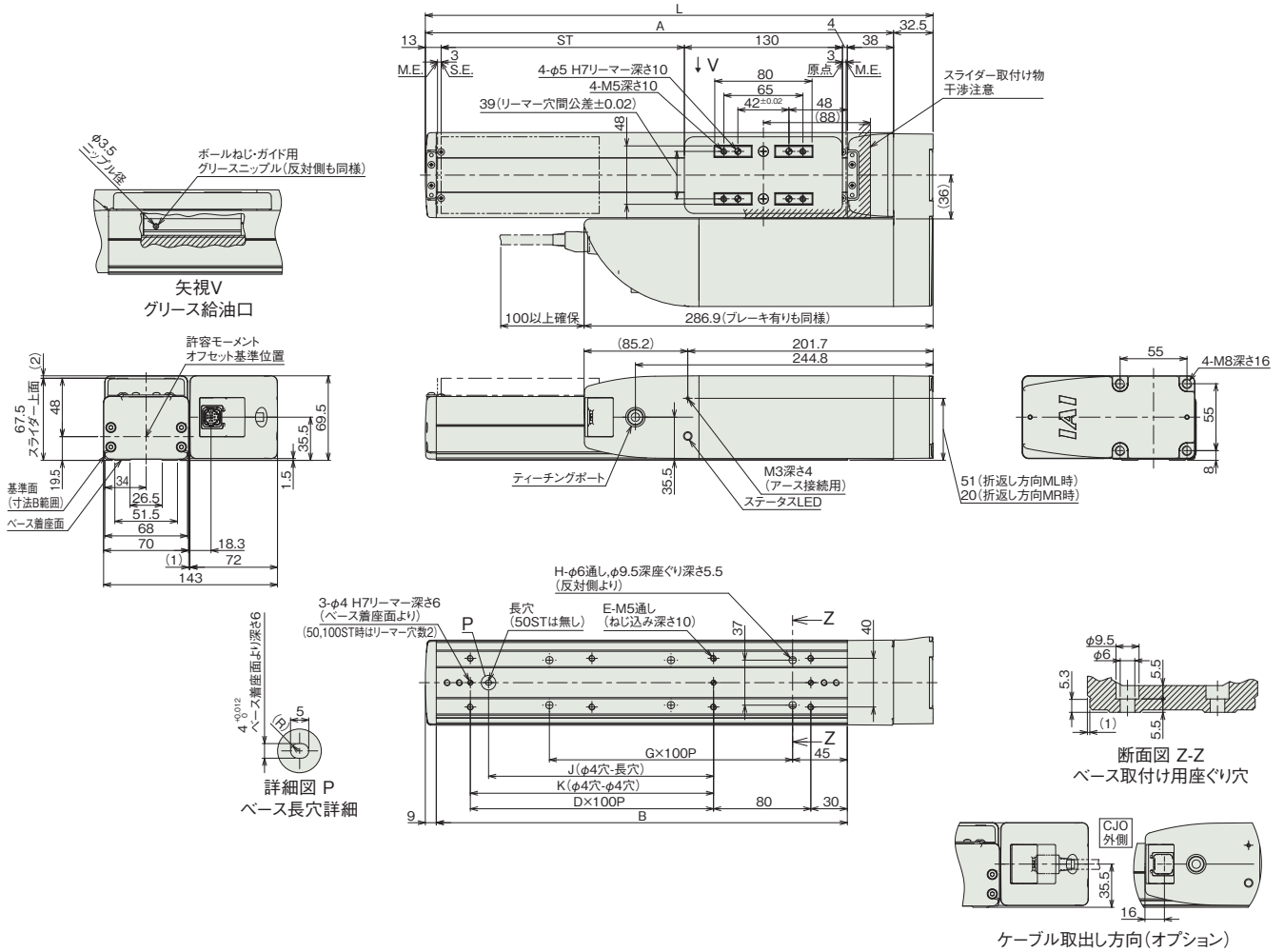
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3	7.6
	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7

■RCP6S-SA7R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	267.5	317.5	367.5	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5
A	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)																
ブレーキ無し	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.3	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7
ブレーキ有り	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3	7.6	7.8

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覽表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

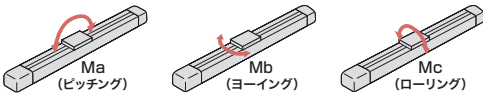
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	44.3	49.3	53.3
水平	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	33.3	38.3	38.3
		最高速度(mm/s)	700	420	210
	最低速度(mm/s)	20	10	5	
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.1	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	—	14.3	23.3
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	—	8.3	13.3
		最高速度(mm/s)	—	350	175
	最低速度(mm/s)	—	10	5	
	定格加減速度(G)	—	0.5	0.5	
	最高加減速度(G)	—	0.5	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	—	14.3	23.3
押付け	押付け時最大推力(N)	209	418	836	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	8	16	25	
	最小呼びストローク(mm)	200	200	200	
ストローク	最小有効ストローク(mm)	50	50	50	
	最大呼びストローク(mm)	800	800	800	
	最大有効ストローク(mm)	650	650	650	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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: 711 N・m
	Mb: 711 N・m
	Mc: 361 N・m
動的許容モーメント(注5)	Ma: 285 N・m
	Mb: 285 N・m
	Mc: 145 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	パツテリレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)								
速度	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	44.3	44.3	33.3	26.3	25.3				
140	44.3	44.3	33.3	26.3	25.3				
280	44.3	44.3	33.3	23.3	19.3				
420	41	25	15	10	5				
560	30	15	8	5	1				
700	15	8	1						
840									

リード8

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)								
速度	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	49.3	49.3	43.3	38.3	38.3	14.3	14.3	14.3	
70	49.3	49.3	43.3	38.3	38.3	14.3	14.3	14.3	
140	49.3	49.3	38.3	36.3	33.3	14.3	14.3	14.3	
210	46	40	30	25	19	6	5	4.5	
280	46	30	20	15	10	4	3	2	
350	35	15				2			
420	25								

リード4

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)								
速度	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3	
35	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3	
70	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3	
105	50	46	40	35	30	17	15	14	
140	50	40	30	25	20	11	9	7	
175	50	25	11			6	2		
210	35								

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平			垂直
	速度 (mm/s)			
速度	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	33.3	18.3		
140	33.3	18.3		
280	23.3	10.3		
420	10	1		
560	2			

リード8

姿勢	水平			垂直
	速度 (mm/s)			
速度	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	38.3	23.3	8.3	
70	38.3	23.3	8.3	
140	38.3	23.3	5.3	
210	20	9		
280	5			

リード4

姿勢	水平			垂直
	速度 (mm/s)			
速度	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	38.3	28.3	13.3	
35	38.3	28.3	13.3	
70	38.3	28.3	13.3	
105	35	25	3	
140	10	1		

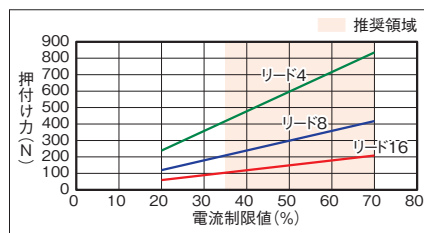
ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード	呼びストローク	200~550	600	650	700	750	800
有効ストローク	有効ストローク	50~400	450	500	550	600	650
	接続コントローラ	(50mmごと)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
16	高出力有効	700					
	高出力無効	560					
8	高出力有効	420	410	355	315	275	245
	高出力無効	<350>	<350>	<350>			
4	高出力有効	210	205	175	155	135	120
	高出力無効	<175>	<175>				

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

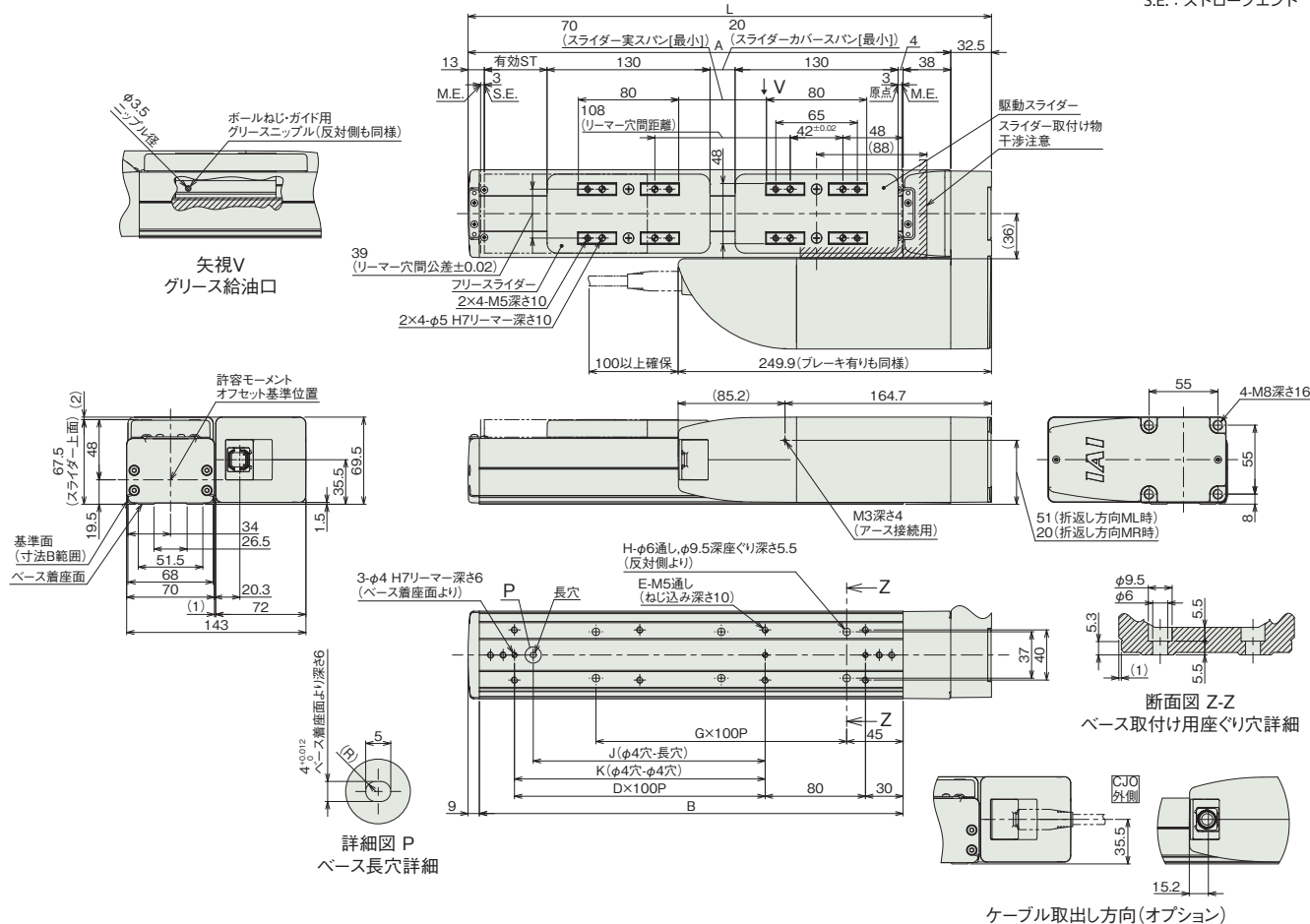
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5
A	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.4	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	6.9	7.2	7.4	7.6	7.8
	ブレーキ有り	5.5	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1	7.3	7.5	7.7	8.0

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション

ケーブル型式

一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

RCP6-SA8R

RCP6S-SA8R

±10μm
標準

簡易防塵

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅
90mm

24V
パルスモーター

■ 型式項目

	SA8R	WA	56SP					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアップ	56SP 高推力 パルスモーター 56□サイズ	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 1100 1100mm (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL 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



水平

垂直

横立て

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
スライダスペーサー (注2)	SS	3-610	-
ダブルスライダ仕様 (注3)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注2) ダブルスライダ仕様の際は選択できません。
 (注3) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-SA8R		RCP6S-SA8R
		P4	P6	SE
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)	-	-	-

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 400mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は 1200mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (6) ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。
- (7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご確認ください。

3-121

RCP6/RCP6S-SA8R

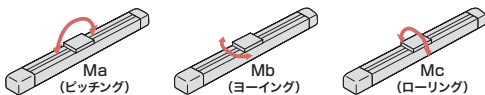
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	26	55	70	80
		最高速度 (mm/s)	1200	1000	500	250
		最低速度 (mm/s)	38	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.1	0.1	0.7	1
速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
	最大可搬質量 (kg)	3	4	25	55	
	最高速度 (mm/s)	850	800	450	250	
	最低速度 (mm/s)	38	25	13	7	
垂直	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	159	239	478	956	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
押付け	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	3	4	25	55	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：219N・m
	Mb：219N・m
	Mc：414N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma：77.0N・m
	Mb：77.0N・m
	Mc：146N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード30

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			速度 (mm/s)	加速度 (G)		
0	26	24	18	15	13	3	3	3
100	26	24	18	15	13	3	3	3
200	26	24	16	15	13	2	2	2
400	24	20	13	12	11	1.5	1.5	1
650	21	14	10	9	8	1	1	1
850	9	6	4	2	1	1	1	1
1000	5	3	2	1				
1200	1							

リード20

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			速度 (mm/s)	加速度 (G)		
0	55	51	35	33	30	4	4	4
50	55	51	35	33	30	4	4	4
100	55	51	35	33	30	4	4	4
200	55	51	35	33	25	4	4	4
300	55	51	35	24	16	4	4	4
400	45	35	22	18	12	2	2	2
650	40	20	9	4	3	2	2	2
800	10	3	1	0.5	1	0.5		
900	7	1						
1000	4							

リード10

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			速度 (mm/s)	加速度 (G)		
0	70	70	70	70	65	25	25	25
50	70	70	70	70	65	25	25	25
100	70	70	70	70	65	25	25	25
200	70	60	50	40	35	14	14	14
250	70	52	40	30	27	9	9	9
300	70	45	30	20	20	7	7	7
400	65	15	9	4	1	3	2	1
450	45	11	2			1	0.5	
500	25	4						

リード5

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			速度 (mm/s)	加速度 (G)		
0	80	80	80	80	80	55	55	55
50	80	80	80	80	80	55	55	55
75	80	80	80	80	80	30	30	30
100	80	80	80	80	80	18	18	18
125	80	80	80	70	70	18	18	18
175	80	70	35	30	25	14	11	10
200	80	40	14	4	2	8	3	2
225	80	10				5	0.5	
250	65					2		

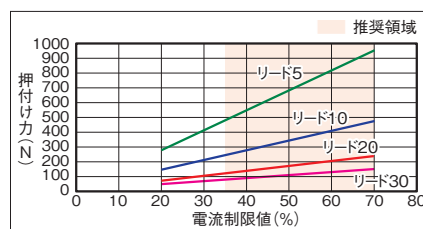
ストロークと最高速度

リード (mm)	50~650 (50mmごと)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1200 <850>	950 <800>	860 <800>	1155 <850>	1040 <850>	940 <850>	855 <850>	780	715	660
20	1000 <800>	950 <800>	860 <800>	770	695	630	570	520	480	440
10	500 <450>	480 <450>	430	385	345	310	285	260	235	220
5	250	240	215	190	175	155	145	130	120	110

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

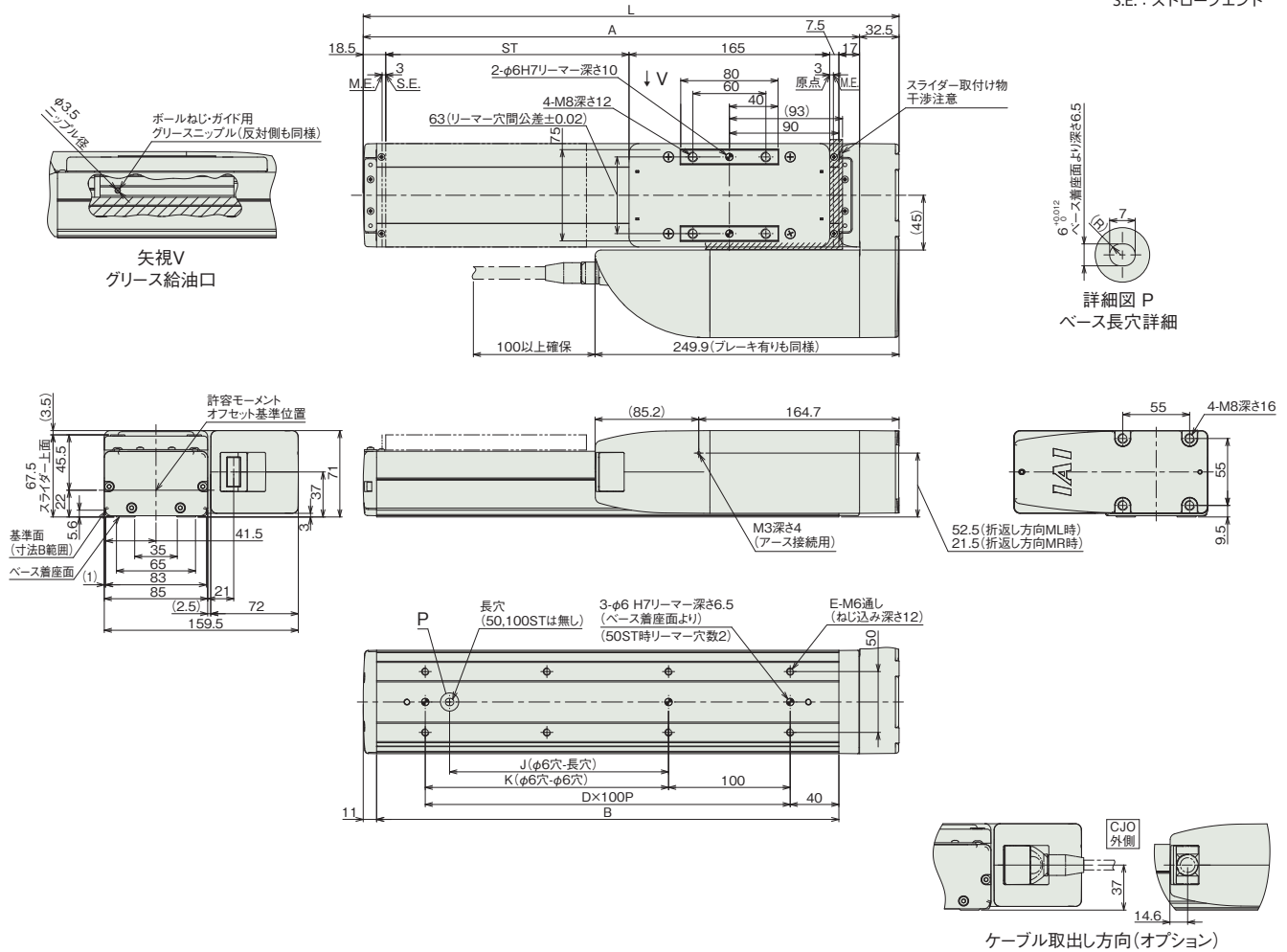
NSA

IFA

■RCP6-SA8R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5
A	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100

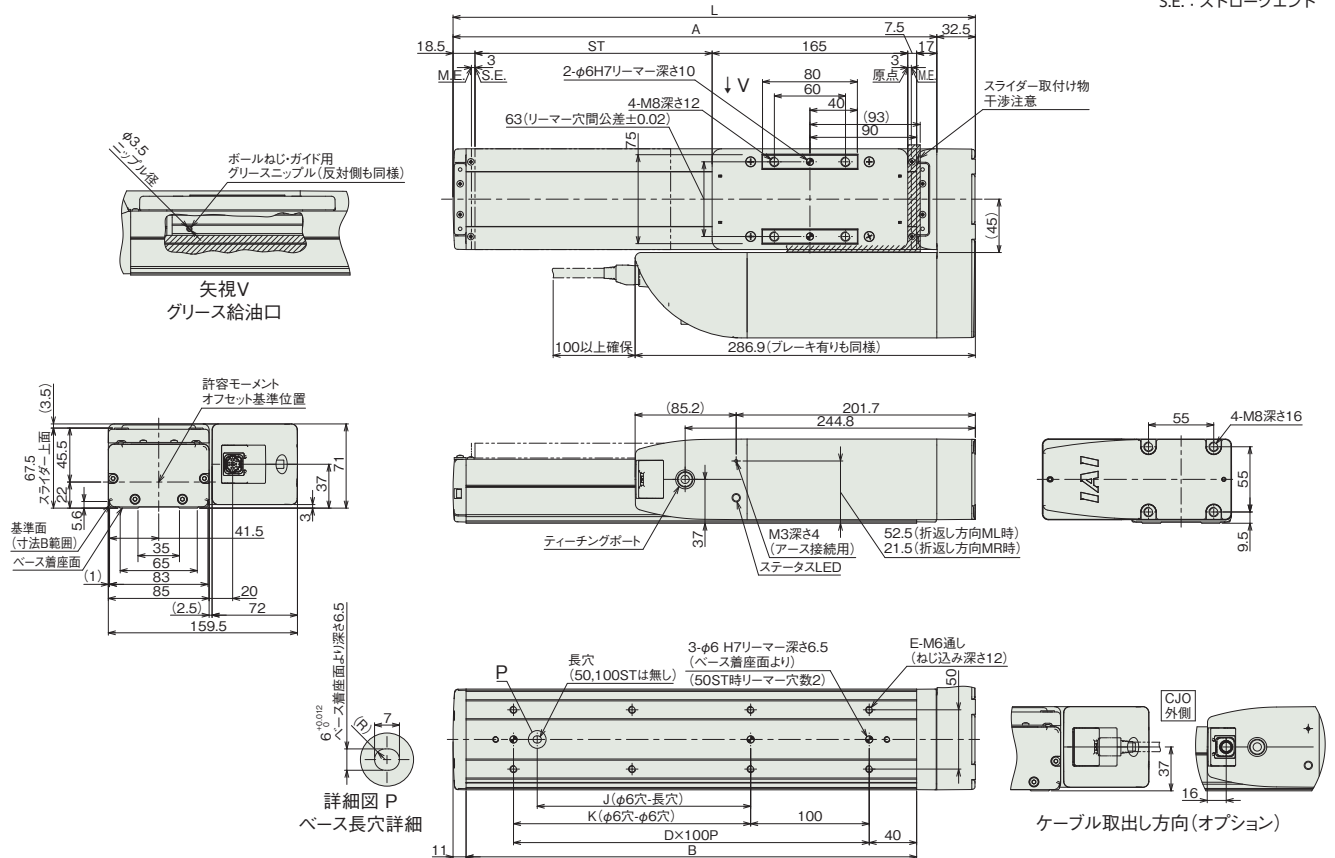
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量(kg)																							
ブレーキ無し	4.8	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.7	
ブレーキ有り	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.3	10.6	10.9	

■RCP6S-SA8R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5
A	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.9
	ブレーキ有り	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.7	11.0

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

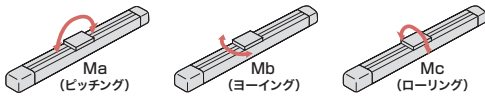
ケーブル型式一覧表

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	10	5		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	48	63	73	
		最高速度(mm/s)	800	500	250	
		最低速度(mm/s)	25	13	7	
		定格加減速度(G)	0.1	0.7	1	
水平	速度/加減速度	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	—	18	48	
		最高速度(mm/s)	—	250	200	
		最低速度(mm/s)	—	13	7	
		定格加減速度(G)	—	0.5	0.5	
垂直	速度/加減速度	最高加減速度(G)	—	0.5	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	—	18	48	
		最高速度(mm/s)	—	250	200	
		最低速度(mm/s)	—	13	7	
		定格加減速度(G)	—	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力(N)	239	478	956		
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	4	25	55		
ストローク	最小呼びストローク(mm)	250	250	250		
	最小有効ストローク(mm)	50	50	50		
	最大呼びストローク(mm)	1100	1100	1100		
	最大有効ストローク(mm)	900	900	900		
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50		

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■スライダータイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：1980 N·m
	Mb：1980 N·m
	Mc：828 N·m
動的許容モーメント(注5)	Ma：565 N·m
	Mb：565 N·m
	Mc：237 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	48	44	28	26	23			
50	48	44	28	26	23			
100	48	44	28	26	23			
200	48	44	28	26	18			
300	48	44	28	17	9			
400	38	28	15	11	5			
650	33	13	2					
800		3						
900								
1000								

リード10

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	63	63	63	63	58	18	18	18
50	63	63	63	63	58	18	18	18
100	63	63	63	63	58	18	18	18
200	63	53	43	33	28	7	7	7
250	63	45	33	23	20	2	2	2
300	63	38	23	13	13			
400	58	8	2					
450	38	4						
500	18							

リード5

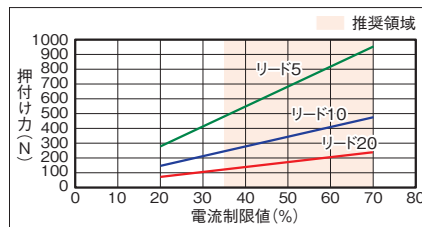
姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	73	73	73	73	73	48	48	48
50	73	73	73	73	73	48	48	48
75	73	73	73	73	73	23	23	23
100	73	73	73	73	73	11	11	11
125	73	73	73	63	63	11	11	11
175	73	63	28	23	18	7	4	3
200	73	33	7			1		
225	73	3						
250	58							

ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード(mm)	呼びストローク(mm)	有効ストローク(50mmごと)	最高速度(mm/s)																
			250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	1050	1100	
20	250	200	800	770	695	630	570	520	480	440									
10	250	200	500	480	430	385	345	310	285	260	235	220							
5	250	200	250	240	215	190	175	155	145	130	120	110							

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/ISPB

SSPA

ISDB/ISDPB

NSA

IFA

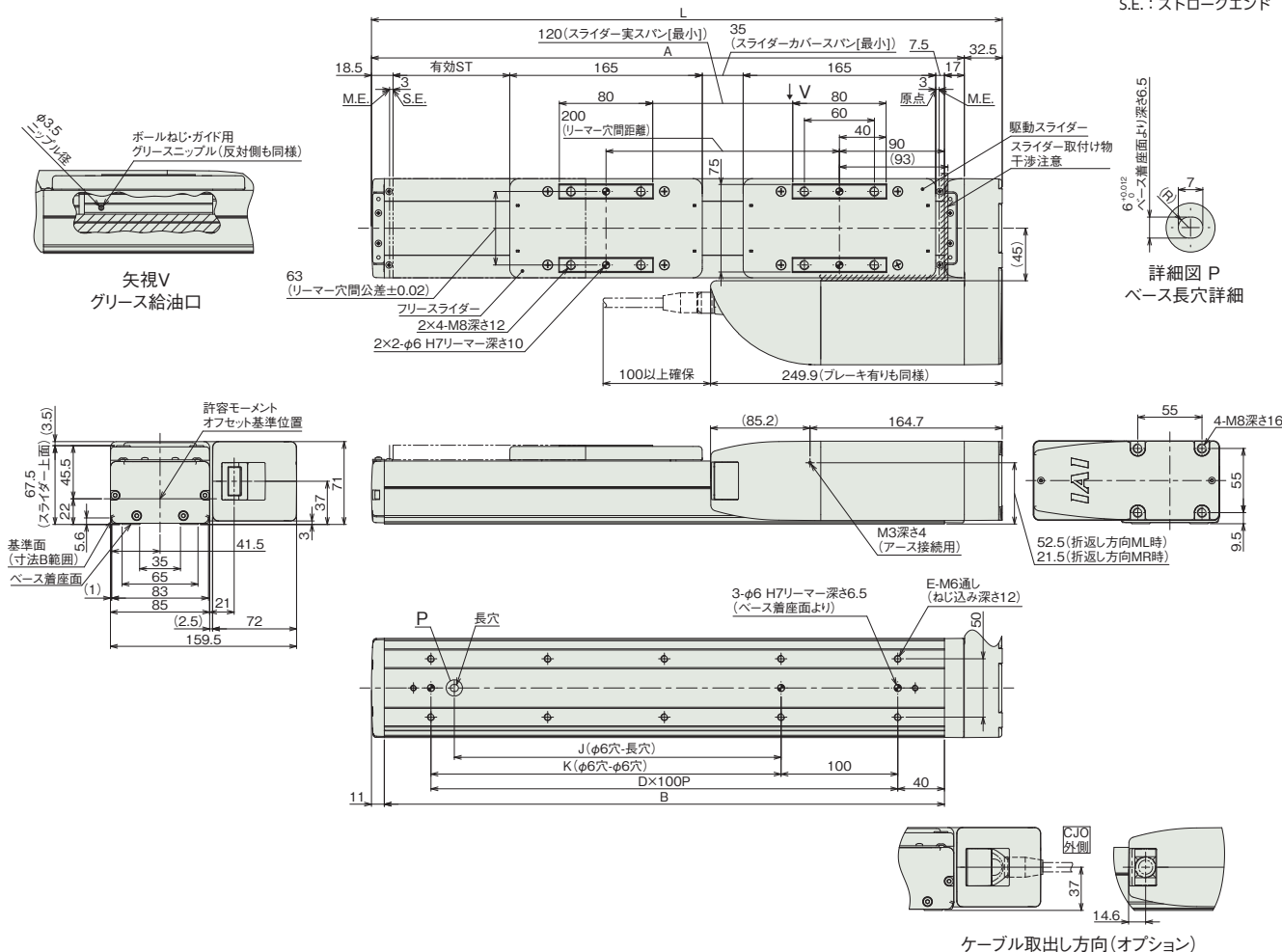
寸法図 (ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
L	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5
A	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308
B	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900		
質量 (kg)	ブレーキ無し		6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.8	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3	11.5
	ブレーキ有り		6.9	7.2	7.5	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.9	11.1	11.4	11.7

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.8kgを加えた質量です。

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択										ECM						
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

RCP6-WSA10R

RCP6S-WSA10R

±10μm
標準

簡易防塵

バッテリーレスアップ

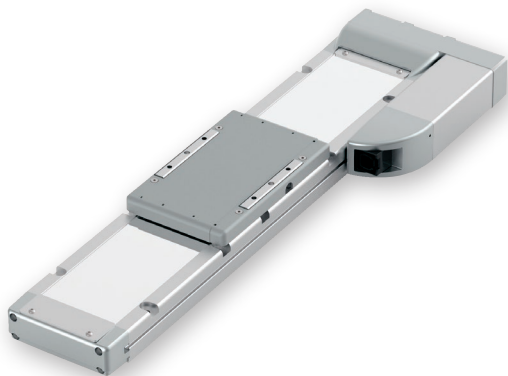
モーター折返し

本体幅
100mm

24v
パルスモーター

■型式項目

	WSA10R	WA	35P					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (500mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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



水平

垂直

横立て

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ一部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WSA10R		RCP6S-WSA10R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 500mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (6) リード 10、16 は、垂直で設置することはできません。

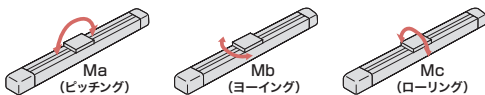
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	4	15	28	40
水平	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	4	12	25	36
		最高速度(mm/s)	840	610	390	195
	最低速度(mm/s)	40	13	7	4	
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.1	0.5	
	最高加減速度(G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	-	3	10
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	-	3	10
		最高速度(mm/s)	-	-	305	175
押付け	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	-	-	7	4
		定格加減速度(G)	-	-	0.5	0.5
ブレーキ	速度/加減速度	最高加減速度(G)	-	-	0.5	0.5
		押付け時最大推力(N)	48	77	155	310
ストローク	速度/加減速度	押付け最高速度(mm/s)	40	20	20	20
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ブレーキ	速度/加減速度	ブレーキ保持力(kgf)	-	-	3	10
		最小ストローク(mm)	50	50	50	50
ストローク	速度/加減速度	最大ストローク(mm)	500	500	500	500
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
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	リニアガイド	直動無限循環型
	Ma	271N・m
	Mb	271N・m
動的許容モーメント(注2)	Mc	553N・m
	Ma	65.4N・m
	Mb	65.4N・m
使用周囲温度・湿度	Mc	134N・m
		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP20
耐振動・耐衝撃		4.9m/s ²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平				
	速度(mm/s)				
0	4	4	3	3	2.5
140	4	4	3	3	2.5
280	4	4	3	3	2.5
420	4	4	3	3	2.5
560	4	4	3	1.5	1.5
700	4	4	3	0.5	0.5
840		1	0.5		

リード10

姿勢	水平				
	速度(mm/s)				
0	15	15	13	13	12
85	15	15	13	13	12
175	15	15	13	12	10
260	15	15	13	10	8
350	15	15	13	8	5
435	15	15	10	7	4
525	14	10	5	3	2
610		5	2	1	

リード5

姿勢	水平					垂直		
	速度(mm/s)							
0	28	25	22	20	20	3	3	3
40	28	25	22	20	20	3	3	3
85	28	25	22	20	20	3	3	3
130	28	25	22	20	20	3	3	3
175	28	25	22	20	20	3	3	3
215	28	25	22	20	16	3	3	3
260	28	25	20	16	12	2	2	2.5
305	28	20	12	10	8	1	0.5	0.5
350	28	14	6	4	3			
390	28	6	1					

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	36	35	30	10	10	10
65	40	40	36	35	30	10	10	10
85	40	40	36	35	30	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10
130	40	40	35	30	30	7	7	7
150	40	35	35	30	30	4	4	4
175	40	34	32	24	20	1	1	1
195	40	20	14	12	11			

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢	水平	
	速度(mm/s)	
0	4	3
140	4	3
280	4	3
420	4	3
560	3.5	1

リード10

姿勢	水平	
	速度(mm/s)	
0	12	9.5
85	12	9.5
175	12	9
260	12	9
350	10.5	6.5
435	6	3.5
525	3	1.5

リード5

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s)		
0	25	20	3
40	25	20	3
85	25	20	3
130	25	20	3
175	25	19	3
215	19	13	3
260	10.5	7.5	2

リード2.5

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s)		
0	36	27	10
20	36	27	10
40	36	27	10
65	36	27	10
85	36	27	9
105	36	27	7
130	33	20	4.5

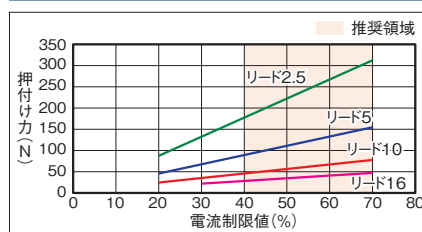
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50~300(50mmごと)	350(mm)	400(mm)	450(mm)	500(mm)
16	高出力有効	840			775	660
	高出力無効		560			
10	高出力有効	610	590	490	415	
	高出力無効		525	490	415	
5	高出力有効	390<305>	355<305>	290	245	205
	高出力無効		260	245	205	
2.5	高出力有効	195<175>	175	145	120	100
	高出力無効		130	120	100	

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



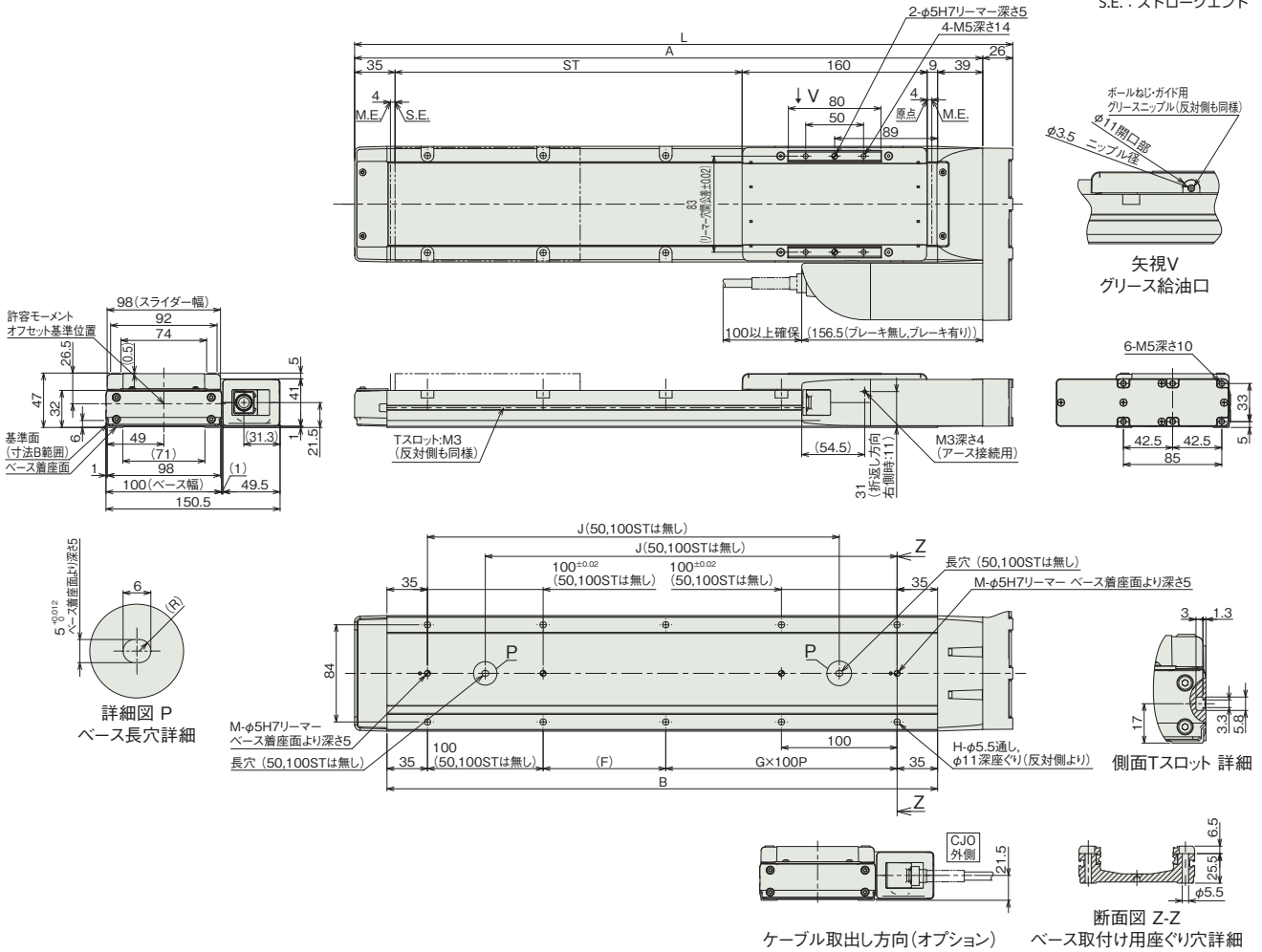
選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

RCP6/RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/ISPB
SSPA
ISDB/ISDPB
NSA
IFA

■RCP6-WSA10R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

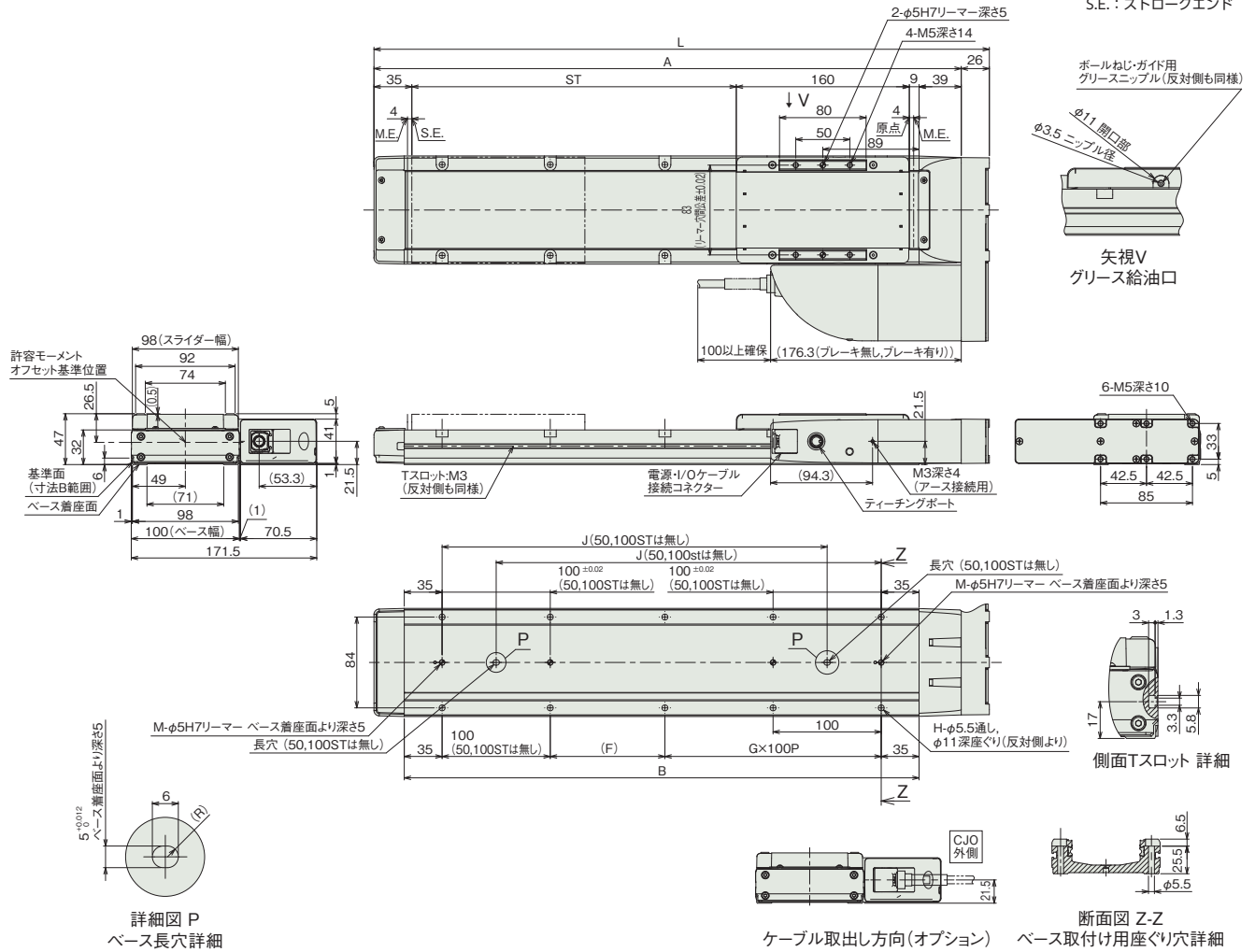
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F	156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J	-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)										
ブレーキ無し	2.9	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.1
ブレーキ有り	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.2

■RCP6S-WSA10R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F	156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J	-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.2
	ブレーキ有り	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.3

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													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	ネットワーク								※選択				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3, SSN, ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3, SSN, ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

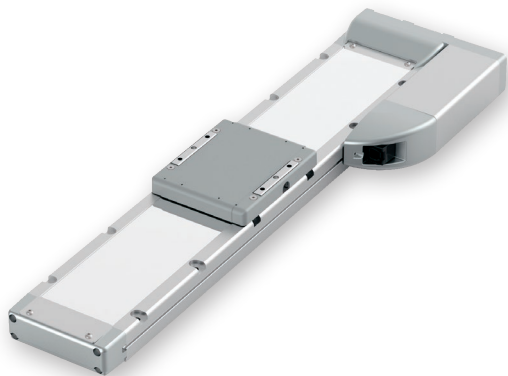
RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

RCP6-WSA12R

RCP6S-WSA12R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 120mm | 24v パルスモーター

■ 型式項目										
シリーズ		WSA12R	WA	42P	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6	コントローラー別置	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	42P	パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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
RCP6S	コントローラー内蔵									



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ一部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WSA12R		RCP6S-WSA12R	
		P3	P5	SE	SE
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)	-	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m [RB]=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は、1-286 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- リード 12、20 は、垂直で設置することはできません。

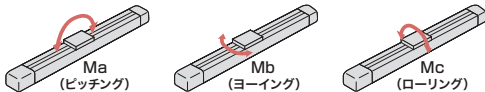
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	12	25	40	60
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	8	18	30	42
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	600	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.1	0.3	0.3	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	-	-	9	16
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	-	-	8	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	-	400	225
		最低速度(mm/s)	-	-	8	4
		定格加減速度(G)	-	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	-	-	9	16	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型	
	静的許容モーメント	Ma : 311N・m Mb : 311N・m Mc : 827N・m
	動的許容モーメント(注2)	Ma : 87.5N・m Mb : 87.5N・m Mc : 233N・m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP20
耐振動・耐衝撃		4.9m/s ²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダ種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平				
	速度(mm/s)				
0	12	8	6	4	3
160	12	8	6	4	3
320	12	8	6	4	3
480	12	8	6	4	2
640		8	6	4	1
800		7	4		

リード12

姿勢	水平				
	速度(mm/s)				
0	25	25	18	16	10
100	25	25	18	16	10
200	25	25	18	16	10
285	25	25	18	12	8
400	20	20	14	10	6
500	15	15	8	6	4
600	10	6	6	3	2

リード6

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
0	40	40	35	30	25	9	9	9
50	40	40	35	30	25	9	9	9
100	40	40	35	30	25	9	9	9
140	40	40	35	25	25	9	9	9
200	40	40	30	25	20	9	9	8
250	40	40	27.5	22.5	18	9	8	4
290	40	35	25	20	14	5	5	4
350	40	28	14	12	10	2	2	1
400	30	18	10	6	5	1		
450	25	8	3					

リード3

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
0	60	56	50	45	40	16	16	16
25	60	56	50	45	40	16	16	16
50	60	56	50	45	40	16	16	16
65	60	56	46	41	40	16	16	16
100	60	56	46	41	40	16	16	16
125	60	56	46	40	30	16	14	10
150	60	50	40	30	25	12	10	6
180	60	40	35	25	20	8	6	5
200	60	35	30	20	14	5	5	4
225	40	16	16	10	6	2		

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	水平	
	速度(mm/s)	
0	8	4
160	8	4
320	8	4
480	8	4
640	5	3

リード12

姿勢	水平	
	速度(mm/s)	
0	18	15.5
100	18	15.5
200	18	14
285	18	11
400	12	7.5
500	6	4

リード6

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s)		
0	30	30	8
50	30	30	8
100	30	30	8
140	30	30	8
200	30	19	5.5
250	19	16.5	3
290	14	9	2

リード3

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s)		
0	42	33	15
25	42	33	15
50	42	33	15
65	42	33	13
100	42	33	12
125	42	30	8
150	30	24	4.5

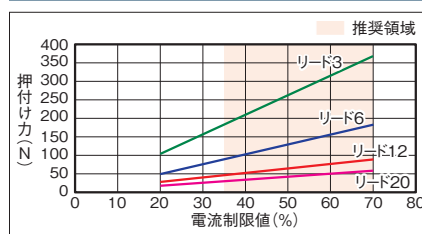
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50~350(50mmごと)	400	450	500	550	600	650	700	750	800
20	高出力有効	800					740		650	580	520
	高出力無効	640					580		520	520	520
12	高出力有効	600					535	465	405	355	285
	高出力無効	500					465	405	355	315	285
6	高出力有効	450<400>	435<400>	365	310	265	230	200	175	155	140
	高出力無効	290		265	230	200	175	155	140	140	
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	70
	高出力無効	150		130	115	100	85	75	70	70	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/ISPB

SSPA

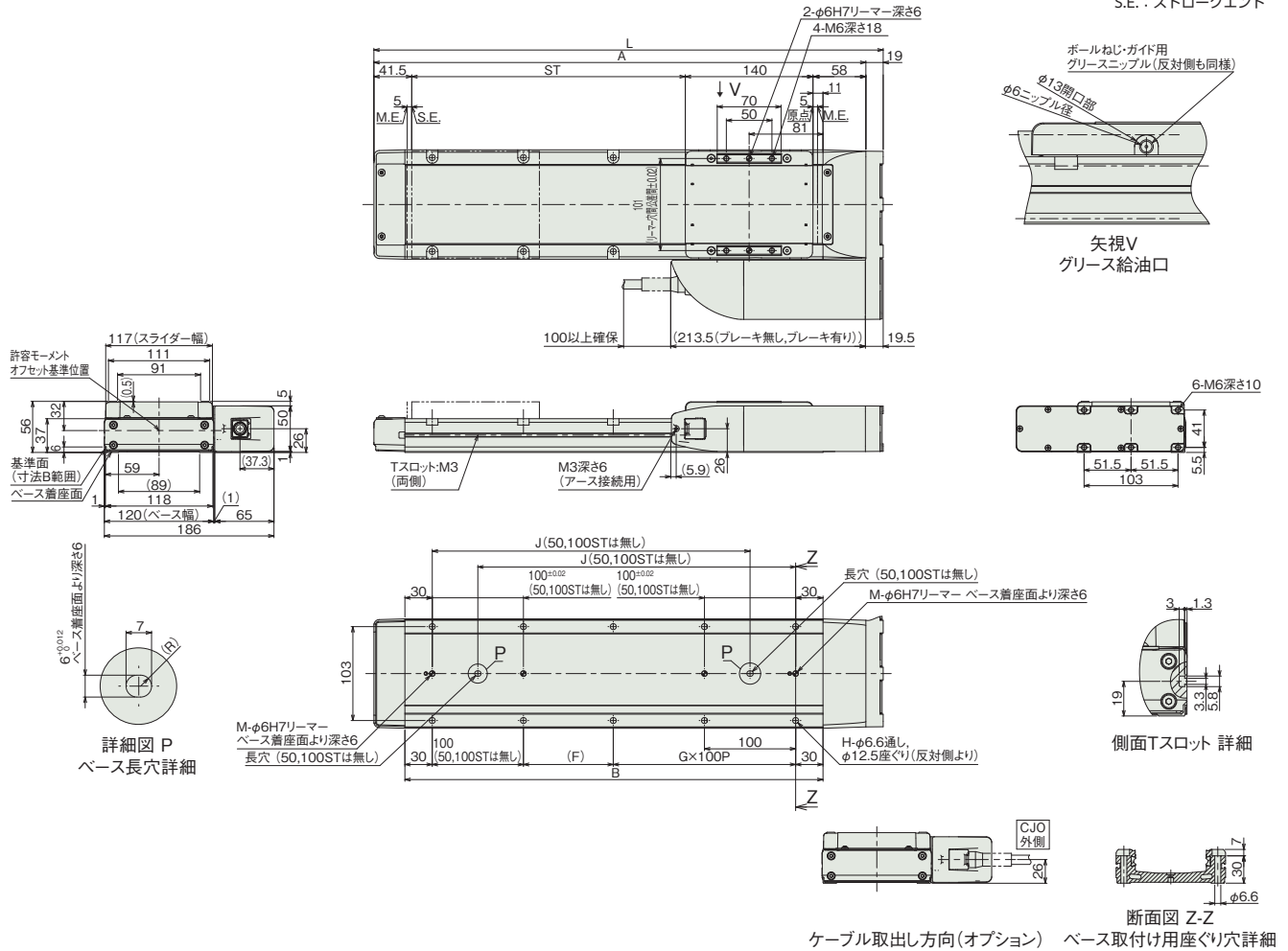
ISDB/ISDPB

NSA

IFA

■RCP6-WSA12R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5
A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
F	148.5	198.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	-	-	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)																	
	ブレーキ無し	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.1
	ブレーキ有り	4.1	4.5	4.8	5.1	5.5	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.5	7.8	8.1	8.5	8.8	9.1

RCP6-WSA14R

RCP6S-WSA14R

±10μm
標準

簡易防塵

バッテリーレスアップ

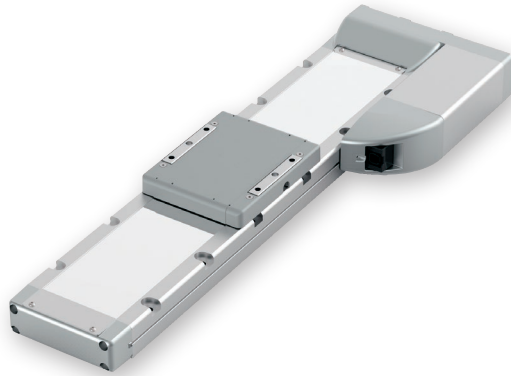
モーター折返し

本体幅
140mm

24v
パルスモーター

■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
RCP6 コントローラ別置	RCP6S コントローラ内蔵	WSA14R	WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WSA14R		RCP6S-WSA14R	
		P3	P5	SE	SE
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)	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m I-RB]=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (7) リード 16、24 は垂直で設置することはできません。

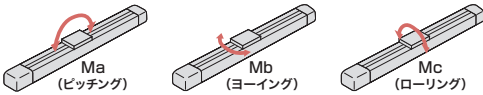
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	25	50	65	80
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	15.5	33	45	54
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	560	420	175
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.1	0.1	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	-	-	14	26
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	-	-	11	18
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	-	350	175
		最低速度(mm/s)	-	-	10	5
		定格加減速度(G)	-	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	139	209	418	836	
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	-	-	14	26	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
	Ma: 462N・m
	Mb: 462N・m
静的許容モーメント	Mc: 1170N・m
	Ma: 122N・m
	Mb: 122N・m
動的許容モーメント(注2)	Mc: 308N・m
	Ma: 122N・m
	Mb: 122N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	23	19	14	11
140	25	23	19	14	11
420	25	23	19	13	8
560	20	19	14	10	5
700	20	8	6	6	3

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	42	40	32	30
140	50	42	40	32	30
280	50	42	35	23	17
420	47	25	18	14	10
560	12	10	5	3	2

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	14	14	14
70	65	65	55	50	45	14	14	14
140	65	65	51	46	45	12	12	12
210	65	65	45	31	22	8	6	6
280	65	31	21	14	6	6	4	2
350	35	8				1		
420	7							

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	26	26	26	
35	80	80	70	65	60	26	26	26	
70	80	80	70	65	60	26	26	26	
105	80	80	60	50	40	22	20	18	
140	80	50	10	6	6	13	8	3	
175	40	5				4			

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	15.5	12
140	15.5	12
420	13	8
560	7.5	3

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	33	24.5
140	33	24.5
280	22.5	12.5
420	9.5	3.5

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	45	33	11	
70	45	33	11	
140	45	27.5	10.5	
210	13.5	9	3	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	54	48	18	
35	54	48	18	
70	54	48	18	
105	36	24	6	

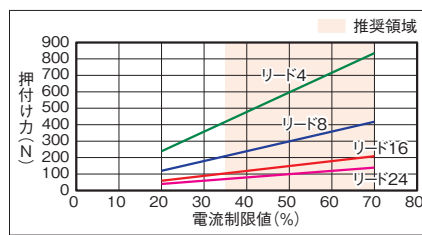
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	
24	高出力有効	700							
	高出力無効	665							
16	高出力有効	560					550	490	440
	高出力無効	420							
8	高出力有効	420 <350>	400 <350>	350	305	270	240	215	
	高出力無効	210							
4	高出力有効	175	170	150	135	120	105		
	高出力無効	105							

(単位:mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



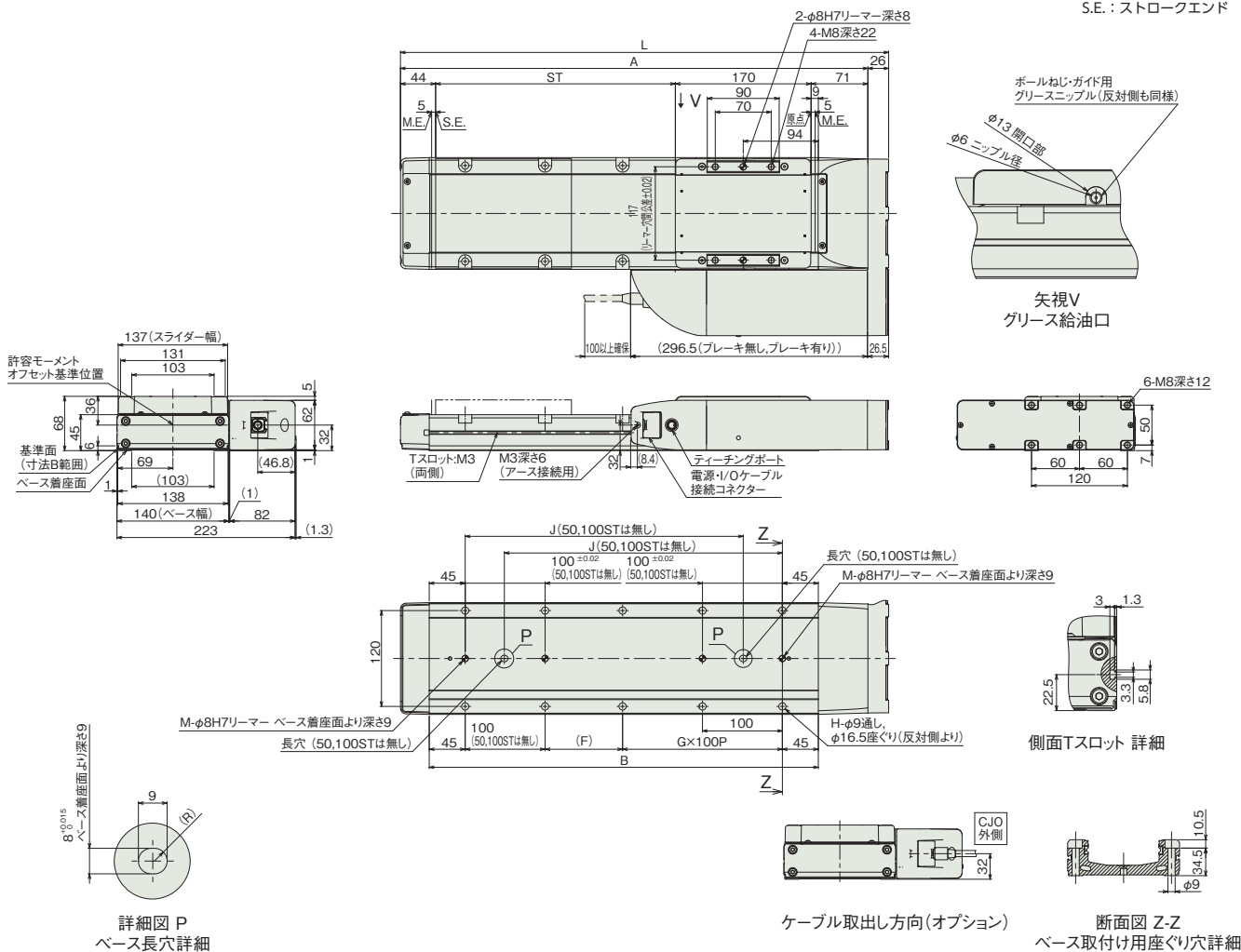
選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
「一覧表」

RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISDPB
NSA
IFA

■RCP6S-WSA14R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定
注意事項
非掲載機種
スライダー
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
「一覧表」

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.4	7.9	8.4	8.9	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.1	13.6	14.1	14.6
	ブレーキ有り	7.6	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.7	14.2	14.7

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク					※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

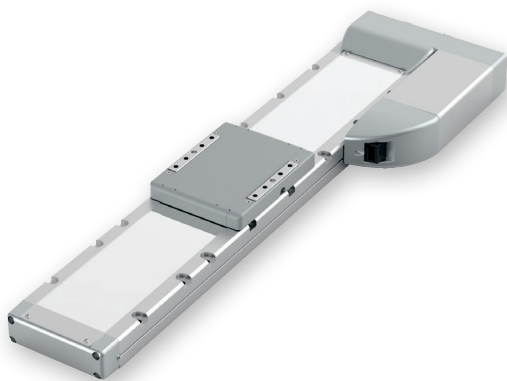
RCP6-WSA16R

RCP6S-WSA16R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 160mm | 24V パルスモーター

■ 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵	WSA16R	WA バッテリーレスアップ	56SP 高推力 パルスモーター 56mmサイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 1100 50mm 1100mm (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL 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



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WSA16R		RCP6S-WSA16R
		P4	P6	SE
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)	-	-	-



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 650mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- リード 20 は垂直で設置することはできません。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご確認ください。

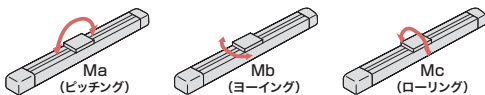
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	10	5		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	70	100	
		最高速度(mm/s)	600	365	170	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	25	13	7	
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.1	
最高加減速度(G)		1	1	1		
垂直	可搬質量	—	15	45		
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	—	210	145	
		最低速度(mm/s)	—	13	7	
		定格加減速度(G)	—	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力(N)	239	478	956		
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	—	15	45		
	最小ストローク(mm)	50	50	50		
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100		
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：642N・m
	Mb：642N・m
	Mc：1610N・m
動的許容モーメント(注2)	Ma：161N・m
	Mb：161N・m
	Mc：404N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	30	28	24	20
120	30	30	28	24	20
240	30	30	28	20	16
365	30	28	18	12	6
480	30	6			
550	14				
600	2				

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	70	60	60	60	15	15	15
80	70	70	60	60	60	15	15	15
160	70	70	55	45	45	10	10	10
210	70	65	45	30	28	2	2	1
240	70	30	22	14	10			
270	70	12	6	4				
330	35							
365	12							

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	100	90	90	90	90	45	45	45	45	45
60	100	90	90	90	90	45	45	45	45	45
95	100	90	90	80	80	27	27	27	27	27
120	100	90	65	50	45	7	7	7	7	7
145	80					1				
160	35									
170	8									

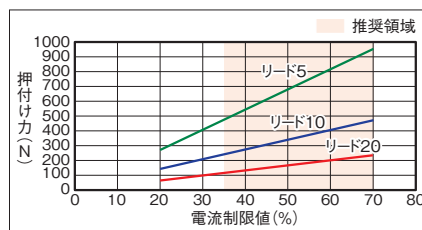
ストロークと最高速度

リード (mm)	50~650 (50mmごと)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
20	600					590	535	490	450	415
10	365 <210>		355 <210>		320 <210>	290 <210>	265 <210>	240 <210>	225 <210>	205
5	170 <145>			160 <145>		145	130	120	110	100

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

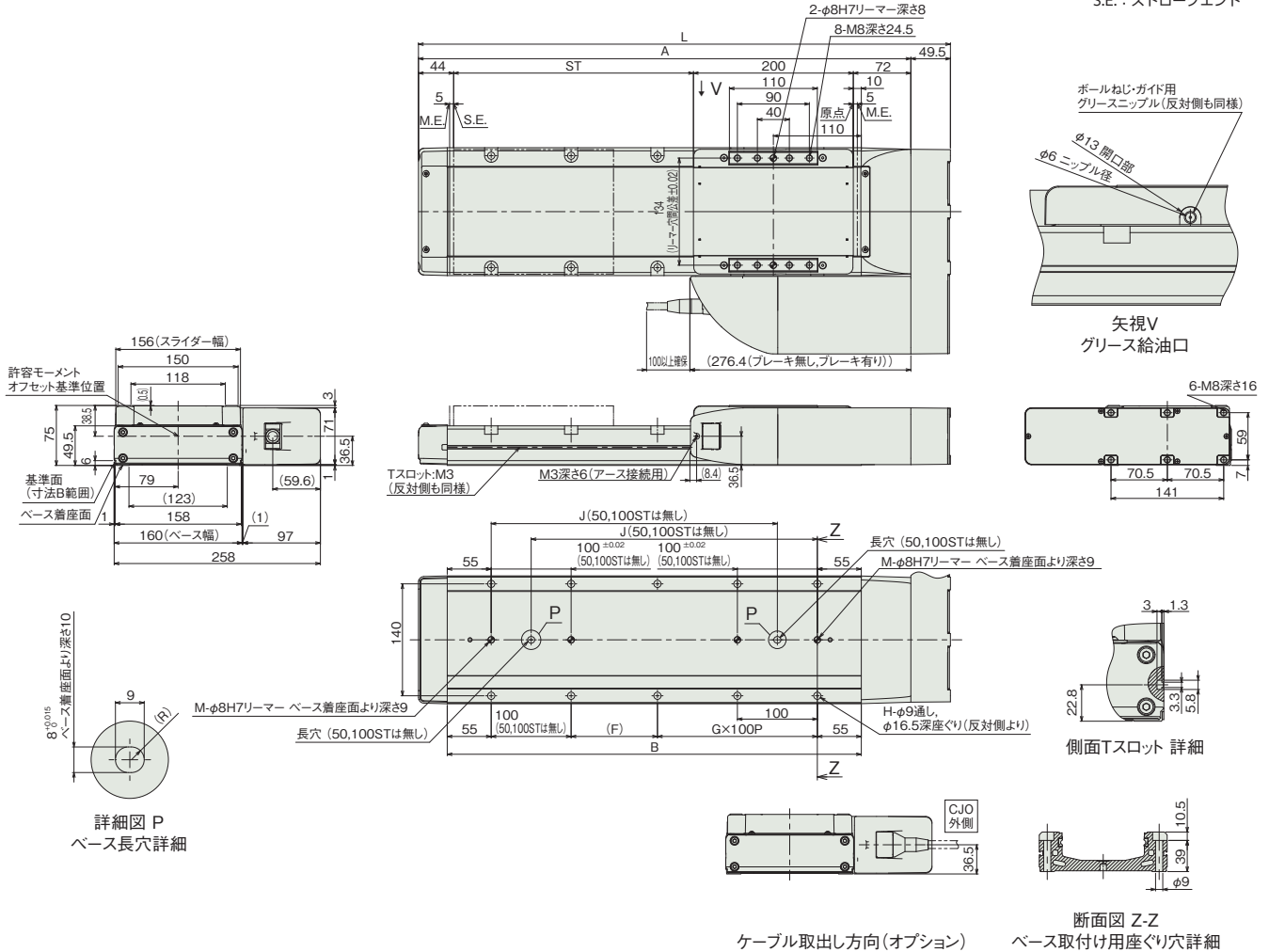
押付け力と電流制限値の相関図



■RCP6-WSA16R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5	1415.5	1465.5
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
F	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
J	-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

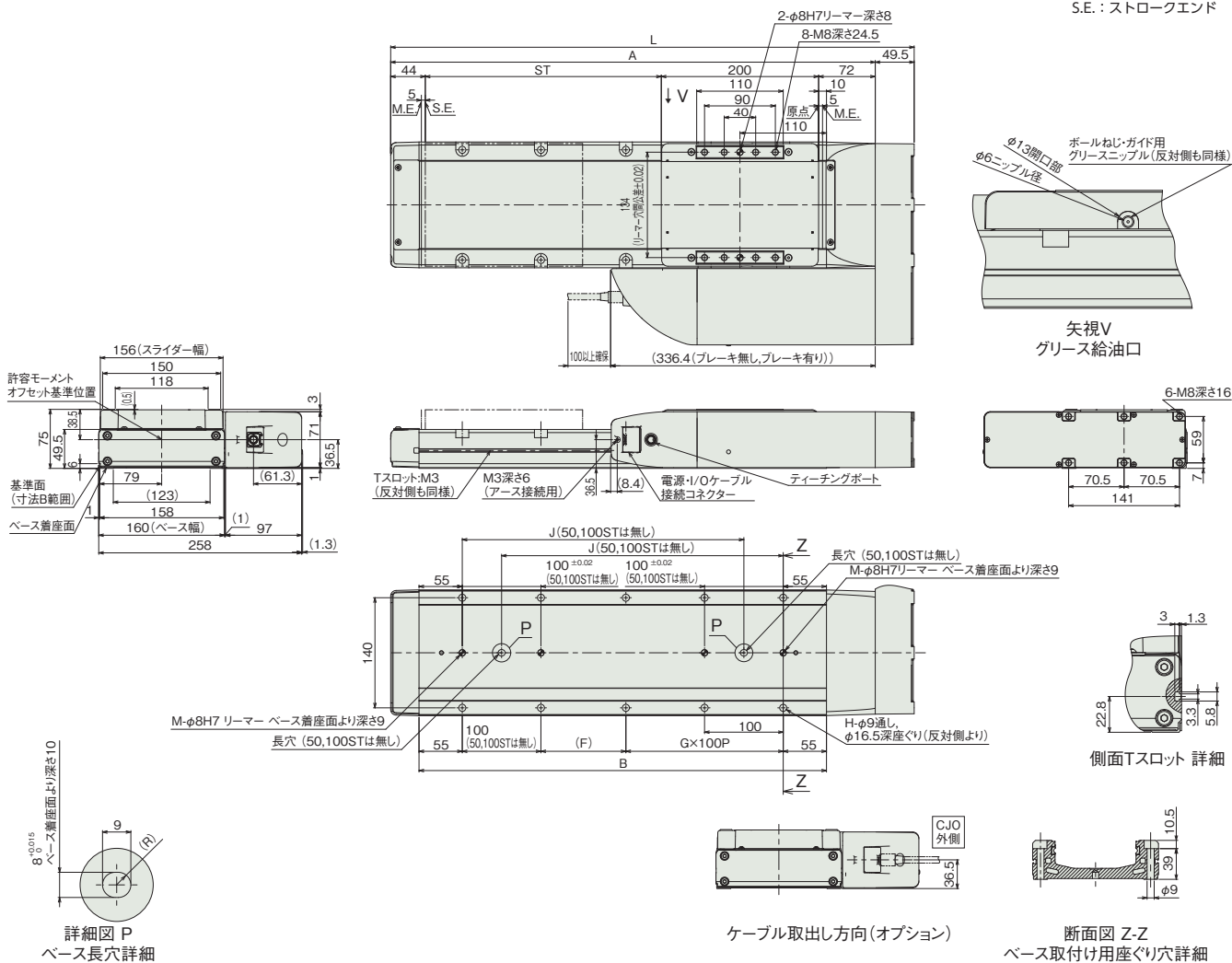
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	10.4	11.0	11.6	12.2	12.7	13.3	13.9	14.5	15.1	15.7	16.3	16.9	17.5	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.0	21.7	22.2	22.8
	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2	17.7	18.3	18.9	19.5	20.1	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1

■RCP6S-WSA16R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5	1415.5	1465.5
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
F	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
J	-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2	17.7	18.4	18.9	19.5	20.1	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1
	10.9	11.5	12.1	12.7	13.3	13.9	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.2	19.8	20.4	21.0	21.6	22.2	22.7	23.4

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												ECM				
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

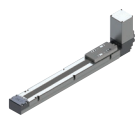
リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP5

パルスモーター			
RCP5	スライダー 【ベルト駆動タイプ】	RCP5-BA4/BA4U	3-145
		RCP5-BA6/BA6U	3-149
		RCP5-BA7/BA7U	3-153



選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

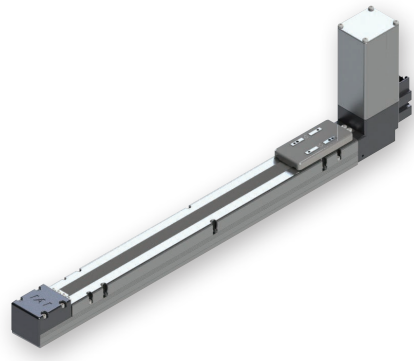
RCP5-BA4

RCP5-BA4U

簡易防塵 | バッテリーレスアプソ | モーターストレート | 本体幅 40mm | 24v パルスモーター | ベルトタイプ

■型式項目

RCP5	WA	35P	48					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
BA4	ベルトタイプ モーター上付き	WA バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35□サイズ	48 48mm相当	300 } 300mm 1200 } 1200mm (100mmごと)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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



CE | RoHS 10

水平 | 横立て | 天吊り | 垂直

(注) 上写真はモーター上付き仕様です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
300	-	800	-
400	-	900	-
500	-	1000	-
600	-	1100	-
700	-	1200	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	3-606	-
天吊り取付け仕様 (注2)	CIM	3-606	-
左横立て取付け仕様 (注2)	SIL	3-609	-
右横立て取付け仕様 (注2)	SIR	3-609	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 天吊り、横立て取付け仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

選定上の注意

- 水平、天吊り仕様を横立てに設置することはできません。同様に、横立て仕様を水平、天吊りで設置することはできません。
- ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は150mm/s以上でご使用ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行うことはできません。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向120mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m [RB]=ロボットケーブル
 P3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

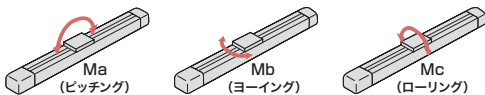
メインスペック

項目		内容	
リード	リード (mm)	48相当	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200
		最低速度 (mm/s)	150
		定格加減速度 (G)	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	—
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	—
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	—
		最低速度 (mm/s)	—
		定格加減速度 (G)	—
押付け	押付け時最大推力 (N)	—	
	押付け最高速度 (mm/s)	—	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	最小ストローク (mm)	300	
	最大ストローク (mm)	1200	
	ストロークピッチ (mm)	100	

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト リード48mm相当
繰返し位置決め精度	±0.08mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
	Ma: 16.0N・m
	Mb: 16.0N・m
静的許容モーメント	Mc: 31.2N・m
	Ma: 6.14N・m
	Mb: 6.14N・m
動的許容モーメント (注3)	Mc: 11.9N・m
	Ma: 6.14N・m
	Mb: 6.14N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 (パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	1.5	0.5G
200	1.5	
800	1.5	
1000	1	
1200	0.5	

■高出力設定無効 (省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	1	0.5G
200	1	
800	1	
1000	1	
1200	0.5	

ストロークと最高速度

リード (mm)	300 (mm)	400 (mm)	500 (mm)	600 (mm)	700~1200 (100mmごと)
48相当	890	1040	1120	1160	1200

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

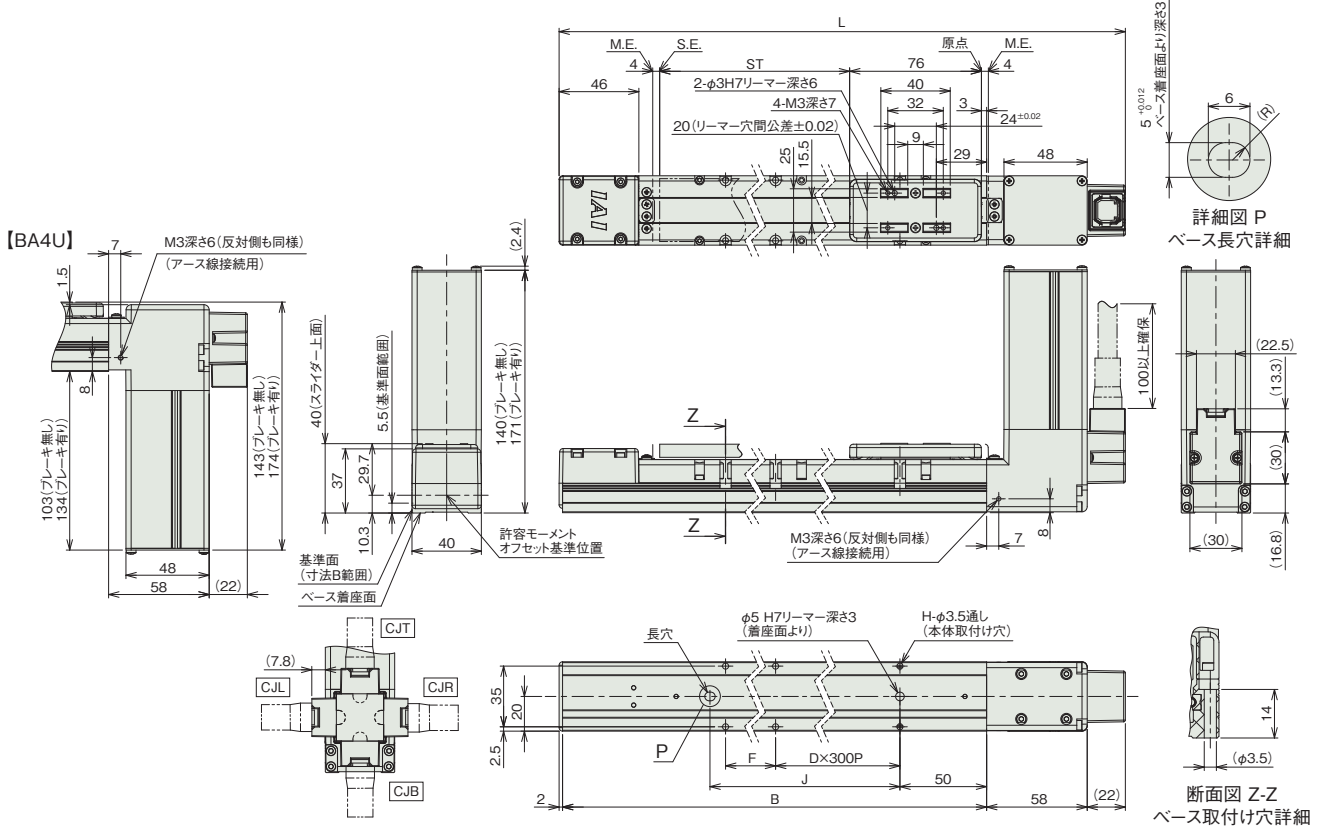
ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) アクチュエーターの取付け方は上面からのボルト固定のみです。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向[CJ*]

■ストローク別寸法

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
L	517	617	717	817	917	1017	1117	1217	1317	1417
B	435	535	635	735	835	935	1035	1135	1235	1335
D	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3
F	291	91	191	291	91	191	291	91	191	291
H	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10
J	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200

■ストローク別質量

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
質量 (kg)										
ブレーキ無し	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9
ブレーキ有り	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3	3.1

(注) 上表の質量の値はBA4の場合です。BA4Uは質量が0.2kgアップします。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
SSPA		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
ISDB/ISPDB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
NSA		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
IFA		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

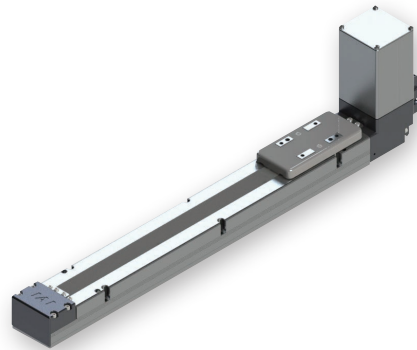
RCP5-BA6

RCP5-BA6U

簡易防塵 | バッテリーレスアップ | モーターストレート | 本体幅 60mm | 24Vパルスモーター | ベルトタイプ

型式項目

RCP5	WA	42P	48					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
BA6	ベルトタイプ モーター上付き	WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	48 48mm相当	300 } 300mm 2200 } 2200mm (100mmごと)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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



(注) 上写真はモーター上付き仕様です。

CE | RoHS 10

水平 | 横立て | 天吊り | 垂直

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
300	-	1300	-
400	-	1400	-
500	-	1500	-
600	-	1600	-
700	-	1700	-
800	-	1800	-
900	-	1900	-
1000	-	2000	-
1100	-	2100	-
1200	-	2200	-

選定上の注意

- 水平、天吊り仕様を横立てに設置することはできません。同様に、横立て仕様を水平、天吊りで設置することはできません。
- ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行うことはできません。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	3-606	-
天吊り取付け仕様 (注2)	CIM	3-606	-
左横立て取付け仕様 (注2)	SIL	3-609	-
右横立て取付け仕様 (注2)	SIR	3-609	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 天吊り、横立て取付け仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	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)	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

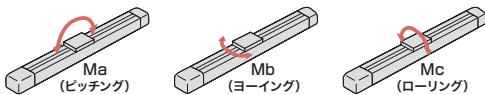
メインスペック

項目		内容	
リード	リード (mm)	48相当	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1500
		最低速度 (mm/s)	60
		定格加減速度 (G)	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-
		最低速度 (mm/s)	-
		定格加減速度 (G)	-
押付け	押付け時最大推力 (N)	-	
	押付け時最高速度 (mm/s)	-	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	最小ストローク (mm)	300	
	最大ストローク (mm)	2200	
	ストロークピッチ (mm)	100	

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト リード48mm相当
繰返し位置決め精度	±0.08mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
	Ma: 44.5N・m
	Mb: 44.5N・m
静的許容モーメント	Mc: 89.2N・m
	Ma: 15.7N・m
	Mb: 15.7N・m
動的許容モーメント (注3)	Mc: 31.6N・m
	Ma: 15.7N・m
	Mb: 15.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	6	0.5G
600	6	
800	4	
1000	3	
1500	1	

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	3	0.5G
800	3	
1400	0.5	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	300 (mm)	400 (mm)	500 (mm)	600 (mm)	700 (mm)	800 (mm)	900~2200 (100mmごと)
		48相当	高出力有効	890	1070	1220	1340	1400
	高出力無効	890	1070	1220	1300	1350		1400

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

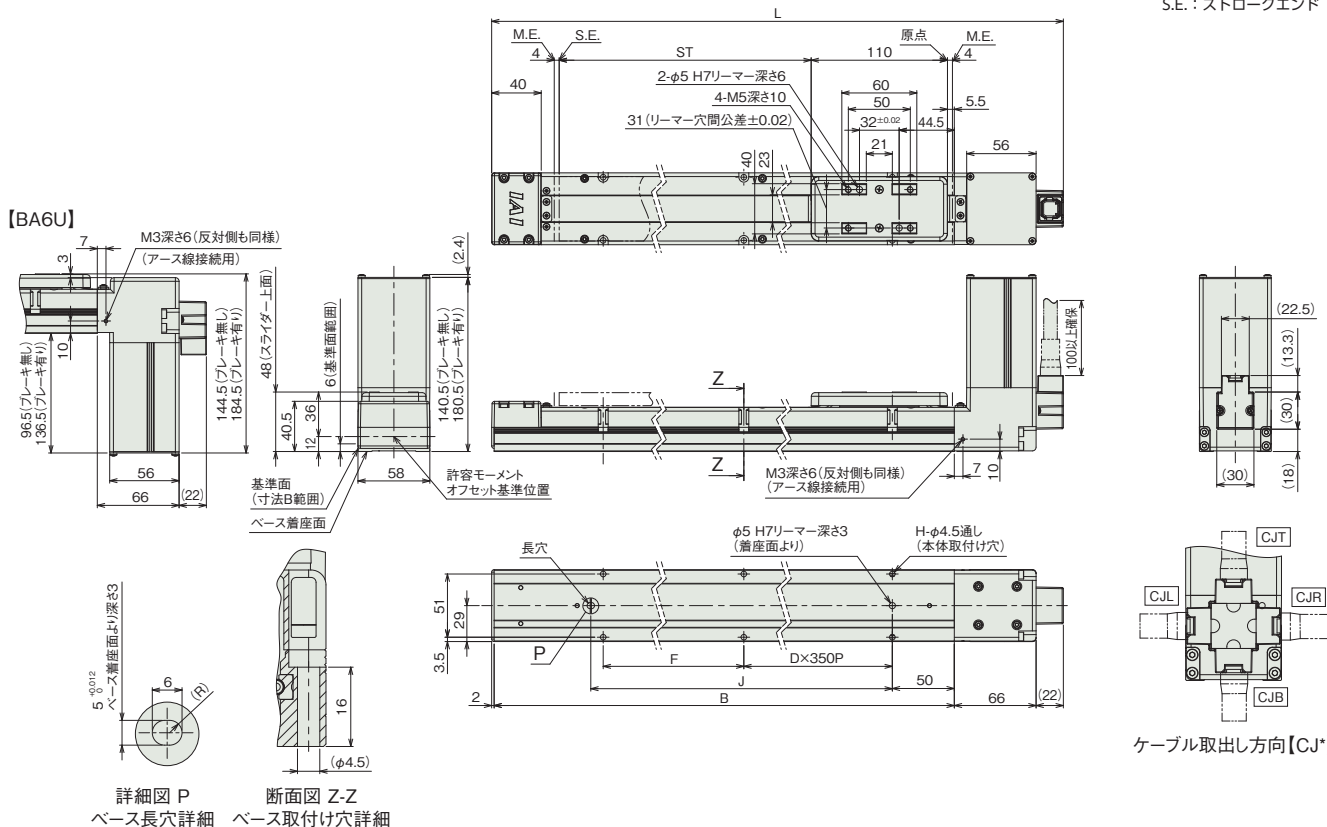
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) アクチュエーターの取付け方法は上面からのボルト固定のみです。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
L	558	658	758	858	958	1058	1158	1258	1358	1458	1558	1658	1758	1858	1958	2058	2158	2258	2358	2458
B	468	568	668	768	868	968	1068	1168	1268	1368	1468	1568	1668	1768	1868	1968	2068	2168	2268	2368
D	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6
F	330	80	180	280	380	130	230	330	80	180	280	380	130	230	330	80	180	280	380	130
H	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16
J	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640	1740	1840	1940	2040	2140	2240

■ストローク別質量

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
質量 (kg)	2.2	2.4	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3
	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7

(注) 上表の質量の値はBA6の場合です。BA6UIは質量が0.2kgアップします。

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
SSPA		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
ISDB/ISPB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
NSA		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはボジションデータなし)	-	8-57
IFA		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCP5-BA7

RCP5-BA7U

簡易防塵

バッテリーレスアップ

モーターストレート

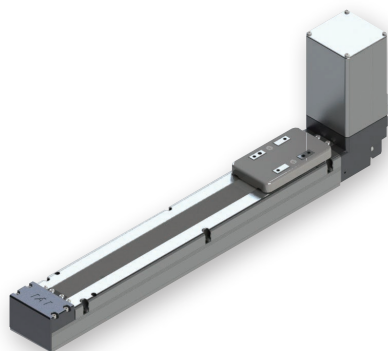
本体幅
70mm

24v
パルス
モーター

ベルト
タイプ

■型式項目

RCP5	WA	56P	48				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
BA7	ベルトタイプ モーター上付き	WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56□サイズ	48 48mm相当	300 } 300mm 2600 } 2600mm (100mmごと)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル
BA7U	ベルトタイプ モーター下付き						



(注) 上写真はモーター上付き仕様です。

水平

横立て

天吊り

垂直

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
300	—	1500	—
400	—	1600	—
500	—	1700	—
600	—	1800	—
700	—	1900	—
800	—	2000	—
900	—	2100	—
1000	—	2200	—
1100	—	2300	—
1200	—	2400	—
1300	—	2500	—
1400	—	2600	—

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	—
ケーブル取出し方向変更(上側)(注1)	CJT	3-606	—
ケーブル取出し方向変更(右側)(注1)	CJR	3-606	—
ケーブル取出し方向変更(左側)(注1)	CJL	3-606	—
ケーブル取出し方向変更(下側)(注1)	CJB	3-606	—
天吊り取付け仕様(注2)	CIM	3-606	—
左横立て取付け仕様(注2)	SIL	3-609	—
右横立て取付け仕様(注2)	SIR	3-609	—
原点逆仕様	NM	3-609	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 天吊り、横立て取付け仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

選定上の
注意

- (1) 水平、天吊り仕様を横立てに設置することはできません。同様に、横立て仕様を水平、天吊りで設置することはできません。
- (2) ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用ください。
- (3) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (4) 押付け動作を行うことはできません。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 180mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
	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)	—	—

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

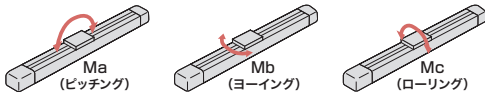
メインスペック

項目		内容	
リード	リード (mm)	48相当	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	16
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	14
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1600
		最低速度 (mm/s)	100
		定格加減速度 (G)	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-
		最低速度 (mm/s)	-
		定格加減速度 (G)	-
押付け	押付け時最大推力 (N)	-	
	押付け最高速度 (mm/s)	-	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	最小ストローク (mm)	300	
	最大ストローク (mm)	2600	
	ストロークピッチ (mm)	100	

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト リード48mm相当
繰返し位置決め精度	±0.08mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
	Ma: 80.7N・m
	Mb: 80.7N・m
静的許容モーメント	Mc: 175N・m
	Ma: 33.2N・m
	Mb: 33.2N・m
動的許容モーメント (注3)	Mc: 72.3N・m
	Ma: 33.2N・m
	Mb: 33.2N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)
	0.5G
0	16
100	16
1000	5
1400	2
1600	2

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)
	0.5G
0	14
100	14
400	10
800	5
1200	1

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	300 (mm)	400 (mm)	500 (mm)	600 (mm)	700 (mm)	800 (mm)	900 (mm)	1000~ 2600 (100mmごと)
48 相当	高出力有効	890	1070	1220	1340	1450	1520	1550	1600
	高出力無効	890	1070	1120	1200				

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

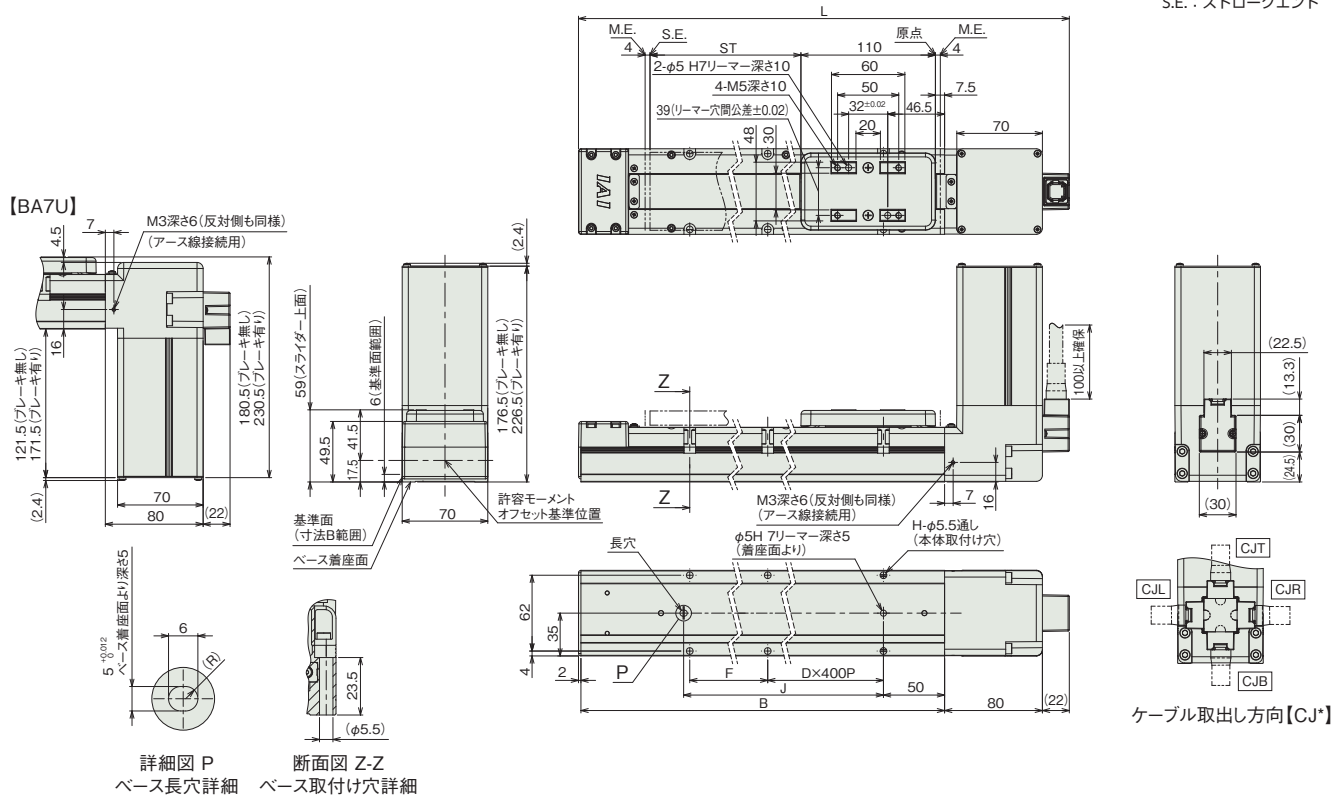
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) アクチュエーターの取付け方は上面からのボルト固定のみです。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600
L	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878
B	474	574	674	774	874	974	1074	1174	1274	1374	1474	1574	1674	1774	1874	1974	2074	2174	2274	2374	2474	2574	2674	2774
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
F	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235
H	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
J	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640	1740	1840	1940	2040	2140	2240	2340	2440	2540	2640

■ストローク別質量

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600
質量 (kg)	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.5	7.8	8.1	8.5	8.8	9.1	9.5	9.8	10.2	10.5	10.8	11.2	11.5
質量 (kg)	4.4	4.7	5.0	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10.1	10.4	10.8	11.1	11.4	11.8	12.1

(注) 上表の質量の値はBA7の場合です。BA7Uは質量が0.2kgアップします。

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク			※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

パルスモーター				
RCP4	スライダー	RCP4-SA3C	3-159	
		RCP4-SA5C	3-163	
	スライダー 【折返しタイプ】	RCP4-SA3R	3-167	
		RCP4-SA5R	3-171	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCP4-SA3C

簡易防塵

モーター
ストレート

本体幅
30mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP4 - SA3C - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 25 25mm 300 300mm (25mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	------------------------------------	--------------------------------	---	--	---	---------------------------



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
25	-	175	-
50	-	200	-
75	-	225	-
100	-	250	-
125	-	275	-
150	-	300	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
原点確認センサー(右側)(注1)	HSR	3-607	-
原点確認センサー(左側)(注1)	HSL	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) 原点確認センサー「HS」は、取付け方向により「HSR」(右側取付け)、「HSL」(左側取付け)があります。詳細は「寸法図」をご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	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)	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 P3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- (3) 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- (4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向100mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。

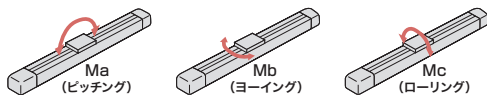
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	5	8
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	5	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	140
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	1	0.7	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1.5	2.5	3.5
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	1.5	2.5	3.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	140
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	58	86	173	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	2.5	3.5	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型	
	静的許容モーメント	Ma: 6.30N・m Mb: 8.90N・m Mc: 10.0N・m
	動的許容モーメント(注2)	Ma: 3.82N・m Mb: 5.45N・m Mc: 6.10N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP20	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル	
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
260	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
315	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
365	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.25	1.25
420	3	3	3	3	3	1.5	1.25	1	1

リード4

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
140	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
175	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
210	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
245	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2
280	5	5	5	5	5	4.5	2	1.75	1.75

リード2

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
70	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
85	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
105	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
120	7	7	6	6	5	3	3	2.5	2.5
140	6	6	6	5	5	2.5	2.5	2	2

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.25	1.25	1.25	1.25
260	3	3	3	3	3	1	1	1	1
315	3	3	3	3	3	1	1	1	1
365	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	1	1	0.75	0.75
420	2	2	2	2	2	1	0.75	0.5	0.5

リード4

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
140	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2.25	2.25	2.25	2.25
175	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2	2	2	2
210	4	4	4	4	3.5	2	2	2	2
245	4	4	4	3.5	3	2	2	1.5	1.5
280	3.5	3.5	3.5	3	2.5	1	1	0.75	0.75

リード2

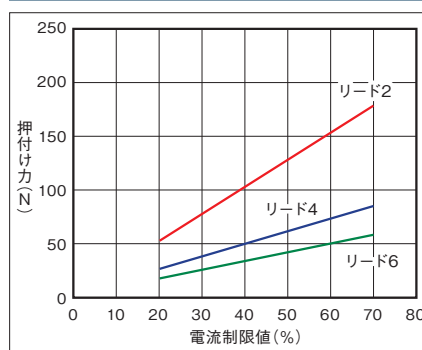
姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
70	7.5	7	6	5	4.5	3.25	3.25	3.25	3.25
85	7.5	7	6	5	4.5	3	3	3	3
105	7	6.5	6	5	4.5	2.5	2.5	2	2
120	6.5	6	5	4.5	4	2	2	1.5	1.5
140	5.5	5	4.5	4	3.5	1.5	1.5	1	1

ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	25~300(25mmごと)
6	高出力有効	420
	高出力無効	
4	高出力有効	280
	高出力無効	
2	高出力有効	140
	高出力無効	

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



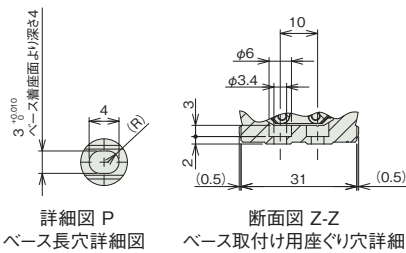
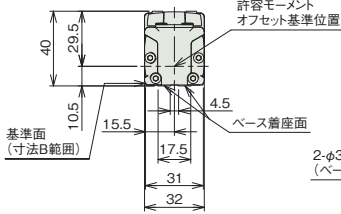
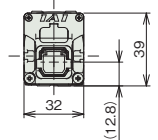
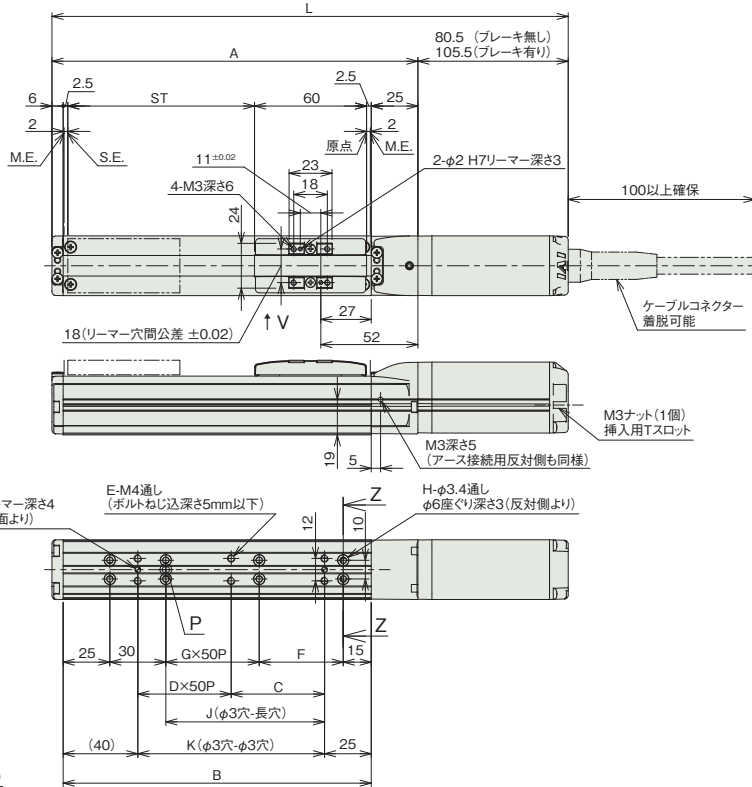
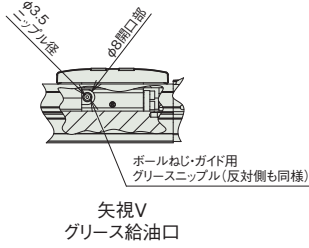
寸法図

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



(注) 25mmストロークは、ベース上面からの取付け穴が6箇所あります。取付けに使用できるのは、両端の4箇所だけです。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPБ

SSPA

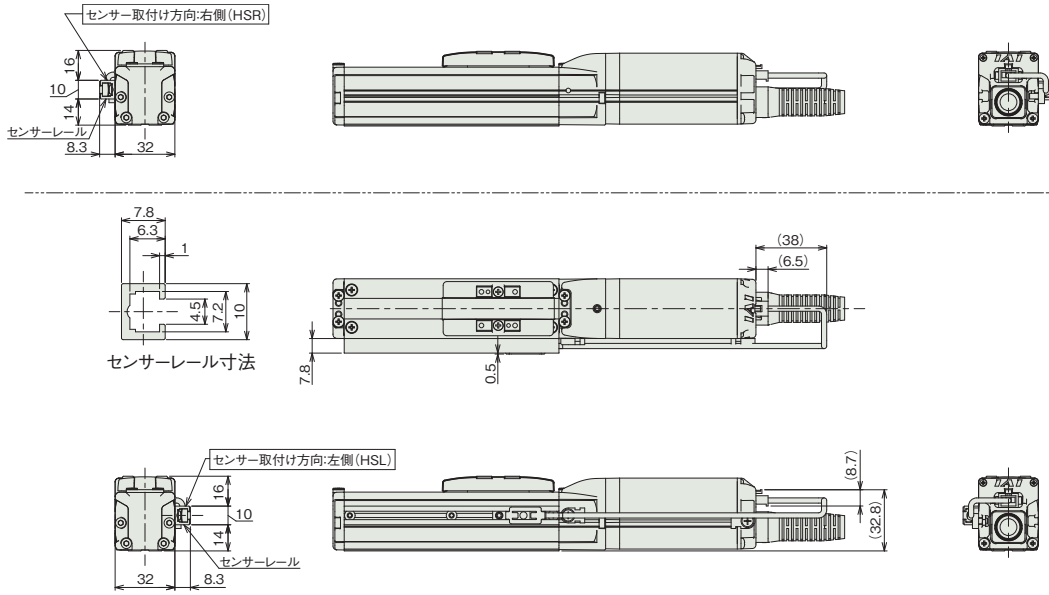
ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

■センサー取付け(オプション)

(注) センサー取付け方向と同じ面にグリース給油口はありません。



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
L	ブレーキ無し	201.5	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
	ブレーキ有り	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5	501.5
A	121	146	171	196	221	246	271	296	321	346	371	396	
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365	
C	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50	
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
F	(20)	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
H	(6)	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
J	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285	
K	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.51	0.55	0.58	0.61	0.65	0.68	0.71	0.75	0.78	0.81	0.85	0.88
	ブレーキ有り	0.6	0.64	0.67	0.7	0.74	0.77	0.8	0.84	0.87	0.9	0.94	0.97

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5
RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB


SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

RCP4-SA5C

簡易防塵  モーター
ストレート **50mm** 本体幅 **24v** バルス
モーター

■型式項目

RCP4 - SA5C - I - 42P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P バルスモーター 42□サイズ	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	---------------------------------	---	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

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


オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダー部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダー仕様	W	3-612	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	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)	-	-

選定上の注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。
- ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

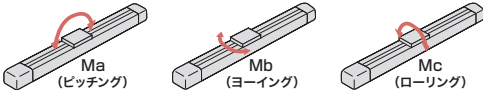
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	6.5	9	18	20
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	8	13	16
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1440	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1	2.5	6	12
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	0.5	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1280	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
押付け	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1	2.5	6	12
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	0.5	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1280	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
ブレーキ	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	1	2.5	6	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	リード20:±0.03mm リード12/6/3:±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 18.6N·m
	Mb: 26.6N·m
	Mc: 47.5N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 5.81N·m
	Mb: 8.30N·m
	Mc: 14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.1 1 1 1	1	1
160	6.5 6.5 5	5 4 1 1 1	1	1
320	6.5 6.5 5	5 4 1 1 1	1	1
480	6.5 6.5 5	5 4 1 1 1	1	1
640	6.5 6.5 5	5 4 1 1 1	1	1
800	6.5 6.5 5	4 3 1 1 1	1	1
960	6.5 5 3 2	1 1 1	1	1
1120	6 3 2 1.5	0.5 0.5		
1280	1 1 1	0.5		
1440	1 0.5			

リード12

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.1 1 1 1	1	1
100	9 9 9 9 8	2.5 2.5 2.5	2.5	2.5
200	9 9 9 9 8	2.5 2.5 2.5	2.5	2.5
300	9 9 9 9 8	2.5 2.5 2.5	2.5	2.5
400	9 9 9 9 8	2.5 2.5 2.5	2.5	2.5
500	9 9 9 8 6.5	2.5 2.5 2.5	2.5	2.5
600	9 9 9 6 4	2.5 2.5 2.5	2.5	2.5
700	9 9 8 4	2.5 2.5 2	2	2
800	7 5 2 1	1.5 1	1	1
900	5 3 1 1	0.5 0.5		

リード6

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.1 1 1 1	1	1
50	18 18 14 14 12	6 6 6	6	6
100	18 18 14 14 12	6 6 6	6	6
150	18 18 14 14 12	6 6 6	6	6
200	18 18 14 14 12	6 6 6	6	6
250	18 18 14 14 12	6 6 5.5	5.5	5.5
300	18 18 14 14 10	6 5.5 5	5	5
350	18 18 12 11 8	6 4.5 4	4	4
400	18 14 10 7	6 4.5 3.5 3	3	3
450	16 10 6 4	2 3.5 2 2	2	2

リード3

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.1 1 1 1	1	1
25	20 20 18 18 14	12 12 12	12	12
50	20 20 18 18 14	12 12 12	12	12
75	20 20 18 18 14	12 12 12	12	12
100	20 20 18 18 16	12 12 12	12	12
125	20 20 18 18 16	12 12 12	12	12
150	20 20 18 18 12	10 12 11 10	10	10
175	20 20 18 14 10	6 11 9 8	8	8
200	20 20 18 8	9 7 6	6	6
225	20 6	6 5	5	5

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.2 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.1 1 1 1	1	1
160	5 4 3 3 3	0.5 0.5	0.5	0.5
320	5 4 3 3 3	0.5 0.5	0.5	0.5
480	4.5 4 3 3 3	0.5 0.5	0.5	0.5
640	4 3.5 2 2 2	0.5 0.5	0.5	0.5
800	3 2.5 1 1 1	0.5 0.5	0.5	0.5
960	2 2 1 0.5	0.5	0.5	0.5

リード12

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.2 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.1 1 1 1	1	1
100	8 6 5.5 5 2	2 2 2	2	2
200	8 6 5.5 5 2	2 2 2	2	2
300	8 6 5.5 5 2	2 2 2	2	2
400	8 6 4 3.5	2 2 1.5	1.5	1.5
500	7 5 2 1.5	1.5 1.5 1	1	1
600	5 4 2 1.5	1 1 0.5	0.5	0.5

リード6

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.2 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.1 1 1 1	1	1
50	13 13 13 12 5	5 5 5	5	5
100	13 13 13 12 5	5 5 5	5	5
150	13 13 13 12 5	5 5 5	5	5
200	13 13 13 12 5	4.5 4	4	4
250	13 10 8 7 4	4 4 3	3	3
300	13 9 5 4 3	2.5 2	2	2

リード3

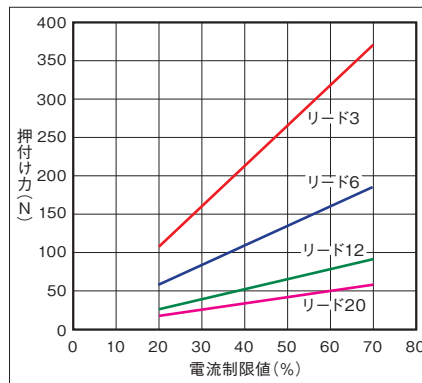
姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.2 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.1 1 1 1	1	1
25	16 16 16 16 10	10 10 10	10	10
50	16 16 16 16 10	10 10 10	10	10
75	16 16 16 14 10	10 10 10	10	10
100	16 16 14 12 10	9 8	8	8
125	16 13 11 10 7	6 6	6	6
150	16 10 9 8 5	4.5 3	3	3

ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



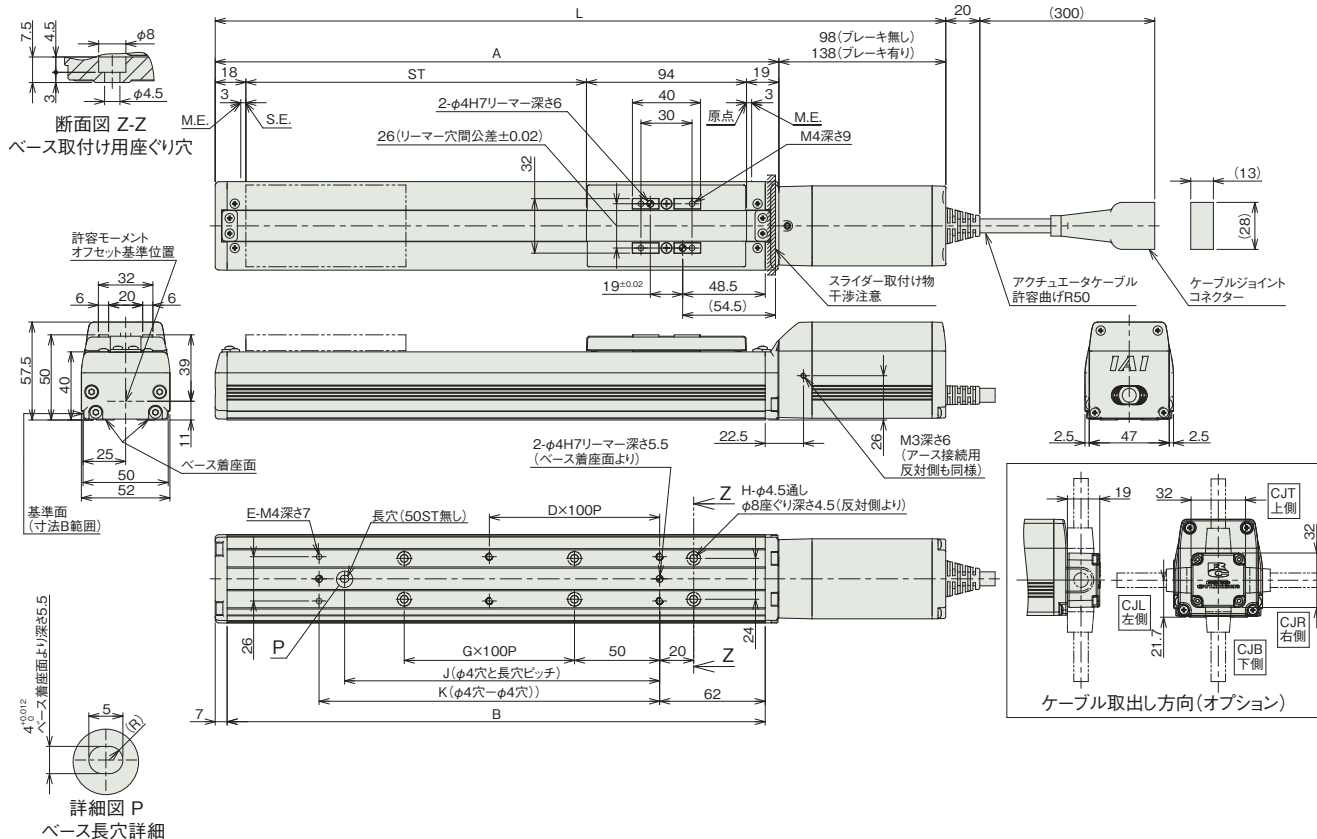
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 50ストロークは長穴がありませんのでリマー穴(φ4)をご使用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
	ブレーキ有り	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
A	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	
B	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7
	1.7	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7	3.9

適応コントローラ

本ページ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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
SSPA		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
ISDB/ISPB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
NSA		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
IFA		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCP4-SA3R

簡易防塵

モーター折返し

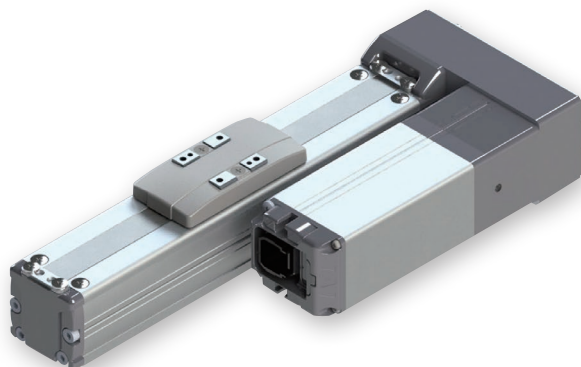
本体幅
30mm

24V
パルス
モーター

■ 型式項目

RCP4 - SA3R - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 25 25mm 300 300mm (25mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	------------------------------------	--------------------------------	---	--	---	---------------------------



水平

垂直

横立て

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
25	-	175	-
50	-	200	-
75	-	225	-
100	-	250	-
125	-	275	-
150	-	300	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
原点確認センサー (左側) (注1)	HSL	3-607	-
原点確認センサー (右側) (注1)	HSR	3-607	-
モーター左折返し仕様 (注1、2)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1、2)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
背面取付けプレート	RP	3-609	-

(注1) MLの場合はHSRを、MRの場合はHSLをご選択ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

選定上の注意

⚠

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- (3) 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- (4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向100mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8m [RB]=ロボットケーブル
 P3: CB-CAN2.MPA□□□(-RB)
 P5: CB-ADPC2.MPA□□□(-RB)

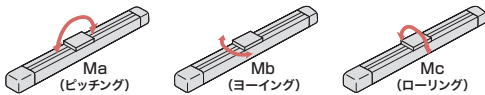
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	5	8
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	5	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	140
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	1	0.7	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1.5	2.5	3.5
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	1.5	2.5	3.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	140
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	58	86	173	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	2.5	3.5	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型	
	静的許容モーメント	Ma: 6.30N・m Mb: 8.90N・m Mc: 10.0N・m
	動的許容モーメント(注3)	Ma: 3.82N・m Mb: 5.45N・m Mc: 6.10N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP20	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル	
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
260	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
315	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
365	3	3	3	3	3	1	1	1	1
420	3	3	3	3	3	1	1	1	1

リード4

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
140	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
175	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
210	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2
245	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2
280	5	5	5	5	5	4.5	2	1.75	1.75

リード2

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
70	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
85	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
105	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
120	7	7	6	6	5	3	3	2.5	2.5
140	6	6	6	5	5	2.5	2.5	2	2

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.25	1.25	1.25	1.25
260	3	3	3	3	3	1	1	1	1
315	3	3	3	3	3	1	1	1	1
365	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	0.5	0.5	0.5	0.5
420	2	2	2	2	2	0.5	0.5	0.5	0.5

リード4

姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
140	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2.25	2.25	2.25	2.25
175	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2	2	2	2
210	4	4	4	4	3.5	2	2	1.5	1.5
245	4	4	4	3.5	3	2	2	1.5	1.5
280	3.5	3.5	3.5	3	2.5	1	1	0.75	0.75

リード2

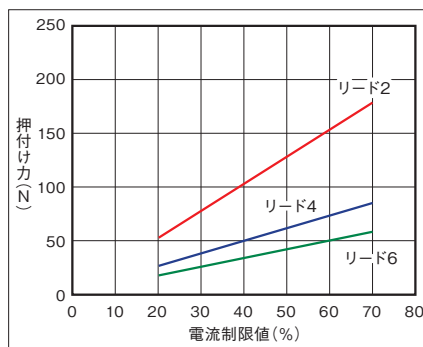
姿勢	水平						垂直		
	速度(mm/s)								
速度	加速度(G)								
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	3.5
70	7.5	7	6	5	4.5	3.25	3.25	3.25	3.25
85	7.5	7	6	5	4.5	3	3	3	3
105	7	6.5	6	5	4.5	2.5	2.5	2	2
120	6.5	6	5	4.5	4	2	2	1.5	1.5
140	5.5	5	4.5	4	3.5	1.5	1.5	1	1

ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	25~300(25mmごと)
6	高出力有効	420
	高出力無効	
4	高出力有効	280
	高出力無効	
2	高出力有効	140
	高出力無効	

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

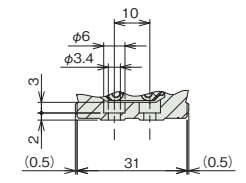
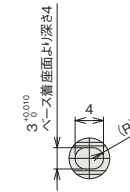
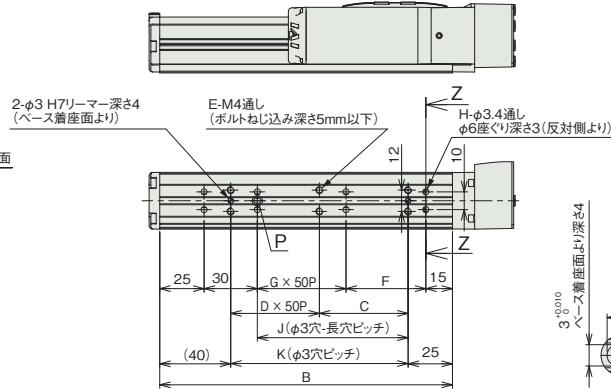
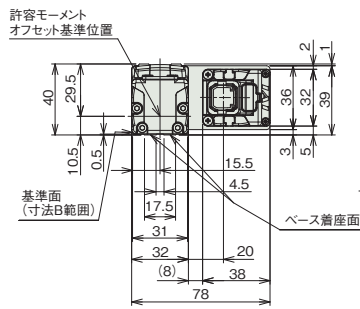
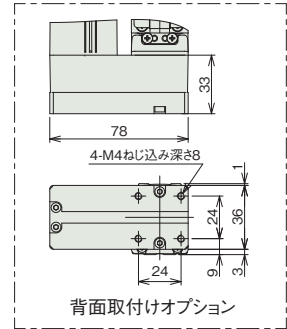
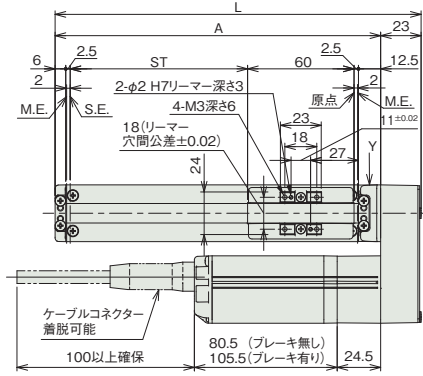
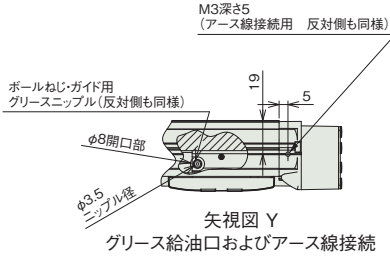
リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

(注) 25mmストロークは、ベース上面からの取付け穴が6箇所あります。取付けに使用できるのは、両端の4箇所だけです。
 (注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

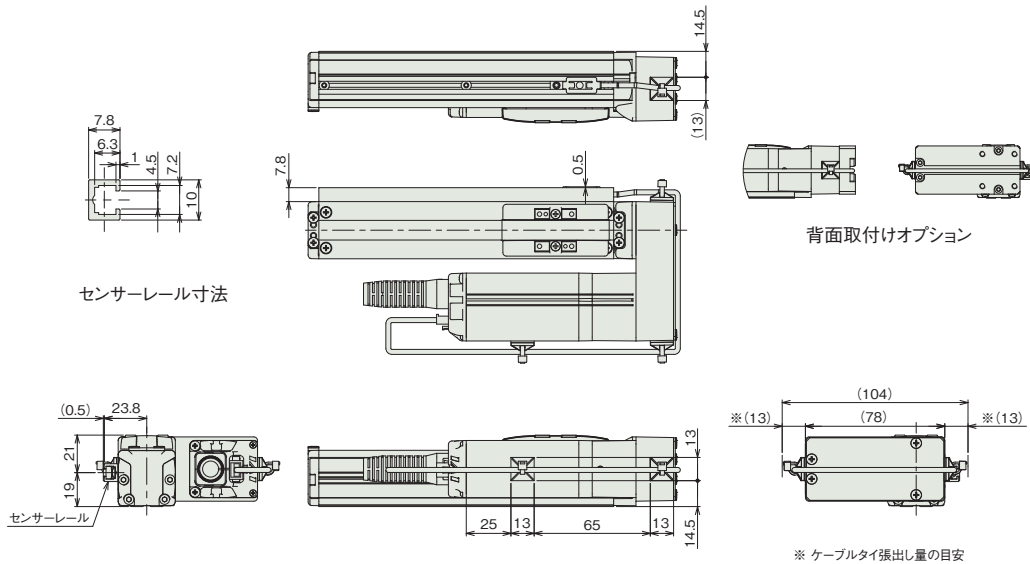
SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

■センサー取付け(オプション)



■ストローク別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	標準	131.5	156.5	181.5	206.5	231.5	256.5	281.5	306.5	331.5	356.5	381.5	406.5
	背面取付 オプション	141.5	166.5	191.5	216.5	241.5	266.5	291.5	316.5	341.5	366.5	391.5	416.5
	A	108.5	133.5	158.5	183.5	208.5	233.5	258.5	283.5	308.5	333.5	358.5	383.5
	B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
	C	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
	D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
	F	(20)	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
	G	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	H	(6)	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
	J	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
	K	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300

■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.64	0.68	0.71	0.74	0.78	0.81	0.84	0.88	0.91	0.94	0.98	1.01
	ブレーキ有り	0.73	0.77	0.80	0.83	0.87	0.90	0.93	0.97	1.00	1.03	1.07	1.10

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク			※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定
注意事項
非搭載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション
資料
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

RCP4-SA5R

簡易防塵

モーター折返し

本体幅
50mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP4 - SA5R - I - 42P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	------------------------------------	---	---	--	---	---------------------------



水平

垂直

横立て

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- (5) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。
- (8) ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準	指定	標準	指定
標準タイプ	P(1m)	-	-	-	-
	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-

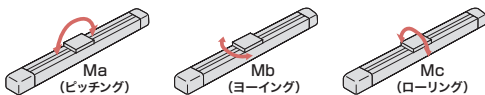
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	6.5	9	18	20
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	8	13	16
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1440	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.7	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1	2.5	6	12
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	0.5	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	800	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	1	2.5	6	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10		
繰返し位置決め精度	リード20:±0.03mm	リード12/6/3:±0.02mm	
ロストモーション	0.1mm以下		
ベース	材質:アルミ、白色アルマイト処理		
リニアガイド	直動無限循環型		
	Ma: 18.6N・m		
	Mb: 26.6N・m		
静的許容モーメント	Mc: 47.5N・m		
	Ma: 5.81N・m		
	Mb: 8.30N・m		
動的許容モーメント (注2)	Mc: 14.8N・m		
	Ma: 5.81N・m		
	Mb: 8.30N・m		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級	IP20		
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²		
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令		
モーター種類	パルスモーター		
エンコーダー種類	インクリメンタル		
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev		
納期	ホームページ[納期照会]に記載		

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	6.5 6.5 5	5 4 1 1 1 1	1	0.1 0.3 0.5
160	6.5 6.5 5	5 4 1 1 1 1	1	0.1 0.3 0.5
320	6.5 6.5 5	5 4 1 1 1 1	1	0.1 0.3 0.5
480	6.5 6.5 5	5 4 1 1 1 1	1	0.1 0.3 0.5
640	6.5 6.5 5	5 4 1 1 1 1	1	0.1 0.3 0.5
800	6.5 6.5 5	4 3 1 1 1 1	1	0.1 0.3 0.5
960	6.5 5 3	2 1 1 1 1 1	1	0.1 0.3 0.5
1120	6 3 2	1.5 0.5 0.5		
1280	1 1 1			
1440	1 0.5			

リード12

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	9 9 9 9 8	2.5 2.5 2.5	1	0.1 0.3 0.5
100	9 9 9 9 8	2.5 2.5 2.5	1	0.1 0.3 0.5
200	9 9 9 9 8	2.5 2.5 2.5	1	0.1 0.3 0.5
300	9 9 9 9 8	2.5 2.5 2.5	1	0.1 0.3 0.5
400	9 9 9 9 8	2.5 2.5 2.5	1	0.1 0.3 0.5
500	9 9 9 8 6.5	2.5 2.5 2.5	1	0.1 0.3 0.5
600	9 9 9 6 4	2.5 2.5 2.5	1	0.1 0.3 0.5
700	9 9 8 4	2.5 2.5 2 1.5	1	0.1 0.3 0.5
800	7 5 2 1	1 0.5		
900	5 3 1 1			

リード6

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	18 18 14 14 12 6 6 6	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
50	18 18 14 14 12 6 6 6	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
100	18 18 14 14 12 6 6 6	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
150	18 18 14 14 12 6 6 6	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
200	18 18 14 14 12 6 6 6	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
250	18 18 14 14 12 6 6 5.5	6 6 5.5	1	0.1 0.3 0.5
300	18 18 14 14 10 6 5.5 5	6 5.5 5	1	0.1 0.3 0.5
350	18 18 12 11 8 5.5 4.5 4	5.5 4.5 4	1	0.1 0.3 0.5
400	18 14 10 7 6 4.5 3.5 3	6 4.5 3.5 3	1	0.1 0.3 0.5
450	16 10 6 4 2 2.5 2 1.5	2 2.5 2 1.5	1	0.1 0.3 0.5

リード3

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	20 20 18 18 14 12 12 12	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
25	20 20 18 18 14 12 12 12	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
50	20 20 18 18 14 12 12 12	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
75	20 20 18 18 14 12 12 12	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
100	20 20 18 18 16 12 12 12 12	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
125	20 20 18 18 16 12 12 12 12	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
150	20 20 18 18 12 10 12 11 10	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
175	20 20 18 14 10 6 11 9 8	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
200	20 20 18 8	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5
225	20 6	6 6 6	1	0.1 0.3 0.5

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	5 4 3 3 0.5 0.5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2	0.1 0.2
160	5 4 3 3 0.5 0.5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2	0.1 0.2
320	5 4 3 3 0.5 0.5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2	0.1 0.2
480	4.5 4 3 3 0.5 0.5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2	0.1 0.2
640	4 3.5 2 2 0.5 0.5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2	0.1 0.2
800	3 2.5 1 1 0.5 0.5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2	0.1 0.2
960	2 2 1 0.5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2	0.1 0.2

リード12

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	8 6 5.5 5 2 2 2	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
100	8 6 5.5 5 2 2 2	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
200	8 6 5.5 5 2 2 2	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
300	8 6 5.5 5 2 2 2	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
400	8 6 4 3.5 2 2 1.5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
500	7 5 2 1.5 1.5 1.5 1	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
600	5 4 2 1.5 1 0.5 0.5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3

リード6

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	13 13 13 12 5 5 5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
50	13 13 13 12 5 5 5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
100	13 13 13 12 5 5 5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
150	13 13 13 12 5 5 5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
200	13 13 13 12 5 4.5 4	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
250	13 10 8 7 4 4 3	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
300	13 9 5 4 2.5 2 1.5	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3

リード3

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	16 16 16 16 10 10 10	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
25	16 16 16 16 10 10 10	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
50	16 16 16 16 10 10 10	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
75	16 16 16 14 10 10 10	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
100	16 16 14 12 10 9 8	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
125	16 13 11 10 7 6 6	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3
150	16 10 9 8 5 4.5 3	0.2 0.3 0.5 0.7	0.1 0.2 0.3	0.1 0.2 0.3

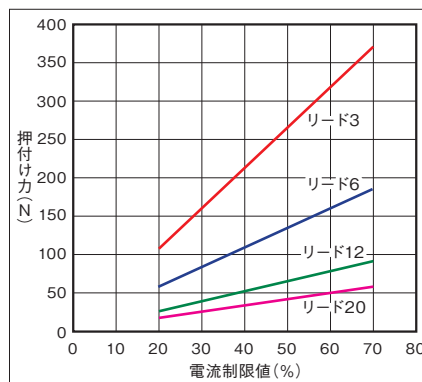
ストロークと最高速度

リード (mm)	ストローク コントローラ	50~450 (50mmごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
		20	高出力有効	1440 <1120>	1225 <1120>	1045	900	785	690
	高出力無効	960 <800>	900 <800>	785	690	610			
12	高出力有効	900 <800>	795	665	570	490	425	375	330
	高出力無効	600	600	570	490	425	375	330	
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力無効	300	300	285	245	215	185	165	
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効	150	150	140	120	105	90	80	

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表
RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISDPB
NSA
IFA

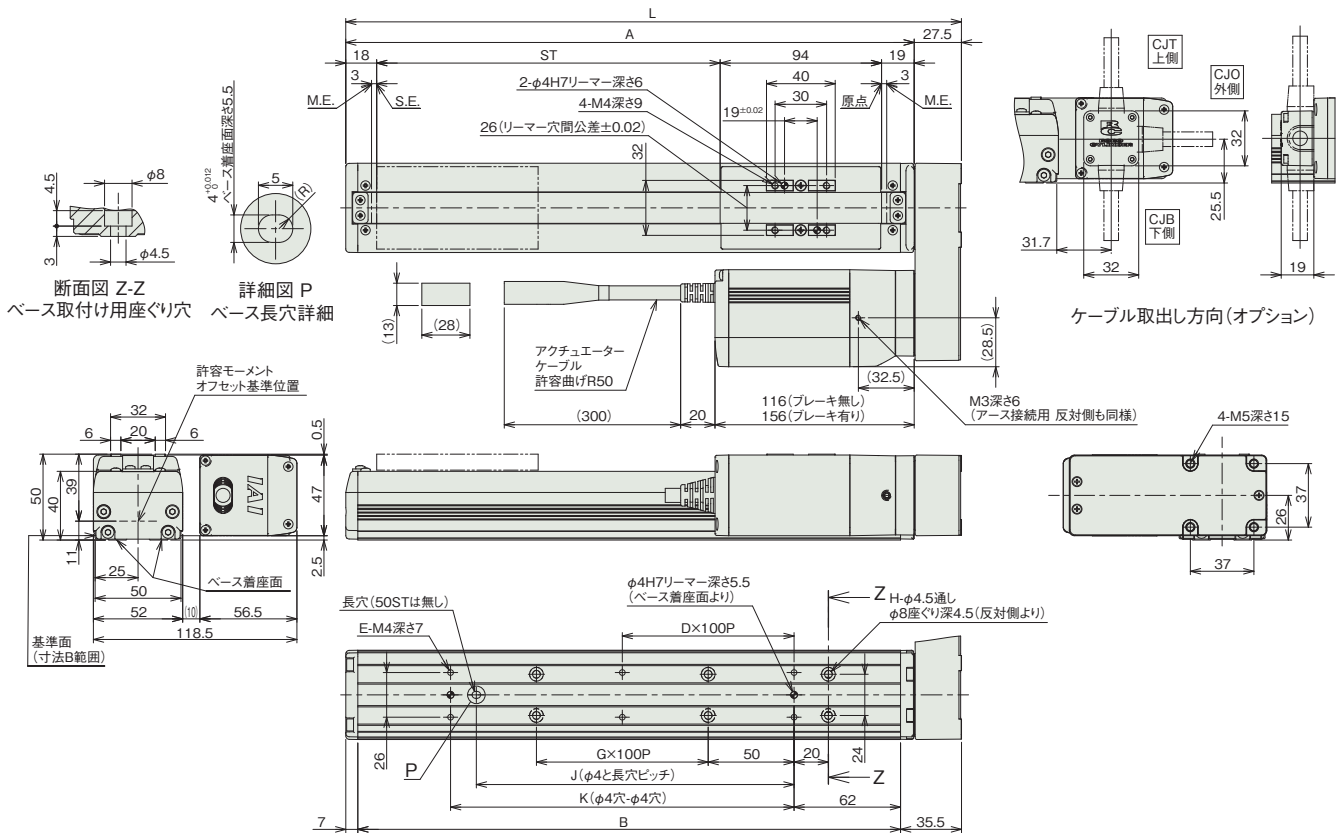
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 50ストロークは長穴がありませんのでリマー穴(φ4)をご使用ください。
 (注) スライダ取付け物がモーターユニット上面に張出す場合は、モーターユニットとの干渉にご注意ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
A	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931
B	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)																
ブレーキ無し	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9
ブレーキ有り	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.1

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ネットワーク ※選択															
ボジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291		
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP3

パルスモーター				
RCP3	スライダー	RCP3-SA2AC	3-177	
		RCP3-SA2BC	3-181	
		RCP3-SA3C	3-185	
		RCP3-SA4C	3-189	
		RCP3-SA5C	3-193	
		RCP3-SA6C	3-197	
	スライダー 【折返しタイプ】	RCP3-SA2AR	3-201	
		RCP3-SA2BR	3-205	
		RCP3-SA3R	3-209	
		RCP3-SA4R	3-213	
		RCP3-SA5R	3-217	
		RCP3-SA6R	3-221	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

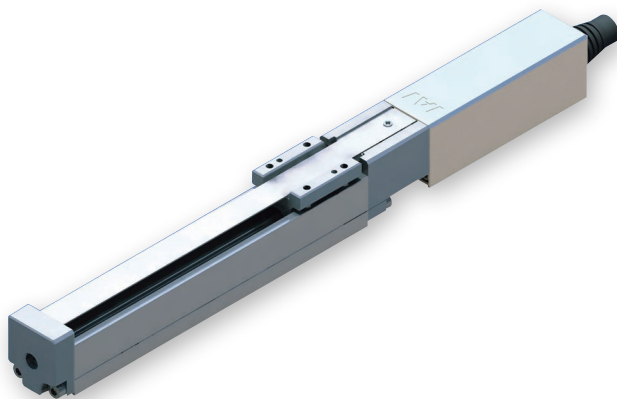
RCP3-SA2AC

細小型 モーター ストレート 本体幅 **20mm** **24V** パルスモーター すべりねじ

■ 型式項目

RCP3 - SA2AC - I - 20P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	リード 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	ストローク 25 25mm ? 100mm 100 (25mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション NM 原点逆仕様
------	-----	-------------------------	-----------------------------------	--	---	--	---	---------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	3-609	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平姿勢でのみ使用できます。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- 当機種はすべりねじ (※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※ 3-50 ページ参照)
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

メインスペック

		項目	内容		
リード		すべりねじリード (mm)	4	2	1
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	5	3	2
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	-	-
		最高速度 (mm/s)	-	-	-
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	-	-
		定格加減速度 (G)	-	-	-
押付け	押付け時最大推力 (N)	-	-	-	
	押付け最高速度 (mm/s)	-	-	-	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロスモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
走行寿命	1000万回 (往復回数)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
200	0.25

リード2

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
100	0.5

リード1

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
50	1

ストロークと最高速度

リード	ストローク	25 (mm)	50~100 (mm)
	すべりねじ	180	200
	2	100	
	1	50	

(単位はmm/s)

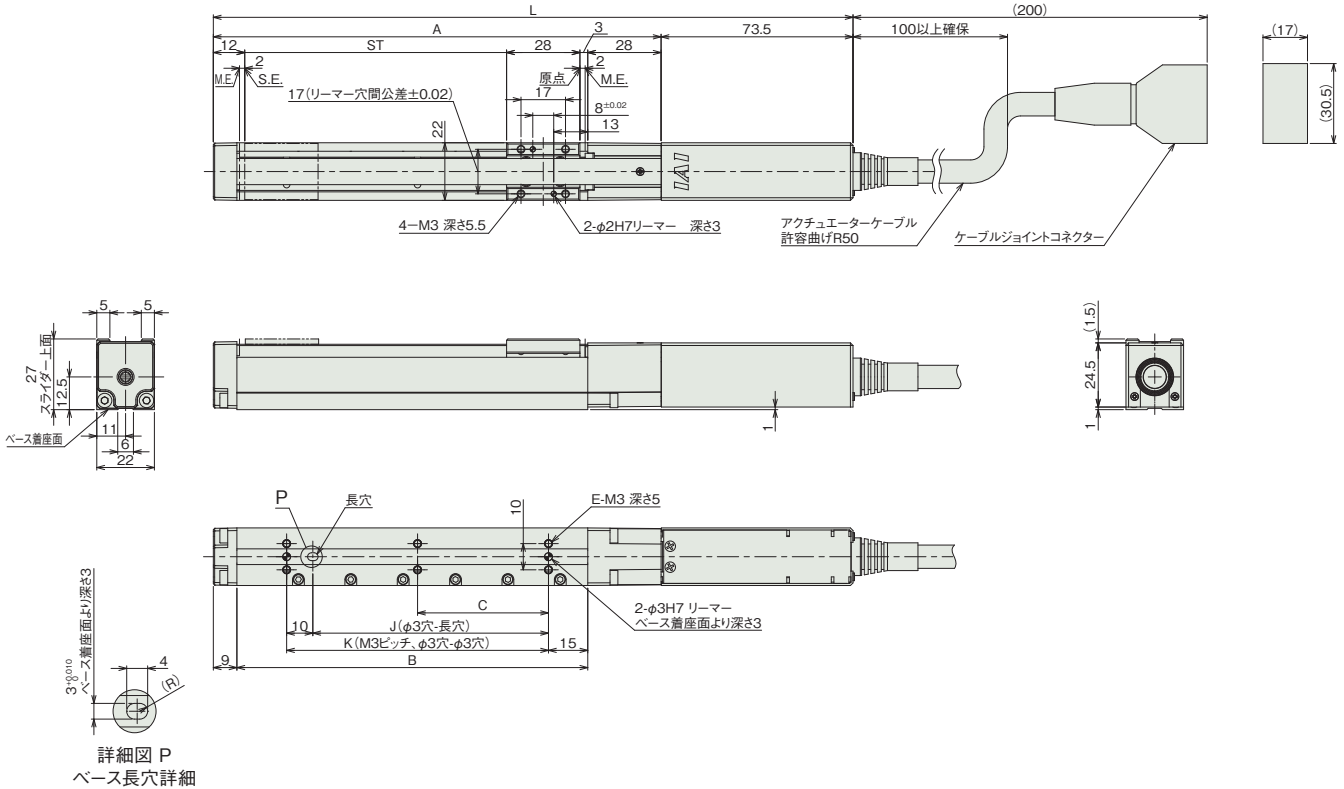
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	169.5	194.5	219.5	244.5
A	96	121	146	171
B	59	84	109	134
C	0	0	0	50
E	4	4	4	6
J	15	40	65	90
K	25	50	75	100

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100
質量 (kg)	0.25	0.27	0.29	0.3

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク										※選択			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

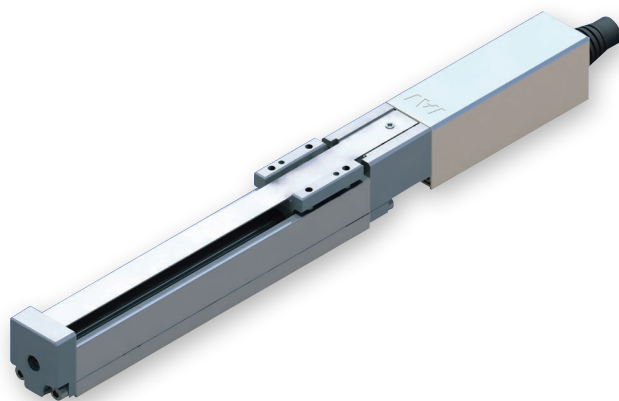
RCP3-SA2BC

細小型	モーター ストレート	本体幅 30 mm	24V パルス モーター	すべり ねじ
-----	---------------	-----------------	--------------------	-----------

■型式項目

RCP3 - SA2BC - I - 20P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	リード 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	ストローク 25 25mm 50 50mm 150 150mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション NM 原点逆仕様
------	-----	---------------------------	------------------------------------	--	--	---	---	-------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	3-609	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。



選定上の
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平姿勢でのみ使用できます。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- 当機種はすべりねじ (※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※ 3-50 ページ参照)
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

メインスペック

		項目	内容		
リード		すべりねじリード (mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	—	—	—
		最高速度 (mm/s)	—	—	—
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	—	—	—
		定格加減速度 (G)	—	—	—
押付け	押付け時最大推力 (N)	—	—	—	
	押付け最高速度 (mm/s)	—	—	—	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロスモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
走行寿命	1000万回 (往復回数)
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
300	0.25

リード4

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
200	0.5

リード2

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
100	1

ストロークと最高速度

リード	ストローク	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
	すべりねじ	6	180	280
	4	180	200	
	2	100		

(単位はmm/s)

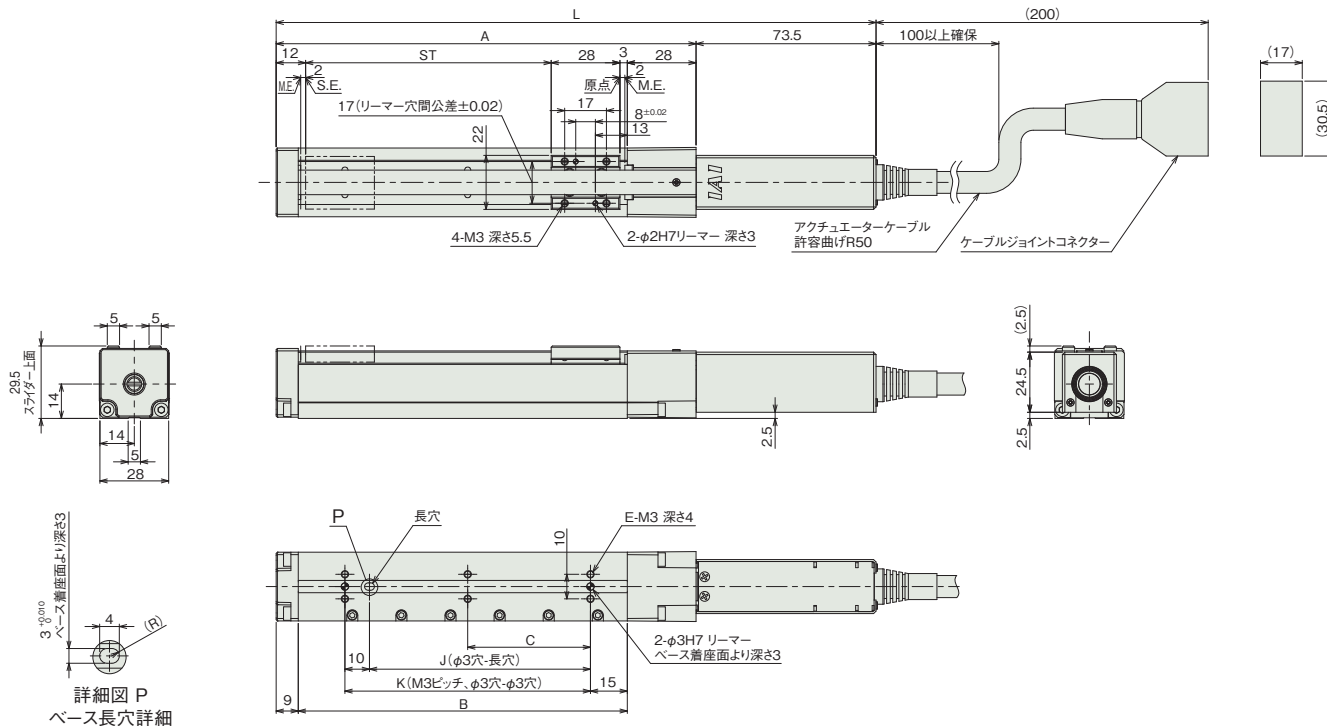
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	169.5	194.5	219.5	244.5	269.5	294.5
A	96	121	146	171	196	221
B	59	84	109	134	159	184
C	0	0	0	50	62.5	75
E	4	4	4	6	6	6
J	15	40	65	90	115	140
K	25	50	75	100	125	150

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	0.3	0.32	0.35	0.37	0.4	0.42

適応コントローラ

本ページ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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
SSPA		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
ISDB/ISPB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
NSA		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
IFA		8		-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

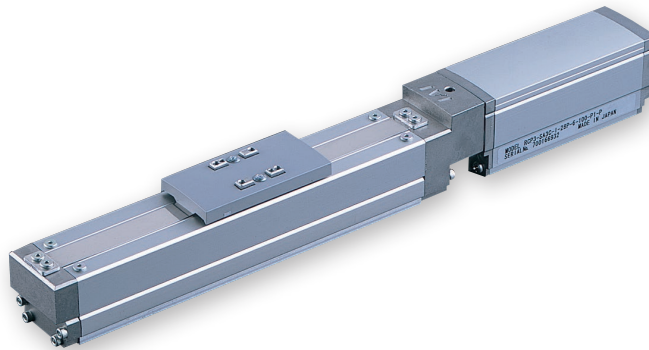
RCP3-SA3C

簡易防塵	モーター ストレート	本体幅 30mm	24V パルス モーター
------	---------------	--------------------	--------------------

■型式項目

RCP3 - SA3C - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 50 50mm 300 300mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 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	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	---------------------------------	--------------------------------	---	---	---	---------------------------



水平	垂直	横立て	天吊り
----	----	-----	-----

CE RoHS 10

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	カバー有り(標準)	カバー無し(オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
カバー無し	NCO	3-609	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

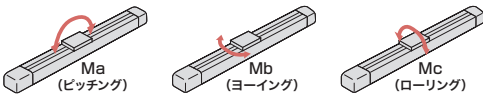
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	2	3
		最高速度(mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	1	1.5
		最高速度(mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力(N)	30	45	90	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	0.5	1	1.5	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 5.00N・m
	Mb: 7.10N・m
	Mc: 7.90N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 2.67N・m
	Mb: 3.82N・m
	Mc: 4.27N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
300	1	0.5

リード4

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
200	2	1

リード2

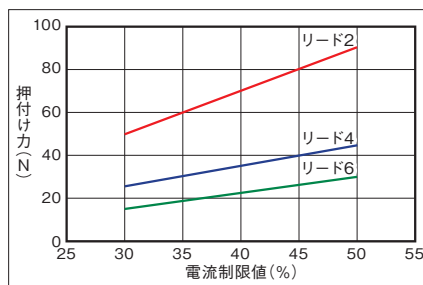
姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
100	3	1.5

ストロークと最高速度

リード	ストローク	50~300 (50mmごと)
6		300
4		200
2		100

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

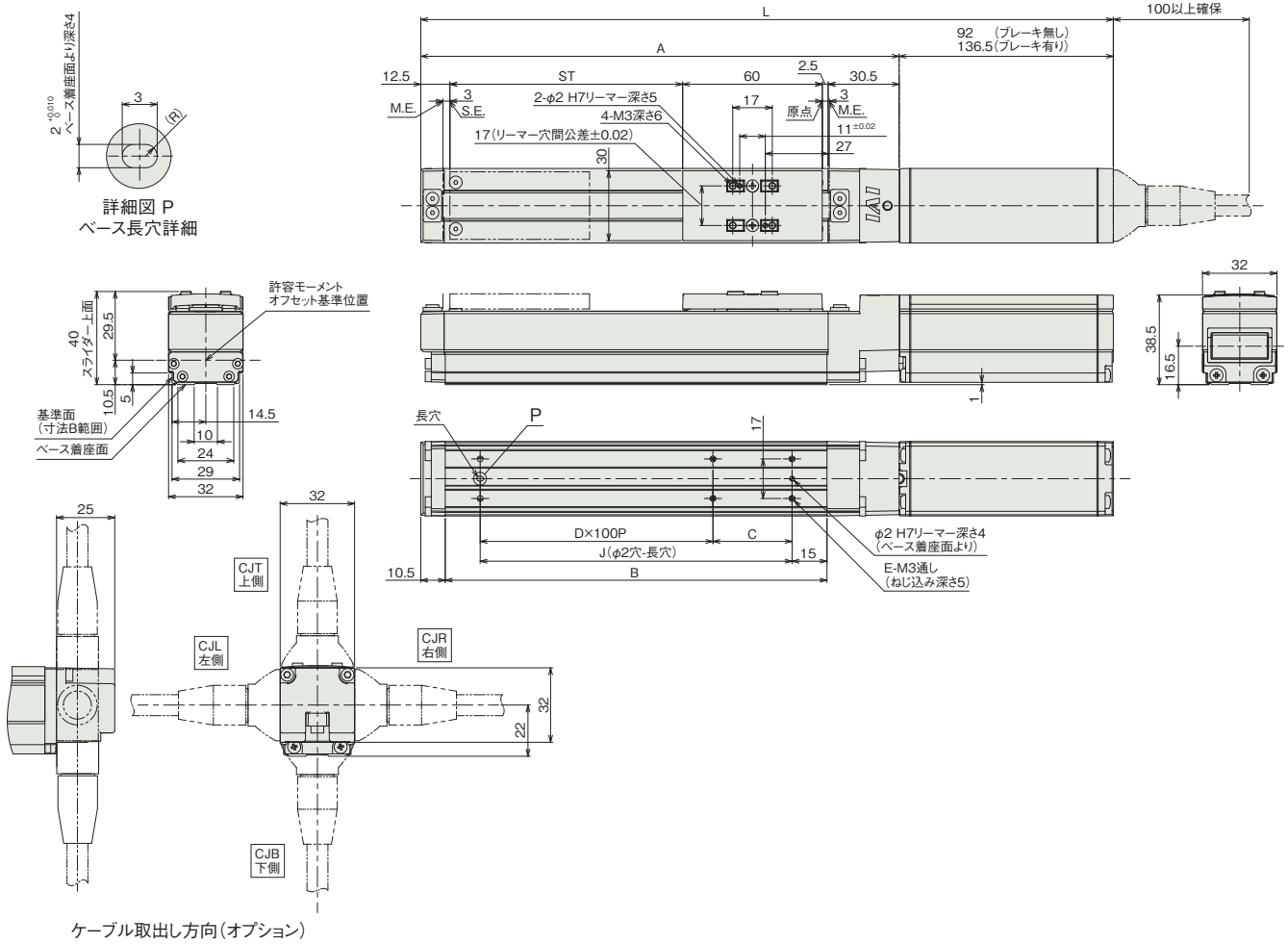
ケーブル型式
一覽表

■カバー有り

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

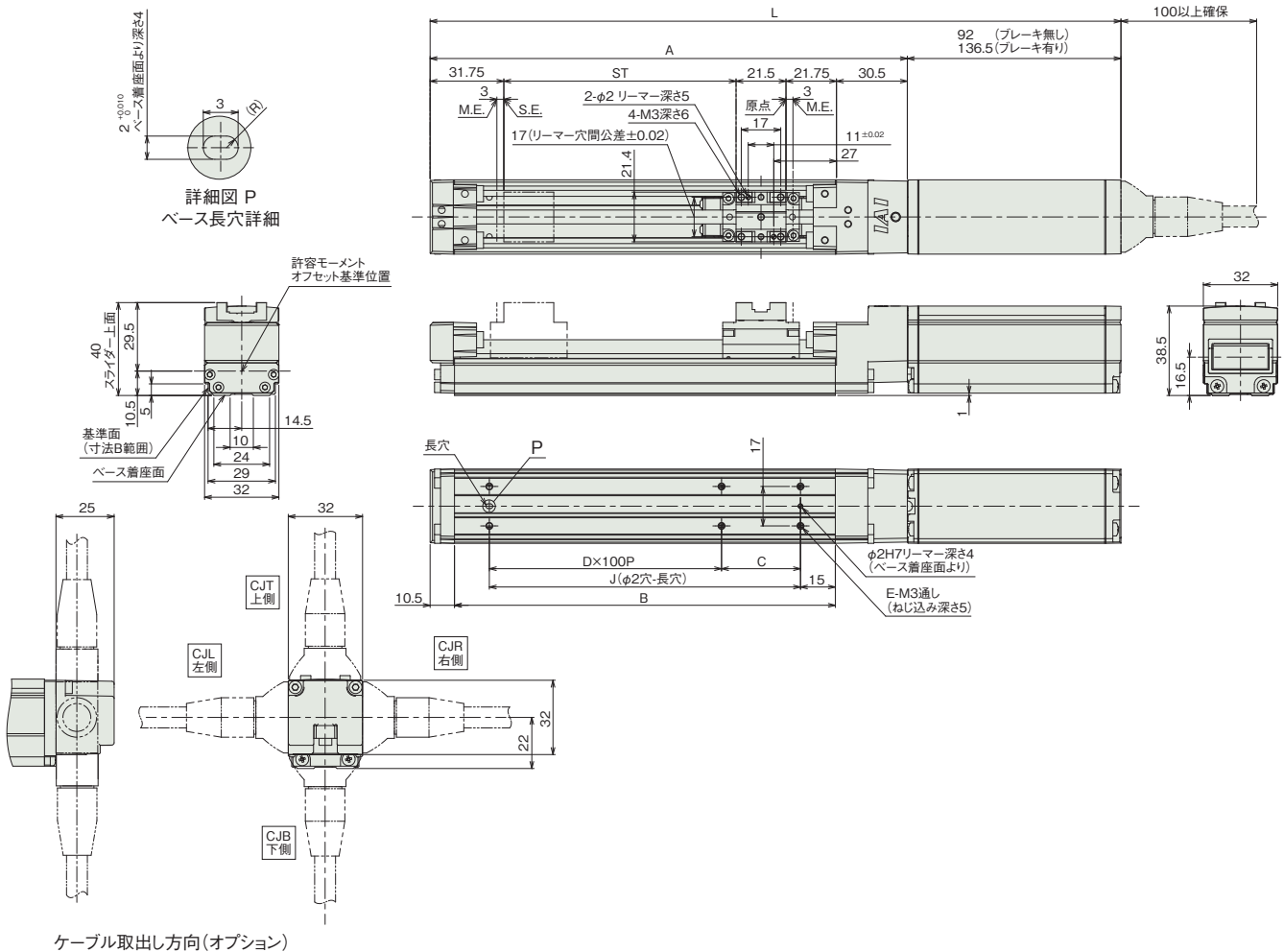
NSA

IFA

■カバー無し

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	プレーキ無し	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	プレーキ有り	292	342	392	442	492	542
A		155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5
B		114	164	214	264	314	364
C		84	34	84	34	84	34
D		0	1	1	2	2	3
E		4	6	6	8	8	10
J		84	134	184	234	284	334

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	カバー有り(プレーキ無し)	0.7	0.7	0.8	0.9	0.9	1
	カバー有り(プレーキ有り)	0.9	0.9	1	1.1	1.1	1.2
	カバー無し(プレーキ無し)	0.6	0.7	0.7	0.8	0.8	0.9
	カバー無し(プレーキ有り)	0.8	0.9	0.9	1	1	1.1

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISDPB
NSA
IFA

RCP3-SA4C

簡易防塵

モーターストレート

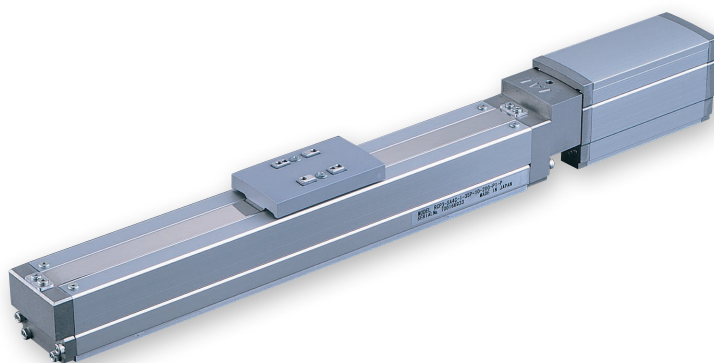
本体幅
40mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP3 - SA4C - I - 35P - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 500 50mm 500mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	--	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	カバー有り(標準)	カバー無し(オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
カバー無し	NCO	3-609	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 120mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

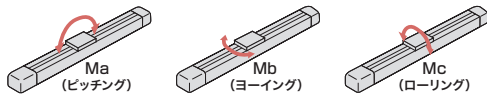
メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード(mm)	10 5 2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	9 10 11
		最高速度(mm/s)	500 250 125
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	13 7 4
		定格加減速度(G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度(G)	0.7 0.7 0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5 4 8
		最高速度(mm/s)	500 250 125
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	13 7 4
		定格加減速度(G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度(G)	0.3 0.3 0.3
押付け	押付け時最大推力(N)	40 80 160	
	押付け最高速度(mm/s)	20 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(kgf)	1.5 4 8	
ストローク	最小ストローク(mm)	50 50 50	
	最大ストローク(mm)	500 500 500	
	ストロークピッチ(mm)	50 50 50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 6.80N・m
	Mb: 9.70N・m
	Mc: 13.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 3.49N・m
	Mb: 4.98N・m
	Mc: 6.78N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3		
0	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5		
83	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5		
167	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5		
250	7	6	5	4	1.5	1.5	1.5		
333	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5		
417	5	4	3	2	1.5	1.5	1.5		
500	4	3	2	1	1	0.5	0.5		

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3		
0	10	9	8	7	4	4	4		
42	10	9	8	7	4	4	4		
83	10	9	8	7	4	4	4		
125	10	9	8	7	4	4	4		
167	10	9	8	7	4	4	4		
208	9	8	7	6	4	4	4		
250	8	7	6	5	3	2.5	2		

リード2.5

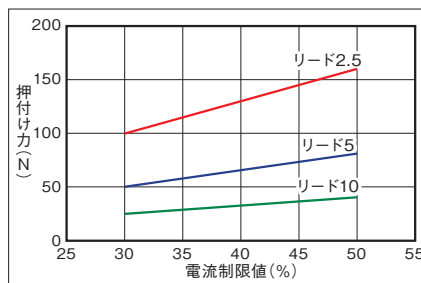
姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3		
0	11	10	9	8	8	8	8		
21	11	10	9	8	8	8	8		
42	11	10	9	8	8	8	8		
63	11	10	9	8	8	8	8		
83	9	8	7	6	8	8	8		
104	9	8	7	6	8	8	6		
125	9	8	7	6	5	4	4		

ストロークと最高速度

リード	ストローク	50~500 (50mmごと)
10		500
5		250
2.5		125

(単位はmm/s)

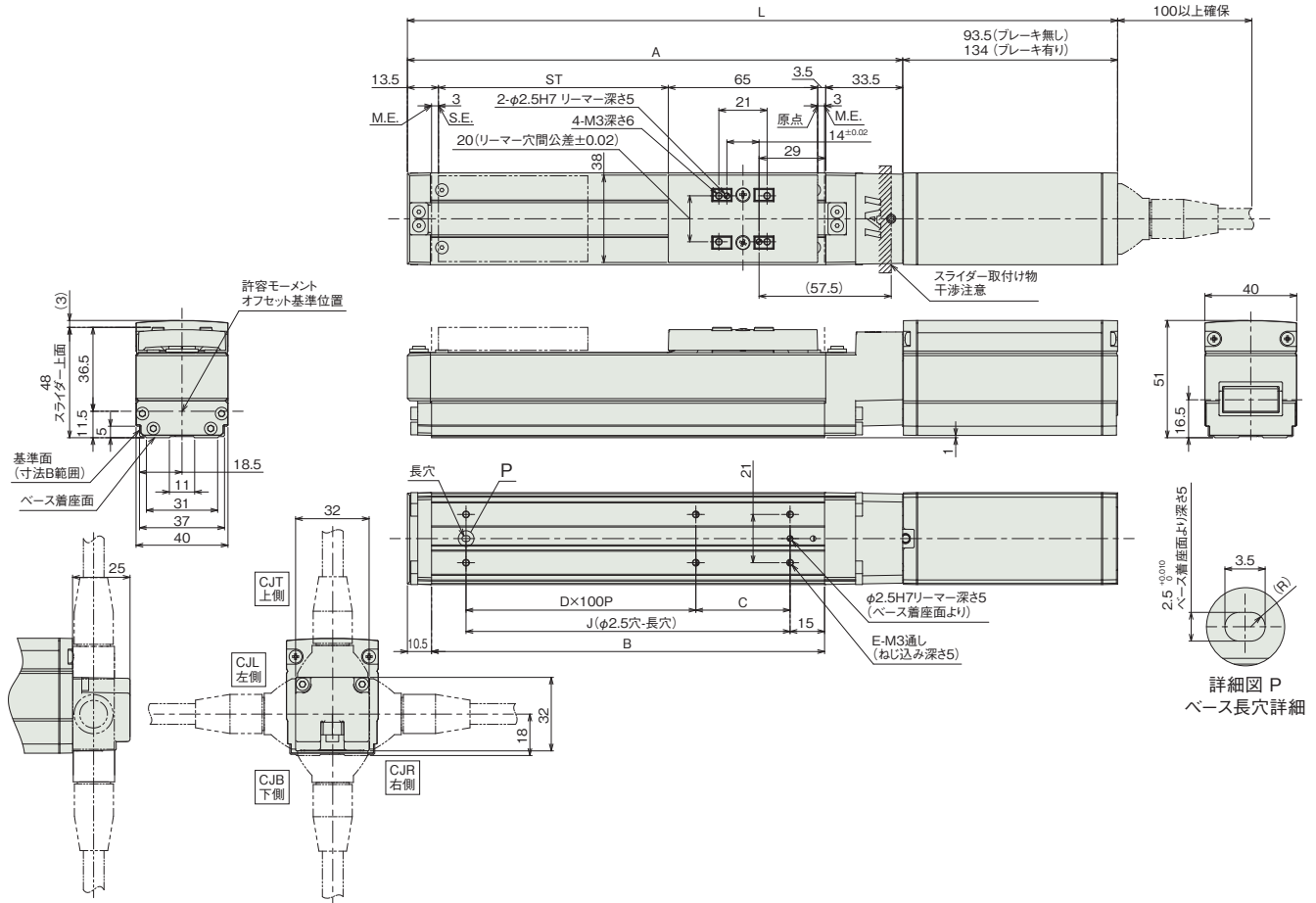
押付け力と電流制限値の相関図



■カバー有り

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	259	309	359	409	459	509	559	609	659	709
	ブレーキ有り	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5
A	165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	
B	121	171	221	271	321	371	421	471	521	571	
C	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
J	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541	

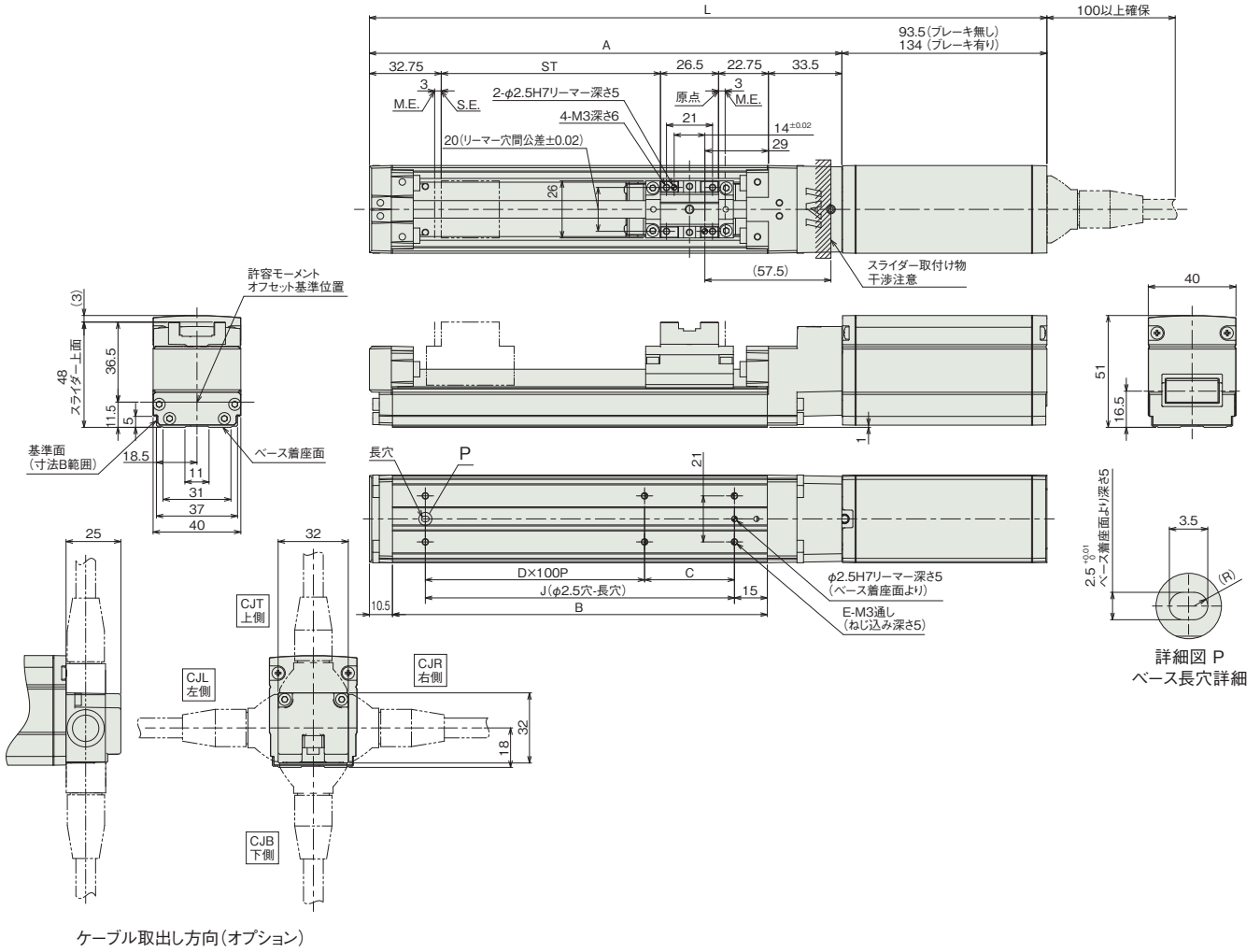
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCA	カバー有り(ブレーキ無し)	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	カバー有り(ブレーキ有り)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1
RCS4	カバー無し(ブレーキ無し)	0.9	0.9	1	1.1	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5
	カバー無し(ブレーキ有り)	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8

■カバー無し

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	DC24V 単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3-SA5C

簡易防塵

モーター
ストレート

本体幅
50
mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP3 - SA5C - I - 42P								
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 ~ 800 50mm ~ 800mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立て

天吊り

CE

RoHS
10

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	カバー有り (標準)	カバー無し (オプション)		カバー有り (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
カバー無し	NCO	3-609	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
		-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
		-	-

(注) P3はロボットケーブルです。



選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (5) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 130mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

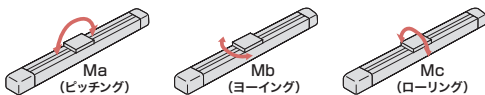
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	8	12	19
		最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
最高加減速度 (G)		0.7	0.7	0.7	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.3	0.3	0.3	
押付け	押付け時最大推力 (N)	34	58	115	230	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	2	5	10	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
	Ma: 10.2N・m	
	Mb: 14.6N・m	
静的許容モーメント	Mc: 22.4N・m	
	Ma: 5.29N・m	
	Mb: 7.56N・m	
動的許容モーメント (注1)	Mc: 11.6N・m	
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP20	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダ種類	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平		垂直			
	加速度 (G)					
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
166	4	4	2	2	0.5	0.5
333	4	4	2	2	0.5	0.5
500	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5
666	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5
833	2	2	1	1		
1000	2	2	0.5	0.3		

リード12

姿勢	水平			垂直			
	加速度 (G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8	6	4	3	2	2	2
100	8	6	4	3	2	2	2
200	8	6	4	3	2	2	2
300	6	6	4	3	2	2	2
400	5	4	3	2.5	2	2	2
500	4	3	2	1.5	1	1	1
600	3	2	1	0.5	0.5	0.5	0.5

リード6

姿勢	水平			垂直			
	加速度 (G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	12	10	8	6	5	5	5
50	12	10	8	6	5	5	5
100	12	10	8	6	5	5	5
150	12	10	8	6	5	5	5
200	12	10	8	6	5	4.5	3.5
250	10	8.5	6	4.5	3.5	3	2
300	7	6	3	1	2	1.5	0.5

リード3

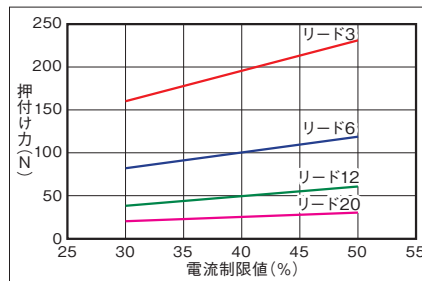
姿勢	水平			垂直			
	加速度 (G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	19	14	9	7	10	10	10
25	19	14	9	7	10	10	10
50	19	14	9	7	10	10	10
75	19	14	9	7	10	10	10
100	19	14	9	7	10	9	8
125	16	11	7	5	7	6	5
150	12	8	5	3	4	3	2

ストロークと最高速度

ストローク	50~550 (50mmごと)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1000		910	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(単位はmm/s)

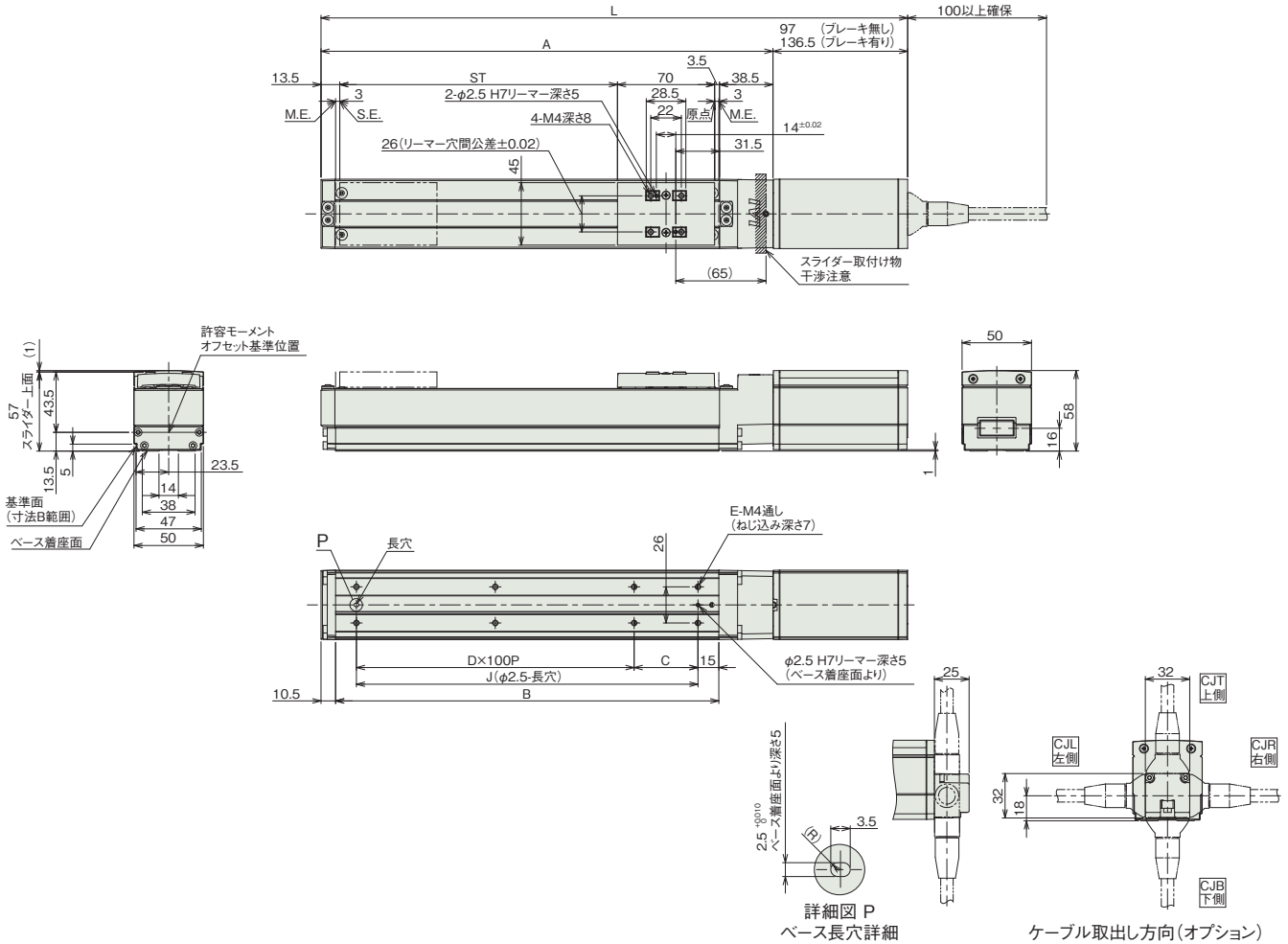
押付け力と電流制限値の相関図



■カバー有り

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

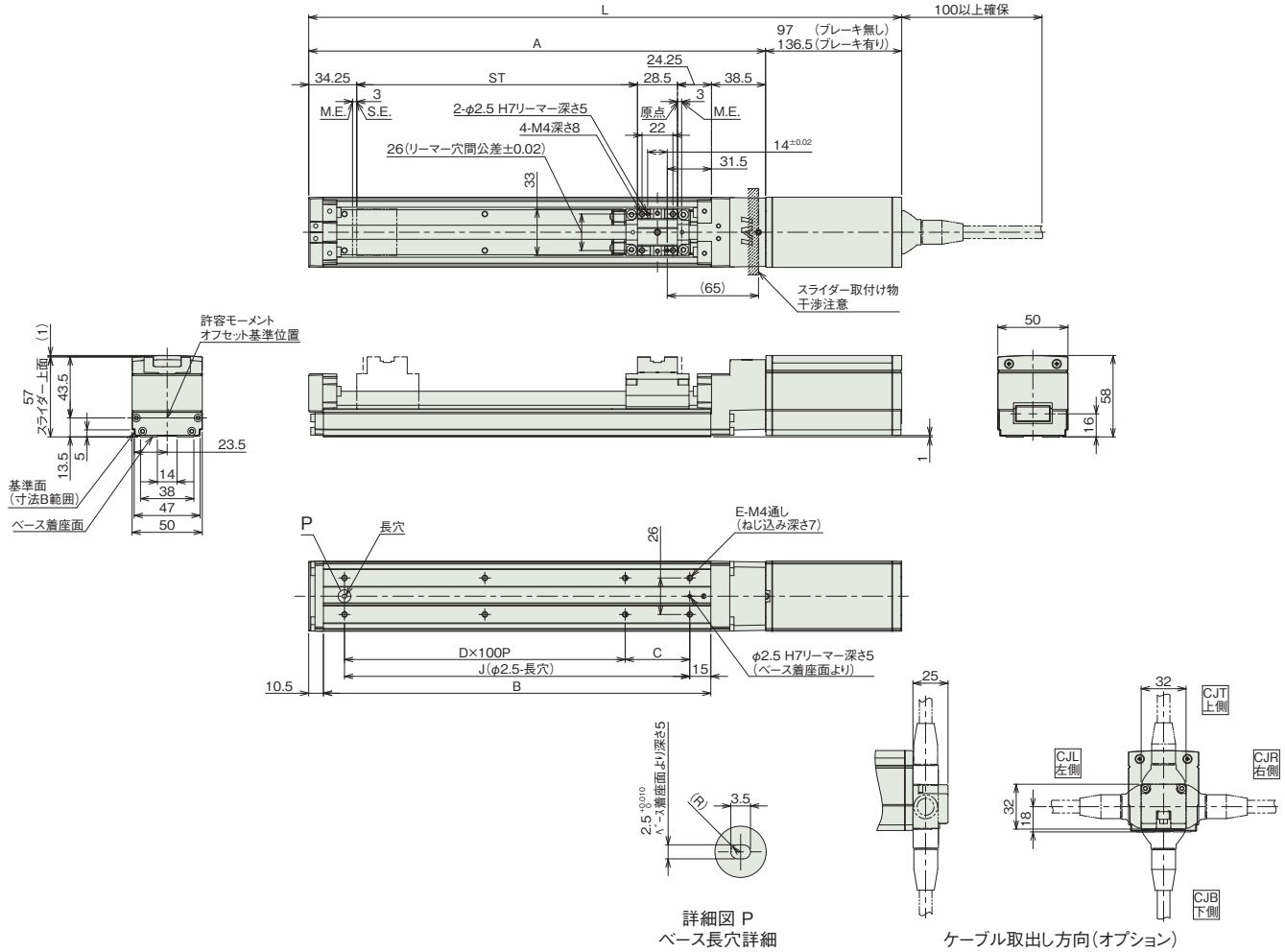
NSA

IFA

■カバー無し

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	972.5	1022.5
	プレーキ有り	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1012	1062
A	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	
B	126	176	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	
C	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
J	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	カバー有り(プレーキ無し)	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.8	3	3.2	3.3	3.4
	カバー有り(プレーキ有り)	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.8
	カバー無し(プレーキ無し)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3
	カバー無し(プレーキ有り)	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.2	3.3	3.4

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													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	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

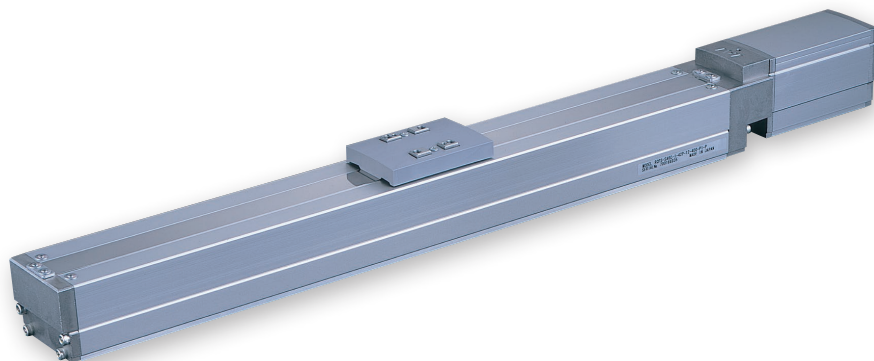
RCP3-SA6C

簡易防塵  モーターストレート **本体幅 60 mm** **24v** パルスモーター

■型式項目

RCP3 - SA6C - I - 42P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 800 50mm 800mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平  垂直  横立て  天吊り 

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	カバー有り (標準)	カバー無し (オプション)		カバー有り (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
カバー無し	NCO	3-609	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
		-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
		-	-

(注) P3はロボットケーブルです。



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

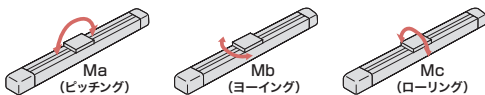
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	8	12	19
		最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.7	0.7	0.7	0.7	
	最大可搬質量 (kg)	0.5	2	5	10	
	最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150	
	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4	
垂直	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.3	0.3	0.3	
	押付け時最大推力 (N)	34	58	115	230	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
押付け	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	2	5	10	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	
ストローク	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 17.6N・m
	Mb: 25.2N・m
	Mc: 44.5N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 5.96N・m
	Mb: 8.54N・m
	Mc: 15.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平				垂直	
	加速度 (G)					
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
166	4	4	2	2	0.5	0.5
333	4	4	2	2	0.5	0.5
500	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5
666	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5
833	2	2	1	1		
1000	2	2	0.5	0.3		

リード12

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3	
0	8	6	4	3	2	2	2	
100	8	6	4	3	2	2	2	
200	8	6	4	3	2	2	2	
300	6	6	4	3	2	2	2	
400	5	4	3	2.5	2	2	2	
500	4	3	2	1.5	1	1	1	
600	3	2	1	0.5	0.5	0.5	0.5	

リード6

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3	
0	12	10	8	6	5	5	5	
50	12	10	8	6	5	5	5	
100	12	10	8	6	5	5	5	
150	12	10	8	6	5	5	5	
200	12	10	8	6	5	4.5	3.5	
250	10	8.5	6	4.5	3.5	3	2	
300	7	6	3	1	2	1.5	0.5	

リード3

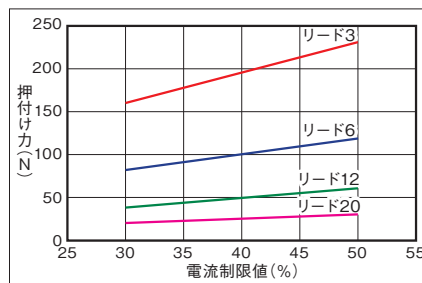
姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3	
0	19	14	9	7	10	10	10	
25	19	14	9	7	10	10	10	
50	19	14	9	7	10	10	10	
75	19	14	9	7	10	10	10	
100	19	14	9	7	10	9	8	
125	16	11	7	5	7	6	5	
150	12	8	5	3	4	3	2	

ストロークと最高速度

ストローク	50~550 (50mmごと)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1000		910	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(単位はmm/s)

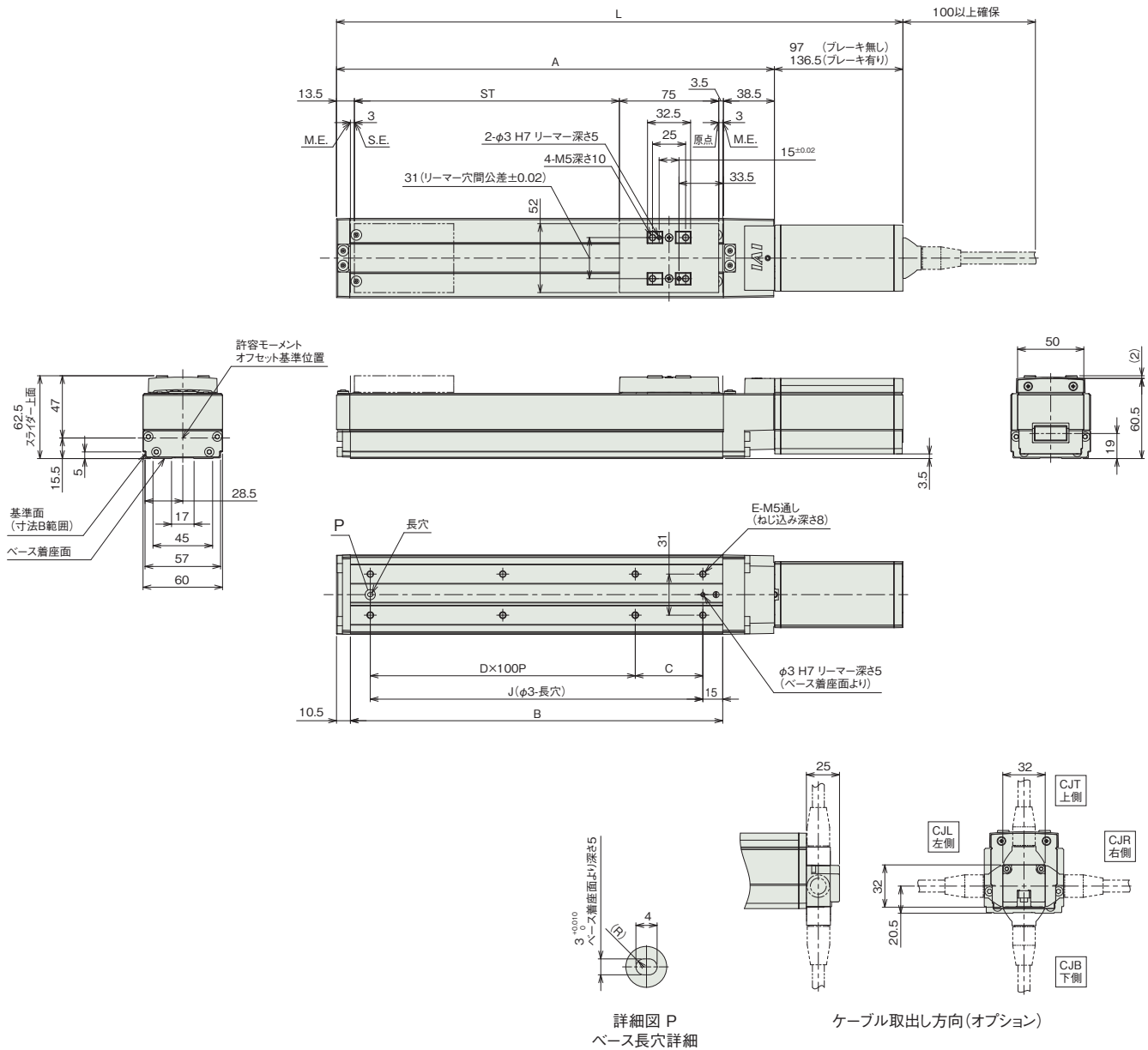
押付け力と電流制限値の相関図



■カバー有り

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5
	ブレーキ有り	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067
A		180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5
B		131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
C		101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851

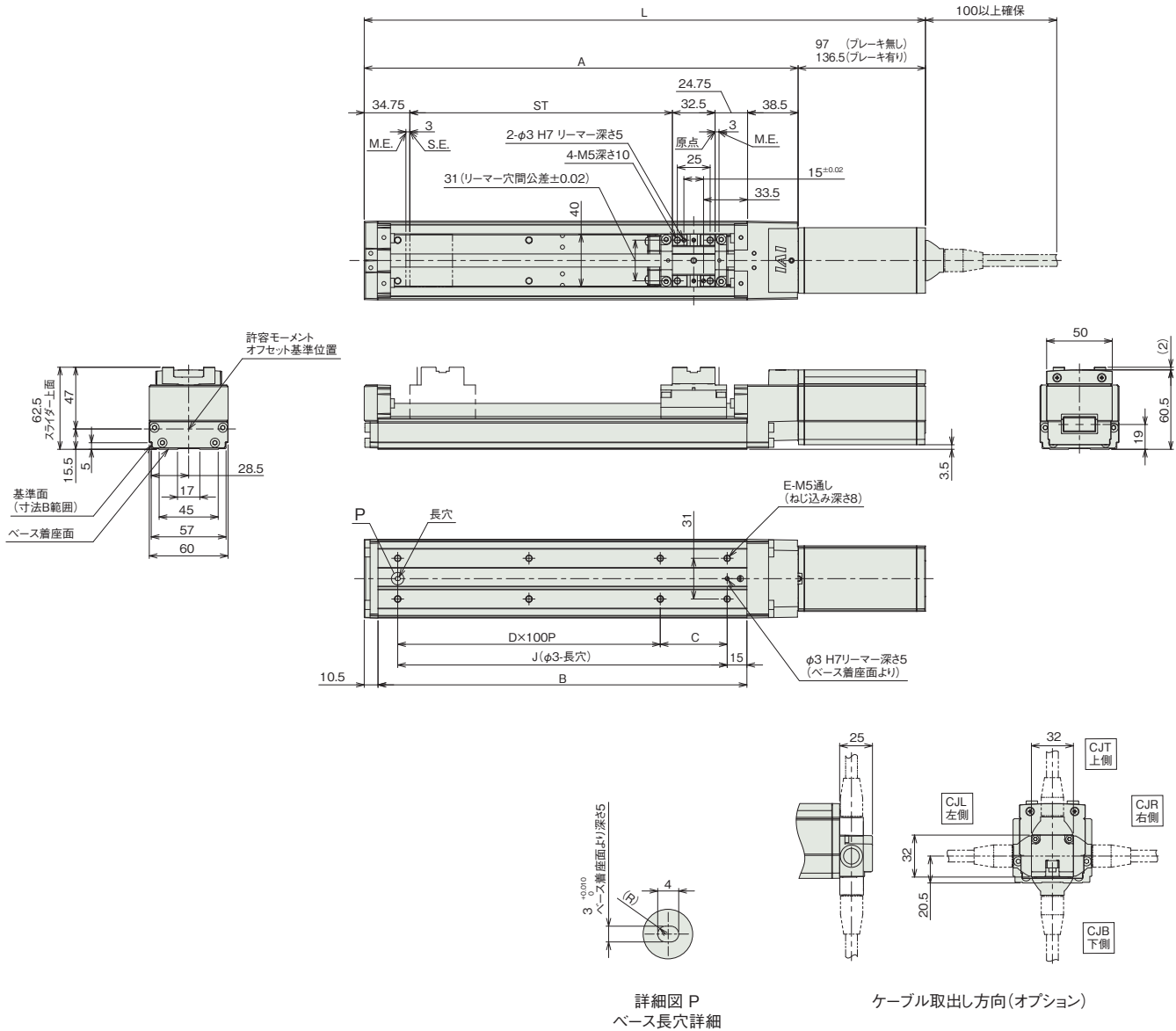
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	カバー有り(ブレーキ無し)	1.6	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4	4.2
	カバー有り(ブレーキ有り)	2	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6
	カバー無し(ブレーキ無し)	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7
	カバー無し(ブレーキ有り)	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4	4.1

■カバー無し

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

- RCP6/
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3**
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2
- ISB/
ISPB
- SSPA
- ISDB/
ISDPB
- NSA
- IFA

適応コントローラ

本ページ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													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	ネットワーク								※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	DC24V 単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

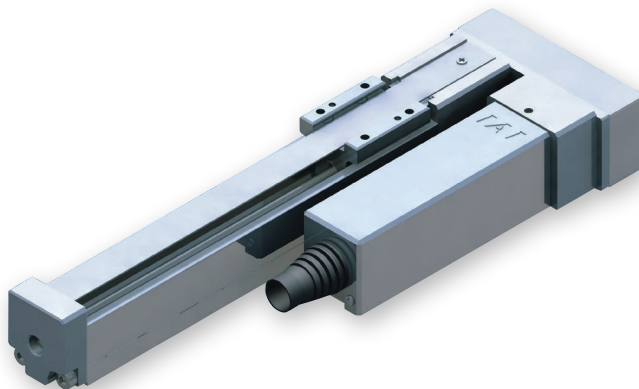
RCP3-SA2AR

細小型 モーター折返し 本体幅 20mm 24Vパルスモーター すべりねじ

■型式項目

RCP3 - SA2AR - I - 20P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	リード 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	---------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-

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
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
		-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
		-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平姿勢でのみ使用できます。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- 当機種はすべりねじ (※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※ 3-50 ページ参照)
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

メインスペック

		項目	内容		
リード		すべりねじリード (mm)	4	2	1
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	5	3	2
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	-	-
		最高速度 (mm/s)	-	-	-
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	-	-
		定格加減速度 (G)	-	-	-
押付け	押付け時最大推力 (N)	-	-	-	
	押付け最高速度 (mm/s)	-	-	-	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロスモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
走行寿命	1000万回 (往復回数)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
200	0.25

リード2

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
100	0.5

リード1

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
50	1

ストロークと最高速度

リード	ストローク	25 (mm)	50~100 (mm)
	すべりねじ	180	200
	2	100	
	1	50	

(単位はmm/s)

選定

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

注意事項

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様の図面になります。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド

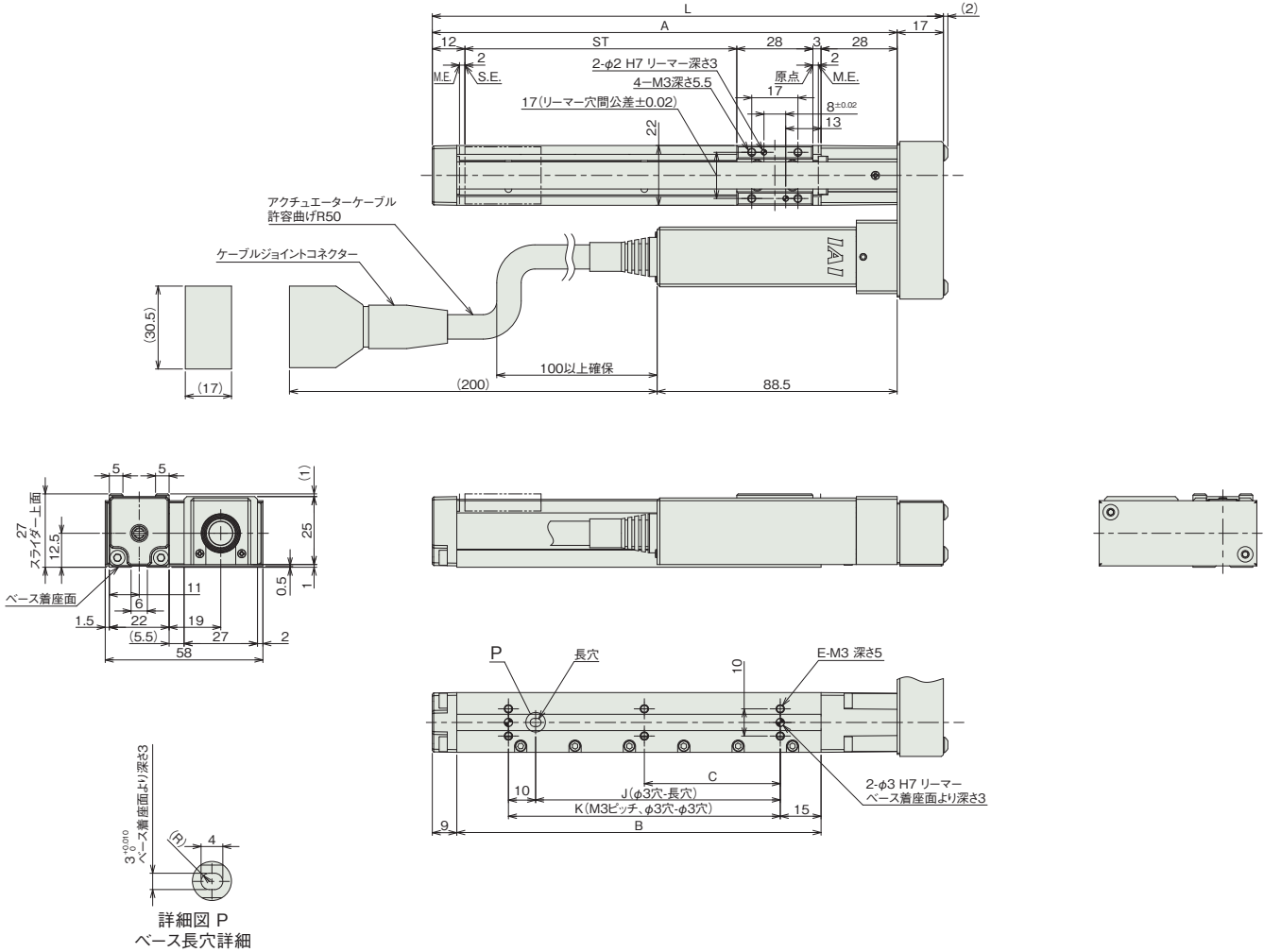
非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	113	138	163	188
A	96	121	146	171
B	59	84	109	134
C	0	0	0	50
E	4	4	4	6
J	15	40	65	90
K	25	50	75	100

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100
質量 (kg)	0.28	0.3	0.32	0.33

適応コントローラ

本ページ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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
SSPA		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
ISDB/ISPDB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
NSA		16 (ML3,SSN,ECMは8)		●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
IFA		8		-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCP3-SA2BR

細小型

モーター折返し

本体幅
30mm

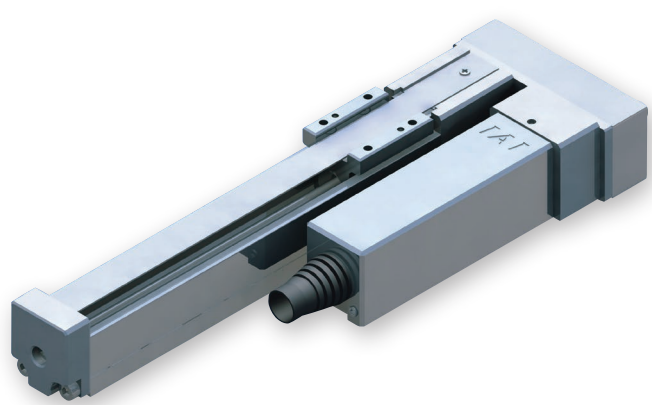
24V
パルスモーター

すべりねじ

■ 型式項目

RCP3 - SA2BR - I - 20P - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
				6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	25 ? 25mm ? 150mm (25mmごと)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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



水平

垂直

横立て

天吊り

CE

RoHS
10

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

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
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 水平姿勢でのみ使用できます。
- (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- (5) 当機種はすべりねじ (※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※ 3-50 ページ参照)
- (6) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

メインスペック

		項目	内容		
リード		すべりねじリード (mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	-	-
		最高速度 (mm/s)	-	-	-
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	-	-
		定格加減速度 (G)	-	-	-
押付け	押付け時最大推力 (N)	-	-	-	
	押付け最高速度 (mm/s)	-	-	-	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
走行寿命	1000万回 (往復回数)
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加加速度 (G)
	300	0.25

リード4

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加加速度 (G)
	200	0.5

リード2

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加加速度 (G)
	100	1

ストロークと最高速度

リード	ストローク	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
	すべりねじ	6	180	280
	4	180	200	
	2	100		

(単位はmm/s)

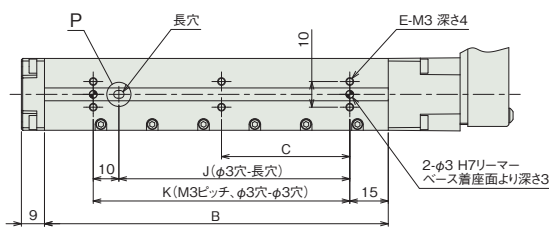
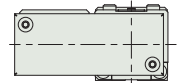
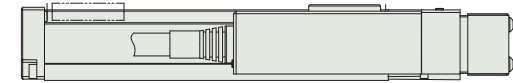
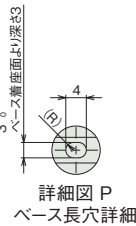
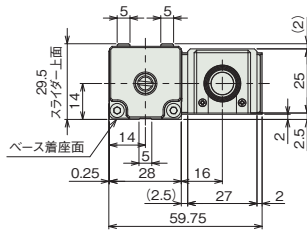
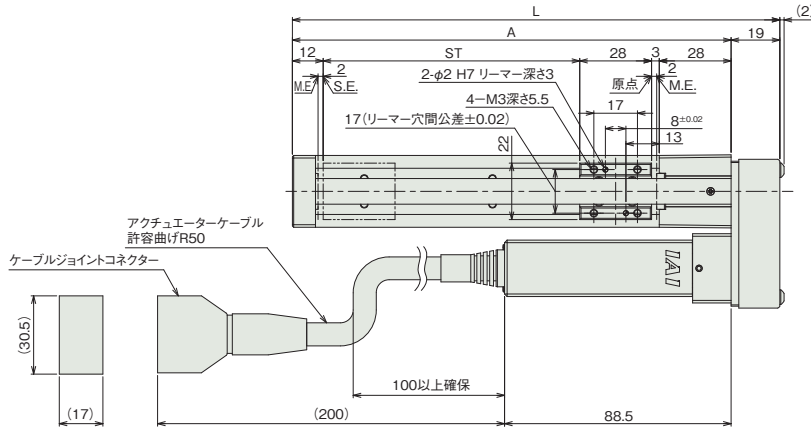
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様の図面になります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	115	140	165	190	215	240
A	96	121	146	171	196	221
B	59	84	109	134	159	184
C	0	0	0	50	62.5	75
E	4	4	4	6	6	6
J	15	40	65	90	115	140
K	25	50	75	100	125	150

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	0.32	0.34	0.37	0.39	0.42	0.45

適応コントローラ

本ページ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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ネットワーク ※選択																		
ボジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
SSPA		1		●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
ISDB/ISPDB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
NSA		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはボジションデータなし)	-	8-57
IFA		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCP3-SA3R

簡易防塵

モーター折返し

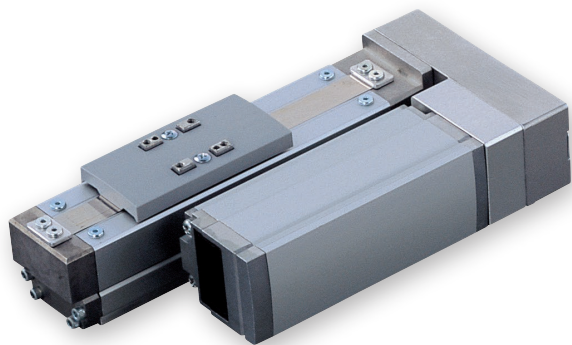
本体幅
30mm

24V
パルス
モーター

■ 型式項目

RCP3 - SA3R - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 50 } 50mm 300 } 300mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 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	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	--------------------------------	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	カバー有り (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
カバー無し	NCO	3-609	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (3) 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

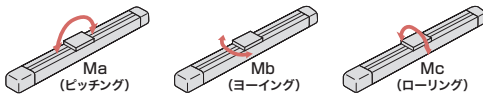
メインスペック

		項目	内容		
リード		ボールねじリード(mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	2	3
		最高速度(mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	1	1.5
		最高速度(mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
押付け		押付け時最大推力(N)	30	45	90
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	0.5	1	1.5
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	300	300	300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 5.00N・m
	Mb : 7.10N・m
	Mc : 7.90N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma : 2.67N・m
	Mb : 3.82N・m
	Mc : 4.27N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
300	1	0.5

リード4

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
200	2	1

リード2

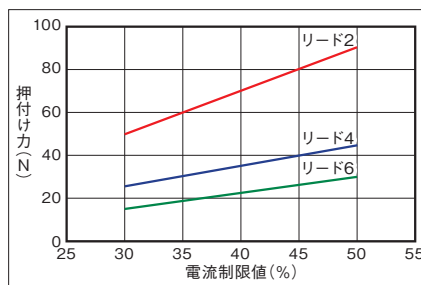
姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
100	3	1.5

ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mmごと)
リード	
6	300
4	200
2	100

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

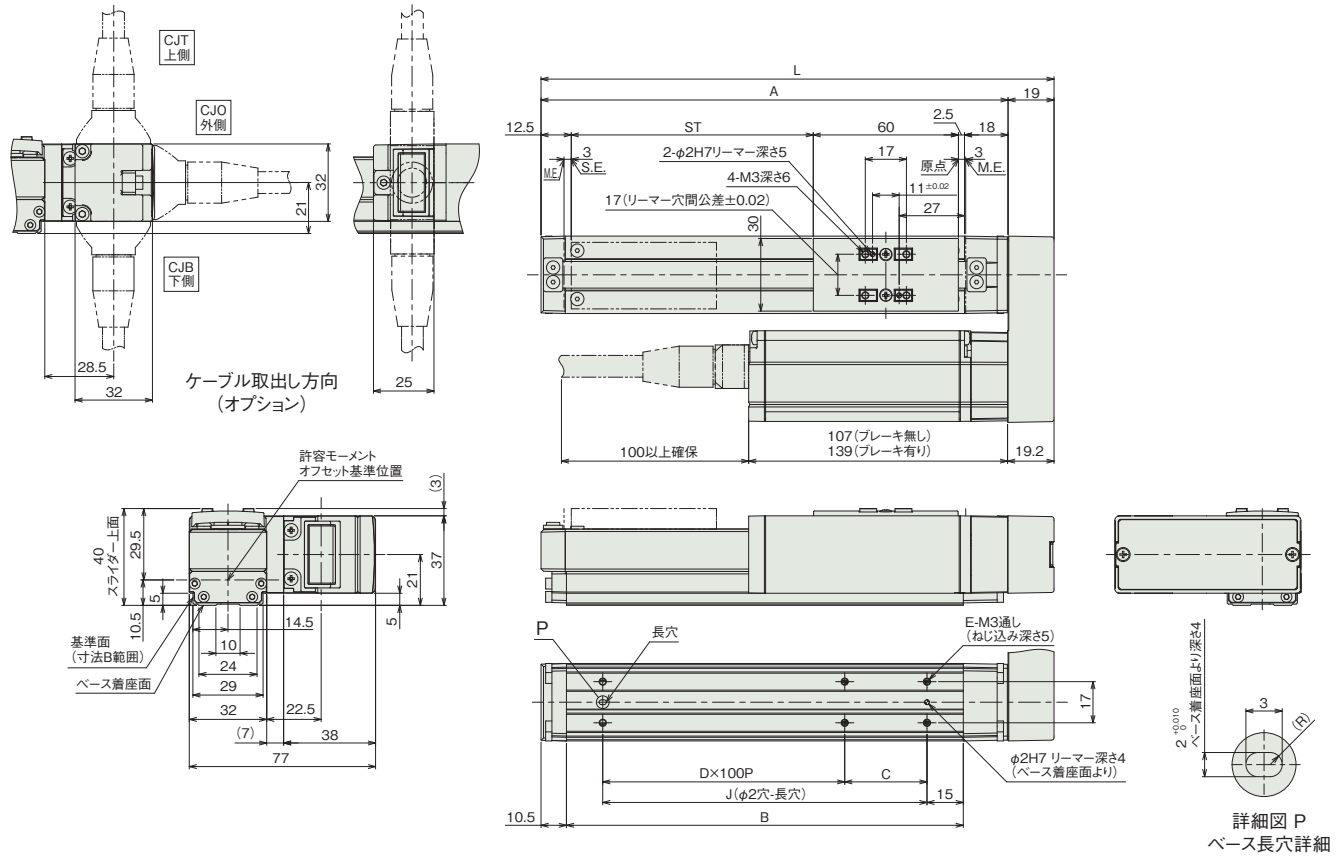
オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

■カバー有り

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISP

SSPA

ISDB/
ISPDB

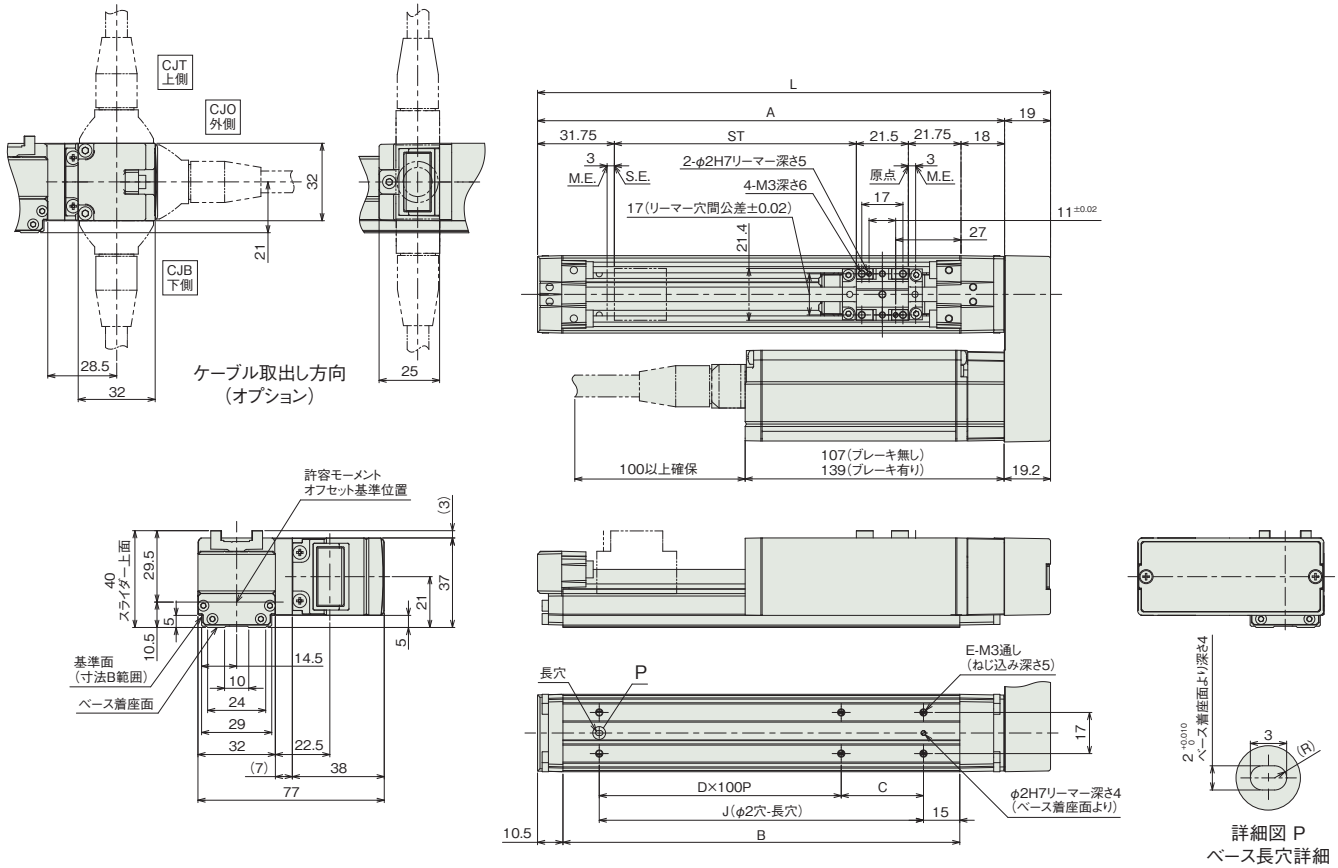
NSA

IFA

■カバー無し

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	162	212	262	312	362	412
A	143	193	243	293	343	393
B	114	164	214	264	314	364
C	84	34	84	34	84	34
D	0	1	1	2	2	3
E	4	6	6	8	8	10
J	84	134	184	234	284	334

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)						
カバー有り(ブレーキ無し)	0.8	0.8	0.9	1	1	1.1
カバー有り(ブレーキ有り)	1	1	1.1	1.2	1.2	1.3
カバー無し(ブレーキ無し)	0.7	0.8	0.8	0.9	0.9	1
カバー無し(ブレーキ有り)	0.9	1	1	1.1	1.1	1.2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覽表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

RCP3-SA4R

簡易防塵

モーター折返し

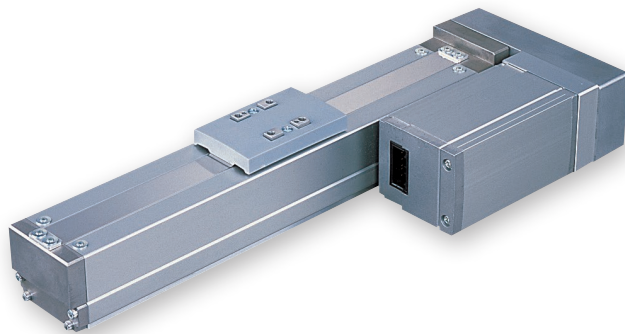
本体幅
40mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP3 - SA4R - I - 35P - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
				10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500mm (50mmごと)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立て

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	カバー有り (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

選定上の
注意

(1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。

(3) 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 120mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
カバー無し	NCO	3-609	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

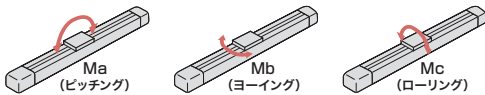
メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	9 10 11
		最高速度(mm/s)	500 250 125
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	13 7 4
		定格加減速度(G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度(G)	0.7 0.7 0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5 4 8
		最高速度(mm/s)	500 250 125
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	13 7 4
		定格加減速度(G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度(G)	0.3 0.3 0.3
押付け	押付け時最大推力(N)	40 80 160	
	押付け最高速度(mm/s)	20 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	4 8
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50 50
	最大ストローク(mm)	500	500 500
	ストロークピッチ(mm)	50	50 50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 6.80N・m
	Mb: 9.70N・m
	Mc: 13.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 3.49N・m
	Mb: 4.98N・m
	Mc: 6.78N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平			垂直			
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5
83	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5
167	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5
250	7	6	5	4	1.5	1.5	1.5
333	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5
417	5	4	3	2	1.5	1.5	1.5
500	4	3	2	1	0.5	0.5	0.5

リード5

姿勢	水平			垂直			
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	10	9	8	7	4	4	4
42	10	9	8	7	4	4	4
83	10	9	8	7	4	4	4
125	10	9	8	7	4	4	4
167	10	9	8	7	4	4	4
208	9	8	7	6	4	4	4
250	8	7	6	5	3	2.5	2

リード2.5

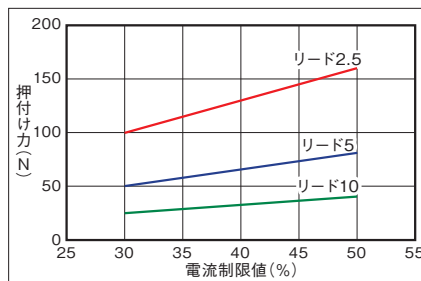
姿勢	水平			垂直			
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	11	10	9	8	8	8	8
21	11	10	9	8	8	8	8
42	11	10	9	8	8	8	8
63	11	10	9	8	8	8	8
83	9	8	7	6	8	8	8
104	9	8	7	6	8	6	6
125	9	8	7	6	5	4	4

ストロークと最高速度

ストローク	50~500 (50mmごと)
リード	
10	500
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

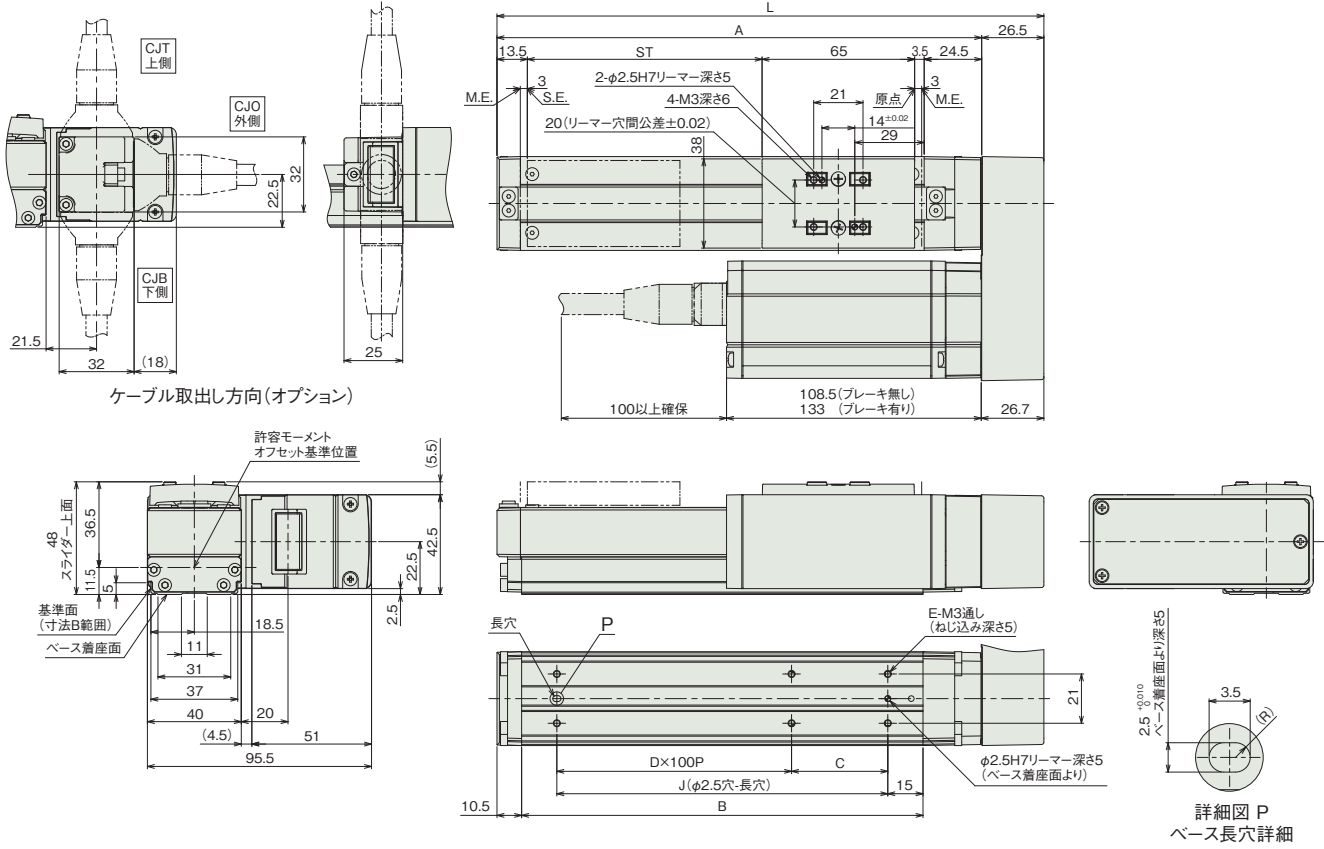
■カバー有り

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

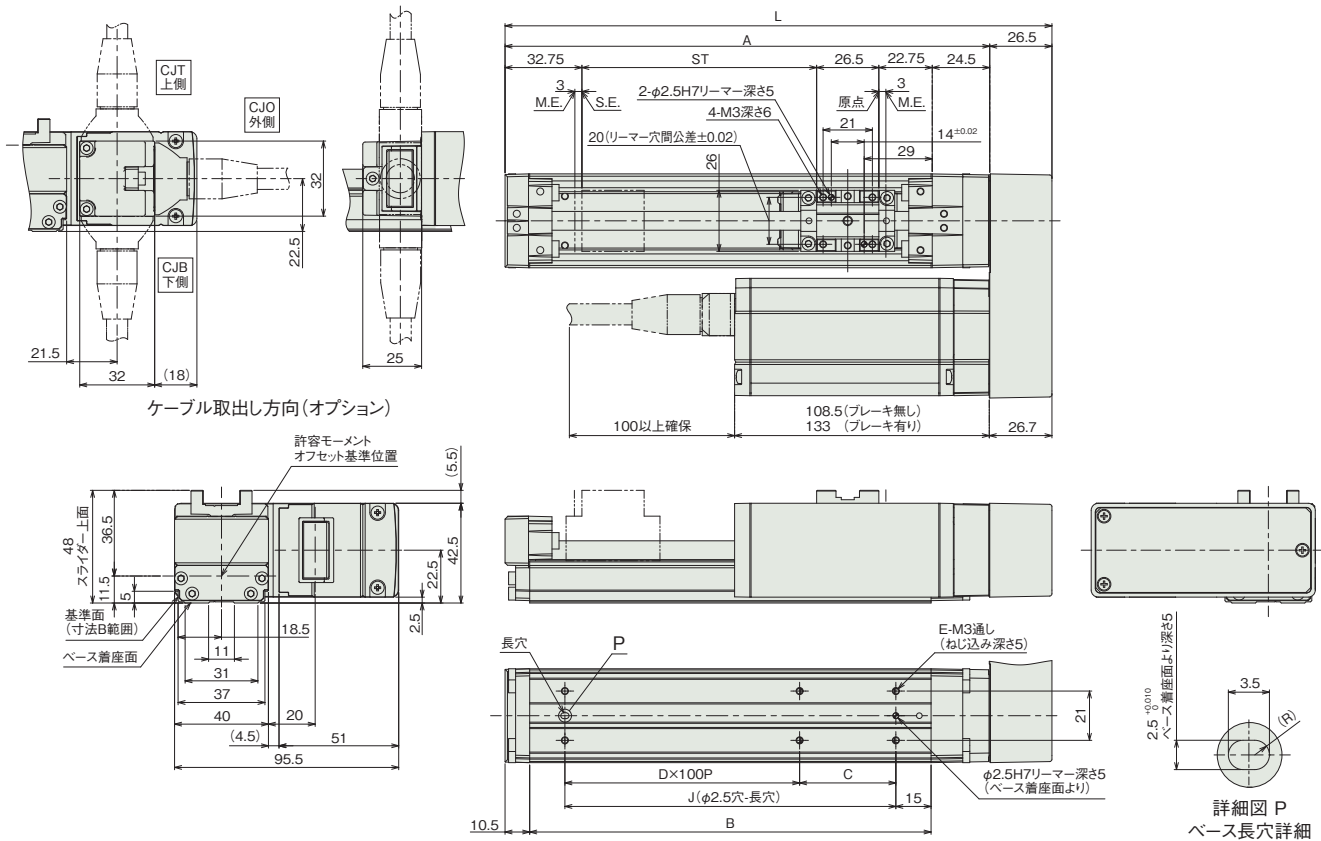
NSA

IFA

■カバー無し

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A	156.5	206.5	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
B	121	171	221	271	321	371	421	471	521	571
C	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)										
カバー有り(ブレーキ無し)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2
カバー有り(ブレーキ有り)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3
カバー無し(ブレーキ無し)	1.1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7
カバー無し(ブレーキ有り)	1.4	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2	2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

RCP3-SA5R

簡易防塵

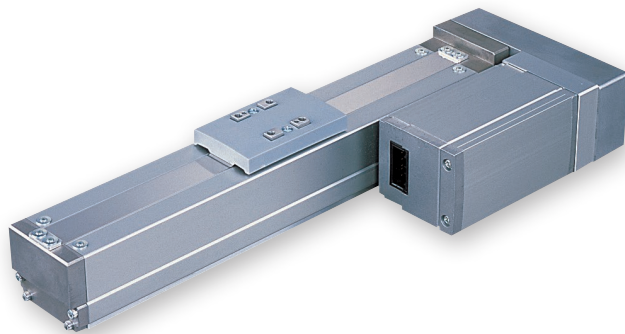
モーター折返し

本体幅
50mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP3 - SA5R - I - 42P -								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 ~ 800 50mm ~ 800mm (50mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立て

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	カバー有り (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-



選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- (5) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 130mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
カバー無し	NCO	3-609	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

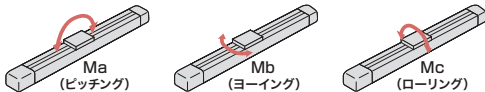
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	12	19
		最高速度 (mm/s)	600	300	150
		最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.7	0.7	0.7	
	最大可搬質量 (kg)	2	5	10	
	最高速度 (mm/s)	600	300	150	
	最低速度 (mm/s)	15	8	4	
垂直	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	
	押付け時最大推力 (N)	58	115	230	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	2	5	10	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：10.2N・m
	Mb：14.6N・m
	Mc：22.4N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma：5.29N・m
	Mb：7.56N・m
	Mc：11.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3		
0	8	6	4	3	2	2	2		
100	8	6	4	3	2	2	2		
200	8	6	4	3	2	2	2		
300	6	6	4	3	2	2	2		
400	5	4	3	2.5	2	2	2		
500	4	3	2	1.5	1	1	1		
600	3	2	1	0.5	0.5	0.5	0.5		

リード6

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3		
0	12	10	8	6	5	5	5		
50	12	10	8	6	5	5	5		
100	12	10	8	6	5	5	5		
150	12	10	8	6	5	5	5		
200	12	10	8	6	5	4.5	3.5		
250	10	8.5	6	4.5	3.5	3	2		
300	7	6	3	1	2	1.5	0.5		

リード3

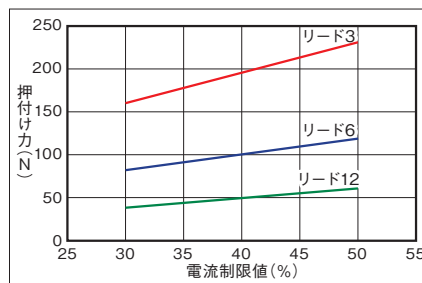
姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3		
0	19	14	9	7	10	10	10		
25	19	14	9	7	10	10	10		
50	19	14	9	7	10	10	10		
75	19	14	9	7	10	10	10		
100	19	14	9	7	10	9	8		
125	16	11	7	5	7	6	5		
150	12	8	5	3	4	3	2		

ストロークと最高速度

ストローク	50~550 (50mmごと)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
リード12	600	570	490	425	370	330
リード6	300	285	245	210	185	165
リード3	150	140	120	105	90	80

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

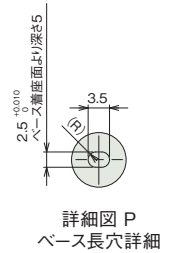
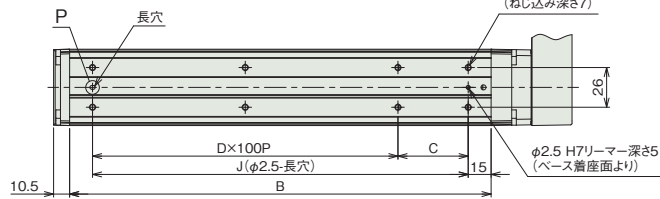
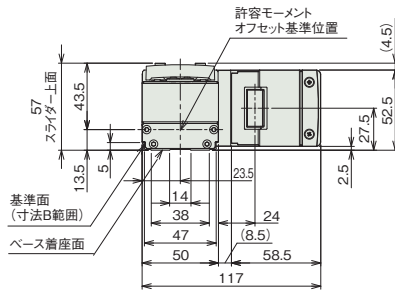
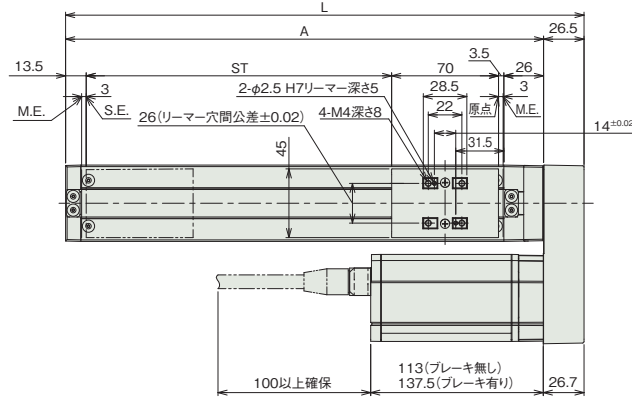
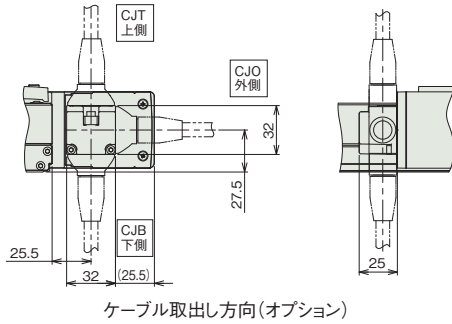
NSA

IFA

■カバー有り

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISP

SSPA

ISDB/
ISPDB

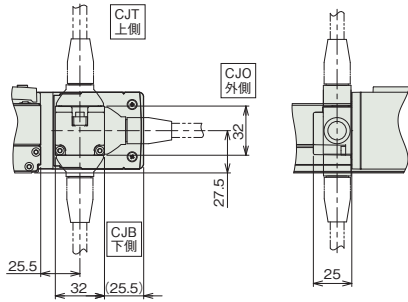
NSA

IFA

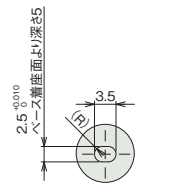
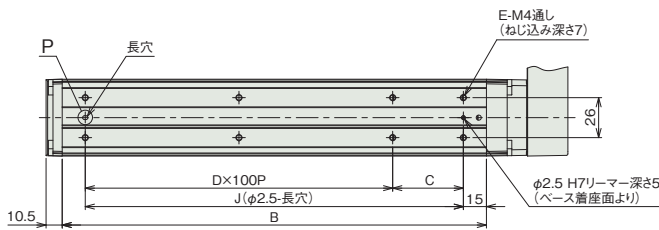
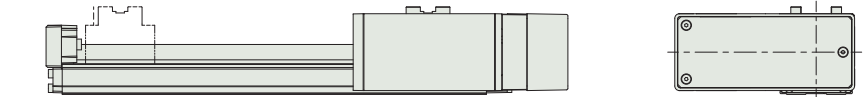
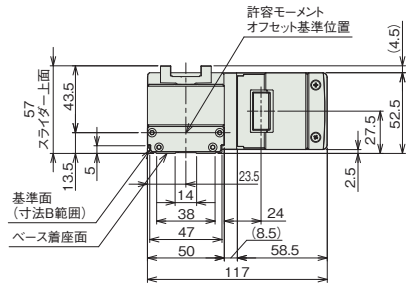
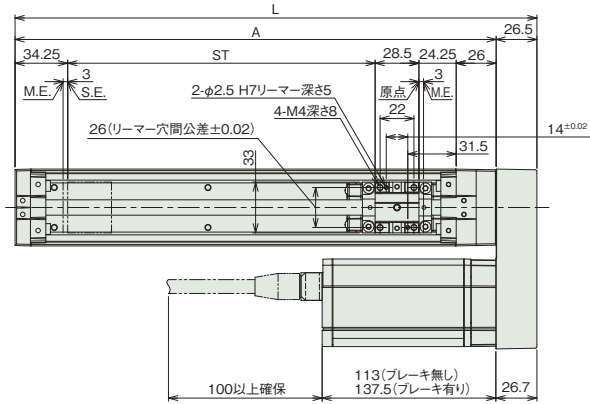
■カバー無し

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰後はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)



詳細図 P
ベース長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	189.5	239.5	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5
A	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
B	126	176	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876
C	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	カバー有り(ブレーキ無し)	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7
	カバー有り(ブレーキ有り)	2	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7	3.9	4
	カバー無し(ブレーキ無し)	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.3
	カバー無し(ブレーキ有り)	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.1	3.2	3.4	3.5	3.6

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													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	ネットワーク												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3-SA6R

簡易防塵

モーター折返し

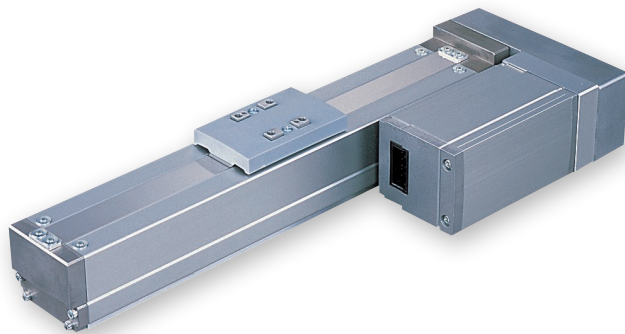
本体幅
60mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP3 - SA6R - I - 42P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 ~ 800 50mm ~ 800mm (50mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	---------------------------------	----------------------------------	---	--	---	---------------------------



水平

垂直

横立て

天吊り

CE

RoHS
10

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	カバー有り (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-



選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- (5) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
カバー無し	NCO	3-609	-
原点逆仕様	NM	3-609	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

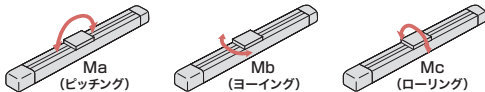
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	12	19
		最高速度 (mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
最高加減速度 (G)		0.7	0.7	0.7	
垂直	可搬質量	2	5	10	
	最高速度 (mm/s)	600	300	150	
	最低速度 (mm/s)	15	8	4	
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	
押付け	押付け時最大推力 (N)	58	115	230	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	5	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
	Ma: 17.6N・m
	Mb: 25.2N・m
静的許容モーメント	Mc: 44.5N・m
	Ma: 5.96N・m
	Mb: 8.54N・m
動的許容モーメント (注2)	Mc: 15.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3		
0	8	6	4	3	2	2	2		
100	8	6	4	3	2	2	2		
200	8	6	4	3	2	2	2		
300	6	6	4	3	2	2	2		
400	5	4	3	2.5	2	2	2		
500	4	3	2	1.5	1	1	1		
600	3	2	1	0.5	0.5	0.5	0.5		

リード6

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3		
0	12	10	8	6	5	5	5		
50	12	10	8	6	5	5	5		
100	12	10	8	6	5	5	5		
150	12	10	8	6	5	5	5		
200	12	10	8	6	5	4.5	3.5		
250	10	8.5	6	4.5	3.5	3	2		
300	7	6	3	1	2	1.5	0.5		

リード3

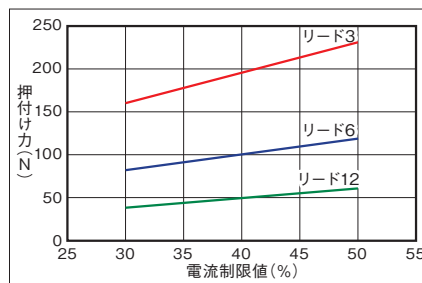
姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3		
0	19	14	9	7	10	10	10		
25	19	14	9	7	10	10	10		
50	19	14	9	7	10	10	10		
75	19	14	9	7	10	10	10		
100	19	14	9	7	10	9	8		
125	16	11	7	5	7	6	5		
150	12	8	5	3	4	3	2		

ストロークと最高速度

ストローク	50~550 (50mmごと)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

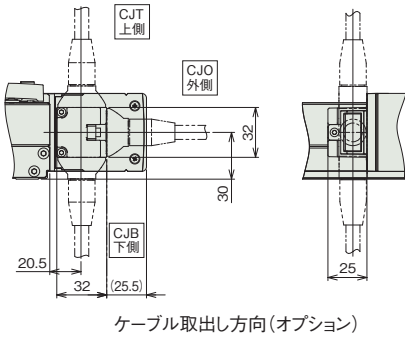
NSA

IFA

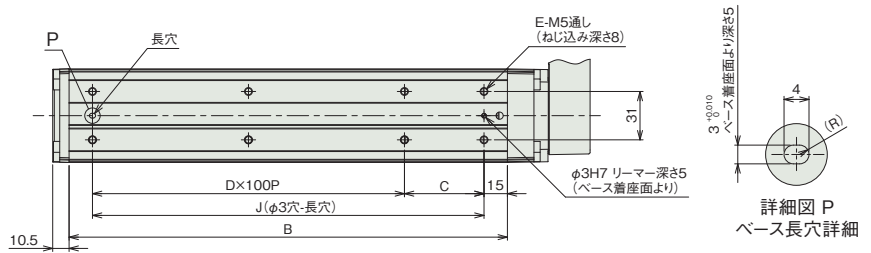
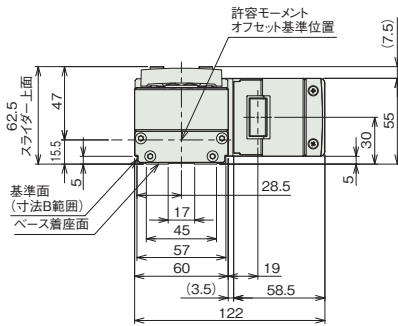
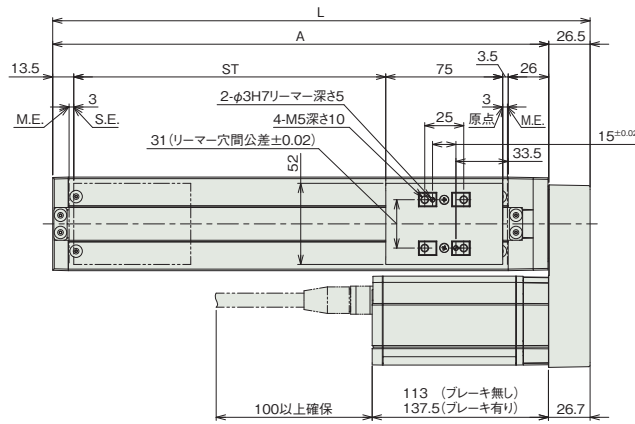
■カバー有り

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



ケーブル取だし方向(オプション)



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

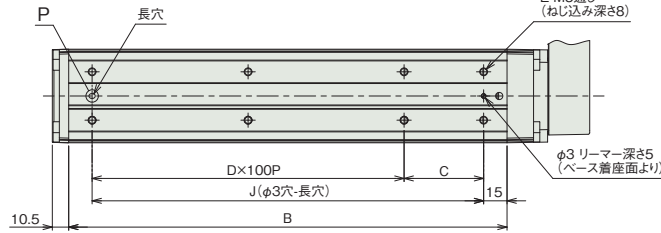
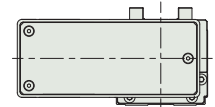
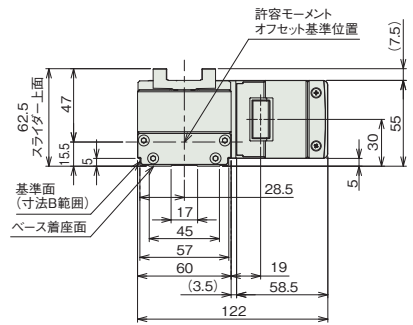
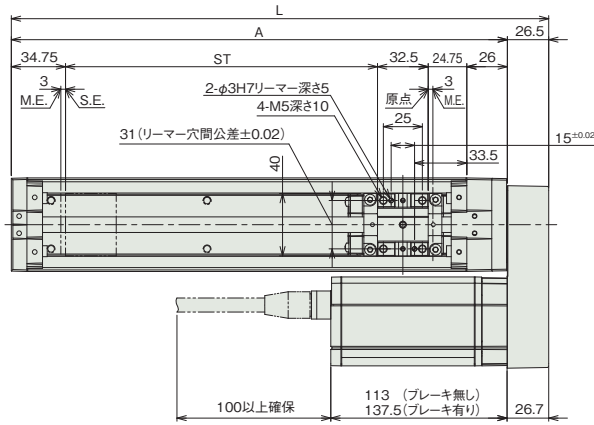
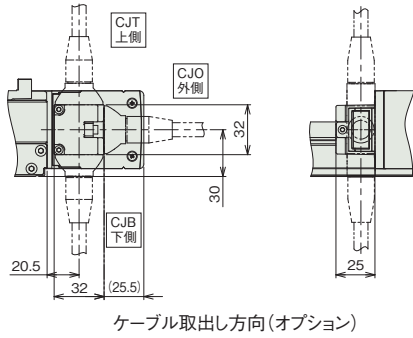
NSA

IFA

■カバー無し

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	194.5	244.5	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5
A	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918
B	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
C	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)																
カバー有り(ブレーキ無し)	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4	4.2	4.3	4.5
カバー有り(ブレーキ有り)	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9
カバー無し(ブレーキ無し)	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4
カバー無し(ブレーキ有り)	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3	3.1	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	4	4.1	4.3	4.4

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

スライダータイプ

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCA

サーボモーター 24V				
RCA	スライダー	RCA-SA4C	3-227	
		RCA-SA5C	3-231	
		RCA-SA6C	3-235	
	スライダー 【折返しタイプ】	RCA-SA4R	3-239	
		RCA-SA5R	3-243	
		RCA-SA6R	3-247	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

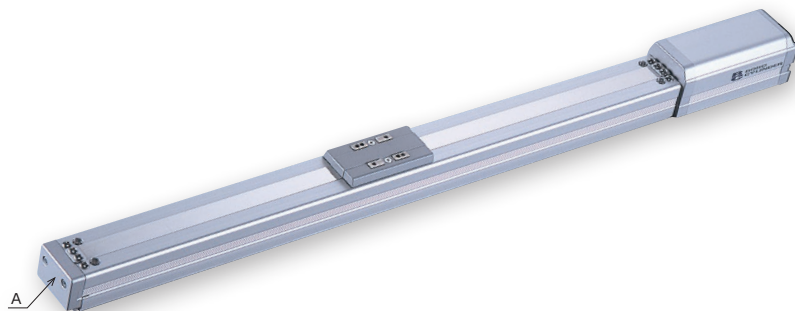
RCA-SA4C

簡易防塵 | バッテリーレスアプソ | モーターストレート | 本体幅 40mm | 24V ACサーボモーター

型式項目

RCA - SA4C - WA - 20 - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 20 サーボモーター 20W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 } 400 } 50mm 400mm (50mmごと)	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	-------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



CE | RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

省電力対応 | 高加減速対応

(リード2.5は除く)

(注) 製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(「寸法図」参照)が装着されます。

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
フート金具	FT	3-607	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高加減速対応(注1、2、3)	HA	3-607	-
省電力対応(注2)	LA	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様(注3)	SR	3-610	-
スライダスペーサー	SS	3-610	-

(注1) リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。
 (注2) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。
 (注3) 高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。

選定上の注意



- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード2.5は0.2G)、高加減速対応が1G(リード2.5は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向120mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- RCON/RSEL接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
		-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

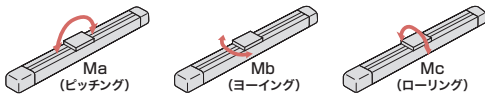
メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	10 5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 4 6 8
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 665 330 165
		定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 1 2.5 4.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 665 330 165
		定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
推力	定格推力 (N) 19.6 39.2 78.4	
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 1 2.5 4.5	
	最小ストローク (mm) 50 50 50	
	最大ストローク (mm) 400 400 400	
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 6.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 17.0N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma: 3.29N・m
	Mb: 4.71N・m
	Mc: 8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
ストローク	50~400 (50mmごと)
リード	
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)																			最高速度 (mm/s)			
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後	
水平	10	5.5	4.8	4	3.25	2.5	2	1.5	1.2	0.9	0.8	0.7	0.65	0.6	0.55	0.5						665	665
	5	8.5	7.2	6	5	4	3.25	2.5	2	1.5	1	0.7	0.4									330	330
	2.5	11	8	5	2.5	1																	165
垂直	10	1	1	1	0.85	0.7	0.6	0.5	0.4	0.32	0.25	0.21	0.17	0.14	0.12	0.1						665	665
	5	2.5	2.5	2.5	1.9	1.5	1.2	1	0.8	0.6	0.5											330	330
	2.5	4.5	4.5	2																			165

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

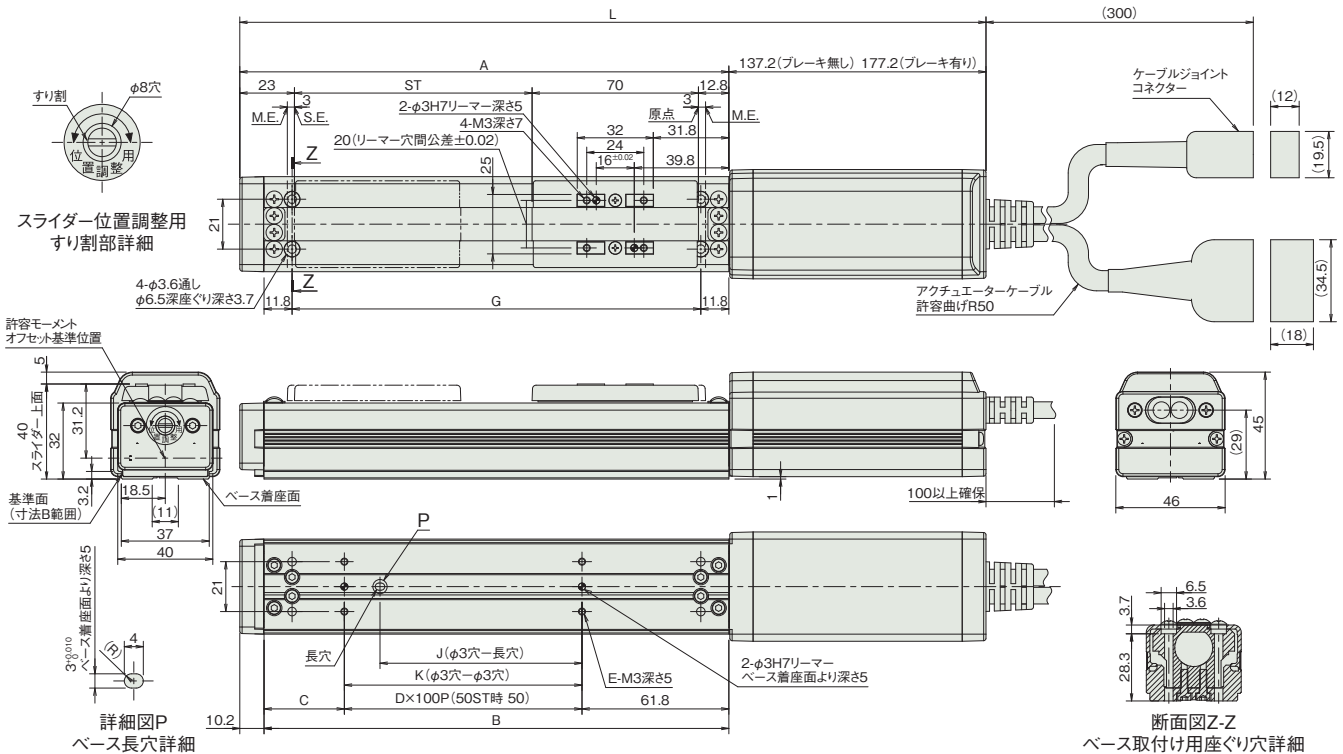
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音が発生する場合がありますので、ベース上面の取付け穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	293	343	393	443	493	543	593
	ブレーキ有り	333	383	433	483	533	583	633
A	155.8	205.8	255.8	305.8	355.8	405.8	455.8	505.8
B	145.6	195.6	245.6	295.6	345.6	395.6	445.6	495.6
C	33.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	4	4	4	6	6	8	8	10
G	122	172	222	272	322	372	422	472
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	400

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3
	ブレーキ有り	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.7

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) アプソリュートのアクチュエーターは、RCON-ACに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCA-SA5C

簡易防塵	バッテリーレスアプソ	モーターストレート	本体幅 50mm	24V ACサーボモーター
------	------------	-----------	----------	---------------

■型式項目

RCA - SA5C - WA - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 20W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 500 50mm 500mm (50mmごと)	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	--------------------------	---	---	--	--	---------------------------



(注) 製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(「寸法図」参照)が装着されます。



省電力対応

高加減速対応

(リード3は除く)

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
フット金具	FT	3-607	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高加減速対応(注1、2、3)	HA	3-607	-
省電力対応(注2)	LA	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様(注3)	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) リード3は高加減速対応で使用出来ません。
 (注2) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。
 (注3) 高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が0.8G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落とすとしても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-288ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向150mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- RCON/RSEL接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご参照ください。
- ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

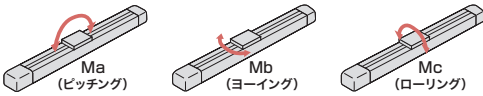
メインスペック

項目	内容	内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	4	8	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1300	800	400	200
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	1	2	4
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	800	400	200
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力(N)	10.7	16.7	33.3	65.7	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	0.5	1	2	4	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 18.6N・m
	Mb: 26.6N・m
	Mc: 47.5N・m
動的許容モーメント(注5)	Ma: 5.81N・m
	Mb: 8.30N・m
	Mc: 14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 【 】内はリード20の場合です。
 (注5) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)
リード		
20	1300 <800>	1300 <800>
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)																			最高速度(mm/s)				
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後		
水平	20	3	2.4	2	1.75	1.4	1.15	1	0.8	0.6	0.5	0.4	0.35	0.3	0.25	0.2							1300	1300
	12	5.5	4.8	4	3	2.5	2	1.75	1.5	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.5							800	800
	6	11	9.6	8	6	4.5	3.3	2.5	1.9	1.4	1												400	400
	3	17	12	3																			200	200
垂直	20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.25	0.16	0.1															800	1300
	12	1	1	1	0.8	0.6	0.45	0.35	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1										800	800
	6	2	2	2	1.6	1.25	1	0.8	0.65	0.55	0.5												400	400
	3	4	4	2																			200	200

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覽表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

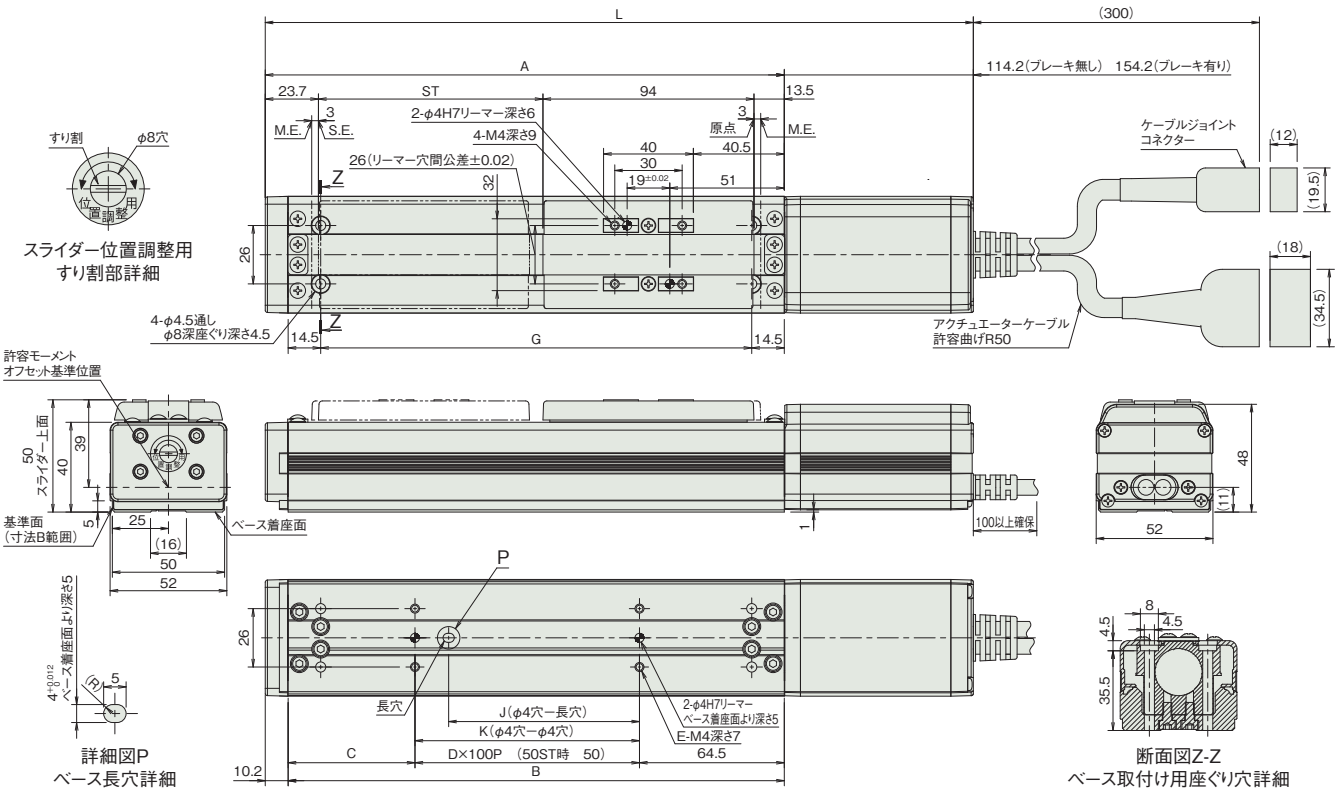
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音が発生する場合がありますので、ベース上面の取付け穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4
	ブレーキ有り	335.4	385.4	435.4	485.4	535.4	585.4	635.4	685.4	735.4	785.4
A		181.2	231.2	281.2	331.2	381.2	431.2	481.2	531.2	581.2	631.2
B		171	221	271	321	371	421	471	521	571	621
C		56.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
G		142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
J		35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2
	ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5

■適応コントローラ

本ページ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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
SSPA	ACON-CB/CGB	1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229		
ISDB/ISPD	ACON-CYB/PLB/POB	1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243		
NSA	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
IFA	RSEL	8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) アプソリュートのアクチュエータは、RCON-ACに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCA-SA6C

簡易防塵

バッテリーレスアプソ

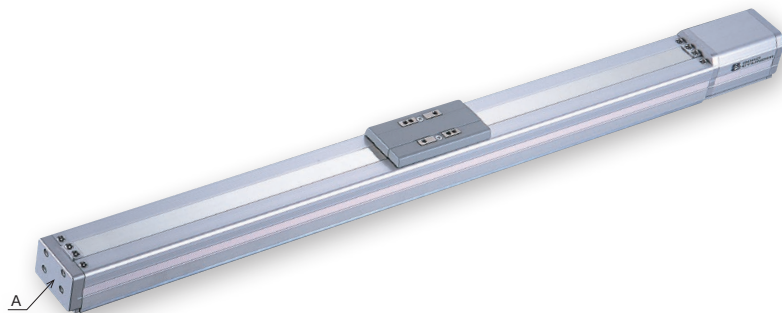
モーターストレート

本体幅
60mm

24V
ACサーボ
モーター

■型式項目

RCA - SA6C -		WA		30						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		WA バッテリーレスアプソ	30 サーボモーター 30W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 600 600mm (50mmごと)	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定	下記オプション 価格表参照		



(注) 製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(「寸法図」参照)が装着されます。



省電力対応

高加減速対応

(リード3は除く)

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
フット金具	FT	3-607	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高加減速対応(注1、2、3)	HA	3-607	-
省電力対応(注2)	LA	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様(注3)	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) リード3は高加減速対応で使用出来ません。
 (注2) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。
 (注3) 高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向220mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (6) RCON/RSEL接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご確認ください。
- (7) ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は1-253ページをご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

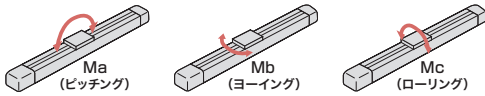
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	6	12	18
		最高速度 (mm/s)	1300	800	400	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1.5	3	6
		最高速度 (mm/s)	800	800	400	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	15.8	24.2	48.4	96.8	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	1.5	3	6	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	600	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 38.3N・m
	Mb: 54.7N・m
	Mc: 81.0N・m
動的許容モーメント(注5)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 【 】内はリード20の場合です。
 (注5) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)																			最高速度 (mm/s)				
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後		
水平	20	4.2	3.6	3	2.5	2	1.5	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.5	0.4	0.3	0.25							1300	1300
	12	8.5	7.2	6	4.5	3.5	2.75	2	1.6	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.5	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	800	800	
	6	16.5	14.5	12	10	8	6.2	5	3.5	2.5	1.5											400	400	
	3	25	18	7	1																		200	200
垂直	20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.2	0.1																800	1300
	12	1.5	1.5	1.5	1.2	0.85	0.65	0.5	0.4	0.3	0.22	0.15	0.1									800	800	
	6	3	3	3	2.1	1.5	1.25	1	0.8	0.65	0.5											400	400	
	3	6	6	2																			200	200

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覽表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

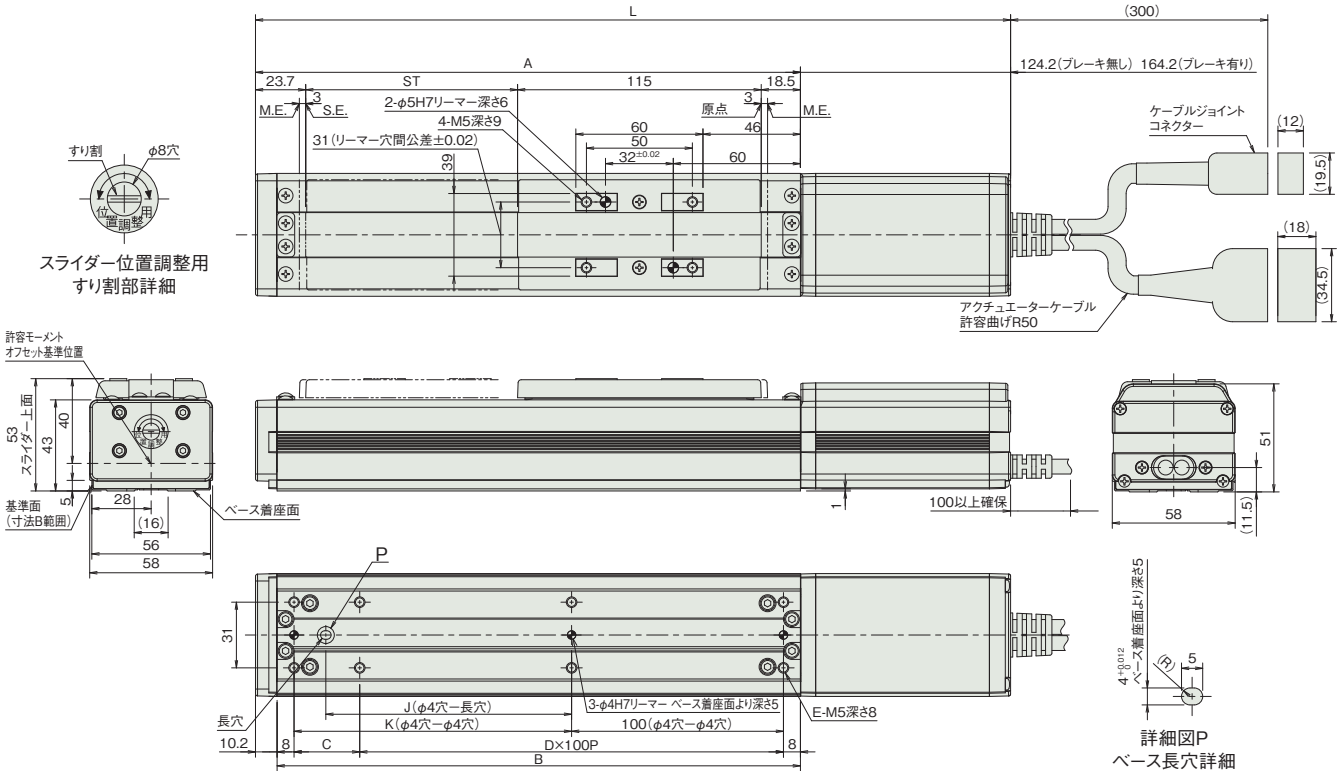
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	ブレーキ無し	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4	881.4
	ブレーキ有り	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4	921.4
A	207.2	257.2	307.2	357.2	407.2	457.2	507.2	557.2	607.2	657.2	707.2	757.2	
B	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	
C	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
E	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
J	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	
K	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

■適応コントローラ

本ページ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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
SSPA	ACON-CB/CGB	1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ISDB/ISPD	ACON-CYB/PLB/POB	1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
NSA	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
IFA	RSEL	8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) アbsoluteのアクチュエータは、RCON-ACに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCA-SA4R

簡易防塵

バッテリーレスアプソ

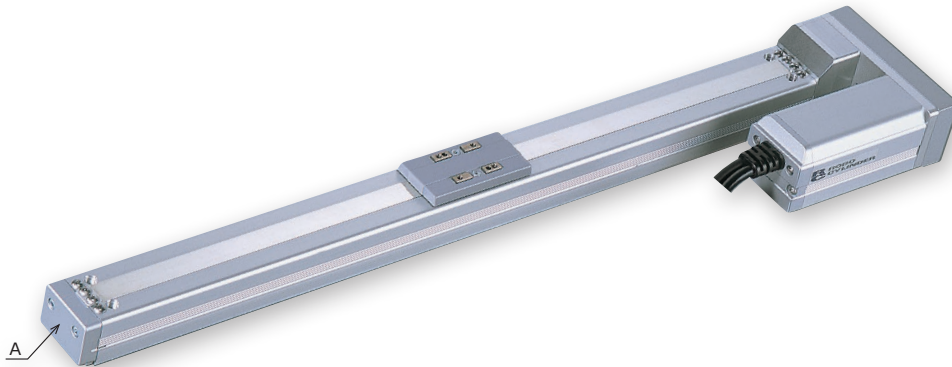
モーター折返し

本体幅
40mm

24V
ACサーボ
モーター

■型式項目

RCA - SA4R -		WA		- 20											
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション	
		WA バッテリーレスアプソ		20 サーマモーター 20W		10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm		50 ? 50mm 400 400mm (50mmごと)		A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL		N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定		オプション 下記オプション 価格表参照	



水平

垂直

横立て

天吊り

省電力対応

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (「寸法図」参照) が装着されます。

ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—

選定上の
注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。

(2) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。

(3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 120mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

(5) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご確認ください。

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	—
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	—
省電力対応	LA	3-608	—
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	—
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	—
原点逆仕様	NM	3-609	—
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	—
スライダスペーサー	SS	3-610	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	—	—	—
		—	—	—

(注) ロボットケーブルです。

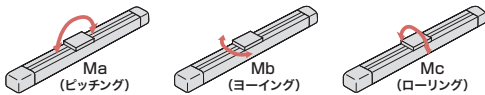
メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	6
		最高速度 (mm/s)	665	330
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2.5
		最高速度 (mm/s)	665	330
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3
推力	定格推力 (N)	19.6	39.2	78.4
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2.5	4.5
	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	400	400	400
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 6.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 17.0N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 3.29N・m
	Mb: 4.71N・m
	Mc: 8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~400 (50mmごと)	
リード	
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)																			最高速度 (mm/s)		
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	10	5.2	4.6	4	3	2.5	2	1.5	1												665	665
	5	8	7	6	4.5	3.5	2.5														330	330
	2.5	10.5	8	3.5	1.75																165	165
垂直	10	1	1	1	0.7	0.5	0.4	0.35	0.3												665	665
	5	2.5	2.5	2.5	1.7	1.25	1														330	330
	2.5	4.5	4.5	1.5																	165	165

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

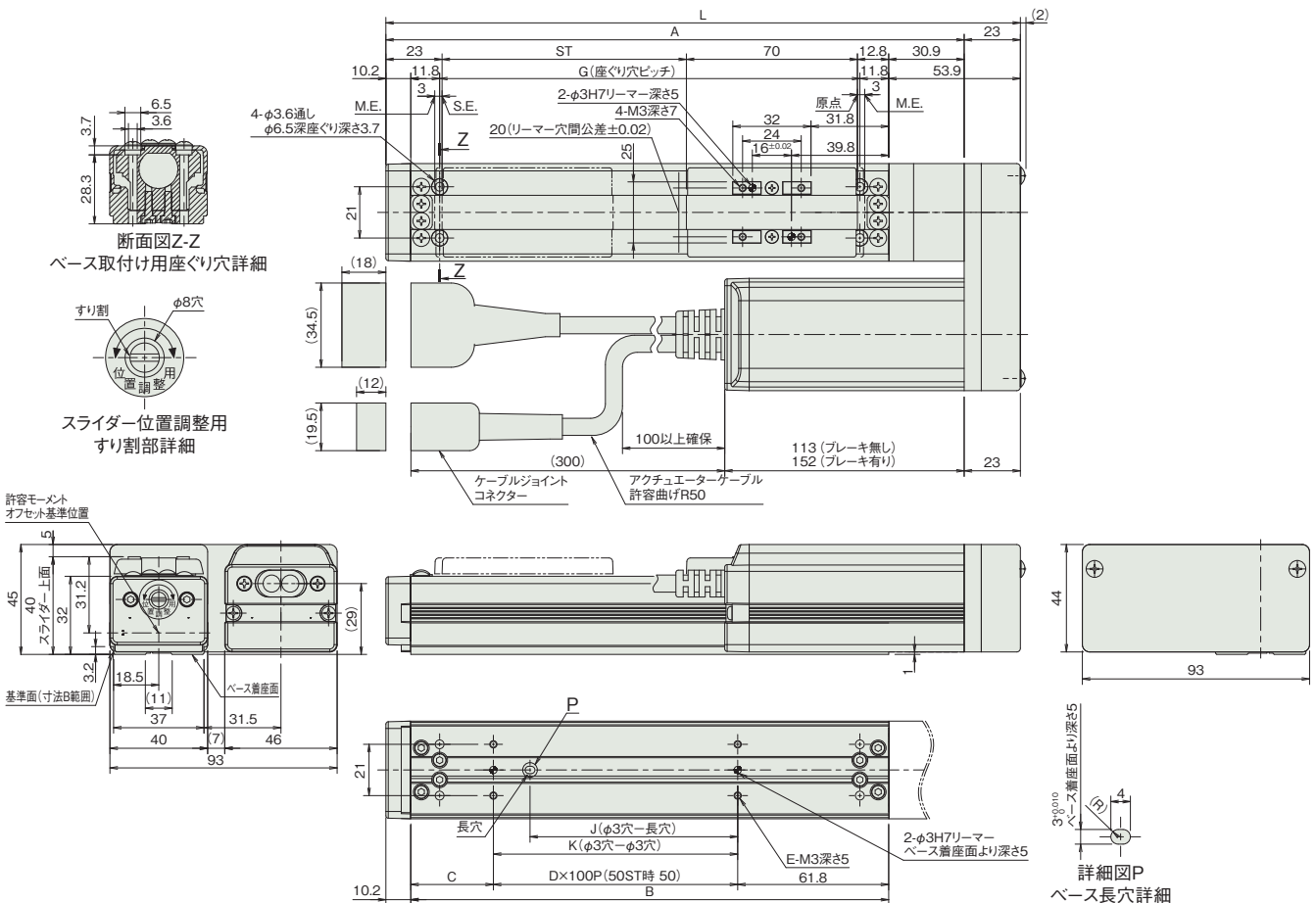
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音が発生する場合がありますので、ベース上面の取付け穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
A	186.7	236.7	286.7	336.7	386.7	436.7	486.7	536.7
B	145.6	195.6	245.6	295.6	345.6	395.6	445.6	495.6
C	33.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8
D	-	1	1	2	2	3	3	4
E	4	4	4	6	6	8	8	10
G	122	172	222	272	322	372	422	472
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	400

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4
	ブレーキ有り	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
SSPA	ACON-CB/CGB	1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ISDB/ISPD	ACON-CYB/PLB/POB	1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
NSA	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
IFA	RSEL	8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) アプソリュートのアクチュエーターは、RCON-ACIに接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCA-SA5R

簡易防塵

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅
50mm

24V
ACサーボ
モーター

■型式項目

RCA - SA5R -		WA	-	20	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 20W	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 ? 500	50mm ? 500mm (50mmごと)	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照					



水平

垂直

横立て

天吊り

省電力対応

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。製品は上写真A部にスライダ位置調整用ナット(「寸法図」参照)が装着されます。

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

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
省電力対応	LA	3-608	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度の上限となります。
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向150mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (6) RCON/RSEL接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご確認ください。
- (7) ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

3-243

RCA-SA5R

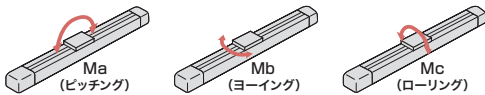
メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	12 6 3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4 8 12
		最高速度 (mm/s)	800 400 200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1 2 4
		最高速度 (mm/s)	800 400 200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
推力	定格推力 (N)	16.7 33.3 65.7	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1 2 4	
	最小ストローク (mm)	50 50 50	
	最大ストローク (mm)	500 500 500	
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 18.6N・m
	Mb: 26.6N・m
	Mc: 47.5N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 5.81N・m
	Mb: 8.30N・m
	Mc: 14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パツテリレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

リード	ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)
12		800	760
6		400	380
3		200	190

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)																	最高速度 (mm/s)					
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後	
水平	12	5.2	4.6	4	3	2.5	2	1.5	1													800	800
	6	10.5	9.2	8	6	4	2.5															400	400
	3	15.5	12	2.5																		200	200
垂直	12	1	1	1	0.7	0.55	0.4	0.3	0.25													800	800
	6	2	2	2	1.5	1.1	0.8															400	400
	3	4	4	2																		200	200

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

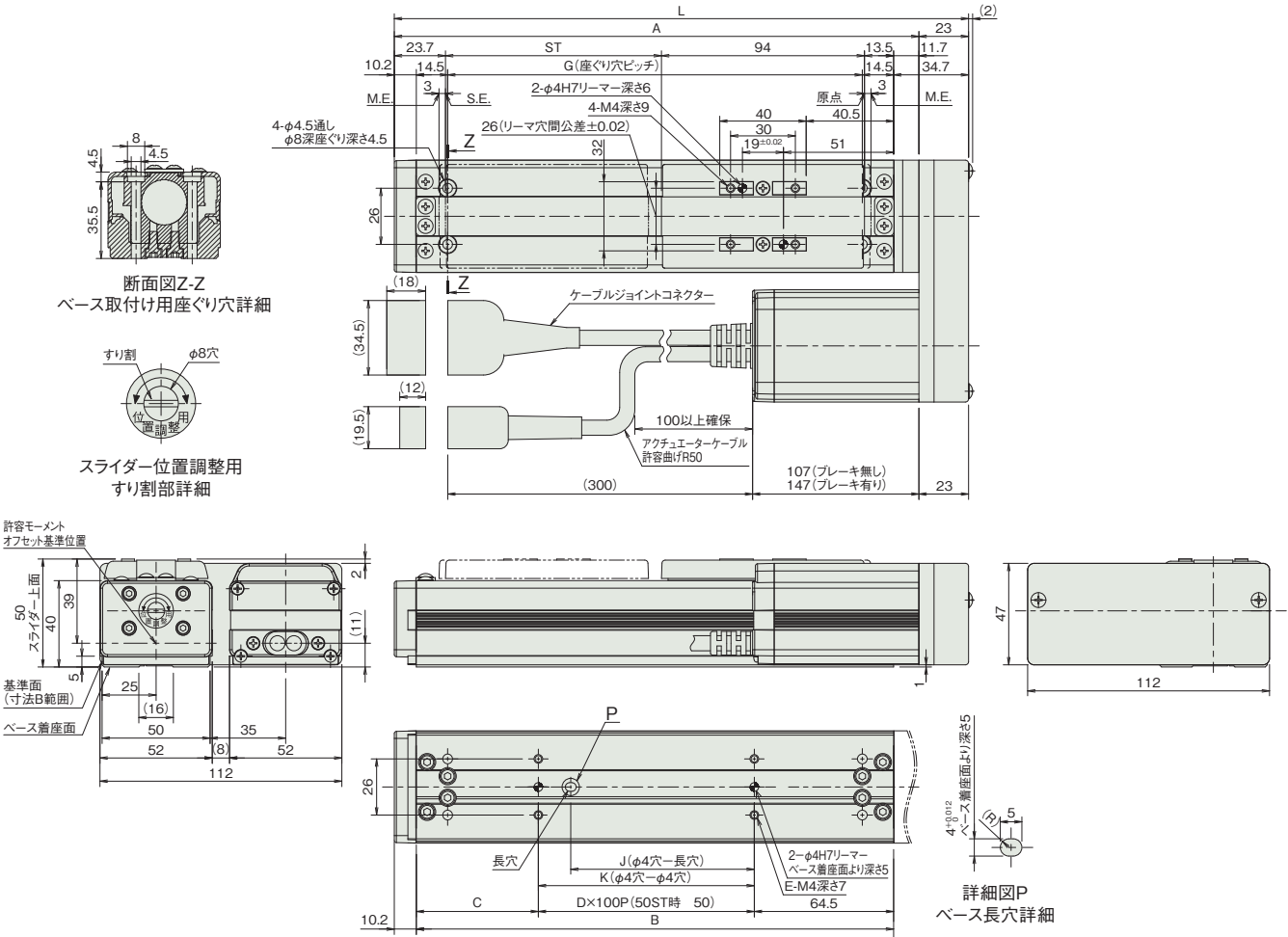
寸法図

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



- (注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音が発生する場合がありますので、ベース上面の取付け穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。
- (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
A	192.9	242.9	292.9	342.9	392.9	442.9	492.9	542.9	592.9	642.9
B	171	221	271	321	371	421	471	521	571	621
C	56.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
G	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4
	ブレーキ有り	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.7

■適応コントローラ

本ページ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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
SSPA	ACON-CB/CGB	1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ISDB/ISPD	ACON-CYB/PLB/POB	1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
NSA	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
IFA	RSEL	8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) アプソリュートのアクチュエータは、RCON-ACに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

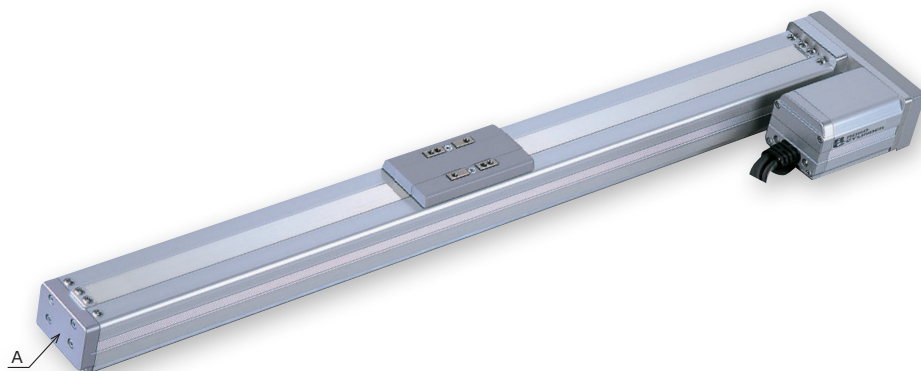
RCA-SA6R

簡易防塵	バッテリーレスアプソ	モーター折返し	本体幅 60mm	24V ACサーボモーター
------	------------	---------	----------	---------------

■型式項目

RCA - SA6R - WA - 30

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 30 サーボモーター 30W	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 600 600mm (50mmごと)	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	-------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (「寸法図」参照) が装着されます。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
省電力対応	LA	3-608	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
		-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。
- ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

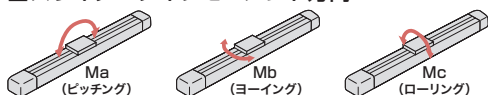
メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6	12
		最高速度 (mm/s)	800	400
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3
		最高速度 (mm/s)	800	400
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	24.2	48.4	96.8
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6
	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	600	600	600
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 38.3N・m
	Mb: 54.7N・m
	Mc: 81.0N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パッテリレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
リード				
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)	最高速度 (mm/s)	
		標準	チューニング後
水平	0.1G	7.8	6.9
	0.2G	6	4
	0.3G	4	3
垂直	0.4G	3	2
	0.5G	2	1.5
	0.6G	1.5	1
水平	0.7G	1.5	1
	0.8G	1	0.7
	0.9G	0.7	0.55
垂直	1.0G	0.55	0.45
	1.1G	0.45	0.35
	1.2G	0.35	
水平	1.3G		
	1.4G		
	1.5G		
垂直	1.6G		
	1.7G		
	1.8G		
水平	1.9G		
	2.0G		
	標準	800	800
チューニング後	400	400	
標準	200	200	
チューニング後	800	800	
標準	400	400	
チューニング後	200	200	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

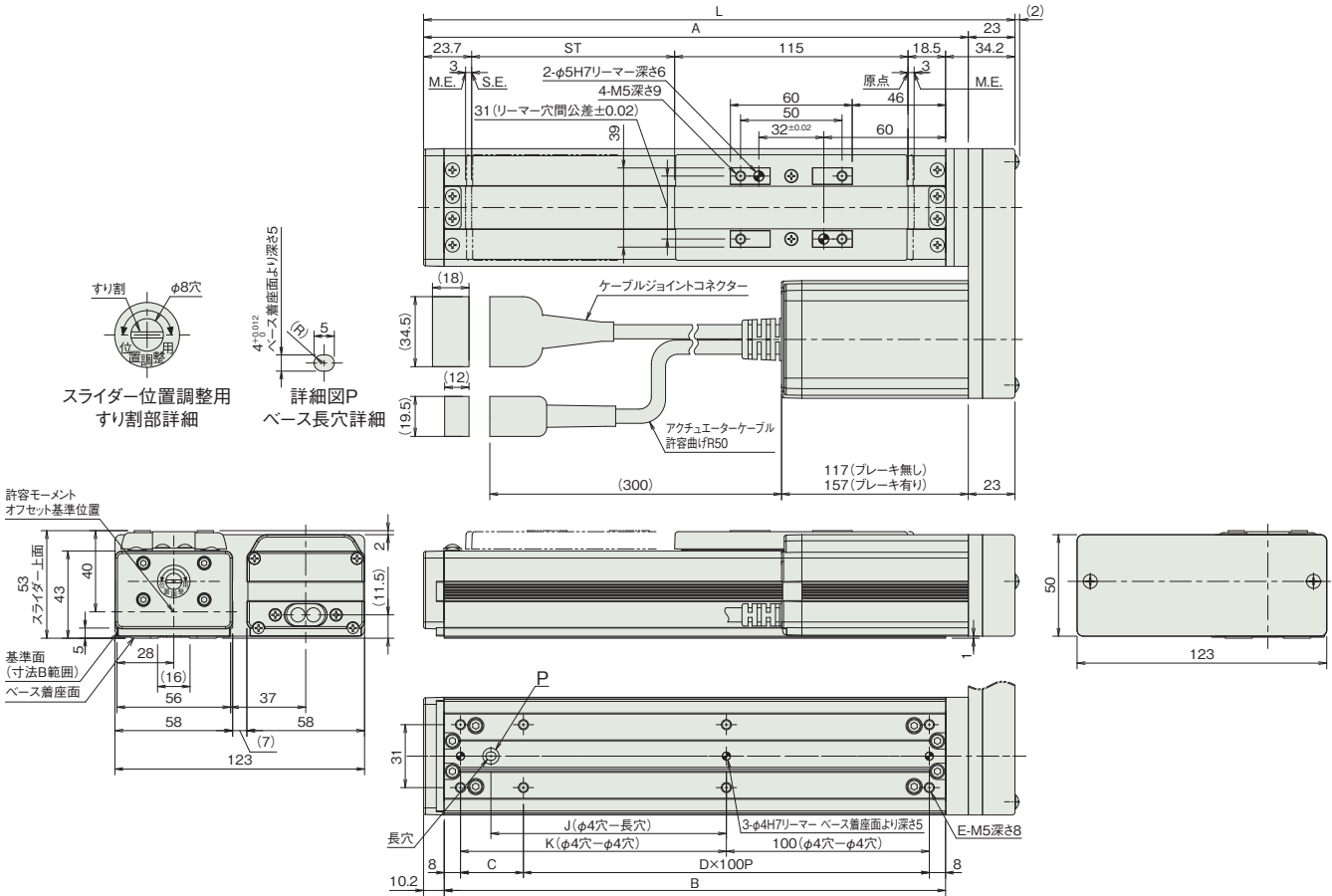
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
A	218.4	268.4	318.4	368.4	418.4	468.4	518.4	568.4	618.4	668.4	718.4	768.4
B	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
C	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
K	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.9
	ブレーキ有り	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.2

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
DV	CC	CIE	PR				CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
SSPA	ACON-CB/CGB	1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ISDB/ISPD	ACON-CYB/PLB/POB	1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
NSA	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
IFA	RSEL	8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) アプソリュートのアクチュエーターは、RCON-ACに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種





スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCS4

サーボモーター 200V				
RCS4	スライダー	RCS4-SA4C	3-253	
		RCS4-SA6C	3-257	
		RCS4-SA7C	3-261	
		RCS4-SA8C	3-265	
	ワイドスライダー	RCS4-WSA10C	3-269	
		RCS4-WSA12C	3-273	
		RCS4-WSA14C	3-277	
		RCS4-WSA16C	3-281	
	スライダー 【折返しタイプ】	RCS4-SA4R	3-285	
		RCS4-SA6R	3-289	
		RCS4-SA7R	3-293	
		RCS4-SA8R	3-297	
	ワイドスライダー 【折返しタイプ】	RCS4-WSA10R	3-301	
		RCS4-WSA12R	3-305	
		RCS4-WSA14R	3-309	
		RCS4-WSA16R	3-313	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS4-SA4C



■型式項目

RCS4 - SA4C - WA - 60								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	WA	バッテリーレスアップ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 500 50mm 500mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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	オプション 下記オプション 価格表参照



■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-606	-
高精度仕様(注1)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様(注2)	W	3-612	-

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下(ダブルスライダ仕様時は 420mm 以下)です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

■メインスペック

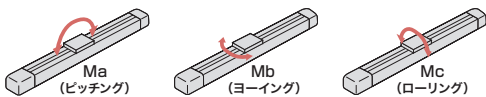
項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注3)	10	14	17	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	960	600	300	150
		定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.5	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注3)	3	5	8	12
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	960	600	300	150
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力 (N)	53	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	3	5	8	12	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ダブルスライダー仕様 (VV) 選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (注4)	±0.01mm [±0.005mm]
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (注5)	Ma: 13.0 N·m [143 N·m]
	Mb: 18.6 N·m [204 N·m]
	Mc: 25.3 N·m [50.5 N·m]
動的許容モーメント (注5) (注6)	Ma: 5.0 N·m [44.6 N·m]
	Mb: 7.1 N·m [63.6 N·m]
	Mc: 9.7 N·m [15.7 N·m]
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) []内は高精度仕様の場合です。
 (注5) []内はダブルスライダー仕様 (VV) 選択時の数値です。
 (注6) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平						垂直								
	加速度 (G)						加速度 (G)								
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2					
16	10	8	6	6	4	3	3	1.5	1.5	1					
10	14	14	12	10	6	5	5	3	3	2					
5	17	17	15	15	8	8	8	6	6	6					
2.5	20	20	20			12	12	10							

■加速度別可搬質量表 (ダブルスライダー仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平						垂直								
	加速度 (G)						加速度 (G)								
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2					
16	9	7	5	5	3	2	2	0.5	0.5						
10	13	13	11	9	5	4	4	2	2	1					
5	16	16	14	14	7	7	7	5	5	5					
2.5	19	19	19			11	11	9							

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mmごと)		500 (mm)
	16	960	
10	600		555
5	300		275
2.5	150		135

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)															最高速度 (mm/s)				
	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後	
水平	16	10	8	6	6	4	3.5	3	2.75	2.5	2.25	2	1.75	1.5	1.25	1	1	960	960	
	10	14	14	12	10	6	5	4.5	4	3.5	3	2.5	2.25	2	1.75	1.5	1.25	1	600	600
	5	17	17	15	15	14.5	14	11	10	9	8	7	6.5	6	5.5	5	4.5	4	300	300
	2.5	20	20	20	20	17	11												150	150
垂直	16	3	3	1.5	1.5	1	1	1	1	1	0.75	0.75						960	960	
	10	5	5	3	3	2	2	2	1.5	1.5	1	1						600	600	
	5	8	8	6	6	5.75	5.5	5.25	5	4.75	4.5	4.25						300	300	
	2.5	12	12	10	8	7	6											150	150	

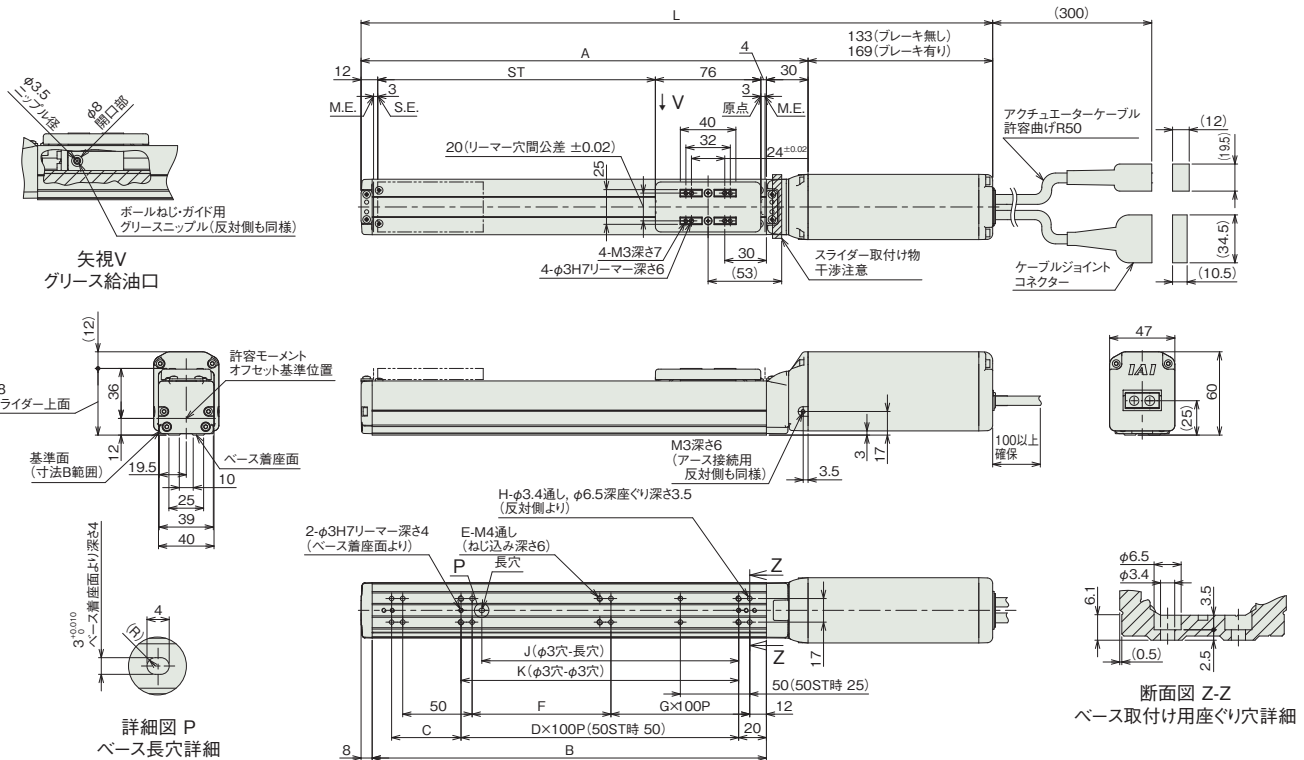
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

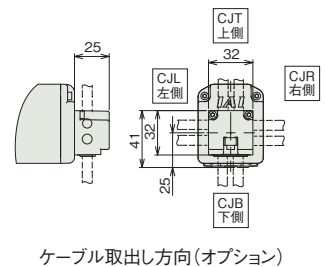


■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	プレーキ無し	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755
	プレーキ有り	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	プレーキ無し	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	プレーキ有り	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2



ケーブル取出し方向(オプション)

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

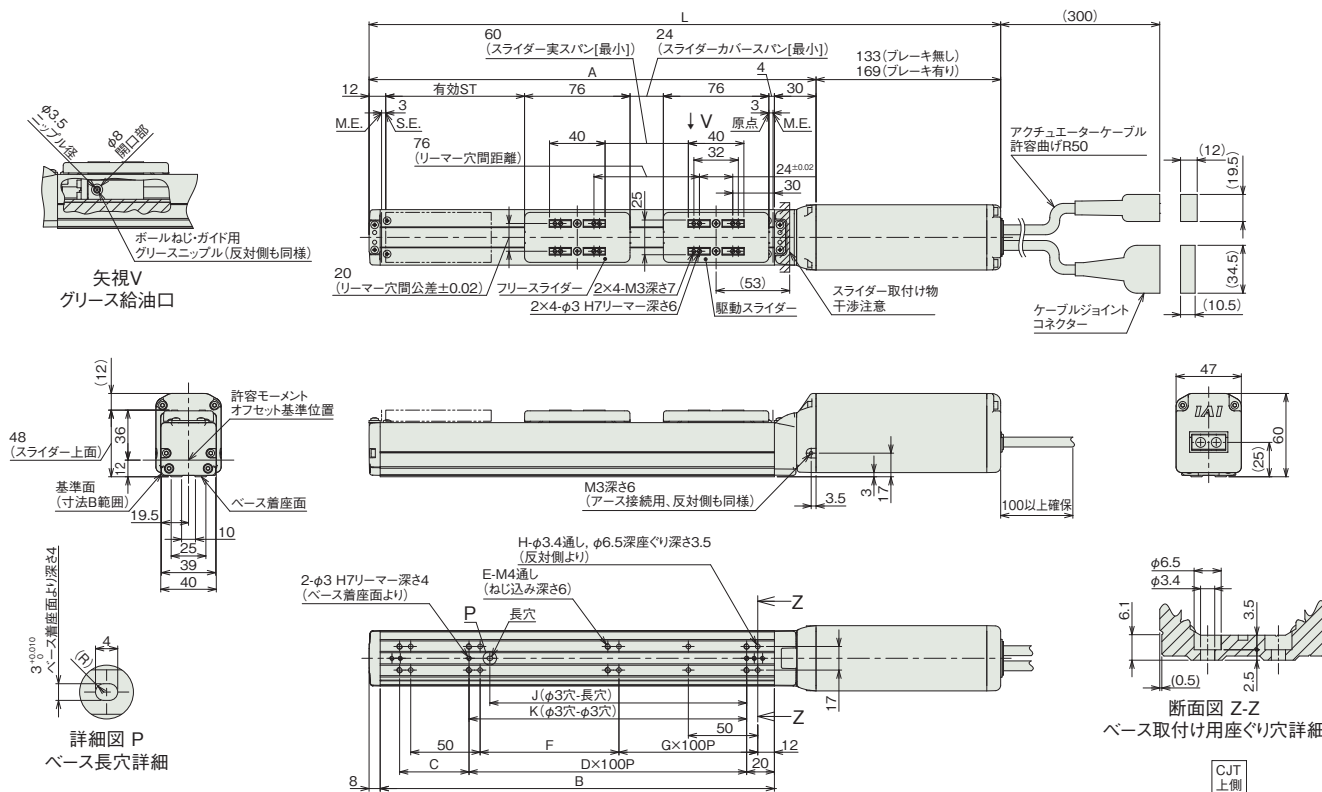
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	405	455	505	555	605	655	705
	ブレーキ有り	441	491	541	591	641	691	741
A	272	322	372	422	472	522	572	622
B	234	284	334	384	434	484	534	584
C	100	50	100	50	100	50	100	50
D	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	10	10	12	12	14	14	16	16
J	85	185	185	285	285	385	385	485
K	100	200	200	300	300	400	400	500

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	ブレーキ有り	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー-0.1kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2		●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCS4-SA6C



■型式項目

RCS4 - SA6C - WA - 100 -								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード 30 30mm 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/PA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-606	-
高精度仕様(注1)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様(注2)	W	3-612	-

(注1) リード30の時とダブルスライダ仕様時は、選択できません。
 (注2) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-258、3-260ページをご参照ください。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 張出し負荷の目安は、Ma・Mb・Mc方向220mm以下(ダブルスライダ仕様時は630mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目		内容					
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注3)	11	18	30	45	45
		最高速度 (mm/s)	1600	1200	720	360	180
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7
		最大可搬質量 (kg) (注3)	3.5	6	11	15	15
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1600	1200	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	1	0.3
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力 (N)	57	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ					
	ブレーキ保持力 (kgf)	3.5	6	11	15	15	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	

(注3) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

(注) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、リード30を選択できません。

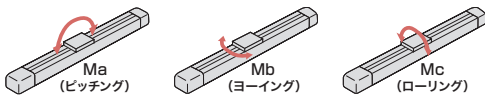
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (注4)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (注5)	Ma: 48.5 N・m 【474 N・m】
	Mb: 69.3 N・m 【678 N・m】
	Mc: 103 N・m 【178 N・m】
動的許容モーメント (注5) (注6)	Ma: 11.6 N・m 【106 N・m】
	Mb: 16.6 N・m 【152 N・m】
	Mc: 24.6 N・m 【40.0 N・m】
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 【 】内は高精度仕様 (リード3、6、12、20) の場合です。

(注5) 【 】内はダブルスライダ仕様 (W) 選択時の数値です。

(注6) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	11	6	6	4	3	3.5	2	2	1.5	1.5
20	18	15	10	8	6	6	5	4	4	2
12	30	24	20	15	15	11	10	10	8	8
6	45	30	20	20		15	15	15	15	
3	45	30	20			15	14	10		

■加速度別可搬質量表 (ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	16	13	8	6	4	4	3	2	2	
12	28	22	18	13	13	9	8	8	6	6
6	43	28	18	18		13	13	13	13	
3	43	28	18			13	12	8		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)						
	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600		1450	1260	1100	970	860
20	1200	1130	970	840	735	650	575
12	720	620	535	460	405	355	315
6	360	305	265	230	200	175	155
3	180	150	130	115	100	85	75

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)															最高速度 (mm/s)				
	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後	
水平	30	11	6	6	4	3	2.5	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.25	1.25	1	1	1	1600	1800
	20	18	15	10	8	6	5	4.5	4	3.5	2.5	2	2	2	2	2	2	1.75	1200	1200
	12	30	24	20	15	15	9	6	5.5	5	4	3.5	3.5	3	3	2.5	2.5	2	720	720
	6	45	30	20	20	18	16	11	9	7.5	7	5.75	5	4	3.5	3	2.5	2	360	360
	3	45	30	20	12	7.5	2.5												180	180
垂直	30	3.5	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1	1	1								1600	1800
	20	6	5	4	4	2	2	2	2	2	2								1200	1200
	12	11	10	10	8	8	7	6	5	4	3.5	3							720	720
	6	15	15	15	15	11	9	6.5	6	5	4	4							360	360
	3	15	14	10	6	4	1												180	180

選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

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



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

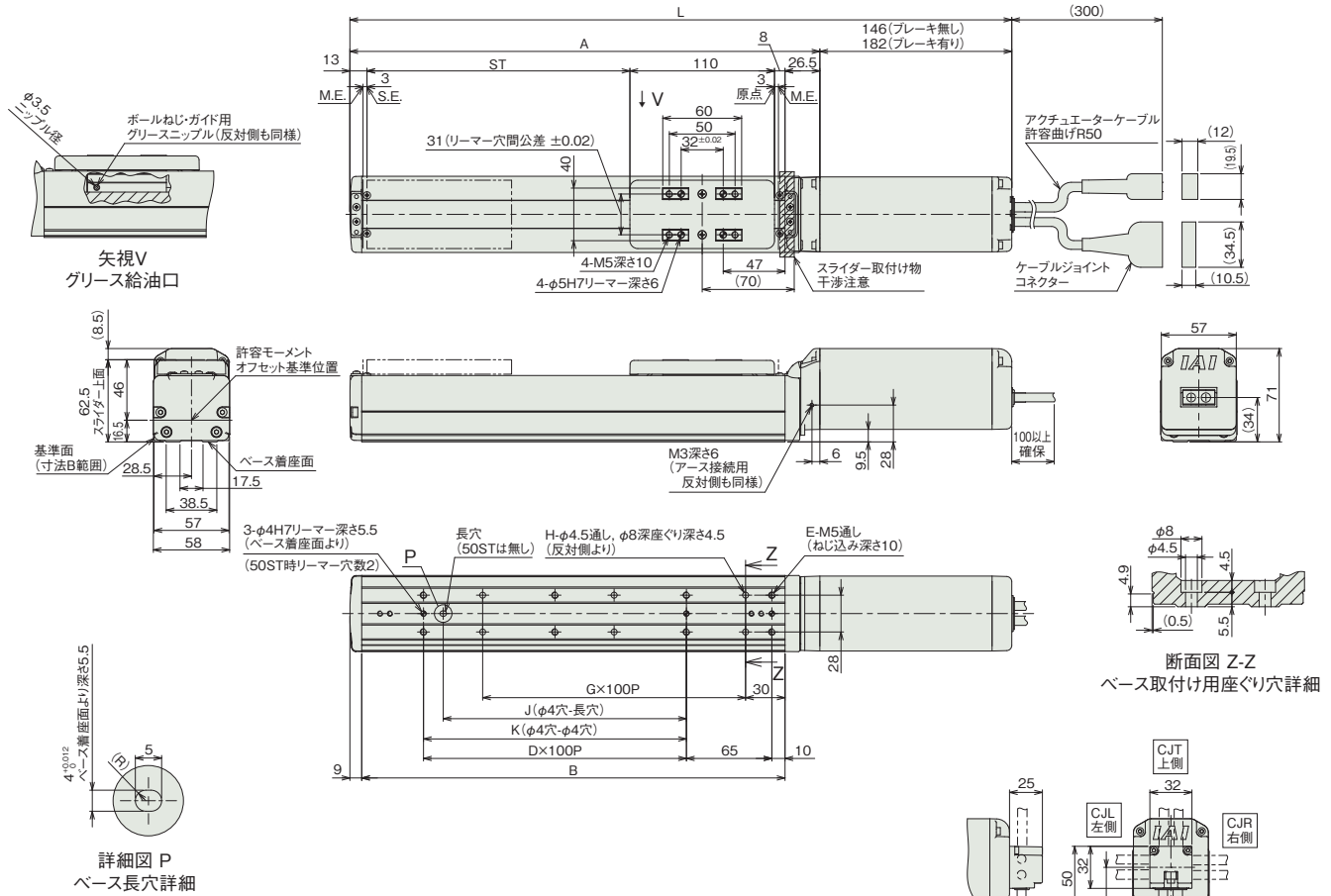
リニアサーボ

オプション / 資料

ケーブル型式
一覧表

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5
	ブレーキ有り	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5
A	207.5	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	

ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.7
	ブレーキ有り	2.3	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6	5.0

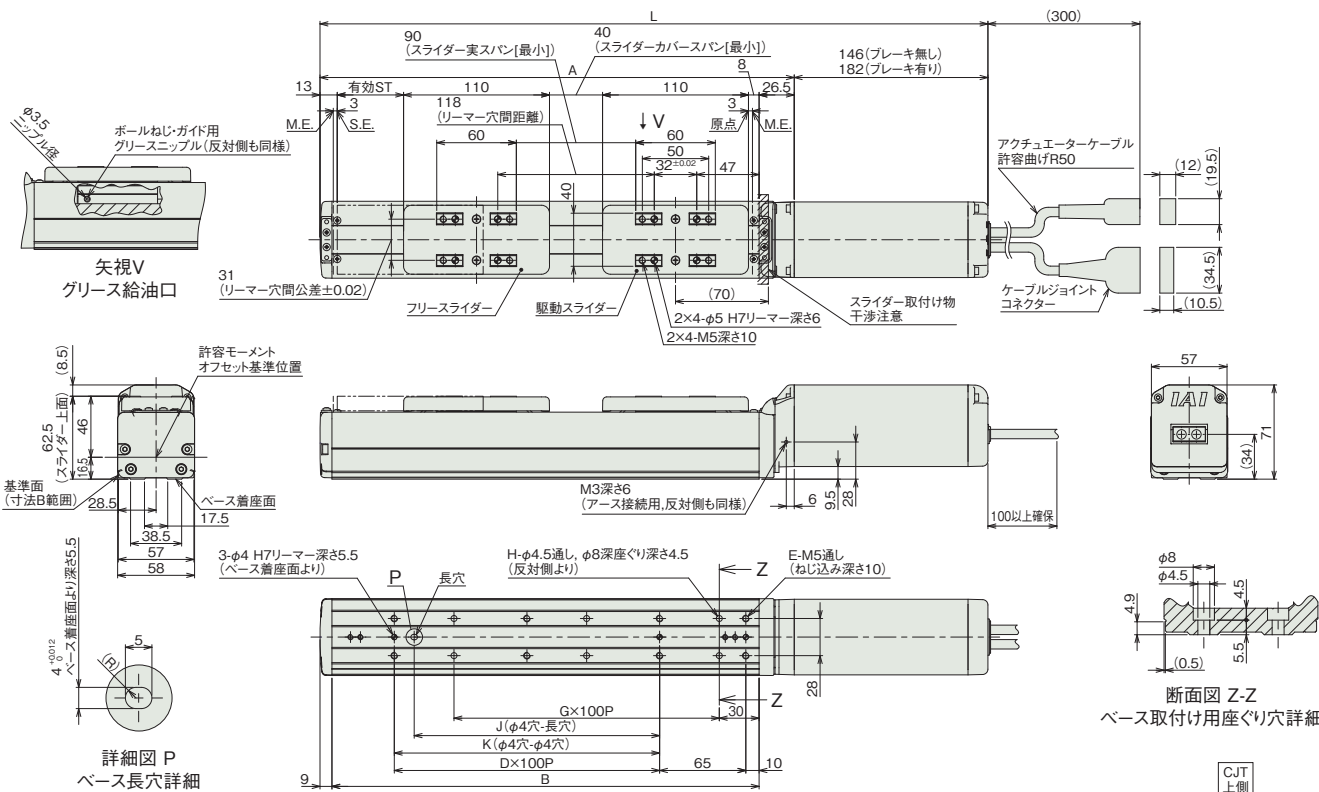
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	
L	ブレーキ無し	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5
	ブレーキ有り	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5
A	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	
B	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8	5.0
	ブレーキ有り	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	4.9	5.1	5.3

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.3kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション

ケーブル型式

一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS4-SA7C



■型式項目

RCS4 - SA7C - WA - 200								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアップ	200 サーボモーター 200W	36 36mm 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 800 50mm 800mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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	オプション 下記オプション 価格表参照



■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-606	-
高精度仕様(注1)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダー部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダー仕様(注2)	W	3-612	-

(注1) リード24、36の時とダブルスライダー仕様時は、選択できません。
 (注2) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-262、3-264ページをご参照ください。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 張出し負荷の目安は、Ma・Mb・Mc方向300mm以下(ダブルスライダー仕様時は810mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目		内容						
リード	ボールねじリード (mm)	36	24	16	8	4		
	水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注3)	7	30	40	45	50
		最高速度 (mm/s)	1800	1500	1000	500	240	
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注3)	4	7	12	20	25	
	最高速度 (mm/s)	1800	1500	1000	500	240		
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.7	0.5	
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7		
推力	定格推力 (N)	95	142	214	427	855		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	4	7	12	20	25		
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50		
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	800		
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50		

(注3) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

(注) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、リード36を選択できません。

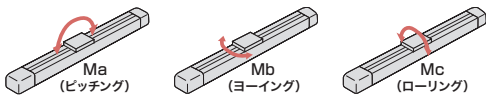
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (注4)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (注5)	Ma: 115 N・m 【711 N・m】
	Mb: 115 N・m 【711 N・m】
	Mc: 229 N・m 【361 N・m】
動的許容モーメント (注5) (注6)	Ma: 44.7 N・m 【285 N・m】
	Mb: 44.7 N・m 【285 N・m】
	Mc: 89.1 N・m 【145 N・m】
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 【 】内は高精度仕様 (リード4、8、16) の場合です。

(注5) 【 】内はダブルスライダ仕様 (W) 選択時の数値です。

(注6) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
36	7	7	6	4	3	4	4	3	2	2
24	30	12	10	6	5	7	7	6	5	4
16	40	30	15	15	12	12	12	10	8	8
8	45	40	40	35		20	20	20	18	
4	50	50	40			25	25	20		

■加速度別可搬質量表 (ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	28	10	8	4	3	5	5	4	3	2
16	38	28	13	13	10	10	10	8	6	6
8	43	38	38	33		18	18	18	16	
4	48	48	38			23	23	18		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1800			1620	1420	1260	1120
24	1500	1440	1240	1095	965	850	760
16	1000	965	830	720	635	560	500
8	500	475	410	355	315	275	245
4	240	235	205	175	155	135	120

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)															最高速度 (mm/s)				
	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後	
水平	36	7	7	6	4	3	3	2.5	2.5	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1	1800	2150	
	24	30	12	10	6	5	5	5	4	4	3	3	3	3	3	3	3	1500	1500	
	16	40	30	15	15	12	12	10	10	9	8	7	6	6	5.5	5	4	3.5	1000	1000
	8	45	40	40	35	30	25	18	15	10	9	9	9	8	7	6	5	4	500	500
	4	50	50	40	25	15	5												240	240
垂直	36	4	4	3	2	2	2	2	1.5	1.5	1.5							1800	2150	
	24	7	7	6	5	4	4	4	3.5	3.5	3	3						1500	1500	
	16	12	12	10	8	8	8	5	5	5	5							1000	1000	
	8	20	20	20	18	15	12	10	10	8	7	7							500	500
	4	25	25	20	12	8	3												240	240

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

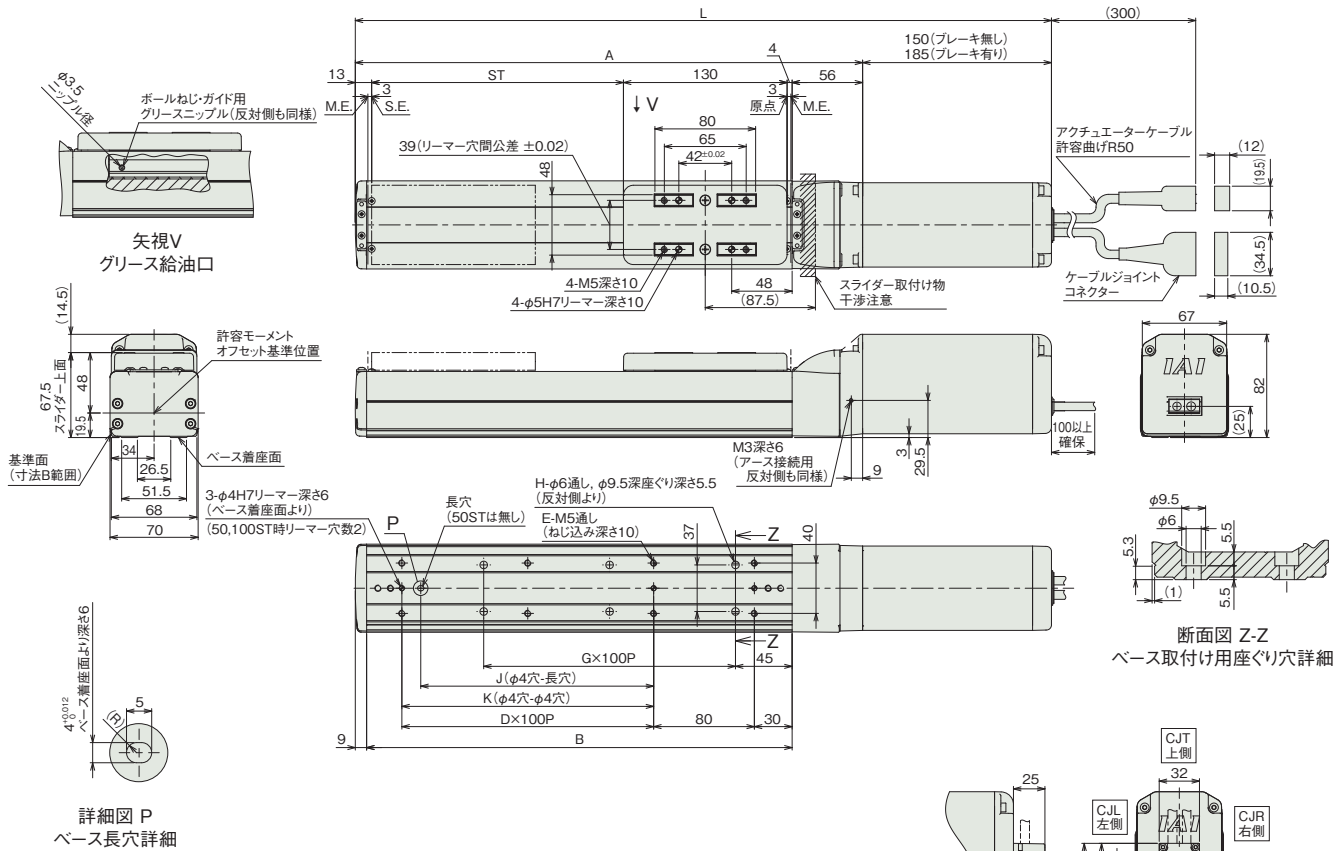
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188
A	253	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1
	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.2	6.4	6.6	6.9	7.1	7.3	7.6

ケーブル取出し方向(オプション)

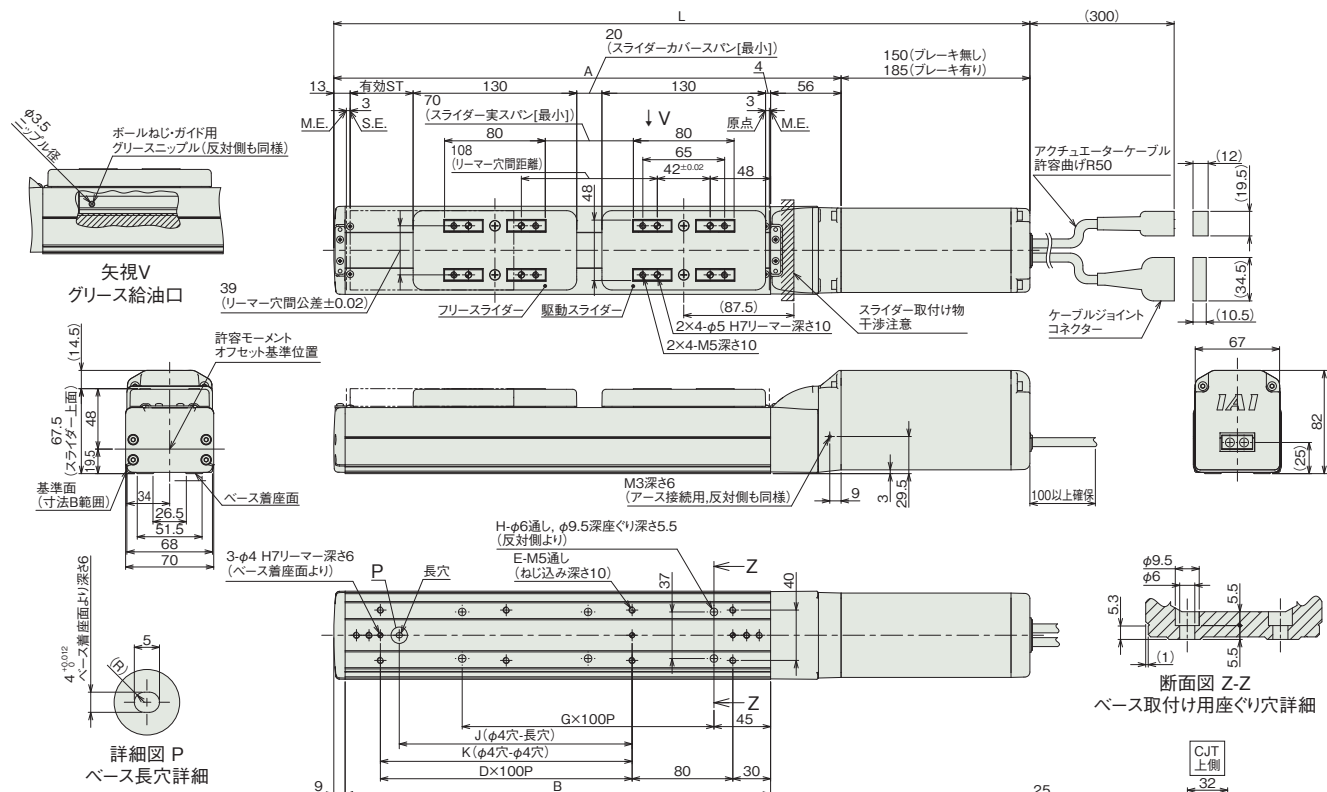
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	
L	ブレーキ無し	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
	ブレーキ有り	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188
A	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.2	6.4	6.6	6.9	7.1	7.3	7.6
	ブレーキ有り	5.3	5.5	5.7	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.4	7.6	7.8	8.1

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCS4-SA8C

±10μm 標準	±5μm 高精度 オプション設定	簡易防塵	バッテリー レスアプ	モーター ストレート	本体幅 90mm	200V ACサーボ モーター	400W
-------------	------------------------	------	---------------	---------------	-------------	-----------------------	------

■型式項目

RCS4 - SA8C - WA - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプ	モーター種類 400 サーボモーター 400W	リード 48 48mm 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 1100 1100mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	---------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-606	-
高精度仕様(注1)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様(注2)	W	3-612	-

(注1) リード30、48の時とダブルスライダ仕様時は、選択できません。
 (注2) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-266、3-268ページをご参照ください。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向400mm以下(ダブルスライダ仕様時は1200mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容						
リード	ボールねじリード(mm)	48	30	20	10	5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	8	30	60	80	90
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2200	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.3	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	-	12	20	35	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	-	0.5	0.5	0.7	0.5
		最高加減速度(G)	-	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力(N)	141	226	339	678	1357	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	-	12	20	35	45	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	

(注3) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

(注) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、リード48を選択できません。

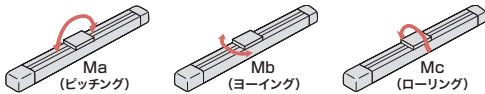
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注4)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント(注5)	Ma: 219 N・m [1980 N・m]
	Mb: 219 N・m [1980 N・m]
	Mc: 414 N・m [828 N・m]
動的許容モーメント(注5)(注6)	Ma: 77.0 N・m [565 N・m]
	Mb: 77.0 N・m [565 N・m]
	Mc: 146 N・m [237 N・m]
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 【 】内は高精度仕様(リード5、10、20)の場合です。

(注5) 【 】内はダブルスライダ仕様(W)選択時の数値です。

(注6) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2		
48	8	8	6	5	4							
30	30	25	20	15	10	12	12	10	8	6		
20	60	40	30	20	15	20	20	18	15	12		
10	80	80	70	60		35	35	35	30			
5	90	90	70			45	45	35				

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2		
30	27.5	22.5	17.5	12.5	7.5	9.5	9.5	7.5	5.5	3.5		
20	57.5	37.5	27.5	17.5	12.5	17.5	17.5	15.5	12.5	9.5		
10	77.5	77.5	67.5	57.5		32.5	32.5	32.5	27.5			
5	87.5	87.5	67.5			42.5	42.5	32.5				

■ストロークと最高速度

ストローク リード (50mmごと)	50~600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
48	2200		2180	1950	1760	1590	1450	1320	1210	1110	
30	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)																最高速度(mm/s)			
	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後	
水平	48	8	8	6	5	4	3.5	3	2.5	2	1.5	1	1	1	0.5	0.5	0.5	2200	2500	
	30	30	25	20	15	10	9	8	7	6	5	4	4	4	3.75	3.75	3	3	1800	1800
	20	60	40	30	20	15	13	10	9	8	7	6	5	5	4	4	3	3	1200	1200
	10	80	80	70	60	58	55	43	35	30	25	20	18	15	13	12	10	8	600	600
	5	90	90	70	50	40	25												300	300
垂直	48																			
	30	12	12	10	8	6	5.5	5	4.5	3.5	3.5	3						1800	1800	
	20	20	20	18	15	12	10	8	7	6	5	4						1200	1200	
	10	35	35	35	30	28	25	23	20	18	16	14						600	600	
5	45	45	35	30	22	15												300	300	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

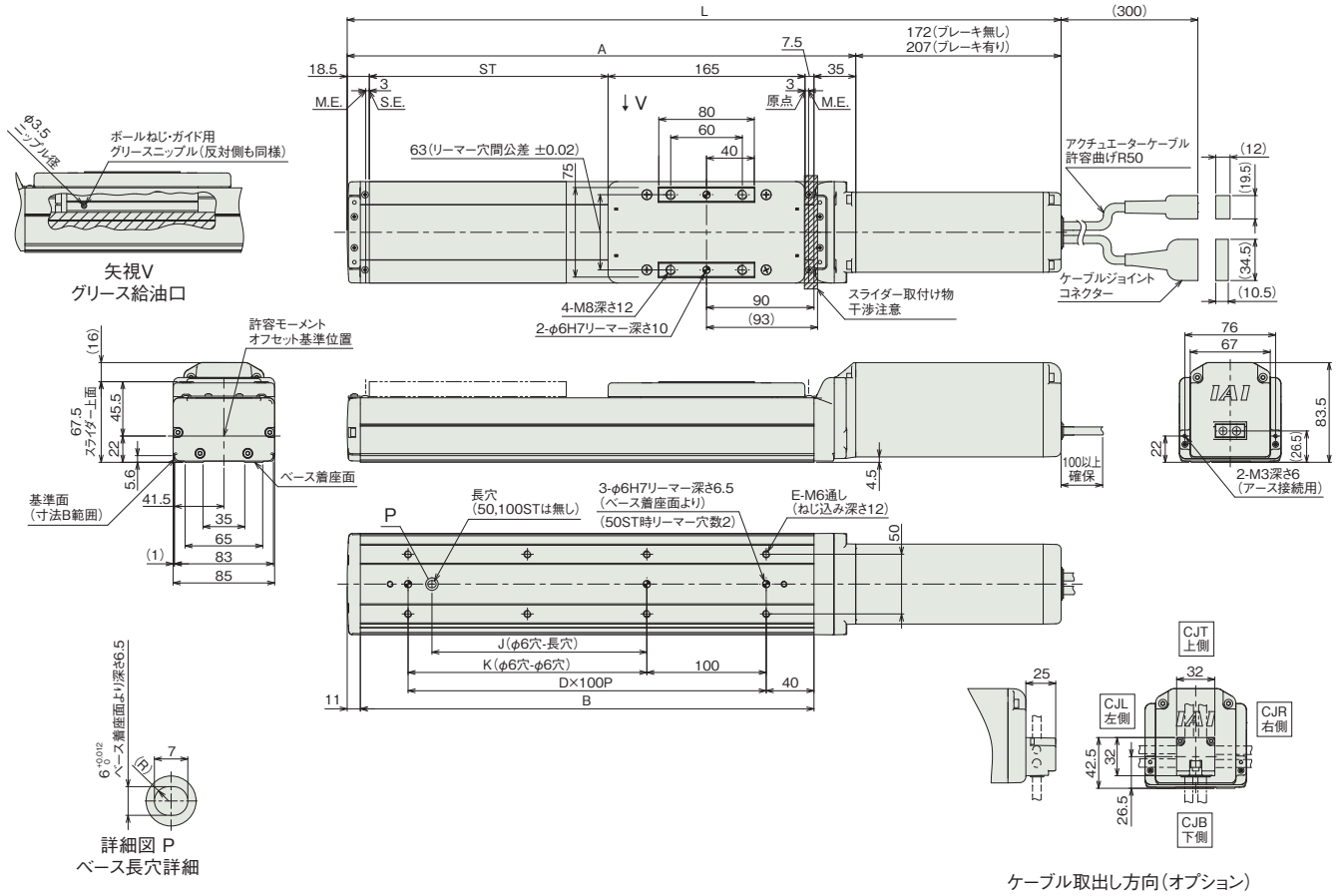
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498
	ブレーキ有り	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533
A	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.8
	ブレーキ有り	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.3

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

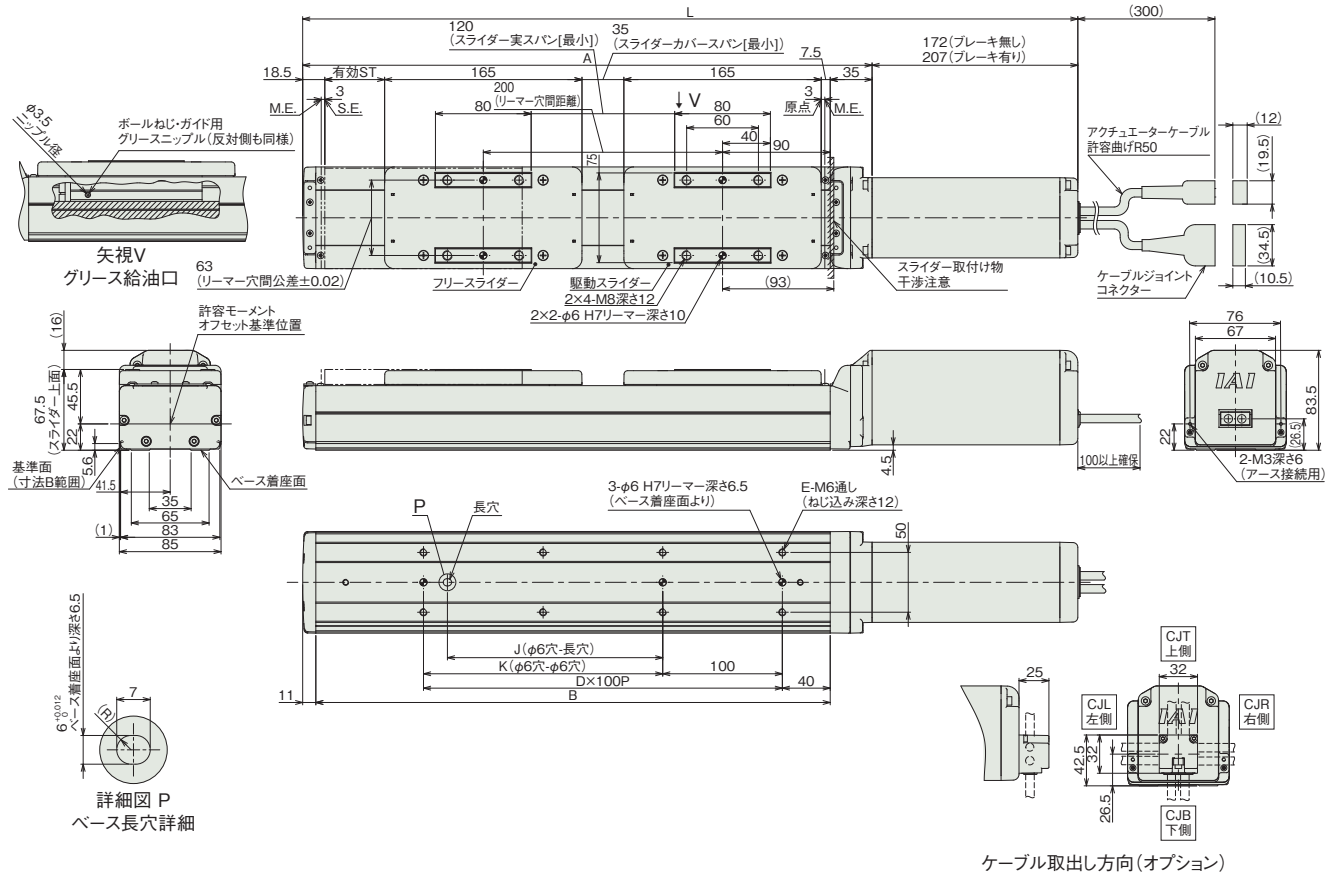
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定
注意事項
非掲載機種
スライダー
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	
L	プレーキ無し	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498
	プレーキ有り	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533
A	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	
B	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	
K	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	
質量 (kg)	プレーキ無し	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.4	11.6
	プレーキ有り	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3	11.6	11.9	12.1

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.8kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

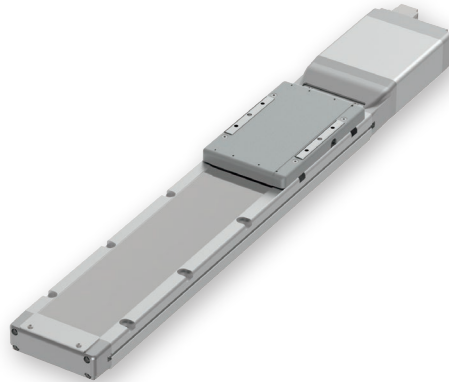
RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

RCS4-WSA10C



■型式項目

RCS4 - WSA10C		WA	60					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーマモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 500 500mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更(上側)(注1)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(右側)(注1)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(左側)(注1)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(下側)(注1)	CJB	3-606	-
高精度仕様	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 500mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

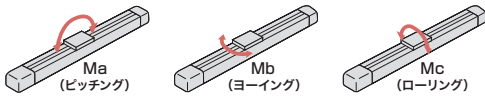
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7	16	27	40
		最高速度(mm/s)	960	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	—	3	5	10
		最高速度(mm/s)	—	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	—	1	1	0.5
		最高加減速度(G)	—	1.2	1	0.7
推力	定格推力(N)	53	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	—	3	5	10	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 271N・m
	Mb : 271N・m
	Mc : 553N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma : 65.4N・m
	Mb : 65.4N・m
	Mc : 134N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 【 】内は高精度仕様の場合です。
 (注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2		
16	7	7	5	4	3							
10	16	16	12	12	6	3	3	3	3	2		
5	27	27	20	18		5	5	5	5			
2.5	40	30	18			10	10	6				

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~350 (50mmごと)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	960	930	775	660
10	600	590	490	415
5	300	290	245	205
2.5	150	145	120	100

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

	リード	加減速度別可搬質量 (kg)														最高速度 (mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後		
水平	16	7	7	5	4	3	3	2.5	2	1.5	1.25	1	1	960	960		
	10	16	16	12	12	6	4.5	4	3	2	1.5	1	1	600	600		
	5	27	27	20	18	14	13.5	9	6.5	4.5	3.25	2.25	1.5	300	300		
	2.5	40	30	18	11	6.5	2							150	150		
垂直	16																
	10	3	3	3	3	2	1.5	1	1					600	600		
	5	5	5	5	5	5	5	5	4.5	3				300	300		
	2.5	10	10	6	5	3.25	1							150	150		

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

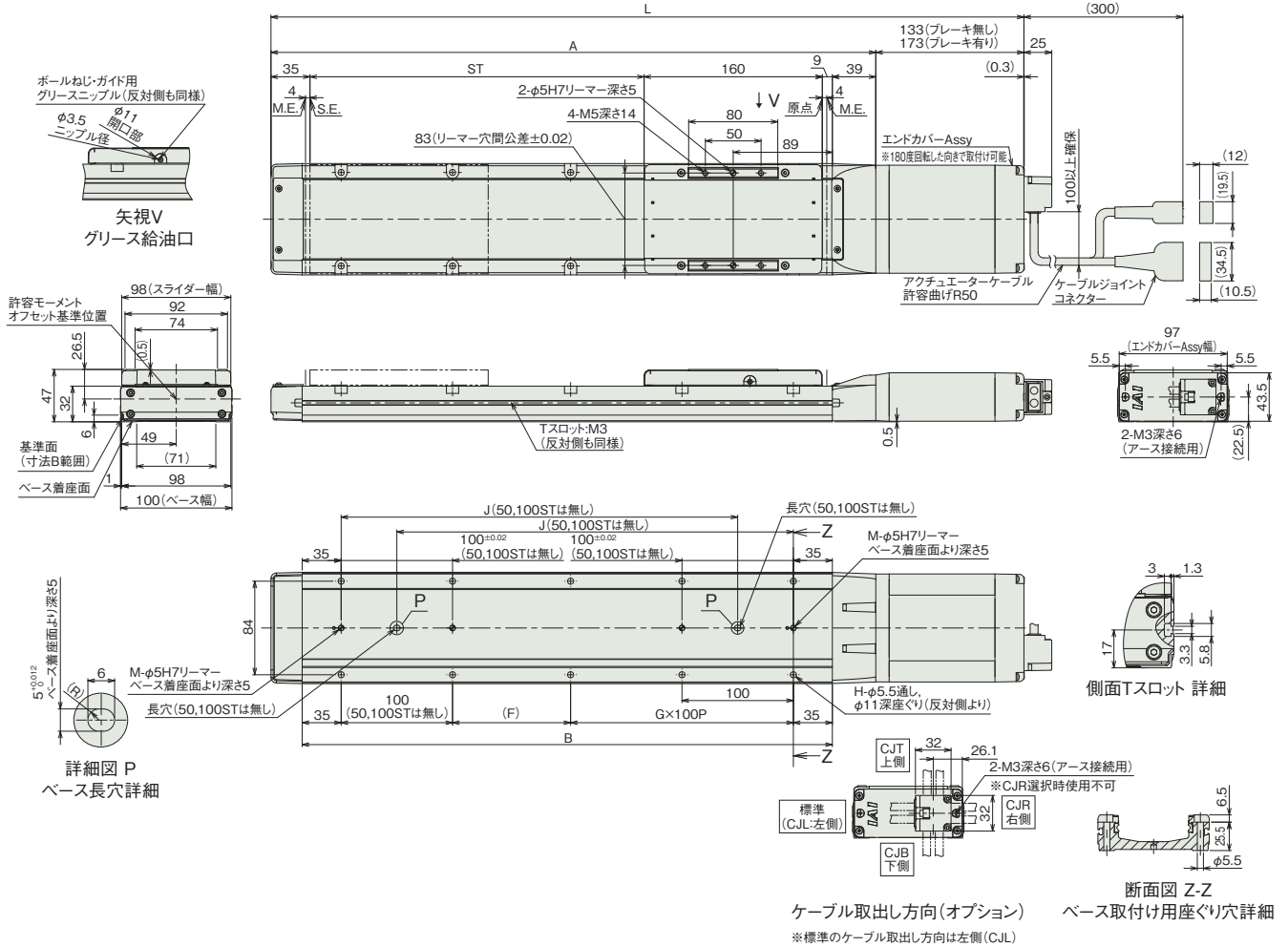
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	426	476	526	576	626	676	726	776	826
A			293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B			226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F			156	206	256	306	356	406	456	506	556	606
G			0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H			4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J			-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
M			1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	2.8	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	3.1	3.3	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SSPA		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
ISDB/ISPB		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
NSA		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
IFA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

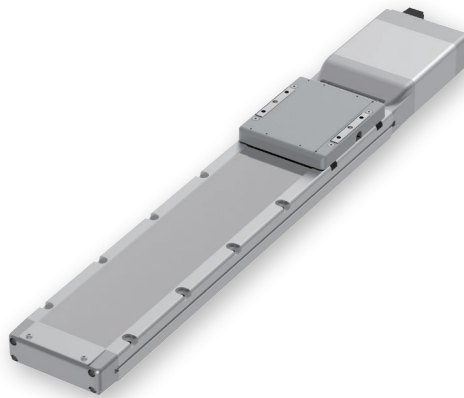
IFA

RCS4-WSA12C



■型式項目

RCS4 - WSA12C		WA	100					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアソ	モーター種類 サーボモーター 100W	リード 30 30mm 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



■ ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	3-606	-
高精度仕様 (注2)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

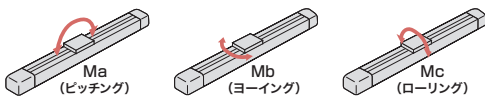
■メインスペック

項目		内容					
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	15	25	45	55
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1600	1200	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.7	0.3	0.5	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7
		最大可搬質量 (kg)	-	3	8	15	15
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	1200	720	360	180
推力	定格加減速度 (G)	定格加減速度 (G)	-	0.5	0.7	0.5	0.3
		最高加減速度 (G)	-	1.2	1.2	1	0.7
ブレーキ	定格推力 (N)	57	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	3	8	15	15	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (注3)	±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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 311N・m
	Mb : 311N・m
	Mc : 827N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma : 87.5N・m
	Mb : 87.5N・m
	Mc : 233N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 【 】内は高精度仕様(リード3、6、12、20)の場合です。
 (注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	5	5	5	4	3					
20	15	10	8	6	4	3	3	2	2	2
12	25	25	20	15	15	8	8	8	6	6
6	45	40	30	20		15	15	12	10	
3	55	30	15			15	10	6		

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600		1450	1260	1100	970	860	770
20	1200	1130	970	840	740	650	580	520
12	720	610	535	465	405	355	315	285
6	360	310	265	230	200	175	155	140
3	180	150	130	115	100	85	75	70

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

	リード	加減速度別可搬質量 (kg)												最高速度 (mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	30	5	5	5	4	3	2	1.5	1	1	1	1	1	1600	1800
	20	15	10	8	6	4	4	4	3	1.5	1	1	1	1200	1200
	12	25	25	20	15	15	8.5	5.5	4.5	2.5	1	1	1	720	720
	6	45	40	30	20	20	17	12	7.5	4.5	2.5	1		360	360
	3	55	30	15	2									180	180
垂直	30														
	20	3	3	2	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5				1200	1200
	12	8	8	8	6	6	5	4.75	3	1.75				720	720
	6	15	15	12	10	7.5	7	4.75	3	1.75				360	360
	3	15	10	6	0.75									180	180

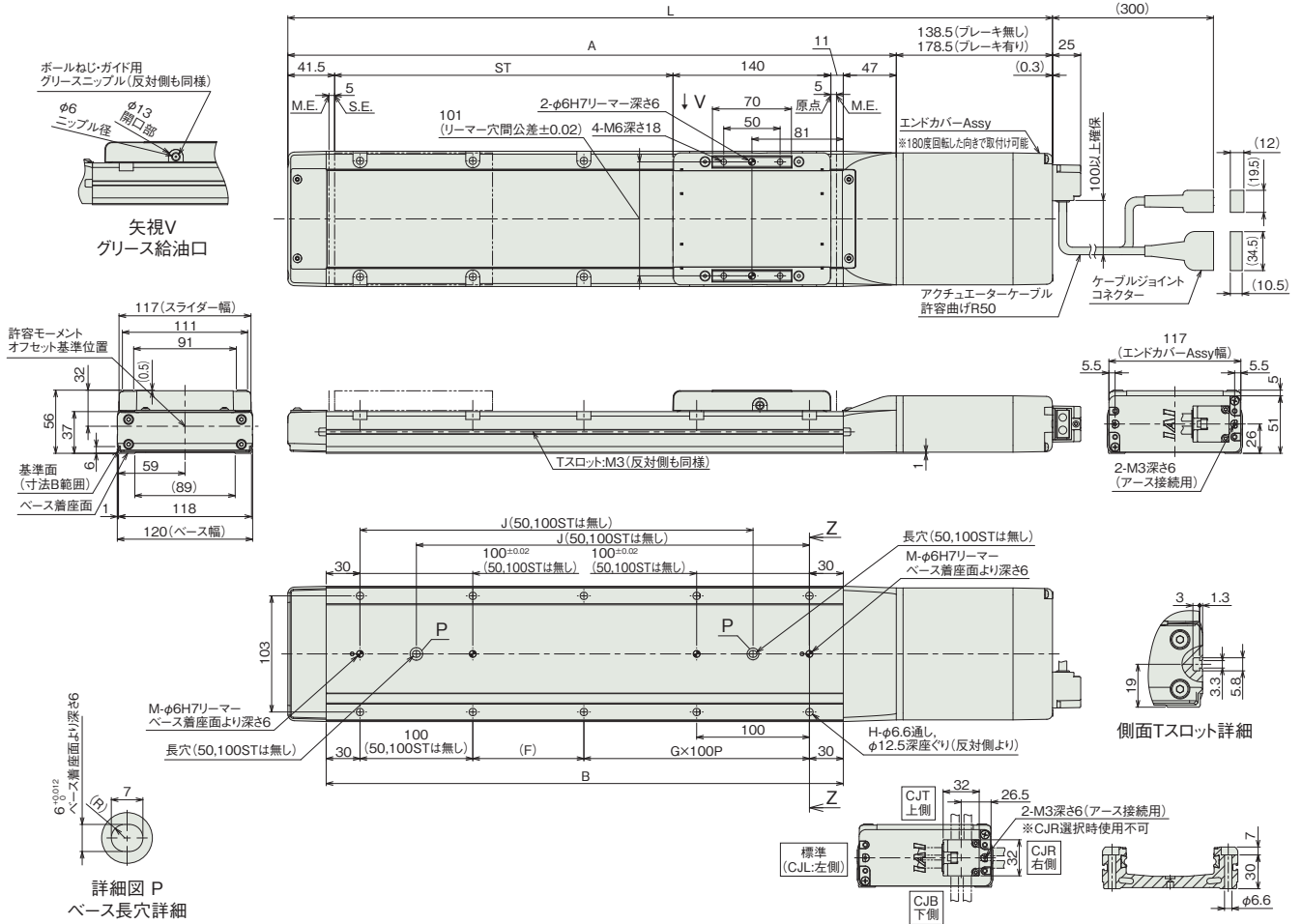
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
A		289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	
B		208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	
F		148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5		
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J		-	-	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.9
		4.2	4.6	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.3	

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SSPA		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
ISDB/ISPB		2	-	●	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	20000	-	8-279			
NSA		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	20000	-	8-319			
IFA		8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305			

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

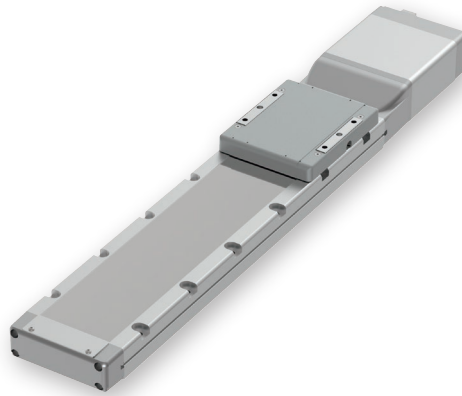
IFA

RCS4-WSA14C



■型式項目

RCS4 - WSA14C		WA	200					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアソ	モーター種類 サーボモーター 200W	リード 36 36mm 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	3-606	-
高精度仕様 (注2)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) リード24、36の時は、選択できません。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

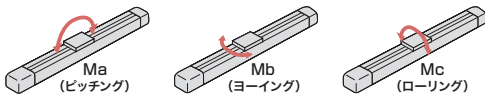
■メインスペック

項目		内容					
リード	ボールねじリード (mm)	36	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	7	20	45	65	80
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1440	960	480	240
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7
		最大可搬質量 (kg)	—	2.5	8	10	25
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	—	1440	960	480	240
推力	定格加減速度 (G)	定格加減速度 (G)	—	1.2	1.2	1	0.3
		最高加減速度 (G)	—	1.2	1.2	1	0.7
	定格推力 (N)	95	142	214	427	855	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
	ブレーキ保持力 (kgf)	—	2.5	8	10	25	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (注3)	±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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：462N・m
	Mb：462N・m
	Mc：1170N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma：122N・m
	Mb：122N・m
	Mc：308N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 【 】内は高精度仕様 (リード4、8、16) の場合です。
 (注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
36	7	6	6	4	3					
24	20	15	15	10	5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
16	45	30	20	20	18	8	8	8	8	8
8	65	50	40	40		10	10	10	10	
4	80	60	30			25	20	12		

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36		1800		1590	1400	1240	1110	990
24	1440	1420	1220	1060	930	830	740	665
16	960	920	790	690	610	550	490	440
8	480	460	400	350	305	270	240	215
4	240	230	200	170	150	135	120	105

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)											最高速度 (mm/s)		
	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	36	7	6	6	4	3	2.5	2	1.5	1	1	1	1800	2150
	24	20	15	15	10	5	4.5	4.5	3.5	2.5	2.5	1.75	1440	1440
	16	45	30	20	20	18	11.5	9.5	8.5	6.5	3.5	1.75	960	960
	8	65	50	40	40	29.5	24.5	17	9.5	6.5	3.5	1.75	480	480
	4	80	60	30	10								240	240
垂直	36													
	24	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5				1440	1440
	16	8	8	8	8	8	7.5	4.5	4.5	4.5			960	960
	8	10	10	10	10	9	9	9	7.5	4.5			480	480
4	25	20	12	4.5								240	240	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

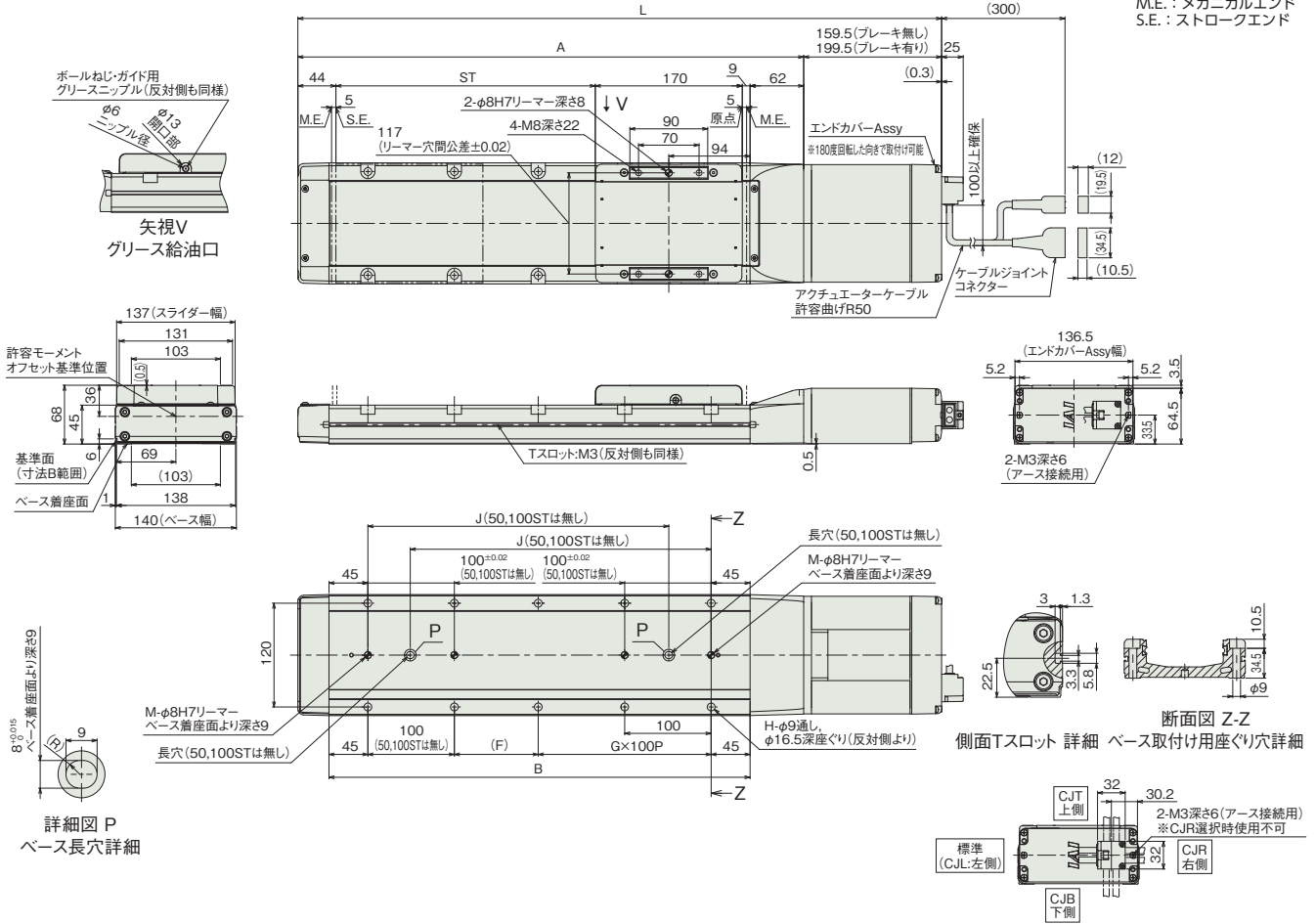
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレーキ無し	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5
	プレーキ有り	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	
F	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	プレーキ無し	6.5	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3
	プレーキ有り	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													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	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SSPA		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
ISDB/ISPB		2	-	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
NSA		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
IFA		8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

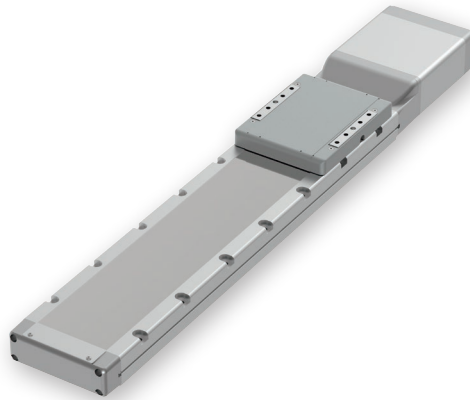
IFA

RCS4-WSA16C



■型式項目

RCS4 - WSA16C - WA - 400								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 400 サーボモーター 400W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 1100 1100mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 650mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更(上側)(注1)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(右側)(注1)	CJR	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(左側)(注1)	CJL	3-606	-
ケーブル取出し方向変更(下側)(注1)	CJB	3-606	-
高精度仕様(注2)	HPR	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) リード30の時は、選択できません。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-

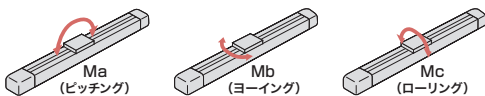
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	60	80	100
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	20	35	50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
推力		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.7	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
ブレーキ		定格推力(N)	226	339	678	1357
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク		ブレーキ保持力(kgf)	12	20	35	50
		最小ストローク(mm)	50	50	50	50
ストローク		最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 642N・m
	Mb: 642N・m
	Mc: 1610N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 161N・m
	Mb: 161N・m
	Mc: 404N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 【 】内は高精度仕様(リード5、10、20)の場合です。
 (注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	30	25	20	10	8	12	12	8	8	6
20	60	40	25	22	20	20	15	15	12	10
10	80	80	70	60		35	35	35	30	
5	100	100	80			50	45	30		

■ストロークと最高速度

ストローク	リード											
	50~550 (50mmごと)	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
リード	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
30	1800	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620
20	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415
10	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205
5	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

	リード	加減速度別可搬質量 (kg)													最高速度 (mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後	
水平	30	30	25	20	10	8	8	7.5	5.5	3.5	3.5	3.25	2.5	1800	1800	
	20	60	40	25	22	20	12.5	9.5	7.5	5.5	4.5	3.5	2.5	1200	1200	
	10	80	80	70	60	60	57.5	54.5	37	26	18	12	8	600	600	
	5	100	100	80	37	17								300	300	
垂直	30	12	12	8	8	6	5	4.5	3	2.5				1800	1800	
	20	20	15	15	12	10	9.5	7.5	5.5	3.5				1200	1200	
	10	35	35	35	30	27.5	24.5	22.5	17.5	13				600	600	
	5	50	45	30	17	8								300	300	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

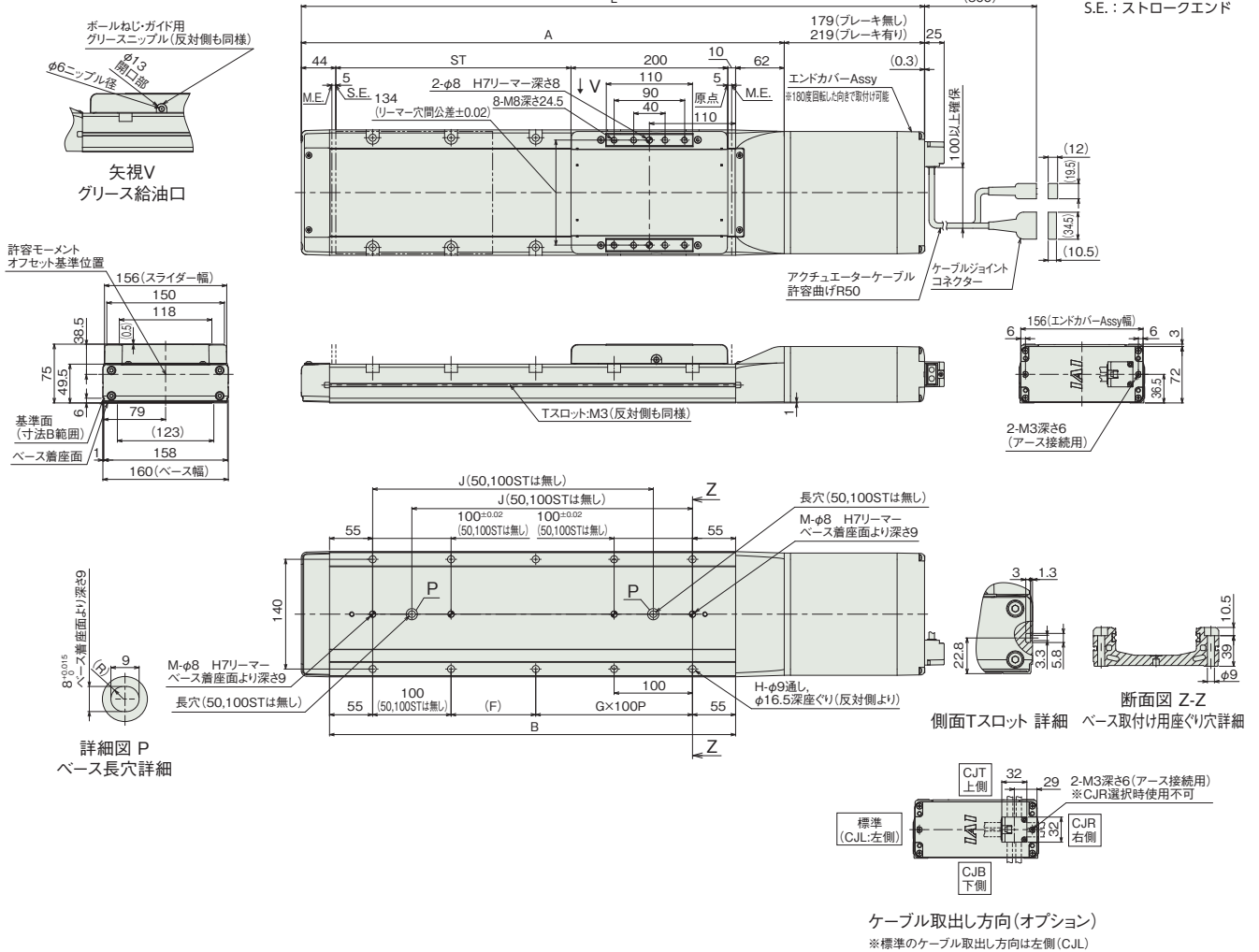
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595
	ブレーキ有り	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	
F	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158		
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
J	-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.1	9.8	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.6	20.2	20.8	21.4	22.0
	ブレーキ有り	9.7	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.6	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.5	20.2	20.8	21.4	22.0	22.6

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	外形	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法													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	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS4-SA4R

±10μm 精度	簡易防塵	バッテリーレスアプソ	モーター折返し	本体幅 40mm	200V ACサーボ モーター	60W
-------------	------	------------	---------	-------------	-----------------------	-----

■型式項目

RCS4 - SA4R - WA - 60

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 500	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 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	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	--------------------------------	---	--------------------	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
背面取付けプレート	RP	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
スライダスペーサー	SS	3-610	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-286、3-288ページをご参照ください。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は 420mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

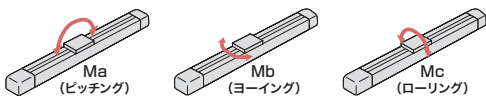
項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	10	14	17	20
		最高速度(mm/s)	960	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	2.5	4.5	8	12
		最高速度(mm/s)	960	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
推力	定格推力(N)	53	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	4.5	8	12	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

(注3) ダブルスライダー仕様(W) 選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (注4)	Ma: 13.0 N・m [143 N・m]
	Mb: 18.6 N・m [204 N・m]
	Mc: 25.3 N・m [50.5 N・m]
動的許容モーメント (注4) (注5)	Ma: 5.0 N・m [44.6 N・m]
	Mb: 7.1 N・m [63.6 N・m]
	Mc: 9.7 N・m [15.7 N・m]
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 【 】内はダブルスライダー仕様(W) 選択時の数値です。
(注5) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	10	8	6	6	2.5	2.5	1.5	1.5
10	14	14	12	10	4.5	4.5	3	3
5	17	17	15	13	8	8	6	6
2.5	20	20	20	20	12	12	10	10

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	9	7	5	5	1.5	1.5	0.5	0.5
10	13	13	11	9	3.5	3.5	2	2
5	16	16	14	12	7	7	5	5
2.5	19	19	19	19	11	11	9	9

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)
	16	960	875
10	600	555	
5	300	275	
2.5	150	135	

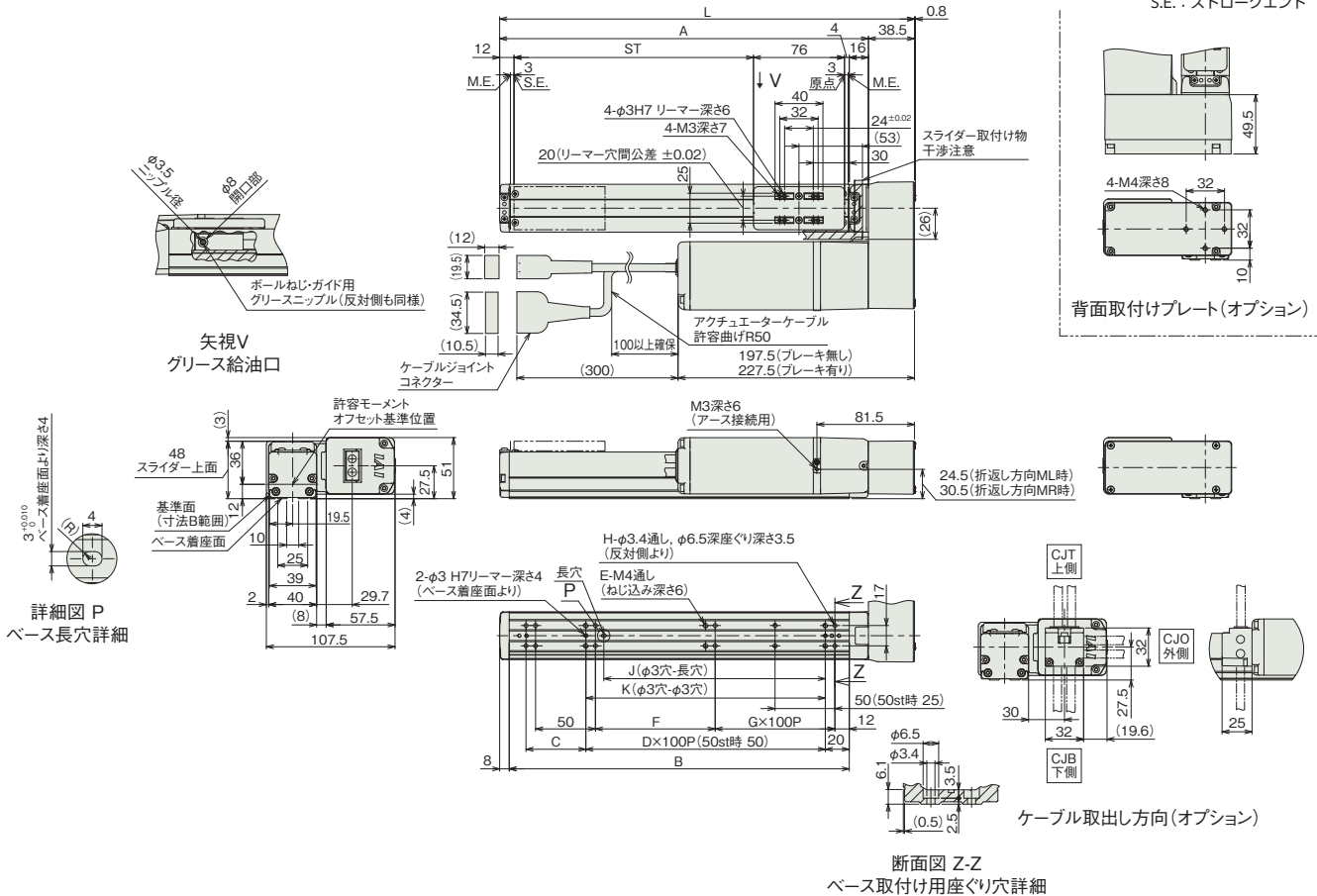
(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)														最高速度(mm/s)					
	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後	
水平	16	10	8	6	6	4	3.5	3	2.75	2.5	2.25	2	2	1.75	1.5	1.25	1	1	960	960
	10	14	14	12	10	6	5	4.5	4	3.5	3	2.5	2.25	2	1.75	1.5	1.25	1	600	600
	5	17	17	15	13	12.5	12	11	10	9	8	7	6.5	6	5.5	5	4.5	4	300	300
	2.5	20	20	20	20	17	11													150
垂直	16	2.5	2.5	1.5	1.5	1	1	1	1	1	0.75	0.75							960	960
	10	4.5	4.5	3	3	2	2	2	1.5	1.5	1	1							600	600
	5	8	8	6	6	5.75	5.5	5.25	5	4.75	4.5	4.25							300	300
	2.5	12	12	10	8	7	6												150	150

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	196.5	246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5
A	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)										
	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2
	ブレーキ有り	1.7	1.8	1.9	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

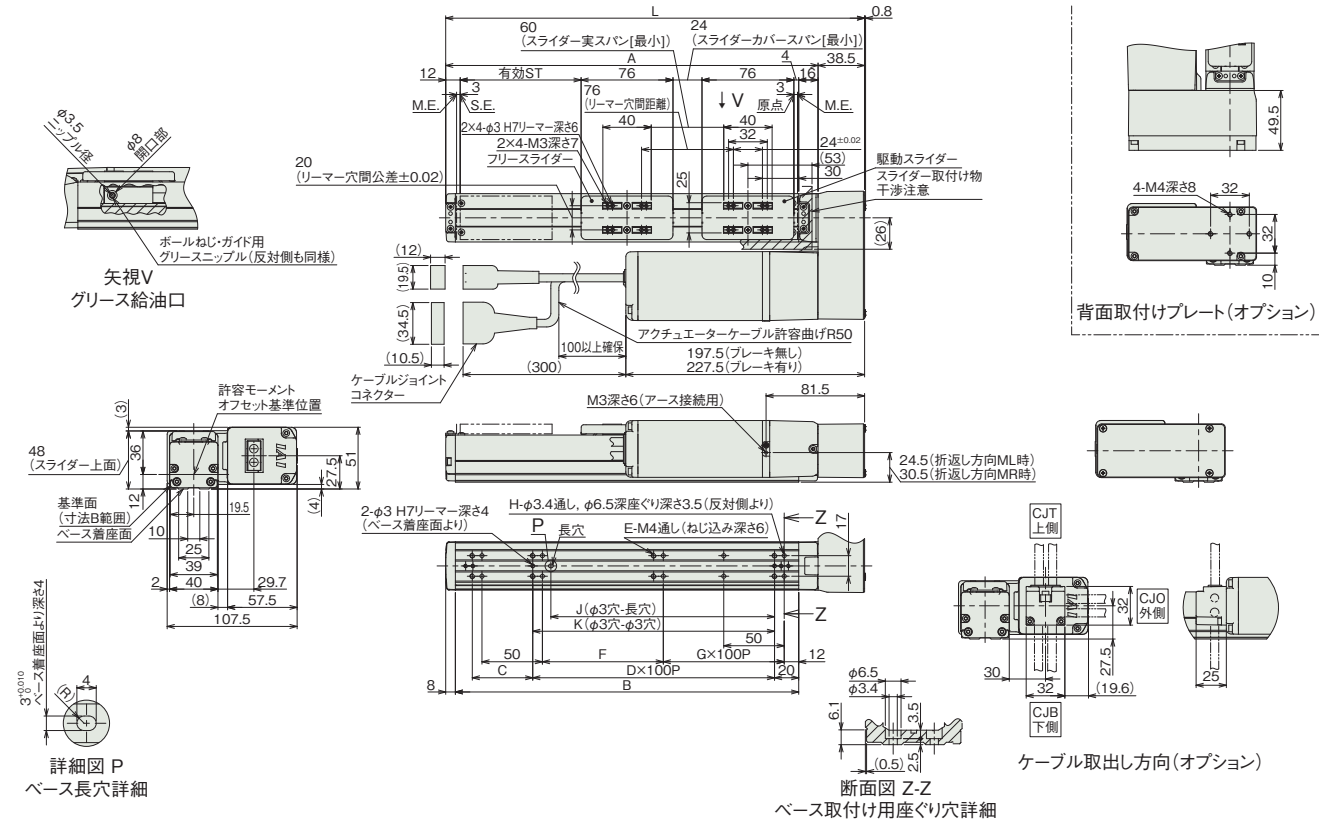
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非搭載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

	150	200	250	300	350	400	450	500
呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5
A	258	308	358	408	458	508	558	608
B	234	284	334	384	434	484	534	584
C	100	50	100	50	100	50	100	50
D	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	10	10	12	12	14	14	16	16
J	85	185	185	285	285	385	385	485
K	100	200	200	300	300	400	400	500

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

	150	200	250	300	350	400	450	500	
呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4
	ブレーキ有り	2.0	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.1kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	-	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

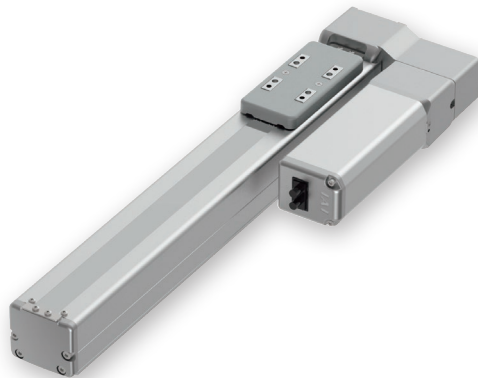
RCS4-SA6R

±10μm 標準	簡易防塵	バッテリーレスアプソ	モーター折返し	本体幅 60mm	200V ACサーボ モーター	100W
-------------	------	------------	---------	-------------	-----------------------	------

■型式項目

RCS4 - SA6R - WA - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード 30 30mm 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 800 50mm 800mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 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	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	----------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-290、3-292ページをご参照ください。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は 630mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目		内容					
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注3)	11	18	30	45	45
		最高速度 (mm/s)	1600	1200	720	360	180
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1	0.7
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注3)	3	5	9	15	15
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1600	1200	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.7	1	0.3
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	0.7	
推力	定格推力 (N)	57	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	5	9	15	15	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	

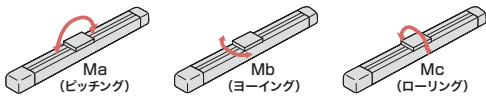
(注3) ダブルスライダー仕様 (W) 選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

(注) ダブルスライダー仕様 (W) 選択時は、リード30を選択できません。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (注4)	Ma: 48.5 N・m [474 N・m]
	Mb: 69.3 N・m [678 N・m]
	Mc: 103 N・m [178 N・m]
動的許容モーメント (注4) (注5)	Ma: 11.6 N・m [106 N・m]
	Mb: 16.6 N・m [152 N・m]
	Mc: 24.6 N・m [40.0 N・m]
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 【 】内はダブルスライダー仕様 (W) 選択時の数値です。
(注5) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0		
30	11	6	6	4	3	2	2	1.5		
20	18	15	10	8	5	5	4	4		
12	30	24	20	15	9	9	9	8		
6	45	30	20	20	15	15	15	15		
3	45	30	20	15	15	14	10			

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0		
20	16	13	8	6	3	3	2	2		
12	28	22	18	13	7	7	7	6		
6	43	28	18	18	13	13	13	13		
3	43	28	18	13	13	12	8			

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600	1450	1260	1100	970	860	
20	1200	1130	970	840	735	650	
12	720	620	535	460	405	355	
6	360	305	265	230	200	175	
3	180	150	130	115	100	85	

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)															最高速度 (mm/s)				
	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後	
水平	30	11	6	6	4	3	2.5	2	1.5	1.5	1.5	1.25	1.25	1.25	1.25	1	1	1	1600	1800
	20	18	15	10	8	6	5	4.5	4	3.5	2.5	2	2	2	1.75	1.75	1.75	1200	1200	
	12	30	24	20	15	15	9	6	5.5	5	4	3.5	3.5	3	3	2.5	2.5	2	720	720
	6	45	30	20	20	18	16	11	9	7.5	7	5.75	5	4	3.5	3	2.5	2	360	360
	3	45	30	20	12	7.5	2.5												180	180
垂直	30	3	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1	1	1								1600	1800
	20	5	5	4	4	3	2	2	2	2	2								1200	1200
	12	9	9	9	8	8	7	6	5	4	3.5	3							720	720
	6	15	15	15	15	11	9	6.5	6	5	4	4							360	360
	3	15	14	10	6	4	1												180	180

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

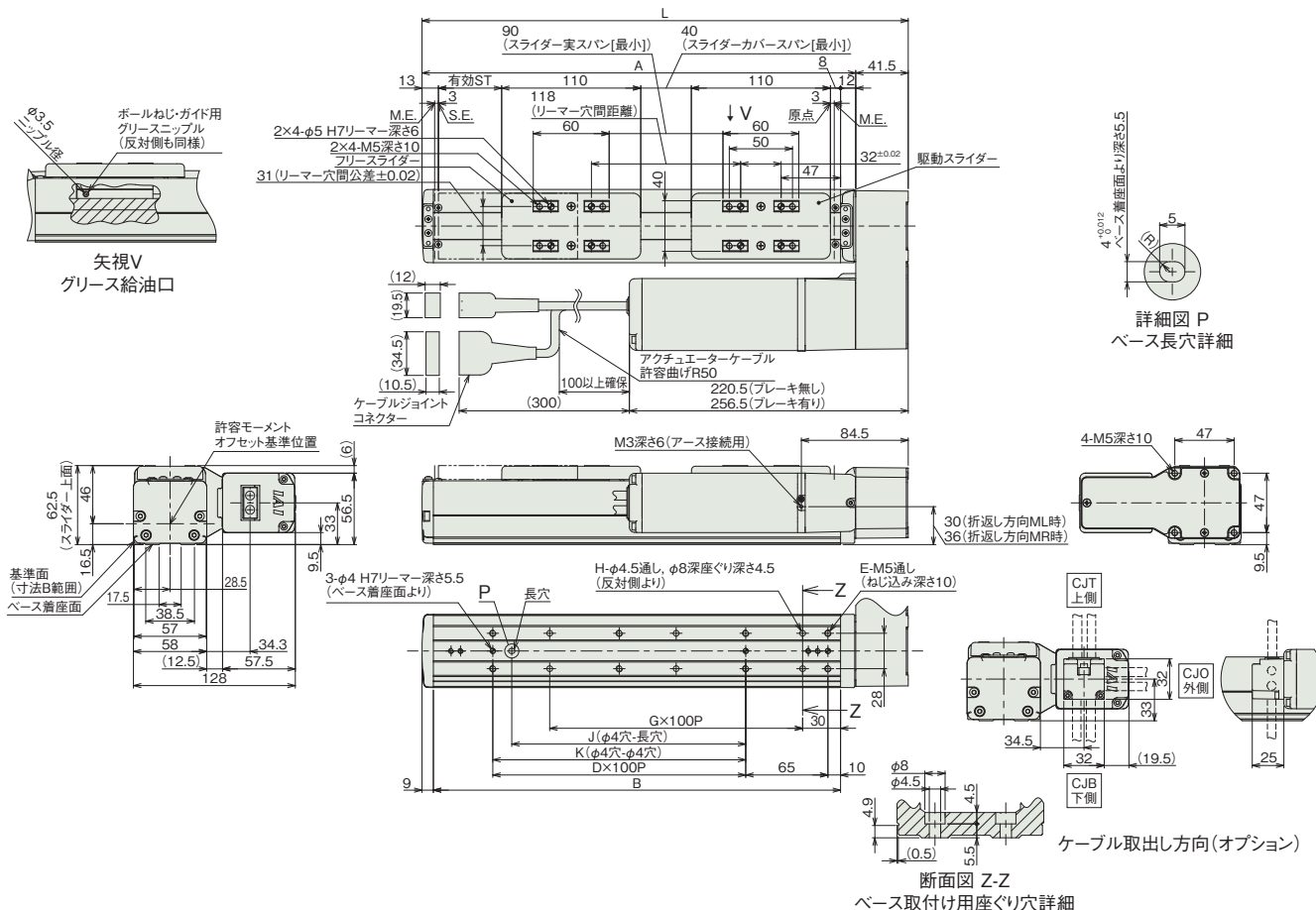
寸法図 (ダブルスライダー仕様)

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	384.5	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5
A	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2
	ブレーキ有り	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.3kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	-	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

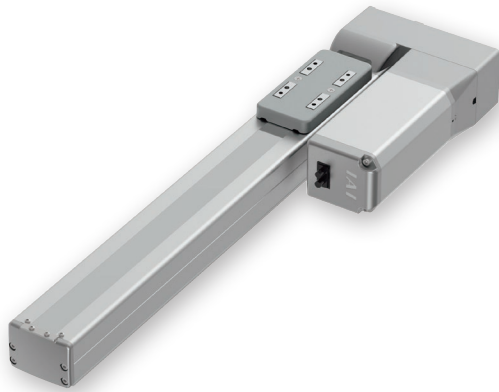
RCS4-SA7R

±10μm 標準	簡易防塵	バッテリーレスアプソ	モーター折返し	本体幅 70mm	200V ACサーボ モーター	200W
-------------	------	------------	---------	-------------	-----------------------	------

型式項目

RCS4 - SA7R - WA - 200

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 36 36mm 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 800 50mm 800mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 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	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	----------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
スライダスペーサー	SS	3-610	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-294、3-296ページをご参照ください。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は 810mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容	内容					
		36	24	16	8	4	
リード	ボールねじリード (mm)	36	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注3)	7	30	38	45	50
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1500	1000	500	240
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注3)	4	6	12	18	25
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1500	1000	500	240
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.7	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1	0.7
推力	定格推力 (N)	95	142	214	427	855	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	4	6	12	18	25	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	

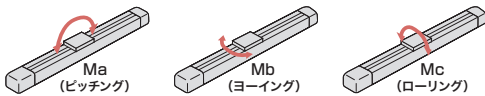
(注3) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

(注) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、リード36を選択できません。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (注4)	Ma: 115 N・m [711 N・m]
	Mb: 115 N・m [711 N・m]
	Mc: 229 N・m [361 N・m]
動的許容モーメント (注4) (注5)	Ma: 44.7 N・m [285 N・m]
	Mb: 44.7 N・m [285 N・m]
	Mc: 89.1 N・m [145 N・m]
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 【 】内はダブルスライダ仕様(W)選択時の数値です。
(注5) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0		
36	7	7	6	4	4	4	3	2		
24	30	12	10	6	6	6	5	5		
16	38	30	15	15	12	12	10	8		
8	45	40	40	35	18	18	18	16		
4	50	50	40	25	25	25	20			

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0		
24	28	10	8	4	4	4	3	3		
16	36	28	13	13	10	10	8	6		
8	43	38	38	33	16	16	16	14		
4	48	48	38	23	23	23	18			

■ストロークと最高速度

ストローク	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1800			1620	1420	1260	1120
24	1500	1440	1240	1095	965	850	760
16	1000	965	830	720	635	560	500
8	500	475	410	355	315	275	245
4	240	235	205	175	155	135	120

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)															最高速度 (mm/s)				
	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後	
水平	36	7	7	6	4	3	3	2.5	2.5	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1	1800	2150	
	24	30	12	10	6	5	5	5	5	4	4	3	3	3	3	3	3	1500	1500	
	16	38	30	15	15	12	12	10	10	9	8	7	6	6	5.5	5	4	3.5	1000	1000
	8	45	40	40	35	30	25	18	15	10	9	9	9	8	7	6	5	4	500	500
	4	50	50	40	25	15	5												240	240
垂直	36	4	4	3	2	2	2	2	1.5	1.5	1.5							1800	2150	
	24	6	6	5	5	4	4	4	3.5	3.5	3	3						1500	1500	
	16	12	12	10	8	8	8	5	5	5	5	5						1000	1000	
	8	18	18	18	16	15	12	10	10	8	7	7						500	500	
4	25	25	20	12	8	3												240	240	

選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

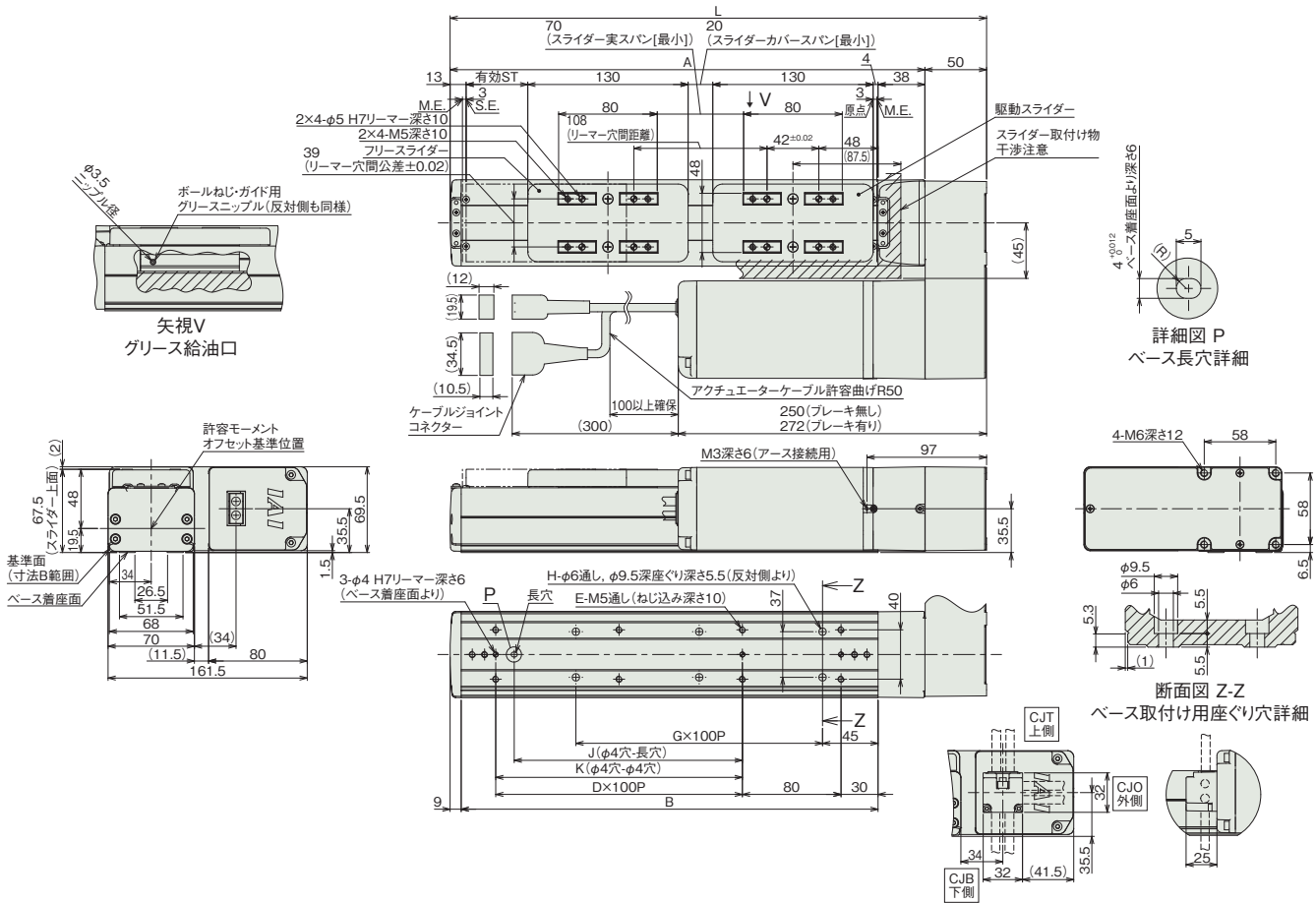
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035
A	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.5	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4	7.7	7.9	8.1
	ブレーキ有り	6.0	6.3	6.5	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7	7.9	8.2	8.4	8.6

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103		
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279		
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319		
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定
注意事項
非掲載機種
スライダー
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
「一覧表」

RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

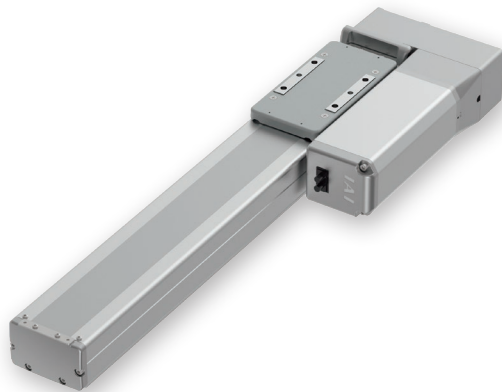
RCS4-SA8R

±10μm 標準	簡易防塵	バッテリーレスアプソ	モーター折返し	本体幅 90mm	200V ACサーボ モーター	400W
-------------	------	------------	---------	-------------	-----------------------	------

■型式項目

RCS4 - SA8R - WA - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 400 サーボモーター 400W	リード 48 48mm 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 1100 1100mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	---------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
スライダスペーサー	SS	3-610	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-298、3-300ページをご参照ください。



選定上の
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、 $Ma \cdot Mb \cdot Mc$ 方向 400mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は 1200mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目		内容					
リード	ボールねじリード(mm)	48	30	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	8	30	60	80	90
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2100	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.3	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	-	12	20	35	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	-	0.5	0.5	0.7	0.5
	最高加減速度(G)	-	1	1	1	0.7	
推力	定格推力(N)	141	226	339	678	1357	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
	ブレーキ保持力(kgf)	-	12	20	35	45	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	

(注3) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

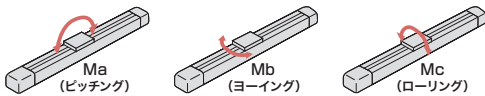
(注) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、リード48を選択できません。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント(注4)	Ma: 219 N・m [1980 N・m]
	Mb: 219 N・m [1980 N・m]
	Mc: 414 N・m [828 N・m]
動的許容モーメント(注4)(注5)	Ma: 77.0 N・m [565 N・m]
	Mb: 77.0 N・m [565 N・m]
	Mc: 146 N・m [237 N・m]
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 【 】内はダブルスライダ仕様(W)選択時の数値です。

(注5) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直			
	加速度(G)								
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0	
48	8	8	6	5					
30	30	25	20	15	12	12	10	8	
20	60	40	30	20	20	20	18	15	
10	80	80	70	60	35	35	35	30	
5	90	90	70	70	45	45	35	30	

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直			
	加速度(G)								
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0	
30	27.5	22.5	17.5	12.5	9.5	9.5	7.5	5.5	
20	57.5	37.5	27.5	17.5	17.5	17.5	15.5	12.5	
10	77.5	77.5	67.5	57.5	32.5	32.5	32.5	27.5	
5	87.5	87.5	67.5	57.5	42.5	42.5	32.5	27.5	

■ストロークと最高速度

ストローク リード (50mmごと)	50~600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
48	2100	1950	1760	1590	1450	1320	1210	1110			
30	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)															最高速度(mm/s)			
	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後
水平	48	8	8	6	5	4	3.5	3	2.5	2	1.5	1	1	1	0.5	0.5	0.5	2100	2500
	30	30	25	20	15	10	9	8	7	6	5	4	4	4	3.75	3.75	3.5	1800	1800
	20	60	40	30	20	15	13	10	9	8	7	6	6	6	6	6	5	1200	1200
	10	80	80	70	60	58	55	43	35	30	25	20	18	15	13	12	10	600	600
	5	90	90	70	50	40	25											300	300
垂直	48																		
	30	12	12	10	8	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3						1800	1800
	20	20	20	18	15	12	10	8	7	6	5	4						1200	1200
	10	35	35	35	30	28	25	23	20	18	16	14						600	600
5	45	45	35	30	22	15												300	300

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

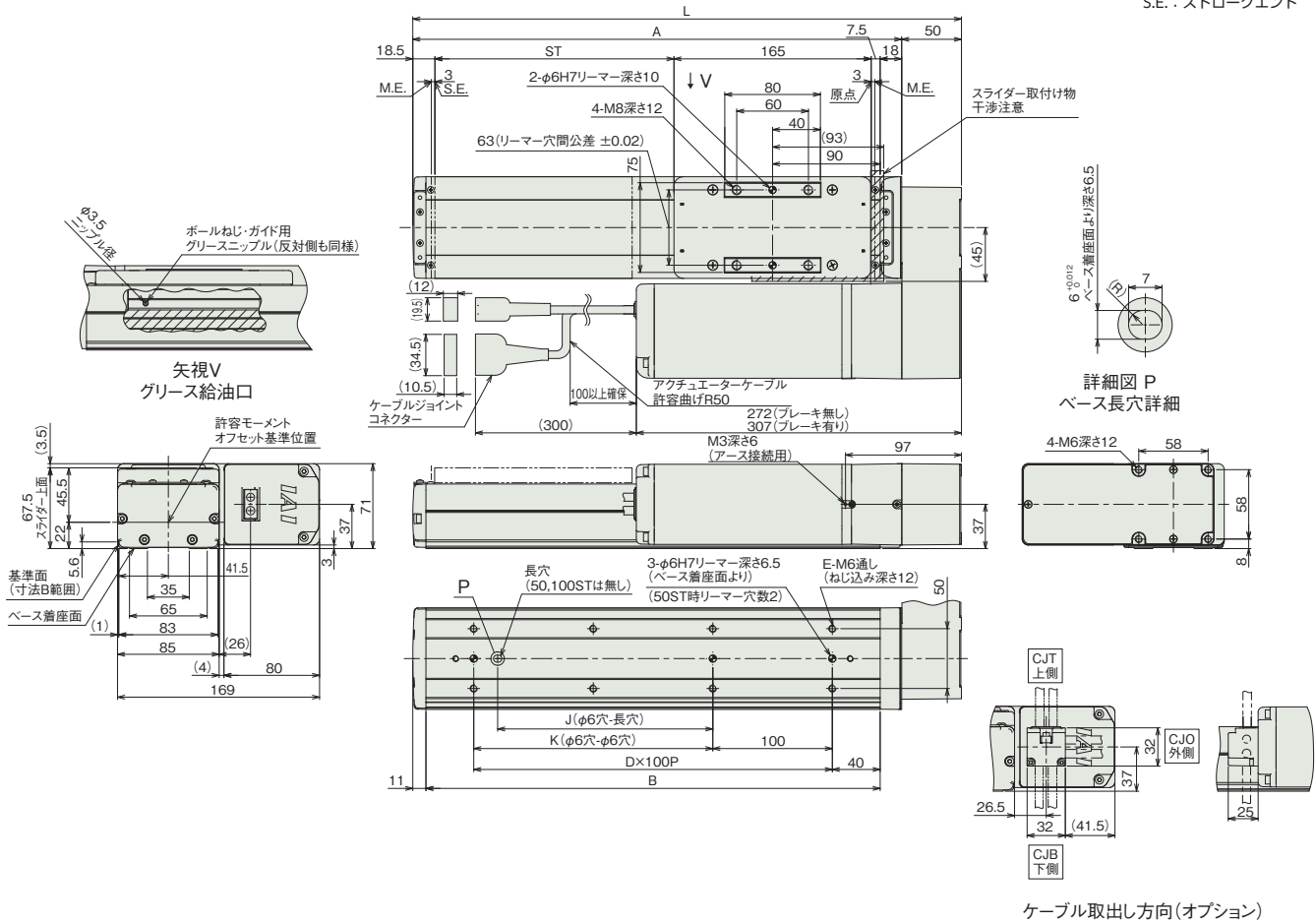
リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	309	359	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359
A	259	309	359	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	プレーキ無し	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.4	11.7
	プレーキ有り	6.1	6.4	6.7	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3	11.6	11.9	12.2

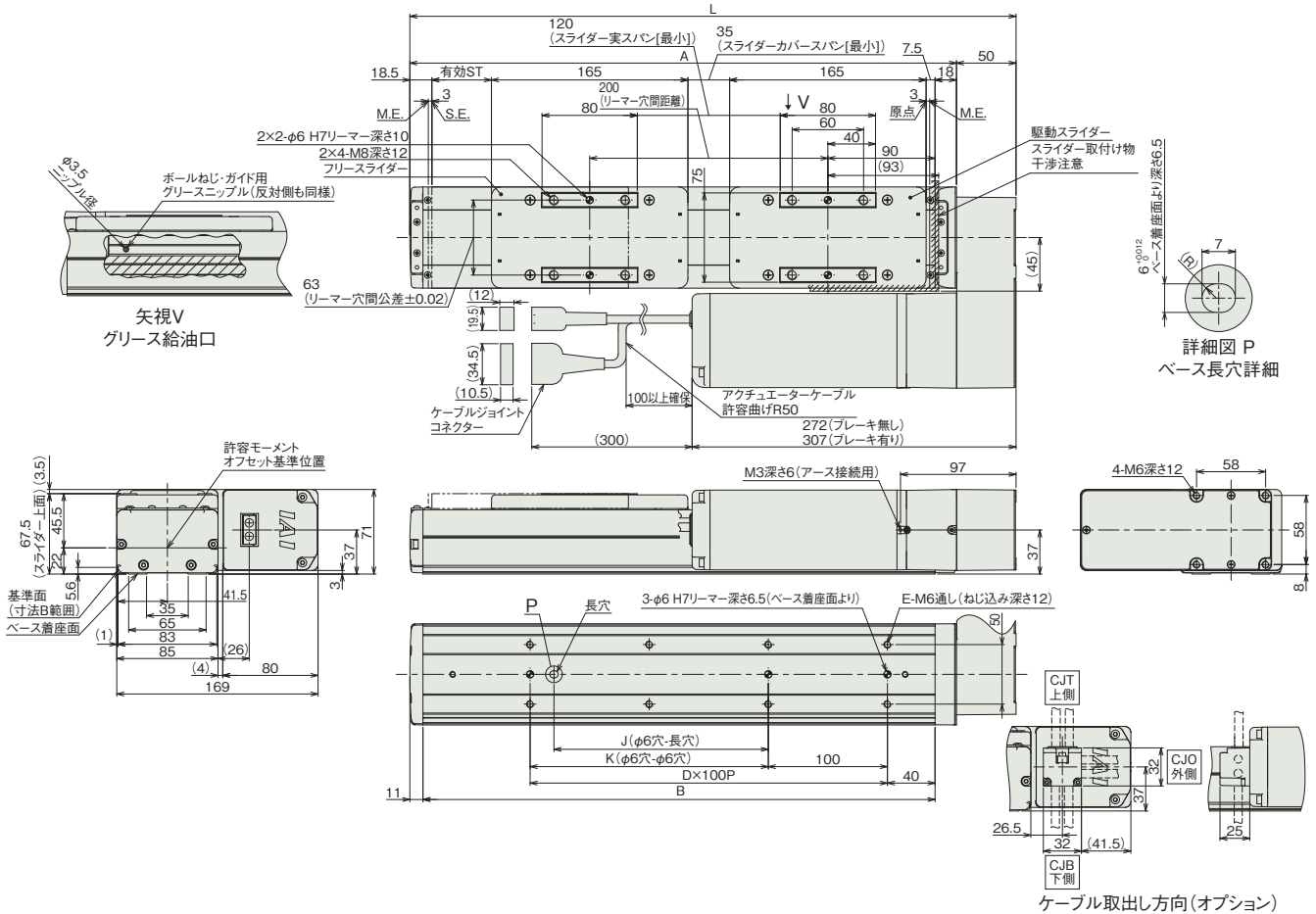
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには反却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
L	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359
A	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309
B	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.4	10.7	11.0	11.3	11.6	11.9	12.2	12.5
	ブレーキ有り	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4	10.7	10.9	11.2	11.5	11.8	12.1	12.4	12.7	13.0

(注) シングルスライダー仕様はフリースライダー0.8kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

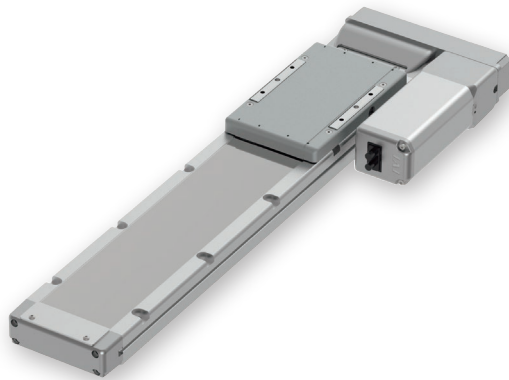
IFA

RCS4-WSA10R

±10μm	簡易防塵	バッテリーレスアプソ	モーター折返し	本体幅 100mm	200V ACサーボモーター	60W
-------	------	------------	---------	-----------	----------------	-----

■型式項目

RCS4	-	WSA10R	-	WA	-	60	-		-		-		-		-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ		モーター種類 60 サーボモーター 60W		リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm		ストローク 50 50mm 500 500mm (50mmごと)		適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル		オプション 下記オプション 価格表参照		



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
スライダスペーサー	SS	3-610	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 500mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

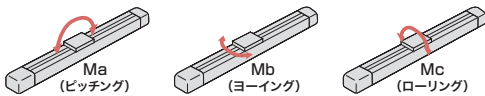
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7	16	27	40
		最高速度(mm/s)	960	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	—	3	5	10
		最高速度(mm/s)	—	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	—	1	1	0.5
		最高加減速度(G)	—	1	1	0.7
推力	定格推力(N)	53	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	—	3	5	10	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：271N・m
	Mb：271N・m
	Mc：553N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma：65.4N・m
	Mb：65.4N・m
	Mc：134N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	7	7	5	4				
10	16	16	12	12	3	3	3	3
5	27	27	20	18	5	5	5	5
2.5	40	30	18		10	10	6	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~350 (50mmごと)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	960	930	775	660
10	600	590	490	415
5	300	290	245	205
2.5	150	145	120	100

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)													最高速度 (mm/s)	
	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後	
水平	16	7	7	5	4	3	3	2.5	2	1.5	1.25	1	1	960	960
	10	16	16	12	12	5.5	4	3	2	1.5	1	1	600	600	
	5	27	27	20	18	12	11.5	9	6.5	4.5	3.25	2.25	1.5	300	300
	2.5	40	30	18	11	6.5	2							150	150
垂直	16														
	10	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1	1				600	600
	5	5	5	5	5	5	5	5	4.5	3				300	300
	2.5	10	10	6	5	3.25	1							150	150

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

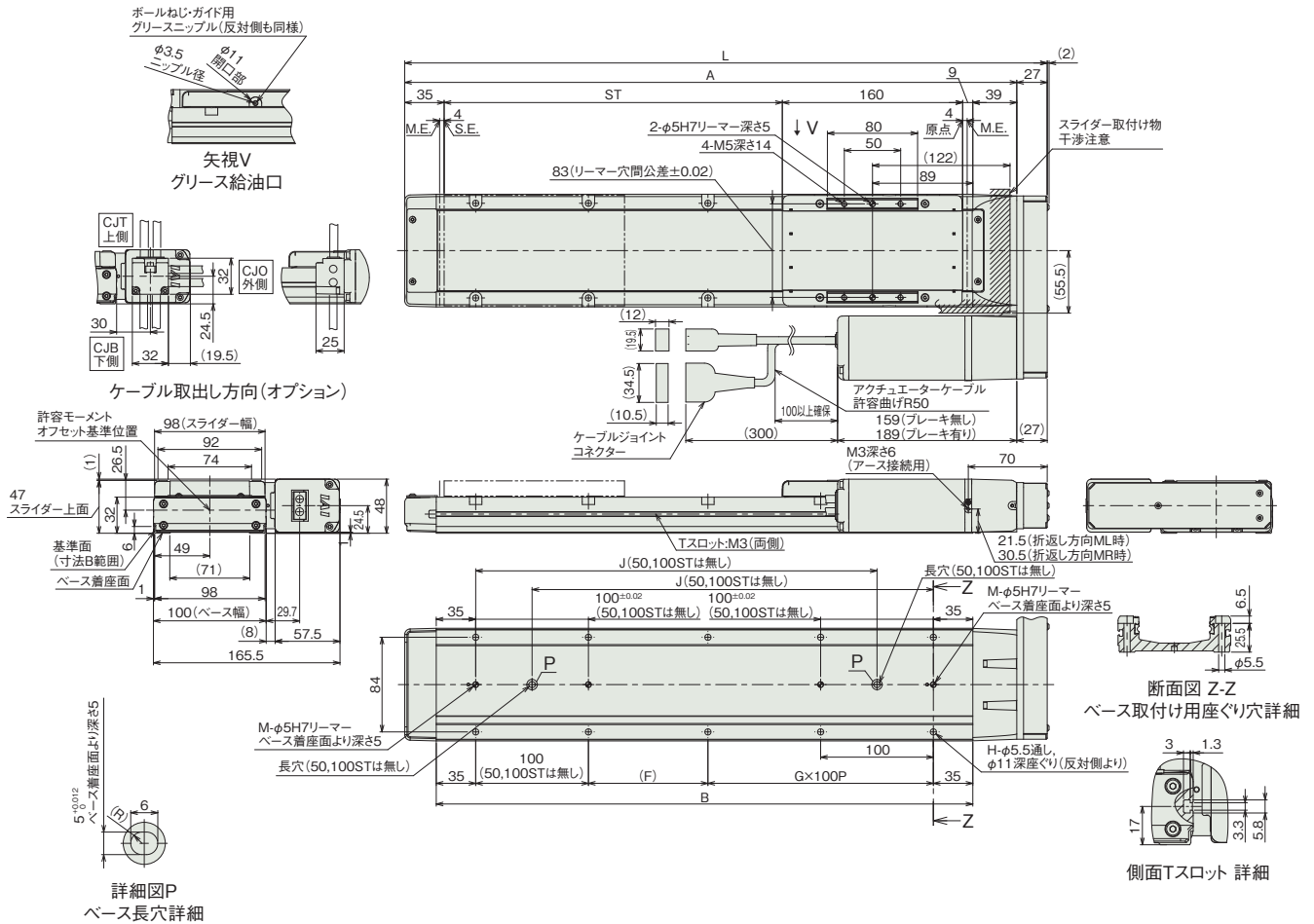
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F	156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J	-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	ブレーキ無し	3.2	3.5	3.7	4.0	4.2	4.5	4.7	5.2	5.4
	ブレーキ有り	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.5	5.7

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SSPA		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
ISDB/ ISPB		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
NSA		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
IFA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

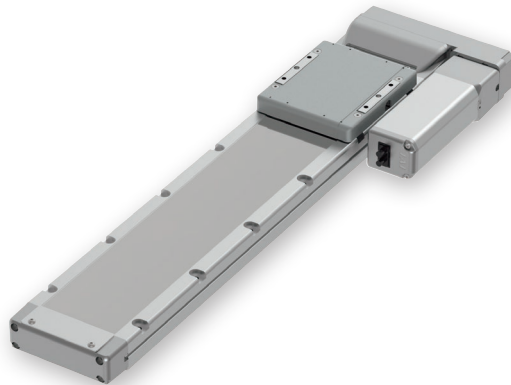
RCS4-WSA12R

±10μm 位置精度	簡易防塵	バッテリーレスアプソ	モーター折返し	本体幅 120mm	200V ACサーボ モーター	100W
---------------	------	------------	---------	--------------	-----------------------	------

■型式項目

RCS4 - WSA12R - WA - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 サーマーター 100W	リード 30 30mm 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	------------------------------	--	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
ロボットケーブル	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

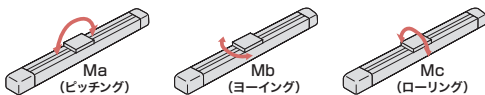
■メインスペック

項目		内容					
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	13	23	43	55
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1600	1200	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.7	0.3	0.5	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	—	3	8	15	15
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	—	1200	720	360	180
		定格加減速度 (G)	—	0.5	0.7	0.5	0.3
推力	最高加減速度 (G)	—	1	1	1	0.7	
	定格推力 (N)	57	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
	ブレーキ保持力 (kgf)	—	3	8	15	15	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 311N・m
	Mb: 311N・m
	Mc: 827N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 87.5N・m
	Mb: 87.5N・m
	Mc: 233N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パルスリニアスプロリソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
30	5	5	5	4				
20	13	10	8	6	3	3	2	2
12	23	23	16	15	8	8	8	6
6	43	40	30	20	15	15	12	10
3	55	30	15		15	10	6	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
リード								
30	1600	1450	1260	1100	970	860	770	
20	1200	1130	970	840	740	650	580	520
12	720	610	535	465	405	355	315	285
6	360	310	265	230	200	175	155	140
3	180	150	130	115	100	85	75	70

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

	リード	加減速度別可搬質量 (kg)												最高速度 (mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	30	5	5	5	4	2.5	2	1.5	1	1	1	1	1	1600	1800
	20	13	10	8	6	4	4	4	3	1.5	1	1	1	1200	1200
	12	23	23	16	15	14.5	8.5	5.5	4.5	2.5	1	1	1	720	720
	6	43	40	30	20	17	12	7.5	4.5	2.5	1			360	360
	3	55	30	15	2									180	180
垂直	30														
	20	3	3	2	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5				1200	1200
	12	8	8	8	6	6	6	4.75	3	1.75				720	720
	6	15	15	12	10	7.5	7	4.75	3	1.75				360	360
	3	15	10	6	0.75									180	180

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

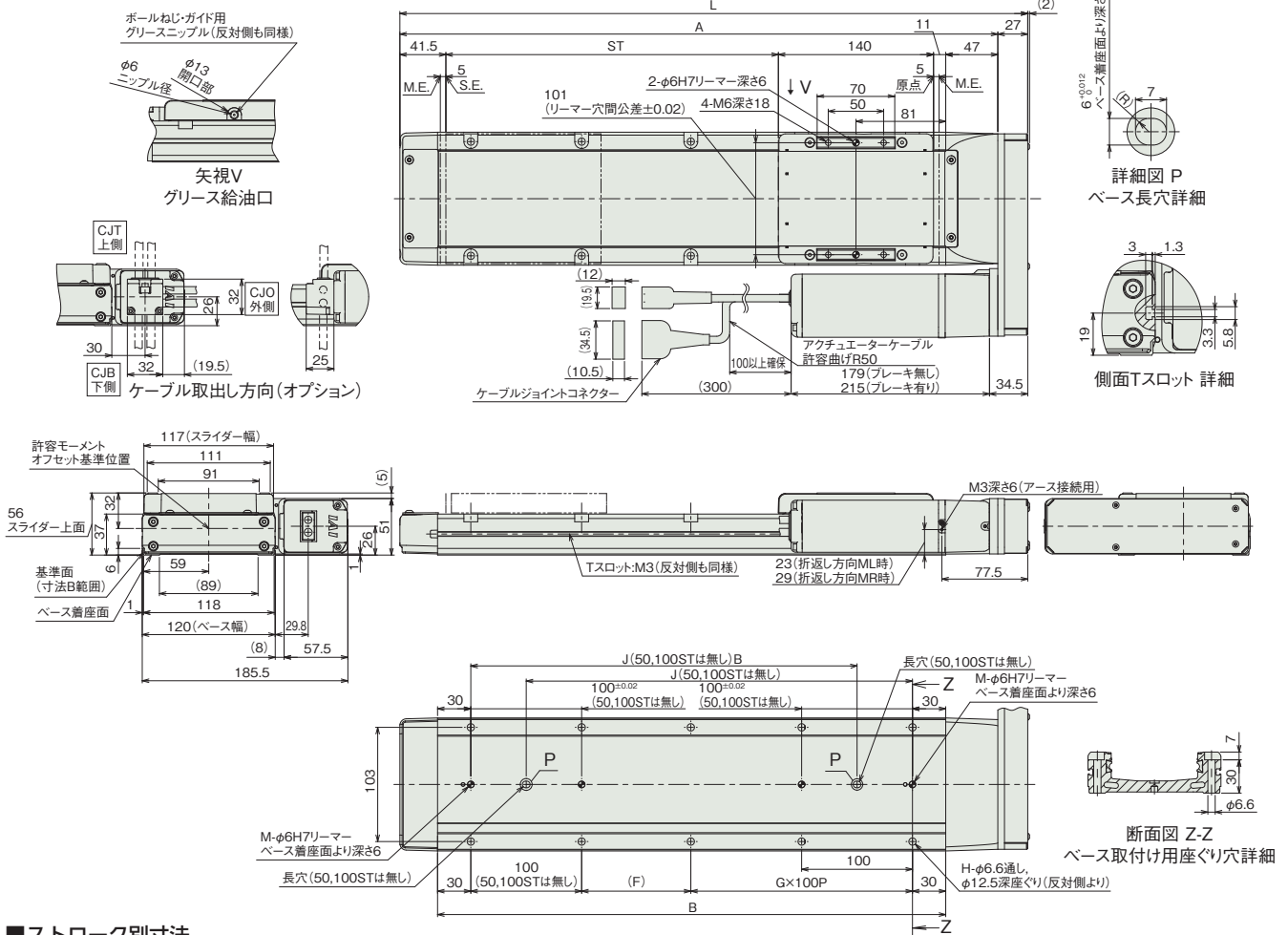
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5
A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
F	148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	898.5
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	-	-	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)																
ブレーキ無し	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.3
ブレーキ有り	4.5	4.8	5.2	5.5	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.2	9.6

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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													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	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SSPA		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
ISDB/ ISPB		2	-	●	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
NSA		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
IFA		8	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

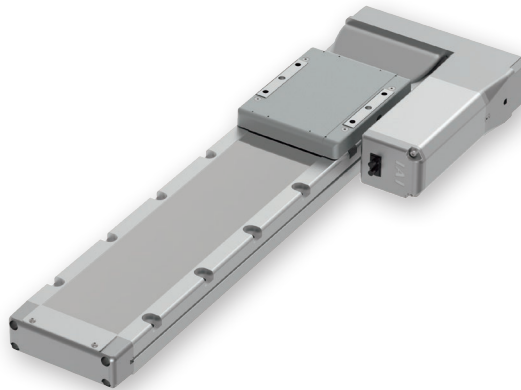
IFA

RCS4-WSA14R

±10μm	簡易防塵	バッテリーレスアップ	モーター折返し	本体幅 140mm	200V ACサーボモーター	200W
-------	------	------------	---------	-----------	----------------	------

■型式項目

RCS4	-	WSA14R	-	WA	-	200	-		-		-		-		-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ		モーター種類 200 サーボモーター 200W		リード 36 36mm 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm		ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)		適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル		オプション 下記オプション 価格表参照		



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
スライダスペーサー	SS	3-610	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

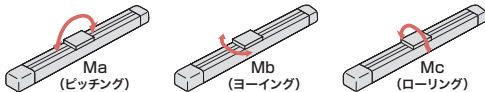
■メインスペック

項目		内容					
リード	ボールねじリード (mm)	36	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	7	20	45	65	75
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1710	1440	960	480	240
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	2.5	8	10	25
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	1440	960	480	240
		定格加減速度 (G)	-	1	1	1	0.7
推力	定格推力 (N)	最高加減速度 (G)	-	1	1	1	0.7
		最高加減速度 (G)	-	1	1	1	0.7
		最高加減速度 (G)	-	1	1	1	0.7
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	2.5	8	10	25	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 462N・m
	Mb: 462N・m
	Mc: 1170N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 122N・m
	Mb: 122N・m
	Mc: 308N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
36	7	6	6	4				
24	20	15	15	10	2.5	2.5	2.5	2.5
16	45	30	20	20	8	8	8	8
8	65	50	40	40	10	10	10	10
4	75	60	30		25	20	12	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36		1710		1590	1400	1240	1110	990
24	1440	1420	1220	1060	930	830	740	665
16	960	920	790	690	610	550	490	440
8	480	460	400	350	305	270	240	215
4	240	230	200	170	150	135	120	105

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

	リード	加減速度別可搬質量 (kg)												最高速度 (mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	36	7	6	6	4	2.5	2.5	2	1.5	1	1	0.5	1710	2150	
	24	20	15	15	10	4.5	4.5	4.5	3.5	2.5	2.5	1.75	1440	1440	
	16	45	30	20	20	11.5	11.5	9.5	8.5	6.5	3.5	1.75	960	960	
	8	65	50	40	40	29.5	24.5	17	9.5	6.5	3.5	1.75	480	480	
	4	75	60	30	10								240	240	
垂直	36														
	24	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5			1440	1440	
	16	8	8	8	8	7.5	7.5	4.5	4.5	4.5			960	960	
	8	10	10	10	10	9	9	9	7.5	4.5			480	480	
	4	25	20	12	4.5								240	240	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

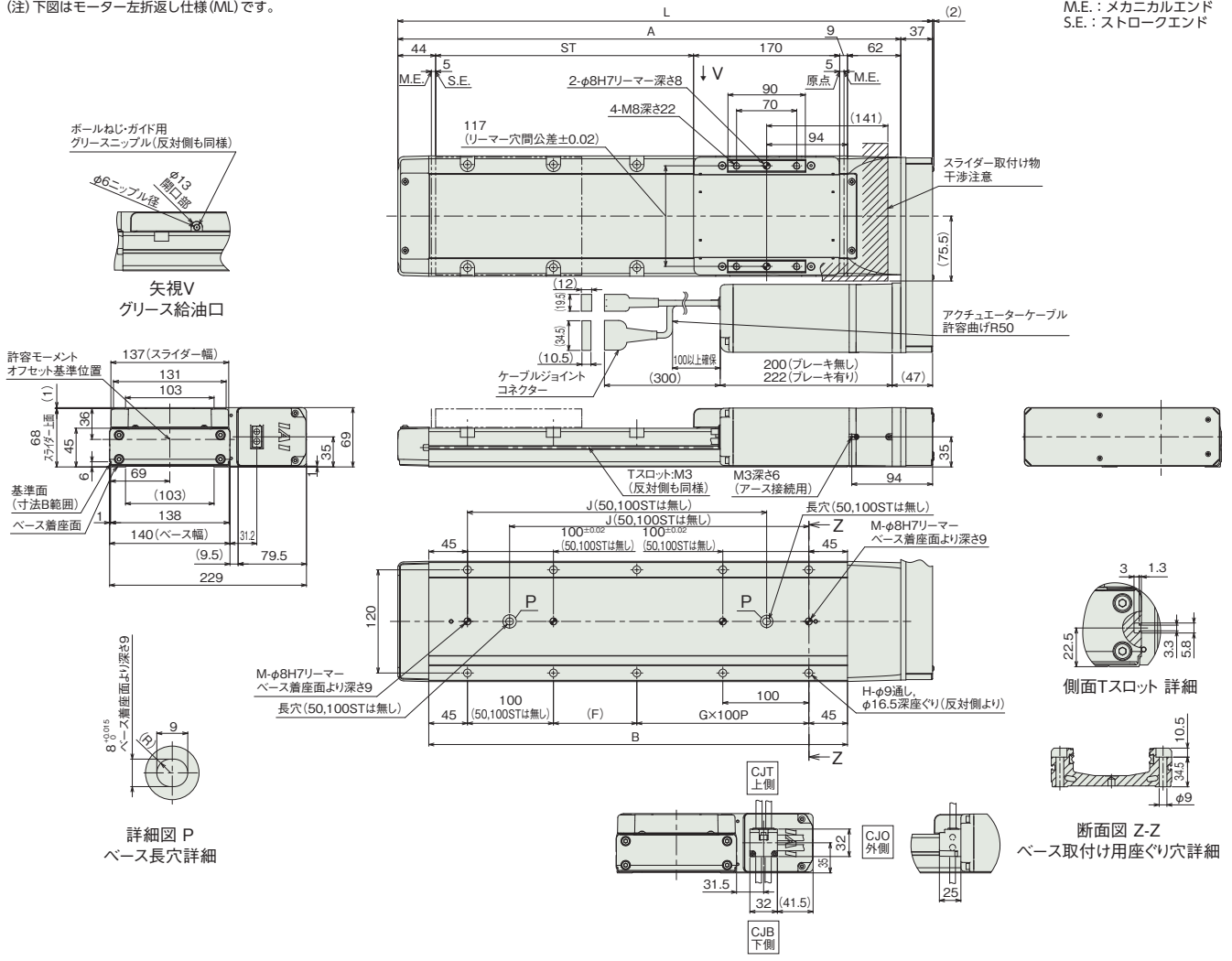
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F	147	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)																
ブレーキ無し	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2	14.7
ブレーキ有り	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.8	15.3

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	-	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

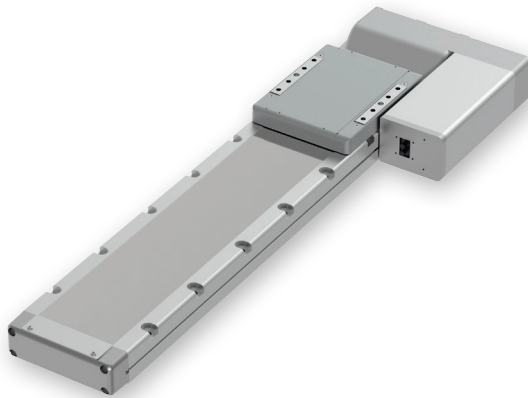
IFA

RCS4-WSA16R

±10μm 精度	簡易防塵	バッテリーレスアプン	モーター折返し	本体幅 160mm	200V ACサーボ モーター	400W
-------------	------	------------	---------	--------------	-----------------------	------

■型式項目

RCS4 - WSA16R - WA - 400								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプン	モーター種類 400 サーボモーター 400W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 } 50mm 1100 } 1100mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 650mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-606	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-606	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

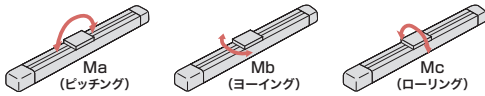
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	60	80	100
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	18	35	50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.7	0.3
ブレーキ	最高加減速度(G)	1	1	1	0.7	
	定格推力(N)	226	339	678	1357	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	12	18	35	50	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 642N・m
	Mb: 642N・m
	Mc: 1610N・m
動的許容モーメント(注2)	Ma: 161N・m
	Mb: 161N・m
	Mc: 404N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)							
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
30	30	25	20	10	12	12	8	8
20	60	40	25	22	18	15	15	12
10	80	80	70	60	35	35	35	30
5	100	100	80		50	45	30	

■ストロークと最高速度

ストローク	リード											
	50~550(50mmごと)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)	850(mm)	900(mm)	950(mm)	1000(mm)	1050(mm)	1100(mm)
30	1800	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620
20	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415
10	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205
5	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

	リード	加減速度別可搬質量 (kg)											最高速度 (mm/s)		
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	30	30	25	20	10	8	8	7.5	5.5	3.5	3.5	3.5	3	1800	1800
	20	60	40	25	22	14.5	12.5	9.5	7.5	5.5	5.5	5.5	4.5	1200	1200
	10	80	80	70	60	57.5	54.5	37	26	18	12	8	4.5	600	600
	5	100	100	80	37	17								300	300
垂直	30	12	12	8	8	5.5	5	4.5	3.5	2.5				1800	1800
	20	18	15	15	12	10	9.5	7.5	5.5	3.5				1200	1200
	10	35	35	35	30	27.5	24.5	22.5	17.5	13				600	600
	5	50	45	30	17	8								300	300

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

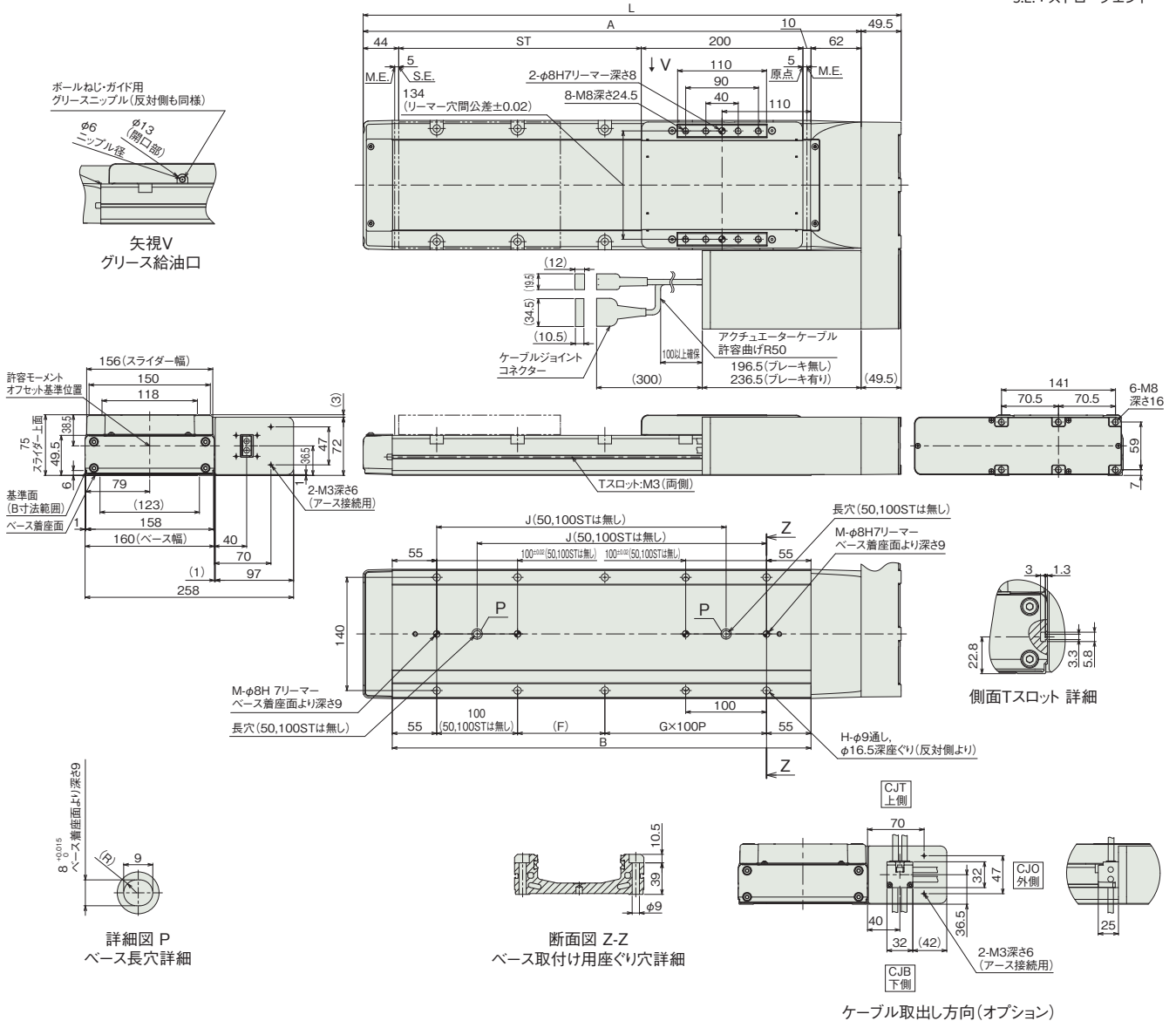
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5	1415.5	1465.5
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
F	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
J	-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.7	20.4	21.0	21.6	22.2	22.8	23.4
質量 (kg)	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.7	20.4	21.0	21.6	22.2	22.8	23.4	24.0

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA




ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

適応コントローラ

本ページ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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

スライダータイプ

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCS3

サーボモーター 200V				
RCS3	スライダー	RCS3/RCS3P-SA8C	3-319	
		RCS3/RCS3P-SS8C	3-323	
		RCS3-CT8C	3-327	
	スライダー 【折返しタイプ】	RCS3/RCS3P-SA8R	3-331	
		RCS3/RCS3P-SS8R	3-335	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS3-SA8C

RCS3P-SA8C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 80 mm
200V ACサーボモーター
100 W
150 W

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCS3 標準仕様 RCS3P 高精度仕様	SA8C	WA バッテリーレスアプソ I インクリメンタル A アブソリュート	100 サーボモーター 100W 150 サーボモーター 150W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 1100 50mm 1100mm (50mmごと)	T2 T4 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA RCON RSEL	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



(注) CEはオプションになります。



エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3-SA8C			RCS3P-SA8C		
	エンコーダー種類		エンコーダー種類		エンコーダー種類	
	バッテリーレスアプソ	インクリメンタル	インクリメンタル	インクリメンタル	アブソリュート	アブソリュート
	モーター-W数	モーター-W数	モーター-W数	モーター-W数	モーター-W数	
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-	-	-

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 高精度仕様(RCS3P)はバッテリーレスアプソをお選びいただけません。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 390mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 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	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-
ブレーキ	B	3-605	-
CE対応	CE	3-606	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
ダブルスライダー仕様	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

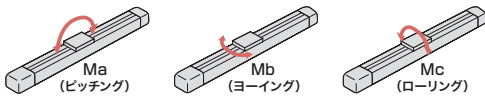
■メインスペック

項目		内容								
		100				150				
モーター	出力 (W)									
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	30	20	10		
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	20	40	80	12	30	60	
		最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3	
		最高加減速度 (G)	1	0.7	0.5	0.3	1	0.7	0.5	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	8	16	3	6	12	
		最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
		最高加減速度 (G)	0.7	0.7	0.5	0.3	0.7	0.7	0.5	
推力	定格推力 (N)	56.6	84.9	169.8	339.7	85.1	127.6	255.3		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ								
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	8	16	3	6	12		
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50		
	最大ストローク (mm)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100		
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm以下 【0.05mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：113N・m
	Mb：177N・m
	Mc：266N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma：26.9N・m
	Mb：38.4N・m
	Mc：63.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート/バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はRCS3Pシリーズの仕様です。その他はRCS3、RCS3P共通です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター (W)	リード (mm)	水平						垂直				
		加速度 (G)										
		0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	
100	30	8	8	6	4	1	2	2	1.5	1		
	20	20	20	10	5		4	4	2	1.5		
	10	40	40	20			8	8	4			
	5	80	65				16	12				
150	30	12	12	10	6	2	3	3	2	1.5		
	20	30	30	15	7.5		6	6	3	2		
	10	60	60	30			12	12	6			

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~650 (50mmごと)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
		30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830
20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター W数	リード	加減速度別可搬質量 (kg)																			最高速度 (mm/s)				
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後		
水平	100	30	12	10	8	7	6	5	4	3	2	1	0.8	0.7	0.6	0.55	0.5	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	1800	2000	
		20	30	24	20	14	10	7	5	4.2	3.5	3	2.55	2.15	1.9	1.7	1.5							1200	1330
		10	60	48	40	28	20	13	8															600	600
		5	120	80	65																				300
垂直	100	30	18	14	12	11	10	8	6	4.5	3	2	1.7	1.5	1.3	1.15	1	0.9	0.8	0.7	0.6	0.5	1800	2000	
		20	45	36	30	21	15	11	7.5	6	4.8	4	3.6	3.2	2.9	2.7	2.5	2.3	2.1	1.9	1.7	1.5	1200	1330	
		10	90	72	60	42	30	20	15	10	5	2												600	600
		5	180	144	120	84	60	40	30	20	15	10	5	2										300	300
垂直	150	30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5	1.25	1.05	0.9	0.75	0.6	0.5	0.4	0.35	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1	1800	2000	
		20	6	6	6	4	3	2.4	2	1.65	1.4	1.2	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	1200	1330	
		10	12	12	12	8.5	6	4	3	2.3	1.8	1.5												600	600
		5	24	24	24	17	12	8	6	4.6	3.6	3	2.4	2	1.7	1.5	1.35	1.2	1.1	1	0.9	0.8	0.7	300	300

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

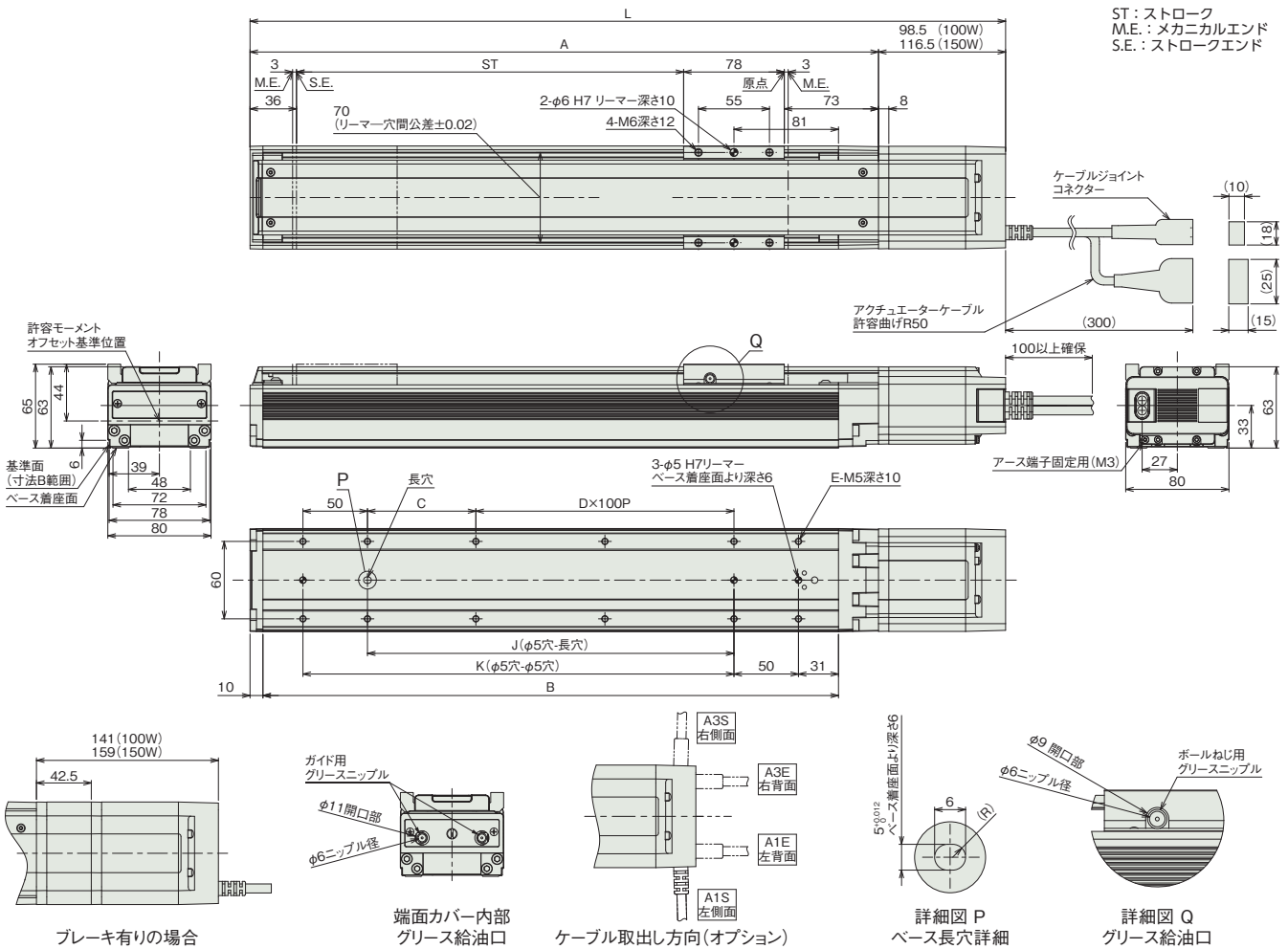
寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) ケーブル取出し方向(オプション)の図は上面から見た場合です。

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



ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	100W	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5
	ブレーキ無し	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428
	ブレーキ有り	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5	1153.5	1203.5	1253.5	1303.5	1353.5	1403.5
	150W	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446
A	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037	1087	1137	1187	1237	1287	
B	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	
C	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	
D	0	0	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	10	
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	
J	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	
K	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	ブレーキ無し(100W)	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2
	ブレーキ無し(150W)	3.0	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3
	ブレーキ有り(100W)	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6
	ブレーキ有り(150W)	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8

■適用コントローラ

本ページ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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCS2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
ISB/ISPB	RSEL	8	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SSPA	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
ISDB/ISPDB	SSEL-CS	2	-	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
NSA	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	
IFA	XSEL-RA/SA	8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) アブソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS3-SS8C

RCS3P-SS8C

簡易防塵 | バッテリーレスアップ | モーターストレート | 本体幅 80mm | 200V ACサーボモーター | 100W | 150W | 鉄ベース

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCS3 標準仕様 RCS3P 高精度仕様		WA バッテリーレスアップ I インクリメンタル A アブソリュート	100 サーボモーター 100W 150 サーボモーター 150W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 ? 50mm 1000 ? 1000mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



(注) CEはオプションになります。



エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3-SS8C			RCS3P-SS8C		
	エンコーダー種類		エンコーダー種類		エンコーダー種類	
	バッテリーレスアップ	インクリメンタル	インクリメンタル	インクリメンタル	アブソリュート	アブソリュート
	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 高精度仕様 (RCS3P) はバッテリーレスアップをお選びいただけません。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 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	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左背面取出し (注1)	A1E	3-605	-
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-
ケーブル右背面取出し (注1)	A3E	3-605	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	3-605	-
ブレーキ	B	3-605	-
CE対応	CE	3-606	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

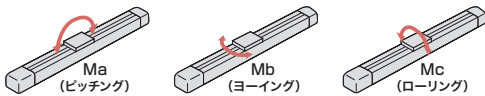
項目	内容	内容							
		100				150			
モーター	出力 (W)								
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	30	20	10	
水平	可搬質量								
	最大可搬質量 (kg)	8	20	40	80	12	30	60	
	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	
	速度/加減速度								
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1	0.7	0.5	0.3	1	0.7	0.5	
垂直	可搬質量								
	最大可搬質量 (kg)	2	4	8	16	3	6	12	
	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	
	速度/加減速度								
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.7	0.7	0.5	0.3	0.7	0.7	0.5	
推力	定格推力 (N)	56.6	84.9	169.8	339.7	85.1	127.6	255.3	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ							
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	8	16	3	6	12	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm以下 【0.05mm以下】
ベース	材質：鉄 無電解ニッケルメッキ処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：198N・m
	Mb：198N・m
	Mc：416N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma：43.4N・m
	Mb：43.4N・m
	Mc：90.9N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート/バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はRCS3Pシリーズの仕様です。その他はRCS3、RCS3P共通です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター (W)	リード (mm)	水平										垂直									
		加速度 (G)																			
		0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0					
100	30	8	8	6	4	1	2	2	1.5	1											
	20	20	20	10	5		4	4	2	1.5											
	10	40	40	20			8	8	4												
	5	80	65				16	12													
150	30	12	12	10	6	2	3	3	2	1.5											
	20	30	30	15	7.5		6	6	3	2											
	10	60	60	30			12	12	6												

■ストロークと最高速度

ストローク	50~600 (50mmごと)	650	700	750	800	850	900	950	1000
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター W数	リード	加減速度別可搬質量 (kg)																			最高速度 (mm/s)					
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後			
水平	100	30	12	10	8	7	6	5	4	3	2	1	0.8	0.7	0.6	0.55	0.5	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	1800	2000		
		20	30	24	20	14	10	7	5	4.2	3.5	3	2.55	2.15	1.9	1.7	1.5							1200	1330	
		10	60	48	40	28	20	13	8																600	600
		5	120	80	65																					300
垂直	100	30	18	14	12	11	10	8	6	4.5	3	2	1.7	1.5	1.3	1.15	1	0.9	0.8	0.7	0.6	0.5	1800	2000		
		20	45	36	30	21	15	11	7.5	6	4.8	4	3.6	3.2	2.9	2.7	2.5	2.3	2.1	1.9	1.7	1.5	1200	1330		
		10	90	72	60	42	30	20	15	10	5	2													600	600
		5	180	144	120	84	60	42	30	20	15	10	5	2												300
垂直	150	30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5	1.25	1.05	0.9	0.75	0.6	0.5	0.4	0.35	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1	1800	2000		
		20	6	6	6	4	3	2.4	2	1.65	1.4	1.2	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	1200	1330		
		10	12	12	12	8.5	6	4	3	2.3	1.8	1.5													600	600
		5	24	24	24	17	12	9	6	4.6	3.6	3	2.4	2	1.7	1.5	1.35	1.2	1.1	1	0.9	0.8	0.7	300	300	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

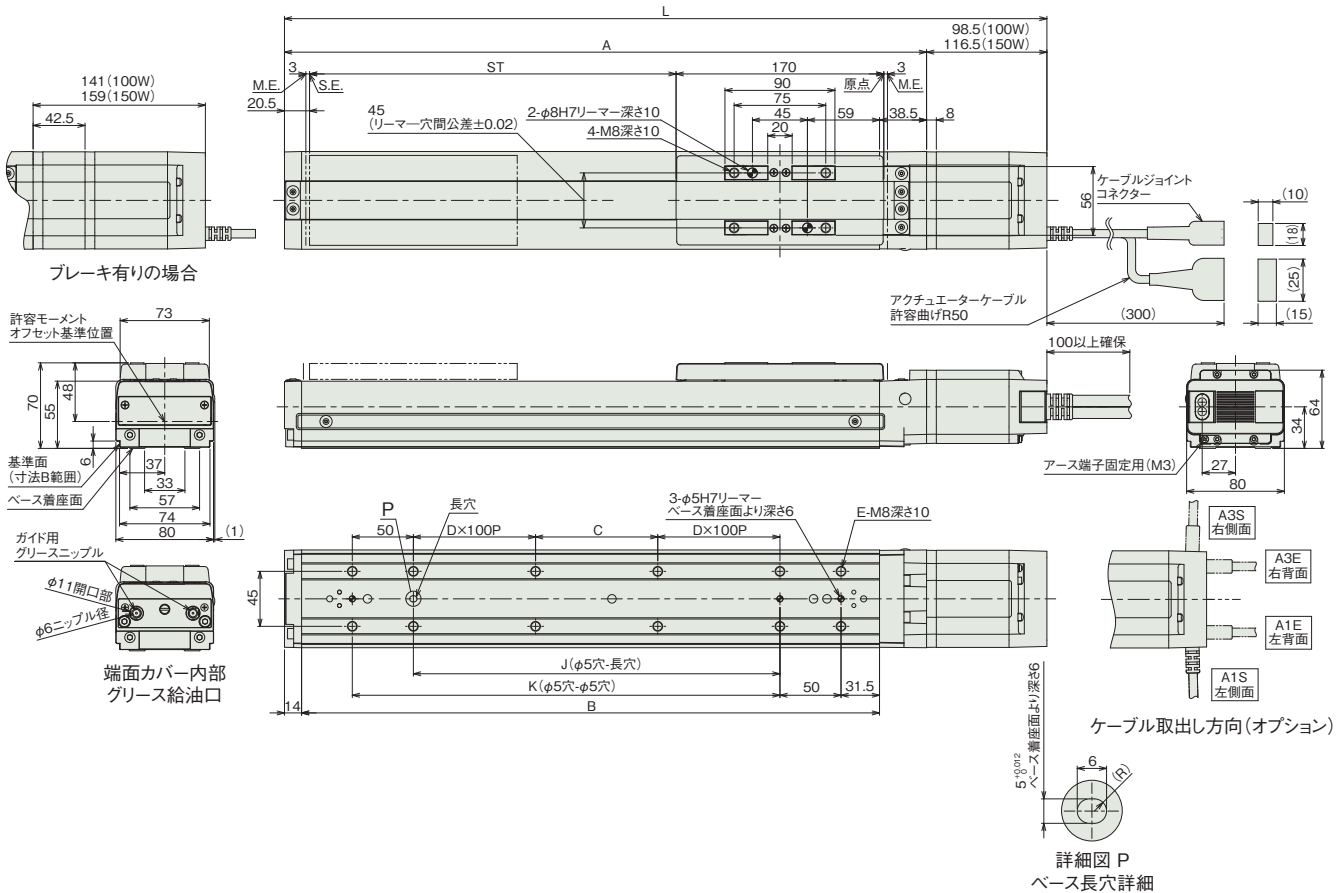
寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) ケーブル取出し方向(オプション)の図は上面から見た場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
L	100W	ブレーキ無し	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324
		ブレーキ有り	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
	150W	ブレーキ無し	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
		ブレーキ有り	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
A		275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	
B		223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	
C		50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	
D		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
E		8	8	8	10	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	24	26	
J		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
K		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
RCP4	質量 (kg)	ブレーキ無し(100W)	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3	7.8	8.4	8.9	9.5	10.0	10.6	11.1	11.7	12.2	12.8	13.3	13.9	14.4	15.0	15.5
		ブレーキ無し(150W)	5.1	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6
	RCP3	ブレーキ有り(100W)	5.5	6.0	6.6	7.1	7.7	8.2	8.8	9.3	9.9	10.4	11.0	11.5	12.1	12.6	13.2	13.7	14.3	14.8	15.4	15.9
		ブレーキ有り(150W)	5.6	6.1	6.7	7.2	7.8	8.3	8.9	9.4	10.0	10.5	11.1	11.6	12.2	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.5	16.0

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCS2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
ISB/ISPB	RSEL	8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	36000	-	8-103	
SSPA	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
ISDB/ISPDB	SSEL-CS	2	-	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279	
NSA	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319	
IFA	XSEL-RA/SA	8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) アプソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS3-CT8C

モーター
ストレート

本体幅
80
mm

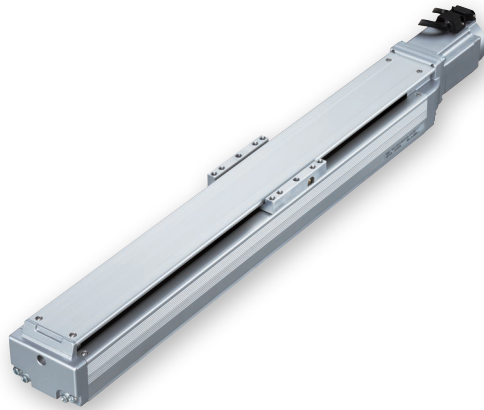
200V
ACサーボ
モーター

400
W

■型式項目

RCS3 - CT8C - [] - 400 - 30 - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート	400	モーター種類 サーボモーター 400W	リード	ストローク 100 ? 100mm 500 ? 500mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 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	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------------------	-----	---------------------------	-----	---	---	---	---------------------------



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	アブソリュート/インクリメンタル	
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	3-609	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-



- 水平設置限定です。水平横立て及び垂直設置はできませんのでご注意ください。取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- S 字モーションによる加減速設定と制振制御をプログラム中で指定していただく必要があります。
- 移動量が 250mm より短い場合は、1 サイクルの動作に 0.05 秒の停止時間を設けてください。250mm 以上のストロークはデューティ比 100% で使用できます。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 445mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

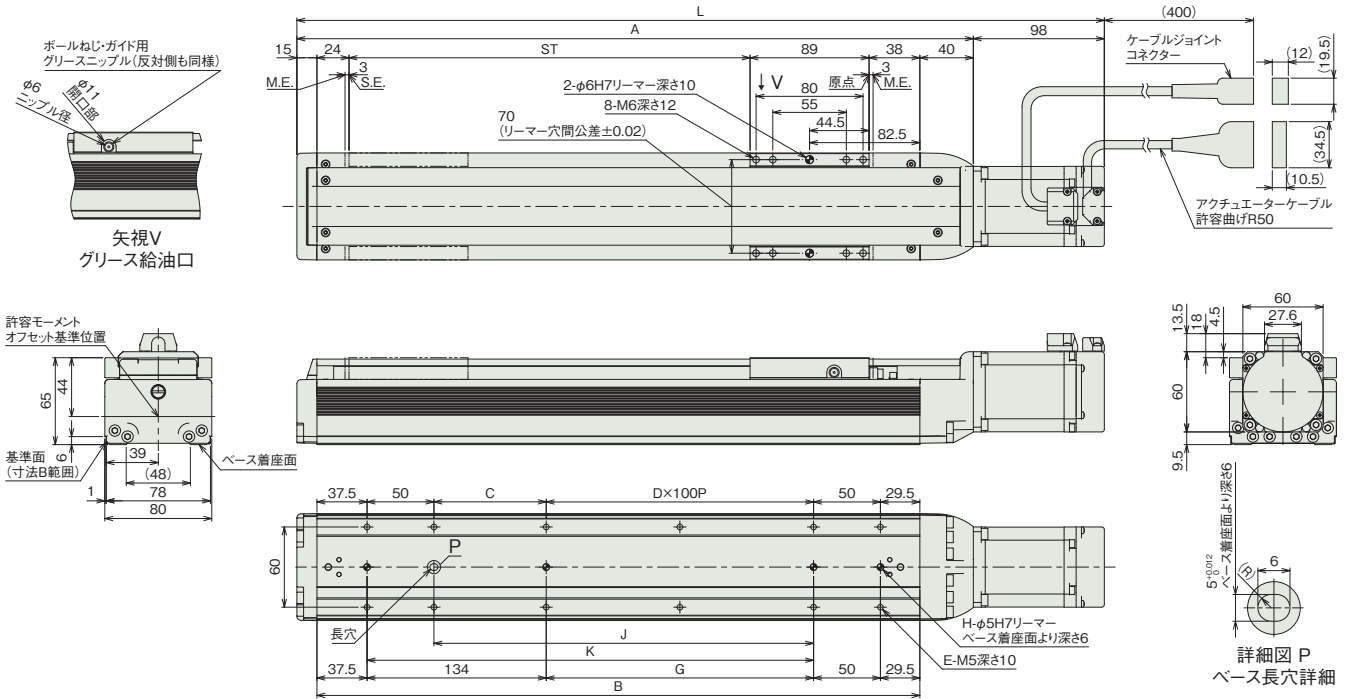
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	404	454	504	554	604	654	704	754	804
A	306	356	406	456	506	556	606	656	706
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651
C	84	34	84	34	84	34	84	34	84
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4
E	8	10	10	12	12	14	14	16	16
G	0	50	100	150	200	250	300	350	400
H	3	4	4	4	4	4	4	4	4
J	84	134	184	234	284	334	384	434	484
K	134	184	234	284	334	384	434	484	534

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6

■適応コントローラ

本ページ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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SSPA		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
ISDB/ISPDB		6	三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
NSA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) XSELでRCS3-CT8Cのみを動作する場合は、最大3軸の接続となります。
(注) アプソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS3-SA8R

RCS3P-SA8R

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅
80mm

200V
ACサーボ
モーター

100W

150W

型式項目

	SA8R								
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション	
RCS3 標準仕様 RCS3P 高精度仕様		WA バッテリーレスアップ I インクリメンタル A アブソリュート	100 サーボモーター 100W 150 サーボモーター 150W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 ? 1100 ? 50mm 1100mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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	



(注) CEはオプションになります。



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3-SA8R			RCS3P-SA8R		
	エンコーダー種類		エンコーダー種類		エンコーダー種類	
	バッテリーレスアップ	インクリメンタル	インクリメンタル	アブソリュート	アブソリュート	アブソリュート
	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-	-	-



選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) 高精度仕様 (RCS3P) はバッテリーレスアップをお選びいただけません。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 390mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (7) ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 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	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
CE対応	CE	3-606	-
モーター左折返しケーブル背面取出し (注1)	MLE	3-608	-
モーター左折返しケーブル側面取出し (注1)	MLS	3-608	-
モーター右折返しケーブル背面取出し (注1)	MRE	3-608	-
モーター右折返しケーブル側面取出し (注1)	MRS	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

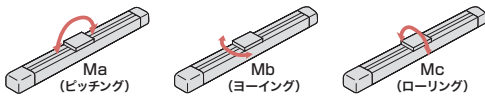
■メインスペック

項目		内容							
		100				150			
モーター	出力 (W)								
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	30	20	10	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	20	40	80	12	30	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1	0.7	0.5	0.3	1	0.7	0.5	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	8	16	3	6	12
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.7	0.7	0.5	0.3	0.7	0.7	0.5	
推力	定格推力 (N)	56.6	84.9	169.8	339.7	85.1	127.6	255.3	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ							
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	8	16	3	6	12	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm以下 【0.05mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：113N・m
	Mb：177N・m
	Mc：266N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma：26.9N・m
	Mb：38.4N・m
	Mc：63.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート/バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注2) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はRCS3Pシリーズの仕様です。その他はRCS3、RCS3P共通です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター (W)	リード (mm)	水平						垂直				
		加速度 (G)										
		0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	
100	30	8	8	6	4	1	2	2	1.5	1		
	20	20	20	10	5		4	4	2	1.5		
	10	40	40	20			8	8	4			
	5	80	65				16	12				
150	30	12	12	10	6	2	3	3	2	1.5		
	20	30	30	15	7.5		6	6	3	2		
	10	60	60	30			12	12	6			

■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	50~650 (50mmごと)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690
20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター W数	リード	加減速度別可搬質量 (kg)																		最高速度 (mm/s)				
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後	
水平	100	30	10.5	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0.5	0.25									1800	1800
		20	26	23	20	14	10	7	5	3	2.5	2											1200	1200
		10	52	46	40	28	20	10	5.5														600	600
		5	104	80	65																		300	300
水平	150	30	15.5	13.8	12	11	10	8	6	4.5	3	2	1.5	1								1800	1800	
		20	39	34.5	30	21	15	11	7.5	4.5	3.5	2.5										1200	1200	
		10	78	69	60	42	30	15	8													600	600	
		5	156	138	120	84	60	30	16														300	300
垂直	100	30	2	2	2	1.75	1.5	1.2	1	0.7	0.5	0.4	0.3	0.2								1800	1800	
		20	4	4	4	3	2	1.75	1.5	1	0.75	0.5										1200	1200	
		10	8	8	8	5.5	4	2	1.5													600	600	
		5	16	16	12																		300	300
垂直	150	30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5	1.1	0.8	0.6	0.5	0.4								1800	1800	
		20	6	6	6	4	3	2.4	2	1.5	1	0.8										1200	1200	
		10	12	12	12	8.5	6	3	2													600	600	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/ISPB

SSPA

ISDB/ISDPB

NSA

IFA

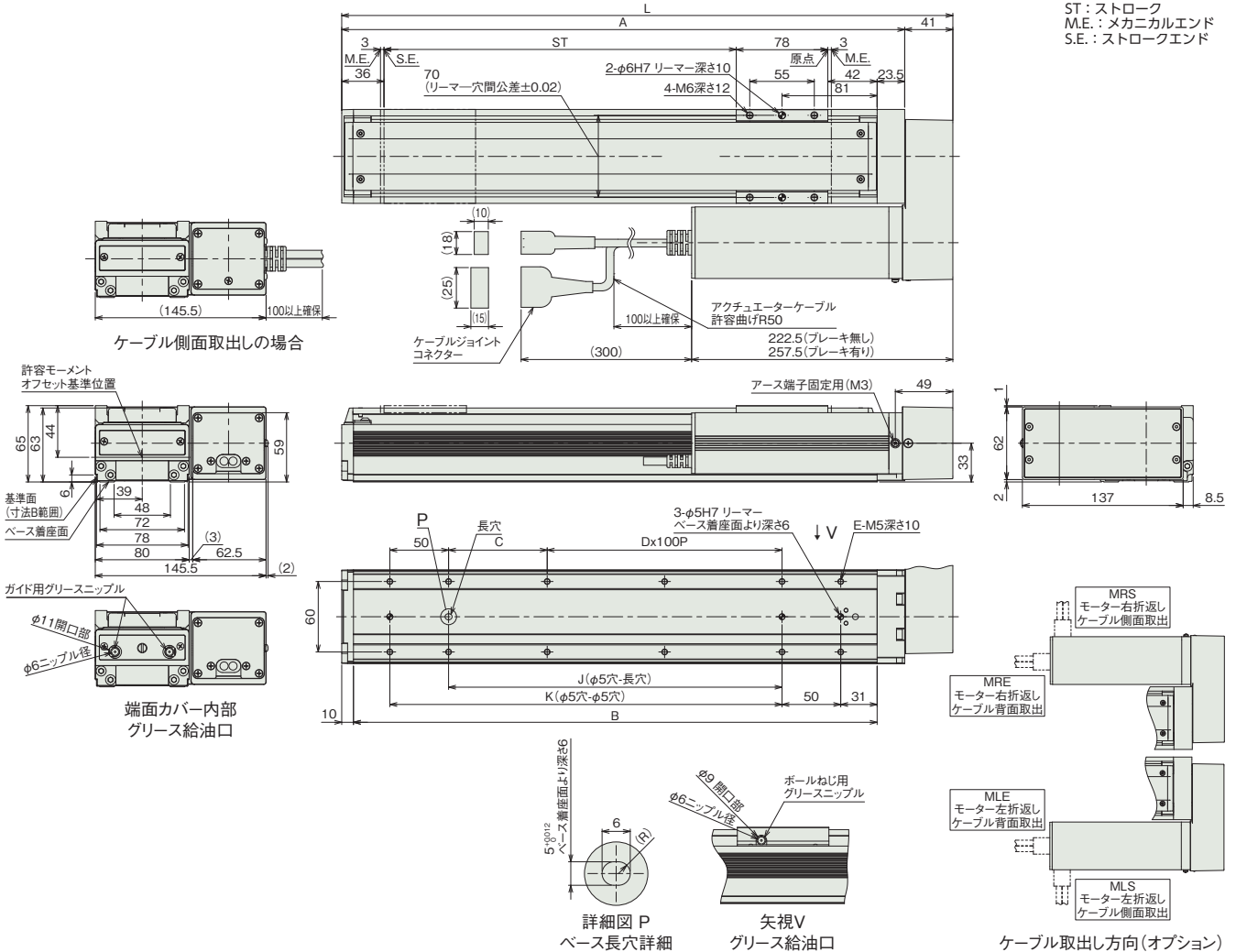
寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) ケーブル取出し方向(オプション)の図は上面から見た場合です。

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



ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5
A	229.5	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5	979.5	1029.5	1079.5	1129.5	1179.5	1229.5	1279.5
B	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
C	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84
D	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
J	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084
K	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9
	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1
	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3
	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ				
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																	
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM									
RCS2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
ISB/ISPB	RSEL	8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103
SSPA	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
ISDB/ISPDB	SSEL-CS	2	-	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279
NSA	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319
IFA	XSEL-RA/SA	8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) アプソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS3-SS8R

RCS3P-SS8R

簡易防塵 | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 80mm | 200V ACサーボモーター | 100W | 150W | 鉄ベース

型式項目

シリーズ RCS3 標準仕様 RCS3P 高精度仕様	タイプ WA I A	エンコーダー種類 WA 電池レスアップ I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 100 サーマモーター 100W 150 サーマモーター 150W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 1000 50mm 1000mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
----------------------------------	---------------------	---	--	---	--	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3-SS8R			RCS3P-SS8R		
	エンコーダー種類		エンコーダー種類		エンコーダー種類	
	電池レスアップ	インクリメンタル	電池レスアップ	インクリメンタル	電池レスアップ	インクリメンタル
	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 高精度仕様 (RCS3P) はバッテリーレスアップをお選びいただけません。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 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	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
CE対応	CE	3-606	-
モーター左折返しケーブル背面取出し (注1)	MLE	3-608	-
モーター左折返しケーブル側面取出し (注1)	MLS	3-608	-
モーター右折返しケーブル背面取出し (注1)	MRE	3-608	-
モーター右折返しケーブル側面取出し (注1)	MRS	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ一部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

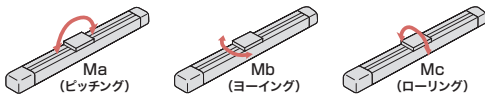
■メインスペック

項目		内容							
		100				150			
モーター	出力 (W)								
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	30	20	10	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	20	40	80	12	30	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1	0.7	0.5	0.3	1	0.7	0.5	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	8	16	3	6	12
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.7	0.7	0.5	0.3	0.7	0.7	0.5	
推力	定格推力 (N)	56.6	84.9	169.8	339.7	85.1	127.6	255.3	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ							
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	8	16	3	6	12	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm以下 【0.05mm以下】
ベース	材質：鉄 無電解ニッケルメッキ処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 198N・m
	Mb : 198N・m
	Mc : 416N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma : 43.4N・m
	Mb : 43.4N・m
	Mc : 90.9N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート/バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注2) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はRCS3Pシリーズの仕様です。その他はRCS3、RCS3P共通です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター (W)	リード (mm)	水平						垂直			
		加速度 (G)									
		0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0
100	30	8	8	6	4	1	2	2	1.5	1	
	20	20	20	10	5		4	4	2	1.5	
	10	40	40	20			8	8	4		
	5	80	65				16	12			
150	30	12	12	10	6	2	3	3	2	1.5	
	20	30	30	15	7.5		6	6	3	2	
	10	60	60	30			12	12	6		

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター W数	リード	加減速度別可搬質量 (kg)																		最高速度 (mm/s)				
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後	
水平	100	30	10.5	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0.5	0.25									1800	1800
		20	26	23	20	14	10	7	5	3	2.5	2											1200	1200
		10	52	46	40	28	20	10	5.5														600	600
		5	104	80	65																		300	300
垂直	100	30	15.5	13.8	12	11	10	8	6	4.5	3	2	1.5	1								1800	1800	
		20	39	34.5	30	21	15	11	7.5	4.5	3.5	2.5										1200	1200	
		10	78	69	60	42	30	15	8													600	600	
		5	156	138	120	84	60	30	15	8													300	300
垂直	150	30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5	1.1	0.8	0.6	0.5	0.4								1800	1800	
		20	6	6	6	4	3	2.4	2	1.5	1	0.8										1200	1200	
		10	12	12	12	8.5	6	3	2													600	600	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション

ケーブル型式

寸法図

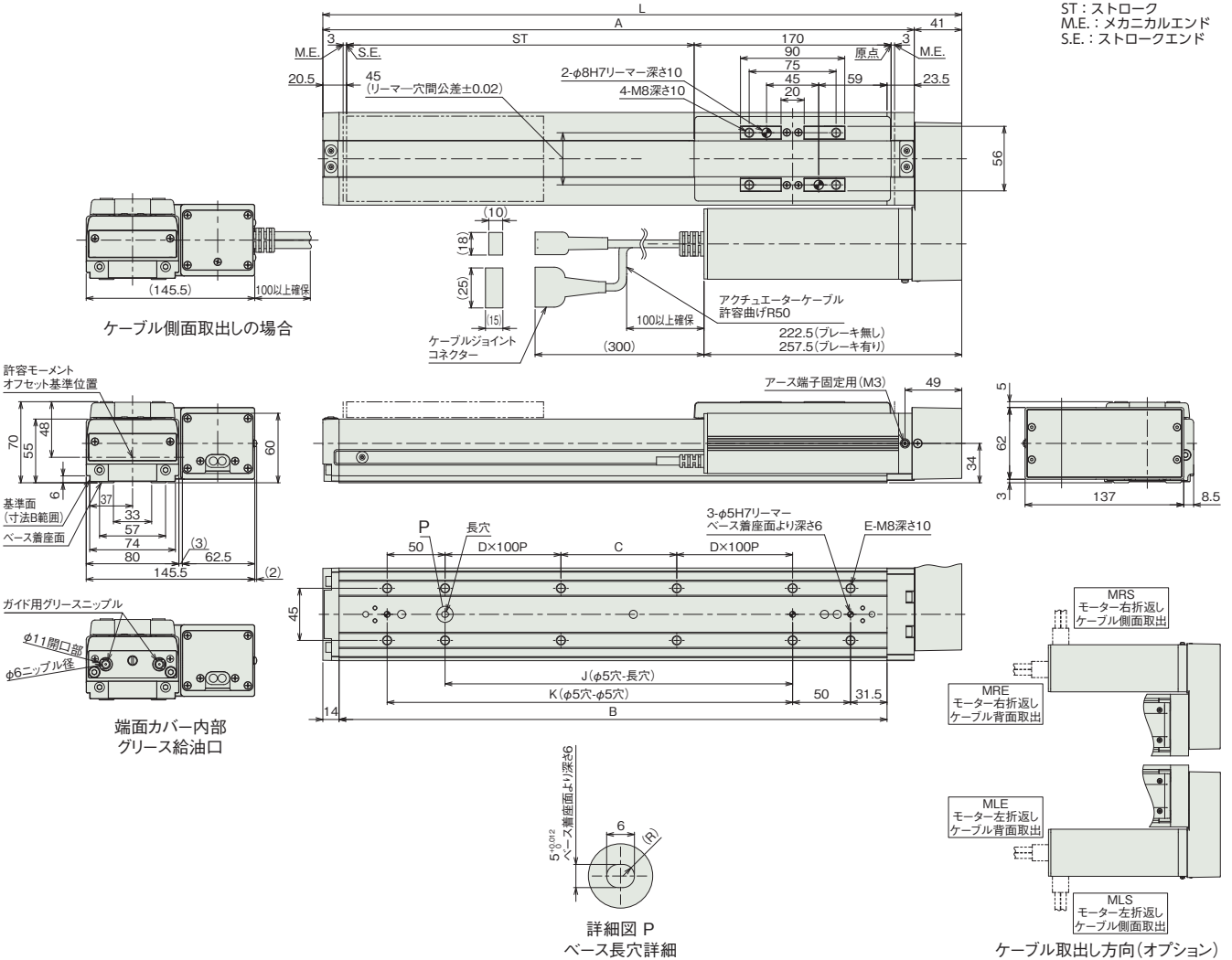
(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) ケーブル取出し方向(オプション)の図は上面から見た場合です。

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



ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	1051.5	1101.5	1151.5	1201.5	1251.5
A	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	810.5	860.5	910.5	960.5	1010.5	1060.5	1110.5	1160.5	1210.5
B	223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173
C	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5
E	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
J	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
K	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
質量 (kg)	ブレーキ無し(100W)	6.0	6.5	7.1	7.6	8.2	8.7	9.3	9.8	10.4	10.9	11.5	12.0	12.6	13.1	13.7	14.2	14.8	15.3	15.9	16.4
	ブレーキ無し(150W)	6.1	6.6	7.2	7.7	8.3	8.8	9.4	9.9	10.5	11.0	11.6	12.1	12.7	13.2	13.8	14.3	14.9	15.4	16.0	16.5
	ブレーキ有り(100W)	6.3	6.8	7.4	7.9	8.5	9.0	9.6	10.1	10.7	11.2	11.8	12.3	12.9	13.4	14.0	14.5	15.1	15.6	16.2	16.7
	ブレーキ有り(150W)	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7	16.3	16.8

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCS2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
ISB/ISPB	RSEL	8	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SSPA	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
ISDB/ISPDB	SSEL-CS	2	-	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
NSA	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	
IFA	XSEL-RA/SA	8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) アソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

スライダータイプ

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCS2

サーボモーター 200V				
RCS2	スライダー	RCS2-SA4C	3-241	
		RCS2-SA5C	3-345	
		RCS2-SA6C	3-349	
		RCS2-SA7C	3-353	
	スライダー 【折返しタイプ】	RCS2-SA4R	3-357	
		RCS2-SA5R	3-361	
		RCS2-SA6R	3-365	
		RCS2-SA7R	3-369	

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オンライン資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS2-SA4C

簡易防塵

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅
40mm

200V
ACサーボ
モーター

20W

■型式項目

RCS2 - SA4C		WA	20			T2		
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 20 サーボモーター 20W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 ? 50mm 400 400mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



高加減速対応

(リード2.5は除く)

(注) 製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(「寸法図」参照)が装着されます。

ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—

選定上の注意

- (1) 可搬質量は標準仕様が0.3G (リード2.5は0.2G)、高加減速対応が1G (リード2.5は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落とすとしても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- (3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向120mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	—
CE対応	CE	3-606	—
フット金具	FT	3-607	—
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	—
高加減速対応 (注1、2)	HA	3-607	—
原点逆仕様	NM	3-609	—
スライダ部ローラー仕様 (注2)	SR	3-610	—
スライダスペーサー	SS	3-610	—

(注1) リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。
(注2) 高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。

種類	ケーブル記号	T2
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—
		—
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	—
	R04(4m) ~ R05(5m)	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—
		—

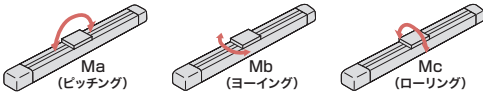
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2.5	4	6	8
		最高速度(mm/s)	1060	665	330	165
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.6	1	2.5	4.5
		最高速度(mm/s)	1060	665	330	165
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力(N)	12.2	19.6	39.2	78.4	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	0.6	1	2.5	4.5	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	400	400	400	400	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：6.9N・m
	Mb：9.9N・m
	Mc：17.0N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma：3.29N・m
	Mb：4.71N・m
	Mc：8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
ストローク	50~400(50mmごと)
リード	
16	1060
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)			
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後		
水平	16	3.5	3	2.5	2	1.5	1.2	1	0.8	0.65	0.5	0.44	0.4	0.36	0.32	0.3	0.27	0.25	0.23	0.22	0.2	1060	1330	
	10	5.5	4.8	4	3.25	2.5	2	1.5	1.2	0.9	0.8	0.7	0.65	0.6	0.55	0.5						665	665	
	5	8.5	7.2	6	5	4	3.25	2.5	2	1.5	1	0.7	0.4										330	330
	2.5	11	8	5	2.5	1																	165	165
垂直	16	0.6	0.6	0.6	0.4	0.3	0.25	0.2	0.15	0.12	0.1											1060	1330	
	10	1	1	1	0.85	0.7	0.6	0.5	0.4	0.32	0.25	0.21	0.17	0.14	0.12	0.1						665	665	
	5	2.5	2.5	2.5	1.9	1.5	1.2	1	0.8	0.6	0.5											330	330	
	2.5	4.5	4.5	2																			165	165

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

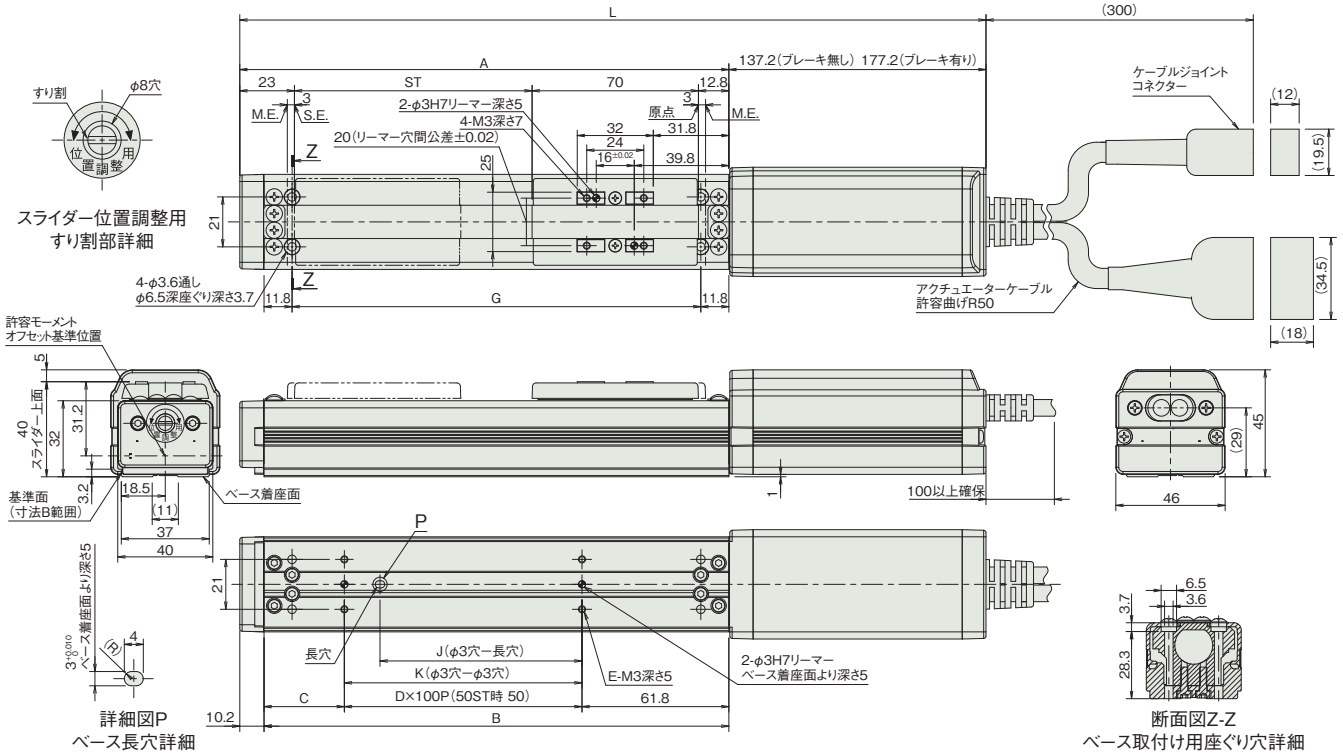
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	ブレーキ無し	293	343	393	443	493	543	593	643
	ブレーキ有り	333	383	433	483	533	583	633	683
A	155.8	205.8	255.8	305.8	355.8	405.8	455.8	505.8	
B	145.6	195.6	245.6	295.6	345.6	395.6	445.6	495.6	
C	33.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	
E	4	4	4	6	6	8	8	10	
G	122	172	222	272	322	372	422	472	
J	35	85	85	185	185	285	285	385	
K	50	100	100	200	200	300	300	400	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.3	1.4
	ブレーキ有り	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.7

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS2-SA5C

簡易防塵

バッテリーレスアプン

モーターストレート

本体幅
50mm

200V
ACサーボ
モーター

20W

■型式項目

RCS2 - SA5C -		WA	-	20	-		-		-	T2	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプン		モーター種類 サーボモーター 20W		リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm		ストローク 50 50mm 100 100mm 150 150mm 200 200mm 250 250mm 300 300mm 350 350mm 400 400mm 450 450mm 500 500mm (50mmごと)		適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル		オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



高加減速対応

(リード3は除く)

(注) 製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(「寸法図」参照)が装着されます。

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
CE対応	CE	3-606	-
フット金具	FT	3-607	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高加減速対応(注1、2)	HA	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様(注2)	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) リード3は高加減速対応で使用出来ません。
(注2) 高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。



選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が0.8G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向150mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (6) ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

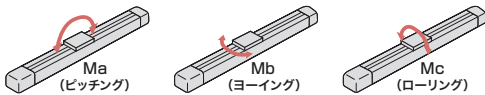
■メインスペック

項目	内容	内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	4	8	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1300	800	400	200
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	1	2	4
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	800	400	200
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力(N)	10.7	16.7	33.3	65.7	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	0.5	1	2	4	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 18.6N・m
	Mb: 26.6N・m
	Mc: 47.5N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma: 5.81N・m
	Mb: 8.30N・m
	Mc: 14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

リード	ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)
20		1300 <800>	1300 <800>
12		800	760
6		400	380
3		200	190

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)																				最高速度 (mm/s)		
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後	
水平	20	3	2.4	2	1.75	1.4	1.15	1	0.8	0.6	0.5	0.4	0.35	0.3	0.25	0.2						1300	1660
	12	5.5	4.8	4	3	2.5	2	1.75	1.5	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.5						800	1000
	6	11	9.6	8	6	4.5	3.3	2.5	1.9	1.4	1											400	400
	3	17	12	3																			200
垂直	20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.25	0.16	0.1														800	1660
	12	1	1	1	0.8	0.6	0.45	0.35	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1									800	1000
	6	2	2	2	1.6	1.25	1	0.8	0.65	0.55	0.5											400	400
	3	4	4	2																			200

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

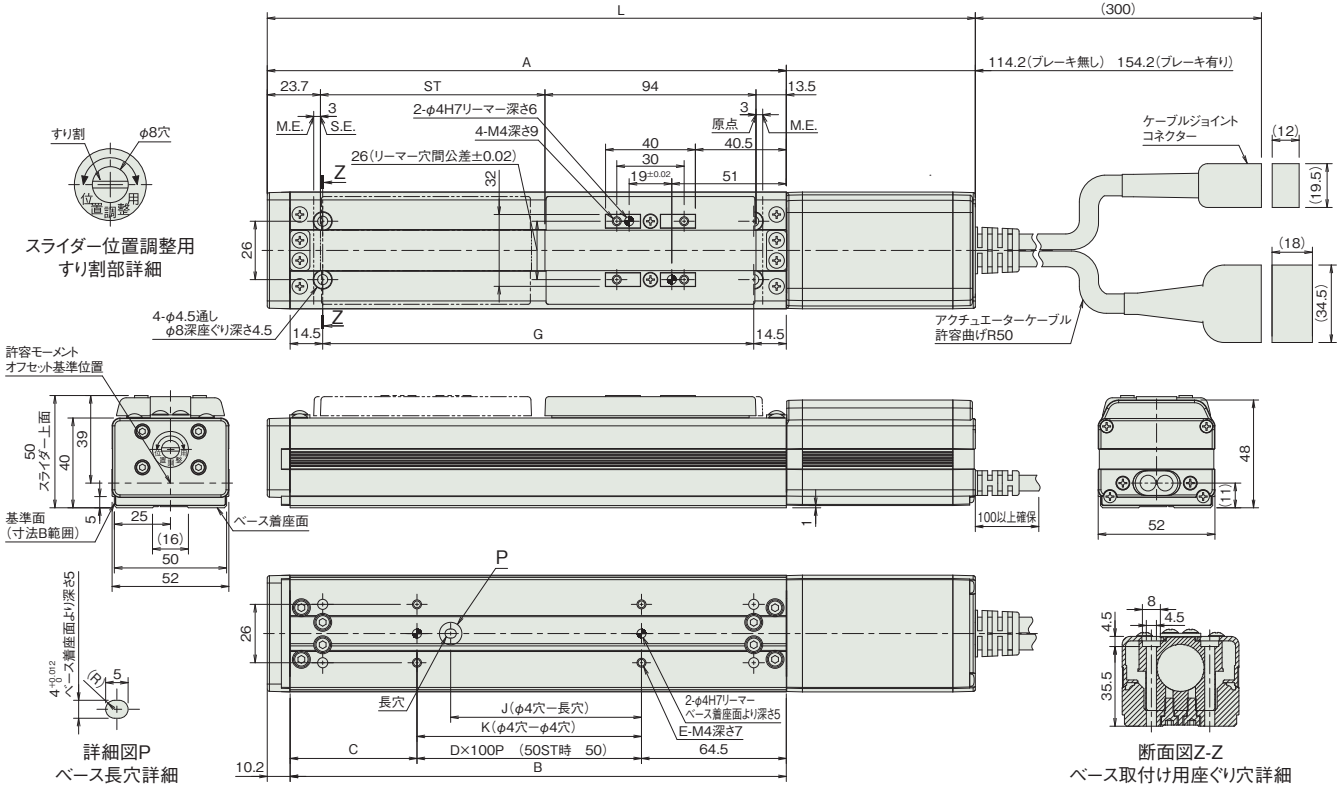
寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4
	ブレーキ有り	335.4	385.4	435.4	485.4	535.4	585.4	635.4	685.4	735.4	785.4
A	181.2	231.2	281.2	331.2	381.2	431.2	481.2	531.2	581.2	631.2	
B	171	221	271	321	371	421	471	521	571	621	
C	56.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	
G	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2
	ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2		●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS2-SA6C

簡易防塵
バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
30W

■型式項目

RCS2 - SA6C - WA - 30 - [] - [] - T2 - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 30 サーボモーター 30W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 600 600mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	-------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



高加減速対応

(リード3は除く)

(注) 製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(「寸法図」参照)が装着されます。

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
CE対応	CE	3-606	-
フット金具	FT	3-607	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高加減速対応(注1、2)	HA	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様(注2)	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) リード3は高加減速対応で使用出来ません。
(注2) 高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は標準仕様で0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向220mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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)	-

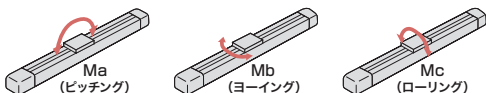
■メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	20 12 6 3
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
	定格加減速度 (G)	最高加減速度 (G)
	定格加減速度 (G)	最高加減速度 (G)
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
	定格加減速度 (G)	最高加減速度 (G)
	定格加減速度 (G)	最高加減速度 (G)
推力	定格推力 (N)	15.8 24.2 48.4 96.8
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5 1.5 3 6
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50 50
	最大ストローク (mm)	600 600 600 600
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50 50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 38.3N・m
	Mb: 54.7N・m
	Mc: 81.0N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)																				最高速度 (mm/s)			
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後		
水平	20	4.2	3.6	3	2.5	2	1.5	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.5	0.4	0.3	0.25							1300	1660
	12	8.5	7.2	6	4.5	3.5	2.75	2	1.6	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.5	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	800	1000	
	6	16.5	14.5	12	10	8	6.2	5	3.5	2.5	1.5												400	400
	3	25	18	7	1																			200
垂直	20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.2	0.1																800	1660
	12	1.5	1.5	1.5	1.2	0.85	0.65	0.5	0.4	0.3	0.22	0.15	0.1										800	1000
	6	3	3	3	2.1	1.5	1.25	1	0.8	0.65	0.5												400	400
	3	6	6	2																				200

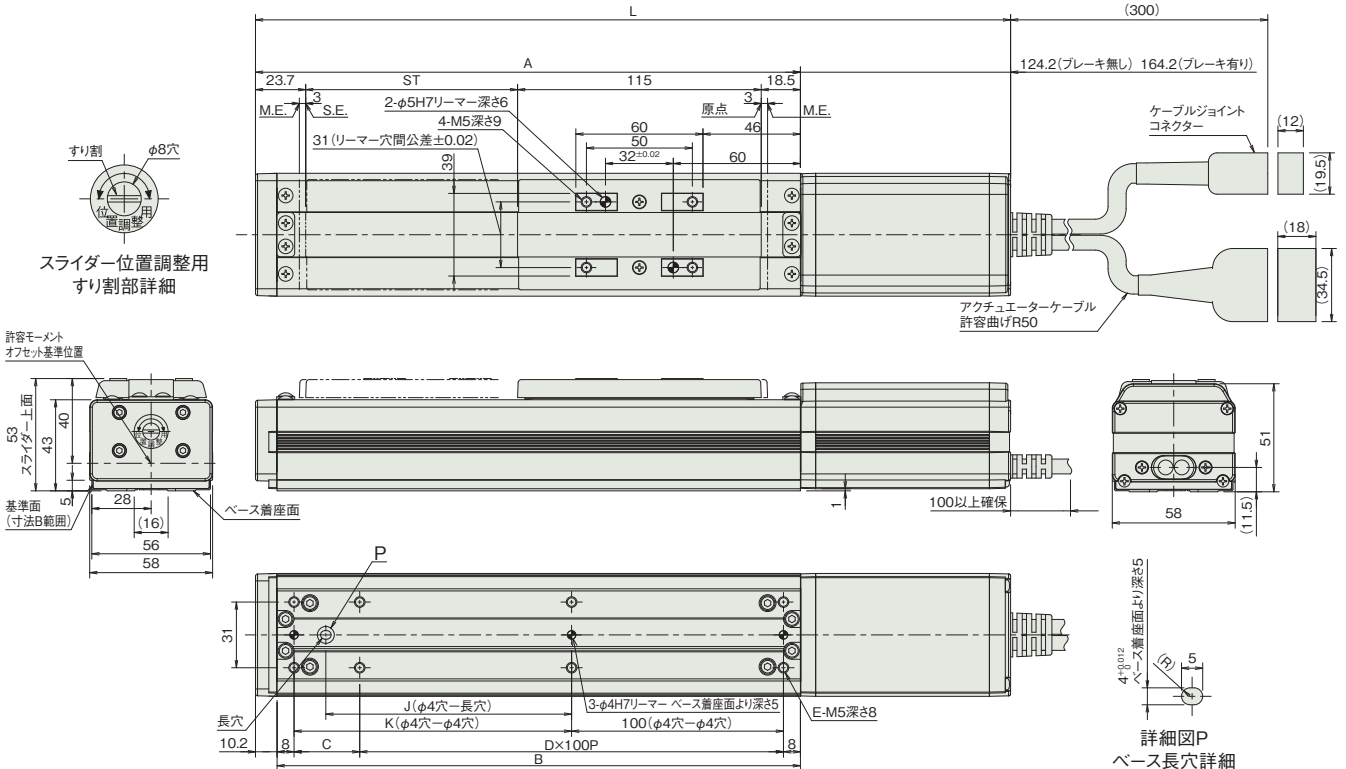
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無し	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4	881.4
	ブレーキ有り	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4	921.4
A		207.2	257.2	307.2	357.2	407.2	457.2	507.2	557.2	607.2	657.2	707.2	757.2
B		197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
C		81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
D		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J		66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
K		81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

■適応コントローラ

本ページ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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2		●	—	●	●	—	●	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8		—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS2-SA7C

簡易防塵

バッテリーレスアップ

モーターストレート

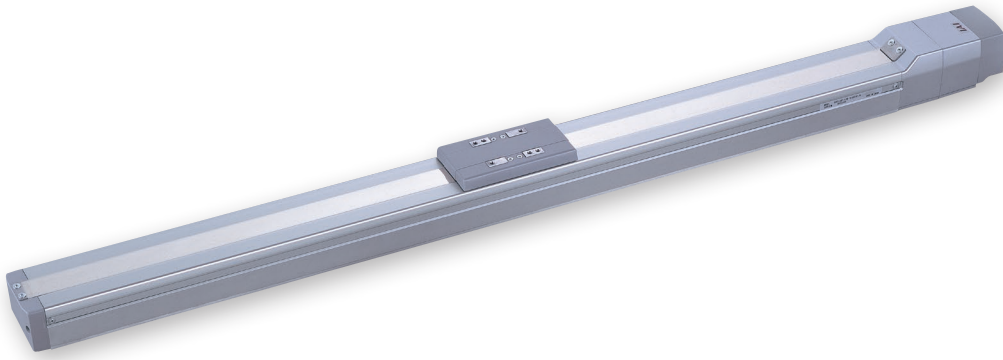
本体幅
70mm

200V
ACサーボ
モーター

60W

■型式項目

RCS2 - SA7C -		WA	-	60	-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ		モーター種類 サーボモーター 60W		リード		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長
						24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm		50 800	50mm 800mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL		N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル
												オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



高加減速対応

(リード4は除く)

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	3-605	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	3-605	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	3-605	-
CE対応	CE	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
高加減速対応(注1、2)	HA	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダー部ローラー仕様(注2)	SR	3-610	-
ダブルスライダー仕様	W	3-612	-

(注1) リード4は高加減速対応で使用出来ません。
(注2) 高加減速対応とスライダー部ローラー仕様の併用は出来ません。



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード4は0.2G)、高加減速対応が1G(リード24と8は0.8G、リード4は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向230mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (6) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は1-253ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

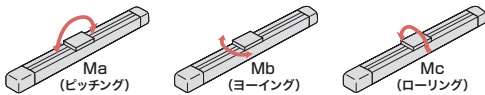
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	12	25	40
		最高速度(mm/s)	1200	800	400	200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.4	3	6	12
		最高速度(mm/s)	1200	800	400	200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力(N)	42.4	63.8	127.5	255	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	1.4	3	6	12	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 50.4N・m
	Mb: 71.9N・m
	Mc: 138N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma: 20.7N・m
	Mb: 29.6N・m
	Mc: 56.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~600 (50mmごと)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	1200	1150	960	890	720
16	800	745	640	575	480
8	400	370	320	285	240
4	200	185	160	140	120

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)																			最高速度(mm/s)			
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後	
水平	24	12	9.5	8	6	4.5	3.6	3	2.6	2.25	2	1.75	1.5	1.3	1.15	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.5	1200	1600
	16	18	14.5	12	9	7	5.9	5	4.4	3.9	3.5	3.1	2.75	2.45	2.2	2	1.75	1.55	1.35	1.15	1	800	1060
	8	37.5	30	25	20	15	12.2	10	7.5	5.5	4	3.2	2.5	2	1.5	1						400	400
	4	60	40	20	10	3																	200
垂直	24	1.4	1.4	1.4	1.1	0.9	0.75	0.6	0.5	0.4	0.3	0.25	0.2	0.16	0.13	0.1						1200	1600
	16	3	3	3	2	1.5	1.2	1	0.8	0.65	0.55	0.45	0.4	0.3	0.27	0.25						800	1060
	8	6	6	6	4.2	3	2.4	2	1.6	1.3	1	0.8	0.7	0.6	0.55	0.5						400	400
	4	12	12	6																			200

■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST : ストローク
M.E. : メカニカルエンド
S.E. : ストロークエンド

選定

注意事項

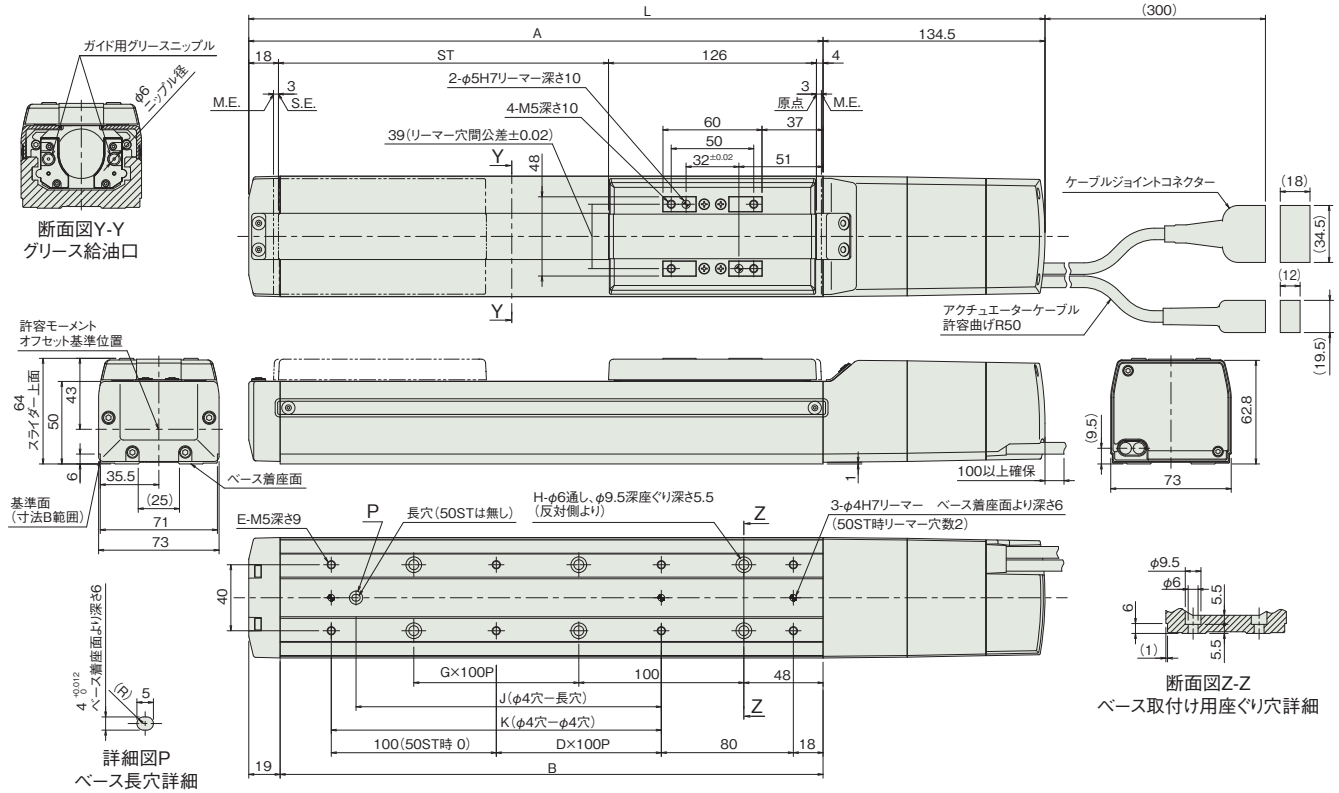
非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

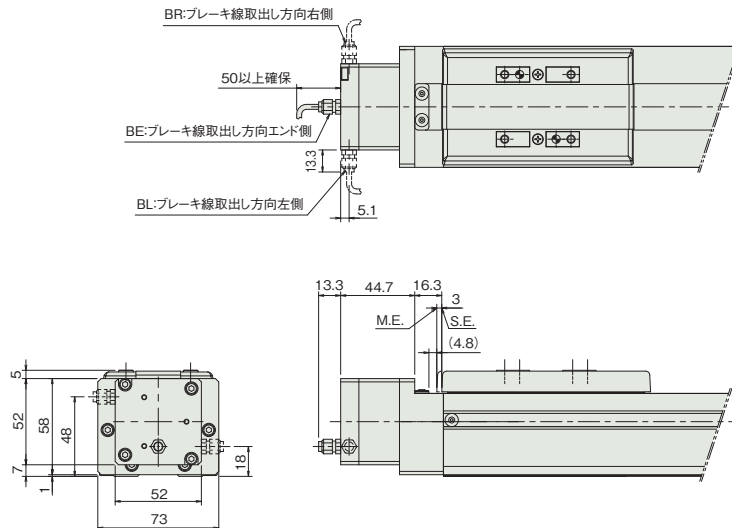
ケーブル型式



- RCP6/
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2**
- ISB/
ISPB
- SSPA
- ISDB/
ISPDB
- NSA
- IFA

■ブレーキ有り

(注) ブレーキ有りは全長が43mm (配線エンド側取出しは56.3mm) 延長になります。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948
B	179	229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)																
ブレーキ無し	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7
ブレーキ有り	3.0	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.3

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オアシス/資料
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

RCS2-SA4R

簡易防塵

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

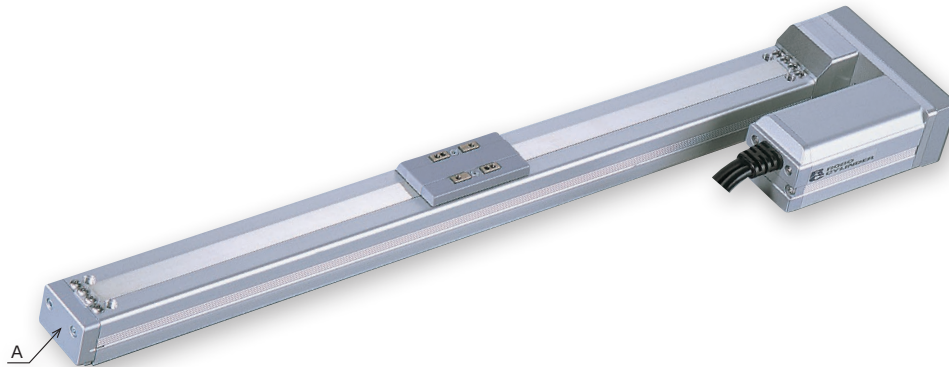
本体幅
40mm

200V
ACサーボ
モーター

20W

■型式項目

RCS2 - SA4R - WA - 20						T2		
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 20 サーマモーター 20W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 } 400 }	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。製品は上写真A部にスライダ位置調整用リボ (「寸法図」参照) が装着されます。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	—
CE対応	CE	3-606	—
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	—
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	—
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	—
原点逆仕様	NM	3-609	—
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	—
スライダスペーサー	SS	3-610	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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)	—

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限となります。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 120mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

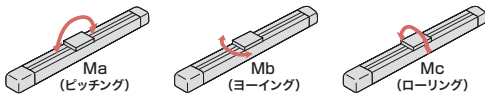
■メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	10 5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 4 6 8
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 665 330 165
		定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 1 2.5 4.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 665 330 165
		定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
推力	定格推力 (N) 19.6 39.2 78.4	
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 1 2.5 4.5	
	最小ストローク (mm) 50 50 50	
	最大ストローク (mm) 400 400 400	
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 6.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 17.0N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 3.29N・m
	Mb: 4.71N・m
	Mc: 8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
ストローク	50~400 (50mmごと)
リード	
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)																最高速度 (mm/s)					
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	10	5.2	4.6	4	3	2.5	2	1.5	1												665	665
	5	8	7	6	4.5	3.5	2.5														330	330
	2.5	10.5	8	3.5	1.75																165	165
垂直	10	1	1	1	0.7	0.5	0.4	0.35	0.3												665	665
	5	2.5	2.5	2.5	1.7	1.25	1														330	330
	2.5	4.5	4.5	1.5																	165	165

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

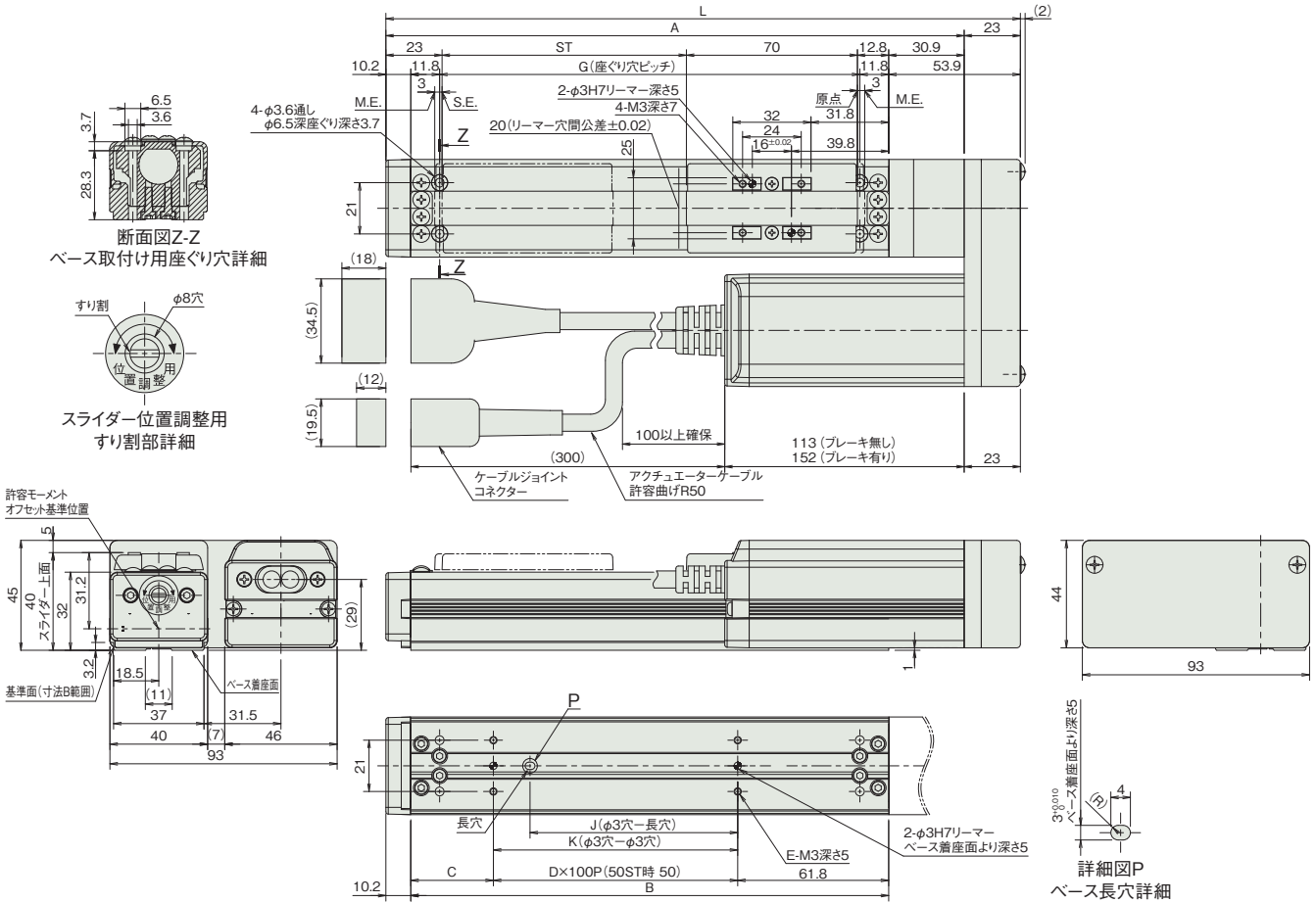
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
A	186.7	236.7	286.7	336.7	386.7	436.7	486.7	536.7
B	145.6	195.6	245.6	295.6	345.6	395.6	445.6	495.6
C	33.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8
D	-	1	1	2	2	3	3	4
E	4	4	4	6	6	8	8	10
G	122	172	222	272	322	372	422	472
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	400

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.5
	ブレーキ有り	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.8

■適応コントローラ

本ページ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														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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
SSPA	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
ISDB/ISPDB	SSEL-CS	2		●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-279		
NSA	XSEL-P/Q	6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	20000	-	8-319		
	XSEL-RA/SA	8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS2-SA5R

簡易防塵

バッテリーレスアプ

モーター折返し

本体幅 50mm

200V ACサーボモーター

20W

■型式項目

RCS2	- SA5R	- WA	- 20	-	-	-	T2	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプ	モーター種類 20 サervoモーター 20W	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 ? 50mm ? 500mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	ケーブル長 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	オプション 下記オプション 価格表参照	



(注) CEはオプションになります。



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(「寸法図」参照)が装着されます。

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
CE対応	CE	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。



選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限となります。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は 450mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (6) ダブルスライダ仕様選択時の手配形式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
		-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-
		-

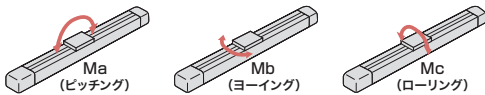
■メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	12 6 3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4 8 12
		最高速度 (mm/s)	800 400 200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1 2 4
		最高速度 (mm/s)	800 400 200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
推力	定格推力 (N)	16.7 33.3 65.7	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1 2 4	
	最小ストローク (mm)	50 50 50	
	最大ストローク (mm)	500 500 500	
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 18.6N・m
	Mb: 26.6N・m
	Mc: 47.5N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 5.81N・m
	Mb: 8.30N・m
	Mc: 14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パツテリレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)
リード		
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)																	最高速度 (mm/s)					
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後	
水平	12	5.2	4.6	4	3	2.5	2	1.5	1													800	800
	6	10.5	9.2	8	6	4	2.5															400	400
	3	15.5	12	2.5																		200	200
垂直	12	1	1	1	0.7	0.55	0.4	0.3	0.25													800	800
	6	2	2	2	1.5	1.1	0.8															400	400
	3	4	4	2																		200	200

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

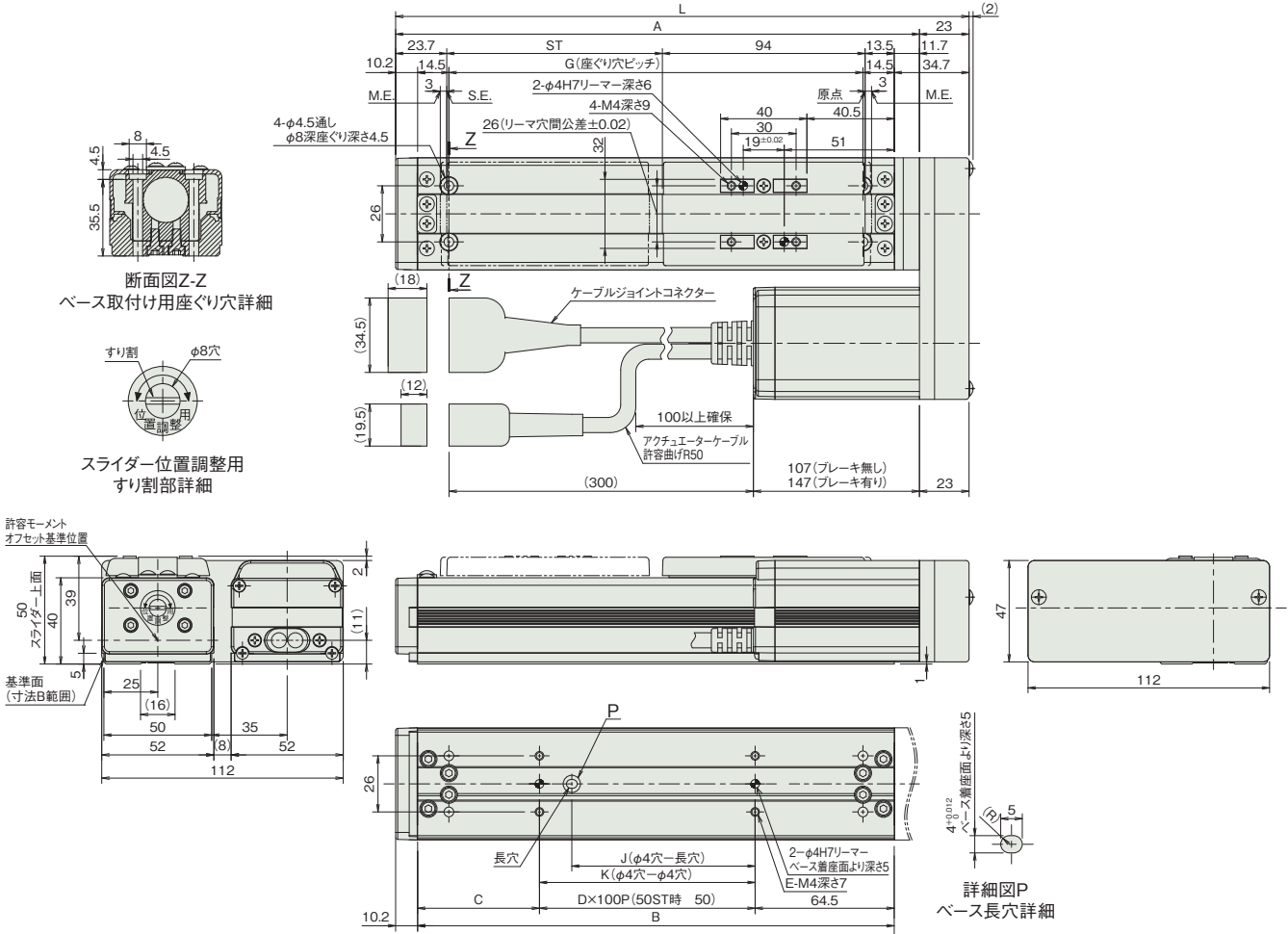
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
A	192.9	242.9	292.9	342.9	392.9	442.9	492.9	542.9	592.9	642.9
B	171	221	271	321	371	421	471	521	571	621
C	56.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
G	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4
	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

■適応コントローラ

本ページ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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
SSPA	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
ISDB/ISPDB	SSEL-CS	2		●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-279			
NSA	XSEL-P/Q	6	単相AC200V/三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319			
IFA	XSEL-RA/SA	8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305			

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS2-SA6R

簡易防塵

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅 60mm

200V ACサーボモーター

30W

■型式項目

RCS2	- SA6R	- WA	- 30	-	-	-	-	T2	-	-	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 30 サーボモーター 30W	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 600	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照			



(注) CEはオプションになります。



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (「寸法図」参照) が装着されます。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限となります。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (6) ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 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	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
CE対応	CE	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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)	-

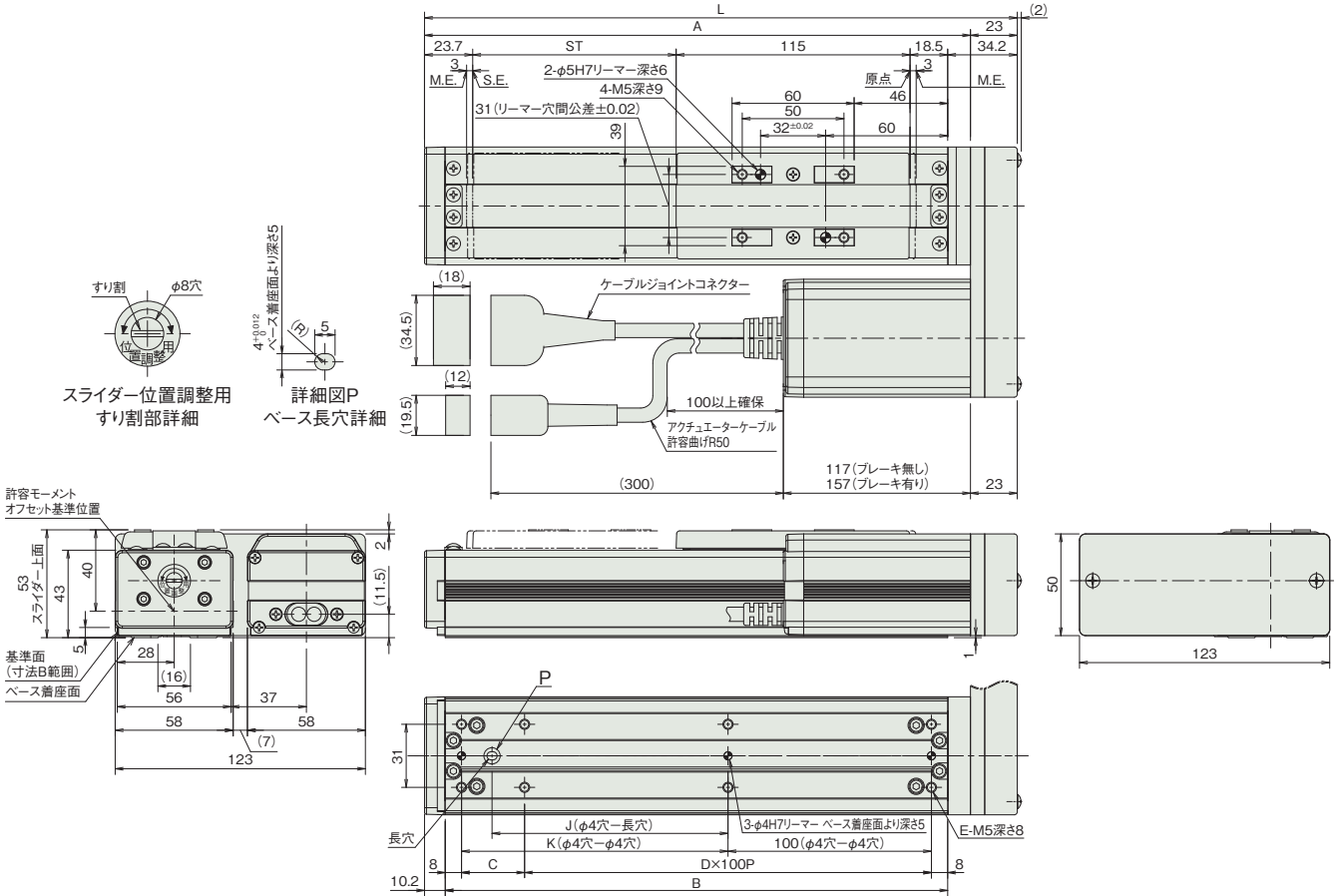
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
A	218.4	268.4	318.4	368.4	418.4	468.4	518.4	568.4	618.4	668.4	718.4	768.4
B	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
C	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
K	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7
	ブレーキ有り	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0

■適応コントローラ

本ページ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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
SSPA	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
ISDB/ISPDB	SSEL-CS	2		●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-279		
NSA	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-319		
IFA	XSEL-RA/SA	8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

RCS2-SA7R

簡易防塵

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅
70mm

200V
ACサーボ
モーター

60W

■型式項目

RCS2	- SA7R	- WA	- 60					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 } 50mm 800 } 800mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

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

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-605	-
CE対応	CE	3-606	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-607	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-608	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-610	-
ダブルスライダ仕様	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限となります。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 230mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (6) ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

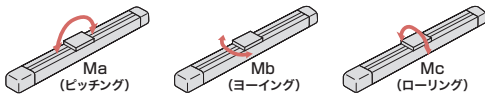
■メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	12	25	40
		最高速度 (mm/s)	800	400	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	6	12
		最高速度 (mm/s)	800	400	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	63.8	127.5	255	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	3	6	12	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 50.4N・m
	Mb: 71.9N・m
	Mc: 138N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 20.7N・m
	Mb: 29.6N・m
	Mc: 56.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~600 (50mmごと)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
16	800	745	640	575	480
8	400	370	320	285	240
4	200	185	160	140	120

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)																	最高速度 (mm/s)					
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後	
水平	16	15.6	13.8	12	8	6	5	4	3.5													800	800
	8	32.5	28.8	25	18	13	10															400	400
	4	52	40	16	8																	200	200
垂直	16	3	3	3	1.6	1.2	1	0.8	0.65													800	800
	8	6	6	6	3.5	2.5	2															400	400
	4	12	12	5																		200	200

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

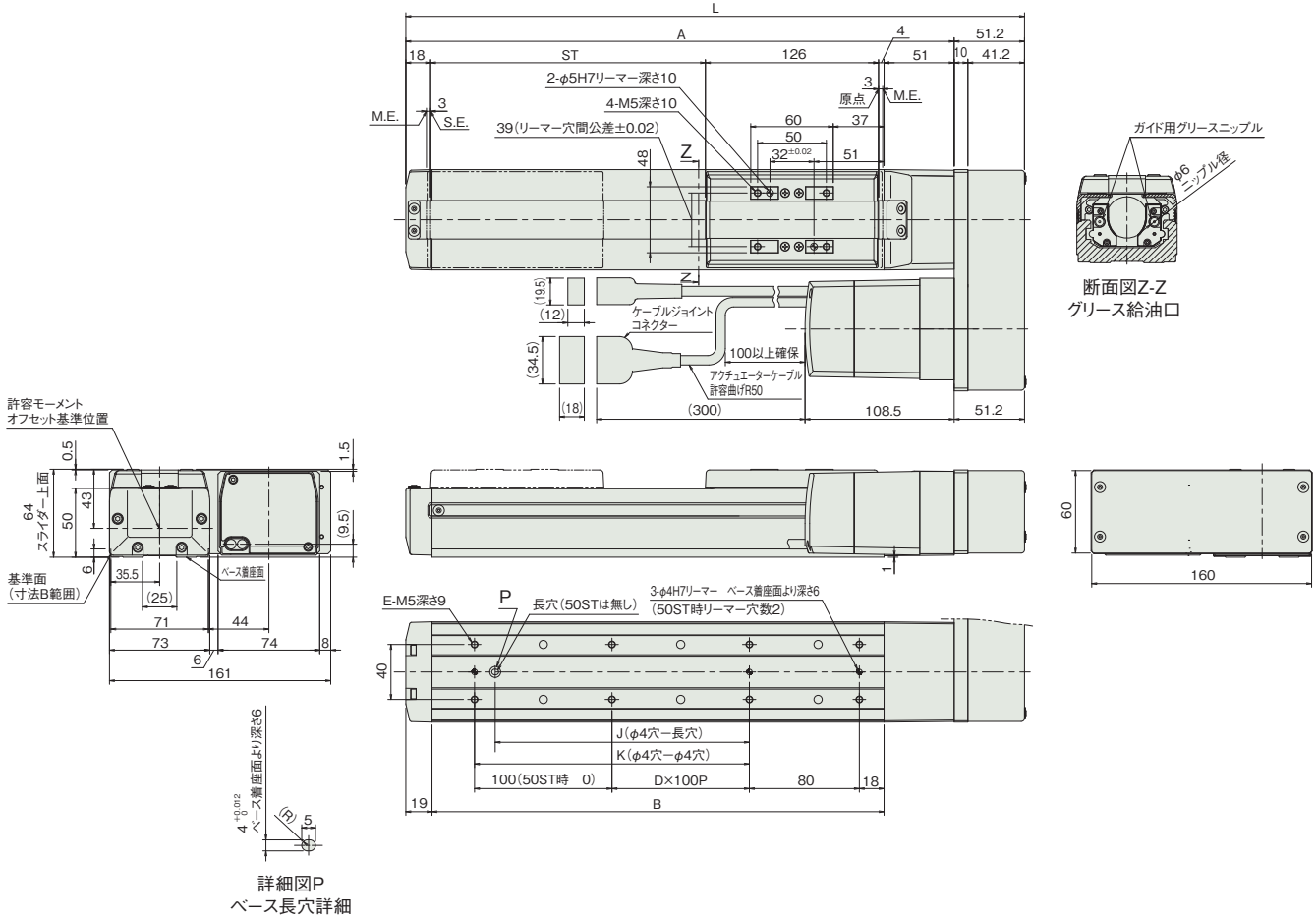
オプション/資料

ケーブル型式

■ブレーキ無し

- (注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-697ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。
- (注) ブレーキ線横方向の取出しは折返し方向側に限ります。
- (注) ベース座ぐり穴は使用できません。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

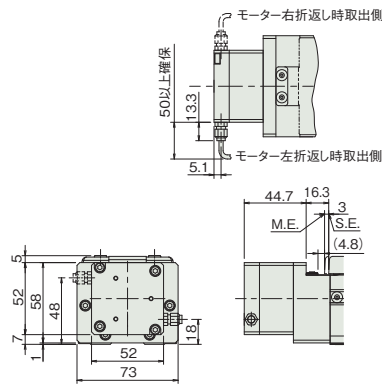
ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

■ブレーキ有り

(注) ブレーキ有りは全長が43mm延長になります。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	300.2	350.2	400.2	450.2	500.2	550.2	600.2	650.2	700.2	750.2	800.2	850.2	900.2	950.2	1000.2	1050.2
A	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999
B	179	229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	ブレーキ無し	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3
ブレーキ有り	4.6	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.0	7.3	7.5	7.7	7.9	

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

ISB / ISPB

サーボモーター 200V (ボールねじ高性能タイプ)

ISB
ISPB

スライダー

ISB/ISPB-SXM-60 **3-375**

ISB-SXM-100 **3-379**

ISB/ISPB-SXL-60 **3-383**

ISB-SXL-100 **3-387**

ISB/ISPB-MXM-100 **3-391**

ISB/ISPB-MXM-200 **3-395**

ISB-MXM-400 **3-399**

ISB/ISPB-MXL-100 **3-403**

ISB/ISPB-MXL-200 **3-407**

ISB-MXL-400 **3-411**

ISB/ISPB-MXMX-200 **3-415**

ISB-MXMX-400 **3-419**

ISB/ISPB-LXM-200 **3-423**

ISB/ISPB-LXM-400 **3-427**

ISB/ISPB-LXL-200 **3-431**

ISB/ISPB-LXL-400 **3-435**

ISB/ISPB-LXMX-200 **3-439**

ISB/ISPB-LXMX-400 **3-443**

ISB/ISPB-LXUWX-200 **3-447**

ISB/ISPB-LXUWX-400 **3-451**

ISB/ISPB-WXM-750 **3-455**

ISB/ISPB-WXMX-750 **3-459**



選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オンライン資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISB-SXM-60

ISPB-SXM-60

±10μm
標準

±3μm
高精度

バッテリーレスアプソ

本体幅
90mm

60W

■型式項目

シリーズ		タイプ		エンコーダー種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラー		ケーブル長		オプション	
ISB	標準仕様	SXM	WA	WA	60	60W	60W	16	16mm	100	100mm	T2	SCON	N	無し	オプション 下記オプション 価格表参照	
ISPB	高精度仕様							8	8mm	900	900mm (50mmごと)	T4	SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	S	3m		
								4	4mm				RCON RSEL	M	5m		
														X	長さ指定		



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-609	-
プレーキ	B	3-605	-	スレープ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク650~900)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	ダブルスライダ仕様(注4)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPBは選択できません。
 (注4) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-376、3-378ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (5) ボール保持機構付きガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kgとなります。
- (6) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向450mm以下(ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小[30mm]:1050mm、最大[90mm]:1350mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (8) ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

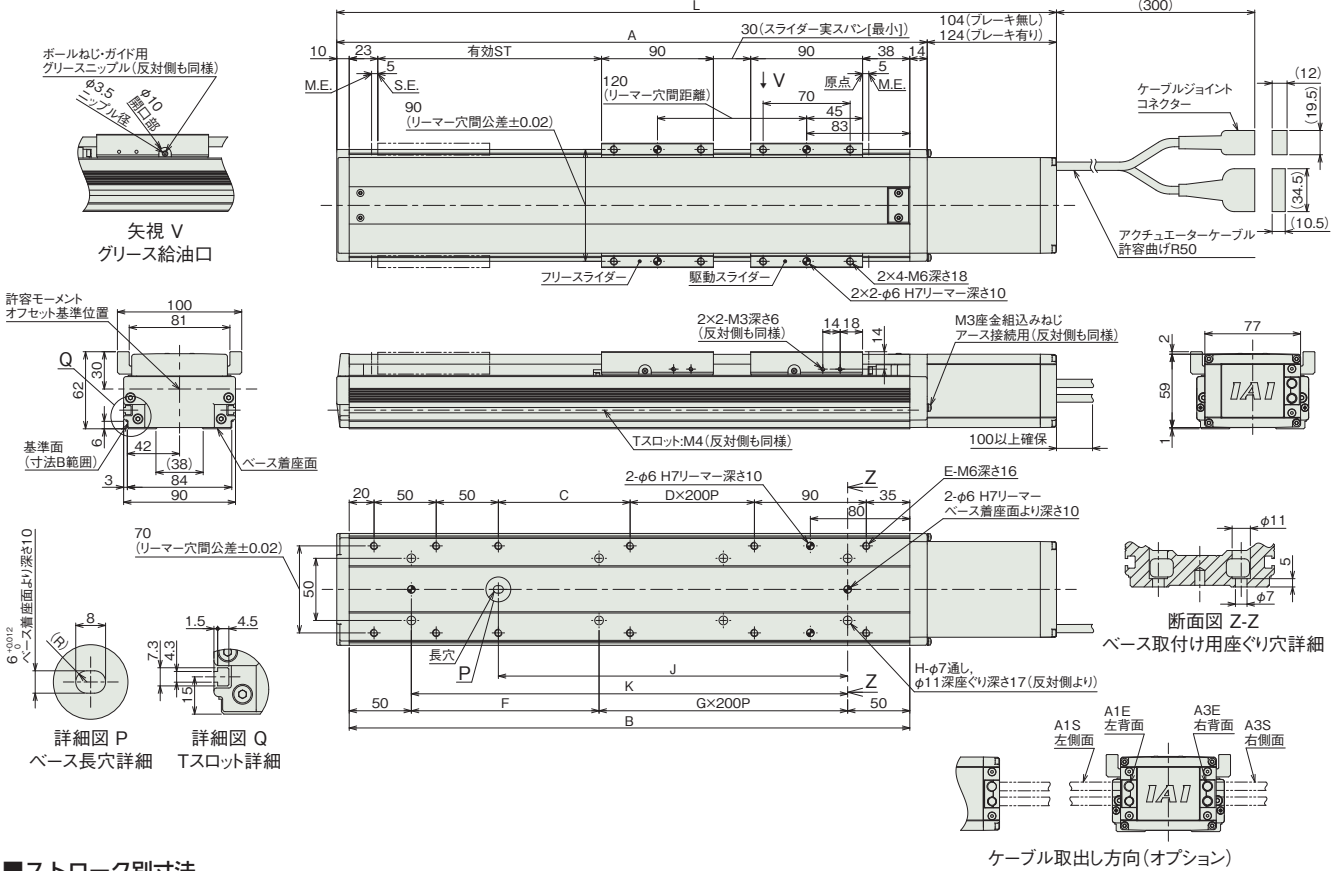
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720
L	ブレーキ無し	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
	ブレーキ有り	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199
A	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	
B	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	
C	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	
E	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	
F	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	
G	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	
H	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	
J	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	
K	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9.2	9.5	9.9	10.2
	ブレーキ有り	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.7	8.0	8.4	8.7	9.1	9.4	9.8	10.2	10.5

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103		
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279		
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319		
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISB-SXM-100



■型式項目

ISB		- SXM -		WA		- 100 -		36		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ		モーター種類 100 100W		リード 36 36mm		ストローク 100 100mm 1100 1100mm (50mmごと)		適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL		ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定		オプション 下記オプション 価格表参照			



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
150/200	-
250/300	-
350/400	-
450/500	-
550/600	-
650/700	-
750/800	-
850/900	-
950/1000	-
1050/1100	-

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド	RT	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	ダブルスライダ仕様(注3)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-380、3-382ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- ボール保持機構付きガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kgとなります。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向450mm以下(ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小[30mm]:1050mm、最大[90mm]:1350mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

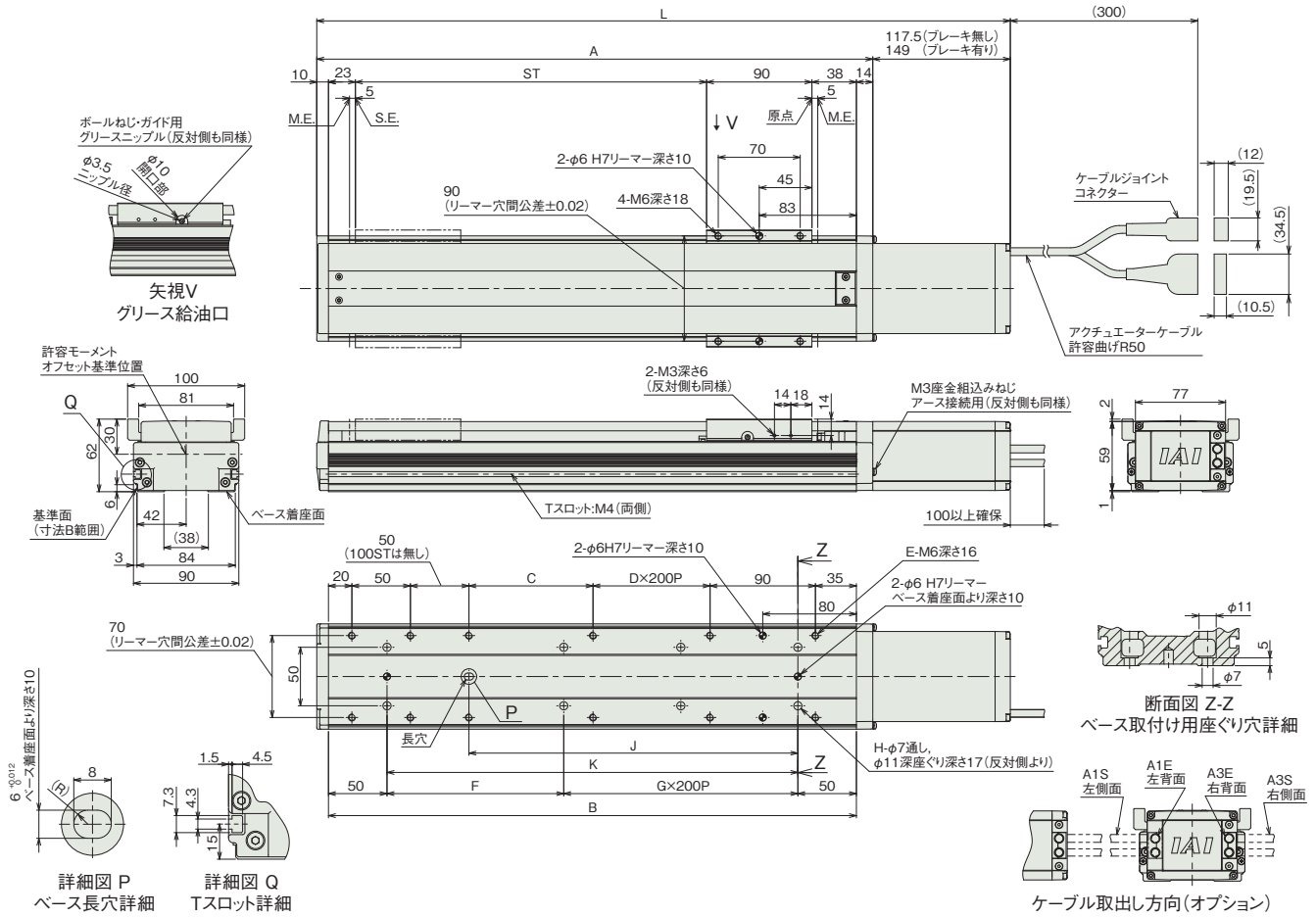
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5
ブレーキ無し	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424
ブレーキ有り	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	1251
B	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
C	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
D	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
E	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
F	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
G	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
H	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081
J	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151
K																					

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	3.2	3.6	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4	5.7	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3	9.7	10.0	10.4
	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7	6.0	6.4	6.8	7.1	7.5	7.8	8.2	8.5	8.9	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7

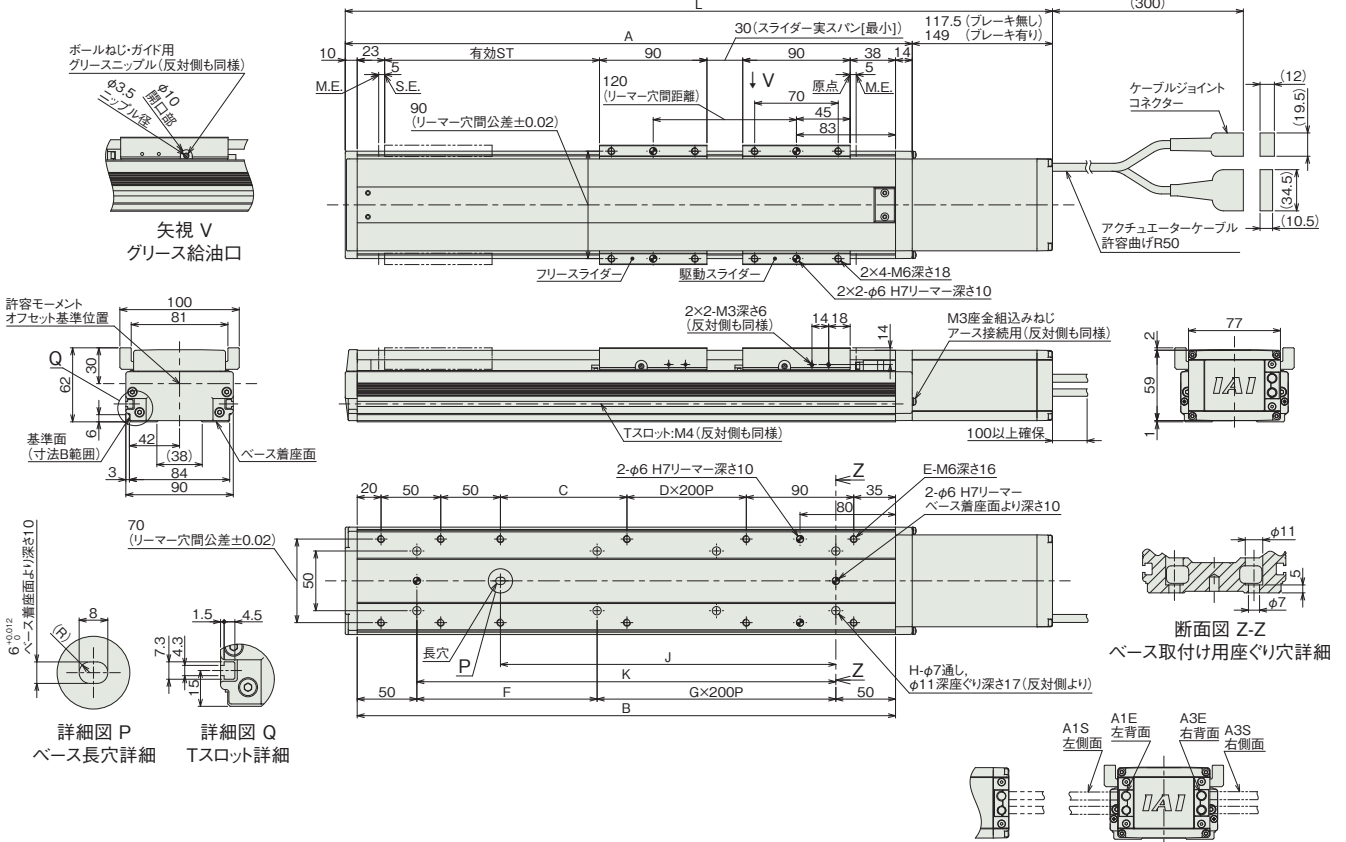
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

有効ストローク	呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920
L	ブレーキ無し	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5
	ブレーキ有り	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424
A		425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275
B		401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	1251
C		156	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006
D		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
G		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
H		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
J		231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081
K		301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

有効ストローク	呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.1	10.4	10.8	11.2	11.5	11.9
	ブレーキ有り	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.3	8.6	9.0	9.3	9.7	10.0	10.4	10.7	11.1	11.5	11.8	12.2

(注) シングルスライダー仕様はフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	—	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	—	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISB-SXL-60

ISPB-SXL-60

±10μm 標準	±3μm 高精度	バッテリー レスアップ	ロング スライダ	本体幅 90mm	60W
-------------	-------------	----------------	-------------	-------------	-----

型式項目

シリーズ ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様	タイプ SXL	エンコーダ種類 WA 電池レスアップ	モーター種類 60 60W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 130 130mm 880 880mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
--------------------------------	------------	-----------------------	------------------	----------------------------------	---	--	---	---------------------------



水平	垂直	横立	天吊り
----	----	----	-----

CE RoHS 10

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
130/180	-	-
230/280	-	-
330/380	-	-
430/480	-	-
530/580	-	-
630/680	-	-
730/780	-	-
830/880	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	スレーブ軸指定	ST	3-608	-
ブレーキ	B	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク130~580)	S	3-611	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク630~880)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	ダブルスライダ仕様(注3)	W	3-612	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ダブルスライダ仕様(VV)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-384、3-386ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [30mm]: 1250mm、最大 [90mm]: 1550mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

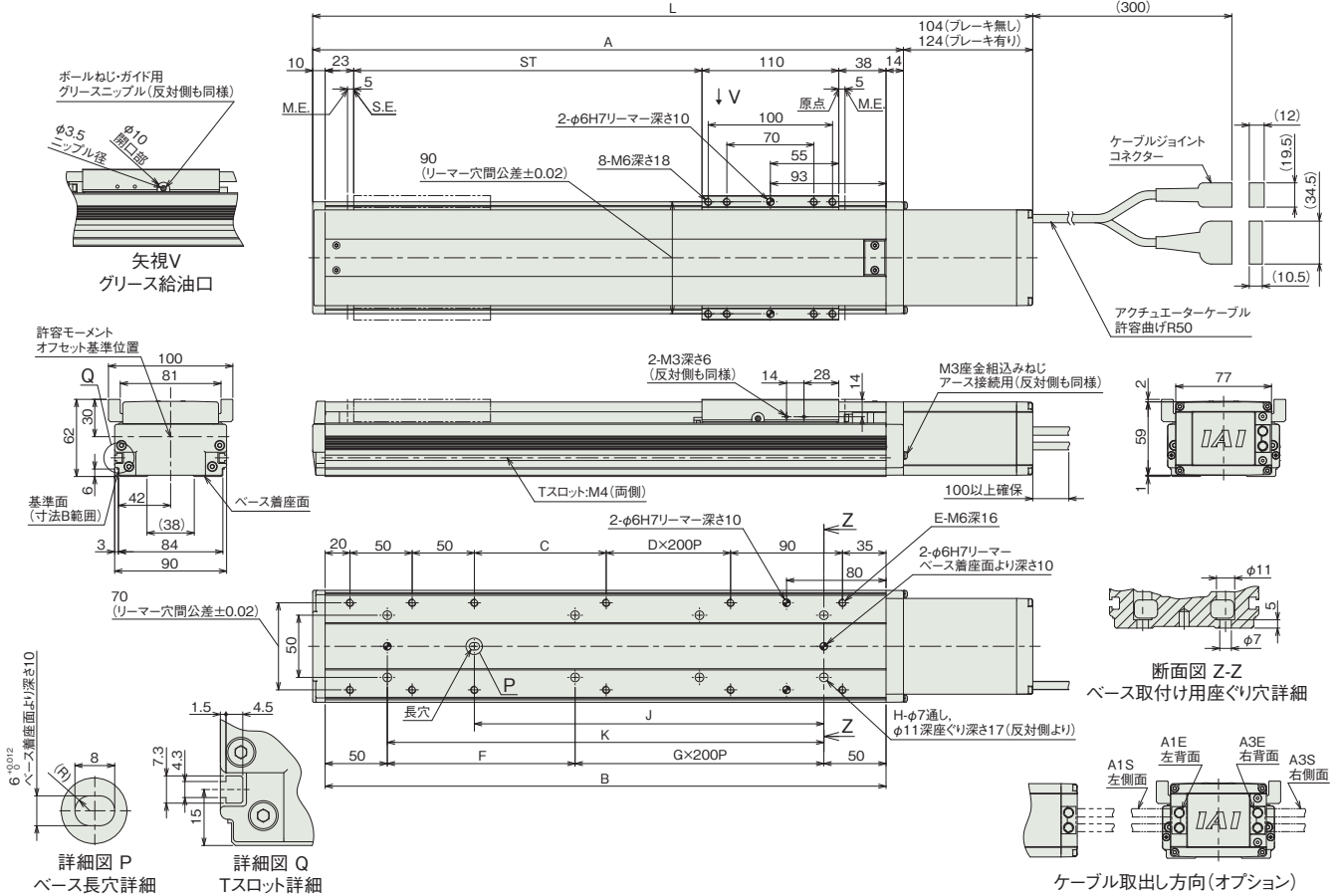
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	
L	ブレーキ無し	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
	ブレーキ有り	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199
A	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	
B	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	
C	56	106	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	
D	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3	
E	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	
F	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	
G	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	
H	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	
J	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	
K	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	

■ストローク別質量

	ストローク	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.5	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3	5.6	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8
	ブレーキ有り	3.8	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.9	6.3	6.6	7.0	7.3	7.7	8.0	8.4	8.8	9.1

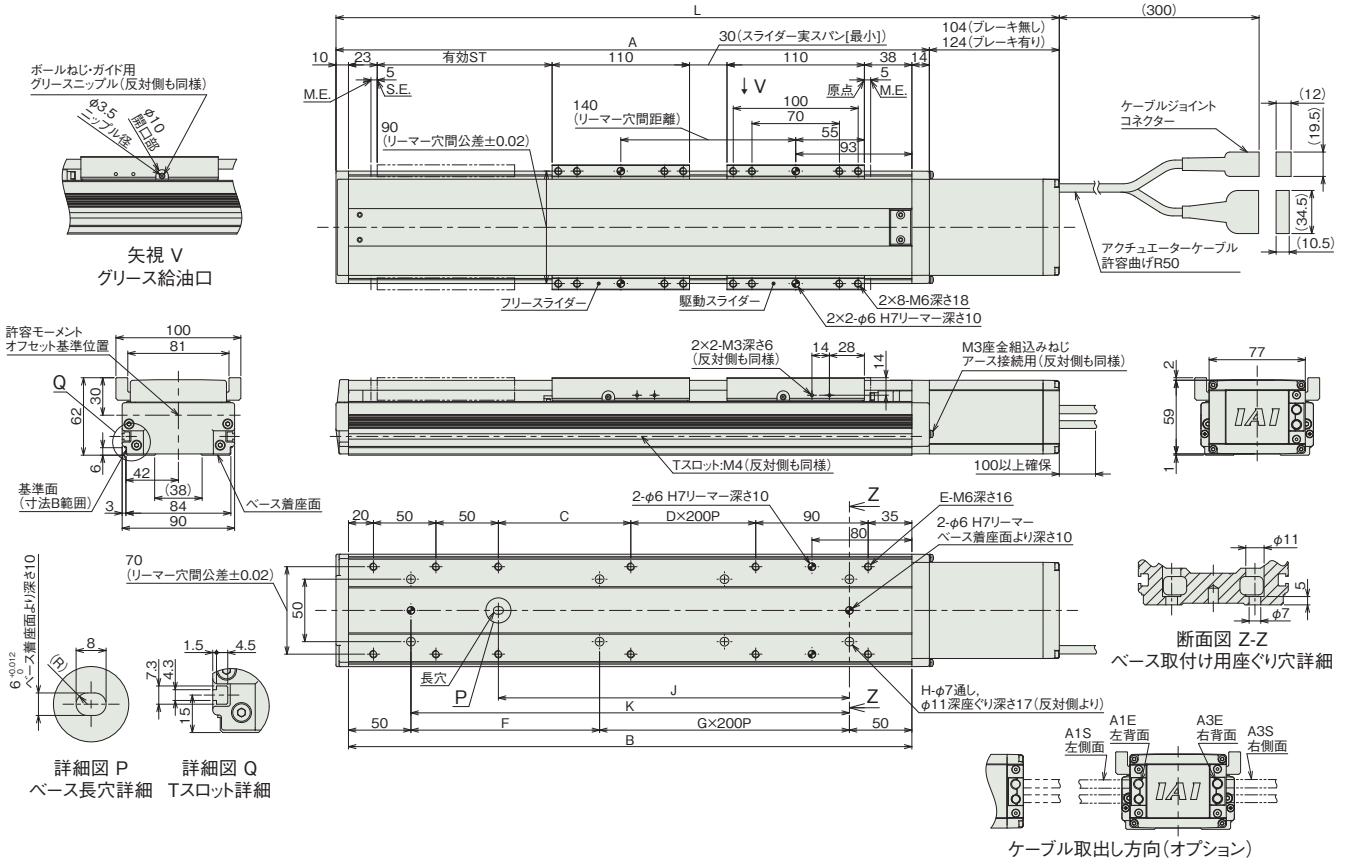
■寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

2次元 CAD 3次元 CAD

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680
L	ブレーキ無し	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
	ブレーキ有り	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199
A		475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075
B		451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
C		206	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F		151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
G		1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H		6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
J		281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
K		351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.1	6.4	6.8	7.1	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	10.0	10.3
	ブレーキ有り	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9.2	9.5	9.9	10.3	10.6

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式 (一覧表)

RCP6/ RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/ ISPB

SSPA

ISDB/ ISPDB

NSA

IFA

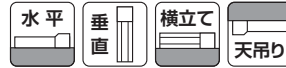
ISB-SXL-100

±10μm 標準	バッテリー レスアプソ	ロング スライダ	本体幅 90mm	100W
-------------	----------------	-------------	-------------	------

■型式項目

ISB - SXL - WA - 100 - 36

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 100W	リード 36 36mm	ストローク 130 130mm 1080 1080mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	----------------------	------------------	---	--	---	---------------------------



■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
130/180	-
230/280	-
330/380	-
430/480	-
530/580	-
630/680	-
730/780	-
830/880	-
930/980	-
1030/1080	-

■オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル左側面取出し (注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定 (センサー勝手違い)	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール (標準装備) (注2)	AQ	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
プレーキ	B	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク130~580)	ST	3-611	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク630~1080)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	ダブルスライダ仕様 (注3)	W	3-612	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ダブルスライダ仕様(W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-388、3-390ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [30mm]: 1250mm、最大 [90mm]: 1550mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

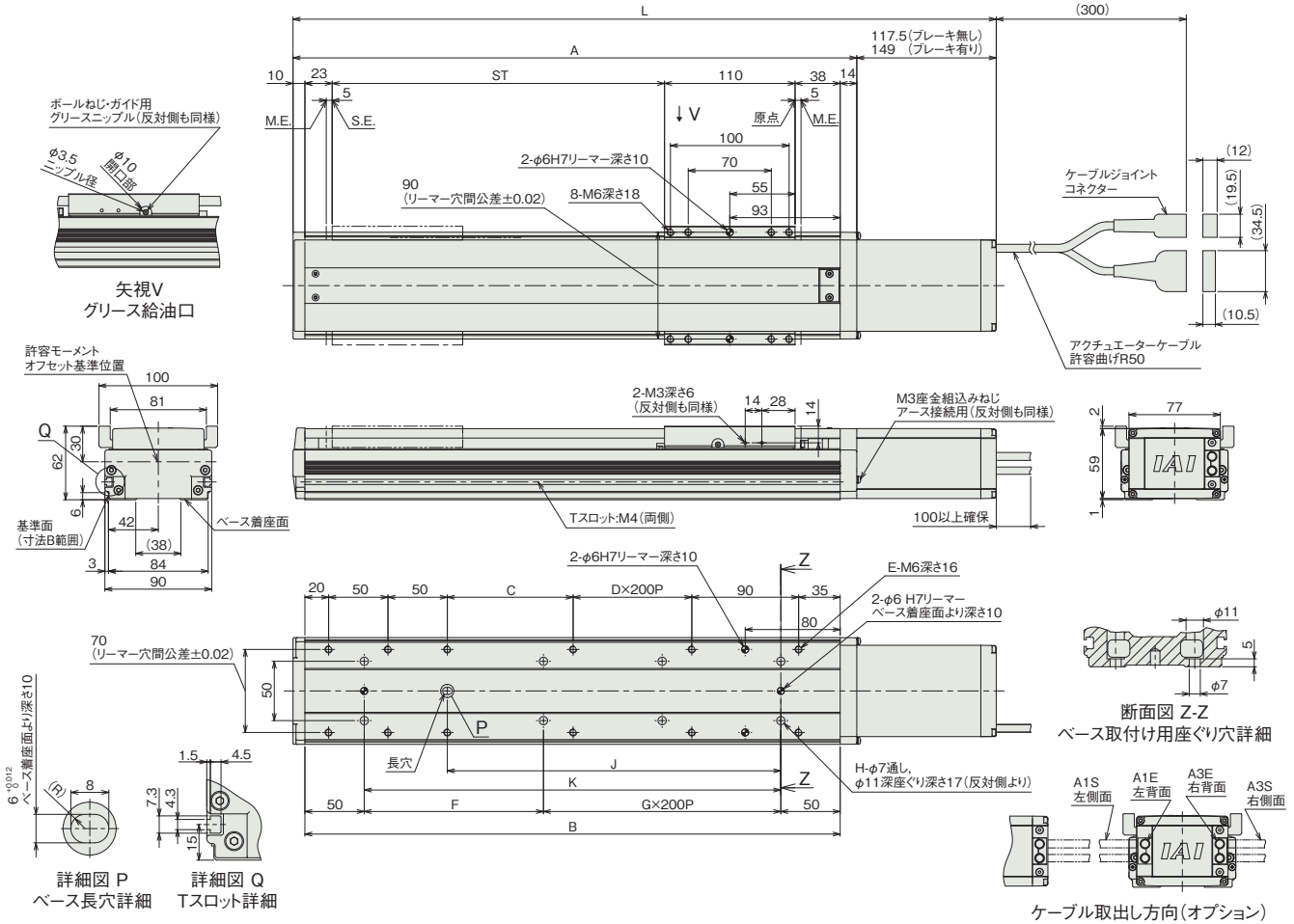
寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	
L	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	
ブレーキ無し	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424	
ブレーキ有り	A	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275
B	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	1251	
C	56	106	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	
E	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
F	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	
G	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	
H	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	
J	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	
K	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	

■ストローク別質量

ストローク	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	
RCA	質量	3.7	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5	5.8	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.8	10.1	10.5
		4.0	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	9.0	9.3	9.7	10.1	10.4	10.8

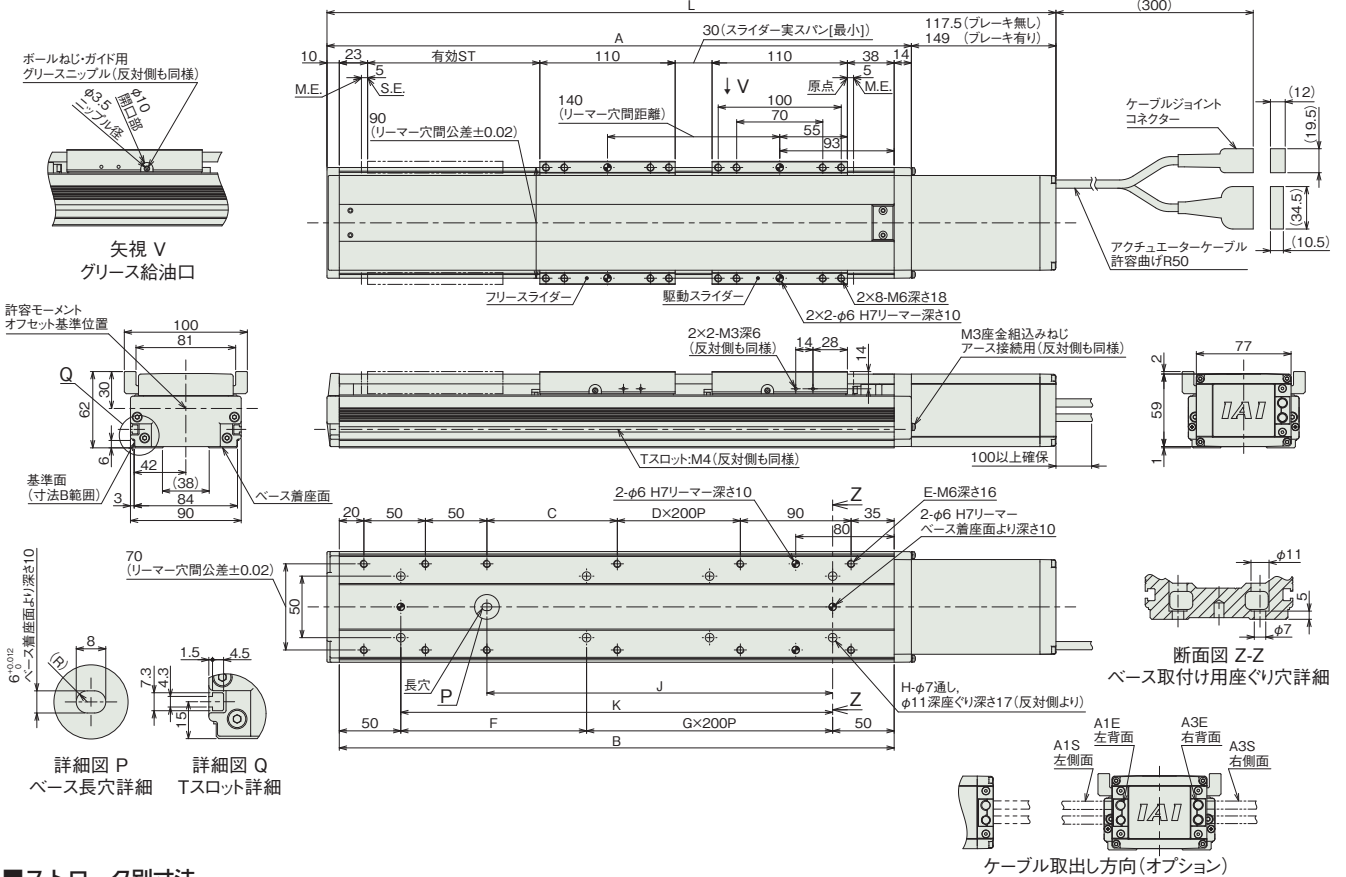
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	
有効ストローク	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	
スライダー実スパン最小[30mm]	—	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	
スライダー実スパン最大[90mm]	—	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	
L	ブレーキ無し	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5
	ブレーキ有り	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424
A	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	
B	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	1251	
C	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	
D	0	0	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	
E	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
F	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	
G	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	
H	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	
J	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	
K	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	
有効ストローク	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	
スライダー実スパン最小[30mm]	—	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	
スライダー実スパン最大[90mm]	—	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.3	6.6	7.0	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1	9.5	9.8	10.2	10.5	10.9	11.3	11.6	12.0
	ブレーキ有り	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.4	8.7	9.1	9.4	9.8	10.1	10.5	10.8	11.2	11.6	11.9	12.3

(注) シングルスライダー仕様はフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	—	36000	—	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	—	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISB-MXM-100

ISPB-MXM-100

±10μm
標準

±3μm
高精度

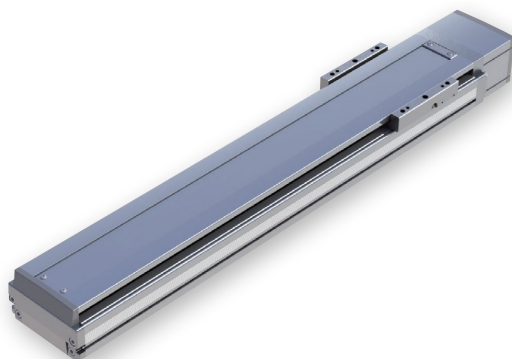
バッテリーレスアップ

本体幅
120mm

100W

型式項目

	MXM	WA	100					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様		WA バッテリーレスアップ	100 100W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	100 100mm 1100 1100mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	SW	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	ダブルスライダ仕様(注4)	WT	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPBは選択できません。
 (注4) ダブルスライダ仕様(VV)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-392、3-394ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (5) ボール保持機構付きガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kgとなります。
- (6) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下(ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小[35mm]:1375mm、最大[120mm]:1800mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (8) ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

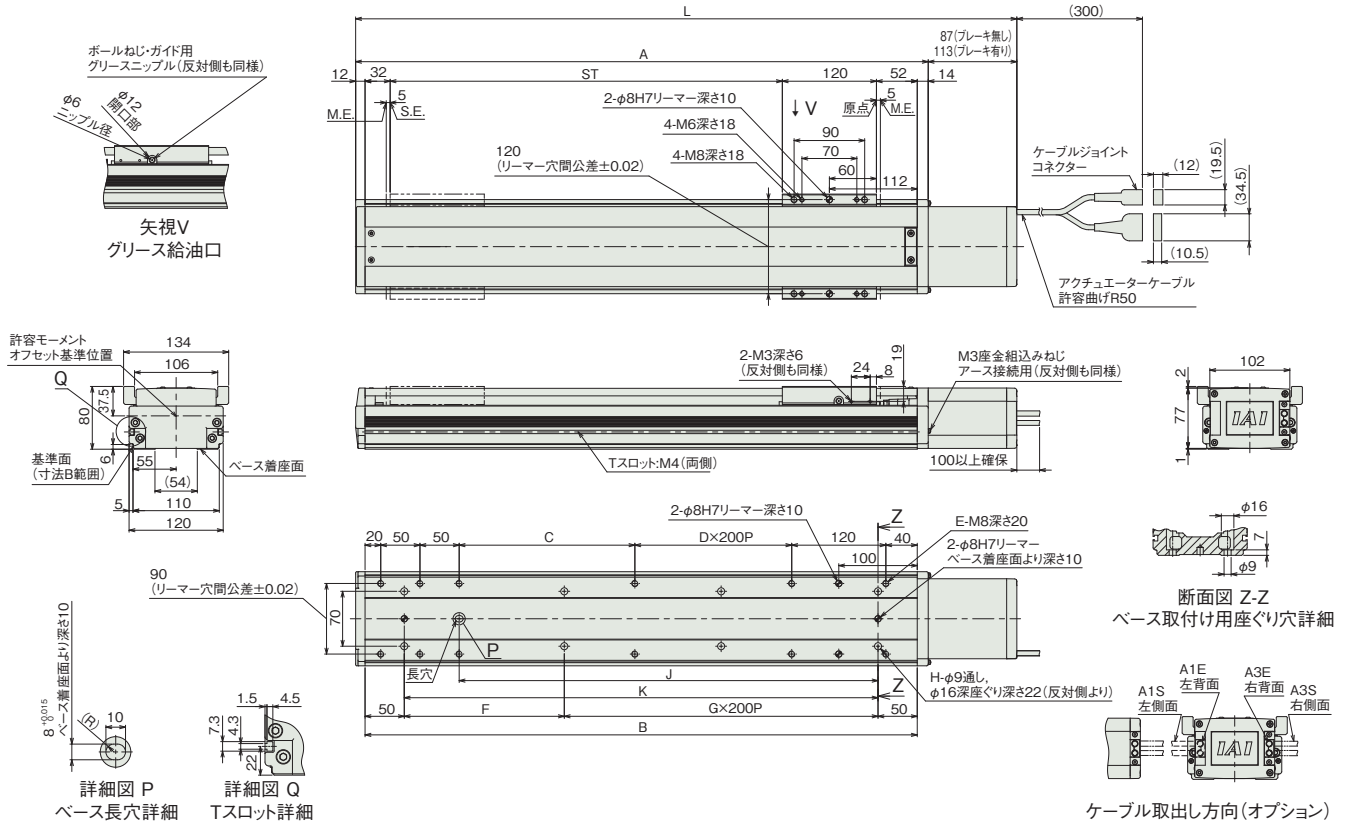
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L																						
ブレーキ無し	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	
ブレーキ有り	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	
A	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	
C	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	
D	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	
E	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
F	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	
G	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	
H	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	
J	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
K	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)																					
ブレーキ無し	6.0	6.6	7.2	7.9	8.5	9.1	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.7	17.4	18.0	18.7
ブレーキ有り	6.4	7.1	7.7	8.3	9.0	9.6	10.2	10.9	11.5	12.1	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	15.9	16.6	17.2	17.9	18.5	19.1

ISB-MXM-200

ISPB-MXM-200

±10μm
標準

±3μm
高精度

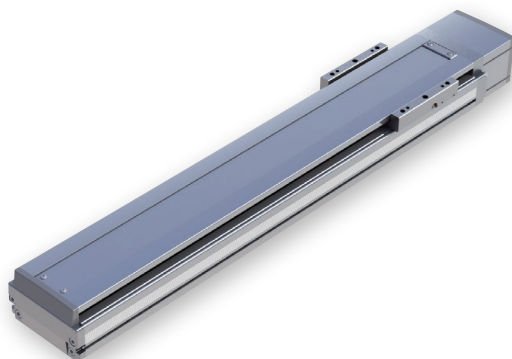
バッテリーレスアプソ

本体幅
120mm

200W

型式項目

	MXM	WA	200					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様		WA バッテリーレスアプソ	200 200W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	100 100mm 1100 1100mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	WT	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	ダブルスライダ仕様(注4)	SV	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPBは選択できません。
 (注4) ダブルスライダ仕様(VV)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-396、3-398ページをご参照ください。

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下(ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小[35mm]:1375mm、最大[120mm]:1800mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (7) ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

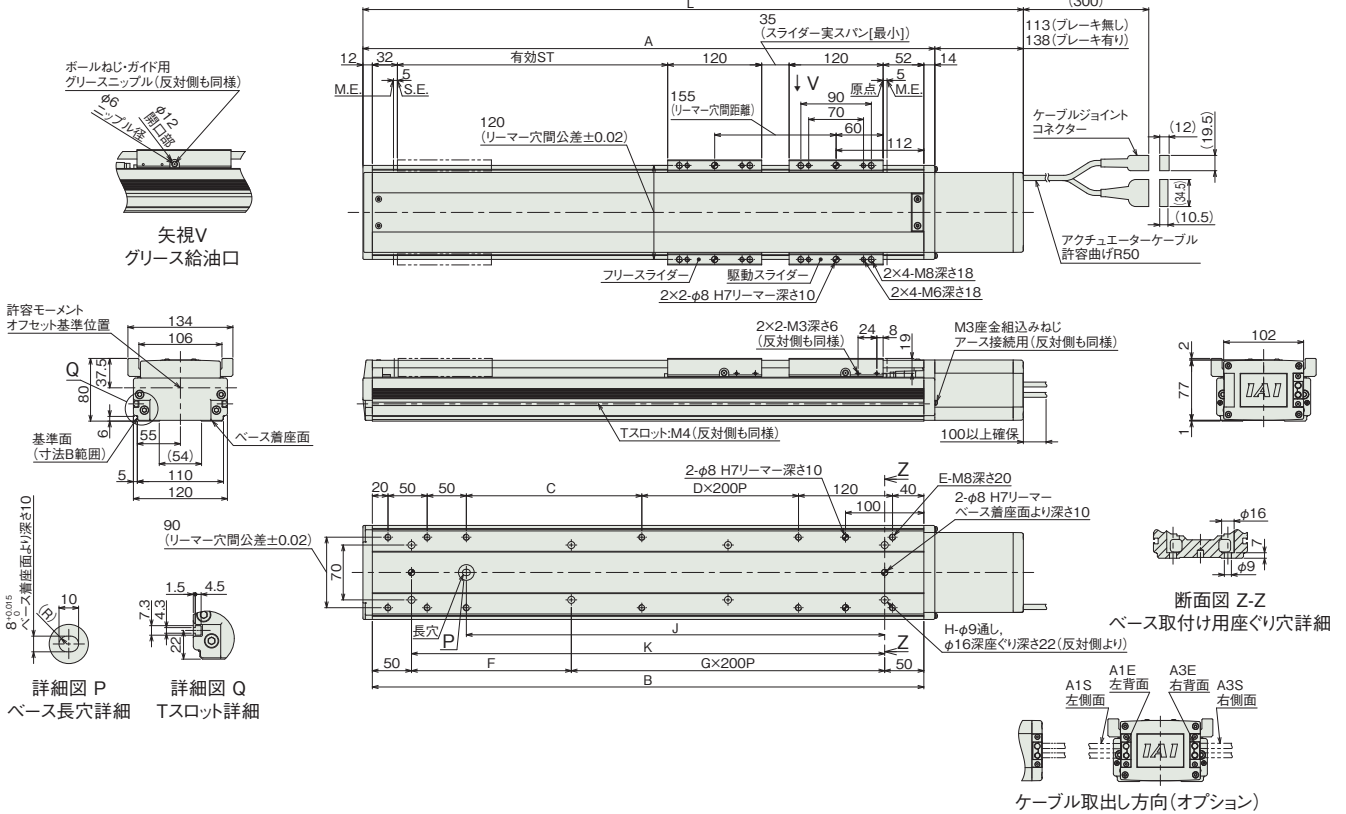
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
L	ブレーキ無し	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
	ブレーキ有り	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468
A		530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
B		504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
G		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H		6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
J		334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
K		404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.5	12.1	12.7	13.4	14.0	14.6	15.3	15.9	16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.4	21.0	21.6
	ブレーキ有り	12.0	12.7	13.3	13.9	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.7	20.3	20.9	21.6	22.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	—	8-57	
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	—	36000	—	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253	
SSEL-CS		2	—	●	—	—	●	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-319	
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	●	—	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式 (一覧表)

RCP6/ RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/ ISPB

SSPA

ISDB/ ISPDB

NSA

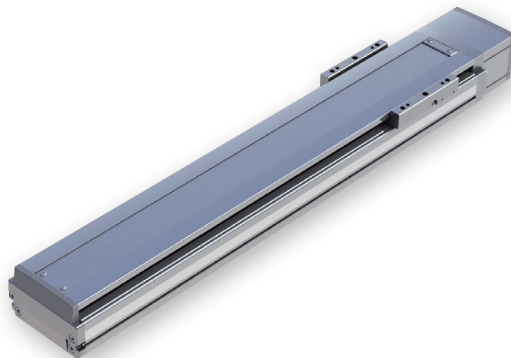
IFA

ISB-MXM-400



■型式項目

ISB - MXM -		WA -		400 -		48 -									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション	
		WA バッテリーレスアプソ		400 400W		48 48mm		100 100mm 1300 1300mm (50mmごと)		T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL		N 無し S 3m M 5m X 長さ指定		オプション 下記オプション 価格表参照	



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
150/200	-
250/300	-
350/400	-
450/500	-
550/600	-
650/700	-
750/800	-
850/900	-
950/1000	-
1050/1100	-
1150/1200	-
1250/1300	-

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド	RT	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	ダブルスライダ仕様(注3)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ダブルスライダ仕様(VV)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-400、3-402ページをご参照ください。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下(ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小[35mm]:1375mm、最大[120mm]:1800mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA
 T4: CB-X2-MA
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA-AWG24

■メインスペック

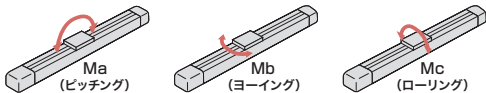
項目	内容
リード	ボールねじリード(mm) 48
水平	可搬質量 最大可搬質量(kg) (注4) 20
	最高速度(mm/s) 2500
	定格加減速度(G) 0.4
	最高加減速度(G) 2
垂直	可搬質量 最大可搬質量(kg) (注4) 6
	最高速度(mm/s) 2500
	定格加減速度(G) 0.4
	最高加減速度(G) 1.6
推力	定格推力(N) 141.3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	最小ストローク(mm) 100
	最大ストローク(mm) 1300
	ストロークピッチ(mm) 50

(注4) ダブルスライダ仕様(VV)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (シングルスライダ仕様)	Ma: 341 N・m
	Mb: 487 N・m
	Mc: 796 N・m
静的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注5)	Ma: 1720 N・m
	Mb: 2460 N・m
	Mc: 1590 N・m
動的許容モーメント (シングルスライダ仕様) (注6)	Ma: 81.0 N・m
	Mb: 116 N・m
	Mc: 189 N・m
動的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注6)	Ma: スライダ実スパン最小[35mm]332 N・m、最大[120mm]561 N・m
	Mb: スライダ実スパン最小[35mm]475 N・m、最大[120mm]801 N・m
	Mc: スライダ実スパン最小[35mm]307 N・m、最大[120mm]307 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) スライダ実スパンによらず数値は一律です。
(注6) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平																			垂直																		
	リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)																																			
48	2500	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6			
		20.0	20.0	20.0	19.1	18.2	17.3	16.4	15.5	14.6	13.8	13.0	12.6	12.2	11.8	11.4	11.0	10.8	10.4	10.0	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6				

■速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平																			垂直																		
	リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)																																			
48	2500	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6			
		17.5	17.5	17.5	16.6	15.7	14.8	13.9	13	12.1	11.3	10.5	10.1	9.7	9.3	8.9	8.5	8.3	7.9	7.5	7.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5			

■ストロークと最高速度

ストローク	水平																			垂直																		
	リード	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300												
48	1025	1325	1575	1825	2025	2200	2350	2400	2500							2270	2030	1825	1645	1495	1365	1250	1150	1060	980	910	845											

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード	加減速度別可搬質量(kg)																								最高速度(mm/s)							
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	2.1G	2.2G	2.3G	2.4G	2.5G	2.6G	2.7G	2.8G	2.9G	3.0G	標準	チューニング後
水平	48	20.0	20.0	20.0	20.0	19.1	18.2	17.3	16.4	15.5	14.6	13.8	13.0	12.6	12.2	11.8	11.4	11.0	10.8	10.4	10.0	9.4	8.8	8.2	7.6	7.0	6.6	6.2	5.8	5.4	5.0	2500	2500
	48	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6												2500

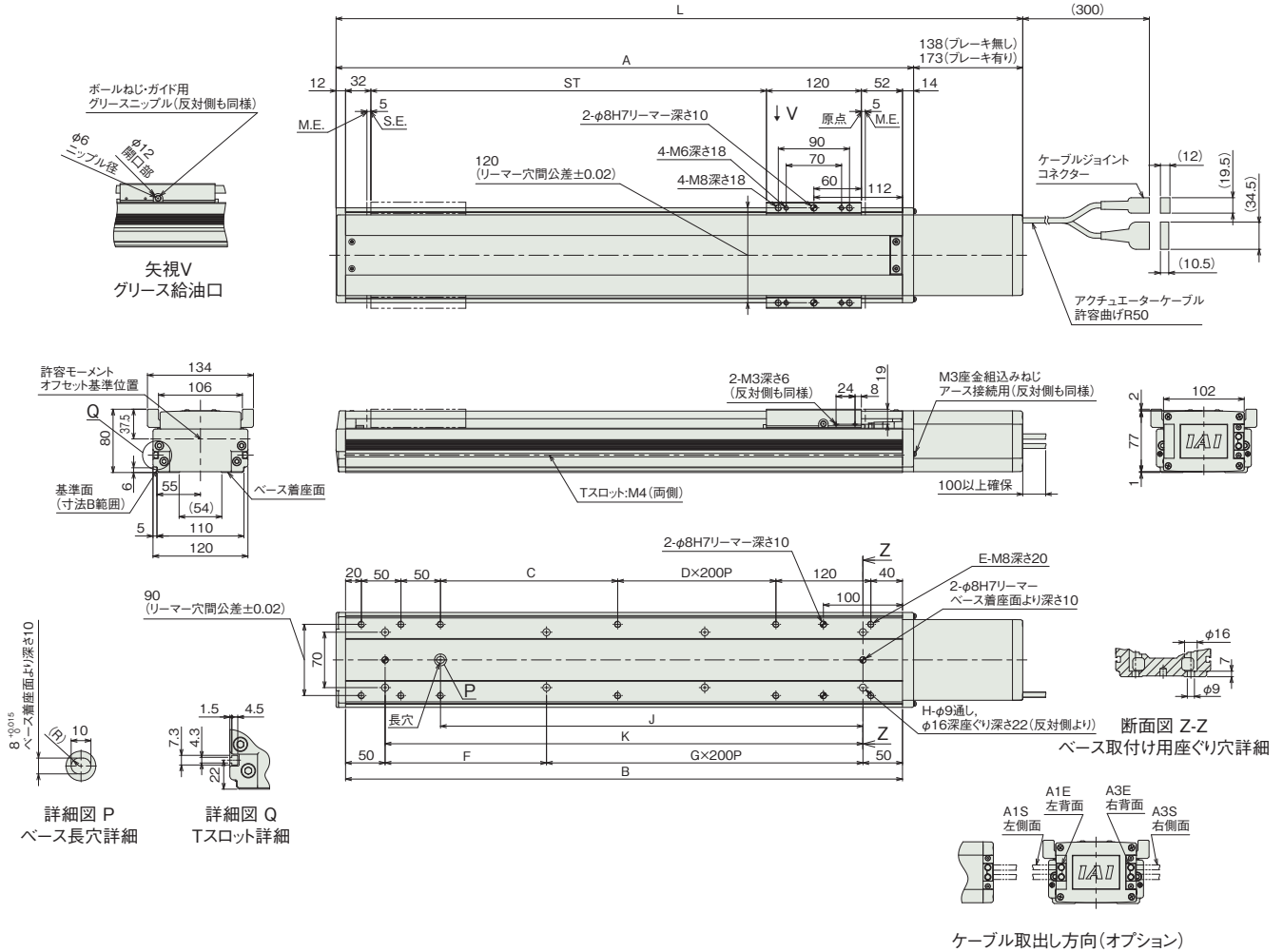
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668
ブレーキ無し	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703
ブレーキ有り																									
A	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454	1504
C	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224
D	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404
G	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334
K	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量 (kg)	7.0	7.6	8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.3	21.0	21.6	22.2
ブレーキ無し	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.8	11.4	12.0	12.7	13.3	13.9	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9	21.6	22.2	22.8
ブレーキ有り																									

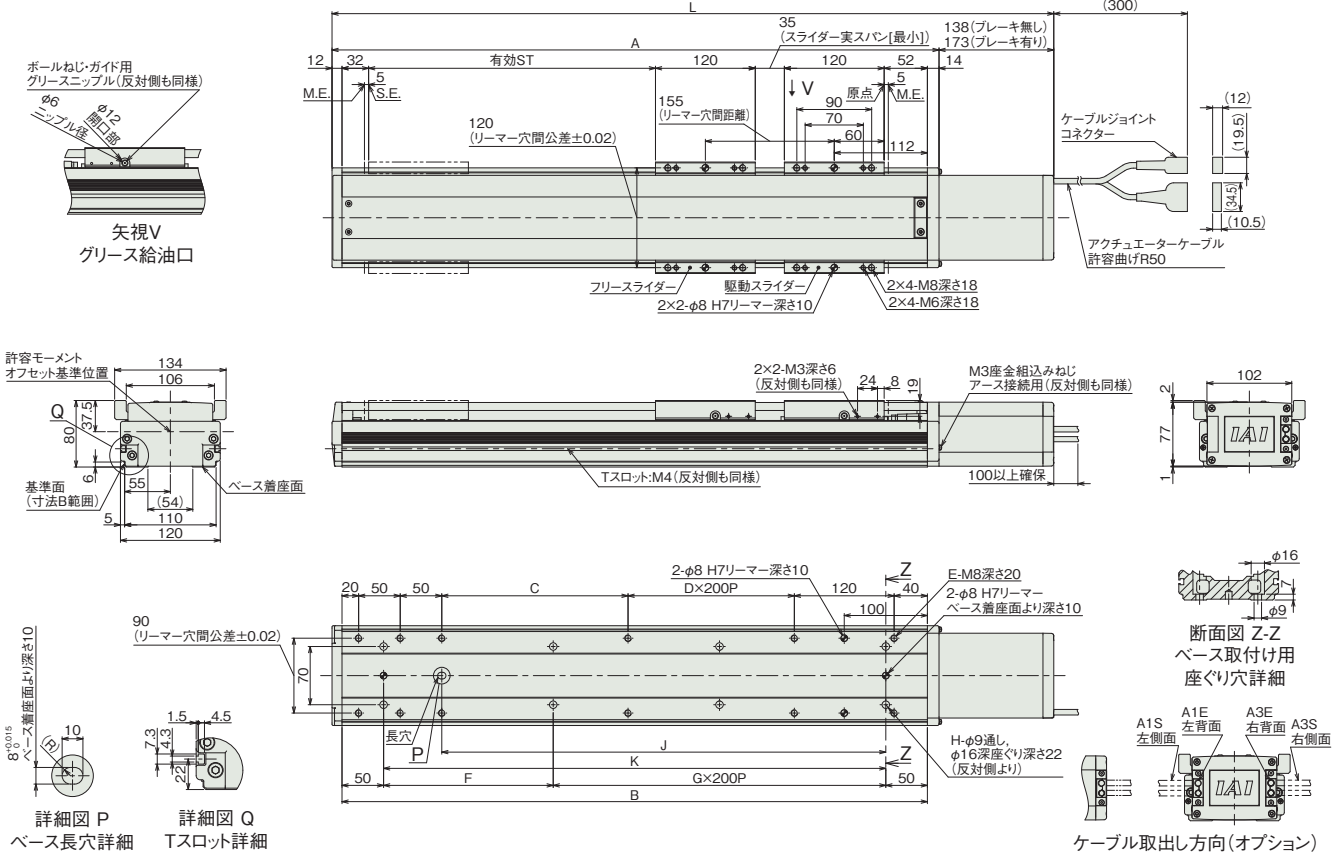
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060
L	ブレーキ無し	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668
	ブレーキ有り	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703
A		530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530
B		504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454	1504
C		224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334
K		404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060
質量 (kg)	ブレーキ無し	12	12.7	13.3	13.9	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19	19.7	20.3	20.9	21.6	22.2	22.8	23.5	24.1	24.7
	ブレーキ有り	12.6	13.3	13.9	14.5	15.2	15.8	16.4	17.1	17.7	18.3	19	19.6	20.2	20.9	21.5	22.1	22.8	23.4	24.1	24.7	25.3

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー-2.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	—	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	—	●	●	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式 (一覧表)

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

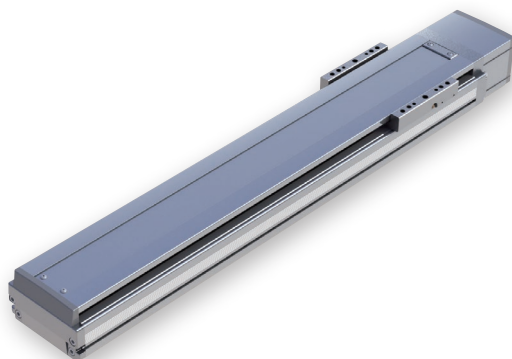
ISB-MXL-100

ISPB-MXL-100

±10μm 標準
±3μm 高精度
バッテリーレスアップ
ロングスライダ
本体幅 120mm
100W

型式項目

シリーズ		MXL	WA	100	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様	タイプ	WA	エンコーダ種類 バッテリーレスアップ	100 100W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	120 1070 120mm 1070mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
120/170	-	-
220/270	-	-
320/370	-	-
420/470	-	-
520/570	-	-
620/670	-	-
720/770	-	-
820/870	-	-
920/970	-	-
1020/1070	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	参照員	標準価格	名称	参照員	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	マスター軸指定	LM	3-608
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	原点逆仕様	NM	3-609
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	スレーブ軸指定	S	3-608
ブレーキ	B	3-605	真直度高精度仕様(ストローク120~570)	ST	3-611
クリープセンサー	C	3-605	真直度高精度仕様(ストローク620~1070)	ST	3-611
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	ダブルスライダ仕様(注3)	W	3-612
原点リミットスイッチ	L	3-608			

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ダブルスライダ仕様(VV)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-404、3-406ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

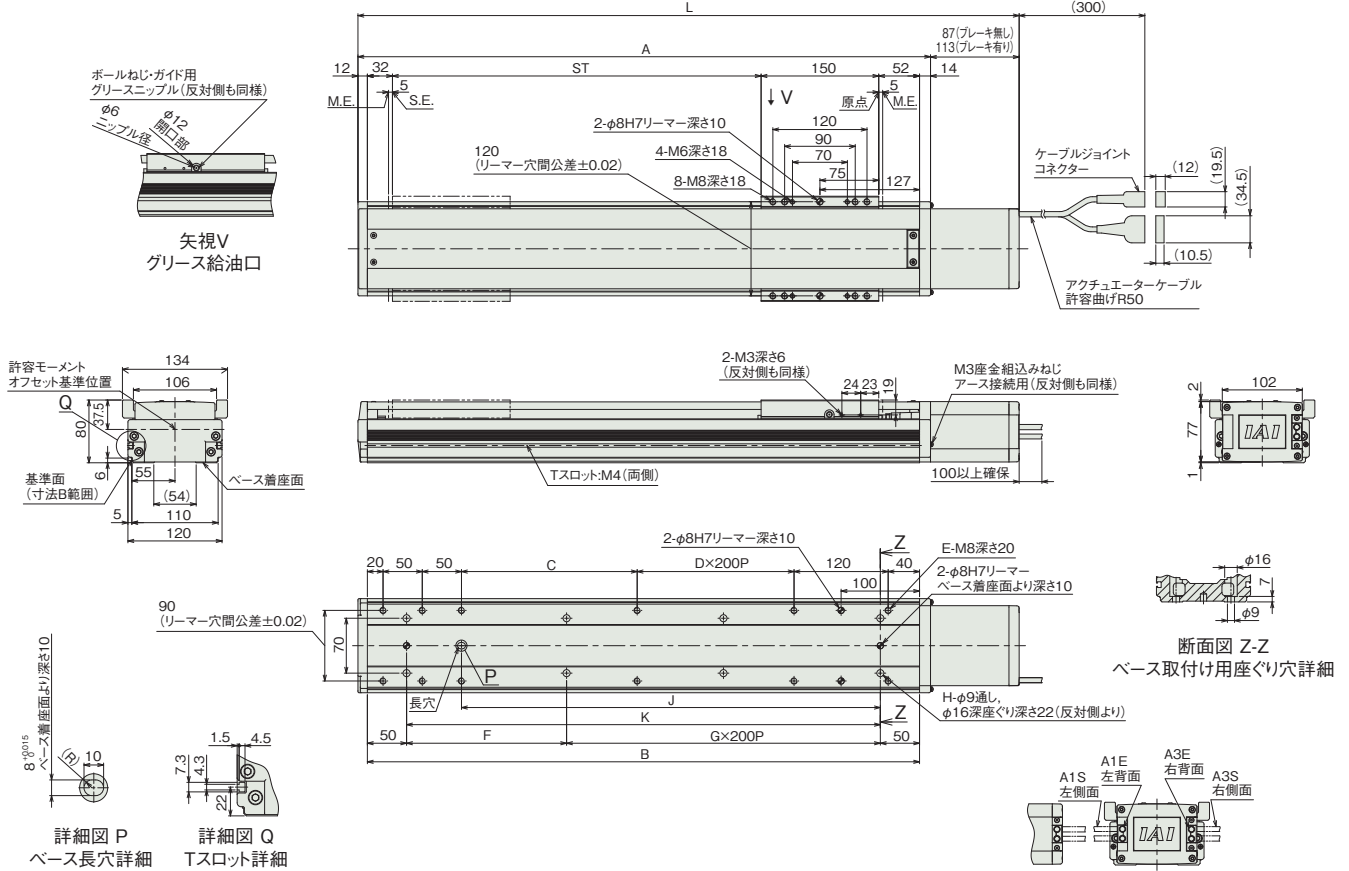
(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は [N] を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□
 T4: CB-X2-MA□□□
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□-AWG24

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下(ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [35mm]: 1675mm、最大 [120mm]: 2100mm 以下)です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (7) ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	
L	プレーキ無し	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
	プレーキ有り	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	
B	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	
C	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	
E	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
F	254	104	154	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	
G	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	
H	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	
J	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
K	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	

■ストローク別質量

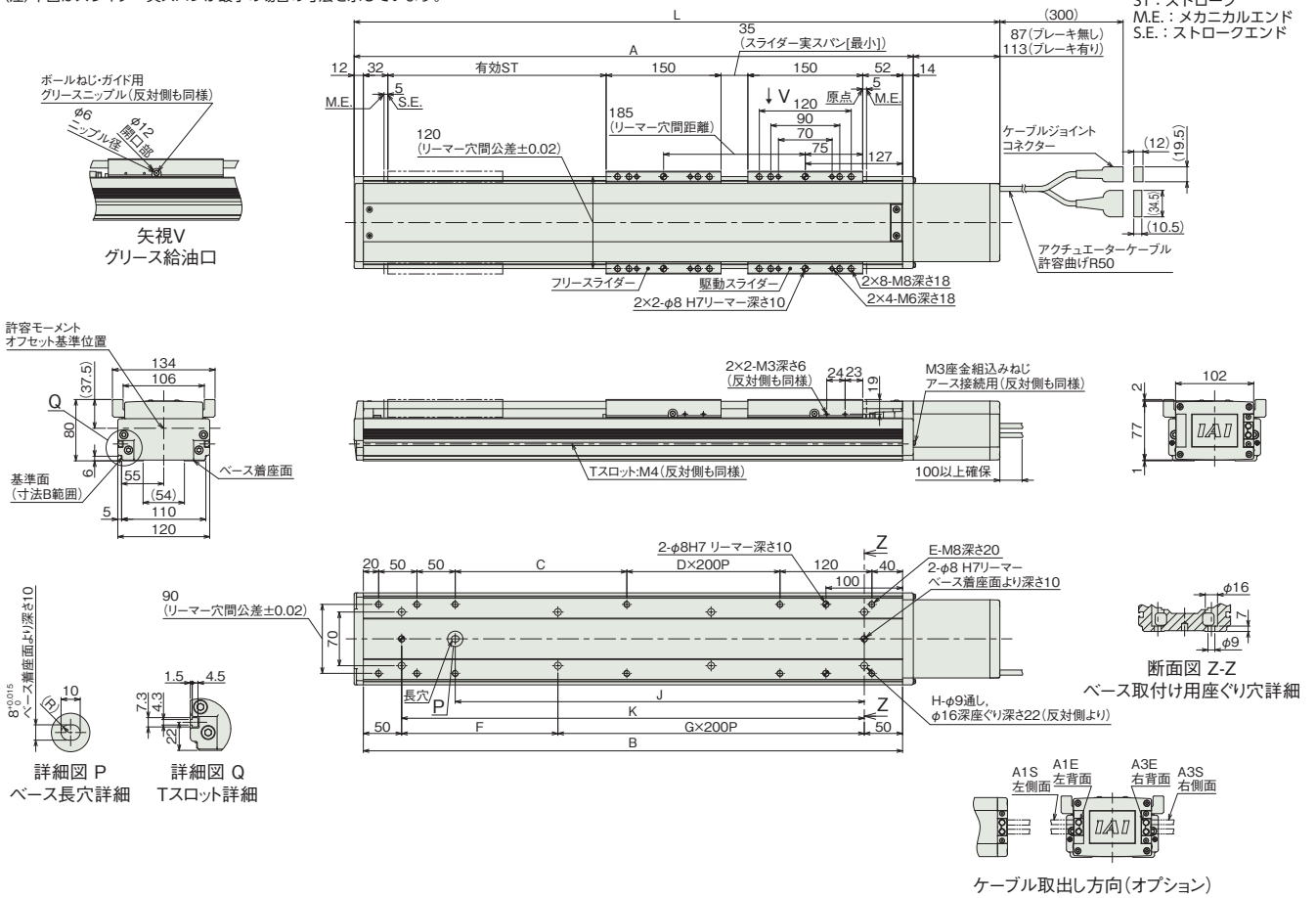
ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	
質量 (kg)	プレーキ無し	6.9	7.5	8.2	8.8	9.4	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.8	16.4	17.0	17.7	18.3	19.0
	プレーキ有り	7.4	8.0	8.6	9.3	9.9	10.5	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	15.0	15.6	16.2	16.9	17.5	18.2	18.8	19.4

■寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

2次元 CAD
3次元 CAD



■ストローク別寸法

呼びストローク		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
	ブレーキ有り	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A		580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
B		554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
D		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
G		1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
J		384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
K		454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク 有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.9	12.6	13.2	13.8	14.5	15.1	15.7	16.4	17	17.6	18.3	18.9	19.5	20.2	20.8	21.5
	ブレーキ有り	12.4	13	13.7	14.3	14.9	15.6	16.2	16.8	17.5	18.1	18.7	19.4	20	20.7	21.3	21.9

(注) シングルスライダー仕様はフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション

資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISB-MXL-200

ISPB-MXL-200

±10μm
±3μm
バッテリーレスアップ
ロングスライダ
本体幅 120mm
200W

型式項目

シリーズ		MXL	WA	200	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様	ISPB 高精度仕様	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 200 200W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	120 1070 120mm 1070mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
120/170	-	-
220/270	-	-
320/370	-	-
420/470	-	-
520/570	-	-
620/670	-	-
720/770	-	-
820/870	-	-
920/970	-	-
1020/1070	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	参照員	標準価格	名称	参照員	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	マスター軸指定	LM	3-608
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	原点逆仕様	NM	3-609
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	スレーブ軸指定	S	3-608
ブレーキ	B	3-605	真直度高精度仕様(ストローク120~570)	ST	3-611
クリープセンサー	C	3-605	真直度高精度仕様(ストローク620~1070)	ST	3-611
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	ダブルスライダ仕様(注3)	W	3-612
原点リミットスイッチ	L	3-608			

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ダブルスライダ仕様(VV)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-408、3-410ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

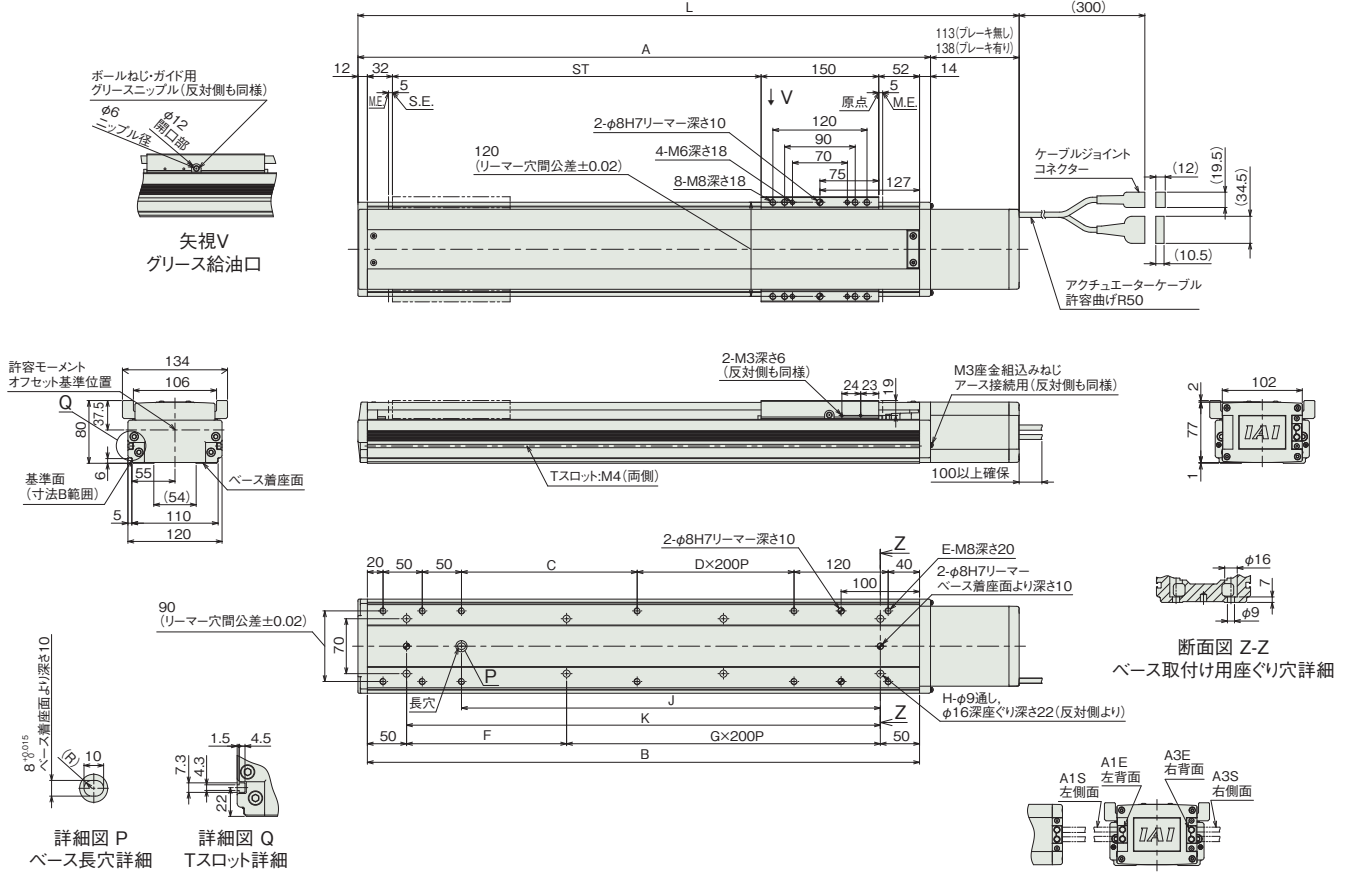
(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下(ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [35mm]: 1675mm、最大 [120mm]: 2100mm 以下)です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	
L	プレーキ無し	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
	プレーキ有り	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468
A	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	
B	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	
C	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	
E	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
F	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	
G	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	
H	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	
J	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
K	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	

■ストローク別質量

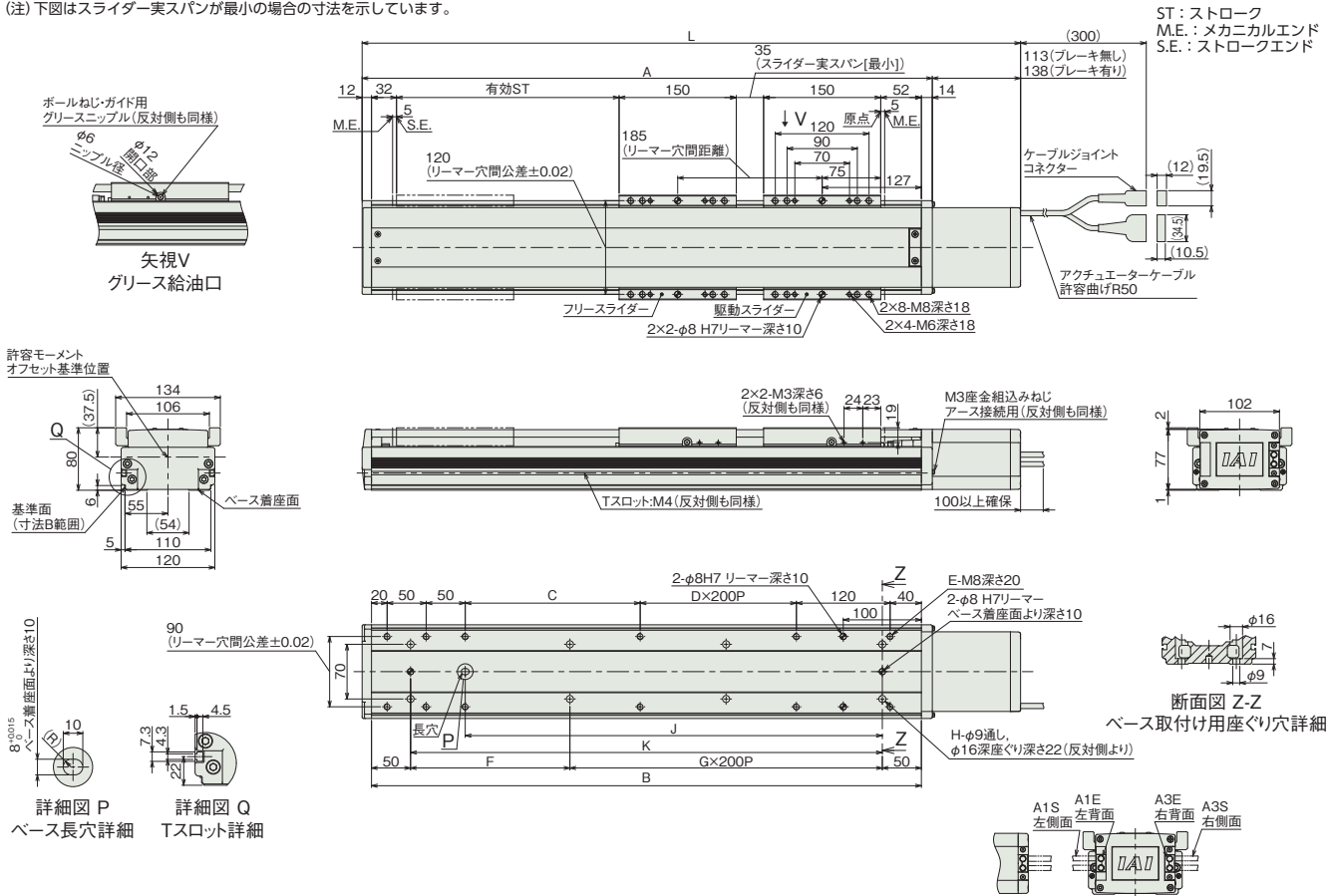
ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	
質量 (kg)	プレーキ無し	7.4	8.0	8.6	9.3	9.9	10.5	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	15.0	15.6	16.2	16.9	17.5	18.2	18.8	19.4
	プレーキ有り	7.9	8.6	9.2	9.8	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.5	18.1	18.7	19.4	20.0

■寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

2次元 CAD
3次元 CAD



■ストローク別寸法

有効ストローク	呼びストローク		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
		スライダー実スパン最小[35mm]	スライダー実スパン最大[120mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835
L	ブレーキ無し	ブレーキ有り	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
			718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468
A			580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
B			554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C			274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
D			0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E			10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F			254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
G			1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H			6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
J			384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
K			454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

有効ストローク	呼びストローク		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
		スライダー実スパン最小[35mm]	スライダー実スパン最大[120mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835
質量(kg)	ブレーキ無し	ブレーキ有り	12.4	13.0	13.7	14.3	14.9	15.6	16.2	16.8	17.5	18.1	18.7	19.4	20.0	20.7	21.3	21.9
			13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	20.0	20.6	21.2	21.9	22.5

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション

資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISP

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

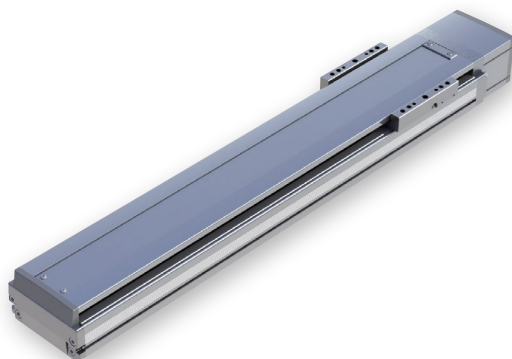
ISB-MXL-400

±10μm 標準	バッテリー レスアプン	ロング スライダー	本体幅 120 mm	400 W
-------------	----------------	--------------	------------------	----------

■型式項目

ISB - MXL - WA - 400 - 48 - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプン	モーター種類 400 400W	リード 48 48mm	ストローク 120 120mm 1270 1270mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------------	--------------------	----------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
120/170	-
220/270	-
320/370	-
420/470	-
520/570	-
620/670	-
720/770	-
820/870	-
920/970	-
1020/1070	-
1120/1170	-
1220/1270	-

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
ブレーキ	B	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク120~570)	ST	3-611	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク620~1270)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	ダブルスライダー仕様(注3)	W	3-612	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-412、3-414ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下(ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小[35mm]:1675mm、最大[120mm]:2100mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

■メインスペック

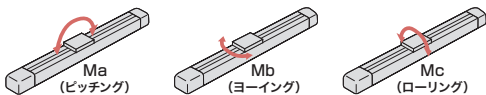
項目	内容
リード	ボールねじリード(mm) 48
水平	可搬質量 最大可搬質量(kg) (注4) 20
	最高速度(mm/s) 2500
	速度/加減速度 定格加減速度(G) 0.4
	最高加減速度(G) 2
垂直	可搬質量 最大可搬質量(kg) (注4) 6
	最高速度(mm/s) 2500
	速度/加減速度 定格加減速度(G) 0.4
	最高加減速度(G) 1.6
推力	定格推力(N) 141.3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力(kgf) 6
	最小ストローク(mm) 120
	最大ストローク(mm) 1270
	ストロークピッチ(mm) 50

(注4) ダブルスライダ仕様(VV)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (シングルスライダ仕様)	Ma: 560 N・m
	Mb: 800 N・m
	Mc: 1030 N・m
静的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注5)	Ma: 2450 N・m
	Mb: 3500 N・m
	Mc: 1880 N・m
動的許容モーメント (シングルスライダ仕様) (注6)	Ma: 123 N・m
	Mb: 176 N・m
	Mc: 227 N・m
動的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注6)	Ma: スライダ実スパン最小[35mm]481 N・m、最大[120mm]743 N・m
	Mb: スライダ実スパン最小[35mm]687 N・m、最大[120mm]1060 N・m
	Mc: スライダ実スパン最小[35mm]368 N・m、最大[120mm]368 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) スライダ実スパンによらず数値は一律です。
(注6) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平																			垂直																		
	リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G)																																			
48	2500	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6			
		20.0	20.0	20.0	19.1	18.2	17.3	16.4	15.5	14.6	13.8	13.0	12.6	12.2	11.8	11.4	11.0	10.8	10.4	10.0	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6			

■速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平																			垂直																		
	リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G)																																			
48	2500	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6			
		17.5	17.5	17.5	16.6	15.7	14.8	13.9	13	12.1	11.3	10.5	10.1	9.7	9.3	8.9	8.5	8.3	7.9	7.5	7.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5		

■ストロークと最高速度

ストローク	水平																			垂直																								
	リード	最高速度	加速度(G)																																									
48	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1325	1575	1825	2025	2200	2350	2400	2500	2270	2030	1825	1645	1495	1365	1250	1150	1060	980	910	845

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)																								最高速度(mm/s)								
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	2.1G	2.2G	2.3G	2.4G	2.5G	2.6G	2.7G	2.8G	2.9G	3.0G	標準	チューニング後	
水平	48	20.0	20.0	20.0	20.0	19.1	18.2	17.3	16.4	15.5	14.6	13.8	13.0	12.6	12.2	11.8	11.4	11.0	10.8	10.4	10.0	9.4	8.8	8.2	7.6	7.0	6.6	6.2	5.8	5.4	5.0	2500	2500
垂直	48	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6												2500	2500

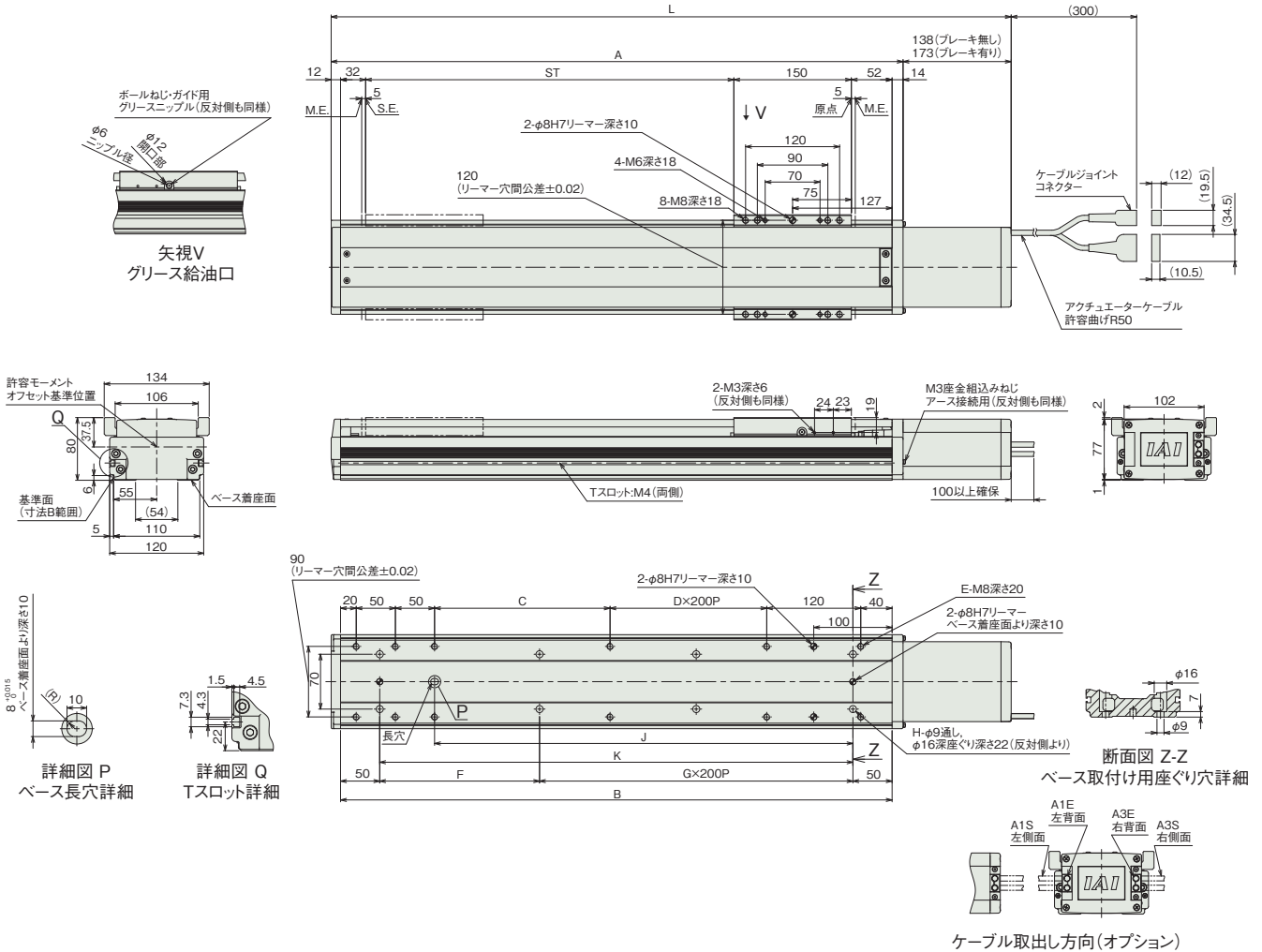
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	
L	ブレーキ無し	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668
	ブレーキ有り	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703
A	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	
B	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454	1504	
C	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	
E	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	
F	254	104	154	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	
G	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
H	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	
J	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	
K	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	

■ストローク別質量

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.9	8.6	9.2	9.8	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.5	18.1	18.7	19.4	20.0	20.6	21.3	21.9	22.5
	ブレーキ有り	8.5	9.2	9.8	10.4	11.1	11.7	12.3	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	19.9	20.6	21.2	21.9	22.5	23.1

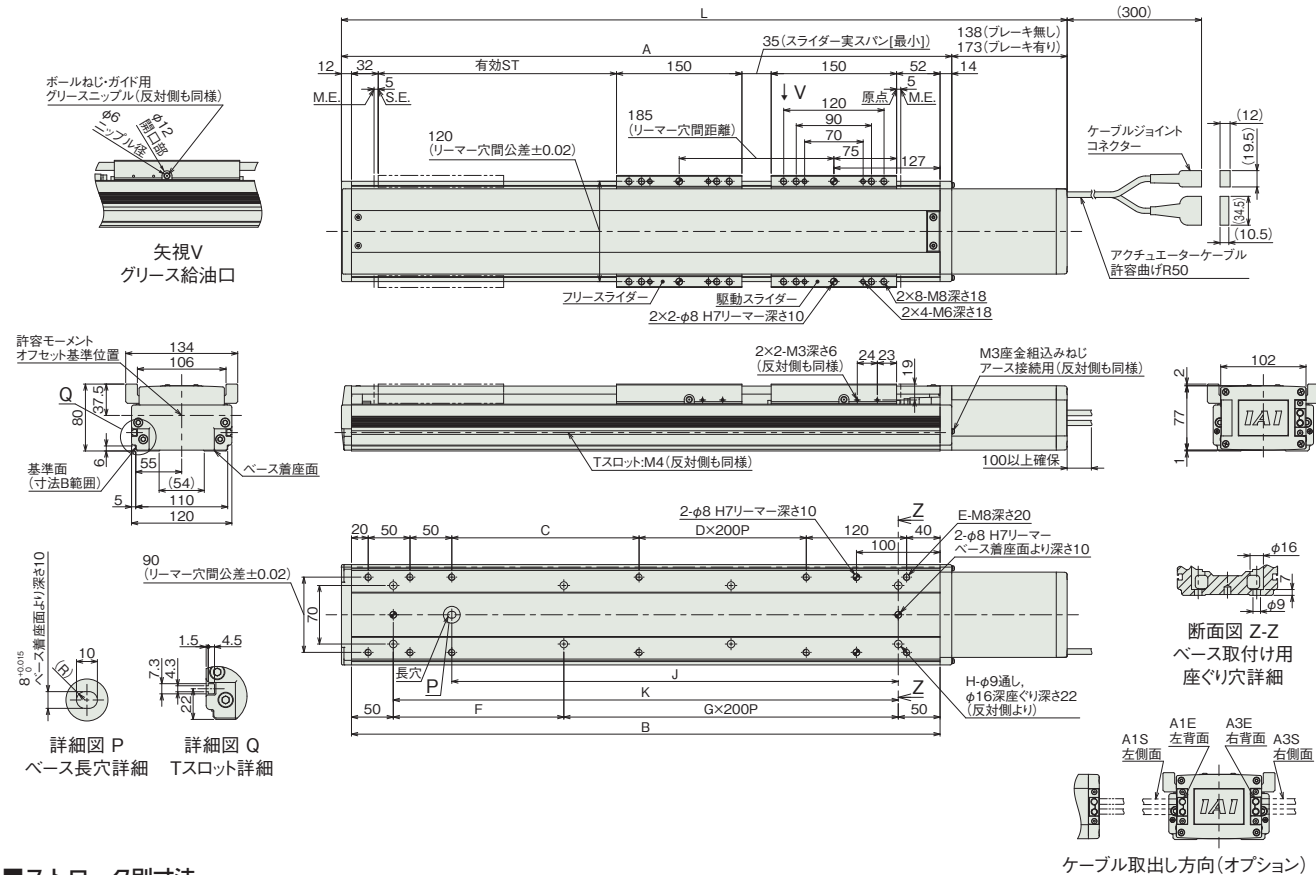
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

有効ストローク	呼びストローク	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
L	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	ブレーキ無し	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668
	ブレーキ有り	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703
B		580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530
C		274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224
D		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G		1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334
K		454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

有効ストローク	呼びストローク	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
L	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	ブレーキ無し	13	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18	18.7	19.3	20	20.6	21.2	21.9	22.5	23.1	23.8	24.4	25
	ブレーキ有り	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.7	17.4	18	18.6	19.3	19.9	20.5	21.2	21.8	22.4	23.1	23.7	24.4	25	25.6

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー-2.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	—	—	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式 (一覧表)

RCP6/ RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/ ISPB

SSPA

ISDB/ ISPDB

NSA

IFA

ISB-MXXM-200

ISPB-MXXM-200

±10μm 標準
±3μm 高精度
バッテリーレスアップ
中間サポート
本体幅 120mm
200W

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様	MXMX	WA バッテリーレスアップ	200 200W	30 30mm 20 20mm	800 800mm 2000 2000mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



水平
天吊り
垂直
横立て
CE
RoHS 10

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左側面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク800~1300)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク1350~1900)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	真直度高精度仕様(ストローク1950~2000)	ST	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPBは選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は [N] を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 [モーターケーブル]
 T2: CB-X-MA□□□
 T4: CB-X2-MA□□□
 [エンコーダーケーブル]
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□-AWG24

■メインスペック

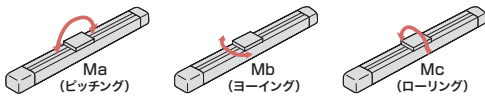
項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	30	20
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30 45
		最高速度(mm/s)	1800 1200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4 0.4
		最高加減速度(G)	0.4 0.4
垂直	可搬質量	—	—
	速度/加減速度	—	—
	定格加減速度(G)	—	—
推力	定格推力(N)	113.9	170.9
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(kgf)	—	—
ストローク	最小ストローク(mm)	800	800
	最大ストローク(mm)	2000	2000
	ストロークピッチ(mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：341N・m
	Mb：487N・m
	Mc：796N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：81.0N・m
	Mb：116N・m
	Mc：189N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注)【】内はISPБの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平									垂直												
リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)									加速度(G)												
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4
30	1800	30	30	30							水平専用となります。												
20	1200	45	45	45							水平専用となります。												

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	800~1100 (50mmごと)	1150~ 1200	1250~ 1300	1350~ 1400	1450~ 1500	1550~ 1600	1650~ 1700	1750~ 1800	1850~ 1900	1950~ 2000
		30	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750
20	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450	

(単位はmm/s)

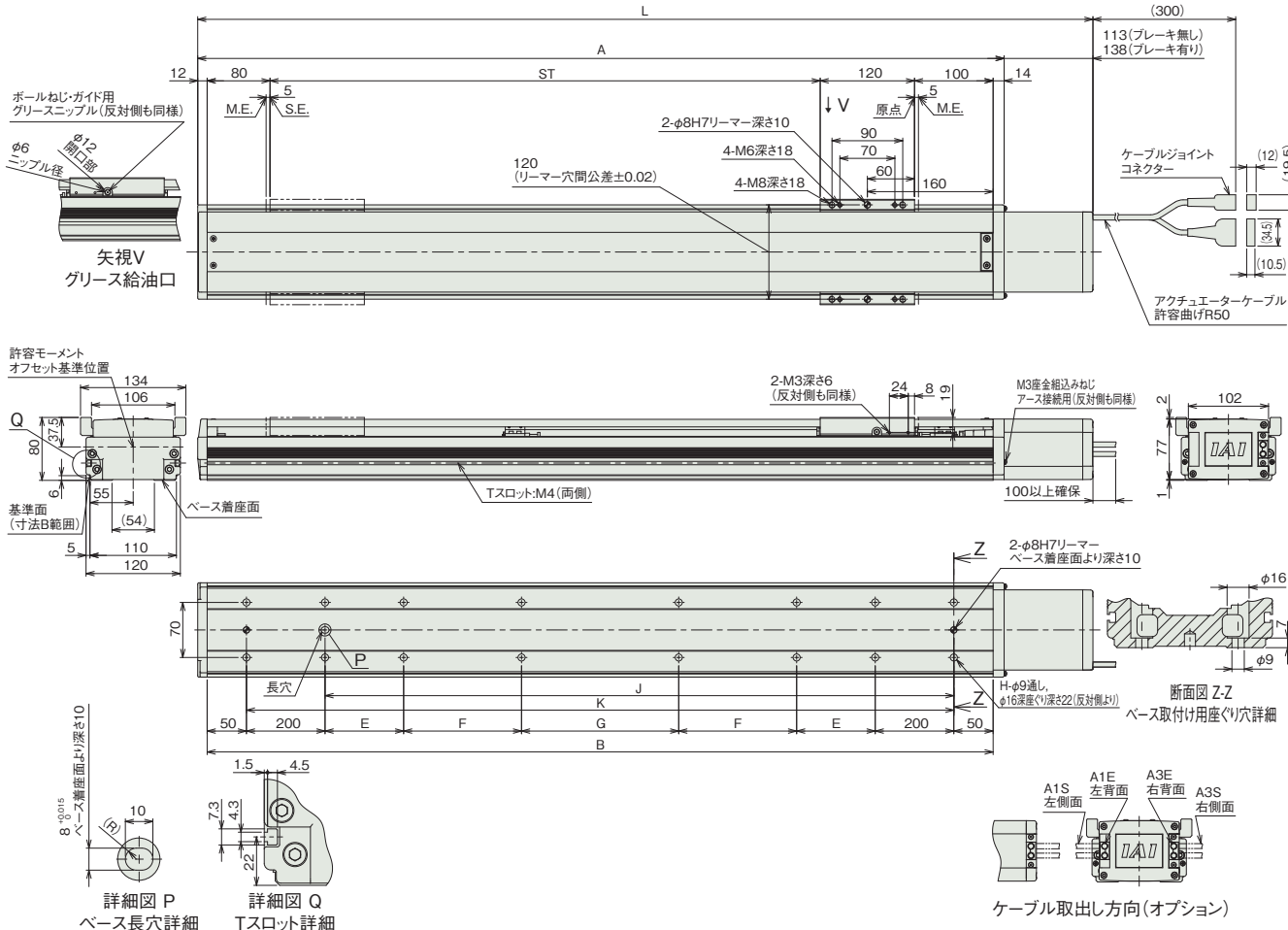
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
L	1239	1289	1339	1389	1439	1489	1539	1589	1639	1689	1739	1789	1839	1889	1939	1989	2039	2089	2139	2189	2239	2289	2339	2389	2439
A	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326
B	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
E	200	200	200	200	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	200	200	200	200	200
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	425	450	475	500
G	200	250	300	350	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
H	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16
J	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
K	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200

■ストローク別質量

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
質量 (kg)	16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.3	21.0	21.6	22.2	22.9	23.5	24.1	24.8	25.4	26.1	26.7	27.3	28.0	28.6	29.2	29.9	30.5	31.1	31.8
	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9	21.5	22.2	22.8	23.4	24.1	24.7	25.4	26.0	26.6	27.3	27.9	28.5	29.2	29.8	30.4	31.1	31.7	32.3

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
							ネットワーク ※選択																
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	36000	-	8-103
SSPA		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
ISDB/ ISPDB		2	-	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
NSA		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-319
IFA		8	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	●	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

**ISB/
ISPB**

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISB-MXMX-400

±10μm 標準	バッテリー レスアプソ	中間 サポート	本体幅 120 mm	400 W
-------------	----------------	------------	------------------	----------

■型式項目

ISB - MXMX - WA - 400 - 48 - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 400 400W	リード 48 48mm	ストローク 800 800mm 2000 2000mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	----------------------	------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 天吊り 垂直 横立て

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
800	-
850/900	-
950/1000	-
1050/1100	-
1150/1200	-
1250/1300	-
1350/1400	-
1450/1500	-
1550/1600	-
1650/1700	-
1750/1800	-
1850/1900	-
1950/2000	-



選定上の
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド	RT	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク800~1300)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク1350~1900)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	真直度高精度仕様(ストローク1950~2000)	ST	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

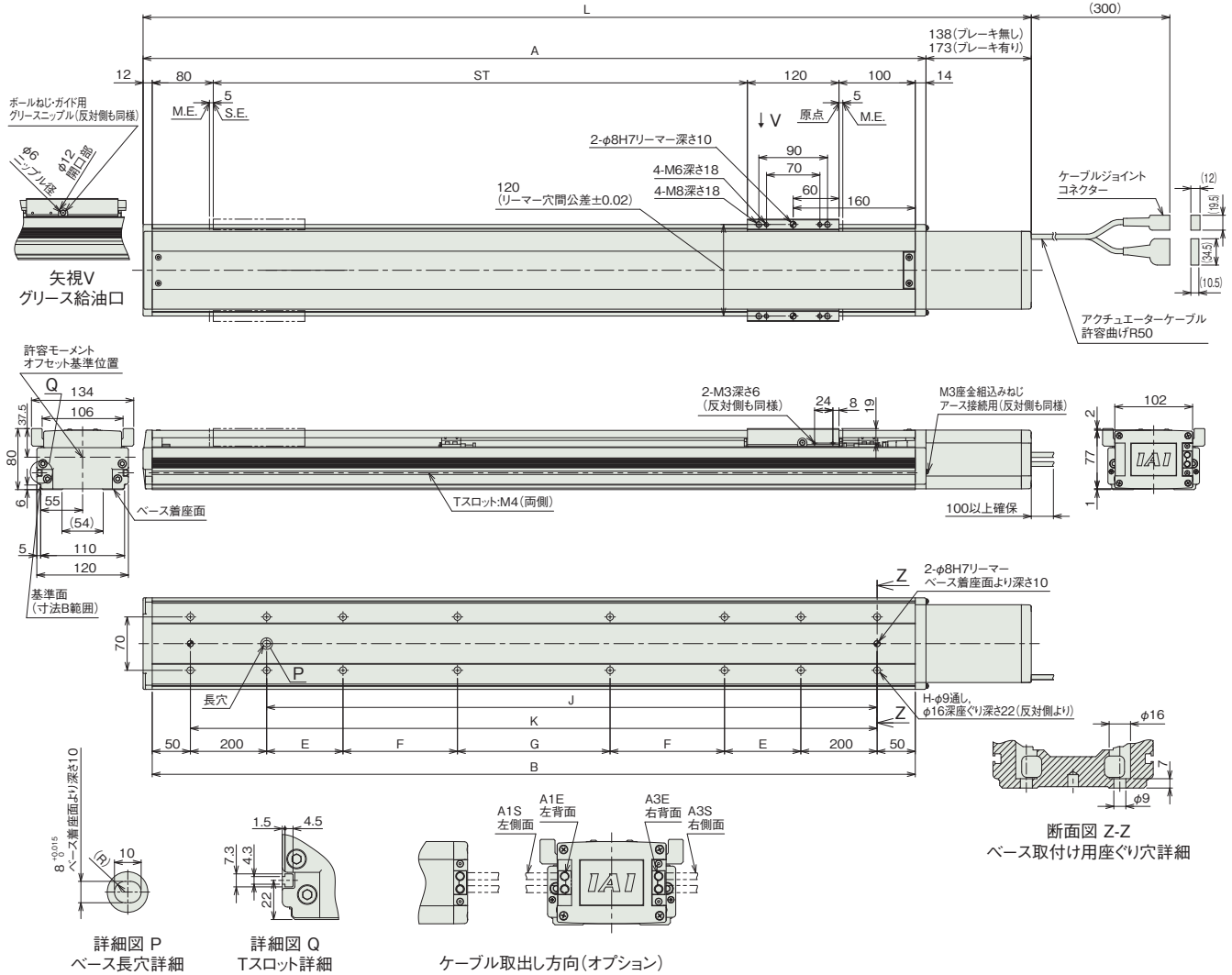
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法







ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	
L	ブレーキ無し	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464
	ブレーキ有り	1299	1349	1399	1449	1499	1549	1599	1649	1699	1749	1799	1849	1899	1949	1999	2049	2099	2149	2199	2249	2299	2349	2399	2449	2499
A	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	
B	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	
E	200	200	200	200	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	200	200	200	200	200	
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	425	450	475	500	
G	200	250	300	350	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
H	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	
J	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	
K	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	

■ストローク別質量

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	
質量 (kg)	ブレーキ無し	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9	21.5	22.2	22.8	23.4	24.1	24.7	25.4	26.0	26.6	27.3	27.9	28.5	29.2	29.8	30.4	31.1	31.7	32.3
	ブレーキ有り	17.7	18.3	19.0	19.6	20.2	20.9	21.5	22.1	22.8	23.4	24.0	24.7	25.3	25.9	26.6	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.0	31.7	32.3	32.9

適応コントローラ

本ページ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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

ISB-LXM-200

ISPB-LXM-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアップ | 本体幅 150mm | 200W

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様	ISPB 高精度仕様	LXM	WA 電池レスアップ	200 200W	40 40mm 20 20mm 10 10mm	100 ~ 1300 100mm ~ 1300mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い (注3)	LL	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定 (注3)	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定 (センサー勝手違い) (注3)	LLM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール (標準装備) (注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド (注4)	RT	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー (注3)	C	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い (注3)	CL	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	3-611	-
吊り金具 (注3)	EB	3-606	-	ダブルスライダ仕様 (注5)	W	3-612	-
原点リミットスイッチ (注3)	L	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) 吊り金具 (EB) はクリープセンサー (C/CL)、原点リミットスイッチ (L/L) およびマスター軸指定 (LM/LLM) との併用はできません。
 (注4) ISPBは選択できません。
 (注5) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-424、3-426ページをご参照ください。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- ボール保持機構付きガイド (RT) を使用する場合は、垂直可搬質量が -1.0kg となります。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [35mm] : 1675mm、最大 [150mm] : 2250mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2 : CB-X-MA□□□□
 T4 : CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準) : CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付) : CB-X1-PLA□□□□-AWG24

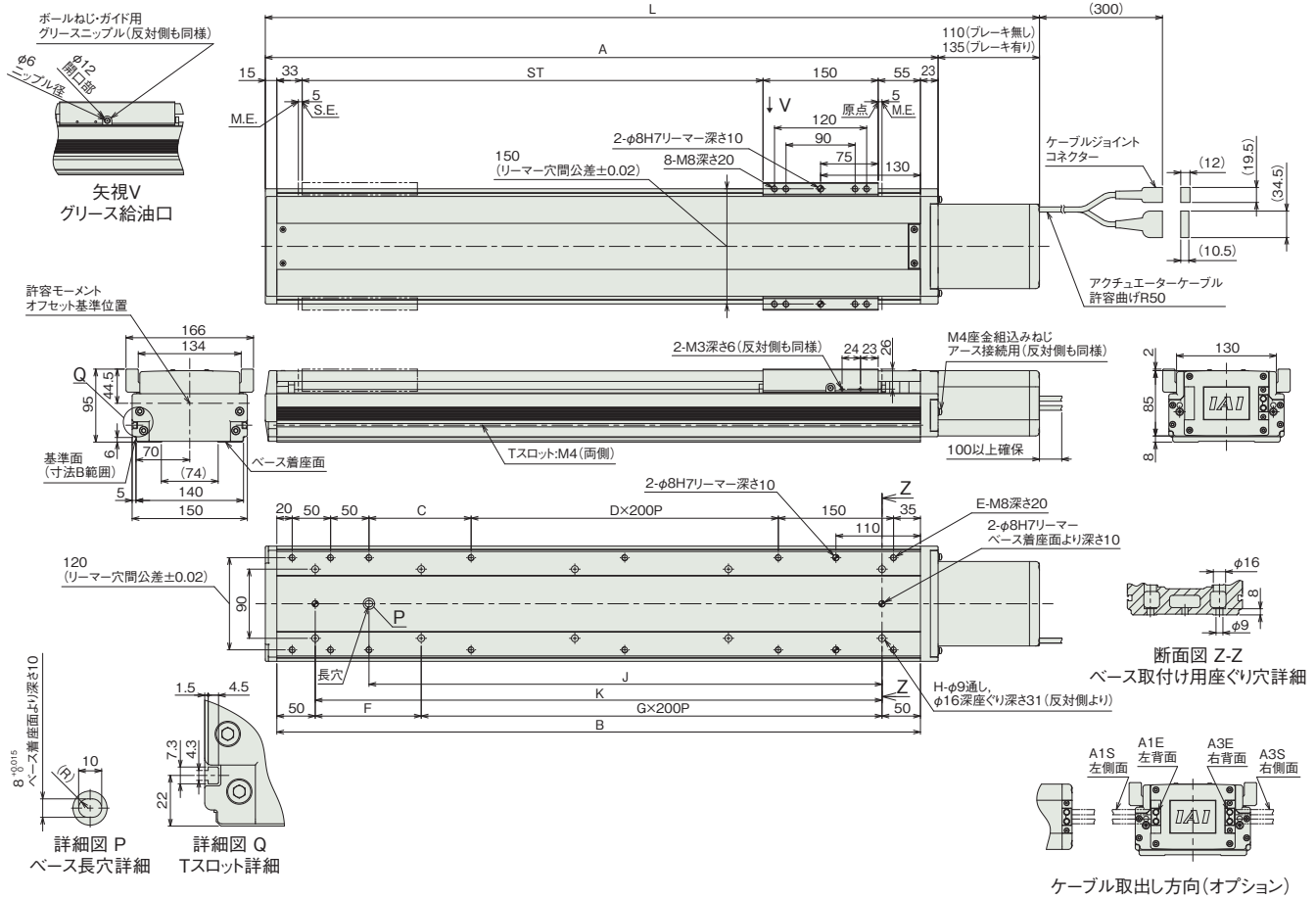
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
プレーキ無し	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711
プレーキ有り	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
C	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
D	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
G	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
H	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
J	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
K																									

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量	9.4	10.2	11.1	12.0	12.8	13.7	14.6	15.4	16.3	17.2	18.0	18.9	19.8	20.6	21.5	22.4	23.2	24.1	25.0	25.8	26.7	27.6	28.4	29.3	30.2
プレーキ無し	10.0	10.8	11.7	12.6	13.4	14.3	15.2	16.0	16.9	17.8	18.6	19.5	20.4	21.2	22.1	23.0	23.8	24.7	25.6	26.4	27.3	28.2	29.0	29.9	30.8
プレーキ有り																									

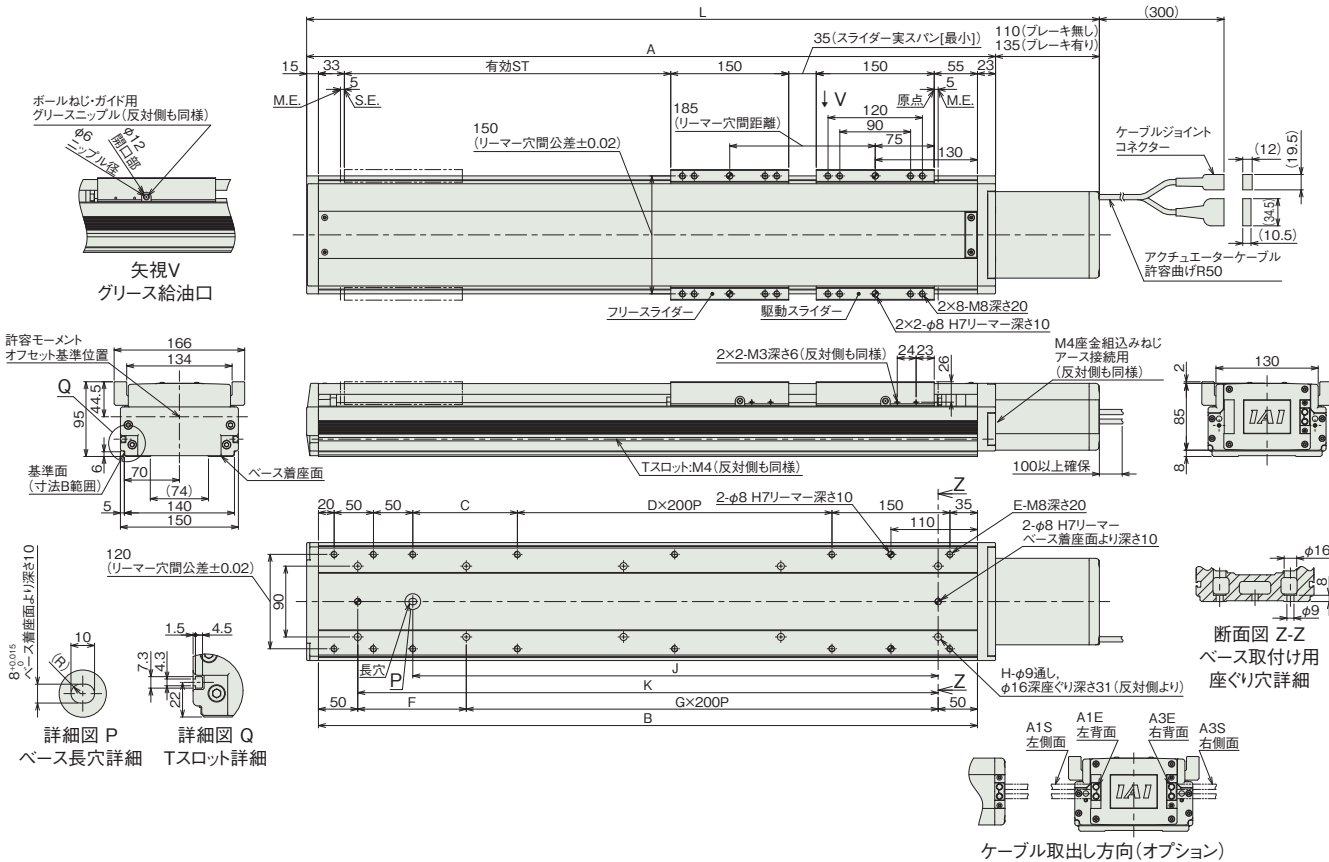
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダ実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダ実スパン最小[35mm]	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115
	スライダ実スパン最大[120mm]	—	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	ブレーキ無し	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
	ブレーキ有り	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711
A		576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
B		538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
G		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
K		438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダ実スパン最小[35mm]	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115
	スライダ実スパン最大[120mm]	—	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	ブレーキ無し	16.3	17.2	18.1	18.9	19.8	20.7	21.5	22.4	23.3	24.1	25	25.9	26.7	27.6	28.5	29.3	30.2	31.1	31.9	32.8	33.7
	ブレーキ有り	16.9	17.8	18.7	19.5	20.4	21.3	22.1	23	23.9	24.7	25.6	26.5	27.3	28.2	29.1	29.9	30.8	31.7	32.5	33.4	34.3

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー-3.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	—	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

ISB-LXM-400

ISPB-LXM-400

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアップ | 本体幅 150mm | 400W

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様	ISPB 高精度仕様	LXM	WA 電池レスアップ	400 400W	40 40mm 20 20mm 10 10mm	100 ~ 1300 100mm ~ 1300mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い (注3)	LL	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定 (注3)	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定 (センサー勝手違い) (注3)	LLM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール (標準装備) (注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド (注4)	RT	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー (注3)	C	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い (注3)	CL	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	3-611	-
吊り金具 (注3)	EB	3-606	-	ダブルスライダ仕様 (注5)	W	3-612	-
原点リミットスイッチ (注3)	L	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) 吊り金具 (EB) はクリープセンサー (C/CL)、原点リミットスイッチ (L/L) およびマスター軸指定 (LM/LLM) との併用はできません。
 (注4) ISPBは選択できません。
 (注5) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-428、3-430ページをご参照ください。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- ボール保持機構付きガイド (RT) を使用する場合は、垂直可搬質量が-1.0kgとなります。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下 (ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [35mm] : 1675mm、最大 [150mm] : 2250mm以下) です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

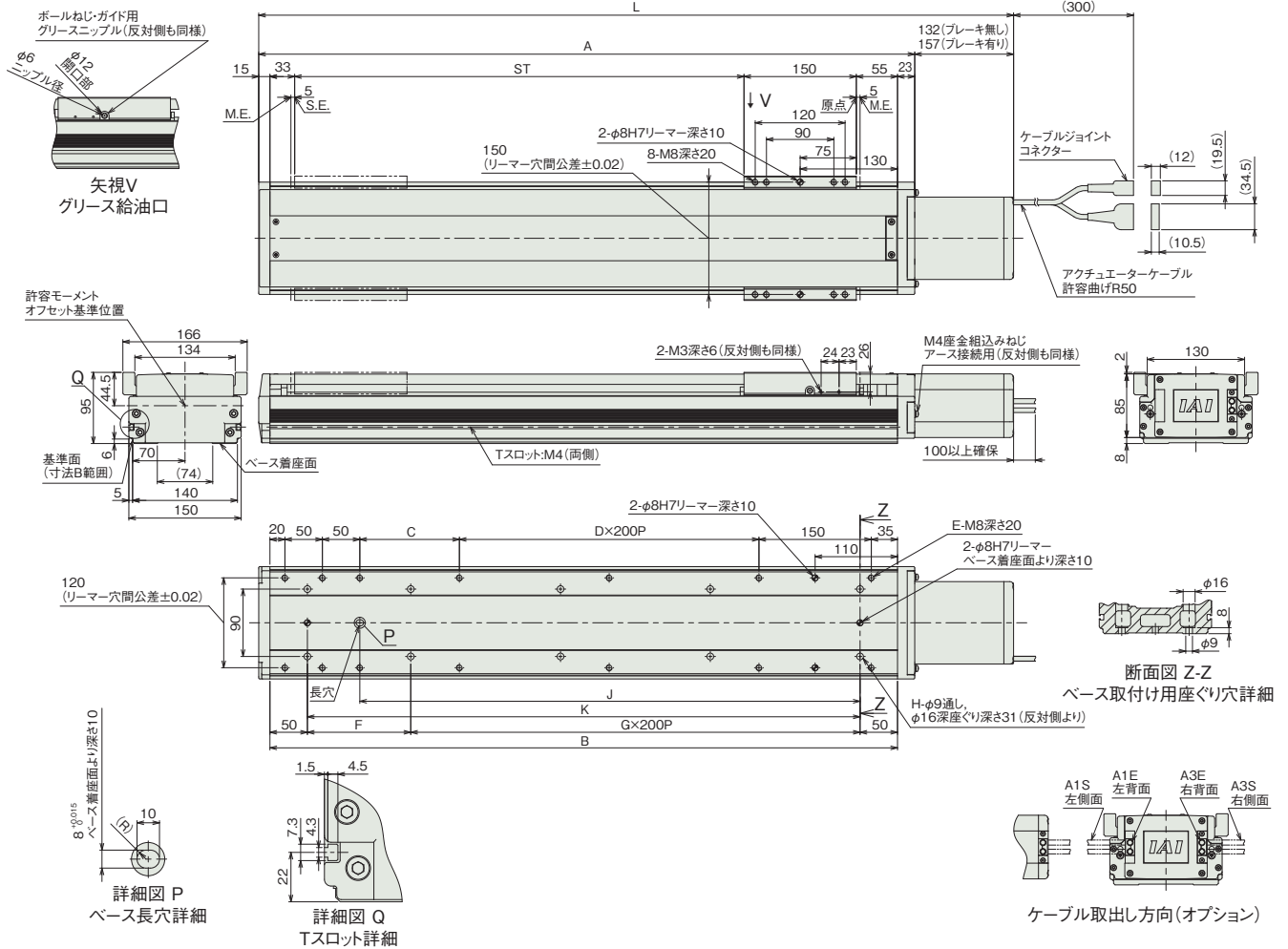
ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2 : CB-X-MA□□□□
 T4 : CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準) : CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付) : CB-X1-PLA□□□□-AWG24

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
L	ブレーキ無し	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
	ブレーキ有り	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733
A	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	
C	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	
D	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	
E	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	
F	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	
G	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
H	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	
J	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	
K	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.8	10.7	11.6	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.6	18.5	19.4	20.2	21.1	22.0	22.8	23.7	24.6	25.4	26.3	27.2	28.0	28.9	29.8	30.6
	ブレーキ有り	10.4	11.3	12.2	13.0	13.9	14.8	15.6	16.5	17.4	18.2	19.1	20.0	20.8	21.7	22.6	23.4	24.3	25.2	26.0	26.9	27.8	28.6	29.5	30.4	31.2

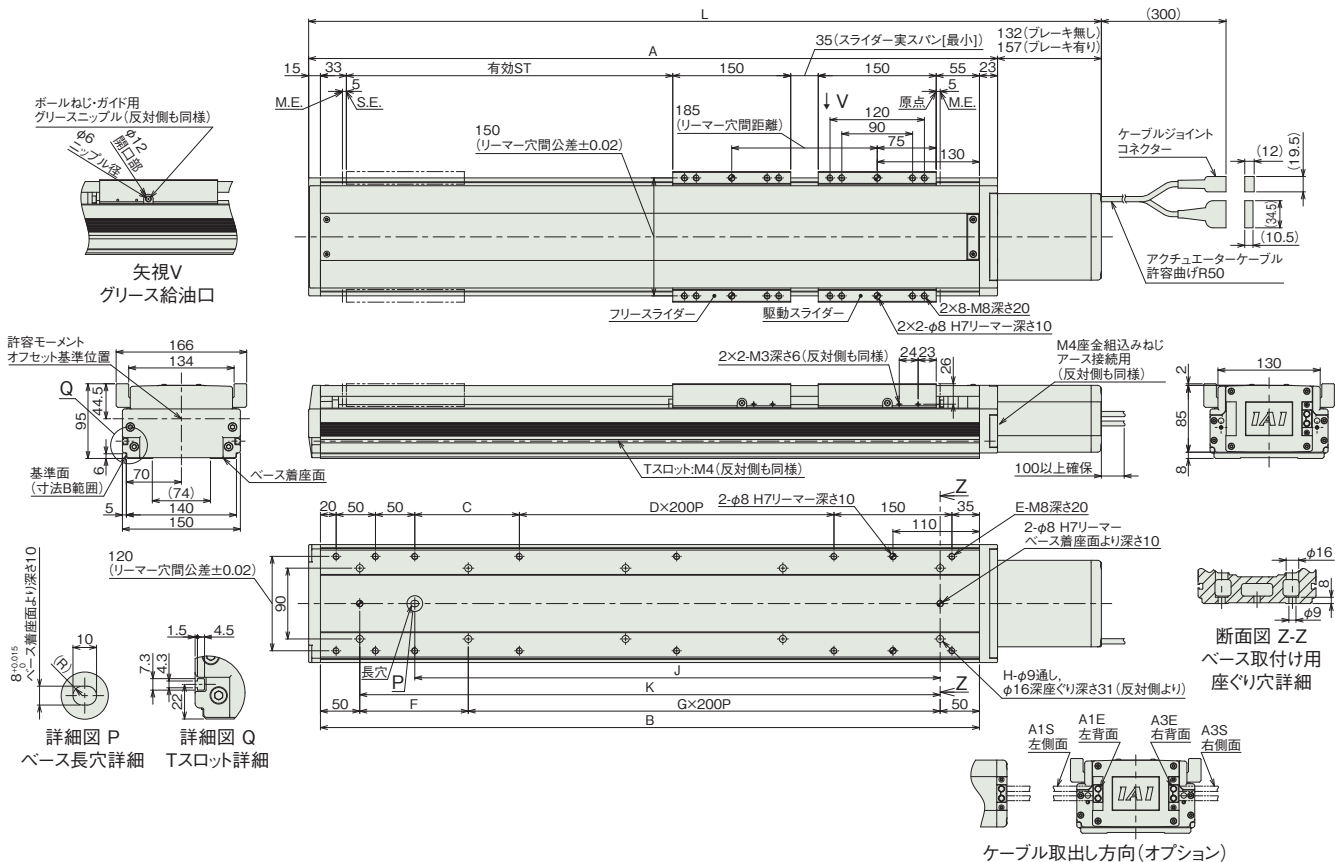
寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

2次元 CAD
3次元 CAD

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	ブレーキ無し	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
	ブレーキ有り	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733
A		576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
B		538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
G		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
K		438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	ブレーキ無し	16.8	17.7	18.5	19.4	20.3	21.1	22	22.9	23.7	24.6	25.5	26.3	27.2	28.1	28.9	29.8	30.7	31.5	32.4	33.3	34.1
	ブレーキ有り	17.4	18.3	19.1	20	20.9	21.7	22.6	23.5	24.3	25.2	26.1	26.9	27.8	28.7	29.5	30.4	31.3	32.1	33	33.9	34.7

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー-3.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	—	8-57	
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	—	36000	—	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

ISB-LXL-200

ISPB-LXL-200

±10μm 標準
±3μm 高精度
バッテリーレスアップ
ロングスライダー
本体幅 150mm
200W

型式項目

シリーズ		LXL	タイプ	WA	エンコーダー種類	WA	バッテリーレスアップ	モーター種類	200 200W	リード	40 40mm 20 20mm 10 10mm	ストローク	120 120mm 1270 1270mm (50mmごと)	適応コントローラー	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション	下記オプション 価格表参照
------	--	-----	-----	----	----------	----	------------	--------	------------	-----	-------------------------------------	-------	--	-----------	--	-------	----------------------------------	-------	------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
120/170	-	-
220/270	-	-
320/370	-	-
420/470	-	-
520/570	-	-
620/670	-	-
720/770	-	-
820/870	-	-
920/970	-	-
1020/1070	-	-
1120/1170	-	-
1220/1270	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ (注3)	L	3-608	-
ケーブル左背面取出し (注1)	A1E	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い (注3)	LL	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定 (注3)	LM	3-608	-
ケーブル右背面取出し (注1)	A3E	3-605	-	マスター軸指定 (センサー勝手違い) (注3)	LLM	3-608	-
AQシール (標準装備) (注2)	AQ	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリップセンサー (注3)	C	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク120~570)	ST	3-611	-
クリップセンサー勝手違い (注3)	CL	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク620~1270)	ST	3-611	-
吊り金具 (注3)	EB	3-606	-	ダブルスライダー仕様 (注4)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) 吊り金具 (EB) はクリップセンサー (C/CL)、原点リミットスイッチ (L/LL) およびマスター軸指定 (LM/LLM) との併用はできません。
 (注4) ダブルスライダー仕様 (W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-432、3-434 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

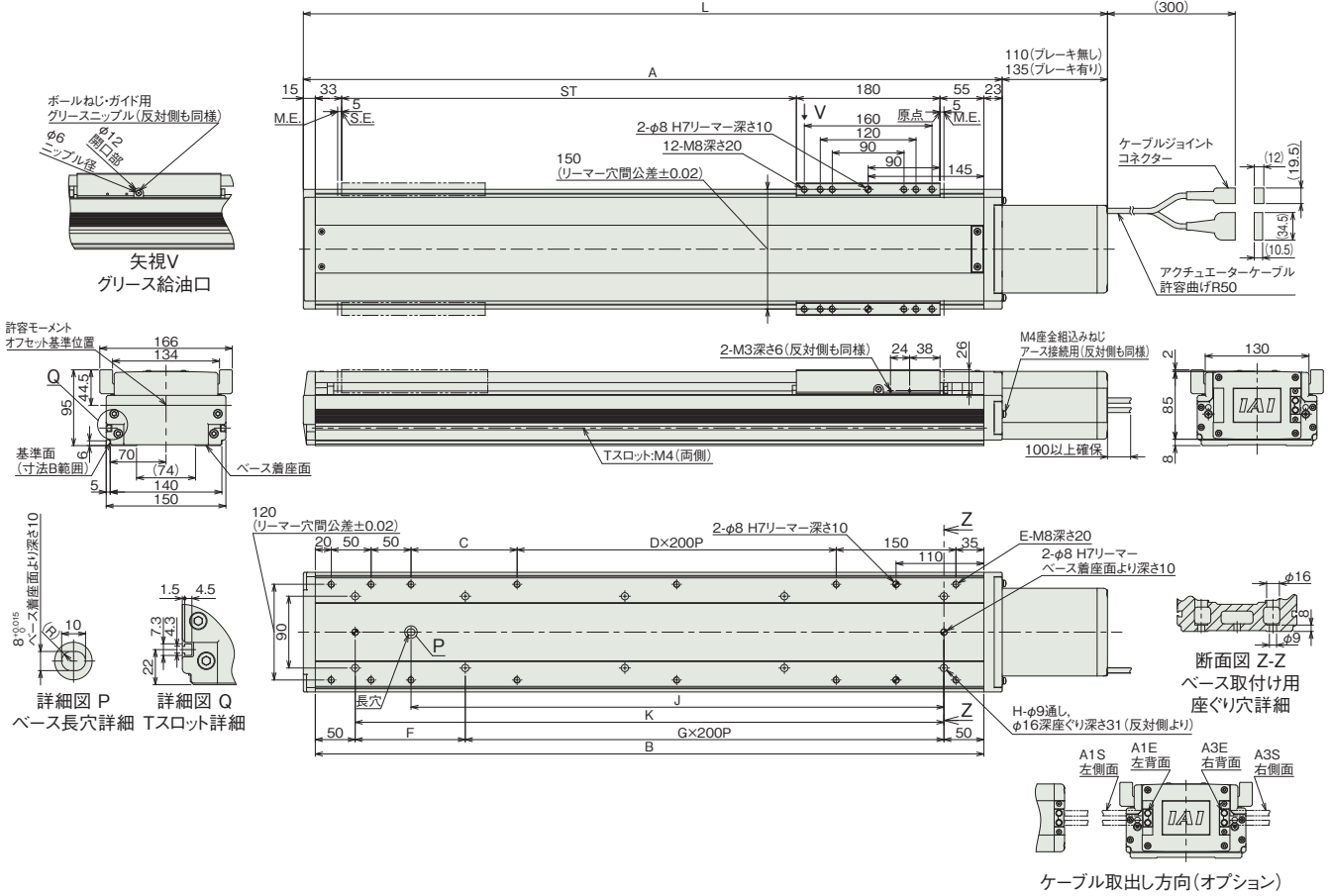
(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は [N] を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm (ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小 [35mm] : 1975mm、最大 [150mm] : 2550mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	
L	ブレーキ無し	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
	ブレーキ有り	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711
A	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626
B	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588
C	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
E	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20
F	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488
G	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
H	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
J	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418
K	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488

■ストローク別質量

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
質量 (kg)	10.7	11.5	12.4	13.3	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.5	19.3	20.2	21.1	21.9	22.8	23.7	24.5	25.4	26.3	27.1	28.0	28.9	29.8	30.6
	11.3	12.1	13.0	13.9	14.7	15.6	16.5	17.3	18.2	19.1	19.9	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.9	27.7	28.6	29.5	30.4	31.2

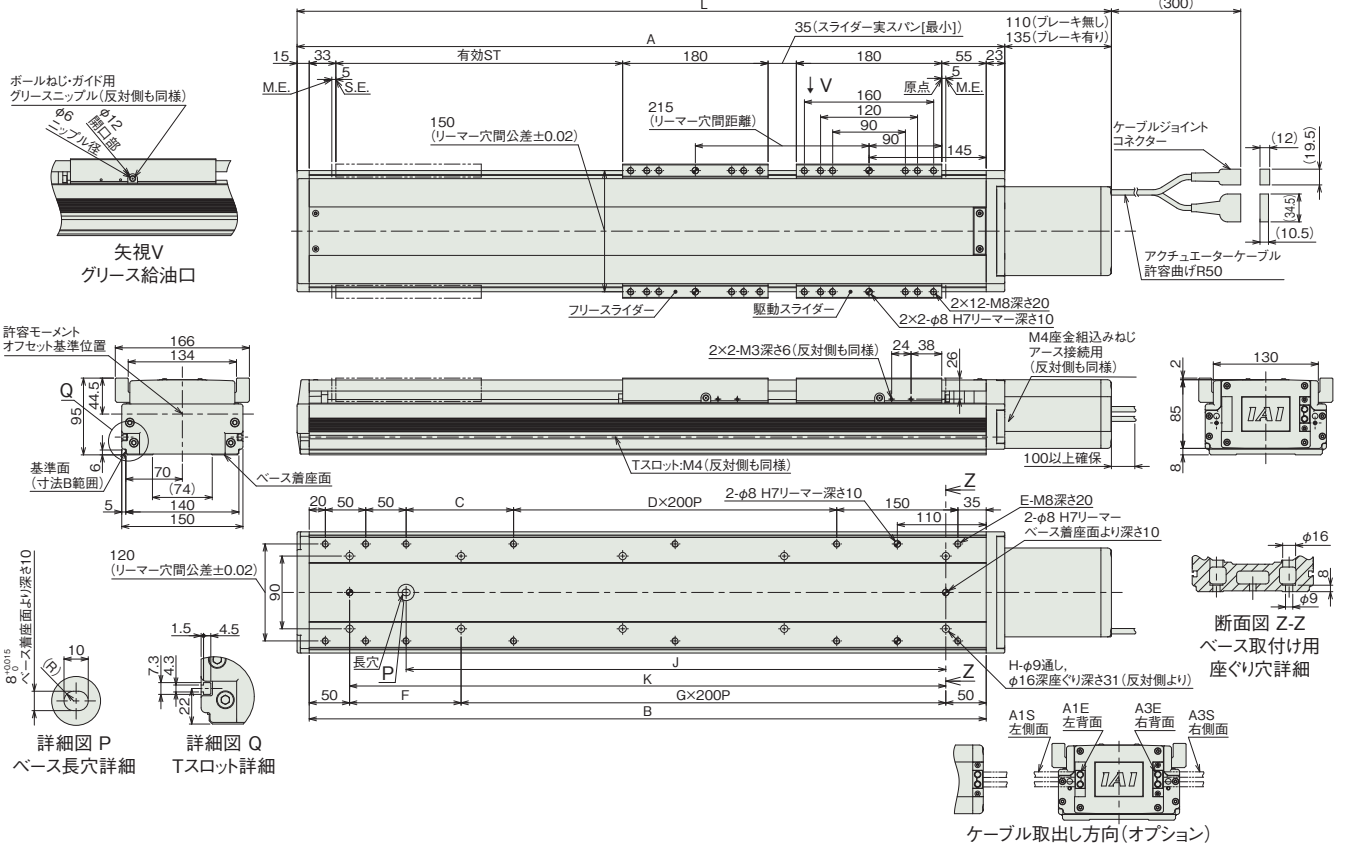
寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

2次元 CAD
3次元 CAD

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
有効ストローク	155	205	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055
L	ブレーキ無し	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636
	ブレーキ有り	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661
A	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
B	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033
D	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F	138	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038
G	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
K	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク 有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
有効ストローク	155	205	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055
質量 (kg)	ブレーキ無し	18.5	19.4	20.2	21.1	22	22.8	23.7	24.6	25.4	26.3	27.2	28	28.9	29.8	30.6	31.5	32.4	33.3
	ブレーキ有り	19.1	20	20.8	21.7	22.6	23.4	24.3	25.2	26	26.9	27.8	28.6	29.5	30.4	31.2	32.1	33	33.9

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISB-LXL-400

ISPB-LXL-400

±10μm
標準

±3μm
高精度

バッテリーレスアップ

ロングスライダー

本体幅
150mm

400W

型式項目

	LXL	WA	400						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション	
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様	WA	WA バッテリーレスアップ	400 400W	40 40mm 20 20mm 10 10mm	120 120mm 1270 1270mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照	



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
120/170	-	-
220/270	-	-
320/370	-	-
420/470	-	-
520/570	-	-
620/670	-	-
720/770	-	-
820/870	-	-
920/970	-	-
1020/1070	-	-
1120/1170	-	-
1220/1270	-	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ(注3)	L	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(注3)	LM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	3-608	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリップセンサー(注3)	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク120~570)	ST	3-611	-
クリップセンサー勝手違い(注3)	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク620~1270)	ST	3-611	-
吊り金具(注3)	EB	3-606	-	ダブルスライダー仕様(注4)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) 吊り金具(EB)はクリップセンサー(C/CL)、原点リミットスイッチ(L/LL)およびマスター軸指定(LM/LLM)との併用はできません。
 (注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-436、3-438ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

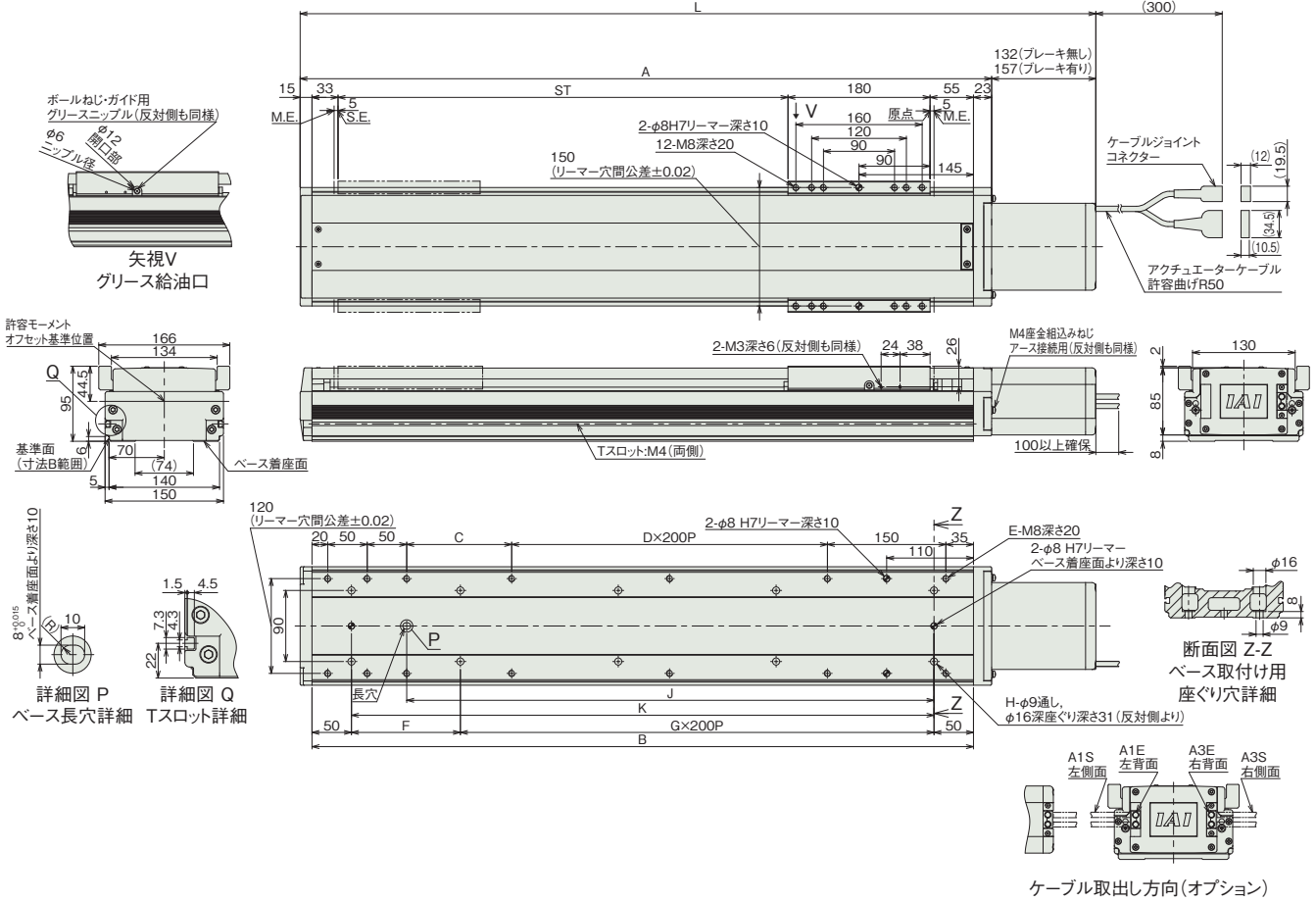
(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 900mm(ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小[35mm]:1975mm、最大[150mm]:2550mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
L	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
ブレーキ無し	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733
ブレーキ有り	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
A	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
C	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
D	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
E	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
G	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
H	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
J	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
K																								

■ストローク別質量

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
質量	11.1	12.0	12.9	13.7	14.6	15.5	16.3	17.2	18.1	18.9	19.8	20.7	21.5	22.4	23.3	24.1	25.0	25.9	26.7	27.6	28.5	29.3	30.2	31.1
ブレーキ無し	11.7	12.6	13.5	14.3	15.2	16.1	16.9	17.8	18.7	19.5	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.5	27.3	28.2	29.1	29.9	30.8	31.7
ブレーキ有り																								

ISB-LXMX-200

ISPB-LXMX-200

±10μm
標準
±3μm
高精度
バッテリーレスアプン
中間サポート
本体幅 150mm
200W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様	LXMX	WA バッテリーレスアプン	200 200W	20 20mm	1000 1000mm 2500 2500mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



水平
天吊り
垂直
横立
CE
RoHS 10

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-
2050/2100	-	-
2150/2200	-	-
2250/2300	-	-
2350/2400	-	-
2450/2500	-	-

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-609	-
プレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クレープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	3-611	-
クレープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク1350~1900)	ST	3-611	-
吊り金具	EB	3-606	-	真直度高精度仕様(ストローク1950~2500)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPBは選択できません。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□
 T4: CB-X2-MA□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□-AWG24

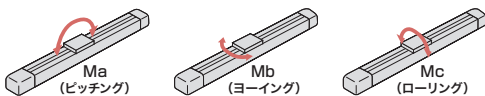
■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード(mm)
水平	可搬質量
	速度/加減速度
	可搬質量
	速度/加減速度
垂直	可搬質量
	速度/加減速度
	可搬質量
	速度/加減速度
推力	
ブレーキ	
ストローク	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 560N・m
	Mb : 800N・m
	Mc : 1325N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma : 123N・m
	Mb : 176N・m
	Mc : 291N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平										垂直												
		加速度(G)										加速度(G)												
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5
20	1200	45	45	45							水平専用となります。													

■ストロークと最高速度

ストローク	1000~1200 (50mmごと)	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
リード	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340

(単位はmm/s)

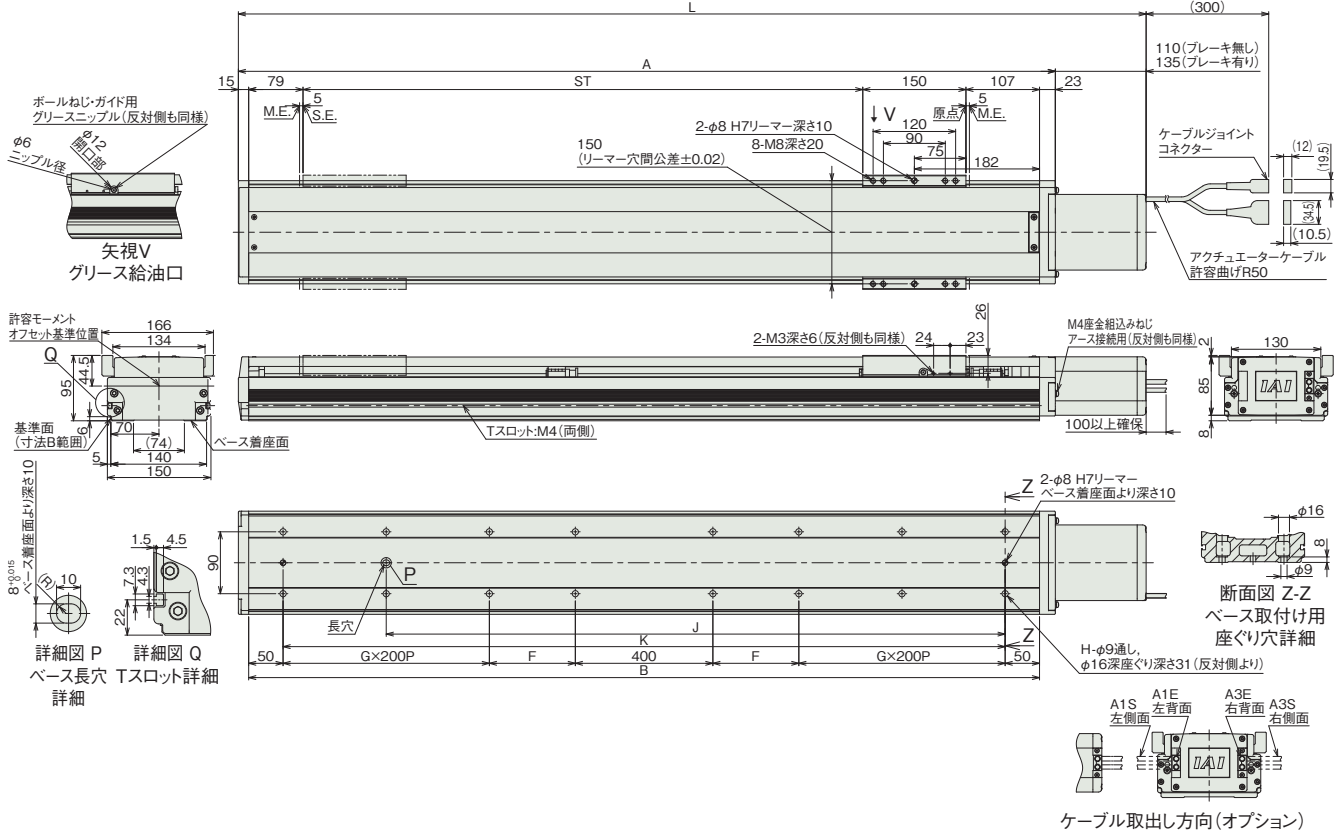
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	
ストローク	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514	
L	プレーキ無し	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998
	プレーキ有り	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123	2173	2223	2273	2323	2373	2423	2473	2523	2573	2623	2673	2723	2773	2823	2873	2923	2973	3023
A	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	
B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	
F	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775	800	825	850	875	900	925	950	975	
G	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
H	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	
J	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	
K	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	

■ストローク別質量

ストローク	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
質量 (kg)	27.3	28.2	29.0	29.9	30.8	31.7	32.5	33.4	34.3	35.2	36.1	36.9	37.8	38.7	39.6	40.4	41.3	42.2	43.1	44.0	44.8	45.7	46.6	47.5	48.3	49.2	50.1	51.0	51.8	52.7	53.6
質量 (kg)	27.9	28.8	29.6	30.5	31.4	32.3	33.1	34.0	34.9	35.8	36.7	37.5	38.4	39.3	40.2	41.0	41.9	42.8	43.7	44.6	45.4	46.3	47.2	48.1	48.9	49.8	50.7	51.6	52.4	53.3	54.2

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SSPA		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
ISDB/ ISPB		2	-	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279	
NSA		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319	
IFA		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

**ISB/
ISPB**

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISB-LXMX-400

ISPB-LXMX-400

±10μm
±3μm
バッテリーレスアプン
中間サポート
本体幅 150mm
400W

■型式項目

シリーズ	LXMX	タイプ	WA	エンコーダー種類	400	400W	モーター種類	40	40mm	20	20mm	リード	1000	1000mm	2500	2500mm	(50mmごと)	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様		タイプ	WA	バッテリーレスアプン	400	400W	40	40mm	20	20mm	1000	1000mm	2500	2500mm	(50mmごと)	T2	SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照		
ISPB 高精度仕様																T4	RCON RSEL				



CE
RoHS 10

水平
天吊り
垂直
横立

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-
2050/2100	-	-
2150/2200	-	-
2250/2300	-	-
2350/2400	-	-
2450/2500	-	-

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-609	-
プレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク1350~1900)	ST	3-611	-
吊り金具	EB	3-606	-	真直度高精度仕様(ストローク1950~2500)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPBは選択できません。

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□
 T4: CB-X2-MA□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□-AWG24

■メインスペック

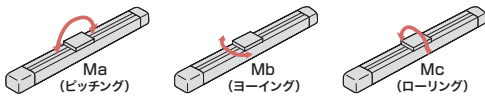
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	90
		最高速度(mm/s)	2400	1200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	0.4	0.4
垂直	可搬質量	—	—	
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	—	—
		定格加減速度(G)	—	—
	最高加減速度(G)	—	—	
推力	定格推力(N)	169.6	339.1	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	—	—	
ストローク	最小ストローク(mm)	1014	1014	
	最大ストローク(mm)	2514	2514	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：560N・m
	Mb：800N・m
	Mc：1325N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：123N・m
	Mb：176N・m
	Mc：291N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平									垂直													
		加速度(G)																						
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5
40	2400	40	40	40							水平専用となります。													
20	1200	90	90	90																				

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度													
		1000~1200 (50mmごと)	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
40	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	900	820	740	680	
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340	

(単位はmm/s)

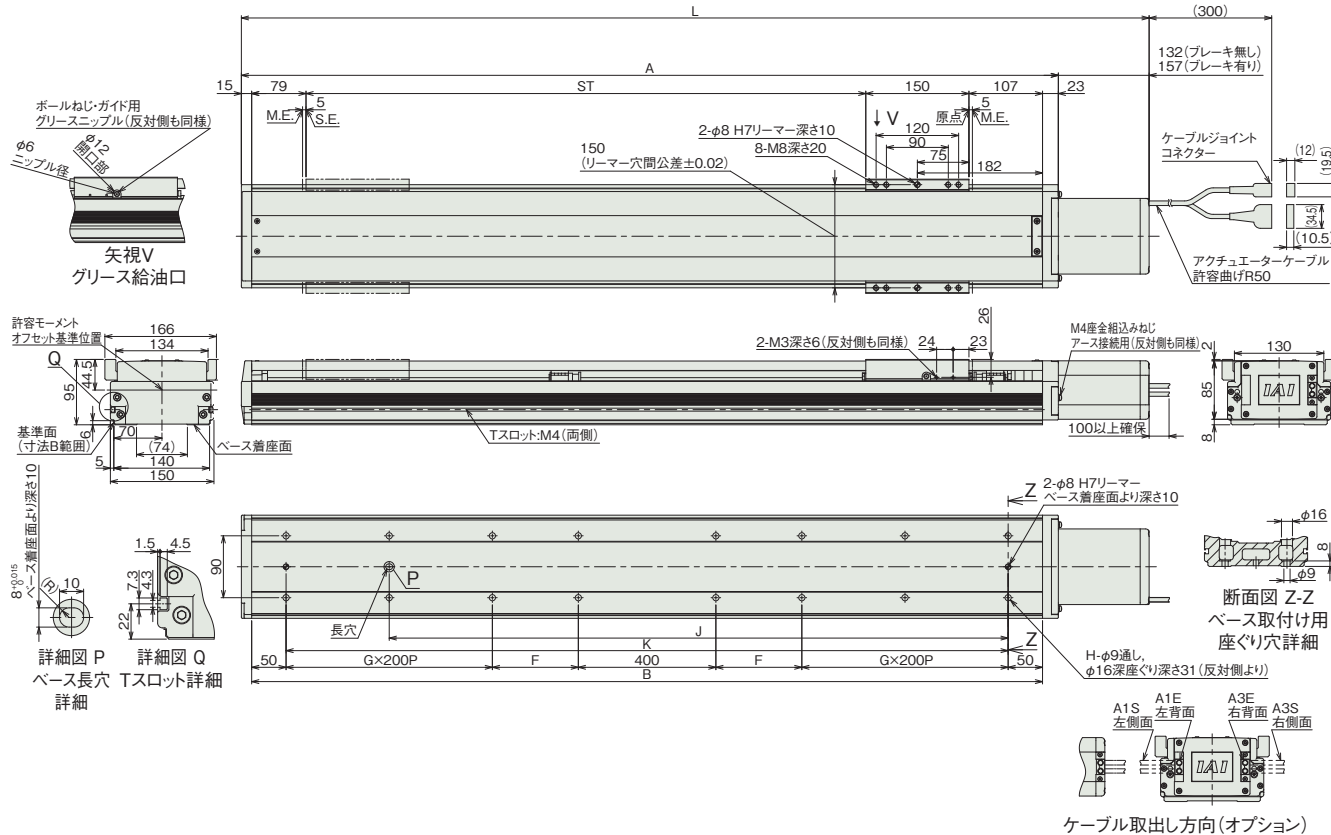
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	
ストローク	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514	
L	ブレーキ無し	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020
	ブレーキ有り	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045
A	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	
B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	
F	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775	800	825	850	875	900	925	950	975	
G	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
H	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	
J	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	
K	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	

■ストローク別質量

ストローク	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
質量 (kg)	27.7	28.6	29.5	30.4	31.3	32.1	33.0	33.9	34.8	35.6	36.5	37.4	38.3	39.2	40.0	40.9	41.8	42.7	43.5	44.4	45.3	46.2	47.0	47.9	48.8	49.7	50.6	51.4	52.3	53.2	54.1
	28.3	29.2	30.1	31.0	31.9	32.7	33.6	34.5	35.4	36.2	37.1	38.0	38.9	39.8	40.6	41.5	42.4	43.3	44.1	45.0	45.9	46.8	47.6	48.5	49.4	50.3	51.2	52.0	52.9	53.8	54.7

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103		
SSPA		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
ISDB/ISPB		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279		
NSA		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319		
IFA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

**ISB/
ISPB**

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

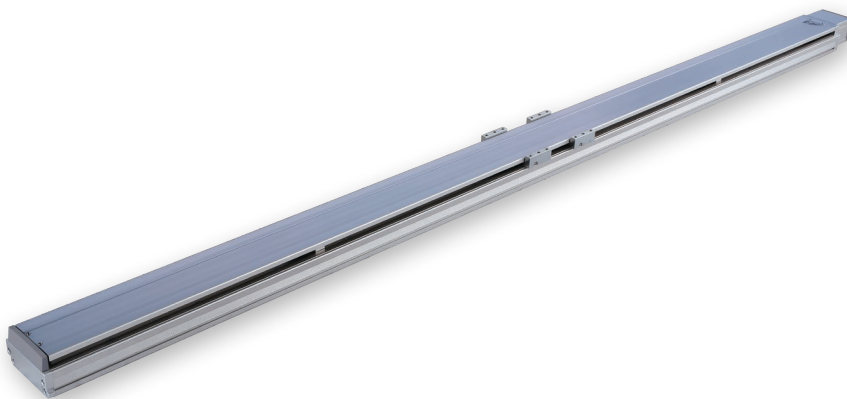
ISB-LXUWX-200

ISPB-LXUWX-200

±10μm 標準
±3μm 高精度
バッテリーレスアプソ
ダブルスライダ
中間サポート
本体幅 150mm
200W

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様	ISPB 高精度仕様	LXUWX	WA バッテリーレスアプソ	200 200W	20 20mm	1000 1000mm 2500 2500mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X 長さ指定	下記オプション 価格表参照



水平
天吊り
垂直
横立
CE
RoHS 10

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-
2050/2100	-	-
2150/2200	-	-
2250/2300	-	-
2350/2400	-	-
2450/2500	-	-



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 1250mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-609	-
プレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク1350~1900)	ST	3-611	-
吊り金具	EB	3-606	-	真直度高精度仕様(ストローク1950~2500)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPBは選択できません。

■メインスペック

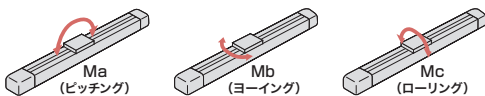
項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm)	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)
		定格加減速度(G)
		最高加減速度(G)
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)
		定格加減速度(G)
推力	定格推力(N)	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力(kgf)	-
ストローク	最小ストローク(mm)	1014
	最大ストローク(mm)	2514
	ストロークピッチ(mm)	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 746N・m
	Mb: 1066N・m
	Mc: 1086N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 299N・m
	Mb: 427N・m
	Mc: 292N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平									垂直												
		加速度(G)									加速度(G)												
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4
20	1200	45	45	45							水平専用となります。												

■ストロークと最高速度

ストローク	1000~1200 (50mmごと)	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
リード	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340

(単位はmm/s)

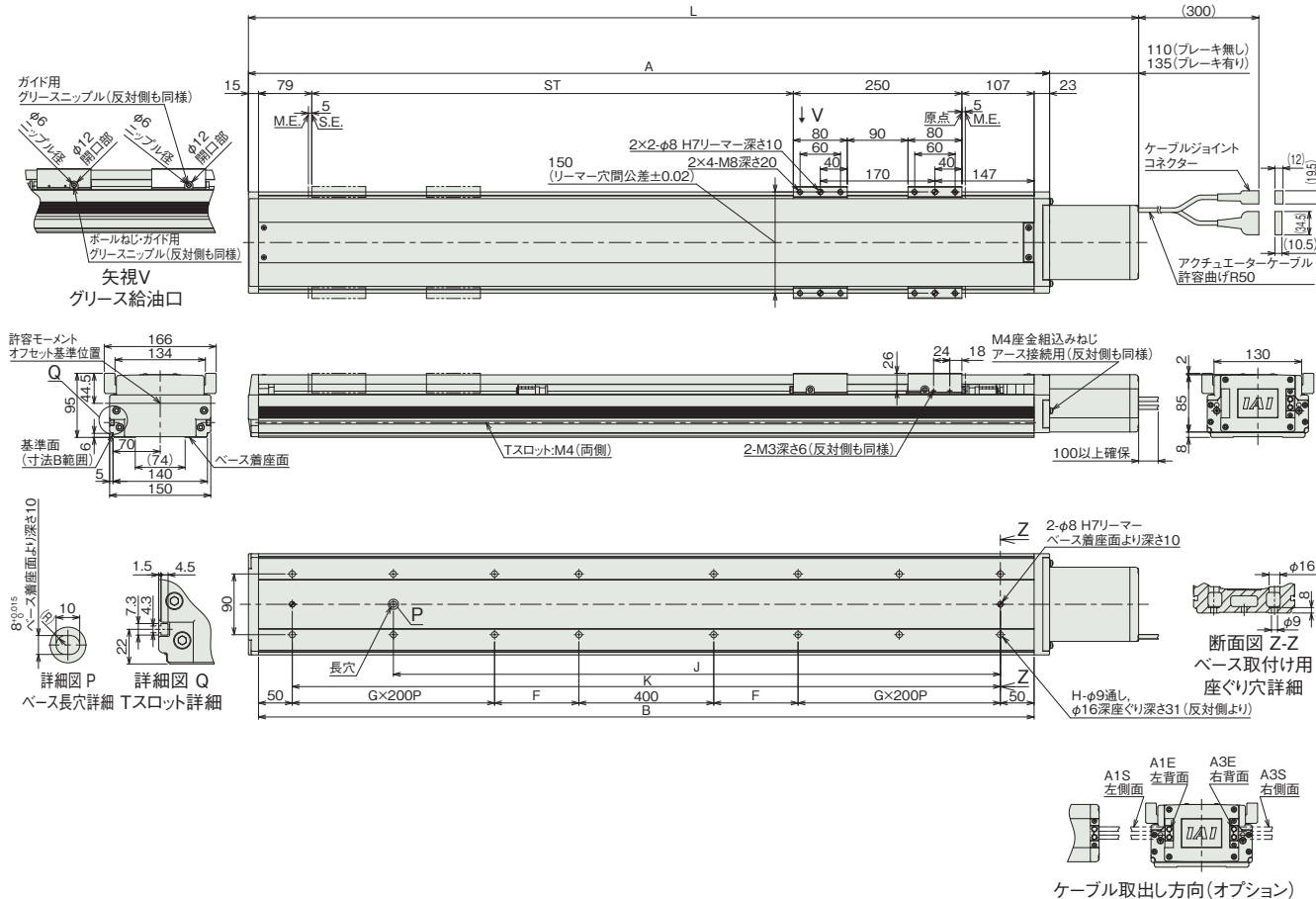
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	
ストローク	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514	
L	ブレーキ無し	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098
	ブレーキ有り	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123	2173	2223	2273	2323	2373	2423	2473	2523	2573	2623	2673	2723	2773	2823	2873	2923	2973	3023	3073	3123
A	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	
B	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	
F	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775	800	825	850	875	900	925	950	975	1000		
G	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3		
H	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20	20		
J	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	
K	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	

■ストローク別質量

ストローク	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
質量	30.4	31.2	32.1	33.0	33.9	34.7	35.6	36.5	37.4	38.3	39.1	40.0	40.9	41.8	42.6	43.5	44.4	45.3	46.1	47.0	47.9	48.8	49.7	50.5	51.4	52.3	53.2	54.0	54.9	55.8	56.7
(kg)	31.0	31.8	32.7	33.6	34.5	35.3	36.2	37.1	38.0	38.9	39.7	40.6	41.5	42.4	43.2	44.1	45.0	45.9	46.7	47.6	48.5	49.4	50.3	51.1	52.0	52.9	53.8	54.6	55.5	56.4	57.3

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103		
SSPA		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
ISDB/ ISPB		2	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279		
NSA		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-319		
IFA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

**ISB/
ISPB**

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISB-LXUWX-400

ISPB-LXUWX-400

±10μm 標準
±3μm 高精度
バッテリーレスアプト
ダブルスライダ
中間サポート
本体幅 150mm
400W

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様	ISPB 高精度仕様	LXUWX	WA	400 400W	40 40mm 20 20mm	1000 1000mm 2500 2500mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X 長さ指定	下記オプション 価格表参照



水平
天吊り
垂直
横立
CE
RoHS 10

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-
2050/2100	-	-
2150/2200	-	-
2250/2300	-	-
2350/2400	-	-
2450/2500	-	-



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 1250mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-609	-
プレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク1350~1900)	ST	3-611	-
吊り金具	EB	3-606	-	真直度高精度仕様(ストローク1950~2500)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPBは選択できません。

■メインスペック

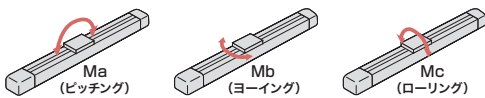
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	90
		最高速度(mm/s)	2400	1200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	0.4	0.4
垂直	可搬質量	—	—	
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	—	—
		定格加減速度(G)	—	—
		最高加減速度(G)	—	—
推力	定格推力(N)	169.6	339.1	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	—	—	
ストローク	最小ストローク(mm)	1014	1014	
	最大ストローク(mm)	2514	2514	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：746N・m
	Mb：1066N・m
	Mc：1086N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：299N・m
	Mb：427N・m
	Mc：292N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平									垂直													
		加速度(G)									加速度(G)													
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5
40	2400	40	40	40							水平専用となります。													
20	1200	90	90	90							水平専用となります。													

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	1000~1200 (50mmごと)	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
		最高速度 (mm/s)	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
40	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	840	740	680	
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340	

(単位はmm/s)

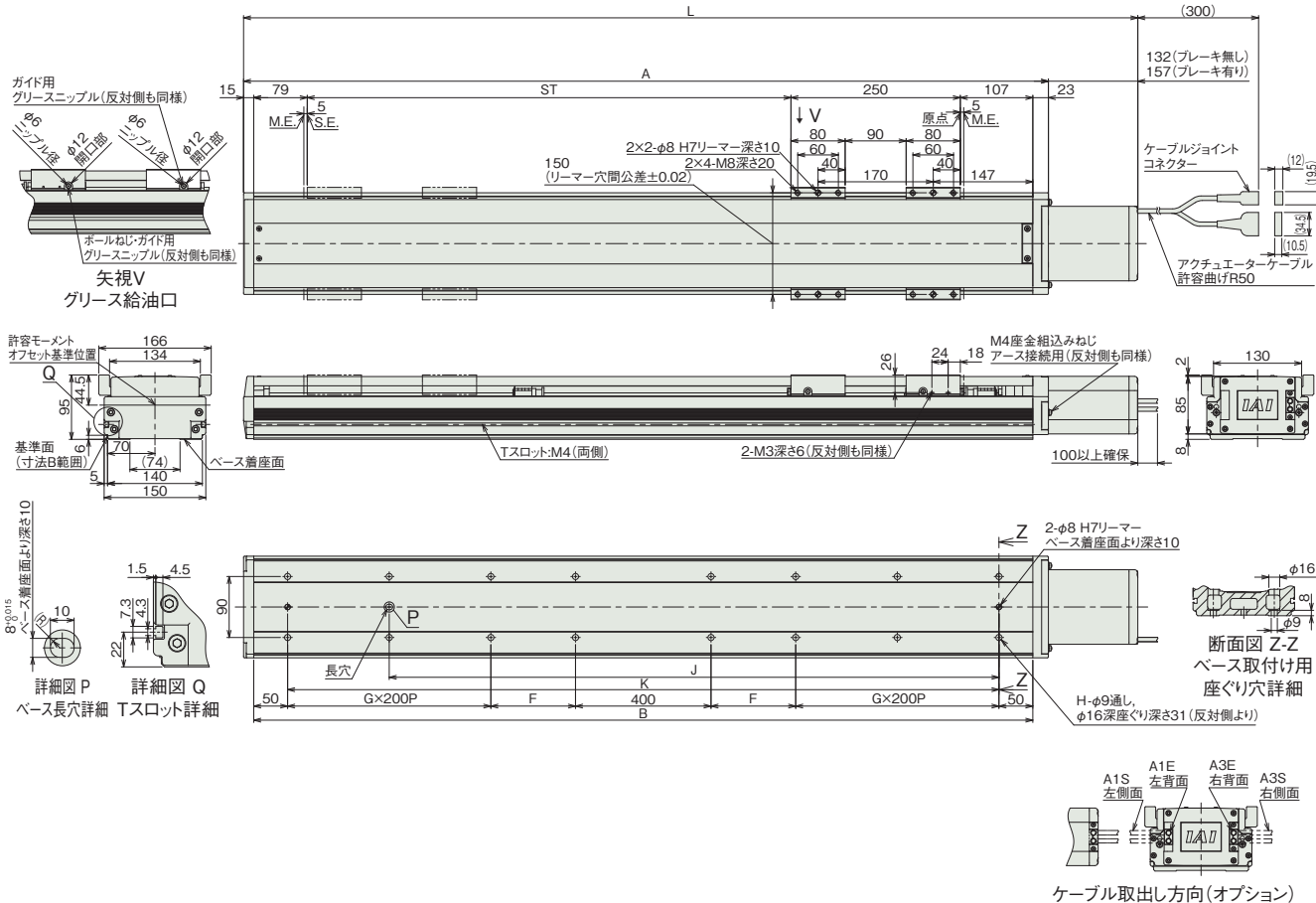
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	
ストローク	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514	
L	ブレーキ無し	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020	3070	3120
	ブレーキ有り	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045	3095	3145
A	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	
B	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	
F	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775	800	825	850	875	900	925	950	975	1000		
G	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3		
H	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20		
J	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	
K	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	

■ストローク別質量

ストローク	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514	
質量 (kg)	ブレーキ無し	30.8	31.7	32.6	33.5	34.3	35.2	36.1	37.0	37.8	38.7	39.6	40.5	41.4	42.2	43.1	44.0	44.9	45.7	46.6	47.5	48.4	49.2	50.1	51.0	51.9	52.8	53.6	54.5	55.4	56.3	57.1
	ブレーキ有り	31.4	32.3	33.2	34.1	34.9	35.8	36.7	37.6	38.4	39.3	40.2	41.1	42.0	42.8	43.7	44.6	45.5	46.3	47.2	48.1	49.0	49.8	50.7	51.6	52.5	53.4	54.2	55.1	56.0	56.9	57.7

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103		
SSPA		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
ISDB/ISPB		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279		
NSA		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319		
IFA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

**ISB/
ISPB**

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISB-WXM-750

ISPB-WXM-750

±10μm
標準

±5μm
高精度

バッテリーレスアンプ

本体幅
200mm

750W

型式項目

	WXM	WA	750					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様	WA	バッテリーレスアンプ	750 750W	50 50mm 25 25mm 10 10mm	100 100mm 1300 1300mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション表参照



水平

垂直

横立て

天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	3-605	-
ケーブル右側面取出し	A3	3-605	-
AQシール (標準装備) (注1)	AQ	3-605	-
ブレーキ	B	3-605	-
吊り金具	EB	3-606	-
高可搬質量設定 (注2)	HLA	3-607	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-
マスター軸指定	LM	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スレーブ軸指定	S	3-608	-
ダブルスライダ仕様 (注3)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注2) ISPBリード10のみ選択可能です。
 (注3) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-456、3-458ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-WG24

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [35mm]: 1975mm、最大 [180mm]: 2700mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (7) ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

3-455

ISB/ISPB-WXM-750

■メインスペック

項目		内容						
リード	ボールねじリード(mm)	50	25	10	10 (高可搬質量設定)			
	水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	80	160	200	100~400 (注5)	
		速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500	1250	600	600	
			定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2	
			最高加減速度(G)	1.2	1.2	0.6	0.6	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	14	32	65	40~80 (注5)		
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500	1250	600	600		
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2		
		最高加減速度(G)	1	1	0.5	0.5		
推力	定格推力(N)	255	510	1021	1021			
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力(kgf)	14	32	80	80			
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100	100			
	最大ストローク(mm)	1300	1300	1300	1300			
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50			

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

(注5) 安定動作のため、水平設置時は100kg以上、垂直設置時は40kg以上の搬送質量で使用してください。

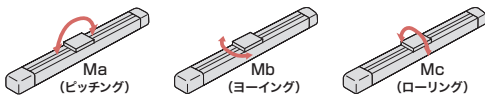
項目	内容
駆動方式	ボールねじ リード10:φ20、リード25,50:φ25mm 転造C10 [C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (シングルスライダー仕様)	Ma: 774 N・m
	Mb: 1106 N・m
	Mc: 2175 N・m
静的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注6)	Ma: 3620 N・m
	Mb: 5170 N・m
	Mc: 4340 N・m
動的許容モーメント (シングルスライダー仕様) (注7)	Ma: 162 N・m
	Mb: 231 N・m
	Mc: 455 N・m
動的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注7)	Ma: スライダー実スパン最小[35mm]616 N・m、最大[180mm]1130 N・m
	Mb: スライダー実スパン最小[35mm]880 N・m、最大[180mm]1610 N・m
	Mc: スライダー実スパン最小[35mm]739 N・m、最大[180mm]739 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注6) スライダー実スパンによらず数値は一律です。

(注7) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダータイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平											垂直								
リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	80	80	60	48	40	34	30	27	23	18	15	14	14	14	14	13	12	11	10	
25	1250	160	160	120	96	80	68	60	54	46	36	30	32	32	32	31	29	26	24	20	
10	600	200	200	150	120	100							65	65	60	50					
10 (高可搬質量設定)	600	400	265	200	160	135							80	80	68	64					

■速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平											垂直								
リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	70	70	50	38	30	24	20	17	14	8	5	10	10	8	6	4	3	2.5	2	1
25	1250	150	150	110	86	70	58	50	44	36	26	20	25	25	22	20	19	15	12	9	7
10	600	190	190	140	110	90							56	56	50	40					
10 (高可搬質量設定)	600	390	255	190	150	125							70	70	58	54					

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	100~800 (50mmごと)	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
		50		2500			2260		1840		1570	
25		1250			1130		920		785		680	
10		600	460		380		320		270		235	

(単位はmm/s)

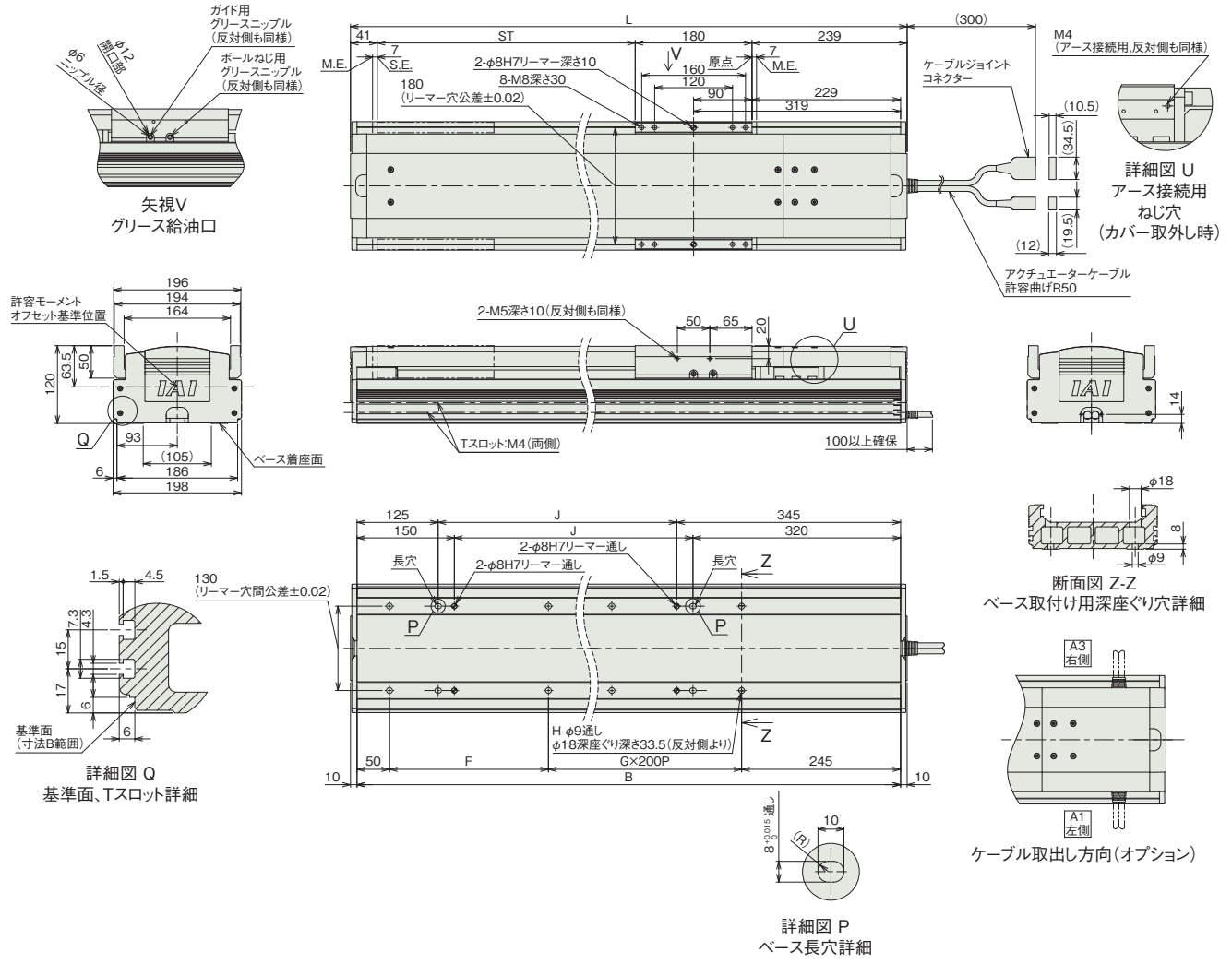
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) ブレーキ有りの場合も外形寸法は同じです。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
RCP6/ RCP6S	L	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760
	B	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740
	F	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
RCP5	G	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
	H	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
RCP4	J	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
RCP3	質量	18.3	19.3	20.4	21.5	22.5	23.6	24.6	25.7	26.8	27.8	28.9	29.9	31.0	32.0	33.1	34.2	35.2	36.3	37.3	38.4	39.5	40.5	41.6	42.6	43.7
RCA	質量 (kg)	18.8	19.8	20.9	22.0	23.0	24.1	25.1	26.2	27.3	28.3	29.4	30.4	31.5	32.5	33.6	34.7	35.7	36.8	37.8	38.9	40.0	41.0	42.1	43.1	44.2

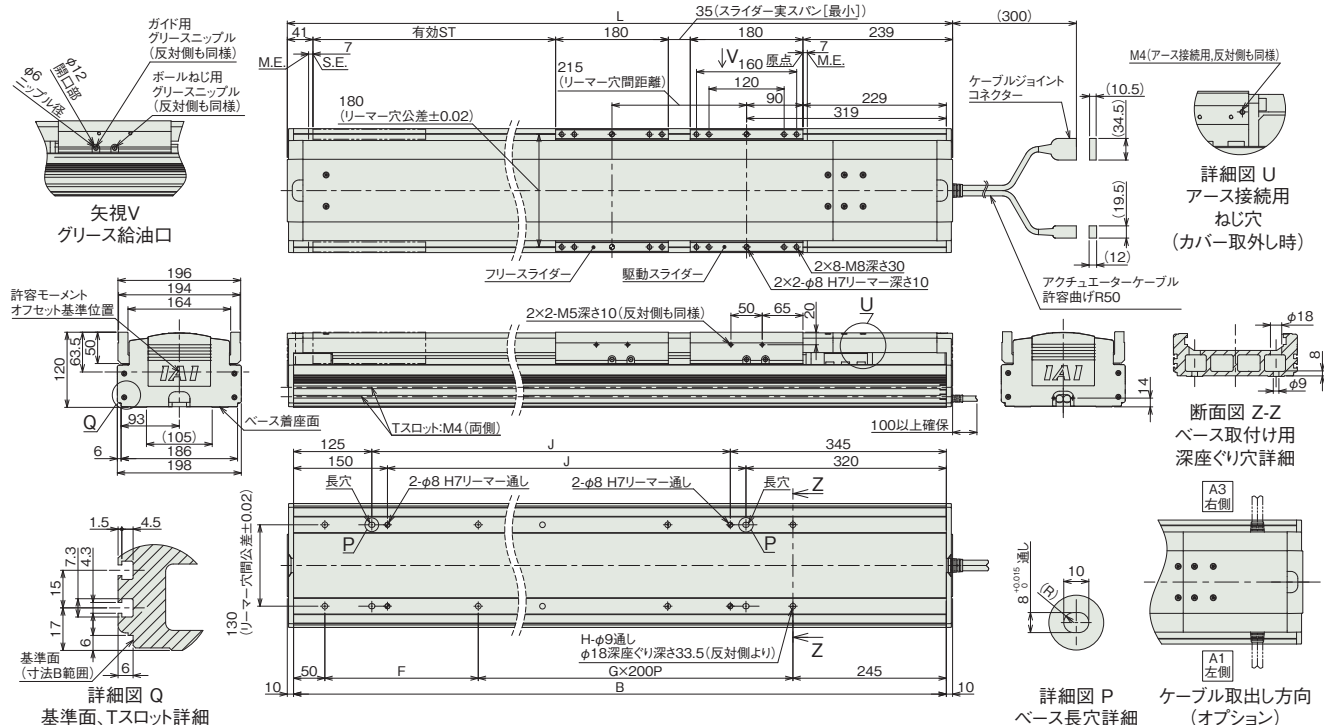
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
(注) ブレーキ有りの場合も外形寸法は同じです。
(注) 下図はスライダ実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
スライダ実スパン最小[35mm]	—	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940
スライダ実スパン最大[180mm]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
L	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760
B	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740
F	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
G	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

(注) 呼びストローク: 型式に搭載するストローク
有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
スライダ実スパン最小[35mm]	—	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940
スライダ実スパン最大[180mm]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
質量 (kg)	26.6	27.6	28.7	29.8	30.8	31.9	32.9	34.0	35.0	36.1	37.2	38.2	39.3	40.3	41.4	42.5	43.5	44.6	45.6	46.7
ブレーキ無し	27.1	28.1	29.2	30.3	31.3	32.4	33.4	34.5	35.5	36.6	37.7	38.7	39.8	40.8	41.9	43.0	44.0	45.1	46.1	47.2
ブレーキ有り	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	—	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	—	—	—	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

ISB-WXMX-750 ISPB-WXMX-750

±10μm 標準 ±5μm 高精度 バッテリーレスアップ 中間サポート 本体幅 200mm 750W

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様	ISPB 高精度仕様	WXMX	WA バッテリーレスアップ	750 750W	50 50mm 25 25mm	900 ? 900mm 3000 ? 3000mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定	下記オプション表参照



水平 垂直 横立 天吊り

CE RoHS 10

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-
2050/2100	-	-
2150/2200	-	-
2250/2300	-	-
2350/2400	-	-
2450/2500	-	-
2550/2600	-	-
2650/2700	-	-
2750/2800	-	-
2850/2900	-	-
2950/3000	-	-

選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 垂直設置で使用する場合は、デューティ比50%以下で運転してください。その他の場合は、動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向900mm以下(ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小[35mm]:1975mm、最大[180mm]:2700mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	3-605	-
ケーブル右側面取出し	A3	3-605	-
AQシール(標準装備)(注1)	AQ	3-605	-
ブレーキ	B	3-605	-
吊り金具	EB	3-606	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-
マスター軸指定	LM	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
スレーブ軸指定	S	3-608	-
ダブルスライダ仕様(注2)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注2) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-460、3-462ページをご参照ください。

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA
 T4: CB-X2-MA
【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA-WG24

■メインスペック

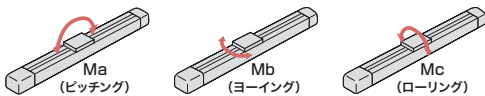
項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	50	25
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	80 160
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500 1250
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
		最高加減速度(G)	1.2 1.2
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500 1250
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
		最高加減速度(G)	1.0 0.6
推力	定格推力(N)	255	510
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(kgf)	14	32
ストローク	最小ストローク(mm)	900	900
	最大ストローク(mm)	3000	3000
	ストロークピッチ(mm)	50	50

(注3) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転送C10 【C5相当】		
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.005mm】		
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】		
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理		
リニアガイド	直動無限循環型		
静的許容モーメント (シングルスライダ仕様)	Ma	774 N・m	
	Mb	1106 N・m	
	Mc	2175 N・m	
静的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注4)	Ma	3620 N・m	
	Mb	5170 N・m	
	Mc	4340 N・m	
動的許容モーメント (シングルスライダ仕様) (注5)	Ma	162 N・m	
	Mb	231 N・m	
	Mc	455 N・m	
動的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注5)	Ma	スライダ実スパン最小[35mm]616 N・m、最大[180mm]1130 N・m	
	Mb	スライダ実スパン最小[35mm]880 N・m、最大[180mm]1610 N・m	
	Mc	スライダ実スパン最小[35mm]739 N・m、最大[180mm]739 N・m	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級	-		
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²		
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令		
モーター種類	ACサーボモーター(200V)		
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)		
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev		
納期	ホームページ[納期照会]に記載		

(注4) スライダ実スパンによらず数値は一律です。
(注5) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平										垂直									
		加速度(G)																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	80	80	60	48	40	34	30	27	23	18	15	14	14	14	14	12	10	9	8	7
25	1250	160	160	120	96	80	68	60	54	46	36	30	32	32	32	26	21				

(注) 垂直設置において、低速かつ搬送質量が無負荷に近い条件で運転した場合、動作が不安定になることがあります。

■速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平										垂直									
		加速度(G)																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	70	70	50	38	30	24	20	17	14	8	5	10	10	8	6	4				
25	1250	150	150	110	86	70	58	50	44	36	26	20	25	25	22	20	19				

(注) 垂直設置において、低速かつ搬送質量が無負荷に近い条件で運転した場合、動作が不安定になることがあります。

■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
900~3000 (50mmごと)	
リード	
50	2500
25	1250

(単位はmm/s)

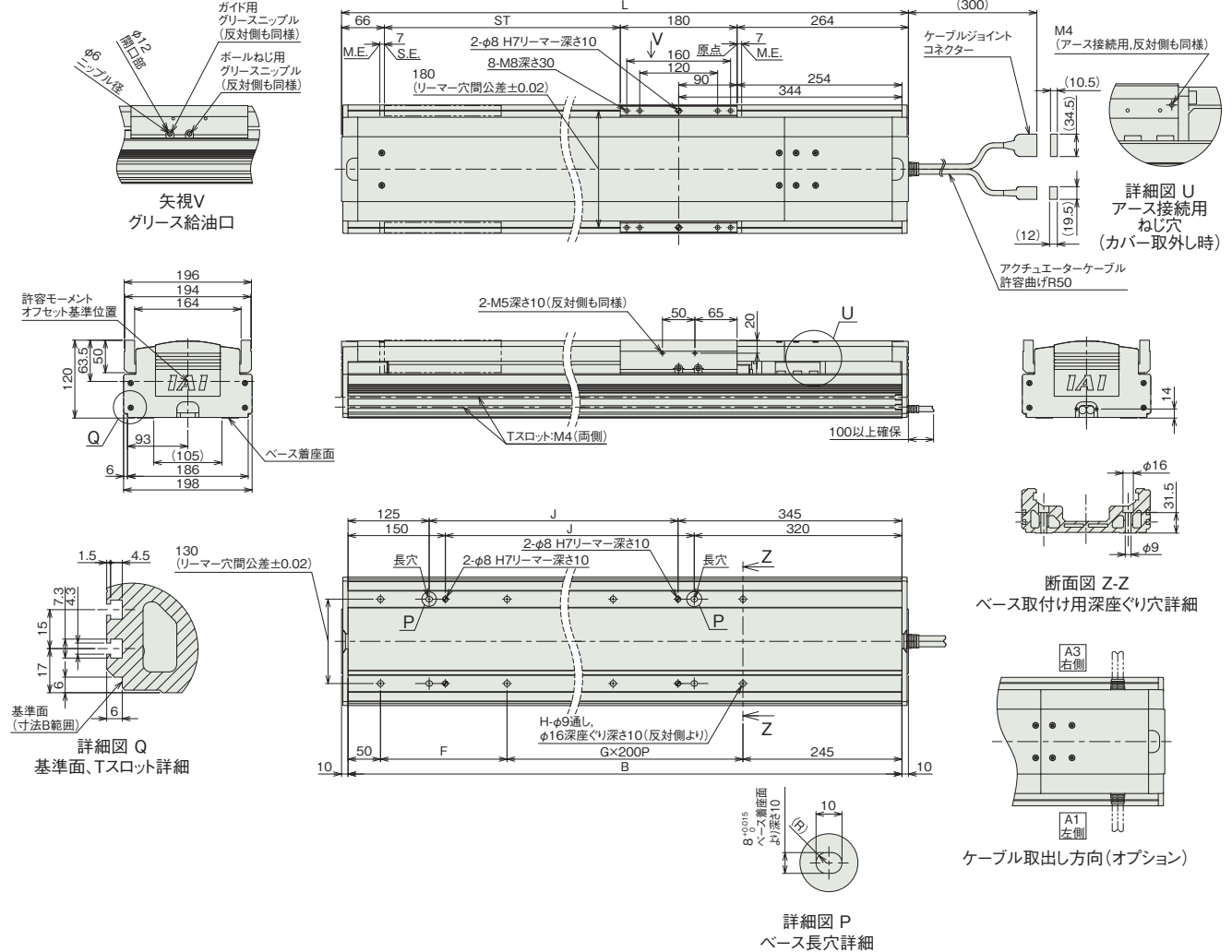
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) ブレーキ有りの場合も外形寸法は同じです。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
L	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460
B	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440
F	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
G	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10
H	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24
J	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970

ストローク	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	2910	2960	3010	3060	3110	3160	3210	3260	3310	3360	3410	3460	3510
B	2490	2540	2590	2640	2690	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140	3190	3240	3290	3340	3390	3440	3490
F	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195
G	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15
H	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	32	34	34
J	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020

■ストローク別質量

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	
質量 (kg)	ブレーキ無し	38.4	39.5	40.5	41.6	42.7	43.7	44.8	45.8	46.9	48.0	49.0	50.1	51.2	52.2	54.2	55.3	56.4	57.4	58.5	59.6	60.6	61.7
	ブレーキ有り	38.9	40.0	41.0	42.1	43.2	44.2	45.3	46.3	47.4	48.5	49.5	50.6	51.7	52.7	54.7	55.8	56.9	57.9	59.0	60.1	61.1	62.2

ストローク	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	
質量 (kg)	ブレーキ無し	62.7	63.8	64.9	65.9	67.0	68.1	69.1	70.2	71.3	72.3	73.4	74.5	76.5	77.5	78.6	79.7	80.7	81.8	82.8	83.9	85.0
	ブレーキ有り	63.2	64.3	65.4	66.4	67.5	68.6	69.6	70.7	71.8	72.8	73.9	75.0	77.0	78.0	79.1	80.2	81.2	82.3	83.3	84.4	85.5

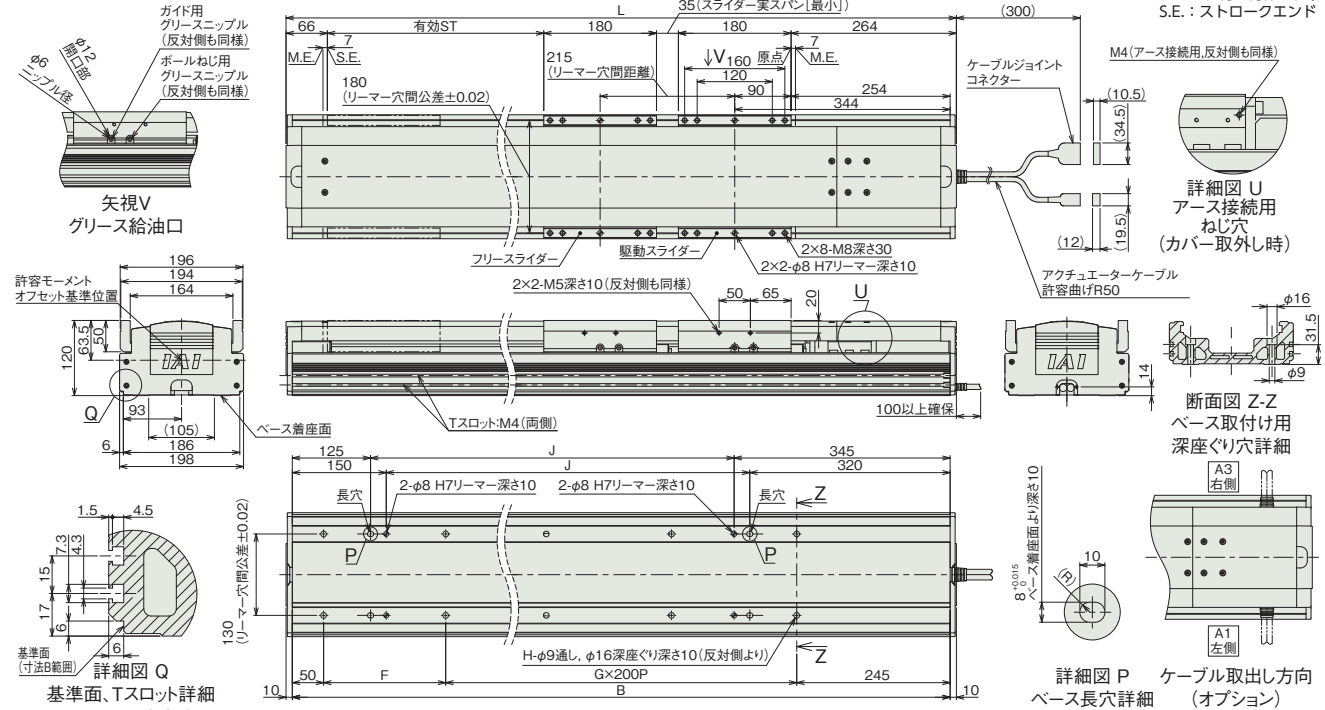
寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) ブレーキ有りの場合も外形寸法は同じです。
 (注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

2次元 CAD 3次元 CAD

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
有効ストローク	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635	1685	1735
L	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460
B	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440
F	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
G	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10
H	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24
J	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970

呼びストローク	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
有効ストローク	1785	1835	1885	1935	1985	2035	2085	2135	2185	2235	2285	2335	2385	2435	2485	2535	2585	2635	2685	2735	2785
L	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	2910	2960	3010	3060	3110	3160	3210	3260	3310	3360	3410	3460	3510
B	2490	2540	2590	2640	2690	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140	3190	3240	3290	3340	3390	3440	3490
F	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195
G	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15
H	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34
J	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020

(注) 呼びストローク: 型式に搭載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
有効ストローク	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635	1685	1735
質量 (kg)	41.4	42.5	43.5	44.6	45.7	46.7	47.8	48.8	49.9	51.0	52.0	53.1	54.2	55.2	56.2	57.2	58.3	59.4	60.4	61.5	62.6	63.6
	41.9	43.0	44.0	45.1	46.2	47.2	48.3	49.3	50.4	51.5	52.5	53.6	54.7	55.7	56.7	57.8	58.9	60.0	61.1	62.2	63.3	64.4

呼びストローク	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
有効ストローク	1785	1835	1885	1935	1985	2035	2085	2135	2185	2235	2285	2335	2385	2435	2485	2535	2585	2635	2685	2735	2785
質量 (kg)	65.7	66.8	67.9	68.9	70.0	71.1	72.1	73.2	74.3	75.3	76.4	77.5	78.5	79.5	80.5	81.6	82.7	83.7	84.8	85.8	86.9
	66.2	67.3	68.4	69.4	70.5	71.6	72.6	73.7	74.8	75.8	76.9	78.0	79.0	80.0	81.0	82.1	83.2	84.2	85.3	86.3	87.4

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103		
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
SSEL-CS		2	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279		
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319		
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

スライダータイプ

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

SSPA

サーボモーター 200V (ボールねじ高剛性タイプ)

SSPA

スライダー

SSPA-SXM-200

3-465

SSPA-MXM-400

3-469

SSPA-LXM-750

3-473



選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

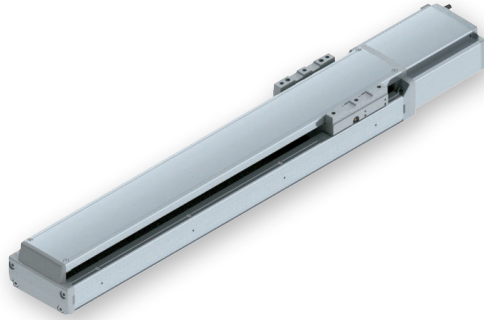
SSPA-SXM-200

±5μm 高精度	本体幅 100 mm	200 W
-------------	-------------------------	-----------------

■型式項目

SSPA - **SXM** - [] - **200** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ SSPA 高精度仕様	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 200 200W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm	ストローク 100 ~ 1100 100mm ~ 1100mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X [] 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
--------------------	-----	------------------------------------	--------------------	--------------------------------------	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

エンコーダ種類/ストローク別価格表(標準価格)

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

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	防錆皮膜処理(ストローク100~300)	MD	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	防錆皮膜処理(ストローク350~600)	MD	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	防錆皮膜処理(ストローク650~900)	MD	3-608	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	防錆皮膜処理(ストローク950~1100)	MD	3-608	-
ブレーキ	B	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
クリープセンサー	C	3-605	-	ボール保持機構付きガイド	RT	3-609	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	3-611	-
マスター軸指定	LM	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

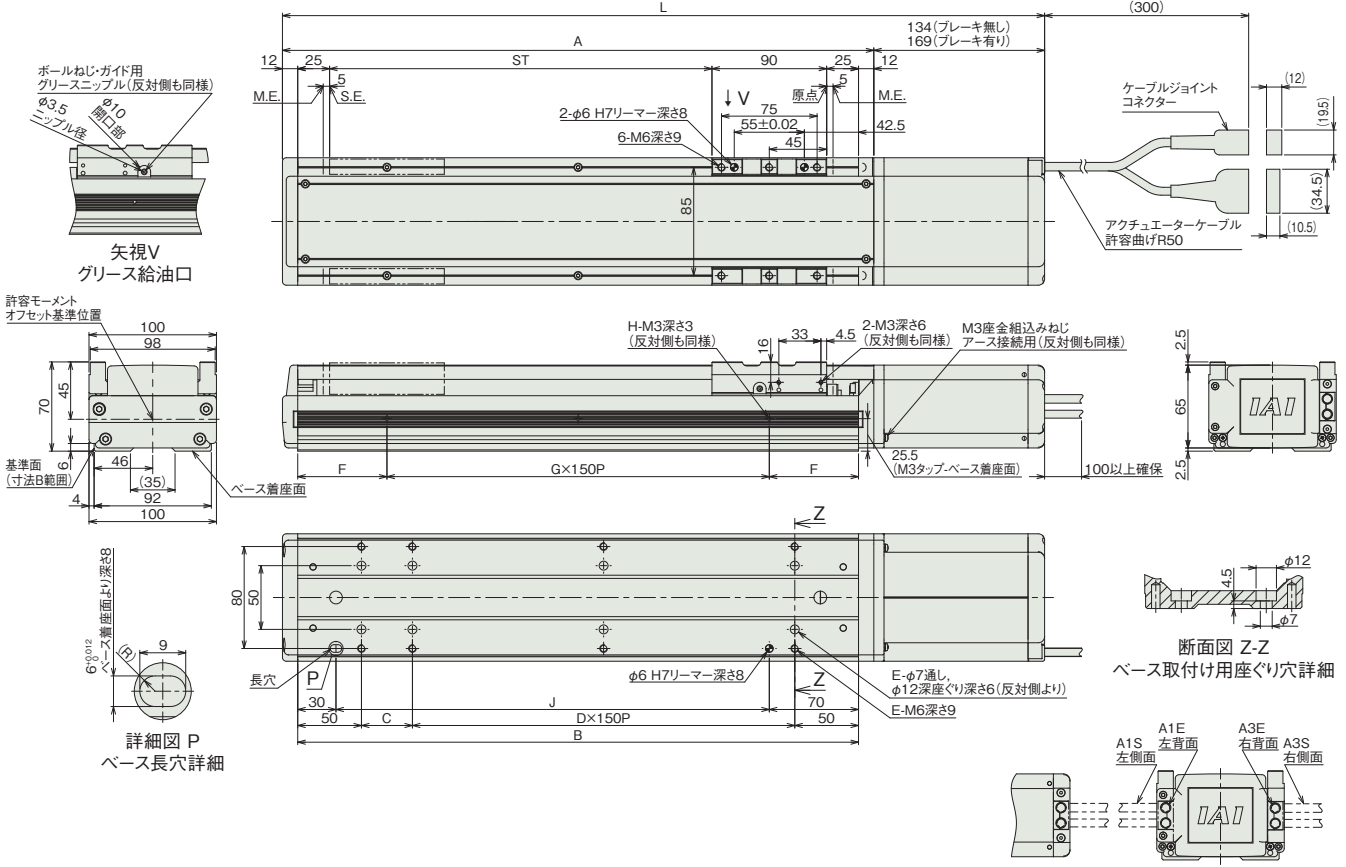
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398
	ブレーキ有り	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433
A	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	
B	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
C	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	
D	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	
E	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	
F	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	
G	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	
H	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	
J	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.8	7.4	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.9	12.5	13.1	13.8	14.4	15.0	15.6	16.3	16.9	17.5	18.2	18.8	19.4
	ブレーキ有り	7.4	8.0	8.7	9.3	9.9	10.6	11.2	11.8	12.5	13.1	13.7	14.4	15.0	15.6	16.2	16.9	17.5	18.1	18.8	19.4	20.0

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCS2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
ISB/ISPB	RSEL	8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SSPA	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
ISDB/ISPDB	SSEL-CS	2	-	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
NSA	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
IFA	XSEL-RA/SA	8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

SSPA-MXM-400

±5μm
高精度

本体幅
130mm

400W

型式項目

SSPA - MXM - - 400 - - - - - - -

シリーズ SSPA 高精度仕様	タイプ I A	エンコーダー種類 I A インクリメンタル アブソリュート	モーター種類 400 400W	リード 40 40mm 20 20mm 10 10mm	ストローク 100 100mm 1300 1300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
--------------------	---------------	---	----------------------	--	---	---	--	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	防錆皮膜処理(ストローク100~300)	MD	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	防錆皮膜処理(ストローク350~600)	MD	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	防錆皮膜処理(ストローク650~900)	MD	3-608	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	防錆皮膜処理(ストローク950~1300)	MD	3-608	-
ブレーキ	B	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
クリープセンサー	C	3-605	-	ボール保持機構付きガイド	RT	3-609	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	スレープ軸指定	S	3-608	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	3-611	-
マスター軸指定	LM	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-
	X21(21m)~X25(25m)	-	-	-	-
RCS2	X26(26m)~X30(30m)	-	-	-	-

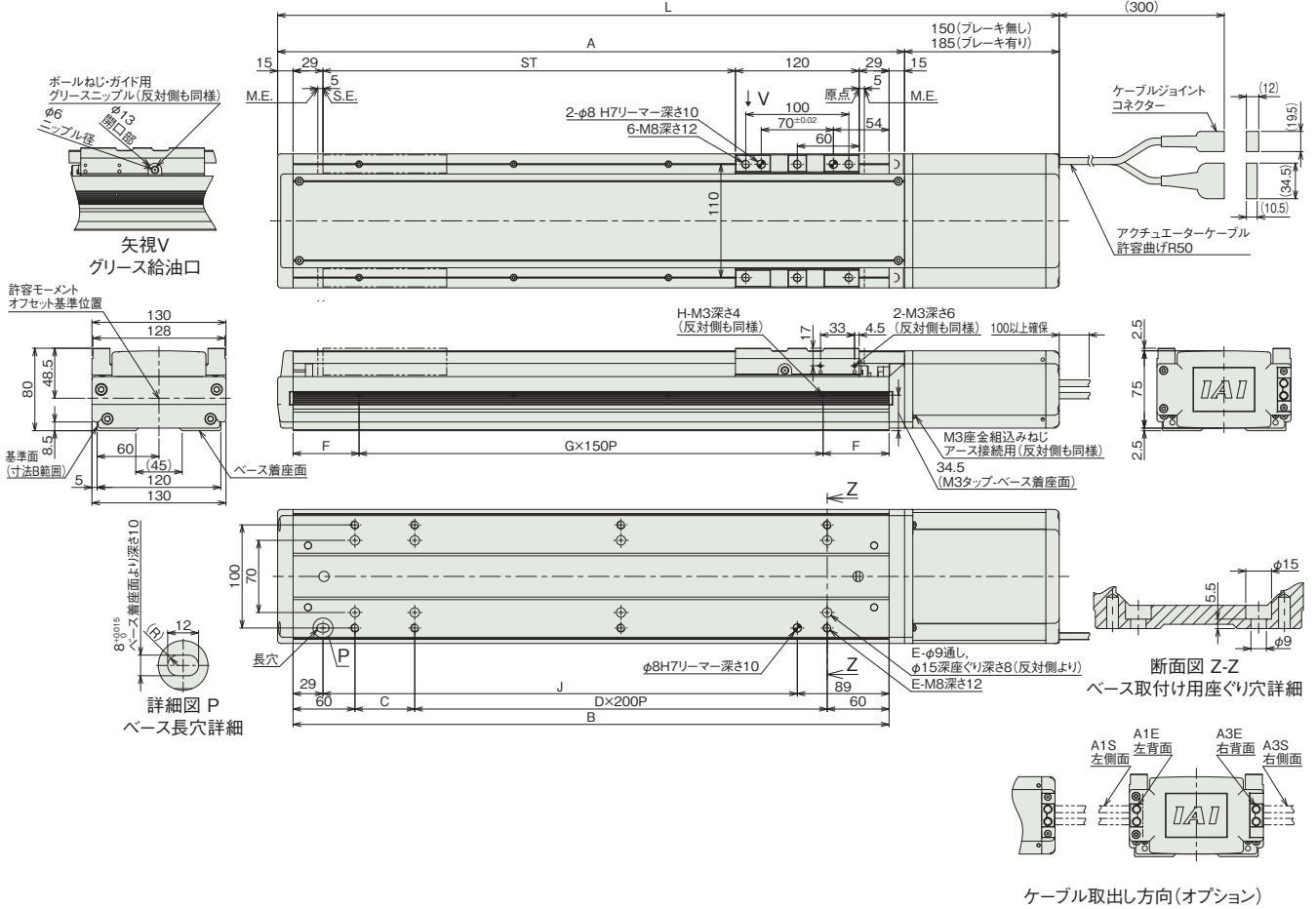
(注) ロボットケーブルです。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
L	ブレーキ無し	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658
	ブレーキ有り	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693
A	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	
B	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	
C	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	
F	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	
G	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	
H	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10	10	10	
J	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量 (kg)	12.4	13.5	14.6	15.7	16.7	17.8	18.9	20.0	21.1	22.2	23.2	24.3	25.4	26.5	27.6	28.7	29.7	30.8	31.9	33.0	34.1	35.2	36.2	37.3	38.4
	13.0	14.1	15.2	16.3	17.3	18.4	19.5	20.6	21.7	22.8	23.8	24.9	26.0	27.1	28.2	29.3	30.3	31.4	32.5	33.6	34.7	35.8	36.8	37.9	39.0

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP5

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA







ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

適応コントローラ

本ページ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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	—	●	●	—	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) アプソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

SSPA-LXM-750

±5μm
高精度

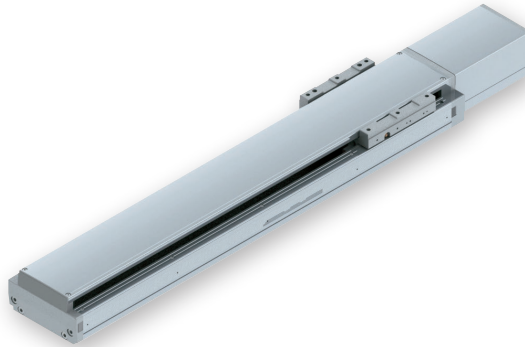
本体幅
160mm

750W

型式項目

SSPA - LXM - [] - 750 - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ SSPA 高精度仕様	タイプ I A	エンコーダ種類 インクリメンタル アブソリュート	モーター種類 750 750W	リード 50 50mm 25 25mm	ストローク 100 100mm 1500 1500mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
--------------------	---------------	--------------------------------	--------------------	---------------------------	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダ種類		ストローク (mm)	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	アブソリュート
100	-	-	850/900	-	-
150/200	-	-	950/1000	-	-
250/300	-	-	1050/1100	-	-
350/400	-	-	1150/1200	-	-
450/500	-	-	1250/1300	-	-
550/600	-	-	1350/1400	-	-
650/700	-	-	1450/1500	-	-
750/800	-	-	-	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-	マスター軸指定 (センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル左背面取出し (注1)	A1E	3-605	-	防錆皮膜処理 (ストローク100~300)	MD	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	3-605	-	防錆皮膜処理 (ストローク350~600)	MD	3-608	-
ケーブル右背面取出し (注1)	A3E	3-605	-	防錆皮膜処理 (ストローク650~900)	MD	3-608	-
AQシール (標準装備) (注2)	AQ	3-605	-	防錆皮膜処理 (ストローク950~1200)	MD	3-608	-
ブレーキ	B	3-605	-	防錆皮膜処理 (ストローク1250~1500)	MD	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	ボール保持機構付きガイド	RT	3-609	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	3-611	-
マスター軸指定	LM	3-608	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	3-611	-
				真直度高精度仕様 (ストローク1350~1500)	ST	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4		
		標準	LS付	標準	LS付	
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-	
	M(5m)	-	-	-	-	
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-	
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-	
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-	
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-	-	-	
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-	-	-	

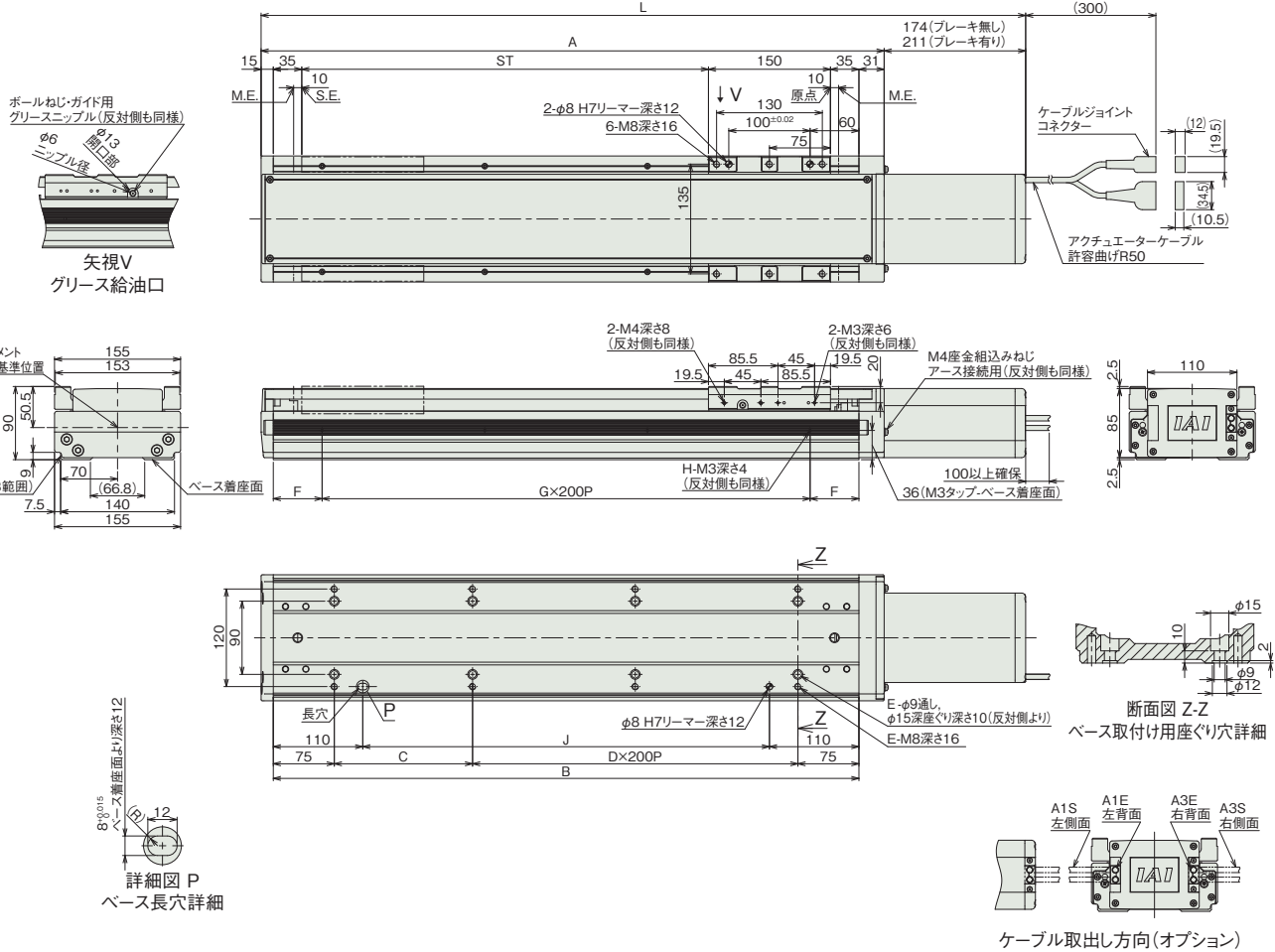
(注) ロボットケーブルです。

選定上の
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	
L	ブレーキ無し	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940
	ブレーキ有り	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	1466	1516	1566	1616	1666	1716	1766	
B	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	
C	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
F	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	
G	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	
H	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	
J	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	21.0	23.0	25.0	26.5	28.0	29.5	31.0	33.0	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	43.0	45.0	46.5	48.0	49.5	51.0	52.5	54.0	56.0	58.0	59.5	61.0	62.5	64.0	66.0	68.0
	ブレーキ有り	22.0	24.0	26.0	27.5	29.0	30.5	32.0	34.0	36.0	37.5	39.0	40.5	42.0	44.0	46.0	47.5	49.0	50.5	52.0	53.5	55.0	57.0	59.0	60.5	62.0	63.5	65.0	67.0	69.0

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP5

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA





ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

適応コントローラ

本ページ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														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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	—	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	—	—	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) アプソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

スライダータイプ

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

ISDB / ISPDB

サーボモーター 200V
(ボールねじ簡易防塵タイプ)ISDB
ISPDB

スライダ

ISDB/ISPDB-S-60 3-479

ISDB-S-100 3-483

ISDB/ISPDB-M-100 3-487

ISDB/ISPDB-M-200 3-491

ISDB-M-400 3-495

ISDB/ISPDB-MX-200 3-499

ISDB-MX-400 3-503

ISDB/ISPDB-L-200 3-507

ISDB/ISPDB-L-400 3-511

ISDB/ISPDB-LX-200 3-515

ISDB/ISPDB-LX-400 3-519



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISDB-S-60

ISPDB-S-60

±10μm 標準
±3μm 高精度
簡易防塵
バッテリーレスアプン
本体幅 90mm
60W

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDB 標準仕様	ISPD 高精度仕様	S	WA バッテリーレスアプン	60 60W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	100 ? 100mm 800 800mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	スレブ軸指定	S	3-608	-
ブレーキ	B	3-605	-	スライダ一部ローラー仕様	SR	3-610	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク650~800)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	ダブルスライダ仕様(注4)	W	3-612	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBは選択できません。
 (注4) ダブルスライダ仕様(W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-480、3-482ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は [N] を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下(ダブルスライダ仕様時は 1050mm 以下)です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

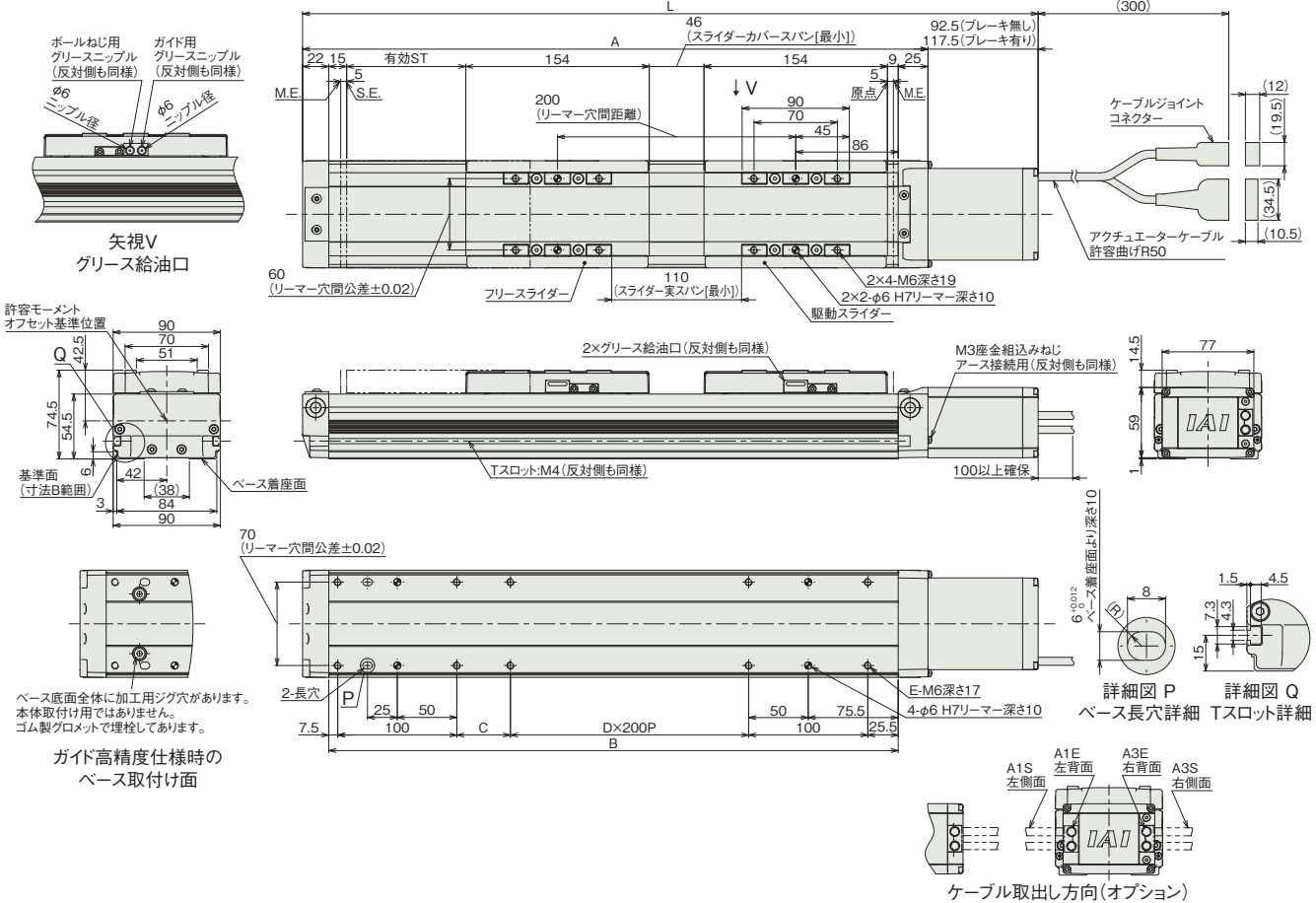
寸法図(ダブルスライダ仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
- (注) 下図はスライダ実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
- (注) フリースライダにグリスを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

	呼びストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無し	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
	ブレーキ有り	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
	A	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
	B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
	C	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545
	D	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
	E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

	呼びストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.0	7.4	7.7	8.1	8.5	8.8	9.2	9.5	9.9	10.3	10.6
	ブレーキ有り	7.2	7.6	7.9	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.1	10.5	10.8

(注) シングルスライダ仕様はフリースライダ1.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
「一覧表」

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISDB-S-100

±10μm 標準	簡易防塵	バッテリー レスアプソ	本体幅 90mm	100W
-------------	------	----------------	-------------	------

■型式項目

ISDB - S - WA - 100 - 36

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 100W	リード 36 36mm	ストローク 100 100mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------------	----------------------	------------------	---	---	---	---------------------------



水平	垂直	横立て	天吊り
----	----	-----	-----

CE RoHS 10

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	ボール保持機構付きガイド	RT	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
ブレーキ	B	3-605	-	スライダ一部ローラー仕様	SR	3-610	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク650~800)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	ダブルスライダ仕様(注3)	W	3-612	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ダブルスライダ仕様(V)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-484、3-486ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- ボール保持機構付きガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kgとなります。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向450mm以下(ダブルスライダ仕様時は1050mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

■メインスペック

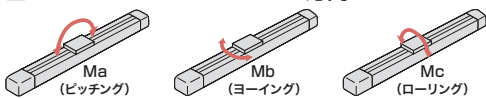
項目		内容
リード	ボールねじリード(mm)	36
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(注4)
	最高速度(mm/s)	2000
	速度/加減速度	定格加減速度(G)
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(注4)
	最高速度(mm/s)	2000
	速度/加減速度	定格加減速度(G)
推力	定格推力(N)	47.2
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	最小ストローク(mm)	100
	最大ストローク(mm)	800
	ストロークピッチ(mm)	50

(注4) ダブルスライダ仕様(VV)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (シングルスライダ仕様)	Ma: 143 N・m
	Mb: 205 N・m
	Mc: 336 N・m
静的許容モーメント (ダブルスライダ仕様)	Ma: 1060 N・m
	Mb: 1510 N・m
	Mc: 510 N・m
動的許容モーメント (シングルスライダ仕様) (注5)	Ma: 32.9 N・m
	Mb: 47.0 N・m
	Mc: 76.8 N・m
動的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注5)	Ma: 259 N・m
	Mb: 370 N・m
	Mc: 125 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平																垂直																
	リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)																														
36	2000	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
		10.0	10.0	10.0	9.0	8.1	7.2	6.3	5.4	4.5	4.3	4.1	4.0	3.9	3.8	3.7	3.6	3.5	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平																垂直																
	リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)																														
36	2000	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
		8.5	8.5	8.5	7.5	6.6	5.7	4.8	3.9	3	2.8	2.6	2.5	2.4	2.3	2.2	2.1	2	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5

■ストロークと最高速度

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
リード	36	1075	1370	1620	1830	1940	1980	2000	2000	2000	1825	1590	1400	1240	1105

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	最高速度(mm/s)	加減速度別可搬質量(kg)																												最高速度(mm/s)			
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	2.1G	2.2G	2.3G	2.4G	2.5G	2.6G	2.7G	2.8G	2.9G	3.0G	標準	チューニング後
水平	36	10	10	10	10	9	8.1	7.2	6.3	5.4	4.5	4.3	4.1	4	3.9	3.8	3.7	3.6	3.5	3.2	2.9	2.6	2.4	2.2	2	1.9	1.8	1.7	1.6	1.5	1.4	2000	2000
垂直	36	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2															2000	2000

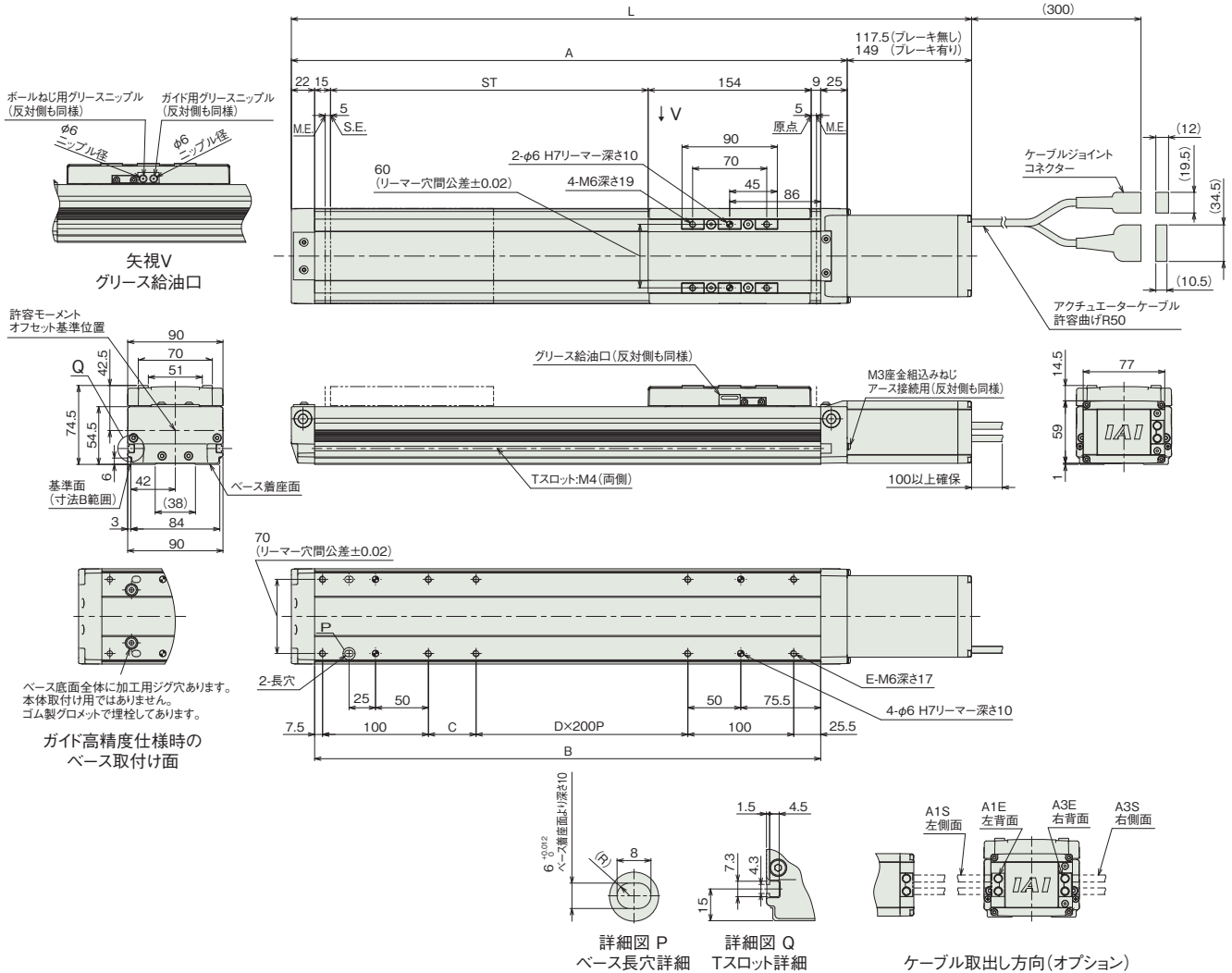
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
	ブレーキ有り	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174
A	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	
B	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	
C	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.3	4.6	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	9.0
	ブレーキ有り	4.6	4.9	5.3	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.5	7.8	8.2	8.5	8.9	9.3

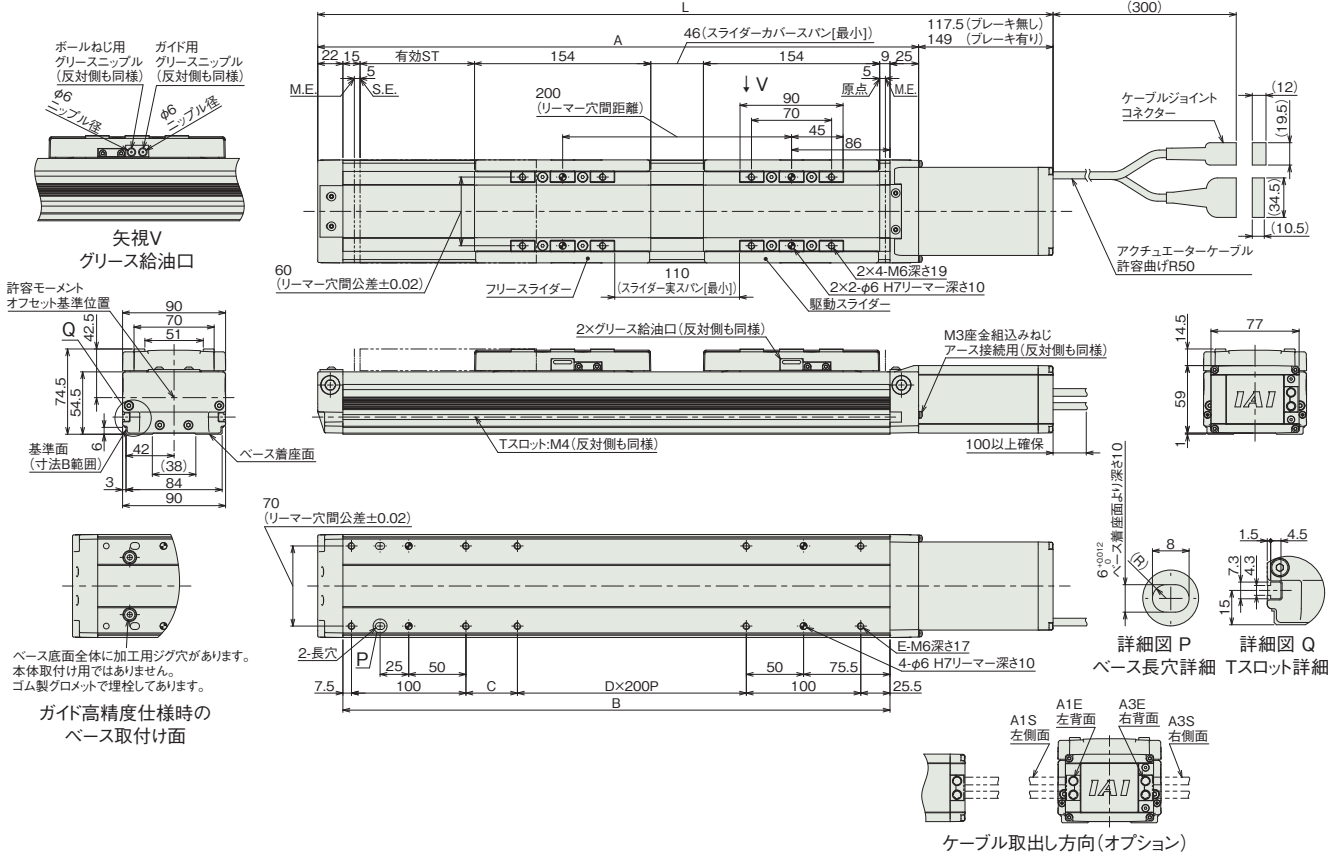
■寸法図(ダブルスライダー仕様)

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
 (注) フリースライダーにグリスを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無し	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1142.5
	ブレーキ有り	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1174
A	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
C	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545
D	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.2	7.6	7.9	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.1	10.8
	ブレーキ有り	7.5	7.9	8.2	8.6	9.0	9.3	9.7	10.0	10.4	11.1

(注) シングルスライダ仕様はフリースライダ-1.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

ISDB-M-100

ISPDB-M-100

±10μm
±3μm
簡易防塵
バッテリーレスアプソ
本体幅 120mm
100W

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB 標準仕様	ISPDB 高精度仕様	M	WA バッテリーレスアプソ	100 100W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	100 1100 100mm 1100mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル左背面取出し (注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定 (センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
ケーブル右背面取出し (注1)	A3E	3-605	-	ボール保持機構付きガイド (注3)	RT	3-609	-
AQシール (標準装備) (注2)	AQ	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
ブレーキ	B	3-605	-	スライダ一部ローラー仕様	SR	3-610	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	ダブルスライダ仕様 (注4)	SW	3-612	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBは選択できません。
 (注4) ダブルスライダ仕様 (VV) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-488、3-490ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

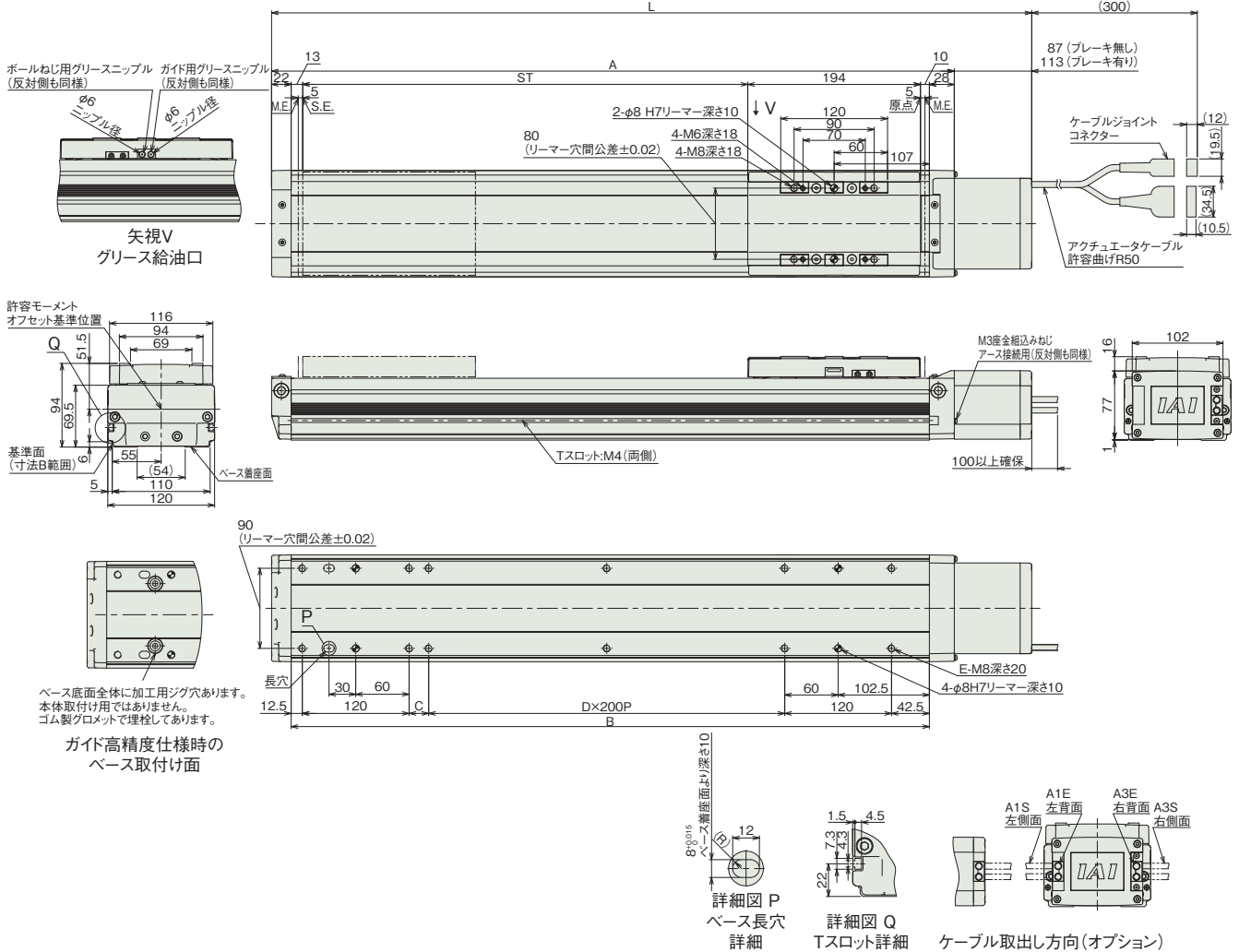
(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は [N] を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [80mm]: 1375mm、最大 [120mm]: 1800mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
	ブレーキ有り	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
A	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	18

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.5	8.2	8.8	9.4	10.1	10.7	11.3	11.9	12.6	13.2	13.8	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.2	18.9	19.5	20.1
	ブレーキ有り	7.8	8.5	9.1	9.7	10.4	11.0	11.6	12.2	12.9	13.5	14.1	14.8	15.4	16.0	16.7	17.3	17.9	18.5	19.2	19.8	20.4

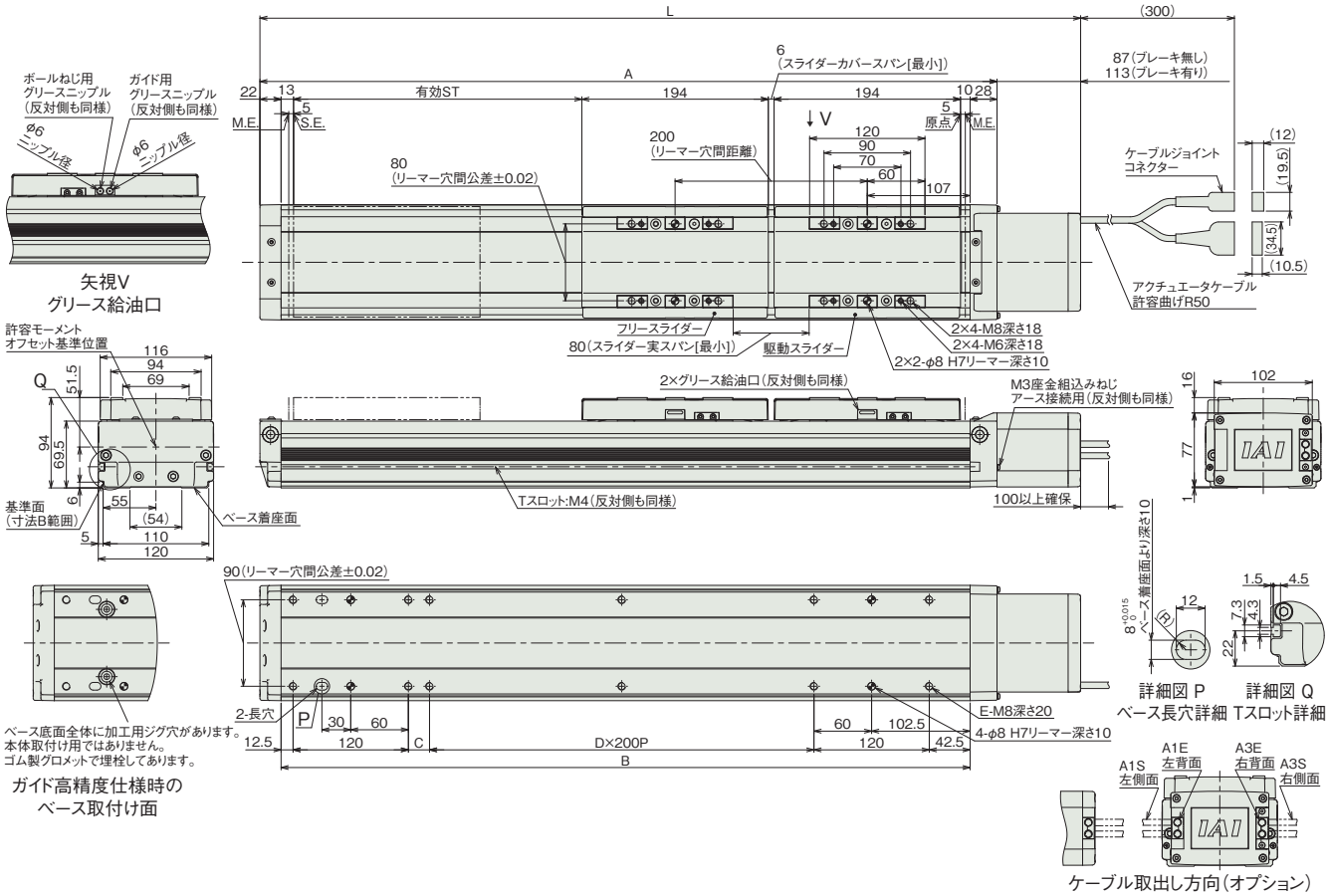
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダーにグリスを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
L	ブレーキ無し	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
	ブレーキ有り	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
A		567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
B		517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
C		22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
D		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
質量 (kg)	ブレーキ無し	12.6	13.2	13.8	14.4	15.1	15.7	16.3	17.0	17.6	18.2	18.9	19.5	20.1	20.7	21.4	22.0	22.6
	ブレーキ有り	12.9	13.5	14.1	14.7	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.2	19.8	20.4	21.0	21.7	22.3	22.9

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択										ECM			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	—	8-57	
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	—	36000	—	8-103	
SCON-CB/CGB		1	—	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253	
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-279	
XSEL-P/Q		6	—	—	—	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-319	
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISDB-M-200

ISPDB-M-200

±10μm
±3μm
簡易防塵
バッテリーレスアプソ
本体幅 120mm
200W

■型式項目

ISDB - M - WA - 200 - [] - [] - T2 - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダの種類 WA バッテリーレスアプソ	モーターの種類 200 200W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 100 100mm 1100 1100mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-----------------------	---	---	--	---	---------------------------



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	ボール保持機構付きガイド	RT	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
ブレーキ	B	3-605	-	スライダー部ローラー仕様	SR	3-610	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	ダブルスライダー仕様(注4)	SW	3-612	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBは選択できません。
 (注4) ダブルスライダー仕様(VV) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-488、3-490ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

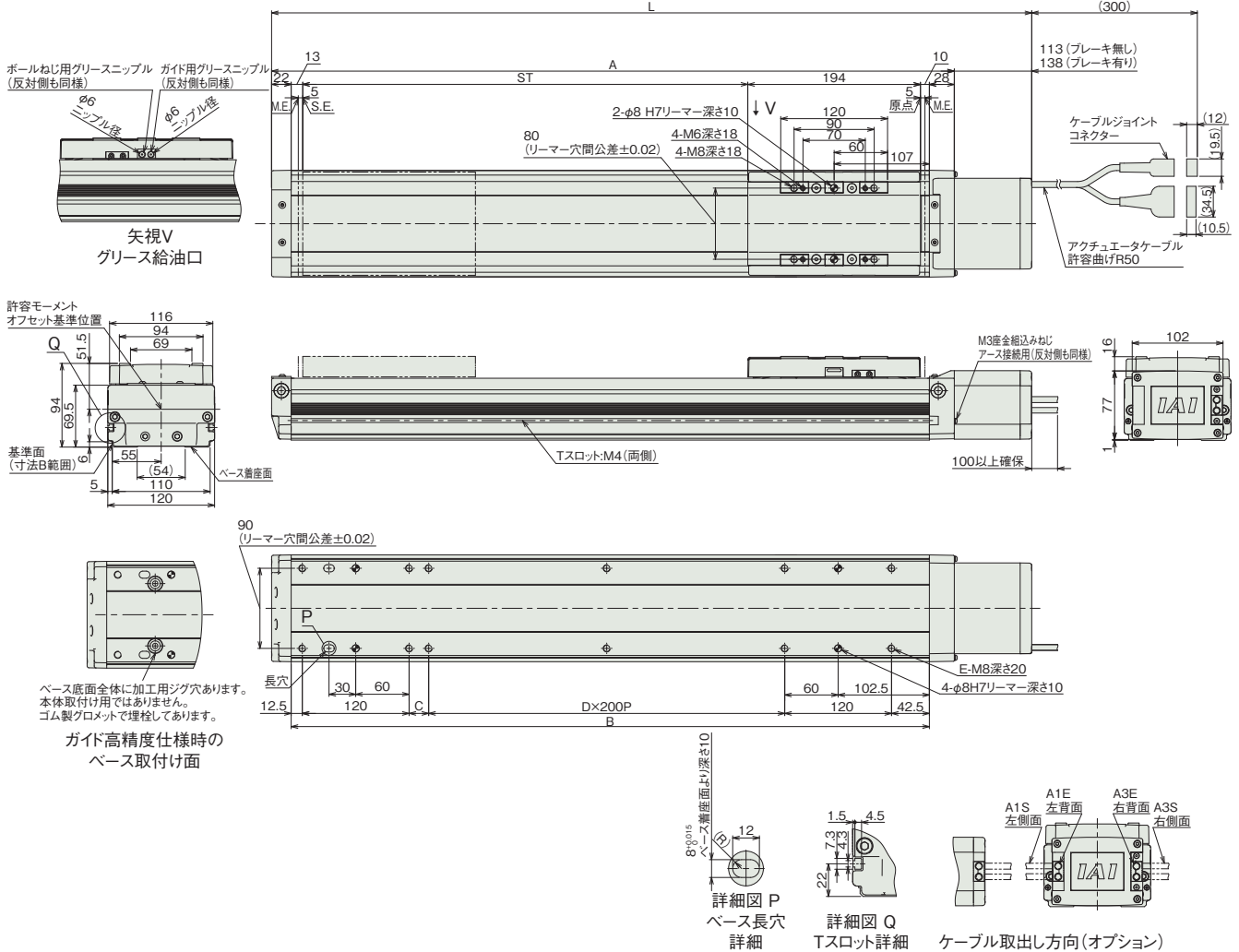
(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下(ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小[80mm]:1375mm、最大[120mm]:1800mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	プレーキ無し	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
	プレーキ有り	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
A	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	
C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	プレーキ無し	7.9	8.5	9.1	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.6	14.2	14.8	15.4	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.9	20.5
	プレーキ有り	8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9

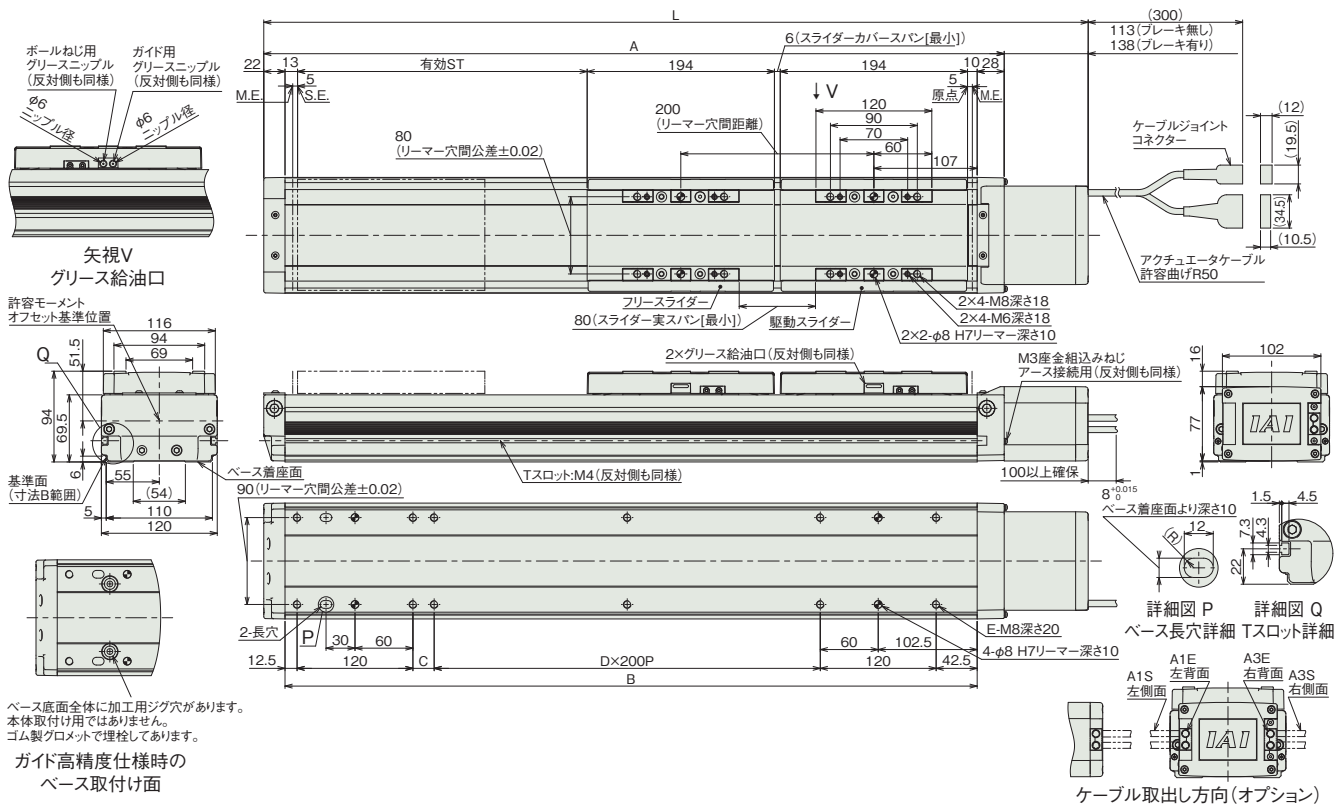
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダーにグリスを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
L	ブレーキ無し	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
	ブレーキ有り	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
A		567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
B		517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
C		22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
D		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
L	ブレーキ無し	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
	ブレーキ有り	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
A		567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
B		517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
C		22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
D		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

ISDB-M-400

±10μm 標準	簡易防塵	バッテリーレスアブソ	本体幅 120mm	400W
-------------	------	------------	--------------	------

型式項目

ISDB - M - WA - 400 - 48

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ	モーター種類 400 400W	リード 48 48mm	ストローク 100 100mm 1100 1100mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	----------------------	------------------	---	---	---	---------------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
150/200	-
250/300	-
350/400	-
450/500	-
550/600	-
650/700	-
750/800	-
850/900	-
950/1000	-
1050/1100	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	ボール保持機構付きガイド	RT	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
ブレーキ	B	3-605	-	スライダ一部ローラー仕様	SR	3-610	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-	ダブルスライダ仕様(注3)	W	3-612	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-488、3-490ページをご参照ください。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音が発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下(ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小[80mm]:1375mm、最大[120mm]:1800mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-253ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例)250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

■メインスペック

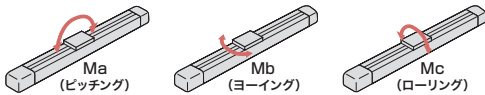
項目	内容
リード	ボールねじリード(mm) 48
水平	可搬質量 最大可搬質量(kg) (注4) 20
	最高速度(mm/s) 2200
	速度/加減速度 定格加減速度(G) 0.4
垂直	可搬質量 最大可搬質量(kg) (注4) 6
	最高速度(mm/s) 2200
	速度/加減速度 定格加減速度(G) 0.4
推力	定格推力(N) 141.3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力(kgf) 6
	最小ストローク(mm) 100
	最大ストローク(mm) 1100
	ストロークピッチ(mm) 50

(注4) ダブルスライダ仕様(VV)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (シングルスライダ仕様)	Ma: 341 N・m
	Mb: 487 N・m
	Mc: 796 N・m
静的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注5)	Ma: 1760 N・m
	Mb: 2520 N・m
	Mc: 1210 N・m
動的許容モーメント (シングルスライダ仕様) (注6)	Ma: 81.0 N・m
	Mb: 116 N・m
	Mc: 189 N・m
動的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注6)	Ma: スライダ実スパン最小[80mm] 448 N・m、最大[120mm] 561 N・m
	Mb: スライダ実スパン最小[80mm] 640 N・m、最大[120mm] 801 N・m
	Mc: スライダ実スパン最小[80mm] 307 N・m、最大[120mm] 307 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) スライダ実スパンによらず数値は一律です。
(注6) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平																垂直																
	リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)																														
48	2200	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
		20.0	20.0	20.0	18.8	17.6	16.4	15.2	14.0	13.0	12.6	12.2	11.8	11.4	11.0	10.6	10.3	10.0	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6

■速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。

姿勢	水平																垂直															
	リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)																													
48	2200	17.5	17.5	17.5	16.3	15.1	13.9	12.7	11.5	10.5	10.1	9.7	9.3	8.9	8.5	8.1	7.8	7.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5

■ストロークと最高速度

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100					
リード	48	980	1270	1520	1740	1930	2050	2125					2200						2145	1920	1730	1570	1430	1305	1195	1105

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)												
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	2.1G	2.2G	2.3G	2.4G	2.5G	2.6G	2.7G	2.8G	2.9G	3.0G	標準	チューニング後	
水平	48	20	20	20	20	18.8	17.6	16.4	15.2	14	13	12.6	12.2	11.8	11.4	11	10.6	10.3	10	9.5	9	8.5	8	7.5	7	6.6	6.2	5.9	5.6	5.3	5	2200	2200
垂直	48	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6																2200	2200

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

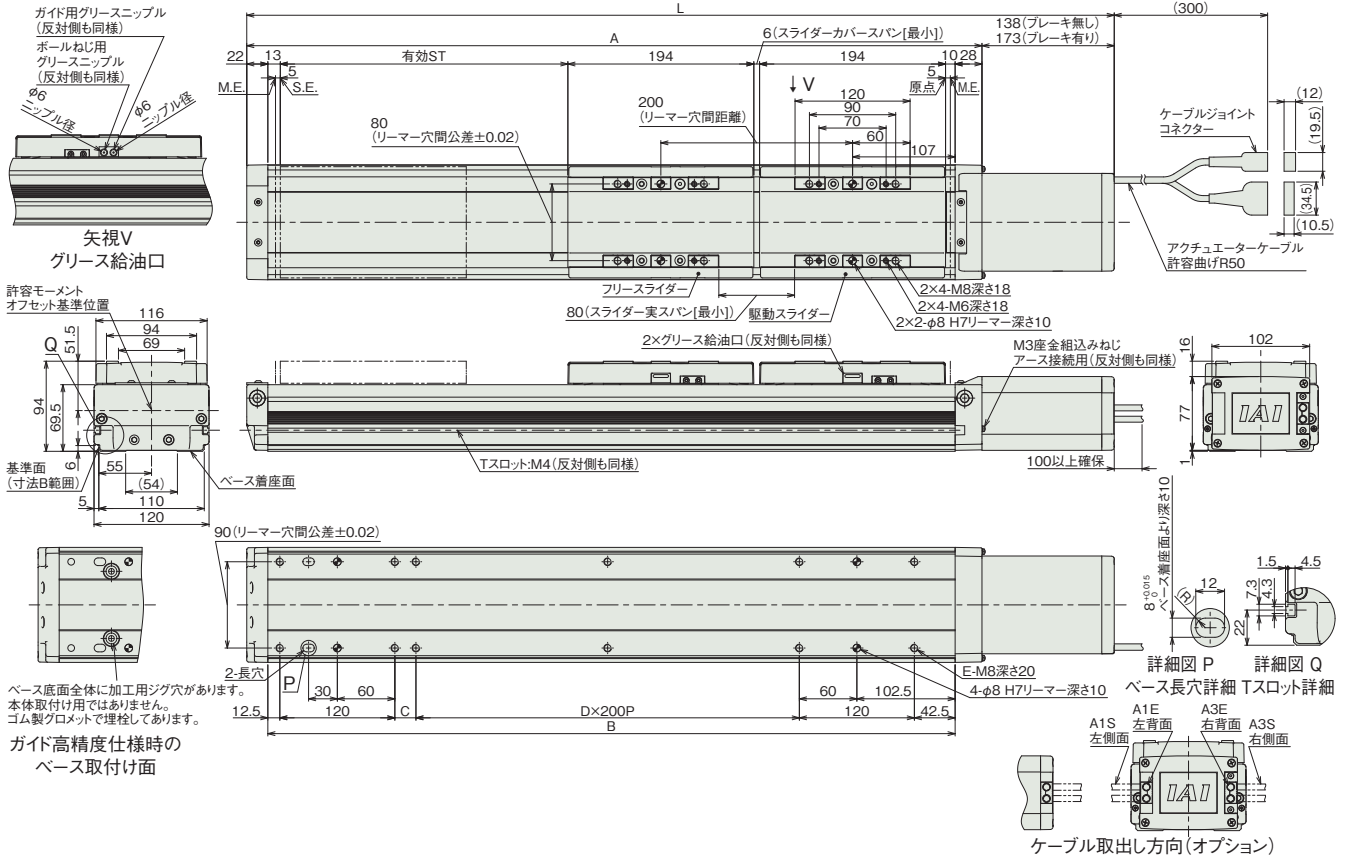
■寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

- (注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
- (注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
- (注) フリースライダーにグリースを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
L	ブレーキ無し	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
	ブレーキ有り	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
A	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	
B	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	
C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	
D	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
質量 (kg)	ブレーキ無し	13.5	14.1	14.7	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.7	22.3	22.9	23.6
	ブレーキ有り	14.1	14.7	15.3	16.0	16.6	17.2	17.8	18.5	19.1	19.7	20.4	21.0	21.6	22.3	22.9	23.5	24.1

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー-2.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	—	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	—	36000	—	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	—	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

ISDB-MX-200 ISPDB-MX-200

±10μm 標準
±3μm 高精度
簡易防塵
バッテリーレスアップ
中間サポート
本体幅 120mm
200W

■型式項目

シリーズ		MX	WA	200	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB 標準仕様	タイプ	エンコーダ種類	200 200W	30 30mm 20 20mm	800 800mm 1600 1600mm (50mmごと)	T2 T4	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照	
ISPDB 高精度仕様	WA	バッテリーレスアップ				SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA			
						RCON RSEL			



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し (注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定 (センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し (注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール (標準装備) (注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド (注3)	RT	3-609	-
プレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クレープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク800~1300)	ST	3-611	-
クレープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク1350~1600)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBは選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■メインスペック

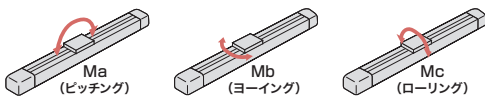
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	45
		最高速度(mm/s)	1800	1200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	0.4	0.4
垂直	可搬質量	—	—	
	速度/加減速度	—	—	
	定格加減速度(G)	—	—	
推力	定格推力(N)	113.9	170.9	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	6	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	800	800	
	最大ストローク(mm)	1600	1600	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：341N・m
	Mb：487N・m
	Mc：796N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：81.0N・m
	Mb：116N・m
	Mc：189N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平									垂直													
		加速度(G)									加速度(G)													
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5
30	1800	30	30	30							水平専用となります。													
20	1200	45	45	45							水平専用となります。													

■ストロークと最高速度

ストローク	800~1100 (50mmごと)	1150	1250	1350	1450	1550
リード	最高速度	1200	1300	1400	1500	1600
30	1800	1650	1500	1425	1200	1050
20	1200	1100	1000	950	800	700

(単位はmm/s)

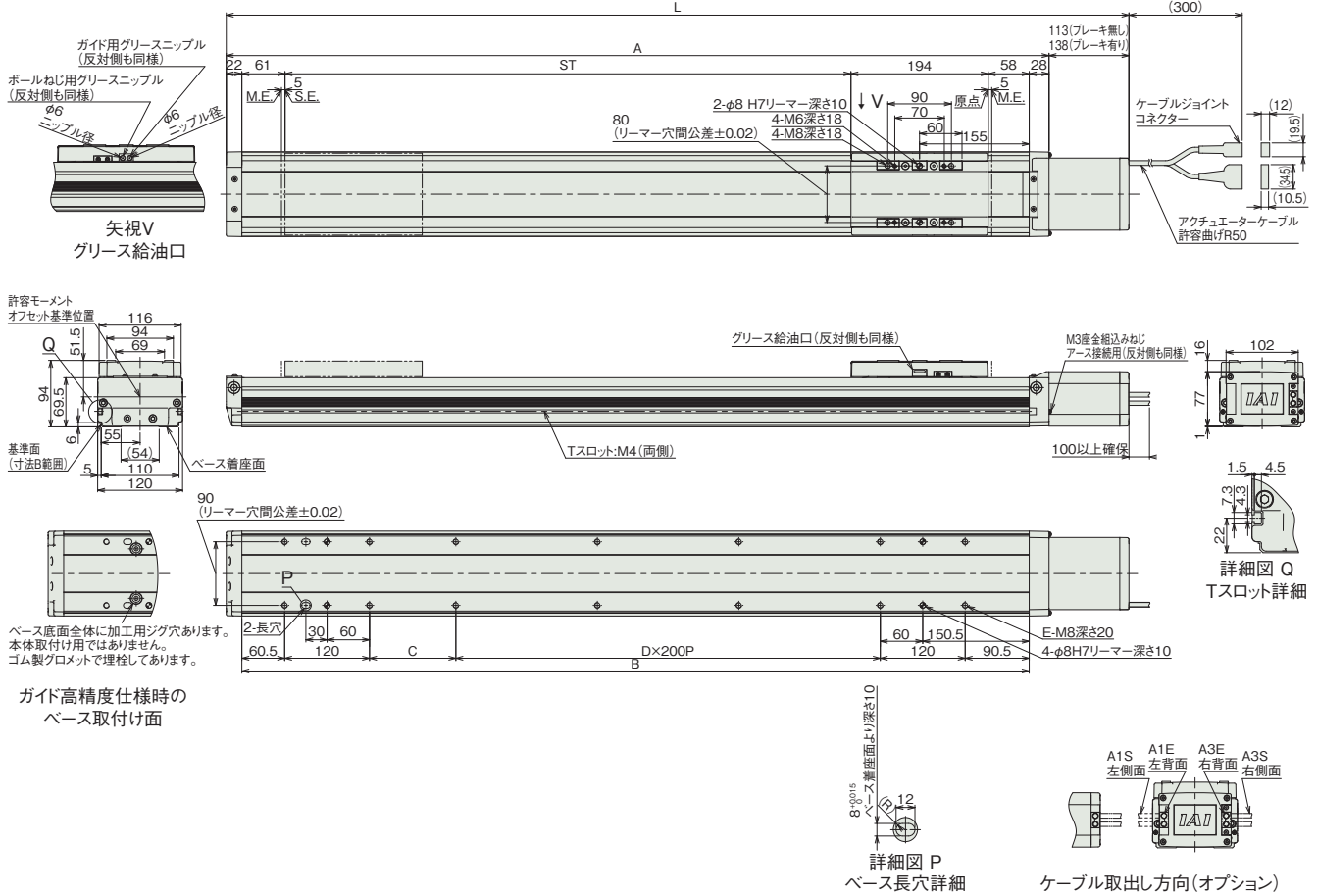
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076
ブレーキ無し	1301	1351	1401	1451	1501	1551	1601	1651	1701	1751	1801	1851	1901	1951	2001	2051	2101
ブレーキ有り	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963
A	1113	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913
B	122	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
C	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
D	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22
E																	

■ストローク別質量

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
質量 (kg)	18.3	18.9	19.6	20.2	20.9	21.5	22.1	22.8	23.4	24.1	24.7	25.3	26.0	26.6	27.3	27.9	28.5
ブレーキ無し	18.8	19.4	20.1	20.7	21.4	22.0	22.6	23.3	23.9	24.6	25.2	25.8	26.5	27.1	27.8	28.4	29.0
ブレーキ有り																	

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

**ISDB/
ISPDB**

NSA

IFA

ISDB-MX-400

±10μm

簡易防塵

バッテリーレスアプソ

中間サポート

本体幅 120mm

400W

型式項目

ISDB - MX - WA - 400 - 48

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 400 400W	リード 48 48mm	ストローク 800 800mm 1600 1600mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-RA/SA T4 RCON, RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	----------------------	------------------	--	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
800	-
850/900	-
950/1000	-
1050/1100	-
1150/1200	-
1250/1300	-
1350/1400	-
1450/1500	-
1550/1600	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド	RT	3-609	-
プレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー	C	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク800~1300)	ST	3-611	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様(ストローク1350~1600)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

選定上の
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

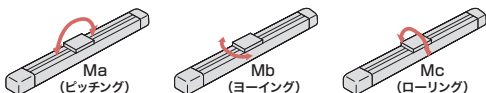
■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 48
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 20
	最高速度 (mm/s) 2200
	定格加減速度 (G) 0.4
	最高加減速度 (G) 0.4
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) -
	最高速度 (mm/s) -
	定格加減速度 (G) -
推力	定格推力 (N) 141.3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 6
	最小ストローク (mm) 800
	最大ストローク (mm) 1600
	ストロークピッチ (mm) 50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.05mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 341N・m
	Mb: 487N・m
	Mc: 796N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 81.0N・m
	Mb: 116N・m
	Mc: 189N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平									垂直														
		加速度 (G)									加速度 (G)														
48	2200	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
		20.0	20.0	20.0							水平専用となります。														

■ストロークと最高速度

ストローク (mm) \ リード	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
48	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	1990	1860	1745	1640	1540	1450

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

**ISDB/
ISPDB**

NSA

IFA

ISDB-L-200

ISPDB-L-200

±10μm
±3μm
簡易防塵
バッテリーレスアップ
本体幅 150mm
200W

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDB 標準仕様	ISPDB 高精度仕様	L	WA バッテリーレスアップ	200 200W	40 40mm 20 20mm 10 10mm	100 100mm 1300 1300mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い (注3)	LL	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定 (注3)	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定 (センサー勝手違い) (注3)	LLM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール (標準装備) (注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド (注4)	RT	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー (注3)	C	3-605	-	スライダ一部ローラー仕様	SR	3-610	-
クリープセンサー勝手違い (注3)	CL	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	3-611	-
吊り金具 (注3)	EB	3-606	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ (注3)	L	3-608	-	ダブルスライダ仕様 (注5)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) 吊り金具(EB)はクリープセンサー(C/CL)、原点リミットスイッチ(L/LL)およびマスター軸指定(LM/LLM)との併用はできません。
 (注4) ISPDBは選択できません。
 (注5) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-488、3-490ページをご参照ください。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [100mm] : 1675mm、最大 [150mm] : 2250mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2 : CB-X-MA□□□□
 T4 : CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準) : CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付) : CB-X1-PLA□□□□-AWG24

■メインスペック

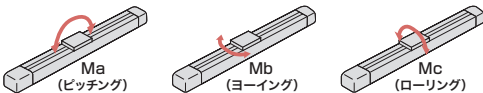
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	10	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注6)	15	45	90
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
	速度/加減速度	最高加減速度(G)	1	1	0.7
最大可搬質量(kg) (注6)		2.5	9	20	
最高速度(mm/s)		1800	1200	600	
垂直	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	
	最高加減速度(G)	1	1	0.6	
	定格推力(N)	85.5	170.9	341.8	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	9	20	
	最小ストローク(mm)	100	100	100	
	最大ストローク(mm)	1300	1300	1300	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

(注6) ダブルスライダ仕様(W) 選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目		内容		
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 [C5相当]			
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】			
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】			
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理			
リニアガイド	直動無限循環型			
静的許容モーメント (シングルスライダ仕様)	Ma: 560 N・m			
	Mb: 800 N・m			
	Mc: 1325 N・m			
静的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注7)	Ma: 2880 N・m			
	Mb: 4120 N・m			
	Mc: 2010 N・m			
動的許容モーメント (シングルスライダ仕様) (注8)	Ma: 123 N・m			
	Mb: 176 N・m			
	Mc: 291 N・m			
動的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注8)	Ma: スライダ実スパン最小[100mm] 678 N・m、最大[150mm] 845 N・m			
	Mb: スライダ実スパン最小[100mm] 968 N・m、最大[150mm] 1210 N・m			
	Mc: スライダ実スパン最小[100mm] 473 N・m、最大[150mm] 473 N・m			
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)			
保護等級	IP30			
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²			
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令			
モーター種類	ACサーボモーター			
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート			
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev			
納期	ホームページ[納期照会]に記載			

(注7) スライダ実スパンによらず数値は一律です。
(注8) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平										垂直									
		加速度(G)																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0		
40	1800	15	15	15	12	10.5	9	8	7.5	7	2.5	2.5	2.5	2.4	2.3	2.2	2.1	2	2		
20	1200	45	45	45	35	28	23	20	17	15	9	9	9	8.5	7.5	7	6	5.5	5		
10	600	90	90	90	66	51	40				20	20	20	16	14						

■速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平										垂直									
		加速度(G)																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0		
40	1800	11.5	11.5	11.5	8.5	7	5.5	4.5	4	3.5											
20	1200	41.5	41.5	41.5	31.5	24.5	19.5	16.5	13.5	11.5	5.5	5.5	5.5	5	4	3.5	2.5	2	1.5		
10	600	86.5	86.5	86.5	62.5	47.5	36.5				16.5	16.5	16.5	12.5	10.5						

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度(mm/s)															
		100~650 (50mmごと)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300		
40		1800															
20		1200	1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410		
10		600	585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205		

(単位はmm/s)

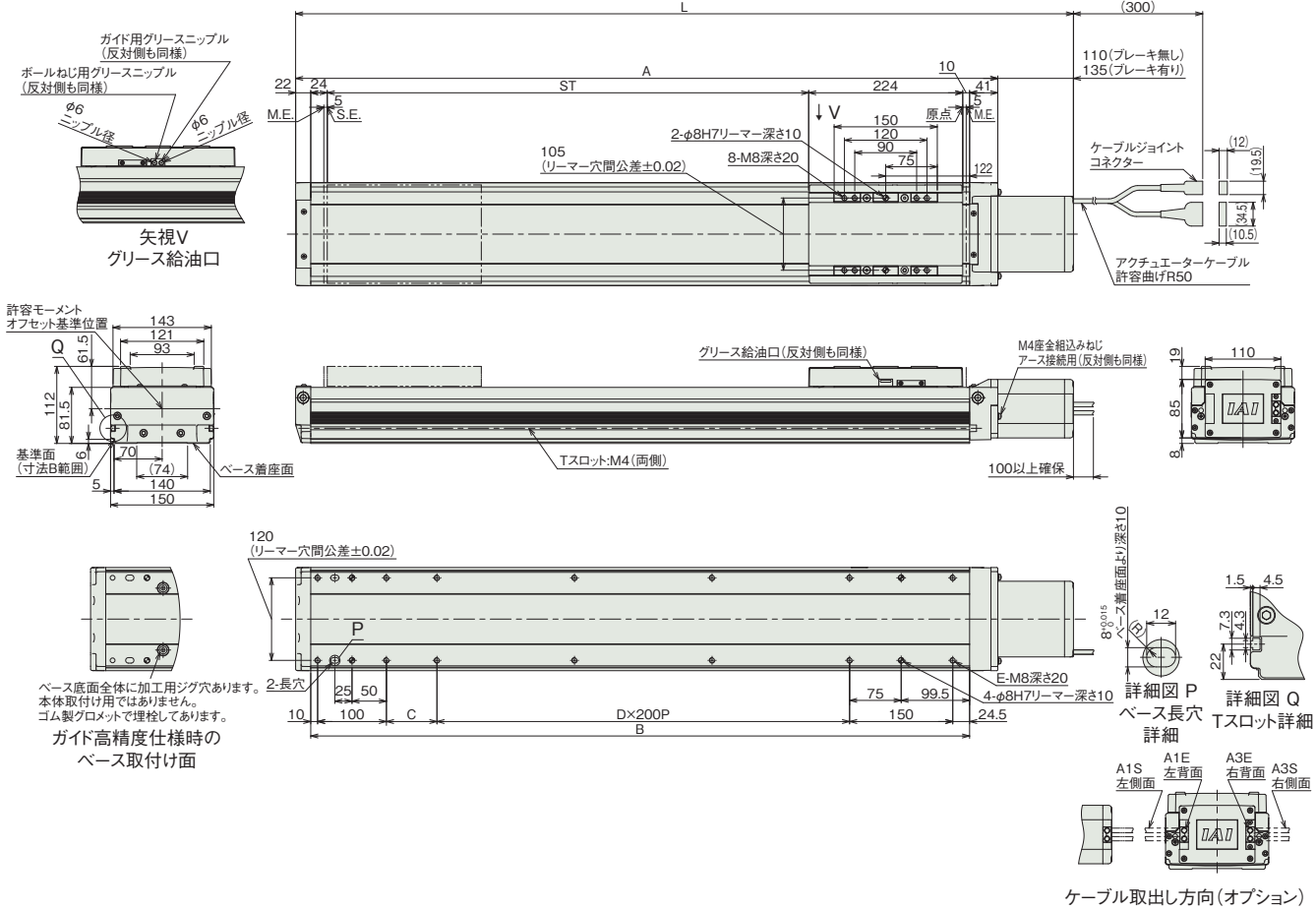
■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)	
		標準	チューニング後
水平	0.1G	22.5	1800
	0.2G	19.5	1800
	0.3G	17.5	1200
	0.4G	15	1200
垂直	0.5G	12	600
	0.6G	10.5	600
	0.7G	9	1800
	0.8G	8	1800
垂直	0.9G	7.5	1200
	1.0G	7	1200
	1.1G	6.5	600
	1.2G	6	600
垂直	1.3G	5.5	600
	1.4G	5	600
	1.5G	4	1800
	1.6G	3.5	1800
垂直	1.7G	3	1200
	1.8G	2.5	1200
	1.9G	2	600
	2.0G	1.5	600

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
ブレーキ無し	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
ブレーキ有り	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	1656	1706	1756
A	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
C	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量 (kg)	11.8	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.8	19.6	20.5	21.4	22.3	23.1	24.0	24.9	25.7	26.6	27.5	28.3	29.2	30.1	31	31.8	32.7
	12.3	13.2	14.1	14.9	15.8	16.7	17.5	18.4	19.3	20.1	21.0	21.9	22.8	23.6	24.5	25.4	26.2	27.1	28.0	28.8	29.7	30.6	31.5	32.3	33.2

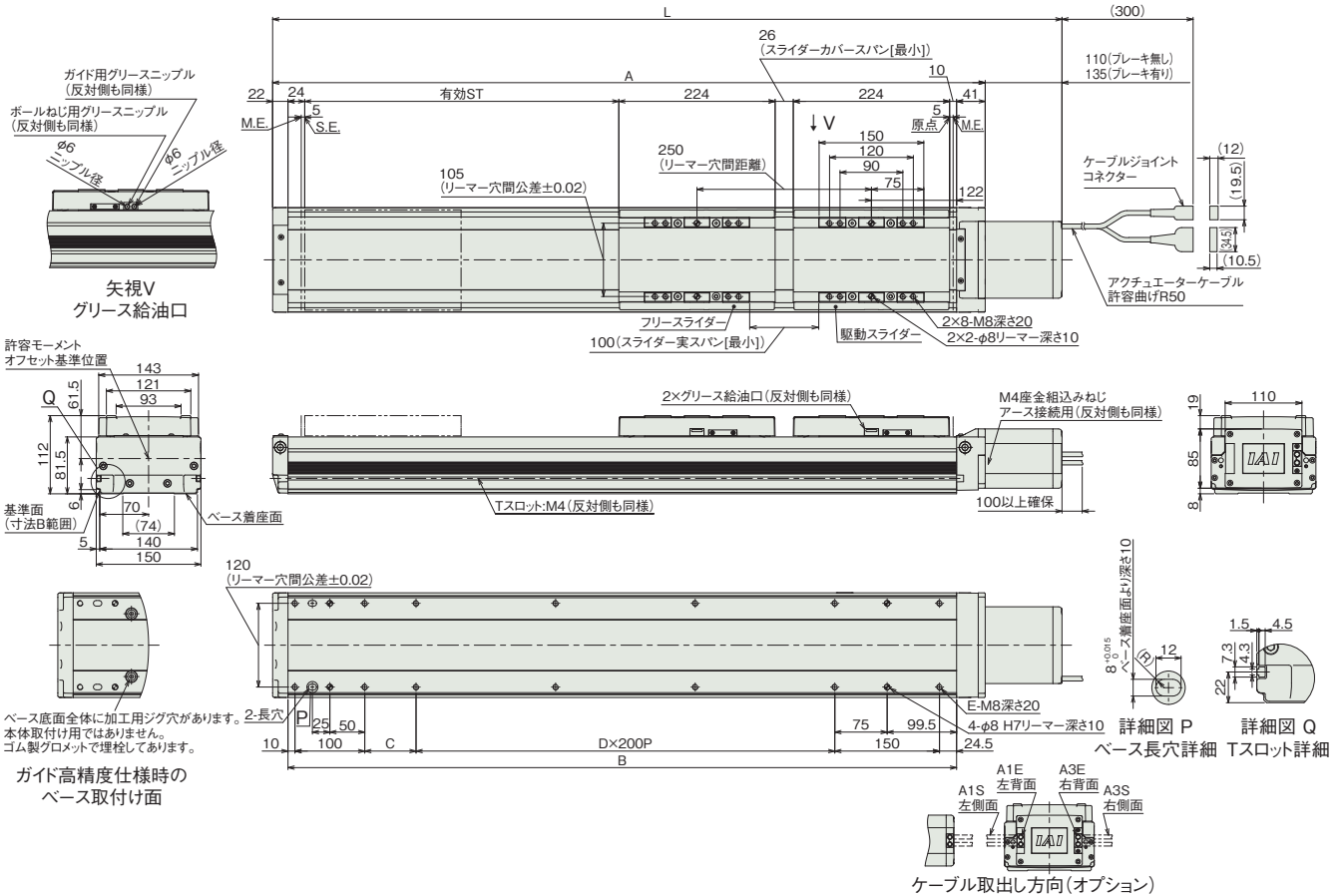
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダーにグリスを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
有効ストローク	スライダー実スパン最小[100mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
	スライダー実スパン最大[150mm]	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	ブレーキ無し	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
	ブレーキ有り	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	1656	1706	1756
A	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621	1671
B	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608
C	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5
D	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	5	5	6	6
E	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	20	20

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク 有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
有効ストローク	スライダー実スパン最小[100mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
	スライダー実スパン最大[150mm]	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	ブレーキ無し	19.7	20.5	21.4	22.3	23.1	24.0	24.9	25.8	26.6	27.5	28.4	29.2	30.1	31.0	31.8	32.7	33.6	34.5	35.3	36.2
	ブレーキ有り	20.2	21.0	21.9	22.8	23.6	24.5	25.4	26.3	27.1	28.0	28.9	29.7	30.6	31.5	32.3	33.2	34.1	35.0	35.8	36.7

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	—	8-57	
RSEL		8	—	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103	
SCON-CB/CGB		1	—	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253	
SSEL-CS		2	—	●	—	—	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-279	
XSEL-P/Q		6	—	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-319	
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

ISDB-L-400

ISPDB-L-400

±10μm 標準 ±3μm 高精度
 簡易防塵 バッテリーレスアップ 本体幅 150mm 400W

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDB 標準仕様	ISPDB 高精度仕様	L	WA バッテリーレスアップ	400 400W	40 40mm 20 20mm 10 10mm	100 100mm 1300 1300mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い (注3)	LL	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A1E	3-605	-	マスター軸指定 (注3)	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定 (センサー勝手違い) (注3)	LLM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3E	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
AQシール (標準装備) (注2)	AQ	3-605	-	ボール保持機構付きガイド (注4)	RT	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー (注3)	C	3-605	-	スライダ一部ローラー仕様	SR	3-610	-
クリープセンサー勝手違い (注3)	CL	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	3-611	-
吊り金具 (注3)	EB	3-606	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	3-611	-
原点リミットスイッチ (注3)	L	3-608	-	ダブルスライダ仕様 (注5)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) 吊り金具(EB)はクリープセンサー(C/CL)、原点リミットスイッチ(L/LL)およびマスター軸指定(LM/LLM)との併用はできません。
 (注4) ISPDBは選択できません。
 (注5) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-488、3-490ページをご参照ください。

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [100mm] : 1675mm、最大 [150mm] : 2250mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
【モーターケーブル】
 T2 : CB-X-MA□□□□
 T4 : CB-X2-MA□□□□
【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準) : CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付) : CB-X1-PLA□□□□-AWG24

■メインスペック

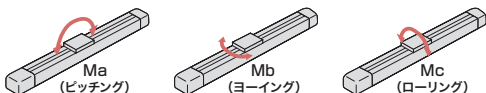
項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	40	20	10	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注6)	40	20	120
		最高速度 (mm/s)	1800	1200	600
		定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4
	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1	1	0.7
最大可搬質量 (kg) (注6)		8	20	40	
最高速度 (mm/s)		1800	1200	600	
垂直	定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4	
	最高加減速度 (G)	1	1	0.6	
	定格推力 (N)	169.6	339.1	678.3	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	8	20	40	
	最小ストローク (mm)	100	100	100	
	最大ストローク (mm)	1300	1300	1300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注6) ダブルスライダ仕様 (VV) 選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (シングルスライダ仕様)	Ma: 560 N·m
	Mb: 800 N·m
	Mc: 1325 N·m
静的許容モーメント (ダブルスライダ仕様)	Ma: 2880 N·m
	Mb: 4120 N·m
	Mc: 2010 N·m
動的許容モーメント (シングルスライダ仕様)	Ma: 123 N·m
	Mb: 176 N·m
	Mc: 291 N·m
動的許容モーメント (ダブルスライダ仕様)	Ma: スライダ実スパン最小[100mm] 678 N·m、最大[150mm] 845 N·m
	Mb: スライダ実スパン最小[100mm] 968 N·m、最大[150mm] 1210 N·m
	Mc: スライダ実スパン最小[100mm] 473 N·m、最大[150mm] 473 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注7) スライダ実スパンによらず数値は一律です。
(注8) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	水平										垂直									
		加速度 (G)																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0		
40	1800	40	40	40	32	27	23	21	19	17	8	8	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5		
20	1200	90	90	90	70	57	47	40	35	30	20	20	20	17	15	14	12	11	10		
10	600	120	120	120	92	73	60				40	40	40	35	30						

■速度・加速度別可搬質量表 (ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	水平										垂直									
		加速度 (G)																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0		
40	1800	36.5	36.5	36.5	28.5	23.5	19.5	17.5	15.5	13.5	4.5	4.5	4.5	4	3.5	3	2.5	2	1.5		
20	1200	86.5	86.5	86.5	66.5	53.5	43.5	36.5	31.5	26.5	16.5	16.5	16.5	13.5	11.5	10.5	8.5	7.5	6.5		
10	600	116.5	116.5	116.5	88.5	69.5	56.5				36.5	36.5	36.5	31.5	26.5						

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	100~650 (50mmごと)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
		40		1800			1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940	875
20		1200	1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410
10		600	585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205

(単位はmm/s)

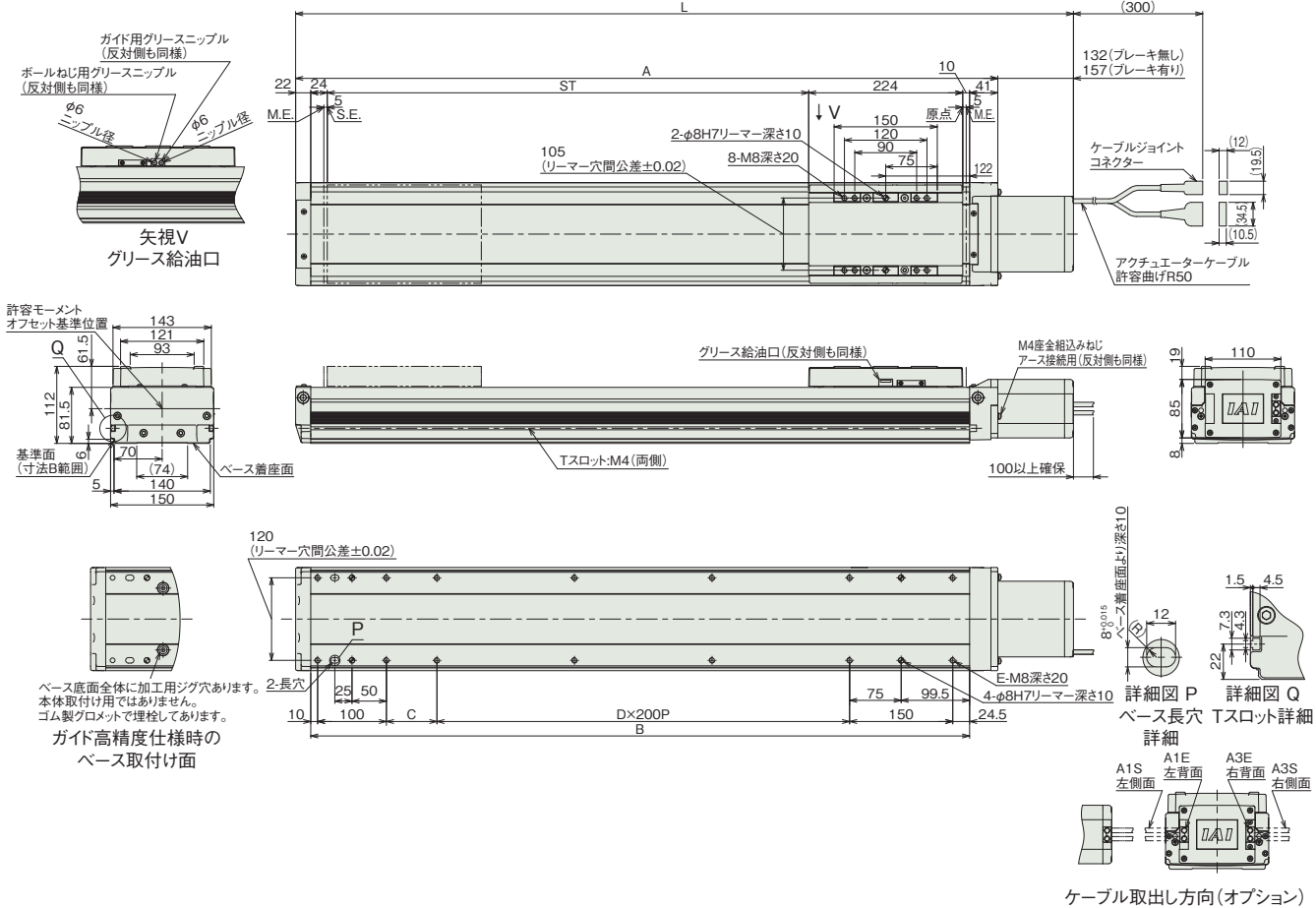
■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	最高速度 (mm/s)	加減速度別可搬質量 (kg)																				
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	
水平	40	60	52	46	40	32	27	23	21	19	17	15	13	12	11	10	9	8	7		標準	チューニング後
	20	135	117	104	90	70	57	47	40	35	30	27	24	21	18	15	12	9	7			
	10	180	156	138	120	92	73	60													600	600
垂直	40	8	8	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5											1800	1800
	20	20	20	20	17	15	14	12	11	10	9	8	7	6	5						1200	1200
	10	40	40	40	40	35	30														600	600

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
ブレーキ無し	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
ブレーキ有り	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621
A	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
C	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量 (kg)	12.2	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.2	20.0	20.9	21.8	22.7	23.5	24.4	25.3	26.1	27.0	27.9	28.7	29.6	30.5	31.4	32.2	33.1
質量 (kg)	12.7	13.6	14.5	15.3	16.2	17.1	17.9	18.8	19.7	20.5	21.4	22.3	23.2	24.0	24.9	25.8	26.6	27.5	28.4	29.2	30.1	31	31.9	32.7	33.6

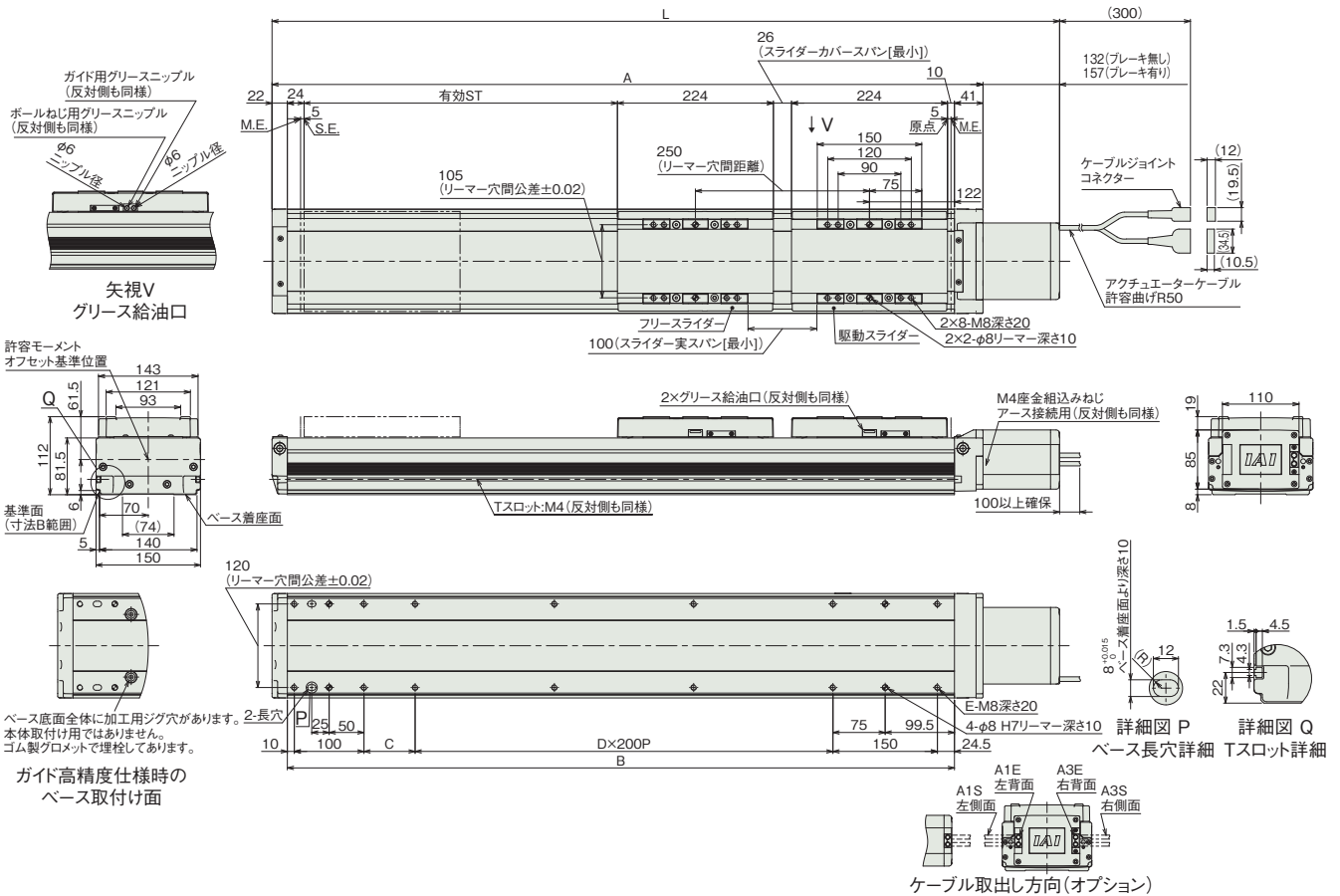
寸法図(ダブルスライダー仕様)

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
(注) 下図はスライダ実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダにグリスを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ ストローク別寸法

呼びストローク	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
有効ストローク	スライダ実スパン最小[100mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
	スライダ実スパン最大[150mm]	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	ブレーキ無し	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
	ブレーキ有り	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
A	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621	
B	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	
C	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	
D	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	
E	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ ストローク別質量

呼びストローク	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
有効ストローク	スライダ実スパン最小[100mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
	スライダ実スパン最大[150mm]	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	ブレーキ無し	20.1	20.9	21.8	22.7	23.5	24.4	25.3	26.2	27.0	27.9	28.8	29.6	30.5	31.4	32.2	33.1	34.0	34.9	35.7	36.6
	ブレーキ有り	20.6	21.4	22.3	23.2	24.0	24.9	25.8	26.7	27.5	28.4	29.3	30.1	31.0	31.9	32.7	33.6	34.5	35.4	36.2	37.1

(注) シングルスライダ仕様にフリースライダ3.5kgを加えた質量です。

■ 適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	—	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	—	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	—	—	—	—	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISPDB
NSA
IFA

ISDB-LX-200

ISPDB-LX-200

±10μm 標準
±3μm 高精度
簡易防塵
バッテリーレスアップ
中間サポート
本体幅 150mm
200W

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDB 標準仕様	ISPDB 高精度仕様	LX	WA バッテリーレスアップ	200 200W	40 40mm 20 20mm	1000 1000mm 1600 1600mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ	L	3-608	-
ケーブル左側面取出し (注1)	A1E	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3E	3-605	-	マスター軸指定 (センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
AQシール (標準装備) (注2)	AQ	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	ボール保持機構付きガイド (注3)	RT	3-609	-
クリープセンサー	C	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	3-611	-
吊り金具	EB	3-606	-	真直度高精度仕様 (ストローク1350~1600)	ST	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBは選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
 (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
 (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
 (5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
 (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■メインスペック

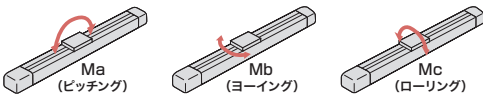
項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	40	20
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15 45
		最高速度(mm/s)	1800 1200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4 0.4
		最高加減速度(G)	0.4 0.4
垂直	可搬質量	—	—
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	—
		定格加減速度(G)	—
		最高加減速度(G)	—
推力	定格推力(N)	85.5 170.9	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(kgf)	—	—
ストローク	最小ストローク(mm)	1000	1000
	最大ストローク(mm)	1600	1600
	ストロークピッチ(mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：560N・m
	Mb：800N・m
	Mc：1325N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：123N・m
	Mb：176N・m
	Mc：291N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダータイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平									垂直												
		加速度(G)									加速度(G)												
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4
40	1800	15	15	15							水平専用となります。												
20	1200	45	45	45							水平専用となります。												

■ストロークと最高速度

ストローク	1000~ 1200 (50mmごと)	1250	1350	1450	1550
リード		1300	1400	1500	1600
40	1800				1660
20	1200	1150	1000	950	830

(単位はmm/s)

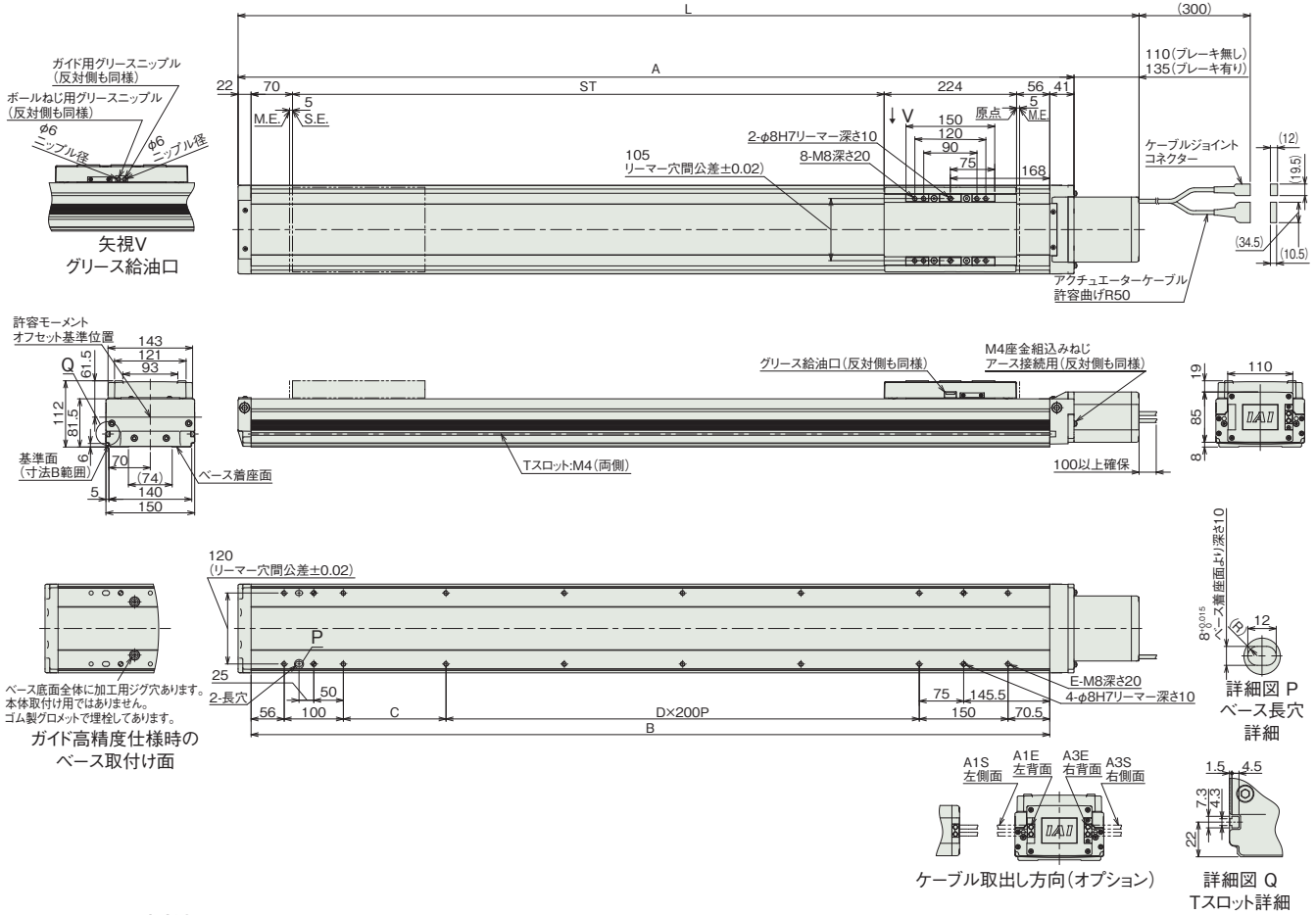
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	プレーキ無し	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073
	プレーキ有り	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098
A	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013
B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
C	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5
D	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22

■ストローク別質量

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
質量 (kg)	プレーキ無し	29.7	30.6	31.5	32.3	33.2	34.1	35.0	35.8	36.7	37.6	38.5	39.3
	プレーキ有り	30.2	31.1	32.0	32.8	33.7	34.6	35.5	36.3	37.2	38.1	39.0	39.8

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

ISDB-LX-400

ISPDB-LX-400

±10μm 標準
±3μm 高精度
簡易防塵
バッテリーレスアップ
中間サポート
本体幅 150mm
400W

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDB 標準仕様	ISPDB 高精度仕様	LX	WA バッテリーレスアップ	400 400W	40 40mm 20 20mm	1000 1000mm 1600 1600mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	3-605	-	原点リミットスイッチ	L	3-608	-
ケーブル左背面取出し (注1)	A1E	3-605	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	3-605	-	マスター軸指定	LM	3-608	-
ケーブル右背面取出し (注1)	A3E	3-605	-	マスター軸指定 (センサー勝手違い)	LLM	3-608	-
AQシール (標準装備) (注2)	AQ	3-605	-	原点逆仕様	NM	3-609	-
ブレーキ	B	3-605	-	ボール保持機構付きガイド (注3)	RT	3-609	-
クリープセンサー	C	3-605	-	スレーブ軸指定	S	3-608	-
クリープセンサー勝手違い	CL	3-605	-	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	3-611	-
吊り金具	EB	3-606	-	真直度高精度仕様 (ストローク1350~1600)	ST	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBは選択できません。



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

■メインスペック

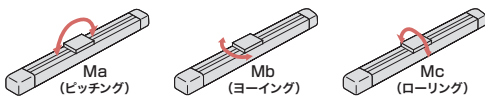
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	90
		最高速度(mm/s)	1800	1200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	0.4	0.4
垂直	可搬質量	—	—	
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	—	—
		定格加減速度(G)	—	—
		最高加減速度(G)	—	—
推力	定格推力(N)	169.6	339.1	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	—	—	
ストローク	最小ストローク(mm)	1000	1000	
	最大ストローク(mm)	1600	1600	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：560N・m
	Mb：800N・m
	Mc：1325N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：123N・m
	Mb：176N・m
	Mc：291N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パルスレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダータイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード(mm)	最高速度(mm/s)	水平							垂直																	
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	加速度(G)															
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	
	40	1800	40	40	40																						
	20	1200	90	90	90																						

水平専用となります。

■ストロークと最高速度

ストローク	1000~1200 (50mmごと)	1250	1350	1450	1550
リード		1300	1400	1500	1600
40	1800				1660
20	1200	1150	1000	950	830

(単位はmm/s)

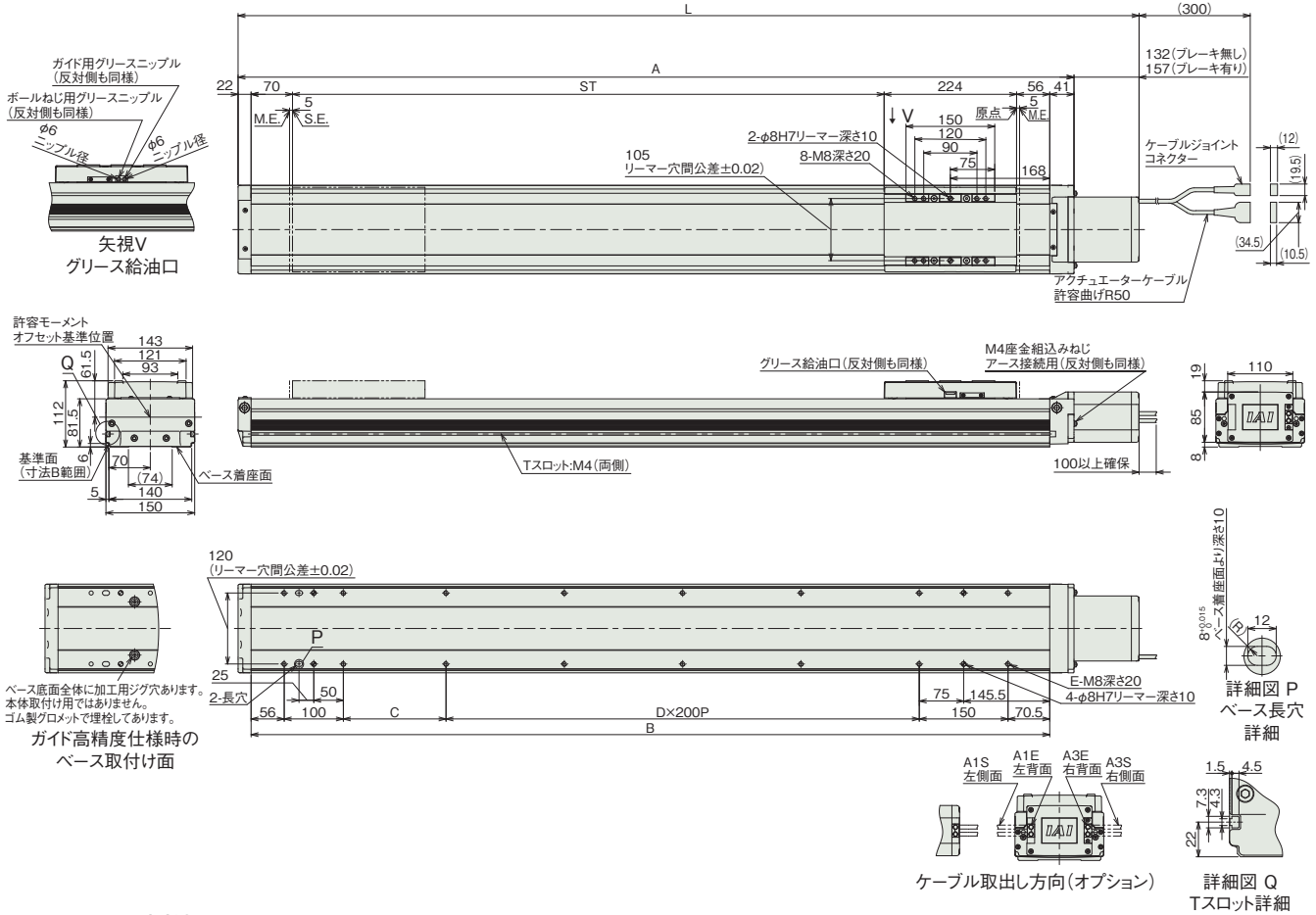
寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	
L	ブレーキ無し	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145
	ブレーキ有り	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170
A	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	
B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	
C	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	
D	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	

■ストローク別質量

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	
質量 (kg)	ブレーキ無し	30.1	31.0	31.9	32.7	33.6	34.5	35.4	36.2	37.1	38.0	38.9	39.7	40.6
	ブレーキ有り	30.6	31.5	32.4	33.2	34.1	35.0	35.9	36.7	37.6	38.5	39.4	40.2	41.1

適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

NSA

サーボモーター 200V (ボールねじナット回転型タイプ)

NSA	スライダー	NSA-MXMS	3-525
		NSA-MXMM	3-531
		NSA-LXMS	3-537
		NSA-LXMM	3-543
		NSA-LXMXS	3-549
		NSA-LXMXM	3-555
		NSA-WXMS	3-561
		NSA-WXMM	3-567
		NSA-WXMXS	3-573
		NSA-WXMXM	3-579



選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

NSA-MXMS



■型式項目

NSA - MXMS -		WA	-	200	-		-		-		-		-	AQ	-	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA		バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 200W		リード 30 30mm 20 20mm	ストローク 550 550mm 1800 1800mm (50mmごと)		適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL		ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定		オプション 下記オプション 価格表参照		



■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
550/600	-	1250/1300	-
650/700	-	1350/1400	-
750/800	-	1450/1500	-
850/900	-	1550/1600	-
950/1000	-	1650/1700	-
1050/1100	-	1750/1800	-
1150/1200	-		-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。

■オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール (標準装備) (注1)	AQ	3-605	-
標準ケーブルベア取付方向 (標準) (注2)	CT3	3-606	-
標準ケーブルベア取付方向 (勝手違い) (注2)	CT4	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (横立て標準) (注2)	ET5	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (横立て勝手違い) (注2)	ET6	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (天吊り標準) (注2)	ET7	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (天吊り勝手違い) (注2)	ET8	3-606	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
ケーブルベア無し (標準) (注2)	NT3	3-609	-
ケーブルベア無し (勝手違い) (注2)	NT4	3-609	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向 (標準) (注2)	UM3	3-611	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向 (勝手違い) (注2)	UM4	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

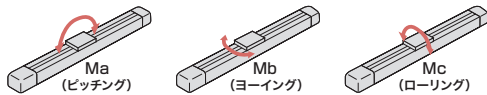
メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	30	20
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20 35
		最高速度 (mm/s)	1800 1200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3
最高加減速度 (G)		0.5	0.6
推力	定格推力 (N)	113.9	170.9
ストローク	最小ストローク (mm)	550	550
	最大ストローク (mm)	1800	1800
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 560 N·m
	Mb: 800 N·m
	Mc: 1030 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 123 N·m
	Mb: 176 N·m
	Mc: 227 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター (200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート (17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
30	1800	20	10	5	—
20	1200	35	25	15	5

ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度
	550~1800 (50mmごと)	
30		1800
20		1200

(単位はmm/s)

寸法図

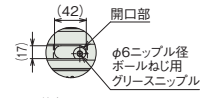
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

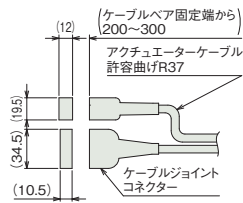
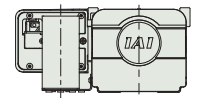
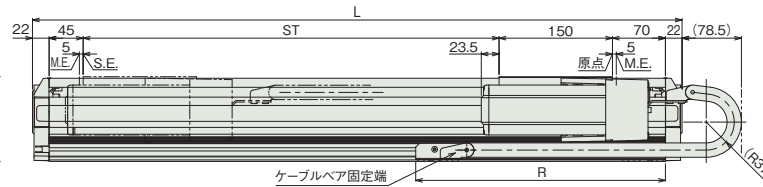
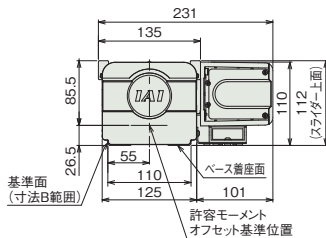
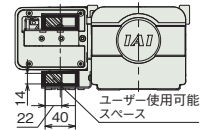
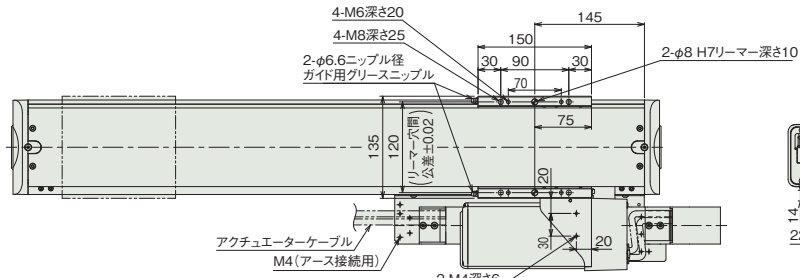
■NSA-MXMS_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

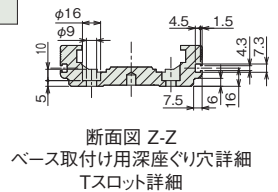
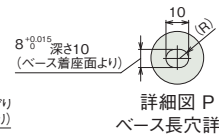
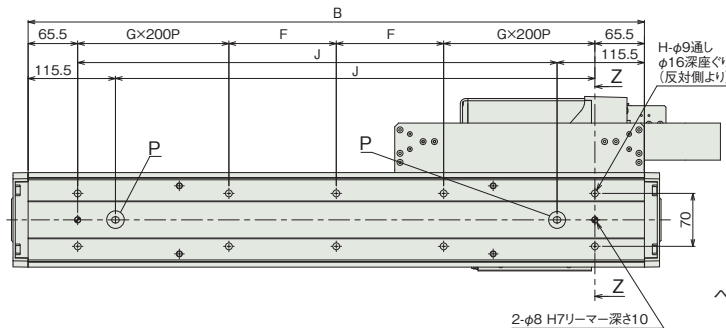
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



詳細図 V
ボールねじ部グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)



アクチュエーターケーブル接続部



■ストローク別寸法

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
RCP5 L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059	2109
RCP4 B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065
RCP4 F	142	167	192	217	242	267	292	317	342	367	392	417	442	467	492	517	542	567	592	617	642	667	692	717	742	767
RCP3 G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4
RCP3 H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22
RCP3 J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834	1884
RCA R	330	366	384	402	438	456	492	510	528	564	582	618	636	654	690	708	744	762	780	816	834	852	888	906	942	960

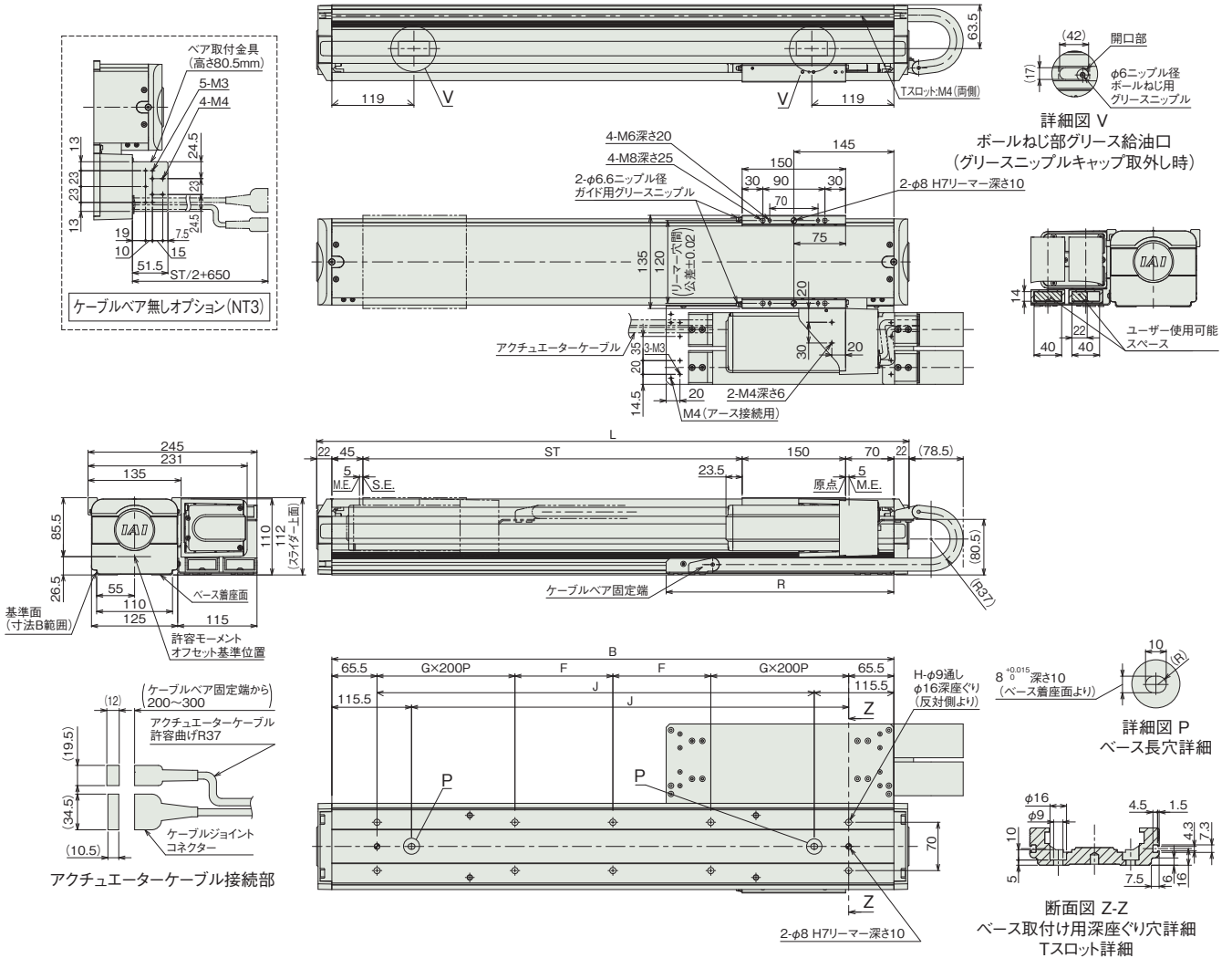
■ストローク別質量

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
RCS4 質量(kg)	17.0	17.6	18.2	18.8	19.4	20.0	20.6	21.2	21.8	22.4	23.0	23.6	24.2	24.8	25.4	26.0	26.6	27.1	27.7	28.4	28.6	29.2	29.8	30.4	31.0	31.6

■NSA-MXMS_ユーザー用ケーブルペア取付方向(標準/UM3)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059	2109
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065
F	142	167	192	217	242	267	292	317	342	367	392	417	442	467	492	517	542	567	592	617	642	667	692	717	742	767
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834	1884
R	330	366	384	402	438	456	492	510	528	564	582	618	636	654	690	708	744	762	780	816	834	852	888	906	942	960

■ストローク別質量

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
質量(kg)	17.3	17.9	18.6	19.2	19.8	20.4	21.1	21.7	22.3	22.9	23.5	24.2	24.8	25.4	26.0	26.6	27.2	27.9	28.5	29.1	29.4	30.0	30.7	31.3	31.9	32.5
ケーブルペア無し	16.5	17.1	17.7	18.2	18.8	19.4	20.0	20.5	21.1	21.6	22.2	22.8	23.3	23.9	24.5	25.0	25.6	26.1	26.7	27.3	27.3	27.9	28.5	29.0	29.6	30.1

選定

注意事項

非搭載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

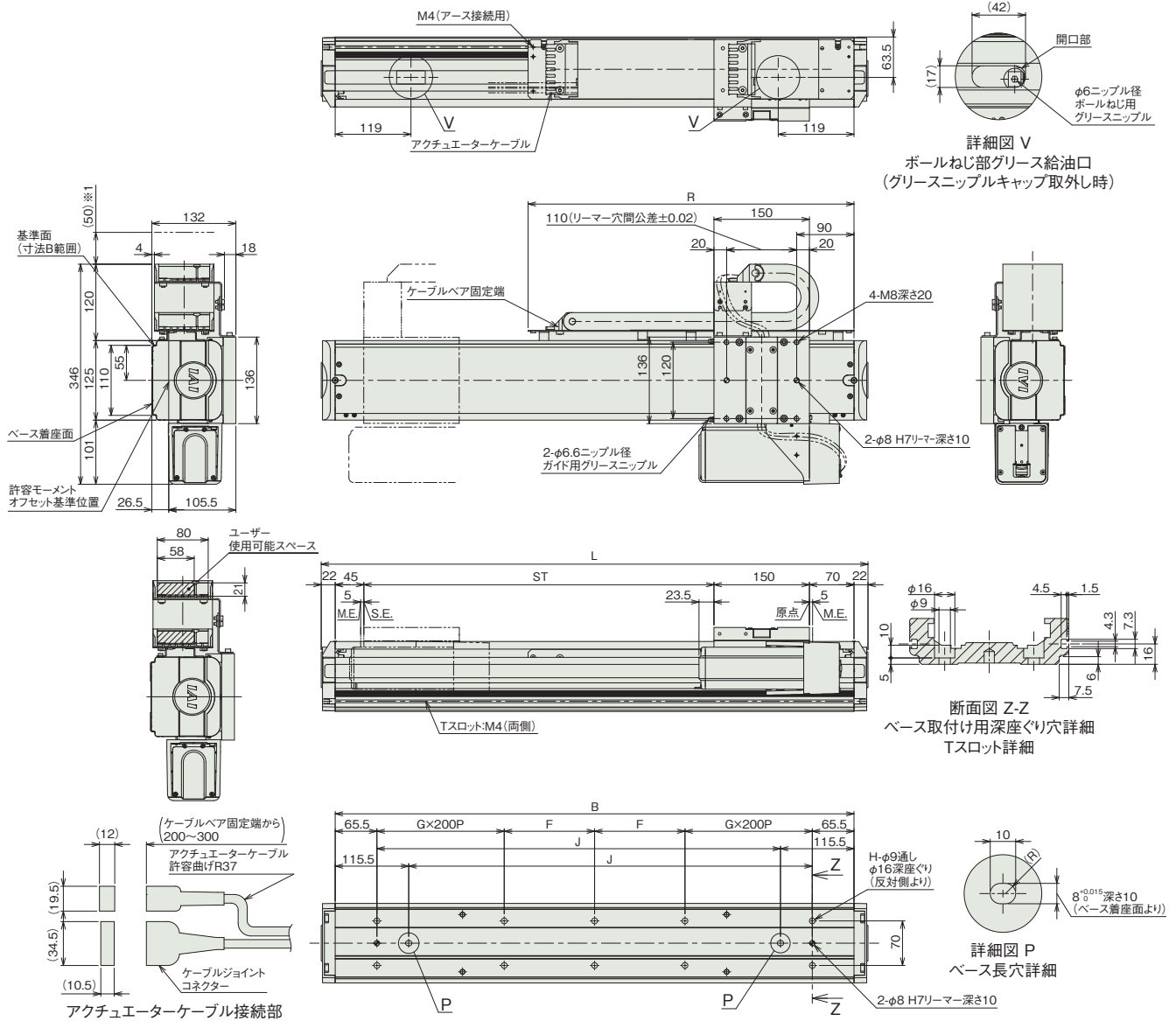
オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

■NSA-MXMS 拡張ケーブルペア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルペアが膨らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
 (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
 ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	
RCP6/ RCP6S	L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059	2109
	B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065
RCP5	F	142	167	192	217	242	267	292	317	342	367	392	417	442	467	492	517	542	567	592	617	642	667	692	717	742	767
	G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4
	H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22
RCP4	J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834	1884
	R	512	537	561	587	612	637	661	686	713	737	761	788	812	836	860	887	911	938	962	986	1013	1037	1061	1086	1112	1136

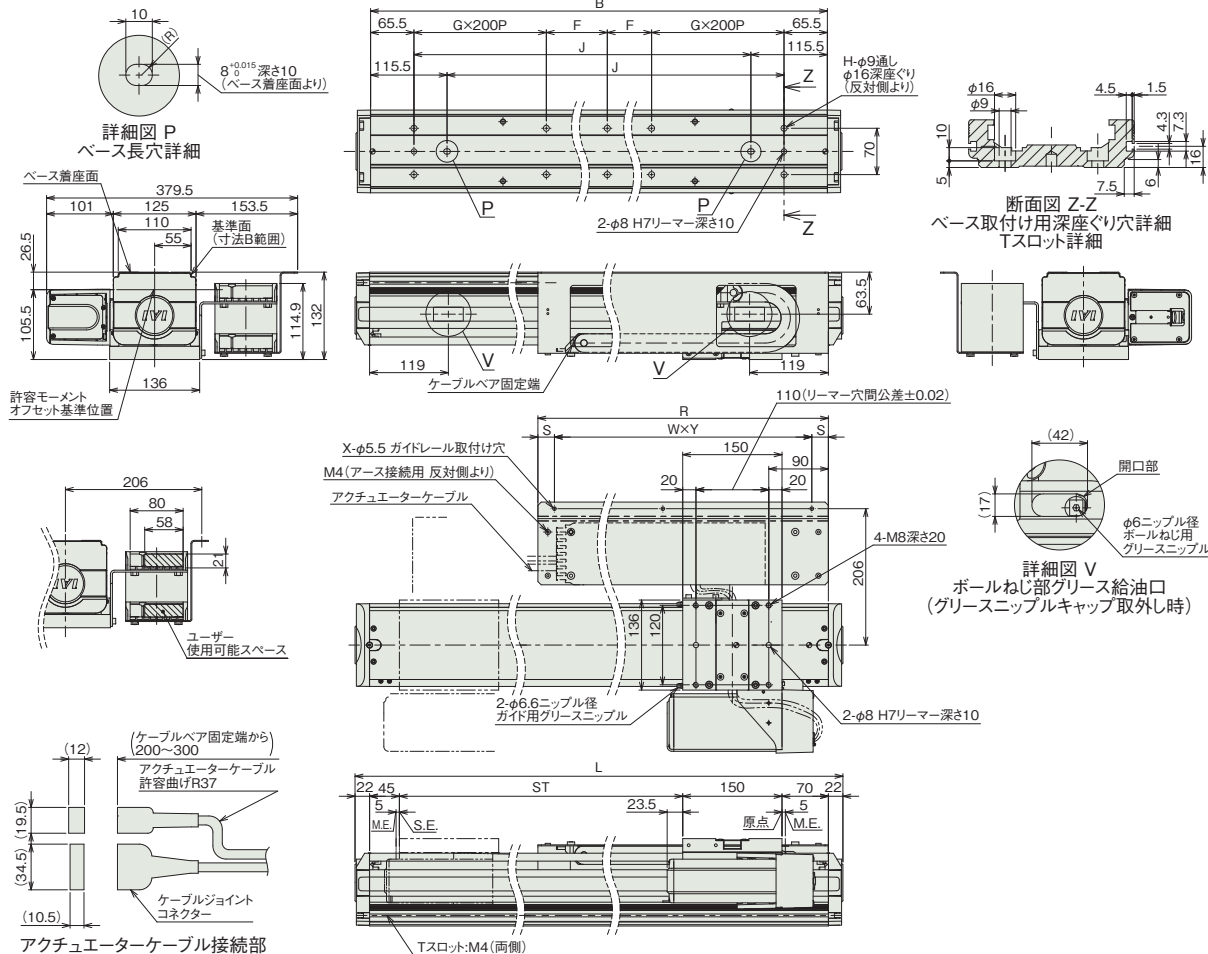
■ストローク別質量

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	
RCA	質量(kg)	18.0	19.3	19.9	20.6	21.1	21.7	22.3	23.0	23.6	24.3	24.9	25.5	26.2	26.7	27.3	28.0	28.6	29.2	29.9	30.5	31.2	31.8	32.4	33.0	33.6	34.2

■NSA-MXMS 拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059	2109
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065
F	142	167	192	217	242	267	292	317	342	367	392	417	442	467	492	517	542	567	592	617	642	667	692	717	742	767
G	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834	1884
R	500	525	549	575	600	625	649	675	701	725	749	776	800	824	848	875	899	926	950	974	1001	1025	1049	1074	1100	1124
S	25	22.5	24.5	22.5	25	22.5	24.5	22.5	28	25	22	28	25	22	26.5	25	22	28	25	22	25.5	25	24.5	24.5	25	24.5
W	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	5	5	5	5	5
X	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6
Y	225	240	250	265	275	290	300	315	215	225	235	240	250	260	265	275	285	290	300	310	190	195	200	205	210	215

■ストローク別質量

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
質量(kg)	18.6	19.3	19.9	20.6	21.1	21.7	22.3	23.0	23.6	24.3	24.9	25.5	26.2	26.7	27.3	28.0	28.6	29.2	29.9	30.5	31.2	31.8	32.4	33.0	33.6	34.2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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														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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

NSA-MXMM

±10μm
標準

バッテリー
レスアプソ

マルチ
スライダ

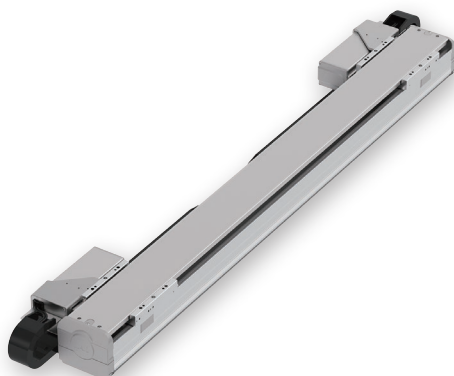
本体幅
130
mm

200
W

型式項目

NSA - MXMM - WA - 200 - [] - [] - [] - [] - AQ - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 200W	リード 30 30mm 20 20mm	ストローク 300 300mm 1500 1500mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X [] 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	--------------------	---------------------------	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
300	-	950/1000	-
350/400	-	1050/1100	-
450/500	-	1150/1200	-
550/600	-	1250/1300	-
650/700	-	1350/1400	-
750/800	-	1450/1500	-
850/900	-		

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール (標準装備) (注1)	AQ	3-605	-
標準ケーブルベア取付方向 (標準) (注2)	CT3	3-606	-
標準ケーブルベア取付方向 (勝手違い) (注2)	CT4	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (横立て標準) (注2)	ET5	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (横立て勝手違い) (注2)	ET6	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (天吊り標準) (注2)	ET7	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (天吊り勝手違い) (注2)	ET8	3-606	-
ケーブルベア無し (標準) (注2)	NT3	3-609	-
ケーブルベア無し (勝手違い) (注2)	NT4	3-609	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向 (標準) (注2)	UM3	3-611	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向 (勝手違い) (注2)	UM4	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。



選定上の
注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (3) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (4) 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

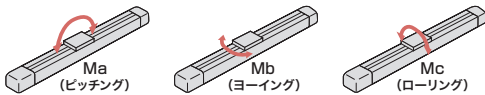
■メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	30	20
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20 35
		最高速度 (mm/s)	1800 1200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3
最高加減速度 (G)		0.5	0.6
推力	定格推力 (N)	113.9	170.9
ストローク	最小ストローク (mm)	300	300
	最大ストローク (mm)	1500	1500
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 560 N·m
	Mb: 800 N·m
	Mc: 1030 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 123 N·m
	Mb: 176 N·m
	Mc: 227 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター (200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート (17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
30	1800	20	10	5	-
20	1200	35	25	15	5

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度
	300~1500 (50mmごと)	
30		1800
20		1200

(単位はmm/s)

寸法図

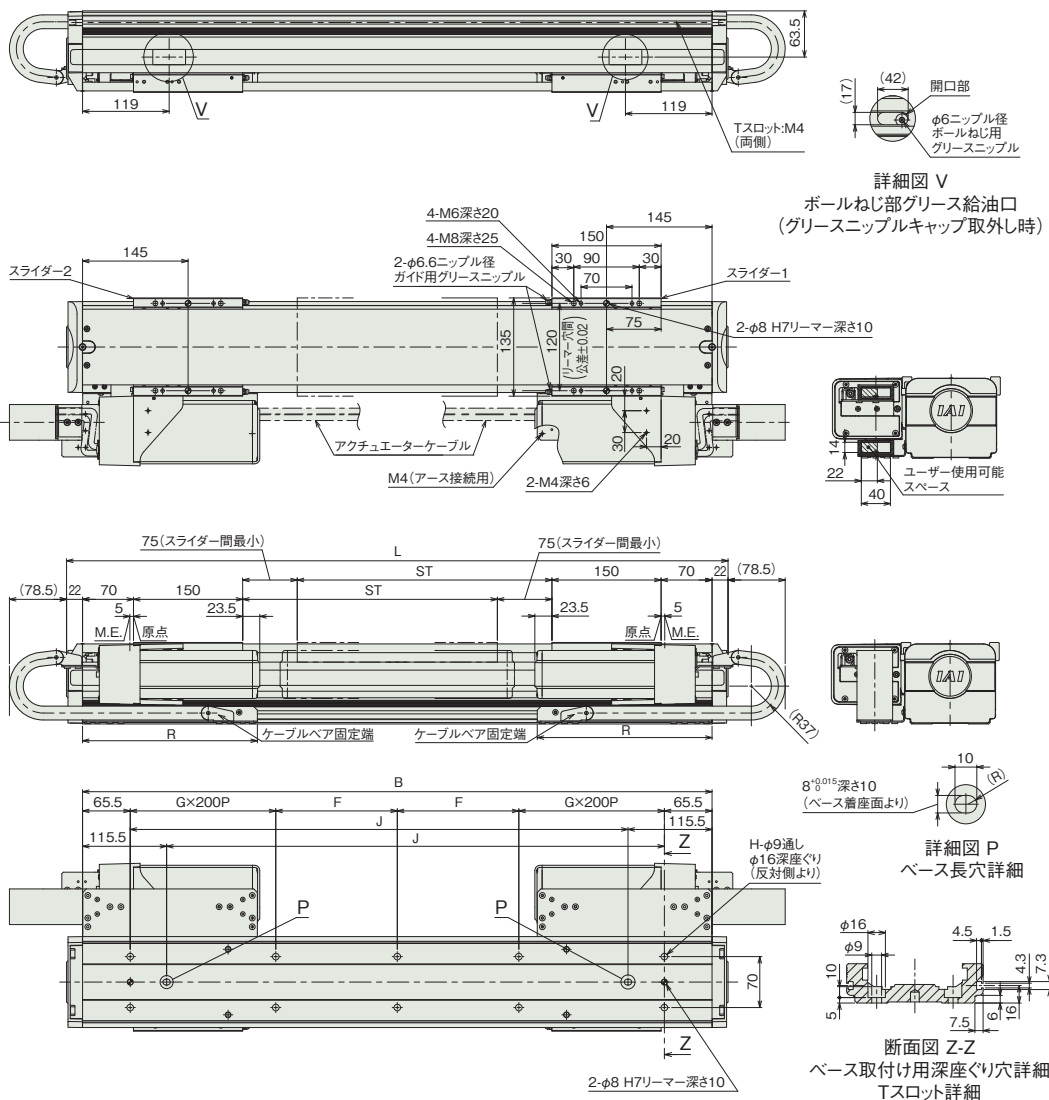
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■NSA-MXMM 標準ケーブルベア取付方向 (標準/CT3)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



アクチュエーターケーブル接続部

■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015
F	142	167	192	217	242	267	292	317	342	367	392	417	442	467	492	517	542	567	592	617	642	667	692	717	742
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834
R	222	240	258	294	312	330	366	384	402	438	456	492	510	528	564	582	618	636	654	690	708	744	762	780	816

■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量 (kg)	23.1	23.7	24.3	25.0	25.6	26.2	26.8	27.4	28.0	28.7	29.3	29.9	30.5	31.1	31.8	32.4	33.0	33.6	34.2	34.9	35.5	36.2	36.8	37.4	38.0

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

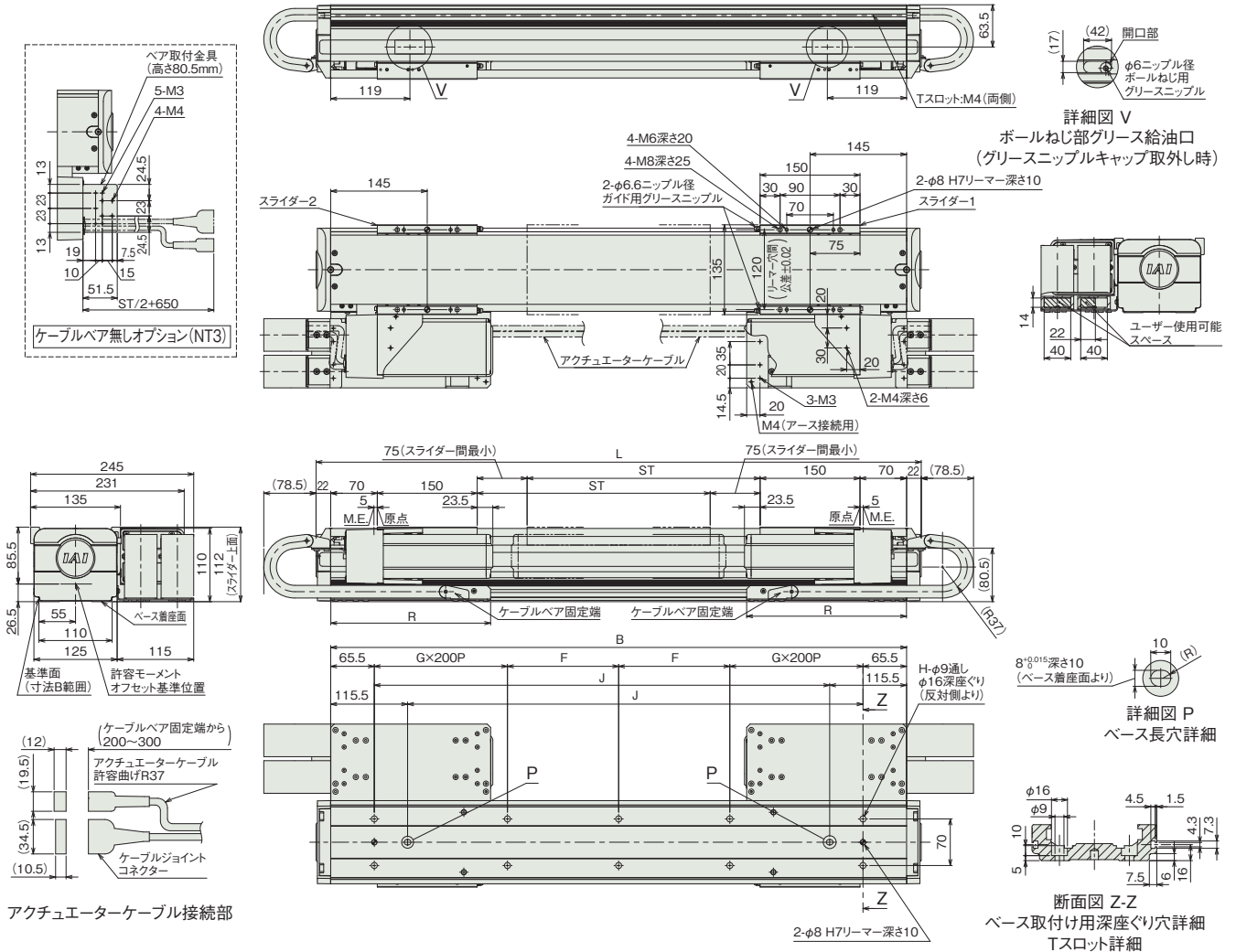
NSA

IFA

■NSA-MXMM_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015
F	142	167	192	217	242	267	292	317	342	367	392	417	442	467	492	517	542	567	592	617	642	667	692	717	742
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834
R	222	240	258	294	312	330	366	384	402	438	456	492	510	528	564	582	618	636	654	690	708	744	762	780	816

■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
ユーザー用ケーブルベア付き	23.8	24.4	25.0	25.8	26.4	27.1	27.8	28.4	29.1	29.8	30.4	31.2	31.8	32.5	33.2	33.9	34.6	35.2	35.9	36.6	37.2	38.0	38.6	39.2	40.0
ケーブルベア無し	22.7	23.3	23.8	24.4	25.0	25.5	26.1	26.7	27.2	27.8	28.4	29.0	29.5	30.1	30.6	31.2	31.8	32.3	32.9	33.5	34.1	34.6	35.2	35.8	36.3

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

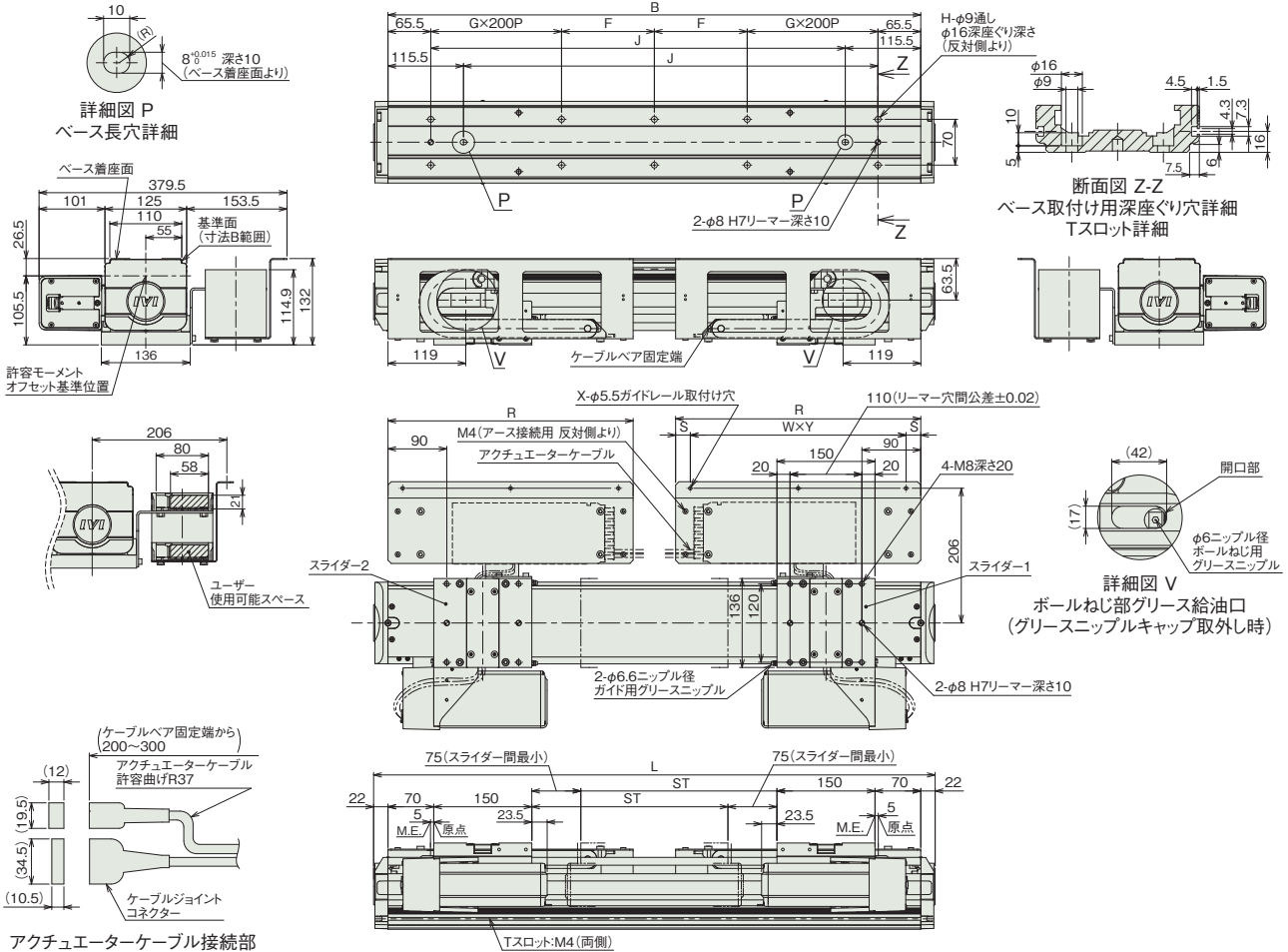
NSA

IFA

■NSA-MXMM 拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015
F	142	167	192	217	242	267	292	317	342	367	392	417	442	467	492	517	542	567	592	617	642	667	692	717	742
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834
R	375	400	425	449	475	500	525	549	575	600	625	649	675	701	725	749	776	800	824	848	875	899	926	950	974
S	22.5	25	22.5	24.5	22.5	25	22.5	24.5	22.5	25	22.5	24.5	22.5	28	25	22	28	25	22	26.5	25	22	28	25	22
W	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
X	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
Y	165	175	190	200	215	225	240	250	265	275	290	300	315	215	225	235	240	250	260	265	275	285	290	300	310

■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量 (kg)	25.9	26.7	27.4	28.1	28.8	29.5	30.2	30.9	31.7	32.1	32.8	33.5	34.3	35.0	35.7	36.4	37.1	37.8	38.3	39.0	39.7	40.4	41.1	41.9	42.6

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

NSA-LXMS



型式項目

NSA - LXMS -		WA	-	400	-		-		-		-		-	AQ	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアブソ		モーター種類 400 400W	リード 40 40mm 20 20mm	ストローク 600 600mm 2250 2250mm (50mmごと)		適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL		ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定		オプション 下記オプション 価格表参照			



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
600	-	1450/1500	-
650/700	-	1550/1600	-
750/800	-	1650/1700	-
850/900	-	1750/1800	-
950/1000	-	1850/1900	-
1050/1100	-	1950/2000	-
1150/1200	-	2050/2100	-
1250/1300	-	2150/2200	-
1350/1400	-	2250	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール (標準装備) (注1)	AQ	3-605	-
標準ケーブルベア取付方向 (標準) (注2)	CT3	3-606	-
標準ケーブルベア取付方向 (勝手違い) (注2)	CT4	3-606	-
吊り金具	EB	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (横立て標準) (注2)	ET5	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (横立て勝手違い) (注2)	ET6	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (天吊り標準) (注2)	ET7	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (天吊り勝手違い) (注2)	ET8	3-606	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
ケーブルベア無し (標準) (注2)	NT3	3-609	-
ケーブルベア無し (勝手違い) (注2)	NT4	3-609	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向 (標準) (注2)	UM3	3-611	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向 (勝手違い) (注2)	UM4	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。

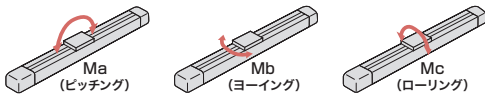
メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	40	20
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	40 80
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	2400 1300
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3
		最高加減速度 (G)	0.8 0.9
推力	定格推力 (N)	169.6	339.1
ストローク	最小ストローク (mm)	600	600
	最大ストローク (mm)	2250	2250
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 774 N·m
	Mb: 1106 N·m
	Mc: 1566 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 162 N·m
	Mb: 231 N·m
	Mc: 327 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)						
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9
40	2400	40	30	20	15	10	7	-
20	1300	80	60	40	30	20	15	7

ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度
	600~2250 (50mmごと)	
40		2400
20		1300

(単位はmm/s)

寸法図

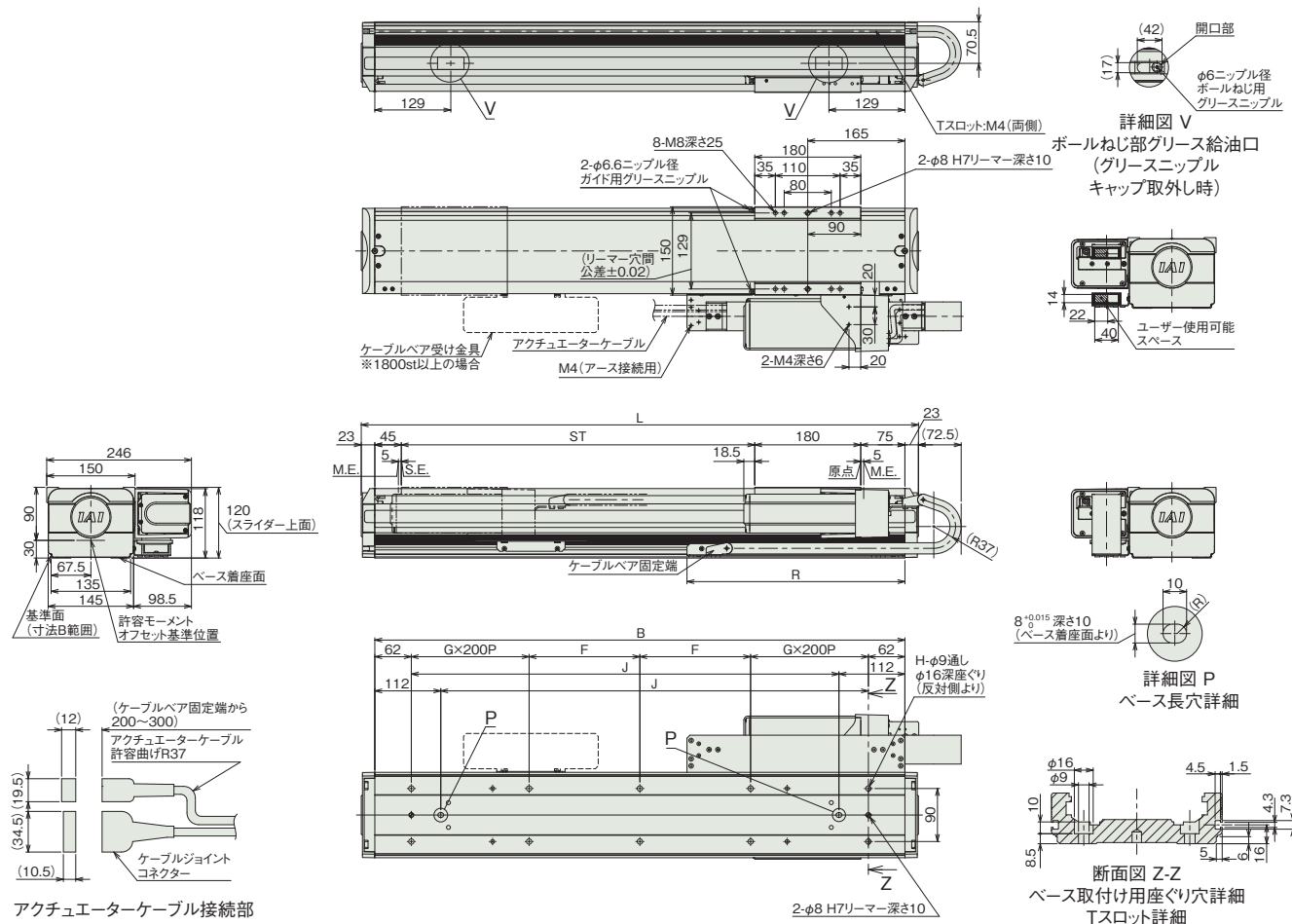
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■NSA-LXMS_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596
B	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
F	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988	1013
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
R	370	388	406	424	460	496	514	532	568	586	622	640	658	694	712	730	766	784	820	838	856	892	910	946	964	982	1018	1036	1072	1090	1108	1144	1162	1180

■ストローク別質量

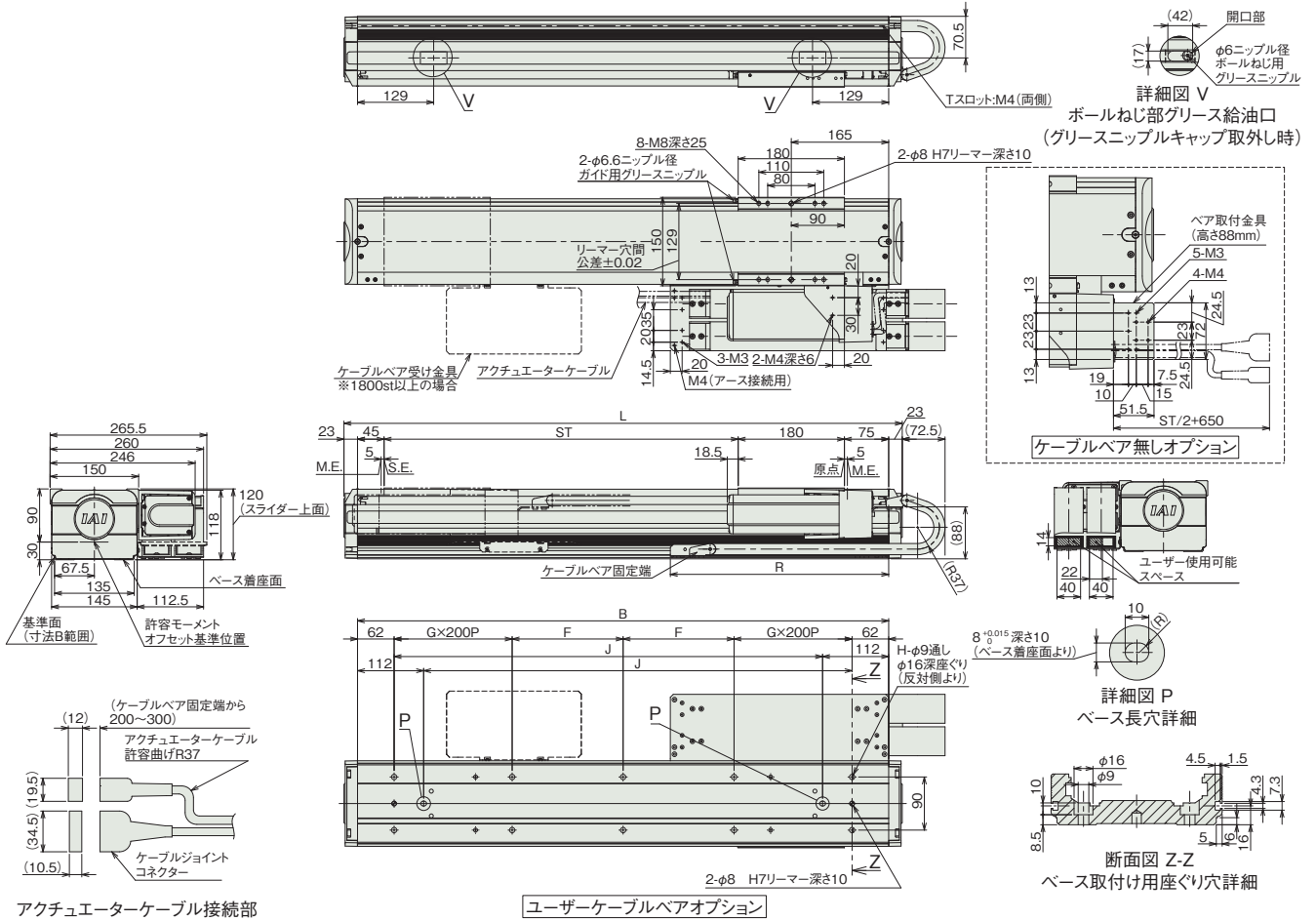
ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	23.3	24.1	24.8	25.6	26.3	27.1	27.9	28.6	29.4	30.2	30.9	31.7	32.4	33.2	33.9	34.7	35.5	36.2	37.0	37.8	38.5	39.3	40.0	40.8	41.6	42.3	43.1	43.9	44.7	45.4	46.1	46.9	47.7	48.4

- RCP6/
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2
- ISB/
ISPB
- SSPA
- ISDB/
ISPDB
- NSA
- IFA

■NSA-LXMS_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション

資料

ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596
B	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
F	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988	1013
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
R	370	388	406	424	442	460	496	514	532	568	586	622	640	658	694	712	730	766	784	820	838	856	892	910	946	964	982	1018	1036	1072	1090	1108	1144	1180

■ストローク別質量

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
ユーザー用ケーブルベア付き	23.7	24.4	25.2	26.0	26.8	27.6	28.3	29.1	29.9	30.7	31.5	32.3	33.0	33.8	34.6	35.4	36.2	36.9	37.8	38.5	39.3	40.1	40.9	41.7	42.4	43.2	44.1	44.8	45.6	46.4	47.2	48.0	48.7	49.5
ケーブルベア無し	22.8	23.6	24.3	25.0	25.8	26.5	27.2	27.9	28.7	29.4	30.1	30.9	31.6	32.3	33.0	33.8	34.5	35.2	36.0	36.7	37.4	38.1	38.9	39.6	40.3	41.1	41.8	42.5	43.3	44.0	44.7	45.4	46.2	46.9

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

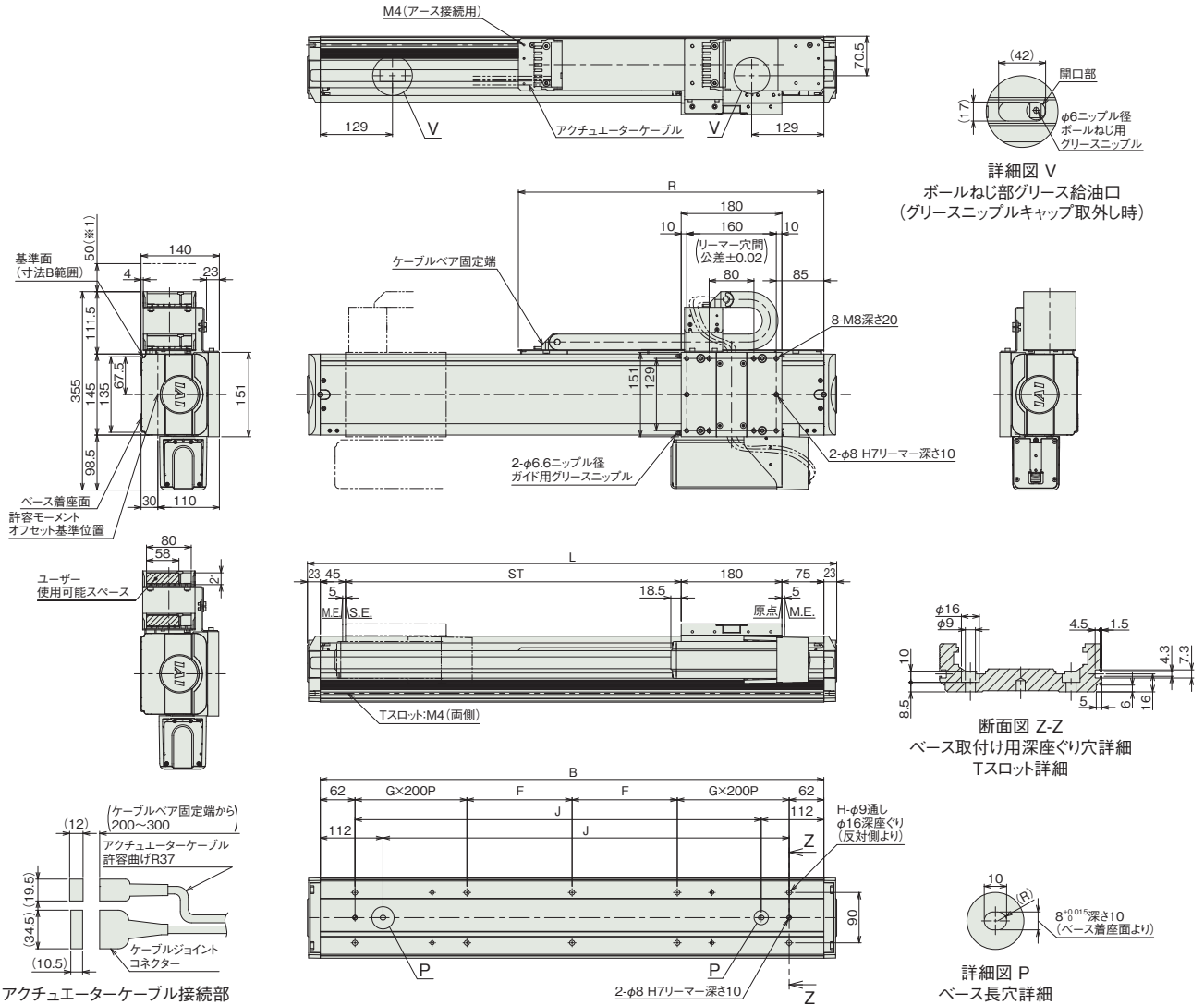
NSA

IFA

■NSA-LXMS 拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルベアが影らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
 (注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
 ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596
B	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
F	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988	1013
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
R	546	572	597	621	646	672	698	722	746	773	797	821	845	872	896	923	947	971	998	1022	1046	1072	1098	1122	1146	1172	1196	1222	1246	1272	1296	1322	1346	1372

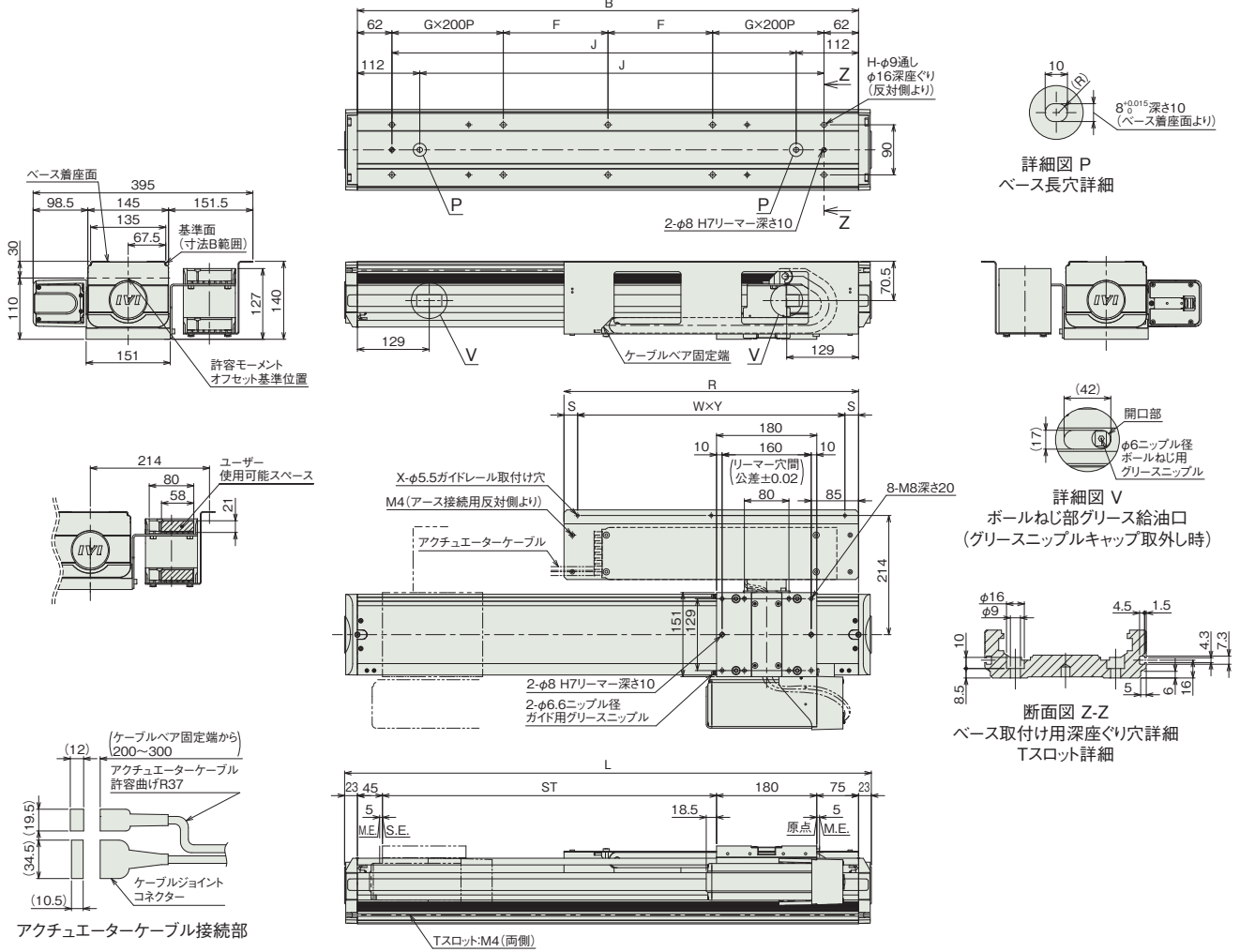
■ストローク別質量

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	24.9	25.6	26.4	27.2	27.9	28.7	29.5	30.3	31.0	31.8	32.5	33.3	34.1	34.8	35.6	36.3	37.1	37.8	38.6	39.4	40.2	41.0	41.7	42.5	43.2	44.0	44.7	45.5	46.3	47.0	47.8	48.6	49.4	50.1

■NSA-LXMS_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596	
B	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	
F	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	
R	529	555	580	604	629	655	680	704	728	755	779	806	830	854	881	906	930	954	981	1005	1029	1056	1080	1104	1128	1154	1180	1204	1228	1254	1280	1304	1328	1354	
S	24.5	22.5	25	27	24.5	22.5	25	22	26.5	25	22	28	25	22	28	23	25	27	28	27.5	27	26.5	27	27.5	27	26.5	27	27.5	27	26.5	27	27.5	27	26.5	27
W	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
X	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Y	240	255	265	275	290	305	315	220	225	235	245	250	260	270	275	215	220	225	185	190	195	200	205	210	215	220	225	230	235	240	245	250	255	260	

■ストローク別質量

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	25.5	26.3	27.1	27.9	28.7	29.5	30.2	31.0	31.8	32.6	33.4	34.2	35.0	35.8	36.6	37.3	38.1	38.9	39.7	40.5	41.3	42.2	42.9	43.7	44.5	45.2	46.0	46.8	47.6	48.5	49.2	50.0	50.9	51.7

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

NSA-LXMM

±10μm
標準

バッテリー
レスアプソ

マルチ
スライダ

本体幅
150
mm

400
W

■型式項目

NSA - LXMM - WA - 400 - [] - [] - [] - [] - AQ - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 400 400W	リード 40 40mm 20 20mm	ストローク 300 300mm 2250 2250mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X [] 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	--------------------	---------------------------	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
300/350	-	1300/1350	-
400/450	-	1400/1450	-
500/550	-	1500/1550	-
600/650	-	1600/1650	-
700/750	-	1700/1750	-
800/850	-	1800/1850	-
900/950	-	1900/1950	-
1000/1050	-	2000/2050	-
1100/1150	-	2100/2150	-
1200/1250	-	2200/2250	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール(標準装備)(注1)	AQ	3-605	-
標準ケーブルベア取付方向(標準)(注2)	CT3	3-606	-
標準ケーブルベア取付方向(勝手違い)(注2)	CT4	3-606	-
吊り金具	EB	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準)(注2)	ET5	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(横立て勝手違い)(注2)	ET6	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準)(注2)	ET7	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り勝手違い)(注2)	ET8	3-606	-
ケーブルベア無し(標準)(注2)	NT3	3-609	-
ケーブルベア無し(勝手違い)(注2)	NT4	3-609	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準)(注2)	UM3	3-611	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向(勝手違い)(注2)	UM4	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音が発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

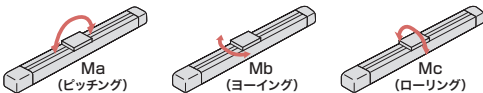
■メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	40	20
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	40 80
		最高速度 (mm/s)	2400 1300
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3
最高加減速度 (G)		0.8	0.9
推力	定格推力 (N)	169.6	339.1
ストローク	最小ストローク (mm)	300	300
	最大ストローク (mm)	2250	2250
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 774 N·m
	Mb: 1106 N·m
	Mc: 1566 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 162 N·m
	Mb: 231 N·m
	Mc: 327 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター (200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート (17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)						
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9
40	2400	40	30	20	15	10	7	-
20	1300	80	60	40	30	20	15	7

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度
	300~2250 (50mmごと)	
40		2400
20		1300

(単位はmm/s)

寸法図

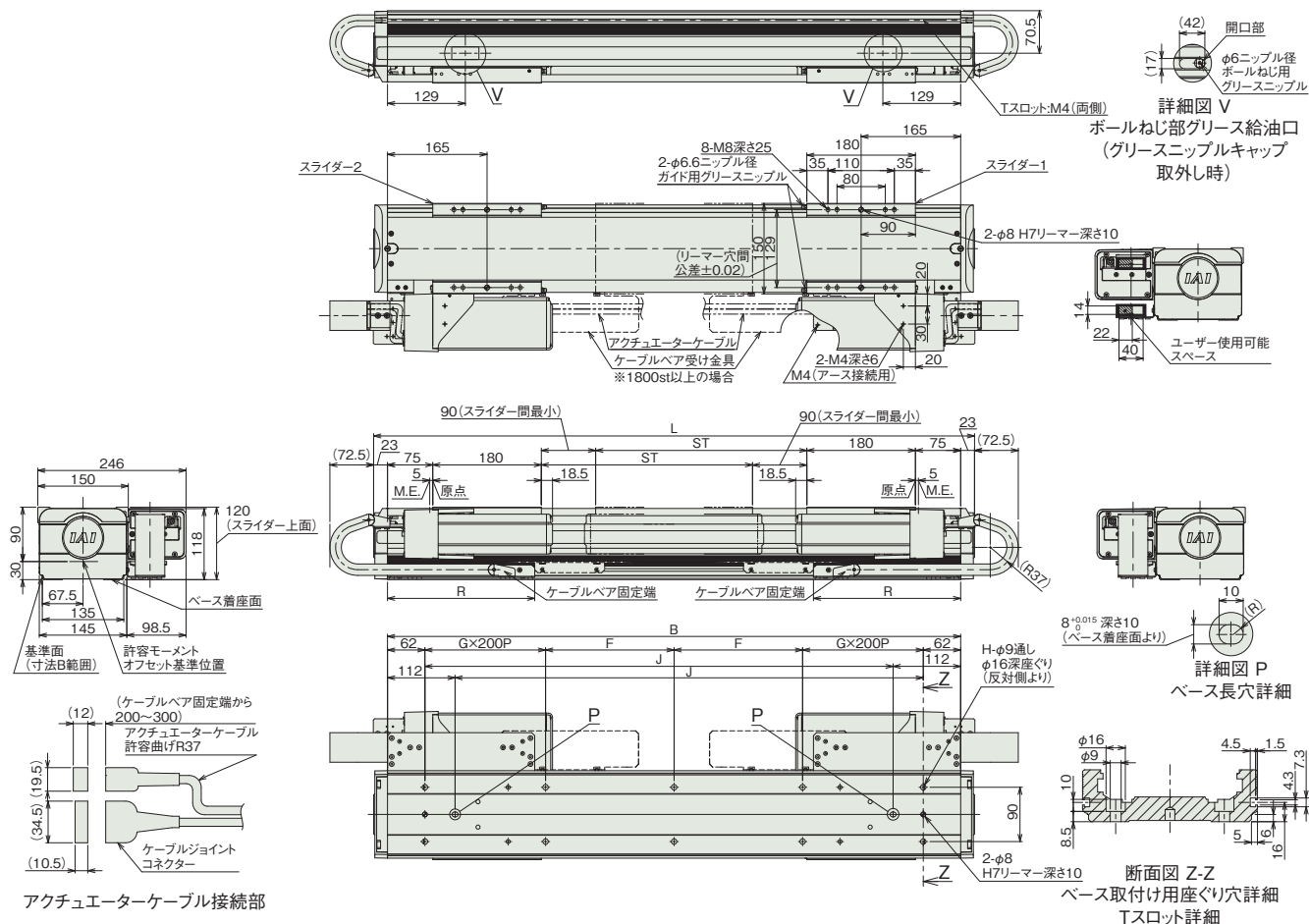
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■NSA-LXMM 標準ケーブルペア取付方向 (標準/CT3)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596	2646	2696	2746	2796	2846	2896
B	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
F	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988	1013	1038	1063	1088	1113	1138	1163
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30	
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676
R	208	244	262	280	316	334	370	388	406	442	460	496	514	532	568	586	622	640	658	694	712	730	766	784	820	838	856	892	910	946	964	982	1018	1036	1072	1090	1108	1144	1162	1180

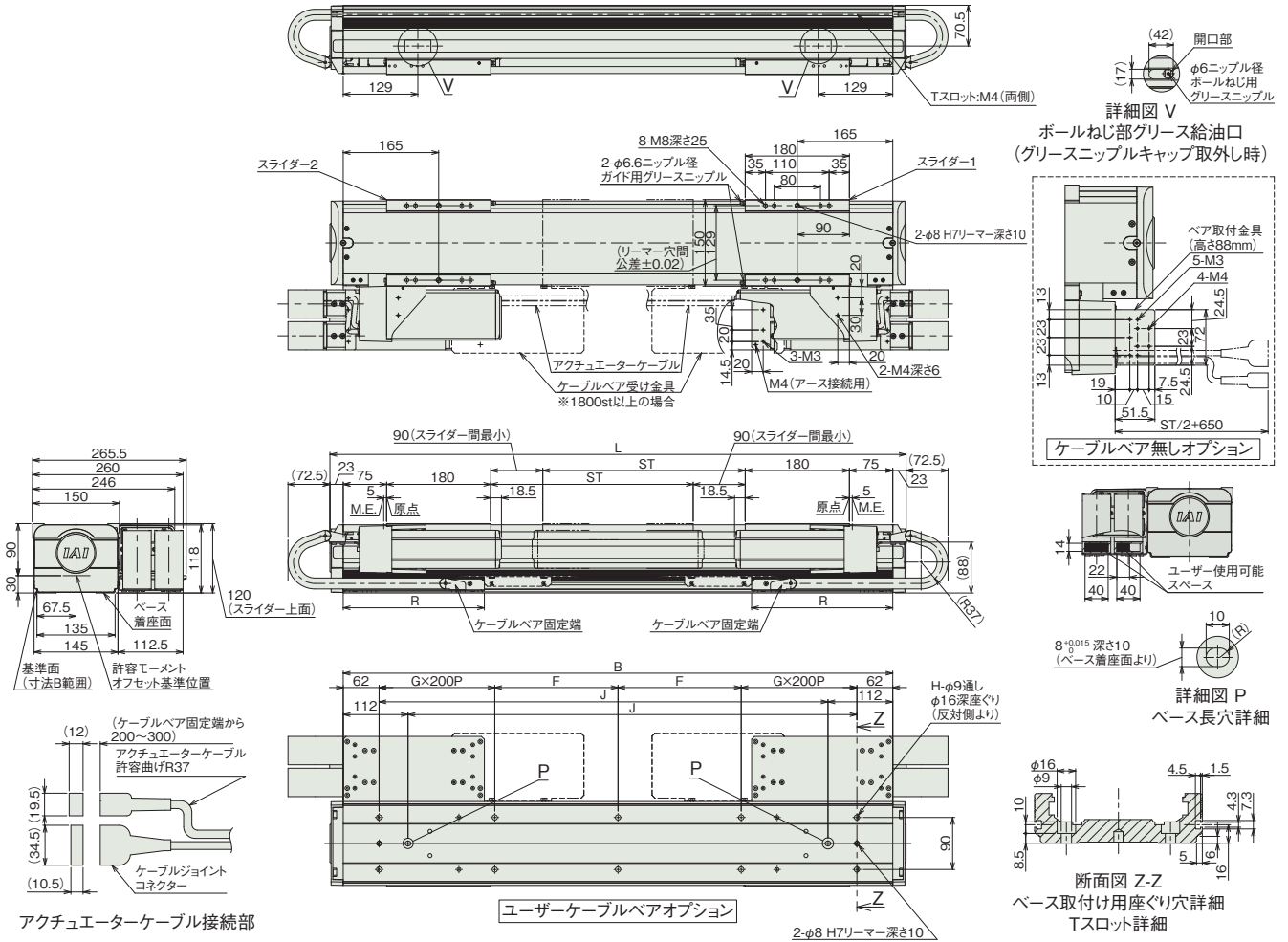
■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	31.3	32.1	32.8	33.6	34.4	35.2	36.0	36.8	37.5	38.3	39.1	39.9	40.7	41.4	42.3	43.0	43.8	44.6	45.4	46.2	47.0	47.7	48.5	49.3	50.1	50.9	51.7	52.5	53.3	54.0	54.8	55.6	56.4	57.2	58.0	58.8	59.6	60.3	61.1	61.9

■NSA-LXMM_ユーザー用ケーブルペア取付方向(標準/UM3)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション
資料
ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596	2646	2696	2746	2796	2846	2896	
B	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	
F	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	
G	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30	
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676	
R	208	244	262	280	316	334	370	388	406	442	460	496	514	532	568	586	622	640	658	694	712	730	766	784	820	838	856	892	910	946	964	982	1018	1036	1072	1090	1108	1144	1162	1180	

■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
ユーザー用ケーブルペア付き	31.9	32.8	33.6	34.4	35.3	36.1	37.0	37.8	38.6	39.5	40.3	41.2	42.0	42.8	43.7	44.5	45.4	46.2	47.0	47.9	48.7	49.5	50.4	51.2	52.1	52.9	53.7	54.6	55.4	56.3	57.1	57.9	58.9	59.7	60.6	61.4	62.2	63.0	63.9	64.7
ケーブルペア無し	30.9	31.6	32.4	33.1	33.9	34.6	35.3	36.0	36.8	37.5	38.2	39.0	39.7	40.4	41.2	41.9	42.6	43.4	44.1	44.9	45.6	46.3	47.0	47.8	48.5	49.2	50.0	50.7	51.5	52.2	52.9	53.6	54.4	55.1	55.8	56.6	57.3	58.0	58.8	59.5

RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISDPB
NSA
IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

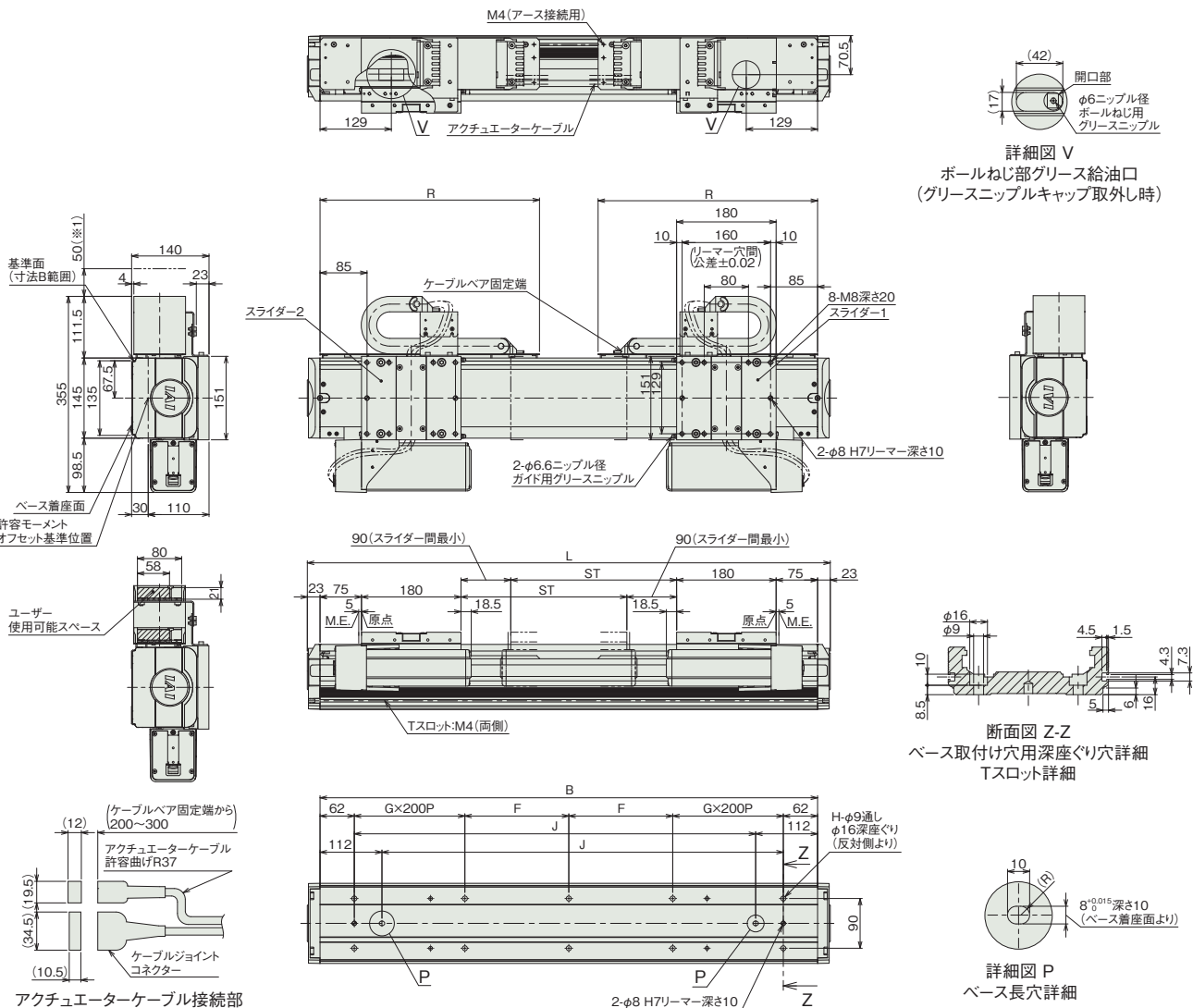
オプション/資料

ケーブル型式

■NSA-LXMM 拡張ケーブルペア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルペアが影らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
 (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
 ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596	2646	2696	2746	2796	2846	2896	
B	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	
F	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988	1013	1038	1063	1088	1113	1138	1163	1188
G	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6	
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30	
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676	
R	397	421	446	472	497	521	546	572	597	621	646	672	698	722	746	773	797	821	845	872	896	923	947	971	998	1022	1046	1072	1098	1122	1146	1172	1196	1222	1246	1272	1296	1322	1346	1372	

■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	34.4	35.1	35.9	36.7	37.5	38.3	39.1	39.9	40.7	41.5	42.2	43.0	44.0	44.8	45.5	46.3	47.1	47.9	48.7	49.5	50.3	51.1	51.8	52.6	53.4	54.4	55.2	56.0	56.8	57.6	58.3	59.1	59.9	60.7	61.5	62.3	63.1	64.1	64.9	65.7

NSA-LXMXS

±10μm
標準

バッテリー
レスアプソ

サポート
機構

本体幅
150
mm

400
W

■型式項目

NSA - LXMXS -		WA	-	400	-		-		-		-		-	AQ	-	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA		モーター種類 400 400W		リード 40 40mm 20 20mm	ストローク 2300 2300mm 3000 3000mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照						



CE RoHS 10



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
2300	-
2350/2400	-
2450/2500	-
2550/2600	-
2650/2700	-
2750/2800	-
2850/2900	-
2950/3000	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音が発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール(標準装備)(注1)	AQ	3-605	-
標準ケーブルベア取付方向(標準)(注2)	CT3	3-606	-
標準ケーブルベア取付方向(勝手違い)(注2)	CT4	3-606	-
吊り金具	EB	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準)(注2)	ET5	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(横立て勝手違い)(注2)	ET6	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準)(注2)	ET7	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り勝手違い)(注2)	ET8	3-606	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
ケーブルベア無し(標準)(注2)	NT3	3-609	-
ケーブルベア無し(勝手違い)(注2)	NT4	3-609	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準)(注2)	UM3	3-611	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向(勝手違い)(注2)	UM4	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

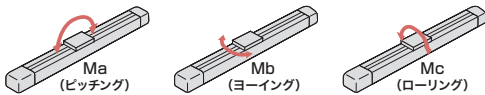
メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	40	20
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	40 80
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	2400 1300
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3
		最高加減速度 (G)	0.8 0.9
推力	定格推力 (N)	169.6	339.1
ストローク	最小ストローク (mm)	2300	2300
	最大ストローク (mm)	3000	3000
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 774 N・m
	Mb: 1106 N・m
	Mc: 1566 N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 162 N・m
	Mb: 231 N・m
	Mc: 327 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター (200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート (17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)						
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9
40	2400	40	30	20	15	10	7	-
20	1300	80	60	40	30	20	15	7

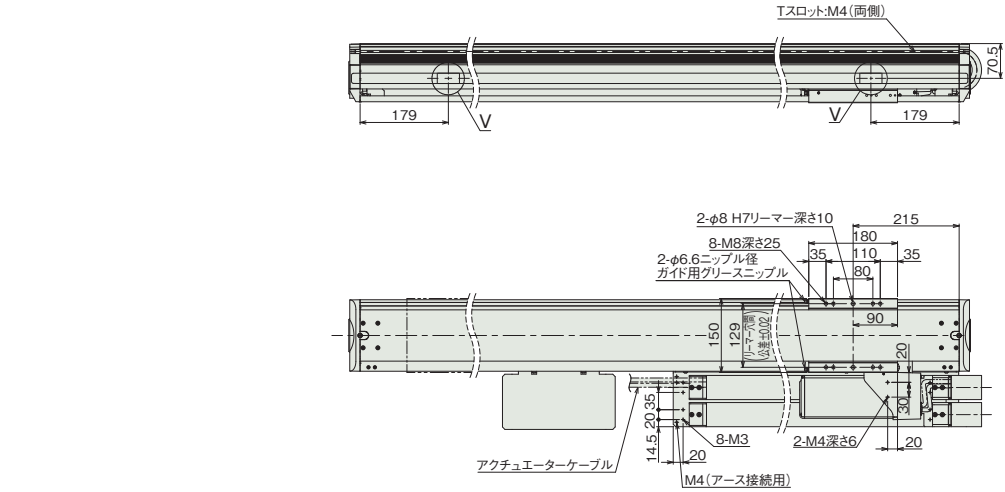
ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度
	2300~3000 (50mmごと)	
40		2400
20		1300

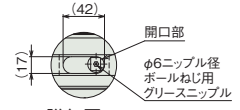
(単位はmm/s)

■NSA-LXMXS_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

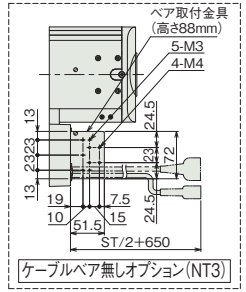
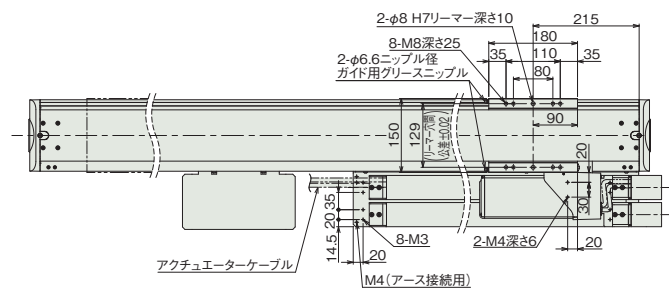
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



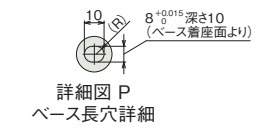
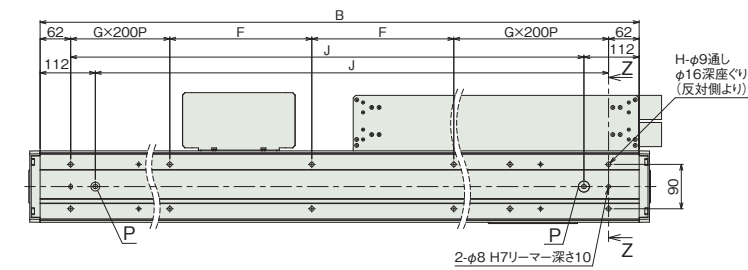
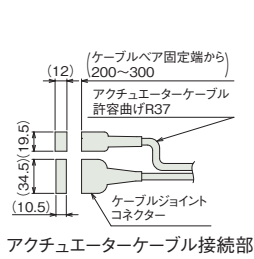
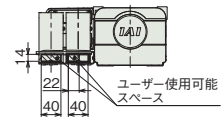
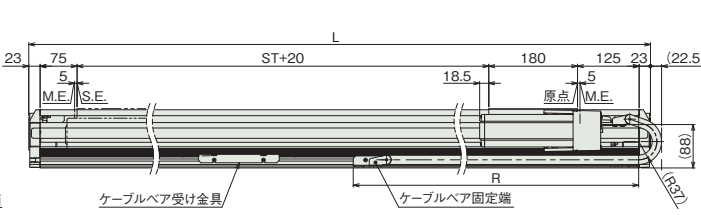
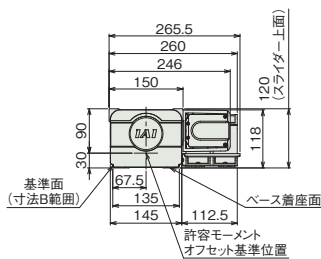
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



詳細図 V
ボールねじ部グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)



ケーブルベア無しオプション(NT3)



断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2746	2796	2846	2896	2946	2996	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	26	26	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34	34
J	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1265	1283	1319	1337	1355	1391	1409	1445	1463	1481	1517	1535	1571	1589	1607

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
		ユーザー用ケーブルベア付き	ケーブルベア無し	52.9	53.8	54.6	55.3	56.1	56.9	57.6	58.5	59.3	60.1	60.8	61.6	62.4	63.2

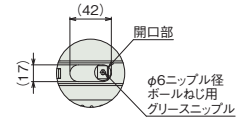
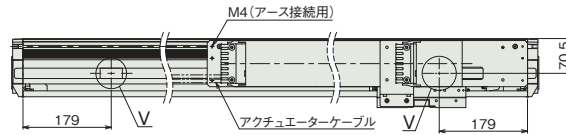
選定
注意事項
非搭載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
(一覧表)

RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISDPB
NSA
IFA

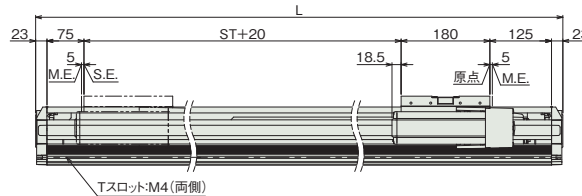
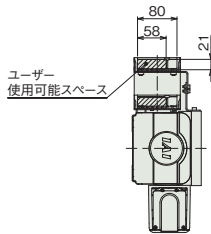
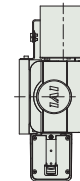
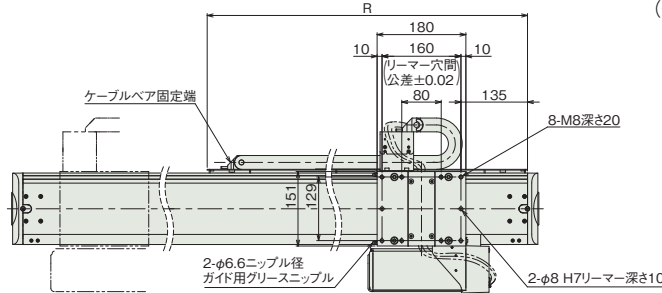
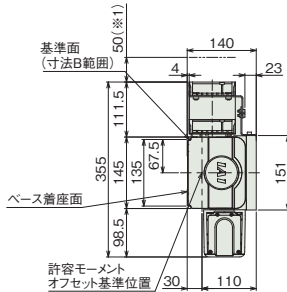
■NSA-LXMXS_拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルベアが影らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
 (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
 ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

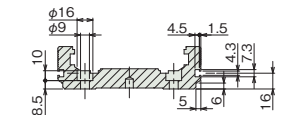
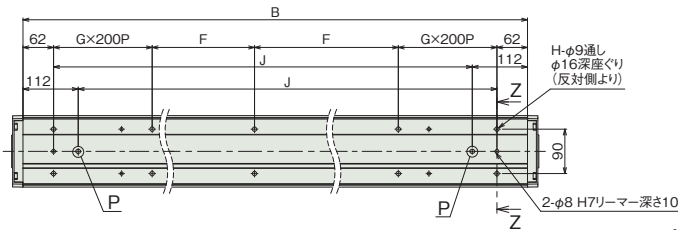
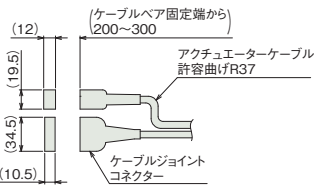
ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



詳細図 V
 ボールねじ部グリース給油口
 (グリースニップルキャップ取外し時)



詳細図 P
 ベース長穴詳細



断面図 Z-Z
 ベース取付け用深座ぐり穴詳細
 Tスロット詳細

アクチュエーターケーブル接続部

■ストローク別寸法

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2746	2796	2846	2896	2946	2996	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1447	1472	1496	1522	1547	1572	1596	1622	1646	1673	1697	1721	1748	1772	1796

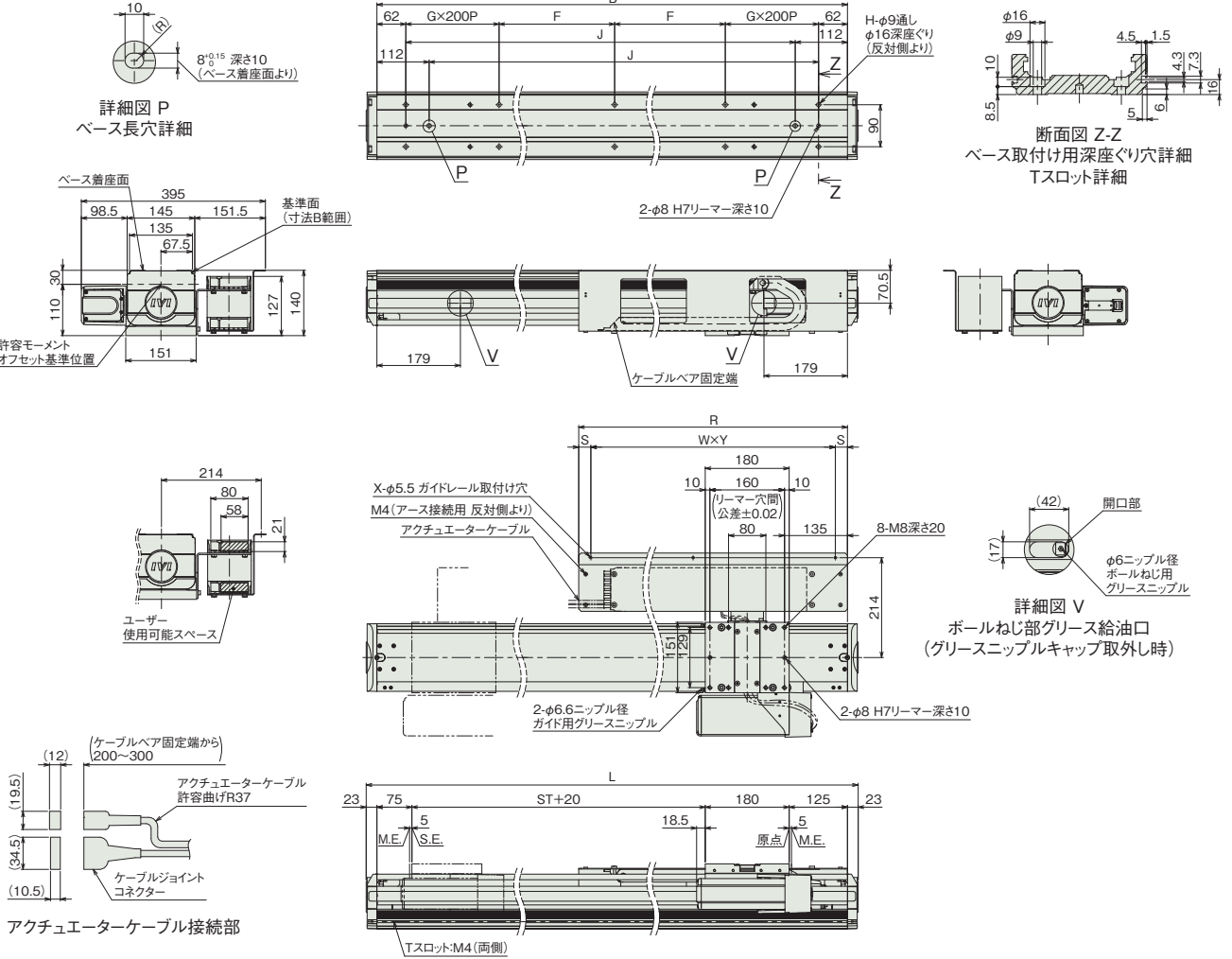
■ストローク別質量

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量 (kg)	53.4	54.2	55.0	55.7	56.5	57.2	57.9	58.8	59.6	60.4	61.1	61.9	62.6	63.4	64.2

■NSA-LXMXS_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2746	2796	2846	2896	2946	2996	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1428	1453	1477	1503	1528	1553	1577	1603	1628	1652	1676	1703	1727	1754	1778
S	26.5	26.5	26	26.5	26.5	26.5	26	26.5	26.5	31	28	26.5	23.5	22	19
W	5	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	6
X	6	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7
Y	275	280	285	290	295	300	305	310	315	265	270	275	280	285	290

■ストローク別質量

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量 (kg)	54.9	55.8	56.6	57.4	58.2	59.0	59.7	60.6	61.3	62.1	62.9	63.7	64.5	65.3	66.2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覽表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

NSA-LXXMXM



■型式項目

NSA - LXXMXM - WA - 400 - [] - [] - [] - [] - AQ - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアブソ	モーター種類 400 400W	リード 40 40mm 20 20mm	ストローク 2300 2300mm 2700 2700mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X □ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	----------------------	-------------------------------	---	--	---	---------------------------



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
2300	-
2350/2400	-
2450/2500	-
2550/2600	-
2650/2700	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール(標準装備)(注1)	AQ	3-605	-
標準ケーブルベア取付方向(標準)(注2)	CT3	3-606	-
標準ケーブルベア取付方向(勝手違い)(注2)	CT4	3-606	-
吊り金具	EB	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準)(注2)	ET5	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(横立て勝手違い)(注2)	ET6	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準)(注2)	ET7	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り勝手違い)(注2)	ET8	3-606	-
ケーブルベア無し(標準)(注2)	NT3	3-609	-
ケーブルベア無し(勝手違い)(注2)	NT4	3-609	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準)(注2)	UM3	3-611	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向(勝手違い)(注2)	UM4	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。

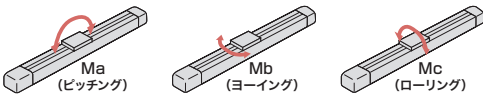
■メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	40	20
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	40 80
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	2400 1300
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3
		最高加減速度 (G)	0.8 0.9
推力	定格推力 (N)	169.6	339.1
ストローク	最小ストローク (mm)	2300	2300
	最大ストローク (mm)	2700	2700
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.02mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：774 N・m
	Mb：1106 N・m
	Mc：1566 N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma：162 N・m
	Mb：231 N・m
	Mc：327 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター (200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート (17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)						
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9
40	2400	40	30	20	15	10	7	—
20	1300	80	60	40	30	20	15	7

■ストロークと最高速度

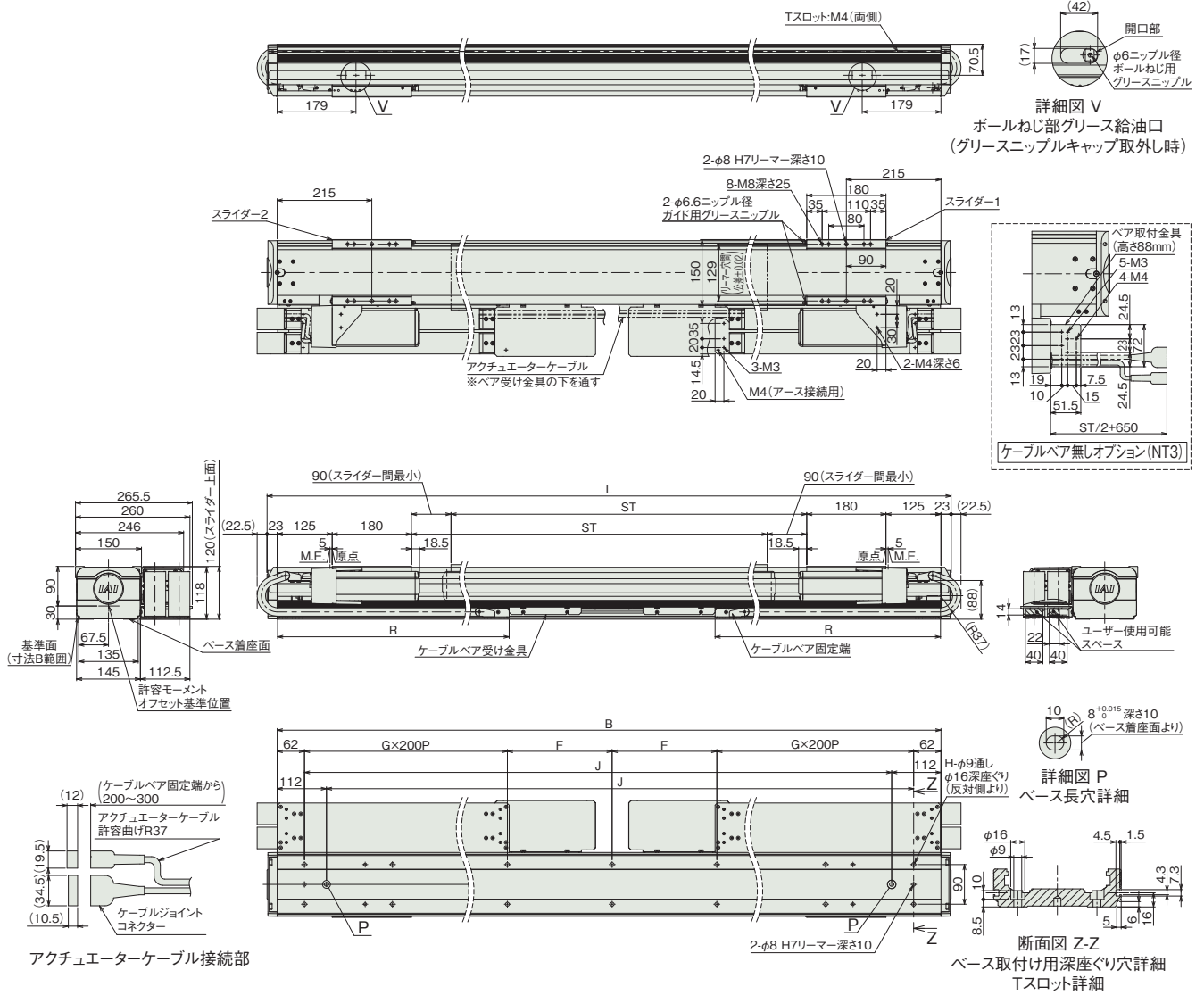
リード	ストローク	最高速度
	2300~2700 (50mmごと)	
40		2400
20		1300

(単位はmm/s)

■NSA-LXMXM_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
L	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1265	1283	1319	1337	1355	1391	1409	1445	1463

■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
	ユーザー用ケーブルベア付き	68.8	69.6	70.5	71.3	72.0	73.0	73.8	74.7	75.5
	ケーブルベア無し	61.9	62.7	63.4	64.1	64.8	65.6	66.3	67.1	67.8

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
(一覧表)

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

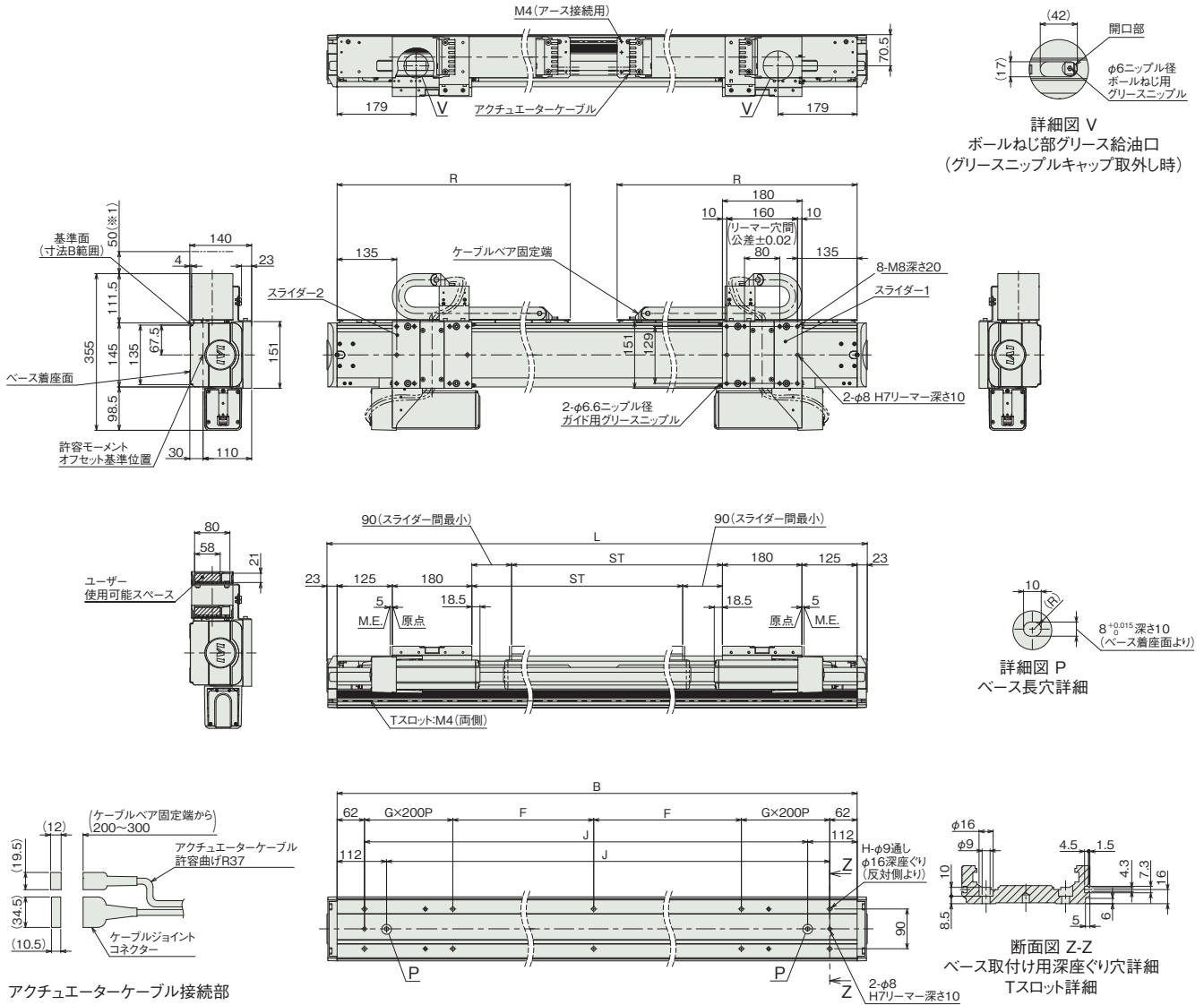
オプション/資料

ケーブル型式
一覽表

■NSA-LXMXM 拡張ケーブルペア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルペアが影らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
 (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
 ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド



アクチュエーターケーブル接続部

■ストローク別寸法

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
L	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1447	1472	1496	1522	1547	1572	1596	1622	1646

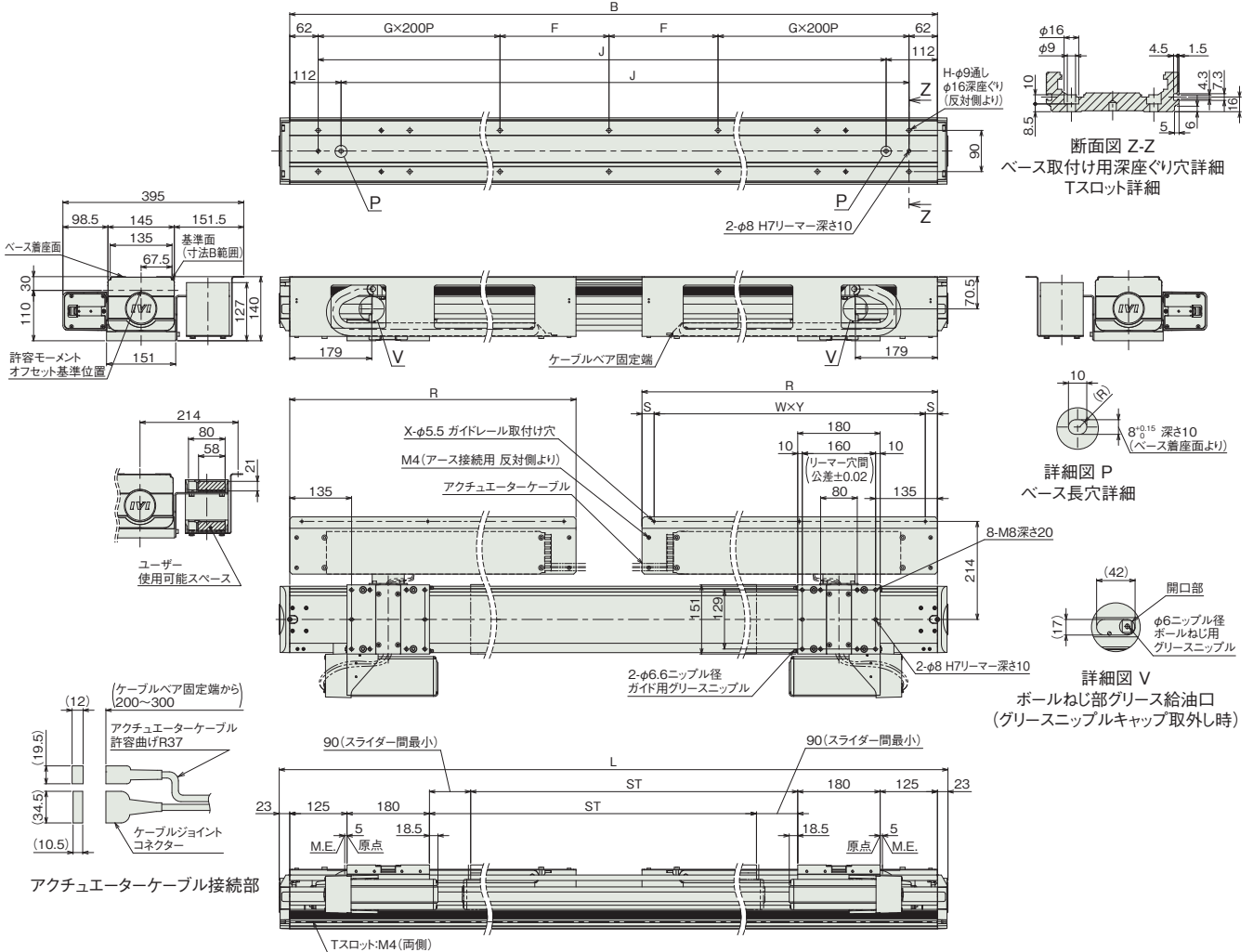
■ストローク別質量

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
質量 (kg)	69.3	70.1	70.9	71.7	72.4	73.3	74.1	74.9	75.8

■NSA-LXMXM 拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

■ストローク別寸法

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
L	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1428	1453	1477	1503	1528	1553	1577	1603	1628
S	26.5	26.5	26	26.5	26.5	26.5	26	26.5	26.5
W	5	5	5	5	5	5	5	5	5
X	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Y	275	280	285	290	295	300	305	310	315

■ストローク別質量

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
質量 (kg)	72.4	73.3	74.2	75.1	75.9	76.9	77.7	78.6	79.2

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダは2軸コントローラーか、SCON2台での制御になります。

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

NSA-WXMS



型式項目

NSA - WXMS -		WA	-	750	-		-		-		-		-	AQ	-
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ		モーター種類 750 750W		リード 50 50mm 25 25mm		ストローク 650 650mm 2300 2300mm (50mmごと)		適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL		ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X □ 長さ指定		オプション 下記オプション 価格表参照	



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
650	-	1500	-
700	-	1550	-
750	-	1600	-
800	-	1650	-
850	-	1700	-
900	-	1750	-
950	-	1800	-
1000	-	1850	-
1050	-	1900	-
1100	-	1950	-
1150	-	2000	-
1200	-	2050	-
1250	-	2100	-
1300	-	2150	-
1350	-	2200	-
1400	-	2250	-
1450	-	2300	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール (標準装備) (注1)	AQ	3-605	-
標準ケーブルベア取付方向 (標準) (注2)	CT3	3-606	-
標準ケーブルベア取付方向 (勝手違い) (注2)	CT4	3-606	-
吊り金具	EB	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (横立て標準) (注2)	ET5	3-611	-
拡張ケーブルベア取付方向 (横立て勝手違い) (注2)	ET6	3-611	-
拡張ケーブルベア取付方向 (天吊り標準) (注2)	ET7	3-611	-
拡張ケーブルベア取付方向 (天吊り勝手違い) (注2)	ET8	3-611	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
ケーブルベア無し (標準) (注2)	NT3	3-609	-
ケーブルベア無し (勝手違い) (注2)	NT4	3-609	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向 (標準) (注2)	UM3	3-611	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向 (勝手違い) (注2)	UM4	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。

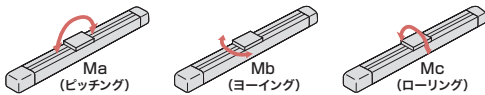
■メインスペック

		項目	内容	
リード		ボールねじリード (mm)	50	25
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60	120
		最高速度 (mm/s)	2500	1300
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
最高加減速度 (G)		0.9	1	
推力		定格推力 (N)	255.3	510.6
ストローク		最小ストローク (mm)	650	650
		最大ストローク (mm)	2300	2300
		ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 774 N·m
	Mb: 1106 N·m
	Mc: 2175 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 162 N·m
	Mb: 231 N·m
	Mc: 455 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター (200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート (17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)							
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	60	45	35	29	22	17	12	—
25	1300	120	90	70	52	40	29	20	11

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度
	650~2300 (50mmごと)	
50		2500
25		1300

(単位はmm/s)

寸法図

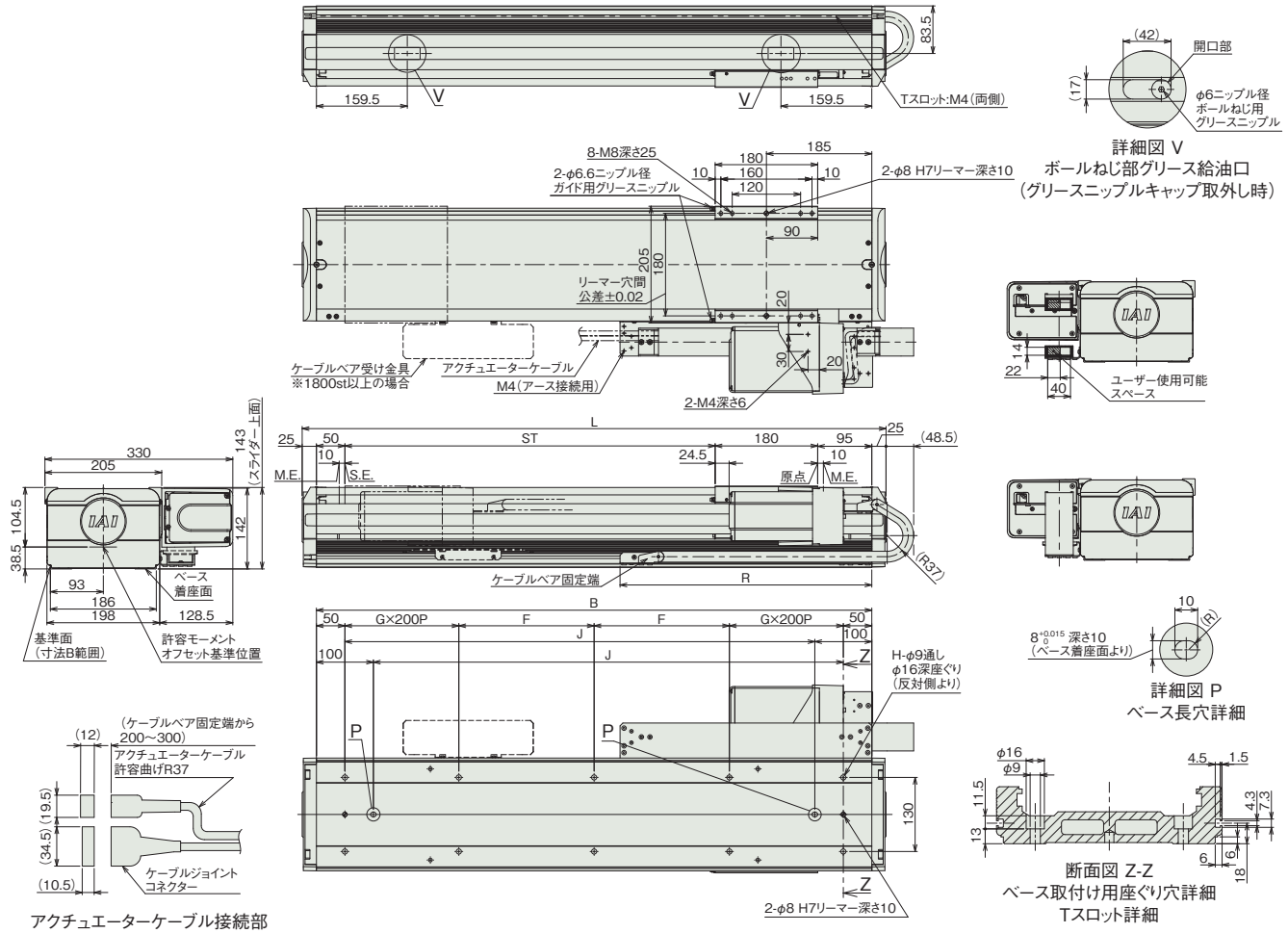
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■NSA-WXMS_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625
F	237.5	262.5	287.5	312.5	337.5	362.5	387.5	412.5	437.5	462.5	487.5	512.5	537.5	562.5	587.5	612.5	637.5	662.5	687.5	712.5	737.5	762.5	787.5	812.5	837.5	862.5	887.5	912.5	937.5	962.5	987.5	1012.5	1037.5	1062.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475
R	442	460	478	514	532	568	586	604	640	658	694	712	730	766	784	802	838	856	892	910	928	964	982	1018	1036	1054	1090	1108	1144	1162	1180	1216	1234	1252

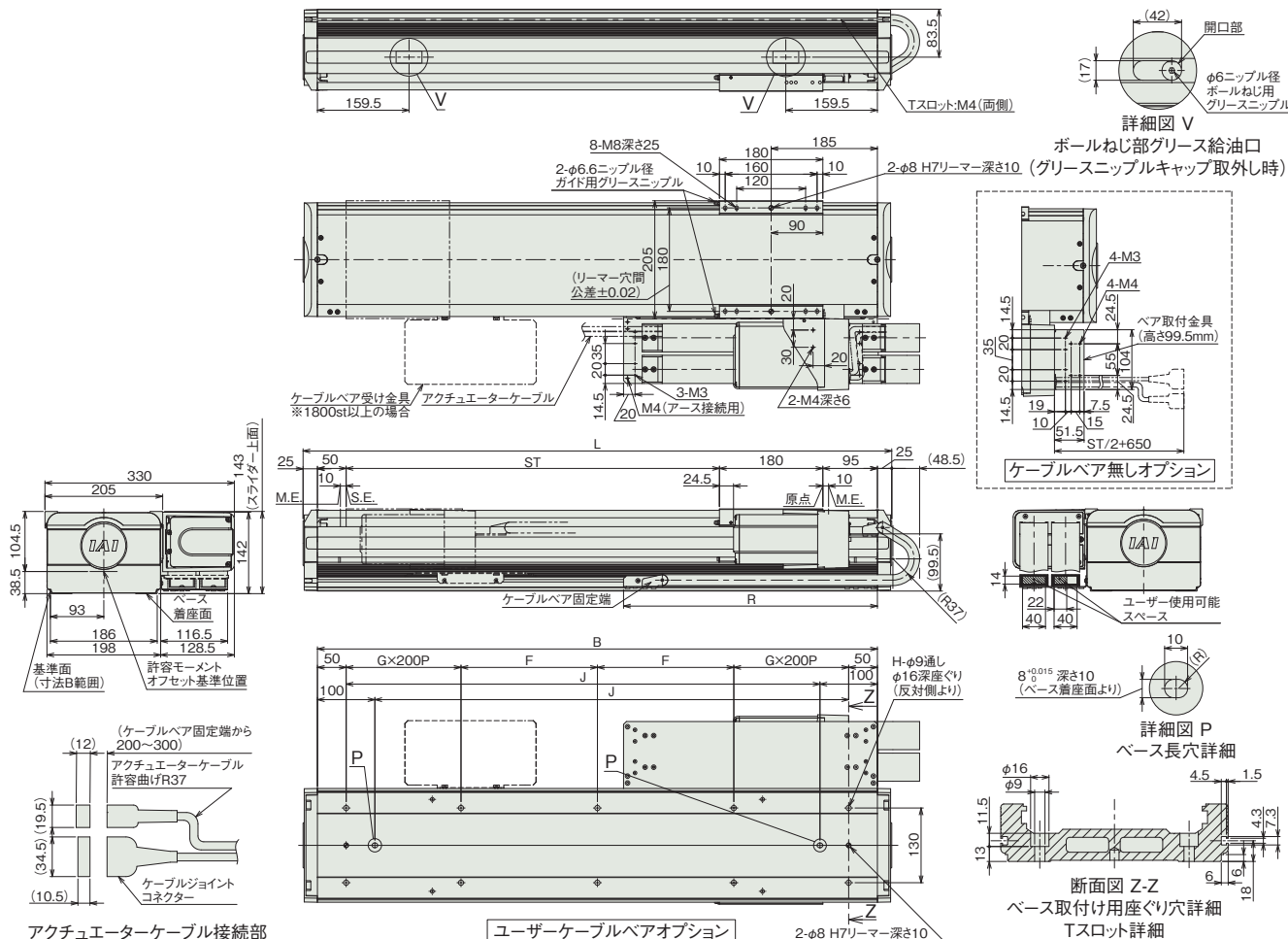
■ストローク別質量

ストローク	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
質量(kg)	37.6	38.8	39.9	41.1	42.1	43.3	44.4	45.6	46.7	47.8	49.0	50.1	51.2	52.4	53.5	54.6	55.8	56.9	58.0	59.2	60.3	61.4	62.5	63.7	64.8	66.0	67.1	68.2	69.4	70.5	71.6	72.8	73.9	75.0

■NSA-WXMS_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625
F	237.5	262.5	287.5	312.5	337.5	362.5	387.5	412.5	437.5	462.5	487.5	512.5	537.5	562.5	587.5	612.5	637.5	662.5	687.5	712.5	737.5	762.5	787.5	812.5	837.5	862.5	887.5	912.5	937.5	962.5	987.5	1012.5	1037.5	1062.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475
R	442	460	478	514	532	568	586	604	640	658	694	712	730	766	784	802	838	856	892	910	928	964	982	1018	1036	1054	1090	1108	1144	1162	1180	1216	1234	1252

■ストローク別質量

ストローク	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
ユーザー用ケーブルベア付き	38.1	39.3	40.4	41.6	42.7	43.9	45.0	46.2	47.4	48.5	49.7	50.8	52.0	53.1	54.3	55.4	56.6	57.8	58.9	60.1	61.2	62.4	63.5	64.7	65.9	67.0	68.2	69.3	70.5	71.6	72.8	74.0	75.1	76.3
ケーブルベア無し	36.9	38.0	39.1	40.2	41.3	42.4	43.5	44.6	45.7	46.8	47.9	49.0	50.1	51.2	52.3	53.4	54.5	55.6	56.7	57.8	58.9	60.0	61.1	62.2	63.3	64.4	65.5	66.6	67.7	68.8	69.9	71.0	72.1	73.2

- RCP6/
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2
- ISB/
ISPB
- SSPA
- ISDB/
ISDPB
- NSA
- IFA

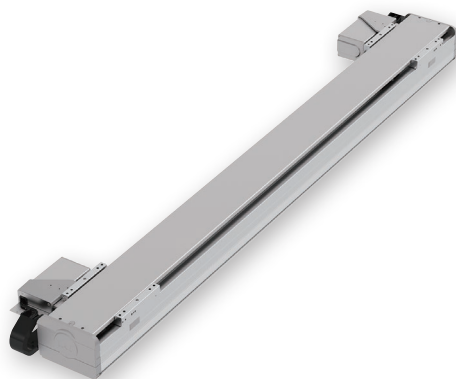
NSA-WXMM

±10μm 標準
バッテリーレスアプソ
マルチスライダ
本体幅 200mm
750W

■型式項目

NSA - WXMM - WA - 750 - [] - [] - [] - [] - AQ - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA 電池レスアプソ	モーター種類 750 750W	リード 50 50mm 25 25mm	ストローク 300 300mm 2300 2300mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------	--------------------	---------------------------	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10
水平 横立て 天吊り 垂直

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
300	-	1350	-
350	-	1400	-
400	-	1450	-
450	-	1500	-
500	-	1550	-
550	-	1600	-
600	-	1650	-
650	-	1700	-
700	-	1750	-
750	-	1800	-
800	-	1850	-
850	-	1900	-
900	-	1950	-
950	-	2000	-
1000	-	2050	-
1050	-	2100	-
1100	-	2150	-
1150	-	2200	-
1200	-	2250	-
1250	-	2300	-
1300	-	-	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。



選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (3) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向900mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- (4) 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。

■オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール (標準装備) (注1)	AQ	3-605	-
標準ケーブルベア取付方向 (標準) (注2)	CT3	3-606	-
標準ケーブルベア取付方向 (勝手違い) (注2)	CT4	3-606	-
吊り金具	EB	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向 (横立て標準) (注2)	ET5	3-611	-
拡張ケーブルベア取付方向 (横立て勝手違い) (注2)	ET6	3-611	-
拡張ケーブルベア取付方向 (天吊り標準) (注2)	ET7	3-611	-
拡張ケーブルベア取付方向 (天吊り勝手違い) (注2)	ET8	3-611	-
ケーブルベア無し (標準) (注2)	NT3	3-609	-
ケーブルベア無し (勝手違い) (注2)	NT4	3-609	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向 (標準) (注2)	UM3	3-611	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向 (勝手違い) (注2)	UM4	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

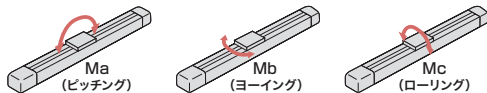
メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	50	25
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60 120
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	2500 1300
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3
		最高加減速度 (G)	0.9 1
推力	定格推力 (N)	255.3	510.6
ストローク	最小ストローク (mm)	300	300
	最大ストローク (mm)	2300	2300
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 774 N·m
	Mb: 1106 N·m
	Mc: 2175 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 162 N·m
	Mb: 231 N·m
	Mc: 455 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター (200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート (17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)								
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	
50	2500	60	45	35	29	22	17	12	-	
25	1300	120	90	70	52	40	29	20	11	

ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度
	300~2300 (50mmごと)	
50		2500
25		1300

(単位はmm/s)

寸法図

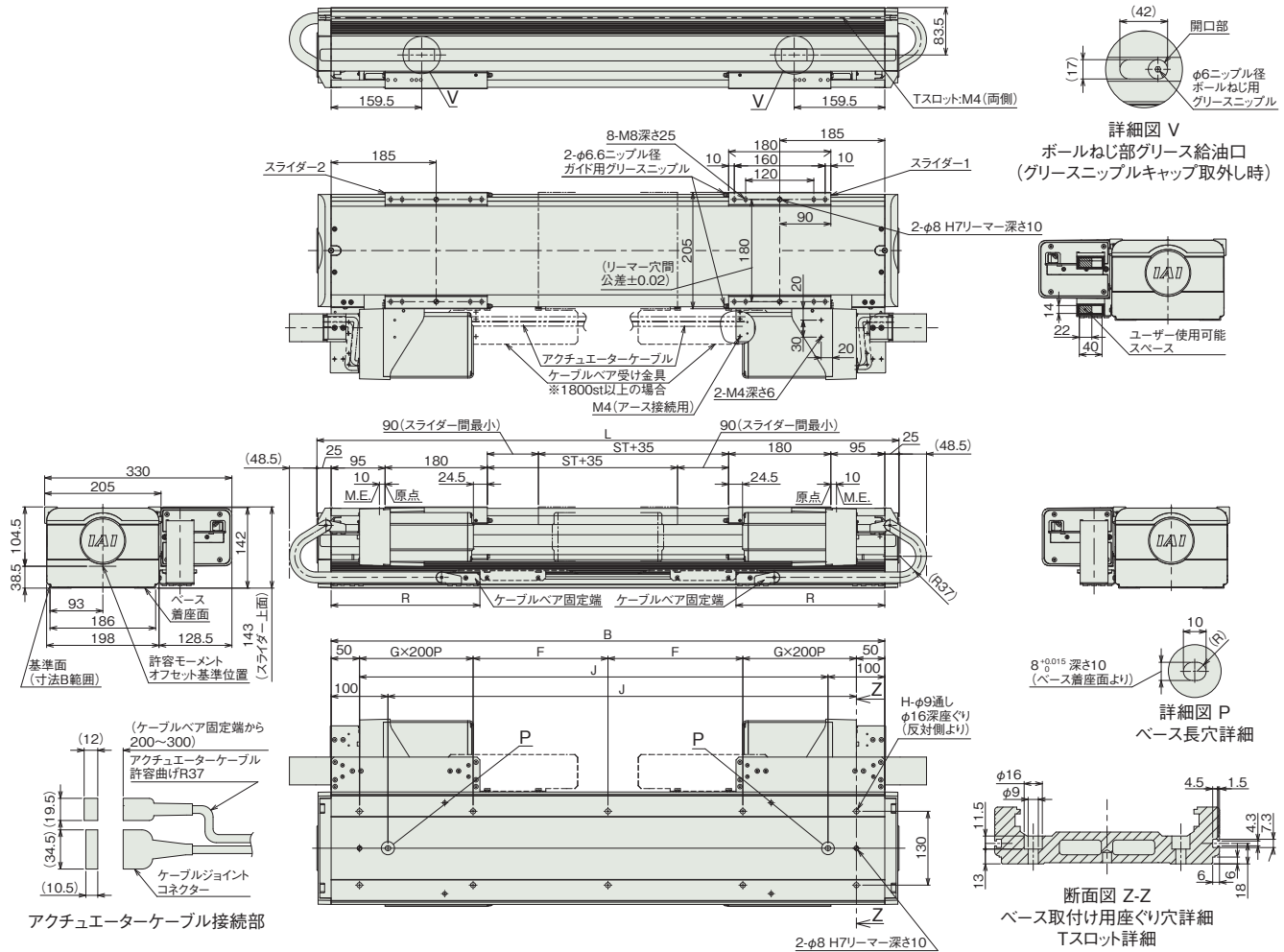
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■NSA-WXMM 標準ケーブルベア取付方向 (標準/CT3)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975
F	237.5	262.5	287.5	312.5	337.5	362.5	387.5	412.5	437.5	462.5	487.5	512.5	537.5	562.5	587.5	612.5	637.5	662.5	687.5	712.5	737.5	762.5	787.5	812.5	837.5	862.5	887.5	912.5	937.5	962.5	987.5	1012.5	1037.5	1062.5	1087.5	1112.5	1137.5	1162.5	1187.5	1212.5	1237.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30	30	30	30
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825
R	262	280	316	334	352	388	406	442	460	478	514	532	568	586	604	640	658	694	712	730	766	784	802	838	856	892	910	928	964	982	1018	1036	1054	1090	1108	1144	1162	1180	1216	1234	1252

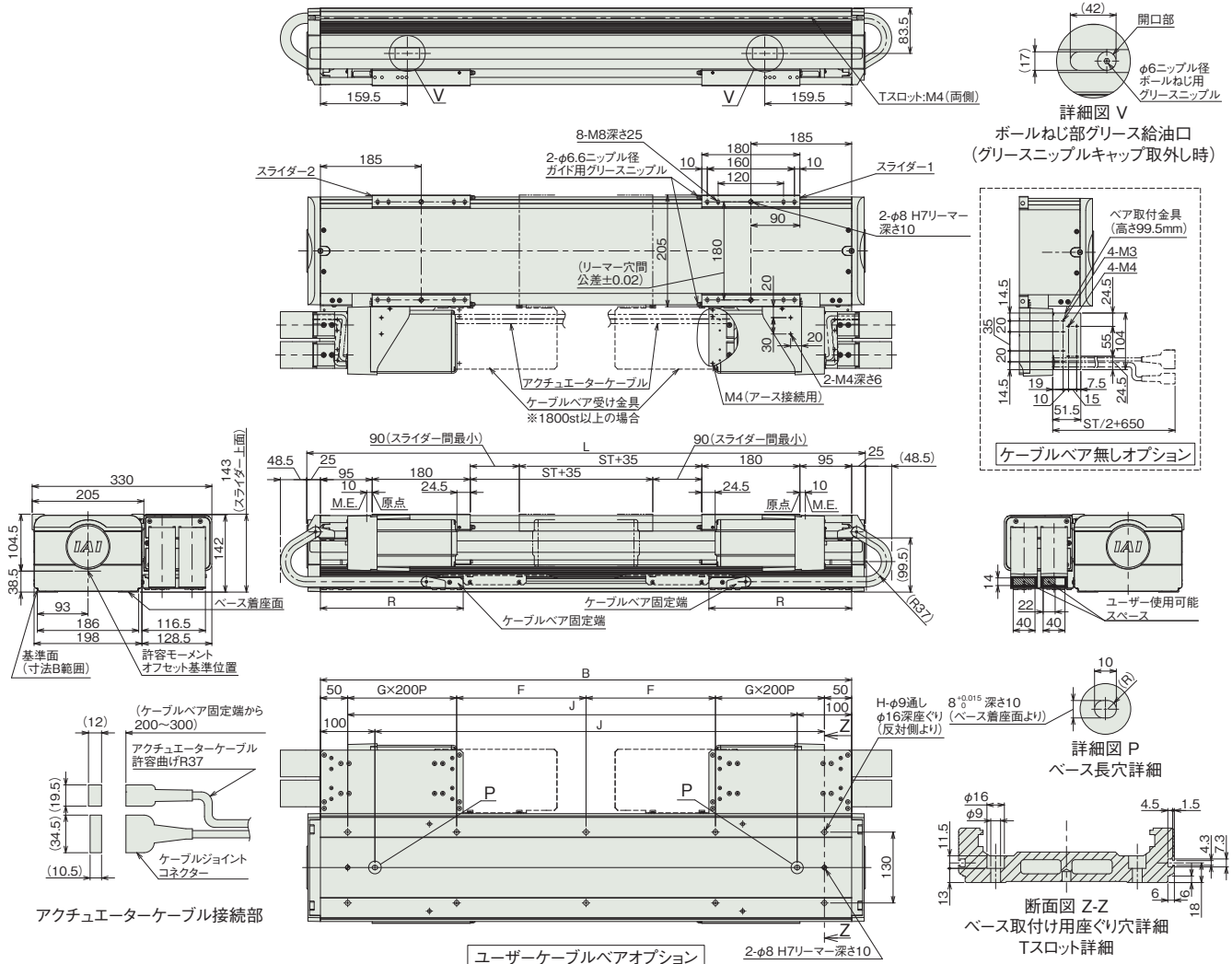
■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
質量 (kg)	50.0	51.2	52.4	53.5	54.6	55.8	56.9	58.1	59.3	60.4	61.6	62.7	63.9	65.0	66.2	67.4	68.5	69.7	70.9	72.0	73.1	74.3	75.4	76.6	77.8	78.9	80.1	81.2	82.4	83.5	84.7	85.9	87.0	88.2	89.4	90.5	91.6	92.8	94.0	95.1	96.3

■NSA-WXMM_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



選定
注意事項
非搭載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025	
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	
F	237.5	262.5	287.5	312.5	337.5	362.5	387.5	412.5	437.5	462.5	487.5	512.5	537.5	562.5	587.5	612.5	637.5	662.5	687.5	712.5	737.5	762.5	787.5	812.5	837.5	862.5	887.5	912.5	937.5	962.5	987.5	1012.5	1037.5	1062.5	1087.5	1112.5	1137.5	1162.5	1187.5	1212.5	1237.5	
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30	30	30	30
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	
R	262	280	316	334	352	388	406	442	460	478	514	532	568	586	604	640	658	694	712	730	766	784	802	838	856	892	910	928	964	982	1018	1036	1054	1090	1108	1144	1162	1180	1216	1234	1252	

■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
ユーザーケーブル付き	50.8	52.0	53.3	54.5	55.6	56.9	58.1	59.4	60.5	61.7	63.0	64.2	65.4	66.6	67.8	69.1	70.2	71.5	72.7	73.9	75.1	76.3	77.5	78.8	80.0	81.2	82.4	83.6	84.8	86.0	87.3	88.5	89.7	90.9	92.1	93.4	94.5	95.7	97.0	98.2	99.4	
ケーブルベア無し	49.3	50.4	51.5	52.6	53.7	54.8	55.9	57.0	58.1	59.2	60.3	61.4	62.5	63.6	64.7	65.8	66.9	68.0	69.1	70.2	71.3	72.4	73.5	74.6	75.7	76.8	77.9	79.0	80.1	81.2	82.3	83.4	84.5	85.6	86.7	87.8	88.9	90.0	91.1	92.2	93.3	

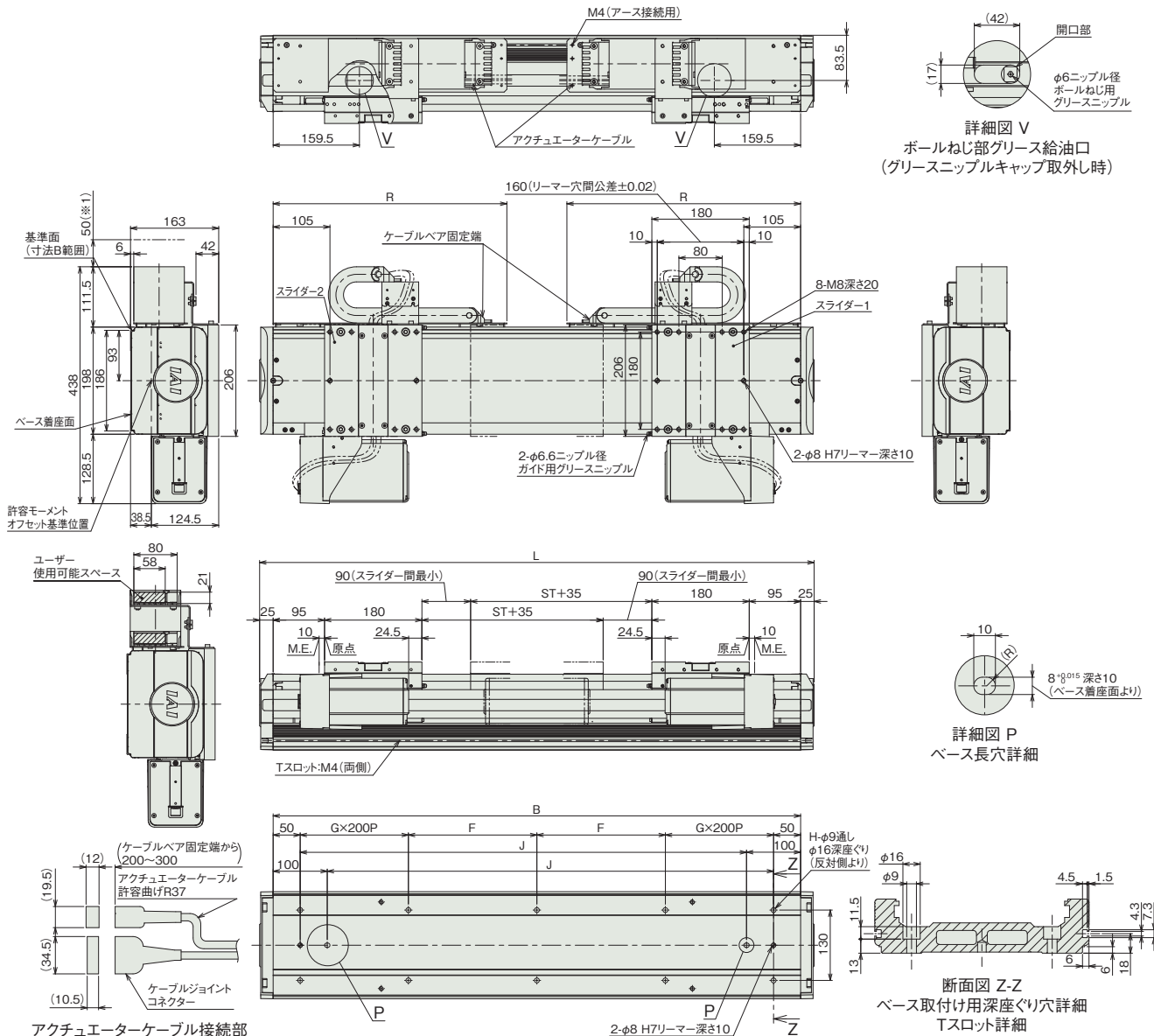
RCP6/
RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
RCS2
ISB/
ISPB
SSPA
ISDB/
ISDPB
NSA
IFA

選定
注意事項
非掲載機種
スライダ
リニアサーボ
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

■NSA-WXMM 拡張ケーブルベア取付方向 (横立て標準/ET5)

※1 ケーブルベアが影らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
 (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
 ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300				
RCP6/ RCP6S	L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025			
RCP5	B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975			
	F	237.5	262.5	287.5	312.5	337.5	362.5	387.5	412.5	437.5	462.5	487.5	512.5	537.5	562.5	587.5	612.5	637.5	662.5	687.5	712.5	737.5	762.5	787.5	812.5	837.5	862.5	887.5	912.5	937.5	962.5	987.5	1012.5	1037.5	1062.5	1087.5	1112.5	1137.5	1162.5	1187.5	1212.5	1237.5	1262.5	1287.5	1312.5
RCP4	G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	
	H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30	30	30	30	30
RCP3	J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975
	R	432	457	482	506	532	557	582	606	632	657	682	707	731	758	782	806	833	857	881	905	932	956	983	1006	1032	1056	1082	1106	1132	1156	1182	1206	1230	1256	1282	1306	1331	1357	1382	1406	1431	1456	1481	1506

■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300		
RCA	質量 (kg)	54.9	56.0	57.1	58.2	59.3	60.4	61.5	62.6	63.7	64.8	65.9	67.0	68.1	69.2	70.3	71.4	72.5	73.6	74.7	75.8	76.9	78.0	79.1	80.2	81.3	82.4	83.5	84.6	85.6	86.8	87.9	89.0	90.1	91.2	92.3	93.4	94.5	95.6	96.7	97.8	98.9	100.0

NSA-WXMXS

±10μm 標準
 バッテリーレスアプソ
 サポート機構
 本体幅 200mm
 750W

■型式項目

NSA - WXMXS - WA - 750 - [] - [] - [] - [] - AQ - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 750 750W	リード 50 50mm 25 25mm	ストローク 2350 2350mm 3000 3000mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X □ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	----------------------	-------------------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10
 水平 横立て 天吊り 垂直

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
2350	-
2400	-
2450	-
2500	-
2550	-
2600	-
2650	-
2700	-
2750	-
2800	-
2850	-
2900	-
2950	-
3000	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール(標準装備)(注1)	AQ	3-605	-
標準ケーブルベア取付方向(標準)(注2)	CT3	3-606	-
標準ケーブルベア取付方向(勝手違い)(注2)	CT4	3-606	-
吊り金具	EB	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準)(注2)	ET5	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(横立て勝手違い)(注2)	ET6	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準)(注2)	ET7	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り勝手違い)(注2)	ET8	3-606	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
ケーブルベア無し(標準)(注2)	NT3	3-609	-
ケーブルベア無し(勝手違い)(注2)	NT4	3-609	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準)(注2)	UM3	3-611	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向(勝手違い)(注2)	UM4	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音が発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。

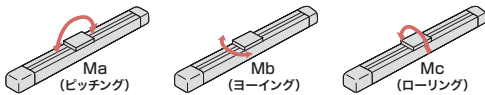
■メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	50	25
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60 120
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	2500 1300
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3
		最高加減速度 (G)	0.9 1
推力	定格推力 (N)	255.3	510.6
ストローク	最小ストローク (mm)	2350	2350
	最大ストローク (mm)	3000	3000
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.02mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：774 N・m
	Mb：1106 N・m
	Mc：2175 N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma：162 N・m
	Mb：231 N・m
	Mc：455 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター (200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート (17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)							
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	60	45	35	29	22	17	12	—
25	1300	120	90	70	52	40	29	20	11

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度
	2350~3000 (50mmごと)	
50		2500
25		1300

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

寸法図

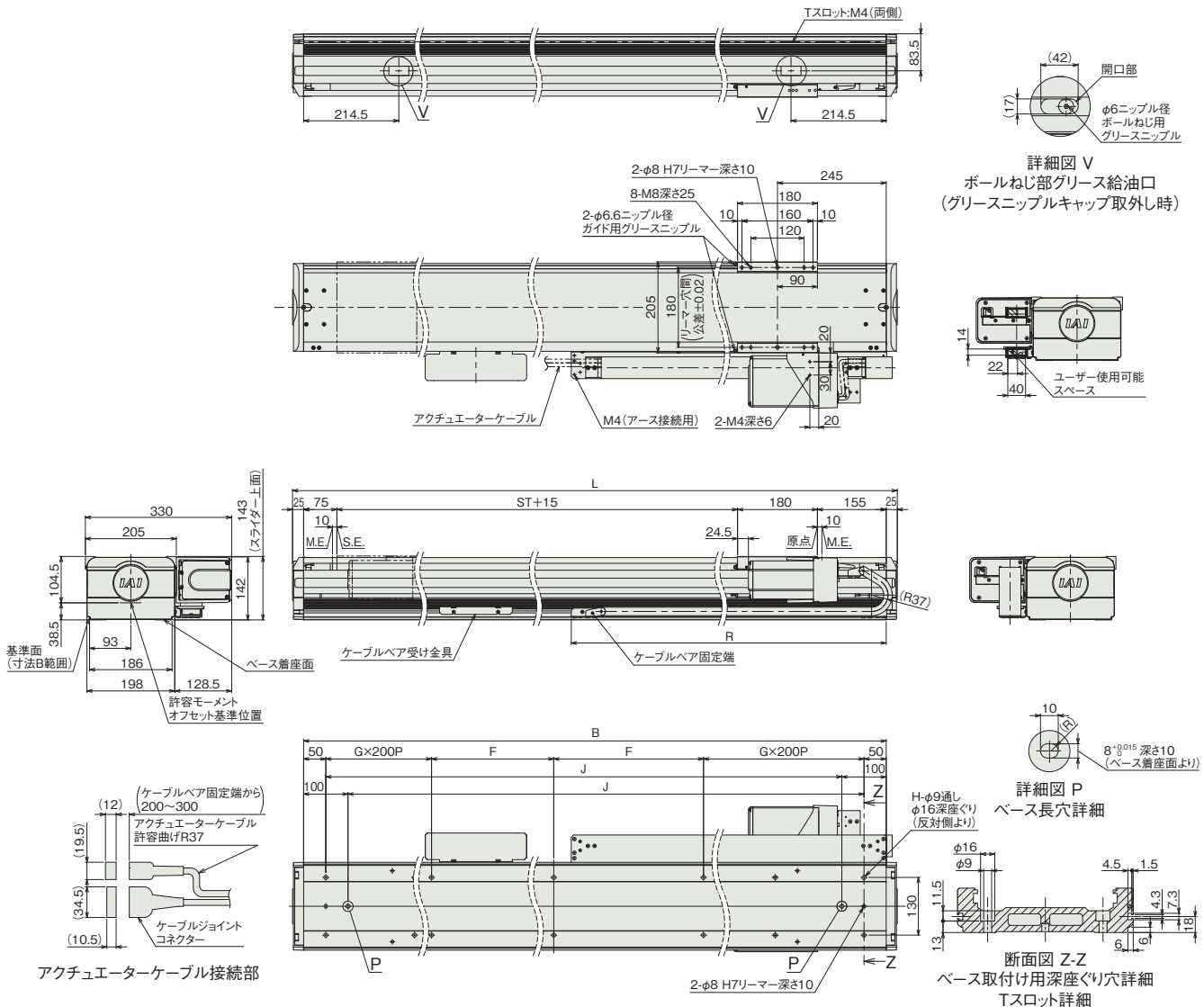
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD
3次元 CAD

■NSA-WXMXS_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34	34
J	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1349	1367	1403	1421	1439	1475	1493	1529	1547	1565	1601	1619	1655	1673

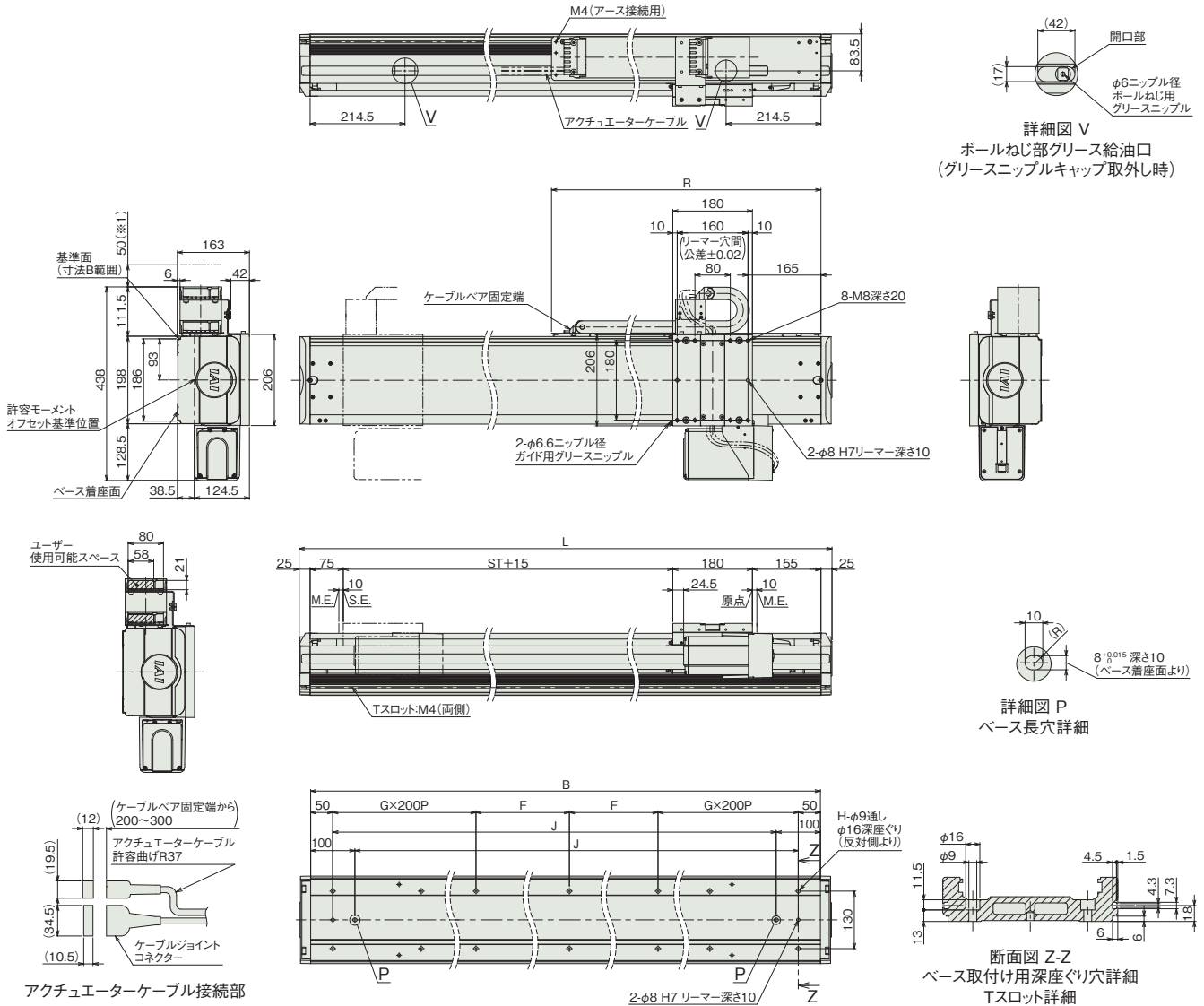
■ストローク別質量

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量 (kg)	79.9	81.1	82.2	83.4	84.5	85.6	86.8	87.9	89.0	90.1	91.3	92.4	93.6	94.7

■NSA-WXMXS 拡張ケーブルペア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルペアが影らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
 (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
 ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34	34
J	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1517	1542	1566	1591	1617	1643	1667	1691	1718	1742	1766	1790	1817	1841

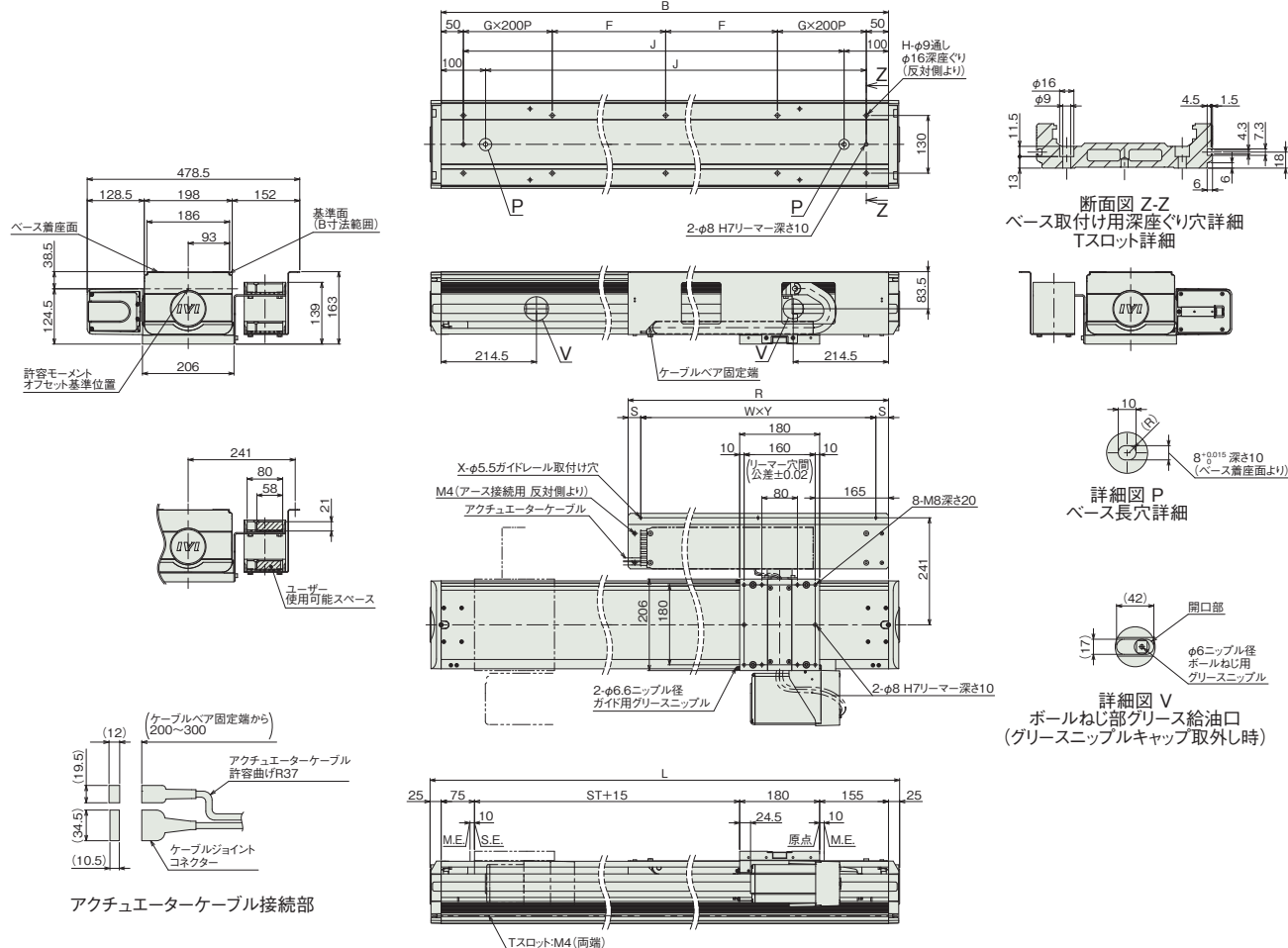
■ストローク別質量

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量 (kg)	82.3	83.4	84.6	85.7	86.8	88.0	89.2	90.3	91.4	92.6	93.7	94.8	96.0	97.1

■NSA-WXMXS 拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34	34
J	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1473	1498	1522	1547	1573	1598	1622	1647	1673	1698	1722	1746	1773	1797
S	24	24	23.5	23.5	24	24	23.5	28.5	26.5	24	21	18	16.5	28.5
W	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6
X	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7	7
Y	285	290	295	300	305	310	315	265	270	275	280	285	290	290

■ストローク別質量

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量 (kg)	83.6	84.8	85.9	87.1	88.3	89.5	90.7	91.9	93.0	94.1	95.2	96.4	97.6	98.8

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2		●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

NSA-WXXMM



■型式項目

NSA - WXXMM - WA - 750 - [] - [] - [] - [] - AQ - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA パッテリーレスアブソ	モーター種類 750 750W	リード 50 50mm 25 25mm	ストローク 2350 2350mm 2650 2650mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X [] 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	--------------------	---------------------------	---	---	---	---------------------------



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
2350	-
2400	-
2450	-
2500	-
2550	-
2600	-
2650	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール(標準装備)(注1)	AQ	3-605	-
標準ケーブルベア取付方向(標準)(注2)	CT3	3-606	-
標準ケーブルベア取付方向(勝手違い)(注2)	CT4	3-606	-
吊り金具	EB	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準)(注2)	ET5	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(横立て勝手違い)(注2)	ET6	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準)(注2)	ET7	3-606	-
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り勝手違い)(注2)	ET8	3-606	-
ケーブルベア無し(標準)(注2)	NT3	3-609	-
ケーブルベア無し(勝手違い)(注2)	NT4	3-609	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準)(注2)	UM3	3-611	-
ユーザー用ケーブルベア取付方向(勝手違い)(注2)	UM4	3-611	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音が発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。

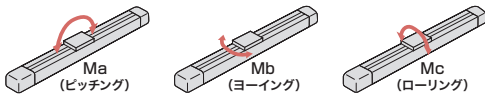
メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	50	25
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60 120
		最高速度 (mm/s)	2500 1300
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3
		最高加減速度 (G)	0.9 1
推力	定格推力 (N)	255.3	510.6
ストローク	最小ストローク (mm)	2350	2350
	最大ストローク (mm)	2650	2650
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.02mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：774 N・m
	Mb：1106 N・m
	Mc：2175 N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma：162 N・m
	Mb：231 N・m
	Mc：455 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター (200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート (17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)							
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	60	45	35	29	22	17	12	—
25	1300	120	90	70	52	40	29	20	11

ストロークと最高速度

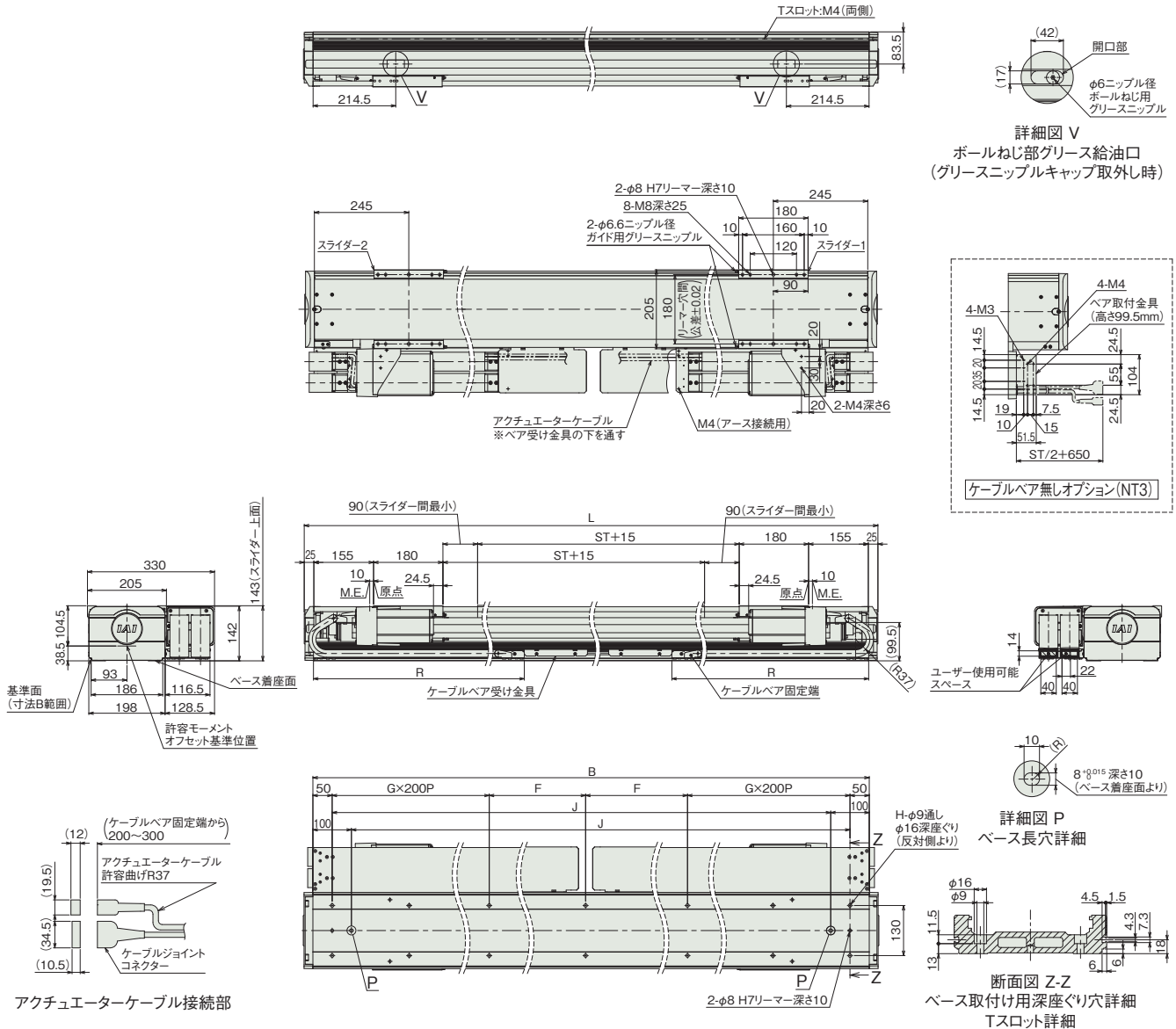
リード	ストローク	最高速度
	2350~2650 (50mmごと)	
50		2500
25		1300

(単位はmm/s)

■NSA-WXMXM_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
L	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	7	7	7	7	7	7
H	30	34	34	34	34	34	34
J	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1349	1367	1403	1421	1439	1475	1493

■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク							
	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	
ユーザー用ケーブルベア付き	105.7	106.9	108.1	109.3	110.5	111.8	112.9	
ケーブルベア無し	98.7	99.8	100.9	102.0	103.1	104.2	105.3	

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

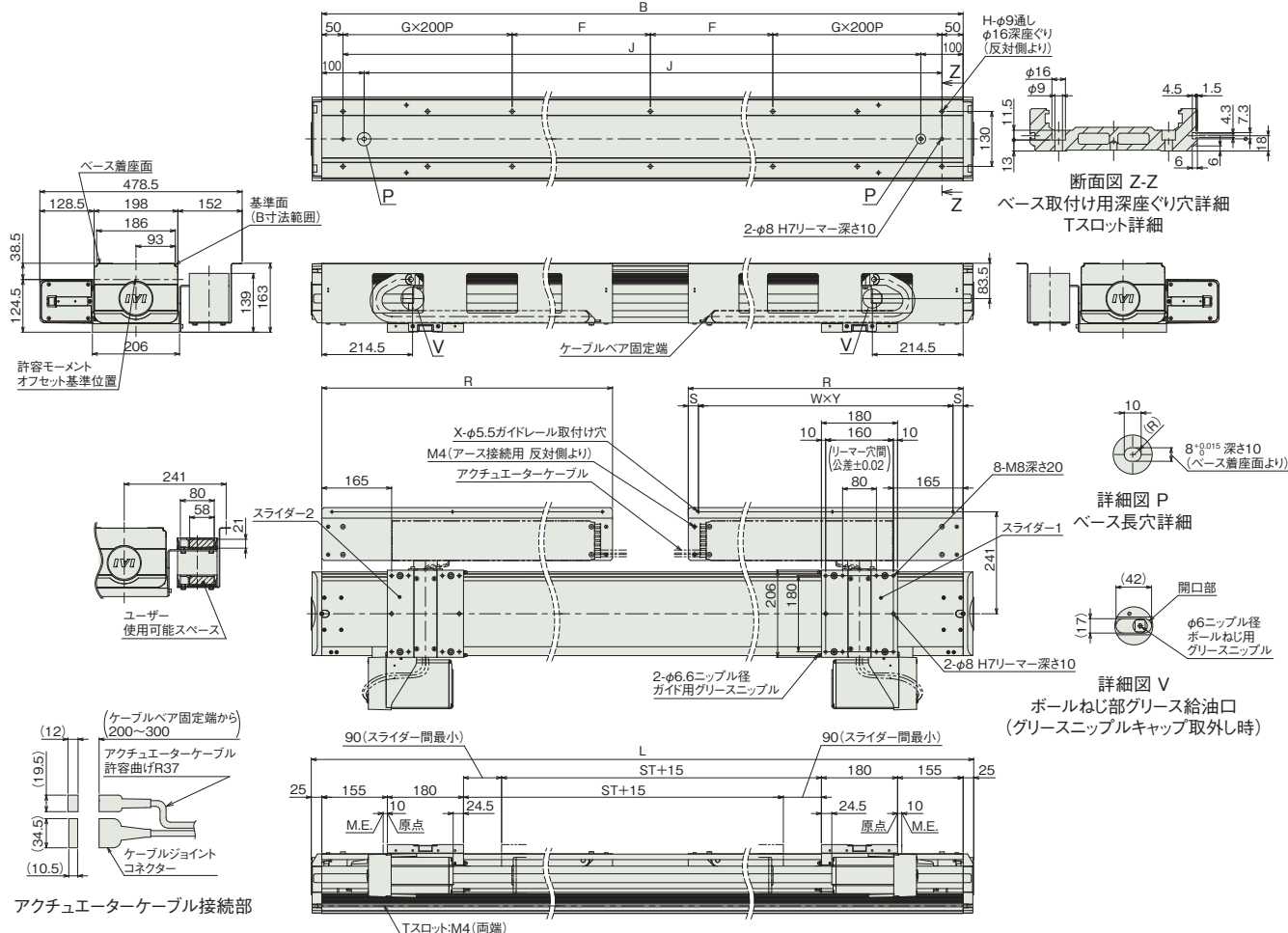
IFA

■NSA-WXMXM 拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
L	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	7	7	7	7	7	7
H	30	34	34	34	34	34	34
J	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1473	1498	1522	1547	1573	1598	1622
S	24	24	23.5	23.5	24	24	23.5
W	5	5	5	5	5	5	5
X	6	6	6	6	6	6	6
Y	285	290	295	300	305	310	315

■ストローク別質量

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
質量(kg)	110.2	111.5	112.8	114.0	115.3	116.6	117.8

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダはXSEL2軸コントローラーか、SCONまたはSSEL2台での制御になります。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

スライダータイプ

選定

注意事項

非掲載機種




スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

IFA

サーボモーター 200V (ベルト駆動タイプ)			
IFA	スライダー	IFA-SA□□-100	3-587 
		IFA-MA□□-200	3-593 
		IFA-MA□□-400	3-599 

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

IFA-SA□□-100

簡易防塵	バッテリーレスアプソ	本体幅 110mm	100W	ベルトタイプ
------	------------	-----------	------	--------

■型式項目

IFA	WA	100	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
シリーズ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 100W	200 ? 2600 200mm ? 2600mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
タイプ						
SA1L	モーター上付き					
SA2L	モーター水平					
SA3L	モーター下付き					
SA1R	モーター上付き勝手違い					
SA2R	モーター水平勝手違い					
SA3R	モーター下付き勝手違い					



CE RoHS 10

水平 横立て 天吊り 垂直

(注) 上写真はモーター上付き仕様 (SA1L) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
200	-	1450/1500	-
250/300	-	1550/1600	-
350/400	-	1650/1700	-
450/500	-	1750/1800	-
550/600	-	1850/1900	-
650/700	-	1950/2000	-
750/800	-	2050/2100	-
850/900	-	2150/2200	-
950/1000	-	2250/2300	-
1050/1100	-	2350/2400	-
1150/1200	-	2450/2500	-
1250/1300	-	2550/2600	-
1350/1400	-		-

■オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル取出し方向逆側	A6	3-605	-
AQシール (標準装備) (注1)	AQ	3-605	-
天吊り・横立て取付け仕様 (注2)	CSM	3-606	-
原点リミットスイッチ	L	3-608	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
ダブルスライダ仕様 (注3)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注2) 水平設置でご使用いただくことも可能です。
 (注3) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-588、3-592ページをご参照ください

選定上の注意

- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行うことはできません。
- 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [60mm] : 1200mm、最大 [90mm] : 1350mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-
	X21(21m)~X25(25m)	-	-	-	-
	X26(26m)~X30(30m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

■メインスペック

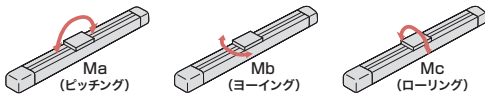
項目		内容	
ストローク		200~1450	1500~2600
リード	リード(mm)	28相当	28相当
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	20 15
		最高速度(mm/s)	2000 2000
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	1.71 1.71
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
		最高加減速度(G)	2.0 2.0
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	- -
		最高速度(mm/s)	- -
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	- -
		定格加減速度(G)	- -
		最高加減速度(G)	- -
推力	定格推力(N)	53.5 53.5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	- -	
	ブレーキ保持力(kgf)	- -	
ストローク	最小ストローク(mm)	200 1500	
	最大ストローク(mm)	1450 2600	
	ストロークピッチ(mm)	50 50	

(注4) ダブルスライダー仕様(V)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト リード28mm相当
繰返し位置決め精度	±0.04mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (シングルスライダー仕様)	Ma: 109N·m
	Mb: 156N·m
	Mc: 255N·m
静的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注5)	Ma: 744N·m
	Mb: 1060N·m
	Mc: 510N·m
動的許容モーメント (シングルスライダー仕様) (注6)	Ma: 32.9N·m
	Mb: 47.0N·m
	Mc: 76.8N·m
動的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注6)	Ma: スライダー実スパン最小[60mm] 182N·m、最大[90mm] 228N·m
	Mb: スライダー実スパン最小[60mm] 260N·m、最大[90mm] 325N·m
	Mc: スライダー実スパン最小[60mm] 125N·m、最大[90mm] 125N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) スライダー実スパンによらず数値は一律です。
(注6) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	ストローク (mm)	水平 加速度(G)																	
			0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
28	2000	200~1450	20	15.5	12.5	10	8.5	7.5	6.5	5.5	4.7	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.4	2.2	2
		1500~2600	15	15	12.5	10	8.5	7.5	6.5	5.5	4.7	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.4	2.2	2

(注) コントローラー電源電圧の違いによるスペックの差はありません。

■速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	呼びストローク (mm)	水平 加速度(G)																	
			0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
28	2000	350~1450	18	13.5	10.5	8	6.5	5.5	4.5	3.5	2.7	2.3	1.9	1.5	1.2	1	0.7	0.4	0.2	
		1500~2600	13	13	10.5	8	6.5	5.5	4.5	3.5	2.7	2.3	1.9	1.5	1.2	1	0.7	0.4	0.2	

(注) 呼びストローク: 実際に動作可能なストローク(有効ストローク)ではなく、型式に掲載するストローク

(注) コントローラー電源電圧の違いによるスペックの差はありません。

■ストロークと最高速度

200~2600 (50mmごと)
2000

(単位はmm/s)

寸法図

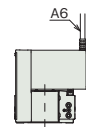
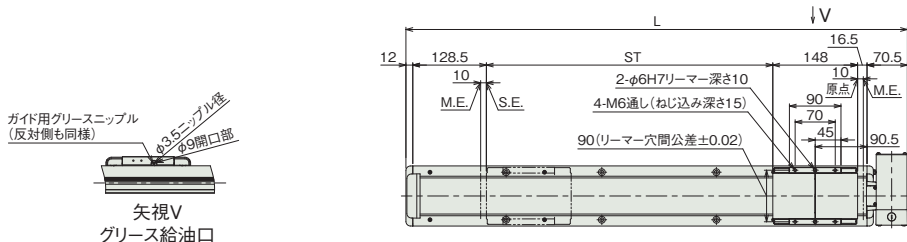
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



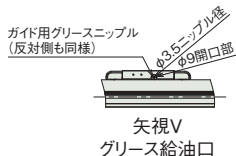
■ IFA-SA1 (モーター上付き)

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はSA1Lです。

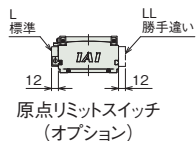
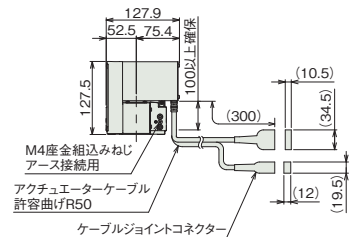
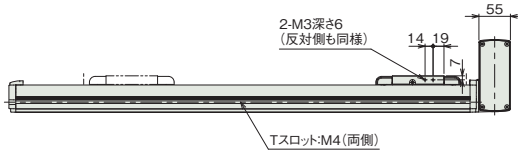
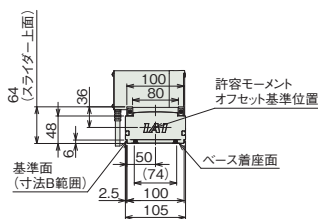
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



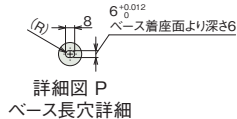
ケーブル取出し方向逆例 (オプション)



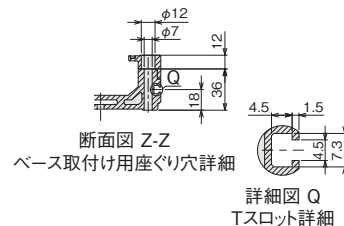
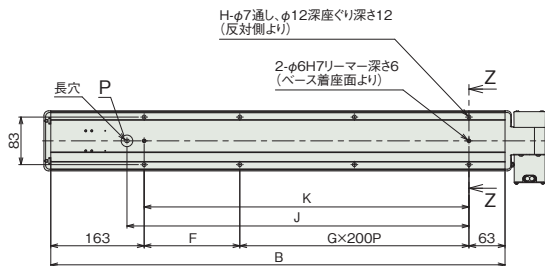
矢視V
グリス給油口



原点リミットスイッチ (オプション)



詳細図 P
ベース長穴詳細



■ ストローク別寸法

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
L	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5	1475.5	1525.5	1575.5	1625.5	1675.5	1725.5	1775.5
B	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693
F	67	117	167	217	267	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	7
H	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
J	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497
K	267	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467

ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
L	1825.5	1875.5	1925.5	1975.5	2025.5	2075.5	2125.5	2175.5	2225.5	2275.5	2325.5	2375.5	2425.5	2475.5	2525.5	2575.5	2625.5	2675.5	2725.5	2775.5	2825.5	2875.5	2925.5	2975.5
B	1743	1793	1843	1893	1943	1993	2043	2093	2143	2193	2243	2293	2343	2393	2443	2493	2543	2593	2643	2693	2743	2793	2843	2893
F	117	167	217	267	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267
G	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
H	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
J	1547	1597	1647	1697	1747	1797	1847	1897	1947	1997	2047	2097	2147	2197	2247	2297	2347	2397	2447	2497	2547	2597	2647	2697
K	1517	1567	1617	1667	1717	1767	1817	1867	1917	1967	2017	2067	2117	2167	2217	2267	2317	2367	2417	2467	2517	2567	2617	2667

■ ストローク別質量

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
質量 (kg)	6.0	6.3	6.6	7.0	7.3	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.9	10.2	10.5	10.8	11.2	11.5	11.8	12.1	12.4	12.8	13.1	13.4	13.7

ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
質量 (kg)	14.1	14.4	14.7	15.0	15.4	15.7	16.0	16.3	16.7	17.0	17.3	17.6	17.9	18.3	18.6	18.9	19.2	19.6	19.9	20.2	20.5	20.9	21.2	21.5

■寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 下図はSA1Lです。
 (注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

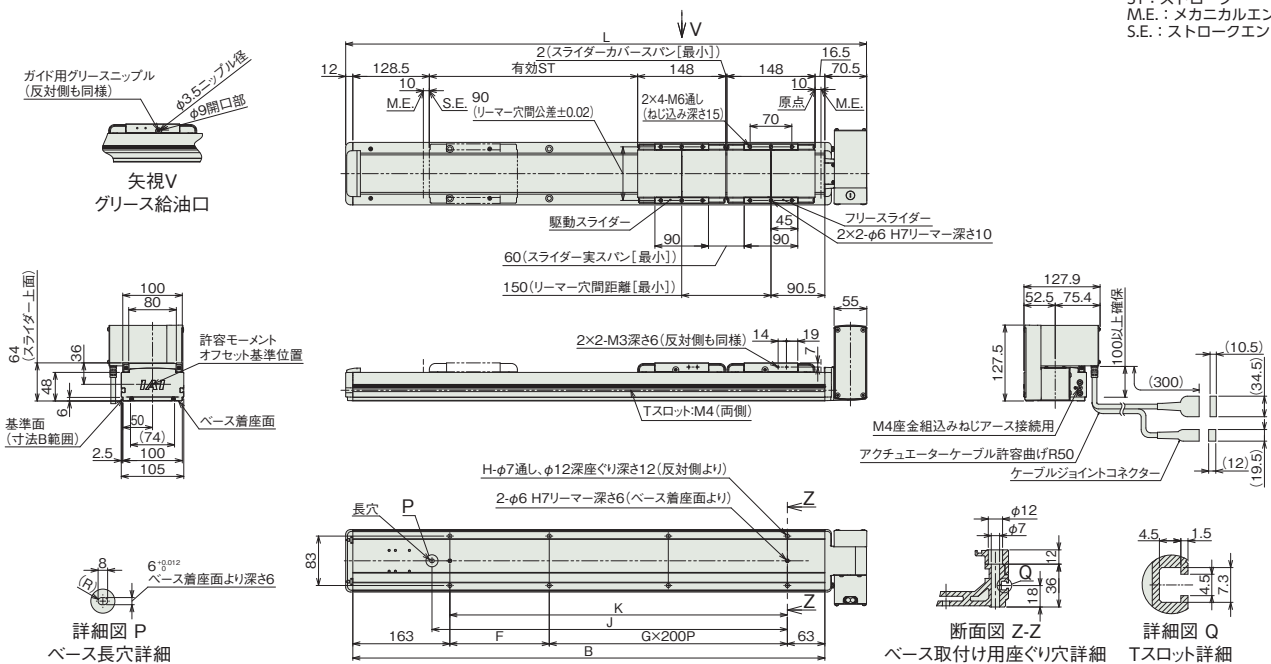
ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA



■ストローク別寸法

呼びストローク	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
スライダー実スパン最小[60mm]	—	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
スライダー実スパン最大[90mm]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
L	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5	1475.5	1525.5	1575.5	1625.5	1675.5	1725.5	1775.5	1825.5
B	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693	1743
F	217	267	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
G	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7
H	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
J	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547
K	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467	1517

呼びストローク	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
有効ストローク	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450
スライダー実スパン最小[60mm]	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420
スライダー実スパン最大[90mm]	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420
L	1875.5	1925.5	1975.5	2025.5	2075.5	2125.5	2175.5	2225.5	2275.5	2325.5	2375.5	2425.5	2475.5	2525.5	2575.5	2625.5	2675.5	2725.5	2775.5	2825.5	2875.5	2925.5	2975.5
B	1793	1843	1893	1943	1993	2043	2093	2143	2193	2243	2293	2343	2393	2443	2493	2543	2593	2643	2693	2743	2793	2843	2893
F	167	217	267	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267
G	7	7	8	8	8	8	8	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
H	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
J	1597	1647	1697	1747	1797	1847	1897	1947	1997	2047	2097	2147	2197	2247	2297	2347	2397	2447	2497	2547	2597	2647	2697
K	1567	1617	1667	1717	1767	1817	1867	1917	1967	2017	2067	2117	2167	2217	2267	2317	2367	2417	2467	2517	2567	2617	2667

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
スライダー実スパン最小[60mm]	—	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
スライダー実スパン最大[90mm]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
質量(kg)	7.7	8.0	8.3	8.6	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.6	10.9	11.2	11.5	11.9	12.2	12.5	12.8	13.1	13.5	13.8	14.1	14.4	14.8

呼びストローク	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
有効ストローク	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450
スライダー実スパン最小[60mm]	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420
スライダー実スパン最大[90mm]	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420
質量(kg)	15.1	15.4	15.7	16.1	16.4	16.7	17.0	17.4	17.7	18.0	18.3	18.6	19.0	19.3	19.6	19.9	20.3	20.6	20.9	21.2	21.6	21.9	22.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー-0.7kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IFA-MA□□-200

簡易防塵

バッテリーレスアプン

本体幅
130
mm

200
W

ベルトタイプ

型式項目

IFA		WA	200				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
MA1L	モーター上付き	WA	200 200W	200 3200	T2	N 無し	オプション 下記オプション 価格表参照
MA2L	モーター水平	バッテリーレスアプン		200mm 3200mm (50mmごと)	SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	S 3m	
MA3L	モーター下付き				RCON	M 5m	
MA1R	モーター上付き勝手違い				RSEL	X□□ 長さ指定	
MA2R	モーター水平勝手違い						
MA3R	モーター下付き勝手違い						



(注) 上写真はモーター上付き仕様 (MA1L) です。



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
200	-	1750/1800	-
250/300	-	1850/1900	-
350/400	-	1950/2000	-
450/500	-	2050/2100	-
550/600	-	2150/2200	-
650/700	-	2250/2300	-
750/800	-	2350/2400	-
850/900	-	2450/2500	-
950/1000	-	2550/2600	-
1050/1100	-	2650/2700	-
1150/1200	-	2750/2800	-
1250/1300	-	2850/2900	-
1350/1400	-	2950/3000	-
1450/1500	-	3050/3100	-
1550/1600	-	3150/3200	-
1650/1700	-		-

選定上の注意

- (1) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行うことはできません。
- (4) 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [80mm] : 1600mm、最大 [120mm] : 1800mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
- (7) ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 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
ケーブル取出し方向逆側	A6	3-605	-
AQシール (標準装備) (注1)	AQ	3-605	-
天吊り・横立て取付け仕様 (注2)	CSM	3-606	-
吊り金具 (注3)	EB	3-606	-
原点リミットスイッチ (注3)	L	3-608	-
原点リミットスイッチ勝手違い (注3)	LL	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
ダブルスライダ仕様 (注4)	W	3-612	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注2) 水平設置でご使用いただくことも可能です。
 (注3) 吊り金具 (EB) と原点リミットスイッチ (L/LL) は、互いに干渉するため併用できません。
 (注4) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-594、3-598 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-	-	-
	X31(31m) ~ X35(35m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

■メインスペック

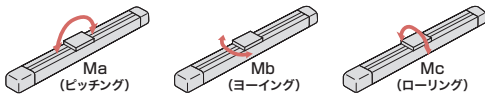
項目		内容	
リード	リード (mm)	42相当	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) [コントローラー電源電圧AC200V] (注5)	25
		最大可搬質量 (kg) [コントローラー電源電圧AC100V] (注5)	17
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	3000
		最低速度 (mm/s)	2.57
		定格加減速度 (G)	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-
		最高速度 (mm/s)	-
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-
		定格加減速度 (G)	-
推力	定格推力 (N)	71.2	
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	-	
	最小ストローク (mm)	200	
	最大ストローク (mm)	3200	
	ストロークピッチ (mm)	50	

(注5) ダブルスライダ仕様 (V) 選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト リード42mm相当
繰返し位置決め精度	±0.04mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (シングルスライダ仕様)	Ma: 259N・m
	Mb: 369N・m
	Mc: 604N・m
静的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注6)	Ma: 1760N・m
	Mb: 2520N・m
	Mc: 1210N・m
動的許容モーメント (シングルスライダ仕様) (注7)	Ma: 81.0N・m
	Mb: 116N・m
	Mc: 189N・m
動的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注7)	Ma: スライダ実スパン最小[80mm] 448N・m、最大[120mm] 561N・m
	Mb: スライダ実スパン最小[80mm] 640N・m、最大[120mm] 801N・m
	Mc: スライダ実スパン最小[80mm] 307N・m、最大[120mm] 307N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注6) スライダ実スパンによらず数値は一律です。
(注7) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	姿勢 コントローラー電源電圧	水平 加速度 (G)																	
			0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
			42	3000	AC200V	25	18	14	11	9	7.5	6.5	5.5	4.6	3.8	3.2	2.6	2.3	2	1.7
		AC100V	17	11	8	6.5	5.5	4.5	4	3.5	3.2	2.9	2.7	2.6	2.3	2	1.7	1.4	1.2	1

■速度・加速度別可搬質量表 (ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	姿勢 コントローラー電源電圧	水平 加速度 (G)																		
			0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	
			42	3000	AC200V	21	14	10	7	5	3.5	2.5	1.5	0.6							
		AC100V	13	7	4	2.5	1.5	0.5													

■ストロークと最高速度

200~3200 (50mmごと)
3000

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

寸法図

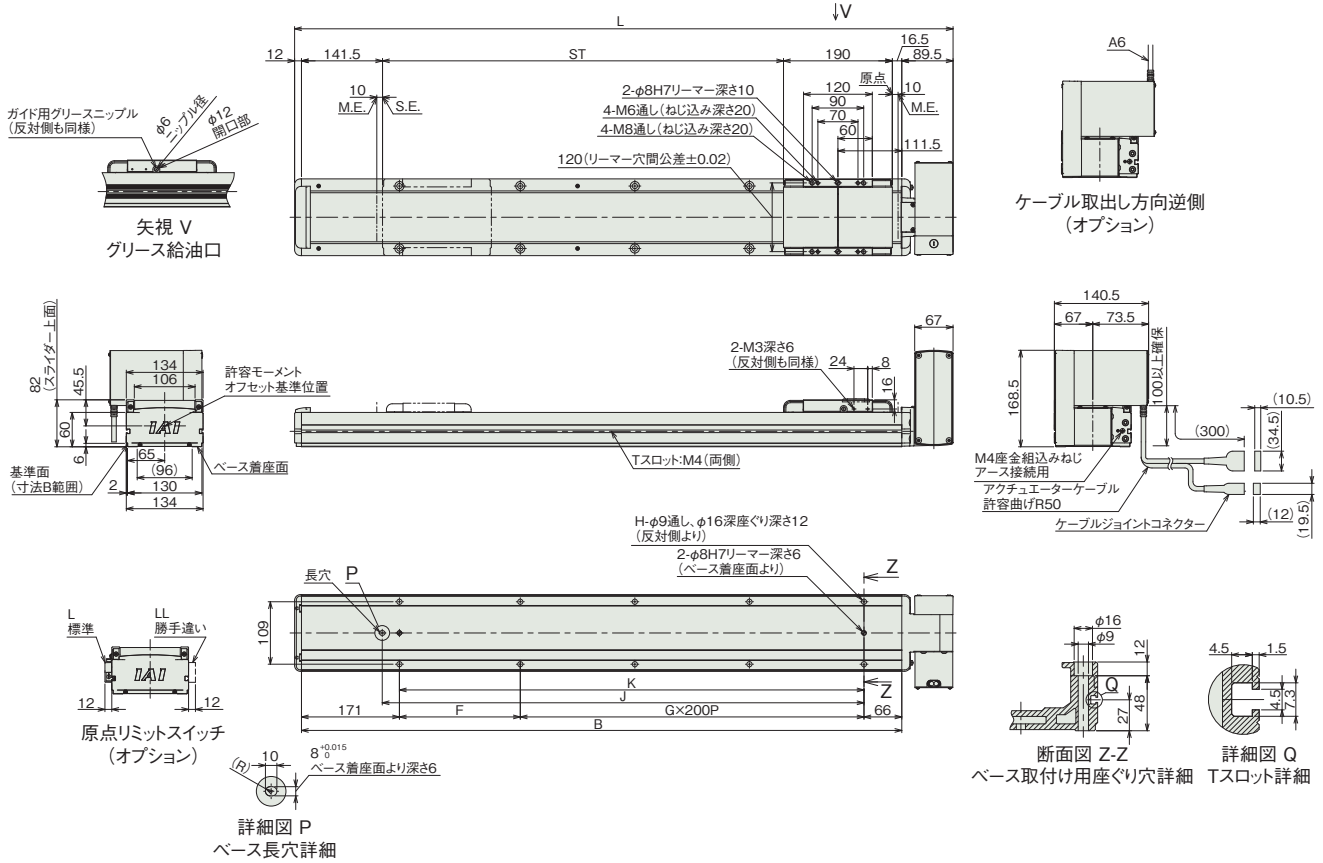
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■ IFA-MA1 (モーター上付き)

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
(注) 下図はMA1Lです。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ ストローク別寸法

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	
L	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5	
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	
F	111	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	
G	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	
H	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20	20
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841	
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	
L	2199.5	2249.5	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5	
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548	
F	61	111	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	
G	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16
H	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36	
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341	
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311	

■ ストローク別質量

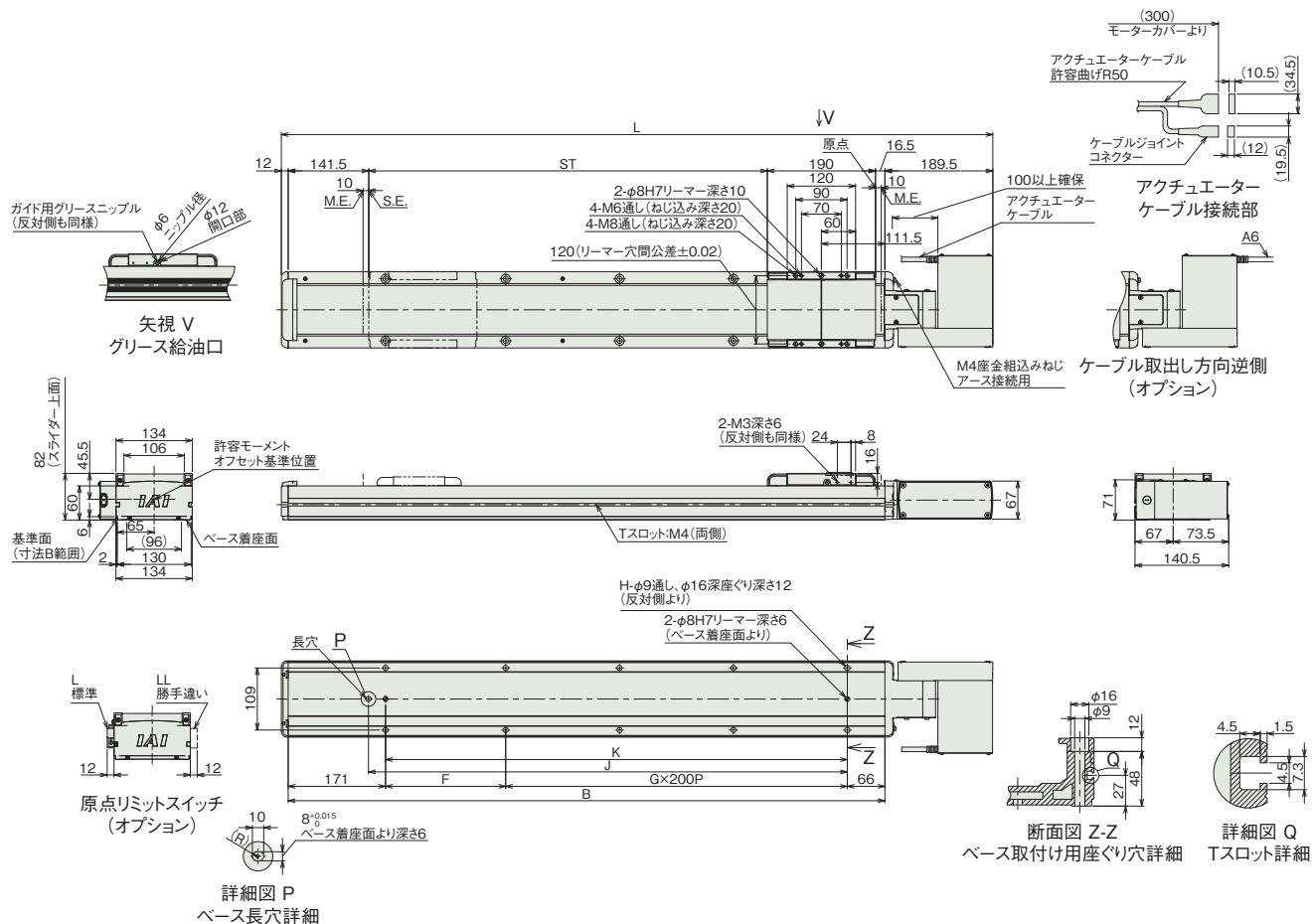
ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700
質量(kg)	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9	17.4	17.9	18.4	19.0	19.5	20.0	20.5	21.0	21.5	22.0	22.5	23.0	23.6	24.1	24.6	25.1	25.6	26.1

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	26.6	27.1	27.7	28.2	28.7	29.2	29.7	30.2	30.7	31.2	31.8	32.3	32.8	33.3	33.8	34.3	34.8	35.3	35.9	36.4	36.9	37.4	37.9	38.4	38.9	39.4	40.0	40.5	41.0	41.5

■ IFA-MA2 (モーター水平)

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 下図はMA2Lです。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



選定
 注意事項
 非搭載機種
 スライダー
 リニアサーボ
 オプション/資料
 ケーブル型式
 一覧表

■ ストローク別寸法

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700				
L	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5	2199.5	2249.5				
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048				
F	111	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811
G	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	8	8	8	
H	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	20	20	20	
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841	1841	1841	1841	
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1811	1811	1811	

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200					
L	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5	3699.5	3749.5	3749.5	3749.5	3749.5		
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548	3548	3548	3548	3548	
F	61	111	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1611	1611	
G	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16	16	16	16	
H	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36	36	36	36	36	
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341	3341	3341	3341	3341	
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311	3311	3311	3311	3311	3311

■ ストローク別質量

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700		
質量 (kg)	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9	17.4	17.9	18.4	19.0	19.5	20.0	20.5	21.0	21.5	22.0	22.5	23.0	23.6	24.1	24.6	25.1	25.6	26.1	26.1	26.1

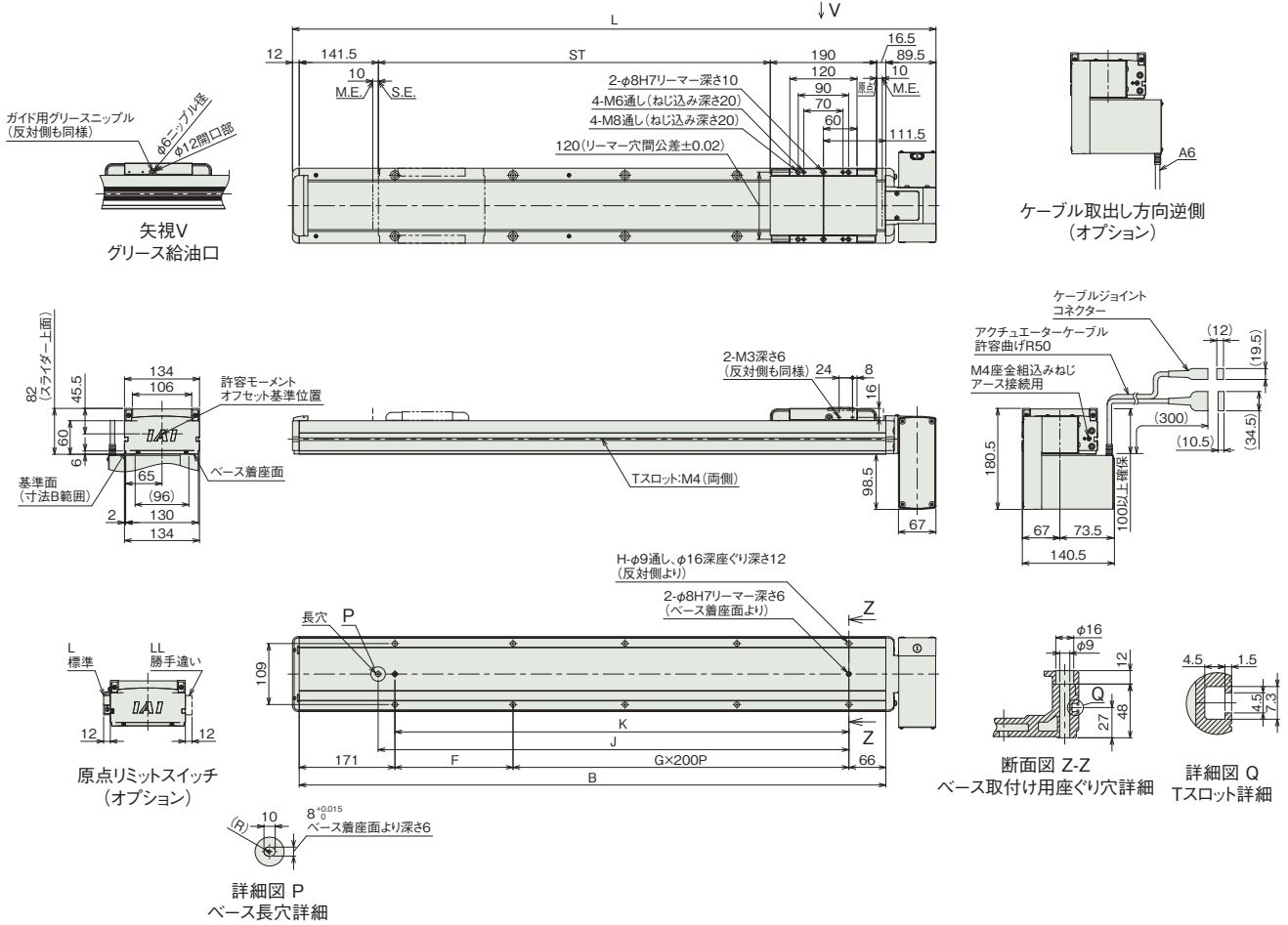
ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200			
質量 (kg)	26.6	27.1	27.7	28.2	28.7	29.2	29.7	30.2	30.7	31.2	31.8	32.3	32.8	33.3	33.8	34.3	34.8	35.3	35.9	36.4	36.9	37.4	37.9	38.4	38.9	39.4	40.0	40.5	41.0	41.5	41.5	41.5	41.5

RCP6/
RCP6S
 RCP5
 RCP4
 RCP3
 RCA
 RCS4
 RCS3
 RCS2
 ISB/
ISPB
 SSPA
 ISDB/
ISDPB
 NSA

■ IFA-MA3 (モーター下付き)

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 下図はMA3Lです。

ST: ストローク
 M.E.: メカカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ ストローク別寸法

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700
L	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048
F	111	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611
G	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	
H	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
L	2199.5	2249.5	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F	61	111	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511
G	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16	16
H	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36	36
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

■ ストローク別質量

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700
質量(kg)	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9	17.4	17.9	18.4	19.0	19.5	20.0	20.5	21.0	21.5	22.0	22.5	23.0	23.6	24.1	24.6	25.1	25.6	26.1

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	26.6	27.1	27.7	28.2	28.7	29.2	29.7	30.2	30.7	31.2	31.8	32.3	32.8	33.3	33.8	34.3	34.8	35.3	35.9	36.4	36.9	37.4	37.9	38.4	38.9	39.4	40.0	40.5	41.0	41.5

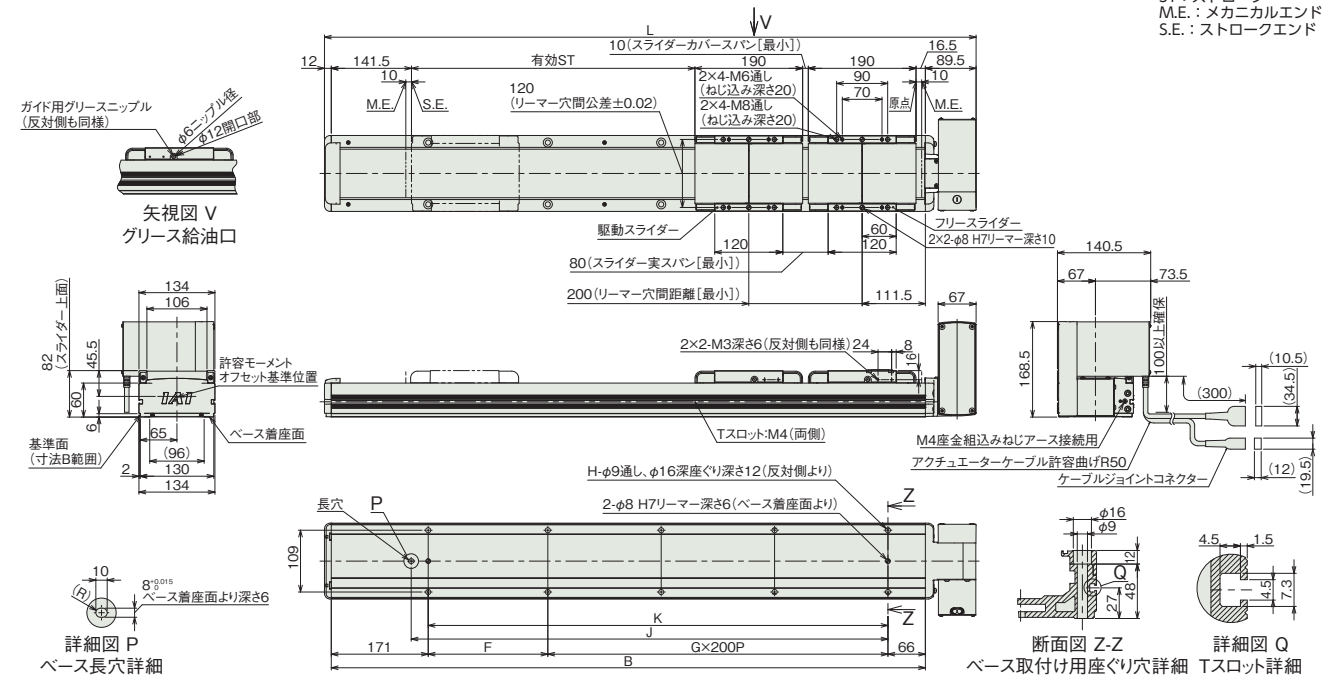
■寸法図(ダブルライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、ライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 下図はMA1Lです。
 (注) 下図はライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5	2199.5	2249.5
B	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148
F	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	8	8	9	9
H	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22
J	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841	1891	1941
K	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911

呼びストローク	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
有効ストローク	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5
B	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	15	15	15	15	15	16	16
H	22	22	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	34	34	36	36
J	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
質量 (kg)	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4	17.9	18.4	18.9	19.4	19.9	20.5	21.0	21.5	22.0	22.5	23.0	23.5	24.0	24.5	25.1	25.6	26.1	26.6	27.1	27.6	28.1	28.6

呼びストローク	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
有効ストローク	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量 (kg)	29.2	29.7	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.3	33.8	34.3	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.4	37.9	38.4	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.5	42.0	42.5	43.0

(注) シングルライダー仕様にフリーライダー1.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式 (一覧表)

RCP6/ RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/ ISPB

SSPA

ISDB/ ISPDB

NSA

IFA

IFA-MA□□-400

簡易防塵	バッテリーレスアプン	本体幅 130mm	400W	ベルトタイプ
------	------------	-----------	------	--------

型式項目

IFA - [] - WA - 400 - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
MA1L	モーター上付き	WA	400 400W	200 3200	T2	N S M X□□	オプション 下記オプション 価格表参照
MA2L	モーター水平	バッテリーレスアプン		200mm 3200mm (50mmごと)	SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	無し 3m 5m 長さ指定	
MA3L	モーター下付き				T4	RCON RSEL	
MA1R	モーター上付き勝手違い						
MA2R	モーター水平勝手違い						
MA3R	モーター下付き勝手違い						



(注) 上写真はモーター上付き仕様 (MA1L) です。

CE RoHS 10

水平 横立て 天吊り 垂直

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
200	-	1750/1800	-
250/300	-	1850/1900	-
350/400	-	1950/2000	-
450/500	-	2050/2100	-
550/600	-	2150/2200	-
650/700	-	2250/2300	-
750/800	-	2350/2400	-
850/900	-	2450/2500	-
950/1000	-	2550/2600	-
1050/1100	-	2650/2700	-
1150/1200	-	2750/2800	-
1250/1300	-	2850/2900	-
1350/1400	-	2950/3000	-
1450/1500	-	3050/3100	-
1550/1600	-	3150/3200	-
1650/1700	-		-



- 選定上の注意
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
 - 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 押付け動作を行うことはできません。
 - 負荷率により使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
 - 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
 - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下 (ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小 [80mm] : 1600mm、最大 [120mm] : 1800mm 以下) です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。
 - ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-253 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
ケーブル取出し方向逆側	A6	3-605	-
AQシール (標準装備) (注1)	AQ	3-605	-
天吊り・横立て取付け仕様 (注2)	CSM	3-606	-
吊り金具 (注3)	EB	3-606	-
原点リミットスイッチ (注3)	L	3-608	-
原点リミットスイッチ勝手違い (注3)	LL	3-608	-
原点逆仕様	NM	3-609	-
ダブルスライダ仕様 (注4)	W	3-612	-

- (注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注2) 水平設置でご使用いただくことも可能です。
 (注3) 吊り金具 (EB) と原点リミットスイッチ (L/LL) は、互いに干渉するため併用できません。
 (注4) ダブルスライダ仕様 (W) 選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-600、3-604 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

メインスペック

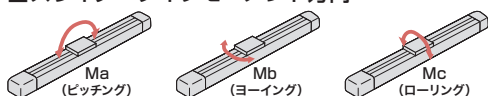
項目		内容	
リード	リード (mm)	42相当	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注5)	40
		最高速度 (mm/s)	3000
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	2.57
		定格加減速度 (G)	0.3
垂直	可搬質量	最高加減速度 (G)	2.0
		最大可搬質量 (kg)	-
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-
		最低速度 (mm/s)	-
推力	定格推力 (N)	142.4	
	ブレーキ仕様	-	
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	-	
	最小ストローク (mm)	200	
ストローク	最大ストローク (mm)	3200	
	ストロークピッチ (mm)	50	

(注5) ダブルスライダ仕様 (V) 選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト リード42mm相当
繰返し位置決め精度	±0.04mm
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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント (シングルスライダ仕様)	Ma: 259N・m
	Mb: 369N・m
	Mc: 604N・m
静的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注6)	Ma: 1760N・m
	Mb: 2520N・m
	Mc: 1210N・m
動的許容モーメント (シングルスライダ仕様) (注7)	Ma: 81.0N・m
	Mb: 116N・m
	Mc: 189N・m
動的許容モーメント (ダブルスライダ仕様) (注7)	Ma: スライダ実スパン最小[80mm] 448N・m、最大[120mm] 561N・m
	Mb: スライダ実スパン最小[80mm] 640N・m、最大[120mm] 801N・m
	Mc: スライダ実スパン最小[80mm] 307N・m、最大[120mm] 307N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注6) スライダ実スパンによらず数値は一律です。
(注7) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

姿勢		水平																	
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)																	
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
42	3000	40	30	23	19	16	13	12	10	9	8	7	6.3	5.6	5	4.6	4.2	3.8	3.5

(注) コントローラ電源電圧の違いによるスペックの差はありません。

■速度・加速度別可搬質量表 (ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平																	
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)																	
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
42	3000	36.5	26.5	19.5	15.5	12.5	9.5	8.5	6.5	5.5	4.5	3.5	2.8	2.1	1.5	1.1	0.7	0.3	

(注) コントローラ電源電圧の違いによるスペックの差はありません。

■ストロークと最高速度

200~3200 (50mmごと)
3000

(単位はmm/s)

寸法図

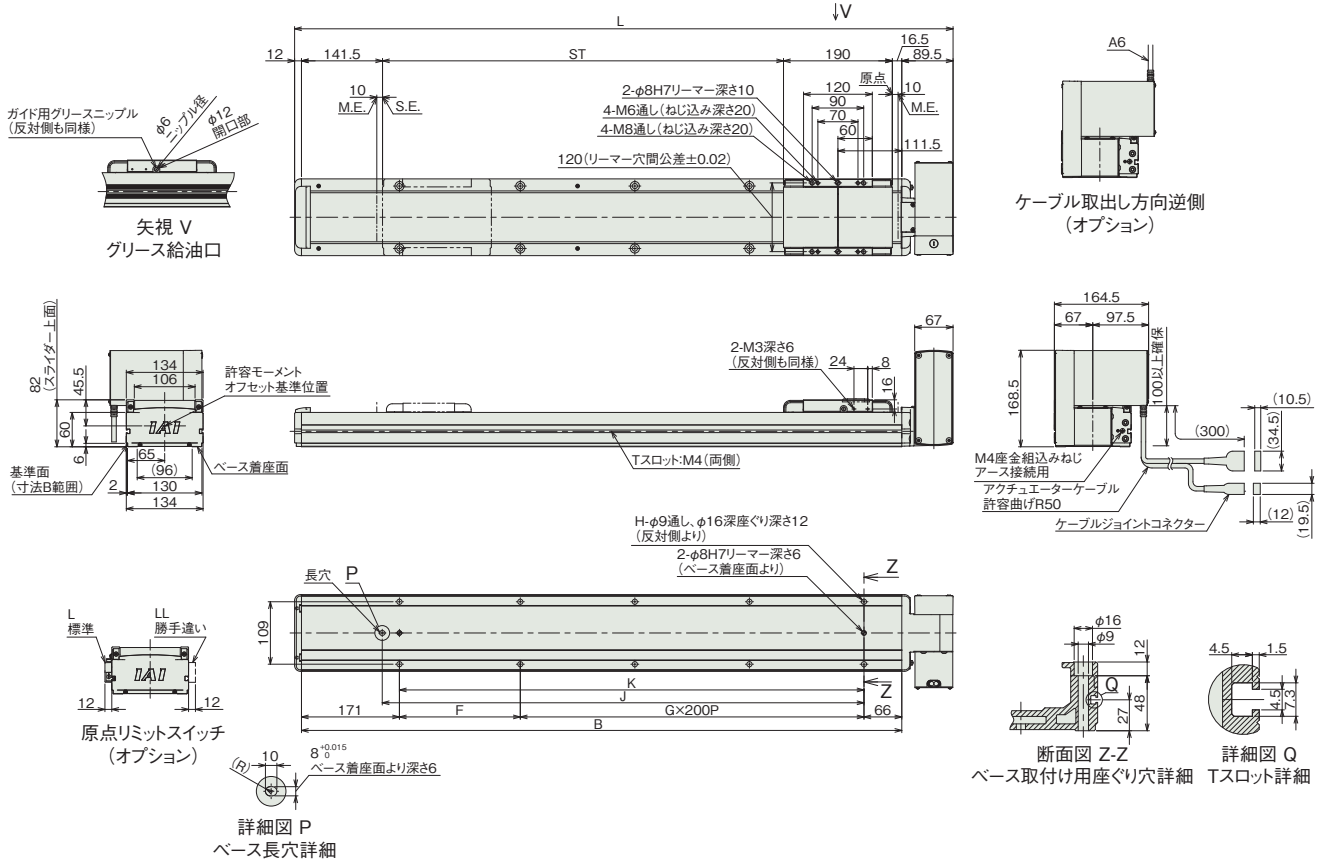
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■ IFA-MA1 (モーター上付き)

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
(注) 下図はMA1Lです。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ ストローク別寸法

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700		
L	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5		
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048		
F	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211		
G	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	
H	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841		
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811		

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
L	2199.5	2249.5	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16
H	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

■ ストローク別質量

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700
質量 (kg)	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.8	14.3	14.8	15.3	15.8	16.3	16.8	17.3	17.9	18.4	18.9	19.4	19.9	20.4	20.9	21.4	22.0	22.5	23.0	23.5	24.0	24.5	25.0	25.5	26.1	26.6

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量 (kg)	27.1	27.6	28.1	28.6	29.1	29.6	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.4	41.9

ISB/ISPB

SSPA

ISDB/ISPDB

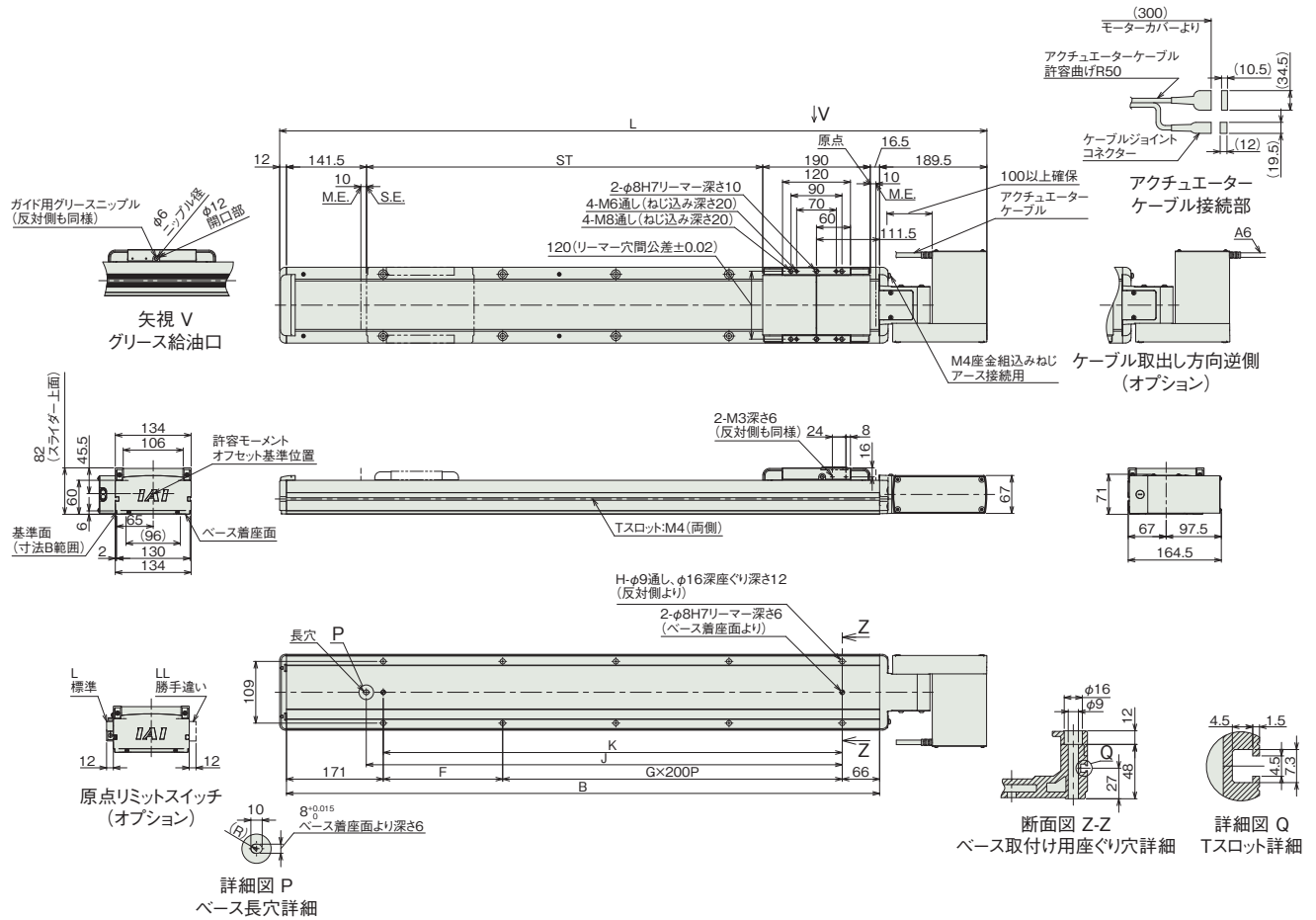
NSA

IFA

■ IFA-MA2 (モーター水平)

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 下図はMA2Lです。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



選定
 注意事項
 非搭載機種
 スライダー
 リニアサーボ
 オプション/資料
 ケーブル型式
 一覧表

■ ストローク別寸法

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700				
L	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5	2199.5	2249.5				
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048				
F	111	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811
G	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	8	8	8	
H	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	20	20	20	
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841	1841	1841	1841	
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1811	1811	1811	

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200				
L	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5	3699.5	3749.5				
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548	3598	3648	3698	3748
F	61	111	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711
G	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16	16	16	16	
H	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36	36	36	36	
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341	3341	3341	3341	3341
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311	3311	3311	3311	3311

■ ストローク別質量

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	
質量(kg)	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.8	14.3	14.8	15.3	15.8	16.3	16.8	17.3	17.9	18.4	18.9	19.4	19.9	20.4	20.9	21.4	22.0	22.5	23.0	23.5	24.0	24.5	25.0	25.5	26.1	26.6	26.6

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200		
質量(kg)	27.1	27.6	28.1	28.6	29.1	29.6	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.4	41.9	41.9	41.9

RCP6/
RCP6S
 RCP5
 RCP4
 RCP3
 RCA
 RCS4
 RCS3
 RCS2
 ISB/
ISPB
 SSPA
 ISDB/
ISDPB
 NSA

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

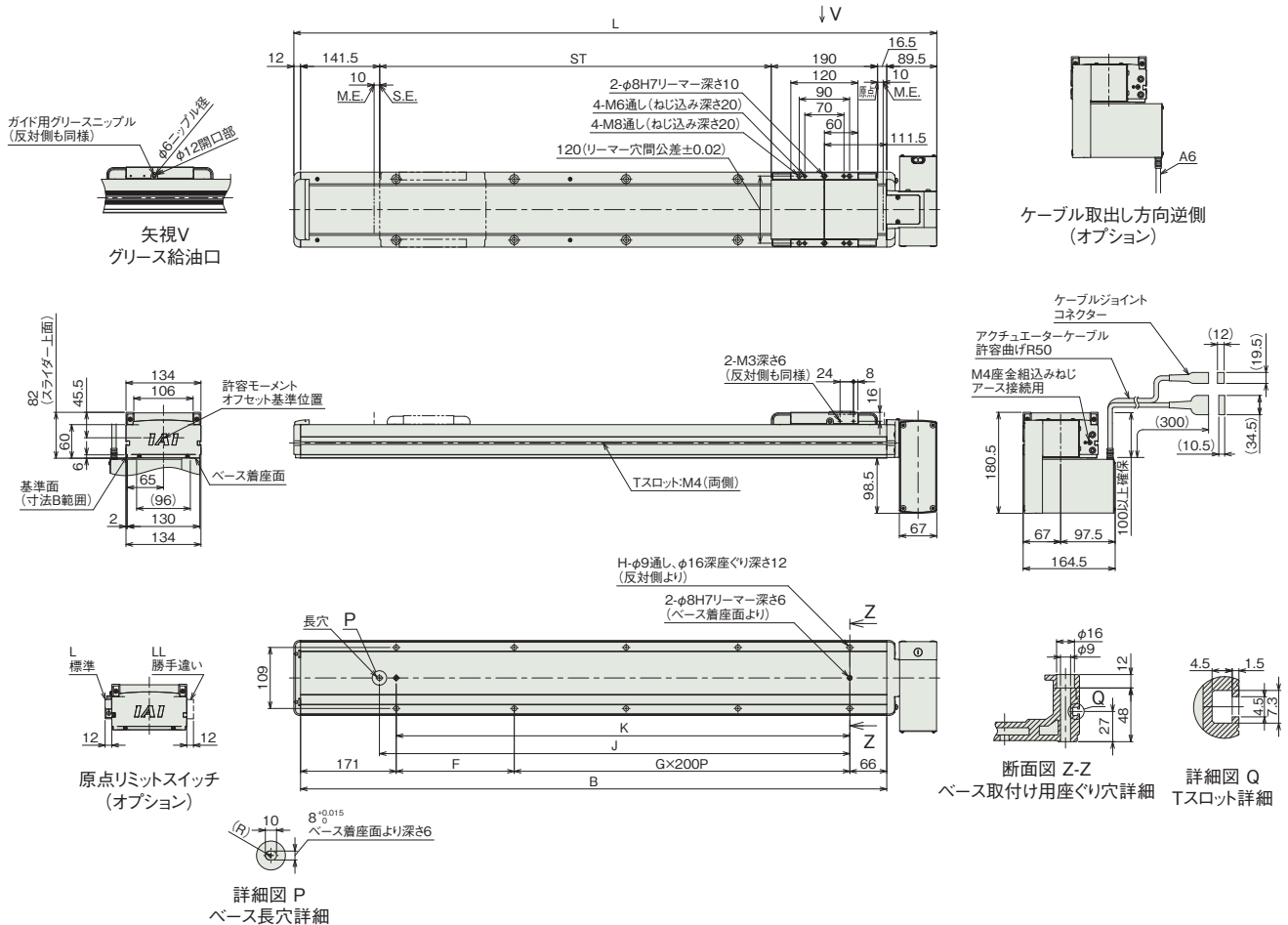
オプション/資料

ケーブル型式

■ IFA-MA3 (モーター下付き)

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 下図はMA3Lです。

ST: ストローク
 M.E.: メカカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ ストローク別寸法

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	
L	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5	
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	
F	111	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661
G	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	
H	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841	
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
L	2199.5	2249.5	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F	61	111	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511
G	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16	16
H	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

■ ストローク別質量

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700
質量(kg)	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.8	14.3	14.8	15.3	15.8	16.3	16.8	17.3	17.9	18.4	18.9	19.4	19.9	20.4	20.9	21.4	22.0	22.5	23.0	23.5	24.0	24.5	25.0	25.5	26.1	26.6

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	27.1	27.6	28.1	28.6	29.1	29.6	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.4	41.9

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	27.1	27.6	28.1	28.6	29.1	29.6	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.4	41.9

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	27.1	27.6	28.1	28.6	29.1	29.6	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.4	41.9

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	27.1	27.6	28.1	28.6	29.1	29.6	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.4	41.9

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	27.1	27.6	28.1	28.6	29.1	29.6	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.4	41.9

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	27.1	27.6	28.1	28.6	29.1	29.6	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.4	41.9

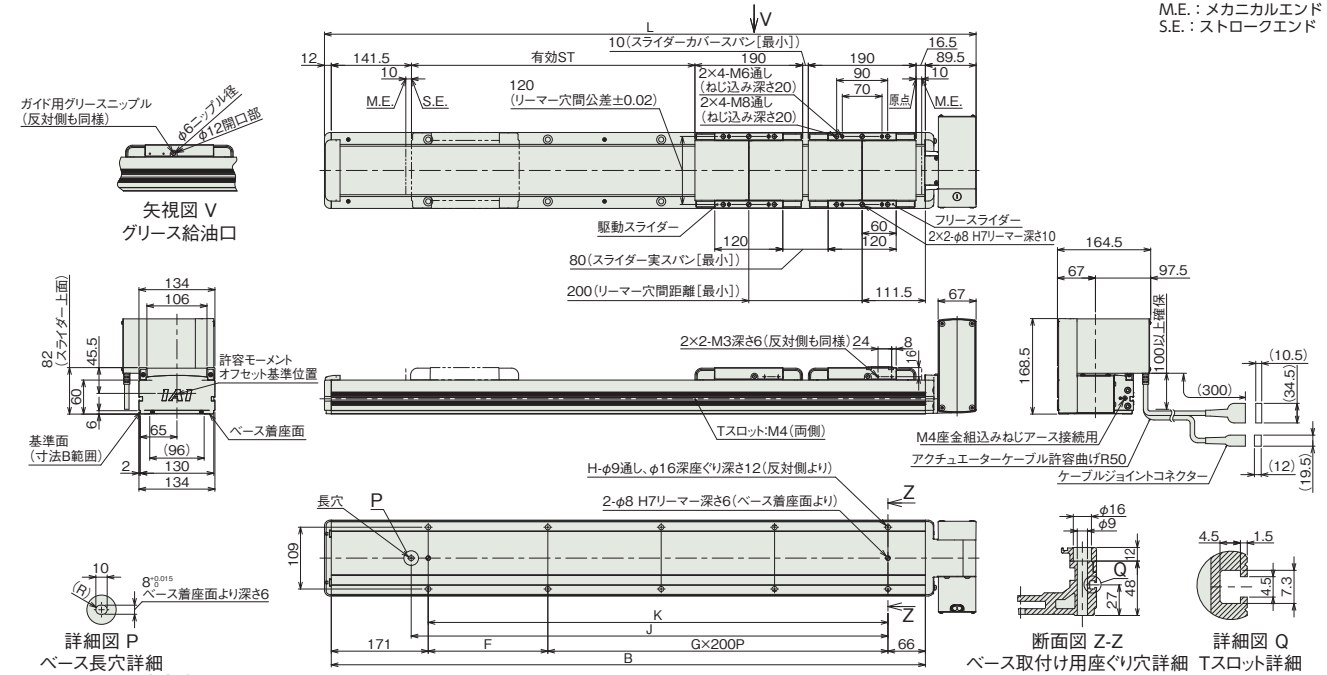
■寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-698ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 下図はMA1Lです。
 (注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5	2199.5	2249.5
B	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148
F	111	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511
G	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9
H	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22
J	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841	1891	1941
K	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911

呼びストローク	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
有効ストローク	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5
B	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F	161	211	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511
G	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16	16
H	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36	36
J	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

(注) 呼びストローク: 型式に掲載するストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
質量 (kg)	14.7	15.3	15.8	16.3	16.8	17.3	17.8	18.3	18.8	19.4	19.9	20.4	20.9	21.4	21.9	22.4	22.9	23.5	24.0	24.5	25.0	25.5	26.0	26.5	27.0	27.6	28.1	28.6	29.1

呼びストローク	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
有効ストローク	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量 (kg)	29.6	30.1	30.6	31.1	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.7	35.2	35.7	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.8	39.3	39.8	40.4	40.9	41.4	41.9	42.4	42.9	43.4

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

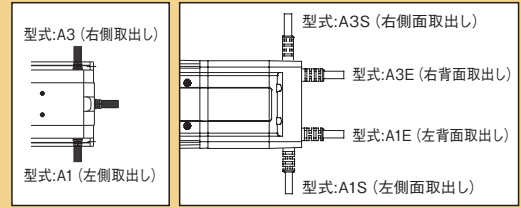
スライダタイプ オプション

ケーブル取出し方向

型式 A1 / A3

A1S / A1E / A3S / A3E

説明 アクチュエーターケーブルの取出し方向を選択できるオプションです。
※取出し方向はいずれかを必ず選択してください。
選択可能な方向は、各機種のオプション価格表をご確認ください。



ケーブル取出し方向逆側

型式 A6

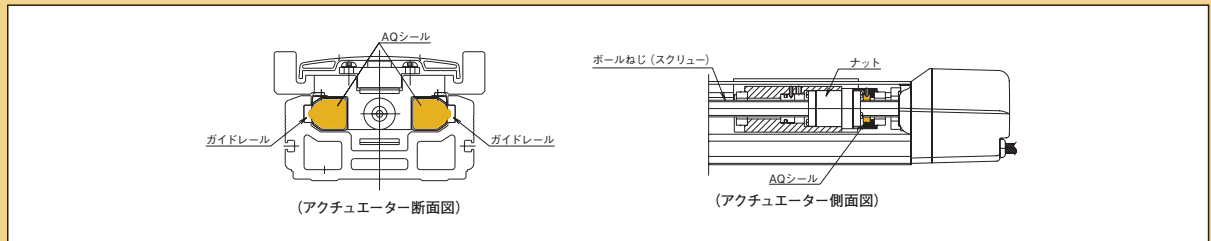
説明 アクチュエーターケーブルの取出し方向を逆側にするオプションです。

タイプ	IFA-SA1L/MA1L	IFA-SA2L/MA2L	IFA-SA3L/MA3L	IFA-SA1R/MA1R	IFA-SA2R/MA2R	IFA-SA3R/MA3R
標準						
A6						

AQ シール

型式 AQ

説明 本オプションは、多量の潤滑油を含んだ多孔質部材からなる潤滑ユニットです。ガイドの鋼球およびボールねじの転動面が触れることにより、継続的に潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。



ブレーキ

型式 B / BE / BL / BR

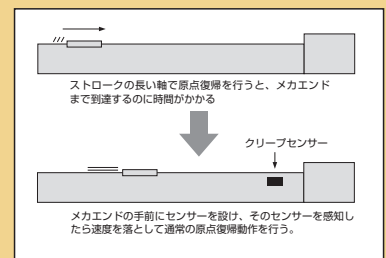
説明 電源 OFF またはサーボ OFF 時に、スライダが移動しないように保持する機構です。アクチュエーターを垂直で使用の場合は、本オプションが必要です。

クリープセンサー

型式 C(標準) CL(反対側取付け)

説明

原点復帰を高速で行うためのセンサーです。通常原点復帰は、モーター側ストロークエンドのストッパーにスライダを押し当てて反転させる方式のため、原点復帰速度は10~20mm/sに抑えられています。そのためストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかりますので、それを短縮させるために途中までは高速でスライダを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサーです。センサーの取付け位置は、モーター側から見てアクチュエーター本体右側が標準(型式:C)となります。(3-608ページリミットスイッチ図参照) センサーの外側にはリミットスイッチと同様のカバーが付きまます。センサーを反対側(勝手違い)に設置したい場合は、CL(取付け位置勝手違い)をご選択ください。



CE 対応

型式 CE

説明 1-243 ページ CE マーク対応表をご参照ください。
標準で CE に対応していない機種で、CE 対応が必要な場合は本オプションをご指定ください。

天吊り取付け仕様

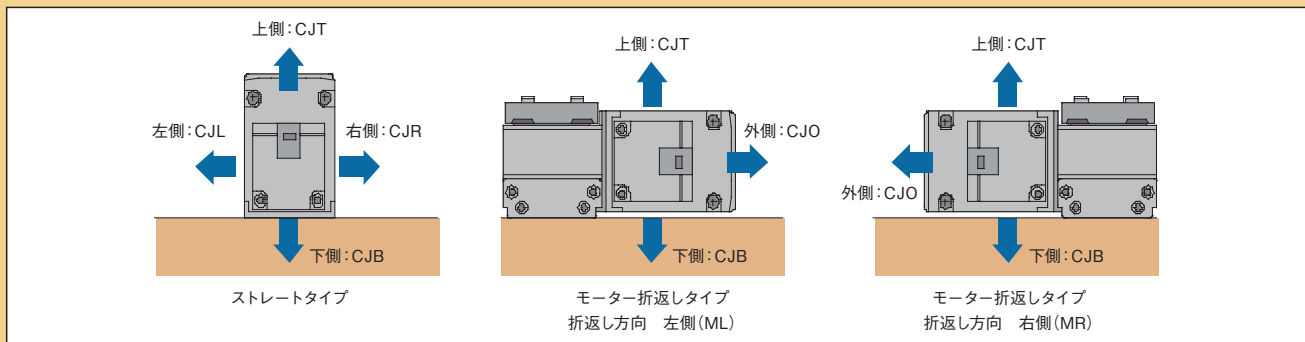
型式 CIM

説明 RCP5ベルトタイプで、天吊り設置を行う場合に選択していただくオプションです。

ケーブル取出し方向変更

型式 CJT / CJR / CJL / CJB / CJO

説明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。



天吊り・横立て取付け仕様

型式 CSM

説明 天吊りおよび横立て設置で使用する場合、必ず本オプションを選択してください。
動作中にステンレスシートを叩くような音が発生する場合があります。これはスライダの加減速動作によりベルトが振動し、ベルトとステンレスシートが接触する音です。
機能上問題ありませんが、音が気になる場合は、ロングベルトの張力の再調整または加減速度を下げてください。

標準ケーブルベア取付け方向／拡張ケーブルベア取付け方向

型式 CT3 / CT4 (標準ケーブルベア取付け方向)

ET5 / ET6 / ET7 / ET8 (拡張ケーブルベア取付け方向)

説明 ※拡張ケーブルベアは大型タイプ限定となります。

ケーブルベアの取付け方向を選択できます
詳細は 3-613 ページをご確認ください。

吊り金具

型式 EB

説明 アクチュエーターの設置時、アクチュエーターを吊り上げるために使用する吊り金具とアイボルトのセットです。
※詳細は取扱説明書をご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISDPB

NSA

IFA

フート金具

型式 FT

説明 アクチュエーター本体を上側よりボルトで固定するための金具です。スライダタイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付け穴すべてにフート金具を取付けてください。フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
※フート金具間の取付けピッチ寸法はアクチュエーター図面の取付けピッチ寸法をご参照ください。

RCA(CR) / RCS2-SA4C
単品型式 RCA-FT-SA4

※アクチュエーターのオプション記号 (FT) で手配すると、フート金具は2個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。

A部拡大図
20
5
4.5
9.5

n-長穴(本体取付け用) A部

本体基準面 (65) (64H7) (90) (47) (12)

RCA(CR) / RCS2-SA5C
単品型式 RCA-FT-SA5

※アクチュエーターのオプション記号 (FT) で手配すると、フート金具は2個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。

A部拡大図
20
5
4.5
9.5

n-長穴(本体取付け用) A部

本体基準面 (80) (64H7) (90) (47) (12)

RCA(CR) / RCS2-SA6C
単品型式 RCA-FT-SA6

※アクチュエーターのオプション記号 (FT) で手配すると、フート金具は2個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。

A部拡大図
25
5
4.5
10.5

n-長穴(本体取付け用) A部

本体基準面 (90) (64H7) (90) (47) (12)

指定グリース塗布仕様

型式 G1 / G3 / G4

説明 アクチュエーターのボールねじ、リニアガイドに塗るグリースをクリーン環境用低発塵グリース(G1:クロダCグリース、G3:AFFグリース、G4:AFE-CAグリース)に変更します。

高加減速対応

型式 HA

説明 標準仕様の定格加速度(0.3G)を1Gにアップさせるオプションです。加減速1Gでも0.3Gと同じ可搬質量で動作が可能です。コントローラーの設定が標準仕様と異なりますので、高加減速で動作する場合はコントローラーも高加減速仕様にする必要があります。

高可搬質量設定

型式 HLA

説明 可搬質量をアップさせるオプションです。定格加減速度(0.2G)の場合、最大可搬質量が水平400kg、垂直80kgになります。(注)ISPB-WXMリード10のみ選択可能です。

高精度仕様

型式 HPR

説明 本オプションを指定することで、繰返し位置決め精度が±0.005mmになります。

原点確認センサー

型式 HS (HSR:右側/HSL:左側)

説明 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダーが移動したかを確認するためのセンサーです。

原点リミットスイッチ

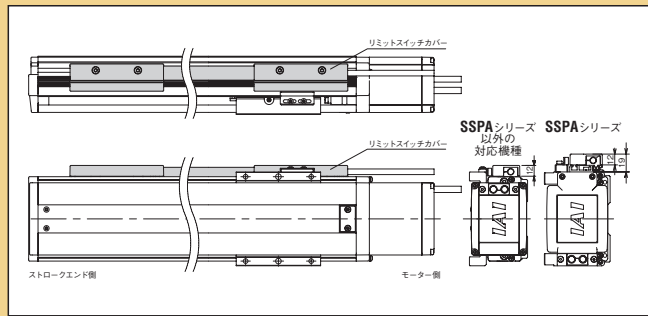
型式 L (標準) LL (反対側取付け)

説明

通常の原点復帰動作は、メカエンドのストッパにスライダを押し当てて反転後、Z相を検知して原点とする「押し当て方式」を採用しています。本オプションは、この反転動作のきっかけを近接センサーで行います。本オプションを指定した場合、HOME(原点検出用)、+OT(反モーター側オーバートラベル)、-OT(モーター側オーバートラベル)の3つの近接センサーが装着されます。(HOMEと-OTは一体型のツインセンサーとなります)

反転位置の微調整を行いたい場合や確実性を高めたい場合にご利用ください。(原点センサーを大きく移動するとストロークが短縮する場合がありますのでご注意ください)

※IS(P)B-WXM/WXMXは、リミットスイッチが本体内部に装着されます。



省電力対応

型式 LA

説明

コントローラーの電源容量を低減するオプションです。

標準仕様/高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。

(機種によって最大値は変化しますので、詳細はR-unit/ACONコントローラーの電源容量をご覧ください)

シンクロ動作時マスター軸指定/スレーブ軸指定

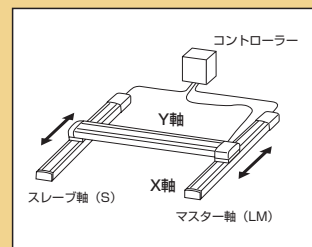
型式 LM (リミット仕様マスター軸指定) LLM (反対側取付け) S (スレーブ軸指定)

説明

SSEL/XSEL コントローラーの機能のひとつに「シンクロ動作機能」があります。

これは2軸のアクチュエーターを同時に動作させるもので、1軸をマスター(記号:M)とし、もう1軸がスレーブ(記号:S)となり、スレーブがマスターに対し超高速制御で追従することにより、2軸が同時に動作するものです。シンクロ動作を行う2軸のアクチュエーターは、同じ仕様(タイプ、リードモーター出力、ストローク)にする必要があります。

シンクロ動作を行う場合は、マスター軸はリミットスイッチ仕様となりますので、手配の際はマスター軸の型式にLM(リミット仕様マスター軸指定)を、スレーブ軸の型式にS(スレーブ軸指定)を付けてください。リミットスイッチおよびカバー取付け位置はモーター側から見てアクチュエーター本体の右側が標準となります。マスター軸のリミットスイッチを反対側(勝手違い)に設置したい場合はLLMをご選択ください。



防錆皮膜処理

型式 MD

説明

SSPAシリーズ専用のオプションです。ベース基準面(底面・側面)、スライダ基準面(上面・側面)に防錆処理(電解防錆黒色被膜処理)を施します。錆が出やすい環境、発塵を抑えたい場合などに使用します。

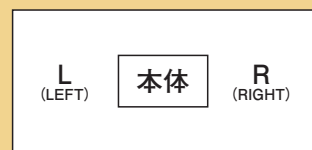
モーター折返し方向

型式 ML / MR

説明

モーター折返しタイプのもーター折返し方向を指定する記号です。

左側折返しがML(全機種)、右側折返しがMR(全機種)、MLが標準となります。



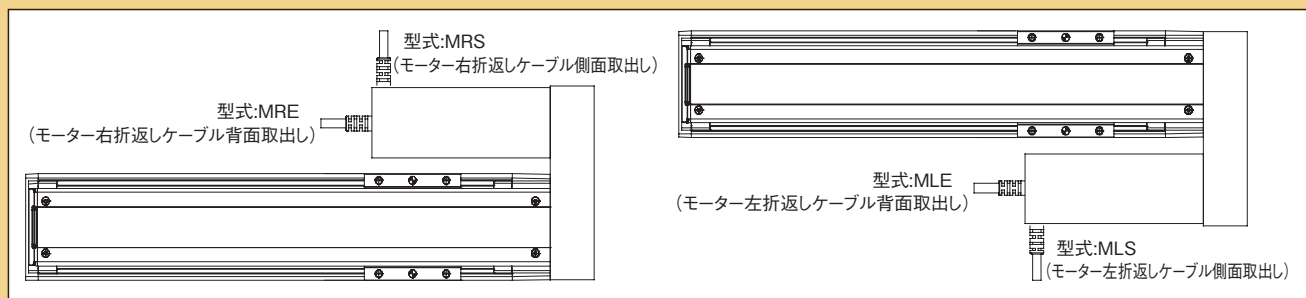
ケーブル取出し方向変更(モーター折返しタイプ)

型式 MLE / MLS / MRE / MRS

説明

アクチュエーターケーブルの取出し方向を、左背面、左側面、右背面、右側面の4種類から選択できます。

※取出し方向はいずれかを必ず選択していただきます。



スライダタイプ

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

カバー無し仕様

型式 **NCO**

説明 アクチュエーター本体のカバーを取除くことで、コストダウンとメンテナンス性をアップすることができます。

原点逆仕様

型式 **NM**

説明 通常原点位置はモーター側に設定されていますが、装置のレイアウトなど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できます。(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いただき調整が必要となる場合があります)

ケーブルベア無し

型式 **NT3 / NT4**

説明 ケーブルベアを取外したタイプです。詳細は3-613ページをご確認ください。

背面取付け用プレート

型式 **RP**

説明 モーター折返しタイプの背面を装置に固定するための金具(プレート)です。
(注)RCS4は、製品ページの寸法図をご確認ください。

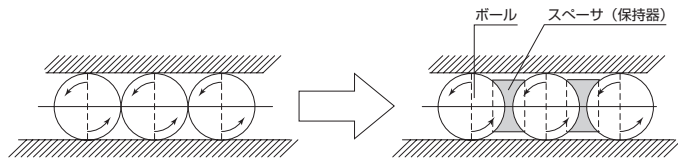
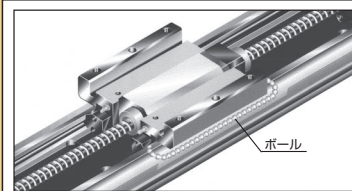
ボール保持機構付きガイド

型式 **RT**

説明

ガイドのボール(鋼球)とボールの間にスペーサー(保持器)を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。ボール同士の干渉がなくなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。

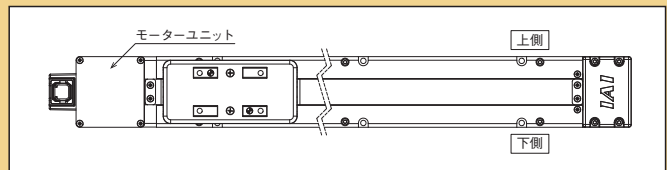
- ※ IS(P)B-SXL/MXL/LXL/WXM/WXMXではご使用できません。
- ※ IS(P)B/IS(P)DBのボール保持機構付きガイド仕様を垂直で使用する場合には、一部の機種にて垂直可搬質量が変わりますのでご注意ください。詳細は各タイプのページをご参照ください。



左横立て取付け仕様 (RCP5-BA用)

型式 **SIL**

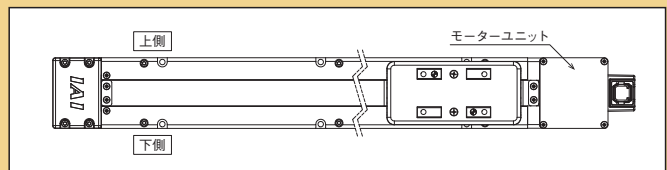
説明 RCP5ベルトタイプで、モーターユニット左側の横立て設置を行う場合に選択していただくオプションです。



右横立て取付け仕様 (RCP5-BA用)

型式 **SIR**

説明 RCP5ベルトタイプで、モーターユニット右側の横立て設置を行う場合に選択していただくオプションです。



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

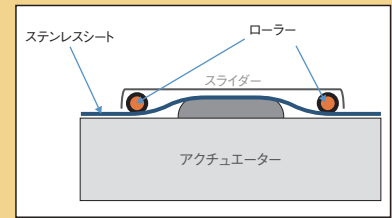
NSA

IFA

スライダー部ローラー仕様

型式 SR

説明 標準のスライダータイプのスライダー構造を、クリーン対応仕様と同様のローラー構造に変更します。
スライダー部ローラー仕様にすると、スライダーカバーの外観および寸法はクリーン対応タイプと同じになります。

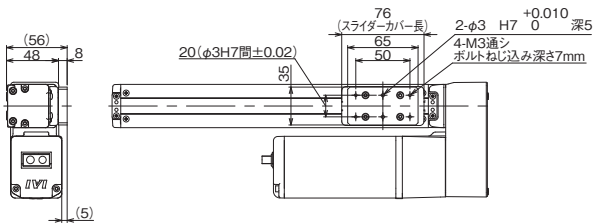


スライダースペーサー

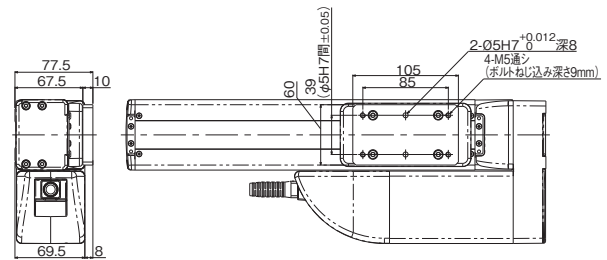
型式 SS

説明 スライダー上面位置を、モーター高さ位置よりも上にするためのスペーサーです。

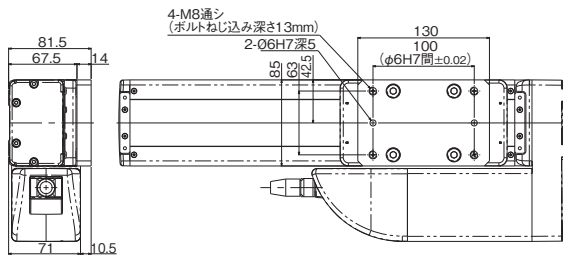
RCS4-SA4R
単品型式 RCS4-SS-SA4
(単品質量：0.06kg / 材質：アルミ)



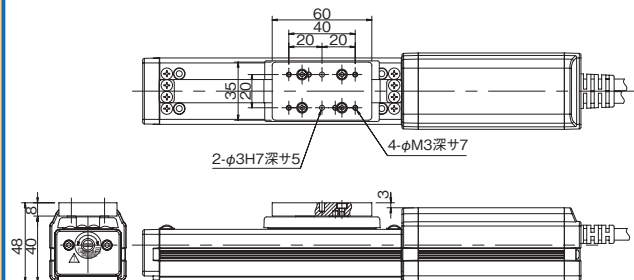
RCP6(S)-SA7R / RCS4-SA7R
単品型式 RCP6-SS-SA7
(単品質量：0.2kg / 材質：アルミ)



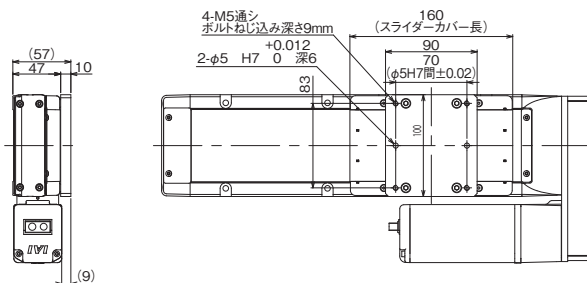
RCP6(S)-SA8R / RCS4-SA8R
単品型式 RCP6-SS-SA8
(単品質量：0.5kg / 材質：アルミ)



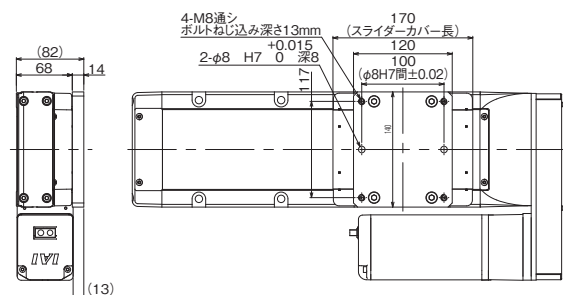
RCA / RCS2-SA4□用
単品型式 RCA-SS-SA4
(単品質量：0.05kg / 材質：アルミ)



RCS4-WSA10R
単品型式 RCS4-SS-WSA10
(単品質量：0.3kg / 材質：アルミ)



RCS4-WSA14R
単品型式 RCS4-SS-WSA14
(単品質量：0.7kg / 材質：アルミ)



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

真直度高精度仕様

型式 **ST**

説明

スライダーの運動平行度（水平／垂直）、スライダーの運動真直度（水平／垂直）の走り精度を高レベルで規定した精密アクチュエーターです。それぞれの走り精度はアクチュエーターのストロークごとに規定されます。下表は、1mあたりの規格値になります。ストロークごとの規格値の算出方法は、「アルミベースと鉄ベース」の計算例を参照ください。

		アルミベース		鉄ベース	
		真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り ^(※)	真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り ^(※)
1	運動平行度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は 一律0.015mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は 一律0.015mmとする〕
2	運動真直度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.020 〔ストローク500mm以下は 一律0.01mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.015 〔ストローク500mm以下は 一律0.008mmとする〕

(※)精度測定の方法はIAI検査基準によります。

「アルミベースと鉄ベース」の計算例(真直度高精度仕様 有り)

① アルミベース IS(P)B/IS(P)DB/IS(P)DBCRシリーズ

例) ストローク 1500mmの場合

運動平行度 → 0.03mm(1mあたりの規格値) × 1.5m(ストローク) = 0.045mm

運動真直度 → 0.02mm(1mあたりの規格値) × 1.5m(ストローク) = 0.03mm

※小数点第4位を切り上げ

② 鉄ベース SSPA/SSPDACRシリーズ

例) ストローク 900mmの場合

運動平行度 → 0.03mm(1mあたりの規格値) × 0.9m(ストローク) = 0.027mm

運動真直度 → 0.015mm(1mあたりの規格値) × 0.9m(ストローク) = 0.014mm

※小数点第4位を切り上げ

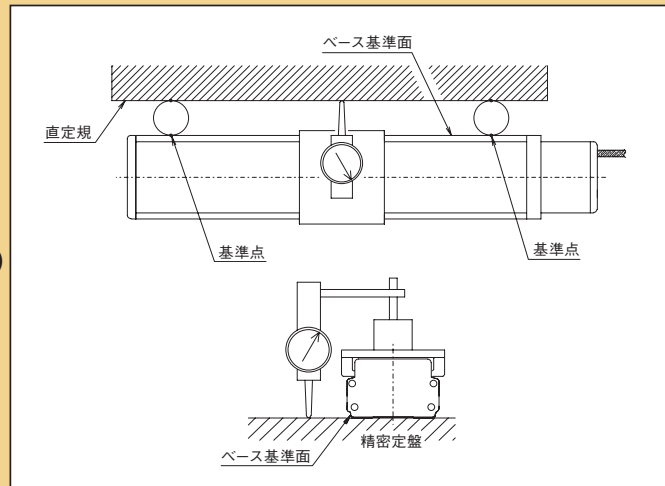
1 運動平行度 (水平／垂直)

① ベース基準面とスライダー運動の平行度 (水平)

ベースを精密定盤に固定した状態で、スライダー上のインジケーターをベース基準面の両端2点と平行に置いた直定規に当て、ストローク全域を移動させたときの測定値の最大差を表します。

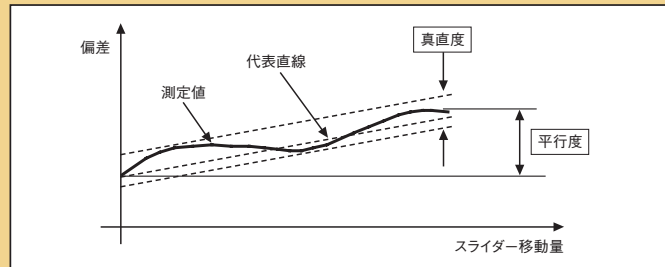
② ベース取付け面とスライダー運動の平行度 (垂直)

ベースを精密定盤に固定した状態で、スライダー上のインジケーターを定盤に当て、ストローク全域を移動させたときの測定値の最大差を表します。



2 運動真直度 (水平／垂直)

ベースを精密定盤に固定した状態で、直定規もしくはオートコリメーターを用いて測定したスライダー運動の代表直線からのずれ量を表します。



ユーザー用ケーブルペア取付け方向

型式 **UM3 / UM4**

説明 ユーザー用ケーブルペアを追加した仕様です。詳細は3-614ページをご確認ください。

ダブルスライダー仕様

型式 W

説明 ポールねじまたは駆動ベルトに接続されていないフリーのスライダーを追加するオプションです。スライダーをダブルにすることで、許容モーメントおよび張出し負荷長を大きくすることができます。出荷時、駆動スライダーとフリースライダーは連結されておりません。お客様にてスライダーを連結してご使用ください。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

NSA

IFA

スライダータイプ

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

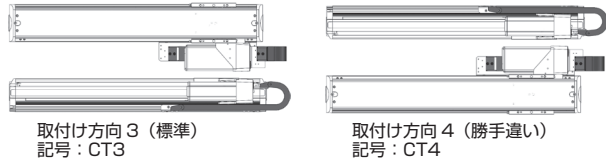
ケーブルペア選択オプション (NSA シリーズ)

ケーブルペア選択オプションでは、取付け方向の変更や容量を増やした拡張ケーブルへの変更、ユーザー用ケーブルペアの追加などが選択できます。下記10種類から必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。

標準ケーブルペア取付け方向

型式 CT3 / CT4

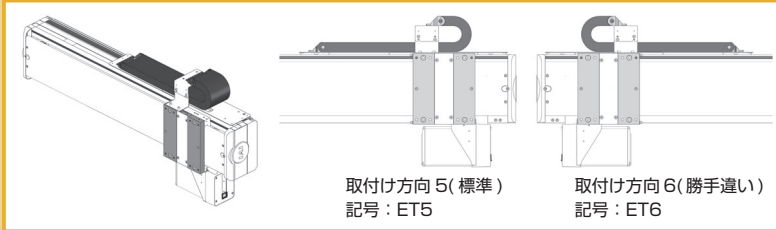
説明 ケーブルペアの取付け方向を2種類から選択できます。



拡張ケーブルペア取付け方向 (横立て)

型式 ET5 / ET6

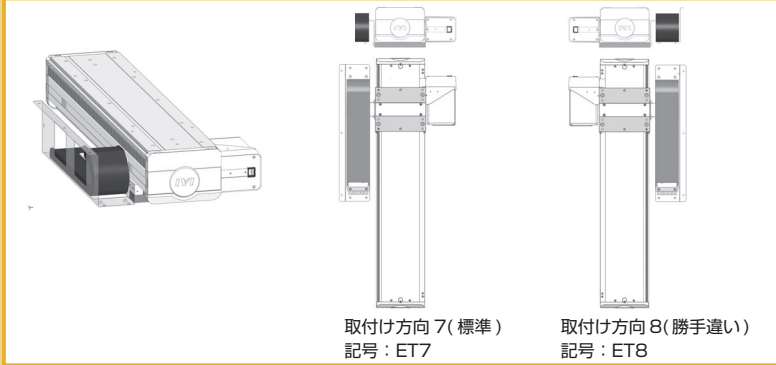
説明 アクチュエーターを横立てにて設置するタイプです。スライダー下部にモーター、上部にケーブルペアを配置しています。マルチスライダーで「勝手違い」を選択した場合は、スライダーに割り振られた番号が入れ替わります。



拡張ケーブルペア取付け方向 (天吊り)

型式 ET7 / ET8

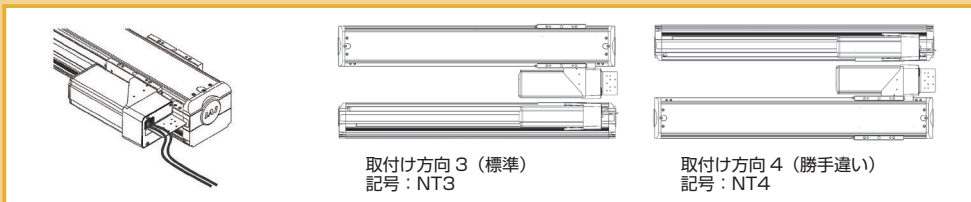
説明 アクチュエーターを天吊りにて設置するタイプです。水平設置に対し、ケーブルペアは天地逆の取付けとなります。ガイドレールはお客様にて設置固定が必要です。マルチスライダーで「勝手違い」を選択した場合は、スライダーに割り振られた番号が入れ替わります。



ケーブルペア無し

型式 NT3 / NT4

説明 ケーブルペアを外したタイプです。ケーブルペア内配線用ケーブルが取出された状態となります。



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

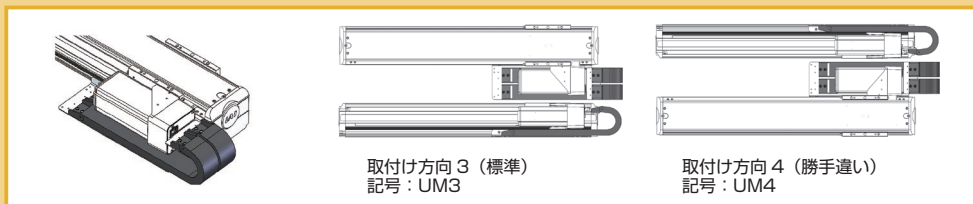
NSA

IFA

ユーザー用ケーブルペア取付け方向

型式 UM3 / UM4

説明 ケーブルペアを追加したタイプです。標準のケーブルペアでは容量が足りない場合にお選びください。



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISDB/
ISPDB

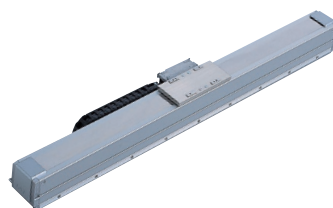
NSA

IFA

リニアサーボタイプ

リニアサーボモーター (インクリメンタル シャフトタイプ)

LSA-S6SS	3-617
LSA-S6SM	3-621
LSA-S8SS	3-625
LSA-S8SM	3-629
LSA-S8HS	3-633
LSA-S8HM	3-637
LSA-S10SS	3-641
LSA-S10SM	3-645
LSA-S10HS	3-649
LSA-S10HM	3-653



リニアサーボモーター (疑似アブソリュート 中型タイプ)

LSAS-N10SS	3-657
LSAS-N10SM	3-661
LSAS-N15SS	3-665
LSAS-N15SM	3-669
LSAS-N15HS	3-673
LSAS-N15HM	3-677



リニアサーボモーター (インクリメンタル 大型タイプ)

LSA-W21SS	3-681
LSA-W21SM	3-683
LSA-W21HS	3-685
LSA-W21HM	3-687



選定の目安

3-689

オプション

3-691

総合カタログ2022非掲載機種

下記機種は、2022 年度版の総合カタログに掲載していませんが、販売は継続しております。
製品の詳細は最終掲載カタログ、または web 製品情報をご覧ください。

過去の総合カタログ

<https://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/>



Web製品情報

<https://www.iai-robot.co.jp/product/series/lisa.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
リニアサーボタイプ	LSA-L15SS	2015総合カタログ	—
	LSA-L15SM		
	LSA-H8SS		
	LSA-H8SM		
	LSA-H8HS		
	LSA-H8HM		
	LSA-N19SS		
	LSA-N19SM		
	RCL-SA1L	2016総合カタログ	—
	RCL-SA2L		
	RCL-SA3L		
	RCL-SA4L		
	RCL-SM4L		
	RCL-SA6L		
	RCL-SM6L		
	RCL-RA1L		
	RCL-RA2L		
	RCL-RA3L		
	LSA-N10SS	2017総合カタログ	○
	LSA-N10SM		
	LSA-N15SS		
	LSA-N15SM		
	LSA-N15HS		
	LSA-N15HM		

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

LSA-S6SS

簡易防塵	シングル スライダ	本体幅 60 mm	シャフト タイプ
------	--------------	------------------------	-------------

■型式項目

LSA - S6SS - I - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	対応ドライバー出力 100 100W	ストローク 48 1248 48mm 1248mm (48mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	-----------------------	---	---	---	---------------------------



RoHS
10

水平	横立て	垂直	天吊り
----	-----	----	-----

選定上の注意



- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
48	-	672	-
96	-	720	-
144	-	768	-
192	-	816	-
240	-	864	-
288	-	912	-
336	-	960	-
384	-	1008	-
432	-	1056	-
480	-	1104	-
528	-	1152	-
576	-	1200	-
624	-	1248	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-691	-	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-691	-
	CT3	3-691	-		US6	3-691	-
	CT4	3-691	-		UM1	3-691	-
横立て設置 + 標準ケーブルベア	CT5	3-691	-	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM2	3-691	-
	CT6	3-691	-		UM3	3-691	-
	US1	3-691	-		UM4	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US2	3-691	-	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-691	-
	US3	3-691	-		UM6	3-691	-
	US4	3-691	-				

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) コントローラーSCON・SSELを使用する際は、最長20mまでです。

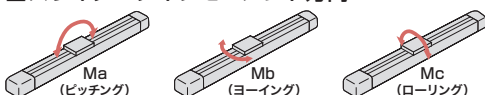
■メインスペック

項目		内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
		定格加減速度 (G)
		最高加減速度 (G)
	推力	定格推力 (N)
最大推力 (N)		
ストローク	最小ストローク (mm)	
	最大ストローク (mm)	
	ストロークピッチ (mm)	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注1)	Ma: 50N・m Mb: 71N・m Mc: 17N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



3-617

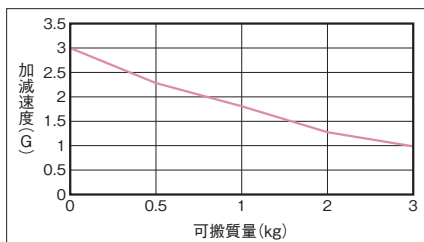
LSA-S6SS

■ ストロークと最高速度

ストローク (mm)	48~1248 (48mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

■ 加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

■ 寸法図

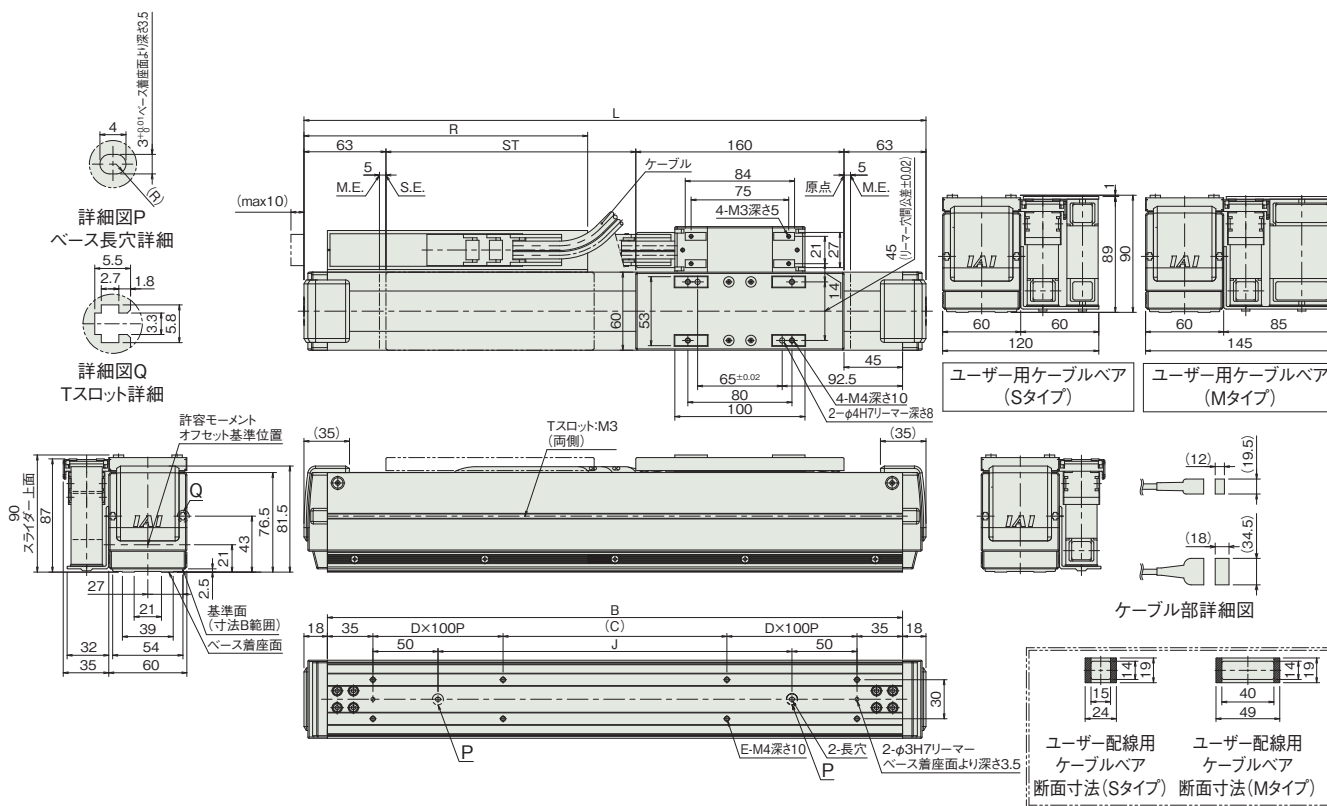
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■ 水平仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ ストローク別寸法

ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
L	334	382	430	478	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
B	298	346	394	442	490	538	586	634	682	730	778	826	874	922	970	1018	1066	1114	1162	1210	1258	1306	1354	1402	1450	1498
C	28	76	124	172	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
D	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
E	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
J	128	176	224	272	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328
R	148	173	198	223	248	273	298	323	348	373	398	423	448	473	498	523	548	573	598	623	648	673	698	723	748	773

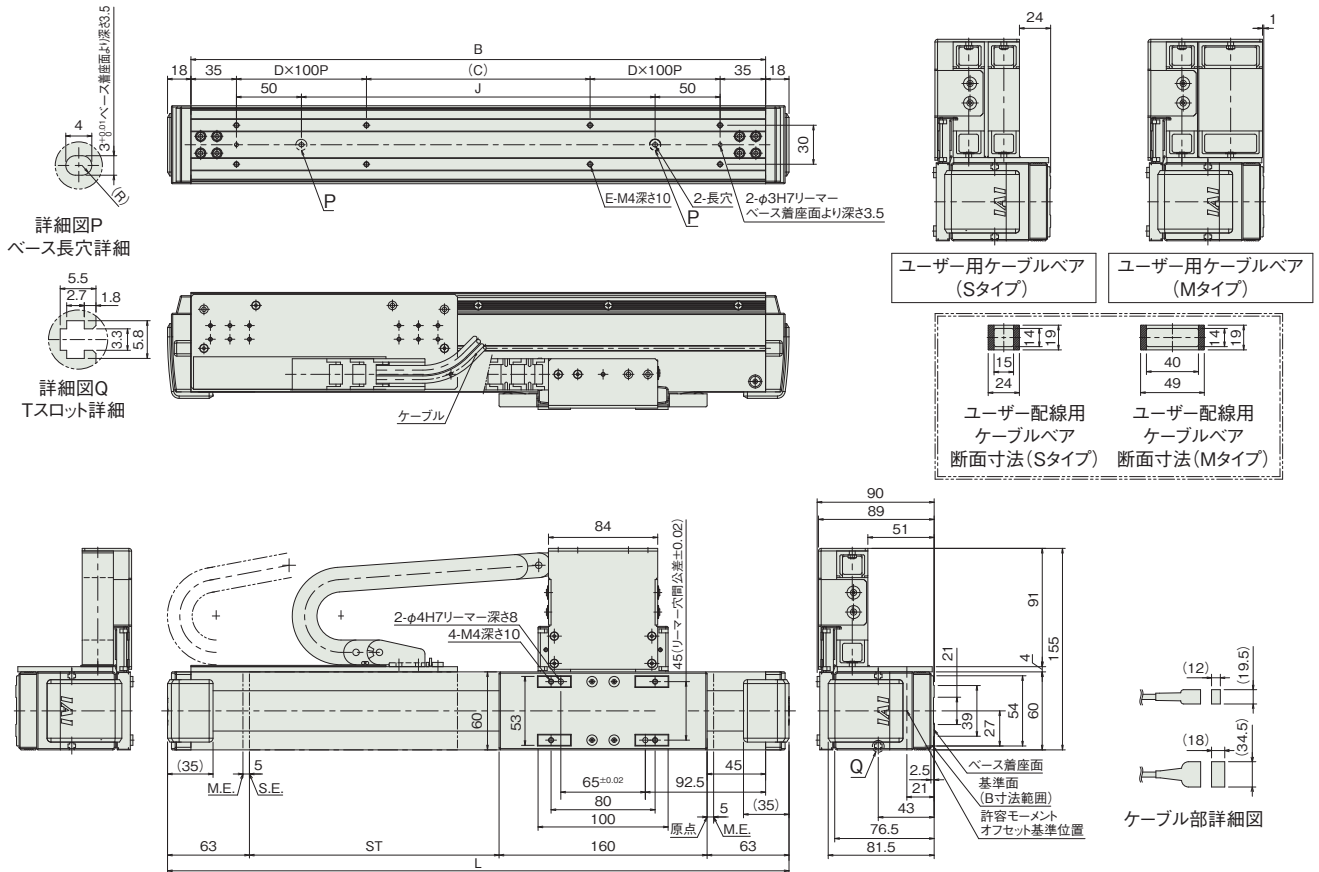
■ ストローク別質量

ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
質量(kg)	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.3	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。
 (注) 勝手違い仕様CT6を選択の場合は、原点復帰方向は逆になります。
 (注) ユーザー用ケーブルベアオプションUM5を選択の場合は、ケーブルベア脇に干渉物がないように空間を確保してご使用ください。なお、空間を確保できない場合はUS5(Sタイプ)をご使用ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
L	334	382	430	478	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
B	298	346	394	442	490	538	586	634	682	730	778	826	874	922	970	1018	1066	1114	1162	1210	1258	1306	1354	1402	1450	1498
C	28	76	124	172	220	268	316	364	412	460	508	556	604	652	700	748	796	844	892	940	988	1036	1084	1132	1180	1228
D	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
E	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
J	128	176	224	272	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328

■ストローク別質量

ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
質量(kg)	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.3	6.5	6.7	6.9	7.1	7.3	7.5	7.8	8.0	8.2	8.4	8.6	8.8

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	ネットワーク ※選択																						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM														
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

LSA

LSAS

LSA-S6SM

簡易防塵

マルチスライダ

本体幅
60mm

シャフトタイプ

■型式項目

LSA	- S6SM	- I	- 100				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	対応ドライバー出力 100 100W	ストローク 40 1048 40mm 1048mm (48mmごと)	適応コントローラ T2 T4 SCON SSEL XSEL-P/Q RCON RSEL	ケーブル長 N S M X 無し 3m 5m 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



RoHS
10



選定上の
注意

- (1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- (3) 垂直設置での使用は出来ませんのでご注意ください。
- (4) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置してください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、 $Ma \cdot Mb \cdot Mc$ 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
40	-	568	-
88	-	616	-
136	-	664	-
184	-	712	-
232	-	760	-
280	-	808	-
328	-	856	-
376	-	904	-
424	-	952	-
472	-	1000	-
520	-	1048	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立設置 + 標準ケーブルベア	CT5	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-691	-
横立設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-691	-
横立設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-691	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) コントローラ-SCON・SSELを使用する際は、最長20mまでです。

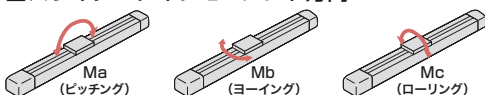
■メインスペック

項目		内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 3 2500
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 1
		定格加減速度 (G) 1
		最高加減速度 (G) 3
	推力	定格推力 (N) 15
最大推力 (N) 60		
最小ストローク (mm) 40		
ストローク	最大ストローク (mm) 1048	
	ストロークピッチ (mm) 48	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注1)	Ma: 50N・m Mb: 71N・m Mc: 17N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1μm
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

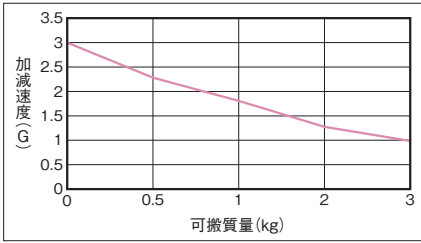


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	40~1048 (48mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

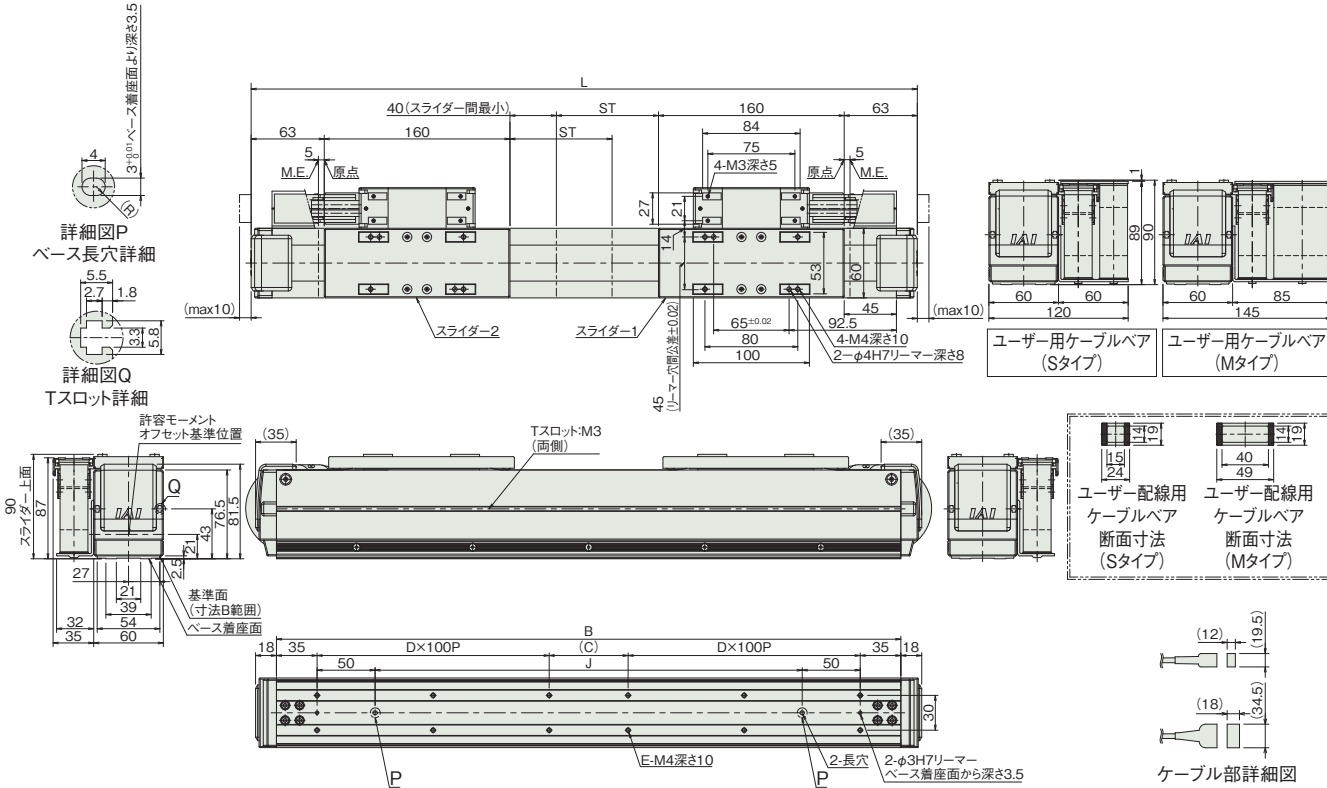
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■水平仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
L	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
B	490	538	586	634	682	730	778	826	874	922	970	1018	1066	1114	1162	1210	1258	1306	1354	1402	1450	1498
C	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
D	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
E	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
J	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328

■ストローク別質量

ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
質量 (kg)	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3	8.5	8.7	8.9	9.1	9.3	9.5	9.8

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

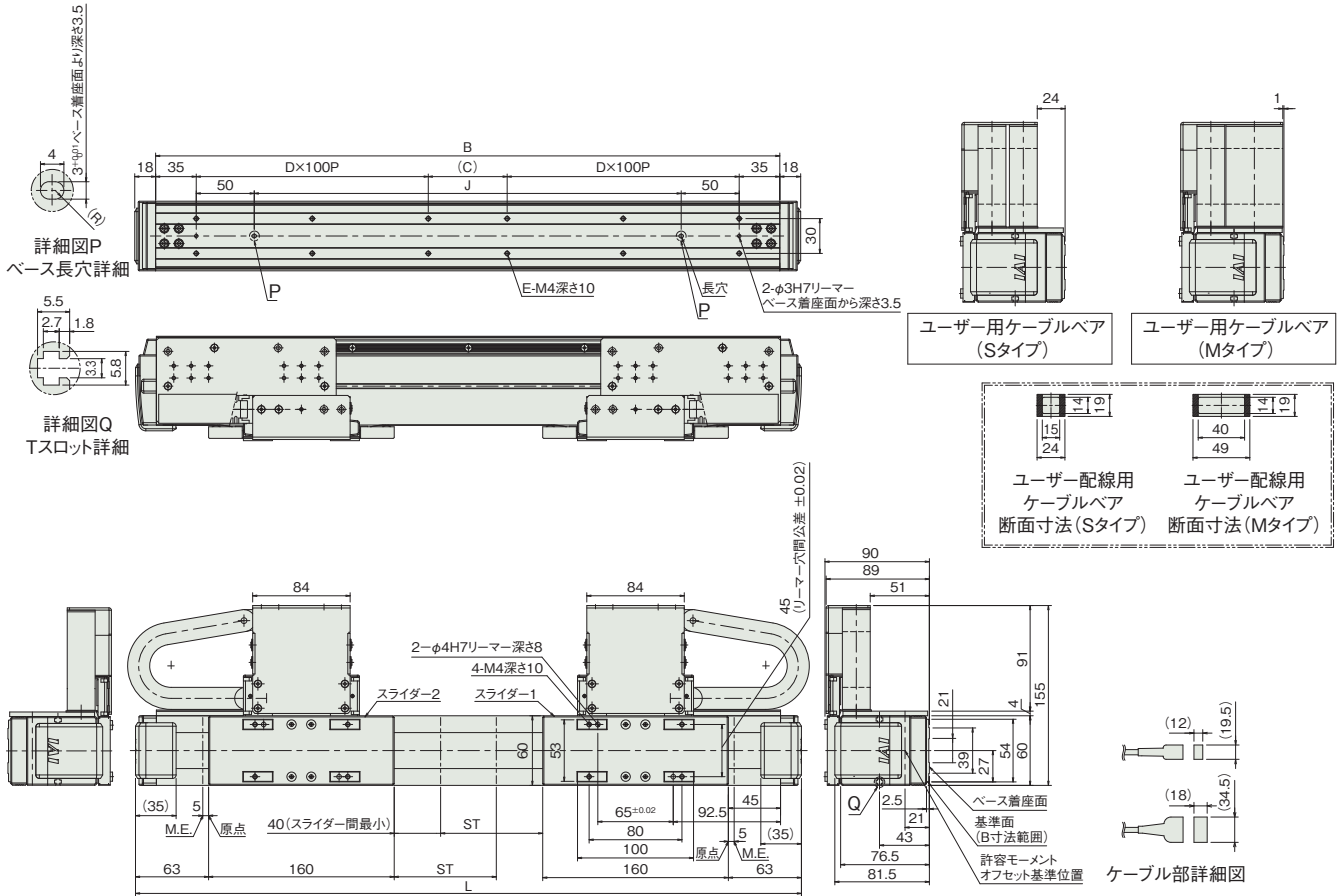
オプション/資料

ケーブル型式

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用ください。
 (注) ユーザー用ケーブルペアオプションUM5を選択の場合は、ケーブルペア脇に干渉物がないように空間を確保してご使用ください。なお、空間を確保できない場合はUS5(Sタイプ)をご使用ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
L	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
B	490	538	586	634	682	730	778	826	874	922	970	1018	1066	1114	1162	1210	1258	1306	1354	1402	1450	1498
C	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
D	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
E	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
J	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328

■ストローク別質量

ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
質量(kg)	5.9	6.1	6.3	6.5	6.7	6.9	7.1	7.3	7.5	7.7	8.0	8.2	8.4	8.6	8.8	9.0	9.2	9.4	9.6	9.8	10.0	10.3

LSA

LSAS

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。
 (注) マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

LSA

LSAS

LSA-S8SS

簡易防塵

シングル
スライダー

本体幅
80mm

シャフト
タイプ

■型式項目

LSA	- S8SS	- I	- 100					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 インクリメンタル	対応ドライバー出力 100 100W	ストローク 60 1620	60mm 1620mm (60mmごと)	適応コントローラー T2 T4	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



RoHS
10

水平

横立て

垂直

天吊り

選定上の
注意

- (1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- (3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
60	-	900	-
120	-	960	-
180	-	1020	-
240	-	1080	-
300	-	1140	-
360	-	1200	-
420	-	1260	-
480	-	1320	-
540	-	1380	-
600	-	1440	-
660	-	1500	-
720	-	1560	-
780	-	1620	-
840	-	-	-

(注) 標準ケーブルペア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + 標準ケーブルペア	CT2	3-691	-	横立て設置 +	US5	3-691	-
	CT3	3-691	-	ユーザー用ケーブルペアS	US6	3-691	-
	CT4	3-691	-		UM1	3-691	-
横立て設置 + 標準ケーブルペア	CT5	3-691	-	水平設置 +	UM2	3-691	-
	CT6	3-691	-	ユーザー用ケーブルペアM	UM3	3-691	-
	US1	3-691	-		UM4	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルペアS	US2	3-691	-	横立て設置 +	UM5	3-691	-
	US3	3-691	-	ユーザー用ケーブルペアM	UM6	3-691	-
	US4	3-691	-				

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) コントローラーSCON・SSELを使用する際は、最長20mまでです。

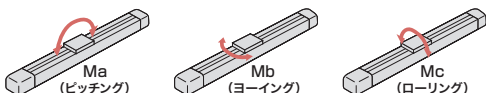
■メインスペック

		項目	内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5
		最高速度 (mm/s)	2500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	1
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	25
最大推力 (N)		100	
ストローク	最小ストローク (mm)	60	
	最大ストローク (mm)	1620	
	ストロークピッチ (mm)	60	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロスモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注1)	Ma: 43N・m Mb: 61N・m Mc: 29N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1μm
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



3-625

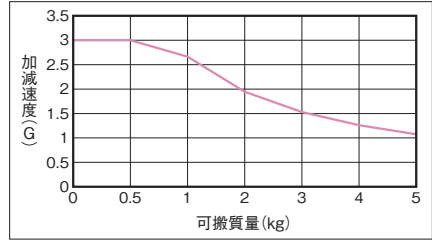
LSA-S8SS

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1620 (60mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

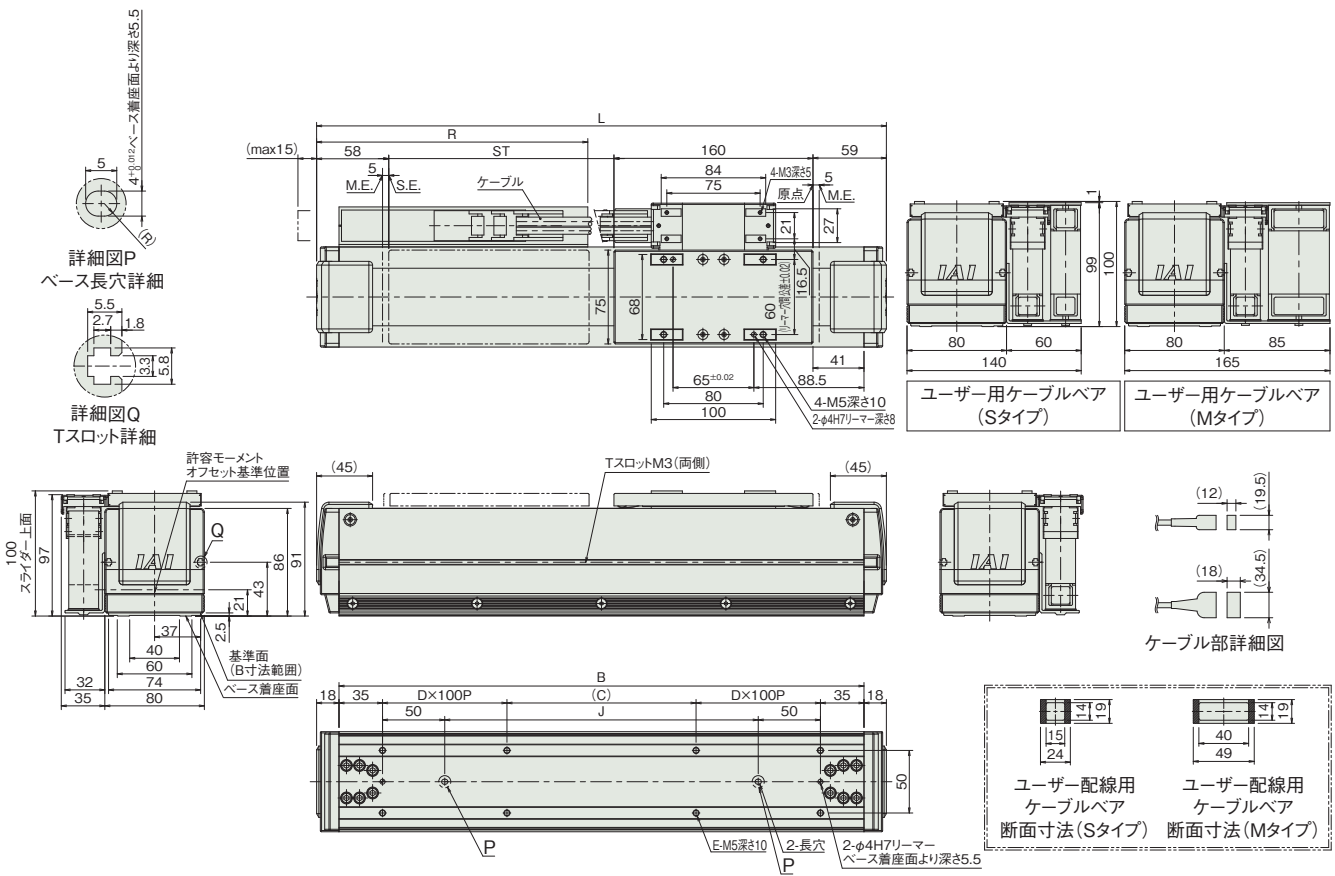
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■水平仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	338	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
B	302	362	422	482	542	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862
C	32	92	152	212	272	332	392	452	512	572	632	692	752	812	872	932	992	1052	1112	1172	1232	1292	1352	1412	1472	1532	1592
D	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
E	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
J	132	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692
R	173	198	223	248	273	298	323	348	398	423	448	473	498	548	573	598	623	648	698	723	748	773	798	848	873	898	923

■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
質量 (kg)	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.1	10.4	10.8	11.2	11.5	11.9	12.2	12.6	12.9	13.3	13.7

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

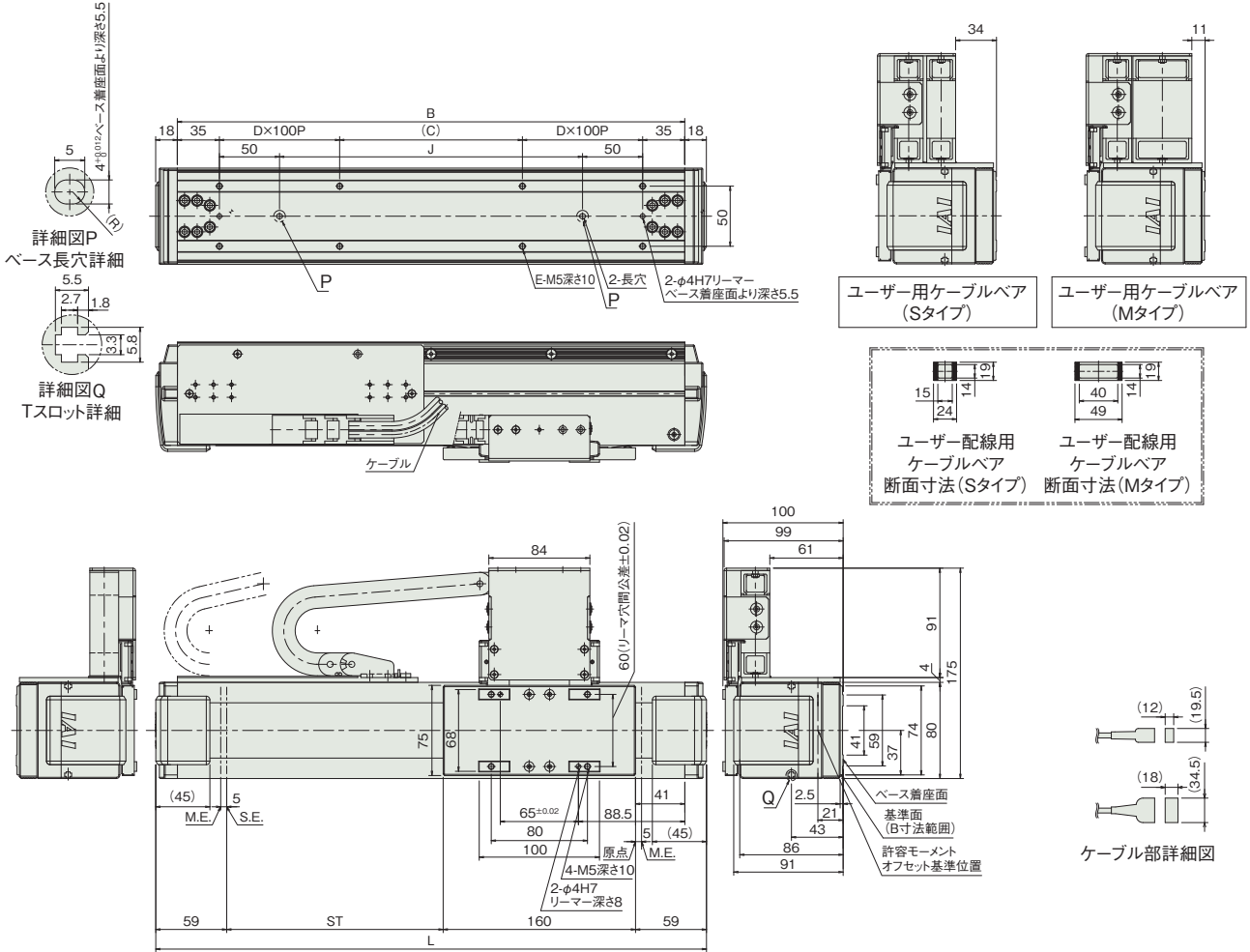
オプション/資料

ケーブル型式

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用ください。
 (注) 勝手違い仕様CT6を選択の場合は、原点復帰方向は逆になります。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	338	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
B	302	362	422	482	542	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862
C	32	92	152	212	272	332	392	452	512	572	632	692	752	812	872	932	992	1052	1112	1172	1232	1292	1352	1412	1472	1532	1592
D	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
E	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
J	132	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692

■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
質量(kg)	4.9	5.2	5.6	5.9	6.3	6.6	7.0	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.5	9.9	10.2	10.6	10.9	11.3	11.7	12.0	12.4	12.7	13.1	13.4	13.8	14.2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103		
SCON/CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279		
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

LSA

LSAS

LSA-S8SM

簡易防塵

マルチスライダ

本体幅
80mm

シャフトタイプ

■型式項目

LSA	- S8SM	- I	- 100				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	対応ドライバー出力 100 100W	ストローク 60 1440 60mm 1440mm (60mmごと)	適応コントローラ T2 T4 SCON SSEL XSEL-P/Q RCON RSEL	ケーブル長 N S M X 無し 3m 5m 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



RoHS
10



選定上の
注意

- (1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- (3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (4) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置してください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向300mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
60	-	780	-
120	-	840	-
180	-	900	-
240	-	960	-
300	-	1020	-
360	-	1080	-
420	-	1140	-
480	-	1200	-
540	-	1260	-
600	-	1320	-
660	-	1380	-
720	-	1440	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立設置 + 標準ケーブルベア	CT5	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-691	-
横立設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-691	-
横立設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-691	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) コントローラSCON・SSELを使用する際は、最長20mまでです。

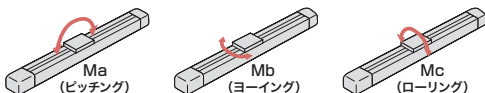
■メインスペック

項目	内容	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 5 2500
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 1
		定格加減速度 (G) 3
		最高加減速度 (G) 25
	推力	定格推力 (N) 100
最大推力 (N) 1440		
ストローク	最小ストローク (mm) 60	
	最大ストローク (mm) 1440	
	ストロークピッチ (mm) 60	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注1)	Ma: 43N・m Mb: 61N・m Mc: 29N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1μm
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

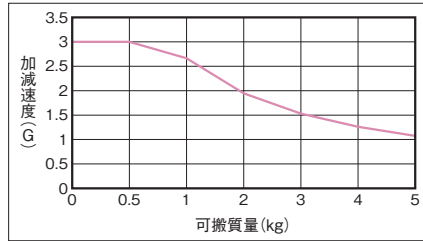


■ ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1440 (60mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

■ 加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。

■ 寸法図

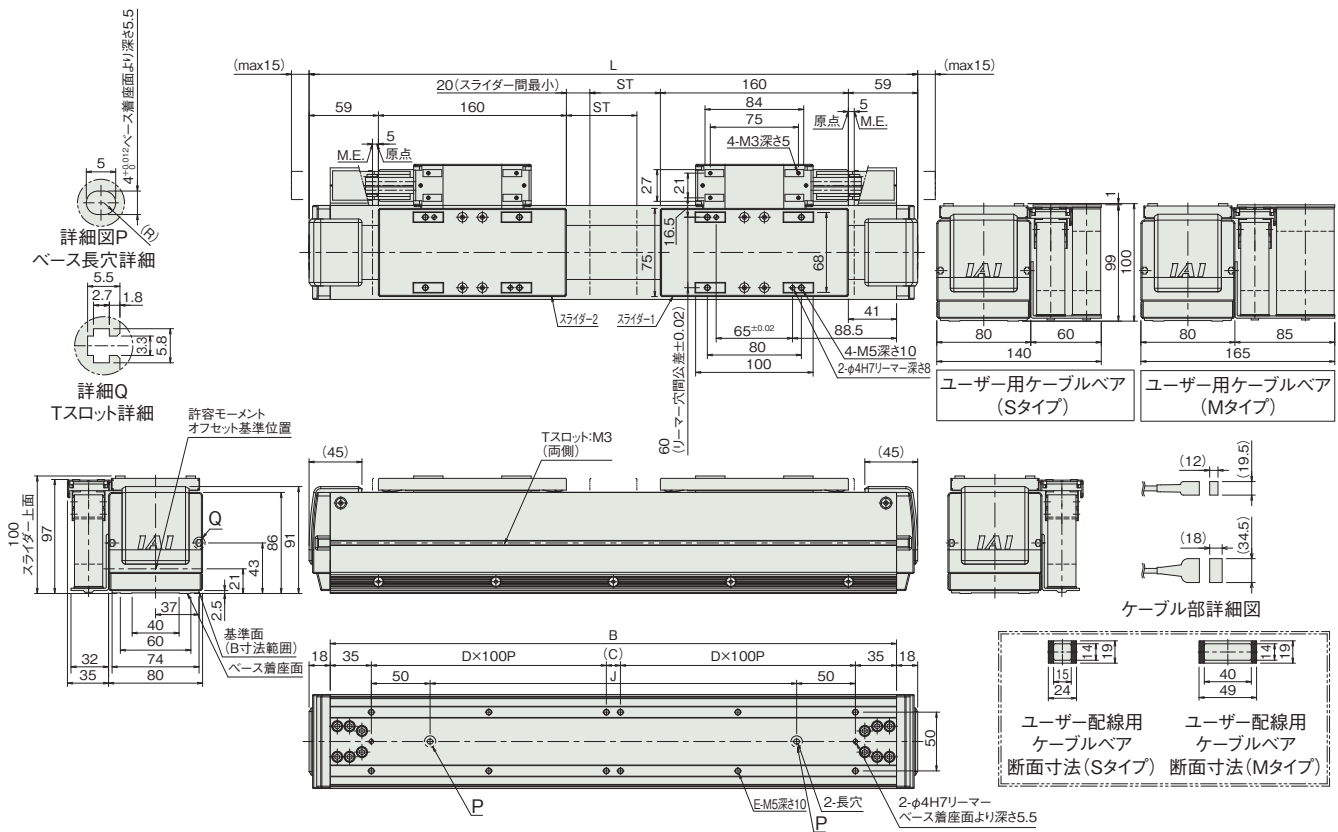
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■ 水平仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ ストローク別寸法

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440
L	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
B	482	542	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862
C	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192
D	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
E	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
J	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692

■ ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440
質量 (kg)	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1	9.5	9.9	10.2	10.6	10.9	11.3	11.6	12.0	12.4	12.7	13.1	13.4	13.8	14.1	14.5	14.9	15.2	15.6

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

LSA

LSAS

LSA-S8HS

簡易防塵

シングル
スライダ

本体幅
80mm

シャフト
タイプ

■型式項目

LSA - S8HS - I - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	対応ドライバー出力 100 100W	ストローク 60 1620 60mm 1620mm (60mmごと)	適応コントローラー T2 T4 SCON SSEL XSEL-P/Q RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	-----------------------	---	---	---	---------------------------



RoHS
10

水平

横立て

垂直

天吊り

選定上の
注意

- (1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- (3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
60	-	900	-
120	-	960	-
180	-	1020	-
240	-	1080	-
300	-	1140	-
360	-	1200	-
420	-	1260	-
480	-	1320	-
540	-	1380	-
600	-	1440	-
660	-	1500	-
720	-	1560	-
780	-	1620	-
840	-	-	-

(注) 標準ケーブルペア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + 標準ケーブルペア	CT2	3-691	-	横立て設置 +	US5	3-691	-
	CT3	3-691	-	ユーザー用ケーブルペアS	US6	3-691	-
	CT4	3-691	-		UM1	3-691	-
横立て設置 + 標準ケーブルペア	CT5	3-691	-	水平設置 +	UM2	3-691	-
	CT6	3-691	-	ユーザー用ケーブルペアM	UM3	3-691	-
	US1	3-691	-		UM4	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルペアS	US2	3-691	-	横立て設置 +	UM5	3-691	-
	US3	3-691	-	ユーザー用ケーブルペアM	UM6	3-691	-
	US4	3-691	-				

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) コントローラーSCON・SSELを使用する際は、最長20mまでです。

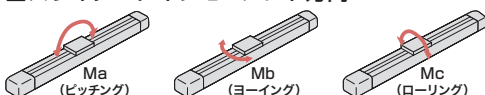
■メインスペック

		項目	内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	7
		最高速度 (mm/s)	2500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	1
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	35
最大推力 (N)		140	
ストローク	最小ストローク (mm)	60	
	最大ストローク (mm)	1620	
	ストロークピッチ (mm)	60	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注1)	Ma: 79N・m Mb: 114N・m Mc: 29N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

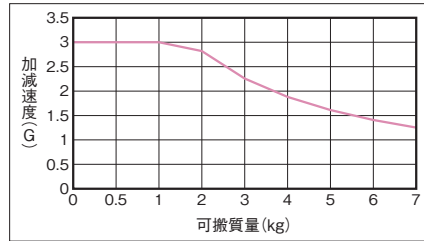


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1620 (60mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

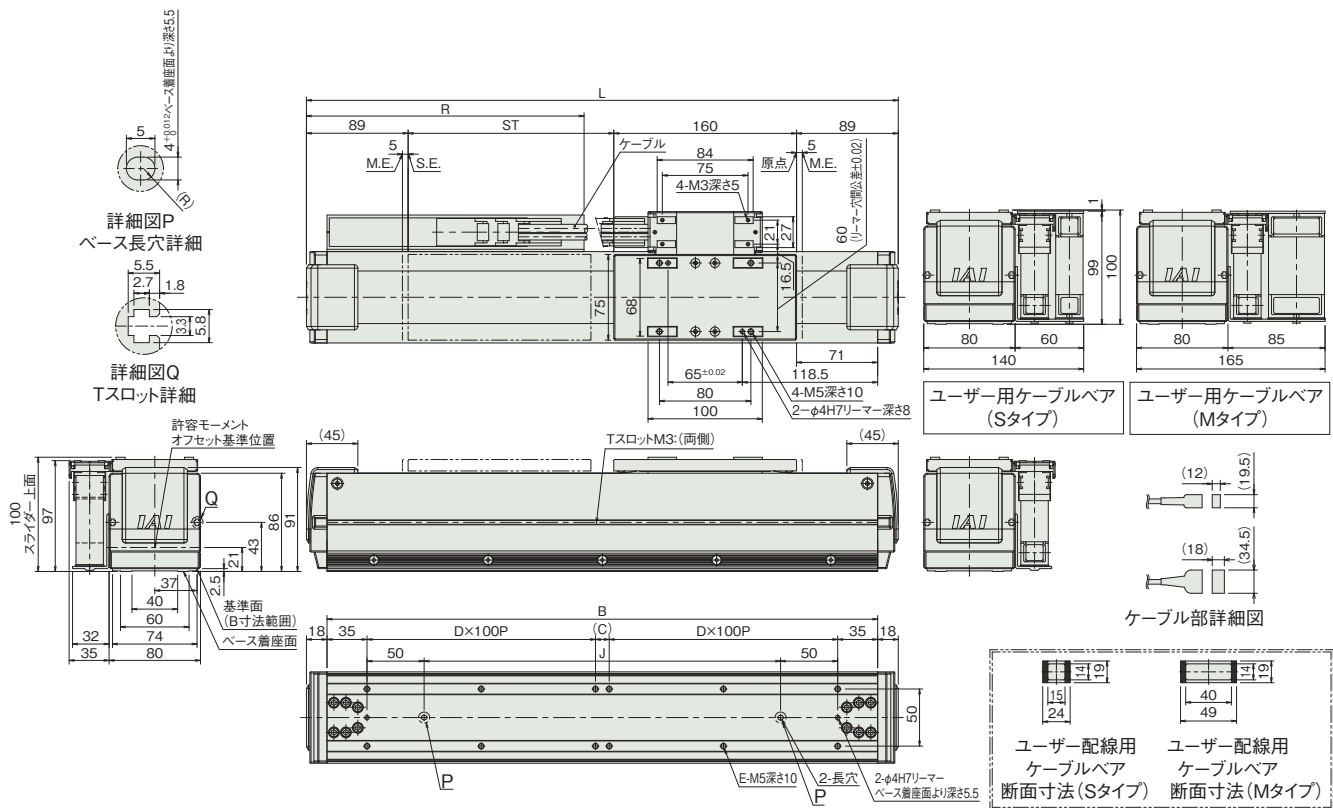
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■水平仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
B	362	422	482	542	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862	1922
C	92	152	212	272	332	392	452	512	572	632	692	752	812	872	932	992	1052	1112	1172	1232	1292	1352	1412	1472	1532	1592	1652
D	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
E	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
J	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
R	198	223	248	273	298	323	348	398	423	448	473	498	548	573	598	623	648	698	723	748	773	798	848	873	898	923	948

■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
質量 (kg)	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.8	7.1	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	10.0	10.4	10.7	11.1	11.4	11.8	12.1	12.5	12.9	13.2	13.6	13.9	14.3

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

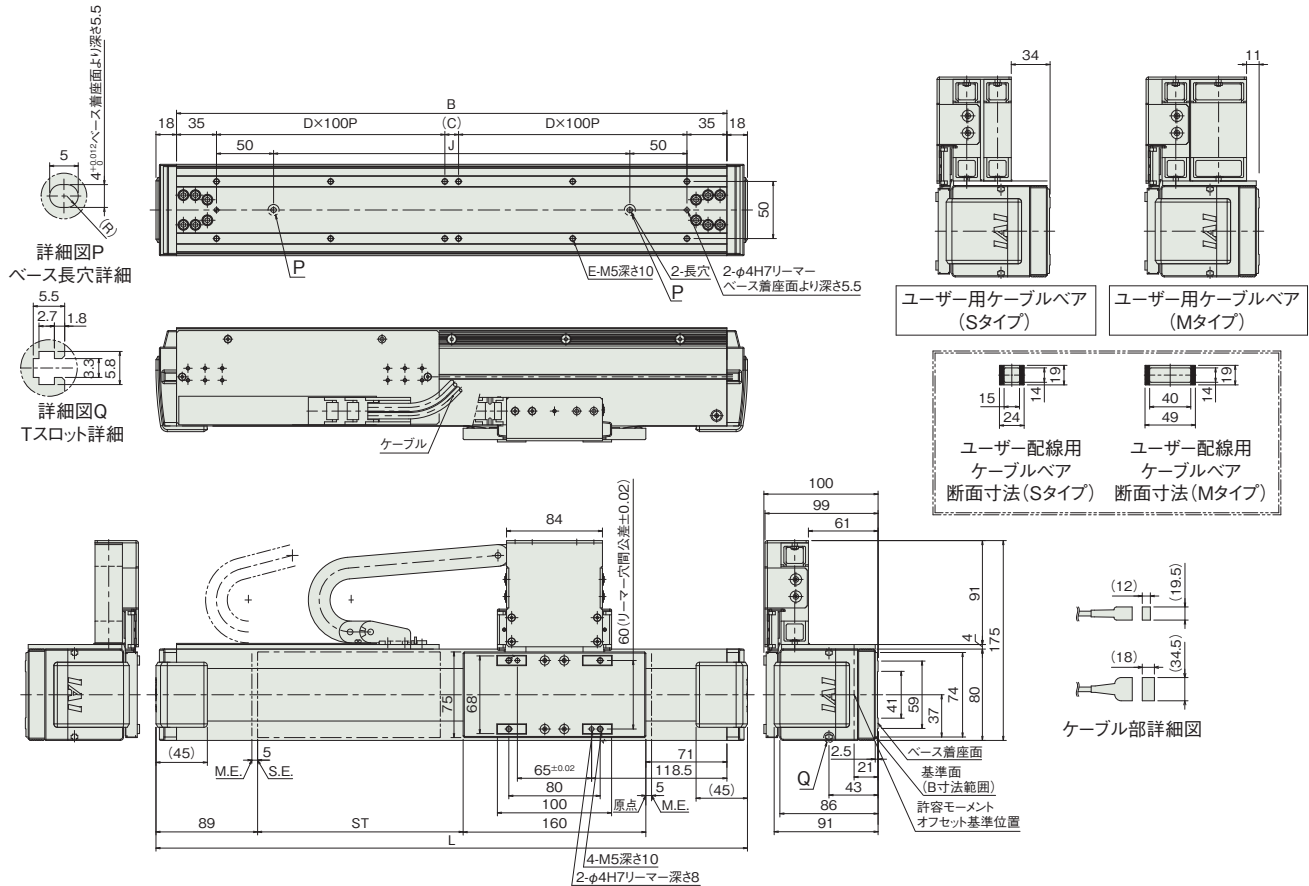
オプション/資料

ケーブル型式

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。
 (注) 勝手違い仕様CT6を選択の場合は、原点復帰方向は逆になります。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
B	362	422	482	542	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862	1922
C	92	152	212	272	332	392	452	512	572	632	692	752	812	872	932	992	1052	1112	1172	1232	1292	1352	1412	1472	1532	1592	1652
D	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	8	9
E	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	32	36	36	36	36	40
J	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752

■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
質量(kg)	5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.4	8.7	9.1	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.2	11.6	11.9	12.3	12.6	13.0	13.4	13.7	14.1	14.4	14.8

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ										
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM															
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	36000	-	8-103	
SCON/CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279		
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

LSA

LSAS

LSA-S8HM

簡易防塵

マルチスライダ

本体幅
80mm

シャフトタイプ

■型式項目

LSA - S8HM - I - 100								
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	対応ドライバー出力 100 100W	ストローク 60 1380	60mm 1380mm (60mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



RoHS
10

水平

横立

垂直

天吊り

選定上の
注意

- (1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- (3) 垂直設置での使用は出来ませんのでご注意ください。
- (4) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置してください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向300mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
60	-	780	-
120	-	840	-
180	-	900	-
240	-	960	-
300	-	1020	-
360	-	1080	-
420	-	1140	-
480	-	1200	-
540	-	1260	-
600	-	1320	-
660	-	1380	-
720	-	-	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立設置 + 標準ケーブルベア	CT5	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-691	-
横立設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-691	-
横立設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-691	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) コントローラーSCON・SSELを使用する際は、最長20mまでです。

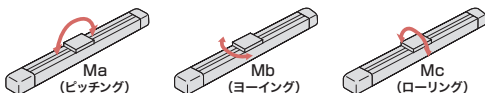
■メインスペック

項目		内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) 7 2500
	速度/加減速度	最高速度(mm/s) 1
		定格加減速度(G) 3
		最高加減速度(G) 35
	推力	定格推力(N) 140
最大推力(N) 140		
ストローク	最小ストローク(mm) 60	
	最大ストローク(mm) 1380	
	ストロークピッチ(mm) 60	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント(注1)	Ma: 79N・m Mb: 114N・m Mc: 29N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

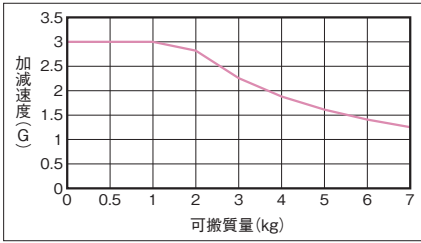


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1380 (60mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

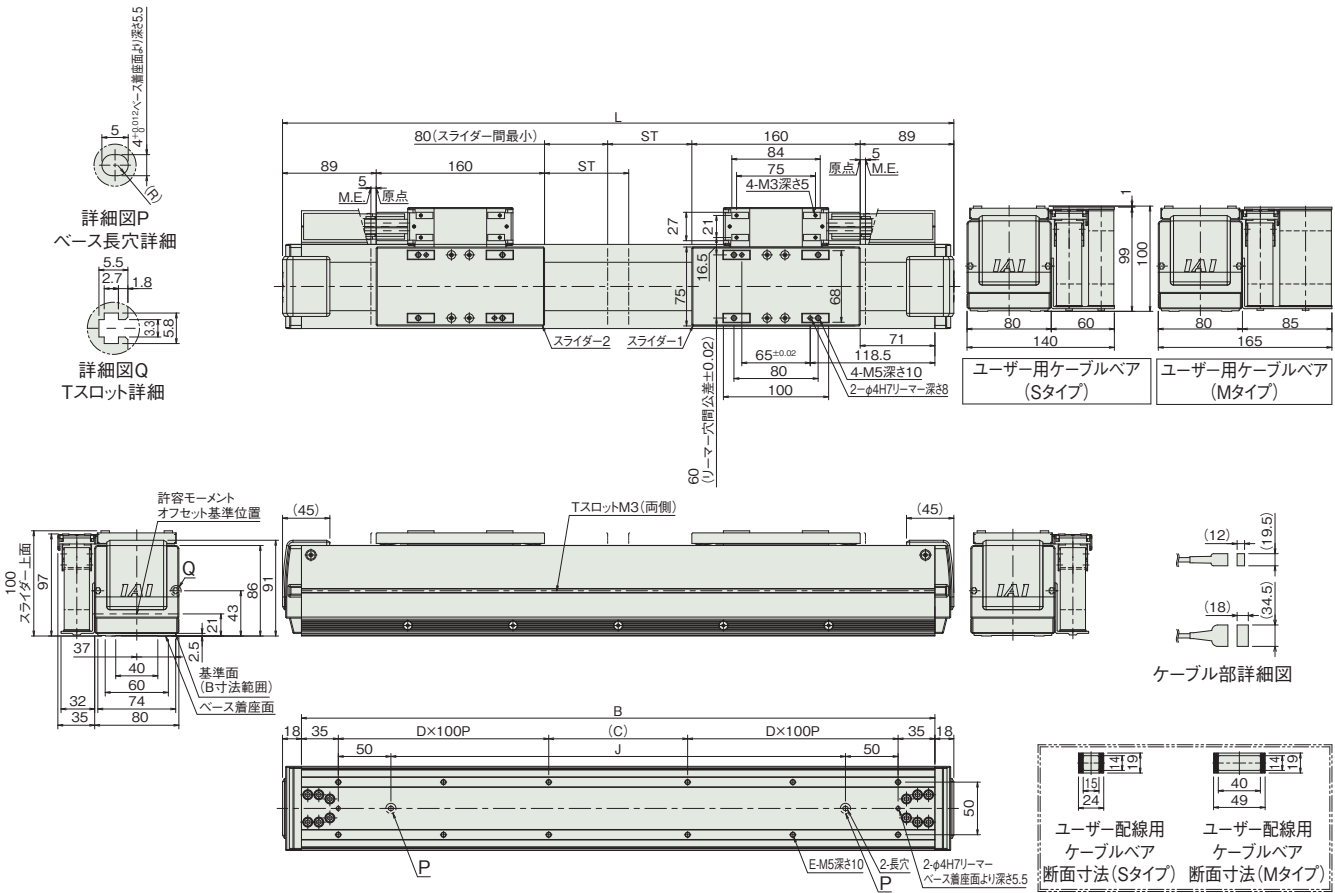
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■水平仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
L	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
B	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862	1922
C	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
D	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
E	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
J	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752

■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
質量 (kg)	8.6	9.0	9.3	9.7	10.1	10.4	10.8	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	12.9	13.3	13.6	14.0	14.4	14.7	15.1	15.4	15.8	16.1	16.5

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

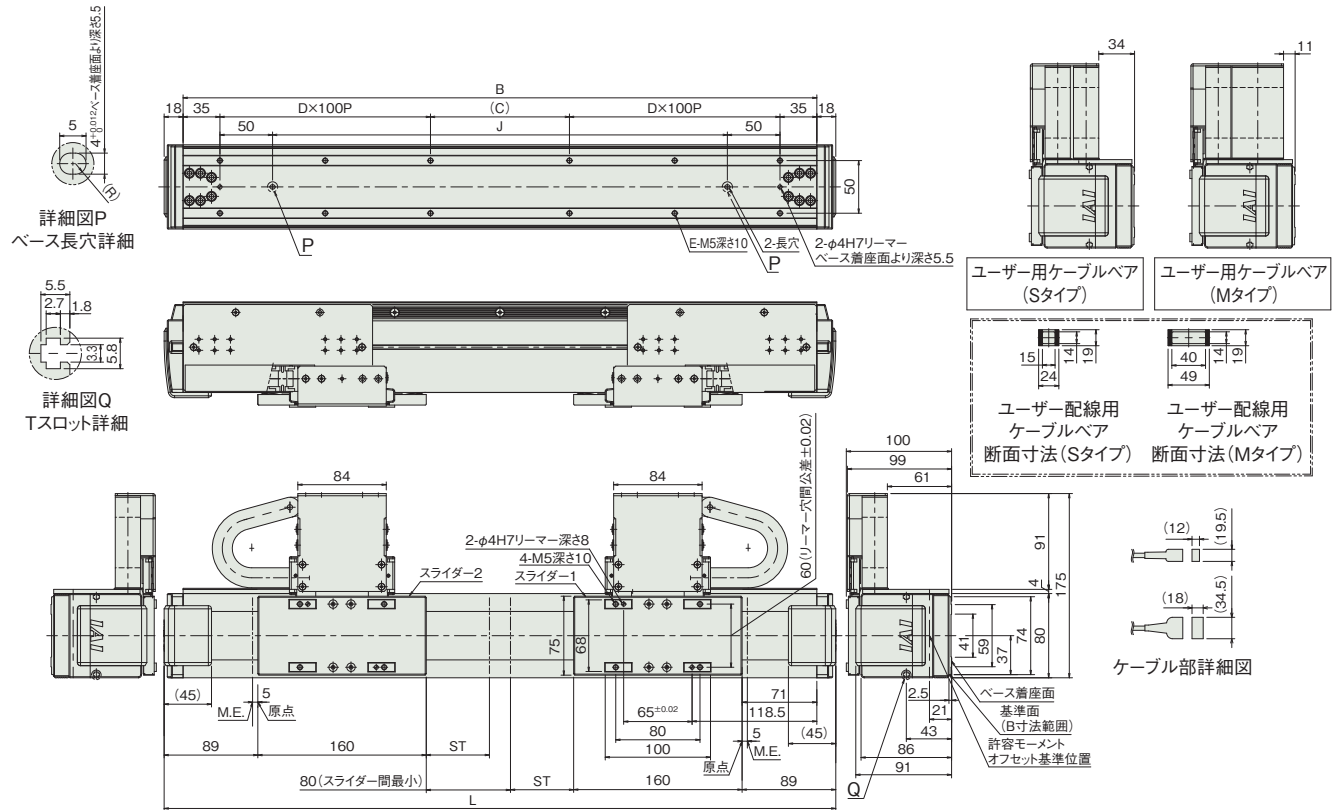
オプション/資料

ケーブル型式

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
L	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
B	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862	1922
C	132	192	52	112	172	32	92	152	212	272	332	392	452	512	572	632	692	752	812	872	932	992	1052
D	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	8	9
E	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	36	40
J	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752

■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
質量(kg)	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.4	11.8	12.1	12.5	12.9	13.2	13.6	13.9	14.3	14.6	15.0	15.4	15.7	16.1	16.4	16.8	17.1	17.5

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。
 (注) マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

LSA

LSAS

LSA-S10SS

簡易防塵 シングル
スライダー 本体幅
100mm シャフト
タイプ

■型式項目

LSA - S10SS - I - 200

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 インクリメンタル	対応ドライバー出力 200 200W	ストローク 90 2070	90mm 2070mm (90mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------	-----------------------	---------------------	----------------------------	---	---	---------------------------



RoHS
10



選定上の注意



- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 垂直設置での使用は出来ませんのでご注意ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
90	-	1170	-
180	-	1260	-
270	-	1350	-
360	-	1440	-
450	-	1530	-
540	-	1620	-
630	-	1710	-
720	-	1800	-
810	-	1890	-
900	-	1980	-
990	-	2070	-
1080	-	-	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-691	-	横立設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-691	-
	CT3	3-691	-		US6	3-691	-
	CT4	3-691	-		UM1	3-691	-
横立設置 + 標準ケーブルベア	CT5	3-691	-	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM2	3-691	-
	CT6	3-691	-		UM3	3-691	-
	US1	3-691	-		UM4	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US2	3-691	-	横立設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-691	-
	US3	3-691	-		UM6	3-691	-
	US4	3-691	-				

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) コントローラーSCON・SSELを使用する際は、最長20mまでです。

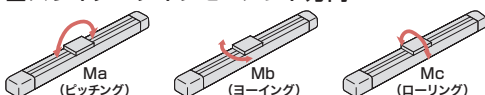
■メインスペック

項目		内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 15
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 2500
		定格加減速度 (G) 1
		最高加減速度 (G) 3
	推力	定格推力 (N) 65
最大推力 (N) 260		
ストローク	最小ストローク (mm) 90	
	最大ストローク (mm) 2070	
	ストロークピッチ (mm) 90	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注1)	Ma: 56N・m Mb: 80N・m Mc: 48N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

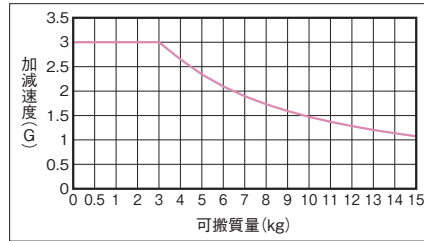


■ ストロークと最高速度

ストローク (mm)	90~2070 (90mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

■ 加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

■ 寸法図

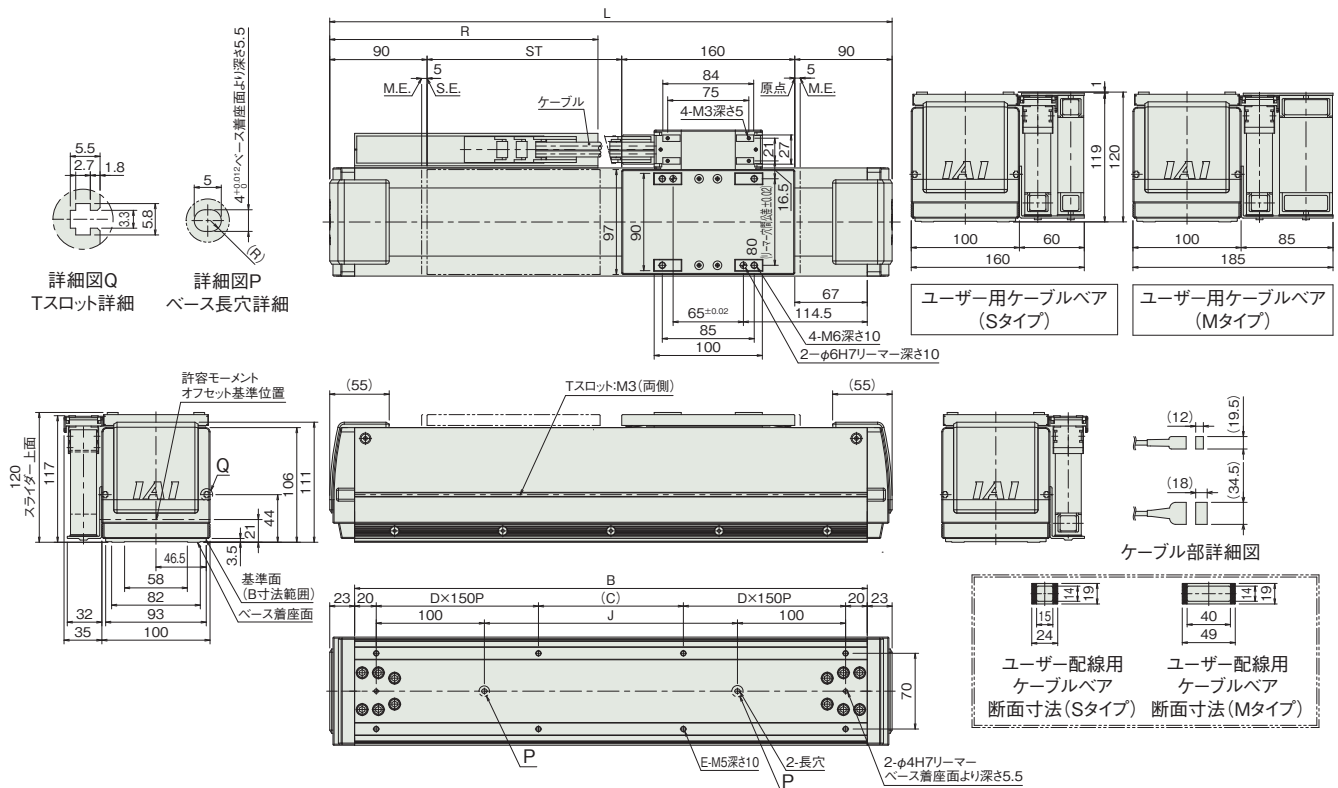
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■ 水平仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ ストローク別寸法

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	430	520	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
B	384	474	564	654	744	834	924	1014	1104	1194	1284	1374	1464	1554	1644	1734	1824	1914	2004	2094	2184	2274	2364
C	44	134	224	314	404	494	584	674	764	854	944	1034	1124	1214	1304	1394	1484	1574	1664	1754	1844	1934	2024
D	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	24	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
R	203	253	278	328	378	428	478	503	553	603	653	703	728	778	828	878	928	953	1003	1053	1103	1153	1178

■ ストローク別質量

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
質量(kg)	8.4	9.2	10.1	10.9	11.7	12.6	13.4	14.2	15.1	15.9	16.7	17.6	18.4	19.2	20.1	20.9	21.7	22.6	23.4	24.2	25.1	25.9	26.7

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

LSA

LSAS

LSA-S10SM

簡易防塵	マルチスライダ	本体幅 100mm	シャフトタイプ
------	---------	-----------	---------

■型式項目

LSA - S10SM - I - 200

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 インクリメンタル	対応ドライバー出力 200 200W	ストローク 60 ~ 1860 60mm ~ 1860mm (90mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------	-----------------------	---	--	--	---------------------------



RoHS 10



選定上の注意

- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 垂直設置での使用は出来ませんのでご注意ください。
- ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置してください。
- 張出し負荷長の目安は、 $Ma \cdot Mb \cdot Mc$ 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
60	-	1050	-
150	-	1140	-
240	-	1230	-
330	-	1320	-
420	-	1410	-
510	-	1500	-
600	-	1590	-
690	-	1680	-
780	-	1770	-
870	-	1860	-
960	-	-	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立設置 + 標準ケーブルベア	CT5	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-691	-
横立設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-691	-
横立設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-691	-

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) コントローラSCON・SSELを使用する際は、最長20mまでです。

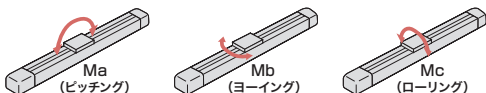
■メインスペック

項目	内容	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 15 2500
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 1
		定格加減速度 (G) 3
		最高加減速度 (G) 65
	推力	定格推力 (N) 260
最大推力 (N) 260		
ストローク	最小ストローク (mm) 60	
	最大ストローク (mm) 1860	
	ストロークピッチ (mm) 90	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
	-
動的許容モーメント (注1)	Ma: 56N・m
	Mb: 80N・m
	Mc: 48N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1μm
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

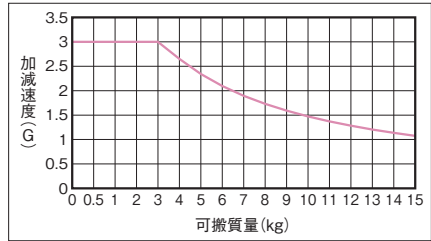


■ ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1860 (90mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

■ 加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。

■ 寸法図

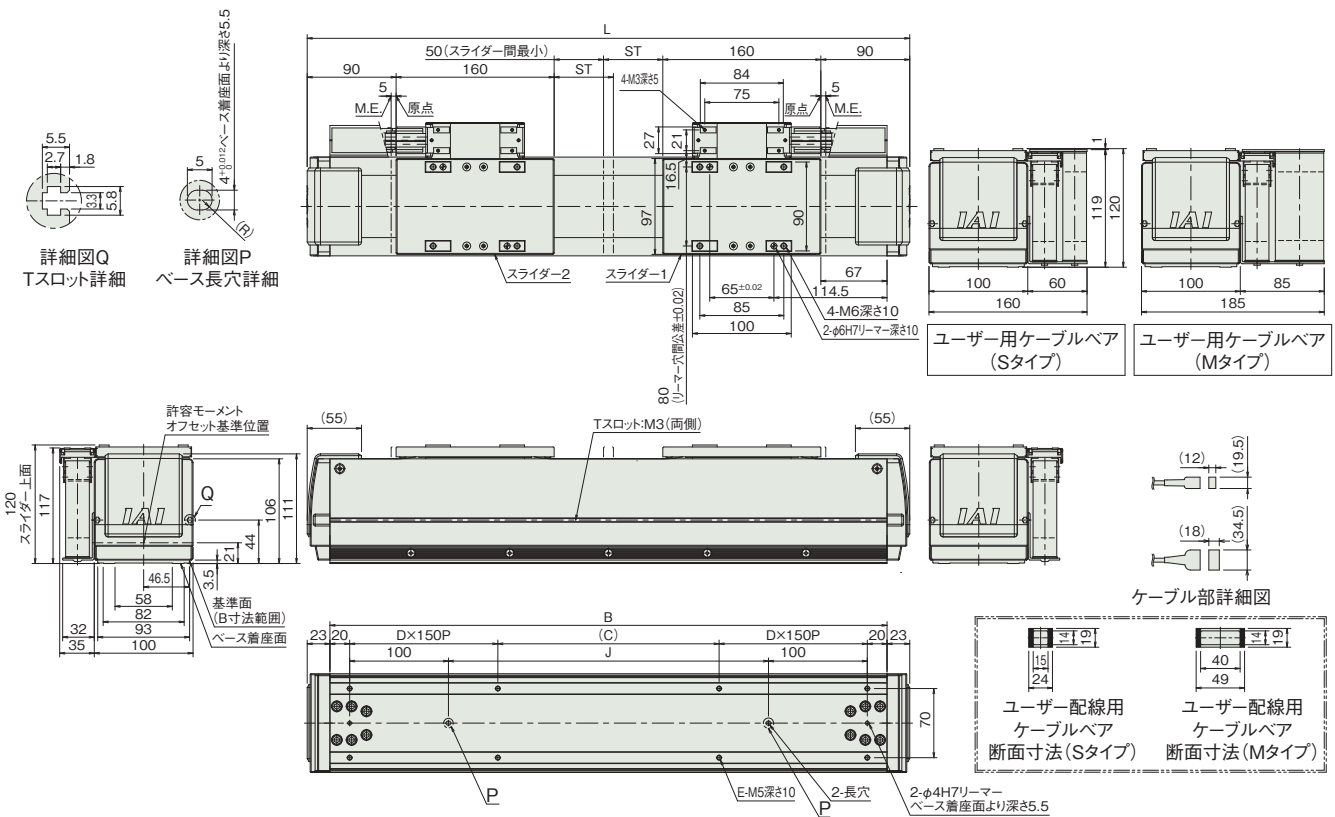
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■ 水平仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ ストローク別寸法

ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
L	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
B	564	654	744	834	924	1014	1104	1194	1284	1374	1464	1554	1644	1734	1824	1914	2004	2094	2184	2274	2364
C	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
D	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124

■ ストローク別質量

ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
質量(kg)	13.5	14.4	15.2	16.0	16.9	17.7	18.6	19.4	20.2	21.1	21.9	22.7	23.6	24.4	25.2	26.1	26.9	27.7	28.6	29.4	30.2

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

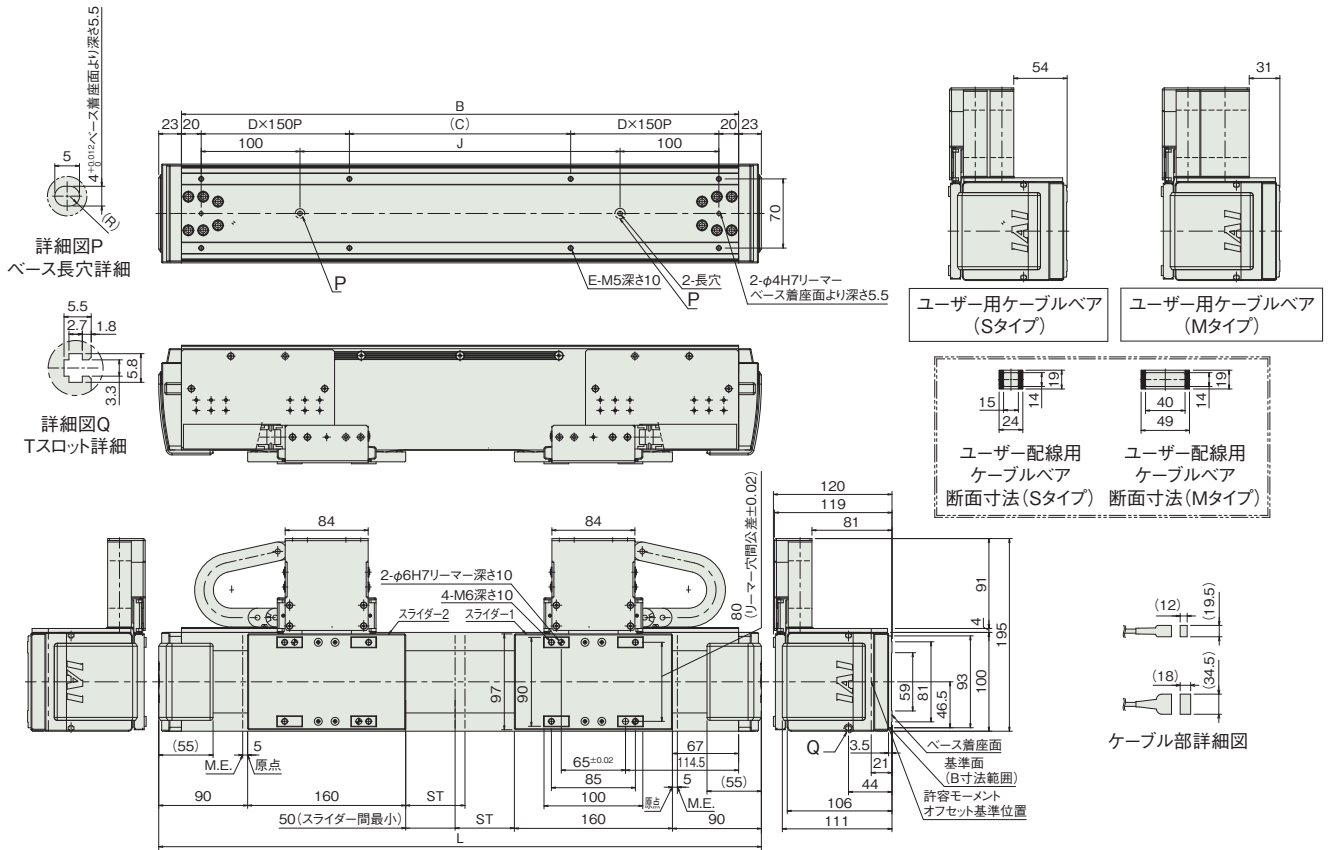
オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
L	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
B	564	654	744	834	924	1014	1104	1194	1284	1374	1464	1554	1644	1734	1824	1914	2004	2094	2184	2274	2364
C	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
D	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	28	32	32	32
J	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124

■ストローク別質量

ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
質量(kg)	14.5	15.4	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.2	22.1	22.9	23.7	24.6	25.4	26.2	27.1	27.9	28.7	29.6	30.4	31.2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2		●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。
(注) マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

LSA

LSAS

LSA-S10HS

簡易防塵 シングル
スライダー 本体幅
100mm シャフト
タイプ

■型式項目

LSA - S10HS - I - 200S

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	対応ドライバー出力 200S 200W	ストローク 90 2070	90mm 2070mm (90mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	---------------------------	---------------------	----------------------------	---	---	---------------------------



RoHS
10

水平 横立て 垂直 天吊り



選定上の
注意

- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- SCON コントローラーで動作する場合は回生抵抗が 1 個必要になります。詳細は 8-265 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、 $Ma \cdot Mb \cdot Mc$ 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
90	-	1170	-
180	-	1260	-
270	-	1350	-
360	-	1440	-
450	-	1530	-
540	-	1620	-
630	-	1710	-
720	-	1800	-
810	-	1890	-
900	-	1980	-
990	-	2070	-
1080	-	-	-

(注) 標準ケーブルペア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + 標準ケーブルペア	CT2	3-691	-	横立て設置 + ユーザー用ケーブルペアS	US5	3-691	-
	CT3	3-691	-		US6	3-691	-
	CT4	3-691	-		UM1	3-691	-
横立て設置 + 標準ケーブルペア	CT5	3-691	-	水平設置 + ユーザー用ケーブルペアM	UM2	3-691	-
	CT6	3-691	-		UM3	3-691	-
	US1	3-691	-		UM4	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルペアS	US2	3-691	-	横立て設置 + ユーザー用ケーブルペアM	UM5	3-691	-
	US3	3-691	-		UM6	3-691	-
	US4	3-691	-				

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) コントローラーSCON・SSELを使用する際は、最長20mまでです。

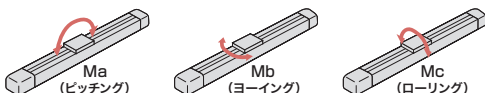
■メインスペック

項目		内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 2500
		定格加減速度 (G) 1
		最高加減速度 (G) 3
	推力	定格推力 (N) 80
最大推力 (N) 320		
ストローク	最小ストローク (mm) 90	
	最大ストローク (mm) 2070	
	ストロークピッチ (mm) 90	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注1)	Ma: 86N·m Mb: 124N·m Mc: 48N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



3-649

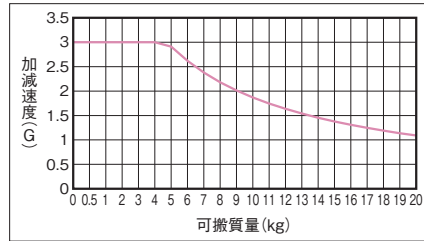
LSA-S10HS

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	90~2070 (90mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

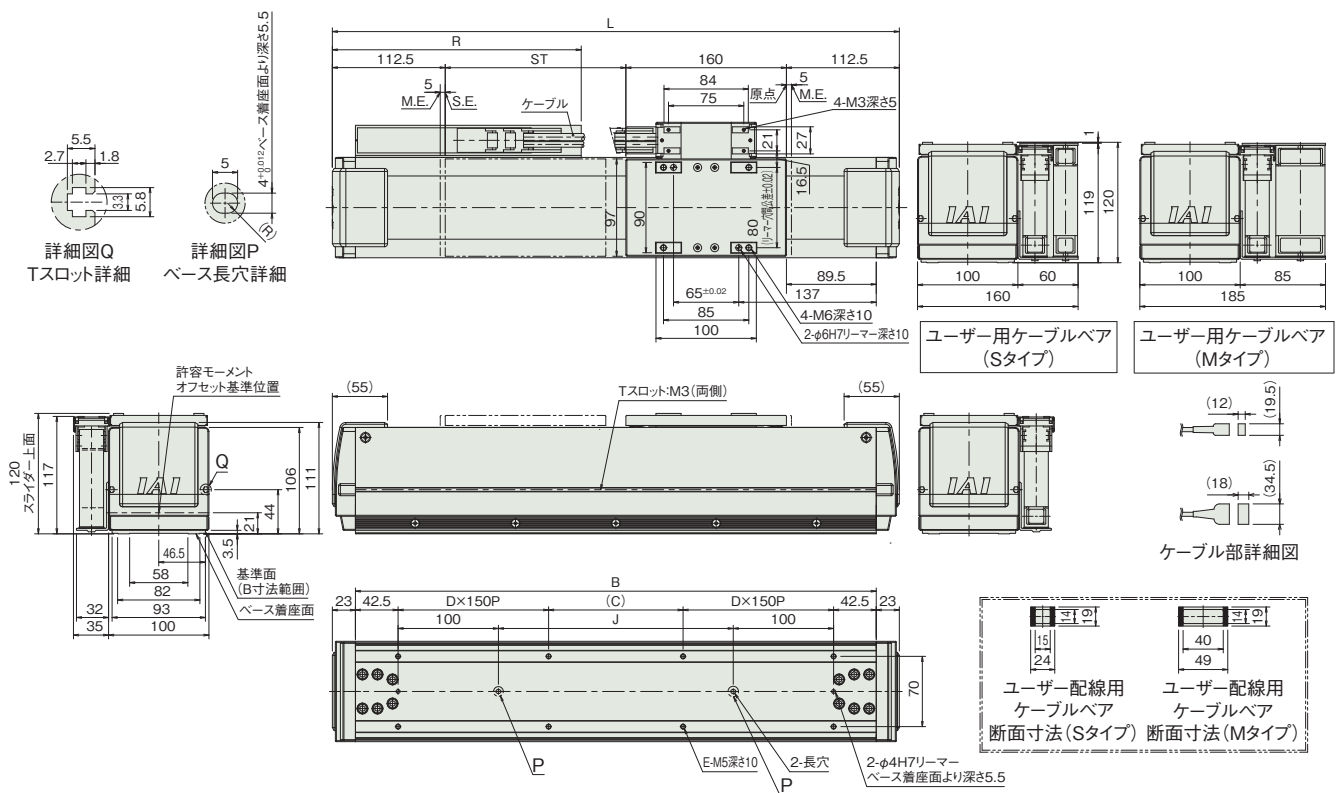
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■水平仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	475	565	655	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
B	429	519	609	699	789	879	969	1059	1149	1239	1329	1419	1509	1599	1689	1779	1869	1959	2049	2139	2229	2319	2409
C	44	134	224	314	404	494	584	674	764	854	944	1034	1124	1214	1304	1394	1484	1574	1664	1754	1844	1934	2024
D	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
R	203	253	303	353	403	453	478	528	578	628	678	703	753	803	853	903	928	978	1028	1078	1128	1153	1203

■ストローク別質量

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
質量(kg)	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5	13.4	14.2	15.0	15.9	16.7	17.6	18.4	19.2	20.1	20.9	21.7	22.6	23.4	24.2	25.1	25.9	26.7	27.6

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

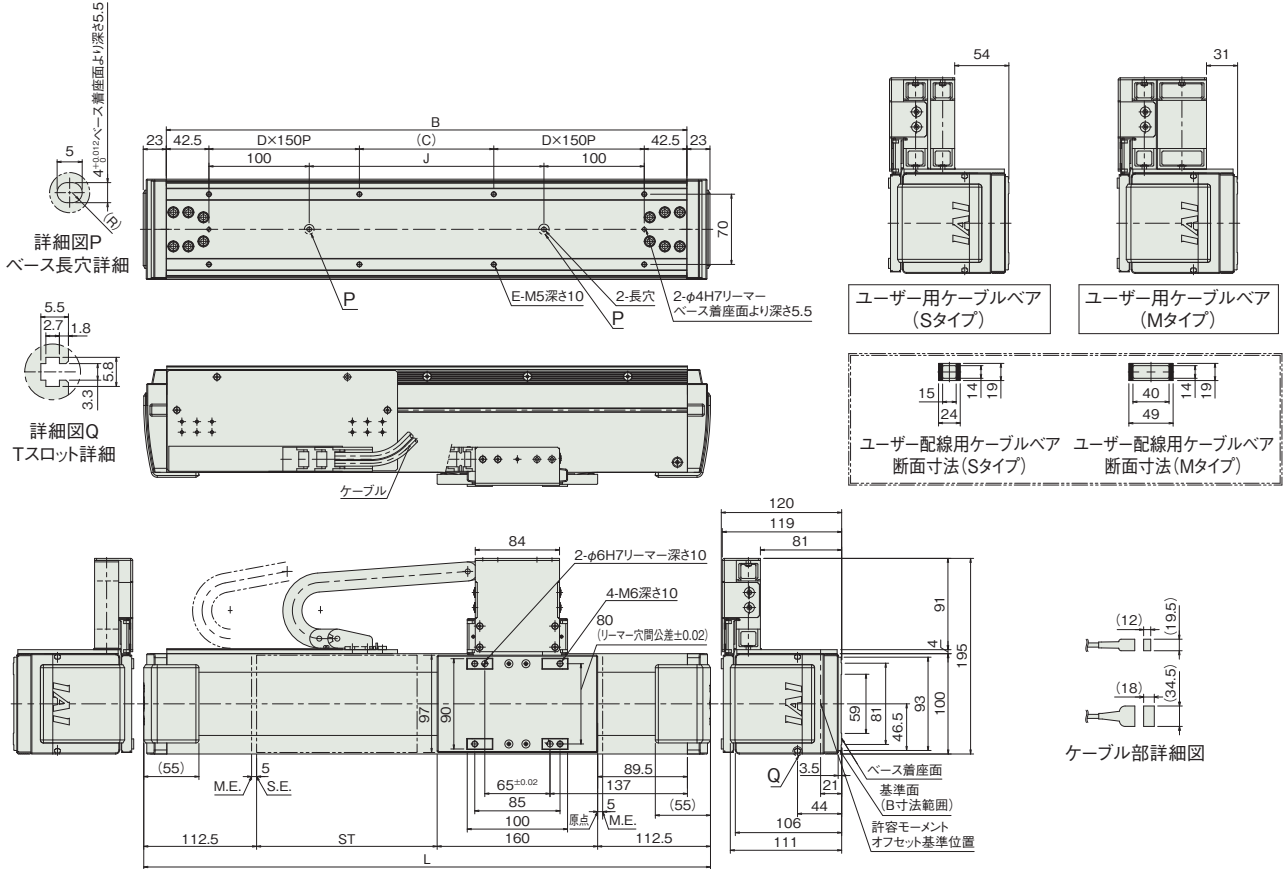
オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用ください。
 (注) 勝手違い仕様CT6を選択の場合は、原点復帰方向は逆になります。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	475	565	655	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
B	429	519	609	699	789	879	969	1059	1149	1239	1329	1419	1509	1599	1689	1779	1869	1959	2049	2139	2229	2319	2409
C	44	134	224	314	404	494	584	674	764	854	944	1034	1124	1214	1304	1394	1484	1574	1664	1754	1844	1934	2024
D	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124

■ストローク別質量

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
質量(kg)	9.7	10.5	11.4	12.2	13.0	13.9	14.7	15.5	16.4	17.2	18.1	18.9	19.7	20.6	21.4	22.2	23.1	23.9	24.7	25.6	26.4	27.2	28.1

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。
 (注) コントローラーのドライバは200Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。8-263ページ参照

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

LSA

LSAS

LSA-S10HM

簡易防塵	マルチスライダ	本体幅 100mm	シャフトタイプ
------	---------	-----------	---------

型式項目

LSA - S10HM - I - 200S

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 インクリメンタル	対応ドライバー出力 200S 200W	ストローク 105 1815	適応コントローラ T2 T4	ケーブル長 N S M X□	オプション 下記オプション 価格表参照
				105mm 1815mm (90mmごと)	SCON XSEL-P/Q RCON RSEL	無し 3m 5m 長さ指定	



RoHS 10



選定上の注意



- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- SCON コントローラで動作する場合は回生抵抗が 1 個必要になります。詳細は 8-265 ページをご参照ください。
- ケーブルペアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置してください。
- 張出し負荷長の目安は、 $Ma \cdot Mb \cdot Mc$ 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
105	-	1005	-
195	-	1095	-
285	-	1185	-
375	-	1275	-
465	-	1365	-
555	-	1455	-
645	-	1545	-
735	-	1635	-
825	-	1725	-
915	-	1815	-

(注) 標準ケーブルペア付きの価格です。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置 + 標準ケーブルペア	CT5	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルペアS	US1	3-691	-
横立て設置 + ユーザー用ケーブルペアS	US5	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルペアM	UM1	3-691	-
横立て設置 + ユーザー用ケーブルペアM	UM5	3-691	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) コントローラ-SCONを使用する際は、最長20mまでです。

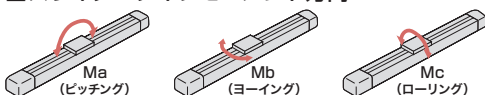
メインスペック

項目		内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 20 2500
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 1
		定格加減速度 (G) 3
		最高加減速度 (G) 3
	推力	定格推力 (N) 80
最大推力 (N) 320		
最小ストローク (mm) 105		
ストローク	最大ストローク (mm) 1815	
	ストロークピッチ (mm) 90	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注1)	Ma: 86N·m
	Mb: 124N·m
	Mc: 48N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1μm
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

スライダタイプモーメント方向

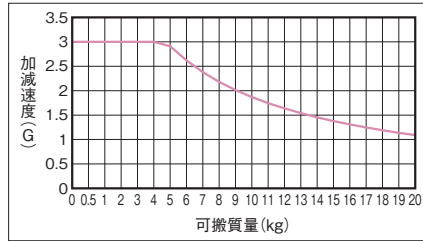


■ ストロークと最高速度

ストローク (mm)	105~1815 (90mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

■ 加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。

■ 寸法図

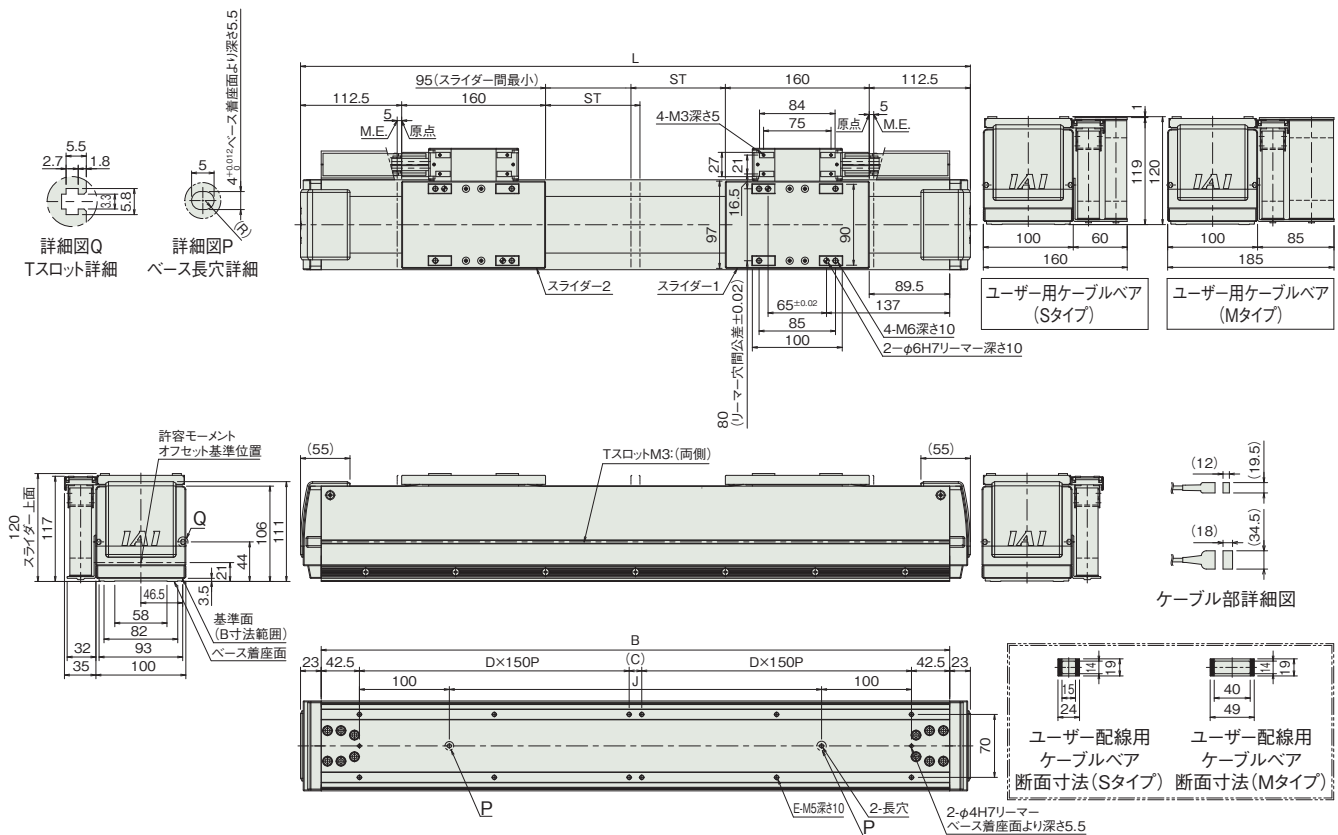
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■ 水平仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ ストローク別寸法

ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
L	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
B	699	789	879	969	1059	1149	1239	1329	1419	1509	1599	1689	1779	1869	1959	2049	2139	2229	2319	2409
C	14	104	194	284	374	464	554	644	734	824	914	1004	1094	1184	1274	1364	1454	1544	1634	1724
D	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124

■ ストローク別質量

ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
質量 (kg)	15.6	16.4	17.3	18.1	18.9	19.8	20.6	21.4	22.3	23.1	23.9	24.8	25.6	26.4	27.3	28.1	28.9	29.8	30.6	31.4

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

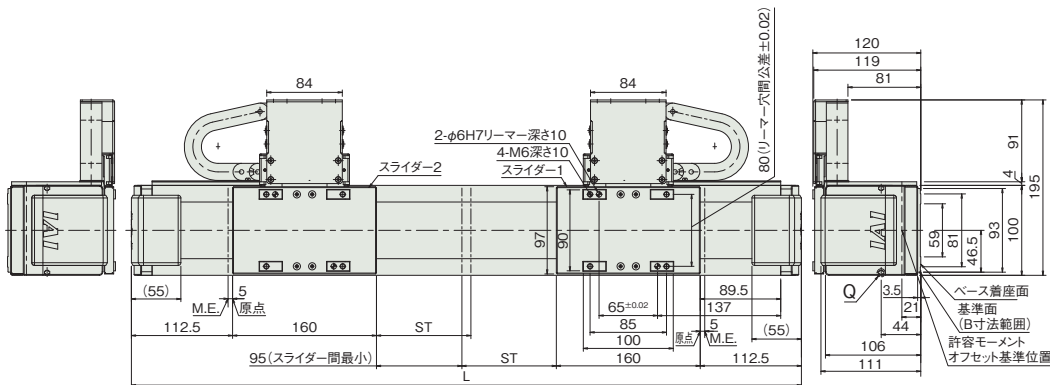
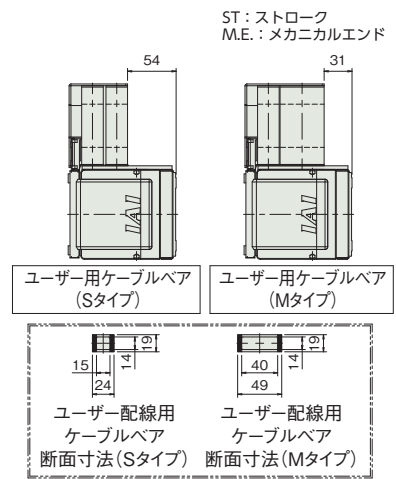
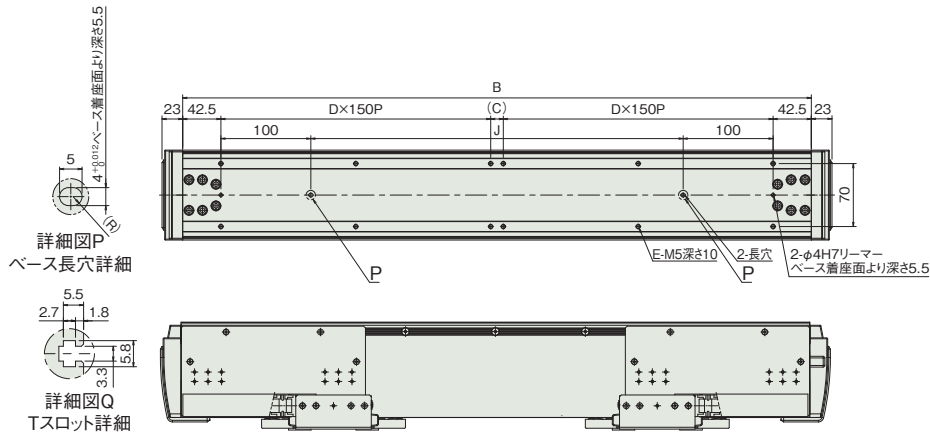
リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
 (注) 標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用ください。



■ストローク別寸法

ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
L	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
B	699	789	879	969	1059	1149	1239	1329	1419	1509	1599	1689	1779	1869	1959	2049	2139	2229	2319	2409
C	14	104	194	284	374	464	554	644	734	824	914	1004	1094	1184	1274	1364	1454	1544	1634	1724
D	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124

■ストローク別質量

ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
質量(kg)	16.6	17.4	18.3	19.1	19.9	20.8	21.6	22.4	23.3	24.1	24.9	25.8	26.6	27.4	28.3	29.1	29.9	30.8	31.6	32.4

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。
 (注) マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。
 (注) コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。8-263ページ参照

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

LSA

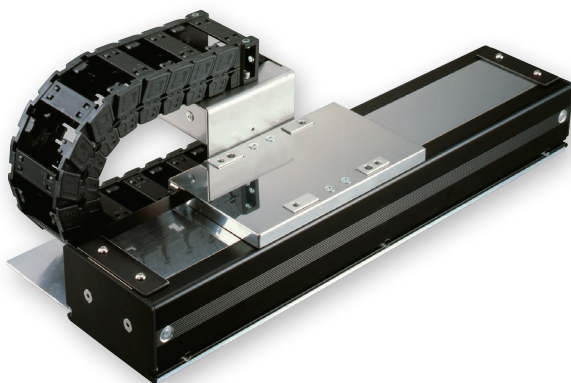
LSAS

LSAS-N10SS

簡易防塵 シングル
スライダ 本体幅
100mm

■型式項目

LSAS		N10SS		G		100S					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 シリアルエンコーダー 擬似アブソタイプ		対応ドライバー出力 100S 100W		ストローク 100 4100		100mm 4100mm (100mmごと)	適応コントローラー T2 T4	ケーブル長 N S M X□□	オプション 下記オプション 価格表参照
		G							SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	無し 3m 5m 長さ指定	
									RCON RSEL		



RoHS
10



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
100	—	1500	—	2900	—
200	—	1600	—	3000	—
300	—	1700	—	3100	—
400	—	1800	—	3200	—
500	—	1900	—	3300	—
600	—	2000	—	3400	—
700	—	2100	—	3500	—
800	—	2200	—	3600	—
900	—	2300	—	3700	—
1000	—	2400	—	3800	—
1100	—	2500	—	3900	—
1200	—	2600	—	4000	—
1300	—	2700	—	4100	—
1400	—	2800	—		—

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-691	—	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM (注1)	UM1	3-691	—
	CT3	3-691	—		UM2	3-691	—
	CT4	3-691	—		UM3	3-691	—
吊り金具	EB	3-692	—		UM4	3-691	—
	US1	3-691	—				
	US2	3-691	—				
	US3	3-691	—				
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS (注1)	US4	3-691	—				

(注1) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	—	—
	M(5m)	—	—
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—

(注) ロボットケーブルです。

選定上の
注意



- (1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- (3) 水平設置以外 (垂直、横立て、天吊りなど) でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 340mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

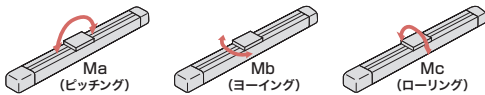
■メインスペック

		項目	内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15
		最高速度 (mm/s)	2500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	54
最大推力 (N)		162	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	
	最大ストローク (mm)	4100	
	ストロークピッチ (mm)	100	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	—
動的許容モーメント (注2)	Ma: 76N・m Mb: 46N・m Mc: 25N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	シリアルエンコーダー疑似アブソタイプ
エンコーダーパルス数	1μm
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

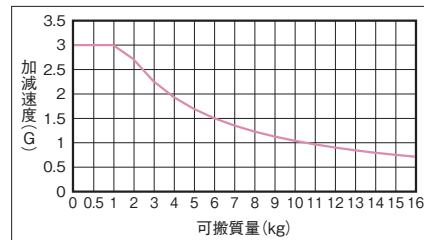


■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~4100 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

■加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件 (ワーク質量) から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

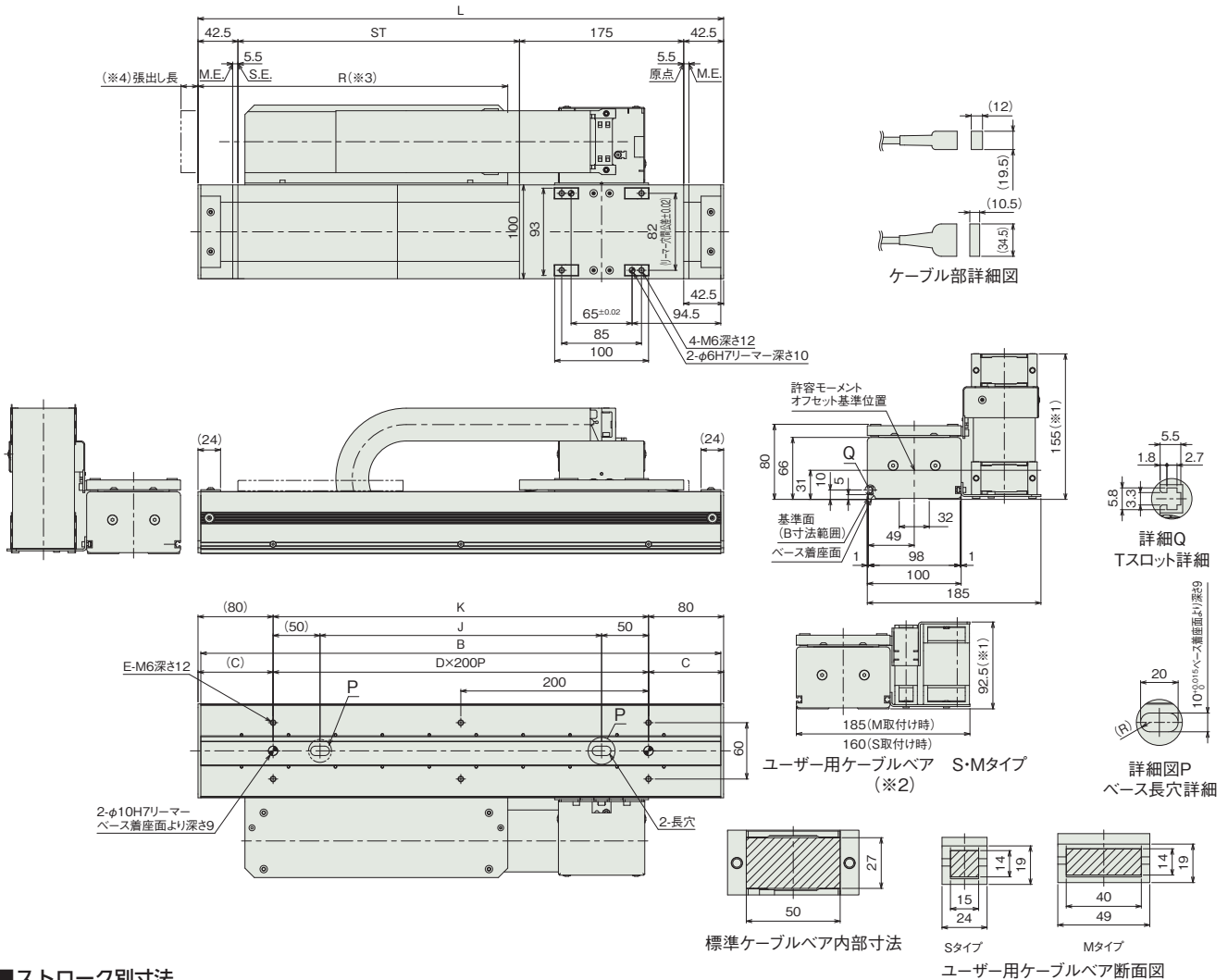
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

- ※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- ※2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- ※3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-60mm」となります。
- ※4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法







ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360		
B	354	454	554	654	754	854	954	1054	1154	1254	1354	1454	1554	1654	1754	1854	1954	2054	2154	2254	2354	2454	2554	2654	2754	2854	2954	3054	3154	3254	3354	3454	3554	3654	3754	3854	3954	4054	4154	4254	4354		
C	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
D	1	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	21		
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	44	
J	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	
K	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
R	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230		

■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
質量 (kg)	8.0	9.1	10.2	11.3	12.3	13.4	14.5	15.6	16.7	17.8	18.9	19.9	21.0	22.1	23.2	24.3	25.4	26.5	27.5	28.6	29.7	30.8	31.9	33	34.1	35.1	36.2	37.3	38.4	39.5	40.6	41.7	42.8	43.8	44.9	46	47.1	48.2	49.3	50.4	51.4

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	—	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	—	—	—	●	●	—	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

(注) コントローラーのドライバは100Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-263ページ参照) また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

(注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。

LSAS-N10SM

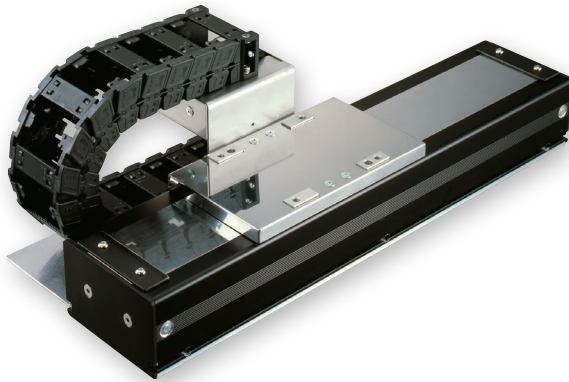
簡易防塵

マルチ
スライダ

本体幅
100
mm

■型式項目

LSAS	-	N10SM	-	G	-	100S	-		-		-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダ種類 シリアルエンコーダ 疑似アプソタイプ		対応ドライバー出力 100S 100W		ストローク 100 3900		適応コントローラ T2 T4		ケーブル長 N S M X		オプション 下記オプション 価格表参照
				G				100mm 3900mm (100mmごと)		SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		無し 3m 5m 長さ指定		



RoHS
10



(注) 写真はシングルスライダです。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
100	-	1400	-	2700	-
200	-	1500	-	2800	-
300	-	1600	-	2900	-
400	-	1700	-	3000	-
500	-	1800	-	3100	-
600	-	1900	-	3200	-
700	-	2000	-	3300	-
800	-	2100	-	3400	-
900	-	2200	-	3500	-
1000	-	2300	-	3600	-
1100	-	2400	-	3700	-
1200	-	2500	-	3800	-
1300	-	2600	-	3900	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
吊り金具	EB	3-692	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS(注1)	US1	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM(注1)	UM1	3-691	-

(注1) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定上の注意

- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 水平設置以外(垂直、横立、天吊りなど)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 340mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

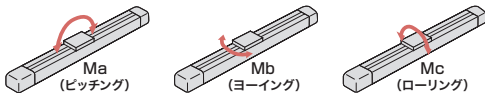
メインスペック

		項目	内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15
		最高速度 (mm/s)	2500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	3
		最大推力 (N)	54
推力	最大推力 (N)	162	
	最小ストローク (mm)	100	
ストローク	最大ストローク (mm)	3900	
	ストロークピッチ (mm)	100	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注2)	Ma: 76N・m Mb: 46N・m Mc: 25N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	シリアルエンコーダー疑似アブソタイプ
エンコーダーパルス数	1μm
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

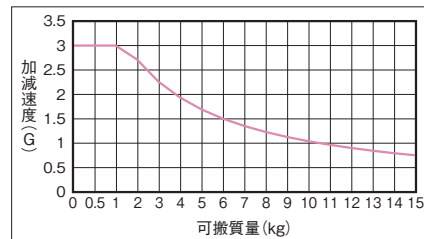


■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~3900 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

■加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件 (ワーク質量) から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

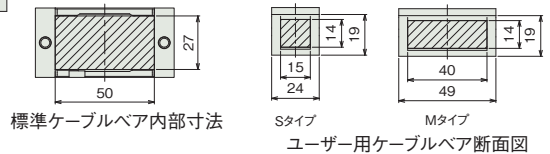
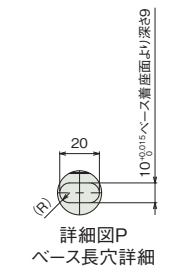
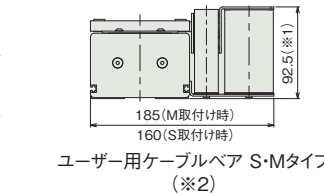
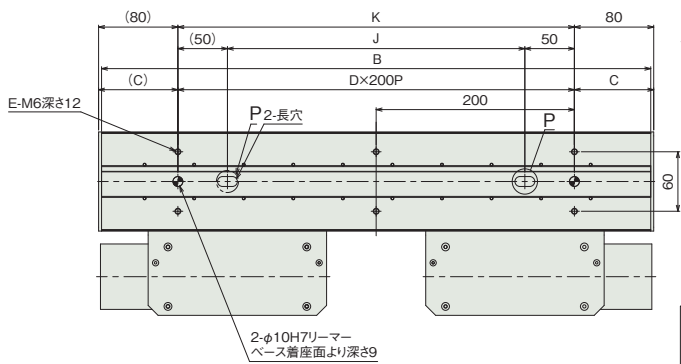
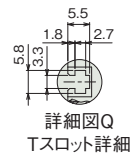
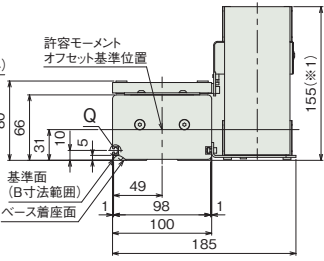
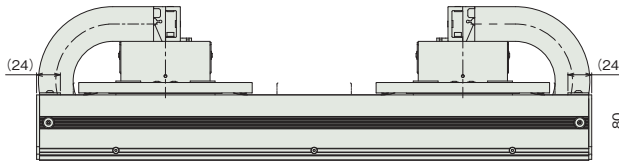
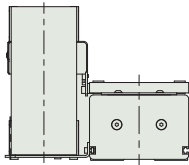
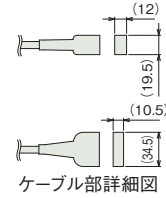
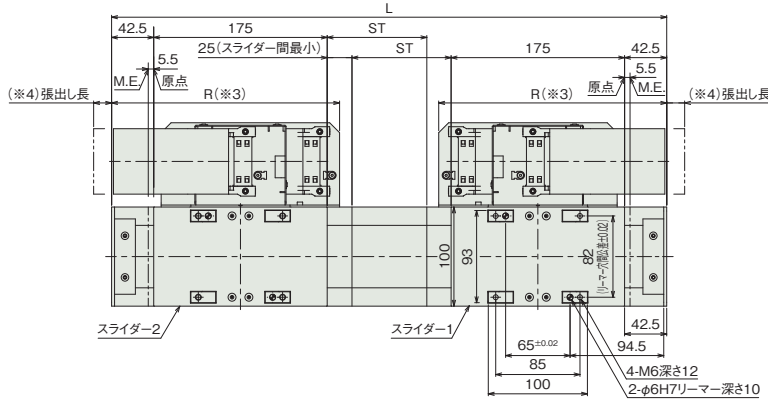
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

- *1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- *2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- *3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-60mm」となります。
- *4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法







ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900		
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360		
B	554	654	754	854	954	1054	1154	1254	1354	1454	1554	1654	1754	1854	1954	2054	2154	2254	2354	2454	2554	2654	2754	2854	2954	3054	3154	3254	3354	3454	3554	3654	3754	3854	3954	4054	4154	4254	4354		
C	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
D	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21		
E	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44		
J	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
K	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
R	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130		

■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900
質量(kg)	14.7	15.9	17.1	18.2	19.4	20.6	21.8	23.0	24.2	25.4	26.6	27.8	28.9	30.1	31.3	32.5	33.7	34.9	36.1	37.3	38.5	39.7	40.8	42.0	43.2	44.4	45.6	46.8	48.0	49.2	50.3	51.6	52.7	53.9	55.1	56.3	57.5	58.7	59.8

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	—	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	—	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) マルチスライダーは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。
 (注) コントローラーのドライバは100Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-263ページ参照) また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。
 (注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。

LSAS-N15SS

簡易防塵

シングル
スライダ

本体幅
150
mm

■型式項目

LSAS		N15SS		G		200S					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 シリアルエンコーダー 擬似アブソタイプ		対応ドライバー出力 200S 200W		ストローク 150 4150 150mm 4150mm (100mmごと)		適応コントローラー T2 T4 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照	



RoHS
10



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
150	—	1550	—	2950	—
250	—	1650	—	3050	—
350	—	1750	—	3150	—
450	—	1850	—	3250	—
550	—	1950	—	3350	—
650	—	2050	—	3450	—
750	—	2150	—	3550	—
850	—	2250	—	3650	—
950	—	2350	—	3750	—
1050	—	2450	—	3850	—
1150	—	2550	—	3950	—
1250	—	2650	—	4050	—
1350	—	2750	—	4150	—
1450	—	2850	—		—

(注) 標準ケーブルペア付きの価格です。

選定上の
注意



- (1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- (3) 水平設置以外 (垂直、横立て、天吊りなど) でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + 標準ケーブルペア	CT2	3-691	—	水平設置 + ユーザー用ケーブルペアM (注1)	UM1	3-691	—
	CT3	3-691	—		UM2	3-691	—
	CT4	3-691	—		UM3	3-691	—
吊り金具	EB	3-692	—		UM4	3-691	—
	US1	3-691	—				
	US2	3-691	—				
	US3	3-691	—				
水平設置 + ユーザー用ケーブルペアS (注1)	US4	3-691	—				

(注1) ユーザー用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	—	—
	M(5m)	—	—
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—

(注) ロボットケーブルです。

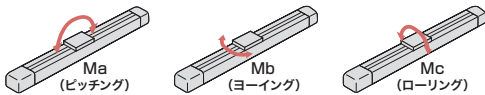
■メインスペック

		項目	内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20
		最高速度 (mm/s)	2500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	86
最大推力 (N)		258	
ストローク	最小ストローク (mm)	150	
	最大ストローク (mm)	4150	
	ストロークピッチ (mm)	100	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	—
動的許容モーメント (注2)	Ma: 111N·m Mb: 66N·m Mc: 50N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	シリアルエンコーダ疑似アブソタイプ
エンコーダパルス数	1μm
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

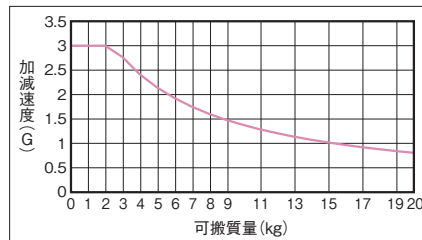


■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~4150 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

■加減速度と可搬質量の相関図

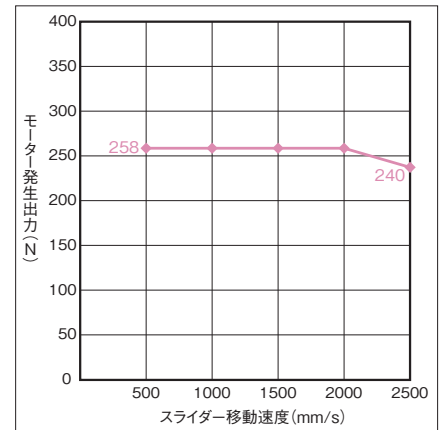
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件 (ワーク質量) から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。

■最大推力

最大推力は、スライダの移動速度により変化します。機種選定の際に目安としてご使用ください。



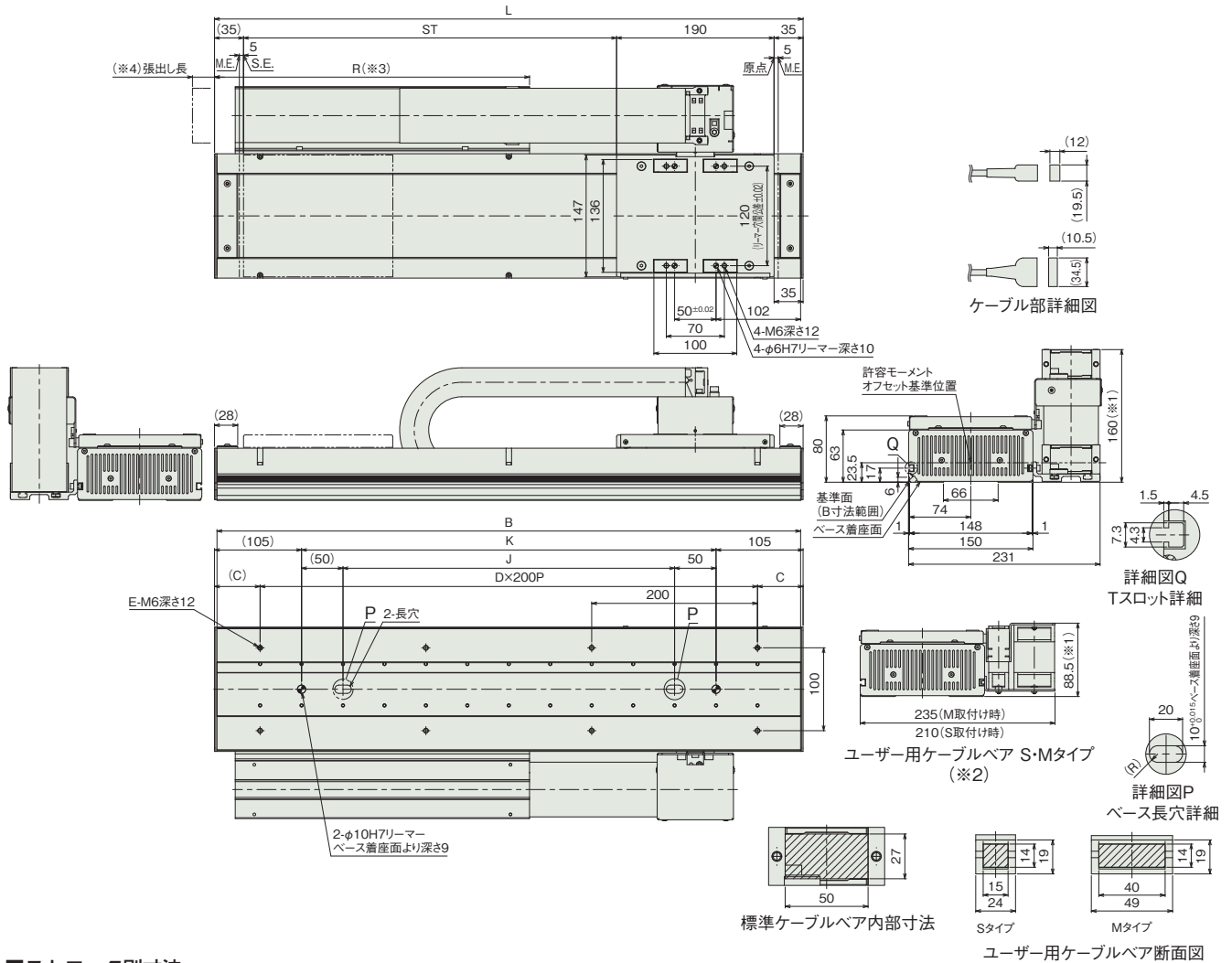
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

- ※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- ※2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- ※3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-30mm」となります。
- ※4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050	4150		
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
B	404	504	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404	1504	1604	1704	1804	1904	2004	2104	2204	2304	2404	2504	2604	2704	2804	2904	3004	3104	3204	3304	3404	3504	3604	3704	3804	3904	4004	4104	4204	4304	4404		
C	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21		
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44		
J	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	
K	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
R	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230		

■ストローク別質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050	4150
質量 (kg)	9.3	10.6	12.0	13.3	14.6	15.9	17.2	18.5	19.8	21.2	22.5	23.8	25.1	26.4	27.7	29.0	30.4	31.7	33.0	34.3	35.6	36.9	38.2	39.6	40.9	42.2	43.5	44.8	46.1	47.4	48.8	50.1	51.4	52.7	54.0	55.3	56.6	58.0	59.3	60.6	61.9

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ







リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	—	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	—	—	—	●	●	—	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

(注) コントローラーのドライバは200Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-263ページ参照) また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

(注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ
オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

LSA

LSAS

LSAS-N15SM

簡易防塵 マルチスライダ 本体幅 150mm

■型式項目

LSAS - N15SM - G - 200S

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 シリアルエンコーダ 疑似アブソタイプ	対応ドライバー出力 200S 200W	ストローク 150 150mm 3950 3950mm (100mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------------	------------------------	--	--	---	---------------------------



(注) 写真はシングルスライダです。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
150	-	1450	-	2750	-
250	-	1550	-	2850	-
350	-	1650	-	2950	-
450	-	1750	-	3050	-
550	-	1850	-	3150	-
650	-	1950	-	3250	-
750	-	2050	-	3350	-
850	-	2150	-	3450	-
950	-	2250	-	3550	-
1050	-	2350	-	3650	-
1150	-	2450	-	3750	-
1250	-	2550	-	3850	-
1350	-	2650	-	3950	-

(注) 標準ケーブルペア付きの価格です。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
吊り金具	EB	3-692	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルペアS (注1)	US1	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルペアM (注1)	UM1	3-691	-

(注1) ユーザー用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定上の注意

- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 水平設置以外 (垂直、横立、天吊りなど) でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

■メインスペック

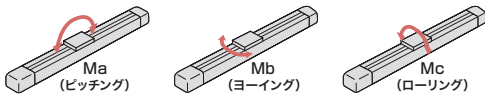
		項目	内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20
		最高速度 (mm/s)	2500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	86
最大推力 (N)		258	

ストローク	最小ストローク (mm)	150
	最大ストローク (mm)	3950
	ストロークピッチ (mm)	100

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	—
	—
	—
動的許容モーメント (注2)	Ma: 111N·m
	Mb: 66N·m
	Mc: 50N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	シリアルエンコーダ疑似アブソタイプ
エンコーダパルス数	1μm
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

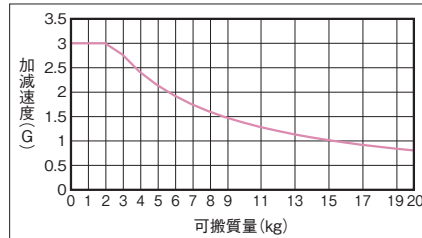


■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~3950 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

■加減速度と可搬質量の相関図

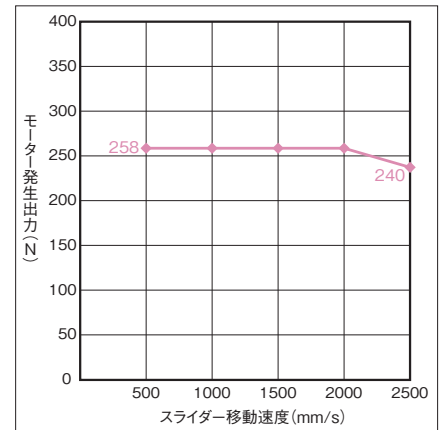
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件 (ワーク質量) から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。

■最大推力

最大推力は、スライダの移動速度により変化します。機種選定の際に目安としてご使用ください。



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

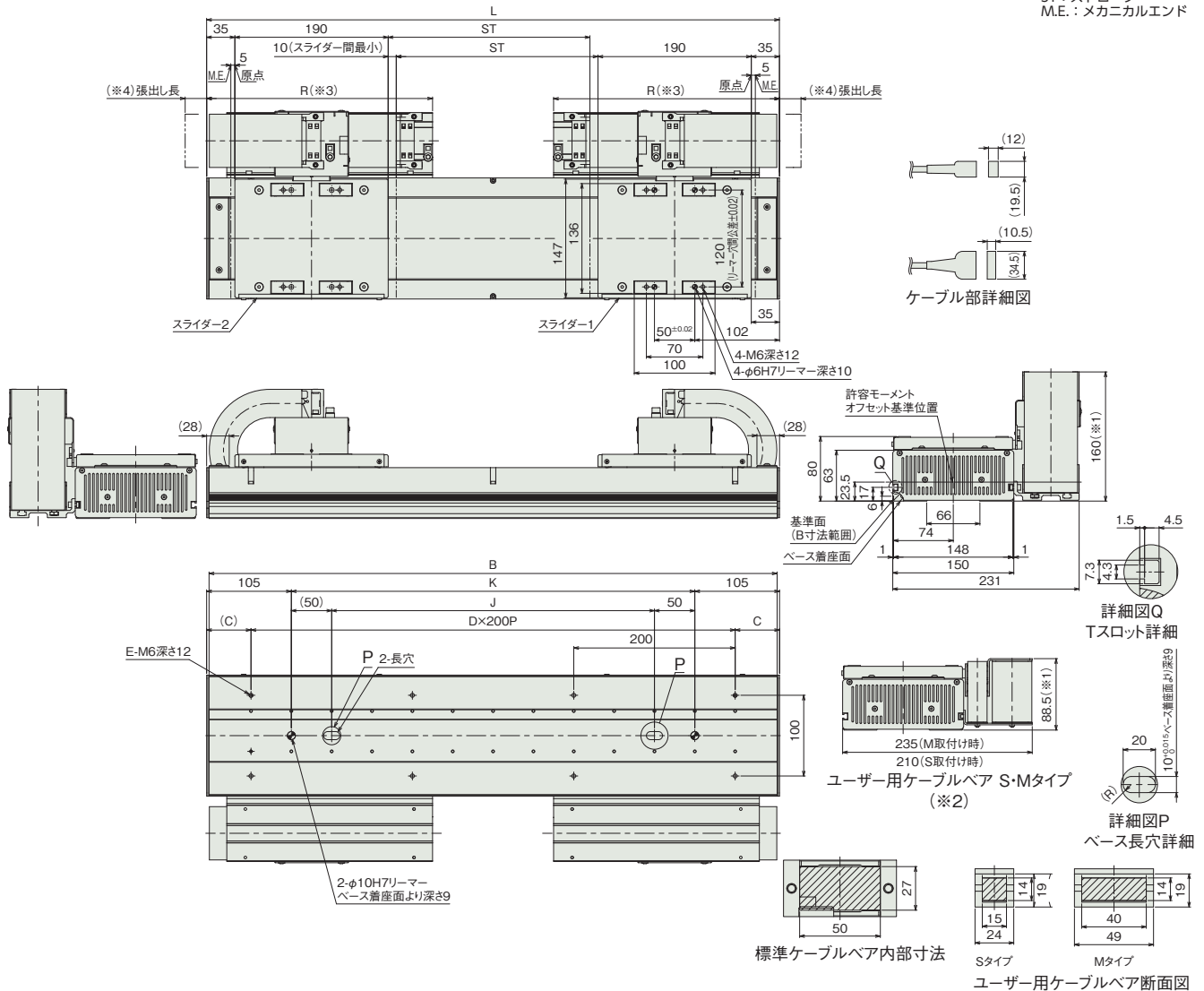
寸法図

- ※1 ケーブルベアが影らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- ※2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- ※3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-30mm」となります。
- ※4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

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



ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法







ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950		
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
B	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404	1504	1604	1704	1804	1904	2004	2104	2204	2304	2404	2504	2604	2704	2804	2904	3004	3104	3204	3304	3404	3504	3604	3704	3804	3904	4004	4104	4204	4304	4404		
C	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
D	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	21	
E	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	44	
J	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
K	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
R	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130		

■ストローク別質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950
質量(kg)	16.5	17.9	19.3	20.7	22.1	23.5	25.0	26.4	27.8	29.2	30.7	32.1	33.5	34.9	36.3	37.7	39.1	40.6	42.0	43.4	44.8	46.2	47.6	49.1	50.5	51.9	53.3	54.7	56.2	57.6	59.0	60.4	61.8	63.2	64.6	66.1	67.5	68.9	70.3

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	—	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	—	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。
 (注) コントローラーのドライバは200Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-263ページ参照) また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。
 (注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。

LSAS-N15HS

簡易防塵 シングルスライダ 本体幅 150mm

■型式項目

LSAS		N15HS		G		200S					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 シリアルエンコーダ 疑似アブソタイプ		対応ドライバー出力 200S 200W		ストローク 100 ~ 4100 100mm ~ 4100mm (100mmごと)		適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		G						T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照	
								T4 RCON RSEL			



RoHS 10
水平 垂直 横立て 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
100	—	1500	—	2900	—
200	—	1600	—	3000	—
300	—	1700	—	3100	—
400	—	1800	—	3200	—
500	—	1900	—	3300	—
600	—	2000	—	3400	—
700	—	2100	—	3500	—
800	—	2200	—	3600	—
900	—	2300	—	3700	—
1000	—	2400	—	3800	—
1100	—	2500	—	3900	—
1200	—	2600	—	4000	—
1300	—	2700	—	4100	—
1400	—	2800	—		—

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

選定上の注意

- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 水平設置以外 (垂直、横立て、天吊りなど) でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-691	—	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM (注1)	UM1	3-691	—
	CT3	3-691	—		UM2	3-691	—
	CT4	3-691	—		UM3	3-691	—
吊り金具	EB	3-692	—		UM4	3-691	—
	US1	3-691	—				
	US2	3-691	—				
	US3	3-691	—				
水平設置 + ユーザー用ケーブルベア (注1)	US4	3-691	—				

(注1) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	—	—
	M(5m)	—	—
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—

(注) ロボットケーブルです。

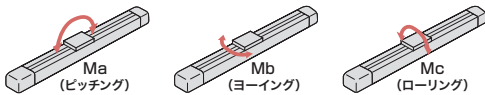
■メインスペック

		項目	内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30
		最高速度 (mm/s)	2500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	125
最大推力 (N)		375	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	
	最大ストローク (mm)	4100	
	ストロークピッチ (mm)	100	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	—
動的許容モーメント (注2)	Ma: 155N·m Mb: 91N·m Mc: 71N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	シリアルエンコーダー疑似アブソタイプ
エンコーダーパルス数	1μm
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

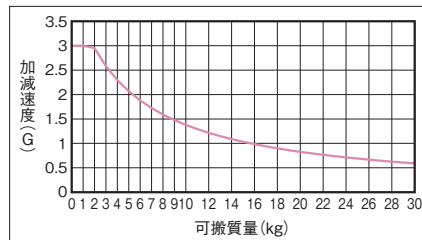


■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~4100 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

■加減速度と可搬質量の相関図

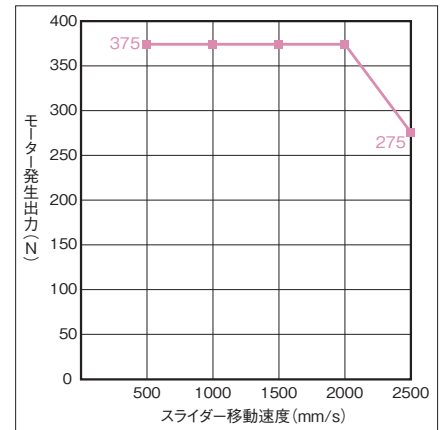
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件 (ワーク質量) から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。

■最大推力

最大推力は、スライダの移動速度により変化します。機種選定の際に目安としてご使用ください。



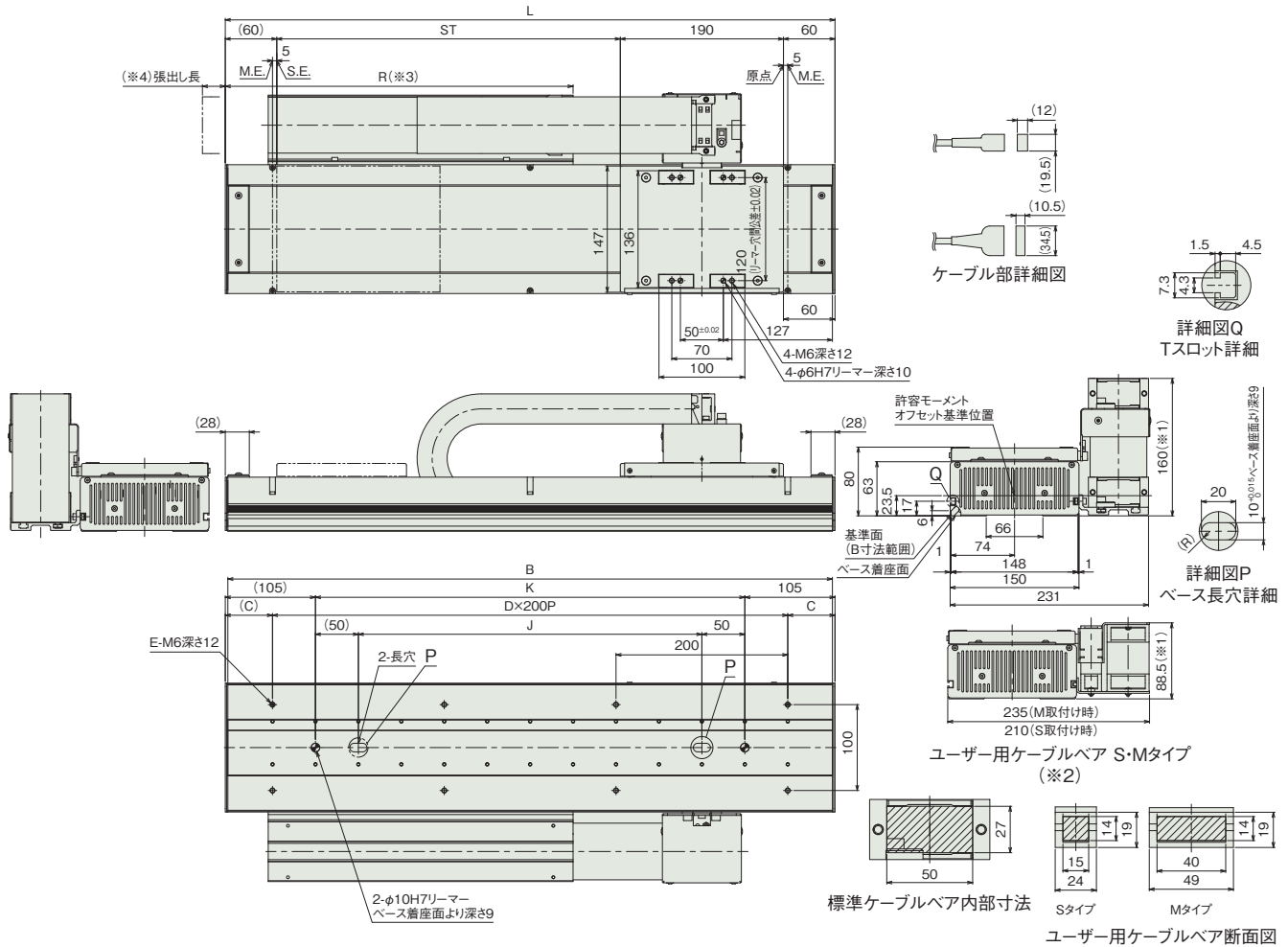
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

- ※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- ※2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- ※3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-55mm」となります。
- ※4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法







ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100					
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410					
B	404	504	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404	1504	1604	1704	1804	1904	2004	2104	2204	2304	2404	2504	2604	2704	2804	2904	3004	3104	3204	3304	3404	3504	3604	3704	3804	3904	4004	4104	4204	4304	4404					
C	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	21	21	21	21	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	44	44	44	44	
J	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4100	4100	4100		
K	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4200	4200	4200		
R	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755	1805	1855	1905	1955	2005	2055	2105	2155	2205	2255	2255	2255	2255		

■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100			
質量 (kg)	10.3	11.6	13.0	14.3	15.6	16.9	18.2	19.5	20.8	22.2	23.5	24.8	26.1	27.4	28.7	30.0	31.4	32.7	34.0	35.3	36.6	37.9	39.2	40.6	41.9	43.2	44.5	45.8	47.1	48.4	49.8	51.1	52.4	53.7	55.0	56.3	57.6	59.0	60.3	61.6	62.9	62.9	62.9	62.9

適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V	●	—	●	●	—	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	—	●	—	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

(注) コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(8-263ページ参照) また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

(注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。

LSAS-N15HM

簡易防塵

マルチ
スライダー

本体幅
150
mm

■型式項目

LSAS	-	N15HM	-	G	-	200S	-		-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類 シリアルエンコーダ 疑似アブソタイプ	-	対応ドライバー出力 200S 200W	-	ストローク 150 3850	-	適応コントローラ T2 T4	-	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	-	オプション 下記オプション 価格表参照
								150mm 3850mm (100mmごと)		SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA				



RoHS
10



(注) 写真はシングルスライダーです。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
150	-	1450	-	2750	-
250	-	1550	-	2850	-
350	-	1650	-	2950	-
450	-	1750	-	3050	-
550	-	1850	-	3150	-
650	-	1950	-	3250	-
750	-	2050	-	3350	-
850	-	2150	-	3450	-
950	-	2250	-	3550	-
1050	-	2350	-	3650	-
1150	-	2450	-	3750	-
1250	-	2550	-	3850	-
1350	-	2650	-		-

(注) 標準ケーブルペア付きの価格です。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
吊り金具	EB	3-692	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルペアS (注1)	US1	3-691	-
水平設置 + ユーザー用ケーブルペアM (注1)	UM1	3-691	-

(注1) ユーザー用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。



選定上の
注意

- (1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- (3) 水平設置以外 (垂直、横立、天吊りなど) でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

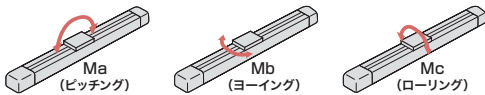
メインスペック

		項目	内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30
		最高速度 (mm/s)	2500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	125
最大推力 (N)		375	
ストローク	最小ストローク (mm)	150	
	最大ストローク (mm)	3850	
	ストロークピッチ (mm)	100	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	—
	—
	—
動的許容モーメント (注2)	Ma: 155N·m
	Mb: 91N·m
	Mc: 71N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	シリアルエンコーダ疑似アブソタイプ
エンコーダパルス数	1μm
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

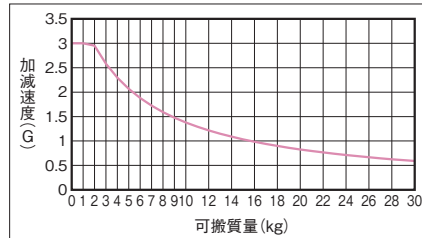


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~3850 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

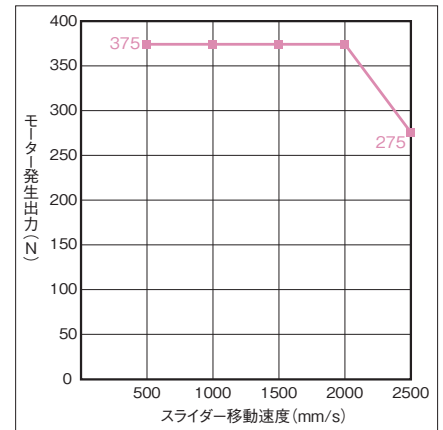
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件 (ワーク質量) から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。

最大推力

最大推力は、スライダの移動速度により変化します。機種選定の際に目安としてご使用ください。



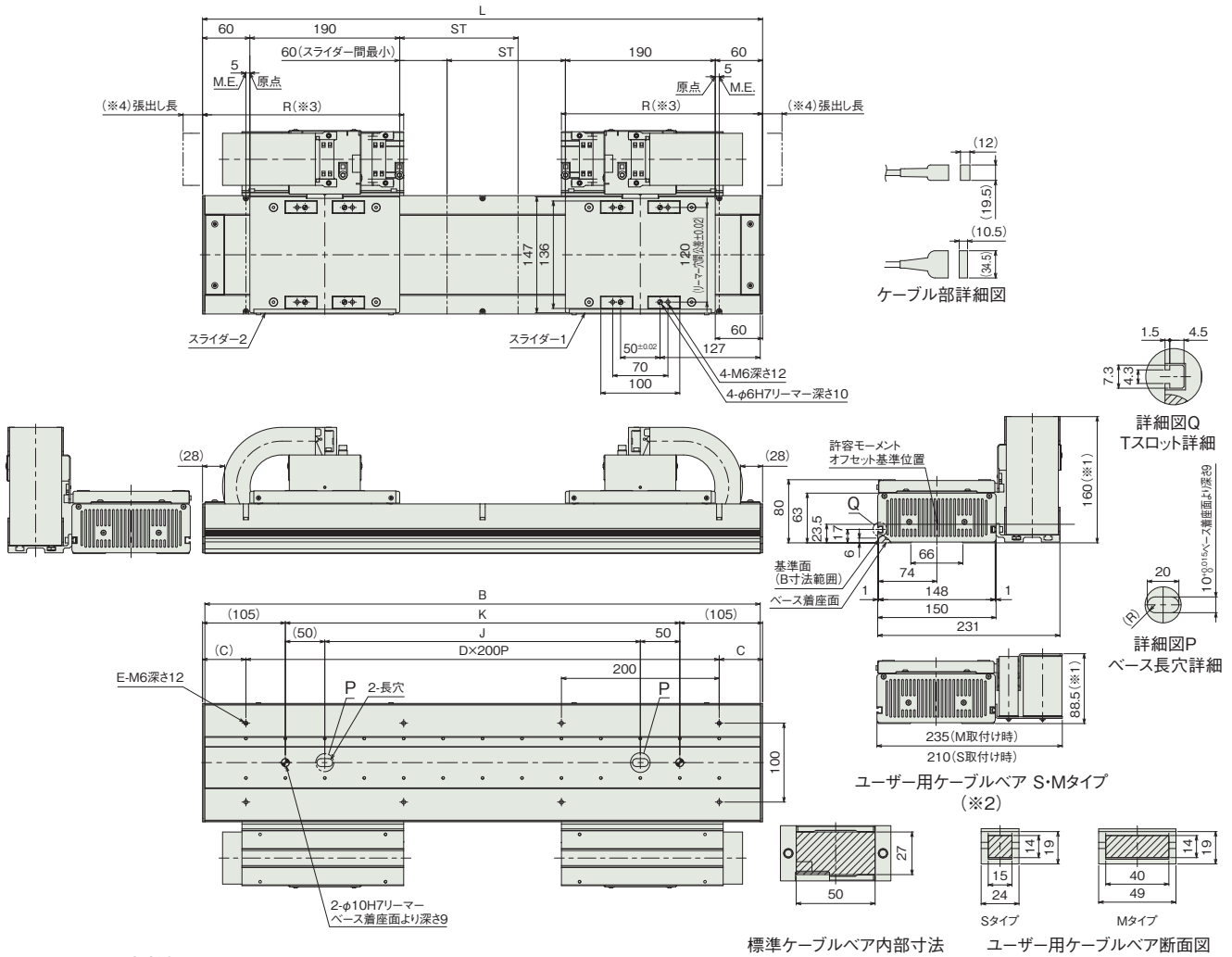
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

- ※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- ※2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- ※3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-55mm」となります。
- ※4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法







ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850		
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
B	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404	1504	1604	1704	1804	1904	2004	2104	2204	2304	2404	2504	2604	2704	2804	2904	3004	3104	3204	3304	3404	3504	3604	3704	3804	3904	4004	4104	4204	4304	4404		
C	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
D	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	21	
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	44	
J	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
K	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
R	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755	1805	1855	1905	1955	2005	2055	2105		

■ストローク別質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850
質量(kg)	19.7	21.1	22.5	23.9	25.4	26.8	28.2	29.6	31.0	32.5	33.9	35.3	36.7	38.1	39.5	40.9	42.3	43.8	45.2	46.6	48.0	49.5	50.9	52.3	53.7	55.1	56.5	57.9	59.4	60.8	62.2	63.6	65.0	66.4	67.9	69.3	70.7	72.1

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	—	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	—	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) マルチスライダーは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。
 (注) コントローラーのドライバは200Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-263ページ参照) また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。
 (注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。

LSA-W21SS

簡易防塵

シングル
スライダ

本体幅
210
mm

■型式項目

LSA - W21SS - I - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	対応ドライバー出力 400 400W	ストローク 1050 1050mm 4155 4155mm (135mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	-----------------------	--	---	---	---------------------------



RoHS
10



選定上の
注意



- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向500mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
1050	-	2670	-
1185	-	2805	-
1320	-	2940	-
1455	-	3075	-
1590	-	3210	-
1725	-	3345	-
1860	-	3480	-
1995	-	3615	-
2130	-	3750	-
2265	-	3885	-
2400	-	4020	-
2535	-	4155	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-691	-
	CT3	3-691	-
	CT4	3-691	-
吊り金具	EB	3-692	-
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	3-692	-

(注) W21SSタイプは納品後原点方向を変更することはできませんのでご注意ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
		LS付	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

(注) コントローラーSCON・SSELを使用する際は、最長20mまでです。

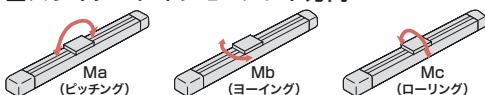
■メインスペック

		項目	内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60
		最高速度 (mm/s)	2500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	3
		定格推力 (N)	200
推力	最大推力 (N)	600	
	最小ストローク (mm)	1050	
ストローク	最大ストローク (mm)	4155	
	ストロークピッチ (mm)	135	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質：アルミ 黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注1)	Ma : 128N·m Mb : 128N·m Mc : 128N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

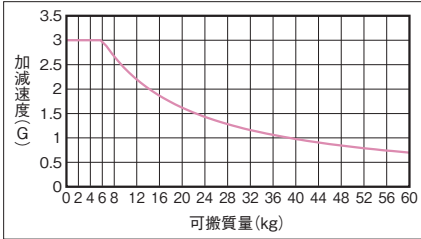


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	1050~4155 (135mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。

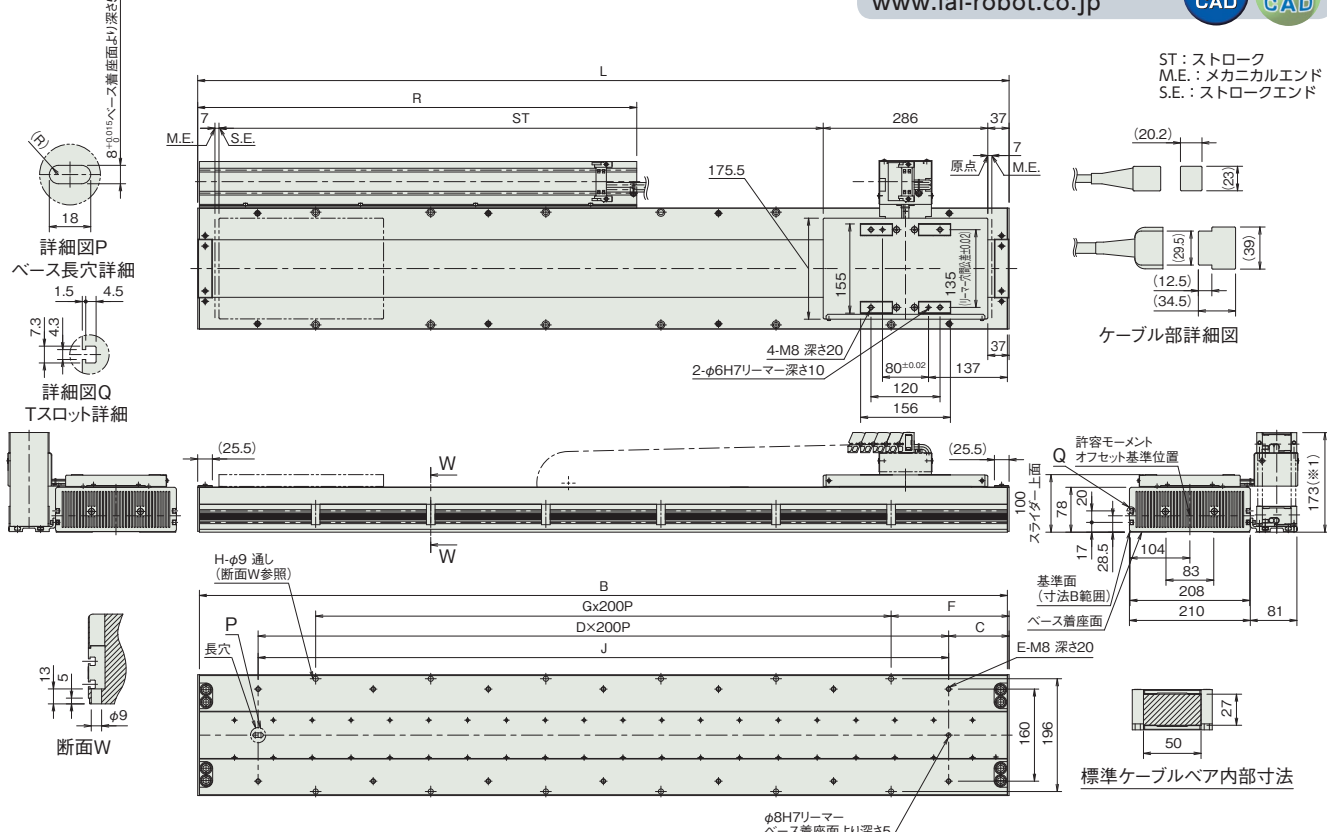


(注) デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

※1 ケーブルベアが影らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp **2次元 CAD** **3次元 CAD**



■ストローク別寸法

ストローク	1050	1185	1320	1455	1590	1725	1860	1995	2130	2265	2400	2535	2670	2805	2940	3075	3210	3345	3480	3615	3750	3885	4020	4155
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
B	1404	1539	1674	1809	1944	2079	2214	2349	2484	2619	2754	2889	3024	3159	3294	3429	3564	3699	3834	3969	4104	4239	4374	4509
C	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
D	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
E	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
F	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
G	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
H	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
J	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
R	763	833	903	973	1043	1123	1163	1243	1313	1383	1453	1503	1573	1643	1723	1793	1843	1913	1983	2053	2123	2203	2243	2323

■ストローク別質量

ストローク	1050	1185	1320	1455	1590	1725	1860	1995	2130	2265	2400	2535	2670	2805	2940	3075	3210	3345	3480	3615	3750	3885	4020	4155
質量 (kg)	46	50	54	58	62	66	70	74	78	82	86	90	94	98	102	106	110	114	118	122	126	130	134	138

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			※選択									
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	DC24V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON/CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V	●	-	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

LSA-W21SM

簡易防塵

マルチ
スライダ

本体幅
210
mm

■型式項目

LSA - W21SM - I - 400 -

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	対応ドライバー出力 400 400W	ストローク 730 730mm 3835 3835mm (135mmごと)	適応コントローラ T2 SCON XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	-----------------------	--	--	---	---------------------------



(注) 写真はシングルスライダです。

RoHS
10



選定上の
注意

- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置してください。（リマー穴、長穴は反対になります）
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向500mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
730	-	2350	-
865	-	2485	-
1000	-	2620	-
1135	-	2755	-
1270	-	2890	-
1405	-	3025	-
1540	-	3160	-
1675	-	3295	-
1810	-	3430	-
1945	-	3565	-
2080	-	3700	-
2215	-	3835	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
吊り金具	EB	3-692	-
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	3-692	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		T2 LS付	T4 LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) コントローラSCONを使用する際は、最長20mまでです。

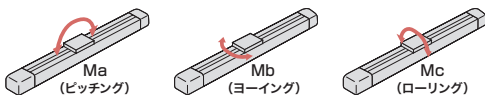
■メインスペック

		項目	内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60
		最高速度(mm/s)	2500
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5
		最高加減速度(G)	3
推力	定格推力(N)	200	
	最大推力(N)	600	
ストローク	最小ストローク(mm)	730	
	最大ストローク(mm)	3835	
	ストロークピッチ(mm)	135	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント(注1)	Ma: 128N·m Mb: 128N·m Mc: 128N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1μm
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

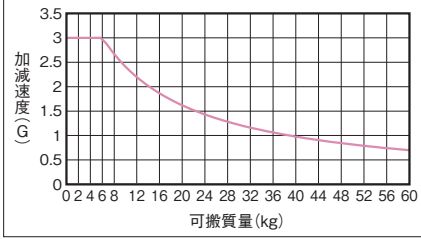


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	730~3835 (135mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。

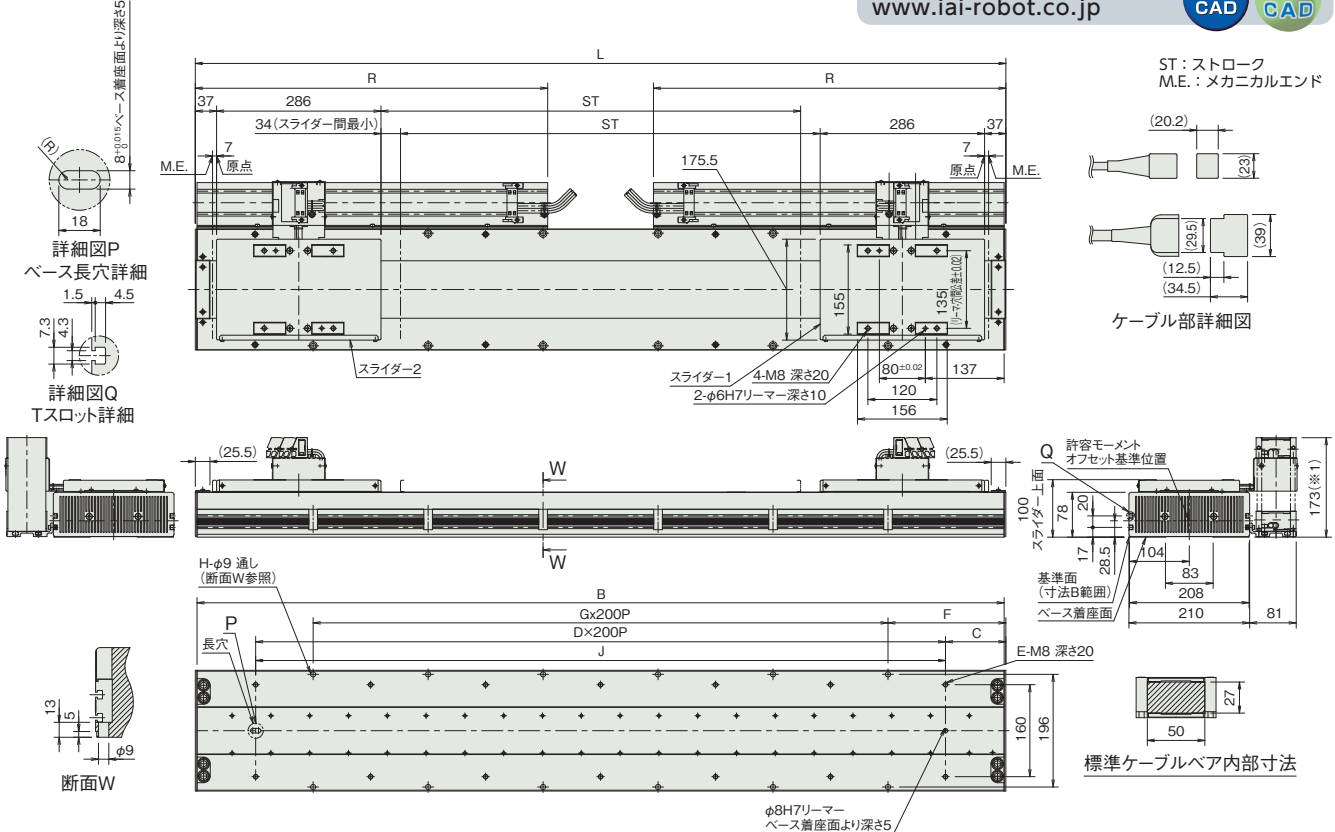


(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

※1 ケーブルペアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

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



■ストローク別寸法

ストローク	730	865	1000	1135	1270	1405	1540	1675	1810	1945	2080	2215	2350	2485	2620	2755	2890	3025	3160	3295	3430	3565	3700	3835
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
B	1404	1539	1674	1809	1944	2079	2214	2349	2484	2619	2754	2889	3024	3159	3294	3429	3564	3699	3834	3969	4104	4239	4374	4509
C	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
D	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
E	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
F	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
G	5	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21	
H	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
J	1200	1200	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400	4400
R	613	683	763	833	903	973	1043	1123	1163	1243	1313	1383	1453	1503	1573	1643	1723	1793	1843	1913	1983	2053	2123	2203

■ストローク別質量

ストローク	730	865	1000	1135	1270	1405	1540	1675	1810	1945	2080	2215	2350	2485	2620	2755	2890	3025	3160	3295	3430	3565	3700	3835
質量(kg)	57	61	65	69	73	77	81	85	89	93	97	101	105	109	113	117	121	125	129	133	137	141	145	149

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	ネットワーク ※選択																				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM												
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。
(注) マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

LSA-W21HS

簡易防塵

シングル
スライダ

本体幅
210
mm

■型式項目

LSA - W21HS - I - 1000 - [] - T2 - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダの種類 I インクリメンタル	対応ドライバー出力 1000 1000W	ストローク 895 } 895mm 4000 } 4000mm (135mmごと)	適応コントローラ T2 XSEL-P/Q	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X [] 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	-------------------------	--	-------------------------	---	---------------------------



RoHS
10



選定上の
注意



- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
895	-	2515	-
1030	-	2650	-
1165	-	2785	-
1300	-	2920	-
1435	-	3055	-
1570	-	3190	-
1705	-	3325	-
1840	-	3460	-
1975	-	3595	-
2110	-	3730	-
2245	-	3865	-
2380	-	4000	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-691	-
	CT3	3-691	-
	CT4	3-691	-
吊り金具	EB	3-692	-
原点リミットスイッチ (標準装備) (注1)	L	3-692	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	
		LS付	
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

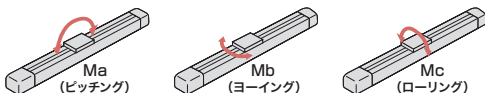
■メインスペック

項目	内容		
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	120
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	2500
		定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	3
推力	定格推力 (N)	400	
	最大推力 (N)	1200	
ストローク	最小ストローク (mm)	895	
	最大ストローク (mm)	4000	
	ストロークピッチ (mm)	135	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注2)	Ma: 275N·m Mb: 275N·m Mc: 275N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1μm
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

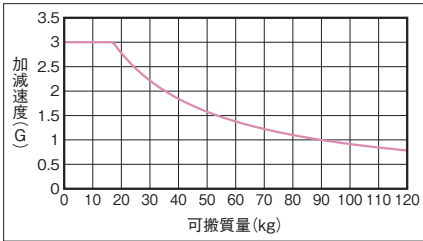


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	895~4000 (135mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

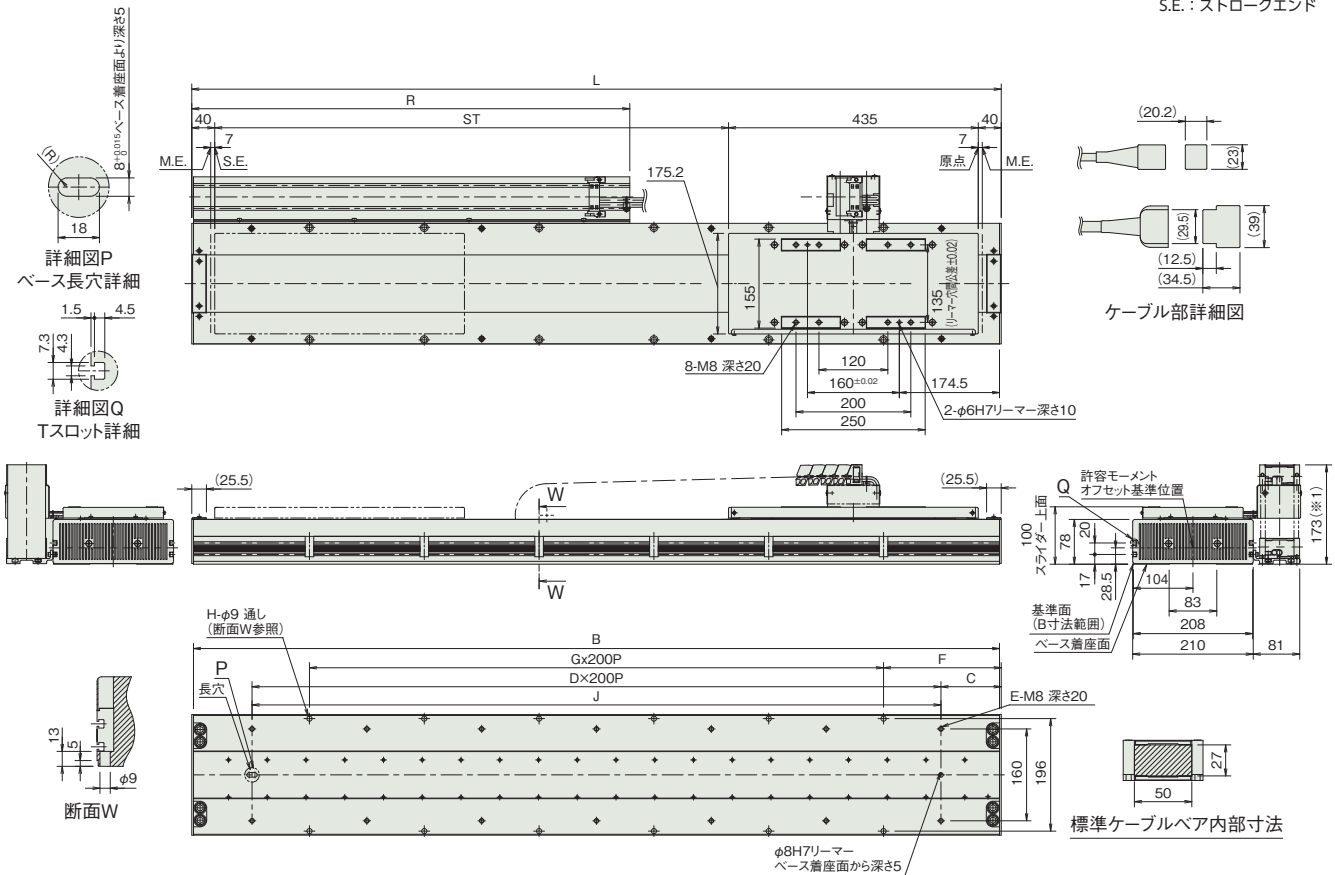
寸法図

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



※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	895	1030	1165	1300	1435	1570	1705	1840	1975	2110	2245	2380	2515	2650	2785	2920	3055	3190	3325	3460	3595	3730	3865	4000
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
B	1404	1539	1674	1809	1944	2079	2214	2349	2484	2619	2754	2889	3024	3159	3294	3429	3564	3699	3834	3969	4104	4239	4374	4509
C	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
D	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
E	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
F	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
G	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
H	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
J	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
R	763	833	903	973	1043	1123	1163	1243	1313	1383	1453	1503	1573	1643	1723	1793	1843	1913	1983	2053	2123	2203	2243	2323

■ストローク別質量

ストローク	895	1030	1165	1300	1435	1570	1705	1840	1975	2110	2245	2380	2515	2650	2785	2920	3055	3190	3325	3460	3595	3730	3865	4000
質量 (kg)	50	54	58	62	66	70	74	78	82	86	90	94	98	102	106	110	114	118	122	126	130	134	138	142

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ				
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
XSEL-P/Q		5	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	-	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

LSA-W21HM

簡易防塵 マルチスライダ 本体幅 **210mm**

■型式項目

LSA - W21HM - I - 1000 - [] - T2 - [] - L

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 インクリメンタル	対応ドライバー出力 1000 1000W	ストローク 420 420mm 3525 3525mm (135mmごと)	対応コントローラ T2 XSEL-P/Q	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X [] 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------	-------------------------	--	-------------------------	---	---------------------------



(注) 写真はシングルスライダです。

RoHS 10



選定上の注意



- ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
- 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置してください。（リマー穴、長穴は反対になります）
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
420	-	2040	-
555	-	2175	-
690	-	2310	-
825	-	2445	-
960	-	2580	-
1095	-	2715	-
1230	-	2850	-
1365	-	2985	-
1500	-	3120	-
1635	-	3255	-
1770	-	3390	-
1905	-	3525	-

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

■オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
吊り金具	EB	3-692	-
原点リミットスイッチ（標準装備）（注1）	L	3-692	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	
		標準タイプ	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-
			-

(注) ロボットケーブルです。

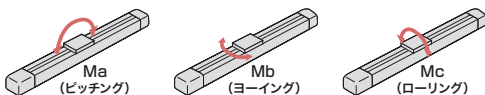
■メインスペック

		項目	内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	120
		最高速度 (mm/s)	2500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	3
		推力	定格推力 (N)
最大推力 (N)	1200		
ストローク	最小ストローク (mm)	420	
	最大ストローク (mm)	3525	
	ストロークピッチ (mm)	135	

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロスモーション	0.02mm以下
ベース	材質：アルミ 黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	-
動的許容モーメント (注2)	Ma : 275N·m Mb : 275N·m Mc : 275N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（結露なきこと）
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1μm
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向

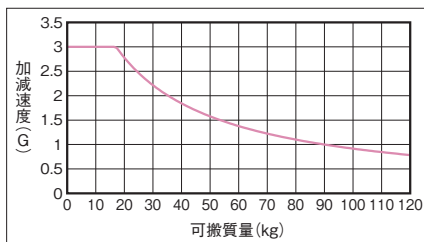


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	420~3525 (135mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。

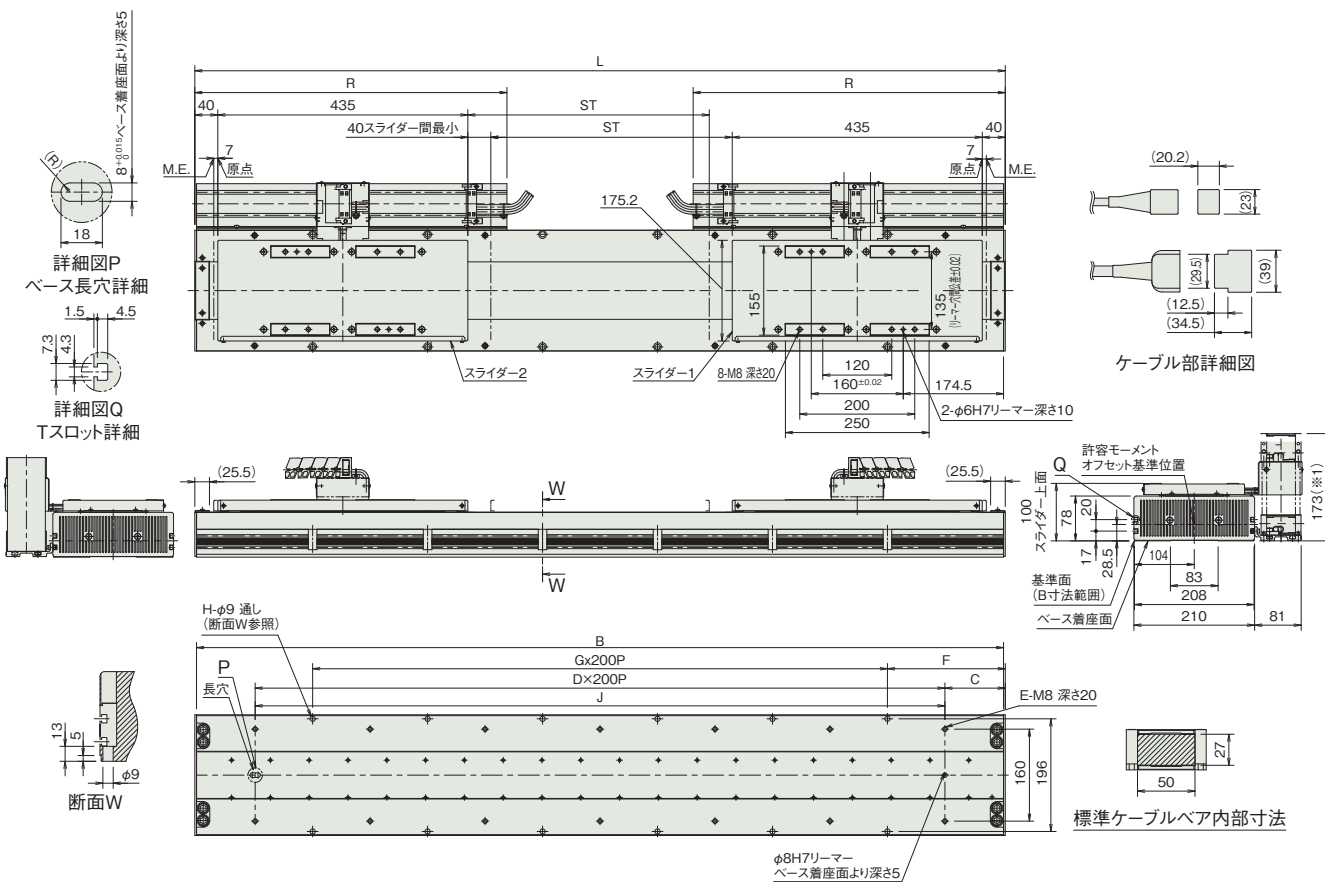
寸法図

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



*1 ケーブルペアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	420	555	690	825	960	1095	1230	1365	1500	1635	1770	1905	2040	2175	2310	2445	2580	2715	2850	2985	3120	3255	3390	3525
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
B	1404	1539	1674	1809	1944	2079	2214	2349	2484	2619	2754	2889	3024	3159	3294	3429	3564	3699	3834	3969	4104	4239	4374	4509
C	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
D	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
E	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
F	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
G	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
H	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
J	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
R	543	613	683	763	833	903	973	1043	1123	1163	1243	1313	1383	1453	1503	1573	1643	1723	1793	1843	1913	1983	2053	2123

■ストローク別質量

ストローク	420	555	690	825	960	1095	1230	1365	1500	1635	1770	1905	2040	2175	2310	2445	2580	2715	2850	2985	3120	3255	3390	3525
質量 (kg)	65	69	73	77	81	85	89	93	97	101	105	109	113	117	121	125	129	133	137	141	145	149	153	157

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ							
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			ECM																
XSEL-P/Q		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319

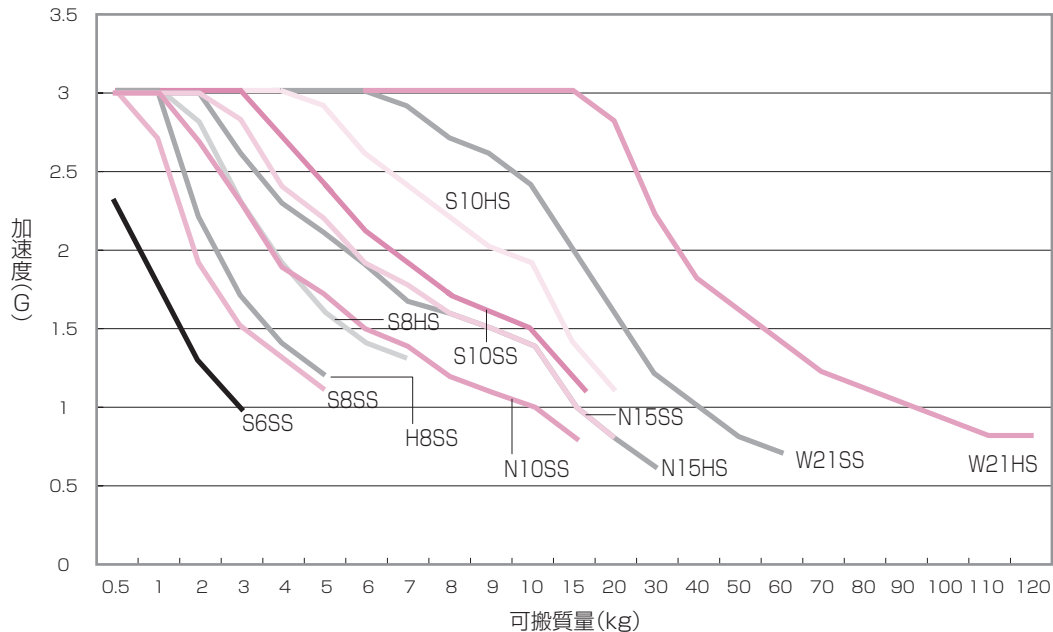
(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

リニアサーボタイプ 選定の目安

■ 加速度と可搬質量の相関図(機種別)

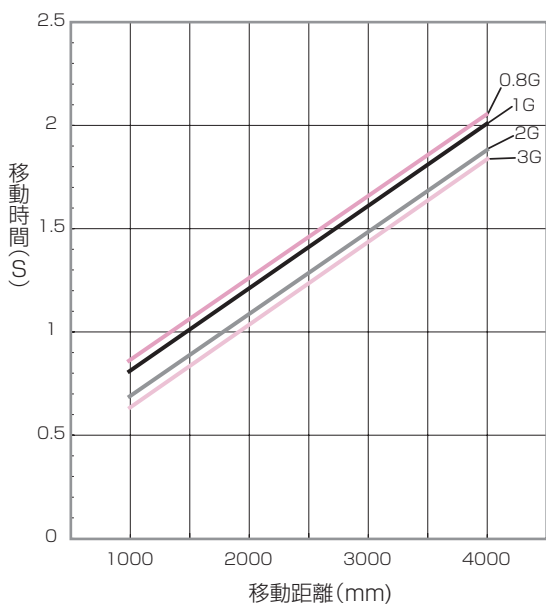
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の最大加速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。

注)下記グラフは、デューティ比は考慮されていませんのでご注意ください。



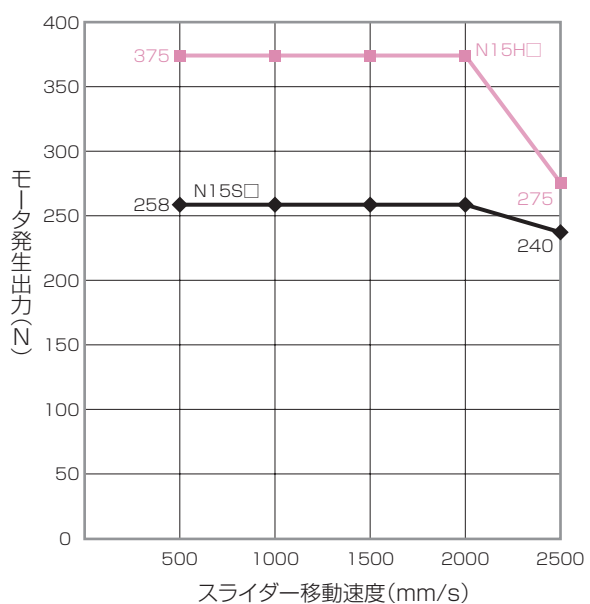
■ 速度・加速度別移動時間

加速度0.8G/1G/2G/3G、速度2500mm/sで動作させた場合の移動時間の目安です。サイクルタイムの検討の目安にご使用ください。



■ N15S□/N15H□の最大推力

N15S□/N15H□の最大推力は、スライダの移動速度により変化します。機種選定の際に目安としてご使用ください。



MEMO

Horizontal dotted lines for memo writing.

選定

注意事項

非掲載機種

スライダー

リニアサーボ

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

リニアサーボタイプ オプション

ケーブルベア選択オプション

型式 CT2~6 / US1~6 / UM1~6

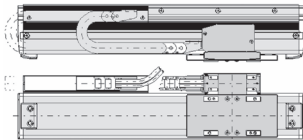
説明 ケーブルベア選択オプションでは、取付け方向とユーザーケーブルベアの指定が選択できます。取付け方向は、通常使用(水平置き)の場合4種類から、横立て使用の場合2種類から選択ができます。装置の取付けスペースの状況に合わせて選択してください。ユーザーケーブルベアには、SタイプとMタイプが用意されています。お客様のご使用の配線本数に合わせて選択してください。

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

【ケーブルベア取付け方向】

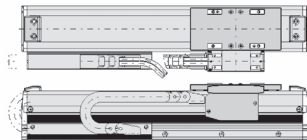
取付け方向1(標準)

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



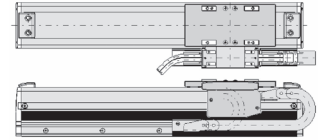
取付け方向2(勝手違い)CT2

標準に対してケーブルベア取付け勝手違いとなります。



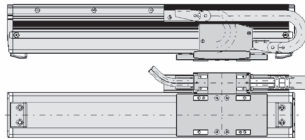
取付け方向3 CT3

標準(ケーブルベア方向1)の原点逆仕様になります。



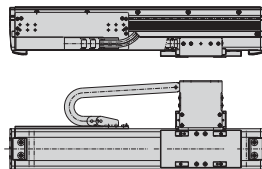
取付け方向4 CT4

CT2(ケーブルベア方向2)の原点逆仕様になります。



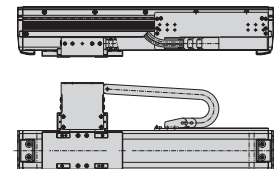
取付け方向5(横立て標準)CT5

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



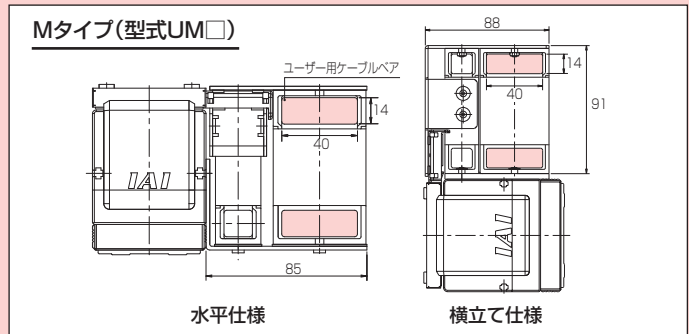
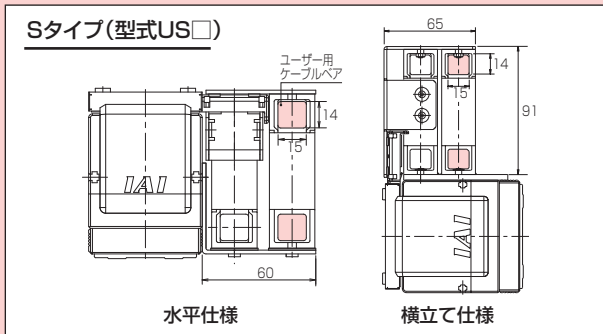
取付け方向6(勝手違い仕様)CT6

横立て仕様時のケーブルベア勝手違い。

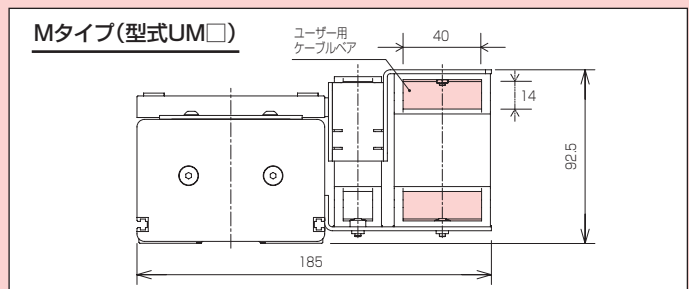
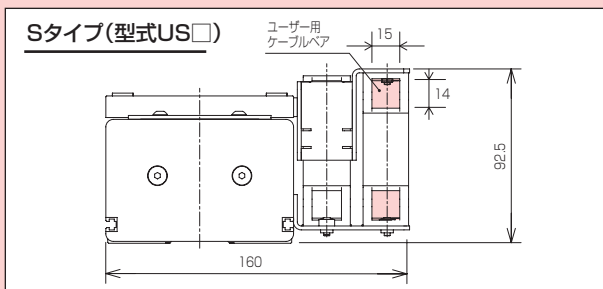


■ ユーザーケーブルベア寸法図 (LSA シリーズ、LSAS シリーズ共通)

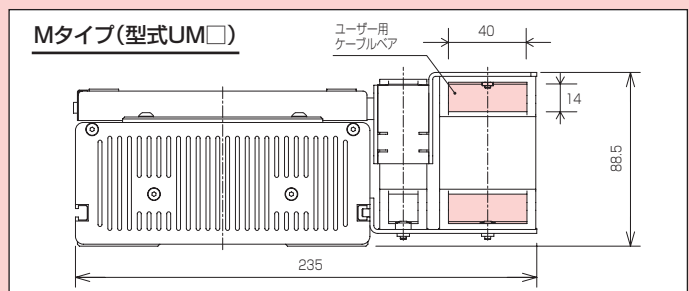
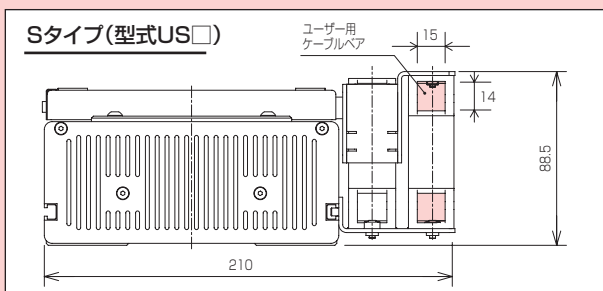
[シャフトタイプ/小型タイプ]



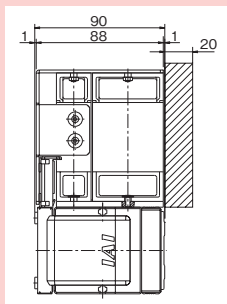
[N10SS/N10SM]



[N15SS/N15SM/N15HS/N15HM]



■ ユーザーケーブルベア UM5 選定時の注意点



左図のケーブルベア脇の斜線部に干渉物がないように空間を確保してください。
なお、空間を確保できない場合には、ユーザー用ケーブルベアオプションUS5(Sタイプ)をご使用ください。

吊り金具

型式 EB

説明 アクチュエーターの設置時、アクチュエーターを吊り上げるために使用する吊り金具とアイボルトのセットです。
※詳細は取扱説明書をご確認ください。

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ーで行うためのオプションです。

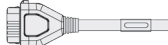

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

横軸のアクチュエーターと縦軸のコントローラーを接続するケーブルの型式が表に記載されています。
 接続アクチュエーターによっては、ロボットケーブルのみの設定もあります。

接続アクチュエーター		ケーブル種類	接続コントローラー			
			PCON-C/CG/CY/ PL/PO/SE・PSEL	PCON-CF	MSEP/MCON PCON-CB/CGB/ CYB/PLB/POB	PCON-CFB/CGFB
RCP6 RCP6CR RCP6W RCP5 RCP5CR RCP5W	高推力タイプ(注1) SA8/W5A16 RA8/RA10/RR8/WRA16	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA3-MPA□□□
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA3-MPA□□□-RB
	高推力タイプ(注1)以外	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-
RCP4 RCP4CR RCP4W	SA3/RA3 グリッパタイプ(全機種) GRSML/GRSL/GRSWL GRLLM/GRLL/GRLLW ストッパーシリンダー ST615E/ST68E/ST4525E	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-
	高推力タイプ(注1) RA6(56SP)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA2-MPA□□□
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA2-MPA□□□-RB
	上記以外の機種 SA5/SA6/SA7 RA5/RA6(56P)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	CB-CA-MPA□□□	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	CB-CA-MPA□□□-RB	-
RCP3		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-PCS-MPA□□□	-	CB-APSEP-MPA□□□	-
RCP2	RTBS(L) RTCS(L)	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-PCS-MPA□□□	-	CB-RPSEP-MPA□□□	-
RCP2 RCP2CR RCP2W	GRSS/GRSL/GRST GRHM/GRHB SRA4R/SRGS4R SRGD4R	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-PCS-MPA□□□	-	CB-APSEP-MPA□□□	-
	高推力タイプ(注1) HS8/RA8/RA10	モーターロボットケーブル	-	CB-RFA-MA□□□	-	-
		エンコーダーケーブル	-	CB-RFA-PA□□□	-	-
		エンコーダー ロボットケーブル	-	CB-RFA-PA□□□-RB	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA-MPA□□□
	上記以外の機種 BA□/SA5/SA6/SA7/SS7/SS8 RA2/RA3/RA4/RA6 RGS□C/RGD□C GR3LS/GR3LM/GRS/GRM 標準環境仕様(RCP2-)の ロータリータイプ(全機種) RTB(L)/RTBB(L)/RTC(L) RTCB(L)	モーターロボットケーブル	CB-RCP2-MA□□□	-	-	-
		エンコーダーケーブル	CB-RCP2-PB□□□	-	-	-
		エンコーダー ロボットケーブル	CB-RCP2-PB□□□-RB	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	CB-PPSEP-MPA□□□	-
RCP2CR RCP2W	GRS/GRM GR3SS/GR3SM ロータリータイプ(全機種) RTB(L)/RTBB(L)/RTBS(L) RTC(L)/RTCB(L)/RTCS(L)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-PCS2-MPA□□□	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-
IXP	3N□/4N□ 3C□/4C□	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-
WU	S M	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-

◆電源・I/Oケーブルは4方向コネクタタイプも選択できます。

エリシリンダー	ケーブル種類	接続	
		ユーザー配線	RCON-EC
エリシリンダー(24V)	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
エリシリンダー(200V)	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
	モーター電源ケーブル	CB-EC-PW□□□-RB	

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
	
CB-EC-PWBIO □□□ (-RB)	CB-EC2-PWBIO □□□ (-RB)
CB-REC-PWBIO □□□ (-RB)	CB-REC2-PWBIO □□□ (-RB)

ケーブル型式検索システムがおすすめです!
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

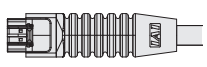

(注1) 高推力パルスモーター(56SP, 60P, 86P)を使用しているアクチュエーター
(注2) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。

ケーブル詳細図は1-89をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入
例) O80=8m

接続コントローラー						
MSEL-PC/PCX	MSEL-PCF	RCM-P6PC		R-unit		
		モーターエンコーダー一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット(注2)	モーターエンコーダー一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット(注2)	
-	CB-CFA3-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)	
-	CB-CFA3-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
-	CB-CFA2-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)	
-	CB-CFA2-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CA-MPA□□□	CB-CA-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)	
CB-CA-MPA□□□-RB	CB-CA-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	
CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	
CB-RPSEP-MPA□□□	CB-RPSEP-MPA□□□	CB-RPSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-RPSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	
-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	
CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
-	CB-CFA-MPA□□□	-	-	CB-CFA-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	
-	CB-CFA-MPA□□□-RB	-	-	CB-CFA-MPA□□□-RB	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
CB-PSEP-MPA□□□	CB-PSEP-MPA□□□	CB-PSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-PSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CAN-MPA□□□	-	-	-	-	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	-	-	-	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	

◆[CB-CAN-MPA□□□(-RB)]と[CB-ADPC-MPA□□□(-RB)]は4方向コネクタタイプも選択できます。

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
	
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

横軸のアクチュエーターと縦軸のコントローラーを接続するケーブルの型式が表に記載されています。
 接続アクチュエーターによっては、ロボットケーブルのみの設定もあります。

接続アクチュエーター		ケーブル種類	接続コントローラー			
			MSEP/MCON	ACON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	ACON-C/CG/CY/ PL/PO/SE-ASEL	
RCA2 RCA2CR RCA2W	CNS(小型コネクタ仕様) オプションあり	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□	CB-CAN-MPA□□□□	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□□-RB	-	
	CNS(小型コネクタ仕様) オプションなし	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-ACS-MPA□□□□	
RCA RCACR RCAW	SRA4R SRGS4R SRGD4R	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-ACS-MPA□□□□	
	上記以外の 機種	モーターケーブル	-	-	CB-ACS-MA□□□□	
		エンコーダーケーブル	-	-	CB-ACS-PA□□□□	
		エンコーダー ロボットケーブル	-	-	CB-ACS-PA□□□□-RB	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-ASEP2-MPA□□□□	CB-ASEP2-MPA□□□□	-	
RCD	RA1DA	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CA-MPA□□□□	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CA-MPA□□□□-RB	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB	-	-	
	GRSNA	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB	-	-	
RCL	RA1L/2L/3L (プレーキ付き)(注2)(注3)	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPBA□□□□	CB-APSEP-MPBA□□□□	CB-ACS-MPBA□□□□	
	上記以外の機種	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-ACS-MPA□□□□	

ケーブル型式検索システムがおすすめです!
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

注意事項

非搭載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

(注1) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。

別途型式を指定して手配が必要になります。

(注2) ブレーキ付き(B/BN)の場合、ブレーキケーブル(CB-RCLB-BJ□□□)が必要になります。

(注3) RCLのブレーキ付きアクチュエーターはR-unitに接続できません。

ケーブル詳細図は1-89をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入
例) O80=8m

接続コントローラー

DCON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	RCM-P6AC		RCM-P6DC	R-unit	
	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)
-	CB-ADPC-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	-
-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-
-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-
-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-
-	-	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-
-	CB-APSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-
-	CB-ASEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-APSEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)
CB-CA-MPA□□□	-	-	-	-	-
CB-CA-MPA□□□-RB	-	-	-	-	-
CB-CAN-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-
CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-
CB-CAN-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-
CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB) (注3)	-

◆[CB-CAN-MPA□□□(-RB)]と[CB-ADPC-MPA□□□(-RB)]は4方向コネクタタイプも選択できます。

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

横軸のアクチュエーターと縦軸のコントローラーを接続するケーブルの型式が表に記載されています。
 接続アクチュエーターによっては、ロボットケーブルのみの設定もあります。

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)		R-unit		エンコーダー ケーブル	エンコーダー ロボットケーブル	
		モーター ケーブル	モーター ロボットケーブル	モーター ケーブル	モーター ロボットケーブル			
RCS4(CR)		CB-RCC-MA□□□□	CB-RCC-MA□□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□□	CB-X2-MA□□□□	-	CB-X1-PA□□□□	
RCS3 RCS3P	RA15R/RA20R	-	CB-RCS3-MA□□□□-RB	-	-	-	CB-RCS3-PLA□□□□-RB	
	RA4R/RA6R/ RA7R /RA8R/RA10R					CB-RCS2-PLDA□□□□	CB-RCS2-PLDA□□□□-RB	
	CTZ5C CT8C					-	CB-X1-PA□□□□	
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PA□□□□	CB-X3-PA□□□□	
RCS3CR RCS3PCR RCS2 RCS2CR RCS2W	RTC□□L					CB-RCS2-PLA□□□□	CB-X2-PLA□□□□	
	RT6							
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PA□□□□	CB-X3-PA□□□□	
RCS2	ブレーキ無					CB-RCS2-PLA□□□□	CB-X2-PLA□□□□	
		ロードセル無	ブレーキ付き (ブレーキボ ックス付き)	CB-RCC-MA□□□□	CB-RCC-MA□□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□□	CB-X2-MA□□□□	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ 【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLA□□□□
	ブレーキ付き (ブレーキ ボックス無)						【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□
		ブレーキ無					CB-RCS2-PLLA□□□□	CB-RCS2-PLLA□□□□-RB
		ロードセル付き ※1	ブレーキ付き (ブレーキボ ックス付き)				【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ 【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLLA□□□□ 【ロードセル～ コントローラー】 CB-LDC-CTL□□□□-JY	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□
ブレーキ付き (ブレーキ ボックス無) ※2					【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□		

※1 ロードセル付きアクチュエーターには、CB-LDC-CTL□□□□(ベア内ケーブル)が付属されます。

※2 CB-RCS2-PLLA□□□□(ブレーキボックス～コントローラー間)、CB-LDC-CTL□□□□-JY(ロードセル～コントローラー間)が別途必要になります。

ケーブル型式検索システムがおすすめです!
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

(注1) リミットスイッチ付きのアクチュエーターを動作する場合は、リミットスイッチ付き仕様のケーブルになります。
(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)
(注2) RCS2-RA13Rは、MSCONでは動作できません。

※□□□はケーブル長さを記入
例) 080=8m

ケーブル詳細図は1-89をご参照ください。

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)		エンコーダー ロボットケーブル		
		モーター ロボットケーブル	R-unit モーター ロボットケーブル			
ISB ISPB	SXM/SXL MXM/MXL MXMX LXM/LXL LXMX/LXUWX WXM/WXMX	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PA□□□-AWG24		
ISDB ISPDB ISDBCR ISPDBCR	S M MX L LX			CB-X1-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PLA□□□-AWG24		
SSPA SSPDACR	SXM/MXM/LXM					
ISA ISPA ISACR ISPACR	SXM/SYM/SZM MXM/MYM/MZM MXMX LXM/LYM/LZM LXMX/LXUWX WXM/WXMX				CB-X1-PA□□□ (標準仕様) CB-X1-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様)	
ISDA ISPDA ISDACR ISPDACR	S M MX L LX					
IFA	SA MA					
RS	RS-30/60					
NSA	MXMS/MXMM LXMS/LXMM LXMXS/LXMXM WXMS/WXMM WXMXS/WXMXM				CB-X1-PA□□□ (標準仕様)	
NS	SXMSA/SXMMA SZMSA/SZMMA MXMSA/MXMMA MXMXSA MZMSA/MZMMA LXMSA/LXMMA LXMXSA LZMSA/LZMMA				CB-X3-PA□□□ (標準仕様) CB-X2-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様)	
ZR	S M				Z軸 :CB-X1-PA□□□ R軸 :CB-X1-PLA□□□ (注1)	
DD DDCR DDW DDA DDACR	T18□/LT18□ H18□/LH18□			CB-XMC-MA□□□	CB-XMC1-MA□□□	CB-X3-PA□□□ (標準仕様)

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

(注1) リミットスイッチ付きのアクチュエーターを動作する場合は、リミットスイッチ付き仕様のケーブルになります。
(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)

ケーブル詳細図は1-89をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入
例) 080=8m

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (*接続不可の機種があります。)	R-unit	エンコーダー ロボットケーブル
		モーター ロボットケーブル	モーター ロボットケーブル	
LSA	S6 S8 S10	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X3-PA□□□
	H8			
	L15			
	N10 N15 N19			
	W21	CB-XMC-MA□□□	CB-XMC1-MA□□□	CB-X2-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様)
LSAS	N10 N15	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X1-PA□□□ (標準仕様)
IXA	NNN18□□ NNN30□□ NNN45□□ NNN60□□ NNN80□□ NNN100□□ NSN30□□ NSN45□□ NSN60□□	CB-X-MA□□□		CB-X1-PA□□□
	NSN80□□ NSN100□□ NHN10040 NHN12040	CB-X-MA□□□ (1軸目のみ:CB-XMC-MA□□□)		
ISDCR ISPDCR	S M MX L LX	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) CB-X1-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様) ISDBCR-ISPBCR(バッテリーレスアプソ仕様) で、21m以上30m以下の場合 CB-X1-PA□□□-AWG24 (標準仕様) CB-X1-PLA□□□-AWG24 (リミットスイッチ付き仕様)
ISPDCR	W WX			
ISDACR ISPDACR	S M MX L LX W WX			
ISDBCR ISPBCR	S M MX L LX			
SSPDACR	S M L			
ISWA ISPWA	S M L			

アクチュエーターケーブル ロボットケーブル対応一覧表

アクチュエーターケーブルがロボットケーブル対応か非ロボットケーブル対応かを以下の表に記載しています。
 ジョイント式は、アクチュエーターケーブルがなく、モーター・エンコーダーケーブルを直接アクチュエーターに接続する
 様式になります。

ロボットケーブル対応 ○…対応 ×…非対応 ……ジョイント式によりアクチュエーターケーブルなし

■スライダタイプ

機種	ロボットケーブル対応	
ERC2	SA6,7	○
ERC3	SA5,7	—
RCP2	SA5,6,7	×
	SS7,8	×
	HS8	×
	BA6,7	×
RCP3	SA2	○
	SA3,4,5,6	—
RCP4	SA3	—
	SA5,6,7	×
RCP5	SA4,6,7	—
	BA4,6,7	—
RCP6	SA4,6,7,8	—
	WSA10,12,14,16	—
RCA	SA4,5,6	×
	SS4,5,6	×
RCA2	SA3,4,5,6	—
	SA4,5,6,7	×
RCS2	SS7,8	×
	SA8	×
RCS3	SS8	×
	CT8	○
RCS4	全機種	○
ISA	S,M,L	×
	W	×
ISB	S,M,L,W	○
ISDA	S,M,L	×
ISDB	S,M,L	○
SSPA	S,M,L	○
NS	S,M,L	○
NSA	全機種	○
IFA	SA,MA	×
RS	30,60	○
LSA	S6,S8,S10	○
	H8	○
	L15	○
	N10,N15,N19	○
	W21S	○
	W21H	○
LSAS	N10,N15	○

■グリッパー

機種	ロボットケーブル対応	
RCP2	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GRST	○
	GR3L,GR3S	×
	GRHM,GRHB	—
RCP4	GRSML,GRSLL,GRSWL	○
	GRLM,GRL,GRLLW	○
RCP6	GRT7	○
RCD	GRSNA	×
RCS2	GR8	×

■ロッドタイプ

機種	ロボットケーブル対応	
ERC2	RA6,7	○
ERC3	RA4,6	—
RCP2	RA2	×
	RA3	×
	RA4,6	×
	RA8	×
	RA10	×
	SRA4R	○
	RA2(すべりねじ)	○
RCP3	RA2(ボールねじ)	○
	RA3	—
RCP4	RA5,6	×
	RA4,6,7,8,10	—
RCP5	RA4,6,7,8	—
	RRA4,6,7,8	—
RCP6	WRA10,12,14,16	—
	RA1DA	×
RCD	RA3,4	×
RCA	SRA4R	○
	R*3N,4N(すべりねじ)	○
RCA2	R*3N,4N(ボールねじ)	○
	RA2	×
	RA4	×
RCS2	RA5	○
	RA13R	×
	SRA7BD	○
	**5N	×
RCS3	RA4,6,7,8,10	○

■テーブルタイプ

機種	ロボットケーブル対応	
RCP3	TA3,4	—
	TA5,6,7	—
RCP6	TA4,6,7	—
RCS3	CTZ5C	○
RCA2	TA4,5,6,7	—
	**3N,4N(すべりねじ)	○
	**3N,4N(ボールねじ)	○

■ユニット製品

機種	ロボットケーブル対応	
TT	A,C	—
TTA	A,C	—
IX	NNN1*05(小型)	×
	NNN****	×
	NNN1****(超大型)	—
	NSN****	×
	TNN****	×
	HNN****	×
	NNC****	×
	NNW****	×
	NNN1****H	×
	NNN****H	×
	NSN****H	×
	TNN****H	×
	HNN****H	×
	NNC****H	×
	NNW****H	×
IXP	3N****,4N****	—

■ロータリー

機種	ロボットケーブル対応	
RCP2	RT*S(小型)	×
	RT*(中型)	○
RCS2	RT*B(大型)	○
	RT6,7	×
DD	*18	○
DDA	*18	○
RS	30,60	○

■特殊用途

機種	ロボットケーブル対応	
RCP4	ST68,615	×
	ST4525	—
ZR	S,M	×
WU	S,M	○

■クリーン仕様

機種	ロボットケーブル対応	
RCP2CR	SA5,6,7	×
	SS7,8	×
	HS8	×
	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GR3L,GR3S	×
	RT*S(小型)	○
RCP4CR	RT*(中型)	○
	RT*B(大型)	○
RCP5CR	SA5,6,7	×
RCP6CR	SA4,6,7	—
	SA4,6,7,8	—
RCACR	WSA10,12,14,16	—
	SA3,4,5,6	×
RCA2CR	細小型	○
RCS2CR	SA4,5,6,7	×
	SS7,8	×
	SA8	×
RCS3CR	細小型	○
	SS8	×
ISDACR	S,M,L	×
	S,M,L(ESD)	×
	W	×
ISDBCR	S,M,L	○
SSPACR	S,M,L	○
DDCR	*18	○
DDACR	*18	○

■防塵防滴仕様

機種	ロボットケーブル対応	
RCP2W	RA4,6	×
	RA10	×
	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GR3L,GR3S	×
	RT*S(小型)	○
	RT*(中型)	○
RCP4W	RT*B(大型)	○
	SA5,6,7	○
RCP5W	RA6,7	○
RCP6(S)W	RA8,10	○
RCAW	全機種	○
RCA2W	RA3,4	×
RCS2W	細小型	○
	RA4	×
ISWA	細小型	○
DDW	S,M,L	×
	*18	○

選定

注意事項

非掲載機種

スライダ

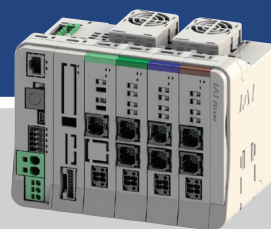
リニアサーボ

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCON

ユニット連結型
ポジションコントローラー



RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL

MSEL

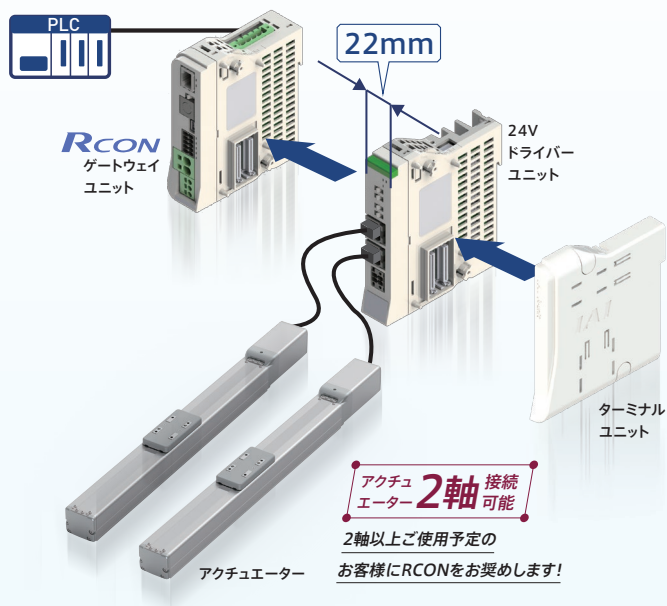
XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL
(スカル)

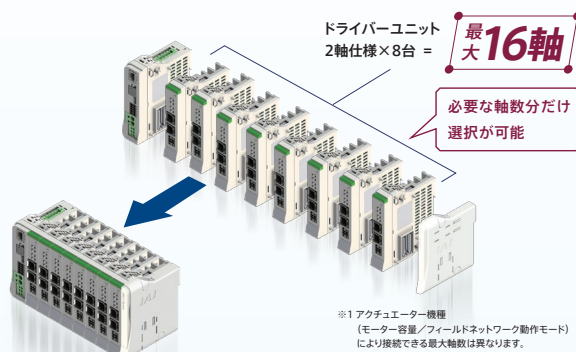
2軸以上のアクチュエーターには RCONがお奨めです。

横幅22mmのドライバーユニット1台に、アクチュエーターが最大2軸接続できますので、制御盤の省スペース化に最適です。



最大16軸^{※1}のアクチュエーター接続が可能です。

必要な分だけドライバーユニットを増設できますのでスペースの無駄が発生しません。

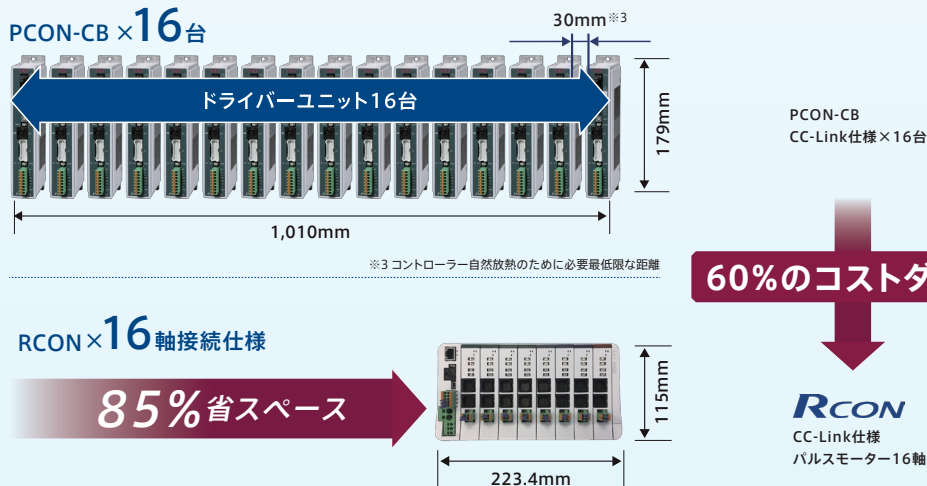


最大85%^{※2}の制御盤省スペース化と最大60%のコスト削減を実現します。

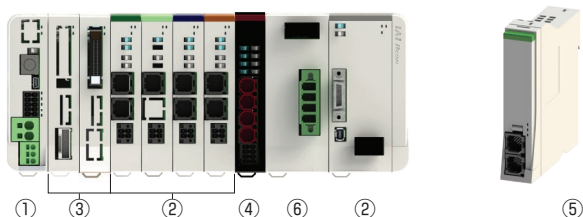
※2 アイエイアイ製品比較

1台のドライバーユニットに1軸のアクチュエーターを接続するタイプと比較すると最大で約85%の制御盤省スペース化が図れます。

従来タイプ(下記【比較例】)は、コントローラー台数分ネットワークオプションの搭載が必要です。RCONはゲートウェイ1台でアクチュエーター最大16軸分のドライバーユニットを制御できますので最大約60%のコスト削減が図れます。複数軸ご使用の場合に、特にお奨めです。



型式項目/標準価格



① マスターユニット

型式 **RCON** - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	I/O 種類	オプション
GW	標準タイプ	DV	ET
GWG	安全カテゴリー対応タイプ	CC	FU <input type="checkbox"/>
		CIE	TRN
		PR	
		EC	
		ECM	
		EP	
		PRT	
		ML3	
		SSN	

※・ファンユニットは24Vドライバーユニットに接続する数です。
・動作時はターミナルユニットが必要です。
ただし、RCON-SCを接続/手配する場合は、200V電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

標準価格

型式		RCON-GW/GWG									
		フィールドネットワーク									
I/O 種類	IO 種類型式記号	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	EtherCAT		EtherNet/IP	PROFINET	MECHATROLINK	SSCNET III/H
		接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様
ファンなし		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
24V ドライ バー用 ファン 付き	FU1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU3	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスプラス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB (サーボプラス)

SSEL

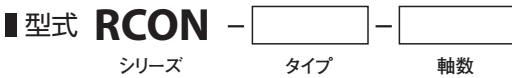
MSEL

XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL
(スカラ)

②ドライバーユニット



PC	パルスモーター	1	1軸仕様
PCF	高推力パルスモーター	2	2軸仕様
AC	AC サーボモーター		
DC	DC ブラシレスモーター		
SC	200V AC サーボモーター		

※ タイプ: PCF、SCは、1軸のみ選択可能

24V仕様

タイプ: PC 1.2A モーター 1軸 2軸	20P 20SP 28P 35P 42P 42SP 56P	20 □パルスモーター 20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用) 28 □パルスモーター 35 □パルスモーター 42 □パルスモーター 42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用) 56 □パルスモーター
タイプ: PCF 4A モーター 1軸	56SP 60P 86P	56 □高推力パルスモーター 60 □高推力パルスモーター 86 □高推力パルスモーター
タイプ: AC 2-30W モーター 1軸 2軸	2 5 10 20 20S 30	2W サーボモーター 5W サーボモーター 10W サーボモーター 20W サーボモーター 20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用) 30W サーボモーター
タイプ: DC 3D モーター 1軸 2軸	3D	2.5WDC ブラシレスモーター

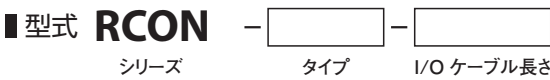
標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	PC	PCF	AC	DC	SC
軸数	1	—	—	—	—
	2	—	—	—	—

200V仕様

タイプ: SC 60-750W モーター 1軸	30R 60 100 100S 150 200 200S 300S 400 600 750	30W (RS 用) 60W サーボモーター 100W サーボモーター 100W サーボモーター (LSA 用) 150W サーボモーター 200W サーボモーター 200W サーボモーター (LSA、DD 用) 300W サーボモーター (LSA 用) 400W サーボモーター 600W サーボモーター 750W サーボモーター
-------------------------------	---	--

③拡張ユニット



EXT	SCON 拡張	0	ケーブルなし
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)	2	2m (標準)
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	3	3m
NP	PIO (NPN 仕様)	5	5m
PN	PIO (PNP 仕様)		

※ SCON 拡張 (EXT) を選択した場合は選択不要です

標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	—	—	—	—	—

④ EC 接続ユニット



標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	—

⑤簡易アブソユニット



P	パルスモーター
A	AC サーボモーター

標準価格

シリーズ型式	RCON	
タイプ記号	ABU-P	ABU-A
標準価格	—	—

⑥ 200V 電源ユニット

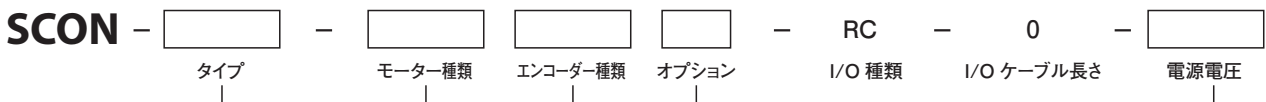


3	三相 / 単相 200V	TRN	ターミナルユニットなし
---	--------------	-----	-------------

標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	PS2-3
標準価格	—

⑦ SCON コントローラー (RCON-EXT 接続仕様)



型式選定項目は、8-255 ページをご参照ください

■ RCON に接続できないアクチュエーター

マスターユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
		24Vドライバーユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバーユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RCON (注1)		手首ユニット:WU テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP パルスプレス:RCP6 <下記仕様に該当するアクチュエーター> アブソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H LSA-W21S(单相電源) スカラロボット:IX/IXA ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(单相電源) 単軸ロボット:ZR ロータリー:DD/DDA(单相電源) <下記仕様に該当するアクチュエーター> ・60W未満 750Wを超えるモーターが 搭載されているアクチュエーター (RS-30を除く) ・アブソリュートエンコーダー、多回転アブソ を搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 単軸ロボット:ZR	オプション型式に 「ACR」がない エレシリンダー

(注1) モーションネットワーク仕様の場合、一部のアクチュエーターには接続できません。(下表参照)

アクチュエーター (ユニット)	モーションネットワーク		
	ECM	ML3	SSN
ロータリーインデックスモード	×	×	×
LSASアクチュエーター	○	○	×
エレシリンダー(RCON-EC)	×	×	×

■ 接続制限

- ・接続する全てのアクチュエーターの合計は16軸以内となるようにしてください。
マルチスライダ仕様の場合は、2軸として計算します。
- ・EC接続ユニットのみの接続はできません。
必ず、24V/200Vドライバーユニットもしくは拡張ユニットにSCON-CB RCON仕様接続を含めて接続してください。
- ・動作モードにより最大接続可能軸数が異なります。「最大接続可能軸数 (8-89ページ) をご参照ください。
- ・下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。(三相仕様のみ接続可能)
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON-CB RCON仕様を接続してご使用ください。
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量 (8-77ページ) の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

- ・EC-RTC18をEC接続ユニット (RCON-EC-4) の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	EC-RTC18以外の エレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

- ・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。
最大接続台数は8台です。
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。
PIO付ユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

■ 接続認識

R-unit に接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い	24Vドライバーユニット
↓	200Vドライバーユニット
	拡張ユニット(SCON接続仕様)
	EC接続ユニット
低い	

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

SSEL

MSEL

XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL
(スカラ)

システム構成

RCON

オプション

パソコン専用
ティーチングソフト
(8-95ページ参照)
<型式:IA-OS>

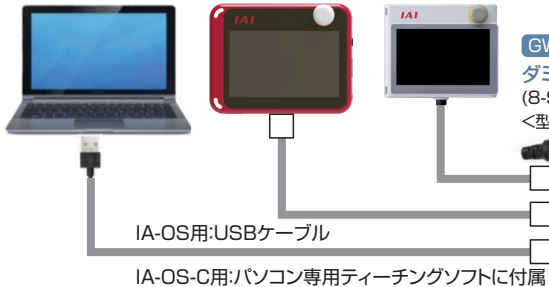
オプション

ティーチングボックス
(8-95ページ参照)
<型式:TB-03><型式:TB-02(D)>



フィールドネットワーク

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS-DP, PROFINET IO, EtherCAT モーション, MECHATROLINK-III, SSCNET II/H



GWG仕様に付属
ダミープラグ
(8-97ページ参照)
<型式:DP-5>

ゲートウェイユニットに付属
システムI/Oコネクター
(8-97ページ参照)
<型式:DFMC1.5/5-ST-3.5>

オプション

ファンユニット
(8-97ページ参照)
<型式:RCON-FU>

オプション

DC24V電源
(8-96ページ参照)
<型式:PSA-24>

SCON接続、PIO/SIO/
SCON接続ユニットに付属

拡張SIOポートコネクター
(8-98ページ参照)
<型式:FMC1.5/3-STF-3.5>

200Vドライバーユニットに付属

ダミープラグ
(8-97ページ参照)
<型式:DP-6>

接続ケーブル
(8-98ページ参照)
<型式:CB-RE-CTL002>

24Vドライバーユニットに付属
駆動源遮断コネクター
(8-97ページ参照)
<型式:DFMC1.5/2-STF-3.5>

オプション
回生抵抗ユニット(注1)
(8-96ページ参照)
<型式:RESU-2/
RESUD-2>

電源ユニットに付属
200V電源コネクター
(8-97ページ参照)
<型式:SPC5/4-
STF-7.62>

拡張ユニットに付属
ターミナルコネクター
(8-98ページ参照)
<型式:RCON-EXT-TR>

簡易アプソユニットに付属
接続ケーブル
(8-87ページ参照)
<型式:CB-ADPC-MPA050>

オプション
簡易アプソユニット
(8-87ページ参照)
<型式:RCON-ABU-P
(パルスモーター用)>
<型式:RCON-ABU-A
(ACサーボモーター用)>

EC接続ユニットに付属
駆動源遮断コネクター
(8-97ページ参照)
<型式:DFMC1.5/4-ST-3.5>

モーター電源
三相/単相
AC200V

モーター・エンコーダーケーブル / 電源・通信ケーブル (EC 接続) ※1

接続可能アクチュエーター

「拡張ユニット」と接続

RCS2/3/4シリーズ
IS(D)B/SSPAシリーズ
IF(A)シリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは
8-71ページを参照ください。

「24Vドライバーユニット」と接続

RCP2/3/4/5/6シリーズ

RCA/2シリーズ

RCDシリーズ

「EC接続ユニット」と接続

ECシリーズ
※2

「200Vドライバーユニット」と接続

(60W～750W搭載アクチュエーター)
RCS2/3/4シリーズ
IS(D)B/SSPAシリーズ
IF(A)シリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは
8-71ページを参照ください。

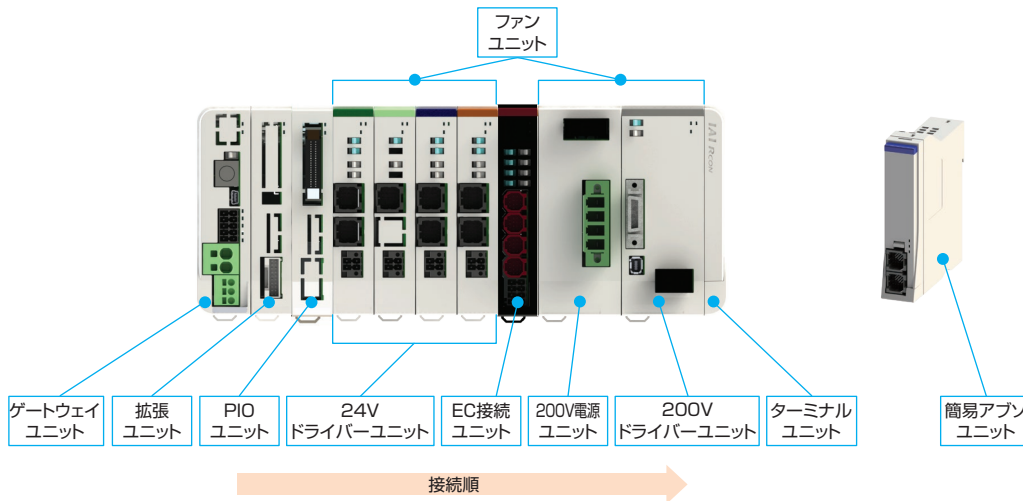
※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。
電源・通信ケーブルは軸の接続数分を別途手配してください。
ケーブルの単品手配は、8-99ページをご参照ください。

注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。
基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け
「回生抵抗ユニット」を使用します。
回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。
注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページ
をご参照ください。

※2 エレシリンダーはダブルソレノイドのみ動作可能です。
タイプにより接続方法が異なります。詳細は、8-151ページをご参照ください。
デジタルスピコン付きエレシリンダーを接続した場合、デジタルスピコンの操作はできません。

ユニット構成

RCONはロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクタとなっております。但し、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見てゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。
※ 下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
ゲートウェイユニット	1	左端に配置
拡張ユニット (SCON 接続仕様)	1	いずれかのタイプを選択
拡張ユニット (PIO ユニット)	(最大) 8	PIO/SIO/SCON 拡張ユニットを接続する場合は、最大 7 台
24V ドライバーユニット	(最大) 16	ユニット内での入れ替えは可能
EC 接続ユニット	(最大) 4	
200V 電源ユニット	1	最も左に接続する 200V ドライバーユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバーユニット	(最大) 16	200V ドライバーユニット内での入れ替えは可能
ターミナルユニット	1	右端に配置 (左隣に接続するドライバーにより種類が異なります)

(注) 接続軸数に制限があります。詳細は8-71ページを参照してください。

■ ユニット名称と単品型式一覧

製品名		型式	参照頁
マスターユニット / ゲートウェイユニット	DeviceNet 接続仕様	RCON-GW/GWG-DV	8-79
	CC-Link 接続仕様	RCON-GW/GWG-CC	8-79
	CC-Link IE Field 接続仕様	RCON-GW/GWG-CIE	8-80
	PROFIBUS-DP 接続仕様	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	EtherCAT® 接続仕様	RCON-GW/GWG-EC	8-81
	EtherCAT® モーション接続仕様	RCON-GW/GWG-ECM	8-81
	EtherNet/IP 接続仕様	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	PROFINET IO 接続仕様	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
	MECHATROLINK-III 接続仕様	RCON-GW/GWG-ML3	8-82
SSCNET III/H 接続仕様	RCON-GW/GWG-SSN	8-83	
拡張ユニット	SCON 拡張	RCON-EXT	8-86
	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)	RCON-EXT-NP	
	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	RCON-EXT-PN	
	PIO (NPN 仕様)	RCON-NP	
	PIO (PNP 仕様)	RCON-PN	
24V ドライバーユニット	パルスモーター 1 軸仕様	RCON-PC-1	8-84
	パルスモーター 2 軸仕様	RCON-PC-2	
	高推力パルスモーター 1 軸仕様	RCON-PCF-1	
	AC サーボモーター 1 軸仕様	RCON-AC-1	
	AC サーボモーター 2 軸仕様	RCON-AC-2	
	DC ブラシレスモーター 1 軸仕様	RCON-DC-1	
	DC ブラシレスモーター 2 軸仕様	RCON-DC-2	
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-85
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-85
200V ドライバーユニット	AC200V モーター 1 軸仕様	RCON-SC-1	8-85
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-87
	200V 用	RCON-GW-TRS	
簡易アブソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-87
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A	
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-97
	200V ドライバー用	RCON-FUH	

RCON

RSEL

REC

RSEL

(直交型6軸)

RCP6S

PCON

-CB/CFB

PCON

-CBP

(パルスアプス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON

-CB

SCON

-CB

(サーボアプス)

SSEL

MSEL

XSEL

-RA/SA

XSEL

-P/Q

XSEL

(スカラ)

基本仕様

項目		仕様						
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (電源ユニット)						
電源電流		システム構成により異なります						
軸数制御		1 ~ 16 軸 ※最大軸数はアクチュエーターやタイプにより制限があります。「接続制限」(8-71 ページ)、「最大接続可能軸数」(8-89 ページ)を参照						
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ※ 1						
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ						
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT [®] 、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、EtherCAT [®] モーション、MECHATROLINK-III、SSCNET III/H						
構成ユニット		ゲートウェイユニット、ドライバーユニット、SCON 拡張ユニット、EC 接続ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット						
SIO インターフェイス	ティーチングポート	通信方式	RS-485					
		通信速度	9.6/19.2/38.4/57.6/115.2/230.4kbps					
	USB ポート	通信方式	USB					
		通信速度	12Mbps					
非常停止/インーブル動作		ゲートウェイユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応、各ドライバーユニットにて 1 軸ごと駆動源遮断できるコネクタを搭載						
データ記憶装置		FRAM 256kbit (ゲートウェイユニット、24V ドライバーユニット) SRAM 4Mbit (200V ドライバーユニット)						
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス						
	USB	パソコン専用ティーチングソフト						
拡張入出力		PIO ユニットを最大 8 台接続可能						
Ethernet (オプション)		10/100BASE-T (RJ-45 コネクター) Modbus/TCP ※1						
カレンダー機能	保持機能	約 10 日間						
	充電時間	約 100 時間						
安全カテゴリー対応		B (安全カテゴリー対応仕様は、外部回路により 4 まで対応)						
保護機能		過電流、湿度異常、エンコーダー断線、過負荷						
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下						
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃						
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)						
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと						
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅: 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間: 10 分 掃引回数: 10 回						
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面						
感電保護機構	24V	クラス III						
	200V	クラス I						
保護等級		IP20						
絶縁耐圧		DC500V 10MΩ						
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットにより強制冷却						
各ユニット間の接続		ユニット連結方式						
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け						
法令・規格	ユニット名称	ゲートウェイユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○

※1 フィールドネットワーク (SSN) の場合、RCP5 (エンコーダー分解能 800) はインクリメンタルの設定として扱われます。

■ エンコーダー分解能

項目	モーター種別	機種	エンコーダータイプ	数値 [pulse/r]	
24V ドライバーユニット	パルスモーター	RCP6	バッテリーレスアブソ	8192	
		RCP5/RCP4/RCP3/RCP2	バッテリーレスアブソ	800	
	インクリメンタル				
	AC サーボモーター	RCA	バッテリーレスアブソ		16384
			インクリメンタル		800
		RCA2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> N/NA	インクリメンタル	1048
上記以外	インクリメンタル		800		
DC ブラシレスモーター	RCD	RA1R/GRSN RA1DA/GRSNA	インクリメンタル	480	
200V ドライバーユニット	AC サーボモーター	RCS4/RCS3		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	
		RCS2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> 5N	インクリメンタル	1600
			SR <input type="checkbox"/> 7BD	インクリメンタル	3072
			上記機種以外	インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		ISB/ISDB		バッテリーレスアブソ	131072
				インクリメンタル	16384
		ISDBCR		インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		SSPA/ISA/ISDA/IF		インクリメンタル	16384
		IFA		バッテリーレスアブソ	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S <input type="checkbox"/>	インクリメンタル	2400
上記機種以外	16384				
LSA/LSAS		インクリメンタル	分解能 0.001 mm		
DD/DDA	<input type="checkbox"/> 18S	インデックスアブソ / 多回転	131072		
	<input type="checkbox"/> 18P	インデックスアブソ / 多回転	1048576		
EC 接続ユニット	パルスモーター	EC	バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	800	
	パルスモーター(□20)		インクリメンタル	32768	
	AC サーボモーター		バッテリーレスアブソ	16384	

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスアブソ)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボアブソ)

SSEL

MSEL

XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL
(スカラ)

■ 発熱量 (ユニット 1 台あたり)

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC	高出力設定無効	5.0W
		高出力設定有効	8.0W
	RCON-PCF	高出力設定なし	19.2W
	RCON-AC	標準 / 高加減速 / 省電力	4.5W
	RCON-DC	標準	3.0W
200V ドライバーユニット	RCON-SC		54W
電源ユニット	RCON-PS2		42W

■ 突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC		8.3A
	RCON-PCF		10A
	RCON-AC		10A
	RCON-DC		10A
200V ドライバーユニット	RCON-SC		25A
EC 接続ユニット	RCON-EC	(4 軸接続の場合)	40A

電源容量

RCONは接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。

また、200Vドライバーユニットはモーター合計W数が最大接続軸合計W数を超えないことを確認して選定してください。200V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用DC電源の台数を選定してください。
 ※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値	項目	最大接続軸合計 W 数	接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続 モーター W 数
制御電源	9.0A 以下	モーター電源 単相 AC200V	1,600W	AC100V	6 軸	800W
モーター電源	37.5A 以下	モーター電源 三相 AC200V	2,400W	AC200V	6 軸	1,600W

電源容量

< 制御電源 >

項目	仕様		電源電流
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	ゲートウェイユニット	Ethernetなし 0.8A
			Ethernetあり 1.0A
	24Vドライバーユニット (全タイプ共通)	ブレーキなし	0.2A
		ブレーキあり(1軸仕様)	0.4A
		ブレーキあり(2軸仕様)	0.6A
	200Vドライバーユニット	ブレーキなし	0.2A
		ブレーキあり	0.5A
	拡張ユニット(各ユニット共通)		0.1A
	簡易アプソユニット(全タイプ共通)		0.2A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)		0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.3A
		ブレーキあり	0.5A
200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.32A	
	ブレーキあり	EC-S10□、EC-S10X□ 0.54A	
		EC-S13□、EC-S13X□ EC-S15□、EC-S15X□ 1.2A	

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください

注 ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

< モーター電源 >

● 24Vドライバーユニット

項目	アクチュエーター/ドライバーユニット			定格電流	最大電流		
	シリーズ	モーター種類			省電力設定時		
モーター電源容量 (アクチュエーター 1軸当たり)	パルスモーター /RCON-PC	RCP2	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	-	-
		RCP3	28P*/35P/42P/56P		1.9A	-	-
		RCP4	28P/35P/42P/ 42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	-	-
		RCP5 RCP6			高出力設定有効	2.3A	-
	パルスモーター /RCON-PCF	RCP2 RCP4 RCP5 RCP6	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	-	-
	AC サーボモーター /RCON-AC	RCA RCA2	5W	標準/高加減速	1.0A	-	3.3A
			10W		1.3A	2.5A	4.4A
			20W		1.3A	2.5A	4.4A
		RCL	20W (20S)	標準/高加減速/ 省電力	1.7A	3.4A	5.1A
			30W		1.3A	2.2A	4.0A
			2W		0.8A	-	4.6A
	DCブラシレスモーター /RCON-DC	RCD	5W	標準/高加減速	1.0A	-	6.4A
10W			1.3A		-	6.4A	
DCブラシレスモーター /RCON-DC	RCD	3W	標準	0.7A	-	1.5A	

※対象機種：RCP2-RA3、RCP2-RGD3

● 200Vドライバーユニット

アクチュエーターモーターW数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
30R (RS用)	138	414
60	138	414
60 (RCS3-CTZ5)	197	591
100	234	702
100S (LSA)	283	851
150	328	984
200	421	1263
200S (DD)	503	1509
200S (LSA (S) -N15H以外)	486	1458
200S (LSA (S) -N15H)	773	2319
300S (LSA)	662	1986
400	920	2760
400 (RCS3-CT8)	1230	3690
600	1164	2328
600 (DD)	1462	4386
750	1521	3042

下記型式のアクチュエーターは、「計算用モーター W 数」で電源容量を計算してください。

アクチュエーター型式	アクチュエーターモーターW数	算出用モーターW数	
		単相	三相
RCS3-CTZ5C	60W	—	120W
RCS3-CT8C	400W	—	800W
LSA-S6S□/S8S□/S8H□/N10S□、LSAS-N10S□	100W	300W/1スライダ	100W/1スライダ
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダ	200W/1スライダ
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダ	300W/1スライダ
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダ

※型式の□には、S(シングルスライダ)もしくはM(マルチスライダ)が入ります。
算出用モーターW数は1スライダの値です。マルチスライダの場合は、2スライダの値で計算してください。

● EC 接続ユニット
(24V仕様 エレシリンダ)

項目	アクチュエーター/接続ユニット			電源電流			
	シリーズ	タイプ	モーター種類	定格	最大		
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V パルスモーター	EC	RTC18	□56SP	—	5.7A	
			S,R,RR,B	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			S,WS,R,RR,B,RTC12,SRG15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			ST	□42	—	—	1.9A
			S/WS/RR/B/SRG11/RP5/GD5/ TC5/TW5	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			S3/RR3	—	—	—	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/ GRB10/GRB13	□28	—	—	1.7A
GRB8	□20	—	—	0.7A			
SL3,GDS3,GDB3,T3	□20	—	—	0.4A 0.8A			

(200V仕様 エレシリンダ)

項目	アクチュエーター型式	モーターW数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10□、EC-S10X□	100	238	714
	EC-S13□、EC-S13X□	200	402	1206
	EC-S15□、EC-S15X□	400	772	2316



注意

- ・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合
モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。
必要な電源容量を自動計算できます。 「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター

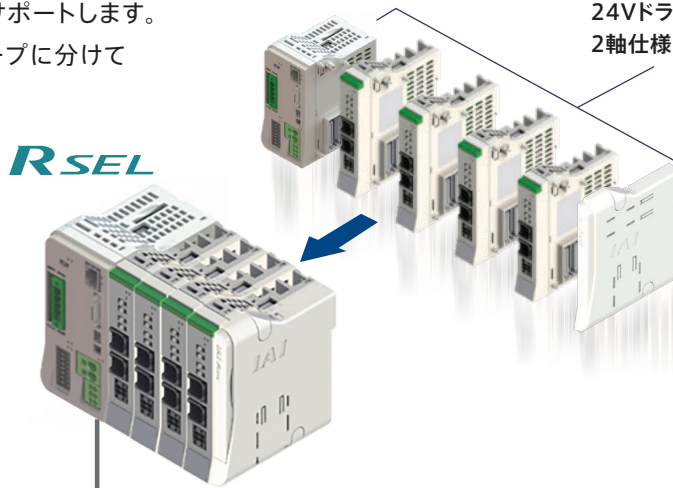
RSEL

ユニット連結型
プログラムコントローラー



最大16軸^{※1}のアクチュエーターを接続可能な超小型プログラムコントローラー

直線・円弧補間動作をサポートします。
さらに接続軸を2グループに分けて
制御ができます。

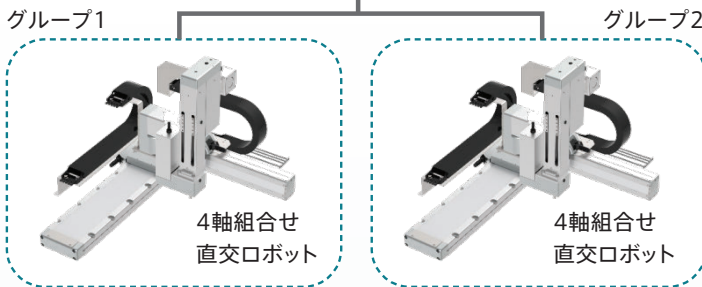


最大8軸

※EC接続ユニットを含まない場合

必要な軸数分だけ
選択が可能

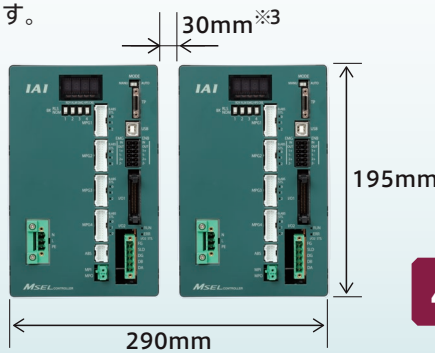
※1 アクチュエーター機種（モーター容量）
により接続できる最大軸数は異なります。



最大67%^{※2}制御盤省スペース化の実現 ※2 アイエイアイ製品比較

1台のドライバーユニットに4軸のアクチュエーターを接続するタイプと比較すると
最大で約67%の制御盤省スペース化が図れます。

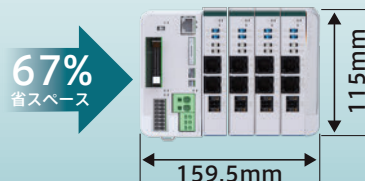
MSEL × 2台 (8軸接続)



MSEL
CC-Link仕様
8軸(4軸×2台)

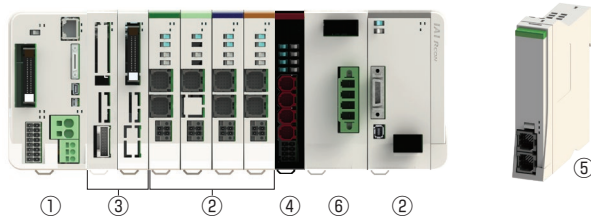
44%のコストダウン

RSEL × 8軸接続仕様



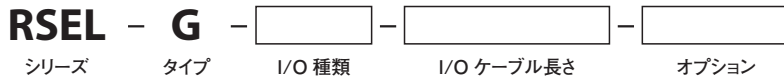
RSEL
CC-Link仕様
パルスモーター8軸

型式項目 / 標準価格



① マスターユニット

■ 型式



E	未使用
NP	PIO 仕様 (NPN16/16)
PN	PIO 仕様 (PNP16/16)
DV	DeviceNet 接続仕様
DV2	DeviceNet 接続仕様 (二股コネクタ付属)
CC	CC-Link 接続仕様
CC2	CC-Link 接続仕様 (二股コネクタ付属)
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※ I/O 種類で PIO 仕様以外を選択した場合は「0 (ケーブルなし)」になります。

FU□	ファンユニット装着 (□: 装着数を指定、1~5)
TRN	ターミナルユニットなし

※ ファンユニットはマスターユニットおよび 24V ドライバーユニットに接続する数です。
動作時はターミナルユニットが必要です。
ただし、RCON-SC を接続 / 手配する場合は、200V 電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

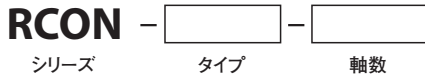
■ 標準価格

型式		RSEL-G									
I/O 種類	未使用	PIO 接続			フィールドネットワーク						
		NPN 仕様	PNP 仕様	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET	
				DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	EtherCAT [®] 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFI NET 接続仕様	
IO 種類型式記号	E	NP	PN	DV/DV2	CC/CC2	CIE	PR	EC	EP	PRT	
ファンなし	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
24V ドライ バー用 ファン 付き	FU1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	FU2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	FU3	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	FU4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	FU5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
DCON-CB
- ACON
DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

② ドライバーユニット

■ 型式



PC	パルスモーター	1	1軸仕様
PCF	高推力パルスモーター	2	2軸仕様
AC	AC サーボモーター		
DC	DC ブラシレスモーター		
SC	200V AC サーボモーター		

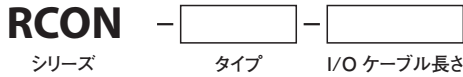
※ タイプ：PCF、SCは、1軸のみ選択可能

■ 標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	PC	PCF	AC	DC	SC
軸数 1	-	-	-	-	-
軸数 2	-	-	-	-	-

③ 拡張ユニット

■ 型式



EXT	SCON 拡張	0	ケーブルなし
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN仕様)	2	2m (標準)
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP仕様)	3	3m
NP	PIO (NPN仕様)	5	5m
PN	PIO (PNP仕様)		

※ SCON 拡張 (EXT) を選択した場合は選択不要です

■ 標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	-	-	-	-	-

⑤ 簡易アブソユニット

■ 型式

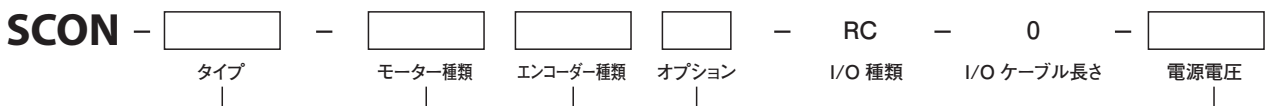


P	パルスモーター
A	AC サーボモーター

■ 標準価格

シリーズ型式	RCON	
タイプ記号	ABU-P	ABU-A
標準価格	-	-

⑦ SCON コントローラー (RCON-EXT 接続仕様)



型式選定項目は、8-255 ページをご参照ください

24V仕様

タイプ：PC 1.2A モーター 1軸 2軸	20P 20SP 28P 35P 42P 42SP 56P	20 □パルスモーター 20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用) 28 □パルスモーター 35 □パルスモーター 42 □パルスモーター 42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用) 56 □パルスモーター
タイプ：PCF 4A モーター 1軸	56SP 60P 86P	56 □高推力パルスモーター 60 □高推力パルスモーター 86 □高推力パルスモーター

タイプ：AC 2-30W モーター 1軸 2軸	2 5 10 20 20S 30	2W サーボモーター 5W サーボモーター 10W サーボモーター 20W サーボモーター 20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用) 30W サーボモーター
----------------------------------	---------------------------------	---

タイプ：DC 3D モーター 1軸 2軸	3D	2.5WDC ブラシレスモーター
-------------------------------	----	------------------

200V仕様

タイプ：SC 60-750W モーター 1軸	30R 60 100 100S 150 200 200S 300S 400 600 750	30W (RS 用) 60W サーボモーター 100W サーボモーター 100W サーボモーター (LSA 用) 150W サーボモーター 200W サーボモーター 200W サーボモーター (LSA、DD 用) 300W サーボモーター (LSA 用) 400W サーボモーター 600W サーボモーター 750W サーボモーター
------------------------------	---	--

④ EC 接続ユニット

■ 型式

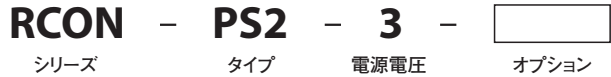


■ 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ名称	EC 接続ユニット
タイプ記号	EC-4
標準価格	-

⑥ 200V 電源ユニット

■ 型式



3	三相 / 単相 200V	TRN	ターミナルユニットなし
---	--------------	-----	-------------

■ 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	PS2-3
標準価格	-

■ RSEL に接続できないアクチュエーター

マスターユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
		24Vドライバーユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバーユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/ PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RSEL		テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP パルスプレス:RCP6 <下記仕様に該当するアクチュエーター> アブソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H LSA-W21S(単相電源) スカラロボット:IX/IXA ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源) 単軸ロボット:ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源) <下記仕様に該当するアクチュエーター> ・60W未満 750Wを超えるモーターが 搭載されているアクチュエーター (RS-30を除く) ・アブソリュートエンコーダー、多回転アブソを 搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 単軸ロボット:ZR	オプション型式に 「ACR」がない エレシリンダー

■ 接続制限

- ・接続する全てのアクチュエーターの合計は16軸以内となるようにしてください。
マルチスライダ仕様の場合は、2軸として計算します。
但し、24V/200Vドライバーユニットもしくは拡張ユニット(SCON接続仕様)に接続可能なアクチュエーターの合計は最大8軸までです。
- ・下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。(三相仕様のみ接続可能)
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON-CB RCON仕様を接続してご使用ください。
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量 (8-121ページ) の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

- ・EC-RTC18をEC接続ユニット (RCON-EC-4) の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	EC-RTC18以外の エレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

- ・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。
最大接続台数は8台です。
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。
PIO付ユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

■ 接続認識

R-unit に接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い	24Vドライバーユニット
↓	200Vドライバーユニット
	拡張ユニット(SCON接続仕様)
低い	EC接続ユニット

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボプレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)

システム構成

RSEL

オプション

パソコン専用
ティーチングソフト
(8-137ページ参照)
<型式:IA-101-*>

オプション

ティーチングボックス
(8-137ページ参照)
<型式:TB-03><型式:TB-02(D)>

SELユニット(NP/PN仕様)
のオプション

PIOケーブル
(8-140ページ参照)
<型式:CB-PAC-PIO**>

SELユニットに付属
ダミープラグ
(8-139ページ参照)
<型式:DP-4S>

フィールドネットワーク

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS-DP, PROFINET IO

SELユニットに付属

システムI/Oコネクター
(8-139ページ参照)
<型式:DFMC1.5/8-ST-3.5>

オプション

ファンユニット
(8-139ページ参照)
<型式:RCON-FU(H)>

オプション

DC24V電源
(8-138ページ参照)
<型式:PSA-24>

SCON接続、PIO/SIO/
SCON接続ユニットに付属

拡張SIOポートコネクター
(8-140ページ参照)
<型式:FMC1.5/3-STF-3.5>

200Vドライバーユニットに付属

ダミープラグ
(8-139ページ参照)
<型式:DP-6>

SCON(RC仕様)に付属

接続ケーブル
(8-140ページ参照)
<型式:CB-RE-CTL002>

RCON-EXT接続仕様
SCONコントローラー
[IO種類:RC]

24Vドライバーユニットに付属

駆動源遮断コネクター
(8-139ページ参照)
<型式:DFMC1.5/2-STF-3.5>

オプション

再生抵抗ユニット(注1)
(8-138ページ参照)
<型式:RESU-2/
RESUD-2>

電源ユニットに付属

200V電源コネクター
(8-139ページ参照)
<型式:SPC5/4-
STF-7.62>

簡易アブソユニットに付属

接続ケーブル
(8-130ページ参照)
<型式:CB-ADPC-MPA005>

EC接続ユニットに付属

駆動源遮断コネクター
(8-140ページ参照)
<型式:DFMC1.5/4-ST-3.5>

モーター電源
三相/単相
AC200V

オプション

簡易アブソユニット
(8-130ページ参照)
<型式:RCON-ABU-P
(パルスモーター用)>
<型式:RCON-ABU-A
(ACサーボモーター用)>

SCON接続
拡張ユニットに付属

ターミナルコネクター
(8-140ページ参照)
<型式:RCON-EXT-TR>

モーター・エンコーダーケーブル / 電源・通信ケーブル (EC 接続) ※1

接続可能なアクチュエーター

「拡張ユニット」と接続

RCS2/3/4シリーズ
IS(D)B/SSPAシリーズ
IF(A)シリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは
8-115ページを参照ください。

「24Vドライバーユニット」と接続

RCP2/3/4/5/6シリーズ

RCA/2シリーズ

RCDシリーズ

「EC接続ユニット」と接続

ECシリーズ
※2

「200Vドライバーユニット」と接続

(60W～750W搭載アクチュエーター)
RCS2/3/4シリーズ
IS(D)B/SSPAシリーズ
IF(A)シリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは
8-115ページを参照ください。

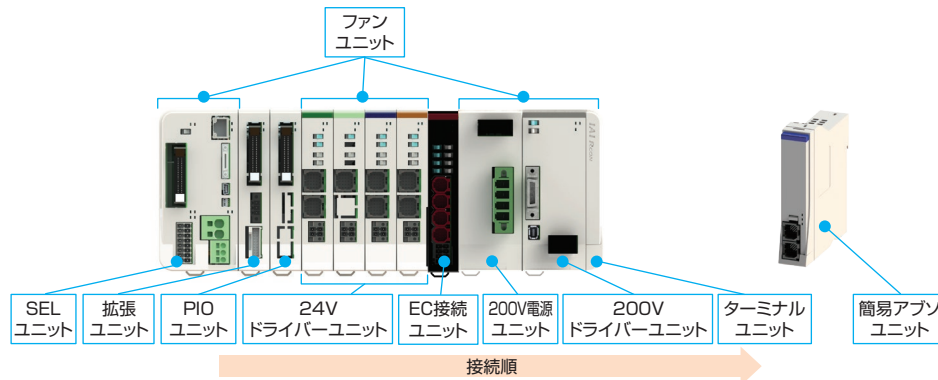
※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。
交換用ケーブルを手配される場合は、8-141ページをご参照ください。

※2 エレシリンダーはダブルソレノイドのみ制御可能です。
タイプにより接続方法が異なります。詳細は、8-151ページをご参照ください。
デジタルスピコン付きエレシリンダーを接続した場合、デジタルスピコンの操作はできません。

注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの再生抵抗が内蔵されています。
基本的には再生抵抗が必要ありませんが、もし再生抵抗が不足する場合は、外付け
「再生抵抗ユニット」を使用します。
再生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。
注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページ
をご参照ください。

ユニット構成

RSELはロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクタとなっております。但し、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見てSELユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。
※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
SEL ユニット	1	左端に配置
拡張ユニット (SCON 接続仕様)	1	いずれかのタイプを選択
拡張ユニット (PIO ユニット)	(最大) 8	PIO/SIO/SCON 拡張ユニットを接続する場合は、最大 7 台
24V ドライバユニット	(最大) 8	24V ドライバユニット内での入れ替えは可能
EC 接続ユニット	(最大) 4	
200V 電源ユニット	1	最も左に接続する 200V ドライバユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバユニット	(最大) 8	200V ドライバユニット内での入れ替えは可能
ターミナルユニット	1	右端に配置(左隣に接続するドライバーにより種類が異なります)

(注) 接続軸数に制限があります。詳細は8-115ページを参照してください。

■ユニット名称と単品型式一覧

製品名		型式	参照頁	
マスターユニット/ SEL ユニット	IO 未接続仕様	RSEL-G-E	8-123	
	PIO(NPN) 接続仕様	RSEL-G-NP		
	PIO(PNP) 接続仕様	RSEL-G-PN		
	拡張ユニット	DeviceNet 接続仕様	RSEL-G-DV	8-124
		DeviceNet 接続仕様 (二股コネクタ付属)	RSEL-G-DV2	
		CC-Link 接続仕様	RSEL-G-CC	8-124
		CC-Link 接続仕様 (二股コネクタ付属)	RSEL-G-CC2	
		CC-Link IE Field 接続仕様	RSEL-G-CIE	8-125
		PROFIBUS-DP 接続仕様	RSEL-G-PR	8-125
	24V ドライバユニット	EtherCAT® 接続仕様	RSEL-G-EC	8-126
		EtherNet/IP 接続仕様	RSEL-G-EP	8-126
		PROFINET IO 接続仕様	RSEL-G-PRT	8-126
SCON 拡張		RCON-EXT	8-129	
PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)		RCON-EXT-NP		
PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	RCON-EXT-PN			
PIO (NPN 仕様)	RCON-NP			
PIO (PNP 仕様)	RCON-PN			
EC 接続ユニット	パルスモーター1軸仕様	RCON-PC-1	8-127	
	パルスモーター2軸仕様	RCON-PC-2		
	高推力パルスモーター1軸仕様	RCON-PCF-1		
	AC サーボモーター1軸仕様	RCON-AC-1		
	AC サーボモーター2軸仕様	RCON-AC-2		
	DC ブラシレスモーター1軸仕様	RCON-DC-1		
DC ブラシレスモーター2軸仕様	RCON-DC-2			
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-128	
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-128	
200V ドライバユニット	AC200V モーター1軸仕様	RCON-SC-1	8-128	
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-130	
	200V 用	RCON-GW-TRS		
簡易アブソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-130	
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A		
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-139	
	200V ドライバ用	RCON-FUH		

基本仕様

項目		仕様							
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (電源ユニット)							
電源電流		システム構成により異なります							
軸数制御		1 ~ 16 軸 ※最大軸数はアクチュエーターにより制限があります。「接続制限」(8-115 ページ) を参照							
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT [®] 、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO							
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、SCON 拡張ユニット、PIO/SIO/SCON 拡張ユニット、PIO ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット、EC 接続ユニット							
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-232C						
		通信速度	最大 115.2kbps						
	USB ポート	通信方式	USB						
		通信速度	12Mbps フルスPEED						
		Ethernet (RJ-45)、PSA-24 通信							
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応							
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM (FRAM) ※バッテリー不要							
安全カテゴリ対応		B (安全カテゴリ対応仕様は、外部回路により 4 まで対応)							
安全回路構成		二重化可能							
非常停止入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
イネーブル入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
速度設定		1 mm / s ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
加減速設定		0.01G ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
軸グループ数		2 (1 グループ最大 8 軸)							
プログラム言語		スーパー SEL 言語							
プログラム数		512 (入力信号では BCD 指定で 99、バイナリ指定では 255 まで指定可能)							
プログラムステップ数		20,000 ステップ							
マルチタスクプログラム		16 プログラム							
ポジション数		36,000 ポジション (軸グループ数により可変)							
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト							
	USB	パソコン専用ティーチングソフト							
	Ethernet	パソコン専用ティーチングソフト							
標準入出力 (PIO 仕様選択時)		(I/O スロット選択) 入力 16 点 / 出力 16 点							
拡張入出力		PIO ユニートを最大 8 台接続可能							
Ethernet		10/100BASE-T (RJ-45 コネクター)							
		XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
USB		USB2.0 (Mini-B)、XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
時計機能	保持時間	約 10 日							
	充電時間	約 100 時間							
SD カード		SD/SDHC (アップデート機能のみ使用)							
保護機能		過電流、温度異常、エンコーダー断線、過負荷							
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下							
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃							
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)							
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと							
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅: 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間: 10 分 掃引回数: 10 回							
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面							
感電保護機構	24V	クラス III							
	200V	クラス I							
保護等級		IP20							
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットによる強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○	○

※1 XSELシリアル通信プロトコル(フォーマットB)は1ポートのみ通信可能です。
優先度は、ティーチングポート(優先度:高)、USB、Ethernet(優先度:低)とし低い優先度は無応答となります。

■ エンコーダ分解能

項目	モーター種別	機種	エンコーダタイプ	数値 [pulse/r]	
24V ドライバユニット	パルスモーター	RCP6	バッテリーレスアブソ	8192	
		RCP5/RCP4/RCP3/RCP2	バッテリーレスアブソ	800	
			インクリメンタル		
	WU	バッテリーレスアブソ	8192		
	AC サーボモーター	RCA	バッテリーレスアブソ	16384	
			インクリメンタル	800	
		RCA2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> N/NA 上記以外	インクリメンタル インクリメンタル	1048 800
DC ブラシレスモーター	RCD	RA1R/GRSN RA1DA/GRSNA	インクリメンタル	480	
200V ドライバユニット	AC サーボモーター	RCS4/RCS3	バッテリーレスアブソ	16384	
			インクリメンタル		
		RCS2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> 5N	インクリメンタル	1600
			SR <input type="checkbox"/> 7BD	インクリメンタル	3072
			上記機種以外	インクリメンタル バッテリーレスアブソ	16384
		ISB/ISDB	バッテリーレスアブソ	131072	
			インクリメンタル	16384	
		ISDBCR	インクリメンタル バッテリーレスアブソ	16384	
		SSPA/ISA/ISDA/IF	インクリメンタル	16384	
		IFA	バッテリーレスアブソ	16384	
		NSA	バッテリーレスアブソ	131072	
		NS	S <input type="checkbox"/>	インクリメンタル	2400
			上記機種以外		16384
LSA/LSAS	インクリメンタル	分解能 0.001 mm			
DD/DDA	<input type="checkbox"/> 18S	インデックスアブソ / 多回転	131072		
	<input type="checkbox"/> 18P	インデックスアブソ / 多回転	1048576		
EC 接続ユニット	パルスモーター	EC	バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	800	
	パルスモーター(□20)		インクリメンタル	32768	
	AC サーボモーター		バッテリーレスアブソ	16384	

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスアブソ)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボアブソ)

SSEL

MSEL

XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL
(スカラ)

■ 発熱量 (ユニット 1 台あたり)

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバユニット	RCON-PC	高出力設定無効	5.0W
		高出力設定有効	8.0W
	RCON-PCF	高出力設定なし	19.2W
	RCON-AC	標準 / 高加減速 / 省電力	4.5W
	RCON-DC	標準	3.0W
200V ドライバユニット	RCON-SC		54W
電源ユニット	RCON-PS2		42W

■ 突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバユニット	RCON-PC		8.3A
	RCON-PCF		10A
	RCON-AC		10A
	RCON-DC		10A
200V ドライバユニット	RCON-SC		25A
EC 接続ユニット	RCON-EC	(4 軸接続の場合)	40A

電源容量

RSEL は接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。

また、200Vドライバーユニットはモーター合計 W 数が最大接続軸合計 W 数を超えないことを確認して選定してください。200 V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用 DC 電源の台数を選定してください。
 ※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値
制御電源	9.0A 以下
モーター電源	37.5A 以下

項目	最大接続軸合計 W 数
モーター電源 単相 AC200V	1,600W
モーター電源 三相 AC200V	2,400W

接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続モーター W 数
AC100V	6 軸	800W
AC200V	6 軸	1,600W

電源容量

< 制御電源 >

項目	仕様	電源電流	
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	SELユニット 1.2A	
	24Vドライバーユニット (全タイプ共通)	ブレーキなし	0.2A
		ブレーキあり(1軸仕様)	0.4A
		ブレーキあり(2軸仕様)	0.6A
	200Vドライバーユニット	ブレーキなし	0.2A
		ブレーキあり	0.5A
	拡張ユニット(各ユニット共通)		0.1A
	簡易アプソユニット(全タイプ共通)		0.2A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)		0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.3A
ブレーキあり		0.5A	
200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.32A	
	ブレーキあり	EC-S10□、EC-S10X□	0.54A
		EC-S13□、EC-S13X□ EC-S15□、EC-S15X□	1.2A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください

注 ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含まれません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

< モーター電源 >

● 24Vドライバーユニット

項目	アクチュエーター/ドライバーユニット		定格電流	最大電流			
	シリーズ	モーター種類		省電力設定時			
モーター電源容量 (アクチュエーター 1軸当たり)	パルスモーター /RCON-PC	RCP2	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	-	-
		RCP3	28P*/35P/42P/56P	高出力設定なし	1.9A	-	-
		RCP4	28P/35P/42P/ 42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	-	-
		RCP5 RCP6		高出力設定有効	2.3A	-	3.9A
		WU	28P/35P	高出力設定のみ	2.3A*2	-	3.9A*2
	パルスモーター /RCON-PCF	RCP2 RCP4 RCP5 RCP6	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	-	-
		AC サーボモーター /RCON-AC	RCA RCA2	5W	標準/高加減速/ 省電力	1.0A	-
	10W			1.3A		2.5A	4.4A
	20W			1.3A		2.5A	4.4A
	20W (20S)			1.7A		3.4A	5.1A
30W	1.3A		2.2A	4.0A			
RCL	2W	標準/高加減速	0.8A	-	4.6A		
	5W		1.0A	-	6.4A		
	10W		1.3A	-	6.4A		
DCブラシレスモーター /RCON-DC	RCD	3W	標準	0.7A	-	1.5A	

※ 1 対象機種：RCP2-RA3、RCP2-RGD3

※ 2 1台につき、モーターを2軸搭載しています。表中の数値はモーター1軸分を表しています。

● 200Vドライバーユニット

アクチュエーターモーターW数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
30R (RS用)	138	414
60	138	414
60 (RCS3-CTZ5)	197	591
100	234	702
100S (LSA)	283	851
150	328	984
200	421	1263
200S (DD)	503	1509
200S (LSA (S) -N15H以外)	486	1458
200S (LSA (S) -N15H)	773	2319
300S (LSA)	662	1986
400	920	2760
400 (RCS3-CT8)	1230	3690
600	1164	2328
600 (DD)	1462	4386
750	1521	3042

下記型式のアクチュエーターは、「計算用モーター W 数」で電源容量を計算してください。

アクチュエーター型式	アクチュエーターモーターW数	算出用モーターW数	
		単相	三相
RCS3-CTZ5C	60W	—	120W
RCS3-CT8C	400W	—	800W
LSA-S6S□/S8S□/S8H□/N10S□、LSAS-N10S□	100W	300W/1スライダ	100W/1スライダ
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダ	200W/1スライダ
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダ	300W/1スライダ
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダ

※型式の□には、S(シングルスライダ)もしくはM(マルチスライダ)が入ります。
算出用モーターW数は1スライダの値です。マルチスライダの場合は、2スライダの値で計算してください。

● EC 接続ユニット
(24V仕様 エレシリンダ)

項目	アクチュエーター/接続ユニット			電源電流			
	シリーズ	タイプ	モーター種類	定格	最大		
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V パルスモーター	EC	RTC18	□56SP	—	5.7A	
			S,R,RR,B	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			S,WS,R,RR,B,RTC12,SRG15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			ST	□42	—	—	1.9A
			S/WS/RR/B/SRG11/RP5/GD5/ TC5/TW5	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			S3/RR3	—	—	—	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/ GRB10/GRB13	□28	—	—	1.7A
GRB8	□20	—	—	0.7A			
SL3,GDS3,GDB3,T3	□20	—	—	0.4A 0.8A			

(200V仕様 エレシリンダ)

項目	アクチュエーター型式	モーターW数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10□、EC-S10X□	100	238	714
	EC-S13□、EC-S13X□	200	402	1206
	EC-S15□、EC-S15X□	400	772	2316



注意

- ・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合
モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。
必要な電源容量を自動計算できます。「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター

REC

エレシリンダー専用
駆動ユニット



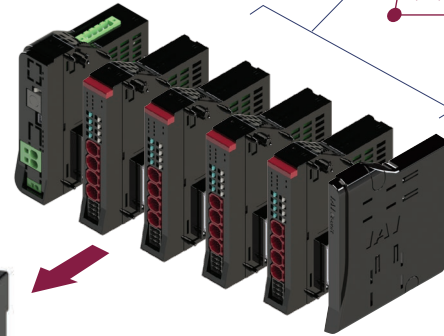
エレシリンダーをフィールドネットワークに接続

エレシリンダー専用のフィールドネットワーク接続ユニットです。
最大16軸のエレシリンダーを接続することができます。
省配線、制御盤の省スペース化に最適です。

EC接続ユニット
4軸仕様×4台 =

最大 16軸

REC



フィールドネットワーク
通信ケーブル



RCON-EC用 電源・通信ケーブル



エレシリンダー (コントローラー内蔵)

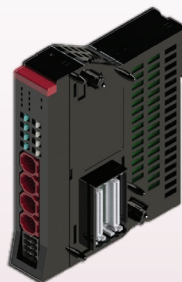
EC接続ユニットはRCON/RSELに接続するドライバーユニットとの混在接続が可能です

エレシリンダーはEC接続ユニットに接続することで、
ロボシリンダーや単軸ロボットとの混在接続が可能です。

ポジションで動作

SEL 言語に対応

RCON

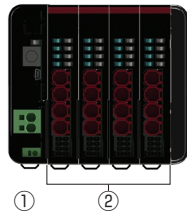


EC 接続ユニット

RSEL



型式項目



① マスターユニット

■ 型式 **REC - GW** - -

シリーズ タイプ I/O 種類 オプション

DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

TRN ターミナルユニットなし
※ 動作時はターミナルユニットが必ず必要です。

■ 標準価格

型式	REC-GW						
I/O 種類	フィールドネットワーク						
IO 種類型式記号	CC	CIE	DV	EC	EP	PR	PRT
標準価格	-	-	-	-	-	-	-

② EC 接続ユニット

■ 型式 **RCON - EC - 4**

シリーズ タイプ 軸数

■ 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	-

■ R-unit に接続できないアクチュエーター
オプション「ACR」が付いていないエレシリンダー

■ 接続制限

- ・ 接続する全ての軸の合計は16軸以内となるようにしてください。
- ・ EC-RTC18をEC接続ユニット (RCON-EC-4) の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	EC-RTC18以外のエレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスアレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボアレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)

システム構成

REC

オプション

パソコン専用
ティーチングソフト
(8-163ページ参照)
<型式:IA-OS-C>



IA-OS用:USBケーブル

IA-OS-C用:パソコン専用ティーチングソフトに付属

オプション

ティーチングボックス
(8-163ページ参照)
<型式:TB-03><型式:TB-02>



フィールドネットワーク DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO

EC接続ユニットに付属

駆動源遮断コネクタ
(8-165ページ参照)
<型式:DFMC1.5/4-ST-3.5>



オプション

モーター駆動用DC電源
(8-164ページ参照)
<型式:PSA-200>

※電源を接続する際は、必ずノイズフィルターをご使用ください
<推奨機種>
NF2010A-UP(メーカー:双信電機)
NAC-10-472(メーカー:COSEL)



オプション

DC24V電源
(8-163ページ参照)
<型式:PSA-24>



アクチュエーターに付属

電源・I/Oケーブル
(8-165ページ参照)
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB
(標準コネクタ)>
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB
(4方向コネクタ)>

アクチュエーターに付属

モーター電源ケーブル
(8-165ページ参照)
<型式:CB-EC-PW□□□□-RB>

アクチュエーターに付属

電源・I/Oケーブル
(8-165ページ参照)
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB
(標準コネクタ)>
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB
(4方向コネクタ)>

オプション

電源・I/Oケーブル
(8-165ページ参照)
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB
(標準コネクタ)>
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB
(4方向コネクタ)>

アクチュエーターに付属

電源・I/Oケーブル
(8-165ページ参照)
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB
(標準コネクタ)>
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB
(4方向コネクタ)>

アクチュエーターに付属

インターフェイス
ボックス
※アクチュエーターの
オプション選択によ
り付属される仕様が
異なります

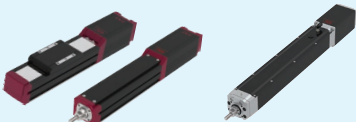
オプション

インターフェイス
ボックス
(8-164ページ参照)
<型式:ECW-CVNWL-CB-ACR>

オプション

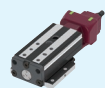
インターフェイス
ボックス変換ケーブル
(8-164ページ参照)
<型式:CB-CVN-BJ002>

(防塵防滴仕様)



ECシリーズ(24V仕様)

(ティーチングボックス
有線接続)



超小型ECシリーズ(24V仕様)

(ティーチングボックス
無線接続)

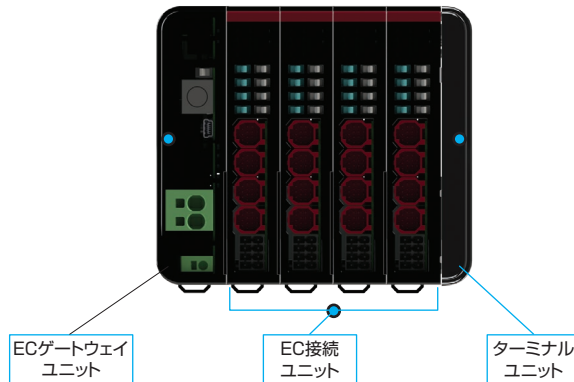


ECシリーズ(200V仕様)

- (注) ・ エレシリンダーはダブルソレノイドのみ接続が可能です。
 ・ デジタルスピコン付きエレシリンダーを接続した場合、デジタルスピコンの操作はできません。
 ・ デジタルスピコンティーチングとリモスピはRECに接続できません。

ユニット構成

RECはユニット連結構造です。どのユニットも同じ連結コネクタとロック構造となっています。ただし、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見てECゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
ECゲートウェイユニット	1	左端に配置
EC接続ユニット	(最大) 4	ユニット内での入れ替えは可能(最大接続軸数は16軸です)
ターミナルユニット	1	右端に配置

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-150ページを参照してください。

製品名		型式	参照頁
マスターユニット/ ECゲートウェイユニット	DeviceNet 接続仕様	REC-GW-DV	8-155
	CC-Link 接続仕様	REC-GW-CC	8-155
	CC-Link IE Field 接続仕様	REC-GW-CIE	8-156
	PROFIBUS-DP 接続仕様	REC-GW-PR	8-156
	EtherCAT 接続仕様	REC-GW-EC	8-157
	EtherNet/IP 接続仕様	REC-GW-EP	8-157
	PROFINET IO 接続仕様	REC-GW-PRT	8-158
EC接続ユニット	EC接続ユニット4軸仕様	RCON-EC-4	8-159
ターミナルユニット	REC用	RCON-GW-TRE	8-159

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL
(スカラ)

基本仕様

項目	仕様		
電源電圧	DC24V ± 10%		
電源電流	システム構成により異なります		
軸数制御	1 ~ 16 軸		
対応エンコーダー	EC 接続	エレシリンダーのみ接続可 インクリメンタル、バッテリーレスアプソ	
対応フィールドネットワーク	CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO		
構成ユニット	EC ゲートウェイユニット、EC 接続ユニット、ターミナルユニット		
データ入力方式	ティーチングポート		タッチパネルティーチングボックス
	USB		パソコン専用ティーチングソフト
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-485
		通信速度	9.6/19.2/38.4/57.6/115.2/230.4kbps
	USB ポート	通信方式	USB
		通信速度	12Mbps フルスピード
非常停止 / イネーブル動作	EC 接続ユニットにて 1 軸ごと駆動源遮断できるコネクタを搭載		
安全カテゴリ対応	対応不可		
使用周囲温度	0 ~ 55℃		
使用周囲湿度	5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)		
使用雰囲気	腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと		
耐振動	振動数 10 ~ 57Hz / 振幅 : 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間 : 10 分 掃引回数 : 10 回		
耐衝撃性	落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面		
感電保護機構	クラスⅢ		
保護等級	IP20		
絶縁耐圧	DC500V 10 MΩ		
冷却方式	自然冷却		
各ユニット間の接続	ユニット連結方式		
設置取付け方法	DIN レール (35mm) 取付け		
法令・規格	ユニット名称	EC ゲートウェイユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング	○	○
	UL	○	○

■ エンコーダー分解能

項目	モーター種別	機種	エンコーダータイプ	数値 [pulse/r]
EC 接続ユニット	パルスモーター	EC	バッテリーレスアプソ/ インクリメンタル	800
	パルスモーター (□20)		インクリメンタル	32768
	AC サーボモーター		バッテリーレスアプソ	16384

■ 突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
EC 接続ユニット	RCON-EC	(4 軸接続の場合)	40A

電源容量

REC は接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。
また、200Vドライバーユニットはモーター合計 W 数が最大接続軸合計 W 数を超えないことを確認して選定してください。
200 V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用 DC 電源の台数を選定してください。
※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値	項目	最大接続軸合計 W 数	接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続 モーター W 数
制御電源	9.0A 以下	モーター電源 単相 AC200V	1,600W	AC100V	6 軸	800W
モーター電源	37.5A 以下	モーター電源 三相 AC200V	2,400W	AC200V	6 軸	1,600W

■ 電源容量

< 制御電源 >

項目	仕様		電源電流
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	ECゲートウェイユニット	0.8A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)		0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.3A
		ブレーキあり	0.5A
		ブレーキなし	0.32A
	200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキあり	EC-S10□、EC-S10X□
EC-S13□、EC-S13X□ EC-S15□、EC-S15X□			1.2A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください

注 ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含まれません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

● EC 接続ユニット
(24V 仕様 エレシリンダー)

項目	アクチュエーター / 接続ユニット				電源電流		
	シリーズ	タイプ	モーター種類	定格	最大		
モーター電源容量 (アクチュエーター 1 軸当たり)	24V パルスモーター	EC	RTC18	□ 56SP	-	5.7A	
			S/R/RR/B	□ 56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
			S/WS/R/RR/B/RTC12/SRG15	□ 42	省電力設定有効時	-	1.9A
					省電力設定無効時	2.3A	3.9A
			ST	□ 42	-	-	1.9A
			S/WS/RR/B/SRG11/RP5/GD5/ TC5/TW5	□ 35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	-	1.9A
			S3/RR3	-	-	-	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/ GRB10/GRB13	□ 28	-	-	1.7A
			GRB8	□ 20	-	-	0.7A
SL3/GDS3/GDB3/T3	□ 20	-	0.4A	0.8A			

(200V 仕様 エレシリンダー)

項目	アクチュエーター型式	モーター W数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター 1 軸当たり)	EC-S10□、EC-S10X□	100	238	714
	EC-S13□、EC-S13X□	200	402	1206
	EC-S15□、EC-S15X□	400	772	2316



注意

- ・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。必要な電源容量を自動計算できます。「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター

RCON
RSEL
REC
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON -CB/CFB
PCON -CBP (パルスレス)
PCON
ACON-CB
DCON-CB
ACON
DCON
SCON -CB
SCON -CB (サーボレス)
SSEL
MSEL
XSEL -RA/SA
XSEL -P/Q
XSEL (スカラ)

RSEL

直交型6軸ロボットCRS専用
ユニット連結型コントローラー

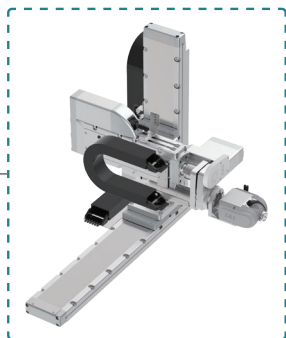


特長

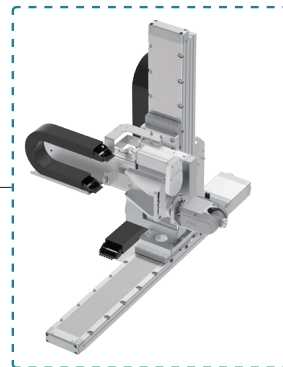
CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

自由な組合わせが可能なRSELに、直交型6軸ロボット「CRSシリーズ」に必要なユニットを組合わせたコントローラーをご用意しました。ユニットの構成内容は、8-169ページをご確認ください。

CRS用 RSEL
(直交軸パルスモータータイプ)



CRS用 RSEL
(直交軸 ACサーボモータータイプ)



2軸分のドライバーユニットを追加可能

RSELコントローラーは最大8軸の接続が可能です。そのため、CRSシリーズ6軸分にさらに2軸分のドライバーユニットを追加接続(*)が可能です。
(※)ドライバーユニットは別途ご購入ください。詳細は、8-169ページをご参照ください。

(例)

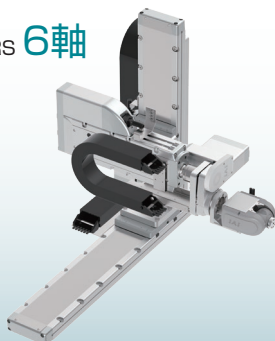
CRS用 RSEL **6軸分**

ドライバーユニット最大 **2軸分**





CRS **6軸**

最大 **2軸**



機種一覧

コントローラータイプ	SXBA	SXGA	SXZCY	SXZCZ	SXZDY	SXZDZ	SXBB	SXGB	SXZEY	SXZEZ
接続軸(※1)	CRS-XBA	CRS-XGA	CRS-XZCY	CRS-XZCZ	CRS-XZDY	CRS-XZDZ	CRS-XBB	CRS-XGB	CRS-XZEY	CRS-XZEZ
外観	 <p>※付加軸無しの場合の外観です。</p>						 <p>※付加軸無しの場合の外観です。</p>			
標準価格	-						-			

(※1) 別途ドライバーユニットを追加することで、付加軸として2軸を追加接続可能です。

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL

MSEL

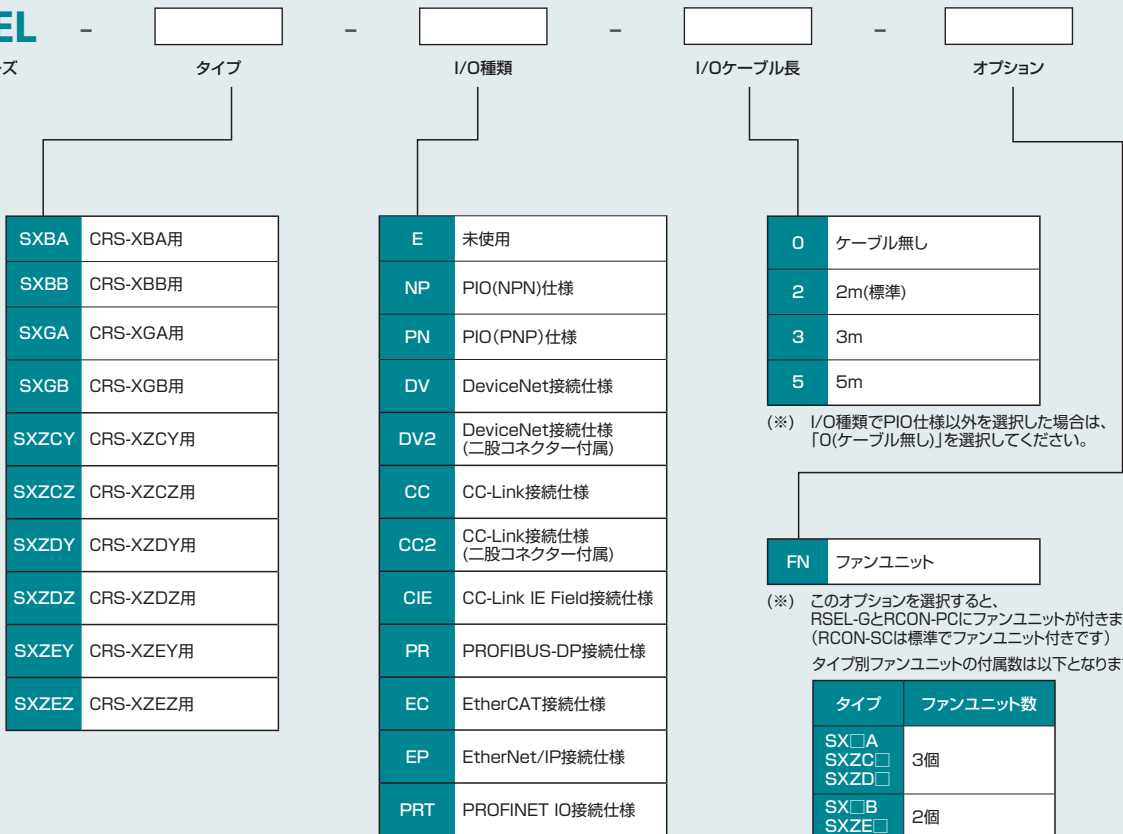
XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

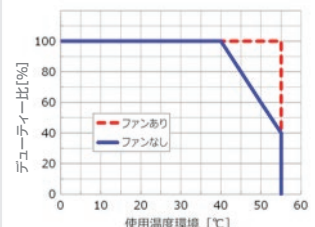
XSEL
(スカラ)

型式項目

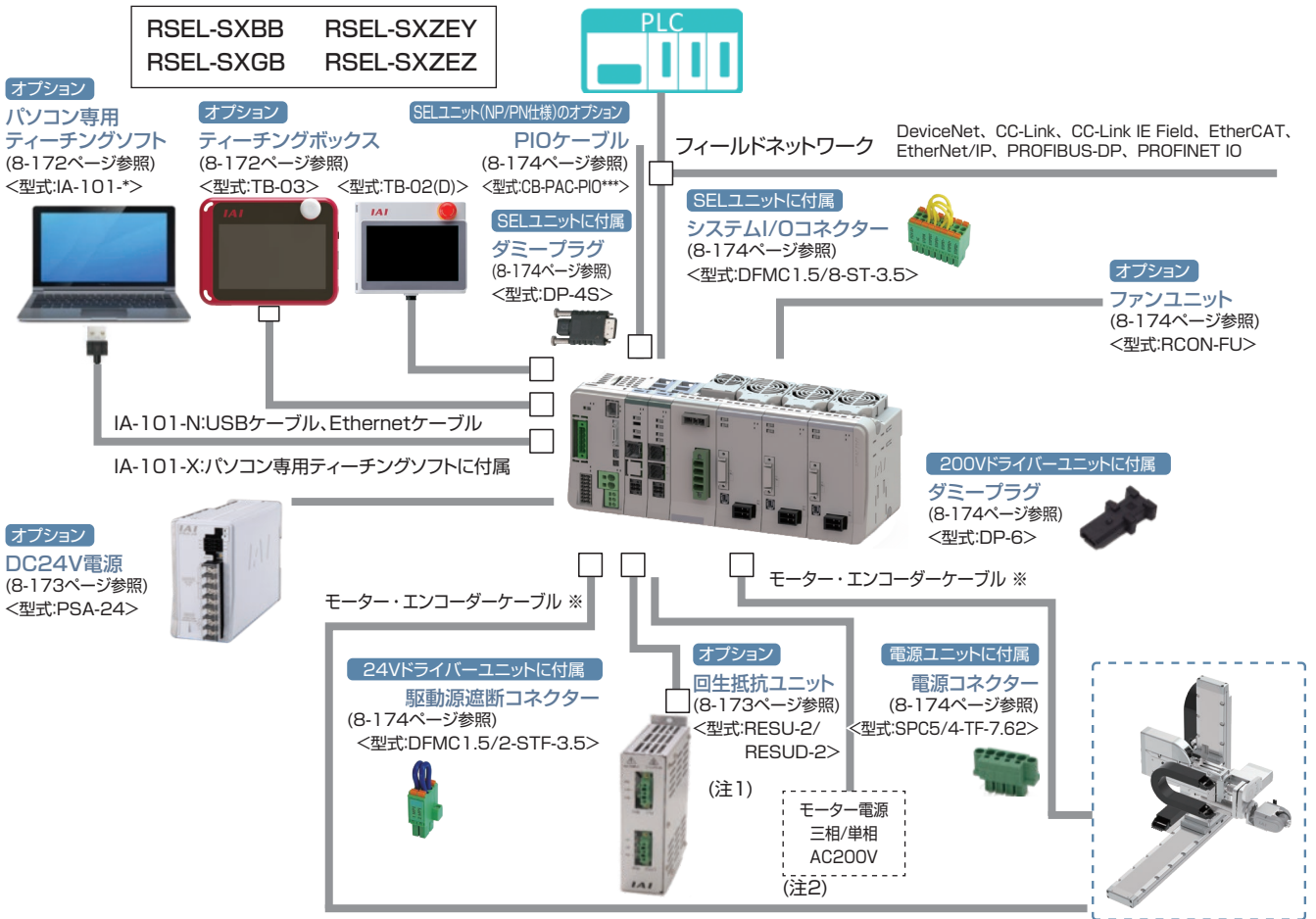
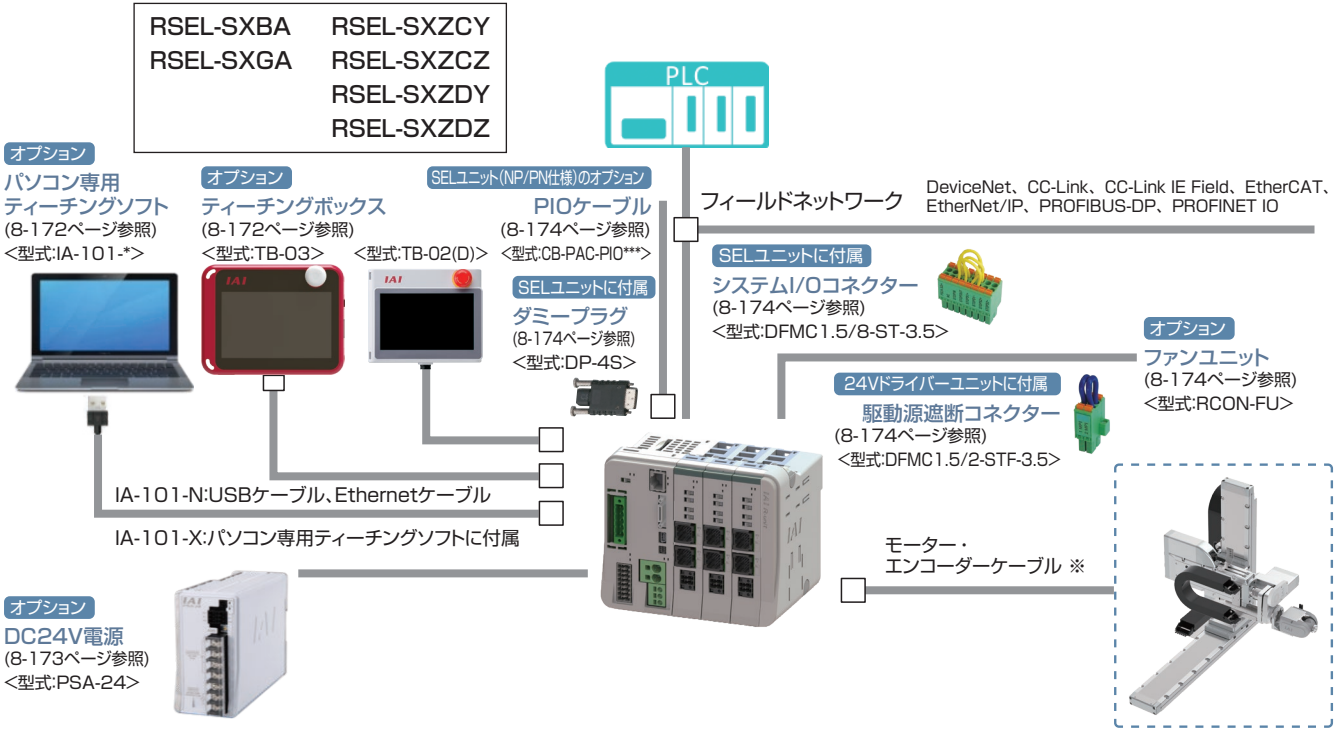
RSEL
シリーズ



SELユニットドライバーユニットの使用温度範囲は0~55℃です。
ただし、SELユニットは40℃を超えた環境で使用する場合は、ファンユニットが必要です。
また、ドライバーユニットはファンユニットの有無による温度デレーティングがあります。
ファンユニットなしの場合、0~40℃ではデレーティングなしで動作可能ですが、
0~55℃では5℃につき20%ずつアクチュエーターの動作デューティ比を下げる必要があります。



システム構成



注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。カリキュレーターソフトは、弊社ホームページより無料でダウンロードできます。

注2: RCON-PS2には内部にノイズフィルターが搭載されていますが、装置をCEマーキング相当にする場合はノイズフィルターを取り付けてください。
ノイズフィルター推奨機種
三相 TAC-20-683(メーカーCOSEL)
単相 NBH-20-432(メーカーCOSEL)

注3: 安全カテゴリー(SI013849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

アイエイアイ カリキュレーター 検索



※モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターに付属されます。接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダケーブルが異なります。交換用ケーブルを手配される場合は、8-175ページをご参照ください。

基本仕様

項目		仕様							
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (200V 電源ユニット)							
電源電流		システム構成により異なります							
軸数制御		1 ~ 8 軸							
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO							
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、拡張ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット							
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-232C						
		通信速度	最大 115.2kbps						
	USB ポート	通信方式	USB						
		通信速度	12Mbps フルスピード						
		Ethernet (RJ-45)、PSA-24 通信							
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応							
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM (FRAM) ※バッテリー不要							
安全カテゴリ対応		B (外部回路により 4 まで対応)							
安全回路構成		二重化可能							
非常停止入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
イネーブル入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
速度設定		1 mm / s ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
加減速設定		0.01G ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
軸グループ数		2 (1 グループ最大 8 軸)							
プログラム言語		スーパー SEL 言語							
プログラム数		512 (入力信号では BCD 指定で 99、バイナリー指定では 255 まで指定可能)							
プログラムステップ数		20,000 ステップ							
マルチタスクプログラム		16 プログラム							
ポジション数		36,000 ポジション (軸グループ数により可変)							
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト							
	USB	パソコン専用ティーチングソフト							
	Ethernet	パソコン専用ティーチングソフト							
標準入出力		(I/O スロット選択) 入力 16 点 / 出力 16 点							
拡張入出力		PIO ユニットの最大 8 台接続可能							
Ethernet		10/100BASE-T (RJ-45 コネクター) XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
USB		USB2.0 (Mini-B)、XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
時計機能	保持時間	約 10 日							
	充電時間	約 100 時間							
SD カード		SD/SDHC (アップデート機能のみ使用)							
保護機能		過電流、温度異常、エンコーダー断線、過負荷							
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下							
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃							
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)							
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと							
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅 : 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間 : 10 分 掃引回数 : 10 回							
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面							
感電保護機構	24V	クラス III							
	200V	クラス I							
保護等級		IP20							
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットによる強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○	○

※ 1 XSELシリアル通信プロトコル(フォーマットB)は1ポートのみ通信可能です。
優先度は、ティーチングポート(優先度:高)、USB、Ethernet(優先度:低)とし
低い優先度は無応答となります。

RCP6S コントローラー仕様

RCP6S コントローラー内蔵型アクチュエーター
コントローラー仕様



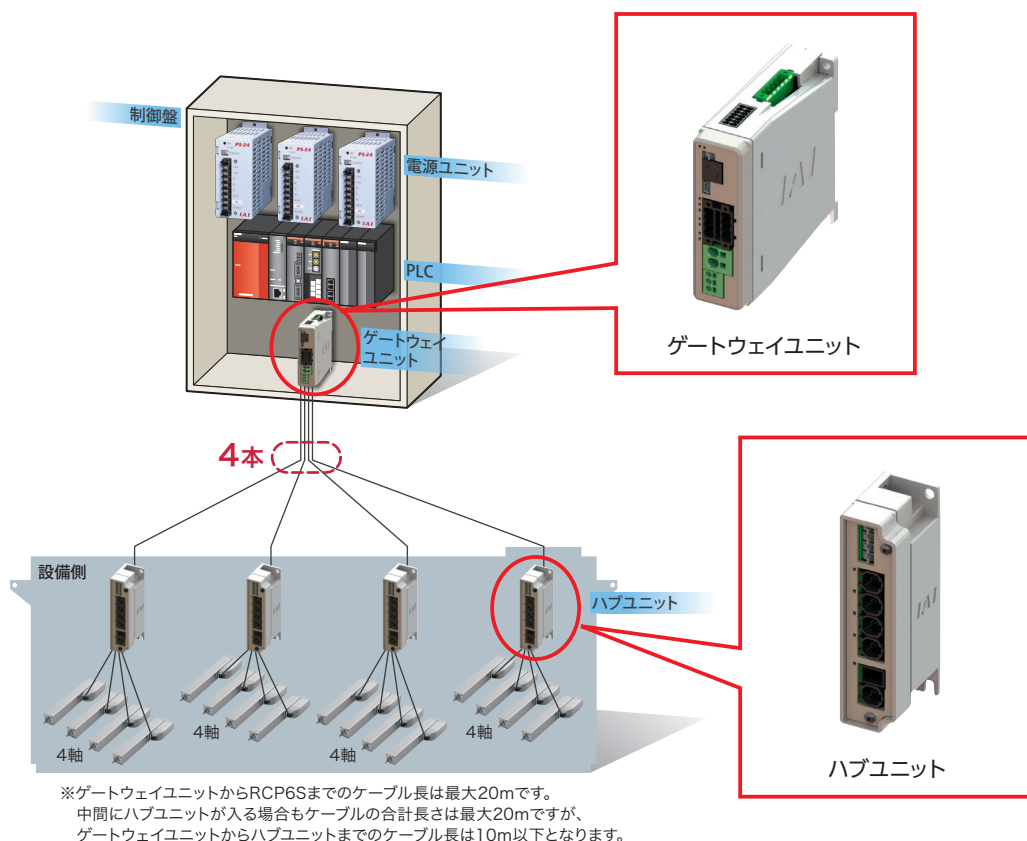
特長

ゲートウェイユニットを使用すれば、フィールドネットワークからRCP6S最大16軸※(ハブユニットを中継)の運転が省配線で実現できます。

ハブユニットによって各軸への配線を短くすることができ、モーター電源の供給・制御信号などを1本のケーブルでつなげることができます。

※フィールドネットワークまたは、使用するモードによって接続可能軸数が変わります。詳細は8-179ページをご確認ください。

RCP6Sコントローラー内蔵型アクチュエーターの制御盤



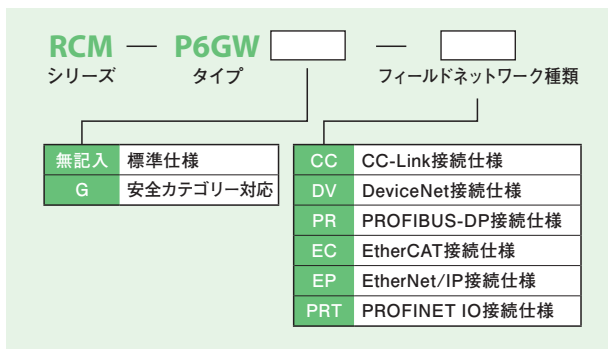
RCP6S周辺機器 RCP6Sを動作させるには、ゲートウェイユニットが必要です。

- ゲートウェイユニット …RCP6Sをフィールドネットワークに接続するユニット →8-179ページ
- ハブユニット …ゲートウェイユニットに接続される軸数を拡張するユニット →8-183ページ
- PLC接続ユニット …RCP6Sをシリアル通信で直接PLCと接続するためのユニット →8-184ページ
- RCP6Sゲートウェイ用コントローラー
…RCP6S以外のアクチュエーターをRCP6Sゲートウェイのシステム内で接続するためのコントローラー →8-185ページ

オプション

ゲートウェイユニット〈RCM-P6GW〉

型式構成

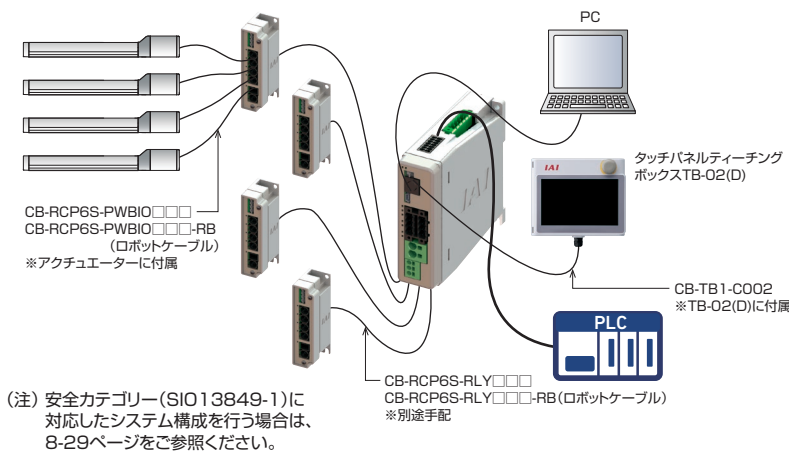


標準価格

種類	標準価格
CC-Link 仕様	—
DeviceNet 仕様	—
PROFIBUS-DP 仕様	—
EtherCAT 仕様	—
EtherNet/IP 仕様	—
PROFINET IO 仕様	—
安全カテゴリ CC-Link 仕様	—
安全カテゴリ DeviceNet 仕様	—
安全カテゴリ PROFIBUS-DP 仕様	—
安全カテゴリ EtherCAT 仕様	—
安全カテゴリ EtherNet/IP 仕様	—
安全カテゴリ PROFINET IO 仕様	—

※安全カテゴリ仕様にはダミープラグDP-5(単品)が付属します。

接続イメージ



ゲートウェイユニット1台につき、RCP6Sを最大16軸※1 (ハブユニット※2を中継)接続することができます。ゲートウェイユニットに接続する全軸分のモーター電源、制御電源を一括供給できるため、RCP6Sに必要な配線(電源系と通信ライン)を1本のケーブルでつなぐことができます。また、ゲートウェイユニットに直接RCP6Sを接続することも可能です。

※1 フィールドネットワークによって接続可能軸数が変わります。詳細は、「接続可能軸数」をご覧ください。
※2 ハブユニット:8-183ページ参照

接続可能軸数

ゲートウェイユニットに関しての最大の接続軸数は下記の表の通りとします。

	直接直値	簡易直値	ポジションナー 1	ポジションナー 2	ポジションナー 3	ポジションナー 5
CC-Link	16	16	16	16	16	16
DeviceNet	8	16	16	16	16	16
PROFIBUS-DP	8	16	16	16	16	16
EtherCAT	8	16	16	16	16	16
EtherNet/IP	8	16	16	16	16	16
PROFINET IO	8	16	16	16	16	16

ハブユニット〈RCM-P6HUB〉

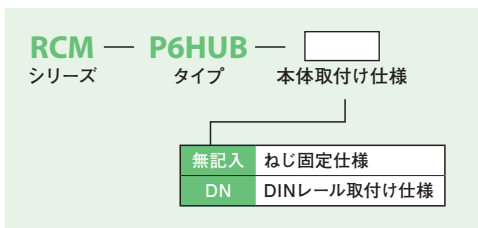
この製品は単体で使用できません。必ずゲートウェイユニットと併用してください。

特長

ゲートウェイユニット-ハブユニット間、ハブユニット-RCP6S間を各々シリアル通信で接続します。ゲートウェイユニットとハブユニットを使用すれば、最大16軸の制御が可能です。

※フィールドネットワークおよび動作モードにより接続可能軸数が変わります。詳細は8-179ページ「接続可能軸数」をご確認ください。

型式構成



標準価格

種類	標準価格
ねじ固定仕様	—
DINレール取付け仕様	—



ソフトウェアコントローラー(抜粋)

PCON-CB/CFB



RCP6/RCP5/RCP4 < 高出力設定(パワーコン)対応 > / RCP3/RCP2 用ポジションコントローラー

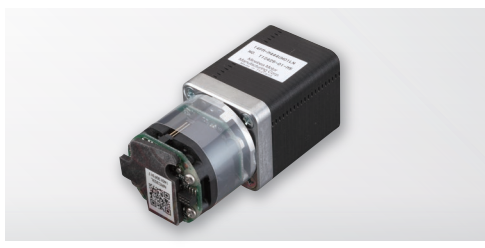


(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

特長

1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載したRCP6が動作できます。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、装置のコストダウンに貢献します。分解能は従来の800パルス→8192パルスになりました。



2 パワーコン[®]搭載

パルスモーターの最大能力を引き出すパワーコン(高出力ドライバー)を搭載しました。パワーコンの使用により、パルスモーターの出力が約50%UPしています。サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

3 衝突検出機能搭載

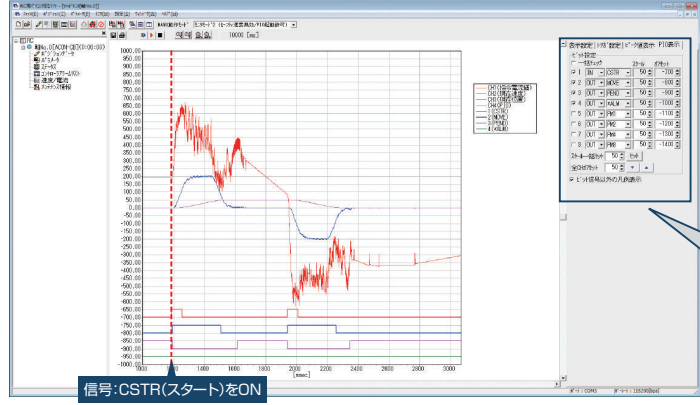
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、速やかに停止する機能です。負荷があまりかからず停止するので、機械の損傷を軽減できます。



4 モニター機能充実

パソコン専用ティーチングソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラーの情報をパソコン画面に波形として表示することができます。*表示可能な情報:指令電流値、現在速度/位置、PIO信号(スタート、位置決め完了、アラーム他) PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定することでパソコン画面に波形の表示を開始することができるトリガー機能も備えています。

モニター機能画面(例)



表示設定

表示設定 [PI] 設定 [L+] 補表示 [PI] 表示

種類/補表示
 DI1 指令電流値 | 確定
 DI2 現在速度
 DI3 現在位置
 DI4 位置
 DI5
 DI6
 DI7
 DI8

位置/速度表示設定
 電流単位: [] mA単位
 電圧表示設定(定指電流 161[mA])
 電圧値[mV] | 定指比[%]
 マガツク 補正設定
 T [msec] → (0h 00m 04s 096ms)
 露出/付 補表示

※モニターしたい内容が選択できます。


トリガー設定

表示設定 [PI] 設定 [L+] 補表示 [PI] 表示

トリガー設定
 種類/補表示 [PI] 補表示入力補正付(ゼロ付)
 種類/補表示 [立ち上がりエッジ(ゼロ付)]
 信号選択 [CSTR]
 設定時刻

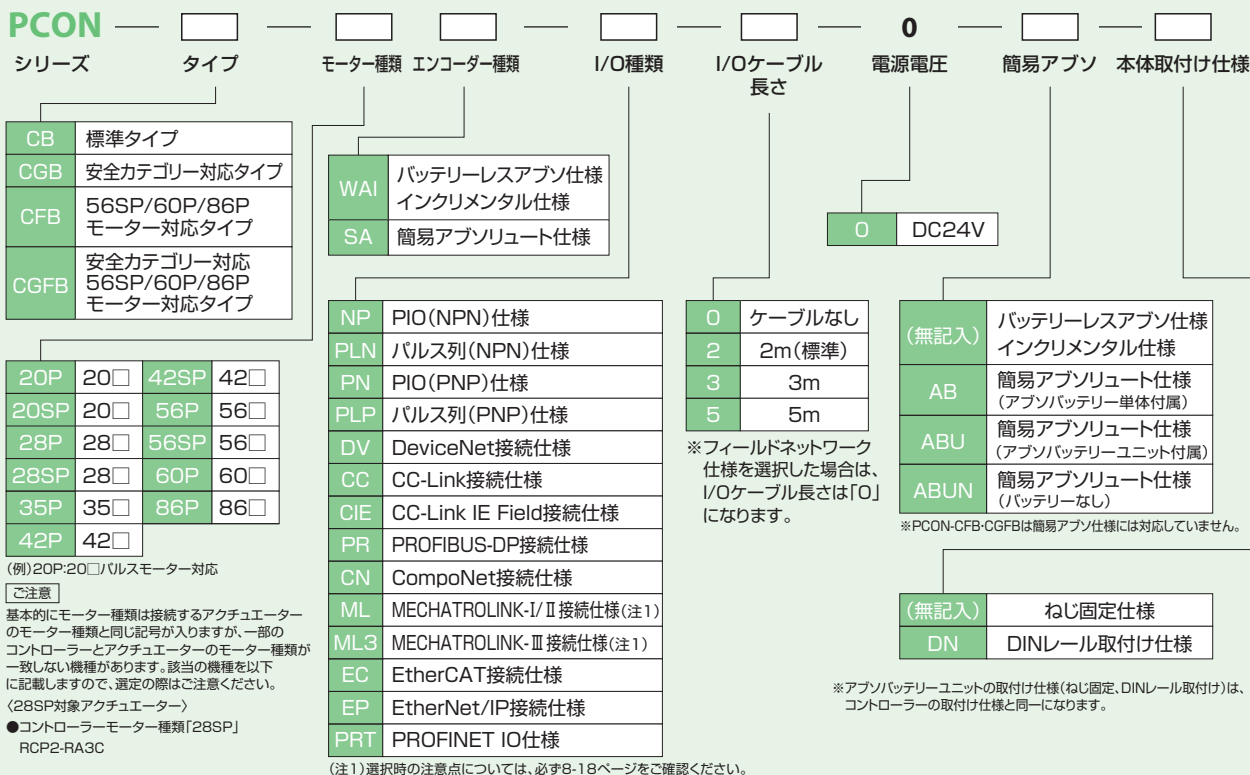
※選択した内容が変化した時からデータの取得がはじまります。

機種一覧/価格

型式		PCON-CB-CGB/CFB-CGFB											
外観													
I/O種類		ポジショナータイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ									
				DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
				DeviceNet接続仕様	CC-Link接続仕様	CC-Link IE Field接続仕様	PROFIBUS-DP接続仕様	CompoNet接続仕様	MECHATROLINK-I/II接続仕様※1	MECHATROLINK-III接続仕様※1	EtherCAT接続仕様	EtherNet/IP接続仕様	PROFINET IO接続仕様
IO種類型式記号		NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
PCON-CB/CGB	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	簡易アプソリユート仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	アプソバッテリー単体付属 アプソバッテリーユニット付属 アプソバッテリーなし	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON-CFB/CGFB	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※1 MECHATROLINK-I/IIは、Intelligent I/Oとして扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。MECHATROLINK-IIIは、標準サーボプロファイルに対応しています。

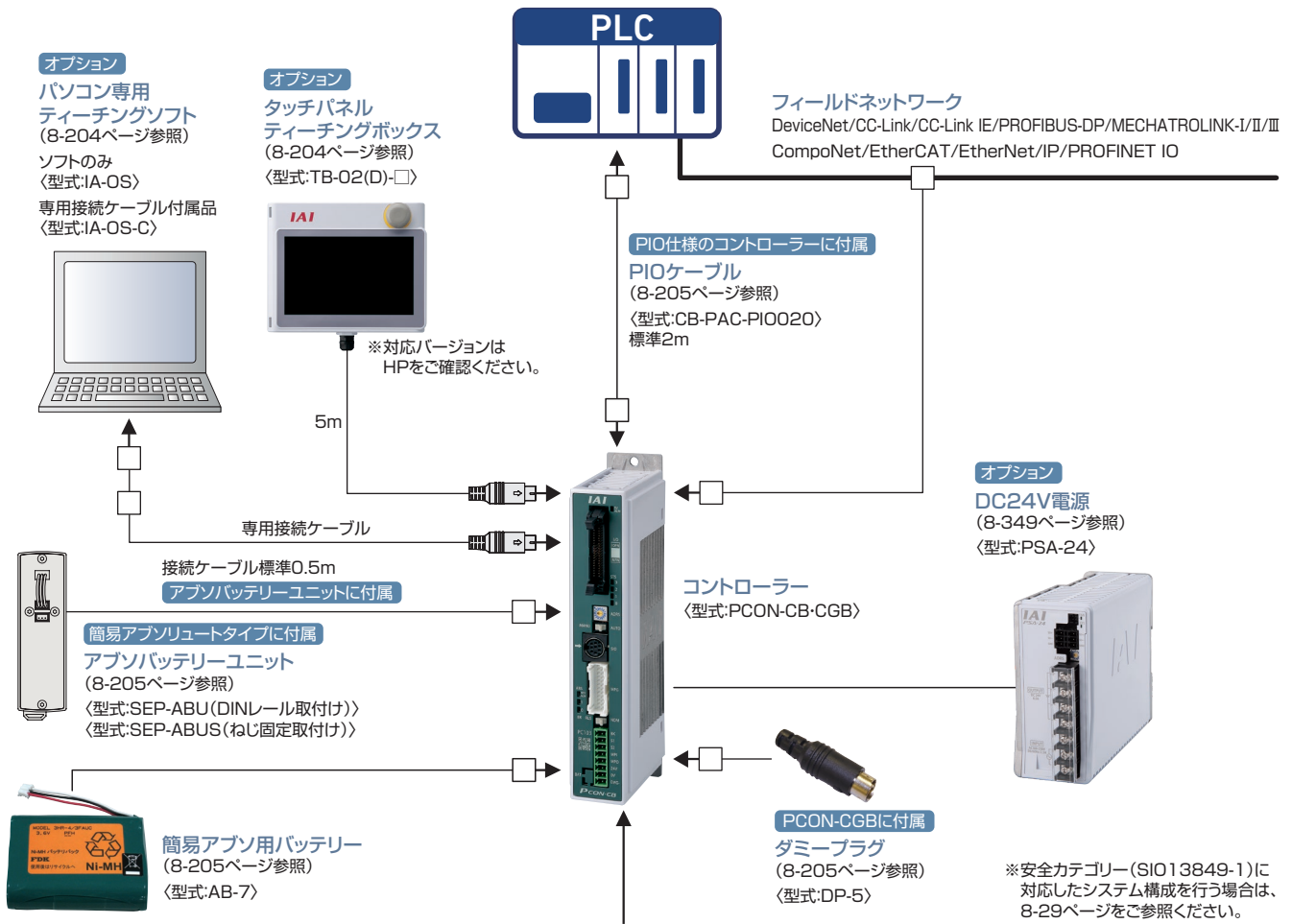
型式項目



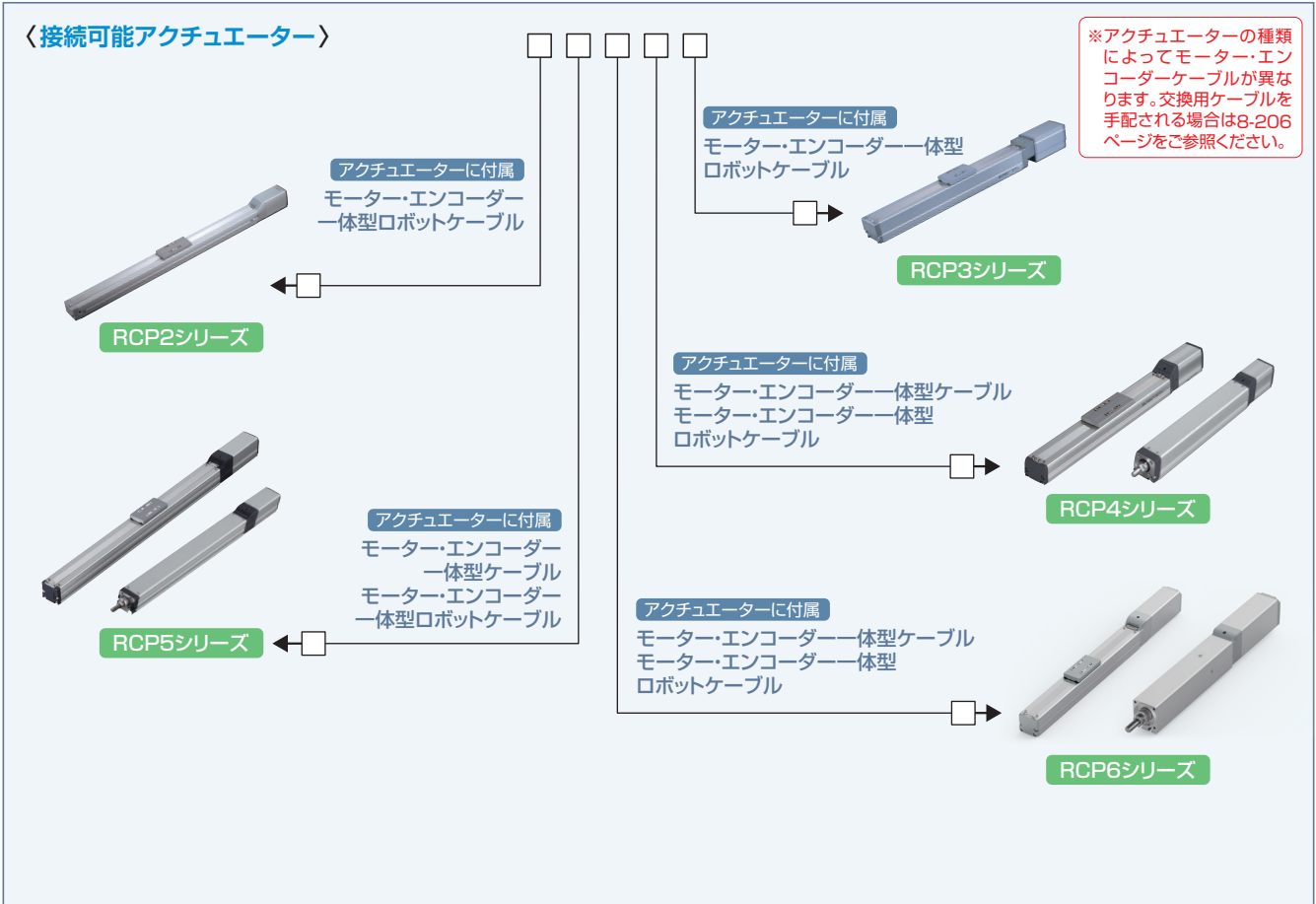
RCON
RSEL
REC
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON-CB/CFB
PCON-CBP (パルスレス)
PCON
ACON-CB
DCON-CB
ACON
DCON
SCON-CB
SCON-CB (サーボレス)
SSEL
MSEL
XSEL-RA/SA
XSEL-P/Q
XSEL(スカラ)

システム構成

■〈PCON-CB・CGB〉

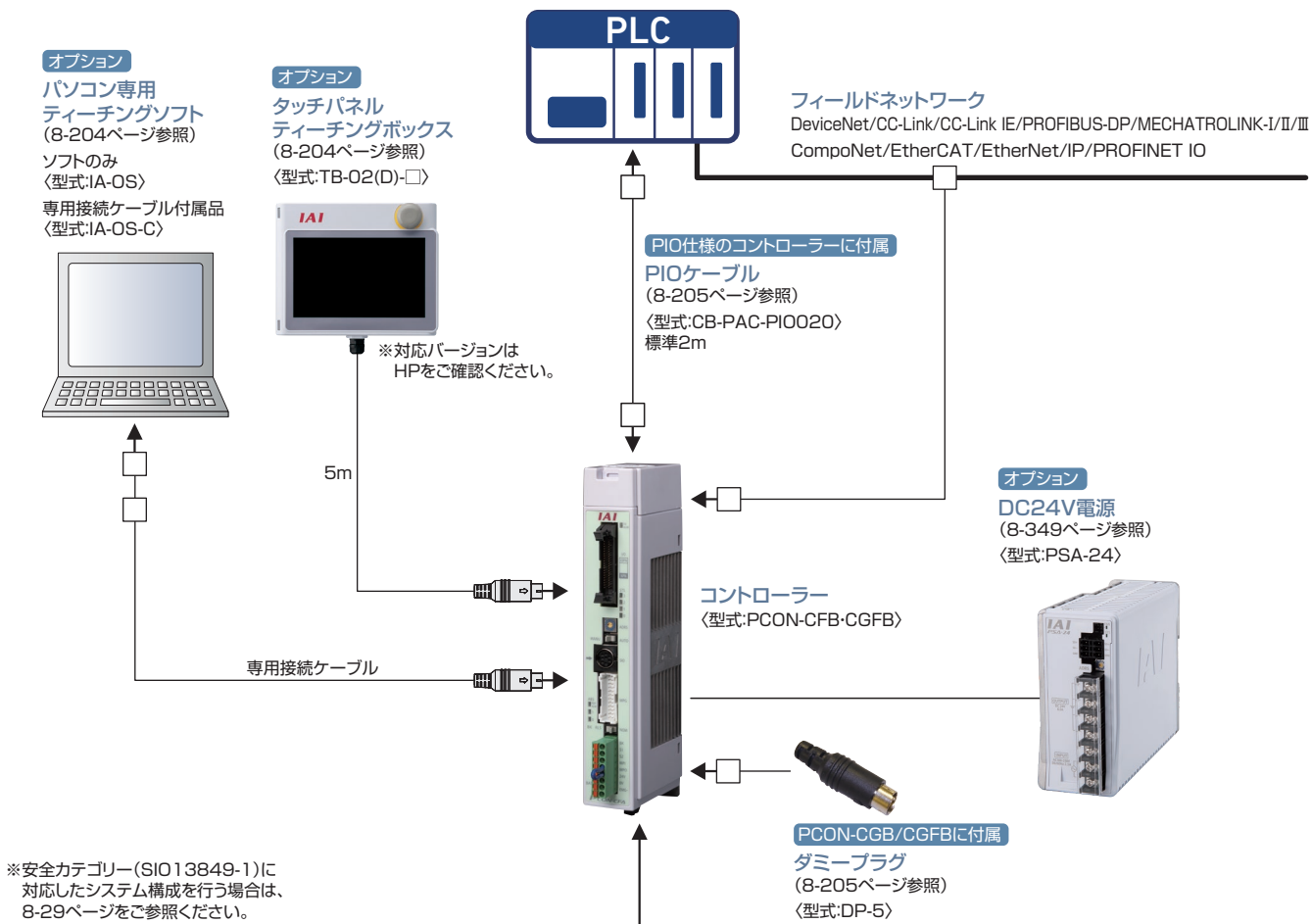


〈接続可能アクチュエーター〉

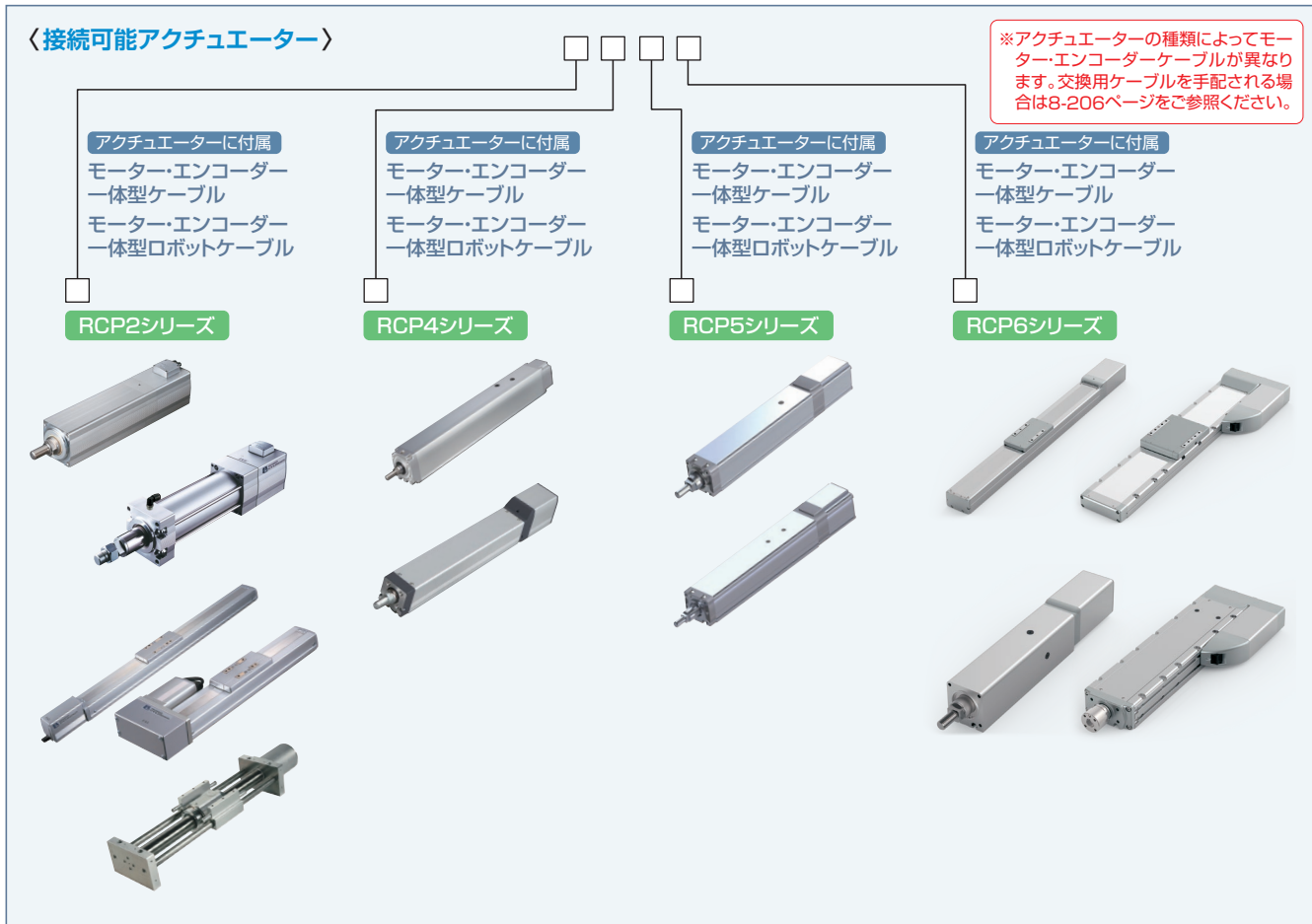


システム構成

■ <PCON-CFB-CGFB>



<接続可能アクチュエーター>



RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL
(スカラ)

PCON-CBP

パルスプレス専用コントローラー



(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I / II 接続仕様は、CEマーク非対応

特徴

1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

パルスプレス仕様のアクチュエーターは高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載しています。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、装置のコストダウンに貢献します。



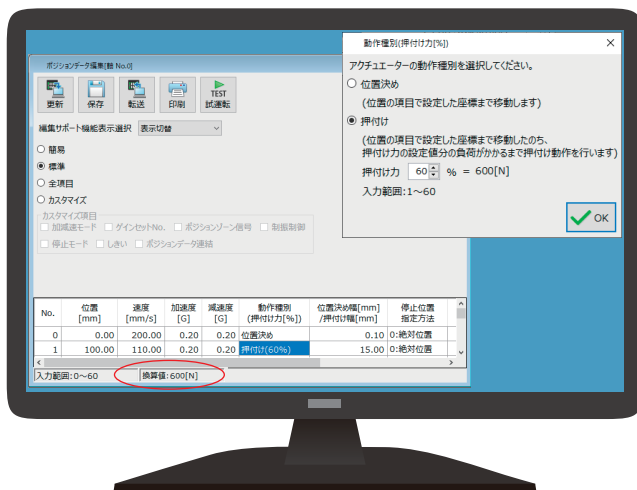
2 ロードセルを使用した力制御に対応

ロードセルからの現在荷重値を読取ることができます。荷重方向は圧入と引張りのどちらからも対応でき、ポジションデータでの指定で簡単に切替えることができます。

3 目標荷重のN単位表示対応

ポジションデータの **押付け(%)** を換算した **目標荷重(N)** で表示します。衝突検出機能が無効な場合は **しきい(%)** も"N"換算値が表示されます。

【パソコン対応ティーチングソフト】




IA-OS : ポジション編集画面

【ティーチングボックス】



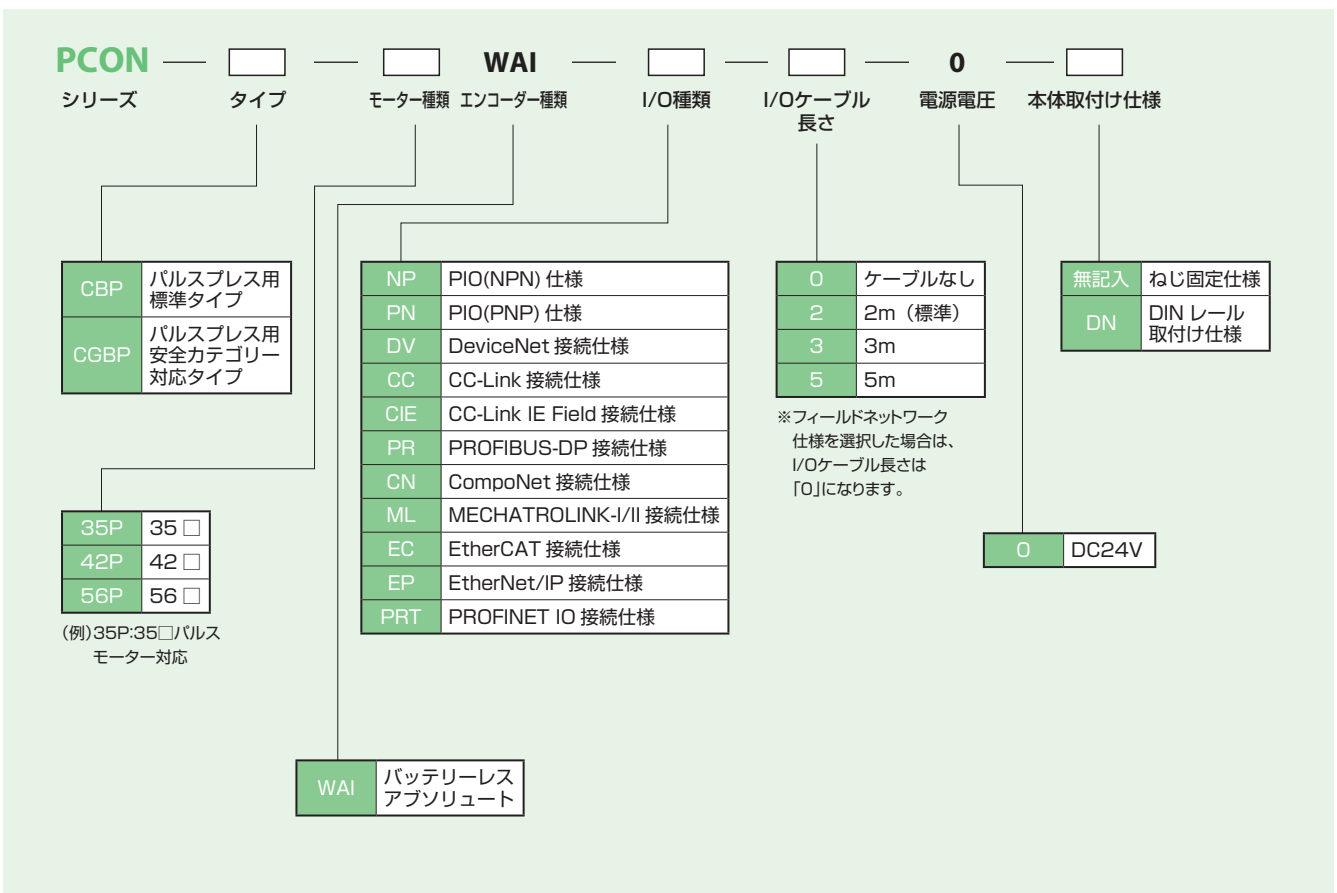
TB-02 : ポジション編集画面

機種一覧/価格

型式	PCON-CBP/CGBP									
外観										
I/O種類	ポジション タイプ	フィールドネットワークタイプ								
		DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS- DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK LINK-I/II 接続仕様 ※1	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	EC	EP	PRT
PCON-CBP/CGBP	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

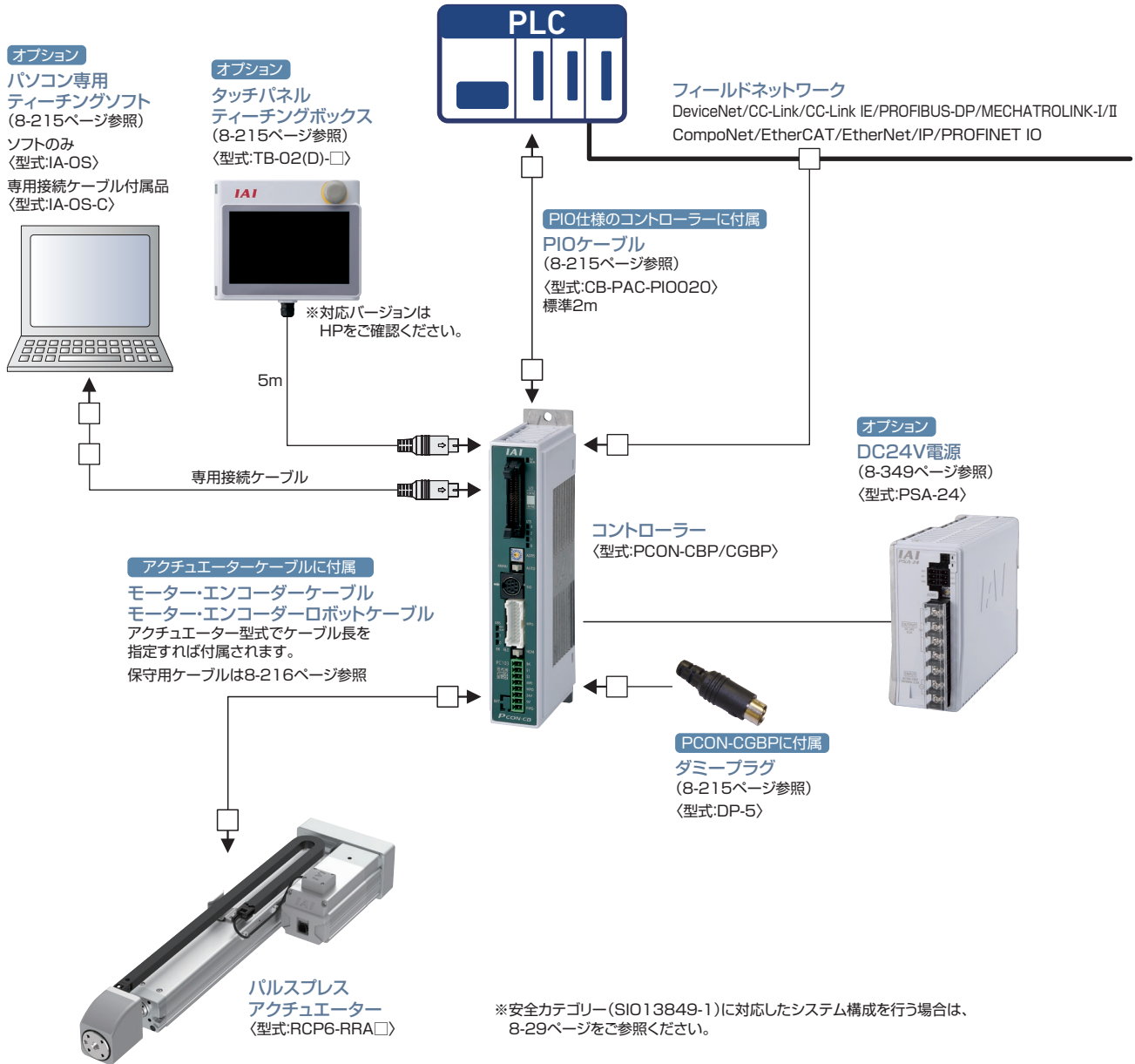
※1 MECHATROLINK-I/II は、Intelligent I/O として扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。

型式項目



- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスブレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボブレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

システム構成



パソコンコントローラー(抜粋)

RCON

RSEL

REC

RSEL

(直交型6軸)

RCP6S

PCON

-CB/CFB

PCON

-CB

(パルスブレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON

-CB

SCON

-CB

(サーボブレス)

SSEL

MSEL

XSEL

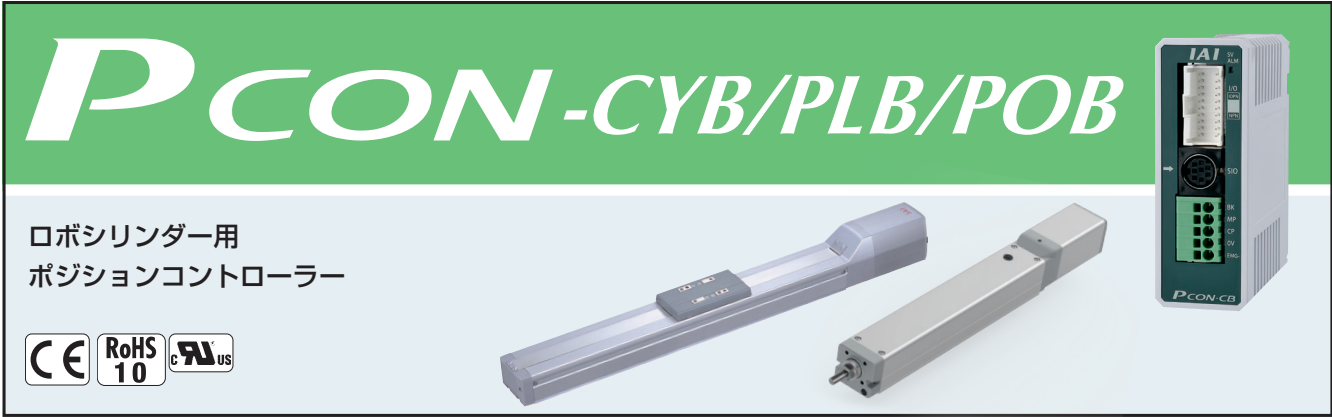
-RA/SA

XSEL

-P/Q

XSEL

(スカラ)



ロボシリンダー用
ポジションコントローラー



特長

1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、
原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

2 パワーコン®対応

更なるステッピングモーターの性能を引き出す、高出力ドライバー『パワーコン®』を標準搭載しています。
サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

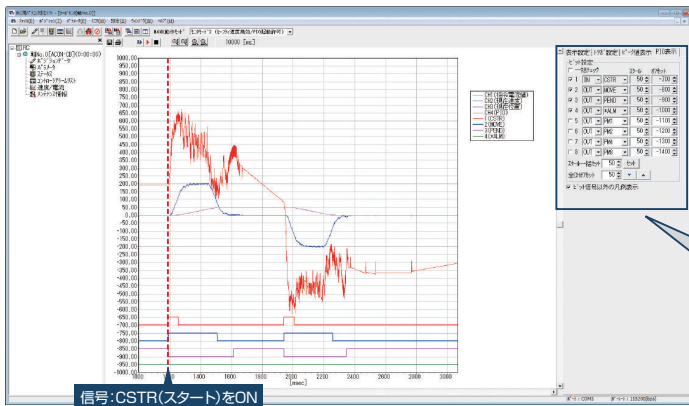
3 スマートチューニング機能を搭載

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています(※)。
(※)スマートチューニング機能を使用する場合は、パソコン専用ティーチングソフトか、TB-O2(タッチパネルティーチングボックス)が必要です。

4 モニター機能充実

パソコン専用ティーチングソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラーの情報をパソコン画面に波形として表示することができます。※表示可能な情報:指令電流値、現在速度/位置、PIO信号(スタート、位置決め完了、アラーム他)
PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定することでパソコン画面に波形の表示を開始することができるトリガー機能も備えています。

モニター機能画面(例)



表示設定

表示設定 | 桁数設定 | ビット種表示 | PIO表示

桁数設定

PI0 指令電流値 [確定]

PI1 現在速度 [確定]

PI2 現在位置 [確定]

PI3 位置決め完了 [確定]

PI4 位置決めエラー [確定]

PI5 位置決めアラーム [確定]

PI6 位置決め完了アラーム [確定]

PI7 位置決め完了アラーム [確定]

PI8 位置決め完了アラーム [確定]

位置/速度表示設定

PI9 単位 [mm]

PI10 電圧表示設定(定格電流: 1610mA) [電圧値(mV)] [電圧比(%)]

PI11 位置決め時間設定 [1] [ms] -> (0h 00m 04s 00ms)

PI12 動作モード [確定]

※モニターしたい内容が選択
できます。

トリガー設定

表示設定 | 桁数設定 | ビット種表示 | PIO表示

トリガー設定

PI0 桁数設定 [PI0(機械入力選択)桁数(ビット)]

PI1 桁数設定 [立ち上がり時間(ビット)]

PI2 桁数設定 [CSTR]

PI3 発生時刻 [確定]

※選択した内容が変化した
時からデータの取得が
はじまります。


5 低価格

よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式	パワーコン (高出力ドライバー)	高分解能 バッテリーレス アプソ	簡易 アプソ	カレンダー 機能	メンテナンス 機能	I/O点数	位置決め点数	フィールド ネットワーク	価格
PCON CYB/PLB/POB	○	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	-
PCON CB	○	○	○	○	○	絶縁型 16IN/16OUT	標準64点 最大512点	○	-

機種一覧/価格

ロボシリンダーが動作可能なポジションコントローラー。さまざまな制御に対応可能な3タイプをラインナップ。

タイプ名	CYB	PLB / POB
名称	ポジションナー / 電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ
外観		
ポジション点数	64点	—
標準価格	—	—

型式項目

PCON — — **WAI** — — — **0** —

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブルの長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CYB	ポジションナー / 電磁弁タイプ
PLB	パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)
POB	パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

WAI	バッテリーレスアブソ / インクリメンタル
-----	-----------------------

NP	NPN仕様 (標準)
PN	PNP仕様

0	DC24V
---	-------

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

20P	20□	35P	35□
20SP	20□	42P	42□
28P	28□	42SP	42□
28SP	28□	56P	56□

(例) 20P・20□パルスモーター対応

ご注意
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(28SP対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「28SP」…RCP2-RA3C

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

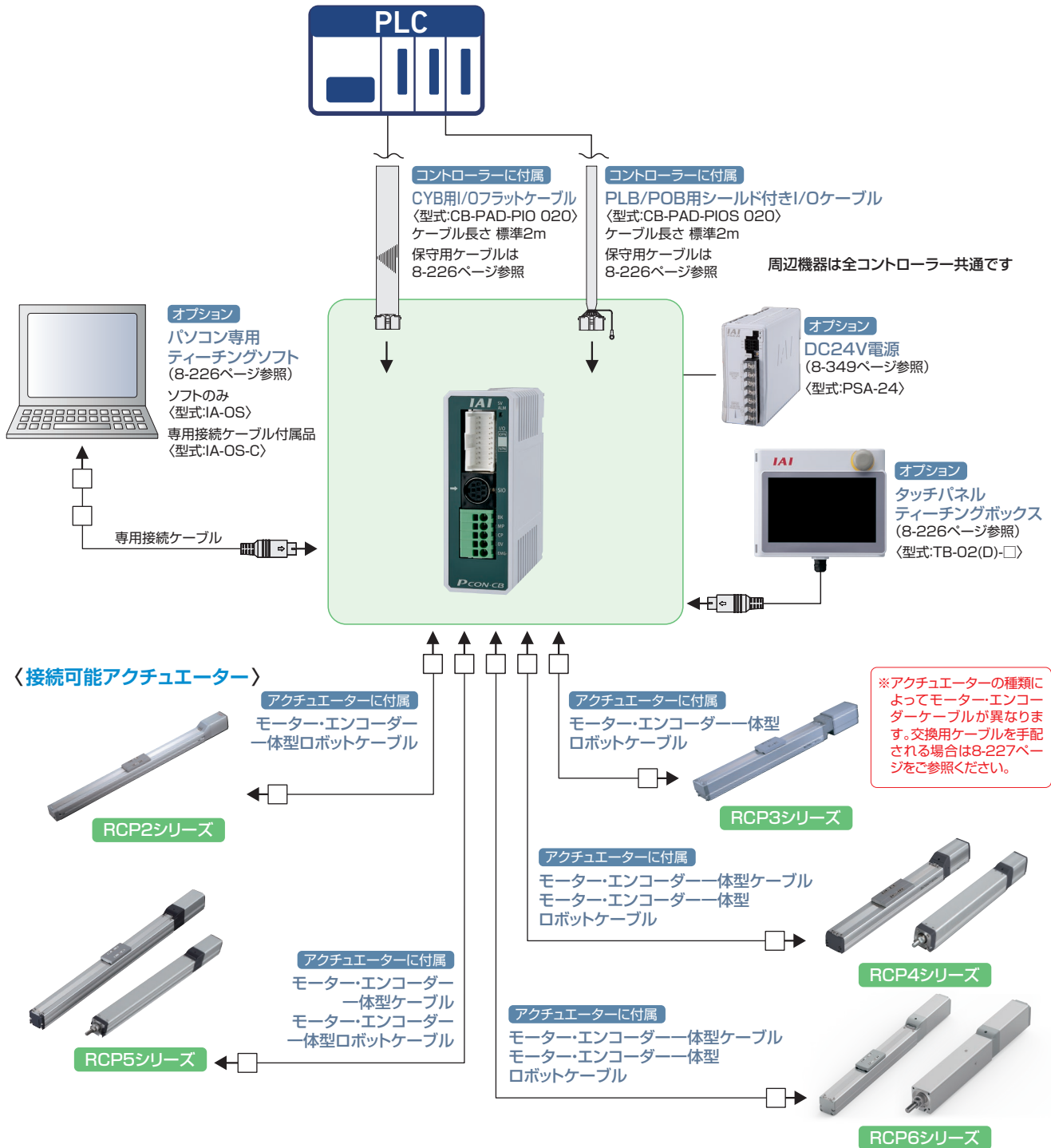
※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアレス)
- SSEL
- MSSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)


システム構成

PLCコントローラー(抜粋)

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON**
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)



機種一覧/価格

型式		ACON-CB/CGB・DCON-CB/CGB											
外観													
I/O種類	ポジションタイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ										
			DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK-I/II	MECHATROLINK-III	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO	
I/O種類型式記号		NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
RSEL	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
REC	簡易アプソユニット仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RSEL (直交型6軸)	アプソユニット仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RCP6S	アプソリユート仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON -CB/CFB	DCON-CB -CGB インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

型式項目

ACON — [] — [] — [] — [] — [] — [] — [] — [] — [] — []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 オプション I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 簡易アプソ 本体取付け仕様

CB 標準タイプ

CGB 安全カテゴリー対応タイプ

WAI バッテリーレスアプソ/インクリメンタル

A アプソリユート

(無記入) 標準仕様

HA 高加減速仕様*

LA 省電力仕様*

*アクチュエーターのオプションで「HA/LA」を選択した場合。

0 DC24V

2	2W	10	10W	NP	PIO(NPN)仕様	0	ケーブルなし	(無記入)	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様 アプソリユート仕様
5	5W	20	20W	PN	PIO(PNP)仕様	2	2m(標準)	AB	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリー単体付属)
5S	5W	20S	20W	PLN	パルス列(NPN)仕様	3	3m	ABU	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリーユニット付属)
		30	30W	PLP	パルス列(PNP)仕様	5	5m	ABUN	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリーなし)
				DV	DeviceNet仕様				
				CC	CC-Link仕様				
				CIE	CC-Link IE Field接続仕様				
				PR	PROFIBUS-DP仕様				
				CN	CompoNet仕様				
				ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)				
				ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)				
				EC	EtherCAT仕様				
				EP	EtherNet/IP仕様				
				PRT	PROFINET IO仕様				

(例) 2:2Wサーボモーター対応

注意
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(5S・20S対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「5S」
…RCA2-RA2A□、RCA2-SA2A□
●コントローラーモーター種類「20S」
…RCA2-SA4□、RCA2-TA5□、RCA-RA3□、RCA-RG□3□、RCAW-RA3□

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-18ページをご確認ください。

DCON — [] — [] — [] — [] — [] — [] — [] — [] — [] — []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CB 標準タイプ

CGB 安全カテゴリー対応タイプ

1 インクリメンタル

0 ケーブルなし

2 2m(標準)

3 3m

5 5m

*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」になります。

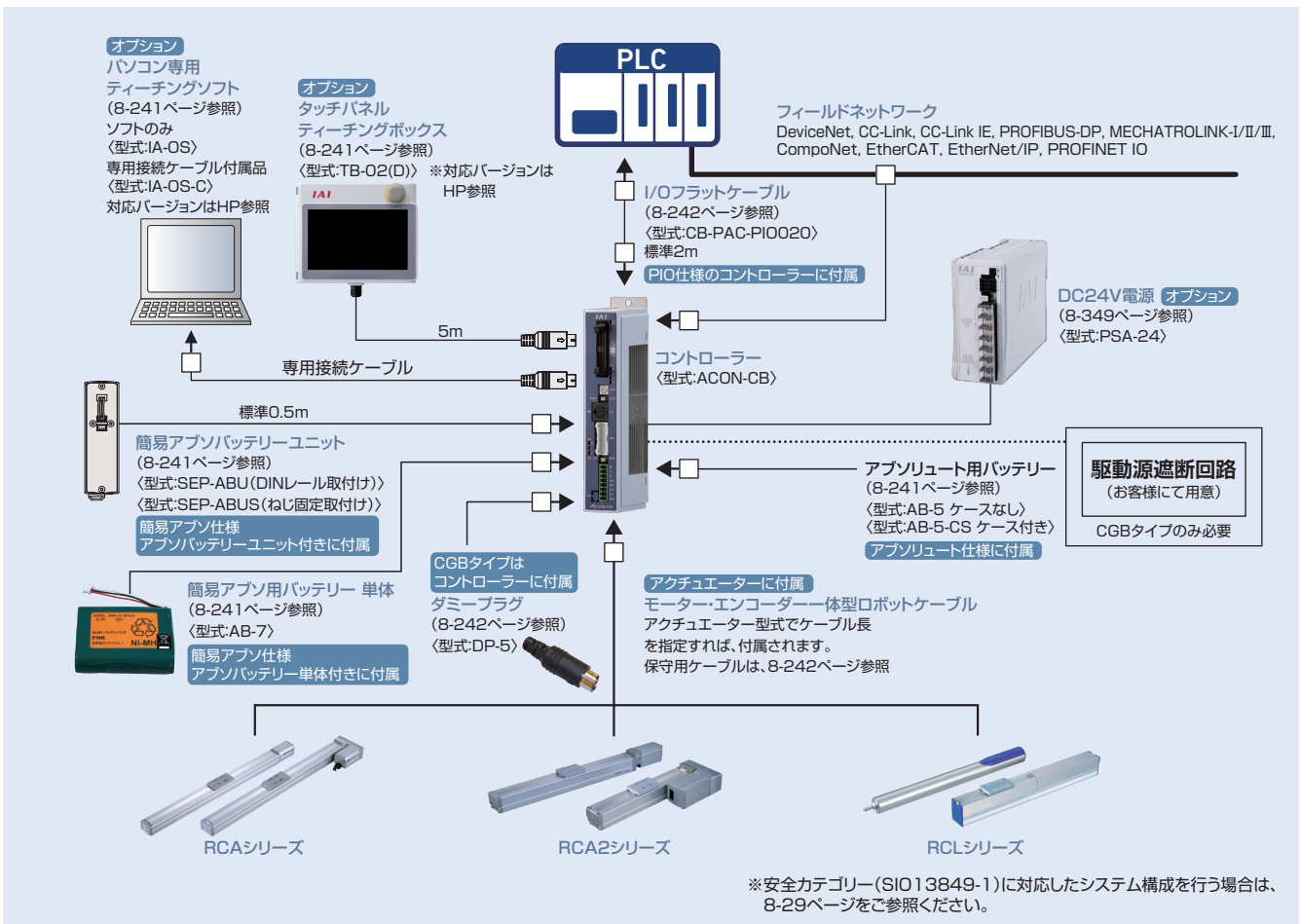
0 DC24V

3	3W	NP	PIO(NPN)仕様	0	ケーブルなし	(無記入)	ねじ固定仕様
		PN	PIO(PNP)仕様	2	2m(標準)	DN	DINレール取付け仕様
		PLN	パルス列(NPN)仕様	3	3m		
		PLP	パルス列(PNP)仕様	5	5m		
		DV	DeviceNet仕様				
		CC	CC-Link仕様				
		CIE	CC-Link IE Field接続仕様				
		PR	PROFIBUS-DP仕様				
		CN	CompoNet仕様				
		ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)				
		ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)				
		EC	EtherCAT仕様				
		EP	EtherNet/IP仕様				
		PRT	PROFINET IO仕様				

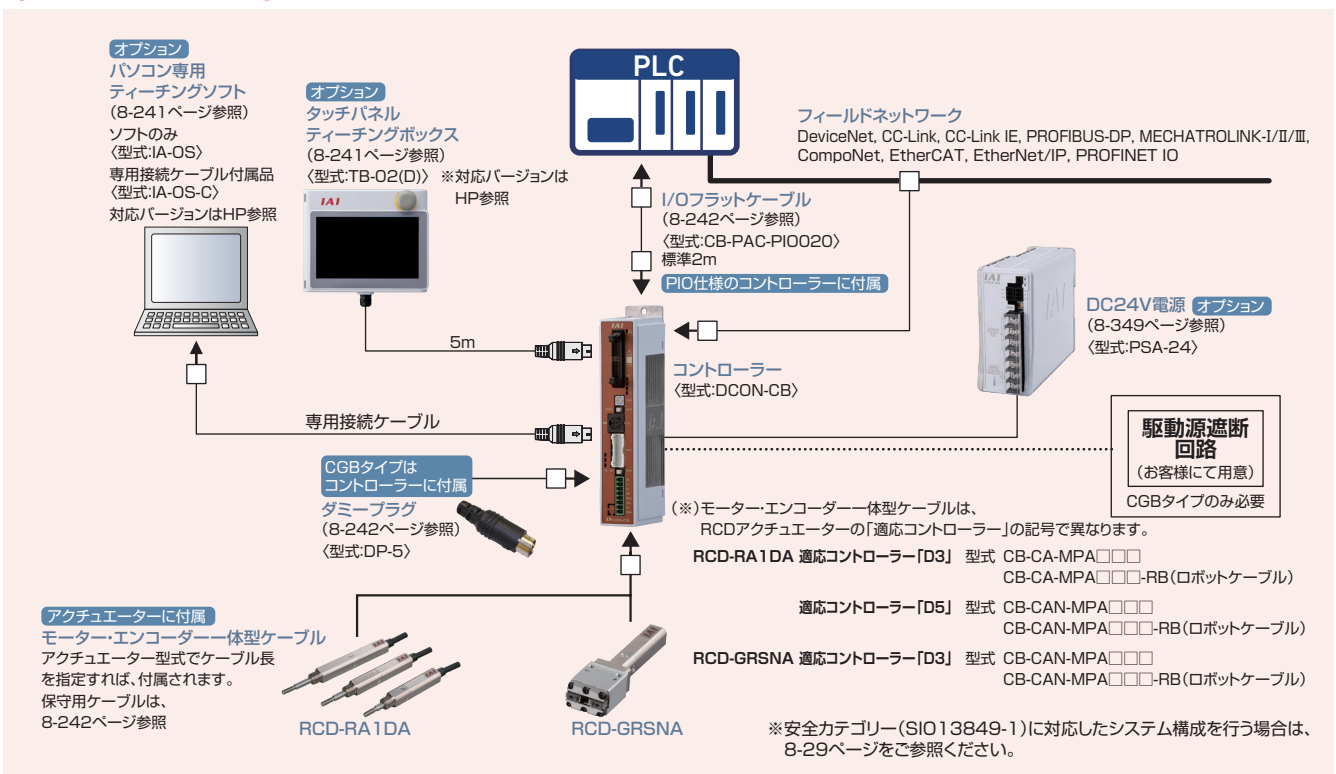
(注1) 選択時の注意点については、必ず8-18ページをご確認ください。

システム構成

〈ACON-CB/CGB〉



〈DCON-CB/CGB〉



RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (サルナス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB (サルナス)

SSEL

MSSEL

XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL (スカラ)

ACON-CYB/PLB/POB

DCON-CYB/PLB/POB

ロボシリンダー用
ポジションコントローラー



特長

1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応 (ACONのみ)

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、
原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。



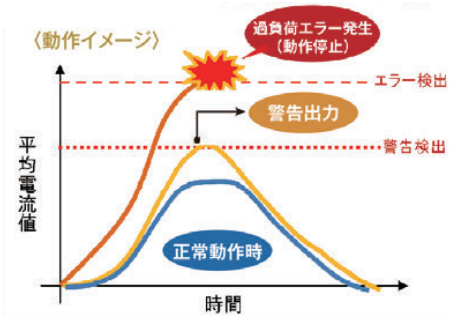
バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

2 スマートチューニング機能を搭載 (ACONのみ)

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています。

3 予兆保全

平均電流値の変化から、過負荷エラーになる前に警告を出力します。



- ガイド、ボールねじのメンテナンス不足による摺動抵抗の増大や過大な負荷が加わることで、モーターに加わる電流が増えます。その結果、過負荷エラーが発生し装置が停止します。
- ガイド、ボールねじのグリースアップを行わない場合、摺動抵抗が大きくなり、徐々にモーターに加わる電流が増えます。お客様が任意に設定した閾値に到達すると警告を出力します。この時、装置は停止しませんが、点検、メンテナンスを行い、早急に原因を取り除いてください。
- 正常動作時

- 予兆保全機能を使うことで、設備の突発停止を回避できます。
- 保全員を必要最小限の配置に抑えられるので人件費の削減に効果的です。

4 低価格

よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式	バッテリーレスアプソ	簡易アプソ	カレンダー機能	メンテナンス機能	I/O点数	位置決め点数	フィールドネットワーク	価格
ACON CYB/PLB/POB	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	—
DCON CB	○	○	○	○	絶縁型 16IN/16OUT	標準64点 最大512点	○	—

機種一覧/価格

RCA2/RCA/RCD シリーズのアクチュエーターが動作可能なポジションコントローラー。さまざまな制御に対応可能な3タイプをラインナップ。

タイプ名	CYB	PLB / POB
名称	ポジションナー / 電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ
外観		
内容	エアシリンダーと同様の制御で動作可能	パルス列制御用コントローラー
ポジション点数	64点	-
標準価格	-	-

型式項目

ACON - [] - [] **WAI** [] - [] - [] - **0** - []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 オプション I/O種類 I/Oケーブルの長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CYB ポジショナー / 電磁弁タイプ

PLB パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)

POB パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

WAI バッテリーレスアップ / インクリメンタル

※RCAアクチュエーターのアプリアリュート仕様は動作できません。アプリアリュート仕様を動作するにはACON-CBまたは、ASELをご使用ください。

2	2W	20	20W
5	5W	20S	20W
5S	5W	30	30W
10	10W		

(例) 2: 2Wサーボモーター対応

【ご注意】
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(5S・20S対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「5S」…RCA2-RA2A□、RCA2-SA2A□
●コントローラーモーター種類「20S」…RCA2-SA4□、RCA2-TA5□、RCA-RA3□、RCA-RG□3□、RCAW-RA3□

(無記入) 標準仕様

HA 高加減速仕様*

LA 省電力仕様*

NP PIO (NPN) 仕様

PN PIO (PNP) 仕様

(無記入) ねじ固定仕様

DN DINレール取付け仕様

0 DC24V

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

DCON - [] - **3** **I** - [] - [] - **0** - []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブルの長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CYB ポジショナー / 電磁弁タイプ

PLB パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)

POB パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

I インクリメンタル

※DCブラシレスモーター対応

NP PIO (NPN) 仕様

PN PIO (PNP) 仕様

(無記入) ねじ固定仕様

DN DINレール取付け仕様

0 DC24V

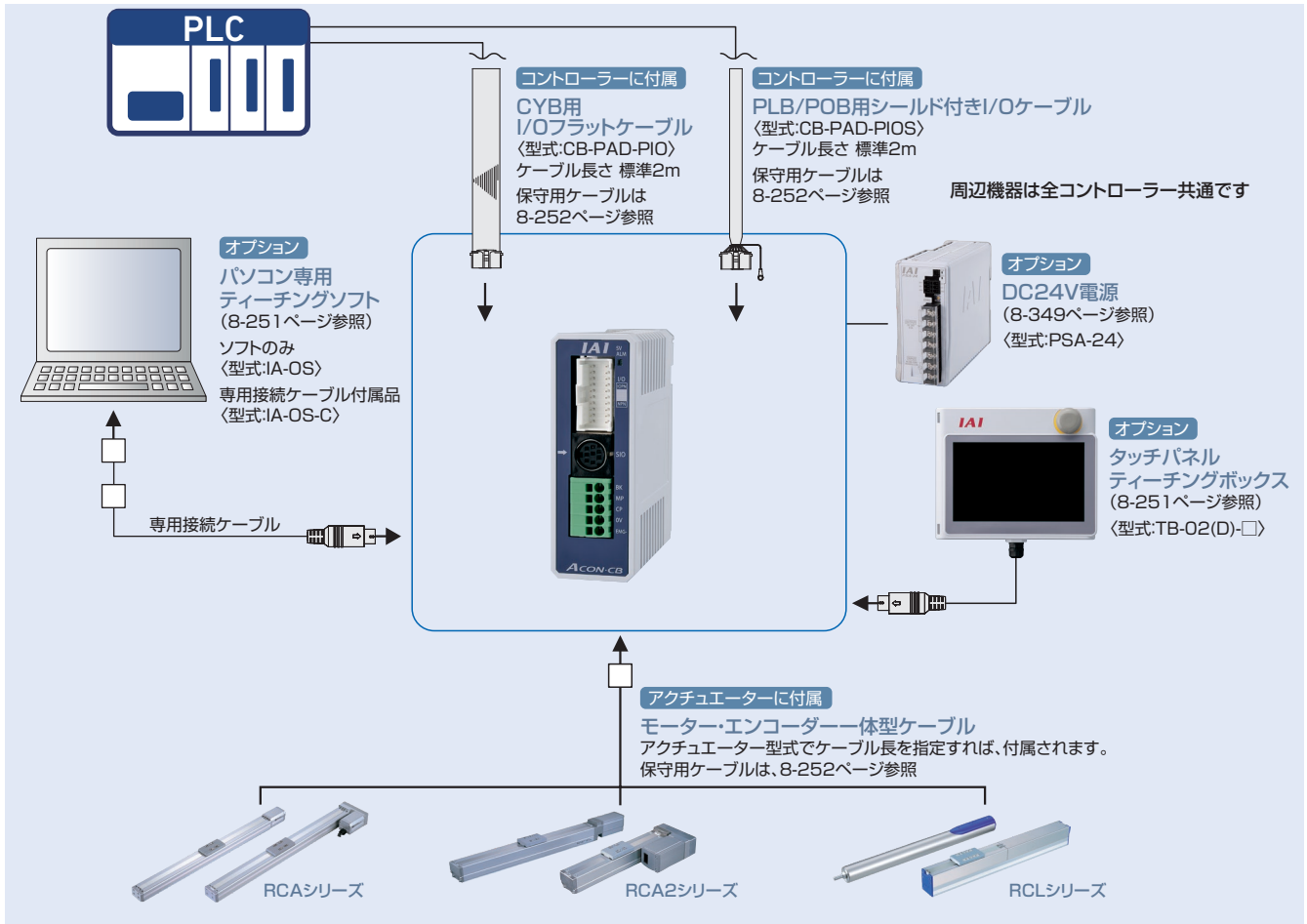
0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

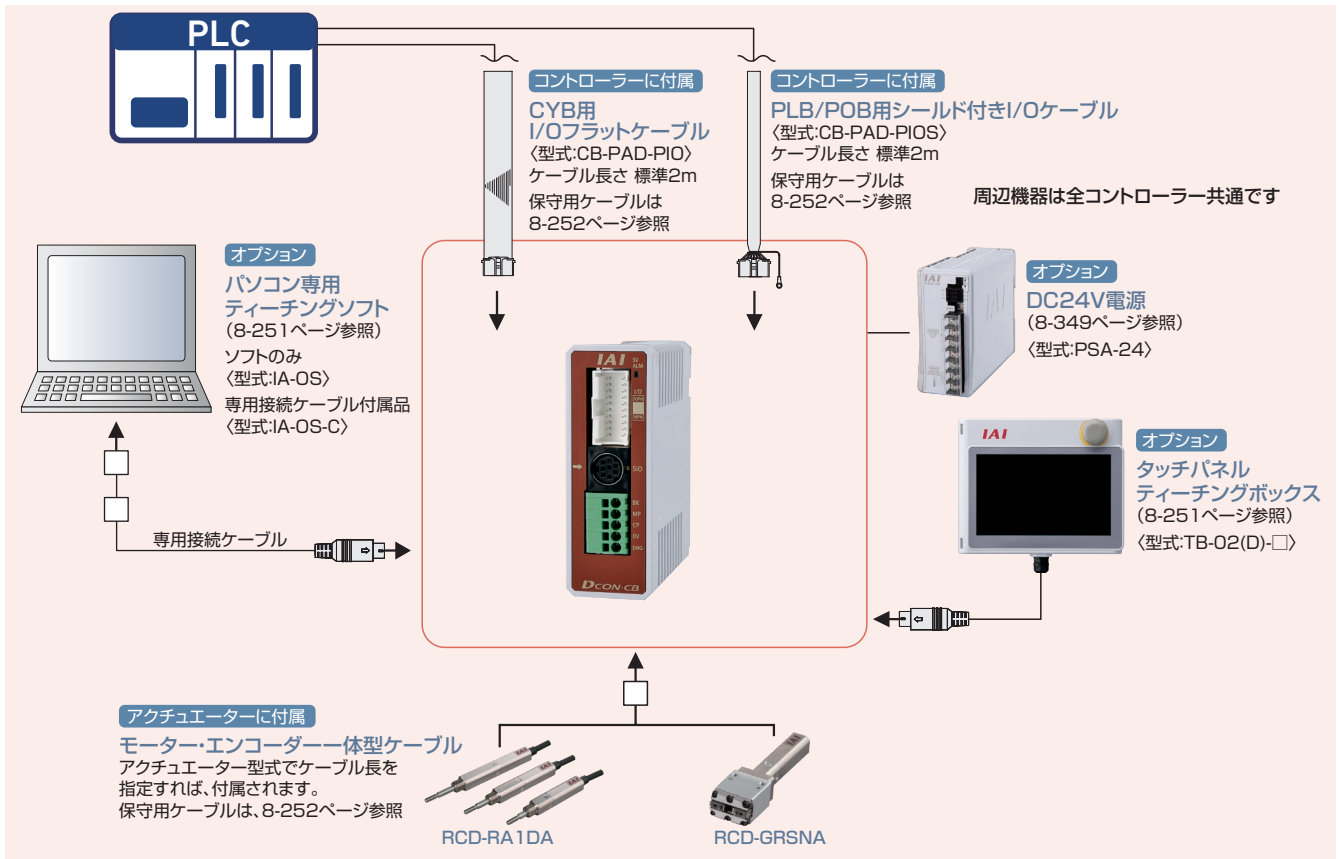
- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON**
- DCON**
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

システム構成

<ACON-CYB/PLB/POB>



<DCON-CYB/PLB/POB>



SCON-CB (抜粋)

SCON-CB

単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用
ポジションコントローラー







(※1)MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応
(※2)3000、3300WタイプはUL規格非対応

特長

1 バッテリーレスアブソエンコーダー対応

バッテリーレスアブソエンコーダーを搭載したRCS2、RCS3、RCS4、ISB、ISDB、NSA、IFAが動作できます。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、イニシャルコスト、メンテナンスコストの削減に貢献します。



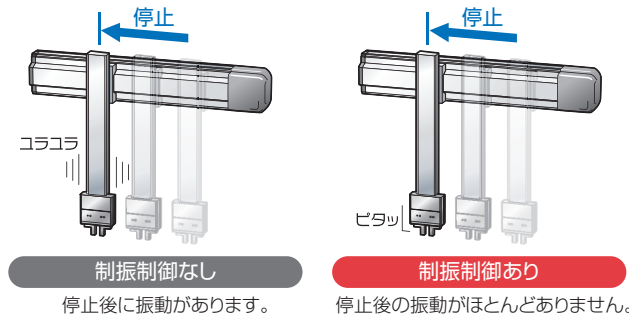
2 主要なフィールドネットワークに対応 (オプション機能)

DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DPに加えて、MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFINET IOにも直接接続が可能です。またフィールドネットワーク経由で直接座標値を指定しての動作が可能です。



3 制振制御機能装備 (標準機能)

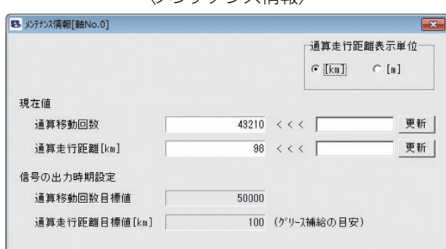
アクチュエーターのスライダ移動時に、スライダに装着したワークの振れ(振動)を抑える制振制御機能を装備しています。振動収束の待ち時間が短縮され、サイクルタイムの短縮が可能になります。



4 予兆保全が可能 (標準機能)

- モーター過負荷を検出し、警告する機能を搭載
モーターの温度変化をモニターすることで、故障或不具合発生前の異変を検知できます。
- モニター機能充実
オシロスコープのように選択した信号の状態が変化した瞬間から、位置や速度などの波形が取得可能です。また、位置決め完了、アラームなどの信号状態もあわせて取得が可能です。
- スマートチューニングやオフボードチューニングにより、搬送質量に応じた加減速度やゲイン調整を行うことができます。
- 移動回数および走行距離積算機能により、メンテナンスのタイミング確認が可能です。
- カレンダー機能によりアラーム発生時刻の保持が可能です。

〈メンテナンス情報〉



〈カレンダー機能〉

シーケンス	ユニット	メッセージ	アドレス	詳細コード	発生時刻
最終検出	0E8	A、B相断線	----	----	11/01/01 18:18:25
1回前	FFF	A'ウ-ボム*(ノ-15)	----	----	11/01/01 18:18:25
2回前	0CE	制御電源電圧低下	----	----	11/01/01 14:55:51
3回前	FFF	A'ウ-ボム*(ノ-15)	----	----	11/01/01 14:55:18
4回前	0CE	制御電源電圧低下	----	----	11/01/01 14:48:27
5回前	04D	FAN通直駆動時間2-07~	----	----	11/01/01 00:03:05
6回前	0E8	A、B相断線	----	----	11/01/01 00:02:04
7回前	04D	FAN通直駆動時間2-07~	----	----	11/01/01 00:01:21
8回前	04D	FAN通直駆動時間2-07~	----	----	11/01/01 00:00:00
9回前	0E8	リリクス検報2-異常	----	----	11/01/01 00:00:00
10回前	0E8	リリクス検報2-異常	----	----	00/01/01 00:00:00
11回前	0F8	不揮発性メモリ破壊	8002	0002	00/01/01 00:00:00
12回前	FFF	A'ウ-ボム*(ノ-15)	----	----	00/01/01 00:00:00
13回前					
14回前					
15回前					

5 安全機能STO/SS1-tに対応(オプション機能)



STO(Safe Torque Off) /SS1-t(Safe Stop 1 - time controlled)機能に対応しています。

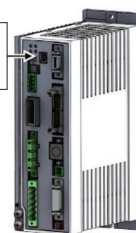
STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。

SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用させていただくことで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。

仕様	内容	備考
STO	入力信号の状態に応じて、リアクションタイム(8ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	
SS1-t	入力信号の状態に応じて、モーターを制動し、リアクションタイム(500ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	本制動動作は、安全機能に含まれません。

外部の安全関連機器と安全機能用I/Oコネクタを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。

安全機能用I/Oコネクタ
(STO/SS1-t仕様時のみ)



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。

- ・ ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
- ・ IEC 61508 SIL3
- ・ IEC/EN61800-5-2
- ・ IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

機種一覧/価格

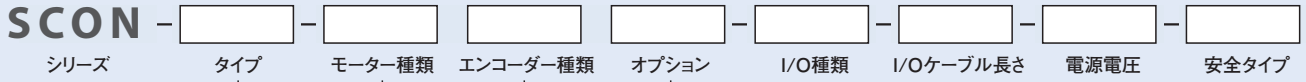
型式	SCON-CB/CGB														
外観															
I/O種類	標準仕様	フィールドネットワークタイプ(※1)													
	PIO接続仕様	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK-I/II	MECHATROLINK-III	EtherCAT	EtherCAT モーション	EtherNet/IP	PROFINET IO	RCON		
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	ECM	EP	PRT	RC		
対応エンコーダー種類	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート インデックスアブソ	アブソリュート 多回転アブソ	バッテリーレスアブソ/インクリメンタル/アブソリュート/疑似アブソリュート												
標準価格	12~150W	-	-												
	200W	-	-												
	100S/200S/300S	-	-												
	300~400W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	600W	-	-												
	750W	-	-												
3000~3300W	-														

(注)パルス列制御時とMECHATROLINK-III、EtherCATモーション制御時は、インデックスアブソタイプは使用できません。(6-38ページ参照)

(※1) ネットワーク仕様はPIOおよびパルス列での通信はできませんのでご注意ください。

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアプス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアプス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

型式項目



CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリ対応タイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可能です。

(無記入)	標準仕様
HA	高加減速仕様 ※

※ アクチュエーターのオプションで「HA」を選択した場合。
 〈高加減速対応アクチュエーター〉
 RCS2-SA4C/SA5C/SA6C/SA7C/RA4C/RA5C/RGS4C/RGS5C/RGD4C/RGD5C

(無記入)	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみ選択です。

12	12W	200	200W
20	20W	200S	200W
30D	30W	300S	300W
30R	30W	400	400W
60	60W	600	600W
100	100W	750	750W
100S	100W	3000	3000W
150	150W	3300	3300W

(例) 12: 12Wサーボモーター対応

WAI	バッテリーレスアブソインクリメンタル
A	アブソリュート
G	疑似アブソリュート ※1
AI	インデックスアブソ ※2
AM	多回転アブソ ※2

※1 疑似アブソリュートはLSASシリーズ用となります。
 ※2 DDモーター用動作モードが付加します。

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※ アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

NP	PIO NPN仕様(標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III接続仕様(注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
ECM	EtherCATモーション接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
RC	RCON接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※ 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」になります。

ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際にはご注意ください。

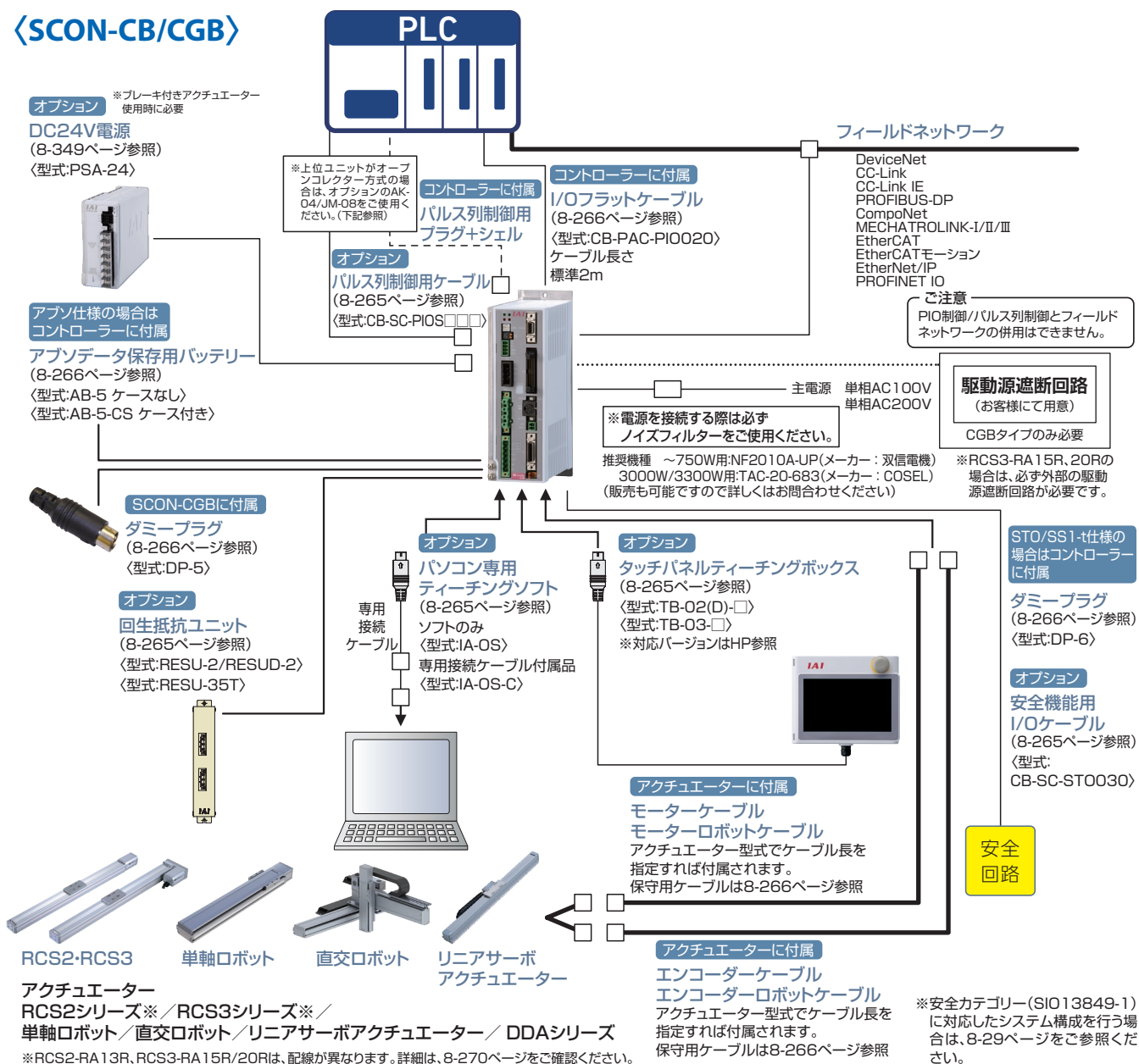
〈30D・30R・200S対象アクチュエーター〉

- コントローラーモーター種類「30D」 RS以外の30Wアクチュエーター
 - コントローラーモーター種類「200S」 DD-LT18□ DDCR-LT18□
 - DDA-LT18C DDACR-LT18C
- コントローラーモーター種類「30R」 RS
 - ※200Sの場合、コントローラーの筐体は400Wになります。価格も400W仕様をご確認ください。

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-18ページをご確認ください。

システム構成

<SCON-CB/CGB>

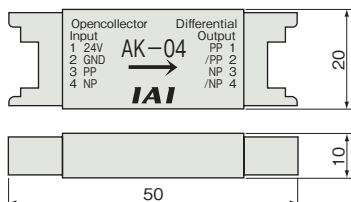


■パルス変換器：型式 AK-04

オープンコレクター仕様のパルスを差動方式に変換します。上位コントローラーの出力パルスがオープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

■仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	オープンコレクター(コレクター電流 Max.12mA)
入力周波数	200kHz以下
出力パルス	差動出力(Max.10mA) (26C31相当)
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクタ) 2個 適合電線 AWG No.24~26

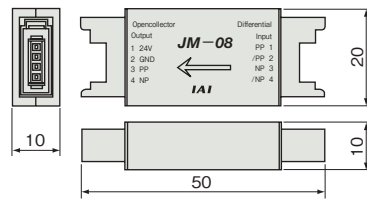


■パルス変換器：型式 JM-08

差動方式のパルスをオープンコレクター仕様に変換します。上位コントローラーのパルス入力オープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

■仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	差動入力(Max.10mA) (RS422準拠)
入力周波数	500kHz以下
出力パルス	DC24Vオープンコレクター(コレクター電流 Max.25mA)
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクタ) 2個 適合電線 AWG No.24~26



RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP65

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルススレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボスレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)

SCON-CB (サーボプレス仕様)

サーボプレス専用コントローラー



(※1) MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応
(※2) 3000、3300WタイプはUL規格非対応

特長

1 専用のプレスプログラムを搭載

9種類の動作モードから選択可能

速度制御 加圧動作終了後は、到達時の位置を維持しながら停止します。	位置停止
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止
力制御 加圧動作終了後は、到達時の力を維持しながら停止します。	位置停止 / 位置停止2
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止

簡単なプログラム入力

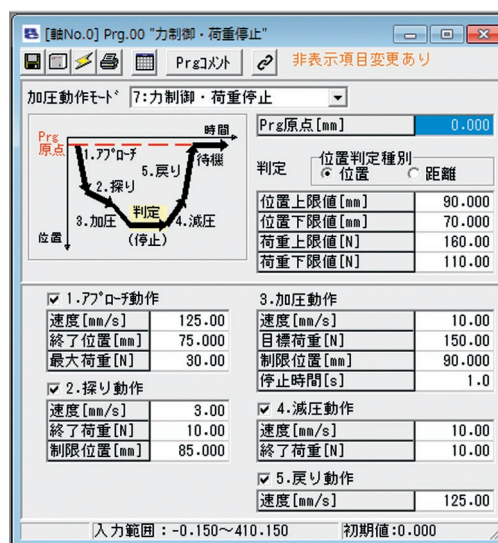
それぞれの動作モードごと、画面に沿って値を入力するだけで、簡単に動作できます。

また、位置の入力単位を0.001mmとし、より細かい設定ができるようになりました。

これにより、微小な位置調整が可能です。

判定機能も搭載

プレスプログラムで判定範囲を設定し、位置、荷重が規定の範囲内に入っているかを判定します。



2 サーボプレス機能に特化したI/O信号割付け

機能がすべて生かせるように、サーボプレス専用のI/O信号が割付けられています。

3 予兆保全が可能

- モーター過負荷を検出し、警告する機能を搭載
モーターの温度変化をフィードバック電流から推定することで、故障や不具合発生前の異変を検知できます。
- モニター機能充実
オシロスコープのトリガー機能のように、選択した信号の状態が変化した瞬間から、現在位置や現在速度などの波形が取得可能です。また、位置決め完了、アラームなどの信号状態もあわせて取得が可能です。
- 移動回数および走行距離積算機能により、メンテナンスのタイミング確認が可能です。
- カレンダー機能によりアラーム発生時刻の保持が可能です。

4 安全機能STO/SS1-tに対応〈オプション機能〉

STO(Safe Torque Off) / SS1-t(Safe Stop 1 - time controlled)機能に対応しています。

STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。

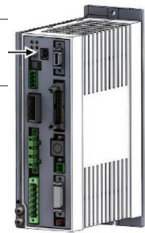
SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用いただくことで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。



仕様	内容	備考
STO	入力信号の状態に応じて、リアクションタイム(8ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	
SS1-t	入力信号の状態に応じて、モーターを制動し、リアクションタイム(500ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	本制動動作は、安全機能に含まれません。

外部の安全関連機器と安全機能用I/Oコネクタを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。

安全機能用I/Oコネクタ
(STO/SS1-t仕様時のみ)



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。

- ・ ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
- ・ IEC 61508 SIL3
- ・ IEC/EN61800-5-2
- ・ IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

機種一覧/価格

型式	SCON-CB/CGB									
外観										
I/O種類	標準仕様	ネットワーク接続仕様(オプション) (※2)								
	PIO接続仕様 (※1)	 DeviceNet 接続仕様	 CC-Link 接続仕様	 CC-Link IE Field 接続仕様	 PROFIBUS-DP 接続仕様	 CompoNet 接続仕様	 MECHATRO LINK-1/II 接続仕様	 EtherCAT 接続仕様	 EtherNet/IP 接続仕様	 PROFINET IO 接続仕様
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	EC	EP	PRT
対応エンコーダー種類	バッテリーレスアプソ									
標準価格	30W	-								
	60W・100W	-								
	200W	-								
	400W	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	750W	-								
	3000W	-								
3300W	-									

(※1) バルス列制御はできません。

(※2) PIOおよびバルス列での通信はできません。

RCON

RSEL

REC

RSEL

(直交型6軸)

RCP6S

PCON

-CB/CFB

PCON

-CBP

(パルスプレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON

-CB

SCON

-CB

(サーボプレス)

SSEL

MSEL

XSEL

-RA/SA

XSEL

-P/Q

XSEL

(スカラ)

型式項目

SCON - - **F** - - - -

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 安全タイプ

CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリ対応タイプ

※RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可。

F	サーボプレス専用 (注1)
---	------------------

無記入	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみの選択です。

30D	30W	400	400W
60	60W	750S	750W
100	100W	3000	3000W
200	200W	3300	3300W

(例)60:60Wサーボモーター対応

(注1) プレスプログラムを使用しない場合は無記入となります。(3000W、3300W除く)

ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・750S対象アクチュエーター〉

- コントローラーモーター種類「30D」 ●コントローラーモーター種類「750S」
RCS3-RA4R RCS2-RA13R オプションLCT選択時

WAI	バッテリーレスアプソ
-----	------------

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

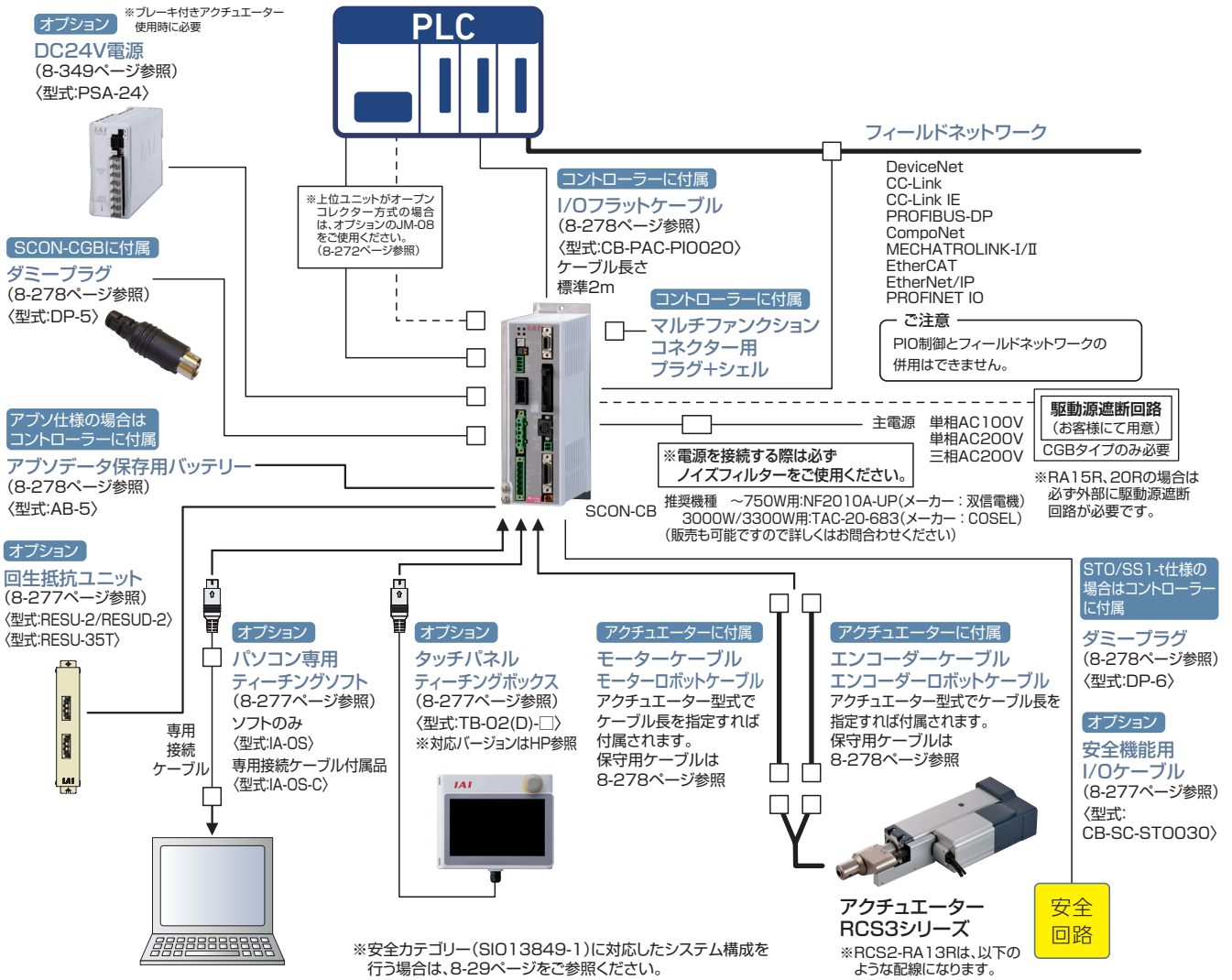
NP	PIO NPN仕様 (標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様 (注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※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」になります。

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-18ページをご確認ください。

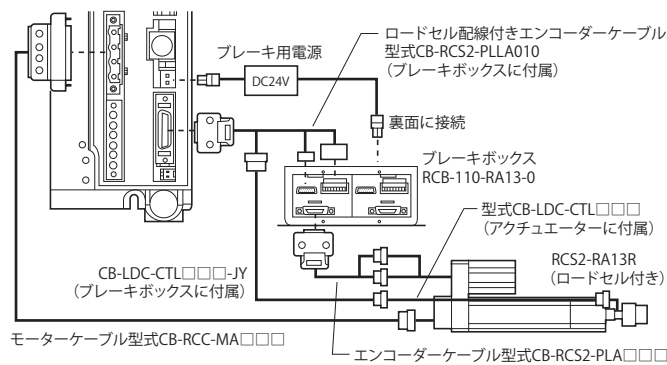
システム構成



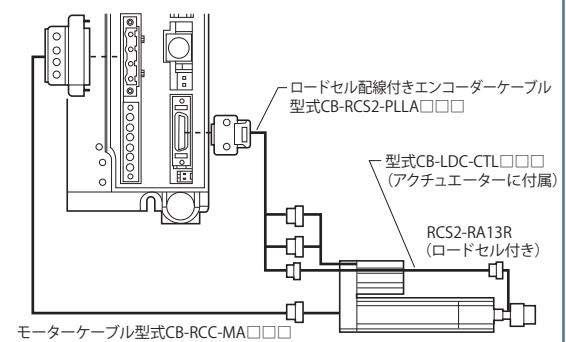
RCS2-RA13R配線

※RCS2-RA13Rのオプション:ブレーキ(ブレーキボックス無) [BN] を選択しブレーキボックスの2軸目として使用される場合は、別途「CB-LDC-CTL□□□-JY」、「CB-RCS2-PLLA010」の購入が必要となります。

ブレーキ付きの場合



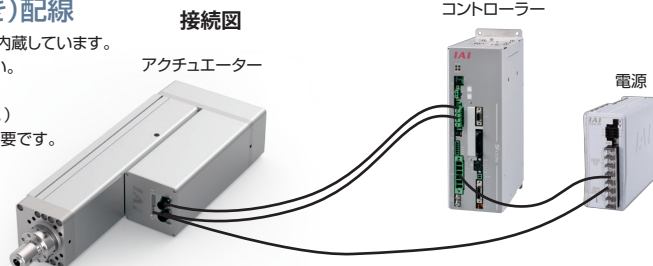
ブレーキなしの場合



RCS3-RA15R/20R(ブレーキ付き)配線

RCS3-RA15R/20Rのブレーキ回路はアクチュエーターに内蔵しています。アクチュエーターにDC24V±10%の電圧を入力してください。(入力電圧が低い場合、ブレーキがリリースできません。配線の電圧ドロップを加味した電源供給をお願いいたします。) DC24Vの供給は、アクチュエーター、コントローラー両方に必要です。

接続図



ケーブルはお客様でご用意ください。コネクターは付属します。 ※詳細は取扱説明書をご確認ください。

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボプレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)

SSEL

単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用
プログラムコントローラー



機種一覧/価格

タイプ名		CS				
名称		プログラムモード			ポジショナーモード	
外観						
内容		アクチュエーターの動作、外部との通信がコントローラー単体で実行可能。 2軸動作の際は円弧補間、バス動作、シンクロ動作が可能です。			最大 20000 点の位置決めが可能。 押し付け動作や教示動作も可能です。	
ポジション点数		20000 点				
		20 ~ 150W	200W	300 ~ 400W	600W	750W
標準 価格	1軸	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート	-	-	-	-
		アブソリュート	-	-	-	-
	2軸	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート	-	-	-	-
		アブソリュート	-	-	-	-

※2軸仕様はモーターW数の大きな軸の方で選定してください。

型式項目

SSEL - CS - [] - [] [] [] - ([] [] []) - [] - [] - []

※1軸仕様の場合は、2軸目内容は不要です。

シリーズ	タイプ	接続軸数	(1軸目内容)			(2軸目内容)			I/O種類	I/Oケーブル長	電源電圧
CS	標準タイプ	1 1軸仕様 2 2軸仕様	WAI	A	G	WAI	A	G	1 単相AC100V 2 単相AC200V	0 ケーブルなし 2 2m (標準) 3 3m 5 5m	※アクチュエーターのページ で選択できる電源電圧 をご確認ください。
			※4) LSASシリーズ専用			※4) LSASシリーズ専用					※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」 になります。
			B	C	HA	B	C	HA			
			L			L					
			M			S					

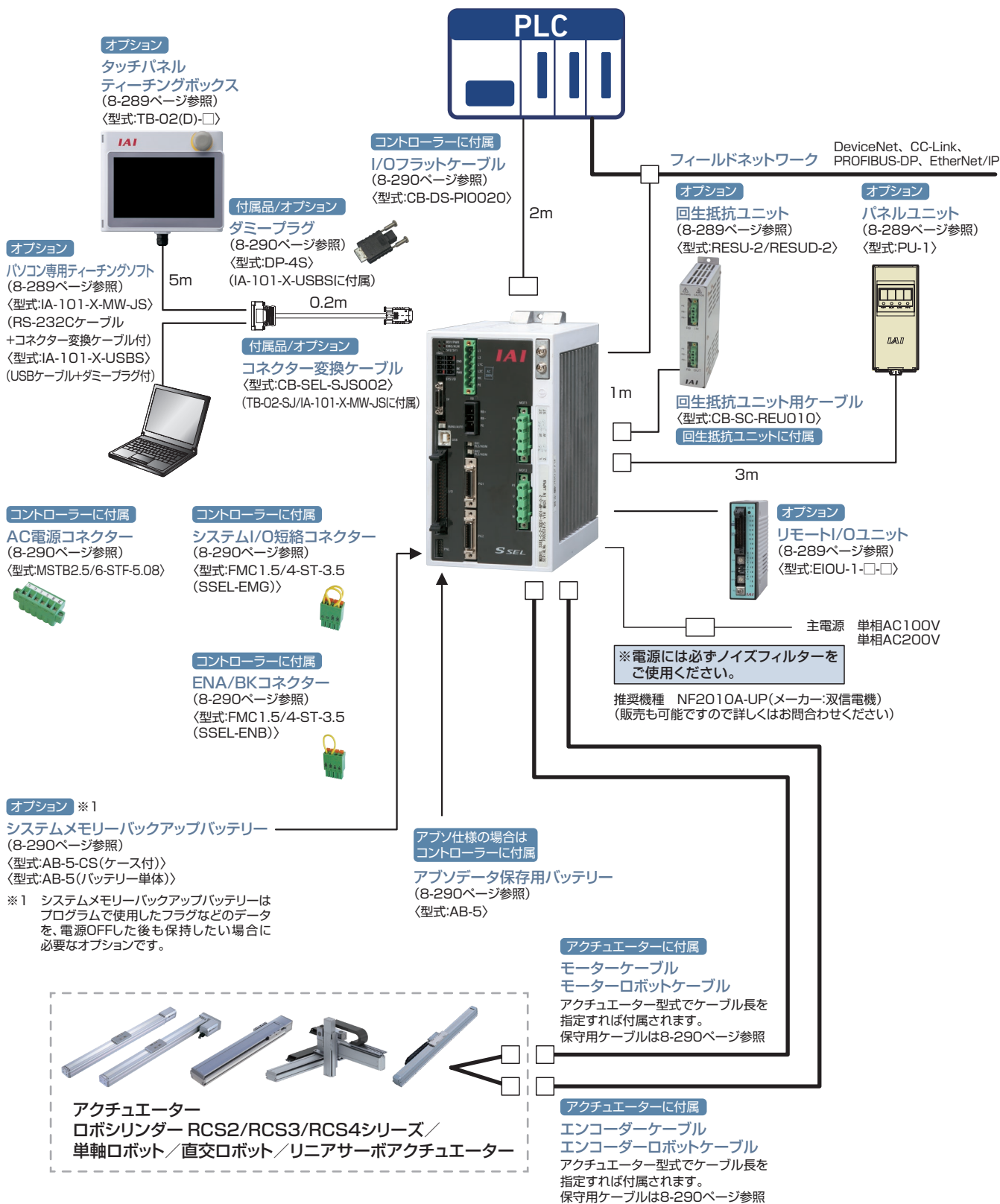
(例) 12: 12Wサーボモーター対応

【ご注意】
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(30D・30R対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「30D」
…RS以外の30Wアクチュエーター
●コントローラーモーター種類「30R」
…RS

(例) 12: 12Wサーボモーター対応

※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用するには、IAネット接続ボードが必要です。

システム構成



(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスアプス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボアプス)

SSEL

MSSEL

XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL
(スカラ)

MSEL

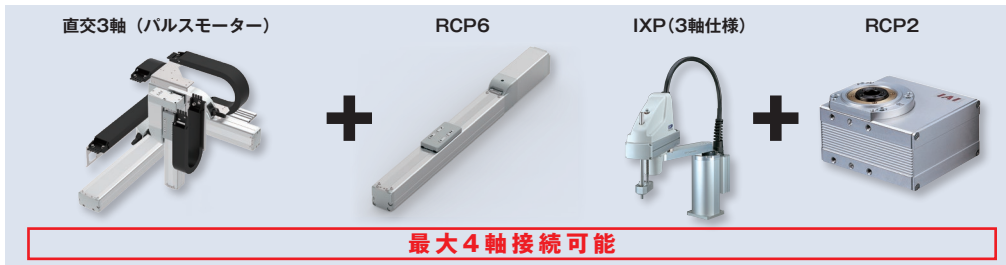
RCP6 / RCP5 / RCP4 / RCP3 / RCP2 / IXP
手首ユニット WU 用
プログラムコントローラー



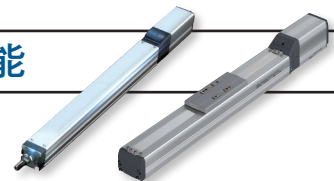
特長

1 パルスモーター搭載ロボシリンダーで最大4軸の制御が可能
MSELを使用すれば4軸の制御が可能です。補間動作ができ、使用用途が広がります。

組み合わせ例



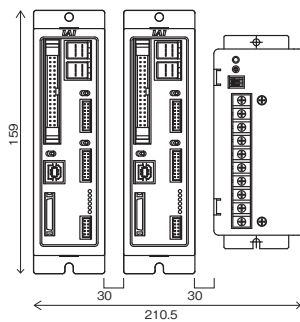
2 ロボシリンダーRCP6・RCP5・RCP4の接続が可能
パワーコン対応により、従来のプログラムコントローラー PSELでは制御できなかった高出力ドライバ対応ロボシリンダー RCP6・RCP5・RCP4を使用した補間動作が可能になりました。



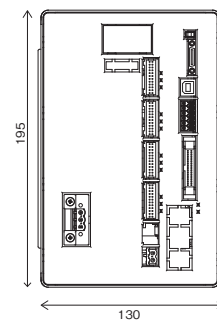
3 省配線・省スペース
今までは、アクチュエーターを4軸制御する場合、2軸制御用のコントローラー (PSEL) 2台と24V電源が必要でした。電源内蔵のMSELならコントローラー1台で4軸制御が可能です。そのため、省配線・省スペース化が図れます。

アクチュエーターを4軸制御する場合

従来品 PSEL 2台 + PS241 (24V電源)



新製品 MSEL 1台




省配線
電源内蔵で
AC100~230Vに対応
コストダウン
約**36%**削減

4 外部拡張I/Oスロットを搭載
標準I/O (IN16点/OUT16点)に加え、拡張I/Oスロットを1スロット使用できます。拡張I/OはPIO (IN16点/OUT16点)、もしくは各種通信ボードから1つを選択可能です。

機種一覧

RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2のシリーズのアクチュエーターが動作可能なプログラムコントローラー。1台でさまざまな制御に対応可能です。

タイプ名		PC	PG		
名称		標準タイプ	安全カテゴリ対応タイプ		
外観					
最大制御軸数				4	
ポジション点数				30,000点	
電源				単相AC100~230V	
安全カテゴリ				B	3*1
標準価格	バッテリーレスアブソ インクリメンタル	1軸	—		
		2軸	—		
		3軸	—		
		4軸	—		
	簡易アブソリュート	1軸	—		
		2軸	—		
		3軸	—		
		4軸	—		

*1:安全カテゴリに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

型式項目

MSEL - [] - [] - [] (1軸目内) - [] (2~4軸目内容) - [] 標準 I/O 種類 - [] 拡張 I/O 種類 - [] I/O ケーブル長 - [] 電源電圧 - [] 簡易アブソユニット - [] 本体取付け仕様

シリーズ タイプ 接続軸数

PC 標準タイプ
PG 安全カテゴリ対応タイプ

1 1軸仕様
2 2軸仕様
3 3軸仕様
4 4軸仕様

WAI バッテリーレスアブソ仕様
インクリメンタル仕様
SA 簡易アブソリュート仕様

WAI バッテリーレスアブソ仕様
インクリメンタル仕様
SA 簡易アブソリュート仕様

※バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は全軸簡易アブソになります。

※バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は全軸簡易アブソになります。

ABB アブソバッテリーボックス付属
ABBN アブソバッテリーボックスなし
無記入 バッテリーレスアブソもしくはインクリメンタル

※簡易アブソ仕様[SA]を選択した場合は必ずABB/ABBNを選択してください。

20P 20□
20SP 20□
28P 28□
28SP 28□
35P 35□
42P 42□
42SP 42□
56P 56□
WUS WU-S用
WUM WU-M用

(例)20P:20□/リルスモーター対応
※WUS、WUMは2軸分使用します。
また、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。

20P 20□
20SP 20□
28P 28□
28SP 28□
35P 35□
42P 42□
42SP 42□
56P 56□
WUS WU-S用
WUM WU-M用

(例)20P:20□/リルスモーター対応
※WUS、WUMは2軸分使用します。
また、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。

E 未使用
NP 拡張PIOボード (NPN仕様)
PN 拡張PIOボード (PNP仕様)
DV DeviceNetボード
DV2 DeviceNetボード (二股コネクタ付属)
CC CC-Linkボード
CC2 CC-Linkボード (二股コネクタ付属)
PR PROFIBUS-DPボード
EP EtherNet/IPボード
EC EtherCAT接続仕様
PRT PROFINET IO接続仕様
SE1 RS-232C接続ボード
SE2 RS-485接続ボード
IA IAネット接続ボード

0 ケーブルなし
2 2m(標準)
3 3m
5 5m

※DV2、CC2選択時は、分岐配線用の二股コネクタが付属されます。
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。
※SE1、SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。
SE1用:CB-TTA-232□□□□
SE2用:CB-TTA-485□□□□(-TERM)
詳細は8-301ページを参照ください。

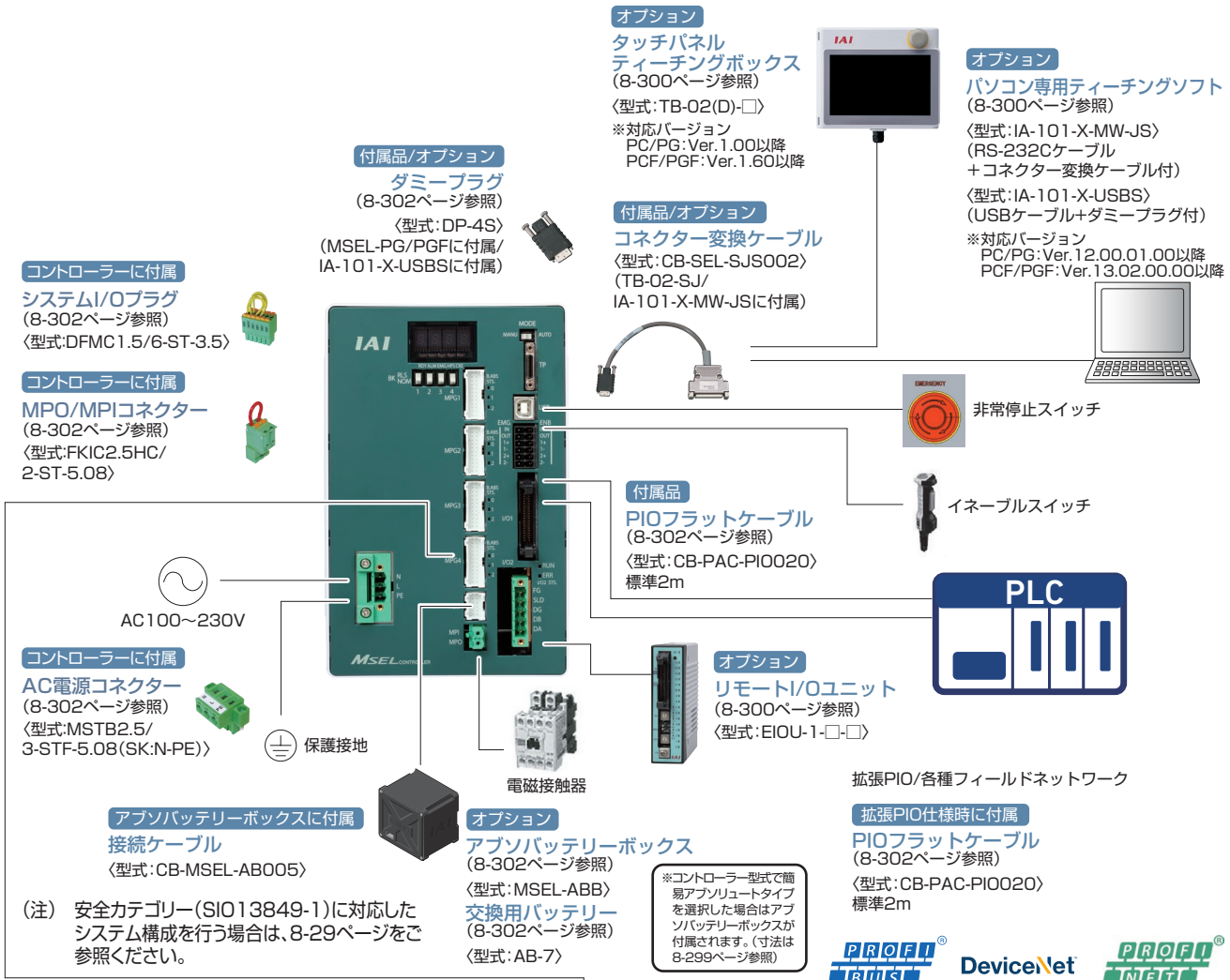
【ご注意】
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、1.一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際にご注意ください。
(28SP対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「28SP」
…RCP2-RA3C
2.1台のMSELに対してWUIは1台接続可能です。

RCOIN
RSEL
REC
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON -CB/CFB
PCON -CBP (パルスレス)
PCON
ACON-CB
DCON-CB
ACON
DCON
SCON -CB
SCON -CB (サーボレス)
SSEL
MSEL
XSEL -RA/SA
XSEL -P/Q
XSEL (スカラ)

システム構成

コントローラー(抜粋)

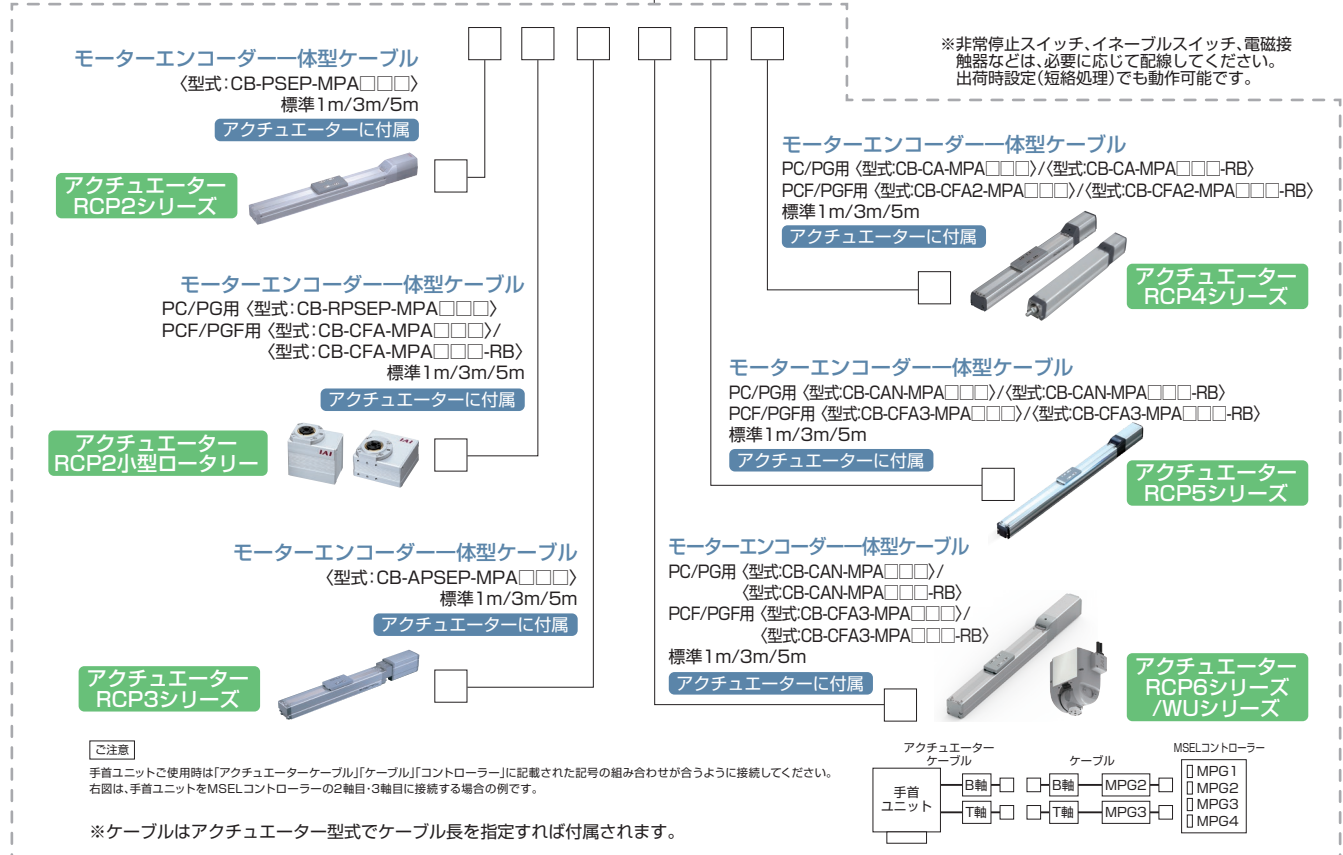
- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)



(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。


※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接触器などは、必要に応じて配線してください。出荷時設定(短絡処理)でも動作可能です。

〈接続可能アクチュエーター〉



IXP(パワーコンスカラ)用

機種一覧

名称	パワーコンスカラ用コントローラー			
外観				
タイプ名	PCX3	PGX3	PCX4	PGX4
種類	3軸標準仕様	3軸安全カテゴリ対応仕様	4軸標準仕様	4軸安全カテゴリ対応仕様
標準価格	—	—	—	—
接続アクチュエーター	IXP 3軸仕様		IXP 3軸仕様+付加軸(グリッパー付仕様も含む) IXP 4軸仕様	
標準I/O	NPN, PNP(16IN/16OUT)			
ポジション点数	30,000点			
電源電圧	単相AC100~230V			

型式項目

MSEL - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

コントローラータイプ スカラタイプ エンコーダー種類 オプション モーター種類 エンコーダー種類 オプション 標準I/O種類 拡張I/O種類 PIOケーブル種類 電源電圧 本体取付け仕様

※付加軸は、コントローラータイプが4軸、スカラタイプが3軸(グリッパーなし)の場合のみ選択可能です。

PCX3	3軸標準仕様
PGX3	3軸安全カテゴリ対応仕様
PCX4	4軸標準仕様
PGX4	4軸安全カテゴリ対応仕様

B	ブレーキ
---	------

※アーム長550/650のみ選択できます。搬送物が4kg以上の時は必ず選択してください。

20P	20□
20SP	20□
28P	28□
28SP	28□
35P	35□
42P	42□
42SP	42□
56P	56□

(例) 20P: 20□パルスモーター対応

※基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(28SP対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「28SP」
…RCP2-RA3C

(無記入)	オプション無し
B	ブレーキ

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

E	未使用
NP	拡張PIOボード(NPN仕様)
PN	拡張PIOボード(PNP仕様)
DV	DeviceNetボード
DV2	DeviceNetボード(二股コネクタ付)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード(二股コネクタ付)
PR	PROFIBUS-DPボード
EP	EtherNet/IPボード
EC	EtherCAT接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
SE1	RS-232C接続ボード
SE2	RS-485接続ボード
IA	IAネット接続ボード

4	AC100~230V
---	------------

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

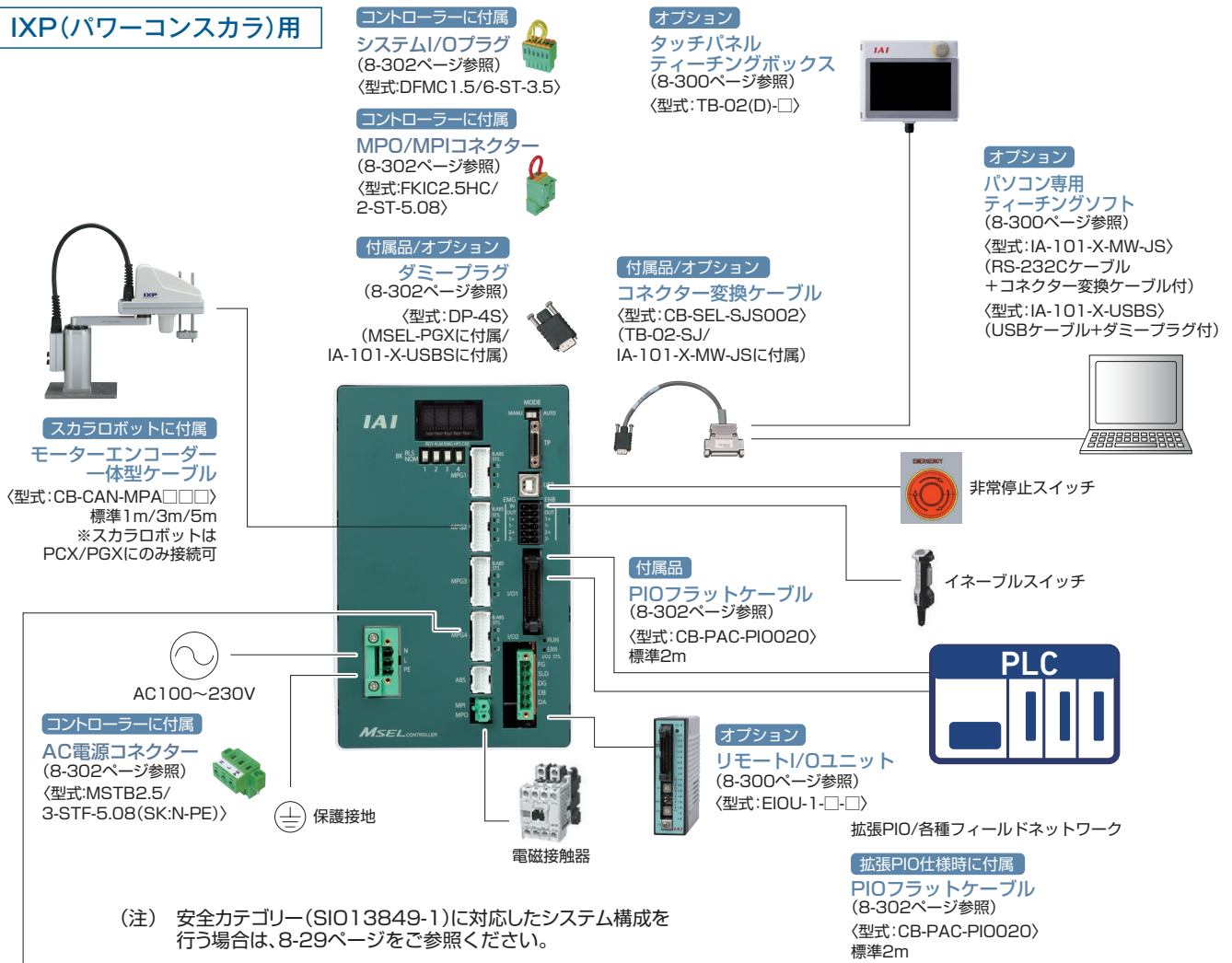
0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※CC2, DV2選択時は、分岐配線用の二股コネクタが付属されます。
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。
※SE1, SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。
SE1用: CB-TTA-232□□□
SE2用: CB-TTA-485□□□(-TERM)
詳細はB-301ページを参照ください。

※□には下記の記号が入ります。
N:標準仕様
C:クリーン仕様
W:防塵・防滴仕様

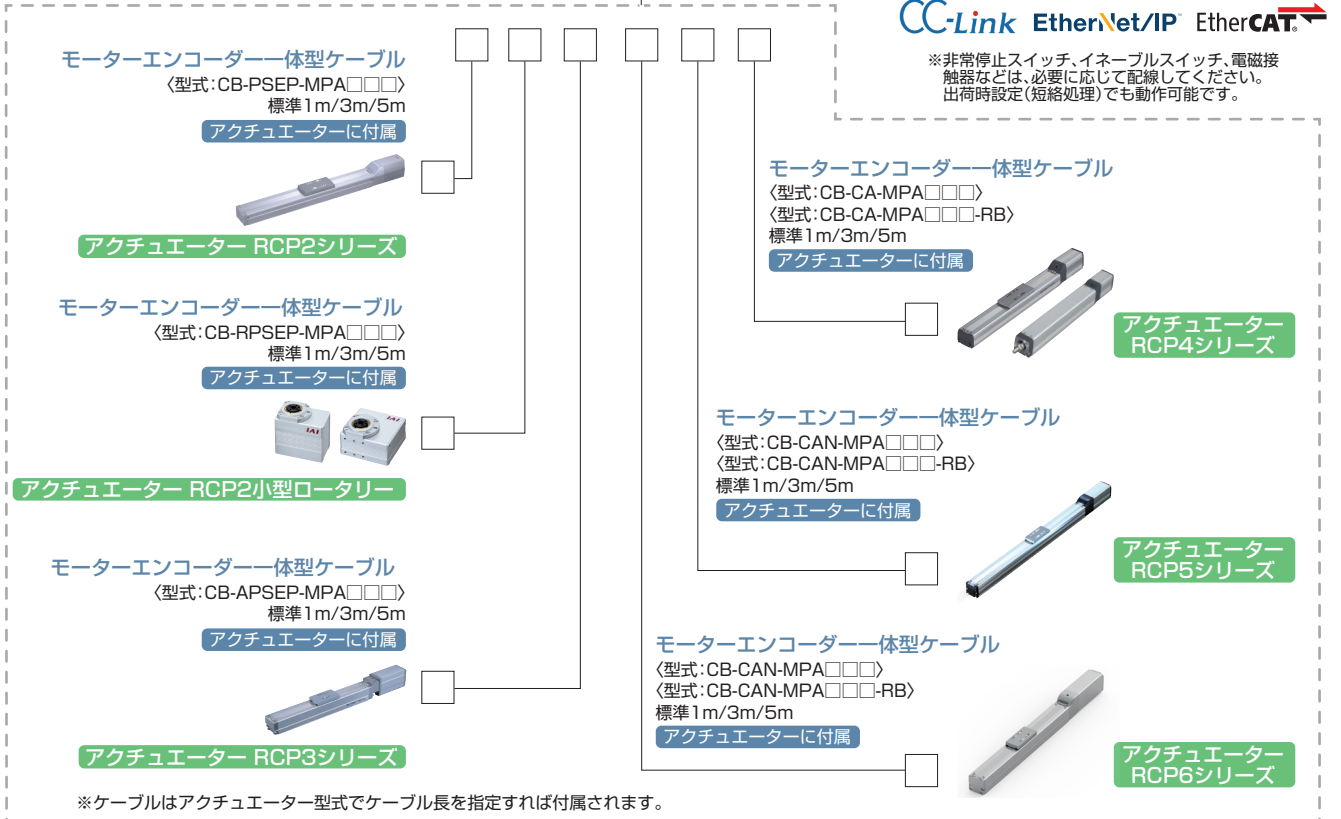
システム構成

IXP(パワーコンスカラ)用



〈接続可能アクチュエーター〉

※MSEL-PCX/PGXはIXP3軸仕様時に接続が可能



RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルススレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB (サーボスレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)

X-SEL (RA/SA)

単軸ロボット / 直交ロボット / リニアサーボ /
RCS4/RCS3/RCS2 シリーズ用
プログラムコントローラー



(※) ULはSAタイプのみ対応

型式項目

(注) 複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入ください。(例、ブレーキ+原点センサー→BL)

XSEL - [] - [] - [] [] [] [] - ([] [] []) - [] [] - [] [] - [] [] - [] []

シリーズ タイプ 接続軸数 モーター種類 エンコーダ種類 オプション(注) モーター種類 エンコーダ種類 オプション(注) ネットワーク専用スロット(スロット1)(スロット2) I/Oスロット(スロット1)(スロット2) I/Oケーブル長 電源電圧

RA	標準タイプ					WAI	バッテリーレスアブソインクリメンタル	E	未使用	E	未使用	0	ケーブルなし
SA	安全カテゴリ対応タイプ					A	アブソリュート仕様	EP	EtherNet/IP	DV	DeviceNet	2	2m(標準)
		1	1軸仕様	5	5軸仕様	G	擬似アブソ	EC	EtherCAT	CC	CC-Link	3	3m
		2	2軸仕様	6	6軸仕様	AI	インデックスアブソ			CIE	CC-Link IE Field	5	5m
		3	3軸仕様	7	7軸仕様	AM	多回転アブソ			PR	PROFIBUS-DP		
		4	4軸仕様	8	8軸仕様								

(※)EPとCIEの同時接続はできません。

(※)I/Oスロットで入出力ボード(N□/P□)を選択しない場合は、I/Oケーブル長の記号を0(ケーブルなし)としてください。

E	未使用	P1	入力32/出力16(PNP)	2	単相AC200V
N1	入力32/出力16(NPN)	P2	入力16/出力32(PNP)	2L	リニア専用単相AC200V
N2	入力16/出力32(NPN)	P3	入力48/出力48(PNP)	3	三相AC200V
N3	入力48/出力48(NPN)			3L	リニア専用三相AC200V

(例) 12 : 12Wサーボモーター対応

ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

(30D・30R・200S対象アクチュエーター)

- コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
- コントローラーモーター種類「30R」…RS
- コントローラーモーター種類「200S」…LSA/LSASの一部機種

※選定時の注意点は8-308ページを参照ください。

【型式例】

XSEL - RA - 4 - 200WAI - 100WAI - 60A - 30A - EPDV - N1E - 2 - 3

シリーズ タイプ 軸数 接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダ種類 ネットワーク専用スロット1 スロット1/2 I/Oケーブル長 電源電圧

標準価格の一例 ※機器構成により価格が異なります。詳細はお問い合わせください。	コントローラー機器構成	
	接続アクチュエーター：200Wバッテリーレスアブソ仕様アクチュエーター×4軸 電源電圧：単相200V、オプション：入力32/出力16(NPN)I/O付、ブレーキ無仕様	
	XSEL-RA	XSEL-SA
	-	-

■XSEL-RA/SAに接続できないアクチュエーター

- ・ロボシリンダー：RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
- ・ロボシリンダー：RCS2-□□N(インクリメンタル)
- ・ロボシリンダー：RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源)
- ・リニアサーボアクチュエーター：LSAシリーズ
- ・ナット回転型アクチュエーター：NS-SXM□/SZM□(インクリメンタル)
- ・サーボプレス：RCS3シリーズ

システム構成

■XSEL-RA/SA

オプション

パソコン専用ティーチングソフト

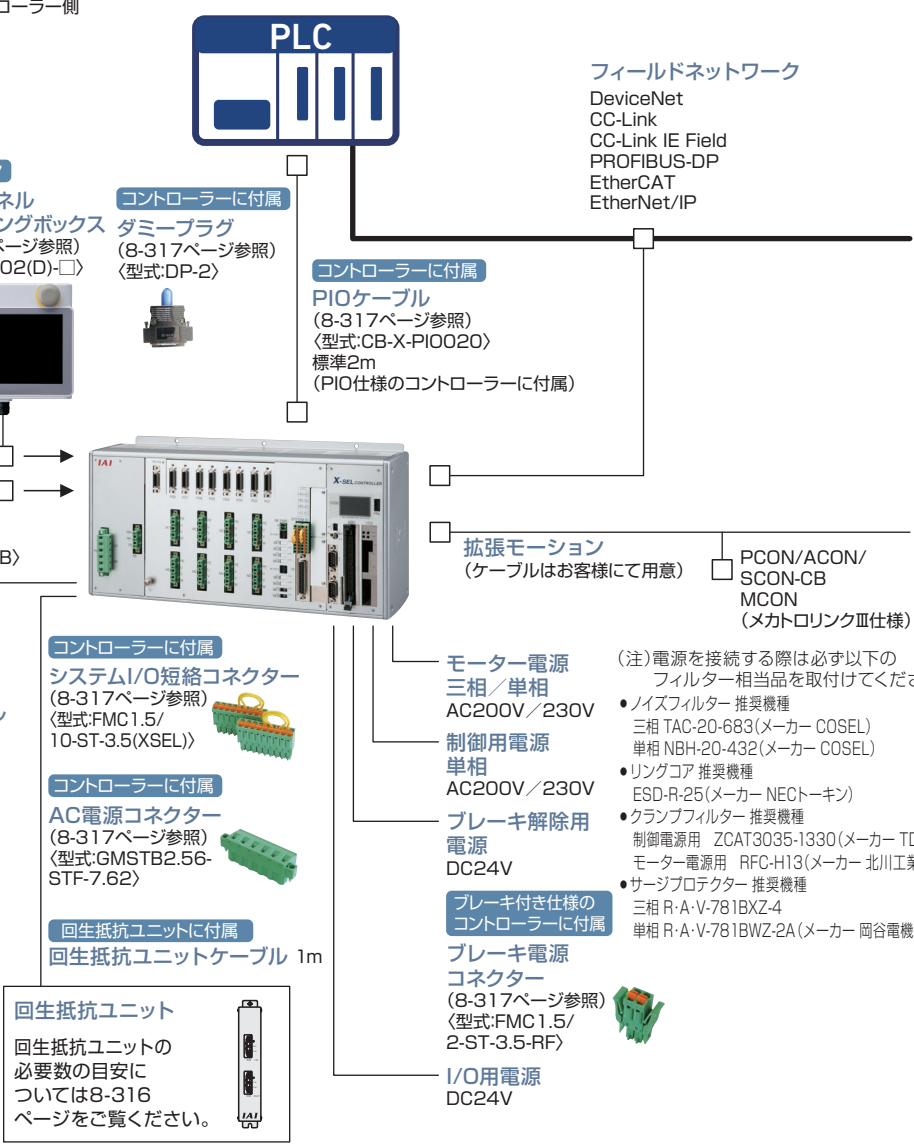
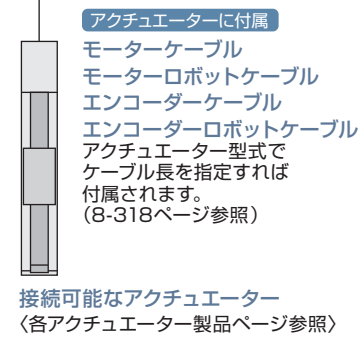
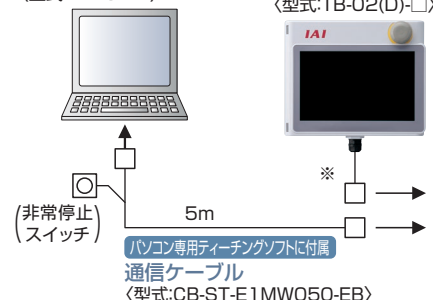
(8-315ページ参照) ※P=PC側、C=コントローラー側

XSEL-RA用

- ◎RS-232C-◎RS-232C
〈型式:IA-101-X-MW〉
- ◎USB-◎RS-232C
〈型式:IA-101-X-USBMW〉
- ◎USB-◎USB/Ethernet
〈型式:IA-101-N〉

XSEL-SA用

- ◎RS-232C-◎RS-232C
〈型式:IA-101-XA-MW〉
- ◎USB-◎USB/Ethernet
〈型式:IA-101-N〉



※ XSEL-SA にて安全カテゴリー (ISO13849-1) に対応したシステム構成を行う場合は、8-29 ページを参照ください。

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアプス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアプス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

X-SEL (P/Q)

単軸ロボット / 直交ロボット / リニアサーボ /
RCS4/RCS3/RCS2 シリーズ用
プログラムコントローラー



(※) ULはQタイプのみ対応

型式項目

(注) 複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入ください。(例、ブレーキ+原点センサー→BL)

※2~6軸の表記は使用する軸数に依存します。

XSEL - [] - [] - [] - [] - [] - ([] [] []) - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ タイプ 接続軸数 (1軸目内容) (注) (2~6軸目内容) (注) ネットワーク (スロット1) (スロット2) (スロット3) (スロット4) I/Oケーブル長 電源電圧

モーター種類 エンコーダ種類 オプション モーター種類 エンコーダ種類 オプション 専用スロット 標準I/O 拡張I/O

P 標準タイプ	Q 安全カテゴリ対応タイプ
----------------	----------------------

B ブレーキ	C クリープセンサー	HA 高加減速仕様	L 原点センサー/LS対応	M マスター軸指定	S スレーブ軸指定
---------------	-------------------	------------------	----------------------	------------------	------------------

WAI バッテリーレスアブソインクリメンタル	A アブソリュート	G 擬似アブソ	AI インデックスアブソ	AM 多回転アブソ
-------------------------------	------------------	----------------	---------------------	------------------

WAI バッテリーレスアブソインクリメンタル	A アブソリュート	G 擬似アブソ	AI インデックスアブソ	AM 多回転アブソ
-------------------------------	------------------	----------------	---------------------	------------------

B ブレーキ	C クリープセンサー	HA 高加減速仕様	L 原点センサー/LS対応	M マスター軸指定	S スレーブ軸指定
---------------	-------------------	------------------	----------------------	------------------	------------------

2 単相AC200V	3 三相AC200V	2L リニア専用単相AC200V	3L リニア専用三相AC200V
-------------------	-------------------	-------------------------	-------------------------

※リニアサーボアクチュエーターを動作させる場合は2L, 3Lの記号をご記入ください。それ以外は2, 3の記号をご記入ください。

0 ケーブルなし	2 2m (標準)	3 3m	5 5m
-----------------	------------------	-------------	-------------

※標準I/O, 拡張I/Oで入力出力ボード (N□/P□) を選択しない場合は、I/Oケーブル長の記号を0(ケーブルなし)としてください。

E 未使用	N1 入力32 / 出力16 (NPN)	N2 入力16 / 出力32 (NPN)	N3 入力48 / 出力48 (NPN)	P1 入力32 / 出力16 (PNP)	P2 入力16 / 出力32 (PNP)	P3 入力48 / 出力48 (PNP)	MC バルブ入出力ボード(※)	S 拡張I/Oベース付
--------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------	------------------------	--------------------

※拡張I/Oに対して最大2枚装着可能です。
※拡張I/Oは装着せず拡張I/Oベースのみ装着する場合は、右のようになります。

S	S	S
----------	----------	----------

(スロット2) (スロット3) (スロット4) 拡張I/O

12	12W	100	100W	300S	300W
20	20W	100S	100W	400	400W
30D	30W	150	150W	600	600W
30R	30W	200	200W	750	750W
60	60W	200S	200W	1000	1000W

(例) 12:12Wサーボモーター対応

12	12W	100	100W	300S	300W
20	20W	100S	100W	400	400W
30D	30W	150	150W	600	600W
30R	30W	200	200W	750	750W
60	60W	200S	200W	1000	1000W

(例) 12:12Wサーボモーター対応

(例) 12:12Wサーボモーター対応

(例) 12:12Wサーボモーター対応

ご注意
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(30D・30R・200S対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
●コントローラーモーター種類「30R」…RS

※選定時の注意点は8-322ページを参照ください。

【型式例】

XSEL - P - 4 - 200WAI - 100WAI - 60A - 30A - CC - N1 - N1N1E - 2 - 3

シリーズ タイプ 軸数 接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダ種類 ネットワーク専用スロット1 スロット1 スロット2/3/4 I/O 電源電圧

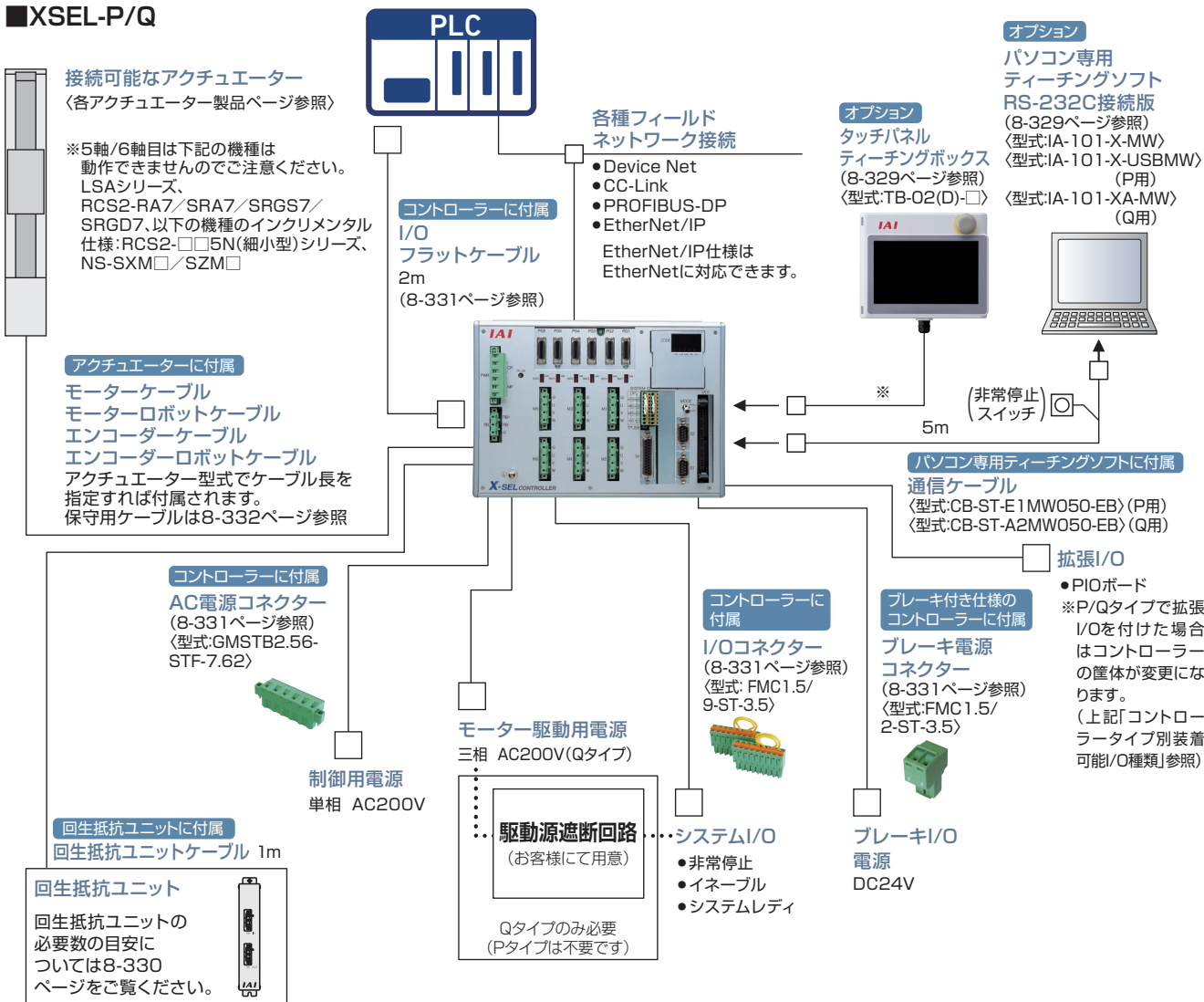
I/Oスロット内容 ケーブル長

標準価格の一例 ※機器構成により価格が異なります。詳細はお問い合わせください。	コントローラー機器構成	
	接続アクチュエーター：200Wバッテリーレスアブソ仕様アクチュエーター×4軸 電源電圧：単相200V, オプション：入力32/出力16 (NPN) I/O付, ブレーキ無仕様	
	XSEL-P	XSEL-Q

- XSEL-P/Qに接続できないアクチュエーター
- ・サーボプレス：RCS3シリーズ
 - (以下のアクチュエーターは、5軸目/6軸目には接続できません。)
 - ・ロボシリンダー：RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
 - ・ロボシリンダー：RCS2-□□N (インクリメンタル)
 - ・リニアサーボアクチュエーター：LSAシリーズ
 - ・ナット回転型アクチュエーター：NS-SXM□/SZM□ (インクリメンタル)

システム構成

XSEL-P/Q



(注)電源を接続する際は必ず以下のフィルター相当品を取付けてください。

- ノイズフィルター 推奨機種 三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- リングコア 推奨機種 ESD-R-25(メーカー NECトーキン)
- クランプフィルター 推奨機種 制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)
モーター電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
- サージプロテクター 推奨機種 三相 R・A・V-781BXZ-4
単相 R・A・V-781BWZ-2A
(メーカー 岡谷電機産業)

※ XSEL-Qにて安全カテゴリー (ISO13849-1) に対応したシステム構成を行う場合は、8-29を参照ください。

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

PCON

X-SEL

スカラロボット用 プログラムコントローラー

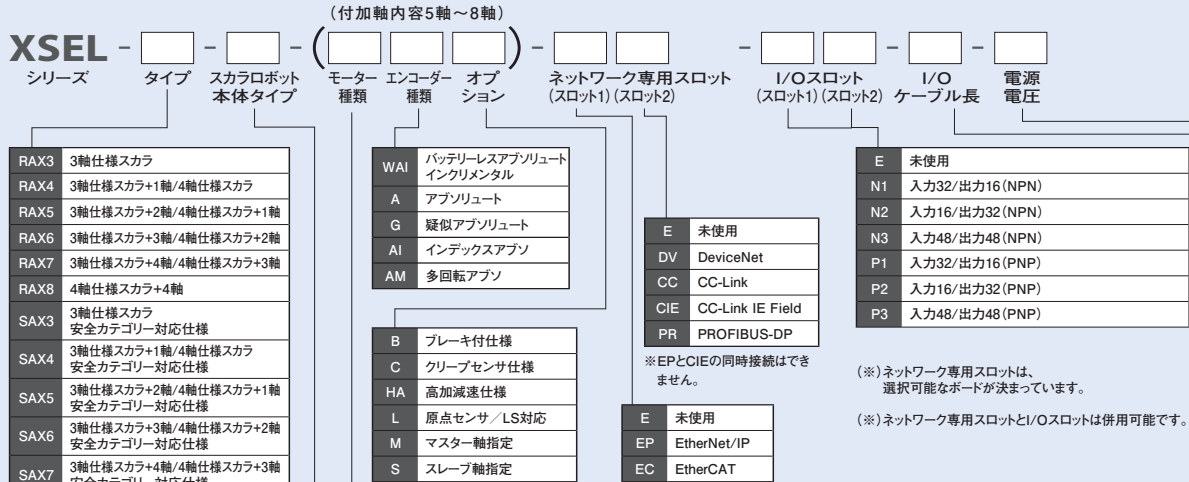


(※1) IX-NNN10040/12040と接続する場合、非対応

●スカラロボット IXA 対象

型式項目

[XSEL-RAX/SAX タイプ]



※接続するスカラロボットのタイプおよび接続付加軸により筐体サイズが変わります。詳細は8-342ページの外形寸法を参照ください。

3NNN1805	IXA-3NNN1805	3N□N6018	IXA-3N□N6018
4NNN1805	IXA-4NNN1805	3N□N6033	IXA-3N□N6033
3N□N3015	IXA-3N□N3015	4N□N6018	IXA-4N□N6018
4N□N3015	IXA-4N□N3015	4N□N6033	IXA-4N□N6033
3N□N4518	IXA-3N□N4518	4N□N8020	IXA-4N□N8020
3N□N4533	IXA-3N□N4533	4N□N8040	IXA-4N□N8040
4N□N4518	IXA-4N□N4518	4N□N10020	IXA-4N□N10020
4N□N4533	IXA-4N□N4533	4N□N10040	IXA-4N□N10040
		4NHN10040	IXA-4NHN10040
		4NHN12040	IXA-4NHN12040
		4NSW3015	IXA-4NSW3015
		4NSW4518	IXA-4NSW4518
		4NSW4533	IXA-4NSW4533
		4NSW6018	IXA-4NSW6018
		4NSW6033	IXA-4NSW6033
		4NSC3015	IXA-4NSC3015
		4NSC4518	IXA-4NSC4518
		4NSC4533	IXA-4NSC4533
		4NSC6018	IXA-4NSC6018
		4NSC6033	IXA-4NSC6033

※□には下記の記号が入ります
N:標準タイプ
S:高速タイプ

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	DS用30W	200S	リニア用200W
30R	RS用30W	300	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	リニア用100W	750	750W

(例) 12 : 12Wサーボモーター対応

ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

(30D・30R・100S/200S対象アクチュエーター)

- コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
- コントローラーモーター種類「30R」…RS
- コントローラーモーター種類「100S/200S」…LSAS

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m
3	三相200V

※選定時の注意点は8-335ページを参照ください。

接続不可アクチュエーター(付加軸)

リニアサーボアクチュエーター(LSASシリーズ以外)、RCS2-□□5N(インクリメンタル仕様)、RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/SRGD7BD、NS-SXM□/SZM□(共にインクリメンタル仕様のみ)、RCS3-CT□、RCS2-RA13R(ロードセル付)、RCS3-RA□R、DD/DDA(高分解能仕様)

付加軸の接続に関する制限

スカラ用コントローラーにおいて、スカラロボット以外に接続できる付加軸アクチュエーターのモーターW数の合計には制限があります。下表“合計W数と接続可能軸数”以内になるように選定してください。

スカラロボット型式		XSEL-RAX/SAXへ接続可能な合計W数と接続可能軸数		
		合計W数	接続可能軸数	
標準タイプ	IXA-3NNN1805	合計1500W以下(1軸最大750W)	最大4軸(5~8軸目)	
	IXA-3NNN3015			
	IXA-3NNN45□□			
	IXA-3NNN60□□	合計600W以下(1軸最大700W)		
	IXA-4NNN1805			
	IXA-4NNN3015			
	IXA-4NNN45□□	合計600W以下(1軸最大600W)		最大3軸(6~8軸目)
	IXA-4NNN60□□			
	IXA-4NNN80□□			
IXA-4NNN100□□	接続不可			
IXA-3NSN3015 / 4NSN3015				
IXA-3NSN45□□ / 4NSN45□□				
IXA-3NSN60□□ / 4NSN60□□				
IXA-4NSN80□□				
IXA-4NSN100□□				
IXA-4NHN10040				
IXA-4NHN12040				
IXA-4NSW3015				
IXA-4NSW45□□				
IXA-4NSW60□□				
IXA-4NSC3015				
IXA-4NSC4518				
IXA-4NSC4533				
IXA-4NSC6018				
IXA-4NSC6033				

(ご注意)

- 高速タイプ(防塵防滴仕様、クリーンルーム仕様品含む)、高可搬タイプのスカラロボットは付加軸を接続することができません。
- 標準タイプに付加軸を追加する場合は、全て8軸筐体のコントローラーとなります。3軸仕様のスカラロボット(IXA-3NNN□□□□)の場合、4軸目に付加軸を接続することができません。XSELコントローラーの5~8軸目に接続可能です。

付加軸にダイレクトドライブモーター (DD/DDA)を接続する場合の接続可能なアクチュエーター W数の算出

DD/DDAモーターシリーズを接続する場合は、下表"コントローラーW数計算用出力値"を元にW数を算出し、最大接続台数以内の台数になるように選定してください。

また、DD/DDAシリーズの合計W数とDD/DDAシリーズ以外のアクチュエーターのW数が、1600W以下になるように選定してください。

DD/DDAモーターW数換算表

アクチュエーター型式	対応ドライバー出力[W]	DD/DDAモーター最大接続台数[台]	コントローラーW数計算用出力値[W]
LT18S/LT18CS	200	8	200
LH18S/LH18CS	600	2	600

RCON

RSEL

REC

RSEL

(直交型6軸)

RCP6S

PCON

-CB/CFB

PCON

-CBP

(パルスレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON

-CB

SCON

-CB

(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

-RA/SA

XSEL

-P/Q

XSEL

(スカラ)

●スカラロボット IXA 対象

システム構成

■XSEL-RAX/SAXタイプ

RCON
RSEL
REC
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON -CB/CFB
PCON -CB (パルスレス)
PCON
ACON-CB
DCON-CB
ACON DCON
SCON -CB
SCON -CB (サーボレス)
SSEL
MSEL
XSEL -RA/SA
XSEL -P/Q
XSEL (スカラ)

オプション

パソコン専用ティーチングソフト (8-344, 345ページ参照)

※ⓐ=PC側、ⓒ=コントローラー側

XSEL-RAX用

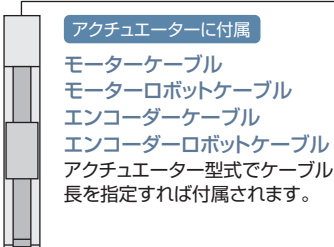
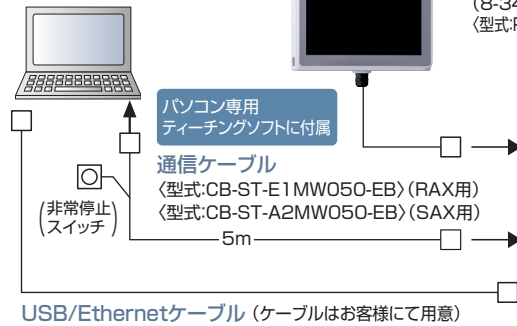
- ⓐRS-232C-ⓒRS-232C (型式:IA-101-X-MW)
- ⓐUSB-ⓒRS-232C (型式:IA-101-X-USBMW)
- ⓐUSB-ⓒUSB/Ethernet (型式:IA-101-N)

XSEL-SAX用

- ⓐRS-232C-ⓒRS-232C (型式:IA-101-XA-MW)
- ⓐUSB-ⓒUSB/Ethernet (型式:IA-101-N)

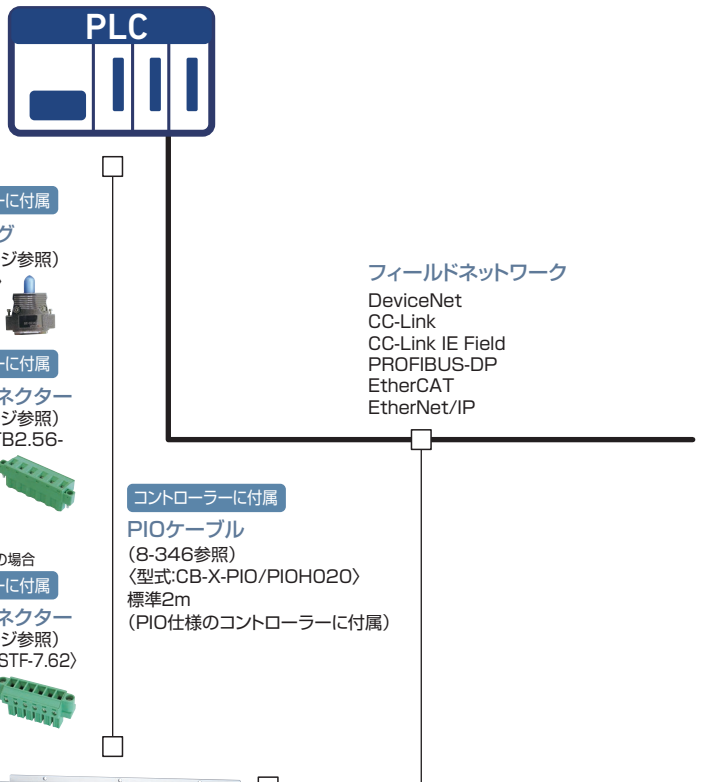
オプション

タッチパネル
ティーチングボックス (8-344ページ参照)
(型式:TB-02(D)-□)



接続可能なアクチュエーター(5~8軸目)
<単軸ロボット、直交ロボット、リニアサーボ、RCS2/RCS3/RCS4シリーズ>

(注1) ブレーキ付きアクチュエーターを接続する場合、コントローラーにブレーキ用電源+24Vの供給が必要です。



拡張モーション (ケーブルはお客様にて用意) PCON/ACON/SCON-CB, MCON (メカトロリンクⅢ仕様)

モーター電源 三相 AC200V/230V
制御用電源 单相 AC200V/230V
ブレーキ解除用 (注1) 電源 DC24V

駆動源遮断回路 (お客様にて用意)
※駆動源遮断回路の詳細はお問い合わせください。
※SAXのみ必要 (RAXは不要です)

- ※電源を接続する際は必ず以下のフィルター相当品を取り付けてください。
- ノイズフィルター 推奨機種
三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
单相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
下記のスカラロボットは推奨機種が異なるので取扱説明書をご確認ください。
・IXA-NSN80□□/100□□
・IXA-NHN10040/12040
 - リングコア 推奨機種
ESD-R-25(メーカー NECトーキン)
 - クランプフィルター 推奨機種
制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)
モータ電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
下記のスカラロボットは推奨機種が異なるので取扱説明書をご確認ください。
・IXA-NSN80□□/100□□
・IXA-NHN10040/12040
 - サージプロテクター 推奨機種
三相 R-A-V-781BXZ-4
单相 R-A-V-781BWZ-2A (メーカー 岡谷電機産業)

ブレーキ付き仕様の
コントローラーに付属
ブレーキ電源
コネクター (8-346ページ参照) (型式:FMC1.5/2-ST-3.5-RF)



I/O用電源 DC24V

コントローラーに付属
システムI/O短絡コネクター (8-346ページ参照) (型式:FMC1.5/10-ST-3.5(XSEL))



回生抵抗ユニットに付属
回生抵抗ユニットケーブル 1m

オプション 回生抵抗ユニット
回生抵抗ユニットの必要数の目安については8-345ページをご覧ください。



※XSEL-SAXにて安全カテゴリ(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページを参照ください。

MEMO

Horizontal dotted lines for writing.

コントローラー(抜粋)

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL
(スカラ)

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁
0-9		
4B	R軸ブレーキ	5-699
5VC	手首ユニットエア継手付き	5-699
5WCS	手首ユニット配線カラー付き	5-699
A		
A0		6-321, 7-409, 7-710
A1		3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 7-409, 7-710
A1E/A1S/A3E/A3S	ケーブル取出し方向	3-605, 5-527, 7-409
A2		4-583, 6-321, 7-710
A3		3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 7-710
A6	ケーブル取出し方向逆側	3-605
AB-3	アプソバッテリー	7-417
AB-5	アプソデータ保存用バッテリー/ 交換用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー	8-241, 8-266, 8-278, 8-290, 8-309, 8-317, 8-331
AB-5-CS	アプソデータ保存用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー (ケース付き)	8-241, 8-266, 8-278, 8-290
AB-5-CS3	アプソデータ保存用バッテリー (ケース付き)	8-278
AB-6	アプソバッテリー	7-417
AB-7	交換用バッテリー	8-97, 8-139, 8-205, 8-241, 8-302, 8-357
AB-8	交換用バッテリー	2-516
AC1/AC1.5/AC2/AC3	アクチュエーターケーブル□m仕様	6-321
AC5	アクチュエーターケーブル長変更	2-477, 6-321, 7-710
AC10/AC15	アクチュエーターケーブル長変更 (フッ素ゴム被覆仕様)	2-477
ACF2/ACF5	アクチュエーターケーブル長変更 (フッ素ゴム被覆仕様)	2-477
ACON-CB/CGB	コントローラー	8-231
ACON-CYB/PLB/POB	コントローラー	8-245
ACR	RCON-EC接続仕様	2-477
ADTB	ディッチングボックス用 アクチュエーター駆動電源ユニット	2-557
AHT	本体前面(反モーター側)組付け穴 =タップ穴仕様	6-321
AK-04	パルス変換器	8-237, 8-256
AL	アルマイト処理追加	7-710
AP	TTA支柱追加オプション	5-647
APL/APR	エアパーシジョン継手付き仕様	2-477
AQ	AQシール	3-605, 5-527, 7-409
AR	防錆黒色皮膜処理	6-321
AT	ケーブル取出し方向	7-710
B		
B	ブレーキ(標準仕様)	3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 6-107, 6-321, 7-409, 7-710
BE	ブレーキ(配線エンド側取出し)	3-605, 6-321, 7-409
BL	ブレーキ(配線左側取出し)	3-605, 6-321, 7-409
BN	ブレーキ(ブレーキボックス無し)	4-583, 6-107
BR	ブレーキ(配線右側取出し)	3-605, 6-321, 7-409
C		
C	クリーブセンサー	3-605, 5-527, 7-409
CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-90
CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-90
CB-APSEP-AB005	コントローラー・アプソバッテリー ユニット間接続ケーブル	8-205, 8-241
CB-APSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	1-91
CB-ASEP2-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-91
CB-CA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-91
CB-CAN-AJ002	変換ケーブル	1-104
CB-CAN-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-92, 8-206, 8-227, 8-303
CB-CAN2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-92
CB-CFA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-92, 8-206

型 式	内 容	掲載頁
CB-CFA2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-93, 8-206
CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-93, 8-206
CB-CON-LB005	コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	8-29, 8-360
CB-CVN-BJ002	インターフェイスボックス変換ケーブル	2-504
CB-DS-PIO□□□	I/Oケーブル	1-102
CB-EC-PW□□□-RB	エレシリンダー用モーター電源ケーブル	1-99, 2-512
CB-EC-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (ユーザー配線仕様)	2-505, 2-512
CB-EC2-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (ユーザー配線仕様、4方向コネクタ)	2-505
CB-REC-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (RCON-EC接続仕様)	2-505, 2-512, 2-542
CB-REC2-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (RCON-EC接続仕様、4方向コネクタ)	2-505, 2-542
CB-IXA-BK□□□-1	ブレーキケーブル (IXA-□NNN30/□NNN45)	5-830, 8-348
CB-IXA-BK□□□-2	ブレーキケーブル (IXA-□NNN60)	5-830, 8-348
CB-IXA-BK□□□-3	ブレーキケーブル (IXA-□NSN30/□NSN45/□ NSN60)	5-830, 8-348
CB-IXA-USR□□□-CS	ユーザーケーブル (IXA用 背面パネルのユーザー配線用 D-subコネクタに接続して使用)	5-831
CB-IXP-USR□□□-AS	ツール側ユーザーケーブル (IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-831
CB-IXP-USR□□□-CS	PLC等上位側ユーザーケーブル (IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-831
CB-LDC-CTL□□□-JY	ブレーキボックス付属ケーブル	8-270
CB-MSEL-AB005	アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	8-302
CB-PAC-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	1-102, 5-644
CB-PAD-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	1-102
CB-PAD-PIOS□□□	I/Oフラットケーブル	1-102
CB-PSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	1-93, 8-206
CB-RCA-SIO050	外部機器通信ケーブル	2-504, 2-511, 8-95, 8-189, 8-204, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	1-94
CB-RCC-MA□□□(-RB)	モーター(ロボット)ケーブル	1-95, 8-266, 8-278
CB-RCP6S-PWBIO□□□(-RB)	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間接続ケーブル	8-190
CB-RCP6S-PWBIO□□□-JY1(-RB)	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	8-190
CB-RCP6S-RLY□□□(-RB)	ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間接続ケーブル	8-190
CB-RCP6S-RLY□□□-JY1(-RB)	ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間延長ケーブル	8-190
CB-RCS2-PA□□□	エンコーダーケーブル	1-97, 8-318
CB-RCS2-PLA□□□	エンコーダーケーブル	1-97, 8-278
CB-RCS2-PLDA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	8-278
CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-97
CB-RCS2-PLLA010	ロードセル配線付エンコーダーケーブル	8-270
CB-RCS3-MA□□□-RB	モーター(ロボット)ケーブル	1-95
CB-RCS3-PLA□□□-RB	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-96
CB-RE-CTL□□□	拡張ユニット用ケーブル	1-104, 8-64, 8-108
CB-RPSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	1-95
CB-SC-PIOS□□□	パルス列制御用ケーブル	1-103
CB-SC-REU010	回生抵抗接続ケーブル	8-96, 8-138, 8-173, 8-265, 8-277, 8-289
CB-SC-STO□□□	ドライバー停止機能用I/Oケーブル	1-103
CB-SEL-SJS002	コネクタ変換ケーブル	8-172, 8-289, 8-300, 8-359, 8-356
CB-SEL-USB030	USBケーブル	5-652, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-252, 8-265, 8-277, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
CB-SEL26H-LBS005	コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	8-29, 8-360
CB-ST-A2MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-XA-MW用)	5-652, 8-316, 8-345
CB-ST-E1MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-X-MW用)	5-652, 8-137, 8-172, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
CB-ST-REU010	XSEL用回生抵抗接続ケーブル	2-511, 8-316
CB-TB1-C002	TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	2-555, 8-359

型式	内容	掲載頁
CB-TB1-GC002	TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	8-359
CB-TB1-X002	TB-02 プログラムコントローラー接続用ケーブル	8-359
CB-TTA-232□□□□ (RS232C接続ポート用)		5-655
CB-TTA-485□□□□ (RS485接続ポート用 終端処理なし)	拡張SIOボード用接続ケーブル	5-655
CB-TTA-485□□□□-TERM (RS485接続ポート用 終端処理あり)		5-655
CB-TTA-PIOJ005	I/O変換ケーブル	5-653
CB-X-MA□□□□	モーターケーブル	1-96, 5-829
CB-X-PIO□□□□	I/Oケーブル	5-830, 8-317
CB-X-PIOH□□□□		8-317
CB-X1-PA□□□□	エンコーダーケーブル	1-98, 5-829
CB-X1-PA□□□□-AWG24	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-98
CB-X1-PA□□□□-WC	エンコーダーケーブル防滴シリーズ	1-98, 8-347
CB-X1-PLA□□□□		1-98
CB-X1-PLA□□□□-AWG24	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-98
CB-X2-PLA□□□□		1-97, 8-278
CB-X3-PA□□□□		1-97, 8-318
CB-XEU-MA□□□□	モーターケーブル	1-96, 8-348
CB-XMC-MA□□□□		1-96, 8-266
CC	CC-Link	8-15
CC	フィールドネットワーク接続用ボード	8-306, 8-334
CE	CE対応オプション	3-606, 4-583, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
CIE	CC-Link IE Field	8-15
CIM	天吊り取付け仕様	3-606
CJB/CJL/CJR/CJT	ケーブル取出し方向変更	2-478, 3-606, 4-583, 5-528, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
CJBB/CJSB/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	ケーブル取出し方向(RCP6-GRT7)	6-322
CJO	ケーブル取出し方向変更	3-606, 4-583, 5-528, 6-107, 7-409, 7-710
CL	クリーブセンサー(反対側取付け仕様)	3-605, 5-527, 7-409
CN	CompoNet	8-15
CNS	小型コネクタ仕様	4-583, 7-410, 7-710
CO	本体カバー	5-527, 5-647, 6-322, 7-710
CRS-XBA		5-659
CRS-XBB		5-663
CRS-XGA		5-667
CRS-XGB		5-671
CRS-XZCZ	CRS 直交ロボット	5-679
CRS-XZCY		5-675
CRS-XZDZ		5-687
CRS-XZDY		5-683
CRS-XZEZ		5-695
CRS-XZEY		5-691
CS	エアシリンダー互換取付けプレート	2-473
CSM	天吊り・横立て取付け仕様	3-606
CT1		3-613
CT2		3-691
CT3/CT4	ケーブルベアオプション	3-606, 3-613, 3-691
CT5/CT6		3-691
CVR	ケーブル(エア継手)勝手違い	6-322

D

DB	ダブルガイドブロック	4-584
DCB	軸先端Dカット仕様(背面)	6-322
DCL	軸先端Dカット仕様(左面)	6-322
DCON-CB/CGB		8-230
DCON-CYB/PLB/POB	コントローラー	8-243
DCR	軸先端Dカット仕様(右面)	6-322
DCT	軸先端Dカット仕様(前面)	6-322
DDA-FL-□	フランジ	6-324, 7-410
DDA-LH18C		6-267
DDA-LH18C-B	DDA ダイレクトドライブモーター	6-271
DDA-LT18C		6-259
DDA-LT18C-B		6-263
DDACR-LH18C	DDACR クリーン仕様	7-361
DDACR-LT18C	ダイレクトドライブモーター	7-357
DDW-LH18C	DDW 防塵防滴仕様 ダイレクトドライブモーター	7-663
DL/DR	デジタルスピコン取付け方向	2-479
DP-2	ダミープラグ	5-652, 8-317, 8-331

型式	内容	掲載頁
DP-4S		8-139, 8-290, 8-302
DP-5	ダミープラグ	8-97, 8-205, 8-242, 8-266, 8-278
DV	DeviceNet	8-15

E		
EB	吊り金具	2-479, 3-606, 3-692
EC-CSB-T3-(ストローク)	エアシリンダー互換取付けプレート	2-496
EC-GRB8		2-375
EC-GRB10	EC グリッパ	2-379
EC-GRB13		2-383
ECM	EtherCAT モーション	8-15
EC-R6_DR6		2-267
EC-R7_DR7		2-271
EC-RR3_DRR3		2-275
EC-RR4_DRR4		2-281
EC-RR6_DRR6		2-287
EC-RR7_DRR7		2-291
EC-RR6□AH_DRR6□AH		2-295
EC-RR6X□AH_DRR6X□AH		2-299
EC-RR7□AH_DRR7□AH		2-303
EC-RR7X□AH_DRR7X□AH		2-307
EC-RR3□R_DRR3□R		2-311
EC-RR4□R_DRR4□R	EC ロッド	2-315
EC-RR6□R_DRR6□R		2-319
EC-RR7□R_DRR7□R		2-323
EC-RR6□AHR_DRR6□AHR		2-327
EC-RR7□AHR_DRR7□AHR		2-331
EC-RP4		2-335
EC-RP5		2-337
EC-GS4		2-341
EC-GD4		2-343
EC-GD5		2-345
EC-GDS3		2-259
EC-GDB3		2-263
EC-SRG11		2-349
EC-SRG15		2-353
EC-S6□D		2-445
EC-S7□D		2-449
EC-S6□W		2-453
EC-S7□W	EC 防塵防滴仕様	2-457
EC-R6□W		2-461
EC-R7□W		2-465
EC-RR6□W		2-469
EC-RR7□W		2-473
EC-RTC9		2-387
EC-RTC12	EC ローター	2-391
EC-RTC18		2-395
EC-S3_DS3		2-109
EC-S4_DS4		2-121
EC-S6_DS6		2-133
EC-S7_DS7		2-145
EC-S6□AH_DS6□AH		2-157
EC-S7□AH_DS7□AH		2-167
EC-WS10_DWS10		2-177
EC-WS12_DWS12		2-181
EC-B6S_B6SU_DB6S_ DB6SU		2-185
EC-B7S_B7SU_DB7S_ DB7SU		2-189
EC-S3□R_DS3□R		2-109
EC-S4□R_DS4□R		2-121
EC-S6□R_DS6□R		2-133
EC-S7□R_DS7□R		2-145
EC-S6□AHR_DS6□AHR	EC スライダー	2-157
EC-S7□AHR_DS7□AHR		2-167
EC-S10		2-233
EC-S10X		2-237
EC-S13		2-241
EC-S13X		2-245
EC-S15		2-249
EC-S15X		2-253
EC-SL3		2-105
EC-S3□A/DS3□A		2-115
EC-S4□A/DS4□A		2-127
EC-S6□A/DS6□A		2-139
EC-S7□A/DS7□A		2-151
EC-S6X□AH/DS6X□AH		2-163
EC-S7X□AH/DS7X□AH		2-173
EC-WS10□R/DWS10□R		2-225

カタログ掲載製品一覧 〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁
EC-WS12□R/DWS12□R	EC スライダー	2-229
EC-S3□CR_DS3□CR		2-407
EC-S4□CR_DS4□CR		2-413
EC-S6□CR_DS6□CR		2-419
EC-S7□CR_DS7□CR		2-423
EC-S6□AHCR_DS6□AHCR	EC クリーン仕様	2-427
EC-S7□AHCR_DS7□AHCR		2-431
EC-WS10□CR/DWS10□CR		2-435
EC-WS12□CR/DWS12□CR		2-439
EC-ST11		2-399
EC-ST15	EC ストッパー	2-401
EC-ST15ME		2-403
EC-TC4		2-361
EC-TC5		2-363
EC-TW4	EC テーブル	2-367
EC-TW5		2-369
EC-T3		2-357
ECW-CVNWL-CB-ACR	インターフェイスボックス	2-496
EP	EtherNet/IP	8-15
ERC2-MU□		1-198
ERC3-MURA□-□-□	モーター	1-198
ERC3-MUSA□-□-□		1-197
ES	外付けストッパー	2-480
ESD-R-25	リングコア	8-307, 8-321
ET5/ET6	ケーブルベアオプション	3-606, 3-613
ET7/ET8		3-606, 3-613
EXC	拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	5-825

F		
F1/F2	Y軸取付け前後位置変更	5-647
FB	フランジブラケット	6-323, 7-410, 7-711
FFA	先端アダプター	2-480, 4-584, 7-711
FL	フランジ(前)	2-481, 4-585, 6-107, 6-324, 7-410, 7-712
FLR	フランジ(後)	4-587
FS	フロントスペーサー	2-482
FST	ケーブル固定金具(前側)	2-483
FT	フート金具	2-483, 3-607, 4-588, 6-109, 7-411, 7-714
FT2/FT4		4-591
FT4/FT6	本体金具付仕様(TTA専用)	5-647
FTP	フートプレート	5-528
FZ	ZR軸位置変更オプション	5-647

G		
G1		2-487, 3-607, 4-591, 7-716
G3/G4	指定グリース塗布仕様	3-607, 4-591, 7-411, 7-716
G5		2-487
GE	食品用グリース指定	7-716
GRP-1	グリップベルト	8-359
GRS-MEG		6-121
GRS-MIG	GRS ソレノイドグリッパ	6-121
GRS-RCH-M		6-326
GRS-RCH-S		6-326
GRS-RSL-M	ゴムカバー取付け	6-326
GRS-RSL-S		6-326
GRS-S1N-M		6-326
GRS-S1N-S		6-326
GRS-S1P-M		6-326
GRS-S1P-S	センサー	6-326
GRS-S2N-M		6-326
GRS-S2N-S		6-326
GRS-S2P-M		6-326
GRS-S2P-S		6-326
GRS-SEG		6-117
GRS-SIG	GRS ソレノイドグリッパ	6-117
GS2/GS3/GS4	ガイド取付け方向	4-591
GT2/GT3/GT4	ガイド取付け方向/ケーブル取付け方向 (EC-GS4/TC4/TC5用)	2-487

H		
H1/H2	Y軸取付け高さ位置変更	5-648
HA	高加減速対応	3-607, 4-591
HFL/HFR	本体取付けブラケット(天吊り仕様)	7-716
HLA	高可搬質量設定	3-607
HPR	高精度仕様	3-607, 7-411

型 式	内 容	掲載頁
HS	原点確認センサー	3-607, 4-591, 7-716
HSL/HSR		3-607, 4-591, 7-411

I		
IA	IAネット	5-642, 8-15
IA-101-N		8-137, 8-172, 8-315, 8-344
IA-101-TTA-USB		5-652
IA-101-X-MW		5-652, 8-137, 8-315, 8-344
IA-101-X-MW-JS		8-137, 8-172, 8-289, 8-300
IA-101-X-USBMW		5-652, 8-307, 8-315, 8-344
IA-101-X-USBS		8-289, 8-300
IA-101-XA-MW	パソコン対応ソフト	5-652, 8-172, 8-316, 8-345
IA-OS		8-59, 8-95, 8-163, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
IA-OS-C		8-95, 8-163, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
IA-110-DD-4	プレーキボックス	6-321
IA-CV-USB	USB変換アダプター	5-652, 8-344
IA-LB-TGS	TPアダプター	8-29, 8-360
ICSA4/ICSPA4-BB□HZRS	ICSA4/ICSPA4 単軸ロボット 4輪組合せ	5-511
ICSA4/ICSPA4-BE□HZRM		5-513
ICSB2/ICSPB2-BA□H		5-211
ICSB2/ICSPB2-BA□M		5-213
ICSB2/ICSPB2-BB□H		5-215
ICSB2/ICSPB2-BB□M		5-213
ICSB2/ICSPB2-BC□H		5-219
ICSB2/ICSPB2-BC□M		5-221
ICSB2/ICSPB2-BE□H		5-227
ICSB2/ICSPB2-BE□M		5-229
ICSB2/ICSPB2-BE□S		5-225
ICSB2/ICSPB2-BG□S		5-235
ICSB2/ICSPB2-BP□H		5-239
ICSB2/ICSPB2-BP□M		5-241
ICSB2/ICSPB2-BC□H		5-247
ICSB2/ICSPB2-BM□M		5-249
ICSB2/ICSPB2-BD□H		5-223
ICSB2/ICSPB2-BF□S		5-231
ICSB2/ICSPB2-BF□H		5-233
ICSB2/ICSPB2-BH□S		5-237
ICSB2/ICSPB2-BQ□H		5-243
ICSB2/ICSPB2-BQ□M		5-245
ICSB2/ICSPB2-G1□H		5-303
ICSB2/ICSPB2-G2□H		5-305
ICSB2/ICSPB2-GB□H		5-307
ICSB2/ICSPB2-GB□M		5-309
ICSB2/ICSPB2-GC□H		5-311
ICSB2/ICSPB2-GC□M	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2輪組合せ	5-313
ICSB2/ICSPB2-GD□H		5-315
ICSB2/ICSPB2-GE□H		5-317
ICSB2/ICSPB2-GE□M		5-319
ICSB2/ICSPB2-GF□H		5-321
ICSB2/ICSPB2-GG□H		5-323
ICSB2/ICSPB2-GG□M		5-325
ICSB2/ICSPB2-GH□H		5-327
ICSB2/ICSPB2-S1C□H		5-255
ICSB2/ICSPB2-S1C□M		5-257
ICSB2/ICSPB2-S2C□H		5-259
ICSB2/ICSPB2-SA□H		5-251
ICSB2/ICSPB2-SA□M		5-253
ICSB2/ICSPB2-SG□H		5-263
ICSB2/ICSPB2-SG□S		5-261
ICSB2/ICSPB2-YBA□H		5-291
ICSB2/ICSPB2-YBA□M		5-293
ICSB2/ICSPB2-YBC□H		5-295
ICSB2/ICSPB2-YBC□M		5-297
ICSB2/ICSPB2-YBG□H		5-301
ICSB2/ICSPB2-YBG□S		5-299
ICSB2/ICSPB2-YSA□H		5-281
ICSB2/ICSPB2-YSA□M		5-283
ICSB2/ICSPB2-YSC□H		5-285
ICSB2/ICSPB2-YSC□M		5-287

型式	内容	掲載頁	型式	内容	掲載頁
ICSB2/ICSPB2-YSG□H		5-289	ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□		5-493
ICSB2/ICSPB2-Z1C□H		5-269	ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M		5-495
ICSB2/ICSPB2-Z1C□M		5-271	ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L		5-469
ICSB2/ICSPB2-Z2C□H		5-273	ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□		5-471
ICSB2/ICSPB2-ZA□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合わせ	5-265	ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□		5-473
ICSB2/ICSPB2-ZA□M		5-267	ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□		5-497
ICSB2/ICSPB2-ZD□H		5-275	ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□		5-499
ICSB2/ICSPB2-ZG□S		5-277	ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-501
ICSB2/ICSPB2-ZH□S	5-279	ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L	5-503		
ICSB3/ICSPB3-BA□MB1□	5-331	ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L	5-475		
ICSB3/ICSPB3-BB□HB1□	5-333	ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□	5-477		
ICSB3/ICSPB3-BB□MB1□	5-335	ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□	5-479		
ICSB3/ICSPB3-BC□HB1□	5-337	ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□	5-505		
ICSB3/ICSPB3-BC□HB2□	5-339	ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□	5-507		
ICSB3/ICSPB3-BC□HB3□	5-341	ICSB3/ICSPB3-Z3C□HS1H	5-421		
ICSB3/ICSPB3-BC□MB2□	5-343	ICSB3/ICSPB3-Z3G□HS2H	5-423		
ICSB3/ICSPB3-BC□MB3□	5-345	ICSPA4-B3NA1H	ICSPA4 単軸ロボット 4軸組合わせ	5-515	
ICSB3/ICSPB3-BE□HB1□	5-353	ICSPA4-B3NA1M		5-517	
ICSB3/ICSPB3-BE□HB2□	5-355	ICSPA6-B3NA1HB3□	ICSPA6 単軸ロボット 6軸組合わせ	5-519	
ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□	5-357	ICSPA6-B3NA1HS3M		5-523	
ICSB3/ICSPB3-BP□HB3□	5-365	ICSPA6-B3NA1MB3□		5-521	
ICSB3/ICSPB3-BP□HB4H	5-367	ICSPA6-B3NA1MS3M		5-525	
ICSB3/ICSPB3-BP□MB3M	5-369	IFA-SA□□-100	IFA スライダータイプ	3-587	
ICSB3/ICSPB3-BP□MB4M	5-371	IFA-MA□□-200		3-461	
ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H	5-381	IFA-MA□□-400	3-462		
ICSB3/ICSPB3-BM□MB4M	5-383	IK2-P6XBB1□□S	5-77		
ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□	5-347	IK2-P6XBB2□□S	5-79		
ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□	5-349	IK2-P6XBB3□□S	5-81		
ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□	5-351	IK2-P6XBC1□□S	5-71		
ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□	5-359	IK2-P6XBC2□□S	5-73		
ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□	5-361	IK2-P6XBC3□□S	5-75		
ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□	5-363	IK2-P6XBD1□□S	5-65		
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB3□	5-373	IK2-P6XBD2□□S	5-67		
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB4H	5-375	IK2-P6XBD3□□S	5-69		
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB3M	5-377	IK2-P6XBE1□□S	5-89		
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB4M	5-379	IK2-P6XBE2□□S	5-91		
ICSB3/ICSPB3-BA□MS1□	5-385	IK2-P6XBE3□□S	5-93		
ICSB3/ICSPB3-BB□HS1□	5-387	IK2-P6XBF1□□S	5-83		
ICSB3/ICSPB3-BB□MS1□	5-389	IK2-P6XBF2□□S	5-85		
ICSB3/ICSPB3-BC□HS1□	5-391	IK2-P6XBF3□□S	5-87		
ICSB3/ICSPB3-BC□HS3M	5-393	IK2-P6YBB1□□S	5-107		
ICSB3/ICSPB3-BC□MS3M	5-395	IK2-P6YBB2□□S	IK2 ロボリンダー 2軸組合わせ	5-109	
ICSB3/ICSPB3-BE□HS1□	5-401	IK2-P6YBB3□□S		5-111	
ICSB3/ICSPB3-BE□HS3M	5-403	IK2-P6YBC1□□S	5-101		
ICSB3/ICSPB3-BP□HS4□	5-409	IK2-P6YBC2□□S	5-103		
ICSB3/ICSPB3-BP□MS4□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-411	IK2-P6YBC3□□S	5-105	
ICSB3/ICSPB3-BM□HS4H		5-417	IK2-P6YBD1□□S	5-95	
ICSB3/ICSPB3-BM□MS4M	5-419	IK2-P6YBD2□□S	5-97		
ICSB3/ICSPB3-BD□HS1□	5-397	IK2-P6YBD3□□S	5-99		
ICSB3/ICSPB3-BD□HS3M	5-399	IK2-P6YBG1□□S	5-125		
ICSB3/ICSPB3-BF□HS1□	5-405	IK2-P6YBG2□□S	5-127		
ICSB3/ICSPB3-BF□HS3M	5-407	IK2-P6YBG3□□S	5-130		
ICSB3/ICSPB3-BQ□HS4□	5-413	IK2-P6YBH1□□S	5-119		
ICSB3/ICSPB3-BQ□MS4□	5-415	IK2-P6YBH2□□S	5-121		
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB1□	5-425	IK2-P6YBH3□□S	5-123		
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB2□	5-427	IK2-P6YBH1□□S	5-113		
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB3□	5-429	IK2-P6YBI2□□S	5-115		
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS1□	5-437	IK2-P6YBI3□□S	5-117		
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS2L	5-439	IK3-P6BBB1□□S	5-142		
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS3M	5-441	IK3-P6BBB2□□S	5-145		
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB1□	5-431	IK3-P6BBB3□□S	5-148		
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB2□	5-433	IK3-P6BBC1□□S	5-133		
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB3□	5-435	IK3-P6BBC2□□S	5-136		
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS1□	5-443	IK3-P6BBC3□□S	5-139		
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L	5-445	IK3-P6BBE1□□S	5-160		
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS3M	5-447	IK3-P6BBE2□□S	5-164		
ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□	5-449	IK3-P6BBE3□□S	5-168		
ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□	5-481	IK3-P6BBF1□□S	5-151		
ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□	5-451	IK3-P6BBF2□□S	5-154		
ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□	5-483	IK3-P6BBF3□□S	5-157		
ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□	5-453	IK3-P6BBG1□□S	5-181		
ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□	5-455	IK3-P6BBG2□□S	5-184		
ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H	5-457	IK3-P6BBG3□□S	5-187		
ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□	5-485	IK3-P6BBH1□□S	5-172		
ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M	5-487	IK3-P6BBH2□□S	5-175		
ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L	5-459	IK3-P6BBH3□□S	5-178		
ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M	5-461	IK4-P6BBB1□□S	5-190		
ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□	5-489	IK4-P6BBB2□□S	5-193		
ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M	5-491	IK4-P6BBB3□□S	5-196		
ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□	5-463	IK4-P6BBF1□□S	5-199		
ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□	5-465	IK4-P6BBF2□□S	5-202		
ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H	5-467	IK4-P6BBF3□□S	5-205		

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型式	内容	掲載頁
ISB/ISPB-LXL-200		3-431
ISB/ISPB-LXL-400		3-435
ISB/ISPB-LXM-200		3-423
ISB/ISPB-LXM-400		3-427
ISB/ISPB-LXMX-200		3-439
ISB/ISPB-LXMX-400		3-443
ISB/ISPB-LXUWX-200		3-447
ISB/ISPB-LXUWX-400		3-451
ISB/ISPB-MXL-100	ISB/ISPB スライダータイプ	3-403
ISB/ISPB-MXL-200		3-407
ISB/ISPB-MXM-100		3-391
ISB/ISPB-MXM-200		3-395
ISB/ISPB-MXXM-200		3-415
ISB/ISPB-SXL-60		3-383
ISB/ISPB-SXM-60		3-375
ISB/ISPB-WXM-750		3-455
ISB/ISPB-WXXM-750		3-459
ISB-MXL-400		3-411
ISB-MXM-400		3-399
ISB-MXXM-400	ISB スライダータイプ(3倍リード)	3-419
ISB-SXL-100		3-387
ISB-SXM-100		3-379
ISDACR/ISPDACR-W-600		7-239
ISDACR/ISPDACR-W-750		7-243
ISDACR/ISPDACR-WX-600	ISDACR/ISPDACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-247
ISDACR/ISPDACR-WX-750		7-251
ISDB/ISPDB-L-200		3-507
ISDB/ISPDB-L-400		3-511
ISDB/ISPDB-LX-200		3-515
ISDB/ISPDB-LX-400	ISDB/ISPDB スライダータイプ	3-519
ISDB/ISPDB-M-100		3-487
ISDB/ISPDB-M-200		3-491
ISDB/ISPDB-MX-200		3-499
ISDB/ISPDB-S-60		3-479
ISDB-M-400		3-495
ISDB-MX-400	ISDB スライダータイプ(3倍リード)	3-503
ISDB-S-100		3-483
ISDBCR/ISPDBCR-L- -□□□-ESD		7-219
ISDBCR/ISPDBCR-L-200		7-195
ISDBCR/ISPDBCR-L-400	ISDBCR/ISPDBCR クリーン仕様 スライダータイプ	7-199
ISDBCR/ISPDBCR-LX-200		7-203
ISDBCR/ISPDBCR-LX-400		7-207
ISDBCR/ISPDBCR-M- -□□□-ESD		7-215
ISDBCR/ISPDBCR-M-100		7-183
ISDBCR/ISPDBCR-M-200		7-187
ISDBCR/ISPDBCR-MX-200	ISDBCR/ISPDBCR クリーン仕様 スライダータイプ	7-191
ISDBCR/ISPDBCR-S		7-179
ISDBCR/ISPDBCR-S- -□□□-ESD		7-211
ISWA/ISPWA-L-200		7-451
ISWA/ISPWA-L-400		7-455
ISWA/ISPWA-M-100	ISWA/ISPWA 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-443
ISWA/ISPWA-M-200		7-447
ISWA/ISPWA-S		7-439
IX-FL-1	フランジ	5-827, 7-416
IX-FL-4		5-827
IXA-FL-1	フランジ(IXA用)	5-827
IXA-MC-1	IXAユーザー配線用メタルキャップ	7-723
IXA-3NNN1805/4NNN1805		5-753
IXA-3NNN3015/4NNN3015		5-757
IXA-3NNN45□□/4NNN45□□		5-761
IXA-3NNN60□□/4NNN60□□		5-767
IXA-4NNN8020/4NNN8040		5-773
IXA-4NNN10020/4NNN10040		5-779
IXA-3NSN3015/4NSN3015	IXA スカラロボット	5-785
IXA-3NSN45□□/4NSN45□□		5-789
IXA-3NSN60□□/4NSN60□□		5-795
IXA-4NSN8020/4NSN8040		5-801
IXA-4NSN10020/4NSN10040		5-807
IXA-4NHN10040		5-813
IXA-4NHN12040		5-819
IXA-4NSC3015		7-391
IXA-4NSC45□□	IXA-NSC クリーン仕様 スカラロボット	7-395
IXA-4NSC60□□		7-401
IXA-4NSW3015		7-691
IXA-4NSW4518/4NSW4533	IXA 防塵防滴仕様 スカラロボット	7-695
IXA-4NSW6018/4NSW6033		7-701
IXA-PLF-EW-1		5-827
IXA-PLF-RW-1	フランジ(IXA用)	5-827

型式	内容	掲載頁
IXA-SST-ZW-1/2		5-828
IXA-TST-ZW-1/2	ステータス(IXA用)	5-828
IXA-SVP-1	ソレノイドバルブセット	5-828
IXP-3C3515/4C3515		7-367
IXP-3C4515/4C4515	IXP クリーン仕様 パワーコンスカラ	7-373
IXP-3C5520/4C5520		7-379
IXP-3C6520/4C6520		7-385
IXP-3N1808/4N1808		5-709
IXP-3N2508/4N2508		5-713
IXP-3N3515/3N3510/4N3515	IXP パワーコンスカラ	5-719
IXP-3N4515/3N4510/4N4515		5-727
IXP-3N5520/3N5515/4N5520		5-735
IXP-3N6520/3N6515/4N6520		5-743
IXP-3W3515/4W3515		7-669
IXP-3W4515/4W4515	IXP 防塵防滴仕様 パワーコンスカラ	7-675
IXP-3W5520/4W5520		7-681
IXP-3W6520/4W6520		7-685
IXP-FL-1		5-826
IXP-FL-2/3	フランジ(IXP用)	5-826, 7-416, 7-724

J		
JG-IXA1/2/4		5-826
JG-WUM		6-324
JG-WUS	アブソリュートリセット用ジグ	6-324
JG-ZRM		6-293
JG-ZRS		6-291
JM-08	パルス変換器	8-256, 8-272

K		
K	キー溝付仕様	6-324
K1/K3	コネクタケーブル取出し方向変更	4-592, 7-412, 7-716
K2		4-592
KFA	先端アダプター(キー溝)	4-592, 7-717

L		
L	原点リミットスイッチ(標準)	3-608, 3-692, 5-529, 6-324, 7-412
LA	省電力対応	3-608, 4-592, 7-717, 7-412
LCT/LCN	ロードセル付き	6-111
LED	LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	5-825
LL	原点リミットスイッチ(反対側取付け)	3-608, 5-529, 7-412
LM/LLM	シンク動作時マスター軸指定	3-608, 7-412
LSA-S10HM		3-653
LSA-S10HS		3-649
LSA-S10SM		3-645
LSA-S10SS		3-641
LSA-S6SM		3-621
LSA-S6SS		3-617
LSA-S8HM		3-637
LSA-S8HS		3-633
LSA-S8SM		3-629
LSA-S8SS		3-625
LSA-W21HM	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-687
LSA-W21HS		3-685
LSA-W21SM		3-683
LSA-W21SS		3-681
LSAS-N10SM		3-661
LSAS-N10SS		3-657
LSAS-N15HM		3-677
LSAS-N15HS		3-673
LSAS-N15SM		3-669
LSAS-N15SS		3-665

M		
MD	防錆皮膜処理	3-608
MJF	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-325
ML	MECHATROLINK I/II	8-15
ML/MR	モーター折返し方向	2-487, 3-608, 4-592, 5-648, 6-111, 6-325
ML3	MECHATROLINK III	8-15, 8-82
MLE/MLS/MRE/MRS	ケーブル取出し方向変更	3-608
MOB/MOL/MOR/MOT	モーター取付け方向変更	2-487
MSEL-ABB	アブソリュートリボックス	8-294, 8-302
MSEL-PC/PG/PCF/PGF/PCX/PGX	コントローラー	8-354
ML/MR/ MT	モーター折返し方向	4-592, 6-111, 6-325, 7-717

型式	内容	掲載頁
MT□/MR□/ML□	モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	4-593, 6-111
N		
NBH-20-432	ノイズフィルター	8-321, 8-336
NCO	カバーなし仕様	3-609
NF2010A-UP	ノイズフィルター	8-256, 8-270, 8-281
NFA	先端アダプター(雌ねじ)	2-488, 4-593, 7-717
NJ	ナックルジョイント	2-489, 4-594
NJPB	ナックルジョイント+揺動受け金具	2-490
NM	原点逆仕様	2-490, 3-609, 4-595, 5-529, 5-648, 6-326, 7-412, 7-718
NSA-LXMM		3-543
NSA-LXMS		3-537
NSA-LXMSX		3-549
NSA-LXMXM		3-555
NSA-MXMM	NSA スライダータイプ	3-531
NSA-MXMS		3-525
NSA-WXMM		3-567
NSA-WXMS		3-561
NSA-WXMSX		3-573
NSA-WXMXM		3-579
NT3/NT4	標準ケーブルベアなし	3-609, 3-613
NTB/NTBL/NTBR	Tスロットナットバー	4-595, 7-719
O		
OS	操作部脱着可能仕様	5-648
P		
PCON-CB/CGB/CFB/CGFB		8-191
PCON-CBP/CGBP	コントローラー	8-207
PCON-CYB/PLB/POB		8-217
PN	PNP仕様	2-490, 5-642
PR	PROFIBUS-DP	8-15
PR	フィールドネットワーク接続用ボード	8-306, 8-334
PRT	PROFINET	8-15
PSA-200-□	モーター駆動用DC電源	8-96, 8-138
PSA-24/24L	DC24V電源	8-163, 8-349
PTH/PTN	機器取付け用サイドプレート	5-648
PU-1	パネルユニット	8-281
Q		
QR	クレビス金具	2-491, 4-597
QRPB	クレビス金具+揺動受け金具	2-492
R		
RCA-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-586, 4-587
RCA-FLR-□	フランジ(後)	4-587
RCA-FT-□	フート金具	3-607, 4-590, 7-411
RCA-NJ-RA□	ナックルジョイント	4-595
RCA-QR-RA□	クレビス金具	4-598
RCA-RA3C		4-261
RCA-RA3R	RCA ロッドタイプ	4-269
RCA-RA4C		4-265
RCA-RA4R		4-271
RCA-RP-RA□	背面取付けプレート	4-598
RCA-SA4C		3-227
RCA-SA4R		3-239
RCA-SA5C	RCA スライダータイプ	3-231
RCA-SA5R		3-243
RCA-SA6C		3-235
RCA-SA6R		3-247
RCA-SS-SA4	スライダースペース	3-610, 7-414
RCA-TRF-□		4-599
RCA-TRR-□	トラニオン金具	4-599
RCA2-GD3NA		4-235
RCA2-GD4NA	RCA2 ロッドタイプ	4-251
RCA2-GS3NA		4-231
RCA2-GS4NA		4-247
RCA2-MU□	RCA2交換用モーター	1-200
RCA2-RN3NA		4-227
RCA2-RN4NA		4-243
RCA2-RP3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-229
RCA2-RP4NA		4-245
RCA2-SD3NA		4-239
RCA2-SD4NA		4-255

型式	内容	掲載頁
RCA2-TCA3NA		4-511
RCA2-TCA4NA		4-517
RCA2-TFA3NA	RCA2 テーブルタイプ	4-515
RCA2-TFA4NA		4-521
RCA2-TWA3NA		4-513
RCA2-TWA4NA		4-519
RCA2CR-GD3NB		7-265
RCA2CR-GD4NB		7-281
RCA2CR-GS3NB		7-261
RCA2CR-GS4NB		7-277
RCA2CR-RN3NB	RCA2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-257
RCA2CR-RN4NB		7-273
RCA2CR-RP3NB		7-259
RCA2CR-RP4NB		7-275
RCA2CR-SD3NB		7-269
RCA2CR-SD4NB		7-285
RCA2W-GD3NB		7-571
RCA2W-GD4NB		7-587
RCA2W-GS3NB		7-567
RCA2W-GS4NB		7-583
RCA2W-RN3NB	RCA2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-563
RCA2W-RN4NB		7-579
RCA2W-RP3NB		7-565
RCA2W-RP4NB		7-581
RCA2W-SD3NB		7-575
RCA2W-SD4NB		7-591
RCACR-SA4C		7-123
RCACR-SA5C	RCACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-127
RCACR-SA6C		7-131
RCB-110-RA13-0	プレーキボックス	1-251, 4-362, 5-512, 5-514, 6-98
RCB-CV-USB	USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	8-95, 8-137, 8-163, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
RCB-LB-TGS	TPアダプター(ポジションコントローラー用)	8-29, 8-360
RCB-P6PLC	PLC接続ユニット(RCP6S用)	8-184
RCD-GRSNA	RCD グリップタイプ	6-127
RCD-RA1DA	RCD ロッドタイプ	4-223
RCH/RSL	ゴムカバー取付け	6-326
RCM-CV-APCS	変換ユニット	8-185
RCM-P6□C	RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	8-185
RCM-P6GW	ゲートウェイユニット(RCP6S用)	8-179
RCM-P6HUB	ハブユニット(RCP6S用)	8-183
RCON	コントローラー	8-57
RCON-ABU-A		8-68, 8-74, 8-87, 8-112, 8-118, 8-130
RCON-ABU-P	簡易アプソユニット(R-unit用)	8-68, 8-74, 8-87, 8-112, 8-118, 8-130
RCON-AC-1		8-74, 8-84, 8-106, 8-109, 8-112, 8-116, 8-118, 8-127
RCON-AC-2	ドライバーユニット(R-unit用)	8-74, 8-84, 8-118, 8-127
RCON-DC-1		8-68, 8-74, 8-84, 8-118, 8-127
RCON-DC-2		8-74, 8-84, 8-118, 8-127
RCON-EXT		8-68, 8-74, 8-86, 8-94, 8-118, 8-129, 8-136
RCON-EXT-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用)	8-74, 8-86, 8-94, 8-112, 8-118, 8-129, 8-136
RCON-EXT-TR		8-72, 8-86, 8-98, 8-116, 8-129, 8-140
RCON-FU	ファンユニット(R-unit用)	8-74, 8-97, 8-118, 8-139
RCON-FUH	ファンユニット (R-unit 200Vドライバー用ファンユニット)	8-74, 8-97, 8-118, 8-139
RCON-GW/GWG-CC		8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93
RCON-GW/GWG-CIE	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93
RCON-GW/GWG-DV		8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁	型 式	内 容	掲載頁
RCON-GW/GWG-EC		8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93	RCP2CR-RTB/RTBL		7-337
RCON-GW/GWG-ECM		8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93	RCP2CR-RTBB/RTBBL		7-341
RCON-GW/GWG-EP		8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93	RCP2CR-RTBS/RTBSL	RCP2CR クリーン仕様 ロータリータイプ	7-333
RCON-GW/GWG-ML3	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-61, 8-69, 8-74, 8-82, 8-93	RCP2CR-RTC/RTCL		7-349
RCON-GW/GWG-PR		8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93	RCP2CR-RTCB/RTCBL		7-353
RCON-GW/GWG-PRT		8-61, 8-69, 8-74, 8-82, 8-93	RCP2CR-RTCS/RTCSL		7-345
RCON-GW/GWG-SSN		8-61, 8-69, 8-74, 8-83, 8-93	RCP2W-GR3SM		7-633
RCON-GW-TR	ターミナルユニット(R-unit用)	8-68, 8-74, 8-87, 8-112, 8-118, 8-130	RCP2W-GR3SS		7-629
RCON-GW-TRE	ターミナルユニット (REC用ターミナルユニット)	8-152, 8-159	RCP2W-GRLS	RCP2W 防塵防滴仕様 グリッパタイプ	7-619
RCON-GW-TRS	ターミナルユニット (RCON/RSEL用ターミナルユニット)	8-68, 8-74, 8-87, 8-112, 8-118, 8-130	RCP2W-GRM		7-625
RCON-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用 PIOユニット)	8-68, 8-74, 8-86, 8-94, 8-112, 8-118, 8-129, 8-136	RCP2W-GRS		7-621
RCON-PC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-68, 8-74, 8-84, 8-112, 8-118, 8-127	RCP2W-GRSS		7-615
RCON-PC-2		8-68, 8-74, 8-84, 8-112, 8-118, 8-127	RCP2W-RTB/RTBL		7-643
RCON-PCF-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-68, 8-74, 8-84, 8-118, 8-127	RCP2W-RTBB/RTBBL		7-647
RCON-PS2-3	電源ユニット (R-unit用 200V電源ユニット)	8-68, 8-74, 8-85, 8-112, 8-118, 8-128	RCP2W-RTBS/RTBSL	RCP2W 防塵防滴仕様 ロータリータイプ	7-639
RCON-SC-1	ドライバーユニット (R-unit用 200Vドライバーユニット)	8-68, 8-74, 8-85, 8-112, 8-118, 8-128	RCP2W-RTC/RTCL		7-655
RCP2-FB-□	フランジブラケット	6-323, 7-410, 7-712	RCP2W-RTCB/RTCBL		7-659
RCP2-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-586, 4-587	RCP2W-RTCS/RTCSL		7-651
RCP2-FT-□	フット金具	4-589	RCP3-MU□	モーター	1-194
RCP2-GR3LM		6-209	RCP3-RA2AC		4-191
RCP2-GR3LS		6-207	RCP3-RA2AR	RCP3 ロッドタイプ	4-199
RCP2-GR3SM		6-193	RCP3-RA2BC		4-195
RCP2-GR3SS		6-189	RCP3-RA2BR		4-203
RCP2-GRHB		6-181	RCP3-SA2AC		3-177
RCP2-GRHM	RCP2 グリッパタイプ	6-177	RCP3-SA2AR		3-201
RCP2-GRLS		6-199	RCP3-SA2BC		3-181
RCP2-GRM		6-173	RCP3-SA2BR		3-205
RCP2-GRS		6-169	RCP3-SA3C		3-185
RCP2-GRSS		6-165	RCP3-SA3R	RCP3 スライダータイプ	3-209
RCP2-GRST		6-185	RCP3-SA4C		3-189
RCP2-RTB/RTBL		6-219	RCP3-SA4R		3-213
RCP2-RTBB/RTBBL		6-223	RCP3-SA5C		3-193
RCP2-RTBS/RTBSL	RCP2 ロータリータイプ	6-215	RCP3-SA5R		3-217
RCP2-RTC/RTCL		6-231	RCP3-SA6C		3-197
RCP2-RTCB/RTCBL		6-235	RCP3-SA6R		3-221
RCP2-RTCS/RTCSL		6-227	RCP3-TA3C		4-469
RCP2-SA-□	シャフトアダプター	6-327, 7-413, 7-721	RCP3-TA3R		4-489
RCP2-SB-□	シャフトブラケット	6-328, 7-413, 7-414, 7-721	RCP3-TA4C		4-473
RCP2-SRA4R		4-209	RCP3-TA4R		4-493
RCP2-SRGD4R	RCP2 ロッドタイプ	4-217	RCP3-TA5C	RCP3 テーブルタイプ	4-477
RCP2-SRGS4R		4-213	RCP3-TA5R		4-497
RCP2-TA-□	テーブルアダプター	6-329, 7-415, 7-722	RCP3-TA6C		4-481
RCP2CR-GR3SM		7-327	RCP3-TA6R		4-501
RCP2CR-GR3SS		7-323	RCP3-TA7C		4-485
RCP2CR-GRLS	RCP2CR クリーン仕様 グリッパタイプ	7-313	RCP3-TA7R		4-505
RCP2CR-GRM		7-319	RCP4-FL-□	フランジ(前)	4-586
RCP2CR-GRS		7-315	RCP4-GRLL		6-203
RCP2CR-GRSS		7-309	RCP4-GRLM		6-201
			RCP4-GRLW	RCP4 グリッパタイプ	6-205
			RCP4-GRSLL		6-157
			RCP4-GRSML		6-153
			RCP4-GRSWL		6-161
			RCP4-MURA□/MUSA□	モーター	1-156, 1-193
			RCP4-RA3C		4-173
			RCP4-RA3R	RCP4 ロッドタイプ	4-181
			RCP4-RA5C		4-177
			RCP4-RA5R		4-185
			RCP4-SA3C		3-159
			RCP4-SA3R	RCP4 スライダータイプ	3-167
			RCP4-SA5C		3-163
			RCP4-SA5R		3-171
			RCP4-ST	RCP4 ストップシリンダー	6-287
			RCP4-ST4525E		6-289
			RCP4CR-SA3C	RCP4CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-113
			RCP4CR-SA5C		7-117
			RCP4W-SA5C		7-425
			RCP4W-SA6C	RCP4W 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-429
			RCP4W-SA7C		7-433
			RCP5-BA4/BA4U		3-145
			RCP5-BA6/BA6U	RCP5 ベルトタイプ	3-149
			RCP5-BA7/BA7U		3-153
			RCP5-FL-□	フランジ(前)	4-586
			RCP5-RA10C		4-163
			RCP5-RA10R	RCP5 ロッドタイプ	4-167
			RCP5W-FL-□	フランジ(前)	7-713
			RCP5W-RA10C	RCP5W 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-557
			RCP6/RCP6S-GRST6C		6-137
			RCP6/RCP6S-GRST6R		6-145
			RCP6/RCP6S-GRST7C	RCP6/RCP6S ロングストロークグリッパ	6-141
			RCP6/RCP6S-GRST7R		6-149

型式	内容	掲載頁	型式	内容	掲載頁
RCP6/RCP6S-RA4C		4-65	RCP6-GRT7A		6-129
RCP6/RCP6S-RA4R		4-113	RCP6-GRT7B	RCP6 グリップタイプ	6-133
RCP6/RCP6S-RA6C		4-69	RCP6-KFA-RAA□	先端アダプター(キー溝)	4-592
RCP6/RCP6S-RA6R	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	4-117	RCP6-MJF-GRST□	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-325
RCP6/RCP6S-RA7C		4-73	RCP6-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	4-593, 4-594
RCP6/RCP6S-RA7R		4-121	RCP6-NJ-RAA□R	ナックルジョイント	4-594, 4-595
RCP6/RCP6S-RA8C		4-77	RCP6-NTB-□	Tスロットナットバー	4-595, 4-596
RCP6/RCP6S-RA8R		4-125	RCP6-QR-RAA□R	クレビス金具	4-597
RCP6/RCP6S-RAA4C		4-81	RCP6-RAA4R(ハルスプレス仕様)		6-63
RCP6/RCP6S-RAA4R		4-129	RCP6-RAA6R(ハルスプレス仕様)	RCP6 サーボプレス・ハルスプレス	6-67
RCP6/RCP6S-RAA6C		4-85	RCP6-RAA7R(ハルスプレス仕様)		6-71
RCP6/RCP6S-RAA6R	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-133	RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI		6-315
RCP6/RCP6S-RAA7C		4-89	RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI	RCP6 ローターチャック	6-311
RCP6/RCP6S-RAA7R		4-137	RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI		6-307
RCP6/RCP6S-RAA8C		4-93	RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI		6-303
RCP6/RCP6S-RAA8R		4-141	RCP6-RTFML	RCP6 中空ロータリー	6-239
RCP6/RCP6S-SA4C		3-63	RCP6-SS-GRST7	スライダースペーサー	6-328
RCP6/RCP6S-SA4R		3-103	RCP6-SS-SA□		3-610
RCP6/RCP6S-SA6C		3-69	RCP6S	コントローラー内蔵型アクチュエーター	8-177
RCP6/RCP6S-SA6R	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-109	RCP6W-FFA-RAA□	先端アダプター(フランジ)	7-711
RCP6/RCP6S-SA7C		3-75	RCP6W-FL-□	フランジ(前)	7-712, 7-713
RCP6/RCP6S-SA7R		3-115	RCP6W-FT-□	フート金具	7-714, 7-715, 7-716
RCP6/RCP6S-SA8C		3-81	RCP6W-KFA-RAA□	先端アダプター(キー溝)	7-717
RCP6/RCP6S-SA8R		3-121	RCP6W-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	7-717, 7-718
RCP6/RCP6S-TA4C		4-423, 4-419	RCP6W-NTB-□	Tスロットナットバー	7-719, 7-720
RCP6/RCP6S-TA4R		4-447, 4-443	RCS2-FL-□	フランジ(前)	4-586, 4-587
RCP6/RCP6S-TA6C	RCP6/RCP6S テーブルタイプ	4-431, 4-427	RCS2-FT-□	フート金具	4-590, 6-110
RCP6/RCP6S-TA6R		4-455, 4-451	RCS2-GD5N		4-381
RCP6/RCP6S-TA7C		4-439, 4-435	RCS2-GS5N	RCS2 ロッドタイプ	4-377
RCP6/RCP6S-TA7R		4-463, 4-459	RCS2-RA13R	RCS2 ロッドタイプ サーボプレス	4-359
RCP6/RCP6S-WRA10C		4-97	RCS2-RA5C		6-95
RCP6/RCP6S-WRA10R		4-145	RCS2-RA5R		4-389
RCP6/RCP6S-WRA12C		4-101	RCS2-RGD5C	RCS2 ロッドタイプ	4-397
RCP6/RCP6S-WRA12R	RCP6/RCP6S ワイドロッドタイプ	4-149	RCS2-RGS5C		4-407
RCP6/RCP6S-WRA14C		4-105	RCS2-RN5N		4-399
RCP6/RCP6S-WRA14R		4-153	RCS2-RP5N		4-373
RCP6/RCP6S-WRA16C		4-109	RCS2-RTC10L		4-375
RCP6/RCP6S-WRA16R		4-157	RCS2-RTC12L	RCS2 ロータータイプ	6-249
RCP6/RCP6S-WSA10C		3-87	RCS2-RTC8L/RTC8HL		6-253
RCP6/RCP6S-WSA10R		3-127	RCS2-SA4C		6-245
RCP6/RCP6S-WSA12C		3-91	RCS2-SA4R		3-341
RCP6/RCP6S-WSA12R	RCP6/RCP6S ワイドスライダータイプ	3-131	RCS2-SA5C		3-357
RCP6/RCP6S-WSA14C		3-95	RCS2-SA5R	RCS2 スライダータイプ	3-345
RCP6/RCP6S-WSA14R		3-135	RCS2-SA5R		3-361
RCP6/RCP6S-WSA16C		3-99	RCS2-SA6C		3-349
RCP6/RCP6S-WSA16R		3-139	RCS2-SA6R		3-365
RCP6CR/RCP6SCR-SA4C		7-81	RCS2-SA7C		3-353
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 スライダータイプ	7-85	RCS2-SA7R		3-369
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C		7-89	RCS2-SD5N		4-385
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C		7-93	RCS2-SRA7BD	RCS2 ロッドタイプ	4-393
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C		7-97	RCS2-SRGD7BD		4-411
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-101	RCS2-SRGS7BD		4-403
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C		7-105	RCS2-TCA5N		4-575
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C		7-109	RCS2-TFA5N	RCS2 テーブルタイプ	4-579
RCP6W/RCP6SW-RA4C		7-461	RCS2-TWA5N		4-577
RCP6W/RCP6SW-RA4R		7-509	RCS2CR-GD5NB		7-299
RCP6W/RCP6SW-RA6C		7-465	RCS2CR-GS5NB		7-295
RCP6W/RCP6SW-RA6R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-513	RCS2CR-RN5NB	RCS2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-291
RCP6W/RCP6SW-RA7C		7-469	RCS2CR-RP5NB		7-293
RCP6W/RCP6SW-RA7R		7-517	RCS2CR-SD5NB		7-303
RCP6W/RCP6SW-RA8C		7-473	RCS2W-GD5NB		7-605
RCP6W/RCP6SW-RA8R		7-521	RCS2W-GS5NB		7-601
RCP6W/RCP6SW-RAA4C		7-477	RCS2W-RN5NB	RCS2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-597
RCP6W/RCP6SW-RAA4R		7-525	RCS2W-RP5NB		7-599
RCP6W/RCP6SW-RAA6C		7-481	RCS2W-SD5NB		7-609
RCP6W/RCP6SW-RAA6R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ラジアルシリンダー	7-529	RCS3/RCS3P-SA8C		3-319
RCP6W/RCP6SW-RAA7C		7-485	RCS3/RCS3P-SA8R		3-331
RCP6W/RCP6SW-RAA7R		7-533	RCS3/RCS3P-SS8C	RCS3 スライダータイプ	3-323
RCP6W/RCP6SW-RAA8C		7-489	RCS3/RCS3P-SS8R		3-335
RCP6W/RCP6SW-RAA8R		7-537	RCS3-CT8C		3-327
RCP6W/RCP6SW-WRA10C		7-493	RCS3-CTZ5C	RCS3 テーブルタイプ	4-581
RCP6W/RCP6SW-WRA10R		7-541	RCS3-FT-□	フート金具	6-109, 6-110
RCP6W/RCP6SW-WRA12C		7-497	RCS3-MU□	モーター	1-162, 1-204
RCP6W/RCP6SW-WRA12R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-545	RCS3-RA10R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-91
RCP6W/RCP6SW-WRA14C		7-501	RCS3-RA15R	RCS3 ロッドタイプ	4-363
RCP6W/RCP6SW-WRA14R		7-549		RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-99
RCP6W/RCP6SW-WRA16C		7-505			
RCP6W/RCP6SW-WRA16R		7-553			
RCP6-FFA-RAA□	先端アダプター(フランジ)	4-584			
RCP6-FL-□	フランジ(前)	4-585, 4-586			
RCP6-FT-□	フート金具	4-588, 4-589			

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲 載 頁
RCS3-RA20R	RCS3 ロッドタイプ	4-367 6-103
RCS3-RA4R		6-75
RCS3-RA6R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-79
RCS3-RA7R		6-83
RCS3-RA8R		6-87
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	RCS3CR	7-169
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-173
RCS3CR-MU8□	モーター	1-205, 1-206
RCS4-FT-□	フート金具	4-589
RCS4-RA4C		4-277
RCS4-RA4R	RCS4 ロッドタイプ	4-317
RCS4-RA6C		4-279
RCS4-RA6R		4-319
RCS4-RA7C		4-281
RCS4-RA7R	RCS4 ロッドタイプ	4-321
RCS4-RA8C		4-283
RCS4-RA8R		4-323
RCS4-RAA4C		4-285
RCS4-RAA4R		4-325
RCS4-RAA6C		4-289
RCS4-RAA6R	RCS4 ラジアルシリンダー	4-329
RCS4-RAA7C		4-293
RCS4-RAA7R		4-333
RCS4-RAA8C		4-297
RCS4-RAA8R		4-337
RCS4-SA4C		3-253
RCS4-SA4R		3-285
RCS4-SA6C		3-257
RCS4-SA6R	RCS4 スライダータイプ	3-289
RCS4-SA7C		3-261
RCS4-SA7R		3-293
RCS4-SA8C		3-265
RCS4-SA8R		3-297
RCS4-SS-SA□	スライダースペーサー	3-610
RCS4-TA4C		4-525, 4-529
RCS4-TA4R		4-549, 4-553
RCS4-TA6C	RCS4 テーブルタイプ	4-533, 4-537
RCS4-TA6R		4-557, 4-561
RCS4-TA7C		4-541, 4-545
RCS4-TA7R		4-565, 4-569
RCS4-WRA10C		4-301
RCS4-WRA10R		4-341
RCS4-WRA12C		4-305
RCS4-WRA12R	RCS4 ワイドラジアルシリンダー	4-345
RCS4-WRA14C		4-309
RCS4-WRA14R		4-349
RCS4-WRA16C		4-313
RCS4-WRA16R		4-353
RCS4-WSA10C		3-269
RCS4-WSA10R		3-301
RCS4-WSA12C		3-273
RCS4-WSA12R	RCS4 ワイドスライダータイプ	3-305
RCS4-WSA14C		3-277
RCS4-WSA14R		3-309
RCS4-WSA16C		3-281
RCS4-WSA16R		3-313
RCS4CR-SA4C		7-137
RCS4CR-SA6C	RCS4CR	7-141
RCS4CR-SA7C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-145
RCS4CR-SA8C		7-149
RCS4CR-WSA10C		7-153
RCS4CR-WSA12C	RCS4CR	7-157
RCS4CR-WSA14C	クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-161
RCS4CR-WSA16C		7-165
RE	ロッド先端延長仕様	4-598
RESU(D)-1	回生抵抗ユニット	2-511, 8-316, 8-345
RESU(D)-2		8-265, 8-277, 8-289
RESU-35T	回生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	8-265, 8-277
RFC-H13	クランプフィルター(モーター電源用)	8-321, 8-336
RP	背面取付けプレート	3-609, 4-598
RS-30	RS ロータリータイプ	6-277
RS-60		6-281

型 式	内 容	掲 載 頁
RSEL-G-CC		8-105, 8-118, 8-124, 8-135
RSEL-G-CC2		8-105, 8-118, 8-124, 8-135
RSEL-G-CIE		8-105, 8-118, 8-125, 8-135
RSEL-G-DV		8-105, 8-118, 8-124, 8-135
RSEL-G-DV2		8-105, 8-118, 8-124, 8-135
RSEL-G-E	マスターユニット(SELユニット)	8-105, 8-118, 8-123, 8-135
RSEL-G-EC		8-105, 8-118, 8-126, 8-135
RSEL-G-EP		8-105, 8-118, 8-126, 8-135
RSEL-G-NP		8-105, 8-118, 8-123, 8-135
RSEL-G-PN		8-105, 8-118, 8-123, 8-135
RSEL-G-PR		8-105, 8-118, 8-125, 8-135
RSEL-G-PRT	マスターユニット(SELユニット)	8-105, 8-118, 8-126, 8-135
RT	ボール保持機構付ガイド	3-609, 5-530, 7-412, 7-720

S		
S	シンクロ動作時スレーブ軸指定	3-608, 7-412
S1N/S2N/S1P/S2P	センサー	6-326
SA	シャフトアダプター	2-492, 6-327, 7-413, 7-720
SB	シャフトブラケット	6-328, 7-413, 7-721
SC	スクレーパー	4-598
SCON-CB/CGB		8-253
SCON-CB/CGB (サーボプレス仕様)	コントローラー	8-267
SEP-ABU(S)	アブノバッテリーユニット (PCON-CB/ACON-CB用)	8-193, 8-231
SIC-1	スパイラルコード	8-359, 8-357
SIL	左横立て取付け仕様	3-609
SIR	右横立て取付け仕様	3-609
SLF	フッ素ゴムシール仕様	2-492
SLTO/SLT	サイドスロット取付け仕様	5-648
SR	スライダー部ローラー仕様	2-493, 3-610, 5-530, 6-328
SS	スライダースペーサー	2-493, 3-610, 6-328, 7-414
SSEL-CS	コントローラー	8-356
SSN	SSCNET Ⅲ/H	8-15
SSPA-LXM-750		3-473
SSPA-MXM-400	SSPA スライダータイプ	3-469
SSPA-SXM-200		3-465
SSPDACR-L-750		7-233
SSPDACR-M-400	SSPDACR	7-229
SSPDACR-S-200	クリーン仕様 スライダータイプ	7-225
ST	真直度高精度仕様	3-611, 7-414
ST-□	交換用ステンレスシート	1-140, 1-144, 1-152, 1-154, 1-156, 1-160, 1-164, 1-168, 1-188, 1-189, 1-197, 1-199, 1-202, 1-209
STR-1	ストラップ	8-359, 8-357

T		
TA	テーブルアダプター	2-493, 6-329, 7-414, 7-722
TAC-20-683	ノイズフィルター	8-321, 8-336
TB-02-□	タッチパネルティーチングボックス	5-652, 8-353
TB-02E-□	エレシリンダー専用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-555
TB-03-□	タッチパネルティーチングボックス	2-547, 8-353
TB-03E-□	エレシリンダー専用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-551
TBD-1	デジタルスピコンティーチング	2-513
TBD-1WL	リモスピ	2-515
TFL/TFR	本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	7-723
TMD2	電源2系統仕様	2-493
TRF/TRR	トランニオン金具	4-599
TST	ケーブル固定金具(上側)	2-494

型式	内容	掲載頁
TTA-A2(G)-20-20		5-545
TTA-A2(G)-30-30		5-549
TTA-A2(G)-40-40		5-553
TTA-A2(G)-50-50		5-557
TTA-A2S□(G)-20-20		5-545
TTA-A2S□(G)-30-30		5-549
TTA-A2S□(G)-40-40		5-553
TTA-A2S□(G)-50-50		5-557
TTA-A3(G)-20-20		5-561
TTA-A3(G)-30-30		5-565
TTA-A3(G)-40-40		5-569
TTA-A3(G)-50-50		5-573
TTA-A3S□(G)-20-20		5-561
TTA-A3S□(G)-30-30		5-565
TTA-A3S□(G)-40-40		5-569
TTA-A3S□(G)-50-50		5-573
TTA-A4(G)-20-20		5-577
TTA-A4(G)-30-30		5-581
TTA-A4(G)-40-40		5-585
TTA-A4(G)-50-50		5-589
TTA-A4S□(G)-20-20		5-577
TTA-A4S□(G)-30-30		5-581
TTA-A4S□(G)-40-40		5-585
TTA-A4S□(G)-50-50		5-589
TTA-C2(G)-20-15	TTA テーブルトップロボット	5-593
TTA-C2(G)-30-25		5-597
TTA-C2(G)-40-35		5-601
TTA-C2(G)-50-45		5-605
TTA-C2S□(G)-20-20		5-593
TTA-C2S□(G)-30-30		5-597
TTA-C2S□(G)-40-40		5-601
TTA-C2S□(G)-50-50		5-605
TTA-C3(G)-20-15		5-609
TTA-C3(G)-30-25		5-613
TTA-C3(G)-40-35		5-617
TTA-C3(G)-50-45		5-621
TTA-C3S□(G)-20-20		5-609
TTA-C3S□(G)-30-30		5-613
TTA-C3S□(G)-40-40		5-617
TTA-C3S□(G)-50-50		5-621
TTA-C4(G)-20-15		5-625
TTA-C4(G)-30-25		5-629
TTA-C4(G)-40-35		5-633
TTA-C4(G)-50-45		5-637
TTA-C4S□(G)-20-15		5-625
TTA-C4S□(G)-30-25		5-629
TTA-C4S□(G)-40-35		5-633
TTA-C4S□(G)-50-45		5-637
TTA-FT-□	本体取付け金具	5-653

U

UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6	ケーブルベアオプション	3-691
US1/US2/US3/US4/US5/US6		3-691

V

VC	エア継手付き	6-329
VL	吸引用継手L字仕様	7-415, 7-723
VLL/VLR	L字継手取出し方向	7-415
VN	吸引用継手なし	7-415
VR	吸引用継手勝手違い	2-494, 7-415

W

W	ダブルスライダー仕様	3-612, 7-415, 2-494
WA	バッテリーレスアプソリュート エンコーダー仕様	2-494, 5-543, 5-544, 5-706
WCS	配線カラー付き	6-330
WL	無線通信仕様	2-494
WL2	無線軸動作対応仕様	2-495
WR-□	テンションワイヤー	1-164, 1-210, 1-212
WS	ワイパーシール取付け仕様	2-495
WU-M		6-299
WU-S	WU 手首ユニット	6-295

X

XSEL-RA/SA		8-305
XSEL-P/Q	コントローラー	8-319
XSEL-RAX/SAX		8-333

型式	内容	掲載頁
Z		
ZCAT3035-1330	クランプフィルター(制御電源用)	8-321, 8-336
ZR-M		6-293
ZR-S	ZR垂直/回転一体型	6-291

あ か さ た な は ま や ら わ

カタログ掲載製品一覧 (五十音順)

内容	型式	掲載頁
あ		
アース		1-334
RCON-EC接続仕様	ACR	2-477
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□C	8-185
IAネット	IA	8-15
IXAユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-723
I/O		1-333
I/O(フラット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	1-102
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	1-102
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	1-102
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	1-102
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	1-102
SSEL用	CB-DS-PIO□□□	1-102
TTA用	CB-PAC-PIO□□□	5-644
	CB-TTA-PIOJ005	5-653
XSEL用	CB-X-PIO□□□	5-830, 8-317
多点I/Oポート用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	8-317
IP67対応ロボリンダー		1-30, 7-419
アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル 型式一覧表		1-81, 3-693, 4-603, 6-331, 7-727
アクチュエーターケーブル		
アクチュエーターケーブル□m仕様	AC1/AC1.5/AC2/AC3	6-321
アクチュエーターケーブル長変更	AC5	2-477, 6-321, 7-710
アクチュエーターケーブル長変更	AC10/AC15	7-710
アクチュエーターケーブル長変更 (フッ素ゴム被覆仕様)	ACF2/ACF5	2-477
アプソデータ保存用バッテリー		
ACON用	AB-5	8-241
	AB-5-CS	8-241
SCON-CB用	AB-5	8-266, 8-278
	AB-5-CS	8-266, 8-278
	AB-5-CS3	8-278
SSEL用	AB-5	8-290
XSEL用	AB-5	8-317, 8-346
スカラ用	AB-3	7-417
	AB-6	7-417
アプソバッテリー		1-334
アプソバッテリーボックス	MSEL-ABB	8-302
アプソバッテリーボックス用交換バッテリー	AB-7	8-97, 8-139, 8-205, 8-241, 8-302, 8-357
アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-302
アプソバッテリーユニット		
ACON-CB用	SEP-ABU(S)	8-241
PCON-CB/CFB用	SEP-ABU(S)	8-205
アプソリユートエンコーダー		1-334
アプソリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
アプソリユートリセット用ジグ		
ZRユニット用	JG-ZRM	6-293
	JG-ZRS	6-291
	JG-1/2/3	7-416
スカラ用	JG-5	7-416
	JG-IXA1	5-826
	JG-WUM	6-324
手首ユニット用	JG-WUS	6-324
アプリケーション事例		
アルマイト処理追加	AL	7-710
安全カテゴリー		1-334
い		
EtherCAT	EC	8-15, 8-306, 8-334
EtherCAT モーション	ECM	8-15
EtherNet/IP	EP	8-15
位置決め完了幅		1-334
位置決め精度		1-334
イナーシャ比		1-334
インクリメンタルエンコーダー		1-334
インクリメンタルタイプ(エンコーダー種類)		1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
インターフェイスボックス	ECW-CVNWL-CB-ACR	2-496
インターフェイスボックス変換ケーブル	CB-CVN-BJ002	2-504
インターロック		1-327

内容	型式	掲載頁
え		
エア継手付き	VC	6-329
エアバージ		1-334
エアバージ用継手付き仕様	APL	2-477
	APR	2-477
エイト		1-15
A(加速度)V(速度)D(減速度)	AVD	1-333
AQシール	AQ	3-605, 5-527, 7-409
A相(信号)出力・B相(信号)出力		1-333
SSCNET Ⅲ/H	SSN	8-15
Ma方向/Mb方向/Mc方向		1-333
LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	LED	5-825
L字継手取出し方向	VLL/VLR	7-415
エアシリンダー互換取付けプレート	CS	2-478
	EC-CSB-T3(ストローク)	2-496
エンコーダー		1-335
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
	CB-RCS2-PA□□□	1-97
	CB-RCS2-PLA□□□	1-97, 278
	CB-RCS2-PLLA□□□ (RB)	1-97
SCON用	CB-X1-PA□□□	1-98
	CB-X1-PA□□□-WC	1-98
	CB-X1-PLA□□□	1-97, 1-98
	CB-X2-PLA□□□	1-97, 1-98, 8-278
	CB-X3-PA□□□	1-97
	CB-RCS2-PA□□□	1-97
	CB-RCS2-PLA□□□	1-97
SSEL用	CB-X1-PA□□□	1-98
	CB-X1-PA□□□-WC	1-98
	CB-X1-PLA□□□	1-98
	CB-X2-PLA□□□	1-97
	CB-X3-PA□□□	1-97
XSEL用	CB-RCS2-PA□□□	1-97, 8-318
	CB-RCS2-PLA□□□	1-97
	CB-X1-PA□□□	1-98
	CB-X1-PA□□□-WC	1-98, 8-347
	CB-X1-PLA□□□	1-98
	CB-X2-PLA□□□	1-97
	CB-X3-PA□□□	1-97, 8-318
エンコーダー種類		1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
エンコーダーパルス数		1-227, 3-51, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
お		
オーバーシュート		1-335
オーバーハング		1-335
オーバーロードチェック		1-335
オープンコレクター出力		1-335
オープンループ方式		1-335
押当て原点復帰		1-335
押付け動作		1-275
オプション		
クリーン仕様		7-409
グリップタイプ		6-321
サーボプレス		6-107
スカラロボット		5-825
スライダタイプ		3-605
直交ロボット		5-527
テーブルタイプ		4-583
テーブルトップロボット		5-647
特定機能機種		6-321
防塵・防滴仕様		7-710
リニアサーボタイプ		3-691
ロータリータイプ		6-321
ロッドタイプ		4-583
オルタネイト回路		1-329
か		
海外規格		1-230, 1-241, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
回生抵抗		1-335
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON-CB/ SCON-CAL/SSEL用	CB-SC-REU010	8-265, 8-277, 8-289

内容	型式	掲載頁
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	2-511, 8-316, 8-345
回生抵抗ユニット	RESU(D)-1	2-511, 8-316, 8-345
	RESU(D)-2	8-265, 8-277, 8-289
回生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	RESU-35T	8-265, 8-277
ガイド取付け方向		
シングルガイドタイプ専用	GS2/GS3/GS4	4-591
EC-GS4/TC4/TC5用	GT2/GT3/GT4	2-487
ガイドモジュール		1-335
外部運転モード		1-335
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-504, 2-511, 8-95, 8-163, 8-189, 8-204, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
		1-325
カウンター回路		1-325
拡張ケーブルヘア	ET1/ET2/ET3/ET4/ET5/ET6/ET7/ET8	3-606
拡張ユニット(R-unit用)		
PIOユニット	RCON-NP/PN	8-112, 8-129, 8-136
PIO/SIO/SCON拡張ユニット	RCON-EXT-NP/PN	8-86, 8-94, 8-107, 8-112, 8-129, 8-136
		8-63, 8-65, 8-70, 8-71, 8-74, 8-86, 8-94, 8-107, 8-114, 8-115, 8-129, 8-136
SCON拡張ユニット	RCON-EXT	8-98, 8-140
	RCON-EXT-TR	5-825
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	EXC	1-104, 8-64, 8-108
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	1-335
荷重係数		1-225, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
加速度		1-335
カップリング		1-336
過電圧		3-609
カバーなし仕様	NCO	1-336
可搬質量		8-367
カリキュレーター		
簡易アプソユニット(R-unit用)		
ACサーボモーター用	RCON-ABU-A	8-62, 8-74, 8-87, 8-106, 8-112, 8-118, 8-130
		8-62, 8-74, 8-87, 8-106, 8-118, 8-130
バルスモーター用	RCON-ABU-P	1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
		1-336
簡易アプソリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-336
慣性		1-336
慣性モーメント		1-336
ガントリ		1-336
き		
キー溝		1-336
キー溝付仕様	K	6-324
機器取付け用サイドプレート	PTH/PTN	5-648
危険速度		1-336
技術資料(アイエイアイ製品)		1-231
技術資料(一般)		1-232
基準定格寿命		1-336
吸引用継手L字仕様	VL	7-415, 7-723
吸引用継手勝手違い	VR	7-415
吸引用継手なし	VN	7-415
く		
グラウンド		1-336
クランプフィルター		
制御電源用	ZCAT3035-1330	8-321, 8-336
モーター電源用	RFC-H13	8-321, 8-336
グリース		1-336
グリースアップ		1-336
クリーブセンサー		1-336
標準仕様	C	3-605, 5-527, 7-409
	CL	3-605, 5-527, 7-409
クリーン度		1-336

内容	型式	掲載頁
繰返し位置決め精度		1-228, 1-337, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
		6-113
グリッパタイプ		8-359
グリッパベルト	GRP-1	2-491
クレビス金具	EC-QR-RR□	4-597
	QR	4-598
	RCA-QR-RA□	4-597
	RCP6-QR-RR□R	2-492
クレビス金具+揺動受け金具	EC-QRPB-RR□	2-492
	QRPB	2-492
グローバル仕様		1-337
け		
ゲイン		1-337
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-DV	8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93
	RCON-GW/GWG-CC	8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93
	RCON-GW/GWG-CIE	8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93
	RCON-GW/GWG-PR	8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93
	RCON-GW/GWG-EC	8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93
	RCON-GW/GWG-EP	8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93
	RCON-GW/GWG-PRT	8-61, 8-69, 8-74, 8-82, 8-93
	RCON-GW/GWG-PRT	8-61, 8-69, 8-74, 8-82, 8-93
ゲートウェイユニット(RCP6S用)	RCM-P6GW	8-179
ケーブル		
EC用電源+I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	2-505, 2-512
I/O(フラット)ケーブル		
ACON/DCON/PCON用	CB-PAD-PIO□□□□	1-102
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAD-PIOS□□□□	1-102
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□□	1-102
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□□	1-102
SCON用	CB-PAC-PIO□□□□	1-102
SCON用(バルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□□	1-103
SSEL用	CB-DS-PIO□□□□	1-102
TTA用	CB-PAC-PIO□□□□	5-644
XSEL用	CB-TTA-PIOJ005	5-653
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIO□□□□	5-830, 8-317
RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	CB-X-PIOH□□□□	8-317
RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-PWBIO□□□□ -JY1(-RB)	8-190
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	CB-RCP6S-PWBIO□□□□	8-190
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー ⇄変換ユニット接続ケーブル	RCM-P6□C	8-185
TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-ADPC-MPA□□□□ (-RB)	8-190
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-X002	8-359
TB-02 ポジションコントローラー TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-C002	2-555, 8-359
TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	8-359
USBケーブル	CB-SEL-USB030	5-652, 8-95, 8-163, 8-189, 8-204, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
		8-302
アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-302
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCS2-PA□□□□	1-97
	CB-RCS2-PLA□□□□	1-97, 8-278
	CB-RCS2-PLDA□□□□(-RB)	8-278
	CB-RCS2-PLLA□□□□(-RB)	1-97
	CB-RCS3-PLA□□□□(-RB)	1-95
	CB-X1-PA□□□□	1-98
	CB-X1-PA□□□□-AWG24	1-98
	CB-X1-PA□□□□-WC	1-98
	CB-X1-PLA□□□□	1-98
	CB-X1-PLA□□□□-AWG24	1-98
	CB-X2-PLA□□□□	1-97, 8-278
	CB-X3-PA□□□□	1-97

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
SSEL用	CB-RCS2-PA□□□□	1-97
	CB-RCS2-PLA□□□□	1-97
	CB-X1-PA□□□□	1-98
	CB-X1-PA□□□□-WC	1-98
	CB-X1-PLA□□□□	1-98
	CB-X2-PLA□□□□	1-97
	CB-X3-PA□□□□	1-97
XSEL用	CB-RCS2-PA□□□□	1-97, 8-318
	CB-RCS2-PLA□□□□	1-97
	CB-X1-PA□□□□	1-98
	CB-X1-PA□□□□-WC	1-98, 8-347
	CB-X1-PA□□□□-AWG24	1-98
	CB-X1-PLA□□□□	1-98
	CB-X1-PLA□□□□-AWG24	1-98
CB-X2-PLA□□□□	1-97	
CB-X3-PA□□□□	1-97, 8-318	
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON/SSEL用	CB-SC-REU010	8-265, 8-277, 8-289
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	2-511, 8-316, 8-345
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-504, 2-511, 8-95, 8-163, 8-189, 8-204, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
		1-104, 8-64, 8-108
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□□	1-104, 8-64, 8-108
ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間延長ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□□ -JY1(-RB)	8-190
ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□□ (-RB)	8-190
コネクタ変換ケーブル		
MSEL用	CB-SEL-SJS002	8-300
SSEL用	CB-SEL-SJS002	8-289
コントローラー・アンプバッテリー ユニット間接続ケーブル		
ACON-CB用	CB-APSEP-AB005	8-241
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-AB005	8-205
コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	CB-SEL26H-LBS005	8-29, 8-360
コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	CB-CON-LB005	8-29, 8-360
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-652, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
IA-101-XA-MW用	CB-ST-A2MW050(-EB)	5-652, 8-316, 8-345
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□□	1-103
ブレーキケーブル	CB-IXA-BK□□□□-1	5-830, 8-348
	CB-IXA-BK□□□□-2	5-830, 8-348
	CB-IXA-BK□□□□-3	5-830, 8-348
ブレーキボックス付属ケーブル 変換ケーブル	CB-LDC-CTL□□□□-JY	1-101, 8-270
モーター(ロボット)ケーブル	CB-CAN-AJ002	1-104
SCON用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	1-95, 8-266, 8-278
	CB-RCS3-MA□□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□□	1-96
	CB-XEU-MA□□□□	1-96
	CB-XMC-MA□□□□	1-96, 8-266
SSEL用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□□	1-96
	CB-XEU-MA□□□□	1-96
	CB-XMC-MA□□□□	1-96
XSEL用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□□	1-96
	CB-XEU-MA□□□□	1-96
	CB-XMC-MA□□□□	1-96
モーター・エンコーダー型 (ロボット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□□	1-91
	CB-ASEP2-MPA□□□□	1-91
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	1-92
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	1-92, 8-303
	CB-PAC-PIO□□□□	1-102
	CB-PSEP-MPA□□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□□	1-94

内容	型式	掲載頁
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	1-102, 8-206
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	1-92
	CB-CFA2-MPA□□□□ (-RB)	1-93
	CB-CFA3-MPA□□□□ (-RB)	1-93, 8-206
	CB-PSEP-MPA□□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□□	1-94
	CB-ASEP2-MPA□□□□	1-91
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	1-92
RCON用	CB-PSEP-MPA□□□□	1-93
	CB-RCAPC-MPA□□□□ (-RB)	1-94
	CB-RPSEP-MPA□□□□	1-94
	CB-IXP-USR□□□□-AS	5-831
ユーザーケーブル	CB-IXP-USR□□□□-CS	5-831
ロードセル配線付エンコーダーケーブル	CB-RCS2-PLLA010	8-270
ケーブル(エア継手)勝手違い	CVR	6-322
ケーブル型式一覧表		
		1-81, 3-693, 4-603, 6-331, 7-727
ケーブル固定金具	FST	2-483
	TST	2-494
ケーブル取り出し方向	A0	6-321, 7-409, 7-710
	A1	3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 7-409, 7-710
	A1E/A1S/A3E/A3S	3-605, 5-527, 7-409
	A2	4-583, 6-321, 7-710
	A3	3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 7-710
	AT	7-710
	CJB/CJL/CJR/CJT	3-606, 4-583, 5-528, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
	CJBB/CJBS/CJLB/ CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	6-322
	CJO	3-606, 4-583
	MLE/MLS/MRE/MRS	3-608
ケーブル取だし方向逆側	A6	3-605
ケーブルベアオプション		
拡張ケーブルベア	ET5/ET6/ET7/ET8	3-606
標準ケーブルベア	CT3/CT4	3-606
	CT2/CT5/CT6	3-691
ユーザーケーブルベア (Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/ US5/US6	3-691, 3-692
減速度		1-225, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
原点		1-337
原点確認センサー	HS	3-607, 4-591, 7-716
	HSL/HSR	3-607, 4-591, 7-411
原点逆仕様	NM	2-490, 3-608, 4-595, 5-529, 5-648, 6-326, 7-412, 7-718
原点復帰		1-337
原点リミットスイッチ(反対側取付け)	LL	3-608, 5-529, 7-412
原点リミットスイッチ(標準)	L	3-608, 3-692, 5-529, 6-324, 7-412
こ		
コイル		1-337
高加減速対応	HA	3-607, 4-591
高可搬質量設定	HLA	3-607
交換用ステンレスシート		1-140, 1-144, 1-152, 1-154, 1-156, 1-160, 1-164, 1-187, 1-195, 1-197, 1-200, 1-207, 1-209
	ST-□	

内容	型式	掲載頁
交換用バッテリー	AB-5	8-241, 8-266, 8-278, 8-290, 8-309, 8-317, 8-346
	AB-7	8-97, 8-139, 8-205, 8-241, 8-302, 8-357
高精度仕様	HPR	3-607, 7-411
小型コネクタ仕様	CNS	4-583, 7-410, 7-710
コネクタケーブル取出し方向変更	K1/K3	4-592, 7-412, 7-716
	K2	4-592
コネクタ変換ケーブル		
MSEL/MCON用	CB-SEL-SJS002	8-172, 8-289, 8-300, 8-359, 8-356
SSEL用	CB-SEL-SJS002	8-172, 8-289, 8-300, 8-359, 8-356
ゴムカバー取付け	GRS-RCH-M	6-326
	GRS-RCH-S	6-326
	GRS-RSL-M	6-326
	GRS-RSL-S	6-326
	RCH/RSL	6-326
コンデンサー		1-337
コントローラー		8-7
コントローラー内蔵ロボシリンダー	RCP6S	8-177
CompoNet	CN	8-15
さ		
サーボ制御		1-337
サーボプレス		6-61
サーボモーター		1-337
サイクルタイム		1-337
サイドスロット取付け仕様	SLTO/SLT	5-648
差動ラインドライバ		1-337
サポート体制		1-15
三相交流		1-337
し		
G		1-333
CE対応	CE	3-606, 4-583, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
CEマーキング海外規格		1-241
シーケンス制御		1-315
CCW		1-333
CC-Link	CC	8-15
CC-Link IE Field	CIE	8-15
CW		1-333
CT効果		1-333
CP制御		1-333
シールド線		1-337
軸先端Dカット仕様(右面)	DCR	6-322
軸先端Dカット仕様(左面)	DCL	6-322
軸先端Dカット仕様(前面)	DCT	6-322
軸先端Dカット仕様(背面)	DCB	6-322
自己保持回路		1-321
システムメモリーバックアップバッテリー		
SSEL用	AB-5-CS	8-266, 8-278, 8-290
指定グリース塗布仕様	G1	2-487, 3-607, 4-591, 7-716
	G3/G4	3-607, 4-591, 7-411, 7-716
	G5	2-487
シミュレーションソフト		8-369
ジャバラ		1-337
シャフトアダプター	RCP2-SA-□	6-327, 7-413, 7-721
	SA	2-492, 6-327, 7-413, 7-720
シャフトブラケット	RCP2-SB-□	6-328, 7-413, 7-414, 7-721
	SB	6-328, 7-413, 7-721
寿命		1-229, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
省電力対応	LA	3-608, 4-592, 7-412, 7-717
ジョグ送り		1-337
食品用グリース指定	GE	7-716
シリアル通信		1-338
シンクロ動作時スレーブ軸指定	S	3-608, 7-412

内容	型式	掲載頁
シンクロ動作時マスター軸指定	LM/LLM	3-608, 7-412
真直度高精度仕様	ST	3-611, 7-414
す		
垂直・回転一体型		6-285
垂直設置		1-229, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
スイッチ		1-338
スカラロボット		5-703, 7-76, 7-420
スクレーパー		1-338
	SC	4-598
ステア(IXA用)	IXA-SST-ZW-1/2	5-828
	IXA-TST-ZW-1/2	5-828
ステッピングモーター		1-338
ステンレスシート		1-338
ストッパーシリンダー		6-285
ストラップ	STR-1	8-359, 8-357
ストローク		1-338
スパイラルコード	SIC-1	8-359, 8-357
すべりねじ		1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
スライダースペーサー	RCA-SS-SA4	3-610, 7-414
	RCP6-SS-GRST7	6-328
	RCP6-SS-SA□	3-610
	RCS4-SS-SA□	3-610
	SS	2-493, 3-610, 6-328, 7-414
スライダータイプ		3-55
スライダー部ローラー仕様	SR	3-610, 5-530
スラスト荷重		1-338
せ		
生産中止機種と後継機種		1-351
整定時間		1-338
静的許容モーメント		1-228, 1-235, 1-338, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
ZR軸位置変更オプション	FZ	5-647
ZRユニット		6-285
Z相		1-334
SEL言語		1-334
SELプログラム支援サービスFAXシート		1-17
センサー	GRS-S1N-M	6-326
	GRS-S1N-S	6-326
	GRS-S1P-M	6-326
	GRS-S1P-S	6-326
	GRS-S2N-M	6-326
	GRS-S2N-S	6-326
	GRS-S2P-M	6-326
	GRS-S2P-S	6-326
	S1N/S2N/S1P/S2P	6-326
	KFA	4-592, 7-717
先端アダプター(キー溝)	RCP6-KFA-RRA□	4-592
	RCP6W-KFA-RRA□	7-717
先端アダプター(フランジ)	EC-FFA-RR□	2-480
	FFA	2-480, 4-584, 7-711
	RCP6-FFA-RRA□	4-584
	RCP6W-FFA-RRA□	7-711
先端アダプター(離ねじ)	EC-NFA-□	2-488
	NFA	2-488, 4-593, 7-717
	RCP6-NFA-□	4-593, 4-594
	RCP6W-NFA-□	7-717, 7-718
そ		
操作部脱着可能仕様	OS	5-648
速度		1-225, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
外付けストッパー	ES	2-480
ソフトウェアリミット		1-338
ソレノイドバルブセット	IXA-SVP-1	5-828
た		
ダイオード		1-338
タイマー		1-339
タイマー回路		1-323
タクトタイム		1-339

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
タッチパネルティーチングボックス	TB-02-□ TB-03-□	5-652, 8-353 2-547, 8-353
脱調		1-339
多点I/Oボード	IA-IO-3204-NP/PN	8-316, 8-330
ダブルガイドブロック	DB	4-584
ダブルスライダ		1-339
ダブルスライダ仕様	W	3-612, 7-415
ターミナルユニット	RCON-GW-TR	8-68, 8-74, 8-87, 8-112, 8-118, 8-130
	DP-2	5-652, 8-316, 8-345
ダミープラグ	DP-4S	8-139, 8-290, 8-302
	DP-5	8-204, 8-242, 8-266, 8-278
単軸アクチュエーター		3-55, 4-59, 4-415
単相交流		1-339
ち		
力制御機能		1-276
中間サポート機構		1-339
直接数値指定制御		1-339
直交ロボット		5-57
つ		
追加スイッチ		5-649
通信ケーブル(XSEL用)	CB-RCB-SIO050	8-307
吊り金具	EB	2-479, 3-606, 3-692
て		
DC24V電源	PSA-24/24L	8-349
	NTB/NTBL/NTBR	4-595, 7-719
Tスロットナットバー	RCP6-NTB-□ RCP6W-NTB-□	4-595, 4-596 7-719, 7-720
ティーチング		1-339
ティーチングボックス	TB-02-□ TB-03-□	5-652, 8-353 2-547, 8-353
TTA支柱追加オプション	AP	5-647
TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-SEL-SJS002 CB-TB1-X002	8-172, 8-289, 8-300, 8-359, 8-356 8-359
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	2-555, 8-359
TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	8-359
TB-02用TPアダプター接続ケーブル		
コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	CB-SEL26H-LBS005	8-360
コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	CB-CON-LB005	8-29, 8-360
TPアダプター(プログラムコントローラー用)	IA-LB-TGS	8-29, 8-360
TPアダプター(ポジションコントローラー用)	RCB-LB-TGS	8-29, 8-360
定格推力		1-339
定格トルク		1-339
ディスペンサー		1-339
データ設定器	TB-03-□ RCP2-TA-□	2-547, 8-353 6-329, 7-415, 7-722
テーブルアダプター	TA	2-480, 2-493, 6-329, 7-414, 7-722
テーブルタイプ		1-228
テーブルトップロボット		5-541
テーブル取付け方向	GT2/GT3/GT4	2-487
デジタルスピコン取付け方向	DL/DR	2-479
DeviceNet	DV	8-15
デューティー比		1-226, 1-339, 1-286, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
電源2系統仕様	TMD2	2-477, 2-493 8-68, 8-74, 8-85, 8-112, 8-118, 8-128
電源ユニット(200V電源ユニット)	RCON-PS2-3	8-85, 8-112, 8-118, 8-128
電磁弁タイプ		1-339
テンションワイヤー	WR-□	1-164, 1-210, 1-212
天吊り取付け仕様	CIM	3-606
天吊り・横立て取付け仕様	CSM	3-606

内容	型式	掲載頁
と		
動的許容モーメント		1-228, 1-235, 1-340, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
特別仕様品		1-291
突入電流		1-340
ドライバー停止機能用I/Oケーブル	CB-SC-STO□□□	1-103
ドライバーユニット(R-unit用)		
	RCON-PC-1	8-68, 8-74, 8-84, 8-112, 8-118, 8-127
	RCON-PC-2	8-68, 8-74, 8-84, 8-112, 8-118, 8-127
	RCON-PCF-1	8-68, 8-74, 8-84, 8-118, 8-127
24Vドライバーユニット		
	RCON-AC-1	8-74, 8-84, 8-106, 8-109, 8-112, 8-116, 8-118, 8-127
	RCON-AC-2	8-74, 8-84, 8-118, 8-127
	RCON-DC-1	8-68, 8-74, 8-84, 8-118, 8-127
	RCON-DC-2	8-74, 8-84, 8-118, 8-127
200Vドライバーユニット	RCON-SC-1	8-68, 8-74, 8-85, 8-112, 8-118, 8-128
	RCA-TRF-□	4-599
トランジオン金具	RCA-TRR-□ TRF/TRR	4-599 4-599
トラブルシューティング		8-354
トランジスタ		1-340
トランス		1-340
取付け姿勢		1-227, 1-267, 1-269, 3-53, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
な		
	EC-NJ-RR□ NJ RCA-NJ-RA□ RCP6-NJ-RR□R	2-489 4-594 4-595 4-594, 4-595
ナックルジョイント		
ナックルジョイント+揺動受け金具	EC-NJPB-RR□ NJPB	2-490 2-490
に		
N(ニュートン)		1-333
N・m(ニュートンメートル)		1-334
ね		
ネットワーク対応		8-15
の		
ノイズ		1-340
ノイズフィルター		1-340
SCON用	NF2010A-UP	8-256, 8-270, 8-281
SSEL用	NF2010A-UP	8-256, 8-270, 8-281
XSEL用	NBH-20-432 TAC-20-683	8-321, 8-336 8-321, 8-336
は		
配線カラー付き	WCS	6-330
背面取付けプレート	RCA-RP-RA□ RP	4-598 3-609, 4-598
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-652, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
パソコン専用ティーチングソフト		
RCON用	IA-OS IA-OS-C	8-59, 8-95, 8-163, 8-189 8-95, 8-163, 8-189
SSEL用	IA-101-X-USB IA-101-X-MW-JS	8-289, 8-300 8-289, 8-300
TTA用	IA-101-TTA-USB	5-652

内容	型式	掲載頁
XSEL用	IA-101-N	8-137, 8-172, 8-315, 8-344
	IA-101-X-MW	8-137, 8-172, 8-315, 8-344
	IA-101-X-USBMW	5-652, 8-307, 8-315, 8-344
	IA-101-XA-MW	5-652, 8-172, 8-316, 8-345
バックアップメモリー		1-340
バックラッシュ		1-340
バッテリー		
アプノデータ保存用バッテリー		
スカラ用	AB-3	7-417
	AB-6	7-417
アプノデータ保存用バッテリー (ケース付き)	AB-5-CS3	8-278
アプノデータ保存用バッテリー/ 交換用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー	AB-5	8-241, 8-266, 8-278, 8-290, 8-309, 8-317, 8-331
アプノデータ保存用バッテリー/ システムメモリーバックアップ バッテリー(ケース付き)	AB-5-CS	8-266, 8-278, 8-290
交換用バッテリー	AB-7	8-97, 8-139, 8-205, 8-241, 8-302, 8-357
バッテリーレスアプノリユートエンコーダー		1-21, 2-14
バッテリーレスアプノリユート エンコーダー仕様	WA	2-492, 5-543, 5-544, 5-706
バッテリーレスアプノリユートタイプ (エンコーダー種類)		1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
パネルユニット	PU-1	8-281
ハブユニット(RCP6用)	RCM-P6HUB	8-183
パラメーター		1-340
張出し負荷長		1-228, 1-340, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
バルス変換器	AK-04	8-237, 8-256
	JM-08	8-256, 8-272
バルスプレス		1-276, 6-9
バルス列制御		1-340
バルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	1-103
パワーコン		1-25, 2-15
パワーコンスカラ	IXP	5-703, 7-76
ハンチング		1-340
ひ		
PIO制御		1-331
PNP仕様	PN	2-490, 5-642
PLC		1-334
PLC接続ユニット(RCP6用)	RCB-P6PLC	8-184
PTP制御		1-334
非常停止回路		1-340
ビジョンシステム		8-17
ビジョンセンサー		1-340
左横立て取付け仕様	SIL	3-609
ビッチング		1-340
		1-341
標準荷重係数	CT2	3-606, 3-691
	CT3/CT4	3-606, 3-613, 3-691
	CT5/CT6	3-691
標準ケーブルベアなし	NT3/NT4	3-609, 3-613
ふ		
ファンユニット(R-unit用)		
200Vドライバ用ファンユニット	RCON-FUJH	8-74, 8-97, 8-118, 8-139
ファンユニット	RCON-FU	8-74, 8-97, 8-118, 8-139
フィードバック制御		1-240, 1-341
フィールドネットワーク接続用ボード	CC	8-306, 8-334
	DV	8-306, 8-334
	EC	8-306, 8-334
	EP	8-306, 8-334
	PR	8-306, 8-334
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	6-325
	RCP6-MJF-GRST□	6-325

内容	型式	掲載頁
フート金具	EC-FT-□	2-483
	EC-FTSB	2-484
	FT	2-483, 3-607, 4-588, 6-109, 7-411, 7-714
	FT2/FT4	4-591
	RCA-FT-□	3-607, 4-589, 7-411
	RCP2-FT-□	4-589
	RCP6-FT-□	4-588, 4-589
	RCP6W-FT-□	7-714, 7-715, 7-716
	RCS2-FT-□	4-590, 6-110
	RCS3-FT-□	6-109, 6-110
	RCS4-FT-□	4-589
	フート金具(TTA専用)	FT4/FT6
フートプレート	FTP	5-528
負荷率		1-341
フッ素ゴムシール仕様	SLF	2-492
フランジ	DDA-FL-□	6-324, 7-410
	IXP-FL-1	5-826
フランジ(IXP用)	IXP-FL-2/3	5-826, 7-416, 7-724
	IX-FL-1	5-827, 7-416, 7-724
フランジ(IXA用)	IX-FL-4	5-827
	IXA-PFL-EW-1	5-827
	IXA-PFL-RW-1	5-827
フランジ(後)	FLR	4-587
	RCA-FL-□	4-587
	RCA-FLR-□	4-587
	RCP2-FL-□	4-587
	EC-FL-□	2-481
	FL	2-481, 4-585, 6-107, 6-324, 7-410, 7-712
	RCA-FL-□	4-586
	RCP2-FL-□	4-586, 4-587
	RCP4-FL-□	4-586
	RCP5-FL-□	4-586
RCP5W-FL-□	7-713	
RCP6-FL-□	4-585, 4-586	
RCP6W-FL-□	7-712, 7-713	
RCS2-FL-□	4-586, 4-587	
フランジブラケット	FB	6-323, 7-410, 7-711
	RCP2-FB-□	6-323, 7-410, 7-711
ブレーキ		
エンド側取出し	BE	3-605, 6-321, 7-409
左側取出し	BL	3-605, 6-321, 7-409
標準仕様	B	2-477, 3-605, 4-583, 5-527, 5-647, 5-825, 6-107, 6-321, 7-409, 7-710
ブレーキボックス無し	BN	4-583, 6-107
右側取出し	BR	3-605, 6-321, 7-409
		1-341
ブレーキボックス	IA-110-DD-4	6-321
	RCB-110-RA13-0	1-251, 4-362, 5-512, 5-514, 6-98
フレームグラウンド		1-341
フレキシブルホース		1-341
プログラム支援ツール		8-368
プログラムタイプ		8-46
プロトコル		1-341
PROFINET	PRT	8-15
PROFIBUS-DP	PR	8-15
フロントスペーサー	FS	2-482
へ		
ベルト駆動		1-341
	IA-CV-USB	5-652, 8-344
	IA-LB-TGS	8-29, 8-360
		8-95, 8-137, 8-163, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
変換アダプター	RCB-CV-USB	8-29, 8-360
	RCB-LB-TGS	8-29, 8-360
変換ケーブル	CB-CAN-AJ002	1-104

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
変換ユニット	RCM-CV-APCS	8-185
ほ		
防塵・防滴仕様		7-419
防錆皮膜処理	MD	3-608
防滴仕様		1-230, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
ボールねじ		1-238, 1-341
ボール保持機構付ガイド	RT	3-609, 5-530, 7-412, 7-720
保護構造 (IP□□)		1-341
保護構造について		2-86
ポジショナータイプ		8-46
保守部品		1-79
本体カバー	CO	5-527, 5-647, 6-322, 7-710
本体精度		1-229, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
本体前面 (反モーター側) 組み付け穴ニタップ穴仕様	AHT	6-321
本体取付け金具	TTA-FT-□	5-543, 5-544
本体取付けブラケット (壁掛け仕様)	TFL/TFR	7-723
本体取付けブラケット (天吊り仕様)	HFL/HFR	7-716
ま		
マスターユニット		
	RSEL-G-CC	8-105, 8-118, 8-124, 8-135
	RSEL-G-CC2	8-105, 8-118, 8-124, 8-135
	RSEL-G-CIE	8-105, 8-118, 8-125, 8-135
	RSEL-G-DV	8-105, 8-118, 8-124, 8-135
	RSEL-G-DV2	8-105, 8-118, 8-124, 8-135
SELユニット (RSEL用)	RSEL-G-E	8-105, 8-118, 8-123, 8-135
	RSEL-G-EC	8-105, 8-118, 8-126, 8-135
	RSEL-G-EP	8-105, 8-118, 8-126, 8-135
	RSEL-G-NP	8-105, 8-118, 8-123, 8-135
	RSEL-G-PN	8-105, 8-118, 8-123, 8-135
	RSEL-G-PR	8-105, 8-118, 8-125, 8-135
	RSEL-G-PRT	8-105, 8-118, 8-126, 8-135
	RCON-GW/GWG-CC	8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93
	RCON-GW/GWG-CIE	8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93
	RCON-GW/GWG-DV	8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93
ゲートウェイユニット (R-unit用)	RCON-GW/GWG-EC	8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93
	RCON-GW/GWG-ECM	8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93
	RCON-GW/GWG-EP	8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93
	RCON-GW/GWG-ML3	8-61, 8-69, 8-74, 8-82, 8-93
	RCON-GW/GWG-PR	8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93
	RCON-GW/GWG-PRT	8-61, 8-69, 8-74, 8-82, 8-93
ゲートウェイユニット (R-unit用)	RCON-GW/GWG-SSN	8-61, 8-69, 8-74, 8-83, 8-93
マルチスライダ		1-341
み		
右横立て取付け仕様	SIR	3-609
見積もり・問い合わせFAXシート		1-18

内容	型式	掲載頁
む		
無線軸動作対応仕様	WL2	2-495
無線通信仕様	WL	2-494
め		
メカエンド		1-342
MECHATROLINK I/II	ML	8-15
MECHATROLINK III	ML3	8-15, 8-82
メンテナンス部品概略図/ メンテナンス部品型式リスト		1-105
も		
モーター		1-227, 3-51, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
	ERC2-MU□	1-198
	ERC3-MURA□-□-□	1-198
	ERC3-MUSA□-□-□	1-197
	RCA2-MU□	1-200
	RCP3-MU□	1-194
	RCP4-MURA□/MUSA□	1-156, 1-193
	RCS3-MU□	1-162, 1-204
	RCS3CR-MU8□	1-205, 1-206
モーター (ロボット) ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□	1-96
	CB-XEU-MA□□□	1-96
SSEL用	CB-XMC-MA□□□	1-96
	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□	1-96
	CB-XEU-MA□□□	1-96
	CB-XMC-MA□□□	1-96
XSEL用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□	1-96
	CB-XMC-MA□□□	1-96
モーター・エンコーダー型 (ロボット) ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-91
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-92
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-92
	CB-PAC-PIO□□□	1-102
	CB-PSEP-MPA□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-95
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-92
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-92
	CB-CFA2-MPA□□□	1-93
	CB-CFA3-MPA□□□	1-93
	CB-PSEP-MPA□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-95
PCON用	CB-APSEP-MPA□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-92
	CB-PSEP-MPA□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-95
RCON用	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-92
	CB-PSEP-MPA□□□	1-93
	CB-RCAPC-MPA□□□	1-94
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-95
モーター・エンコーダーケーブル		1-230, 1-342, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
モーター取付け方向変更	MOB/MOL/MOR/MOT	2-487
モーター折返し方向	ML/MR	2-487, 3-608, 4-592, 5-648, 6-111, 6-325, 7-717
	MT	4-592, 6-111, 6-325, 7-717
モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	MT□/MR□/ML□	4-593, 6-111
モーメント		1-235, 1-342
漏れ電流		1-342

内容	型式	掲載頁
ゆ		
USBケーブル	CB-SEL-USB030	5-652, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-252, 8-265, 8-277, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	RCB-CV-USB	8-95, 8-137, 8-163, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
UL規格海外規格		1-242
ユーザーケーブル (IXA用)	CB-IXA-USR□□□-CS	5-831
ユーザーケーブルペア (Sタイプ)	US1/US2/US3/ US4/US5/US6	3-691, 3-692
ユーザーケーブルペア (Mタイプ)	UM1/UM2/UM3/ UM4/UM5/UM6	3-691, 3-692
ユニット製品		5-5, 5-57, 5-541, 7-76, 7-420
よ		
ヨーイング		1-342
ら		
ラジアル荷重		1-23, 1-342
ラジアルシリンダー		1-23
り		
リード		1-342
リニアエンコーダー		1-342
リニアガイド		1-342
リニアサーボタイプ		3-615
リニアモーター		1-342
リレー		1-342
リングコア	ESD-R-25	8-307, 8-321
ろ		
RoHS指令海外規格		1-241
ロータリータイプ		6-211
ロードセル		1-342
ロードセル付き	LCT/LCN	6-111
ローリング		1-342
ロストモーション		1-228, 1-342, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
ロッド先端延長仕様	RE	4-598
ロッド先端振れ		1-229, 1-259, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
ロッドタイプ		1-229
ロッド不回転精度		1-229, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
ロボットケーブル		1-342
わ		
ワイバーシール取付け仕様	WS	2-495
割出し精度		1-342
Y軸取付け前後位置変更	F1/F2	5-647
Y軸取付け高さ位置変更	H1/H2	5-648

あ

か

さ

た

な

は

ま

や

ら

わ

MEMO

MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

MEMO

お客様の期待に「心」で応える

製品づくりとサービスを

心をこめて製品をつくること、それは使いやすさや品質の高さなどお客様の「あったらいいな」を想像し、応えることに他なりません。

また、そうした製品の魅力は心のこもったサービスがあってはじめて、お客様の実感や満足へと変わります。

私たちは、このホスピタリティの精神を忘れることなく、お客様の期待に「心」で応える製品づくりとサービスで、事業の発展に貢献いたします。



2007年8月、従来の尾羽工場に隣接した社屋に開発部門、本社管理部門等を移転。開発・生産が一体となった製品開発・量産化を実現し、より高品質の製品化が可能となりました。この新本社社屋の窓には私たちのお客様への思いを込め、「心」という文字をかたどっています。

終わりになき進化のために——。 私たちは変わり続けます。

株式会社アイエイアイは、ロボットの製造・販売を通じて、「工場のCO2削減、省エネ、省力化、コスト低減、生産効率アップ、品質向上、エアレス化」など、さまざまな場面でお客様のご要望にお応えします。

モノづくりの現場を幅広く支えていくために、主に以下の4項目に力を入れ、邁進していきます。

Development

開発力

常に次のステップを見据える姿勢が、無限の可能性を呼ぶ。

アイエイアイでは常に市場ニーズの先を読み、研究開発への積極的な投資をおこなうことで、毎年さまざまな商品を市場に送り出しています。

Products

製品力

現場に最適なシステムを提供する、多彩なバリエーション。

2点間動作に特化した「エレシリンダー®」から、より高性能な「ロボシリンダー®・単軸ロボット」「直交・スカラロボット」まで、お客様の用途にあわせたロボットを多数取り揃えています。

Network

ネットワーク力

国内外に数多くの拠点を構え、お客様の競争力向上に貢献。

国内は30か所の営業所があり、お客様のご要望にいち早くお応えします。
海外市場も13の国と地域の強固なネットワークで対応しています。

Service

サービス力

技術、設備、人、環境…そのすべてがモノづくりを動かす。

「充実のサポート体制、広範な採用実績、先進の生産システムによる短納期、揺るぎない高品質」
お客様の革新を支える安心サービスを提供します。

アイエイアイお客様センター “エイト”

安心とは**24時間対応**のことです

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

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

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

アイエイアイお客様センター

エイト **FAQ**

**お困りの方は
こちら!**

株式会社 **アイエイアイ**

本 社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0005 大阪市北区中之島6-2-40 中之島インテス14F	TEL 06-6479-0331	FAX 06-6479-0236
名古屋支店			
名古屋営業所	〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
小牧営業所	〒485-0029 愛知県小牧市中央1-271 大垣共立銀行 小牧支店ビル6F	TEL 0568-73-5209	FAX 0568-73-5219
四日市営業所	〒510-0086 三重県四日市市諏訪栄町1-12 朝日生命四日市ビル6F	TEL 059-356-2246	FAX 059-356-2248
豊田支店			
新豊田営業所	〒471-0034 愛知県豊田市小坂本町1-5-3 朝日生命新豊田ビル4F	TEL 0565-36-5115	FAX 0565-36-5116
安城営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
秋田出張所	〒018-0402 秋田県にかほ市平沢字行ヒ森2-4	TEL 0184-37-3011	FAX 0184-37-3012
仙台営業所	〒980-0011 宮城県仙台市青葉区上杉1-6-6 イースタンビル7F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
厚木営業所	〒243-0014 神奈川県厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
静浜営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 シャンソン浜松ビル7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
滋賀営業所	〒524-0033 滋賀県守山市浮気町300-21 第2小島ビル2F	TEL 077-514-2777	FAX 077-514-2778
京都営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 第5池内ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0051 広島県広島市中区大手町3-1-9 広島鯉城通りビル5F	TEL 082-544-1750	FAX 082-544-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市榊味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分営業所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウムⅢ 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0910 熊本県熊本市東区健軍本町1-1 拓洋ビル4F	TEL 096-214-2800	FAX 096-214-2801

IAI America, Inc.

USA Headquarter & Western Region (Los Angeles) : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505 (800) 736-1712
Midwest Branch Office (Chicago) : 110 E. State Pkwy, Schaumburg, IL 60173 (800) 944-0333
Southeast Branch Office (Atlanta) : 1220 Kennestone Circle, Suite 108, Marietta, GA 30066 (888) 354-9470

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

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

ホームページ www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

ロボシリンダ/ロボシリンダー/ROBOCYLINDER/エレスリンダ/エレスリンダー/ELECYLINDER/デジタルスピコン/ラジアルシリンダ/ラジアルシリンダー/RADIAL CYLINDER/
パルスプレス/パワーコン/パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。

IAI Industrieroboter GmbH

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

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 PhairojKijja Tower 7th FL, Debaratana RD.,
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand