

6

パルス/サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途

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



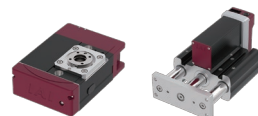
ロッド
ラジアルシリンダー®



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

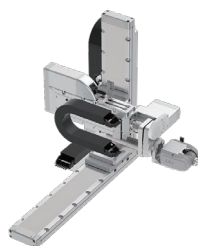


5 直交 テーブルトップ 直交型6軸 スカラ

直交



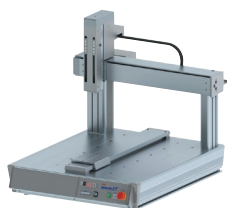
直交型6軸



スカラ



テーブルトップ

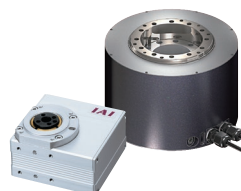


6 パルスプレス サーボプレス グリッパー ロータリー 特殊用途

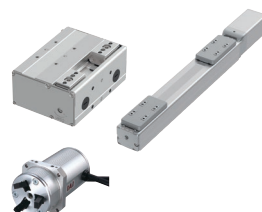
パルスプレス
サーボプレス



ロータリー

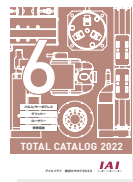
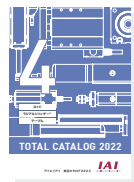
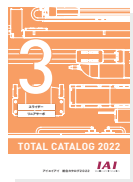
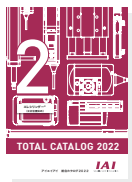
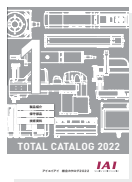


グリッパー



【特殊用途】
手首ユニット
ロータリーチャック

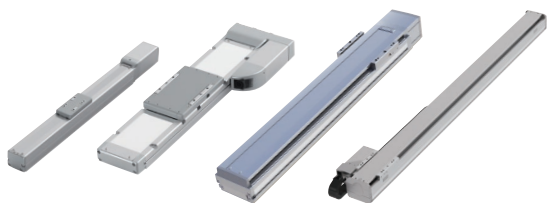




3

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®



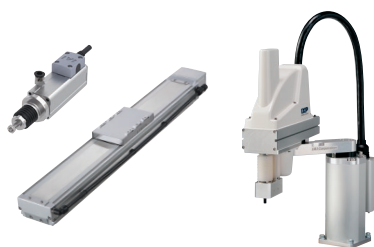
テーブル



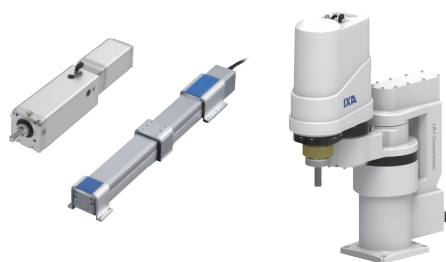
7

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

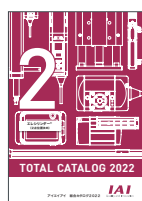
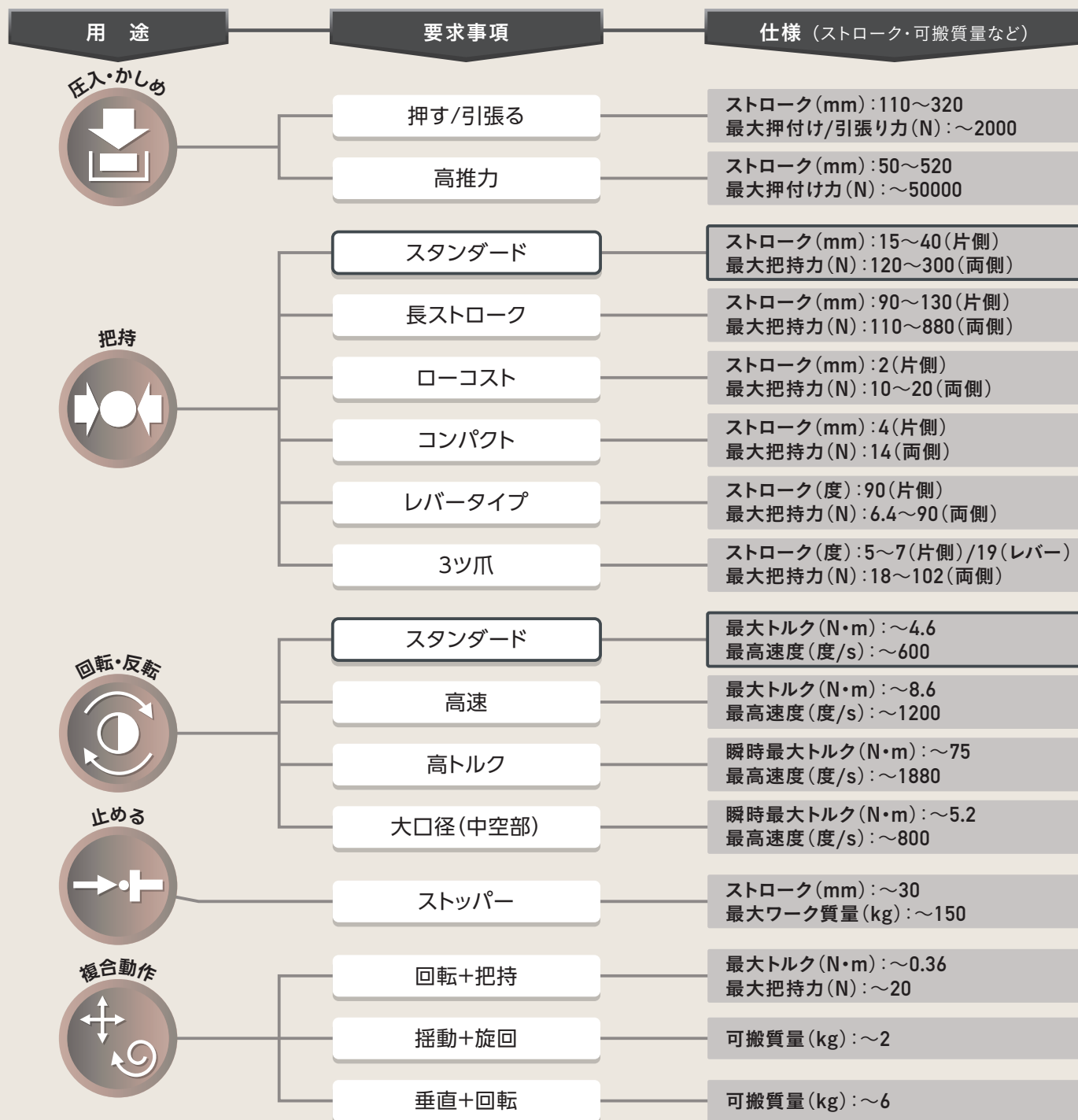


パソコン専用ソフト
ティーチングボックス



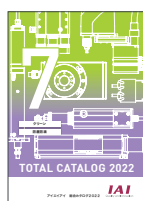
IAI 機種選定フロー ～用途から選ぶ～

～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～



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。

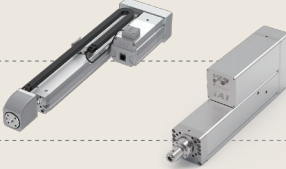
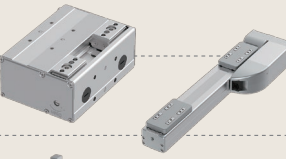
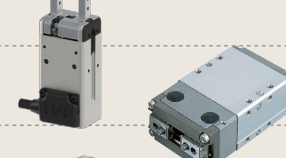
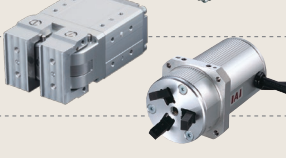
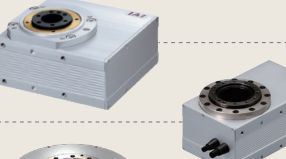

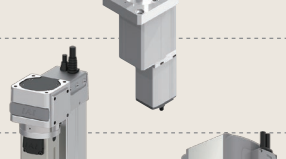

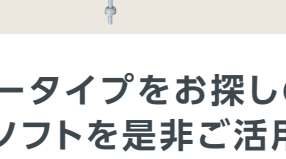
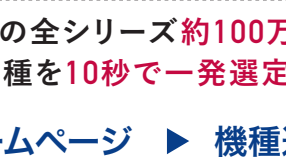



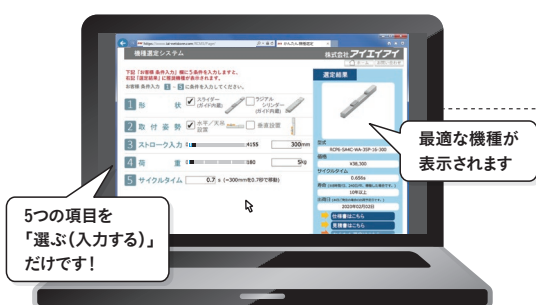
7巻 | クリーン・防塵防滴

クリーンルーム、防塵防滴仕様の
グリッパー・ロータリーをお探しの方
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-RAA		6 9
RCS2-RA/RCS3-RA		6 11
RCP6-GRT		6 13
RCP6-GRST		6 13
GRS		6 13
RCP2-GRSS		6 15
RCP2-GRLS/RCP4-GRL		6 17
RCP2-GR3		6 15 6 17
RCP2-RTB/RTC		6 19
RCS2-RTC		6 21
DDA		6 21
RCP6-RTFML		6 19
RCP4-ST		6 23
RCP6-RTCK		6 23
WU		6 24
ZR		6 24



ロータリータイプをお探しのお客様、
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。

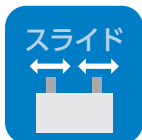
アイエイアイホームページ ▶ 機種選定ソフト

アイエイアイ 選定 検索 <https://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



“ストローク”と“最大把持力”から選ぶ

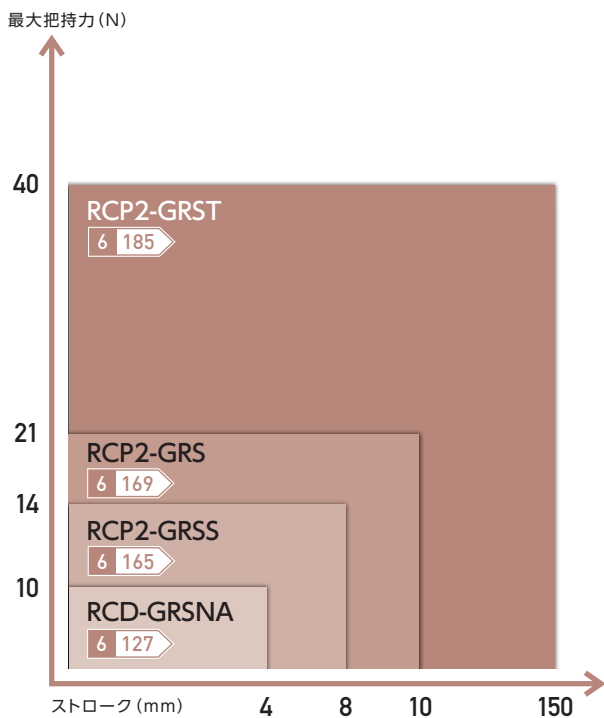
グリッパータイプ



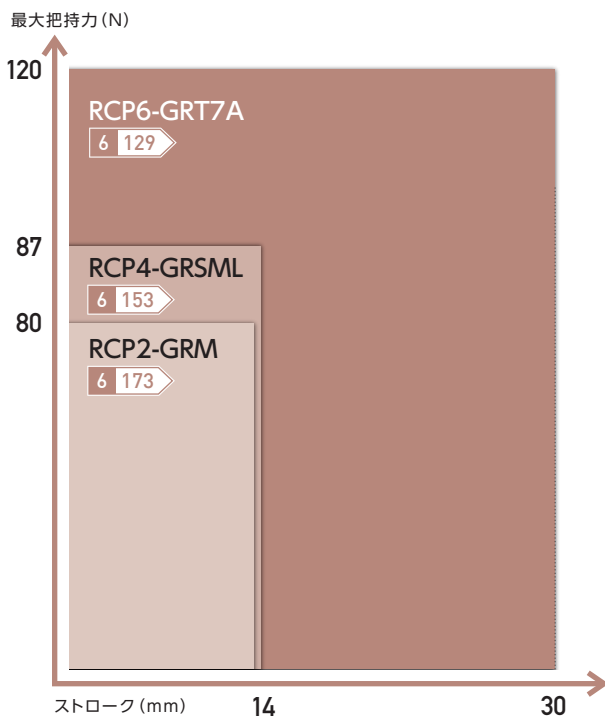
スライドタイプ(二つ爪)



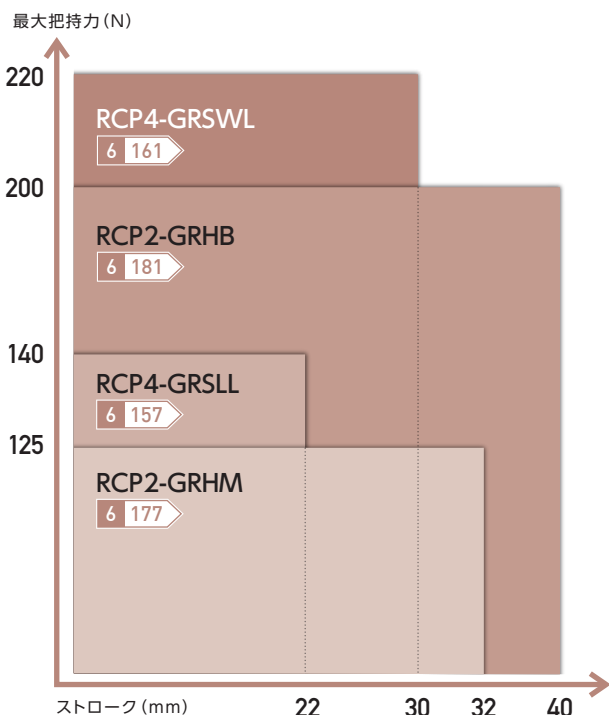
最大把持力 40N以下



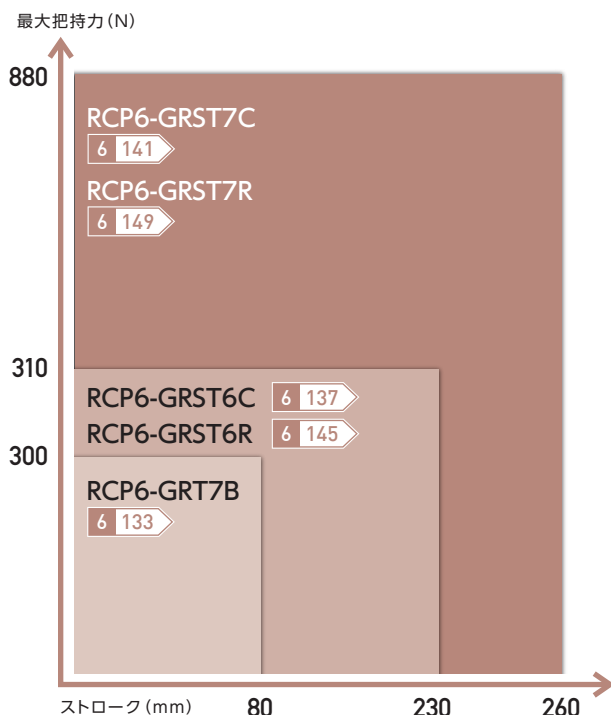
最大把持力 120N以下

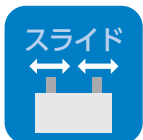


最大把持力 220N以下

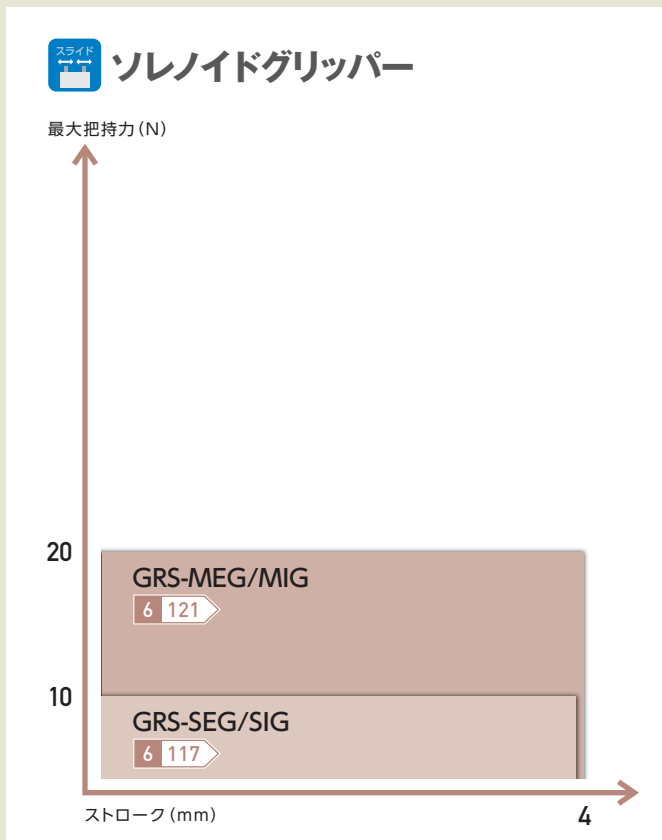
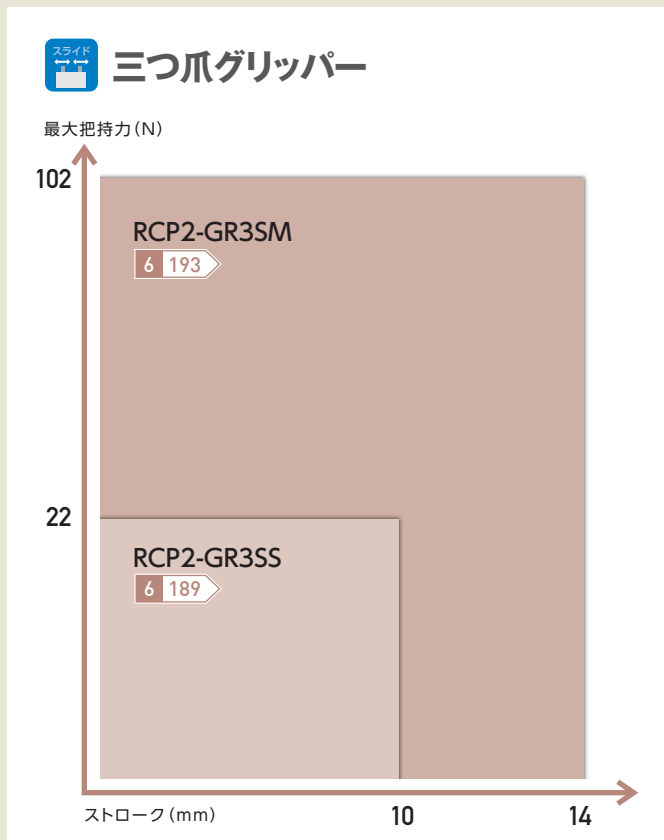


最大把持力 880N以下





スライドタイプ(三つ爪・ソレノイド)



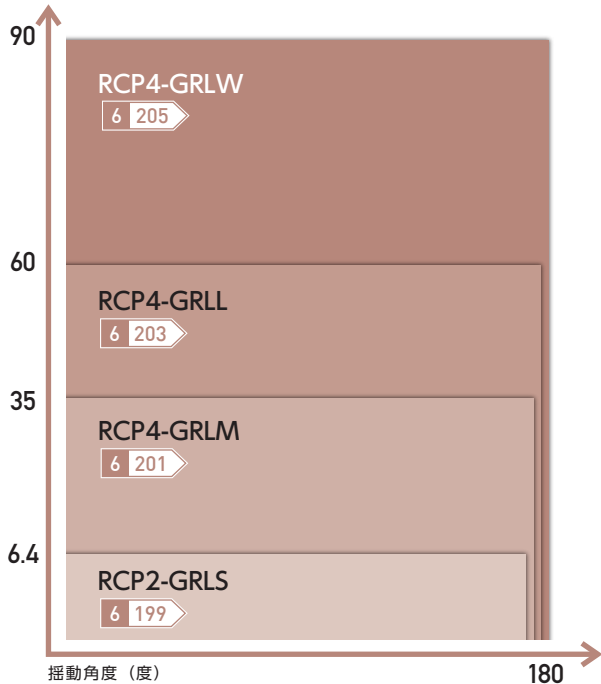


レバータイプ



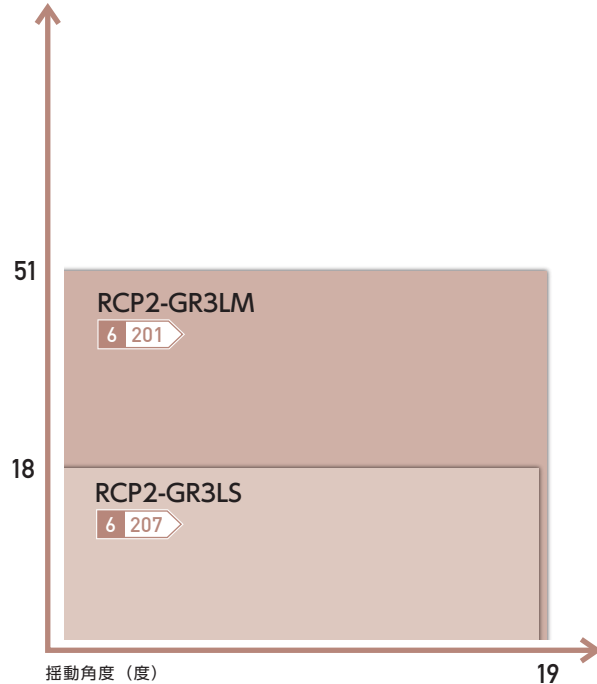
二つ爪グリッパー

最大把持力 (N)



三つ爪グリッパー

最大把持力 (N)



“揺動角度”と“最大トルク”から選ぶ

ロータリータイプ



選定

注意事項

非搭載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

選定の
ポイント

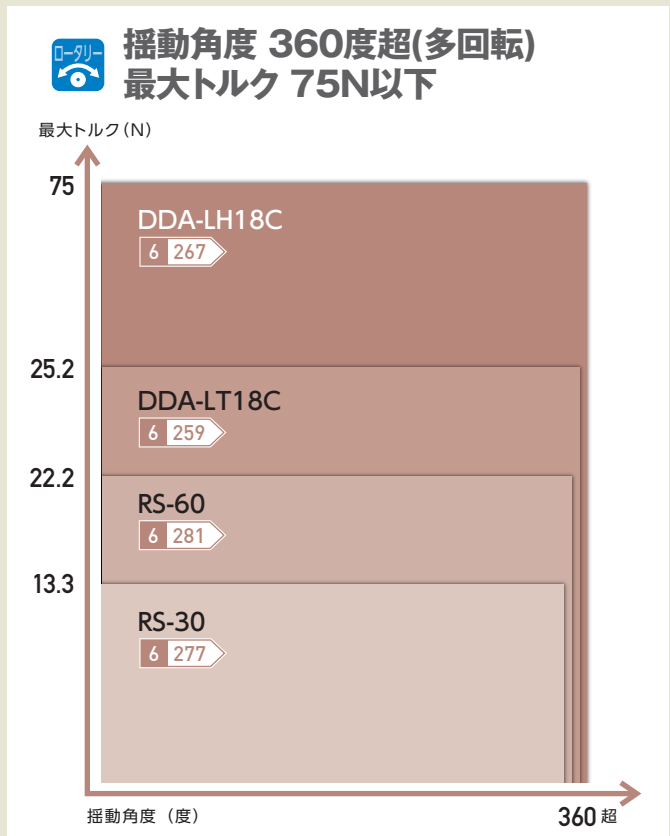
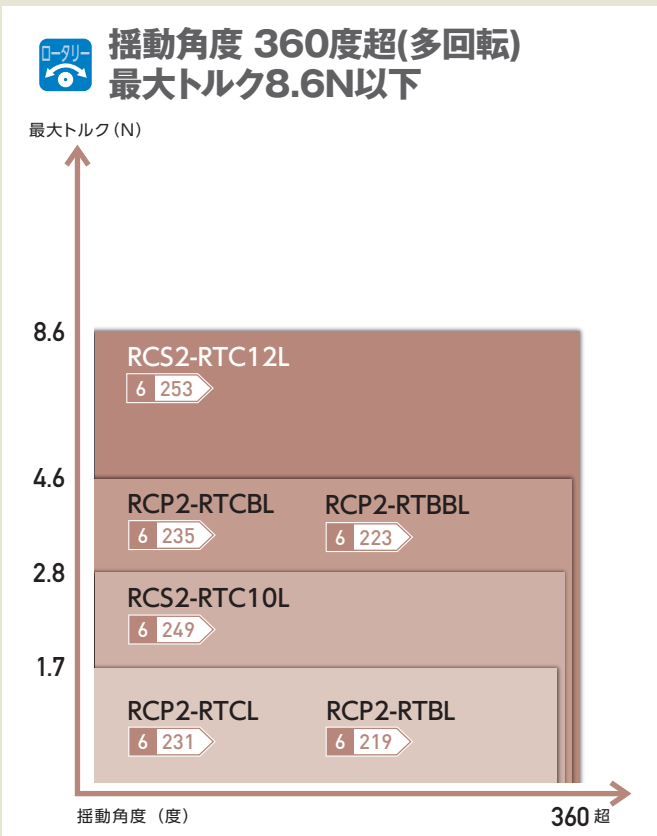
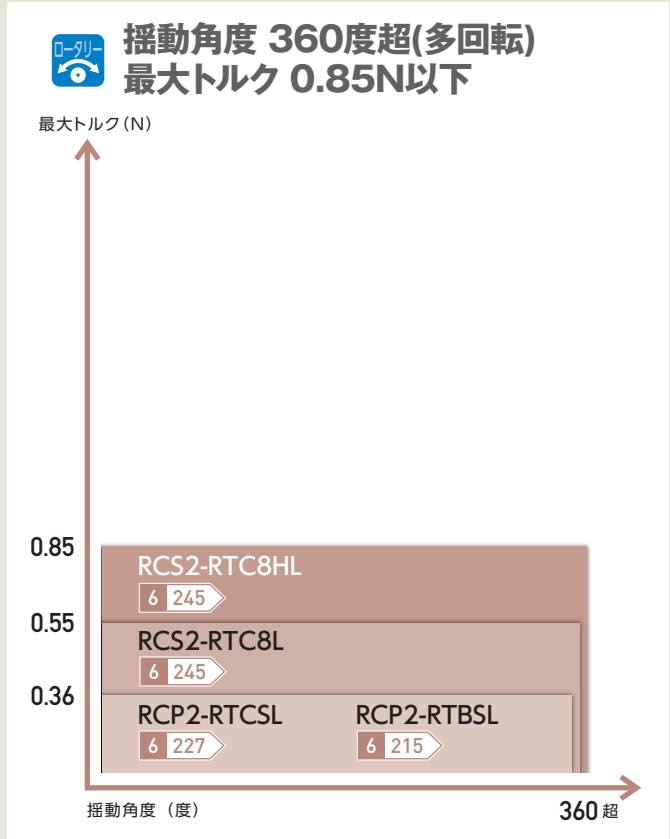
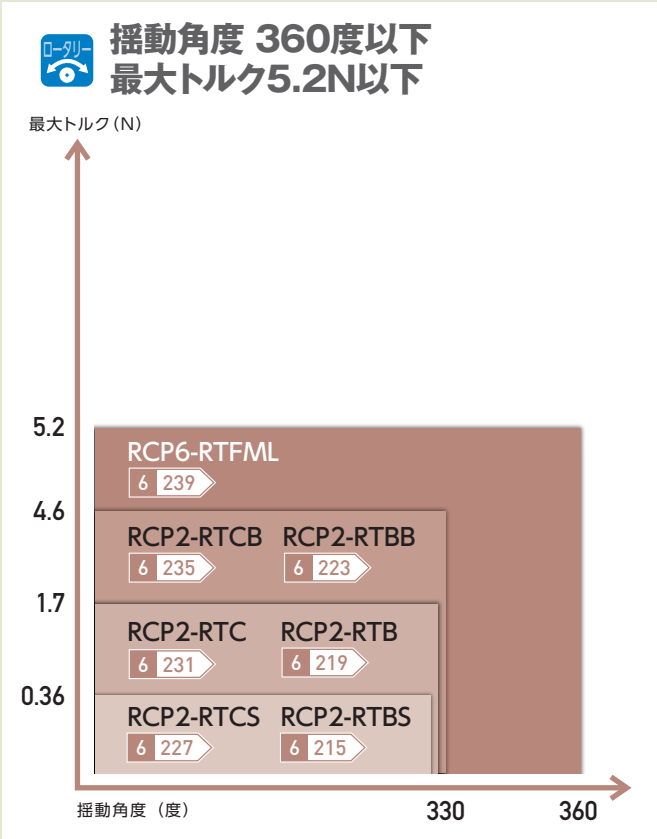
RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS



選定

パルスプレス

注意事項

非掲載機種

RCP6 シリーズ

パルスプレス
サーボプレス



グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

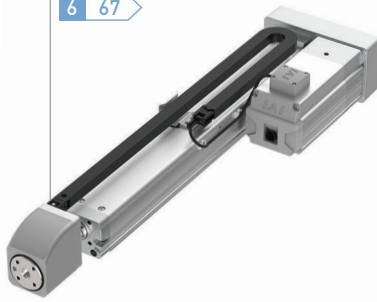
RCP6-RR4R

6 63



RCP6-RR6R

6 67



RCP6-RR7R

6 71



適応コントローラー

1軸

PCON コントローラー 8 207
(パルスプレス仕様)

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

選定の
ポイント

RCP6

RCS3

RCS2



アクチュエーター

■ 1 軸

6-9 パルスプレス

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

選定の
ポイント

RCP6

RCS3

RCS2

1 ストローク

距離

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RRA4Rは110~310mm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。

**3 最大押付け力
最大引張り力**

押付け力
引張り力

4 可搬質量

重さ
重さ

水平 垂直

※加速度、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)	最大押付け力 / 引張り力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	110	115	120	~	ストロークは50mm間隔で選択可能	~	310			315	320		
RRA4R	200							2.5	300	3	3	-	6 63
RRA6R	110							1.5	600	10	10	-	6 67
RRA7R	160							4	1000	10	10	-	6 71
	85							2	2000	10	10		

選定

サーボプレス

注意事項

非掲載機種

RCS3/RCS2-RA シリーズ

パルスプレス
サーボプレス



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

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表



ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

選定の
ポイント

適応コントローラー

1軸

SCON コントローラー 8 267

(サーボプレス仕様)



アクチュエーター

■ 1軸

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

選定の
ポイント

RCP6

RCS3

RCS2

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) RA4Rは110~410mm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。

3 最大押付け力

4 可搬質量

※加速度、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)	定格 推力 (N)	最大 押付け力 (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 ↑		
		50	75	100	150	200	250	300	400	500	600							
RCS3	RA4R	125										2.5	126	200	3	3	-	6 75
	RA6R	75										1.5	566	600	10	10	-	6 79
	RA7R	100										2	849	1200	10	10	-	6 83
	RA8R	125										2.5	1367	2000	10	10	-	6 87
	RA10R	125										2.5	2713	6000	50	50	-	6 91
RCS2	RA13R	85	120	125								2.5	5106	9800	100	100	-	6 95
		62										1.25	10211	19600	200	200	-	
RCS3	RA15R	240										3.6	15577	30000	15	220	-	6 99
	RA20R	220										4	25902	50000	15	220	-	6 103

グリッパー

RCP6 シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー



GRS シリーズ



RCD シリーズ



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/DCON コントローラー

8 191 8 229

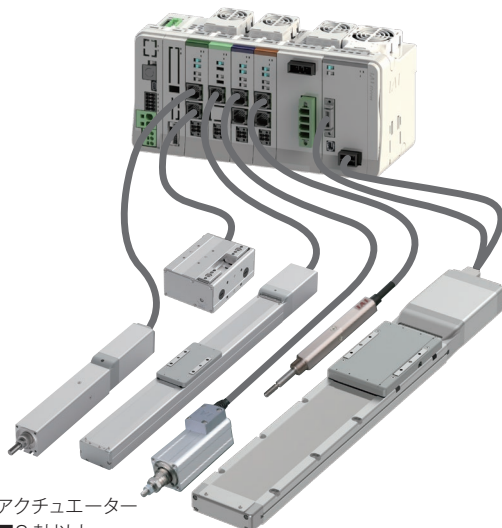
(注) GRS シリーズを動作させるためには、
ドライバーボックスが必要です。



アクチュエーター
■ 1 軸

RCON コントローラー

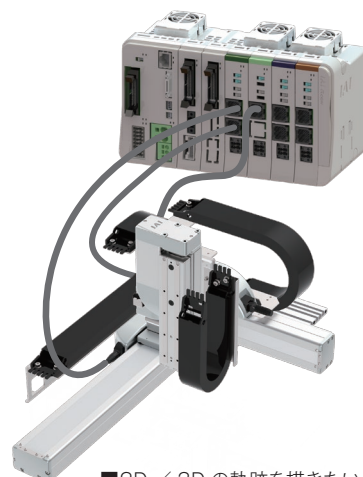
8 57



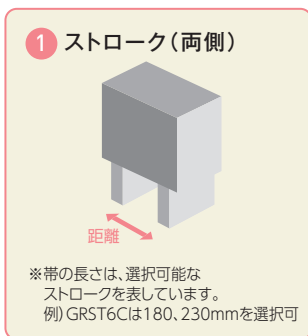
アクチュエーター
■ 2 軸以上

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



シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)											リード (mm)	最大把持力 (両側) (N)	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														
		4	20	30	40	60	80	100	180	210	230	260				
RCP6	GRST6C								180		180		8	110	-	6 137
									45		45		2	310		
	GRST6R								180		180		8	110	-	6 145
									45		45		2	310		
	GRST7C								180 [140]		180 [140]		8	340	-	6 141
									45		45		2	880		
	GRST7R								180 [140]		180 [140]		8	340	-	6 149
								45		45		2	880			
	GRT7A		75										-	120	-	6 129
	GRT7B (高速タイプ)				120		120						-	150	-	6 133
	GRT7B (標準タイプ)				60		60						-	300	-	
RCD	GRSNA	67											-	10	-	6 127
GRS	SEG SIG	動作時間 【開/閉】 0.03s 以下											-	10	-	6 117
	MEG MIG	動作時間 【開/閉】 0.03s 以下											-	20	-	6 121

※ 【 】は使用環境温度5℃以下の場合です。

グリッパー

RCP4/RCP2 シリーズ

スライド 24V
パルス
モーター

パルス
レス
サーボ
モーター

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル
型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

選定の
ポイント

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP4-GRSML

6 153



RCP4-GRSLL

6 157



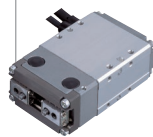
RCP4-GRSWL

6 161



RCP2-GRSS

6 165



RCP2-GRS

6 169



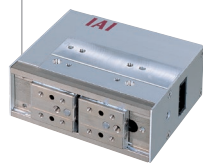
RCP2-GRM

6 173



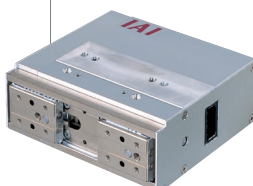
RCP2-GRHM

6 177



RCP2-GRHB

6 181



RCP2-GRST

6 185



RCP2-GR3SS

6 189



RCP2-GR3SM

6 193



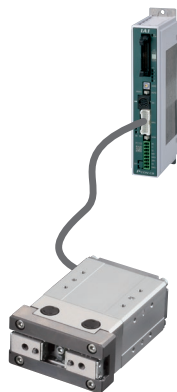
適応コントローラー

1軸

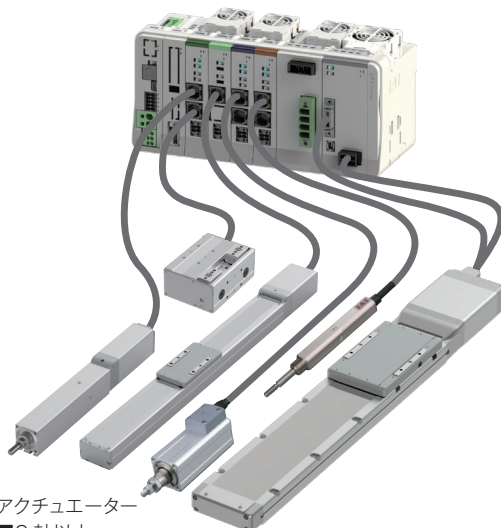
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

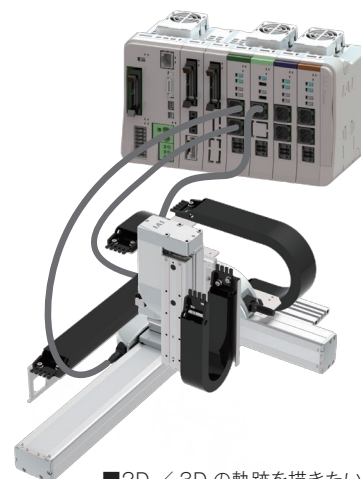
PCON コントローラー 8 191



RCON コントローラー 8 57



RSEL コントローラー 8 103



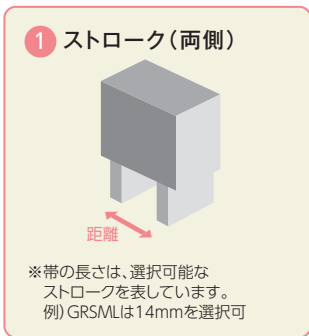
アクチュエーター

■ 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



シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)											リード (mm)	最大 把持力 (両側) (N)	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														
		8	10	14	22	30	32	40	60	80	100	150				
RCP4	GRSML			94									—	87	—	6 153
	GRSLL				125								—	140	—	6 157
	GRSWL					157							—	220	—	6 161
RCP2	GRSS	78											—	14	—	6 165
	GRS		33										—	21	—	6 169
	GRM			36									—	80	—	6 173
	GRST (高速タイプ)							75					—	20	—	6 185
	GRST (標準タイプ)								34				—	40	—	
	GRHM						100						—	125	—	6 177
	GRHB									100			—	200	—	6 181
	GR3SS		40										—	22	—	6 189
	GR3SM			50									—	102	—	6 193

グリッパー

RCP4/RCP2 シリーズ

レバー 24Vパルスモーター

パルスレスサーボレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2-GRLS

6 199



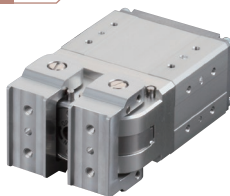
PCP4-GRLM

6 201



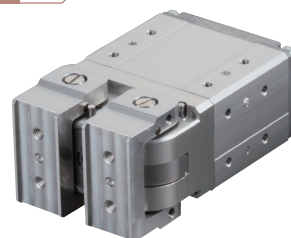
RCP4-GRLL

6 203



RCP4-GRLW

6 205



RCP2-GR3LS

6 207



RCP2-GR3LM

6 209



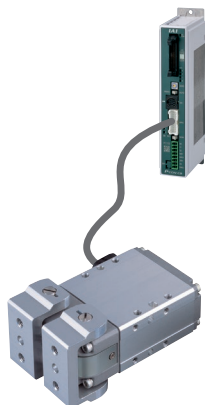
適応コントローラー

1軸

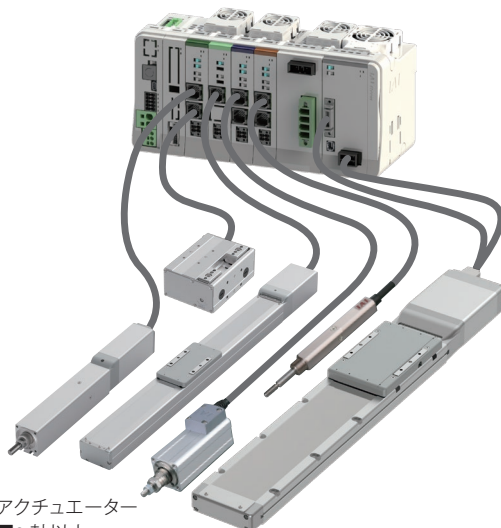
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

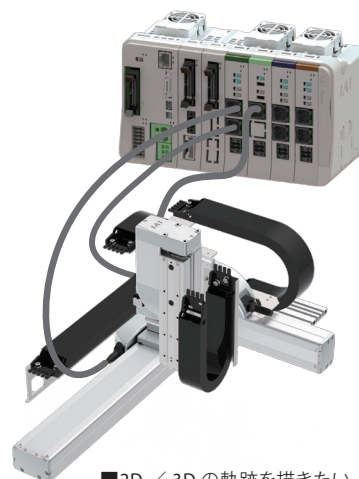
PCON コントローラー 8 191



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
- パレット動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

ストロークと最大把持力から選ぶ

揺動角度と最大トルクから選ぶ

スペック一覧

選定のポイント

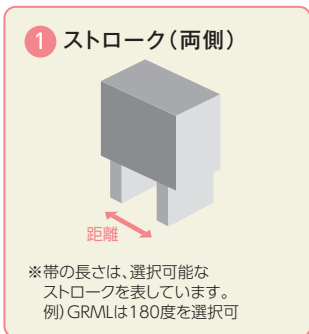
GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2



シリーズ	タイプ	ストローク(度)と最高速度(度/s)		リード (mm)	最大 把持力 (両側) (N)	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				
		19度	180度				
RCP4	GRML		600	—	35	—	6 201
	GRL		600	—	60	—	6 203
	GRLW		643	—	90	—	6 205
RCP2	GRLS		600	—	6.4	—	6 199
	GR3LS	200		—	18	—	6 207
	GR3LM	200		—	51	—	6 209

ロータリー

RCP6/RCP2 シリーズ

24V
パルス
モーター

RCP2-RTBS/RTBSL

6 215



RCP2-RTB/RTBL

6 219



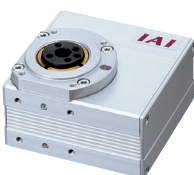
RCP2-RTBB/RTBBL

6 223



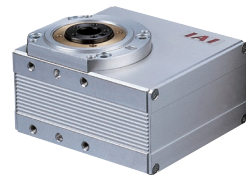
RCP2-RTCS/RTCSL

6 227



RCP2-RTC/RTCL

6 231



RCP2-RTCB/RTCBL

6 235



RCP6-RTFML

6 239



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)

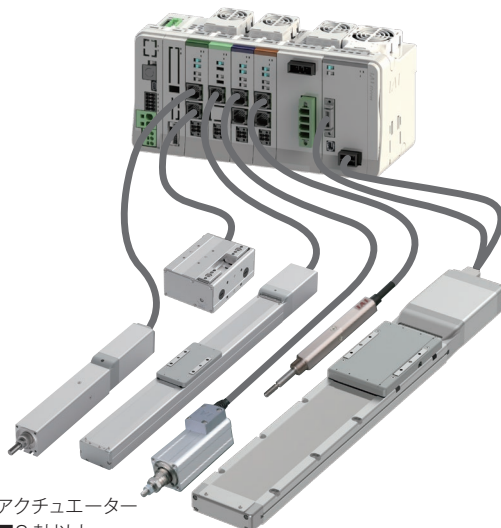
PCON コントローラー 8 191

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

ストロークと
最大把持力
から選ぶ揺動角度と
最大トルク
から選ぶスペック
一覧選定の
ポイント

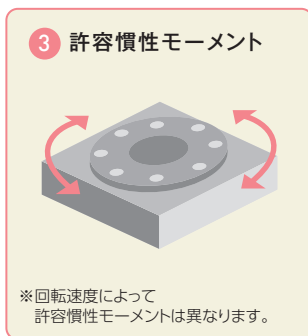
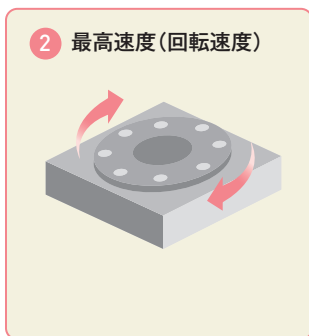
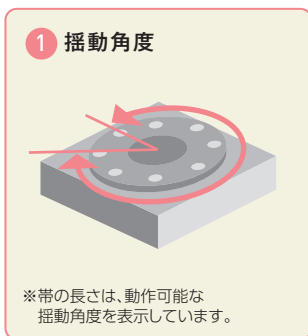
RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS



シリーズ	タイプ	揺動角度(度)と最高速度(度/s)				最大トルク(N)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	標準価格	掲載ページ	
		※帯の長さ=揺動角度	※帯の中の数字=最高速度							
		180	330	360	多回転					
RCP2	RTBS	400				0.24	0.0023	-	6 215	
	RTCS	266				0.36	0.0035	-	6 227	
	RTBSL	400				0.24	0.0023	-	6 215	
	RTCSL	266				0.36	0.0035	-	6 227	
	RTB	600				1.1	0.01	-	6 219	
	RTC	400				1.7	0.015	-	6 231	
	RTBL	600				1.1	0.01	-	6 219	
	RTCL	400				1.7	0.015	-	6 231	
	RTBB	600				3	0.02	-	6 223	
	RTCB	400				4.6	0.03	-	6 235	
	RTBBL	600				3	0.02	-	6 223	
	RTCBL	400				4.6	0.03	-	6 235	
	RCP6	RTFML	800				5.2	0.08	-	6 239

ロータリー

RCS2/RS シリーズ

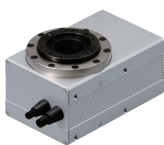
DDA シリーズ

200V
ACサーボ
モーター

ダイレクト
ドライブ
モーター

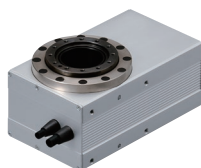
RCS2-RTC8L

6 245



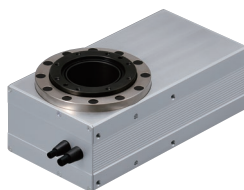
RCS2-RTC10L

6 249



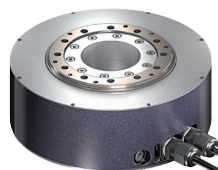
RCS2-RTC12L

6 253



DDA-LT18C

6 259



DDA-LT18C-B

6 263



RS-30

6 277



RS-60

6 281



DDA-LH18C

6 267



DDA-LH18C-B

6 271



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)

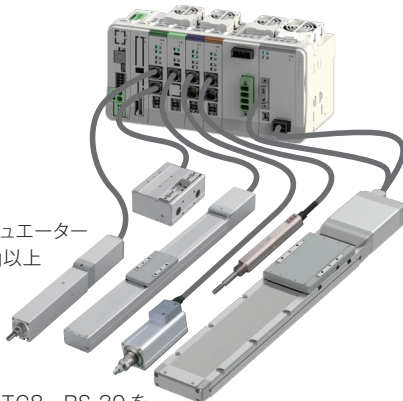
SCON コントローラー 8 253

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
■2軸以上



アクチュエーター

■1軸

RCS2-RTC8、RS-30を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。
【ご注意】 DDAシリーズは、動作タイプや分解能によって接続可能なコントローラーが異なります。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
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

選定の
ポイント

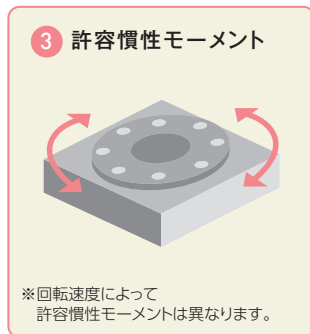
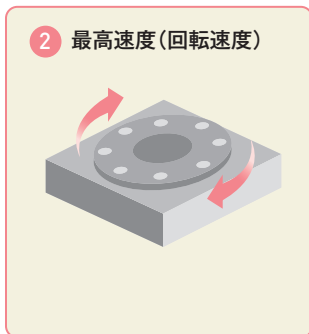
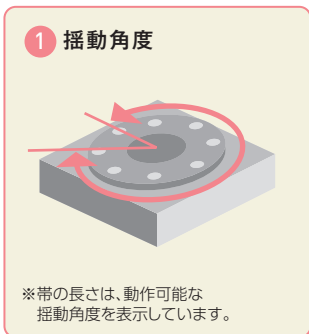
RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS



シリーズ	タイプ	揺動角度(度)と最高速度(度/s)				最大トルク(N)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=揺動角度 ※帯の中の数字=最高速度							
		180	330	360	多回転				
RCS2	RTC8L (12W)	750				0.55	0.011	-	6 245
	RTC8HL (20W)	1200				0.53	0.01	-	6 245
RCS2		RTC10L	750				0.85	0.017	-
	1200				1.7	0.033	-	6 249	
	RTC12L	800				5.2	0.1	-	6 253
		600				8.6	0.17	-	6 253
DDA	LT18C	1800				25.2	0.6	-	6 259
	LT18C-B	1800				25.2	0.6	-	6 263
	LH18C	1440				75	1.8	-	6 267
	LH18C-B	1440				75	1.8	-	6 271
RS	30	360				6.6	0.0578	-	6 277
		180				13.3	0.2303	-	6 277
	60	360				11.17	0.108	-	6 281
		180				22.28	0.421	-	6 281

特殊用途機種

RCP4 シリーズ

RCP6 シリーズ

24v
パルス
モーター

バッテリー
レスアップ

スライド

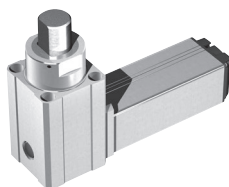
ソレノイド
グリッパー

24v
パルス
モーター

RCP4-ST
6 287



RCP4-ST4525E
6 289



RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI
6 303



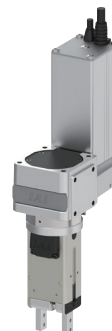
RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI
6 307



RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI
6 311



RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI
6 315



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)

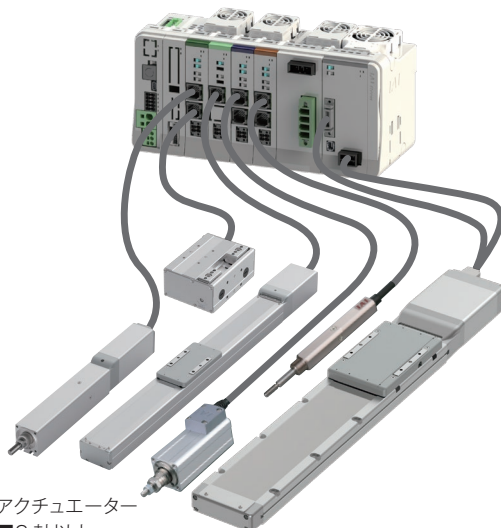
PCON コントローラー 8 191

(注) RCP6-RTCK の把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。



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

WU シリーズ

バッテリー
レスアプソ

24V
パルス
モーター

WU-S

6 295



WU-M

6 299



ZR シリーズ

ZR-S

6 291



ZR-M

6 293



適応コントローラー

各アクチュエーターページでご確認ください。

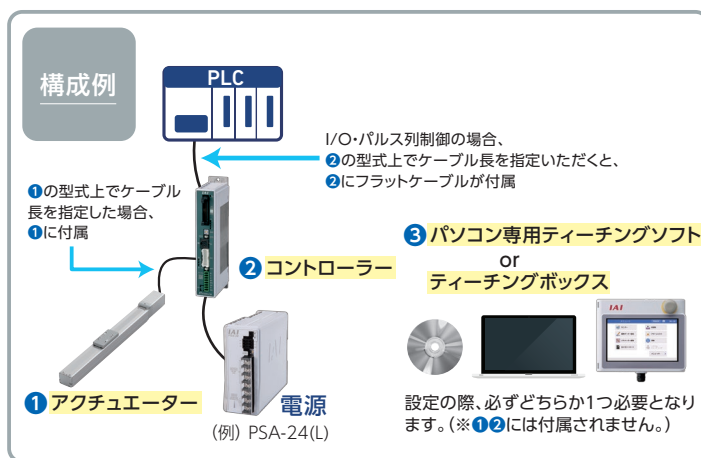
選定のポイント

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 - GRT7B - WA - 28P - 2 - 80 - P3 - M - AC3-CJTB-NM

RCP6	GRT7B	WA	28P	2	80	P3	M	AC3-CJTB-NM
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 28P パルスモーター 28□サイズ	減速パターン 1 送りねじ リード2mm プーリー減速比1.25 2 送りねじ リード2mm プーリー減速比2.5	ストローク 40 40mm 80 80mm	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

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-GRT7B-WA-28P-2-80-P3-M-AC3-CJTB-NM
 コントローラー : PCON-CB-28PWAI-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。

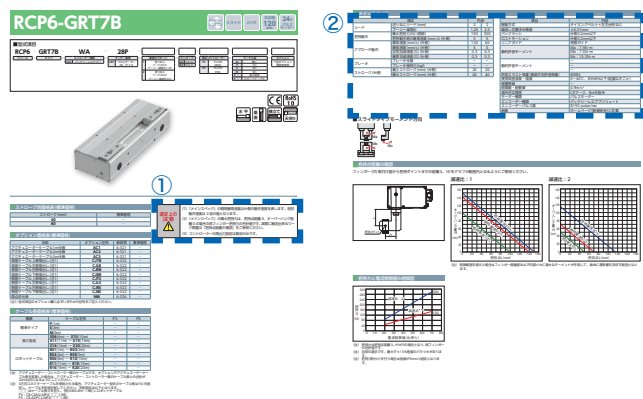
オプションを複数選択いただく場合、それぞれをハイフンで繋ぎ、アルファベット順にご記入ください。



選定時の留意点

■ カタログの見方

(例) RCP6-GRT7B



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』に記載されている速度、加減速度、押付力、把持力、トルク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。



よくあるお問合わせ

■ パルス/サーボプレスについて

Q. ロードセル先端部の取付け穴の位置は固定ではないのですか？

A. カタログ寸法図に記載されているとおり、最大±22.5度ずれる可能性があります。

Q. ロードセルの校正はどのように依頼したら良いですか？

A. 取扱説明書に掲載されている『ロードセル校正依頼書』に必要事項を記入し、最寄りの弊社営業所または代理店にご依頼ください。

■ グリッパーについて

Q. 位置決めで把持を行っても良いですか？

A. ワークの寸法誤差吸収、ワークおよびアクチュエーター保護のため、押付け動作にてワークを把持してください。

■ ロータリーについて

Q. 一方向に回転し続けたいです。どのように依頼したら良いですか？

A. 『360度』タイプをお選びください。コントローラーの出荷時パラメーターは無限回転対応となります。ただし、接続コントローラーやエンコーダーにより注意が必要です。各製品ページの注意事項を必ずご確認ください。

Q. DDAの立上げを行っていますが、動作がかなり不安定なのです…

A. DDAは始めにゲインパラメーターの設定が必要となります。適正なパラメーターを設定するため、負荷イナーシャの計算が必要です。

運転条件の計算は、ダイレクトドライブ選定ソフトをご使用ください。

ダイレクトドライブモーター選定ソフト ダウンロードアドレス <https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/index.html>



グリッパー選定方法

スライドタイプ

手順1

必要把持力、搬送できる
ワーク質量の確認

手順2

把持点距離の確認

手順3

フィンガーに掛かる外力の確認

手順1 必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

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

① 通常搬送の場合

F : 把持力 (N)……各フィンガー押付け力の合計値
μ : フィンガーアタッチメントとワーク間の静摩擦係数
m : ワーク質量 (kg)
g : 重力加速度 (=9.8m/s²)

- ワークを静的に把持し、ワークが落下しない条件は

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

- 通常搬送における推奨安全率2とすると必要把持力は

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

- 摩擦係数μ0.1~0.2の時

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

通常のワーク搬送の場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の10~20倍以上
 搬送できるワーク質量 ▶ 把持力の1/10~1/20以下

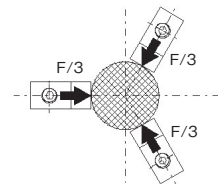
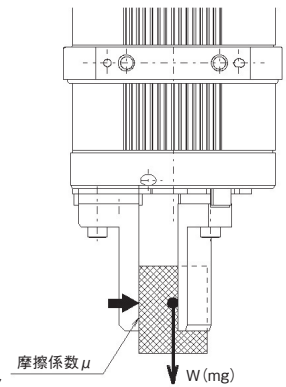
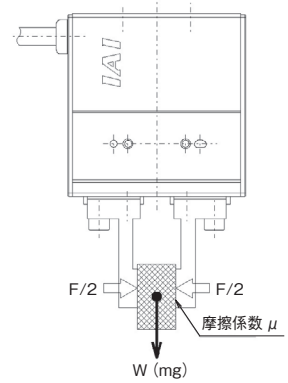
※静摩擦係数が大きいほど搬送できるワーク質量は大きくなりますが、安全を見て10~20倍以上の把持力が得られるような機種を選択してください。
 ※積載物の形状と質量の目安は、各製品ページの『把持点距離と把持力の目安』のグラフをご参照ください。

② ワーク移送時に大きな加減速、衝撃力が加わる場合

重力に追加されてさらに強い慣性力がワークに働きます。
 このような場合さらに安全率を大きくとって機種を選定してください。

大きな加減速、衝撃が加わる場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の30~50倍以上
 搬送できるワーク質量 ▶ 把持力の1/30~1/50以下

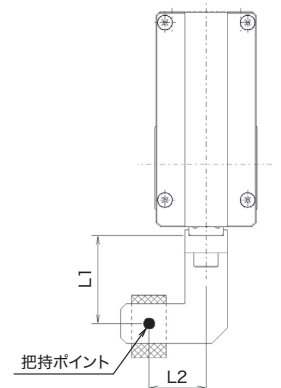
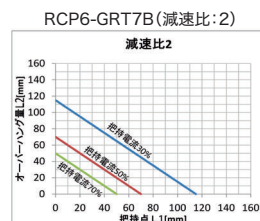
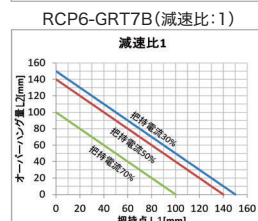
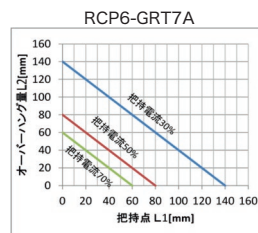
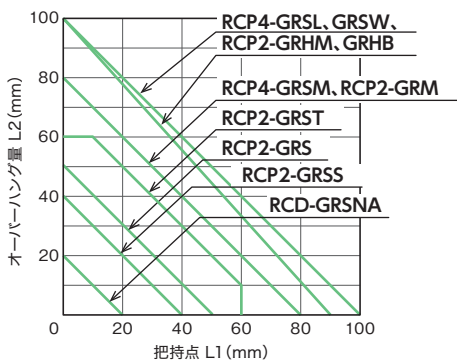


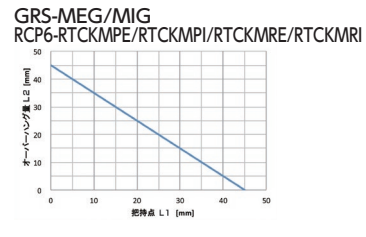
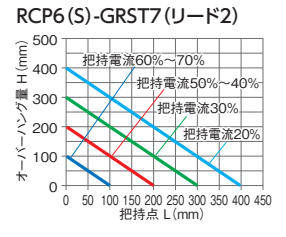
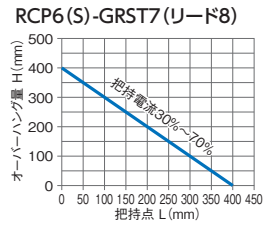
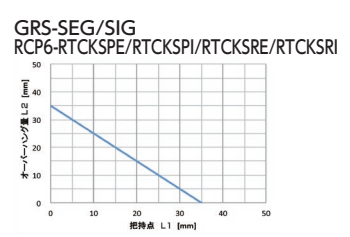
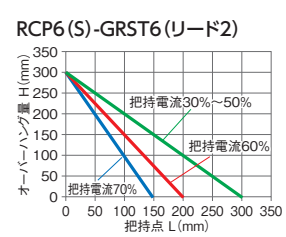
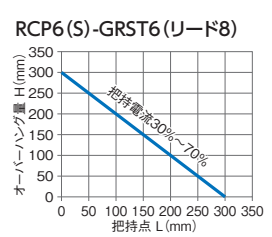
手順2 把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L1、L2)を下記の範囲内となるようにご使用ください。

制限範囲を超えた場合、フィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

◆2爪グリッパーの場合

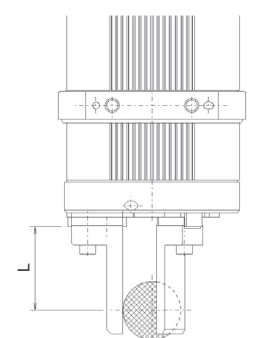




◆3爪グリッパーの場合

- RCP2-GR3SS ⇒ L50mm以下
- RCP2-GR3SM ⇒ L80mm以下

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



手順3 フィンガーに掛かる外力の確認

① 垂直方向許容荷重

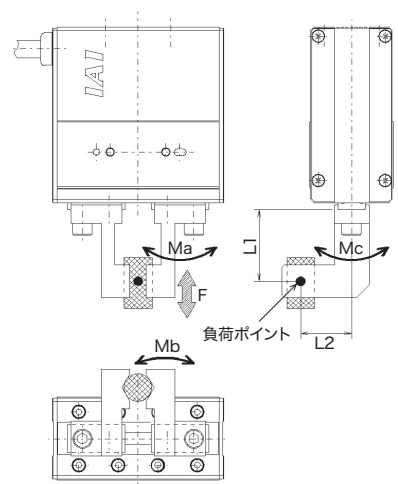
各フィンガーに掛かる垂直方向許容荷重が許容値以下であることを確認してください。

※上記負荷ポイントはフィンガーに掛かる負荷の位置を示します。
負荷の種類により位置は異なります。

- ・把持力による負荷：把持ポイント
- ・重力による負荷：重心位置
- ・移動時の慣性力、旋回時の遠心力：重心位置

負荷モーメントは負荷の種類ごとに計算した合計値となります。

※フィンガーの重量およびワーク重量も外力の一部となります。
またワークを把持した状態でグリッパーを旋回させた時の遠心力、移動時の加減速による慣性力も爪に掛かる外力となります。



② 許容負荷モーメント

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

●各爪にモーメント荷重が掛かった時の許容外力は

$$\text{垂直方向許容荷重 } F(N) > \frac{M(\text{最大許容負荷モーメント}(N \cdot m))}{L(\text{mm}) \times 10^{-3}}$$

垂直方向許容荷重 F(N)は、L1, L2とも算出してください。

フィンガーに掛かる外力が算出した垂直方向許容荷重 F(N) (L1, L2の小さい方の値) 以下であることを確認してください。

型式	垂直方向許容荷重F(N)	最大許容負荷モーメント(N・m)		
		Ma	Mb	Mc
RCP6-GRT7A	598	3.6	3.6	10.2
RCP6-GRT7B	898	7.5	7.5	15.3
RCP6(S)-GRST6	1080	48.5	69.3	103
RCP6(S)-GRST7	1400	115	115	229
RCP4-GRSML	356	1.9	2.7	4.6
RCP4-GRSLL	558	3.8	5.5	9.5
RCP4-GRSWL	651	5.1	7.2	12.4
RCP2-GRSS	60	0.5	0.5	1.5
RCP2-GRS	253	6.3	6.3	7.0
RCP2-GRM	253	6.3	6.3	8.3
RCP2-GRHM	390	11.7	16.7	46.5
RCP2-GRHB	502	15.7	26.4	59.8
RCP2-GRST	275	2.93	2.93	5.0
RCP2-GR3SS	169	3.8	3.8	3.0
RCP2-GR3SM	253	6.3	6.3	5.7
RCD-GRSNA	14	0.04	0.04	0.07
GRS-SEG/SIG	150	0.62	0.62	0.99
GRS-MEG/MIG	240	1.08	1.08	2.64

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

レバータイプ

手順1

必要把持力、搬送できる
ワーク質量の確認



手順2

フィンガーアタッチメント(爪)
慣性モーメントの確認



手順3

フィンガーに掛かる外力の確認

手順1 必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

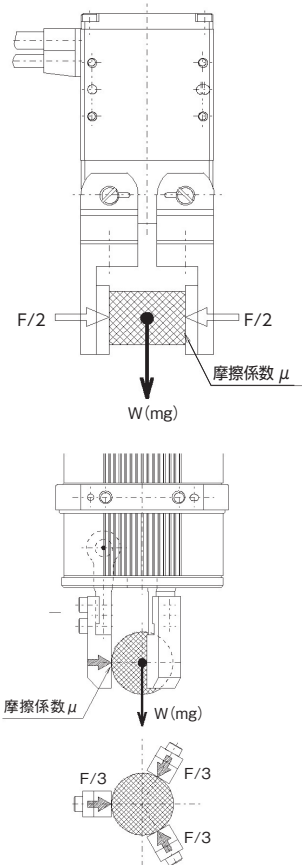
スライドタイプの手順1と同様に必要把持力を算出し条件を満たしていることを確認してください。

通常のワーク搬送の場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の10~20倍以上
搬送できるワーク質量 ▶ 把持力の1/10~1/20以下

大きな加減速度、衝撃が加わる場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の30~50倍以上
搬送できるワーク質量 ▶ 把持力の1/30~1/50以下



手順2 フィンガーアタッチメント(爪)慣性モーメントの確認

フィンガーアタッチメント(爪)のZ軸(支点)回りの全慣性モーメントが許容範囲内であることを確認してください。爪の構成、形状により複数に分割して計算します。参考として2分割の計算例を以下に示します。

① Z1軸(A重心)回りの慣性モーメント(A部)

$m1$: A質量(kg)
 $a1, b1, c1$: A部寸法(mm)

$$m1(\text{kg}) = a1 \times b1 \times c1 \times \text{比重} \times 10^{-6}$$

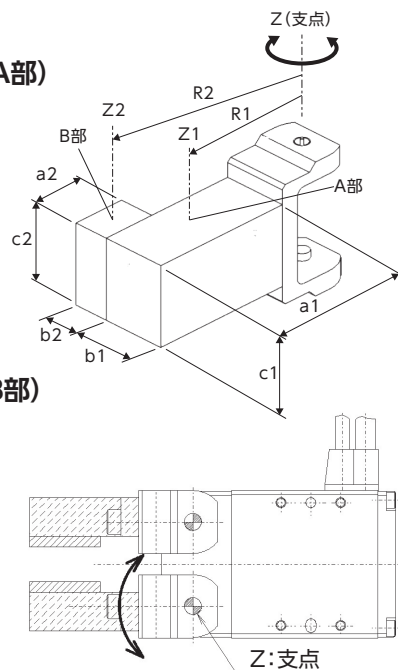
$$IZ1(\text{kg} \cdot \text{m}^2) = \frac{m1(a1^2 + b1^2) \times 10^{-6}}{12}$$

② Z2軸(B重心)回りの慣性モーメント(B部)

$m2$: B質量(kg)
 $a2, b2, c2$: B部寸法(mm)

$$m2(\text{kg}) = a2 \times b2 \times c2 \times \text{比重} \times 10^{-6}$$

$$IZ2(\text{kg} \cdot \text{m}^2) = \frac{m2(a2^2 + b2^2) \times 10^{-6}}{12}$$



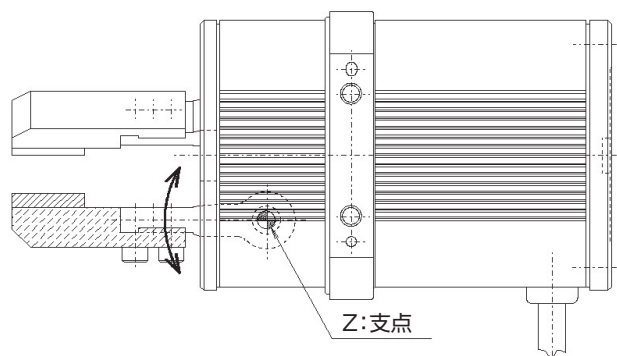
③ Z軸(支点)回りの全慣性モーメント

R1 : A重心からフィンガー開閉支点までの距離(mm)

R2 : B重心からフィンガー開閉支点までの距離(mm)

$$I (\text{kg}\cdot\text{m}^2) = (IZ1+m1R1^2\times 10^{-6}) + (IZ2+m2R2^2\times 10^{-6})$$

型式	許容慣性モーメント(kg・m ²)	質量(目安)(kg)
RCP2-GRLS	1.5×10 ⁻⁴	0.07
RCP4-GRLM	6.0×10 ⁻⁴	0.15
RCP4-GRLL	1.3×10 ⁻³	0.25
RCP4-GRLW	3.0×10 ⁻³	0.4
RCP2-GR3LS	3.0×10 ⁻⁴	0.15
RCP2-GR3LM	9.0×10 ⁻⁴	0.5



手順3 フィンガーに掛かる外力の確認

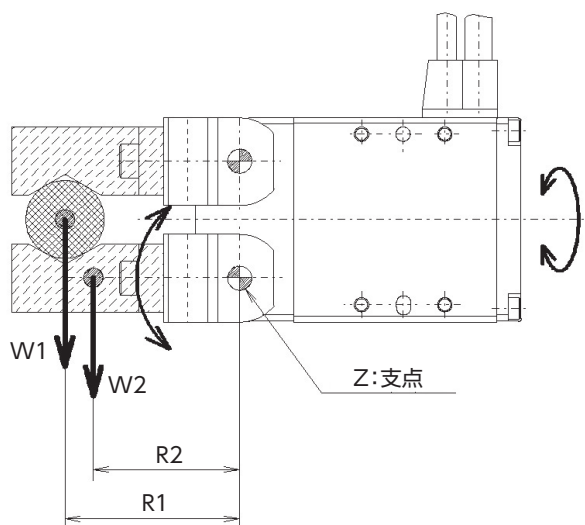
① 許容負荷トルク

フィンガーに掛かる負荷トルクが最大許容負荷トルク以下であることを確認してください。

爪およびワーク重量による負荷トルクの計算は以下のとおりです。

m1 : ワーク質量(kg)
R1 : ワーク重心からフィンガー開閉支点迄の距離(mm)
m2 : 爪質量(kg)
R2 : 爪重心からフィンガー開閉支点迄の距離(mm)
g : 重力加速度(9.8m/s²)

$$T = (W1\times R1\times 10^{-3}) + (W2\times R2\times 10^{-3}) + (\text{その他負荷トルク}) \\ = (m1g\times R1\times 10^{-3}) + (m2g\times R2\times 10^{-3}) + (\text{その他負荷トルク})$$



※ワークを把持した状態でグリッパーを旋回させた時の遠心力、水平移動時の加減速による慣性力も爪に掛かる負荷トルクとなります。

該当する場合は上記トルクに加えて合計トルクとして最大許容負荷トルク以下であることを確認してください。

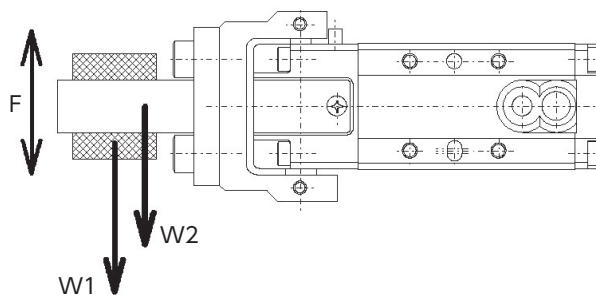
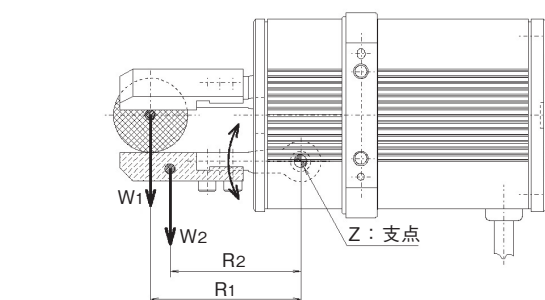
型式	最大許容負荷トルクT(N・m)
RCP2-GRLS	0.05
RCP4-GRLM	0.35
RCP4-GRLL	0.70
RCP4-GRLW	1.50
RCP2-GR3LS	0.15
RCP2-GR3LM	0.4

② 許容スラスト荷重

フィンガー開閉軸スラスト方向荷重が許容荷重以下であることを確認してください。

$$F = W1+W2+(\text{その他スラスト荷重}) \\ = m1g+m2g+(\text{その他スラスト荷重})$$

型式	許容スラスト荷重F(N)
RCP2-GRLS	15
RCP4-GRLM	20
RCP4-GRLL	25
RCP4-GRLW	30
RCP2-GR3LS	-
RCP2-GR3LM	-



ロータリーチャック
RCP6-RTCK

手順1

必要把持力、搬送できる
ワーク質量の確認

手順2

把持点距離の確認



手順3

フィンガーに掛かる外力の確認



手順4

許容慣性モーメントの確認

手順1 必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

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

① 通常搬送の場合

F：把持力 (N)……各フィンガー押付け力の合計値
μ：フィンガーアタッチメントとワーク間の静摩擦係数
m：ワーク質量 (kg)
g：重力加速度 (=9.8m/s²)

- ワークを静的に把持し、ワークが落下しない条件は

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

- 通常搬送における推奨安全率2とすると必要把持力は

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

- 摩擦係数μ0.1~0.2の時

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

通常のワーク搬送の場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の10~20倍以上
 搬送できるワーク質量 ▶ 把持力の1/10~1/20以下

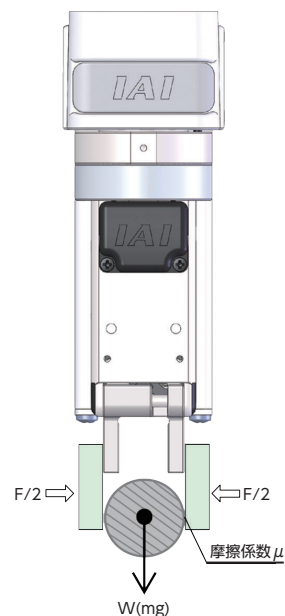
② ワーク移送時に大きな加減速、
衝撃力が加わる場合

重力に加えてさらに大きな慣性力がワークに働きます。

このような場合、さらに安全率を大きくとって機種を選定してください。

大きな加減速度、衝撃が加わる場合

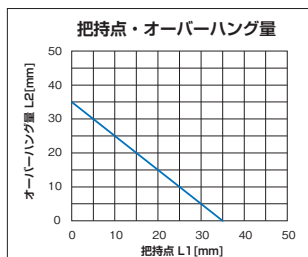
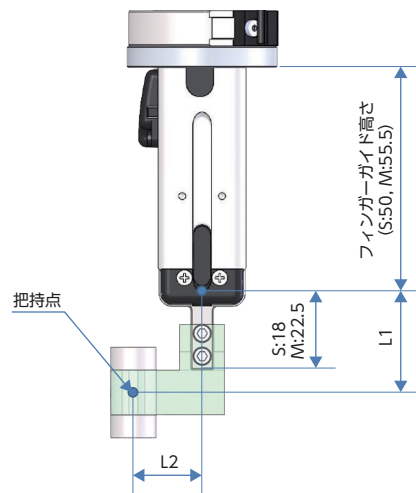
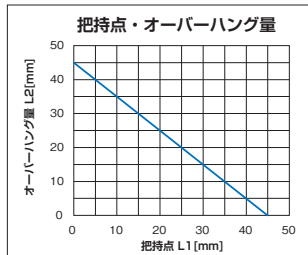
必要把持力 ▶ ワーク質量の30~50倍以上
 搬送できるワーク質量 ▶ 把持力の1/30~1/50以下



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

手順2 把持点距離の確認

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

RCP6-
RTCKSPE/
RTCKSPI/
RTCKSRE/
RTCKSRIRCP6-
RTCKMPE/
RTCKMPI/
RTCKMRE/
RTCKMRI

把持点距離が制限範囲内であっても、できるだけフィンガーアタッチメントを小形、軽量にしてください。フィンガーが長く大きい場合や、質量が大きい場合は、開閉時の慣性力と曲げモーメントにより、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。

手順3 フィンガーに掛かる外力の確認

① 垂直方向許容荷重

各フィンガーに掛かる垂直方向許容荷重が許容値以下であることを確認してください。

② 許容負荷モーメント

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

- 各爪にモーメント荷重が掛かった時の許容外力は

$$\text{垂直方向許容荷重 } F(\text{N}) > \frac{M(\text{最大許容負荷モーメント}(\text{N}\cdot\text{m}))}{L(\text{mm}) \times 10^{-3}}$$

許容荷重 F(N) は、L1、L2とも算出してください。

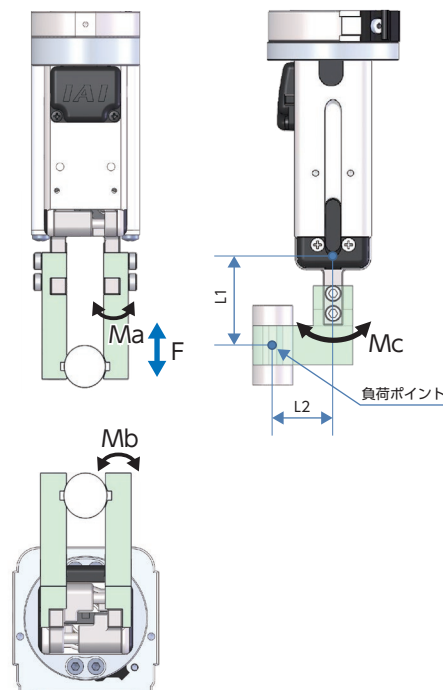
フィンガーに掛かる外力が算出した垂直方向許容荷重 F(N) (L1、L2の小さい方の値) 以下であることを確認してください。

型式	垂直方向許容荷重 F(N)	最大許容負荷モーメント (N·m)		
		Ma	Mb	Mc
RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI RTCKSRE/RTCKSRI	150	0.62	0.62	0.99
RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI RTCKMRE/RTCKMRI	240	1.08	1.08	2.64

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

※フィンガーの質量およびワーク質量も外力の一部となります。

またワークアタッチメントを把持した状態でグリッパーを旋回させた時の遠心力、移動時の加減速による慣性力もフィンガーに掛かる外力となります。



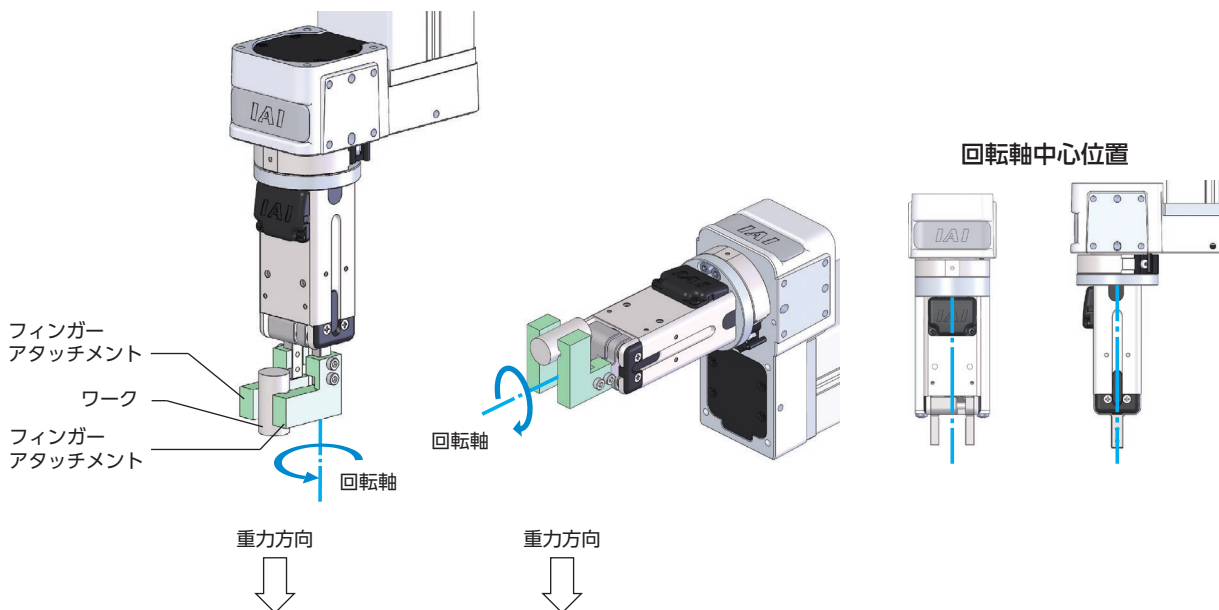
※上記負荷ポイントはフィンガーに掛かる負荷の位置を示します。負荷の種類により位置は異なります。

- ・把持力による負荷把持ポイント
- ・重力による負荷：重心位置
- ・移動時の慣性力、旋回時の遠心力：重心位置

負荷モーメントは負荷の種類ごとに計算した合計値となります。

手順4 許容慣性モーメントの確認

ワークなど搬送物の慣性モーメントを計算し、許容慣性モーメント以下であることを確認してください。算出方法は、6-34ページの代表的形状の慣性モーメント算出方法を参考にしてください。



許容慣性モーメント

型式	許容慣性モーメント (kg·m ²)
RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI/RTCKSRE/RTCKSRI	2.30×10^{-4}
RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI/RTCKMRE/RTCKMRI	3.60×10^{-4}

選定のポイント



ロータリー選定方法

使用する際には、以下の条件を満たす必要があります手順1、2の計算を行って確認してください。

オプションでシャフトアダプター、テーブルアダプターを取付けた場合は、質量、慣性モーメントを加算してください。

手順 1

慣性モーメントの確認

(1) 負荷トルクが作用しない場合

(2) 負荷トルクが作用する場合

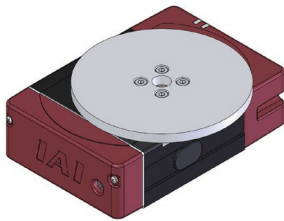
※慣性モーメントの確認は、負荷トルクを受けない場合と受ける場合とで確認方法が異なります。

(1) 負荷トルクが作用しない場合

下図のように使用する場合は、重力による負荷トルクが作用しないため、積載物の慣性モーメントのみ計算を行い、許容慣性モーメント以下であることを確認してください。

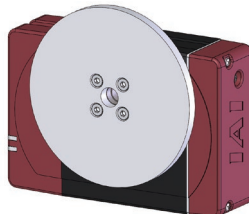
ご使用になるツールとワークの慣性モーメントは、代表的な形状の算出方法（次ページ参照）で計算してください。

例 1



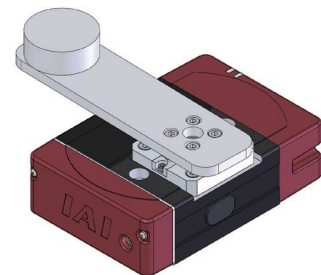
積載物の重心位置：出力軸中心
設置姿勢：水平・平置き／天吊り

例 2



積載物の重心位置：出力軸中心
設置姿勢：横立て／垂直

例 3

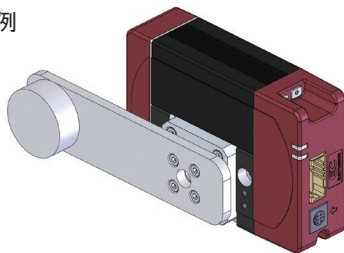


積載物の重心位置：出力軸中心からオフセット
設置姿勢：水平・平置き／天吊り

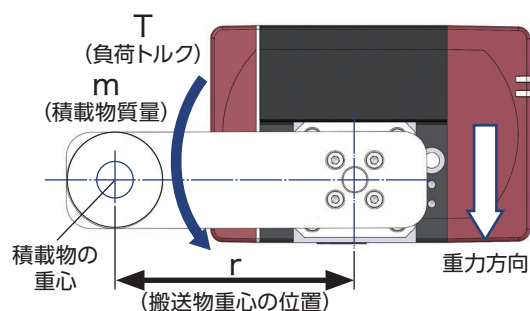
(2) 負荷トルクが作用する場合

下図のように使用する場合は、重力による負荷トルクが作用するため、その分だけ許容慣性モーメントが低下します。まず負荷トルクの計算を行い、補正許容慣性モーメントを求めてください。その上で慣性モーメントを計算し、補正許容慣性モーメント以下であることを確認してください。

例



積載物の重心位置：出力軸中心からオフセット
設置姿勢：横立て／垂直



ステップ1 負荷トルク T の計算

$$T = mgr \times 10^{-3}$$

T：負荷トルク [N・m]

m：搬送物質量 [kg]

g：重力加速度 [m/s²]

r：搬送物の重心位置 [mm]

ステップ2 許容慣性モーメント補正係数 C_j の計算

$$C_j = \frac{T_{\max} - T}{T_{\max}}$$

T_{max}：出力トルク [N・m]

※出力トルク T_{max} の値は

各製品ページを参照してください。



ステップ3 補正許容慣性モーメント Jtl の計算

$$J_{tl} = J_{max} \times C_j$$

J_{max} : 許容慣性モーメント [kg・m²]

※許容慣性モーメント J_{max} の値は、
各製品ページを参照してください。

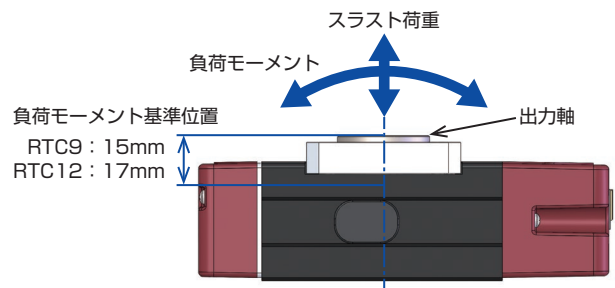
ステップ4 搬送物慣性モーメントの確認

下記「代表的な形状の慣性モーメント算出式」で、積載物の慣性モーメントを算出し、ステップ3で求めた補正許容慣性モーメント以下であることを確認してください。

手順 2

負荷モーメントとスラスト荷重の確認

出力軸に掛かる負荷モーメントとスラスト荷重が許容値以下か確認してください。許容値を超えて使用した場合は、寿命が低下したり、故障の原因となります。
動的許容スラスト荷重、動的許容負荷モーメントの値は、各製品ページを参照してください。



代表的形状の慣性モーメント算出方法

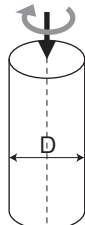
1. 回転軸が物体の中心を通る場合

(1) 円柱の慣性モーメント1

※円柱の高さに関わらず（円板でも）、同一の式を適用可

$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times (D \times 10^{-3})^2 / 8$$

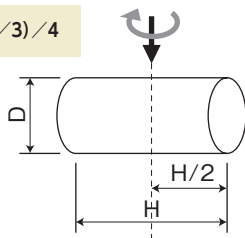
円柱の慣性モーメント : J (kg・m²)
円柱の質量 : M (kg)
円柱の直径 : D (mm)



(2) 円柱の慣性モーメント2

$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times ((D \times 10^{-3})^2 / 4 + (H \times 10^{-3})^2 / 3) / 4$$

円柱の慣性モーメント : J (kg・m²)
円柱の質量 : M (kg)
円柱の直径 : D (mm)
円柱の長さ : H (mm)

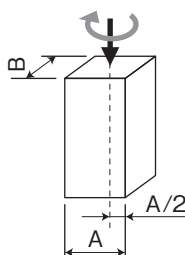


(3) 角柱の慣性モーメント1

※角柱の高さに関わらず（四角板でも）、同一の式を適用可

$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times ((A \times 10^{-3})^2 + (B \times 10^{-3})^2) / 12$$

角柱の慣性モーメント : J (kg・m²)
角柱の質量 : M (kg)
角柱の1辺 : A (mm)
角柱の1辺 : B (mm)



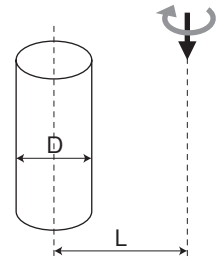
2. 物体の中心が回転軸からオフセットしている場合

(4) 円柱の慣性モーメント3

※円柱の高さに関わらず（円板でも）、同一の式を適用可

$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times (D \times 10^{-3})^2 / 8 + M \times (L \times 10^{-3})^2$$

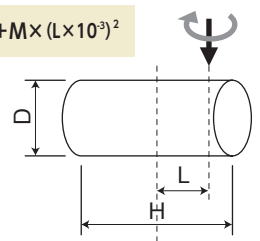
円柱の慣性モーメント : J (kg・m²)
円柱の質量 : M (kg)
円柱の直径 : D (mm)
回転軸から中心までの距離 : L (mm)



(5) 円柱の慣性モーメント4

$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times ((D \times 10^{-3})^2 / 4 + (H \times 10^{-3})^2 / 3) / 4 + M \times (L \times 10^{-3})^2$$

円柱の慣性モーメント : J (kg・m²)
円柱の質量 : M (kg)
円柱の直径 : D (mm)
円柱の長さ : H (mm)
回転軸から中心までの距離 : L (mm)

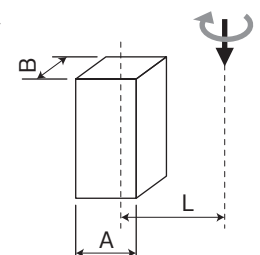


(6) 角柱の慣性モーメント2

※角柱の高さに関わらず（四方形の板）、同一の式を適用可

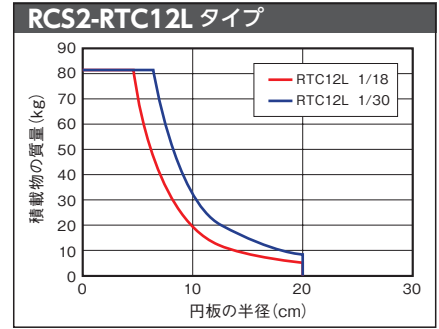
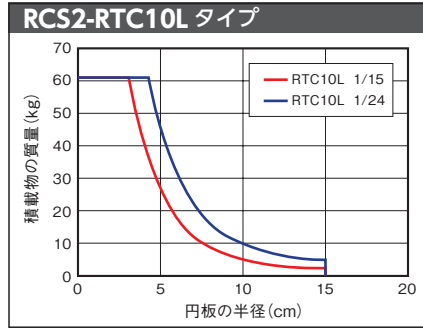
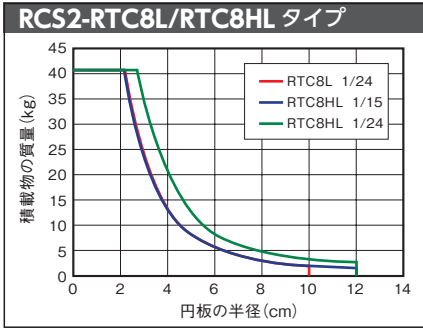
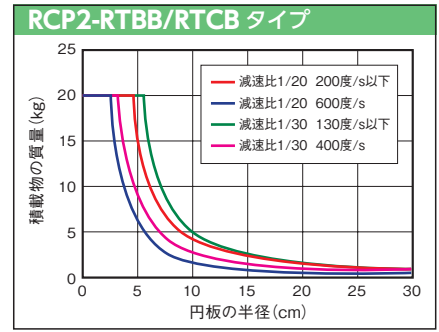
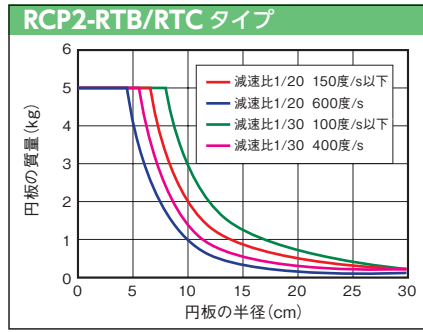
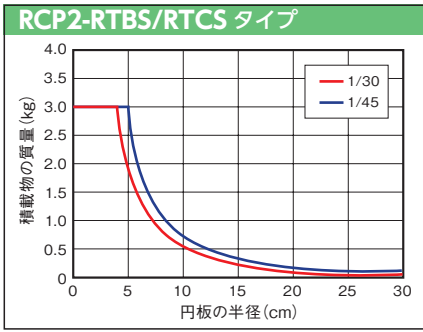
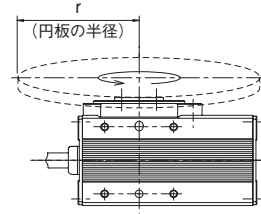
$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times ((A \times 10^{-3})^2 + (B \times 10^{-3})^2) / 12 + M \times (L \times 10^{-3})^2$$

角柱の慣性モーメント : J (kg・m²)
角柱の質量 : M (kg)
角柱の1辺 : A (mm)
角柱の1辺 : B (mm)
回転軸から中心までの距離 : L (mm)

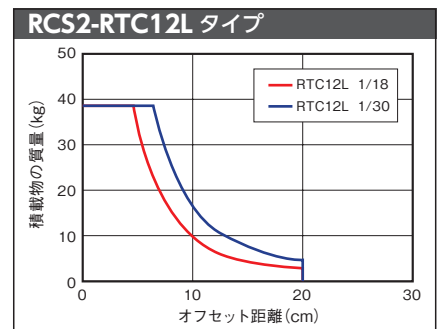
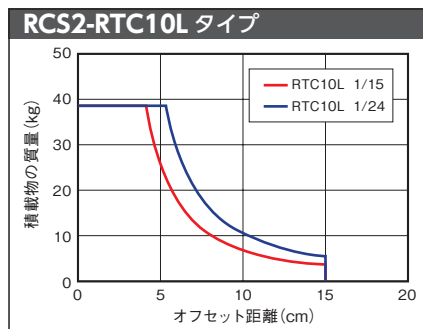
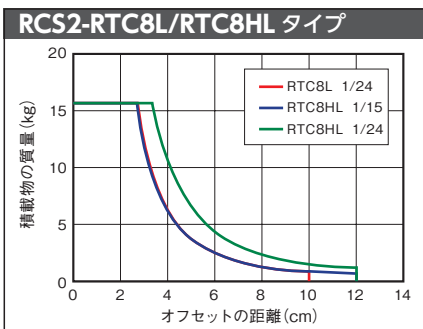
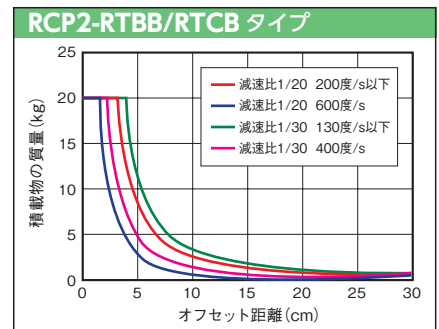
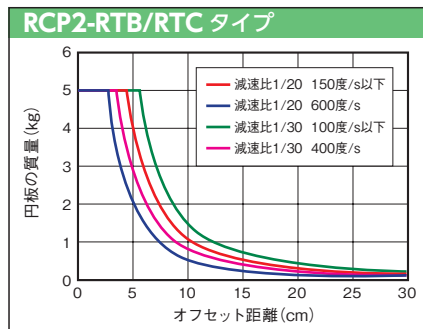
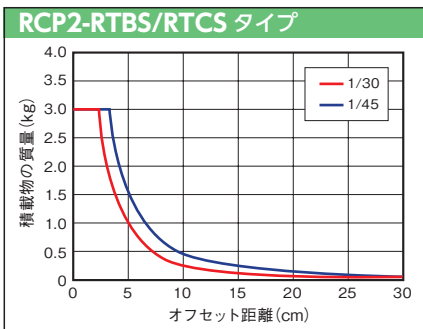
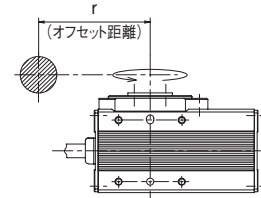


■ 積載物形状と質量の目安

A. 出力軸中心の円板状の積載物の場合



B. 出力軸中心からオフセットする積載物の場合



■ 本体横立て時の計算方法

ロータリーの回転部を床面に対して垂直で使用する場合は、下記の計算式にて使用可否の確認をお願いします。

1. 差分トルクを算出します。 ※差分トルクは本体の最大トルクと①で算出したトルクの差になります。

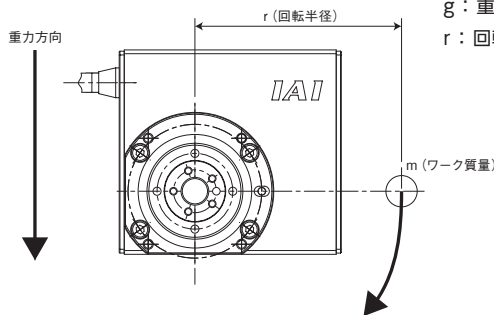
$$\Delta T = (T_{\max} - Wg) \dots\dots ② \quad T_{\max} : \text{出力軸最大トルク [N}\cdot\text{m]}$$

$$Wg = mgr [\text{N}\cdot\text{m}] \dots\dots ①$$

m : ワーク質量 [kg]

g : 重力加速度 [m/s²]

r : 回転半径 [m]



機種	減速比	最大トルク
RCP2-RTBS, RCP2-RTCS	1/30	0.24
	1/45	0.36
RCP2-RTB, RCP2-RTC	1/20	1.1
	1/30	1.7
RCP2-RTBB, RCP2-RTCB	1/20	3.0
	1/30	4.6
RCP2-RTC8L	1/24	0.55
RCP2-RTC8HL	1/15	0.53
	1/24	0.85
RCP2-RTC10L	1/15	1.7
	1/24	2.8
RCP2-RTC12L	1/18	5.2
	1/30	8.6

2. 差分トルクから希望する機種がトルクを満たすか確認します。

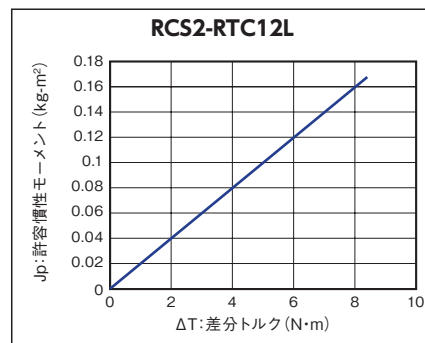
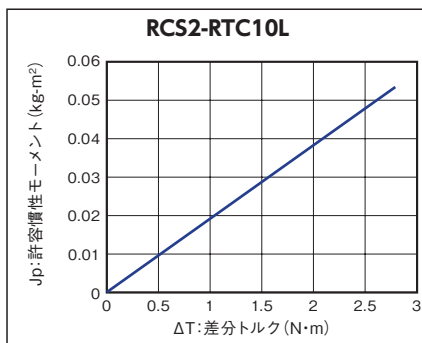
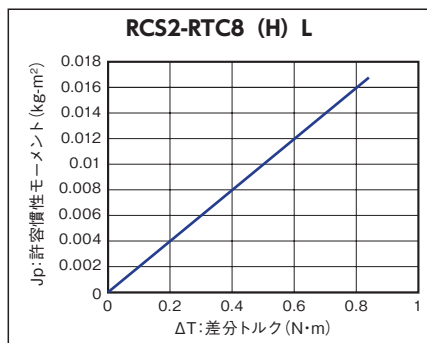
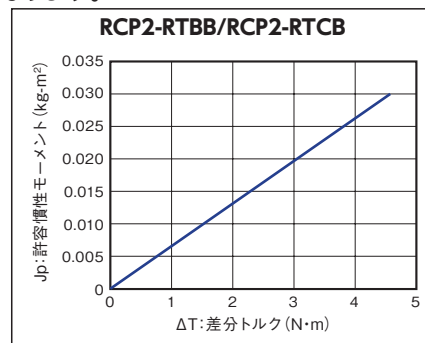
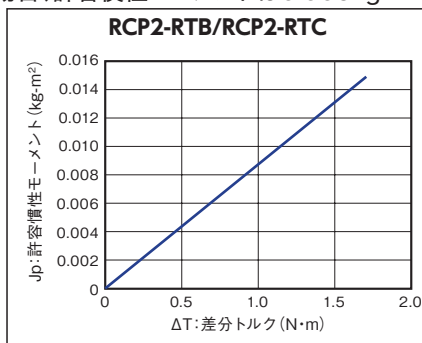
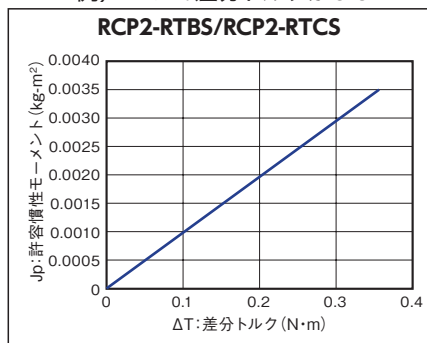
$\Delta T \leq 0$ …… 使用できません。高トルクの機種への変更もしくは質量、回転半径を小さくする必要があります。

$\Delta T > 0$ …… 使用可能です。次の確認へ進んでください。

3. ②で算出した差分トルク (ΔT) から横立て時の許容慣性モーメント (J_p) を求めます。

許容慣性モーメントは機種によって異なりますので、下記グラフから算出してください。
各機種の減速比による違いはありません。

例) RTBで差分トルクが0.6N・mの場合、許容慣性モーメントは0.005kg・m²になります。



4. 許容慣性モーメントの判定

算出した許容慣性モーメント (J_p) がワークの慣性モーメント (J_w) より大きければ使用可能です。

許容慣性モーメント $J_p >$ 慣性モーメント J_w …… 使用可能です。

許容慣性モーメント $J_p \leq$ 慣性モーメント J_w …… 使用できません。

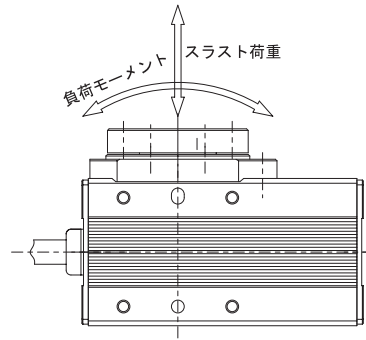
(高トルクの機種への変更もしくは質量、回転半径を小さくする必要があります。)

負荷モーメント

慣性モーメントが制御的（電氣的）な目安であるならば、負荷モーメントは強度的（機械的）な使用限界の目安です。

モーメントの基準位置は出力軸付け根の本体端面とし、出力軸に掛かる負荷モーメントがカタログの許容負荷モーメント以内かどうか確認してください。

許容負荷モーメントを超えて使用した場合は、寿命を縮めたり故障の原因となりますのでご注意ください。



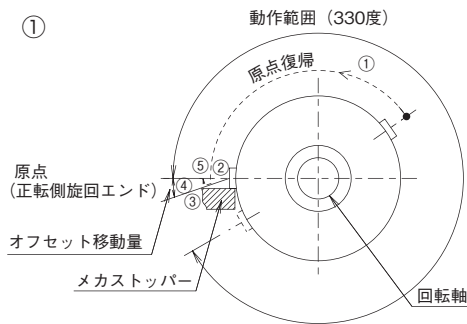
■RCP2ロータリータイプの原点に関する注意点

ロータリータイプには動作範囲が異なる「330度タイプ」と「360度タイプ」の2タイプが存在します。

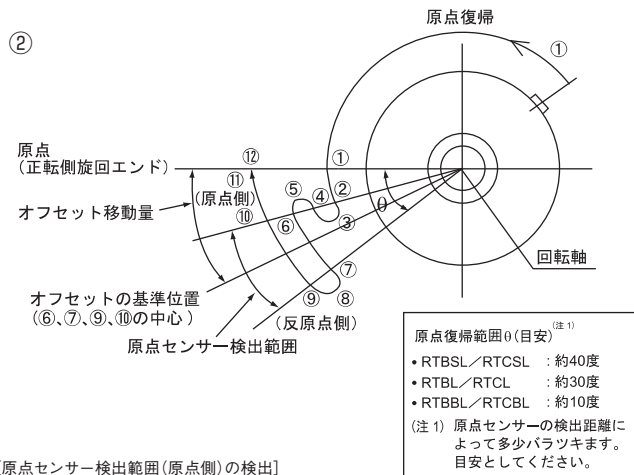
どちらも原点位置は共通ですが、原点復帰動作および動作（回転）方向を変更する場合に下記の点についてご注意ください。

		330度タイプ	360度タイプ
原点復帰方法（標準仕様）		現在位置から反時計回りに回転し、ストッパーに押当たって反転し原点となります。（下図①参照）	現在位置から反時計回りに回転し、センサー感知後原点センサー検出範囲を往復して位置を確認後原点となります。（下図②参照）
原点逆仕様（逆回転仕様）		原点復帰時は、現在位置から時計回りに回転し、ストッパーに押当たって反転して原点となります。また原点逆仕様はストッパーの位置が標準仕様と異なります。そのため標準仕様を後から原点逆仕様にすることはできませんのでご注意ください。	原点復帰時は、現在位置から時計回りに回転し、センサー感知後原点検出範囲を往復して位置を確認後原点となります。
原点復帰精度	小型	±0.05° 以内	±0.05° 以内
	中型	±0.01° 以内	±0.05° 以内
	大型	±0.01° 以内	±0.03° 以内

330度回転仕様



多回転仕様 RTBSL/RTCSL、RTBL/RTCL、RTBBL/RTCBL



【原点センサー検出範囲（原点側）の検出】

- ① 原点復帰開始（原点センサー検出範囲を探索）
- ② 原点センサー検出範囲（原点側）を検出（B接点時：信号の立下がりまたは信号 OFF 検出）
- ③ 反転（原点センサー非検出範囲を探索）
- ④ 原点センサー非検出範囲（原点側）を検出（B接点時信号の立上がりまたは信号 ON 検出）
- ⑤ 反転

【原点センサー検出範囲の4点⑥、⑦、⑨、⑩の検出。⑥、⑦、⑨、⑩の中心位置をオフセットの基準位置とする。】

- ⑥ 原点センサー検出範囲（原点側）を検出（B接点時：信号の立下がりまたは信号 OFF 検出）、原点センサー非検出範囲（反原点側）へ移動
- ⑦ 原点センサー非検出範囲（反原点側）を検出（B接点時：信号の立上がりまたは信号 ON 検出）
- ⑧ 反転、原点センサー検出範囲（反原点側）へ移動
- ⑨ 原点センサー検出範囲（反原点側）を検出（B接点時：信号の立下がりまたは信号 OFF 検出）、原点センサー非検出範囲（原点側）へ移動
- ⑩ 原点センサー非検出範囲（原点側）を検出（B接点時：信号の立上がりまたは信号 ON 検出）

【オフセット移動動作】

- ⑪ ⑥、⑦、⑨、⑩の中心からオフセットの基準位置を決めます。オフセットの基準位置からオフセット移動量移動した位置が原点となります。現在の位置から原点へ移動。
- ⑫ 原点位置

■ロータリーアクチュエーター選定上の注意

ロータリータイプの制御方法には『インデックスモード』と『ノーマルモード』の2種類が存在します。

動作モード	動作説明	動作範囲	対応エンコーダー	対応タイプ
インデックスモード (無限回転)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使します。	0~359.99	I(インクリメンタル) ※2 AI(インデックスアブソ)	360度回転のみ
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使します。 0degに戻すためには、逆回転が必要です。	0~9999.99 ※1	I(インクリメンタル) ※2 A(アブソリュート) AM(多回転アブソ)	330度回転 360度回転

※1 ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

※2 簡易アブソも対応可能です。

以下の表の組合わせで使用する場合、インデックスモードでの動作を行うことができませんのでご注意ください。

● 330度タイプはインデックスモードに対応できません。

インデックスモードで動作できない組合わせ		
アクチュエーター	エンコーダー	コントローラー
RCP2(CR)(W)-RTBBL	I	PCON-CB/CGB PCON-PLB/POB MCON-C/CG RCN 上記コントローラー(※1)の ・パルス列制御 ・EtherCATモーション ・SSCNET ・MECHATROLINKⅢ
RCP2(CR)(W)-RTBL		
RCP2(CR)(W)-RTBSL		
RCP2(CR)(W)-RTCBL		
RCP2(CR)(W)-RTCL		
RCP2(CR)(W)-RTCSL		
RCS2-RTC10L	I	SCON-CB/CGB RCN 上記コントローラー(※1)の ・パルス列制御 ・EtherCATモーション ・SSCNET ・MECHATROLINKⅢ
RCS2-RTC12L		
RCS2-RTC8HL		
RCS2-RTC8L		
RS全機種		
DD/DDA(CR)(W)全機種	AI	

※1 コントローラーにより、選択できるネットワークは異なります。



中空ロータリー (RCP6-RTFML) 選定方法

使用する際には、以下の条件を満たす必要があります。手順1、2の計算を行って確認してください。

手順 1

慣性モーメントの確認

- (1) 負荷トルクを受けない場合
(2) 負荷トルクを受ける場合

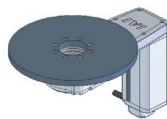
※慣性モーメントの確認は、負荷トルクを受けない場合と受ける場合とで確認方法が異なります。

(1) 負荷トルクを受けない場合

下図のように使用する場合は、重力による負荷トルクを受けないため、積載物の慣性モーメントのみ計算を行い、許容慣性モーメント以下であることを確認してください。

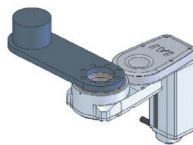
ご使用になるツールとワークの慣性モーメントは、代表的な形状の算出方法 (6-34 ページ) で計算してください。

例 1



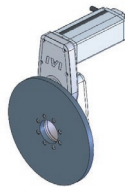
積載物の重心位置：出力軸中心
本体設置：出力軸上向きまたは下向き

例 3



積載物の重心位置：出力軸中心からオフセット
本体設置：出力軸上向きまたは下向き

例 2



積載物の重心位置：出力軸中心
本体設置：出力軸横向き

【速度加速度別許容慣性モーメント】

(単位はkg・m²)

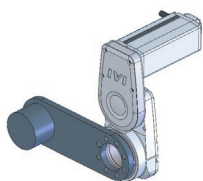
速度 (度/s)	加減速度	
	0.3G	0.7G
0	0.080	0.054
100	0.080	0.054
200	0.072	0.036
300	0.063	0.032
400	0.059	0.032
500	0.050	0.027
600	0.041	0.018
700	0.018	0.009
800	0.014	0.005

(2) 負荷トルクを受ける場合

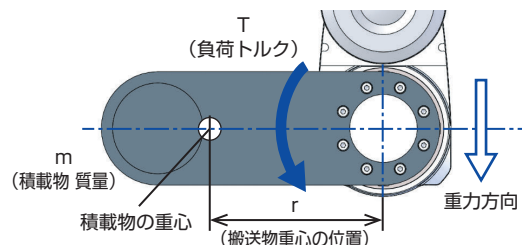
下図のように使用する場合は、重力による負荷トルクを受けるため、その分だけ許容慣性モーメントが低下します。

まず負荷トルクの計算を行い、補正許容慣性モーメントを求めてください。その上で慣性モーメントを計算し、補正許容慣性モーメント以下であることを確認してください。下図を例に計算例を記載します。

例



積載物：出力軸中心からオフセット
本体設置：出力軸横向き



【速度別出力トルク T_{max}】

(単位はN・m)

速度 (度/s)	出力トルク
0	5.2
100	5.2
200	4.3
300	3.7
400	3.0
500	2.6
600	2.1
700	1.7
800	1.4

(ステップ1) 負荷トルク T の計算

$$T = mgr \times 10^{-3}$$

T：負荷トルク [N・m]
m：搬送物質量 [kg]
g：重力加速度 [m/s²]
r：搬送物の重心位置 [mm]

(ステップ2) 許容慣性モーメント補正係数 C_j の計算

$$C_j = \frac{T_{\max} - T}{T_{\max}}$$

T_{max}：出力トルク [N・m]

※出力トルク T_{max} の値は以下の表を参照してください。

(ステップ3) 補正許容慣性モーメント J_{tl} の計算

$$J_{tl} = J_{max} \times C_j$$

J_{max} : 許容慣性モーメント [$\text{kg} \cdot \text{m}^2$]

※許容慣性モーメント J_{max} の値は、以下の表を参照してください。

【速度加速度別許容慣性モーメント J_{max} 】 (単位は $\text{kg} \cdot \text{m}^2$)

速度 (度/s)	加減速度	
	0.3G	0.7G
0	0.080	0.054
100	0.080	0.054
200	0.072	0.036
300	0.063	0.032
400	0.059	0.032
500	0.050	0.027
600	0.041	0.018
700	0.018	0.009
800	0.014	0.005

(ステップ4) 搬送物慣性モーメントの確認

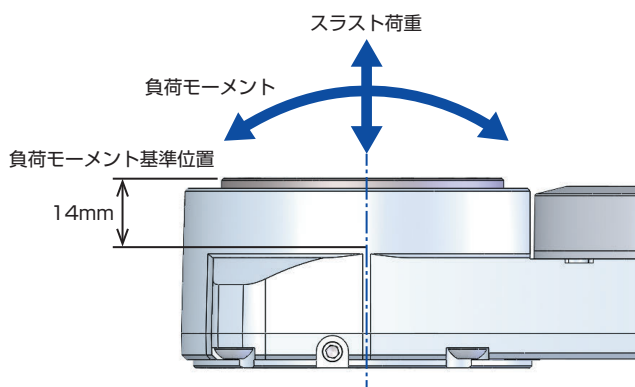
1-332 ページの「代表的な形状の慣性モーメント算出式」で、積載物の慣性モーメントを算出し、ステップ3で求めた補正許容慣性モーメント以下であることを確認してください。

手順 2

負荷モーメントとスラスト荷重の確認

出力軸に掛かる負荷モーメントとスラスト荷重が許容値以下か確認してください。許容値を超えて使用した場合は、寿命が低下したり、故障の原因となります。

項目	内容
動的許容スラスト荷重	600N
動的許容負荷モーメント	30N・m





ダイレクトドライブモーター選定方法

選定条件

本製品がお客様の希望される条件で使用可能かは、次の内容についてご確認をお願いいたします。

1 負荷条件確認

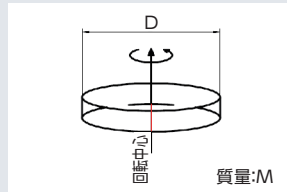
次の3点について、実際に使用する条件が製品の許容値以下かを確認します。

① スラスト荷重	アクチュエーターに搭載する物の合計荷重
② 負荷モーメント荷重	アクチュエーターに搭載する物の負荷モーメントの合計
③ 負荷イナーシャ	アクチュエーターに搭載する物の負荷イナーシャ

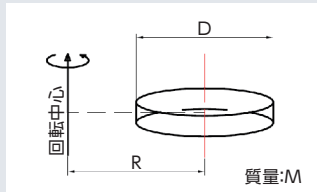
負荷条件の計算は、アクチュエーターに搭載する物の負荷イナーシャを算出し、DDモーター選定ソフトにてご確認ください。次に代表的な形状の負荷イナーシャ計算式を掲載しますので参考にしてください。

ダイレクトドライブモーター選定ソフト ダウンロードアドレス <https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/index.html>

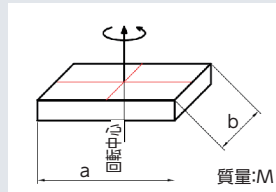
$$J = 1/8 \times M \times D^2$$



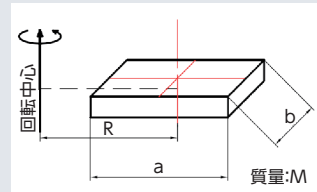
$$J = M \times R^2 + 1/8 \times M \times D^2$$



$$J = 1/12 \times M \times (a^2 + b^2)$$



$$J = M \times R^2 + 1/12 \times M \times (a^2 + b^2)$$



2 運転条件確認

実際に動作する距離、速度、加速度、減速度、停止時間などの条件から、ダイレクトドライブモーターのスペックが運転条件で使用可能かを確認します。

運転条件の計算は、DDモーター選定ソフトをご使用ください。

ダイレクトドライブモーター選定ソフト ダウンロードアドレス <https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/index.html>

3 移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

※表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。

DDA-LT18C

負荷イナーシャ下限[kg・m ²]	0	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5
負荷イナーシャ上限[kg・m ²]	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6
45度移動時間[sec]	0.09	0.10	0.11	0.12	0.13	0.14	0.15	0.17	0.19	0.21	0.23	0.39	0.62	0.70	0.87	1.11
90度移動時間[sec]	0.12	0.12	0.14	0.16	0.17	0.18	0.20	0.22	0.24	0.26	0.29	0.48	0.73	0.83	1.02	1.23
180度移動時間[sec]	0.17	0.17	0.19	0.21	0.23	0.24	0.27	0.29	0.32	0.35	0.37	0.60	0.89	1.01	1.22	1.42
270度移動時間[sec]	0.22	0.22	0.24	0.26	0.27	0.29	0.32	0.35	0.38	0.41	0.44	0.69	1.00	1.14	1.36	1.68

(注) 上表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。

DDA-LH18C

負荷イナーシャ下限[kg・m ²]	0	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.10	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1.0	1.2	1.4	
負荷イナーシャ上限[kg・m ²]	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8
45度移動時間[sec]	0.098	0.096	0.096	0.097	0.099	0.104	0.113	0.12	0.126	0.14	0.157	0.207	0.257	0.352	0.447	0.53	0.629	0.795	0.875
90度移動時間[sec]	0.129	0.128	0.127	0.128	0.131	0.136	0.144	0.153	0.163	0.184	0.208	0.268	0.329	0.44	0.549	0.646	0.758	0.941	1.035
180度移動時間[sec]	0.192	0.19	0.19	0.191	0.193	0.199	0.207	0.215	0.225	0.249	0.279	0.354	0.428	0.562	0.692	0.806	0.933	1.133	1.257
270度移動時間[sec]	0.254	0.252	0.252	0.253	0.256	0.262	0.27	0.278	0.288	0.312	0.341	0.42	0.504	0.655	0.8	0.925	1.064	1.274	1.415

(注) 上表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。

注意事項

■ 動作タイプ

本製品はご使用条件によって2つの動作タイプが選択可能です。
それぞれのタイプの特長および注意点をご確認の上ご使用ください。

動作タイプ	インデックスアプソタイプ		多回転アプソタイプ	
	SCON-CB(※5)	XSEL(※1)	SCON-CB	XSEL(※1)
コントローラー種類	SCON-CB(※5)	XSEL(※1)	SCON-CB	XSEL(※1)
動作範囲	0~359.999°		最大±9999°(±2520°)	
1回の移動命令の最大移動量	360°	180°(※2)	上記動作範囲	
無限回転動作	可(※3)		不可	
原点復帰動作	不要		不要(※4)	
アプソバッテリー	不要		必要	

※()内は20bitの場合

- (※1) 高分解仕様はXSEL-P/Qに接続できません。
- (※2) XSELのインデックスアプソタイプは、現在位置から180°以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。移動方向を指定したい場合は、SCON-CBをご使用ください。
- (※3) インデックスアプソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSELの1回の移動量は最大180°ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。連続回転を行いたい場合はSCON-CBをご使用ください。
- (※4) 多回転アプソは、最初の設定の時またはアプソ用バッテリーを交換した時は原点復帰が必要です。
- (※5) SCON-CBのインデックスアプソタイプで、パルス列制御をする場合は、パラメーターの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。

■ コントローラーについて

- DDA-LT18□は200Wですが、SCON-CBコントローラーの外形寸法は400W仕様の寸法になります。(SCON-CBの外形寸法は、8-263ページをご参照ください)
- SCON-CBで動作する場合、回生抵抗ユニットがLT18□は1個、LH18□は2個必要です。
- XSELコントローラーで動作する場合、回生抵抗ユニットが下記のとおり必要です。

ダイレクトドライブモーター台数	1台	2台	3台	4台	5台	6台	7台	8台
回生抵抗 ユニット台数	LH18□	2個	4個	(接続不可)				

- XSELコントローラーにダイレクトドライブモーターを複数台接続する場合、LT18タイプは最大8台、LH18は最大2台となります。
- SCON-CBで動作する場合、XSELコントローラーのロボシリンダーゲートウェイ機能に接続して使用することはできませんのでご注意ください。
- 電源容量はLT18タイプは単相仕様600W・三相仕様200W、LH18タイプは単相仕様1200W・三相仕様600Wで計算してください。

選定のポイント



RSシリーズ選定方法

機種選定をする場合、動作や取付ける積載物等の負荷などから、次の点を考慮して決定します。

●各機種の速度と負荷イナーシャ

使用方法により必要な動作速度を求め、次に主軸先端に取付けるアーム・チャック等の重量と形状から負荷イナーシャを求め、カタログの負荷イナーシャで示された値が、この求めた負荷イナーシャより大きな機種をお使いください。

型 式	RS-30W		RS-60W	
減 速 比	1/50	1/100	1/50	1/100
定 格 速 度 (度/S)	360	180	360	180
負荷イナーシャ kg・m ²	0.058	0.23	0.11	0.42

●モーターの負荷容量と負荷イナーシャ

負荷イナーシャは、質量、形状によって定まる物体固有の値、 $J = \int r^2 dM$ で求められ、簡単な形状のものは、 $J = MK^2$ で表されます。RSシリーズ(ロータリーアクチュエーター)は、積載物に回転力を与え、その結果、積載物を回転運動させるアクチュエーターです。その回転力を表すのはトルクが用いられ、トルクは力のモーメントとも呼ばれます。直線運動と回転運動を比較しますと、直線運動では、質量(慣性)に力を加えると、力の方向に加速度を生じます。

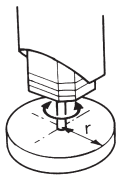
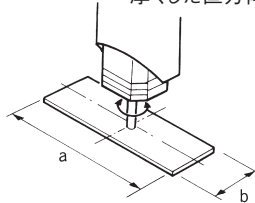
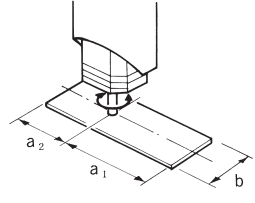
$$F = M \cdot a \quad \begin{array}{l} F: \text{力} \quad \text{N} \\ M: \text{質量} \quad \text{kg} \\ a: \text{加速度} \quad \text{m} / \text{s}^2 \end{array}$$

回転力では、この力、質量、加速度の関係が、トルク、負荷イナーシャ、角加速度になります。すなわち、負荷イナーシャを持つ物体にトルクを加えると、角加速度を生じます。従って、ロータリーアクチュエーターでは積載負荷容量をこの負荷イナーシャで表します。

$$T = J \cdot \dot{\omega} \quad \begin{array}{l} T: \text{トルク} \quad \text{N} \cdot \text{m} \\ J: \text{負荷イナーシャ} \quad \text{kg} \cdot \text{m}^2 \\ \dot{\omega}: \text{角加速度} \quad \text{rad} / \text{s}^2 \end{array}$$

●代表的形状の負荷イナーシャの算出方法

負荷イナーシャ J の算出 / J : 負荷イナーシャ kg・m² M : 負荷質量 kg r, a, a₁, a₂, b : 距離 m

①円柱 (薄い円板を含む)	②薄い長方形 (直方体)	③薄い長方形板 (直方体)
回転軸の位置: 中心軸	回転軸の位置: 板の重心を通り、板に垂直(板を厚くした直方体の時も同じ)	回転軸の位置: 板に垂直で一端を通る
		
$J = M \cdot \frac{r^2}{2}$	$J = M \cdot \frac{a^2 + b^2}{12}$	$J = M_1 \cdot \frac{4a_1^2 + b^2}{12} + M_2 \cdot \frac{4a_2^2 + b^2}{12}$

RSシリーズラインナップ



RS-60W

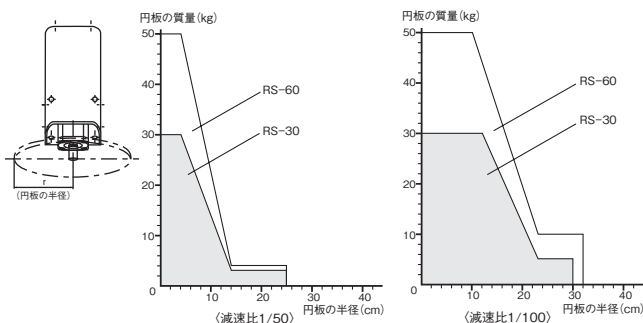


RS-30W

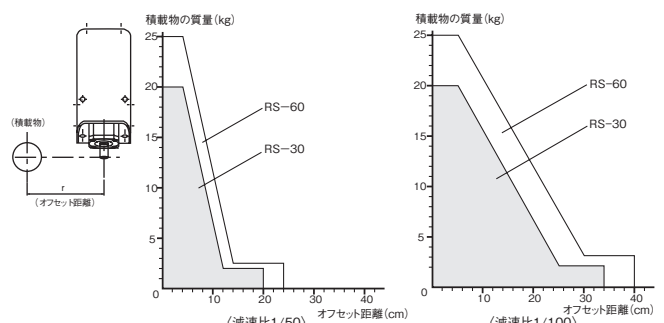
●機種選定の目安

回転軸出力シャフトにかかる積載物の荷重の状態により、次の図表を目安に機種を選定します。

A 回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合



B 回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合



選定のポイント

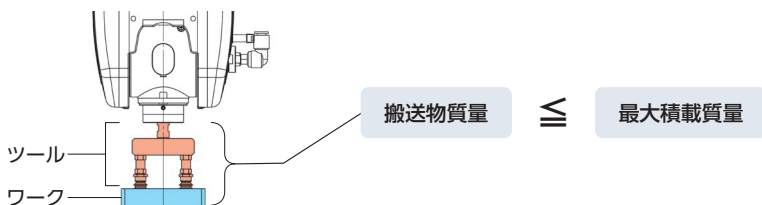


手首ユニット(WU)選定方法

手順1~4に沿って、確認を行ってください。選定例は次ページ以降を確認してください。

手順 1

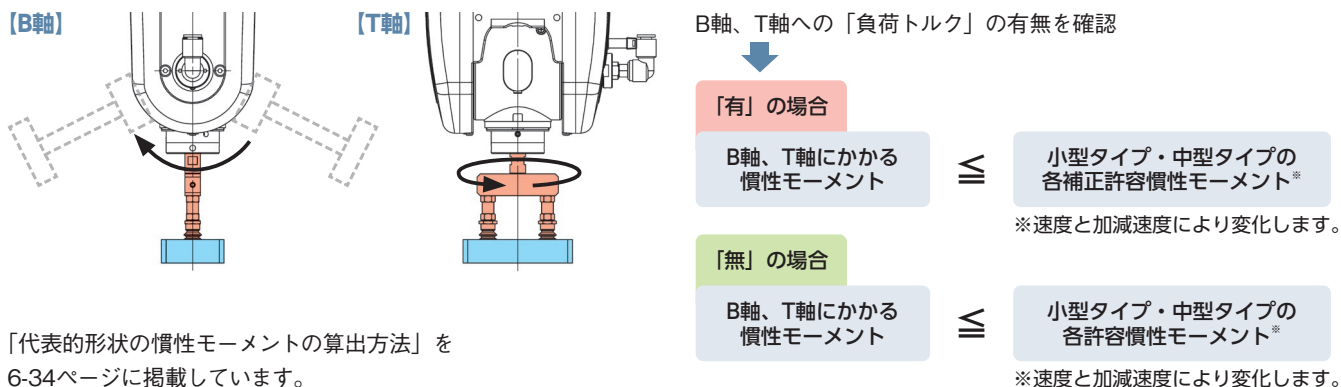
搬送物質量の確認



手順 2

慣性モーメントの確認

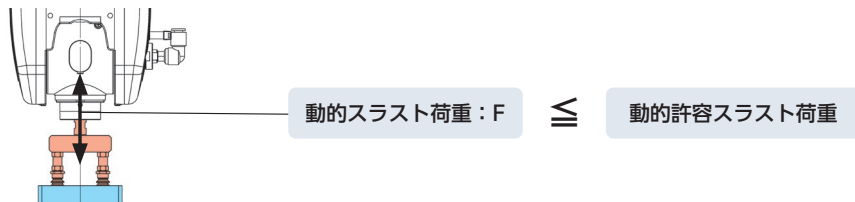
B軸、T軸へ負荷トルクがかかる場合、その分だけ手首ユニットの許容慣性モーメントが低下します。まず、負荷トルクの計算を行い、補正許容慣性モーメントを求めてください。



手順 3

動的許容スラスト荷重の確認

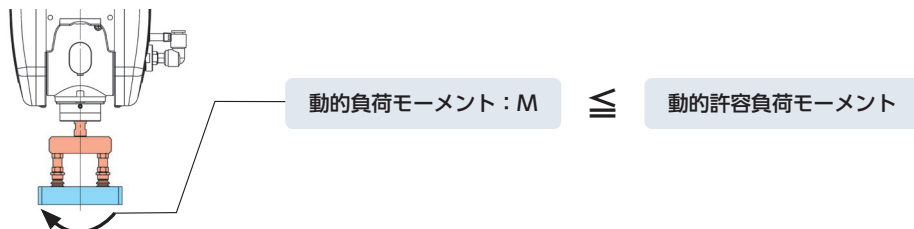
スラスト荷重（取付け面に対して垂直方向の荷重）が動的許容スラスト荷重以下であることを確認してください。



手順 4

動的許容負荷モーメントの確認

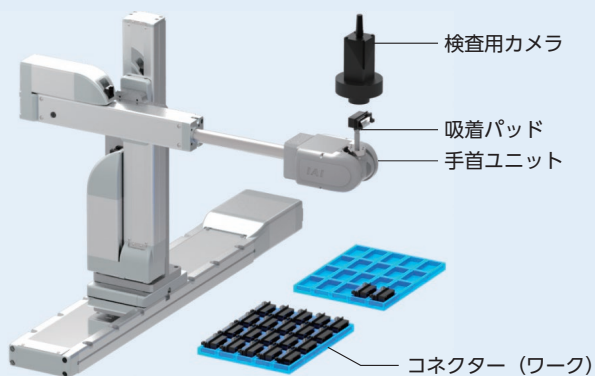
負荷モーメントが動的許容モーメント以下であることを確認してください。



選定例

アプリケーション例「自動車用コネクタ検査装置」を元に機種選定例を記載します。

自動車用コネクタの検査装置



【概要】

自動車用コネクタの外観をカメラで検査する装置です。手首ユニットでコネクタを回転させ、さまざまな角度から検査を行います。

動画はこちらからご覧ください。
<https://www.iai-robot.co.jp/case/new/wu/>



手順1 搬送物質量の確認

<搬送物質量=ツールの質量+ワークの質量>

	最大積載質量
WU-S：小型タイプ	1kg
WU-M：中型タイプ	2kg

$$\text{搬送物} = \begin{array}{|c|} \hline \text{配管・吸着パッド} \\ \hline \text{0.02 [kg]} \\ \hline \end{array} + \begin{array}{|c|} \hline \text{コネクタ} \\ \hline \text{0.013 [kg]} \\ \hline \end{array} = 0.033 \text{ [kg]}$$

WU-S (小型)、WU-M (中型) ともに使用可能

手順2 慣性モーメントの確認

B軸、T軸への「負荷トルク」の有無を確認

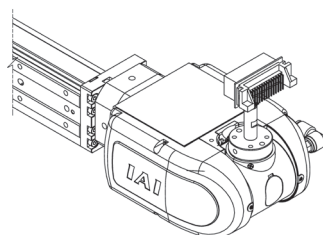
- 「有」の場合 → 負荷トルクの計算を行い、補正許容慣性モーメントを求める。その上で、慣性モーメントを計算し、許容値以下であることを確認。
- 「無」の場合 → 慣性モーメントの計算を行い、許容慣性モーメント以下であることを確認。

■負荷トルクを受ける条件

設置姿勢	負荷トルクの有無				
	①	②	③	④	⑤
重力					
B軸	有り	有り	無し	有り	有り
T軸	無し	有り	無し	無し	有り

今回の事例「自動車用コネクタ検査装置」はこれらに該当するため、下記のとおり、B軸・T軸について計算、確認を行います。

自動車用コネクタの検査装置【事例】



1 [B軸] 負荷トルク「有」

2 [T軸] 負荷トルク「無」

1. B軸の確認

【B軸】

負荷トルク「有」

B軸にかかる慣性モーメント

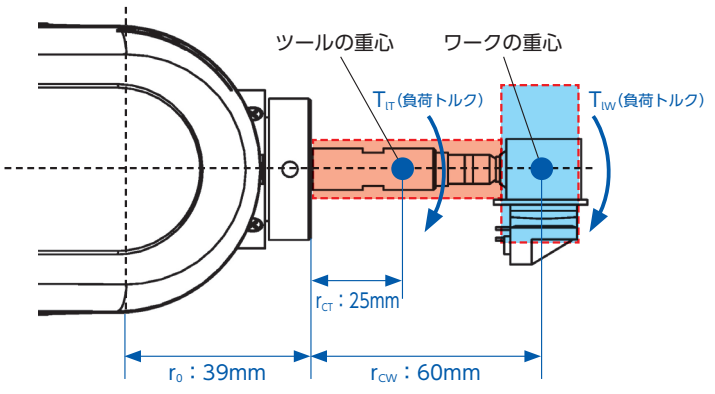
<

小型タイプ・中型タイプの各補正許容慣性モーメント*

※速度と加減速度により変化します。

(1) 負荷トルク T_L の計算

- T_{IT} : ツールの重量による負荷トルク [N・m]
- T_{IW} : ワークの重量による負荷トルク [N・m]
- m_T : ツールの質量 [kg]
- m_W : ワークの質量 [kg]
- g : 重力加速度 [m/s²]
- r_0 : 取付け面距離 [mm]
- r_{CT} : ツール重心の位置 [mm]
- r_{CW} : ワーク重心の位置 [mm]



$$T_L = T_{IT} + T_{IW}$$

$$= m_T \cdot g \cdot (r_0 + r_{CT}) \times 10^{-3} + m_W \cdot g \cdot (r_0 + r_{CW}) \times 10^{-3}$$

$$= 0.02 \times 9.8 \times (39 + 25) \times 10^{-3} + 0.013 \times 9.8 \times (39 + 60) \times 10^{-3}$$

= 0.025 [Nm] 計算結果

(2) 許容慣性モーメント補正係数 C_j の計算

$$C_j = \frac{T_{max} - T_L}{T_{max}}$$

T_{max} : 出力トルク (右表) [Nm]
 T_L : 負荷トルク (1) の計算結果

【手首ユニットの動作条件】

B軸回転 速度 : 600 [度/s]
 加速度 : 0.3 [G]

まずは、小型 (s) の数値で計算

$$C_j = \frac{T_{max} - T_L}{T_{max}}$$

$$= \frac{0.58 - 0.025}{0.58}$$

= 0.96 計算結果

■速度別出力トルク [Nm]

WU-S : 小型タイプ

速度 度/s	B軸	T軸
0	0.65	0.65
150	0.65	0.65
300	0.62	0.62
450	0.6	0.6
600	0.58	0.58
750	0.52	0.52
900		0.45
1050		0.45
1200		0.45

WU-M : 中型タイプ

速度 度/s	B軸	T軸
0	1.65	1.65
150	1.65	1.65
300	1.65	1.65
450	1.65	1.65
600	1.58	1.58
750	1.36	1.36
900	1.14	1.14
1050		0.96
1200		0.79

(3) 補正許容慣性モーメント J_{tl} の計算

$$J_{tl} = J_{max} C_j \text{ (kgm}^2\text{)}$$

J_{max} : 許容慣性モーメント (右表) [kgm²]
 C_j : 許容慣性モーメント補正係数 (2) の計算結果

$$J_{tl} = 0.008 \times 0.96$$

= 0.0077 計算結果

■速度加速度別許容慣性モーメント [kgm²]

WU-S : 小型タイプ

速度 度/s	加減速度	
	B軸 0.3G	T軸 0.3G
0	0.008	0.0035
150	0.008	0.0035
300	0.008	0.0035
450	0.008	0.0035
600	0.008	0.0035
750		0.0035
900		0.0035
1050		0.0035
1200		0.0025

WU-M : 中型タイプ

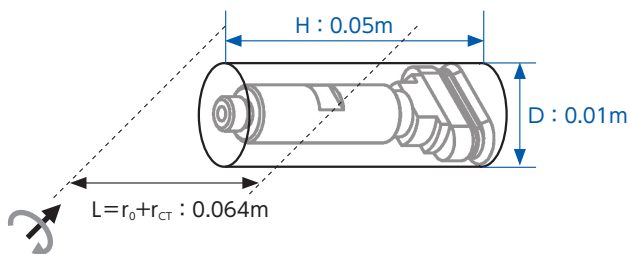
速度 度/s	加減速度	
	B軸 0.3G	T軸 0.3G
0	0.0150	0.0126
150	0.0150	0.0126
300	0.0118	0.0072
450	0.0055	0.0054
600	0.0055	0.0054
750		0.0054
900		0.0036
1050		0.0036
1200		0.0036

(4) 搬送物慣性モーメントの確認

代表的な形状の慣性モーメント算出式（6-34ページ）にて、ご使用になるツールとワークの慣性モーメントを算出し、(3) で求めた補正許容慣性モーメント以下 (4) \leq (3) であることを確認してください。

① 配管・吸着パッドの慣性モーメント： J_{BT}

円柱に単純化して計算



6-34ページ 2. (5) の式を使用

m_T : 円柱の質量 0.02 [kg]
D: 円柱の直径 0.01 [m]
H: 円柱の長さ 0.05 [m]

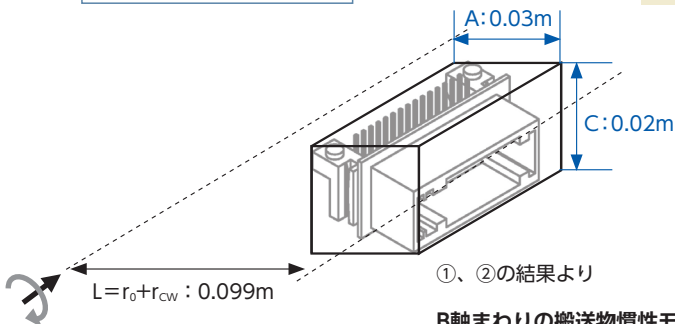
$$J_{BT} = \frac{m_T \left(\frac{D^2}{4} + \frac{H^2}{3} \right)}{4} + m_T (r_0 + r_{CT})^2$$

$$= \frac{0.02 \times \left(\frac{0.01^2}{4} + \frac{0.05^2}{3} \right)}{4} + 0.02 \times (0.039 + 0.025)^2$$

$$= 8.62 \times 10^{-5}$$

② コネクタの慣性モーメント： J_{BW}

直方体に単純化して計算



6-34ページ 2. (6) の式を使用

m_W : 直方体の質量 0.013 [kg]
A: 直方体の1辺 0.03 [m]
C: 直方体の1辺 0.02 [m]

$$J_{BW} = \frac{m_W (A^2 + C^2)}{12} + m_W (r_0 + r_{CW})^2$$

$$= \frac{0.013 \times (0.03^2 + 0.02^2)}{12} + 0.13 \times (0.039 + 0.06)^2$$

$$= 1.28 \times 10^{-4}$$

①、②の結果より

B軸まわりの搬送物慣性モーメント

$$= J_{BT} + J_{BW}$$

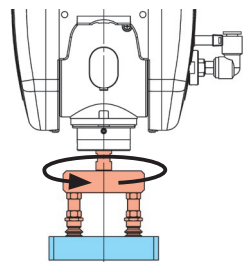
$$= 8.62 \times 10^{-5} + 1.28 \times 10^{-4}$$

$$= 2.1 \times 10^{-4}$$

(3) で求めた補正許容慣性モーメント以下のため使用可能

■ 2. T軸の確認

【T軸】



負荷トルク [無]

T軸にかかる
慣性モーメント

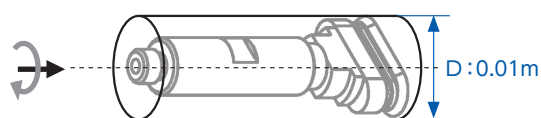
<

小型タイプ・中型タイプの
各許容慣性モーメント*

※速度と加減速度により変化します。

負荷トルクを受けない場合、代表的な形状の慣性モーメント算出式（6-34ページ）にて、ご使用になるツールとワークの慣性モーメントを算出し、許容慣性モーメント以下であることを確認してください。

① 配管・吸着パッドの慣性モーメント： J_{TT}



6-34ページ 2. (1) の式を使用

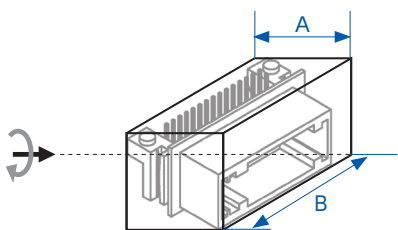
m_T : 円柱の質量 0.02 [kg]
D: 円柱の直径 0.01 [m]

$$J_{TT} = \frac{m_T \times D^2}{8}$$

$$= \frac{0.02 \times 0.01^2}{8}$$

$$= 2.50 \times 10^{-7}$$

②コネクタの慣性モーメント： J_{TW}



6-34ページ 1. (3) の式を使用

$$J_{TW} = \frac{m_w(A^2+B^2)}{12}$$

$$= \frac{0.013 \times (0.03^2 + 0.05^2)}{12}$$

$$= 3.68 \times 10^{-6}$$

m_w : 直方体の質量 0.013 [kg]
A : 直方体の1辺 0.03 [m]
B : 直方体の1辺 0.05 [m]

①、②の結果より

T軸まわりの搬送物慣性モーメント

$$= J_T + J_{TW}$$

$$= 2.50 \times 10^{-7} + 3.68 \times 10^{-6}$$

$$= 3.9 \times 10^{-6} \text{ [kgm}^2\text{]}$$

許容慣性モーメント (右表) より、
WU-S (小型) 使用可能

【手首ユニットの動作条件】

T軸回転 速度：600 [度/s]
加速度：0.3 [G]

■速度加速度別許容慣性モーメント [kgm²]

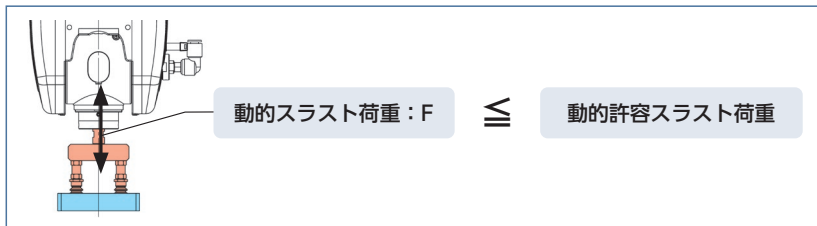
WU-S : 小型タイプ

速度	B軸		T軸	
	加減速度			
度/s	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
150	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
300	0.0085	0.005	0.0065	0.0035
450	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
600	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
750		0.005	0.0065	0.0025
900			0.0065	0.0025
1050			0.0065	0.0025
1200			0.0065	0.0025

WU-M : 中型タイプ

速度	B軸		T軸	
	加減速度			
度/s	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.0150	0.0145	0.0165	0.0126
150	0.0150	0.0145	0.0165	0.0126
300	0.0150	0.0127	0.0165	0.0090
450	0.0099	0.0045	0.0126	0.0063
600	0.0090	0.0036	0.0108	0.0054
750		0.0036	0.0099	0.0054
900		0.0036	0.0099	0.0045
1050			0.0081	0.0045
1200			0.0081	0.0045

手順3 動的許容スラスト荷重の確認



$$F = (m_T + m_w) \cdot (a + g) \cdot 9.8 \text{ [N]}$$

$$F = (0.02 + 0.13) \times (0.3 + 1.0) \times 9.8$$

$$= 0.033 \times 1.3 \times 9.8$$

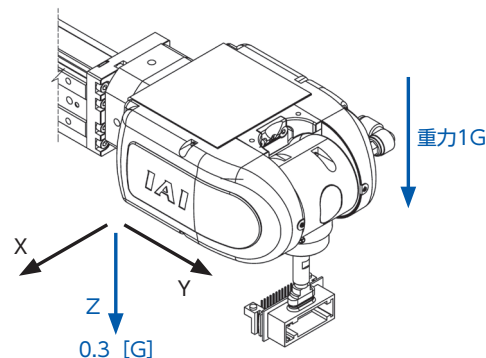
$$= 0.42 \text{ [N]}$$

m_T : ツールの質量 0.02 [kg]
 m_w : ワークの質量 0.013 [kg]
 g : 重力加速度 1.0 [G]
 a : Z軸の移動加速度 0.3 [G]

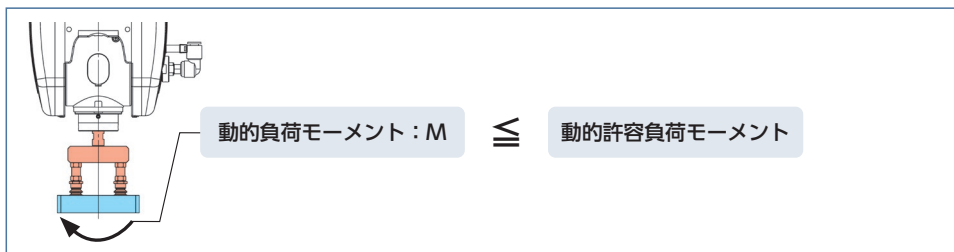
■動的許容スラスト荷重

	許容スラスト荷重
WU-S : 小型タイプ	330N
WU-M : 中型タイプ	450N

動的許容スラスト荷重 (右表) より、
WU-S (小型) 使用可能



手順4 動的許容負荷モーメントの確認



$$M = m_T \cdot a \cdot 9.8(L_0 + r_{CT}) \times 10^{-3} + m_w \cdot a \cdot 9.8(L_0 + r_{CW}) \times 10^{-3} \text{ [Nm]}$$

$$M = 0.02 \times 0.3 \times 9.8 \times (17.5 + 25) \times 10^{-3}$$

$$+ 0.013 \times 0.3 \times 9.8 \times (17.5 + 60) \times 10^{-3}$$

$$= 0.0025 + 0.0030$$

$$= 0.0055 \text{ [Nm]}$$


m_T : ツールの質量 0.02 [kg]
 m_w : ワークの質量 0.013 [kg]
 a : X軸の移動加速度 0.3 [G]
 L_0 : 許容モーメントオフセット基準位置
WU-S (小型) 17.5 [mm]
WU-M (中型) 21.5 [mm]
 r_{CT} : ツール重心の位置 25 [mm]
 r_{CW} : ワーク重心の位置 60 [mm]

動的許容モーメント (下表) より、
WU-S (小型) 使用可能

■動的許容負荷モーメント

	動的許容負荷モーメント
WU-S : 小型タイプ	1.4Nm
WU-M : 中型タイプ	4.2Nm

手順1~4の結果よりWU-S (小型) 使用可能



アイエイアイ
総合カタログ
2022

6

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ように、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 100 Ω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。
- スライダー、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	6-55
2. 加速度／減速度	6-55
3. デューティ比	6-56
4. すべりネジ仕様の製品について	6-56
5. 原点	6-56
6. エンコーダの種類	6-56
7. エンコーダパルス数	6-57
8. モーター	6-57
9. 取付け姿勢	6-57
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション	6-58
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント	6-58
12. 張出し負荷長	6-58
13. 寿命	6-59
14. 本体精度	6-59
15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)	6-59
16. 垂直設置での使用について	6-59
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	6-60
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて	6-60
19. 海外規格への対応について	6-60

1. 速度

速度は、アクチュエーターのスライダ（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

- ①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。
- ②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。
- ③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。
- ④RCP5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。
- ⑤ポジションコントローラ（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、各コントローラの取扱説明書をご覧ください。
- ⑥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
DD/DDA	□18S	131072
	□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

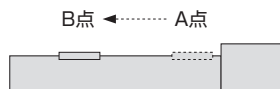
取付け姿勢は機種によって異なります。詳細については、1-267ページをご参照ください。

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。

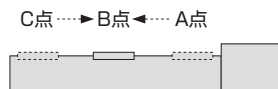
〈繰返し位置決め精度〉

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。



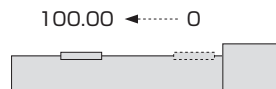
〈ロストモーション〉

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、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。

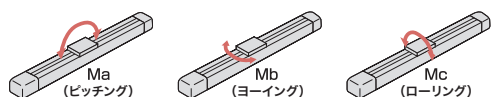
- ① 繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
- ② ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
- ③ ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
- ④ 周囲温度環境が著しく変化する場合。
- ⑤ アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
- ⑥ 動作中に負荷条件が変動する場合。

11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント (Ma、Mb、Mc)

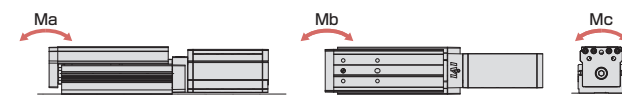
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した※場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-235ページの技術資料をご参照ください。

※ 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。

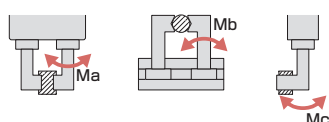
〈スライダータイプモーメント方向〉



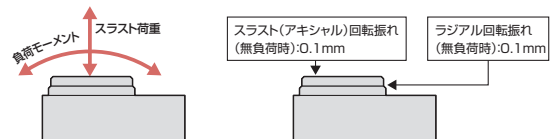
〈テーブルタイプモーメント方向〉



〈グリッパータイプモーメント方向〉

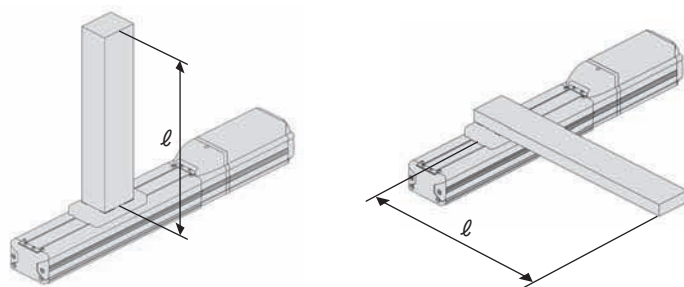


〈ロータリータイプモーメント方向〉



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。



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

13. 寿命

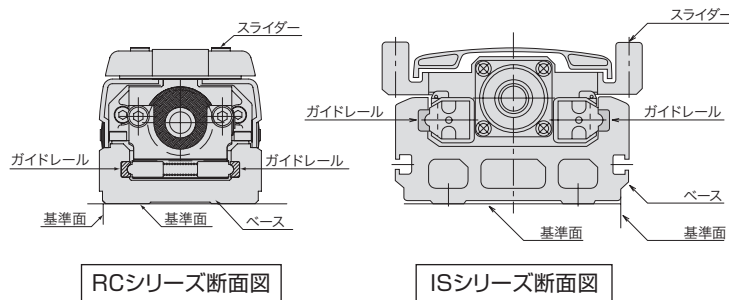
アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品（ガイド、ボールネジ、モーターなど）の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。

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

スライダー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。

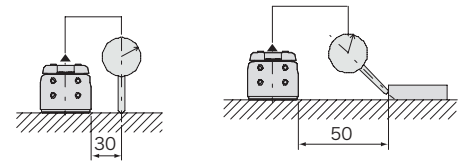


フレーム取付け時の平行度（平滑面上※1に固定した場合）

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℃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。

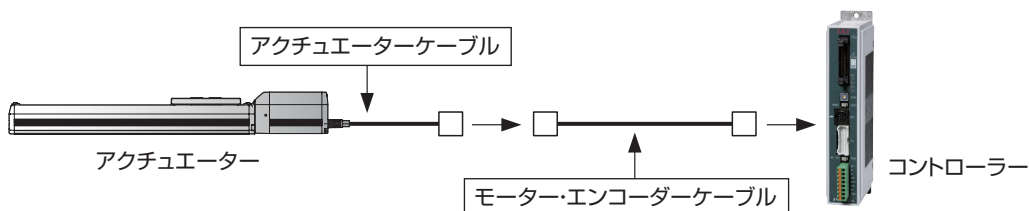
詳細は1-259ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

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

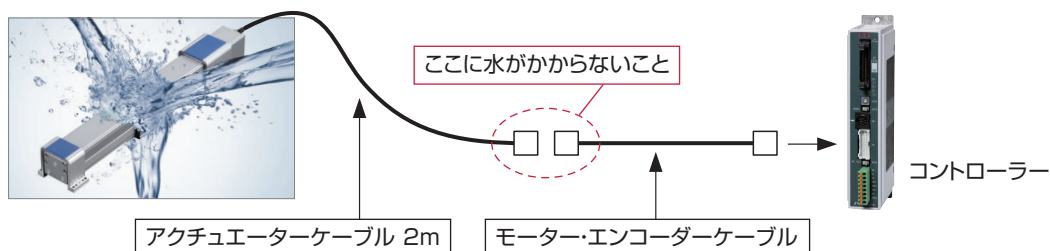
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



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、6-331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〉



選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

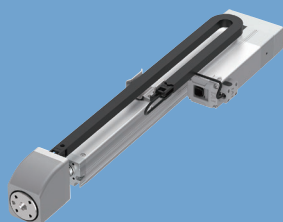
特殊用途機種

オプション／資料

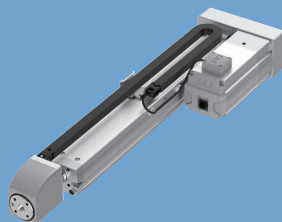
ケーブル型式
一覧表

パルスプレス／サーボプレス

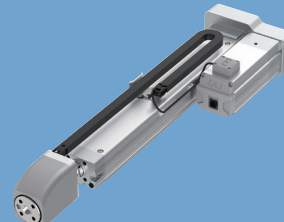
RCP6 RCS3 RCS2



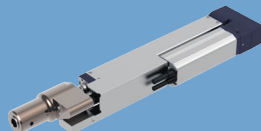
RCP6-RAA4R



RCP6-RAA6R



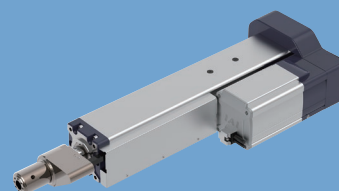
RCP6-RAA7R



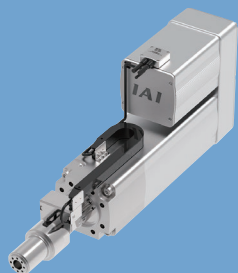
RCS3-RA4R



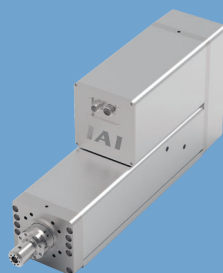
RCS3-RA8R



RCS3-RA10R



RCS2-RA13R



RCS3-RA20R

RCP6

RCS3

RCS2

RCP6 パルスモーター	パルスプレス	RCP6-RAA4R	6-63
		RCP6-RAA6R	6-67
		RCP6-RAA7R	6-71
RCS3 RCS2 サーボモーター200V	サーボプレス	RCS3-RA4R	6-75
		RCS3-RA6R	6-79
		RCS3-RA7R	6-83
		RCS3-RA8R	6-87
		RCS3-RA10R	6-91
		RCS2-RA13R	6-95
		RCS3-RA15R	6-99
		RCS3-RA20R	6-103
オプション			6-107

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

RCP6-RAA4R

(パルスプレ仕様)



■型式項目

RCP6	-	RRA4R	-	WA	-	35P	-	2.5	-		-	P3	-		-	
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 35P パルスモーター 35□サイズ	-	リード 2.5 2.5mm	-	ストローク 110 110mm 310 310mm (50mmごと)	-	適応コントローラー P3 PCON	-	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。



選定上の注意

- (1) 連続押付け時間および連続引き張り時間の制約はありません。
- (2) デューティ比は 100% で連続動作可能です。
- (3) 本体取付け方法によっては注意が必要です。詳細は 6-112 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) ロードセルに関しては 6-112 ページをご参照ください。

ストローク (mm)	標準価格
110	-
160	-
210	-
260	-
310	-

種類	ケーブル記号	P3
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)	-

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (注1)	B	6-107	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-107	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-107	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-107	-
フランジ (前) (注1)	FL	6-107	-
フット金具 (注2、3)	FT	6-109	-
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-111	-
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-111	-

(注1) ストローク110mmでブレーキ (B) を選択する場合は、ケーブル取出し方向 (CJB/CJO/CJT) とフランジ (前) (FL) の選択はできません。
 (注2) ケーブル取出し方向 (下側) (CJB) を選択する場合は、フット金具 (FT) を選択できません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注5) 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) 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)

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm) 2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効) 3
		最大可搬質量(kg) (高出力無効) 3
		最高速度(mm/s) 200
	速度/加減速度	定格加減速度(G) 0.5
		最高加減速度(G) 0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効) 3
		最大可搬質量(kg) (高出力無効) 3
		最高速度(mm/s) 200
	速度/加減速度	定格加減速度(G) 0.5
		最高加減速度(G) 0.5
押付け	押付け時最大推力(N) 300	
	押付け時最低推力(N) 60	
	押付け最高速度(mm/s) 10	
	引張り時最大推力(N) 300	
引張り	引張り時最低推力(N) 60	
	引張り最高速度(mm/s) 10	
	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(kg) 3
ストローク	最小ストローク(mm) 110	
	最大ストローク(mm) 310	
	ストロークピッチ(mm) 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
ロッド	φ20mm、材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.2度(注6)
ロードセル定格容量	600N
繰返し荷重精度(注7)	±1.0% F.S.(注8)
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6) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。
(注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
(注8) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。

速度・加速度別可搬質量表

■ 高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.5	0.5
0	3	3
40	3	3
85	3	3
130	3	3
150	3	3
200	3	3

■ 高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

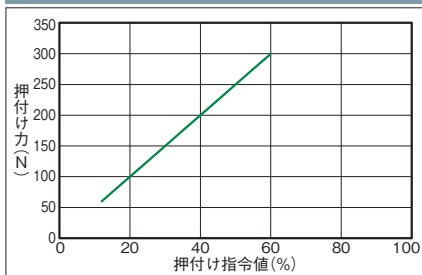
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.5	0.5
0	3	3
40	3	3
85	3	3
130	3	3
150	3	3

ストロークと最高速度

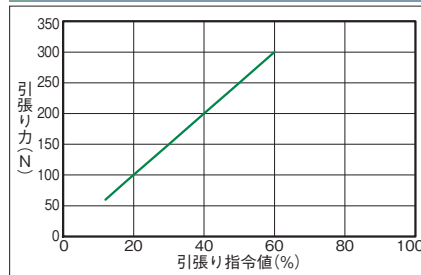
高出力設定	ストローク(mm)				
	110	160	210	260	310
有効	200				
無効	150				

(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



引張り力と引張り指令値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

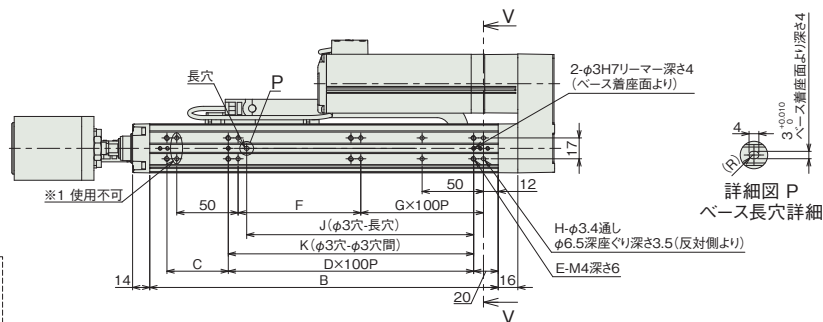
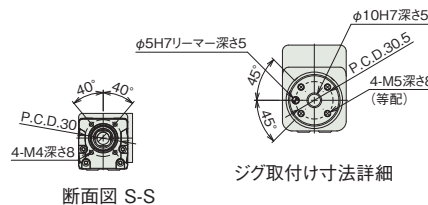
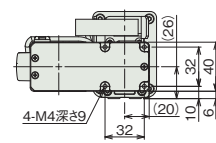
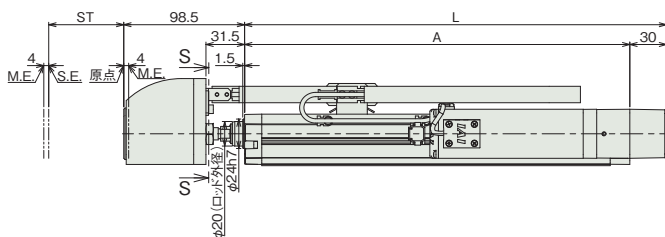
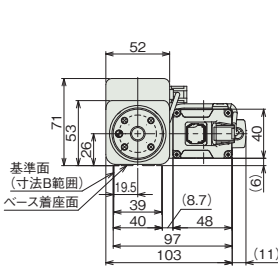
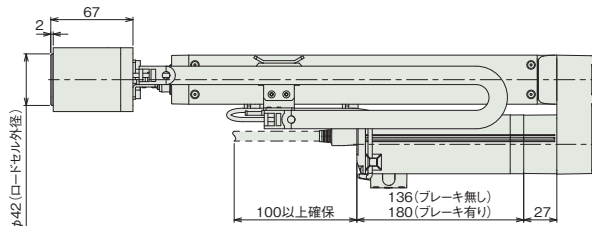
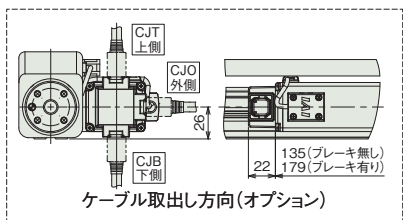
寸法図

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

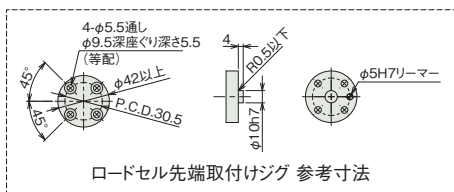
2次元 CAD
3次元 CAD

※1 図示の取付け用座ぐり穴2個は使用できません。
(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドが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) 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



詳細図 P
ベース長穴詳細



断面図 V-V
ベース取付け用座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	110	160	210	260	310
L	244	294	344	394	444
A	214	264	314	364	414
B	184	234	284	334	384
C	50	100	50	100	50
D	1	1	2	2	3
E	6	6	8	8	10
F	100	50	100	50	100
G	0	1	1	2	2
H	8	10	10	12	12
J	85	85	185	185	285
K	100	100	200	200	300

■ストローク別質量

ストローク	110	160	210	260	310
質量 (kg)					
ブレーキ無し	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7
ブレーキ有り	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9

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			
PCON-CBP/CGBP		1	DC24V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-207

(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

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

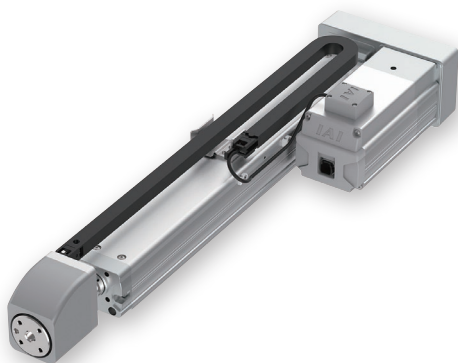
RCP6-RAA6R

(パルスブレス仕様)



■型式項目

RCP6	-	RAA6R	-	WA	-	42P	-	1.5	-		-	P3	-		-	
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 42P パルスモーター 42□サイズ	-	リード 1.5 1.5mm	-	ストローク 115 115mm 315 315mm (50mmごと)	-	適応コントローラー P3 PCON	-	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。



- 連続押付け時間および連続引き張り時間の制約はありません。
- デューティ比は 100% で連続動作可能です。
- 本体取付け方法によっては注意が必要です。詳細は 6-112 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。
- ロードセルに関しては 6-112 ページをご参照ください。

ストローク (mm)	標準価格
115	-
165	-
215	-
265	-
315	-

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	6-107	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1)	CJB	6-107	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-107	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-107	-
フランジ (前)	FL	6-107	-
フート金具 (注1、2)	FT	6-109	-
ロードセル付き (標準装備) (注3)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (左側) (注4)	ML	6-111	-
モーター折返し方向 (右側) (注4)	MR	6-111	-

(注1) ケーブル取出し方向 (下側) (CJB) を選択する場合は、フート金具 (FT) を選択できません。
 (注2) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注4) 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。

種類	ケーブル記号	P3
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)

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm) 1.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効) 10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効) 10
		最高速度(mm/s) 110
	速度/加減速度	定格加減速度(G) 0.3
		最高加減速度(G) 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効) 10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効) 10
		最高速度(mm/s) 110
	速度/加減速度	定格加減速度(G) 0.3
		最高加減速度(G) 0.3
押付け	押付け時最大推力(N)	600
	押付け時最低推力(N)	60
	押付け最高速度(mm/s)	10
引張り	引張り時最大推力(N)	600
	引張り時最低推力(N)	60
	引張り最高速度(mm/s)	10
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(kg)	10
	最小ストローク(mm)	115
	最大ストローク(mm)	315
	ストロークピッチ(mm)	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
ロッド	φ25mm、材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.1度(注6)
ロードセル定格容量	600N
繰返し荷重精度(注7)	±1.0% F.S.(注8)
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6) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。
 (注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注8) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。

速度・加速度別可搬質量表

■ 高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
70	10	10
100	10	10
110	10	10

■ 高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

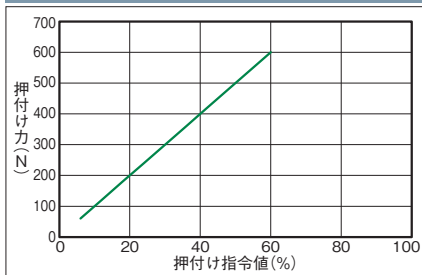
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
80	10	10

ストロークと最高速度

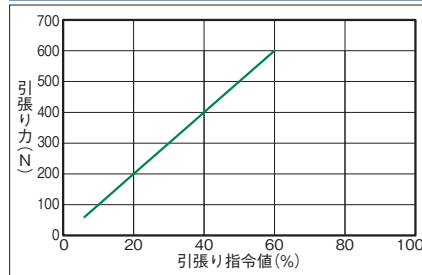
高出力設定	ストローク(mm)				
	115	165	215	265	315
有効	110				
無効	80				

(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



引張り力と引張り指令値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレーキ
サーボブレーキ

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

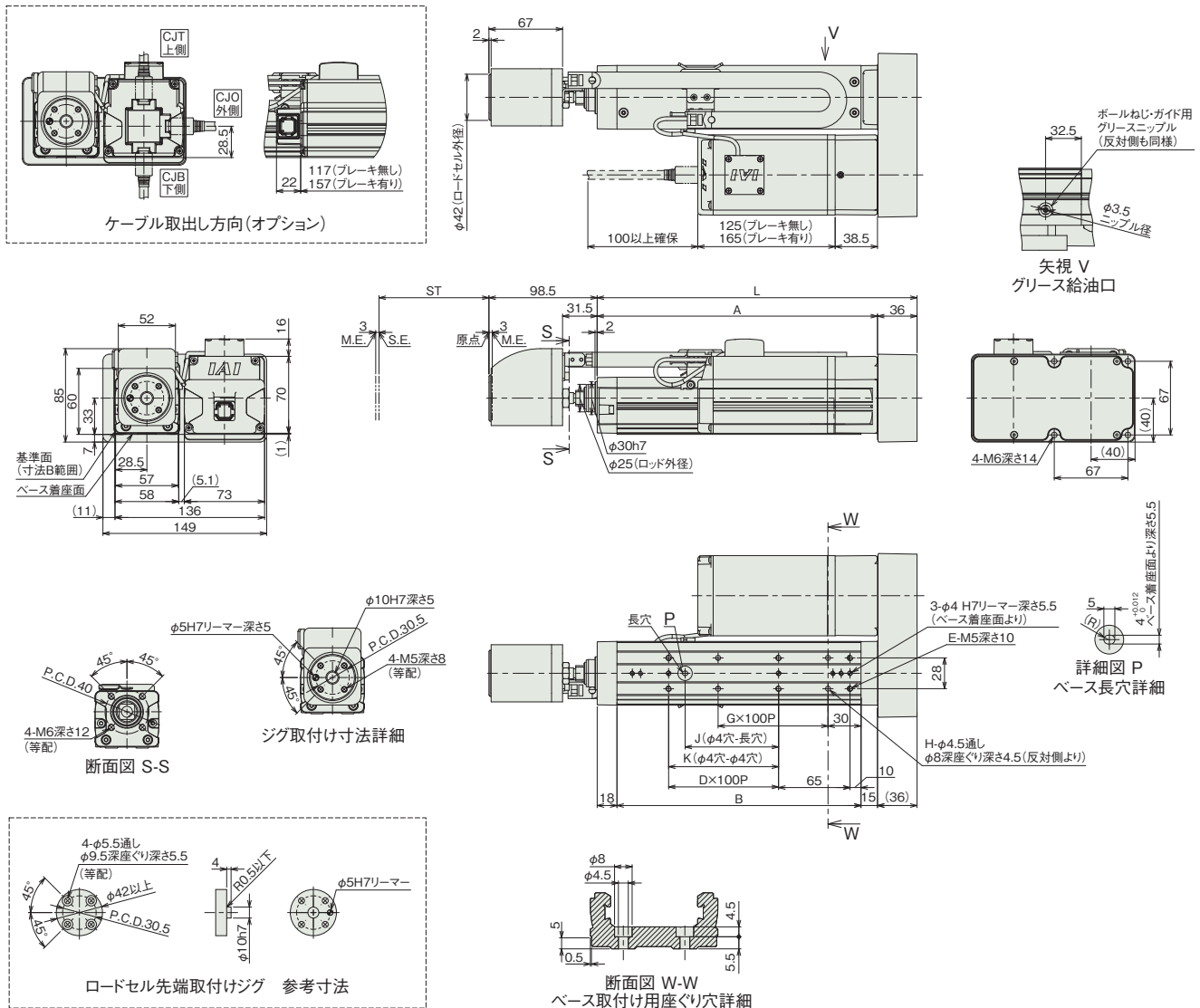
寸法図

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、ロッドが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) 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	115	165	215	265	315
L	291	341	391	441	491
A	255	305	355	405	455
B	222	272	322	372	422
D	1	1	2	2	3
E	6	6	8	8	10
G	1	2	2	3	3
H	4	6	6	8	8
J	85	85	185	185	285
K	100	100	200	200	300

■ストローク別質量

ストローク	115	165	215	265	315	
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9
	ブレーキ有り	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1

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			
PCON-CBP/CGBP		1	DC24V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-207

(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

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

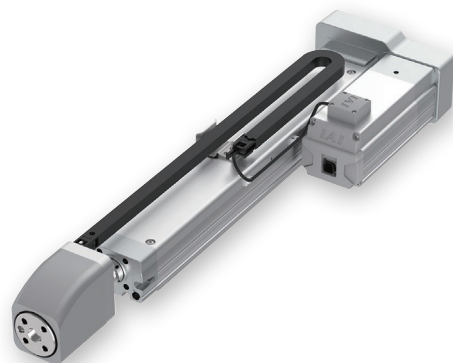
RCP6-RAA7R

(パルスブレス仕様)



■型式項目

RCP6 - RRA7R -		WA	-	56P	-		-		-	P3	-		-	
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 56P パルスモーター 56□サイズ		リード 4 4mm 2 2mm		ストローク 120 120mm 320 320mm (50mmごと)		適応コントローラ P3 PCON		ケーブル長		オプション 下記オプション 価格表参照
												N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル		



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 連続押付け時間および連続引き張り時間の制約はありません。
- デューティ比は 100% で連続動作可能です。
- 本体取付け方法によっては注意が必要です。詳細は 6-112 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。
- ロードセルに関しては 6-112 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	リード4 (1000N)	リード2 (2000N)
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-

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	6-107	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1)	CJB	6-107	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-107	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-107	-
フランジ (前)	FL	6-107	-
フート金具 (注1、2)	FT	6-109	-
ロードセル付き (標準装備) (注3)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (左側) (注4)	ML	6-111	-
モーター折返し方向 (右側) (注4)	MR	6-111	-

(注1) ケーブル取出し方向 (下側) (CJB) を選択する場合は、フート金具 (FT) を選択できません。
 (注2) 付属する金具の数量については、6-110 ページをご参照ください。
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注4) 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
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)

メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	10
	最高速度(mm/s)	160	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3
		最高加減速度(G)	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	10
	最高速度(mm/s)	160	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3
		最高加減速度(G)	0.3
押付け	押付け時最大推力(N)	1000	
	押付け時最低推力(N)	200	
	押付け最高速度(mm/s)	10	
	引張り時最大推力(N)	1000	
引張り	引張り時最低推力(N)	200	
	引張り最高速度(mm/s)	10	
	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(kg)	10	
	最小ストローク(mm)	120	
	最大ストローク(mm)	320	
	ストロークピッチ(mm)	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
ロッド	φ30mm、材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.1度(注6)
ロードセル定格容量	2000N
繰返し荷重精度(注7)	±1.0% F.S.(注8)
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6) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。
 (注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注8) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。

速度・加速度別可搬質量表

■高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

リード4(1000N)

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度(G)		加速度(G)	
	0.3	0.3	0.3	0.3
0	10	10	10	10
35	10	10	10	10
70	10	10	10	10
115	10	10	10	10
160	10	10	10	10

リード2(2000N)

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度(G)		加速度(G)	
	0.3	0.3	0.3	0.3
0	10	10	10	10
35	10	10	10	10
70	10	10	10	10
85	10	10	10	10

■高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

リード4(1000N)

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度(G)		加速度(G)	
	0.3	0.3	0.3	0.3
0	10	10	10	10
35	10	10	10	10
70	10	10	10	10
115	10	10	10	10

リード2(2000N)

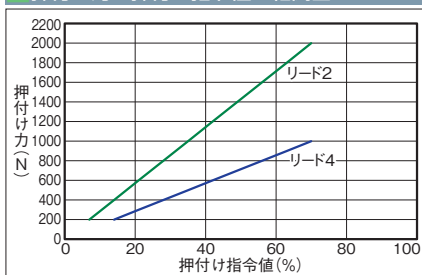
姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度(G)		加速度(G)	
	0.3	0.3	0.3	0.3
0	10	10	10	10
35	10	10	10	10
60	10	10	10	10

ストロークと最高速度

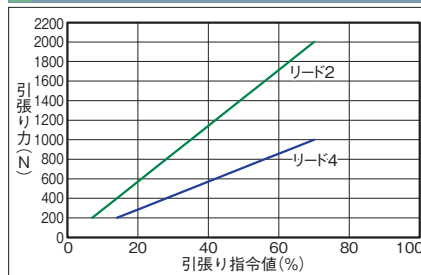
リード (mm)	押付け力 引張り力	高出力設定	ストローク(mm)				
			120	170	220	270	320
4	1000N	有効	160				
		無効	115				
2	2000N	有効	85				
		無効	60				

(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



引張り力と引張り指令値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

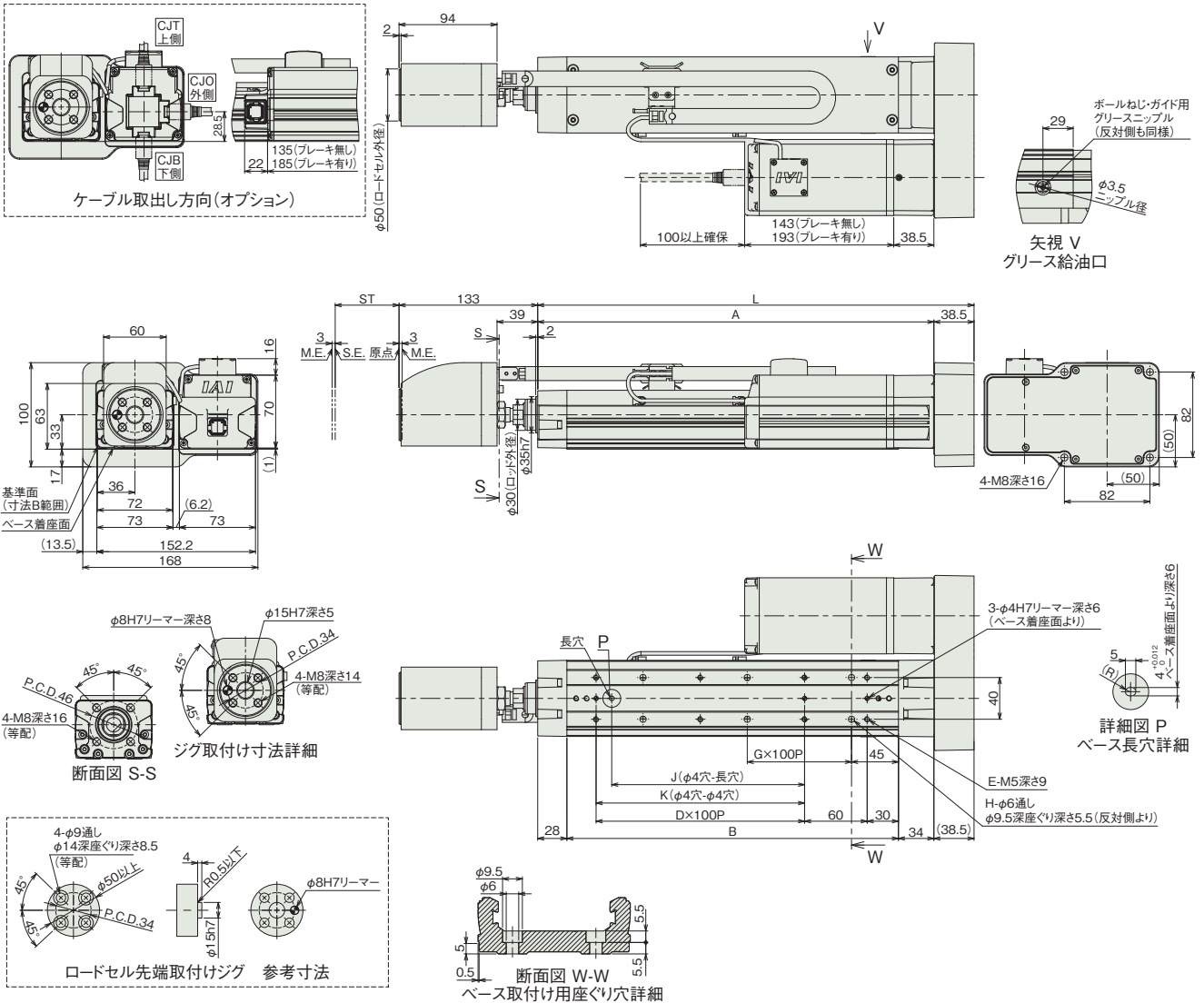
寸法図

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、ロッドが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) 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	120	170	220	270	320
L	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5
A	280	330	380	430	480
B	218	268	318	368	418
D	1	1	2	2	3
E	6	6	8	8	10
G	1	2	2	3	3
H	4	6	6	8	8
J	85	85	185	185	285
K	100	100	200	200	300

■ストローク別質量

ストローク	120	170	220	270	320	
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2
	ブレーキ有り	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8

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			
PCON-CBP/CGBP		1	DC24V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-207

(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

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

RCS3-RA4R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアップ

モーター折返し

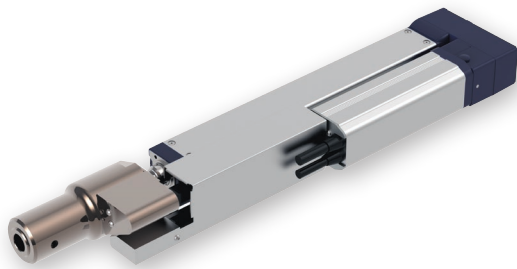
本体幅
40mm

200V
ACサーボ
モーター

30W

■型式項目

RCS3	- RA4R	- WA	- 30	- 2.5		- 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 2.5 2.5mm	ストローク 110 110mm 410 410mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON	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。



選定上の
注意

- (1) 連続押付け時間の制約はありません。デューティ比も100%で連続運転可能です。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-270ページ「取付け時の注意点」参照)
- (4) ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (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。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク(mm)	標準価格
110	-
160	-
210	-
260	-
310	-
360	-
410	-

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)	-

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	6-107	-
CE対応	CE	6-107	-
ケーブル取出し方向(外側)	CJO	6-107	-
フランジ(前)	FL	6-107	-
フット金具(注1)	FT	6-109	-
ロードセル付き(標準装備)(注2)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向(左側)(注3)	ML	6-111	-
モーター折返し方向(右側)(注3)	MR	6-111	-

(注1) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
 (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) 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。

■ メインスペック

項目		内容
リード	ボールねじリード (mm)	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
		3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
		125
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
		3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
		125
推力	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
		3
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
		0.5
ブレーキ	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
		3
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
		0.5
ストローク	最大推力 (N)	126
		最大押付力 (N)
		200
		押付け最高速度 (mm/s)
		10
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
ストローク	最小ストローク (mm)	110
	最大ストローク (mm)	410
	ストロークピッチ (mm)	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
繰返し荷重精度 (注4)	±0.5% F.S. (注5)
ロードセル定格容量	200N
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注6)	±0.2度
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	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

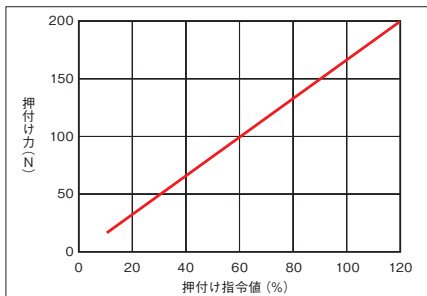
(注4) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注5) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注6) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

■ ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
110~410 (50mmごと)	125
2.5	125

(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、12%以上でご使用ください。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

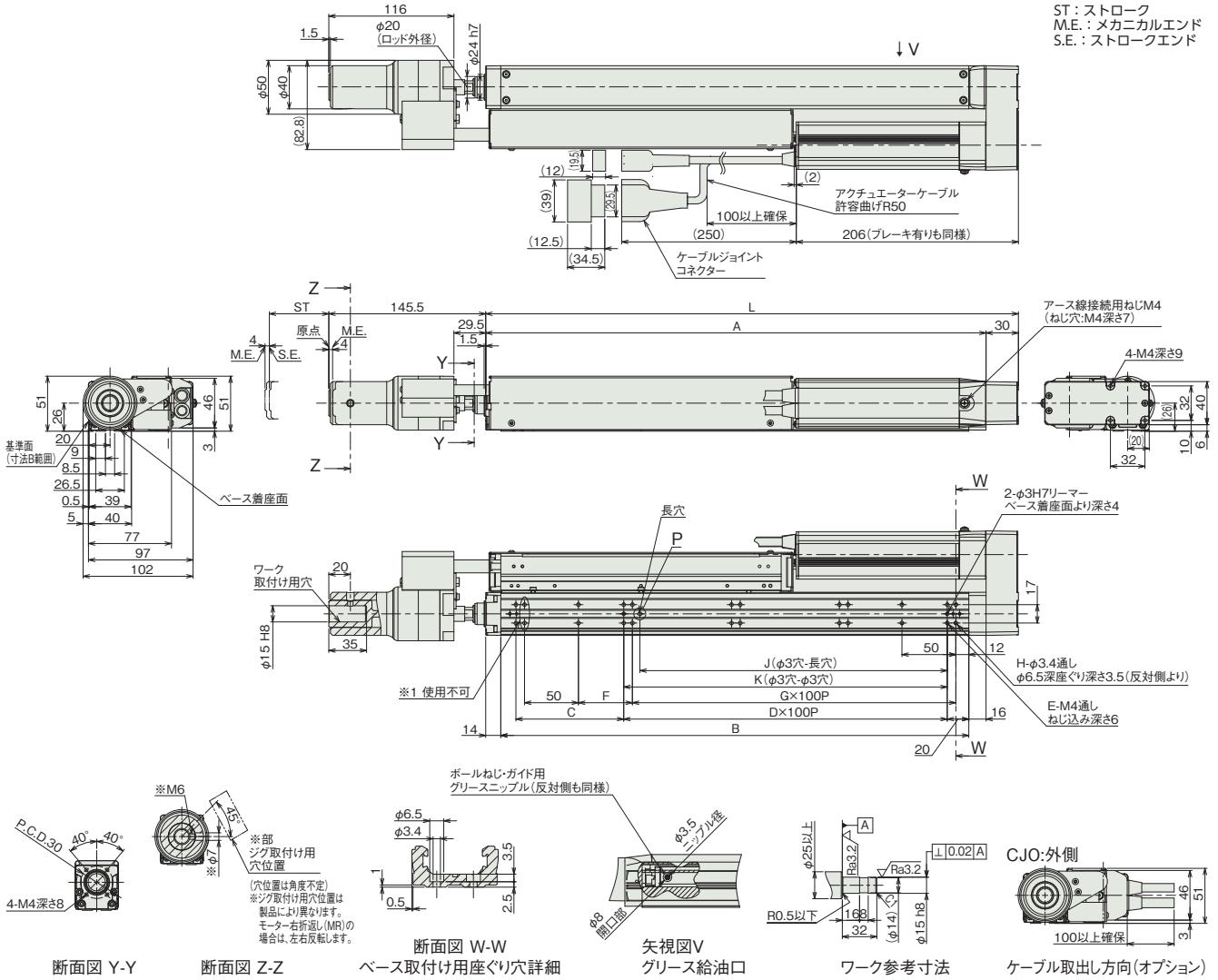
寸法図

※1 取付け用座ぐり穴2個は使用できません。
 (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6-335ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドが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。

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



断面図 Y-Y

断面図 Z-Z

ベース取付け用座ぐり穴詳細

矢視図V
グリース給油口

ワーク参考寸法

ケーブル出し方向(オプション)

詳細図 P
ベース長穴詳細

110st~310stのベアカバー形状

■ストローク別寸法

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
L	244	294	344	394	444	494	544
A	214	264	314	364	414	464	514
B	184	234	284	334	384	434	484
C	50	100	50	100	50	100	50
D	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	8	8	10	10	12
F	100	50	100	50	100	50	100
G	0	1	1	2	2	3	3
H	8	10	10	12	12	14	14
J	85	85	185	185	285	285	385
K	100	100	200	200	300	300	400
S	120	100	75	50	25	-	-

■ストローク別質量

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
質量 (kg)							
ブレーキ無し	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1
ブレーキ有り	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4

■適用コントローラー

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					
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	-	(プレスプログラム)	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	-	8-267	

(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。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

RCS3-RA6R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアップ

モーター折返し

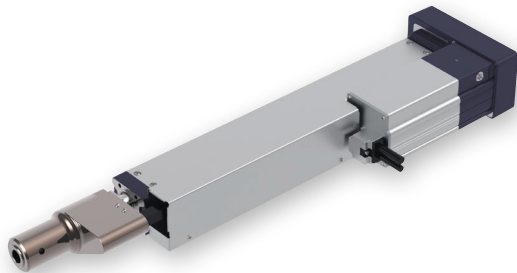
本体幅
60mm

200V
ACサーボ
モーター

60W

■型式項目

RCS3 - RA6R - WA - 60 - 1.5 - [] - 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 60 サーボモーター 60W	リード 1.5 1.5mm	ストローク 115 115mm 415 415mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON	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



- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および1-275ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-270ページ「取付け時の注意点」参照)
- (4) ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (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。

(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
115	-
165	-
215	-
265	-
315	-
365	-
415	-

■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	6-107	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-107	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-107	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-107	-
フランジ (前)	FL	6-107	-
フット金具 (注2、3)	FT	6-109	-
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-111	-
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-111	-

- (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) ストローク365mm以下の場合、ケーブル取出し方向下側 (CJB) とフット金具 (FT) は、互いに干渉するため併用できません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注5) 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	T2
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-
長さ指定	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
リード	ボールねじリード (mm)	1.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 75
		定格加減速度 (G) 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 75
		定格加減速度 (G) 0.3
推力	定格推力 (N)	566
	最大推力 (N)	600
	押付け最高速度 (mm/s)	10
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)	10
ストローク	最小ストローク (mm)	115
	最大ストローク (mm)	415
	ストロークピッチ (mm)	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
繰返し荷重精度 (注6)	±0.5% F.S. (注7)
ロードセル定格容量	600N
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注8)	±0.1度
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	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

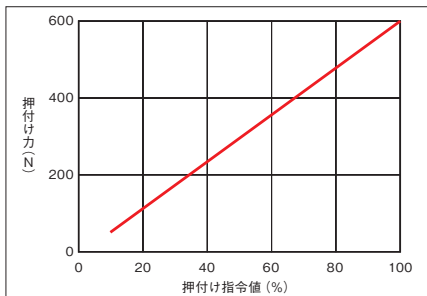
(注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注7) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注8) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

■ ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
1.5	75
115~415 (50mmごと)	75

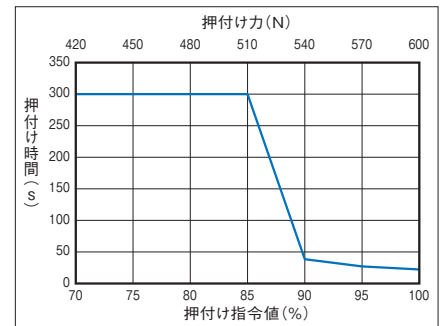
(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、10%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
70以下	連続押付け可能
71~85	300
90	38
95	27
100	21



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

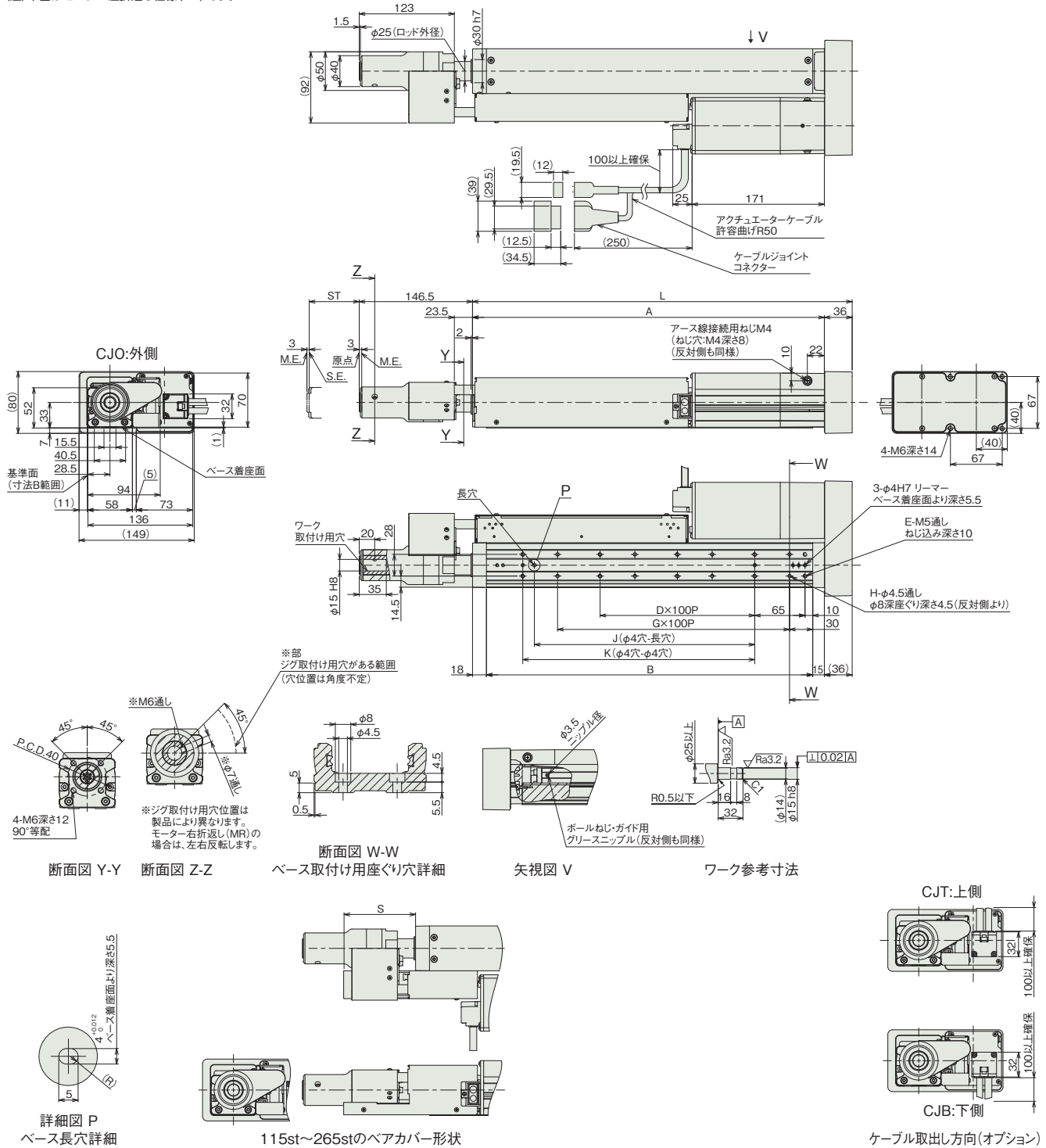
RCP6

RCS3

RCS2

(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6-335ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドが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	115	165	215	265	315	365	415
L	291	341	391	441	491	541	591
A	255	305	355	405	455	505	555
B	222	272	322	372	422	472	522
D	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	8	8	10	10	12
G	1	2	2	3	3	4	4
H	4	6	6	8	8	10	10
J	85	85	185	185	285	285	385
K	100	100	200	200	300	300	400
S	93	70	49	27	-	-	-

■ストローク別質量

ストローク		115	165	215	265	315	365	415
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4
	ブレーキ有り	4.9	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6

■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	
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	● (プレスプログラム)	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-	-	8-267	

(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。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

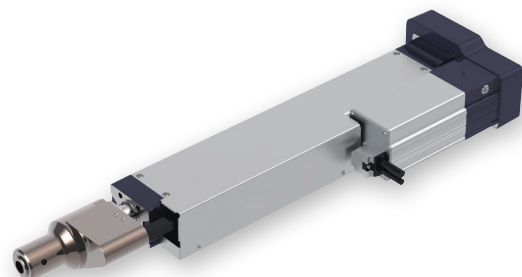
RCS3-RA7R

(サーボプレス仕様)



型式項目

RCS3	-	RA7R	-	WA	-	100	-	2	-		-	T2	-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類 パルスレスアップ		モーター種類 サーボモーター 100W		リード 2 2mm		ストローク 120 120mm 520 520mm (50mmごと)		適応コントローラー T2 SCON		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。



- 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-275 ページをご参照ください。
- お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-270 ページ「取付け時の注意点」参照)
- ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- 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。

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	-

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)	-

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	6-107	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-107	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1)	CJB	6-107	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-107	-
フランジ (前)	FL	6-107	-
フット金具 (注2)	FT	6-109	-
ロードセル付き (標準装備) (注3)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (左側) (注4)	ML	6-111	-
モーター折返し方向 (右側) (注4)	MR	6-111	-

(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) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注4) 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。

■ メインスペック

項目		内容
リード	ボールねじリード(mm)	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) 10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s) 100
		定格加減速度(G) 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) 10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s) 100
		定格加減速度(G) 0.3
推力	定格推力(N)	849
	最大押付力(N)	1200
	押付け最高速度(mm/s)	10
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)	10
ストローク	最小ストローク(mm)	120
	最大ストローク(mm)	520
	ストロークピッチ(mm)	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
繰返し荷重精度(注5)	±0.5% F.S.(注6)
ロードセル定格容量	2000N
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度(注7)	±0.1度
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	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

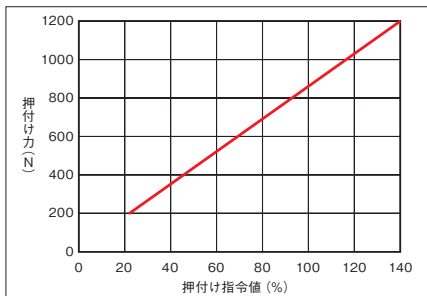
(注5) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注6) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注7) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

■ ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
120~520 (50mmごと)	100
2	100

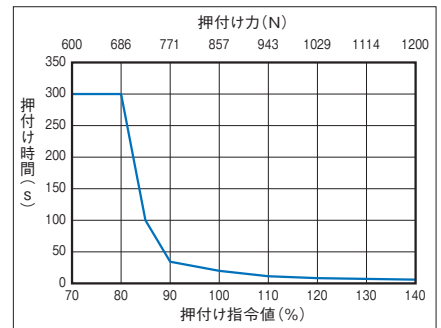
(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、24%以上でご使用ください。

押付け指令値(%)	最大押付け時間(s)
70以下	連続押付け可能
71~80	300
85	94
90	33
95	24
100	18
105	15
110	12
115	11
120	9
125	8
130	7
135	6
140	5



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

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

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

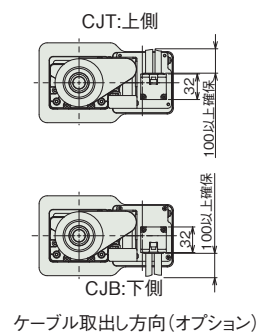
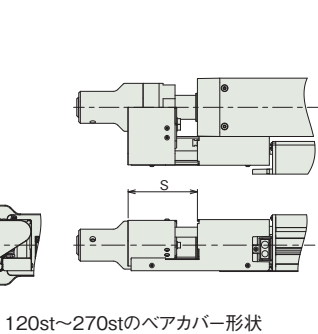
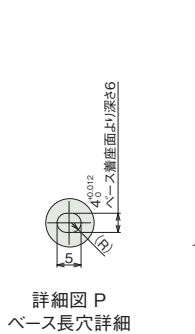
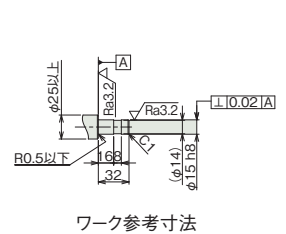
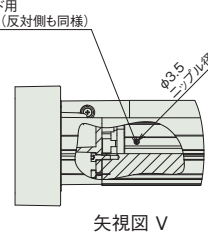
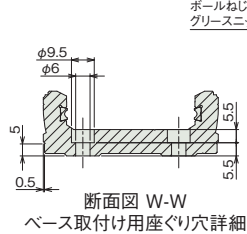
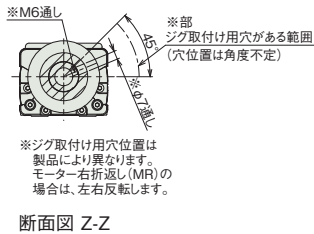
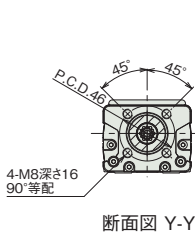
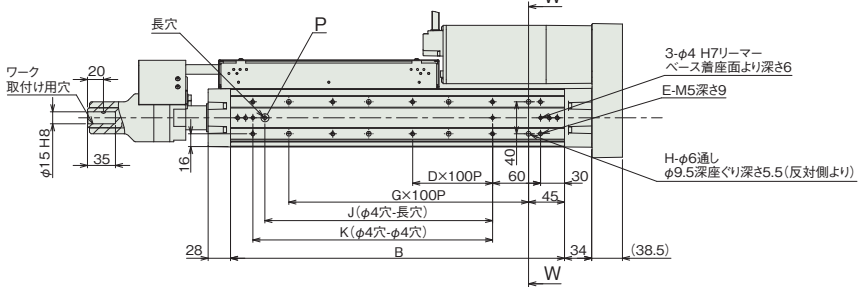
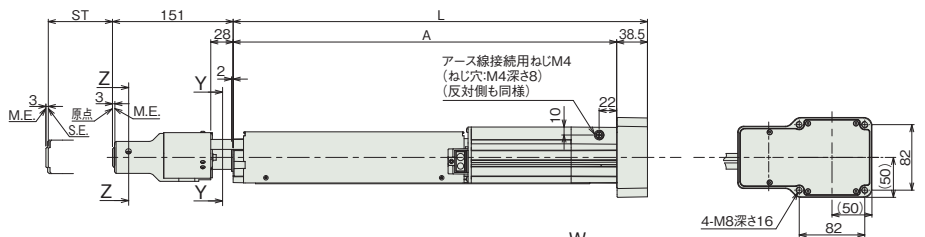
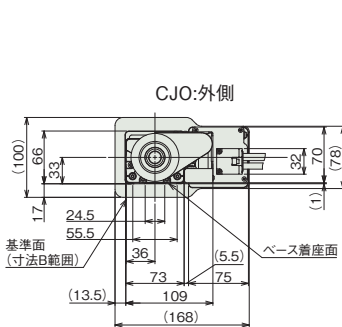
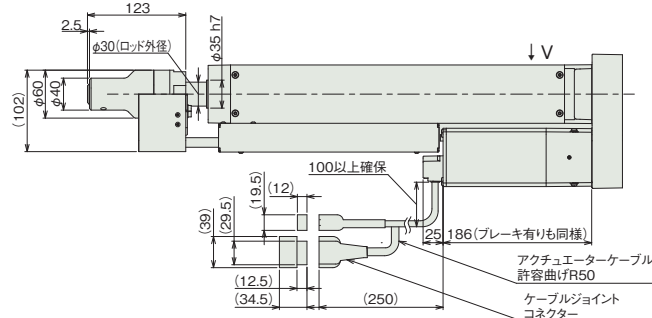
特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

(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6-335ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドが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

RCS3

RCS2

■ストローク別寸法

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680
B	218	268	318	368	418	468	518	568	618
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	100	100	200	200	300	300	400	400	500
S	83	60	39	17	-	-	-	-	-

■ストローク別質量

ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9
	ブレーキ有り	6.3	6.7	7.0	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1

■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					
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	● (プレスプログラム)	●	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	-	-	8-267

(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。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

RCS3-RA8R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

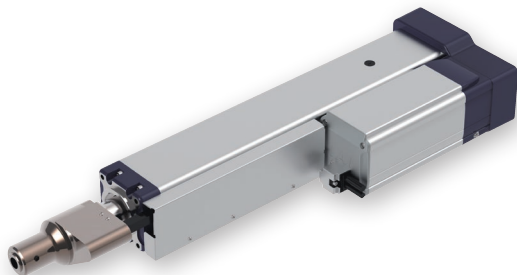
本体幅 90mm

200V ACサーボモーター

200W

型式項目

RCS3	- RA8R	- WA	- 200	- 2.5		- 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ソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 2.5 2.5mm	ストローク 100 100mm 500 500mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON	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



選定上の注意

- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-275 ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-270 ページ「取付け時の注意点」参照)
- (4) ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (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。

(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
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

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)	-

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	6-107	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-107	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-107	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-107	-
フランジ (前)	FL	6-107	-
フット金具 (注2、3)	FT	6-109	-
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-111	-
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-111	-

(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) ストローク100mm以下の場合、ケーブル取出し方向下側 (CJB) とフット金具 (FT) は、互いに干渉するため併用できません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注5) 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。

■ メインスペック

項目		内容
リード	ボールねじリード(mm)	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) 10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s) 125
		定格加減速度(G) 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) 10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s) 125
		定格加減速度(G) 0.2
推力	最高加減速度(G) 0.2	
	定格推力(N)	1367
	最大押付力(N)	2000
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	10
	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)	10
ストローク	最小ストローク(mm)	100
	最大ストローク(mm)	500
	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
繰返し荷重精度(注6)	±0.5% F.S.(注7)
ロードセル定格容量	2000N
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度(注8)	±0.1度
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	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

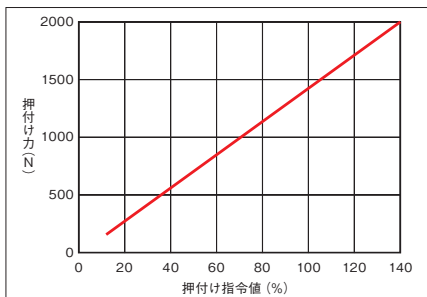
(注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注7) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注8) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

■ ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
100~500 (50mmごと)	125
リード	2.5

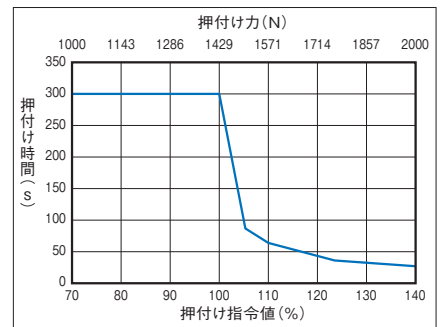
(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、14%以上でご使用ください。

押付け指令値(%)	最大押付け時間(s)
70以下	連続押付け可能
71~100	300
105	92
110	67
115	54
120	44
125	38
130	33
135	29
140	25



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボモーター

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

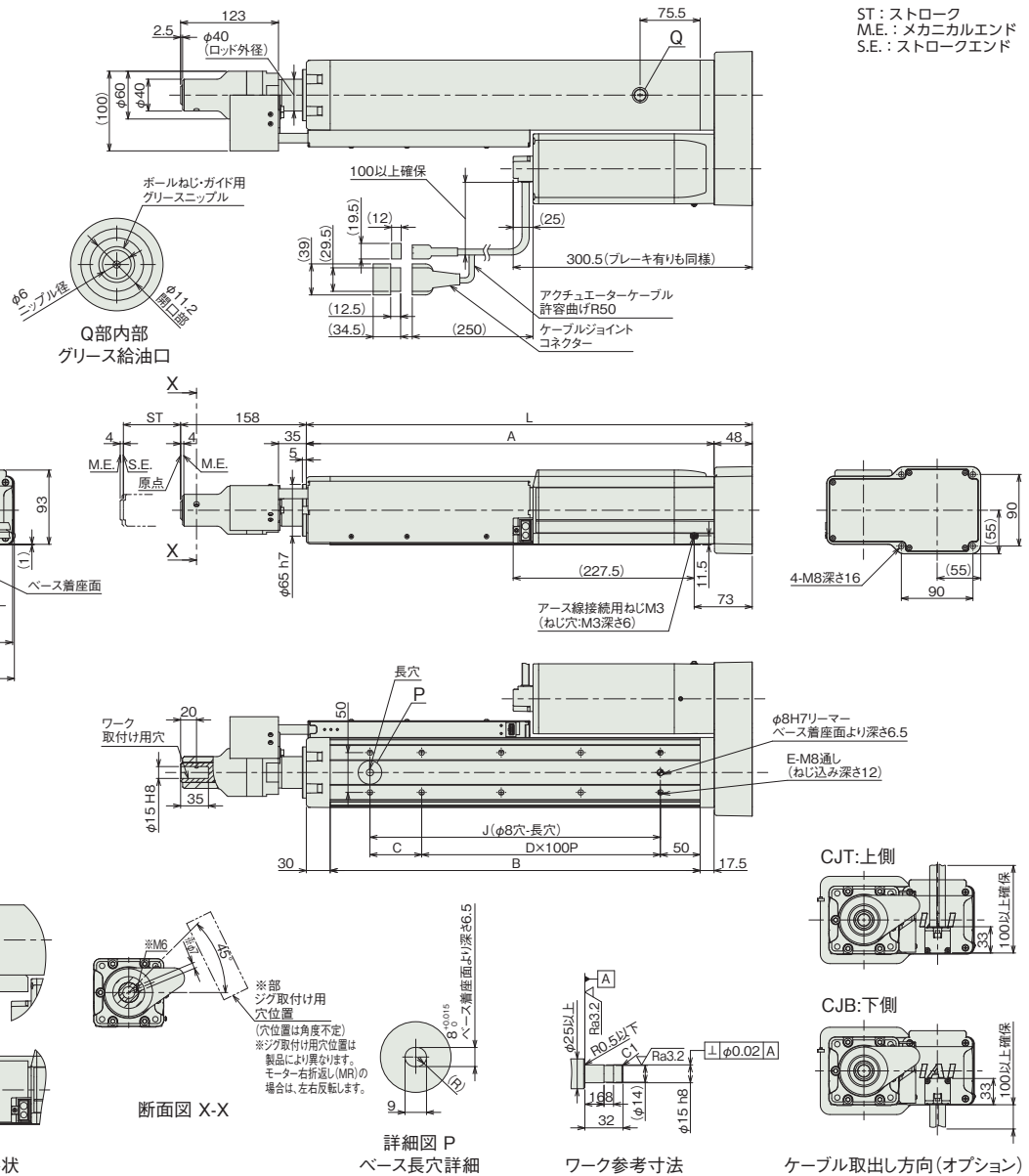
寸法図

(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6-335ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドが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。

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



100ST~250STベアカバー形状

詳細図 P
ベース長穴詳細

ワーク参考寸法

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	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5
A	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
B	265	315	365	415	465	515	565	615	665
C	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	165	215	265	315	365	415	465	515	565
S	98	63	42	21	-	-	-	-	-

■ストローク別質量

ストローク	質量 (kg)	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	10.2	10.8	11.3	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1
	ブレーキ有り	10.7	11.3	11.8	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2

■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が、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				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	-	-	8-267

(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。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

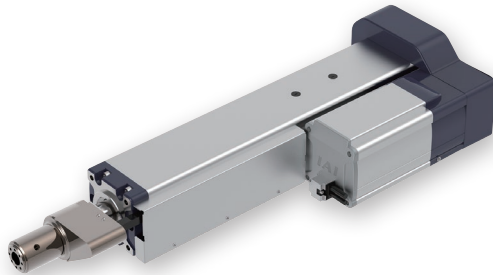
RCS3-RA10R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアプソ	モーター折返し	本体幅 110mm	200V ACサーボモーター	400W
------------	---------	-----------	----------------	------

■型式項目

RCS3 - RA10R -		WA	-	400	-	2.5	-		-	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ソ		モーター種類 400 サーボモーター 400W		リード 2.5 2.5mm		ストローク 100 100mm 500 500mm (50mmごと)		適応コントローラ T2 SCON		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。



選定上の
注意

- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-275 ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-270 ページ「取付け時の注意点」参照)
- (4) ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (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。

■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	-

■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)	-

■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	6-107	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-107	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-107	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-107	-
フランジ (前)	FL	6-107	-
フット金具 (注2、3)	FT	6-109	-
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-111	-
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-111	-

(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) ストローク100mm以下の場合、ケーブル取出し方向下側 (CJB) とフット金具 (FT) は、互いに干渉するため併用できません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注5) 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。

■ メインスペック

項目		内容
リード	ボールねじリード(mm)	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) 50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s) 125
		定格加減速度(G) 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) 50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s) 125
		定格加減速度(G) 0.2
推力	定格推力(N)	2713
	最大押付け力(N)	6000
	押付け最高速度(mm/s)	10
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)	50
ストローク	最小ストローク(mm)	100
	最大ストローク(mm)	500
	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
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度(注6)	±0.5% F.S.(注7)
ロードセル定格容量	6000N
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度(注8)	±0.1度
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	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

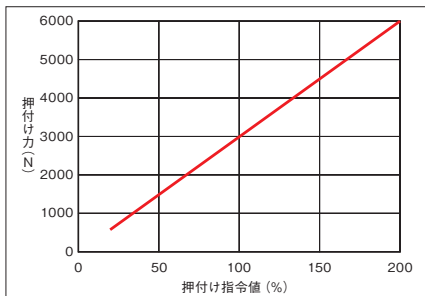
(注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注7) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注8) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

■ ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
100~500 (50mmごと)	125
リード 2.5	

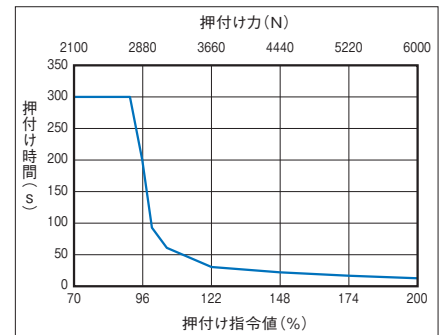
(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
70以下	連続押付け可能
71~90	300
95	210
100	95
105	70
110	56
115	46
120	39
125	34
130	30
135	26
140	24
145	21
150	19
155	17
160	16
165	14
170	13
175	12
180	11
185	10
190	9
195	9
200	8



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

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

バルスプレレス
サーボフレックス

グリッパ

ロータリー

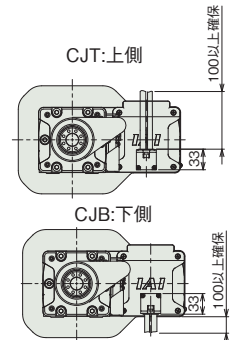
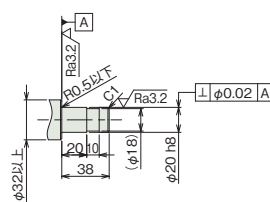
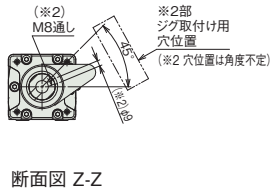
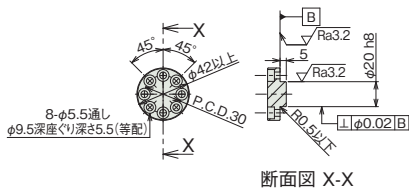
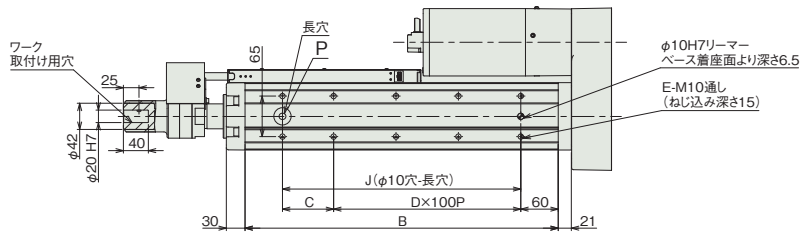
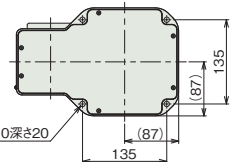
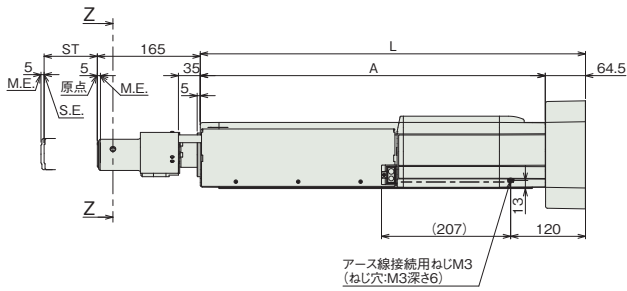
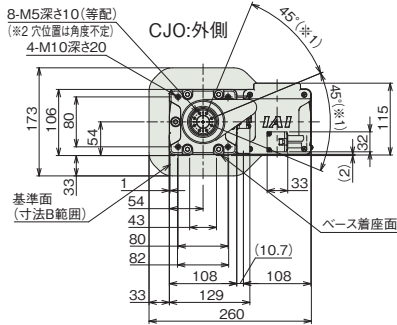
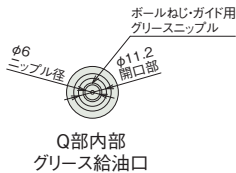
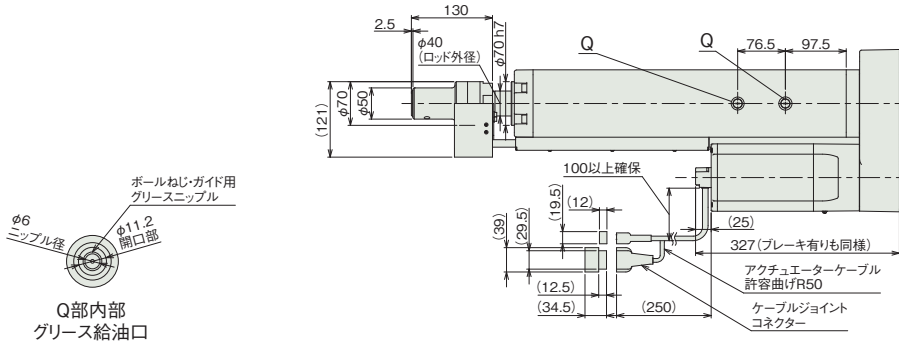
特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

※1 ジグ取付け穴からの角度です。
※2 ロードセル端面のM5タップ穴位置およびジグ取付け穴位置は製品により異なります。モーター右折返し仕様(MR)の場合は、左右反転します。
(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6-335ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドが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。

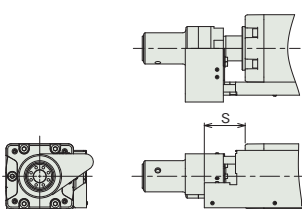
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ロードセル先端取付け治具 参考寸法

ロードセル先端取付け治具 参考寸法 (治具重量15kg以下の場合のみ有効)

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

100ST~200STベアカバー形状

RCP6

RCS3

RCS2

■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5
A	353	403	453	503	553	603	653	703	753
B	302	352	402	452	502	552	602	652	702
C	82	132	82	132	82	132	82	132	82
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	182	232	282	332	382	432	482	532	582
S	65.5	41.5	11.5	-	-	-	-	-	-

■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)	ブレーキ無し	17.1	17.9	18.7	19.5	20.4	21.2	22.0	22.9	23.7
	ブレーキ有り	17.6	18.4	19.2	20.0	20.9	21.7	22.5	23.4	24.2

■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					
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-	-	8-267	

(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。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

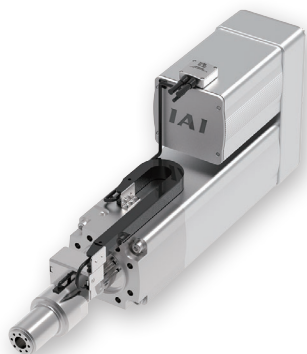
RCS2-RA13R

(サーボプレス仕様)



■型式項目

RCS2 - RA13R -		WA	-	750	-		-		-	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 750 サーボモーター 750W	リード 2.5 2.5mm 1.25 1.25mm	ストローク 50 50mm 100 100mm 150 150mm 200 200mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON	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) 上写真はモーター上折返し、ケーブル上取出し仕様(MT1)です。



- ロードセル無しタイプについては 4-359 ページをご参照ください。
- 押付け動作を行なう場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さいこと、デューティ比 50% 以下であることを確認してください。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-275 ページをご参照ください。
- 可搬質量はリード 2.5 が加速度 0.02G、リード 1.25 が加速度 0.01G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。水平可搬質量は外付けガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- ブレーキ有り (オプション) の場合は、本体とコントローラー以外にブレーキボックス (6-98 ページ参照) が必要となります。
- ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- 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。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	1tタイプ (リード2.5)	2tタイプ (リード1.25)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

■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 (ブレーキボックス付き)	B	6-107	-
ブレーキ (ブレーキボックス無し) (注1)	BN	6-107	-
フランジ (前) (注2)	FL	6-107	-
フット金具 (注3、6)	FT	6-109	-
ロードセル付き (配線用ケーブルペア付き) (注2、4)	LCT	6-111	-
ロードセル付き (配線用ケーブルペア無し) (注4)	LCN	6-111	-
モーター上側折り返し (注5)	MT1 / MT2 / MT3	6-111	-
モーター右側折り返し (注5、6)	MR1 / MR2	6-111	-
モーター左側折り返し (注5、6)	ML1 / ML3	6-111	-

- (注1) ブレーキ (ブレーキボックス無し) [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、別途ケーブルの購入が必要となります。詳細は8-270ページをご参照ください。
 (注2) ロードセル付きオプション (配線用ケーブルペア付き) [LCT] とフランジオプション [FL] を同時に選択することは出来ません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
 (注4) 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5) 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6) MR1/MR2/ML1/ML3とFTを同時に選択することは出来ません。

■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)	2.5	1.25
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	100 200
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	125 62
		定格加減速度(G)	0.02 0.01
垂直	速度/加減速度	最高加減速度(G)	0.02 0.01
		最高加減速度(G)	0.02 0.01
推力	定格推力(N)	5106	10211
	最大押付力(N)	9800	19600
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	10	10
	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)	100	200
	最小ストローク(mm)	50	50
ストローク	最大ストローク(mm)	200	200
	ストロークピッチ(mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ32mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度(注7)	±0.5% F.S.(注8)
ロードセル定格容量	20000N
ロストモーション	0.2mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ50mm ボールスプライン
ロッド不回転精度(注9)	±0.1度
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	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

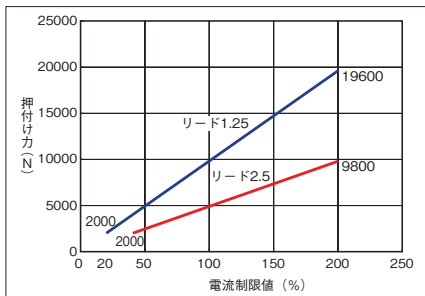
(注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注8) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注9) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

リード	ストローク			
	50	100	150	200
2.5	85	120		125
1.25			62	

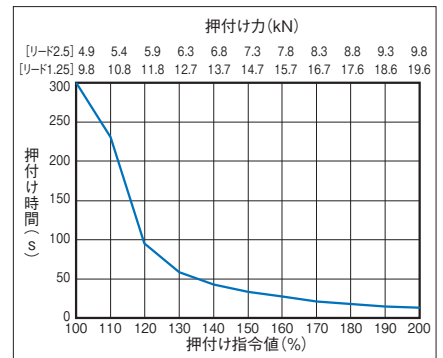
(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



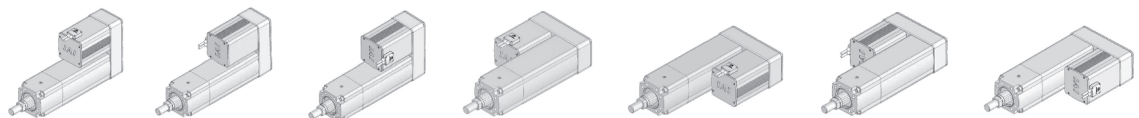
(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。電流制限値が低いと押付け力がばらつく場合があります。リード1.25は20%以上、リード2.5は41%以上でご使用ください。

押付け指令値(%)	最大押付け時間(s)
70以下	(連続押付可能)
71~100	300
110	230
120	95
130	58
140	43
150	33
160	27
170	21
180	18
190	15
200	13



モーター折返し方向/ケーブル取出位置(オプション)

モーター折返し方向/ケーブル取出位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。



オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

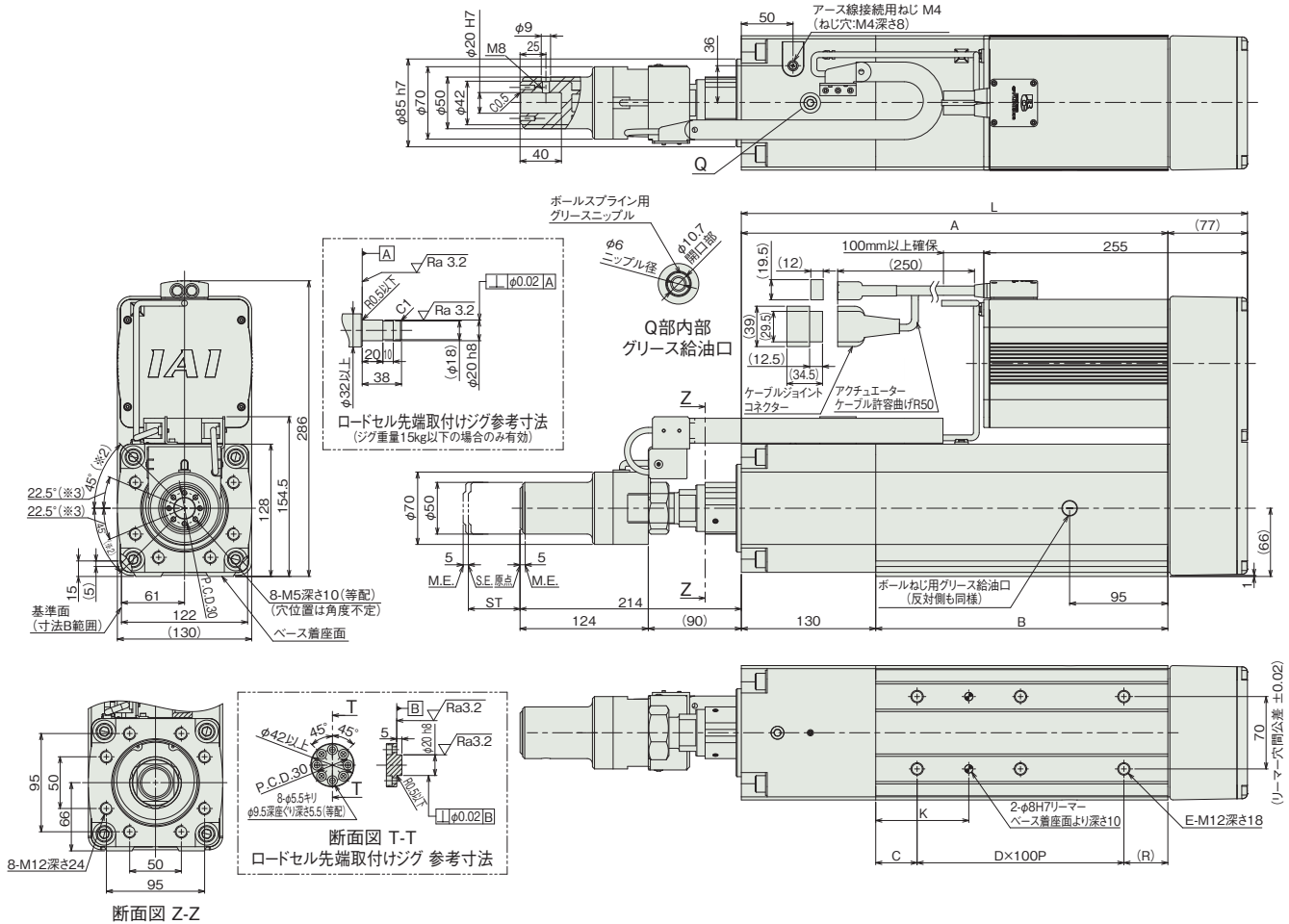
オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

■ブレーキ無し

- ※1 ジグ取付け用穴(M8タップ)がある範囲です。
- ※2 ジグ取付け用穴からの角度です。
- ※3 ロードセル端面のM5タップ位置およびジグ取付け用穴位置は製品により異なります。
- (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6-335ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合はロッドがメカニカルエンド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) 2面幅の向きは製品によって異なります。
- (注) ブレーキ有り仕様(オプション型式-B)にはブレーキボックスが必ず付属します。ブレーキ有り仕様のアクチュエーター本体だけ手配したい場合は、オプション型式-BNをご選択ください。
- (注) ブレーキボックスにはDC24V(max1A)の電源が必要です。
- (注) 下図はモーター上側折り返し仕様(MT1)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



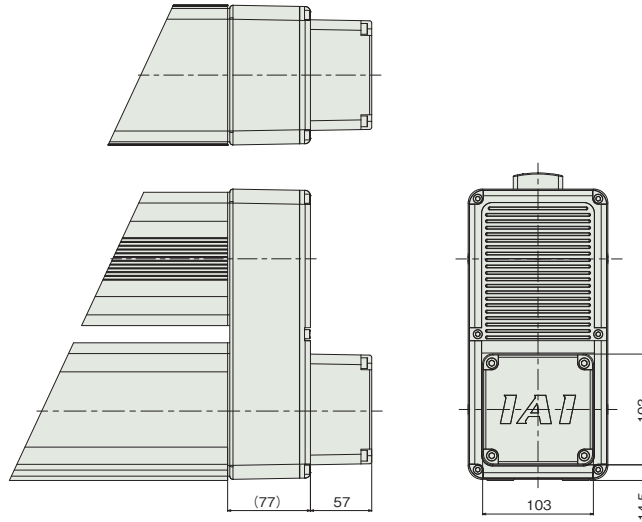
RCP6

RCS3

RCS2

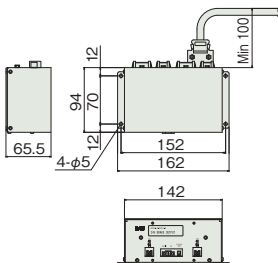
■ブレーキ有り

(注) ブレーキ有り仕様(オプション型式-B)にはブレーキボックスが必ず付属します。ブレーキ有り仕様のアクチュエーター本体だけ手配したい場合は、オプション型式-BNをご選択ください。
(注) ブレーキボックスにはDC24V (max1A)の電源が必要です。



■ブレーキボックス(付属品)

単品型式: RCB-110-RA13-0



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	489.5	539.5	589.5	639.5
A	412.5	462.5	512.5	562.5
B	282.5	332.5	382.5	432.5
C	40	65	40	65
D	2	2	3	3
E	6	6	8	8
K	90	115	90	115
R	42.5	67.5	42.5	67.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	38.5	39.5	40.5	41.5
	ブレーキ有り	40.5	41.5	42.5	43.5

■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	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	(プレスプログラム)	●	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-

(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。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

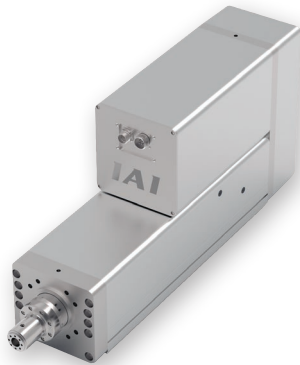
RCS3-RA15R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアプン	モーター折返し	本体幅 150mm	200V ACサーボモーター	3300W
------------	---------	-----------	----------------	-------

■ 型式項目

RCS3	-	RA15R	-	WA	-	3300	-	3.6	-	T3	-		-		
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 3300 サーボモーター 3300W		リード 3.6 3.6mm		ストローク 100 100mm 500 500mm (100mmごと)		適応コントローラー T3 SCON-CGB (プレスプログラム用)		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



選定上の注意

- 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の関連図」および 1-275 ページをご参照ください。
- お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- 水平設置の正面取付け時は、支持台を設けてください。(1-270 ページ「取付け時の注意点」参照)
- ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- 垂直設置時の可搬質量は、ロードセル先端の M5 タップ穴を使用した場合に、最大 220kg となります。ロードセル先端側面の M8 タップ穴を使用し止めねじで固定する場合、15kg 以下としてください。M8 タップ穴と M5 タップ穴は、どちらか一方のみ使用してください。
- 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。

■ ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
200	-
300	-
400	-
500	-

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T3
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。

■ 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	6-107	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-107	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	6-107	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	6-107	-
ロードセル付き (標準装備) (注1)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	6-111	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

■ メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	3.6	
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)	240
		定格加減速度(G)	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	220
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	240
		定格加減速度(G)	0.1
推力	定格推力(N)	15577	
	最大押付力(N)	30000	
	押付け最高速度(mm/s)	10	
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)	220	
ストローク	最小ストローク(mm)	100	
	最大ストローク(mm)	500	
	ストロークピッチ(mm)	100	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ36mm 研削C7
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度(注2)	±0.5% F.S.(注3)
ロードセル定格容量	50000N
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ60mm 材質:ステンレス
ロッド不回転精度(注4)	0度
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	パッシブ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

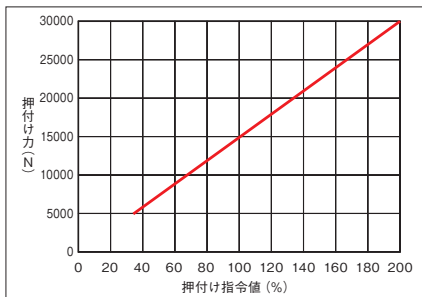
(注2) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
(注3) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

■ ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
100~500 (100mmごと)	240
3.6	240

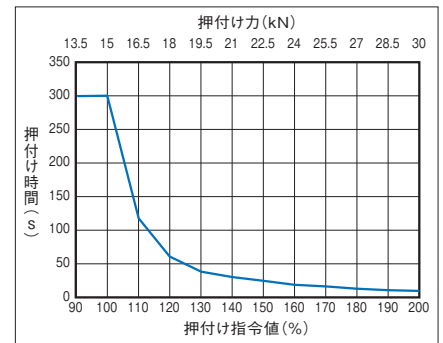
(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、34%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	118
120	58
130	40
140	30
150	25
160	20
170	16
180	13
190	10
200	9



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

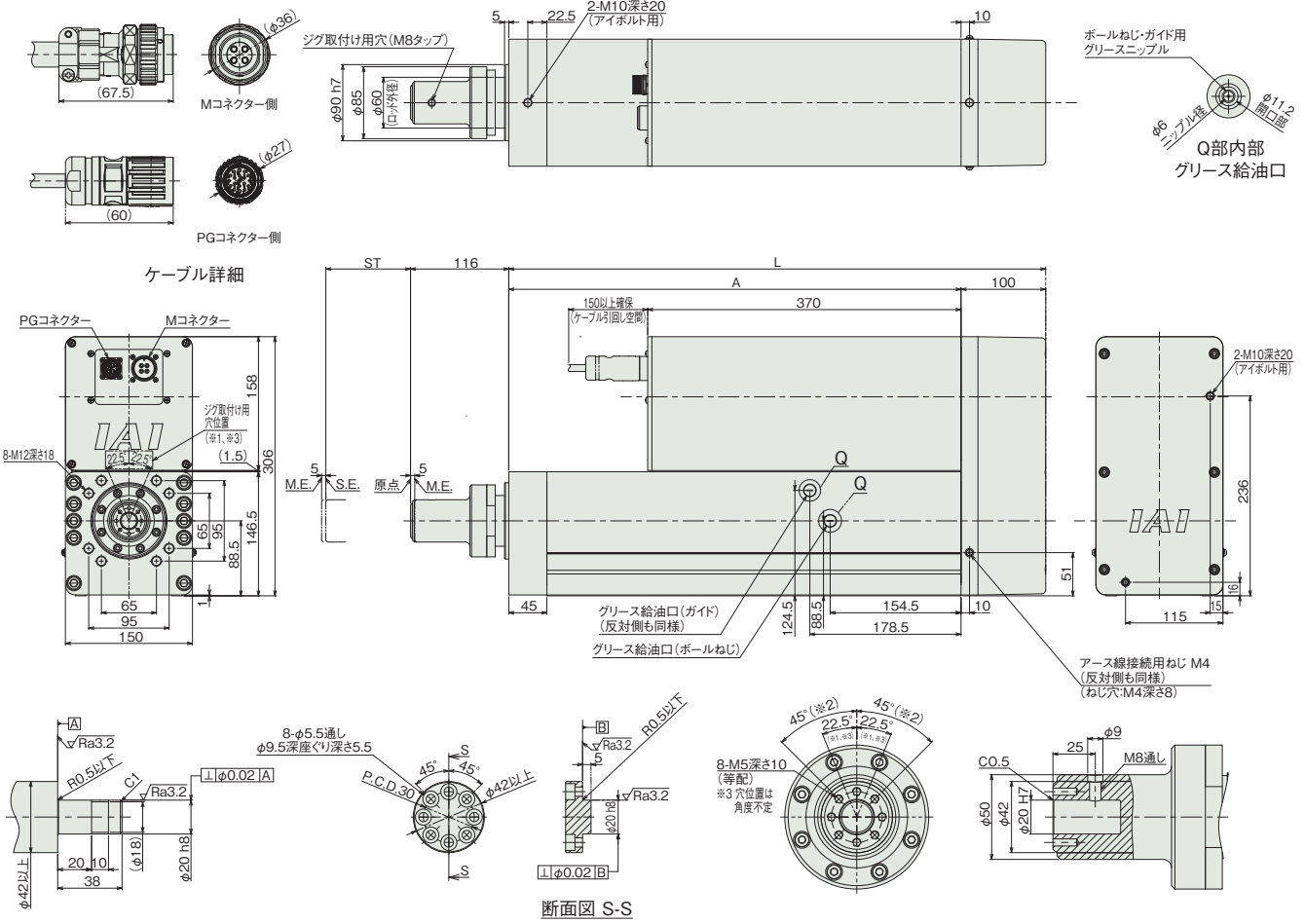
RCP6

RCS3

RCS2

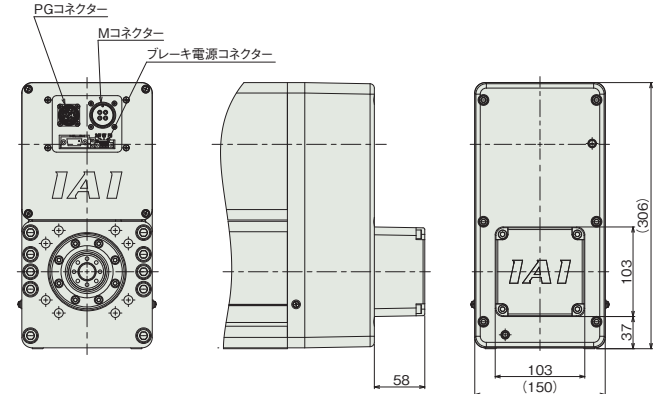
※1 ジグ取付け用穴 (M8タップ)がある範囲です。
 ※2 ジグ取付け用穴からの角度です。
 ※3 ロードセル端面のM5タップ穴位置およびジグ取付け用穴位置は製品により異なります。
 (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は6-335ページをご覧ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

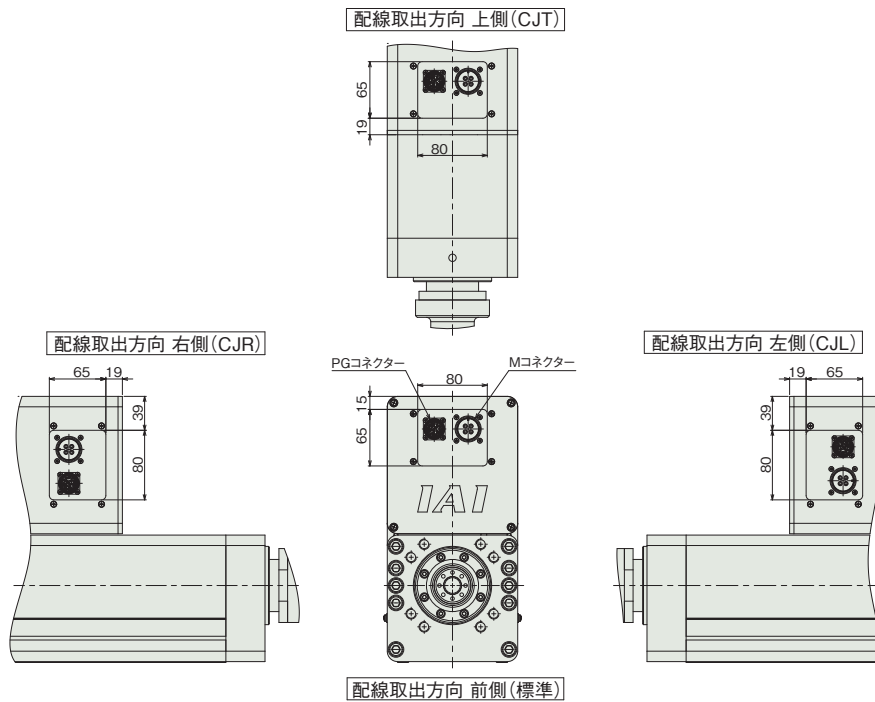


ロードセル先端取付けジグ 参考寸法 (ジグ重量15kg以下の場合のみ有効)
 ロードセル先端取付けジグ 参考寸法
 ロードセル先端取付け寸法

■ブレーキ部分



■ケーブル取出し方向



■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	534	634	734	834	934
A	434	534	634	734	834

■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	61.0	64.9	68.7	72.6	76.5
	ブレーキ有り	63.0	66.9	70.7	74.6	78.5

■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				
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
SCON-CGB (プレスプログラム用)		1	三相AC200V	-	-	●	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	-	-	8-267

(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
パルスブレス
サーボブレス
グリッパ
ロータリー
特殊用途機種
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

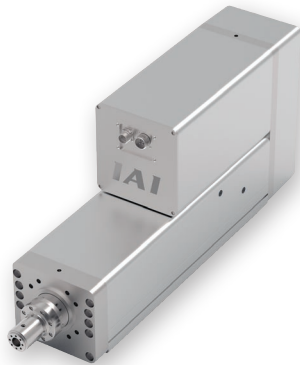
RCS3-RA20R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアプン	モーター折返し	本体幅 200mm	200V ACサーボモーター	3000W
------------	---------	-----------	----------------	-------

■ 型式項目

RCS3 - RA20R		WA	3000	4		T3		
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 3000 サーボモーター 3000W	リード 4 4mm	ストローク 100 ? 100mm ? 500 ? 500mm ? (100mmごと)	適応コントローラ T3 SCON-CGB (プレスプログラム用)	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



選定上の
注意



- 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-275 ページをご参照ください。
- お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- 水平設置の正面取付け時は、支持台を設けてください。(1-270 ページ「取付け時の注意点」参照)
- ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- 垂直設置時の可搬質量は、ロードセル先端の M5 タップ穴を使用した場合に、最大 220kg となります。ロードセル先端側面の M8 タップ穴を使用し止めねじで固定する場合、15kg 以下としてください。M8 タップ穴と M5 タップ穴は、どちらか一方のみ使用してください。
- 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。

■ ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
200	-
300	-
400	-
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	6-107	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-107	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	6-107	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	6-107	-
ロードセル付き (標準装備) (注1)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	6-111	-

(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	T3
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)	4	
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)	220
		定格加減速度 (G)	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	220
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	220
		定格加減速度 (G)	0.1
推力	最高加減速度 (G)	0.1	
	定格推力 (N)	25902	
	最大押付力 (N)	50000	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	10	
	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)	220	
	最小ストローク (mm)	100	
ストローク	最大ストローク (mm)	500	
	ストロークピッチ (mm)	100	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ40mm 研削
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注2)	±0.5% F.S. (注3)
ロードセル定格容量	50000N
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ80mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
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	パッシブ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

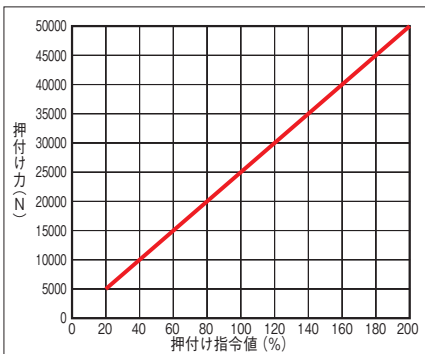
(注2) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
(注3) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

■ ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
100~500 (100mmごと)	220
リード	4

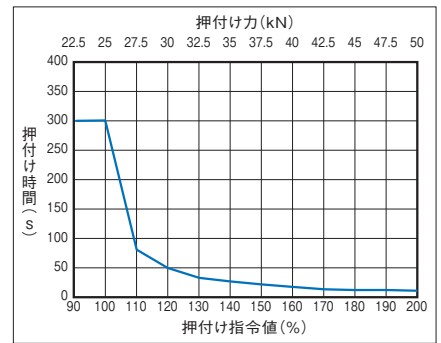
(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	80
120	50
130	36
140	28
150	22
160	18
170	15
180	13
190	11
200	10



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

選定

注意事項

- ※1 ジグ取付け用穴 (M8タップ)がある範囲です。
- ※2 ジグ取付け用穴からの角度です。
- ※3 ロードセル端面のM5タップ穴位置およびジグ取付け用穴位置は製品により異なります。
- (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6-335ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合はロッドが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

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

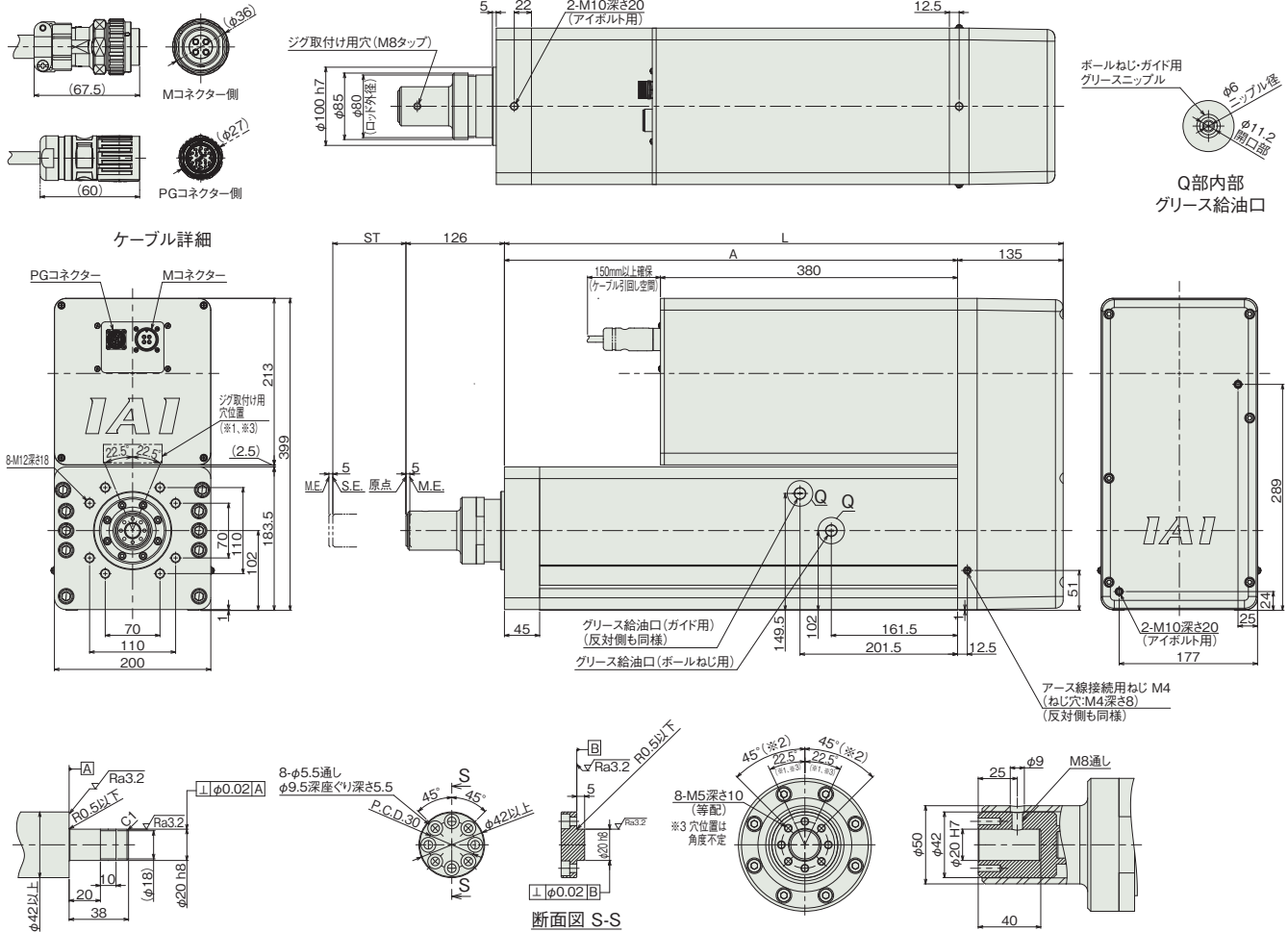
グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

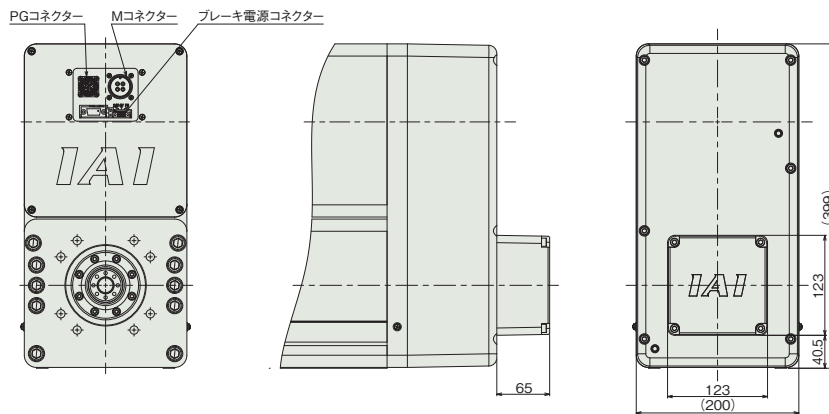


ロードセル先端取付けジグ 参考寸法
(ジグ重量15kg以下の場合のみ有効)

ロードセル先端取付けジグ 参考寸法

ロードセル先端取付け部寸法

■ブレーキ部分

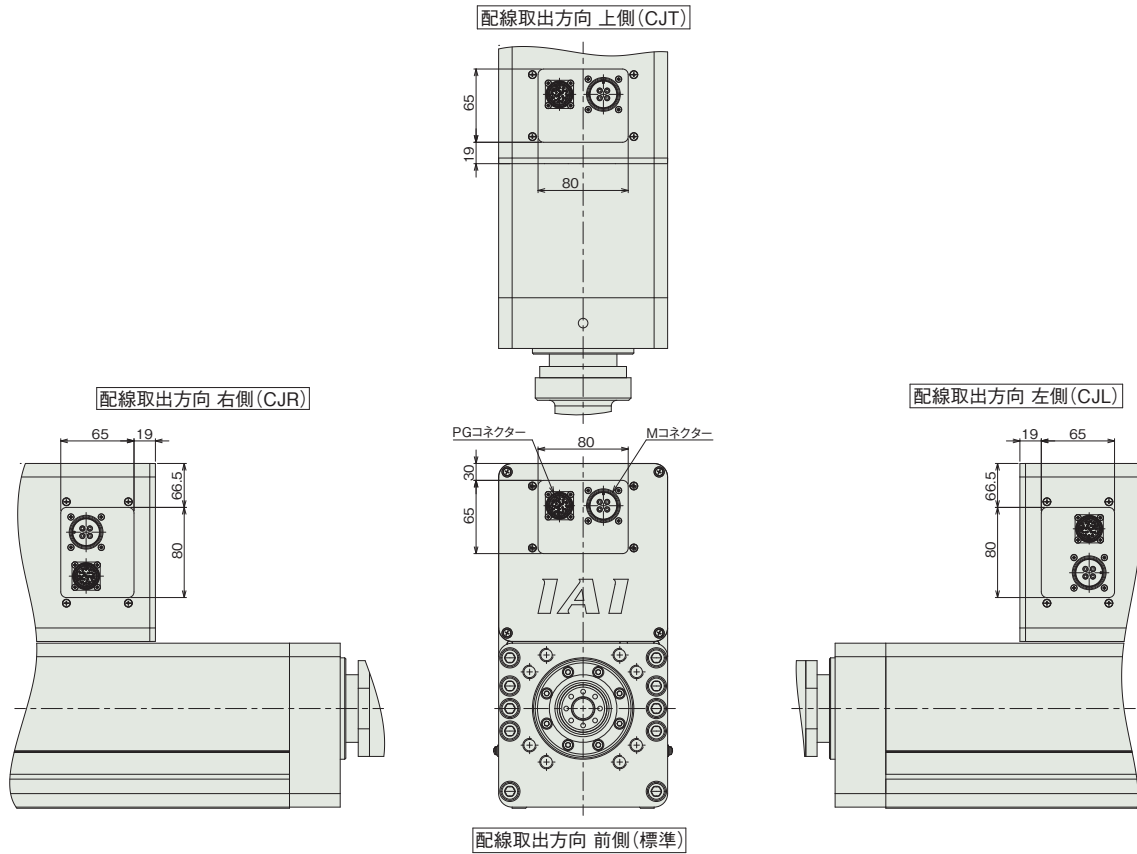


RCP6

RCS3

RCS2

■ケーブル取り出し方向



■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	614.5	714.5	814.5	914.5	1014.5
A	479.5	579.5	679.5	779.5	879.5

■ストローク別質量

ストローク		100	200	300	400	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	93.3	99.6	105.8	112.1	118.4
	ブレーキ有り	96.3	102.6	108.8	115.1	121.4

■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-CGB (プレスプログラム用)		1	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-	8-267

(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
パルスブレス
サーボブレス
グリッパ
ロータリー
特殊用途機種
オプション/資料
ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

パルスプレス／サーボプレス オプション

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

ブレーキ

型式 **B / BN** (ブレーキボックスなし)

説明 アクチュエーター垂直設置時、電源 OFF またはサーボ OFF の際に取付け物が落下しないための保持機構です。

CE 対応

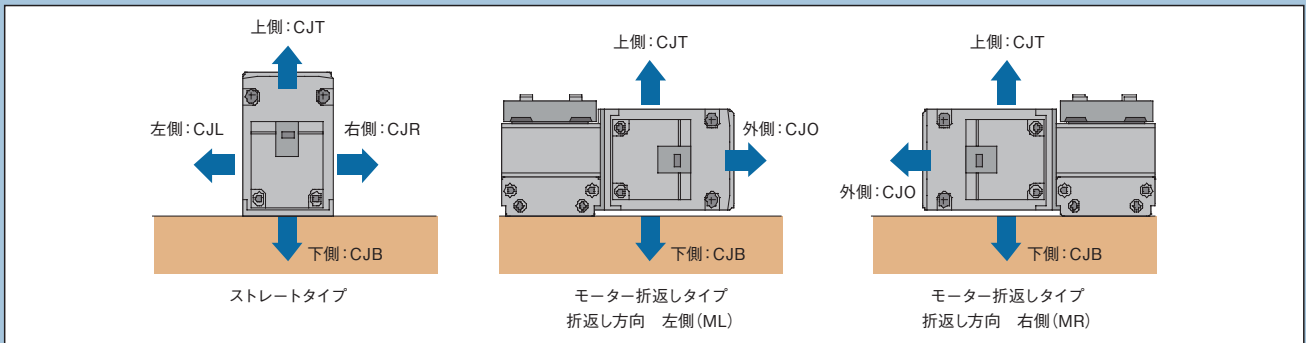
型式 **CE**

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。

ケーブル取り出し方向変更

型式 **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**

説明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダ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。

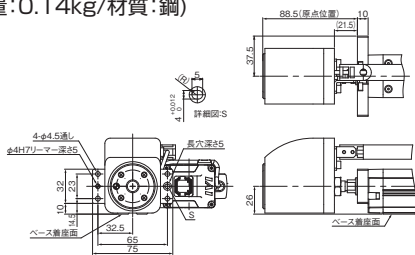


フランジ (前)

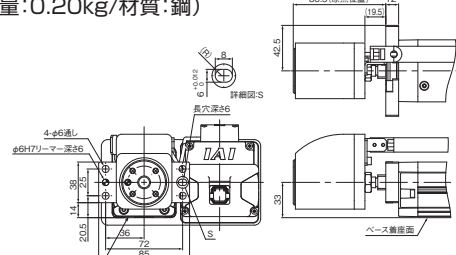
型式 **FL**

説明 アクチュエーター本体側よりボルトで固定するための金具です。組付け出荷となります。
※サーボプレス (RCS2/RCS3) の場合、出荷後、お客様で取付けることはできません。フランジ (前) が必要な場合は、ご発注時にオプション「FL」をご指定ください。

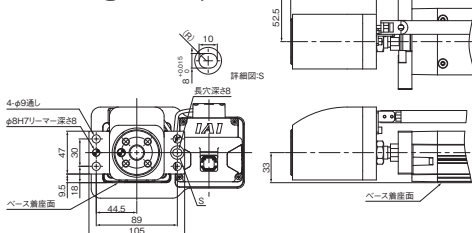
RCP6-RR44R(LCT)
単品型式 RCP6L-FL-RR44 (注1)
(単品質量: 0.14kg/材質: 鋼)



RCP6-RR46R(LCT)
単品型式 RCP6L-FL-RR46 (注1)
(単品質量: 0.20kg/材質: 鋼)



RCP6-RR47R(LCT)
単品型式 RCP6L-FL-RR47 (注1)
(単品質量: 0.36kg/材質: 鋼)



(注1)六角穴付きボルト4本付属 (単品手配の場合)

RCP6

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

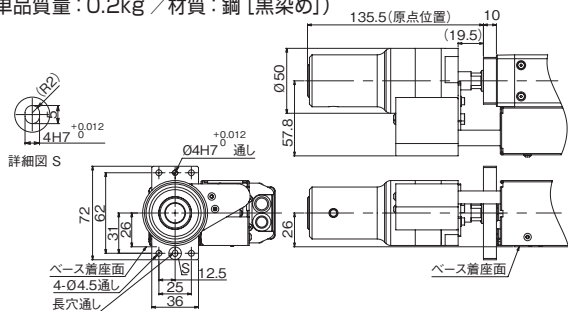
ケーブル型式
一覧表

RCP6

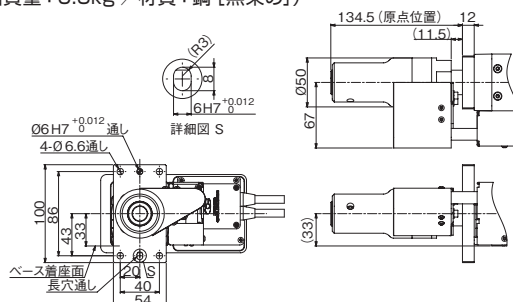
RCS3

RCS2

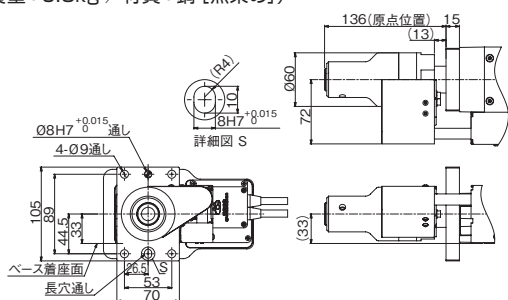
RCS3-RA4R
(単品質量: 0.2kg / 材質: 鋼 [黒染め])



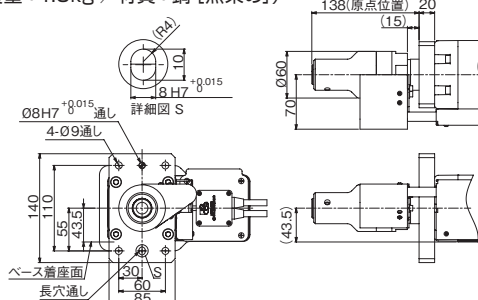
RCS3-RA6R
(単品質量: 0.5kg / 材質: 鋼 [黒染め])



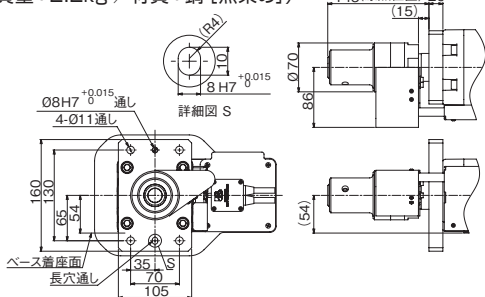
RCS3-RA7R
(単品質量: 0.8kg / 材質: 鋼 [黒染め])



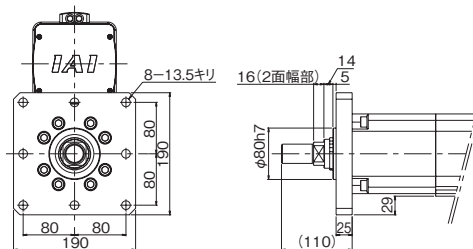
RCS3-RA8R
(単品質量: 1.5kg / 材質: 鋼 [黒染め])



RCS3-RA10R
(単品質量: 2.2kg / 材質: 鋼 [黒染め])



RCS2-RA13R
(単品質量: 6.2kg / 材質: 鋼 [黒染め])

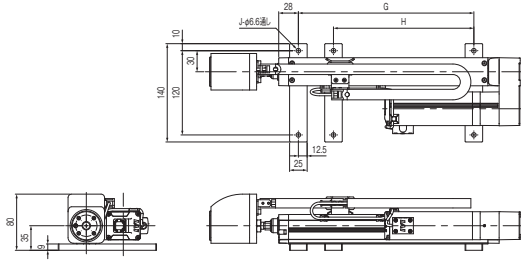


フート金具

型式 FT

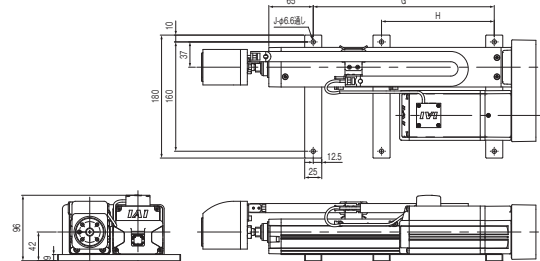
説明 アクチュエーター本体を上側よりボルトで固定するための金具です。
フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
※フート金具間の取付けピッチ寸法はアクチュエーター図面の取付けピッチ寸法をご参照ください。

RCP6-RA4R
単品型式 RCS3-FT-RA4-2 (注1)



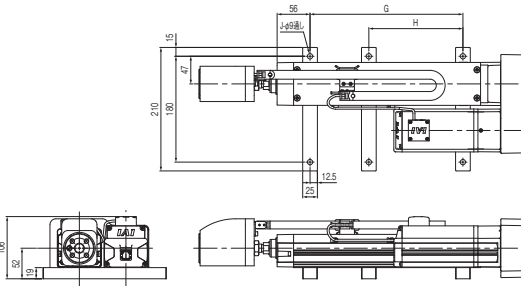
ST	G	H	J	オプションで「FT」を選択した場合 フート金具数 六角取付けボルト付属数	
110	150	0	4	2	4
160	200	0	4	2	4
210	250	200	6	3	6
260	300	200	6	3	6
310	350	200	6	3	6

RCP6-RA6R
単品型式 RCS3-FT-RA6-2 (注1)



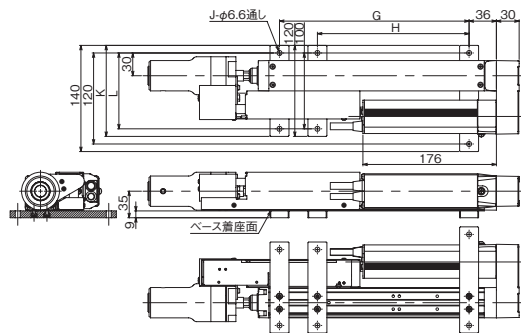
ST	G	H	J	オプションで「FT」を選択した場合 フート金具数 六角取付けボルト付属数	
115	165	0	4	2	4
165	165	0	4	2	4
215	265	165	6	3	6
265	265	165	6	3	6
315	365	165	6	3	6

RCP6-RA7R
単品型式 RCS3-FT-RA7-2 (注1)



ST	G	H	J	オプションで「FT」を選択した場合 フート金具数 六角取付けボルト付属数	
120	160	0	4	2	4
170	160	0	4	2	4
220	260	160	6	3	6
270	260	160	6	3	6
320	360	160	6	3	6

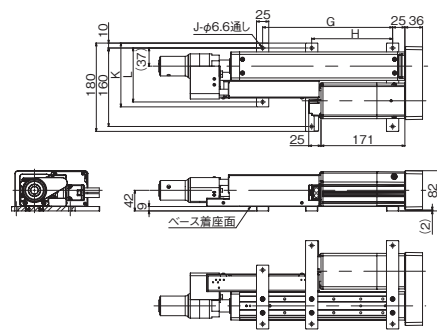
RCS3-RA4R
単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA4-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA4-2 (注1)



フート金具 標準取付け位置

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
G	150	200	250	300	350	400	450
H	0	0	200	200	200	200	200
J	4	4	6	6	6	6	6
K	140	120	120	120	120	120	120
L	120	100	100	100	100	100	100

RCS3-RA6R
単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA6-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA6-2 (注1)



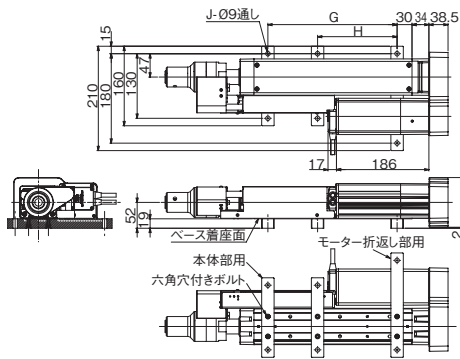
フート金具 標準取付け位置

ストローク	115	165	215	265	315	365	415
G	165	165	265	265	365	365	465
H	0	0	165	165	165	165	265
J	4	4	6	6	6	6	6
K	180	180	130	130	130	130	130
L	160	160	110	110	110	110	110

(注1)六角穴付きボルト2本付属

RCS3-RA7R

単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA7-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA7-2 (注1)

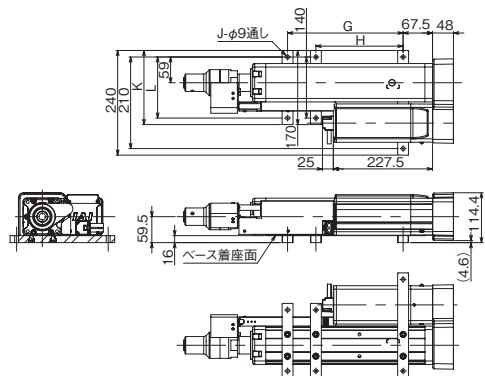


フート金具 標準取付け位置

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520
G	160	160	260	260	360	360	460	460	560
H	0	0	160	160	160	160	260	260	260
J	4	4	6	6	6	6	6	6	6

RCS3-RA8R

単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA8-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA8-2 (注1)

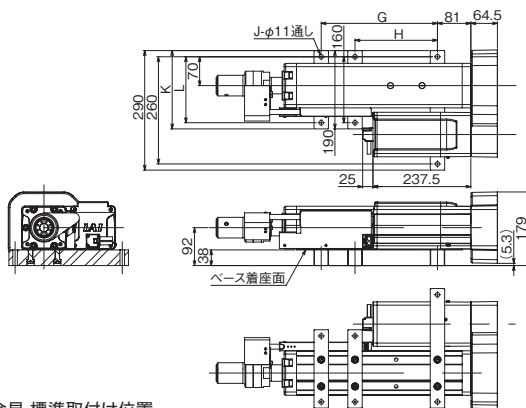


フート金具 標準取付け位置

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
G	165	215	265	315	365	415	465	515	565
H	0	0	200	200	200	200	200	300	300
J	4	4	6	6	6	6	6	6	6
K	240	170	170	170	170	170	170	170	170
L	210	140	140	140	140	140	140	140	140

RCS3-RA10R

単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA10-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA10-2 (注1)



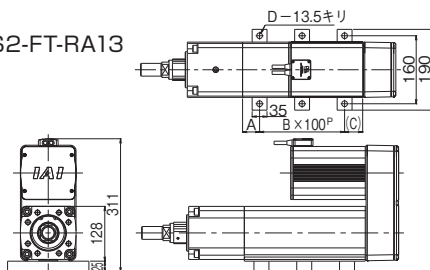
フート金具 標準取付け位置

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
G	182	232	282	332	382	432	482	532	582
H	0	0	200	200	200	200	200	300	300
J	4	4	6	6	6	6	6	6	6
K	290	190	190	190	190	190	190	190	190
L	260	160	160	160	160	160	160	160	160

(注1)六角穴付きボルト2本付属

RCS2-RA13R

単品型式 RCS2-FT-RA13



ストローク	50	100	150	200
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8

●付属数量

アクチュエーター購入時、オプションでフート金具(型式:FT)を選択した場合の付属数量は以下のとおりです。

機種	ストローク (mm)	フート金具	付属数量	六角穴付きボルト 付属数量
RCS3-RA4R	110	ロングタイプ	2	4
	160	ショートタイプ	1	4
		ロングタイプ	1	4
RCS3-RA6R	210~410	ショートタイプ	2	6
	115~165	ロングタイプ	1	6
		ショートタイプ	2	4
RCS3-RA7R	220~520	ショートタイプ	2	6
	120~170	ロングタイプ	1	4
		ショートタイプ	1	6
RCS3-RA8R	200~500	ショートタイプ	2	6
	100	ロングタイプ	1	4
		ショートタイプ	1	4
RCS3-RA10R	200~500	ショートタイプ	2	6
	150	ロングタイプ	1	4
		ショートタイプ	1	4
RCS2-RA13R	50~100	-	3	6
	150~200	-	4	8

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

ロードセル付き

型式 **LCT / LCN**

説明 ロッド先端にロードセルを装着し、力制御で動作させるためのオプションです。LCTはロードセル配線用ケーブルベア付き、LCNはお客様で配線をされるためのケーブルベアなしの仕様となります。
※RCP6・RCS3シリーズは、LCTを必ずご記入ください。



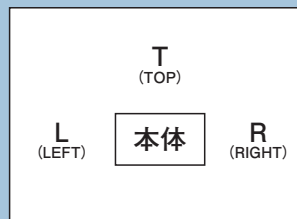
注意

RCS2-RA13Rを力制御で動作させる場合のコントローラーは、SCON-CBのみ対応となります。

モーター折返し方向

型式 **ML / MR / MT**

説明 モーター折返しタイプのモーター折返し方向を指定する記号です。
モーター側から見て、左側折返しがML、右側折返しがMR、上側折返しがMTとなります。



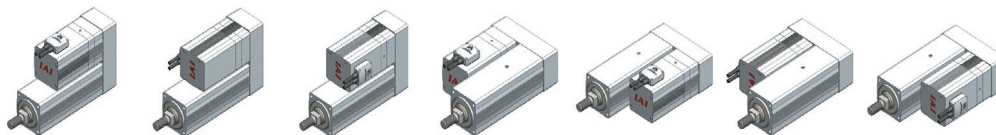
モーター折返し方向／ケーブル取出し位置

型式 **MT□ / MR□ / ML□**

説明 モーター折返し方向とケーブル取出し方向の組み合わせを指定できます。

ご注意

モーター折返し方向／ケーブル取出し位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。



オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出し位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

RCP6

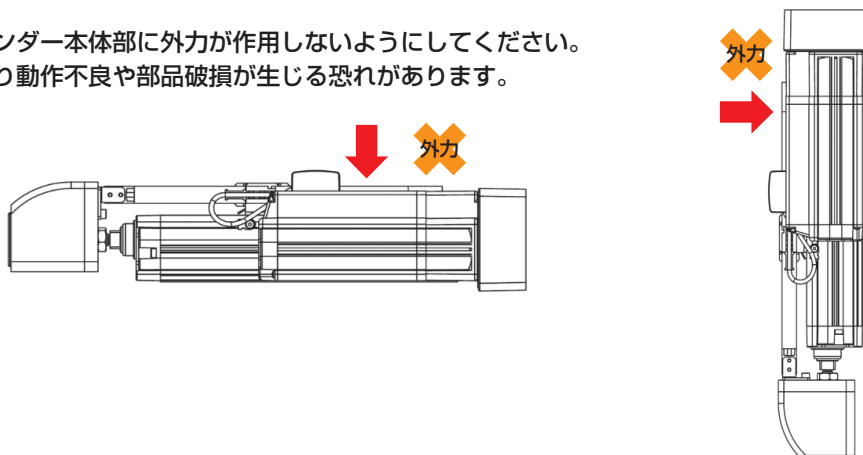
RCS3

RCS2

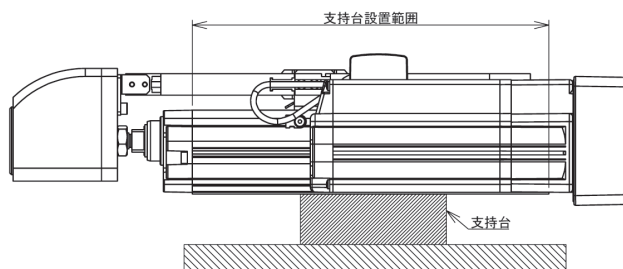
取付け上の注意事項

タップ穴固定やフット金具を使用して固定する場合は、以下のことに注意してください。

- 1 ロボシリンダー本体部に外力が作用しないようにしてください。
外力により動作不良や部品破損が生じる恐れがあります。

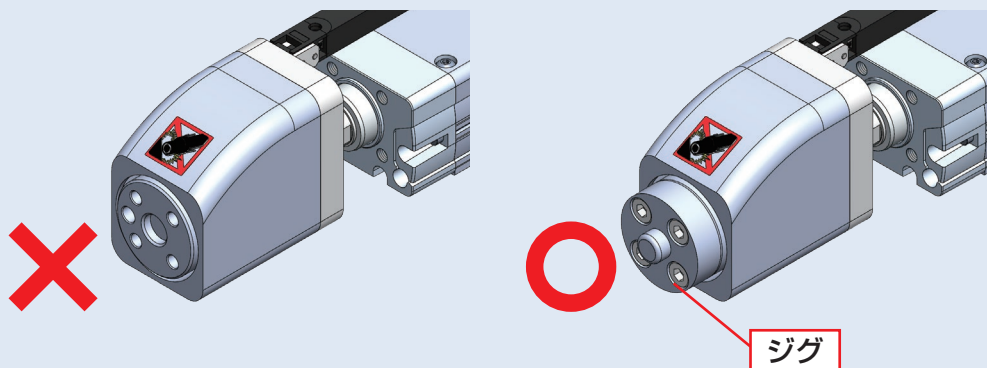


- 2 外力が作用しない場合でも水平設置でベース着座面を固定しない場合は、
下図のように支持台を設けて本体を支えるようにしてください。



ロードセル取扱いの注意

- 位置決め動作での押付け/引張りはロードセルが破損しますので絶対に行わないでください。
- ロードセルにジグを取付けて使用してください。



- ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重を加えないでください。
- ロードセル本体に衝突などにより定格以上の衝撃を加えないでください。
特に取付け時にロードセル部を誤って衝突させないように十分注意してください。
- 製品の搬送時などにロードセル部を持たないように注意してください。
- ロードセルの校正を定期的に行う必要があります。
校正に関しては、取扱説明書を参照してください。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2


グリッパータイプ

スライドタイプ







ソレノイド

GRS-SEG/SIG	6-117	
GRS-MEG/MIG	6-121	


DCブラシレスサーボモーター

RCD-GRSNA	6-127	
-----------	-------	-----------------------------------------------------------------------------------

パルスモーター


RCP6-GRT7A	6-129	
RCP6-GRT7B	6-133	
RCP6/RCP6S-GRST6C	6-137	
RCP6/RCP6S-GRST7C	6-141	
RCP6/RCP6S-GRST6R	6-145	
RCP6/RCP6S-GRST7R	6-149	
RCP4-GRSML	6-153	
RCP4-GRSLL	6-157	
RCP4-GRSWL	6-161	
RCP2-GRSS	6-165	
RCP2-GRS	6-169	
RCP2-GRM	6-173	
RCP2-GRHM	6-177	
RCP2-GRHB	6-181	
RCP2-GRST	6-185	

パルスモーター (3ツ爪)


RCP2-GR3SS	6-189	
RCP2-GR3SM	6-193	

レバータイプ

パルスモーター

RCP2-GRLS	6-199	
RCP4-GRLM	6-201	
RCP4-GRLL	6-203	
RCP4-GRLW	6-205	

パルスモーター (3ツ爪)

RCP2-GR3LS	6-207	
RCP2-GR3LM	6-209	

オプション

6-321

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/grip.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
グリッパー	RCS2-GR8	2018総合カタログ	○

選定

注意事項

非掲載機種

パルスレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

スライドタイプ

ソレノイド				
GRS	2 ツ爪スライド	GRS-SEG/SIG	6-117	
		GRS-MEG/MIG	6-121	
DCブラシレスサーボモーター				
RCD	2 ツ爪スライド	RCD-GRSNA	6-127	
パルスモーター				
RCP2 RCP4 RCP6	2 ツ爪スライド	RCP6-GRT7A	6-129	
		RCP6-GRT7B	6-133	
		RCP6/RCP6S-GRST6C	6-137	
		RCP6/RCP6S-GRST7C	6-141	
		RCP6/RCP6S-GRST6R	6-145	
		RCP6/RCP6S-GRST7R	6-149	
		RCP4-GRSML	6-153	
		RCP4-GRSLL	6-157	
		RCP4-GRSWL	6-161	
		RCP2-GRSS	6-165	
		RCP2-GRS	6-169	
		RCP2-GRM	6-173	
	RCP2-GRHM	6-177		
	RCP2-GRHB	6-181		
	RCP2-GRST	6-185		
	3 ツ爪スライド	RCP2-GR3SS	6-189	
		RCP2-GR3SM	6-193	

選定

注意事項

非掲載機種

パルス
サーボ
ブレス

グリッパ
ー

ロータ
リー

特殊用
途機種

オプシ
ョン/
資料

ケー
ブル
型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS-SEG GRS-SIG

スライド 2ツ爪 ソレノイドグリップー 本体幅 30mm

■型式項目

GRS		4			
シリーズ	タイプ	ストローク	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
SEG	外径把持	4mm (片側2mm)	DBN ドライバーボックス (NPN仕様)	N 無し	下記オプション 価格表参照
SIG	内径把持		DBP ドライバーボックス (PNP仕様)	P 1m	
			N ドライバーボックス無し	S 3m	
				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)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-321	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-321	-
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-322	-
ゴムカバー取付(クロロブレンゴム)	RCH	6-326	-
ゴムカバー取付(シリコンゴム)	RSL	6-326	-
センサー1個取付(NPN仕様)(注1)	S1N	6-326	-
センサー2個取付(NPN仕様)(注1)	S2N	6-326	-
センサー1個取付(PNP仕様)(注1)	S1P	6-326	-
センサー2個取付(PNP仕様)(注1)	S2P	6-326	-

(注1) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-



選定上の注意

- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます(常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます(常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- ソレノイドグリップーを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。付属の有無は型式で選択します。詳細は 6-125 をご参照ください。
- グリップーの選定方法は 6-27 をご参照ください。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

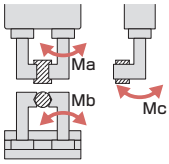
メインスペック

項目	内容	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	10
	把持動作時間(s) (両側)	0.03以下
	動作頻度(CPM)	120
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	2
	最大ストローク(mm) (片側)	2

CPM : Cycle per minute

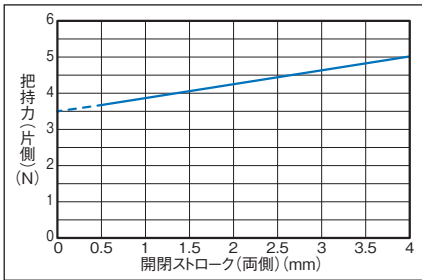
項目	内容
駆動方式	把持機構(チャック): 圧縮スプリング+カム機構 解放機構(アンチャック): ソレノイド電磁力+カム機構
繰返し位置決め精度	±0.1mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.5mm以下
ロストモーション	-
フィンガーガイド	すべり案内
静的許容モーメント	Ma : 0.62N·m
	Mb : 0.62N·m
	Mc : 0.99N·m
動的許容モーメント	-
	-
	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	150N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	-
エンコーダー種類	-
エンコーダーパルス数	-
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



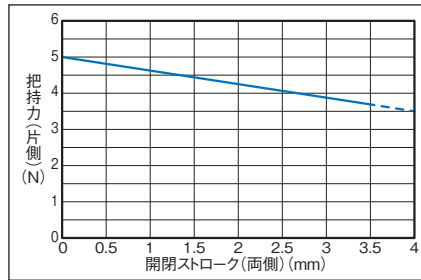
把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力(片側)



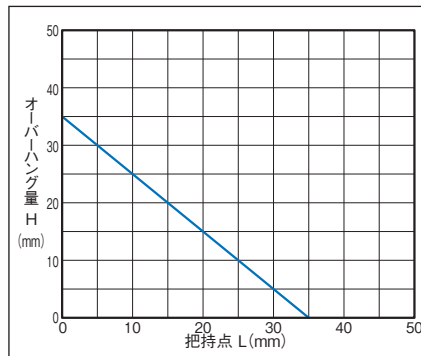
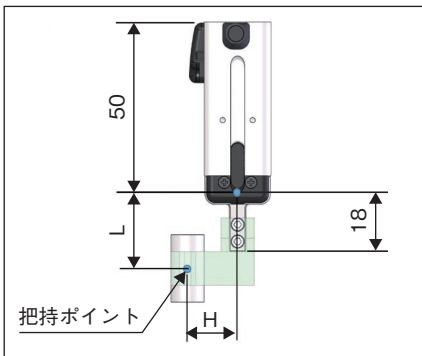
(注) 把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。

内径把持力(片側)



把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となりますのでご注意ください。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

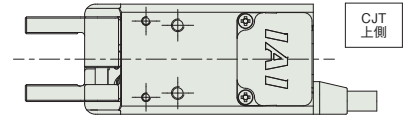
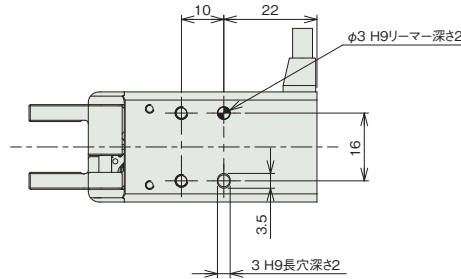
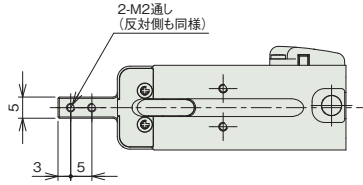
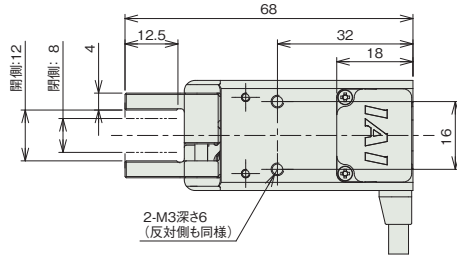
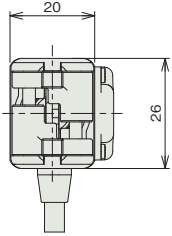
ケーブル型式
一覧表

寸法図

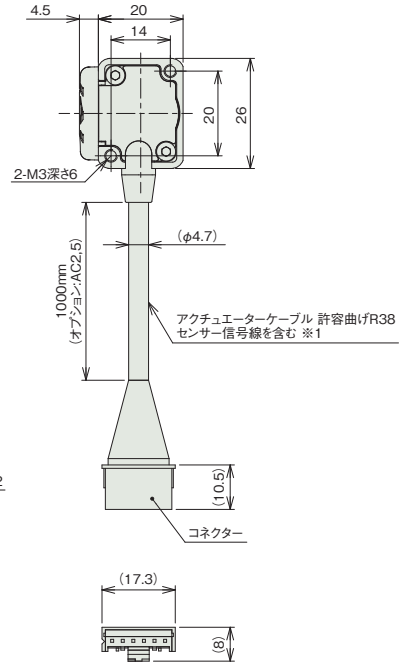
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。

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

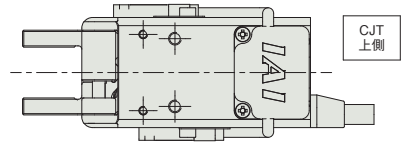
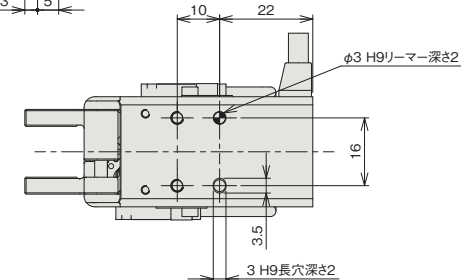
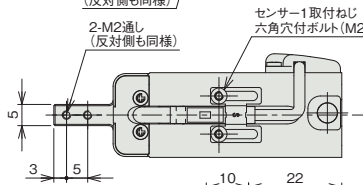
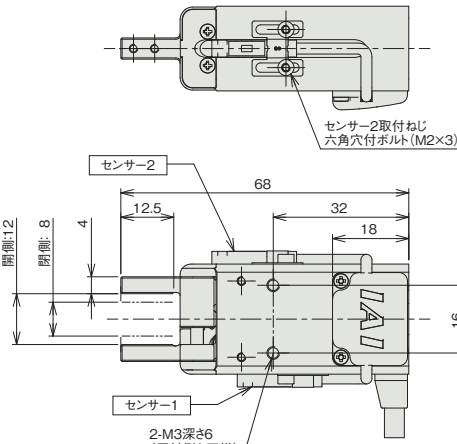
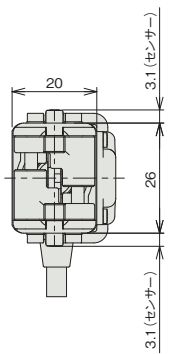


ケーブル取出し方向変更(オプション)

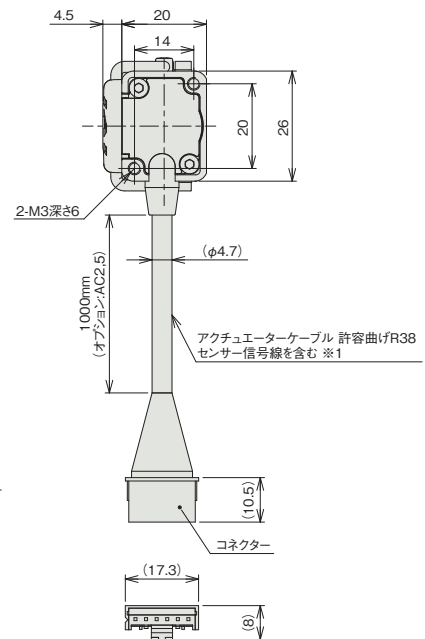


■センサー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



ケーブル取出し方向変更(オプション)



GRS

RCD

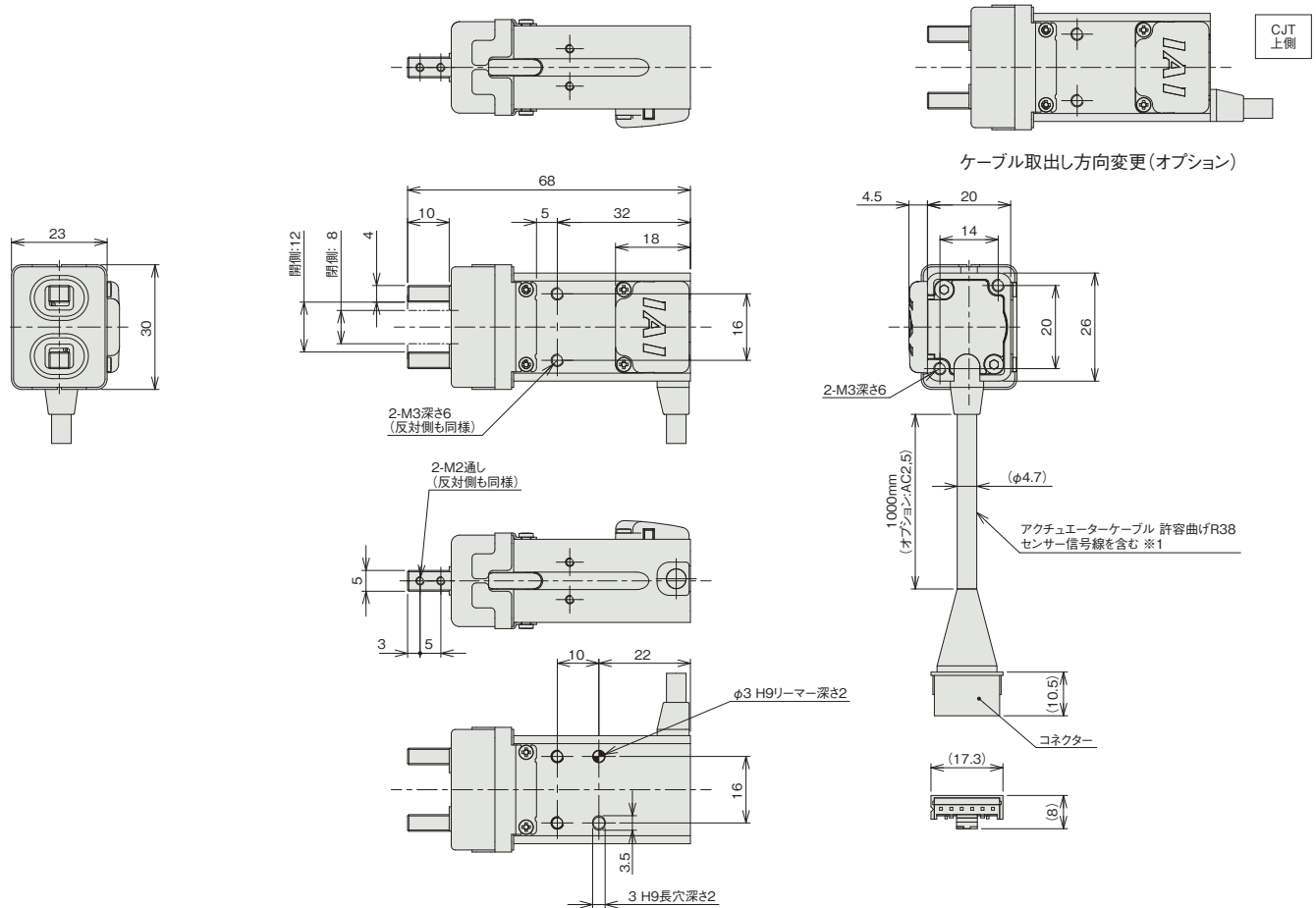
RCP6

RCP4

RCP2

■ゴムカバー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



■質量

項目	内容
質量	0.16kg

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

適応コントローラー

(注) GRSシリーズを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-125ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS-MEG GRS-MIG

スライド 2ツ爪 ソレノイドグリッパー 本体幅 30mm

■型式項目

GRS		4			
シリーズ	タイプ	ストローク	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
MEG	外径把持	4 4mm (片側2mm)	DBN ドライバーボックス (NPN仕様)	N 無し	オプション 下記オプション 価格表参照
MIG	内径把持		DBP ドライバーボックス (PNP仕様)	P 1m	
			N ドライバーボックス無し	S 3m	
				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)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-321	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-321	-
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-322	-
ゴムカバー取付(クロロブレンゴム)	RCH	6-326	-
ゴムカバー取付(シリコンゴム)	RSL	6-326	-
センサー1個取付(NPN仕様)(注1)	S1N	6-326	-
センサー2個取付(NPN仕様)(注1)	S2N	6-326	-
センサー1個取付(PNP仕様)(注1)	S1P	6-326	-
センサー2個取付(PNP仕様)(注1)	S2P	6-326	-

(注1) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-



選定上の
注意

- (1) 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます(常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます(常時開形)。
- (2) 把持機構にはスプリングを使用しているため、把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- (3) ソレノイドグリッパーを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。付属の有無は型式で選択します。詳細は 6-125 をご参照ください。
- (4) グリッパーの選定方法は 6-27 をご参照ください。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

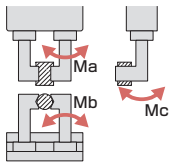
メインスペック

項目	内容	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	20
	把持動作時間(s) (両側)	0.03以下
	動作頻度(CPM)	120
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	2
	最大ストローク(mm) (片側)	2

CPM : Cycle per minute

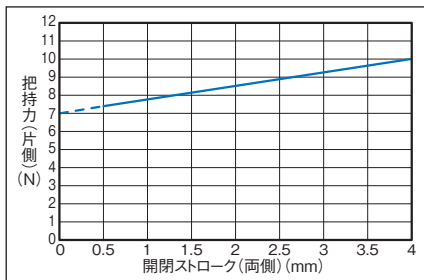
項目	内容
駆動方式	把持機構(チャック): 圧縮スプリング+カム機構 解放機構(アンチャック): ソレノイド電磁力+カム機構
繰返し位置決め精度	±0.1mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.5mm以下
ロストモーション	-
フィンガーガイド	すべり案内
静的許容モーメント	Ma: 1.08N·m
	Mb: 1.08N·m
	Mc: 2.64N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	240N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	-
エンコーダー種類	-
エンコーダーパルス数	-
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



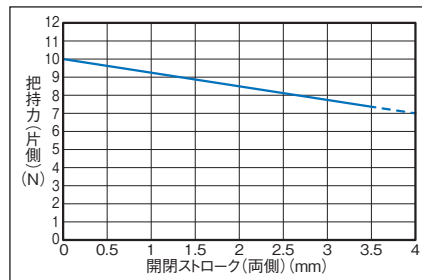
把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力(片側)



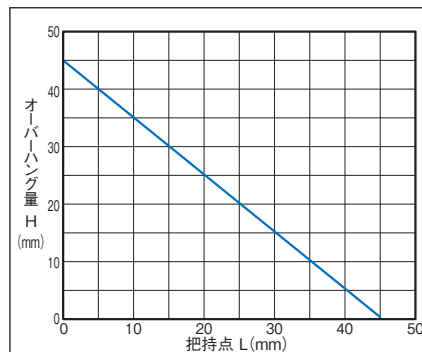
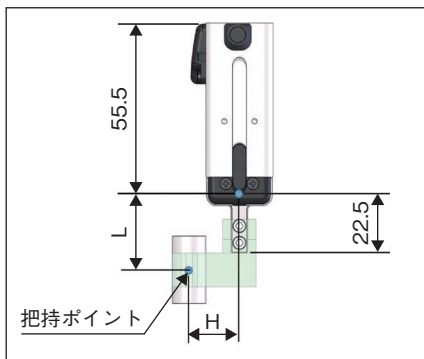
(注) 把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。

内径把持力(片側)



把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となりますのでご注意ください。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

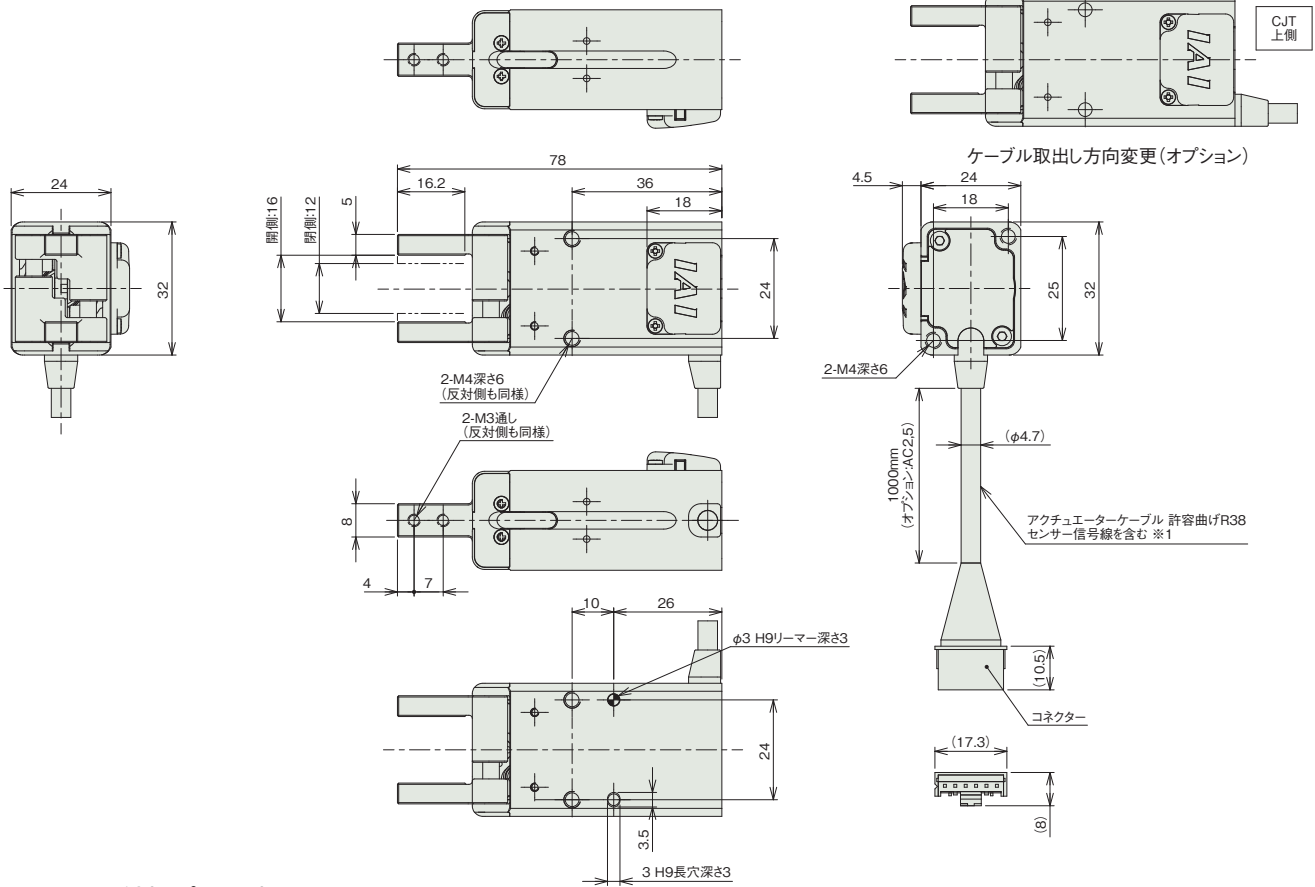
ケーブル型式
一覧表

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。

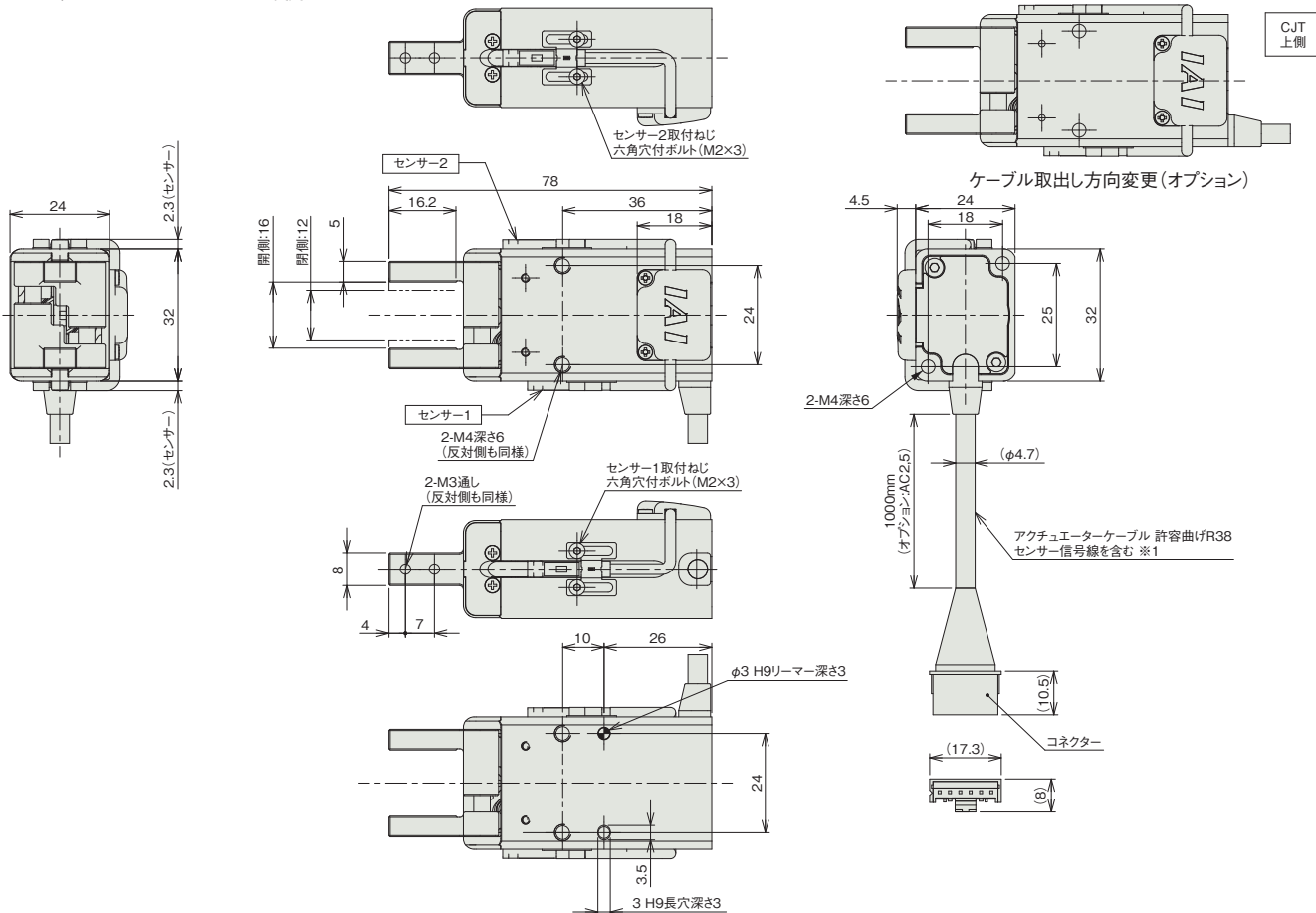
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD
3次元 CAD



■センサー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



GRS

RCD

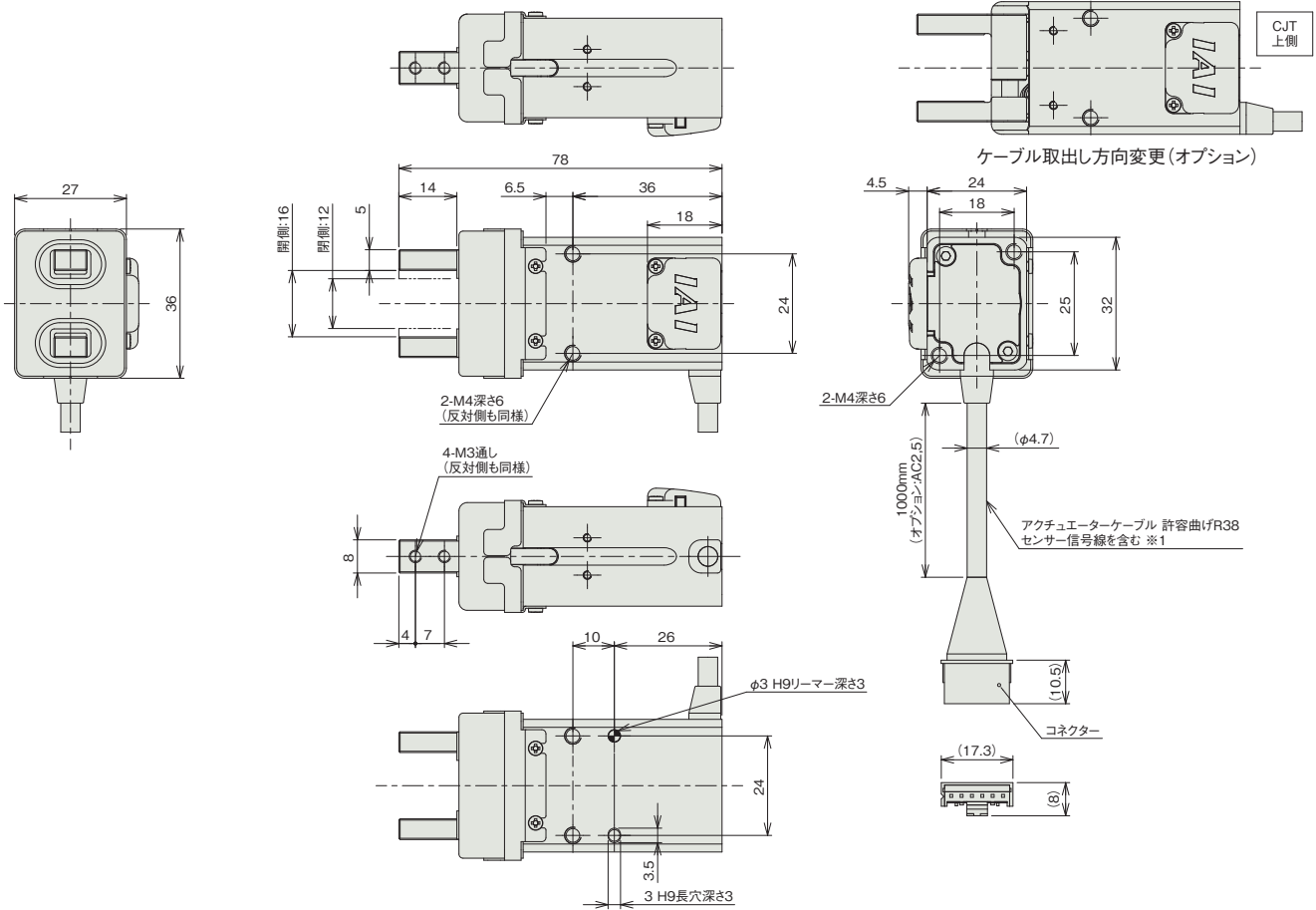
RCP6

RCP4

RCP2

■ゴムカバー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



■質量

項目	内容
質量	0.27kg

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

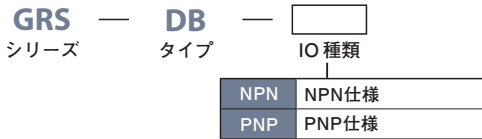
適応コントローラー

(注) GRSシリーズを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-125ページをご確認ください。

ドライバーボックス (アクチュエーター付属品)

ドライバーボックスは、外部制御機器のON/OFF信号に従い、ソレノイドグリッパーの発熱を抑えるように電流を制御し、ソレノイドグリッパーを動作させます。保守用部品として単品購入も可能です。

型式構成



標準価格

ドライバーボックス 型式	標準価格
GRS-DB-NPN (NPN仕様)	-
GRS-DB-PNP (PNP仕様)	-



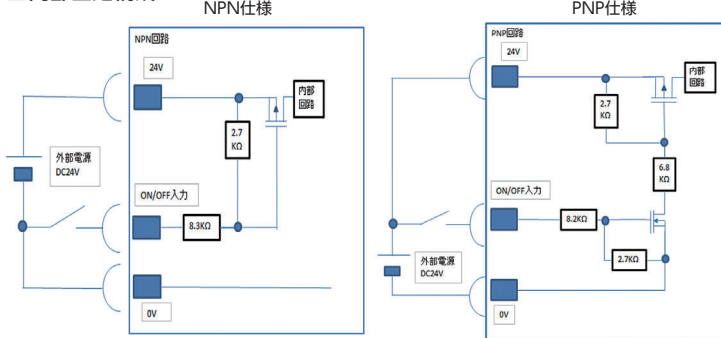
仕様

項目	内容	
	GRS-S	GRS-M
制御対象	GRS-S GRS-M	
制御方式	PWM電流制御	
電源電圧	DC24V ± 10%	
最大出力電流 (解放初期瞬時 40ms)	2.8A	3.7A
最大消費電力 (解放初期瞬時 40ms)	74W	97W
解放保持消費電力 (解放状態維持)	2.0W	2.1W
把持状態消費電力	0W	0W
開閉信号入力	DC24V専用信号入力(NPN/PNP 選択)	
位置センサー信号出力	DC24V専用信号出力(NPN/PNP 選択)	
表示灯	解放動作時LED: 点灯 (緑) 把持動作時LED: 消灯	
手動スイッチ	通常運転時OFF 開閉信号入力OFF時のみ手動スイッチON有効	
使用周囲温度	0~40℃	
使用周囲湿度	5% RH~85% RH以下 (結露なきこと)	
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと	
保存周囲温度	-10~65℃	
保存周囲湿度	90% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP20	
質量	22g	
外形寸法	58mm (W) × 58.1mm (H) × 16mm (T)	

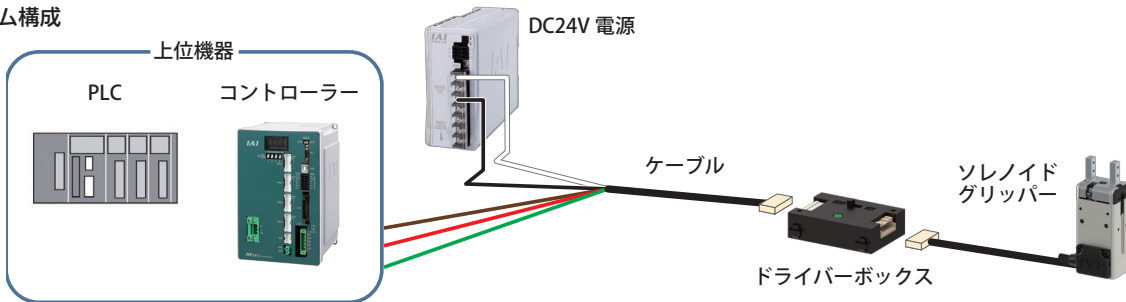
開閉信号入力仕様

項目	NPN仕様	PNP仕様
入力電圧	24V ± 10%	24V ± 10%
入力電流	2mA	2mA
漏洩電流	0.25mA Max	0.25mA Max
動作電圧	ON 電圧: 6.0V 以下	ON 電圧: 18.0V 以上
	OFF 電圧: 入力電圧 - 3.0V 以上	OFF 電圧: 入力電圧 3.0V 以下
絶縁方式	非絶縁	非絶縁

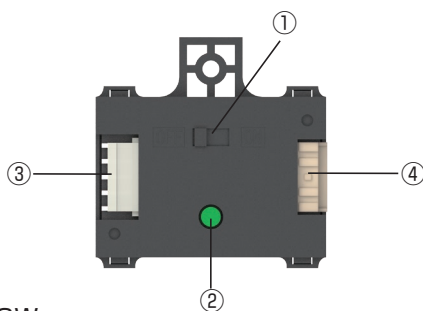
内部回路構成



システム構成



各部の名称



① スライド SW

手動で把持・解放を行います。
(外部機器からの開閉信号が OFF の場合のみ有効です)

② LED 表示

外部制御機器からの信号により点灯します。
また、スライドSWによる強制ON時にも、点灯状態となります。

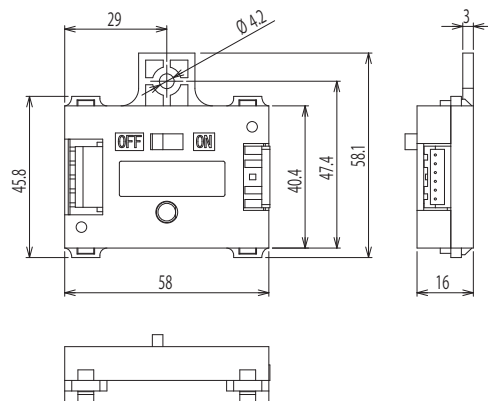
③ 電源・制御機器側コネクタ

電源の供給、上位機器と制御を行うケーブルを接続します。

④ グリッパー側コネクタ

ソレノイドグリッパーを接続します。

外観図



信号名称 (電源・制御機器側)

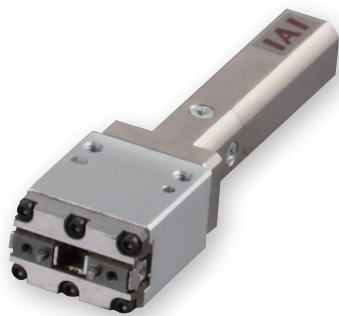
ワイヤー色	信号名称	内容
白	24V	ドライバーボックス、ソレノイドグリッパーセンサー用のDC24V ± 10%電源入力
黒	0V	0V (GND)
茶	ON/OFF	ソレノイドグリッパーの開閉信号入力
赤	センサー1	ソレノイドグリッパー センサー1の出力
緑	センサー2	ソレノイドグリッパー センサー2の出力

RCD-GRSNA

スライド 2ツ爪 本体幅 20mm 24v DCブラシレスモーター

■型式項目

RCD	-	GRSNA	-	I	-	3	-	2	-	4	-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類 インクリメンタル	-	モーター種類 3W	-	すべりねじリード 2 2mm	-	ストローク 4 4mm (片側2mm)	-	適応コントローラ D3 DCON D6 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



- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
 - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
4	-

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	D3	D6
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-

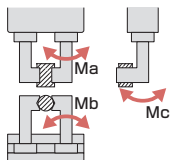
(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
 D3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 D6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 2
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 10
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側) 5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側) 67
	最低速度 (mm/s) (片側) 5
	定格加減速度 (G) (片側) 1
	最高加減速度 (G) (片側) 1
ブレーキ	ブレーキ仕様 -
	ブレーキ保持力 (kgf) -
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側) 2
	最大ストローク (mm) (片側) 2

項目	内容
駆動方式	すべりねじ+溝カム
繰返し位置決め精度	±0.05mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.4mm以下
ロスモーション	片側0.25mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 0.04N・m
	Mb: 0.04N・m
	Mc: 0.07N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
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	DCブラシレスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	480 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



GRS

RCD

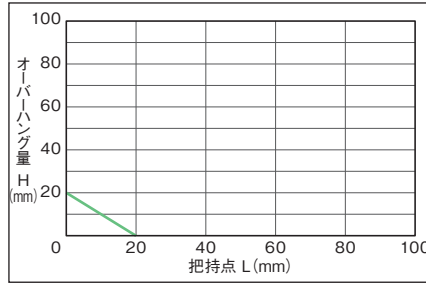
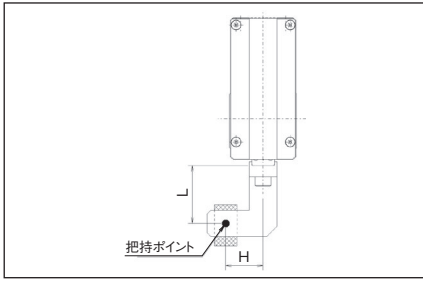
RCP6

RCP4

RCP2

把持点距離の確認

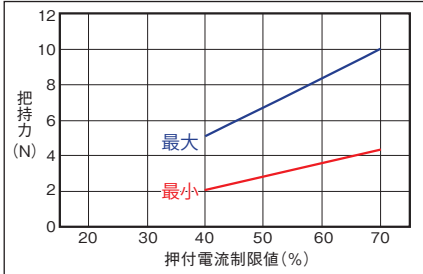
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

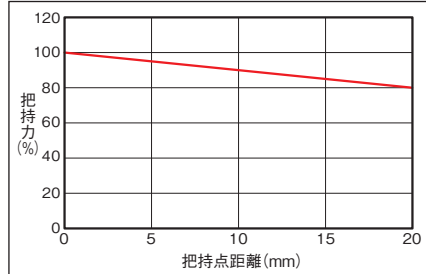
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安

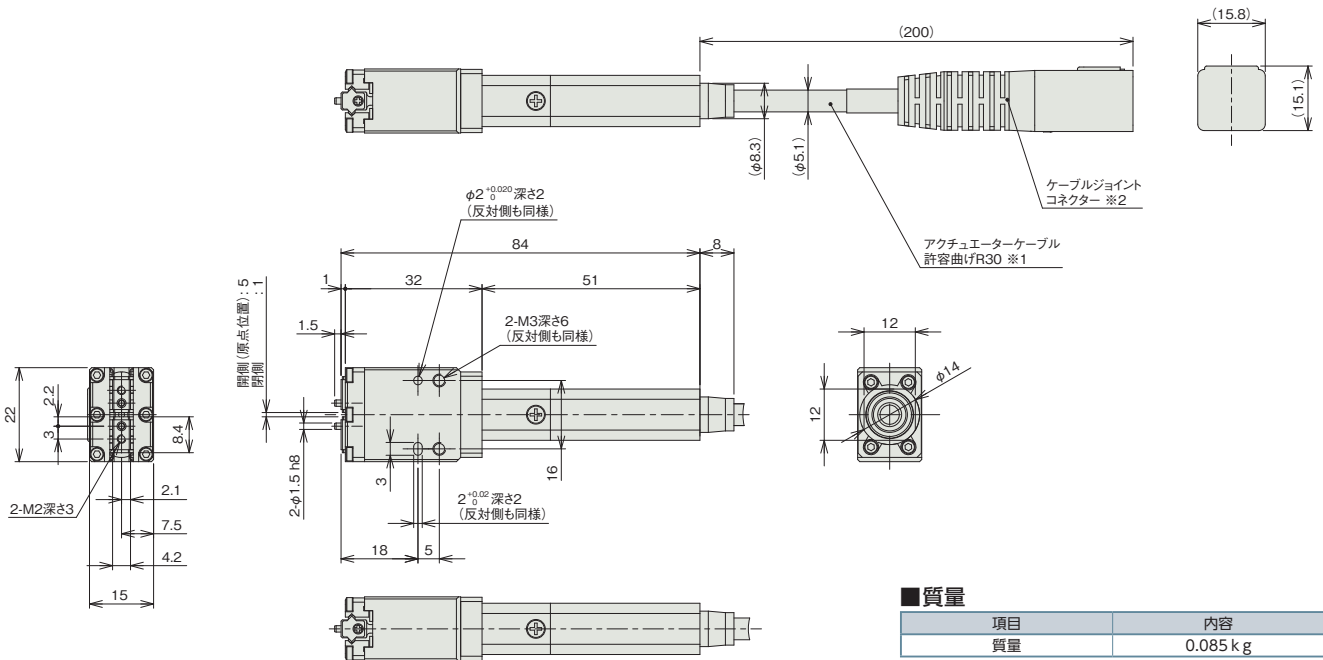


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
※2 モーター・エンコーダーケーブルに接続します。

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



■質量

項目	内容
質量	0.085 kg

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				
DCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512	-	8-229
DCON-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) 簡易アプユニットの対応はありません。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP6-GRT7A

バッテリーレスアプソ
スライド
2ツ爪
本体幅 90mm
24v パルスモーター

■型式項目

RCP6 - GRT7A - WA - 28P - 1 - 30 - [] - [] - []

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 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比パターン 1 送りねじ リード1.5mm プーリー減速比1.5	ストローク 30 30mm	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
------	-----	-----------------------------	-----------------------------------	-----------------------------------------------	--------------------	-----------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-321	-
アクチュエーターケーブル2m仕様	AC2	6-321	-
アクチュエーターケーブル3m仕様	AC3	6-321	-
背面ケーブル上側取出し(注1)	CJTB	6-322	-
背面ケーブル左側取出し(注1)	CJLB	6-322	-
背面ケーブル右側取出し(注1)	CJRB	6-322	-
背面ケーブル下側取出し(注1)	CJBB	6-322	-
側面ケーブル上側取出し(注1)	CJTS	6-322	-
側面ケーブル左側取出し(注1)	CJLS	6-322	-
側面ケーブル右側取出し(注1)	CJRS	6-322	-
側面ケーブル下側取出し(注1)	CJBS	6-322	-
原点逆仕様	NM	6-326	-

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

(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 「R-B」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

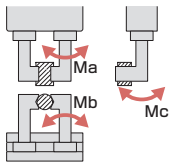
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
- 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード (mm)	1.5
	プーリー減速比	1.5
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	120
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	75
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	15
	最大ストローク (mm) (片側)	15

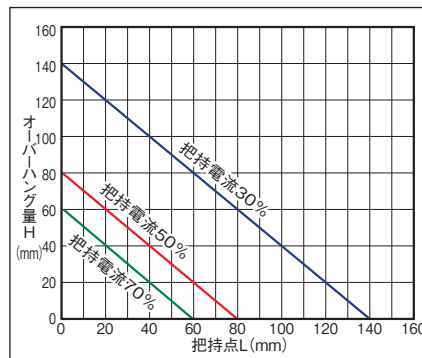
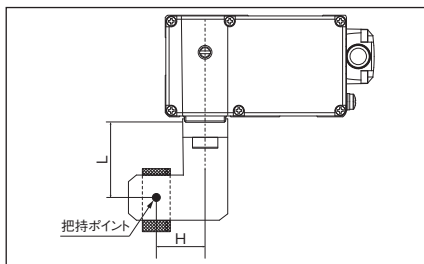
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.2mm以下
ロストモーション	片側0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 3.6N·m
	Mb: 3.6N·m
	Mc: 10.2N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	598N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



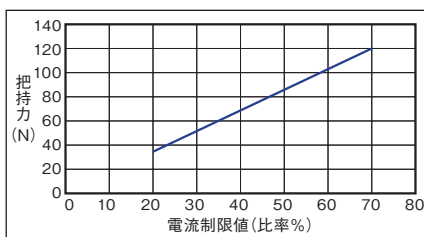
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図



- (注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

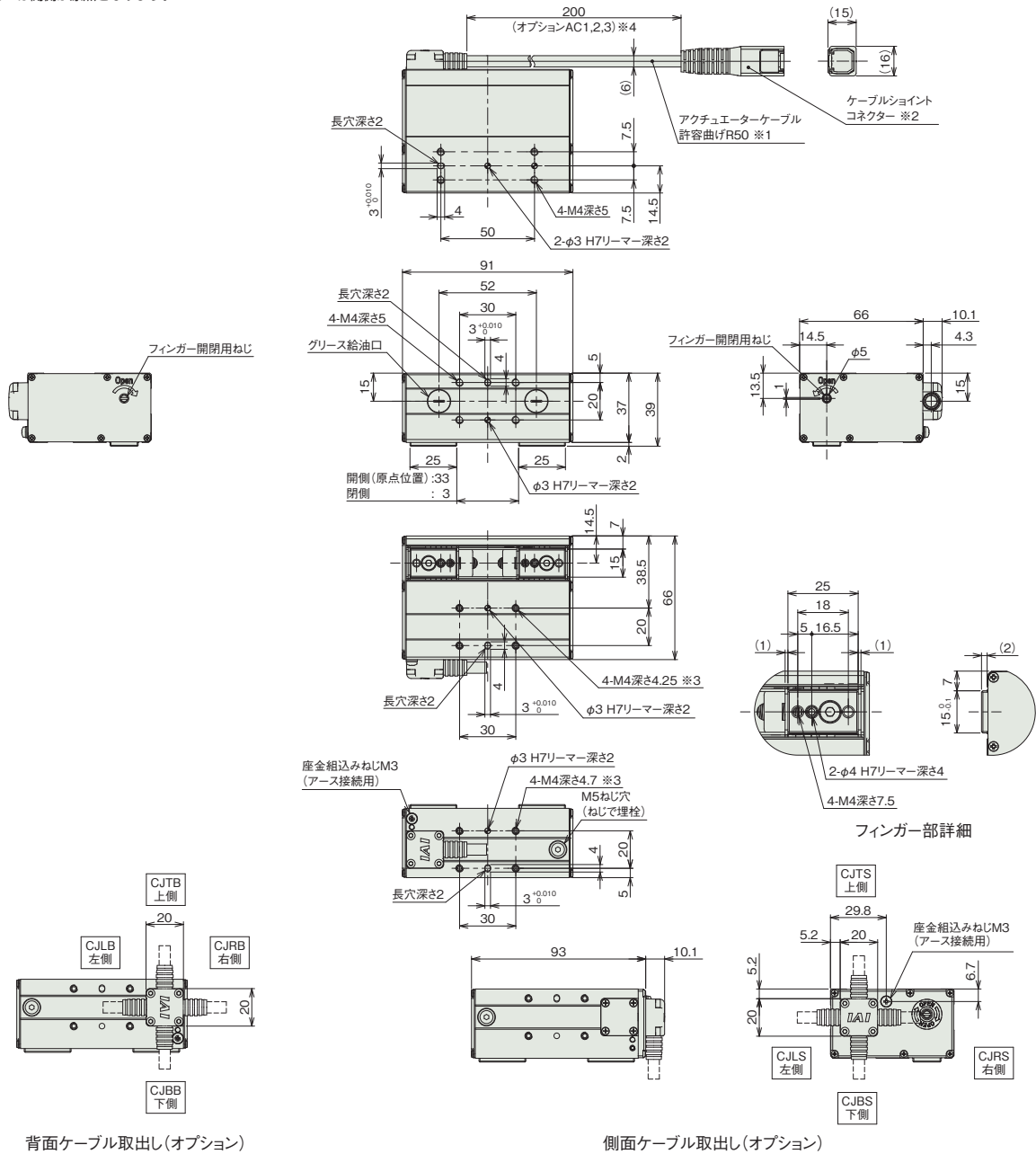
RCD

RCP6

RCP4

RCP2

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 ケーブルジョイントコネクタにエンコーダケーブルを接続します。
 - ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
 - ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。
- (注) フィンガーは開閉が原点となります。



■質量

項目	内容
質量	0.46kg

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。

GRS	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							
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
RCP6	PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP2	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

パルスレス
サーボレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP6-GRT7B

バッテリーレスアップ

スライド

2ツ爪

本体幅
120
mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP6 - GRT7B - WA - 28P								
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 28P パルスモーター 28□サイズ	減速パターン 1 送りねじ リード2mm プーリー減速比1.25 2 送りねじ リード2mm プーリー減速比2.5	ストローク 40 40mm 80 80mm	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



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	-
80	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-321	-
アクチュエーターケーブル2m仕様	AC2	6-321	-
アクチュエーターケーブル3m仕様	AC3	6-321	-
背面ケーブル上側取出し(注1)	CJTB	6-322	-
背面ケーブル左側取出し(注1)	CJLB	6-322	-
背面ケーブル右側取出し(注1)	CJRB	6-322	-
背面ケーブル下側取出し(注1)	CJBB	6-322	-
側面ケーブル上側取出し(注1)	CJTS	6-322	-
側面ケーブル左側取出し(注1)	CJLS	6-322	-
側面ケーブル右側取出し(注1)	CJRS	6-322	-
側面ケーブル下側取出し(注1)	CJBS	6-322	-
原点逆仕様	NM	6-326	-

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

(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: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)



選定上の
注意

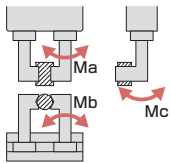
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード (mm)	2 2
	プーリー減速比	1.25 2.5
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	150 300
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5 5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	120 60
	最低速度 (mm/s) (片側)	5 5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	- -
	ブレーキ保持力 (kgf)	- -
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	20 20
	最大ストローク (mm) (片側)	40 40

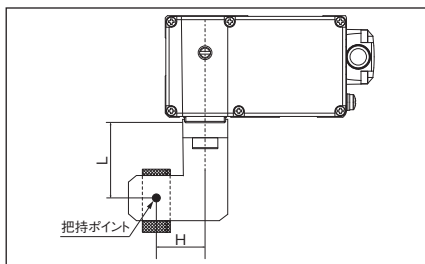
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	片側0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 7.5N·m
	Mb : 7.5N·m
	Mc : 15.3N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	898N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向

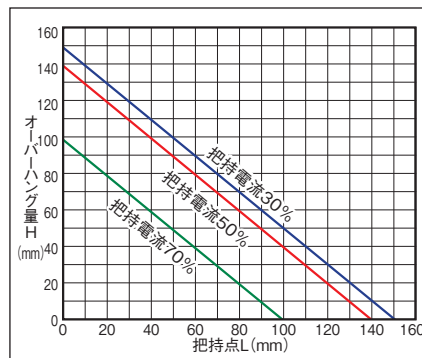


把持点距離の確認

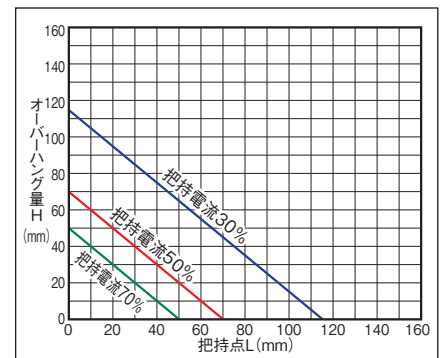
フィンガー (爪) 取り付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



減速比 : 1

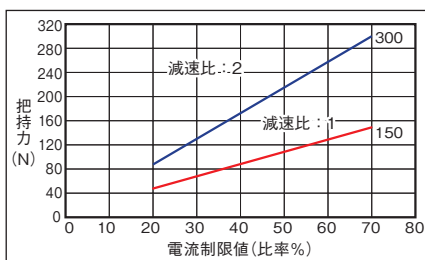


減速比 : 2



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図



- (注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

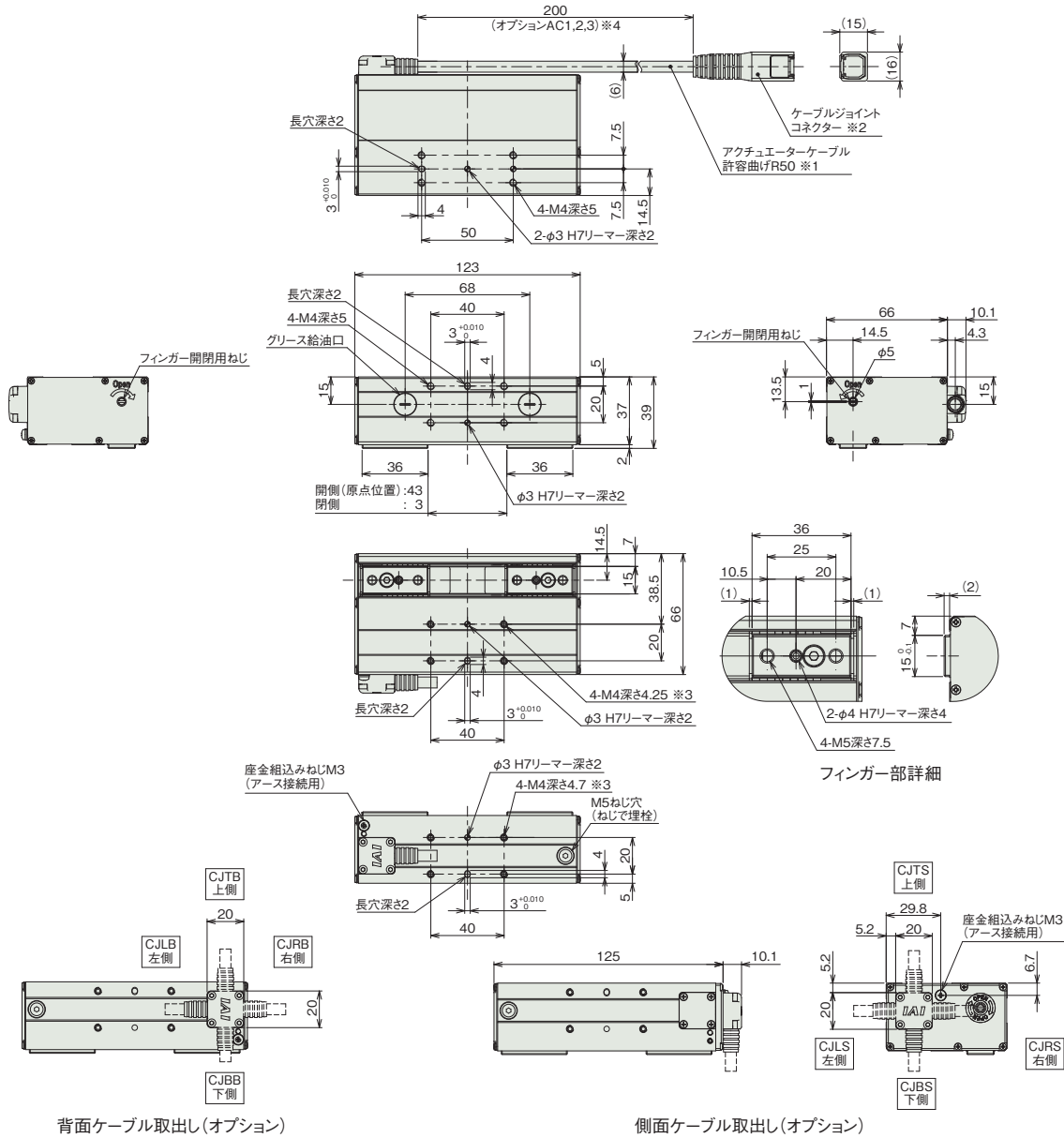
RCP6

RCP4

RCP2

■40ストローク

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 ケーブルジョイントコネクタにエンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
 - ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。
- (注) フィンガーは開側が原点となります。



■質量

ストローク	40
質量 (kg)	0.68

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

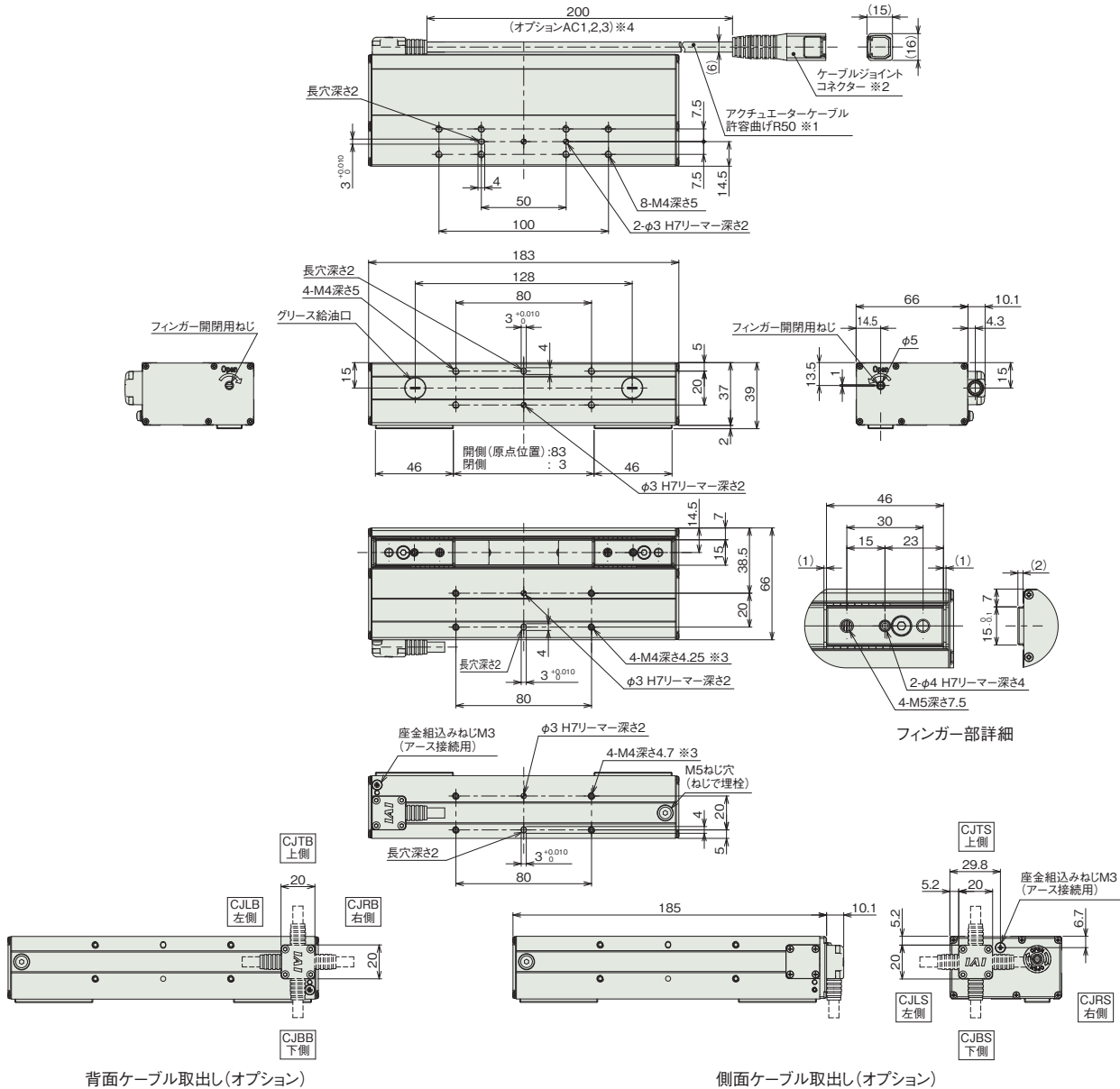
RCP6

RCP4

RCP2

■80ストローク

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 ケーブルジョイントコネクタにエンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
 - ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。
- (注) フィンガーは開側が原点となります。



■質量

ストローク	80
質量 (kg)	0.84

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。

RCP6-GRST6C

RCP6S-GRST6C

簡易防塵 | バッテリーレスアプン | スライド | 2ツ爪 | 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

シリーズ	GRST6C	WA	42P	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプン	42P パルスモーター 42□サイズ	8 8mm 2 2mm	180 180mm (片側90mm) 230 230mm (片側115mm)	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



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	
	RCP6	RCP6S
180	-	-
230	-	-

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	6-321	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-322	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	6-322	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	6-322	-
ケーブル取出し方向 (下側)	CJB	6-322	-
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-325	-
原点逆仕様	NM	6-326	-
スライダ部ローラー仕様	SR	6-328	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-GRST6C			RCP6S-GRST6C
		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)	-	-	-	
	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/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 「メインスペック」の最大把持力はスライダ上面 (把持位置 0mm、オーバーハング量 0mm) の場合の両スライダ把持力の合計値です。
- 「把持力と電流制限値の相関図」のバラツキは± 25% (F.S.) (目安) です。
- 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 6-58 ページの説明をご確認ください。
- リード 2 はセルフロックにより、サーボ OFF やコントローラ電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード 8 はセルフロックがありません。
- 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。
- コントローラの高出力設定は無効のみです。

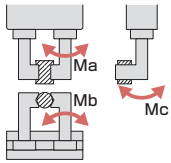
メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード (mm)	8 2
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	110 310
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	10 5
	最高速度 (mm/s) (片側)	180 45
アプローチ動作	最低速度 (mm/s) (片側)	10 5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
	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)	5.5 15.5
	最小ストローク (mm) (片側)	90 90
ストローク (片側)	最大ストローク (mm) (片側)	115 115

項目	内容
駆動方式	左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	リード8mm: 片側0.3mm以下、リード2mm: 片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm: 片側0.3mm以下、リード2mm: 片側0.25mm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: 48.5N・m
	Mb: 69.3N・m
	Mc: 103N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	1080N
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

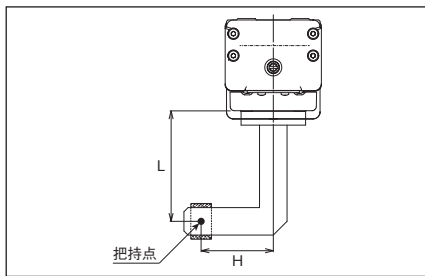
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

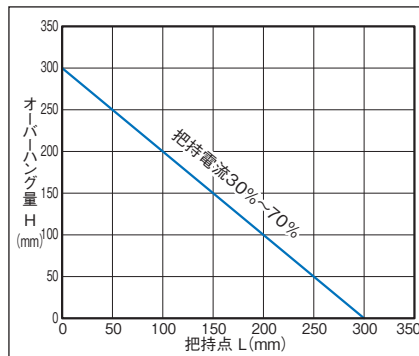


把持点距離の確認

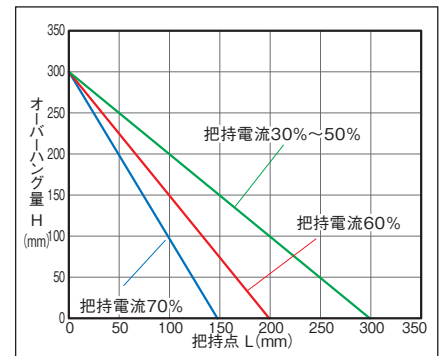
フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



リード8



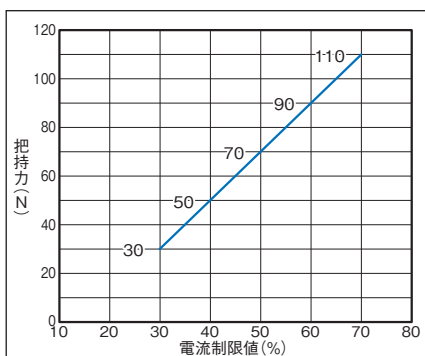
リード2



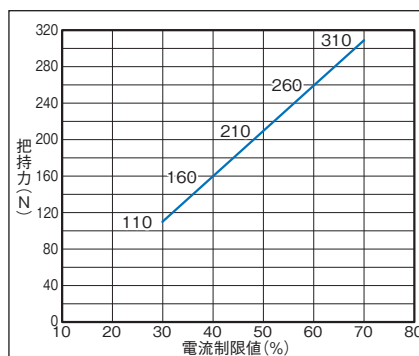
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2



(注) グラフの把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

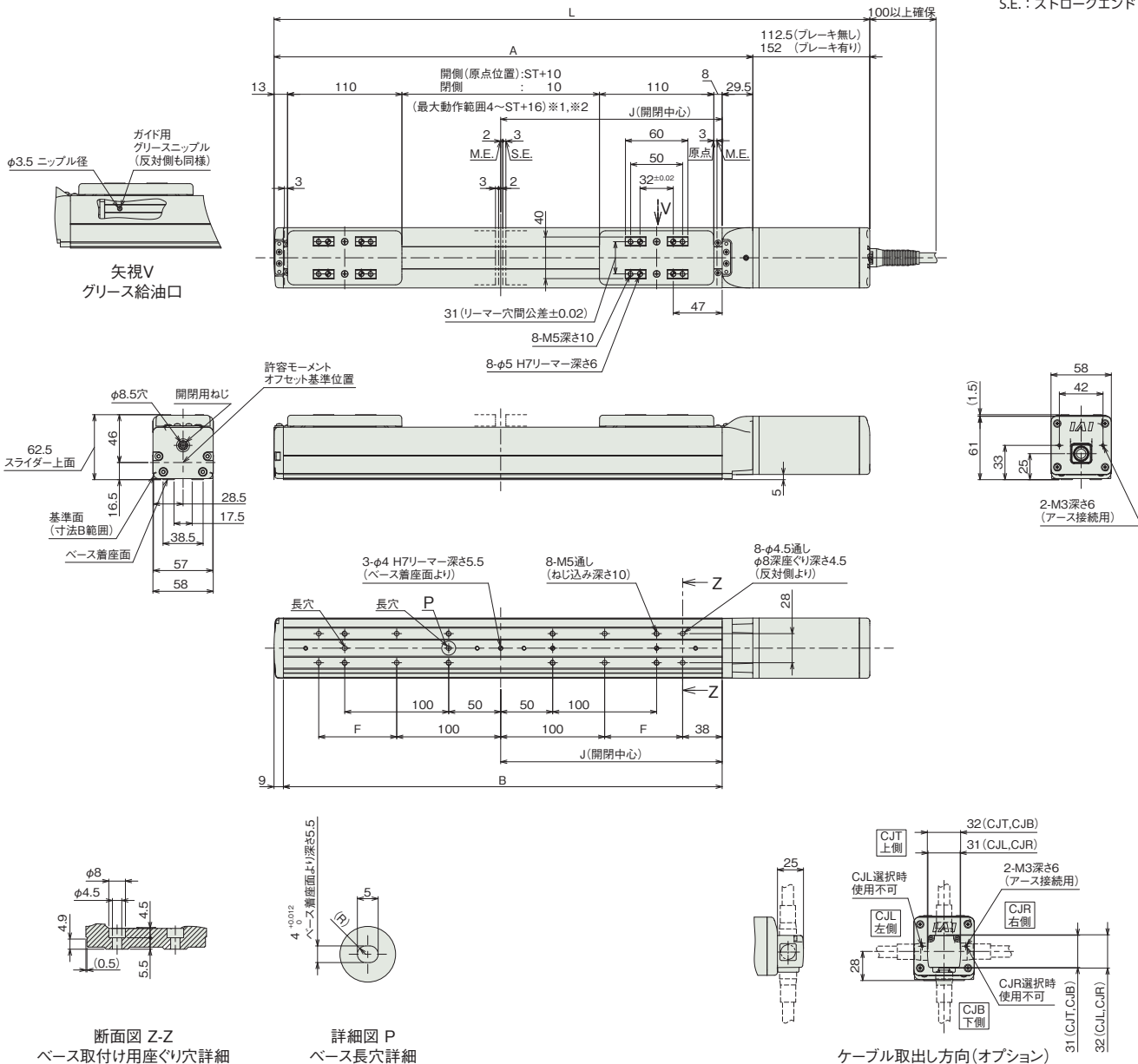
RCP4

RCP2

■RCP6-GRST6C

※1 原点復帰を行った場合は両スライダが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。
※2 両スライダは同時に反対方向に動作します。

ST: 開閉ストローク
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		180	230
L	ブレーキ無し	573	623
	ブレーキ有り	612.5	662.5
A		460.5	510.5
B		422	472
F		75	100
J		213	238

■ストローク別質量

ストローク		180	230
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.2	3.4
	ブレーキ有り	3.4	3.6

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6-GRST7C

RCP6S-GRST7C

簡易防塵 | バッテリーレスアプン | スライド | 2ツ爪 | 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

GRST7C		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 バッテリーレスアプン	56P パルスモーター 56□サイズ	8 8mm 2 2mm	210 210mm (片側105mm) 260 260mm (片側130mm)	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



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	
	RCP6	RCP6S
210	-	-
260	-	-

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	6-321	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-322	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	6-322	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	6-322	-
ケーブル取出し方向 (下側)	CJB	6-322	-
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-325	-
原点逆仕様	NM	6-326	-
スライダ一部ローラー仕様	SR	6-328	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-GRST7C			RCP6S-GRST7C
		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

- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 「メインスペック」の最大把持力はスライダ上面 (把持位置 0mm、オーバーハング量 0mm) の場合の両スライダ把持力の合計値です。
- 「把持力と電流制限値の相関図」のバラツキは± 25% (F.S.) (目安) です。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 400mm 以下です。張出し負荷長については 6-58 ページの説明をご確認ください。
- リード 2 はセルフロックにより、サーボ OFF やコントローラー電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード 8 はセルフロックがありません。
- 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。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

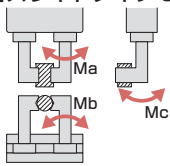
項目	内容	
リード	送りねじリード (mm)	8 2
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	340 880
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	10 5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	180 45
	最低速度 (mm/s) (片側)	10 5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	17 44
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	105 105
	最大ストローク (mm) (片側)	130 130

(注) 【 】は使用環境温度5℃以下の場合です。

項目	内容
駆動方式	左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm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：115N・m
	Mb：115N・m
	Mc：229N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma：44.7N・m
	Mb：44.7N・m
	Mc：89.1N・m
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	1400N
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

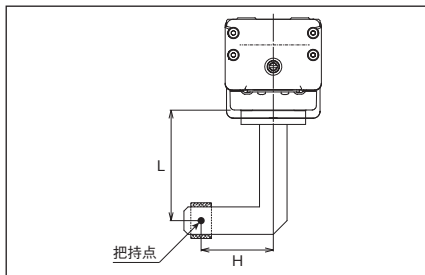
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

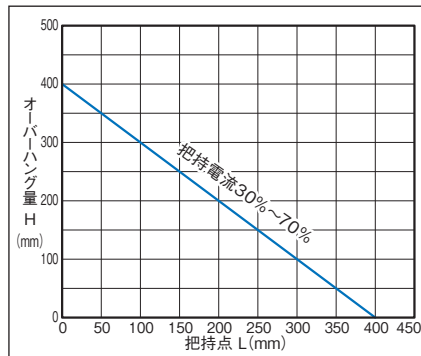


把持点距離の確認

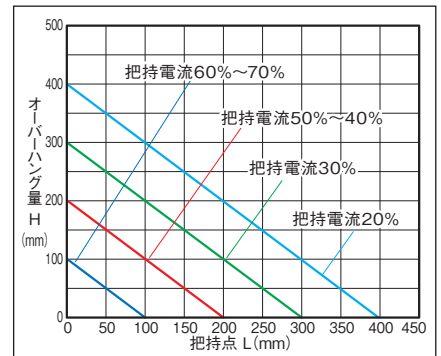
フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



リード8



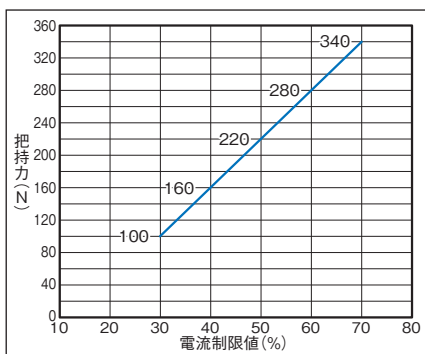
リード2



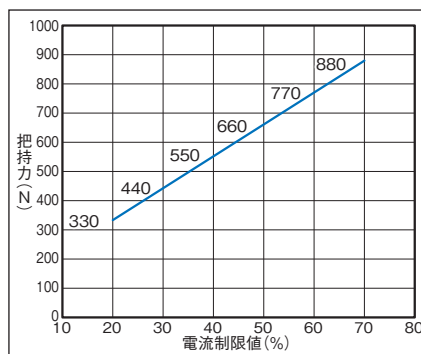
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2



(注) グラフの把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

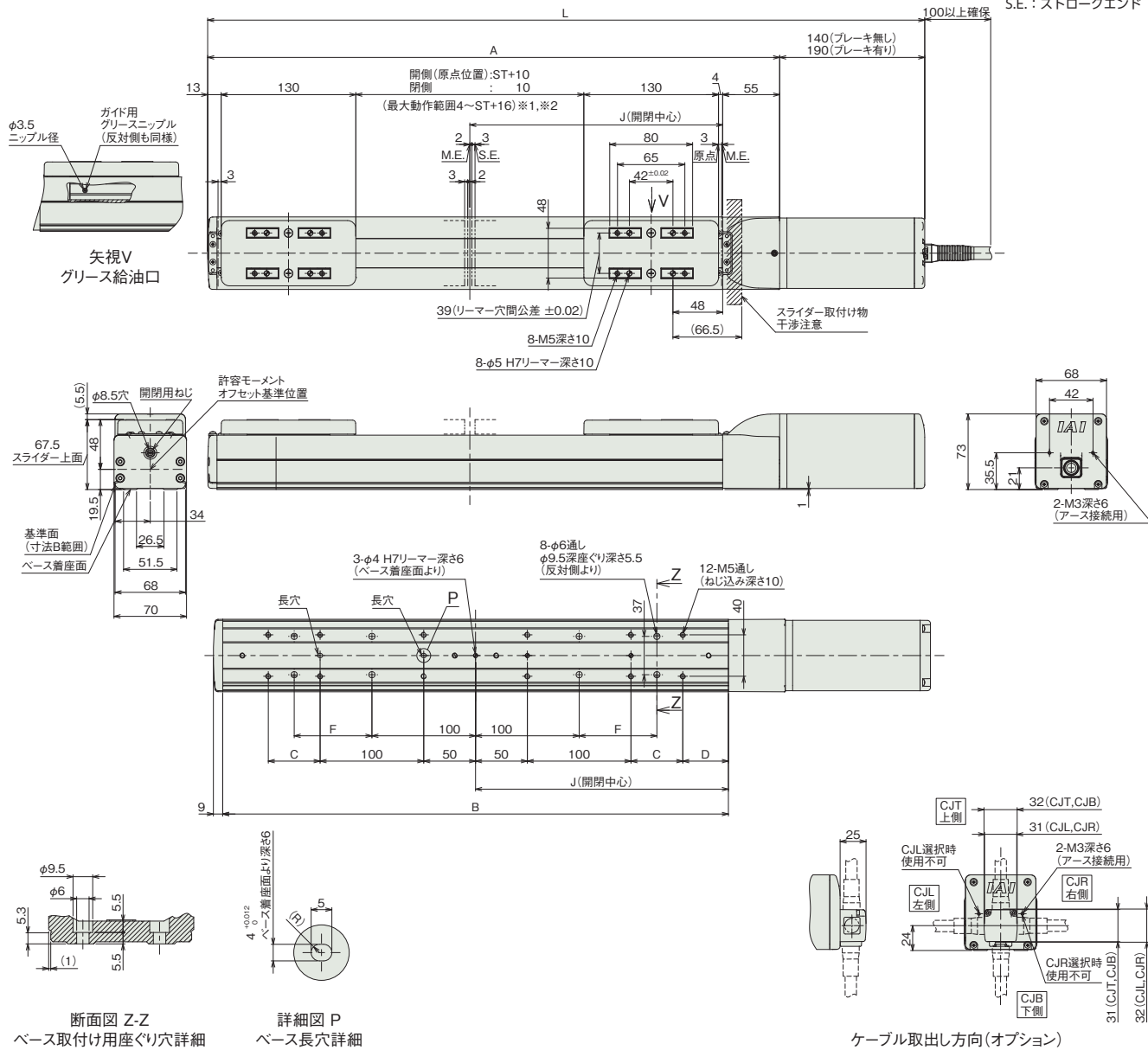
オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

■RCP6-GRST7C

※1 原点復帰を行った場合は両スライダが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。
※2 両スライダは同時に反対方向に動作します。

ST: 開閉ストローク
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		210	260
L	ブレーキ無し	692	742
	ブレーキ有り	742	792
A		552	602
B		488	538
C		50	100
D		44	19
F		75	100
J		244	269

■ストローク別質量

ストローク		210	260
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.4	5.6
	ブレーキ有り	5.8	6.0

GRS

RCD

RCP6

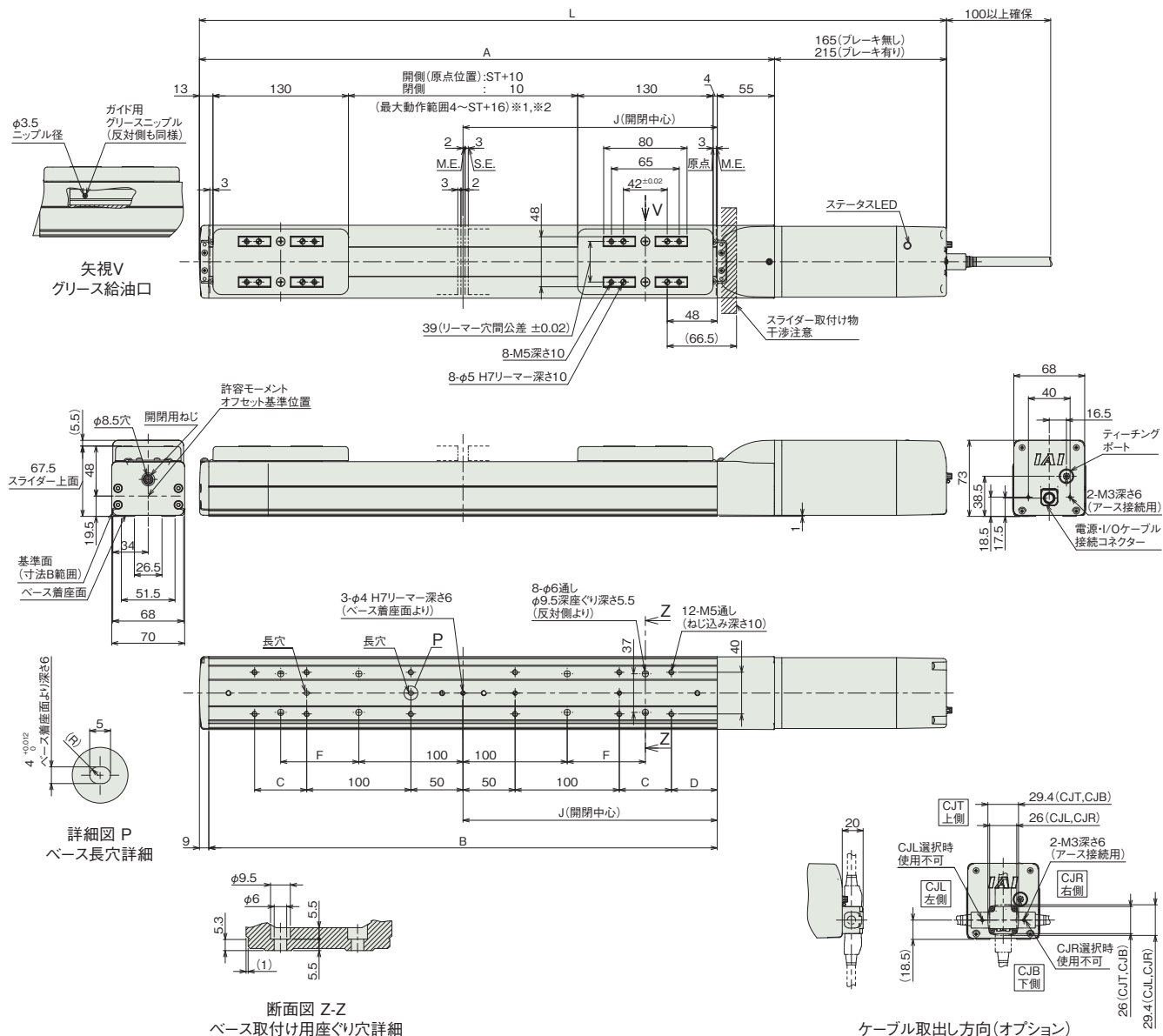
RCP4

RCP2

■RCP6S-GRST7C

*1 原点復帰を行った場合は両スライダが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。
*2 両スライダは同時に反対方向に動作します。

ST: 開閉ストローク
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		
	210	260	
	ブレーキ無し	717	767
	ブレーキ有り	767	817
A	552	602	
B	488	538	
C	50	100	
D	44	19	
F	75	100	
J	244	269	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		
	210	260	
	ブレーキ無し	5.5	5.8
	ブレーキ有り	6.0	6.2

■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				
MSEL-PC/PG		4	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

パルスブレス
サーボブレス

フリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6-GRST6R

RCP6S-GRST6R

簡易防塵 | バッテリーレスアップ | スライド | 2ツ爪 | モーター折返し | 本体幅 60mm | 24V パルスモーター

■型式項目

シリーズ		GRST6R	WA	42P	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置	RCP6S コントローラー内蔵	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 42P パルスモーター 42□サイズ	8 8mm 2 2mm	180 180mm (片側90mm) 230 230mm (片側115mm)	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



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	
	RCP6	RCP6S
180	-	-
230	-	-

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	6-321	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-322	-
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-325	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	6-325	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	6-325	-
原点逆仕様	NM	6-326	-
スライダー部ローラー仕様	SR	6-328	-

(注1) 型式項目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-GRST6R			RCP6S-GRST6R
		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。
 □□□はケーブル長さを入力。(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

- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 「メインスペック」の最大把持力はスライダー上面 (把持位置 0mm、オーバーハング量 0mm) の場合の両スライダー把持力の合計値です。
- 「把持力と電流制限値の相関図」のバラツキは± 25% (F.S.) (目安) です。
- 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 6-58 ページの説明をご確認ください。
- リード 2 はセルフロックにより、サーボ OFF やコントローラー電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード 8 はセルフロックがありません。
- 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。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

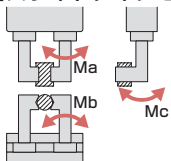
メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード(mm)	8 2
把持動作	最大把持力(N) (両側)	110 310
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	10 5
	最高速度(mm/s) (片側)	180 45
アプローチ動作	最低速度(mm/s) (片側)	10 5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3 0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3 0.3
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)	5.5 15.5
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	90 90
	最大ストローク(mm) (片側)	115 115

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm以下
ロスモーション	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm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: 48.5N・m
	Mb: 69.3N・m
	Mc: 103N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	1080N
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

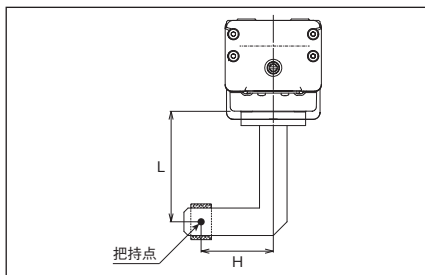
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

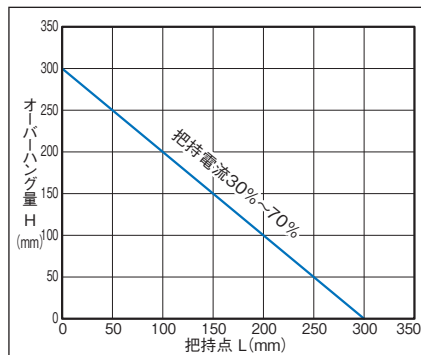


把持点距離の確認

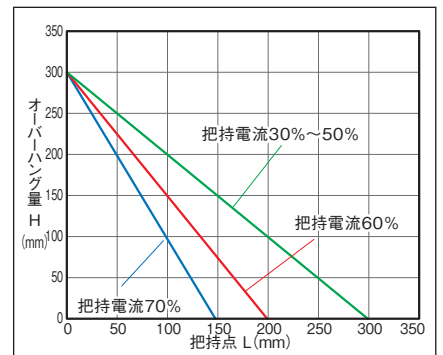
フィンガー(爪)取付け面から把持点までの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



リード8



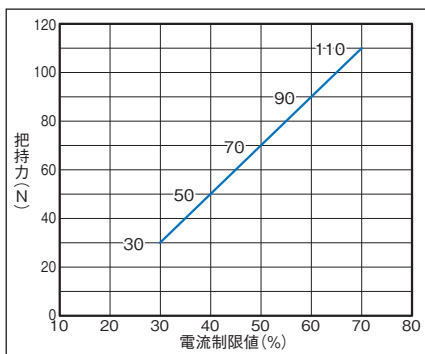
リード2



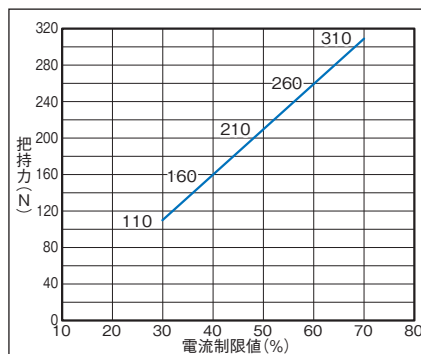
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2



(注) グラフの把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

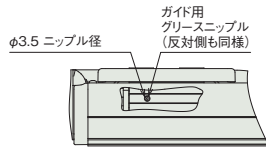
RCP4

RCP2

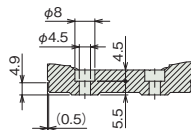
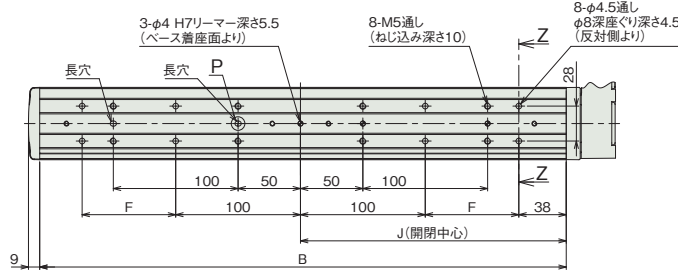
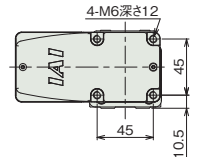
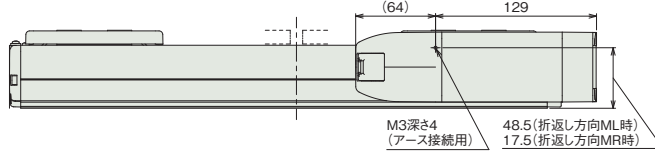
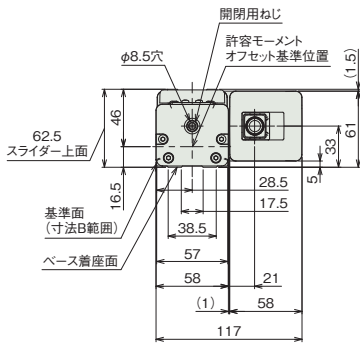
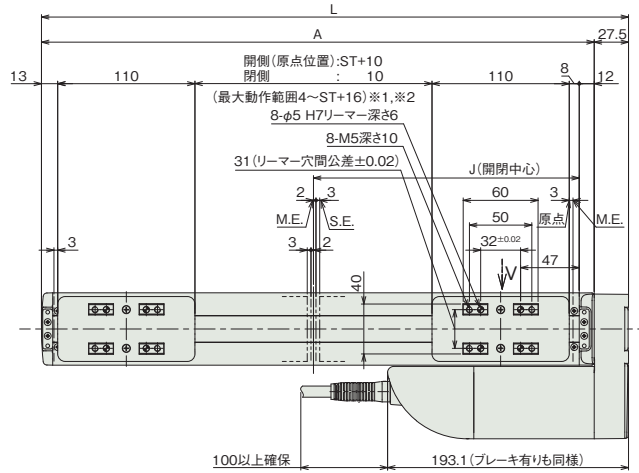
■RCP6-GRST6R

*1 原点復帰を行った場合は両スライダーが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。
*2 両スライダーは同時に反対方向に動作します。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合は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。

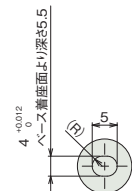
ST : 開閉ストローク
M.E. : メカニカルエンド
S.E. : ストロークエンド



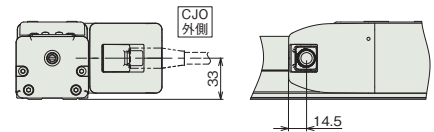
矢視V
グリース給油口



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



詳細図 P
ベース長穴詳細



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		180	230
L	ブレーキ無し	180	230
	ブレーキ有り	470.5	520.5
A		443	493
B		422	472
F		75	100
J		213	238

■ストローク別質量

ストローク		180	230
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.5	3.6
	ブレーキ有り	3.5	3.7

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

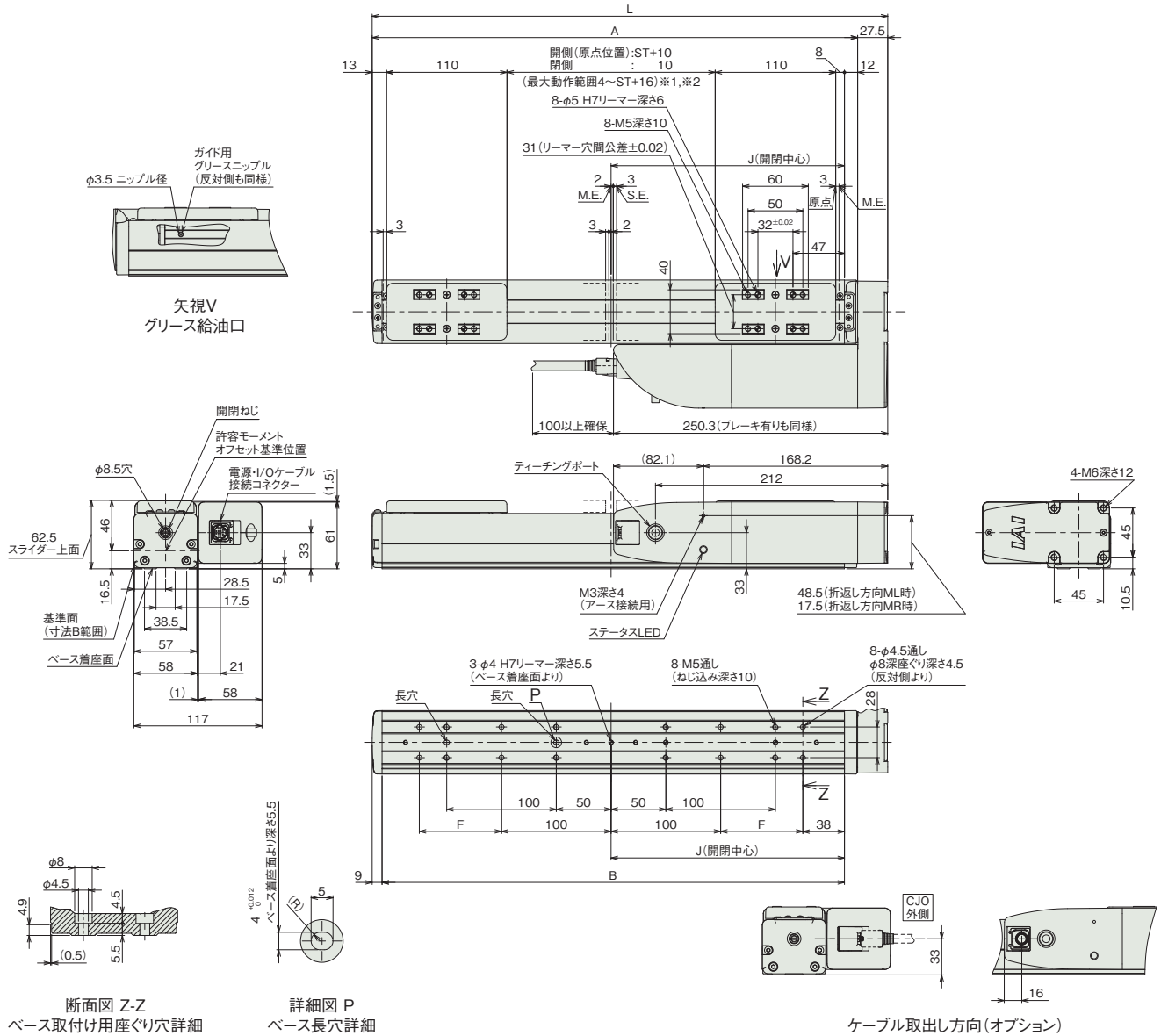
RCP4

RCP2

■RCP6S-GRST6R

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーが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。
 ※2 両スライダーは同時に反対方向に動作します。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合は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: 開閉ストローク
 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		180	230
L	ブレーキ無し	470.5	520.5
	ブレーキ有り		
A		443	493
B		422	472
F		75	100
J		213	238

■ストローク別質量

ストローク		180	230
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.6	3.8
	ブレーキ有り	3.7	3.8

■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				
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

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6-GRST7R

RCP6S-GRST7R

簡易防塵 | バッテリーレスアップ | スライド | 2ツ爪 | モーター折返し | 本体幅 70mm | 24V パルスモーター

■型式項目

GRST7R		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 コントローラー別蔵 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	8 8mm 2 2mm	210 210mm (片側105mm) 260 260mm (片側130mm)	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



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	
	RCP6	RCP6S
210	-	-
260	-	-

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	6-321	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-322	-
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-325	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	6-325	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	6-325	-
原点逆仕様	NM	6-326	-
スライダー部ローラー仕様	SR	6-328	-
スライダースペーサー	SS	6-328	-

(注1) 型式項目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-GRST7R			RCP6S-GRST7R		
		P3	P5	SE	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) R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-	-	-
	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

- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 「メインスペック」の最大把持力はスライダー上面 (把持位置 0mm、オーバーハング量 0mm) の場合の両スライダー把持力の合計値です。
- 「把持力と電流制限値の相関図」のバラツキは± 25% (F.S.) (目安) です。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 400mm 以下です。張出し負荷長については 6-58 ページの説明をご確認ください。
- リード 2 はセルフロックにより、サーボ OFF やコントローラー電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード 8 はセルフロックがありません。
- 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。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

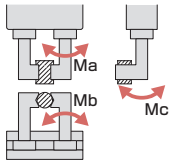
項目	内容	
リード	送りねじリード (mm)	8 2
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	340 880
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	10 5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	180 45
	最低速度 (mm/s) (片側)	10 5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	17 44
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	105 105
	最大ストローク (mm) (片側)	130 130

(注) 【 】は使用環境温度5℃以下の場合です。

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm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: 115N・m
	Mb: 115N・m
	Mc: 229N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 44.7N・m
	Mb: 44.7N・m
	Mc: 89.1N・m
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	1400N
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

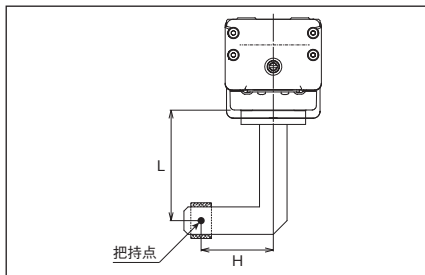
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

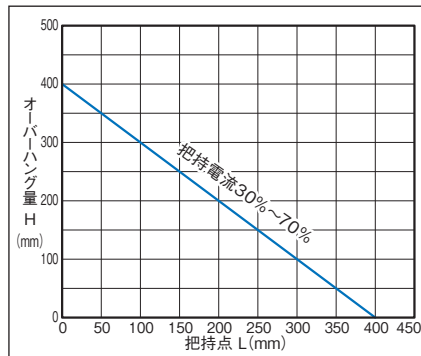


把持点距離の確認

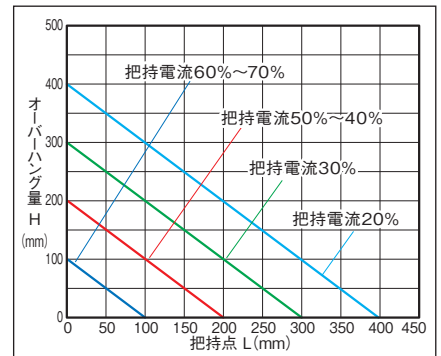
フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



リード8



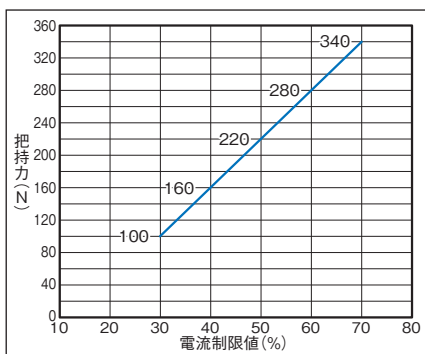
リード2



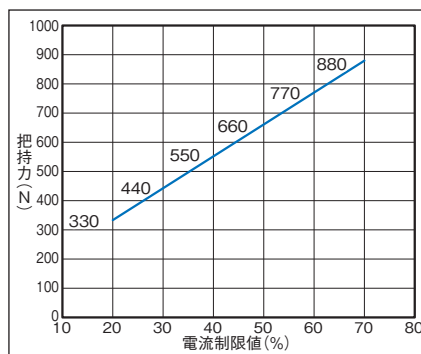
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2



(注) グラフの把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

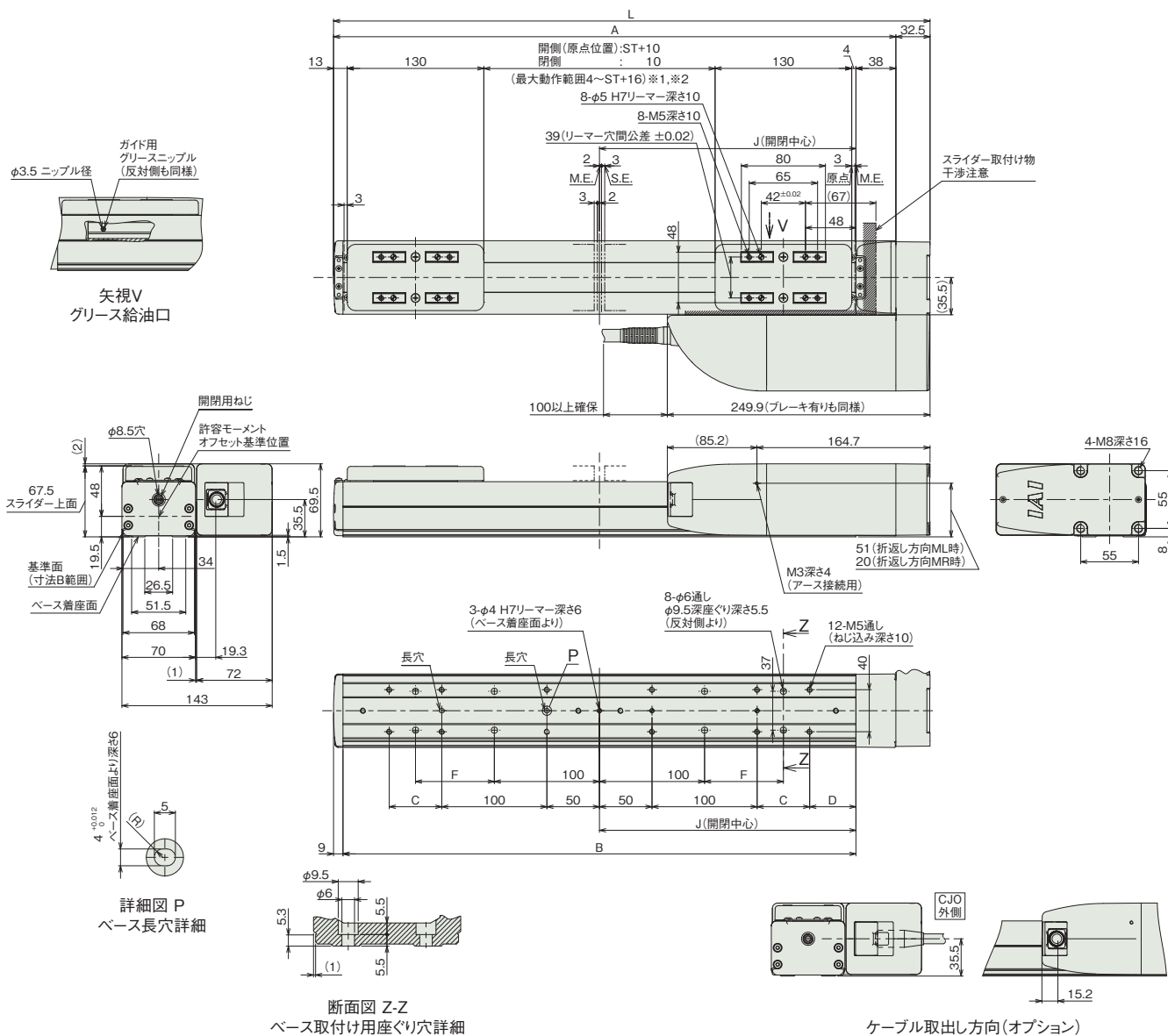
RCP4

RCP2

■RCP6-GRST7R

※1 原点復帰を行った場合は両スライダが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。
 ※2 両スライダは同時に反対方向に動作します。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合は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: 開閉ストローク
 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	210	260
L	ブレーキ無し	567.5
	ブレーキ有り	617.5
A	535	585
B	488	538
C	50	100
D	44	19
F	75	100
J	244	269

■ストローク別質量

ストローク	210	260
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.0
	ブレーキ有り	6.1
	6.2	6.3

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

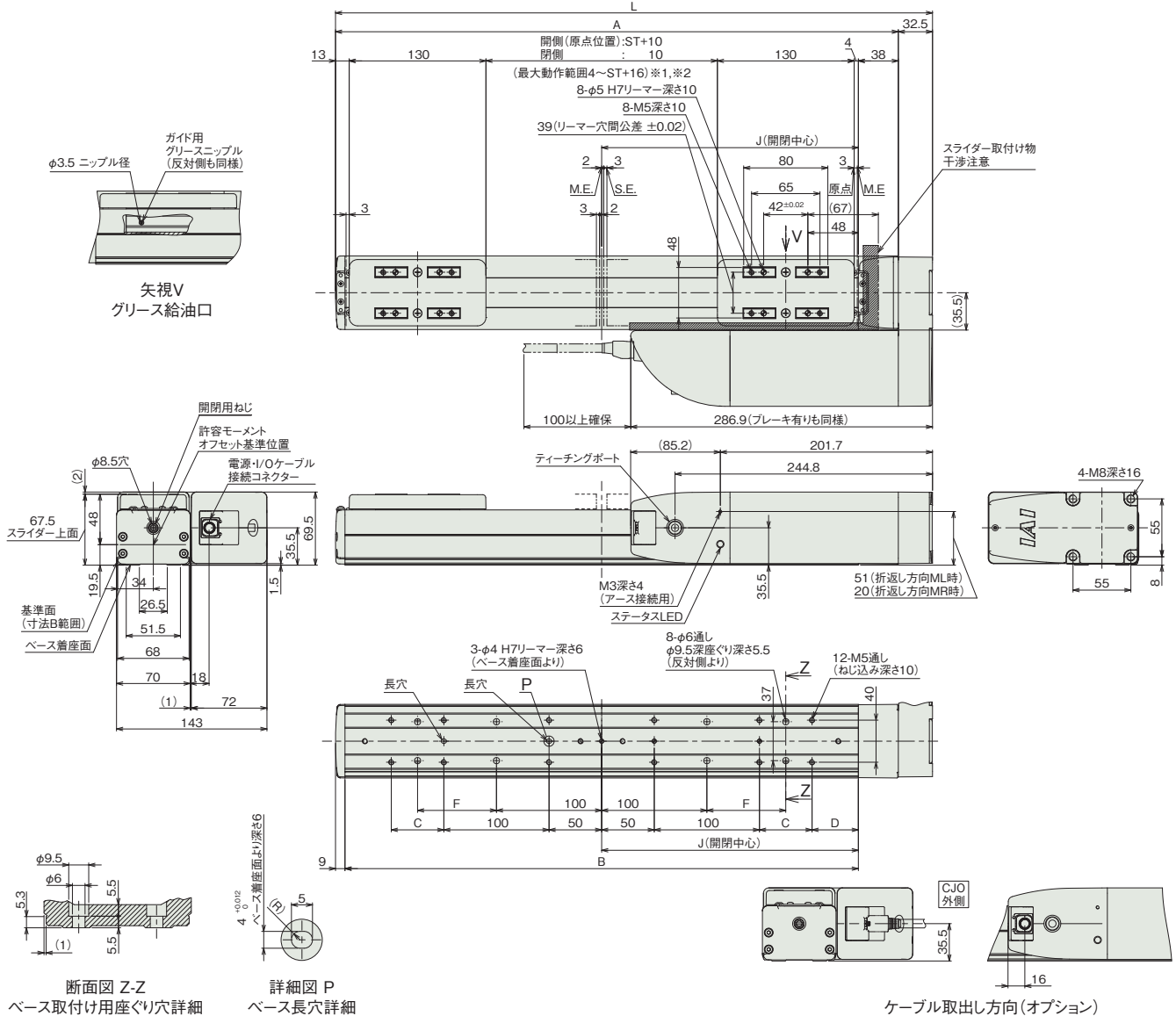
RCP4

RCP2

■RCP6S-GRST7R

※1 原点復帰を行った場合は両スライダが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。
 ※2 両スライダは同時に反対方向に動作します。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合は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: 開閉ストローク
 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

L	ストローク		210	260
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	567.5
A			535	585
B			488	538
C			50	100
D			44	19
F			75	100
J			244	269

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		210	260
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	6.1
			6.2	6.4

■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						
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。

選定
 注意事項
 非掲載機種
 パルスブレス
 サイボブレス
 グリッパ
 ロータリー
 特殊用途機種
 オプション/資料
 ケーブル型式
 一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式一覧表

RCP4-GRSML

スライド 2ツ爪 本体幅 50mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP4 - GRSML - I - 28P - 30 - 14

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 28mmサイズ	減速比 30 1/30	ストローク 14 14mm (片側7mm)	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
14	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-321	-
防錆黒色被膜処理	AR	6-321	-
原点逆仕様	NM	6-326	-

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。
 □□□はケーブル長さを記入。(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

- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- 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。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

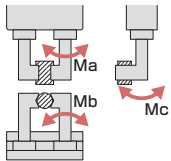
RCP2

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
リード	ボールねじリード (mm)	1.88相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	87
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	94
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	7
	最大ストローク (mm) (片側)	7

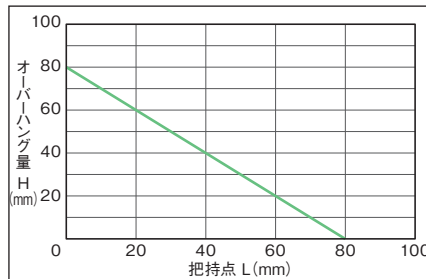
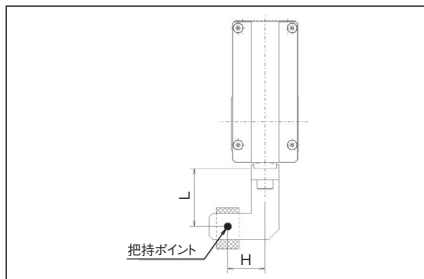
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	0.3mm以下
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時閉側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 1.9N·m
	Mb: 2.7N·m
	Mc: 4.6N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	356N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

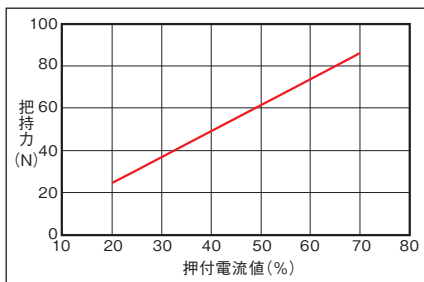
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

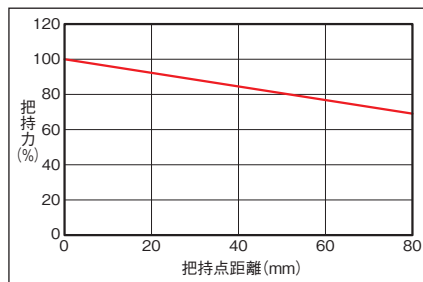
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

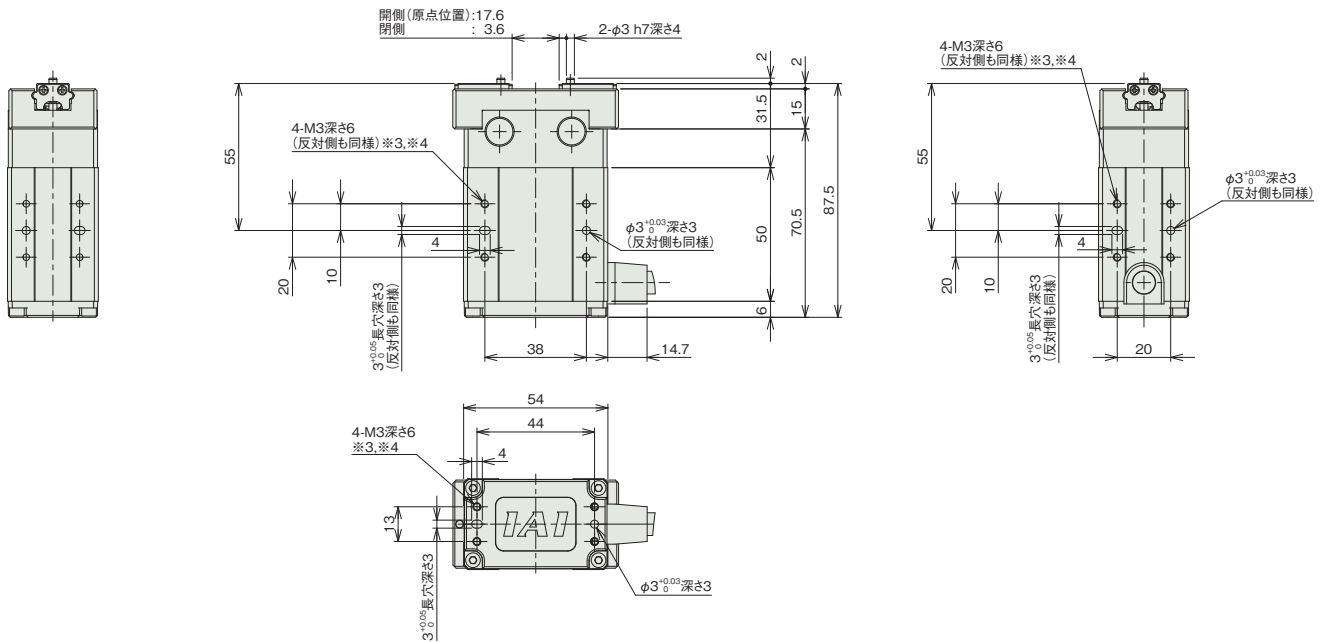
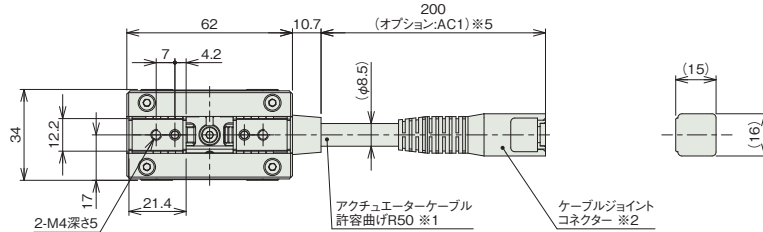
RCD

RCP6

RCP4

RCP2

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
- ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
- ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。(注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。



■質量

項目	内容
質量	0.5kg

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。

GRS	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								
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
RCP6	PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP2	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

パルスレス
サーボレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

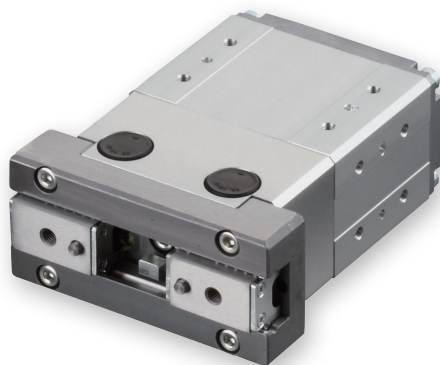
RCP4-GRSLL

スライド 2ツ爪 本体幅 70mm 24v パルスモーター

■型式項目

RCP4 - GRSLL - I - 35P - 30 - 22

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	減速比 30 1/30	ストローク 22 22mm (片側11mm)	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
22	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-321	-
防錆黒色被膜処理	AR	6-321	-
原点逆仕様	NM	6-326	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準	オプション	標準	オプション
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 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)



選定上の注意

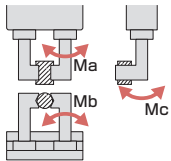
- (1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
- (3) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- (4) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- (5) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
リード	ボールねじリード (mm)	2.52相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	140
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	125
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	11
	最大ストローク (mm) (片側)	11

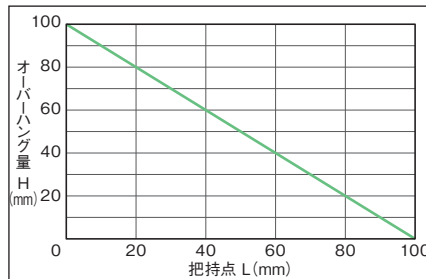
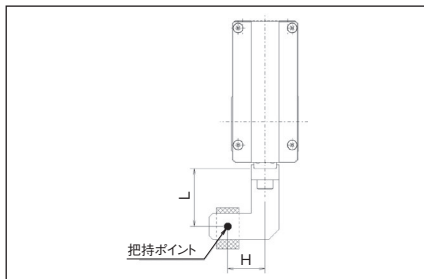
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	0.3mm以下
バックラッシュ	片側0.4mm以下 (但しスプリングにより常時閉側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 3.8N・m
	Mb : 5.5N・m Mc : 9.5N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	558N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

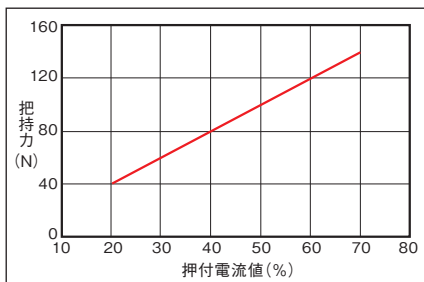
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

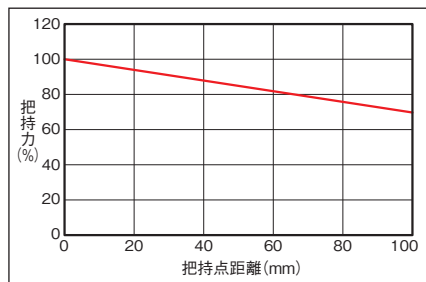
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

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

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
- ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
- ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。(注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

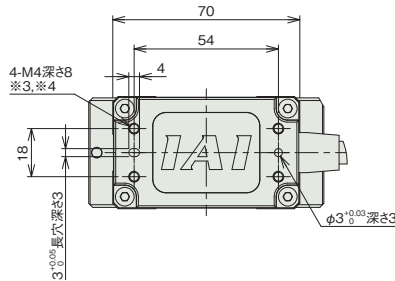
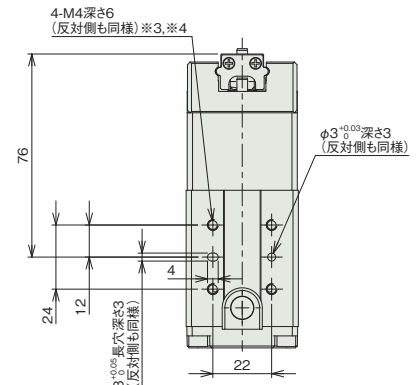
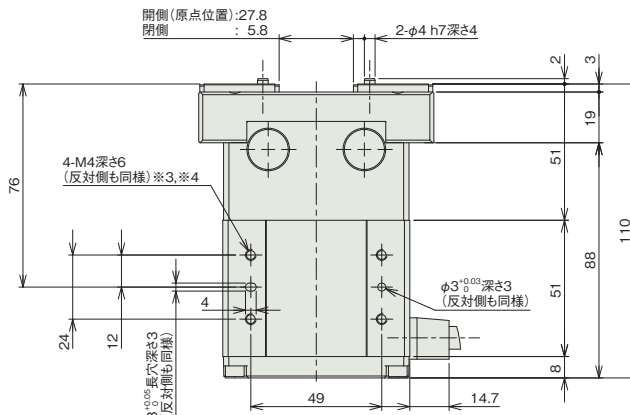
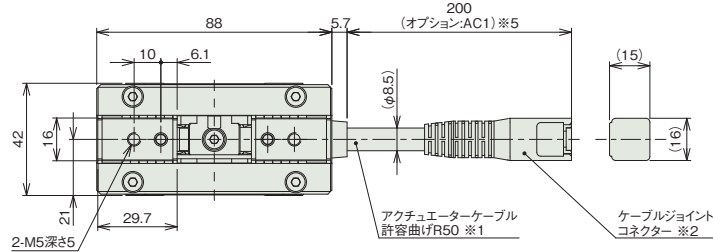
グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表



質量

項目	内容
質量	1.0kg

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。

GRS	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																
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
RCP6	PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP2	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

パルスレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4-GRSWL

スライド 2ツ爪 本体幅 80mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP4 - GRSWL - I - 42P - 28 - 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	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	減速比 28 1/28	ストローク 30 30mm (片側15mm)	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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	------------------	---------------------------------	-------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-321	-
防錆黒色被膜処理	AR	6-321	-
原点逆仕様	NM	6-326	-

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。
 □□□はケーブル長さを記入。(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



- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- 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。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

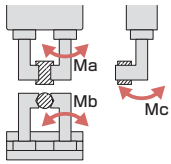
RCP2

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/28	
リード	ボールねじリード (mm)	3.14相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	220
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	157
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	15
	最大ストローク (mm) (片側)	15

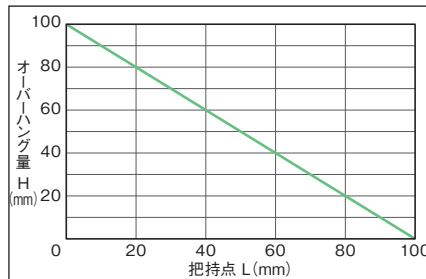
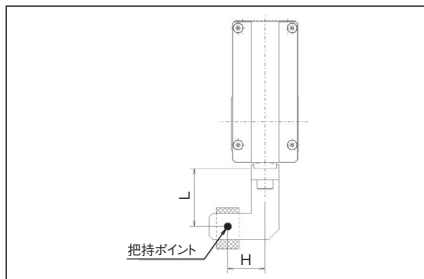
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	0.3mm以下
バックラッシュ	片側0.4mm以下 (但しスプリングにより常時閉側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 5.1N·m
	Mb: 7.2N·m
	Mc: 12.4N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	651N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

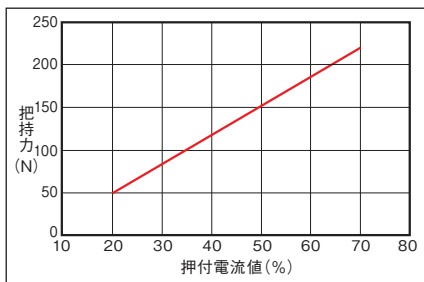
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

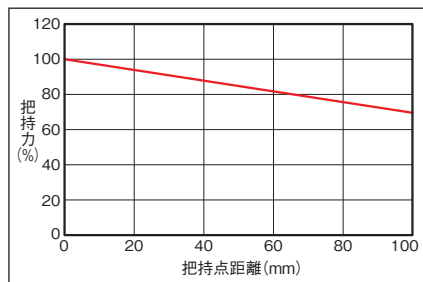
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

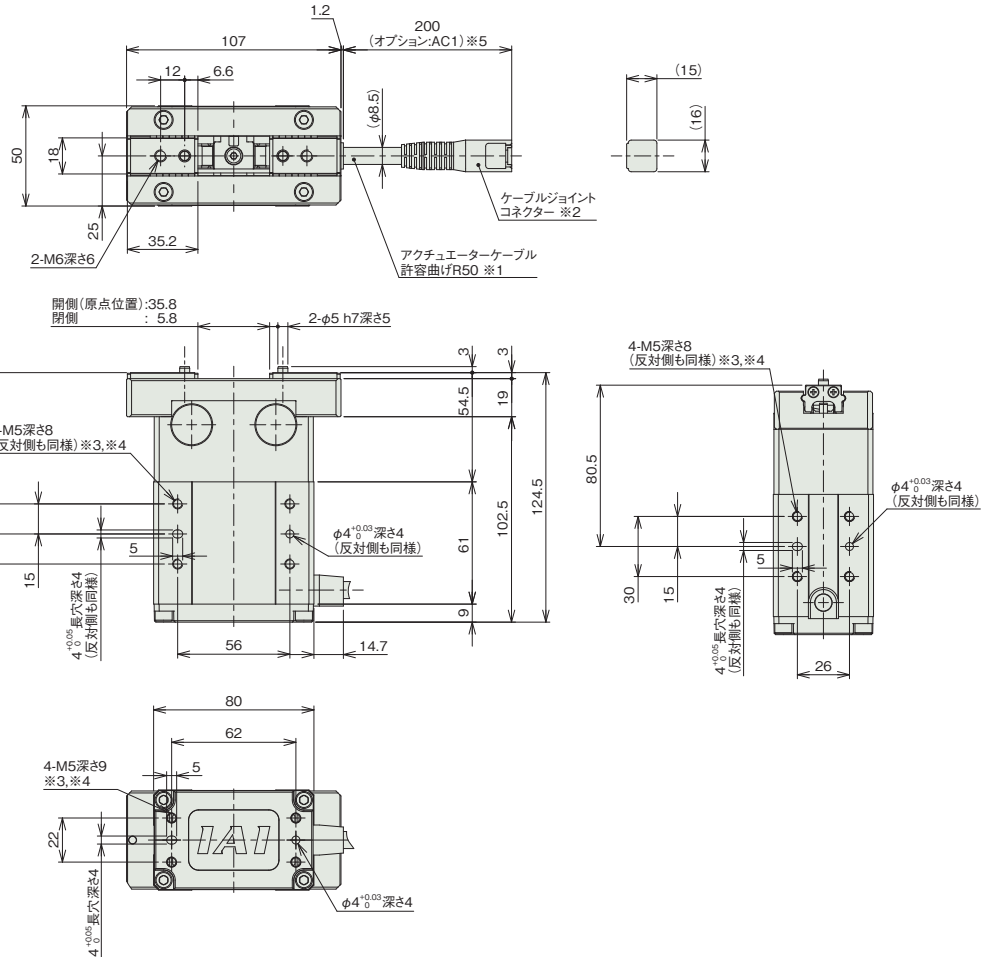
RCD

RCP6

RCP4

RCP2

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
 - ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
 - ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。



■質量

項目	内容
質量	1.6Kg

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。

GRS	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															
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
RCP6	PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP2	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

パルス・ブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

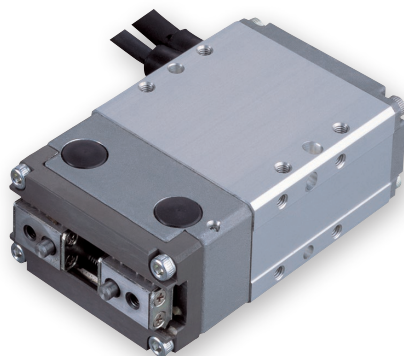
RCP2-GRSS

スライド 2ツ爪 本体幅 40mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP2 - GRSS - I - 20P - 30 - 8 - [] - [] - []

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 20P パルスモーター 20□サイズ	減速比 30 減速比 1/30	ストローク 8mm (片側4mm)	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
8	-

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
防錆黒色被膜処理	AR	6-321	-
原点逆仕様	NM	6-326	-
フランジブラケット	FB	6-323	-
シャフトブラケット	SB	6-328	-

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)	-	-	-	-
	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

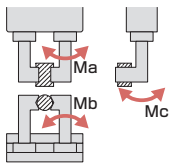
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 6-27 ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
リード	ボールねじリード (mm)	1.57相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	14
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	78
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	4
	最大ストローク (mm) (片側)	4

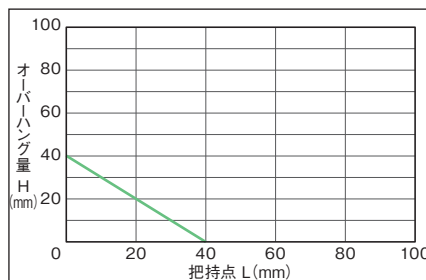
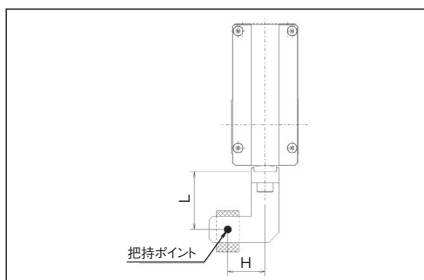
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア+はずばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.05mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 0.5N·m
	Mb : 0.5N·m
	Mc : 1.5N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
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

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

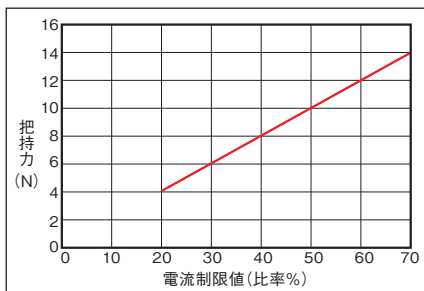
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

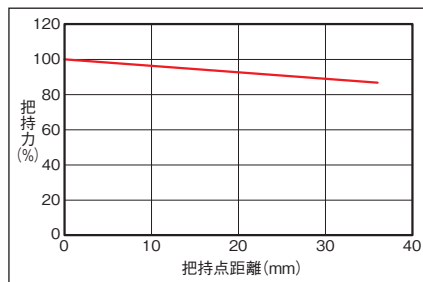
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

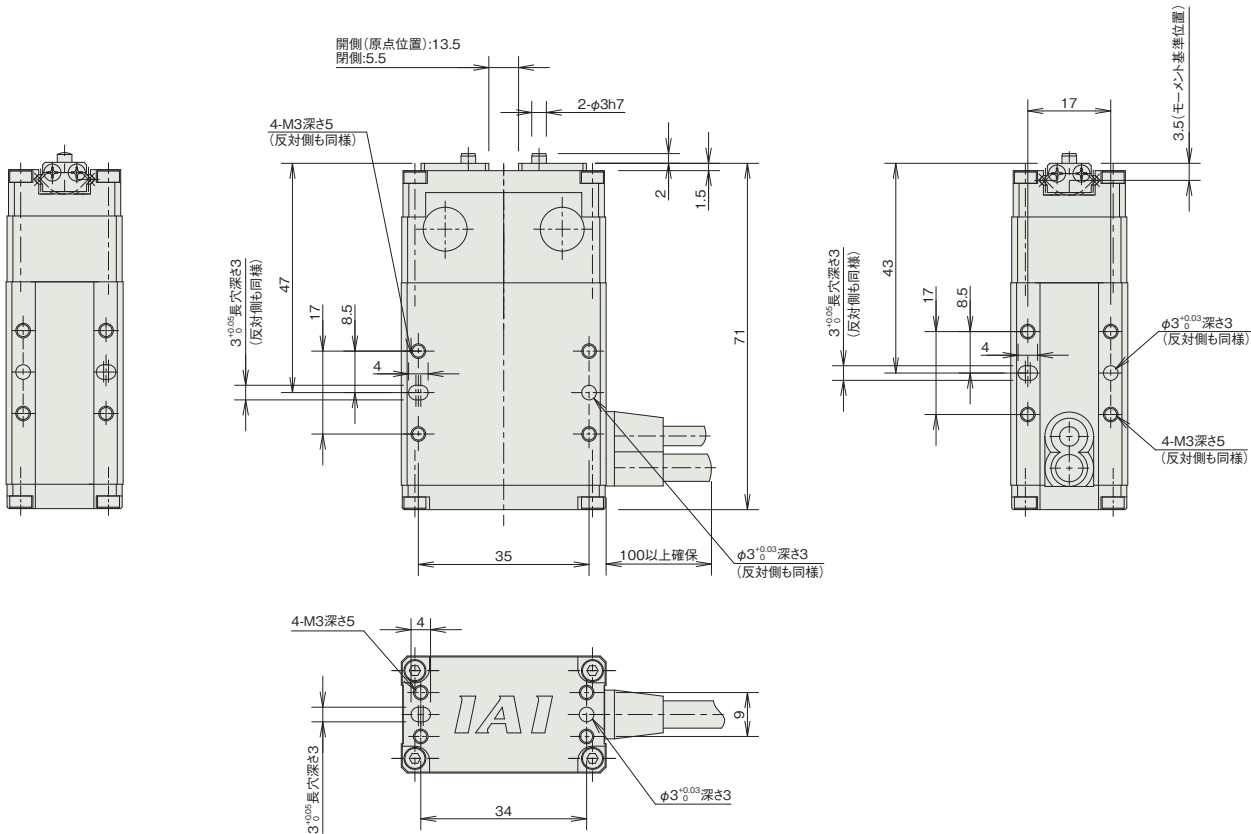
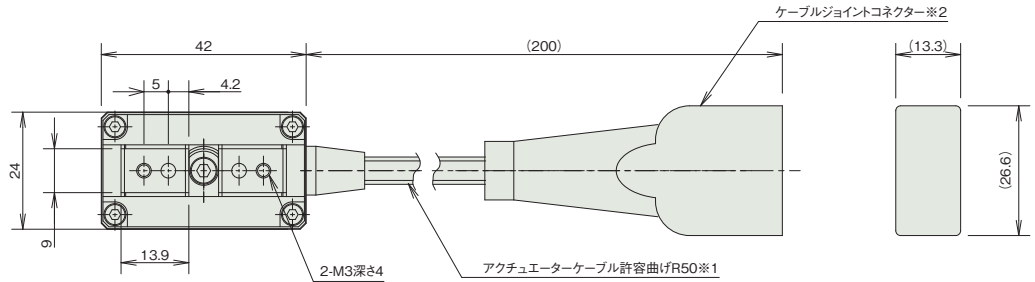
RCD

RCP6

RCP4

RCP2

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 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。
 (注) スライダーは開側が原点となります。
 (注) 標準は開側が原点となります。



■質量

項目	内容
質量	0.2kg

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。

GRS	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				
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
RCP6	PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP2	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

パルスレス
サーボレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GRS

スライド

2ツ爪

本体幅
70mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2		GRS		I		20P		1		10									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 インクリメンタル	20P	減速比 1	1	ストローク 10mm (片側5mm)	10	適応コントローラ	ケーブル長		オプション								
			パルスモーター 20□サイズ	減速比 1/1				P3	P4	N	無し	下記オプション 価格表参照							
								P5	RCON RSEL	P	1m								
										S	3m								
										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
10	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	6-323	-
シャフトブラケット	SB	6-328	-

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)	-	-
		-	-

(注) ロボットケーブルです。



選定上の
注意

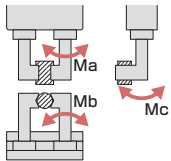
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	送りねじリード(mm)	1.0相当
把持動作	最大把持力(N) (両側)	21
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	33
	最低速度(mm/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力(kgf)	-
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	5
	最大ストローク(mm) (片側)	5

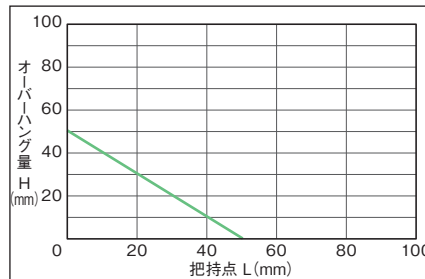
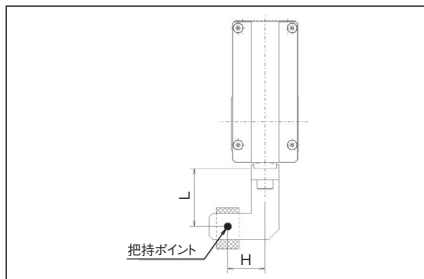
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 6.3N·m
	Mb: 6.3N·m Mc: 7.0N·m
動的許容モーメント	-
	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	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

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

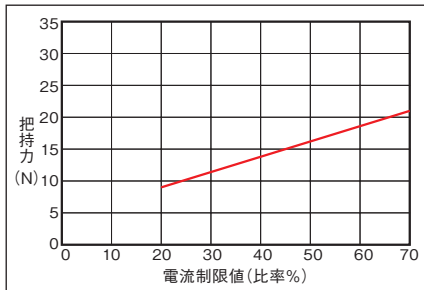
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

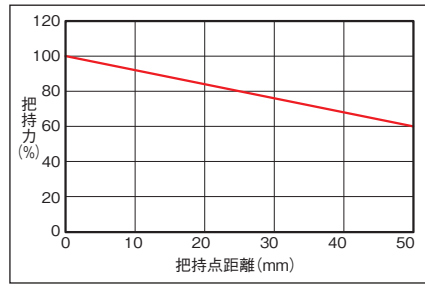
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

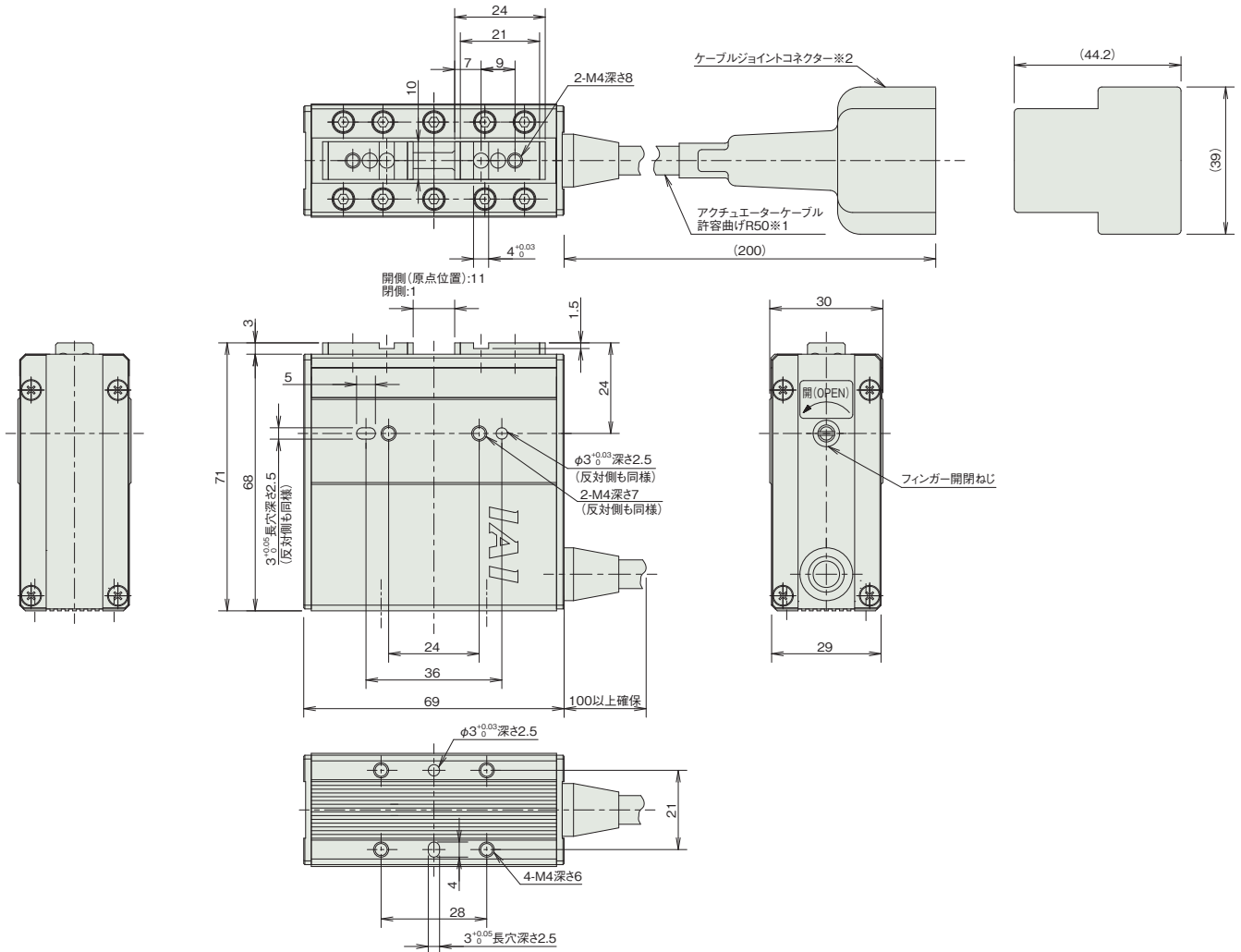
RCD

RCP6

RCP4

RCP2

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 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。
 (注) スライダーは開側が原点となります。
 (注) 標準は開側が原点となります。
 (注) スライダーのタップ穴以外の穴は本体に取付けるための穴ですので、フィンガの位置決め穴には使用出来ません。フィンガの位置決めにはキープ溝をご使用ください。



■質量

項目	内容
質量	0.4kg

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。

GRS	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															
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
RCP6	PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP2	RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RCP2	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

パルスレス
サーボレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GRM

スライド 2ツ爪 本体幅 70mm 24Vパルスモーター

型式項目

RCP2 - GRM - I - 28P - 1 - 14

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	減速比 1 減速比 1/1	ストローク 14 14mm (片側7mm)	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	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
14	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	6-323	-
シャフトブラケット	SB	6-328	-

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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定上の
注意



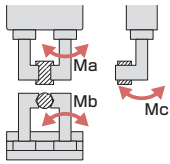
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	送りねじリード(mm)	1.1相当
把持動作	最大把持力(N) (両側)	80
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	36
	最低速度(mm/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力(kgf)	-
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	7
	最大ストローク(mm) (片側)	7

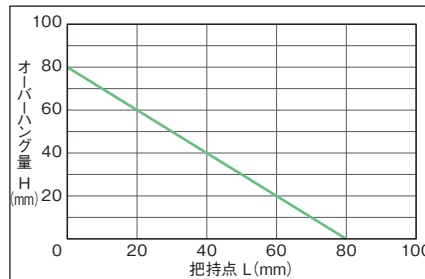
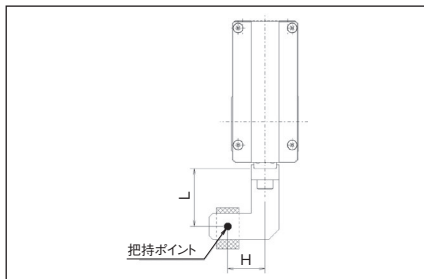
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 6.3N·m
	Mb: 6.3N·m
動的許容モーメント	Mc: 8.3N·m
	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	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

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

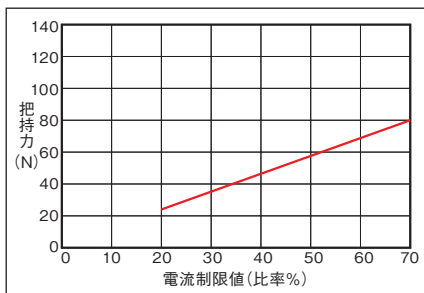
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

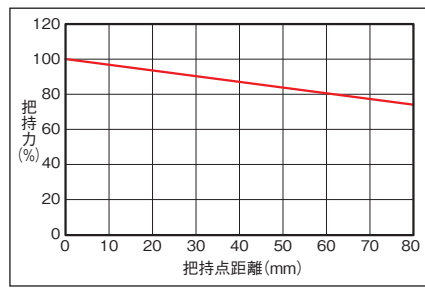
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

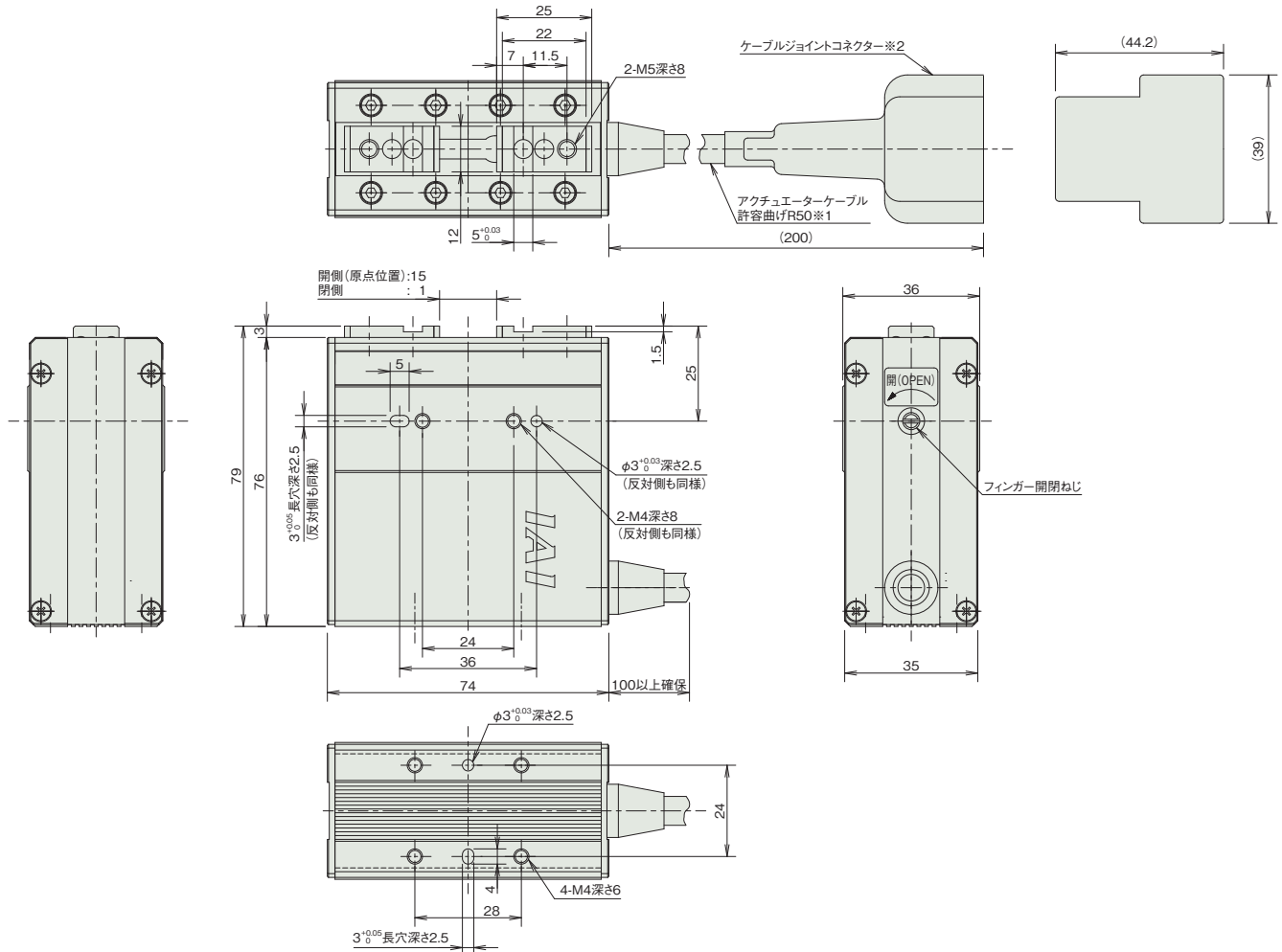
RCD

RCP6

RCP4

RCP2

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 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。
 (注) スライダーは開側が原点となります。
 (注) 標準は開側が原点となります。
 (注) スライダーのタップ穴以外の穴は本体に取付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めにはキープ溝をご使用ください。



■質量

項目	内容
質量	0.58kg

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。

GRS	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															
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
RCP6	PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP2	RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-57
RCP2	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

パルス・プレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GRHM

スライド 2ツ爪 本体幅 120mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP2 - GRHM - I - 35P - 2 - 32

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 2 送りねじ リード2	ストローク 32 32mm (片側16mm)	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
32	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	6-322	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	6-322	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	6-322	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	6-322	-
フランジブラケット	FB	6-323	-
シャフトブラケット	SB	6-328	-

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

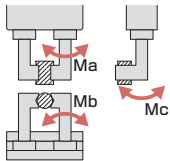
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	送りねじリード (mm) 2相当	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	125
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	100
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	16
	最大ストローク (mm) (片側)	16

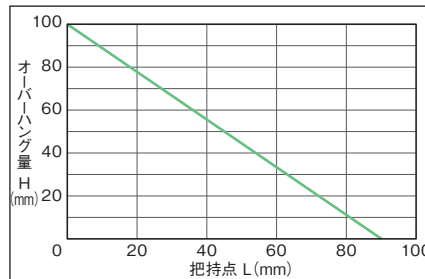
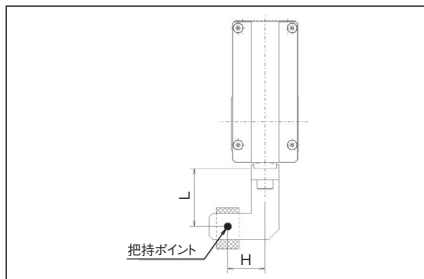
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 11.7N·m
	Mb: 16.7N·m Mc: 46.5N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

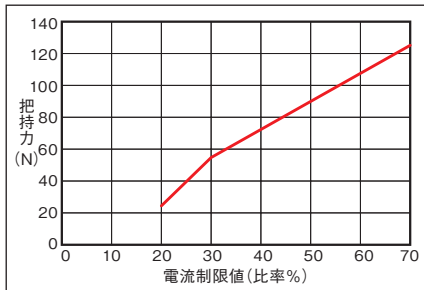
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

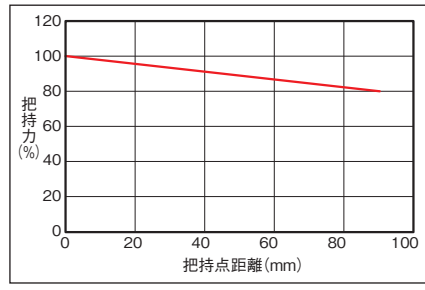
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

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

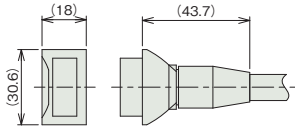
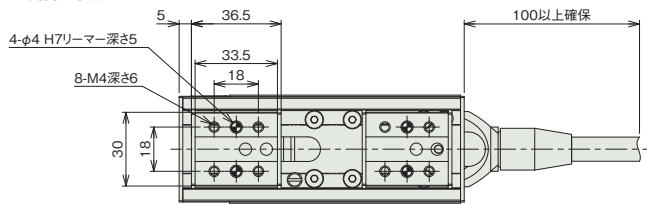
2次元 CAD 3次元 CAD

注意事項

(注) スライダーは開側が原点となります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド

非掲載機種



ケーブル接続部

パルスブレス
サーボブレス

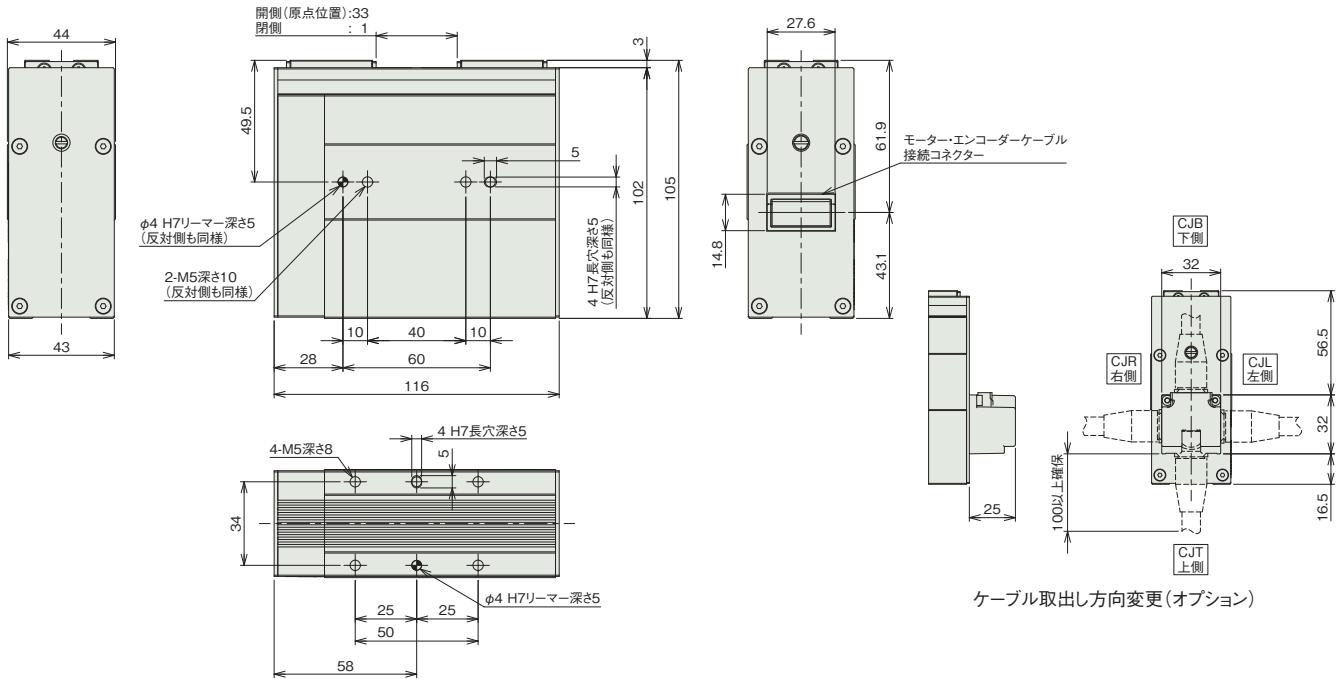
グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表



ケーブル取出し方向変更(オプション)

質量

項目	内容
質量	1.14kg

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。

GRS	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															
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
RCP6	PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP2	RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-57
RCP2	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

パルス・プレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

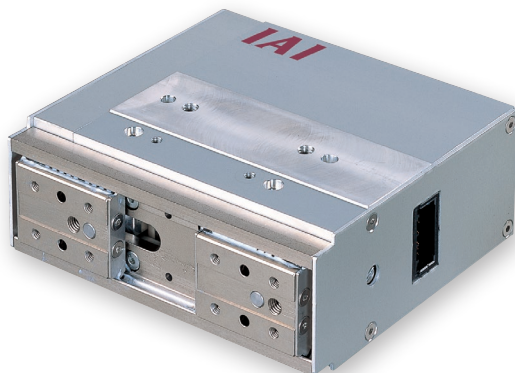
ケーブル型式
一覧表

RCP2-GRHB

スライド 2ツ爪 本体幅 130mm 24Vパルスモーター

■ 型式項目

RCP2		GRHB		I		42P		2		40																							
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	II	インクリメンタル	42P	モーター種類	パルスモーター	42□サイズ	2	リード	送りねじ	リード2	40	ストローク	40mm	(片側20mm)	適応コントローラー	P3	PCON	MSEL	P5	RCON	RSEL	ケーブル長	N	無し	1m	3m	5m	長さ指定	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
40	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	6-322	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	6-322	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	6-322	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	6-322	-
フランジブラケット	FB	6-323	-
シャフトブラケット	SB	6-328	-

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

- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 6-27 ページをご参照ください。
- 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。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

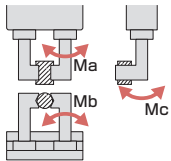
RCP2

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	送りねじリード (mm) 2相当	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	200
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	100
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	20
	最大ストローク (mm) (片側)	20

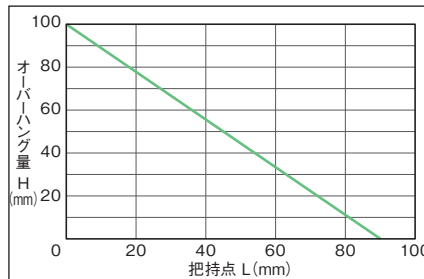
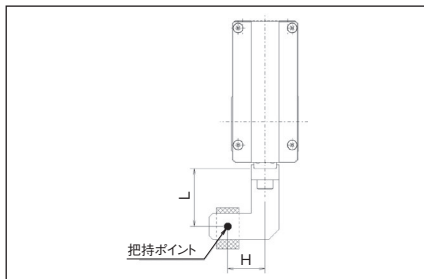
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 15.7N·m
	Mb: 26.4N·m Mc: 59.8N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

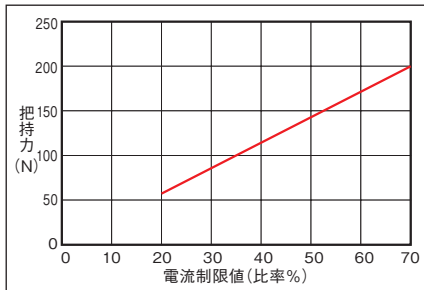
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

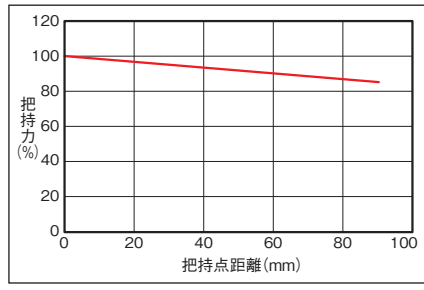
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

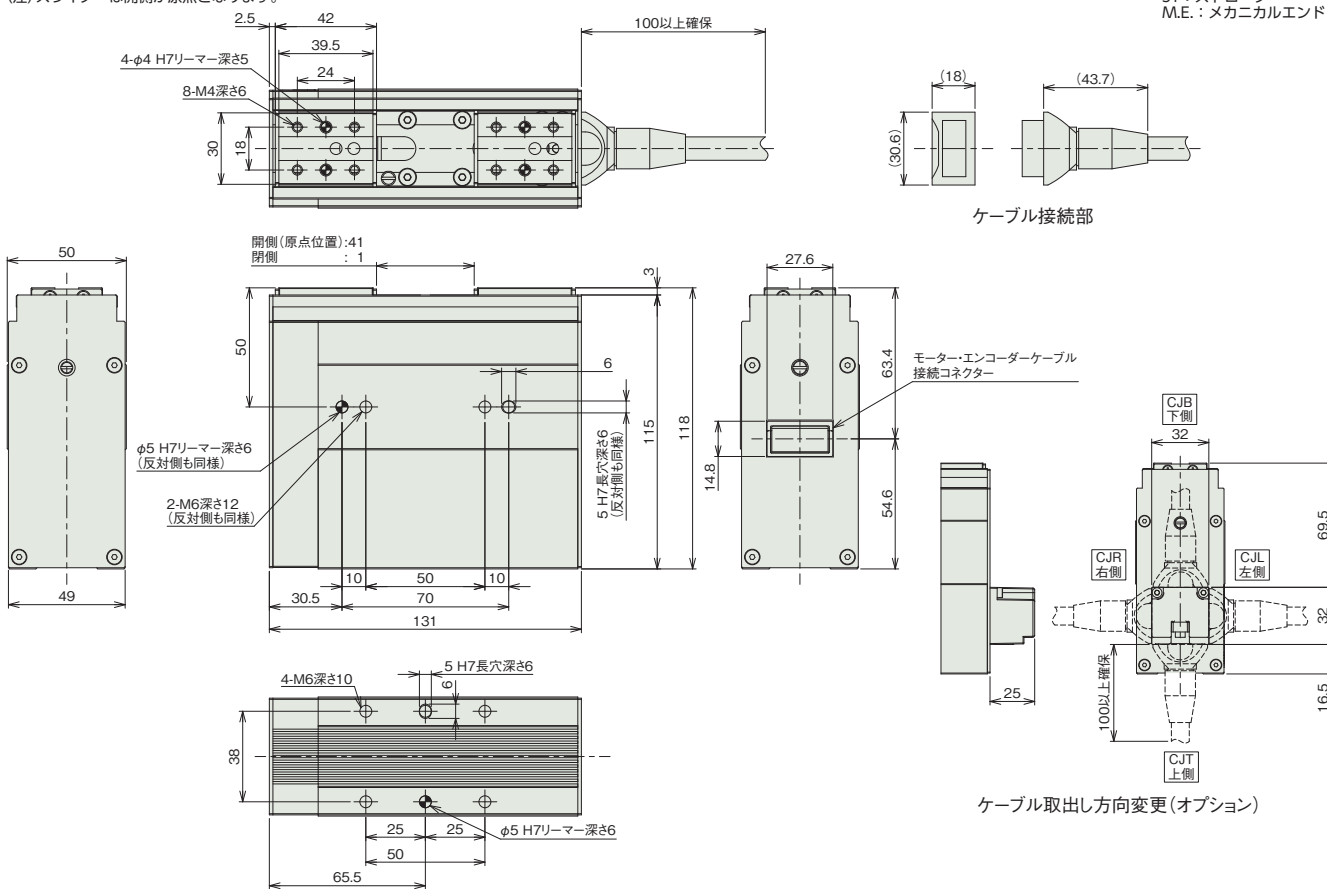
寸法図

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) スライダーは開側が原点となります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



質量

項目	内容
質量	1.5kg

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。

GRS	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															
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
RCP6	PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP2	RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-57
RCP2	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

パルス・ブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式一覧表

RCP2-GRST

スライド 2ツ爪 本体幅 130mm 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2 - GRST - 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	減速比 1 減速比1/1 高速タイプ 2 減速比1/2 標準タイプ	ストローク 40 40mm 60 60mm 80 80mm 100 100mm 120 120mm 150 150mm	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
40	-
60	-
80	-
100	-
120	-
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	6-326	-
ケーブル底面取出し (注1)	A0	6-321	-
ケーブル側面取出し (注1)	A1	6-321	-

(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)	-	-
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] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- 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。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

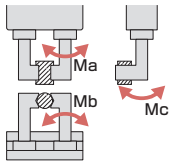
RCP2

メインスペック

項目		内容	
減速比		1/1	1/2
リード	ボールねじリード (mm)	2.27相当	1.05相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	20	40
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	75	34
	最低速度 (mm/s) (片側)	5	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	20	20
	最大ストローク (mm) (片側)	75	75

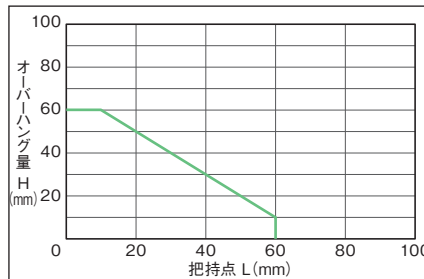
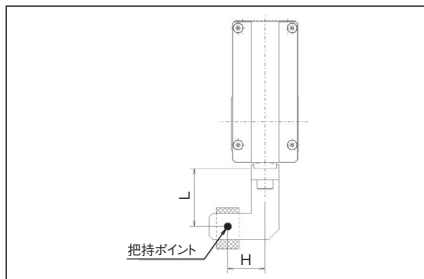
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ウォーム・ラックギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	-
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 2.93N·m
	Mc : 5.0N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

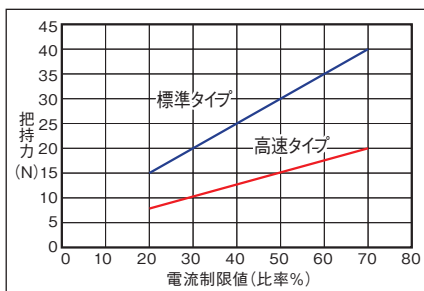
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力

■把持力と電流制限値の相関図



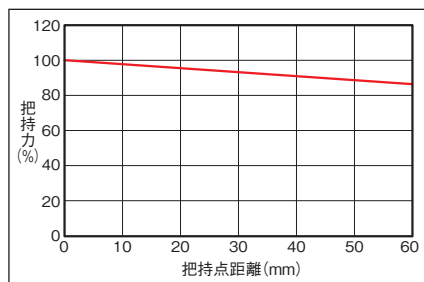
(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。

(注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

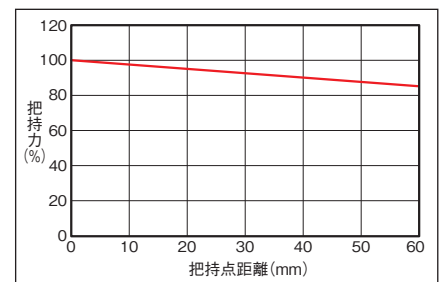
■把持点距離と把持力の目安

標準タイプ



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

高速タイプ



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

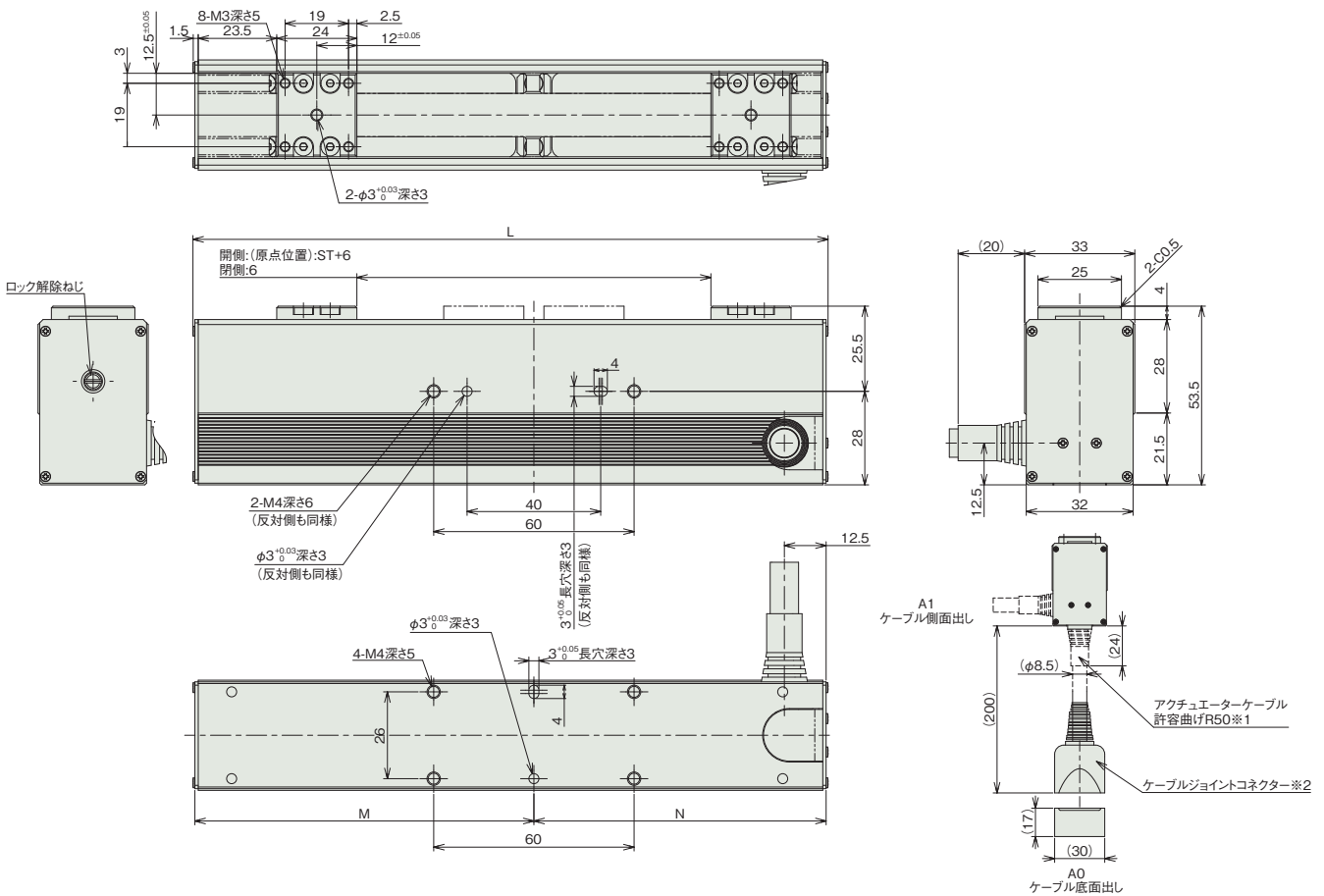
RCP6

RCP4

RCP2

ST: 閉閉ストローク

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 (注) スライダーは開側が原点となります。
 (注) スライダーは現状位置が原点となります。



■ストローク別寸法

ストローク	40	60	80	100	120	150
L	130	150	170	190	210	240
M	71.5	81.5	91.5	101.5	111.5	126.5
N	57.5	67.5	77.5	87.5	97.5	112.5

■ストローク別質量

ストローク	40	60	80	100	120	150
質量 (kg)	0.51	0.56	0.61	0.66	0.71	0.78

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。

GRS	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																
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
RCP6	PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP2	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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスレス
サーボレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GR3SS

スライド 3ツ爪 本体幅 60mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP2 - GR3SS		I	28P	30	10			
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 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比 30 減速比 1/30	ストローク 10 10mm (片側5mm)	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	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
10	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	6-323	-
シャフトブラケット	SB	6-328	-

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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。



選定上の注意

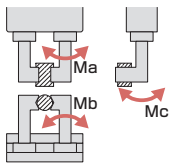
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 6-27 ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
リード	ボールねじリード (mm)	2.5相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	22
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	40
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	5
	最大ストローク (mm) (片側)	5

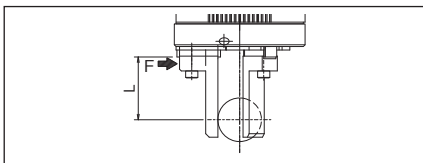
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 3.8N・m
	Mb : 3.8N・m Mc : 3.0N・m
動的許容モーメント	-
	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
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

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

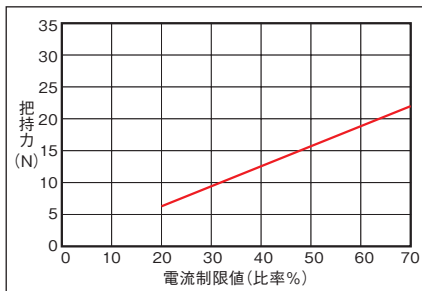
把持点距離 (L) は50mm以下でご使用ください。



(注) 把持点距離が制限範囲内であっても出来るだけ小形、軽量にしてください。フィンガーの長さや質量が大きい場合は開閉時の慣性力と曲げモーメントにより、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。

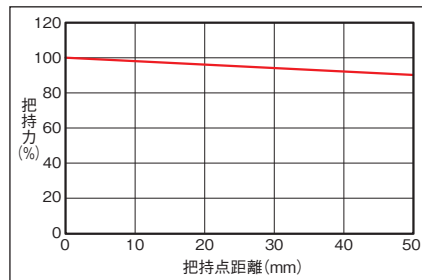
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

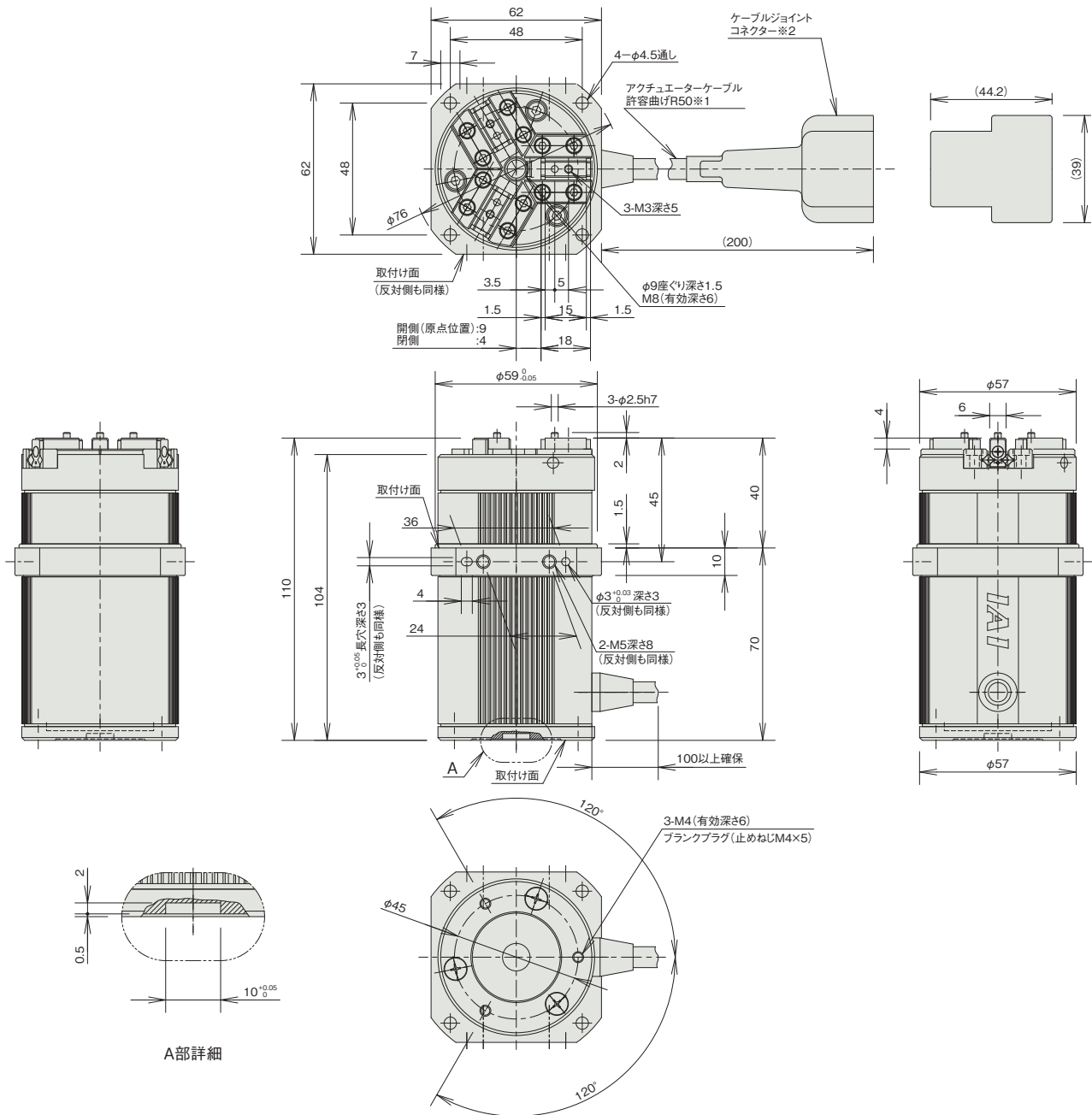
RCP4

RCP2

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 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。
 (注) 原点復帰を行った場合は原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、周囲物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



質量

項目	内容
質量	0.6kg

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。

GRS	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		
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
RCP6	PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP4	RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-57	
RCP2	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

パルス・ブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GR3SM

スライド

3ツ爪

本体幅
80
mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP2		GR3SM		I		42P		30		14							
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		減速比 30 減速比 1/30		ストローク 14mm (片側7mm)		適応コントローラ		ケーブル長		オプション 下記オプション 価格表参照			
										P3	PCON MSEL	N	無し				
										P5	RCON RSEL	P	1m				
												S	3m				
												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
14	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	6-323	-
シャフトブラケット	SB	6-328	-

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)	-	-
		-	-

(注) ロボットケーブルです。



選定上の
注意

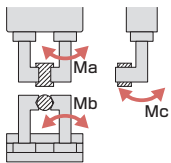
- (1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- (3) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- (4) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- (5) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
リード	ボールねじリード (mm)	3.0相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	102
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	50
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	7
	最大ストローク (mm) (片側)	7

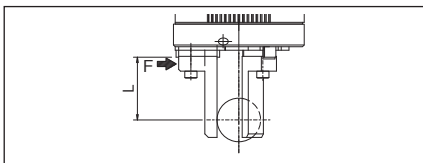
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 6.3N·m
	Mb : 6.3N·m Mc : 5.7N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	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

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

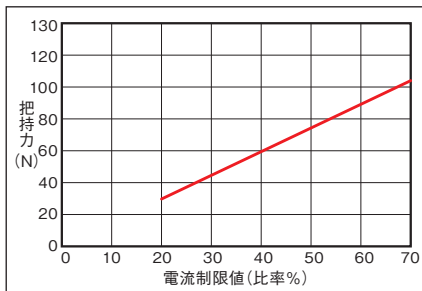
把持点距離 (L) は80mm以下でご使用ください。



(注) 把持点距離が制限範囲内であっても出来るだけ小形、軽量にしてください。フィンガーの長さや質量が大きい場合は開閉時の慣性力と曲げモーメントにより、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。

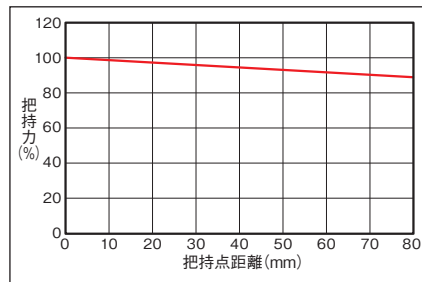
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

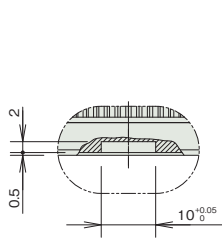
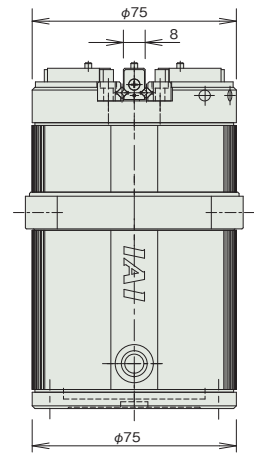
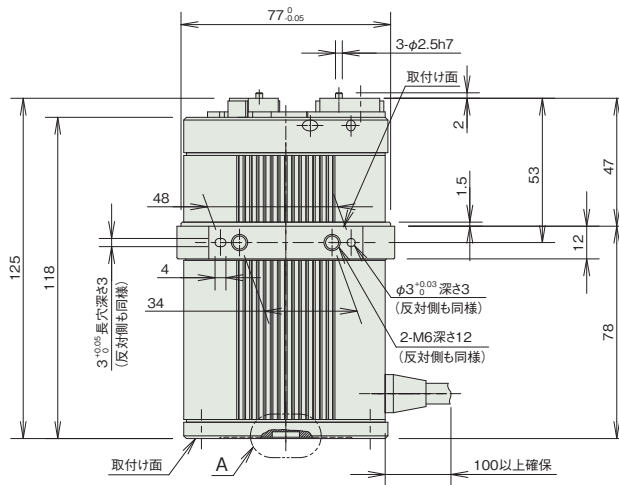
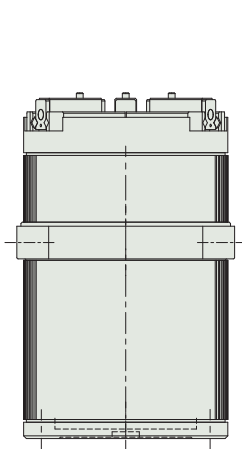
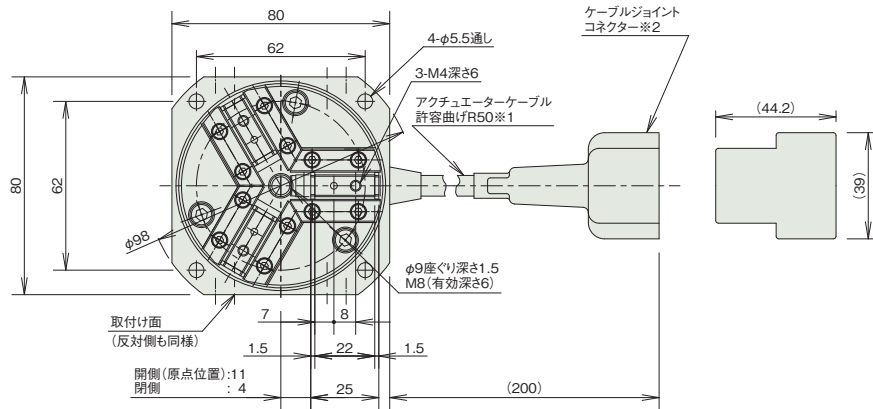
選定

寸法図

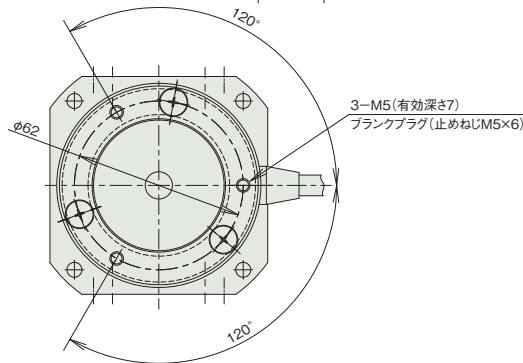
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行った場合は原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、周囲物との干渉にご注意ください。



A部詳細



質量

項目	内容
質量	1.2kg

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。

GRS	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							
RCD	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
RCP6	PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCP4	PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCP2	RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-57
RCP2	RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-

(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

パルスレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー



ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

レバータイプ

パルスモーター				
RCP2 RCP4	2 ツ爪レバー	RCP2-GRLS	6-199	
		RCP4-GRLM	6-201	
		RCP4-GRLL	6-203	
		RCP4-GRLW	6-205	
	3 ツ爪レバー	RCP2-GR3LS	6-207	
		RCP2-GR3LM	6-209	

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

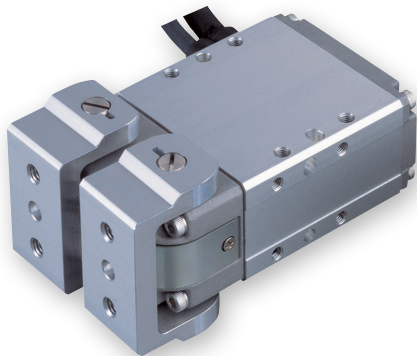
RCP2-GRLS

レバー	2ツ爪	本体幅 40mm	24V パルス モーター
-----	-----	-------------	--------------------

■型式項目

RCP2 - GRLS - I - 20P - 30 - 180

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 20P パルスモーター 20mmサイズ	減速比 30 減速比 1/30	ストローク 180 180度 (片側90度)	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 <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
------	-----	---------------------------	-------------------------------------	--------------------------	---------------------------------	------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



選定上の注意

- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-29ページをご参照ください。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(度)	標準価格
180	-

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	6-326	-
フランジブラケット	FB	6-323	-
シャフトブラケット	SB	6-328	-

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。

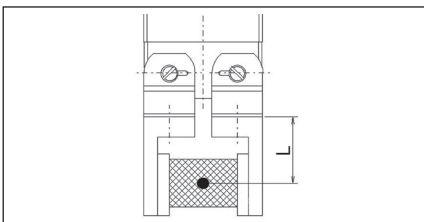
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	6.4
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	20
	最高速度(度/s) (片側)	600
アプローチ動作	最低速度(度/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ストローク(片側)	最小ストローク(度) (片側)	90
	最大ストローク(度) (片側)	90

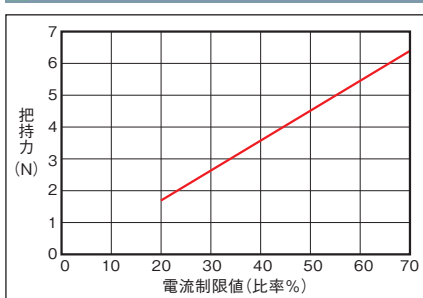
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側1度以下(ただしスプリングにより常時開閉に加圧)
ロストモーション	片側0.1度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は40mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図



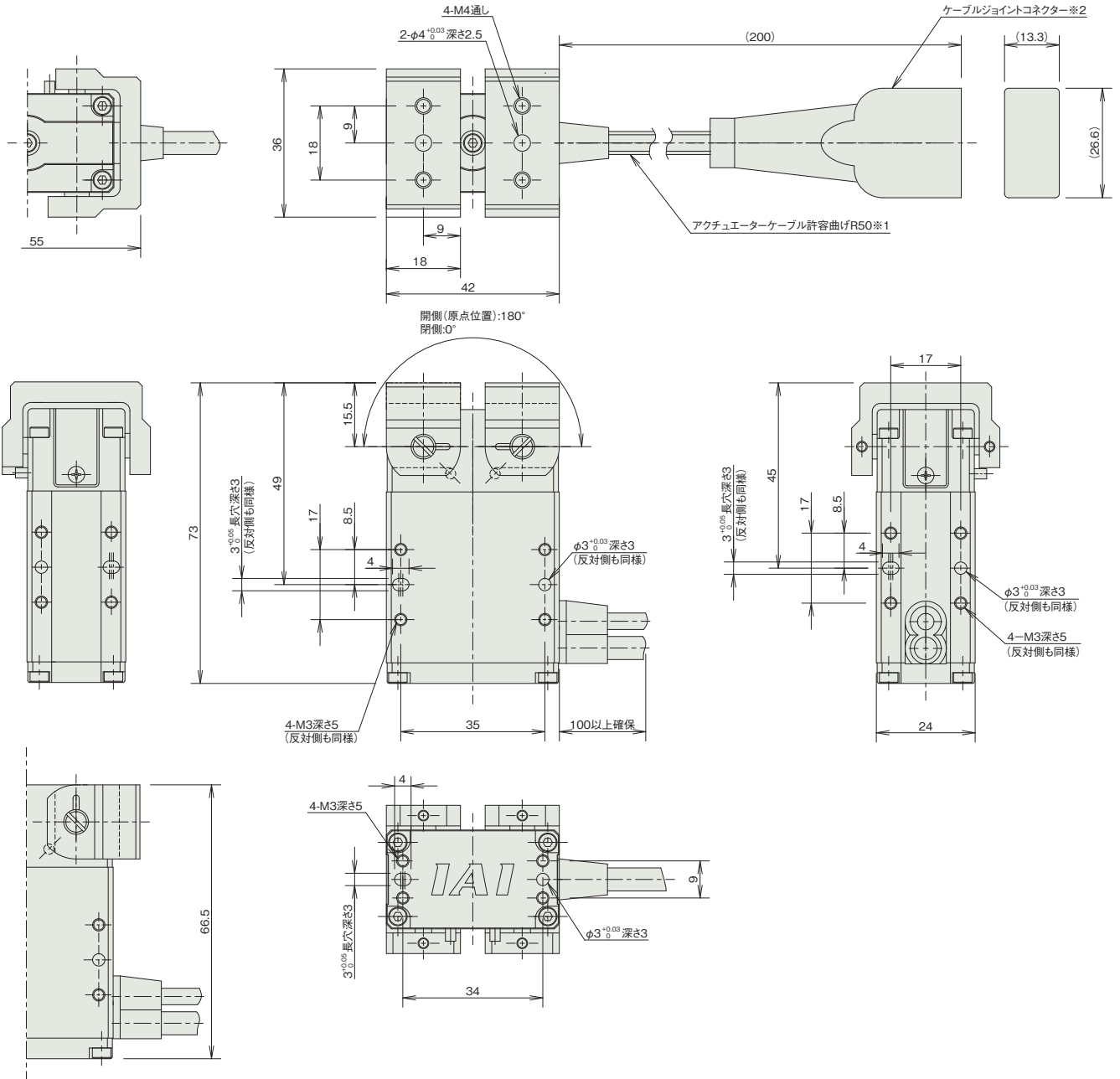
- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力 (GRLS) = $F \times 15.5 / (L + 15.5)$
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数値です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 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。
 (注) スライダーは開側が原点となります。
 (注) 標準は開側が原点となります。

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



■質量

項目	内容
質量	0.2kg

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	DC24V	● ※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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4-GRLM

レバー 2ツ爪 本体幅 50mm 24Vパルスモーター

型式項目

RCP4 - GRLM - I - 28P - 30 - 180

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 28mmサイズ	減速比 30 1/30	ストローク 180 180度 (片側90度)	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
------	-----	---------------------------	-------------------------------------	----------------	---------------------------------	-------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(度)	標準価格
180	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-321	-
原点逆仕様	NM	6-326	-

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)	-	-
	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: CB-ADPC2-MPA(-RB)

選定上の注意

- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-29ページをご参照ください。
- 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。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

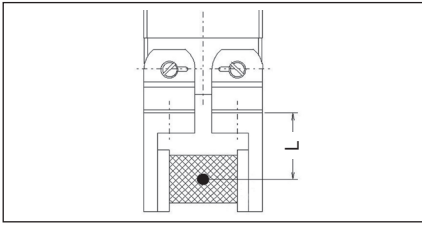
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	35
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	20
アプローチ動作	最高速度(度/s) (片側)	600
	最低速度(度/s) (片側)	20
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ストローク(片側)	最小ストローク(度) (片側)	90
	最大ストローク(度) (片側)	90

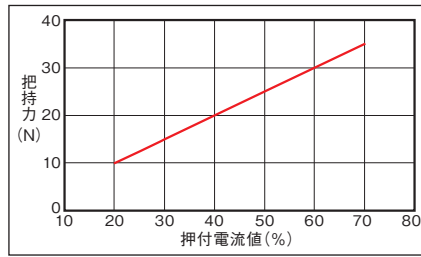
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰精度	1度以下
バックラッシュ	片側2.5度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.3度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	49N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は100mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図

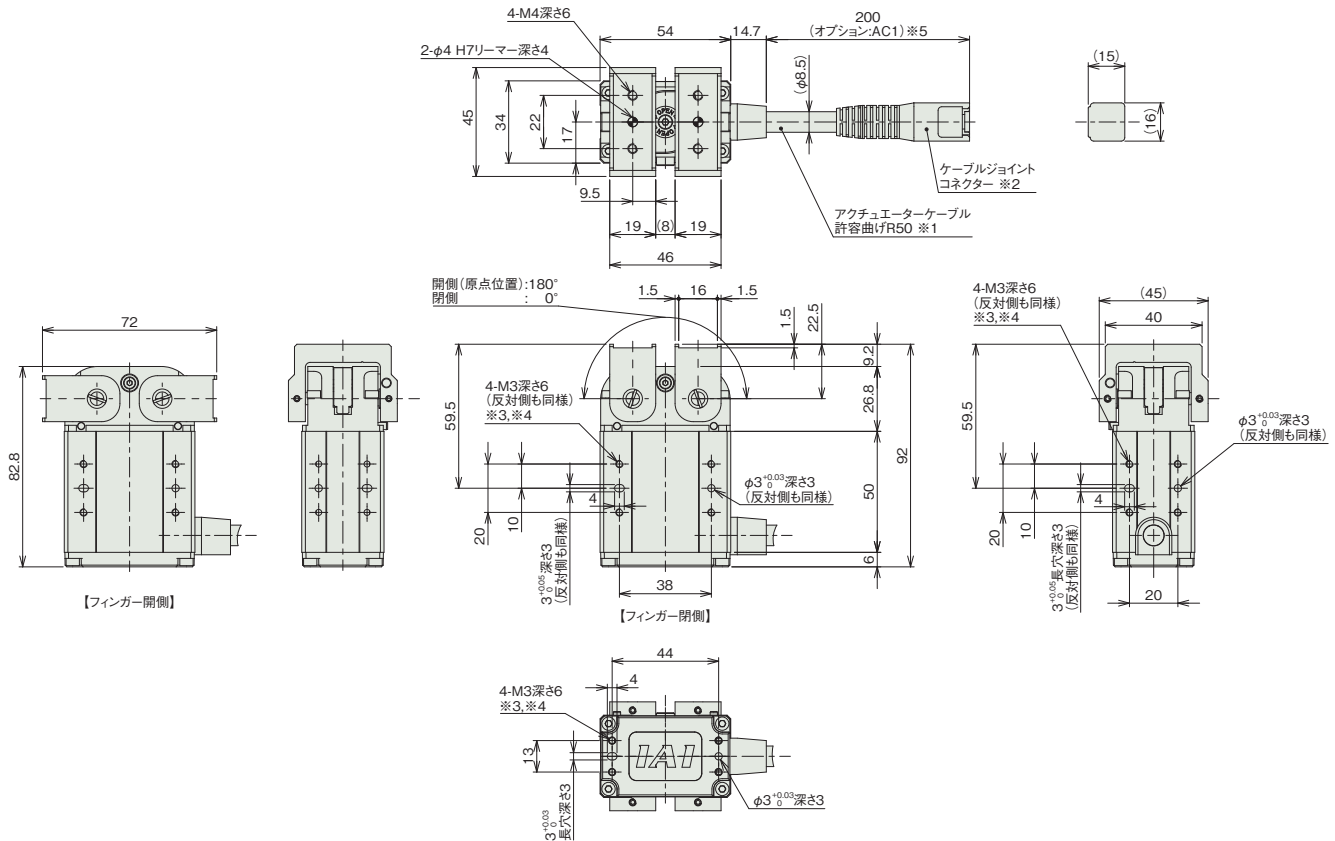


- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力 (GRLM) = $F \times 20 / (L + 20)$
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
 - ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
 - ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を開側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。

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



質量

項目	内容
質量	0.5kg

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

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

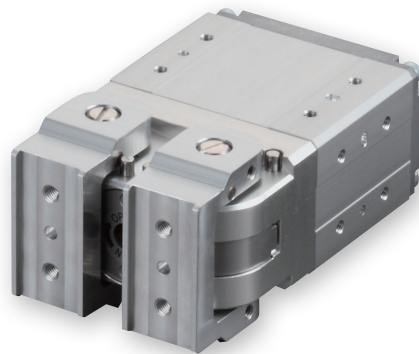
RCP4-GRLL

レバー	2ツ爪	本体幅 70mm	24V パルス モーター
-----	-----	-------------	--------------------

型式項目

RCP4 - GRLL - I - 35P - 30 - 180

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	減速比 30 1/30	ストローク 180 180度 (片側90度)	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 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(度)	標準価格
180	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-321	-
原点逆仕様	NM	6-326	-

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: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

(1) [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。

(2) [メインスペック] の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。

(3) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-29ページをご参照ください。

(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) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

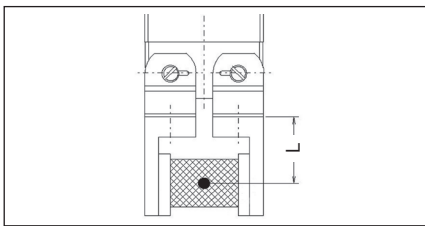
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	60
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	20
アプローチ動作	最高速度(度/s) (片側)	600
	最低速度(度/s) (片側)	20
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ストローク(片側)	最小ストローク(度) (片側)	90
	最大ストローク(度) (片側)	90

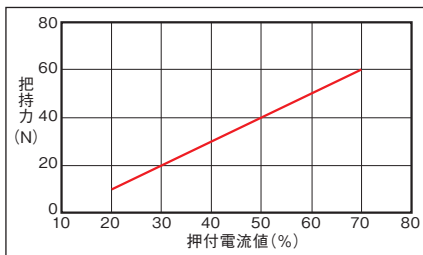
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰精度	1度以下
バックラッシュ	片側2.5度以下(但しスプリングにより常時開閉に加圧)
ロストモーション	片側0.3度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	73.5N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は100mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図

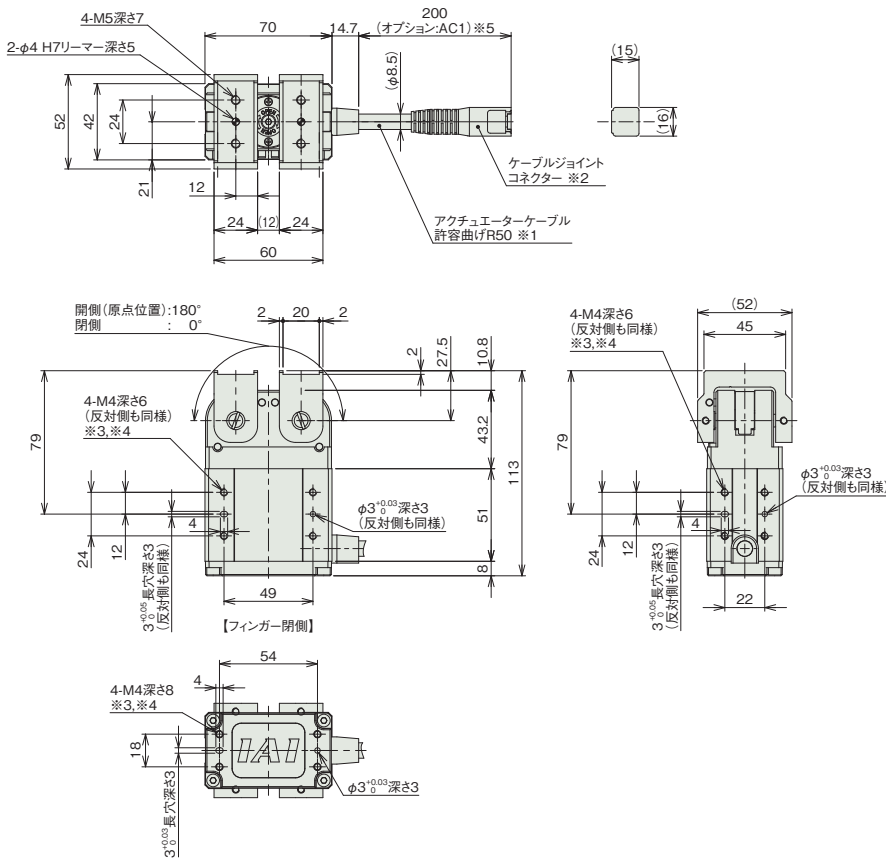


- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力(GRLL) = $F \times 26 / (L + 26)$
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
 - ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
 - ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。

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



質量

項目	内容
質量	1.0kg

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		
				ボジショナー	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	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	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)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	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

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP4-GRLW

レバー

2ツ爪

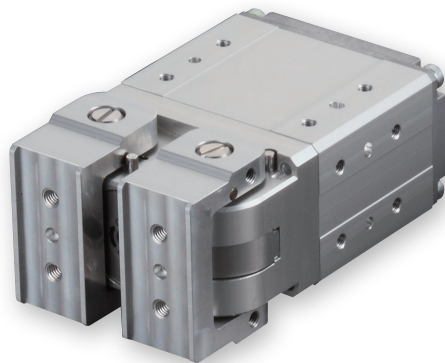
本体幅
80mm

24V
パルス
モーター

型式項目

RCP4 - GRLW - I - 42P - 28 - 180 - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 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	減速比 28 1/28	ストローク 180 180度 (片側90度)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCAN 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(度)	標準価格
180	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-321	-
原点逆仕様	NM	6-326	-

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。
□□□はケーブル長さを記入。(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] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-29ページをご参照ください。
- 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。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

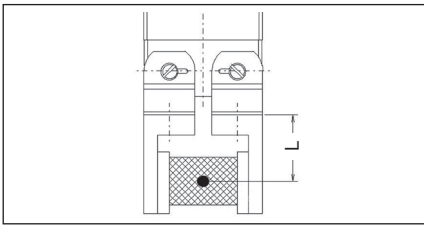
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/28	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	90
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	20
アプローチ動作	最高速度(度/s) (片側)	643
	最低速度(度/s) (片側)	20
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ストローク(片側)	最小ストローク(度) (片側)	90
	最大ストローク(度) (片側)	90

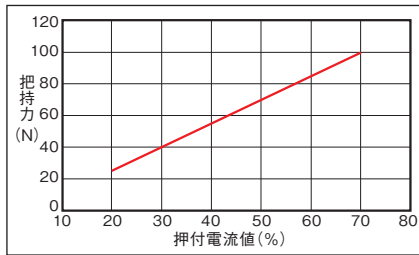
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰精度	1度以下
バックラッシュ	片側2.5度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.3度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	127N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は100mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図

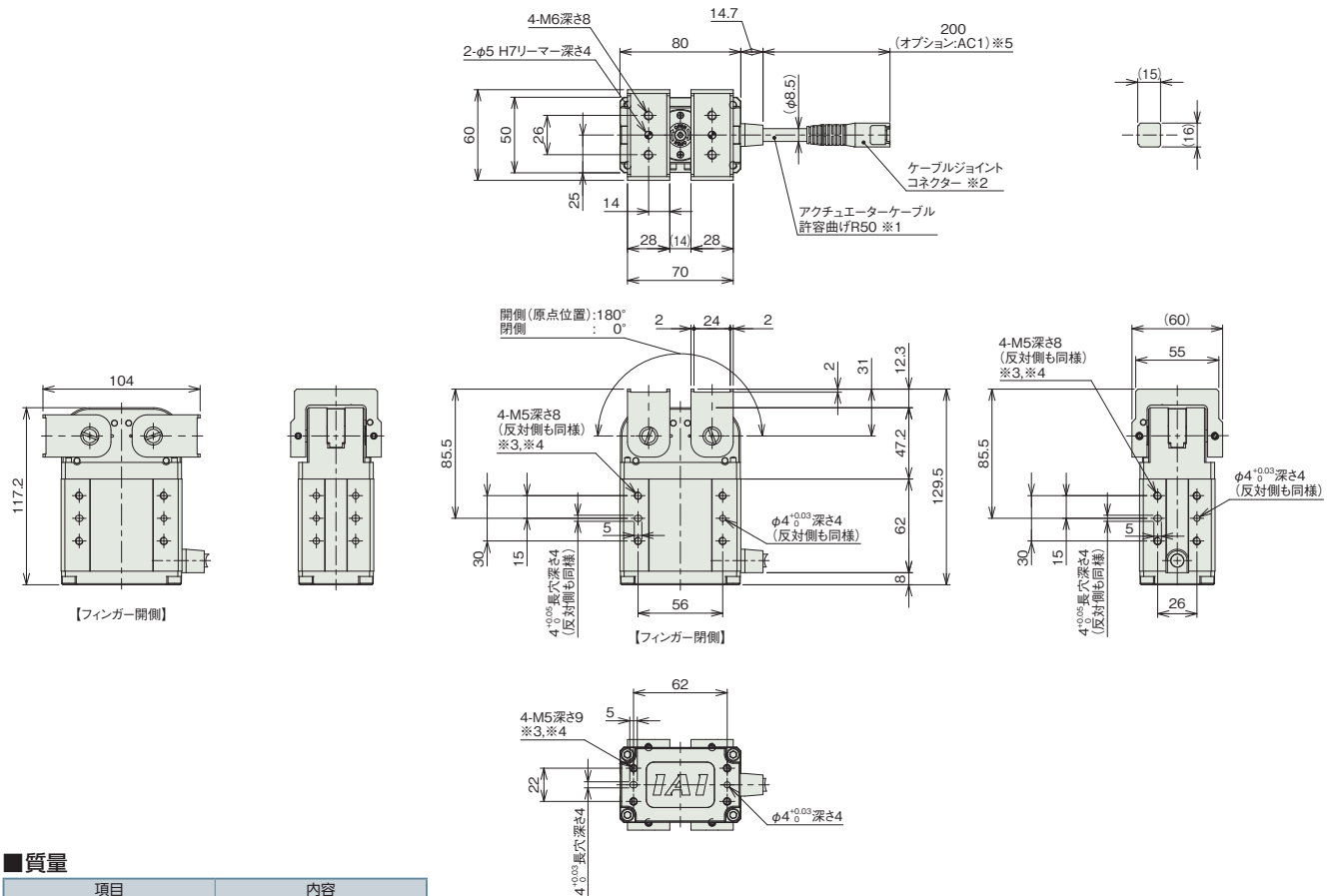


- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力(GRLW) = $F \times 30 / (L + 30)$
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
- ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
- ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。

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



質量

項目	内容
質量	1.4kg

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	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。

RCP2-GR3LS

レバー 3ツ爪 本体幅 60mm 24vパルスモーター

■型式項目

RCP2		GR3LS		I		28P		30		19				
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	減速比 30 減速比 1/30	ストローク 19 19度	対応コントローラ	ケーブル長	オプション 下記オプション 価格表参照						
						P3 PCON MSEL	N 無し							
						P5 RCON RSEL	P 1m							
							S 3m							
							M 5m							
							X□□ 長さ指定							



- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-29ページをご参照ください。
- 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。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(度)	標準価格
19	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	6-323	-
シャフトブラケット	SB	6-328	-

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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

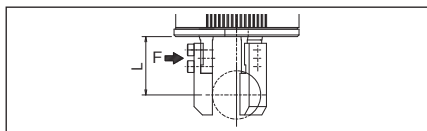
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	18
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	20
	最高速度(度/s) (片側)	200
アプローチ動作	最低速度(度/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
	最小ストローク(度) (片側)	19
ストローク(片側)	最大ストローク(度) (片側)	19

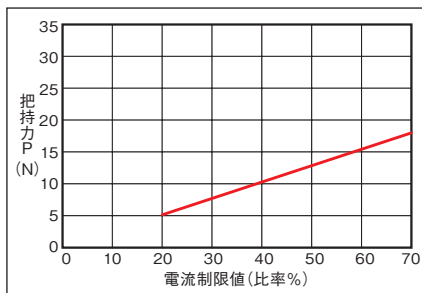
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側1度以下(ただしトーションばねにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は50mm以下で使用ください。



把持力と電流制限値の相関図

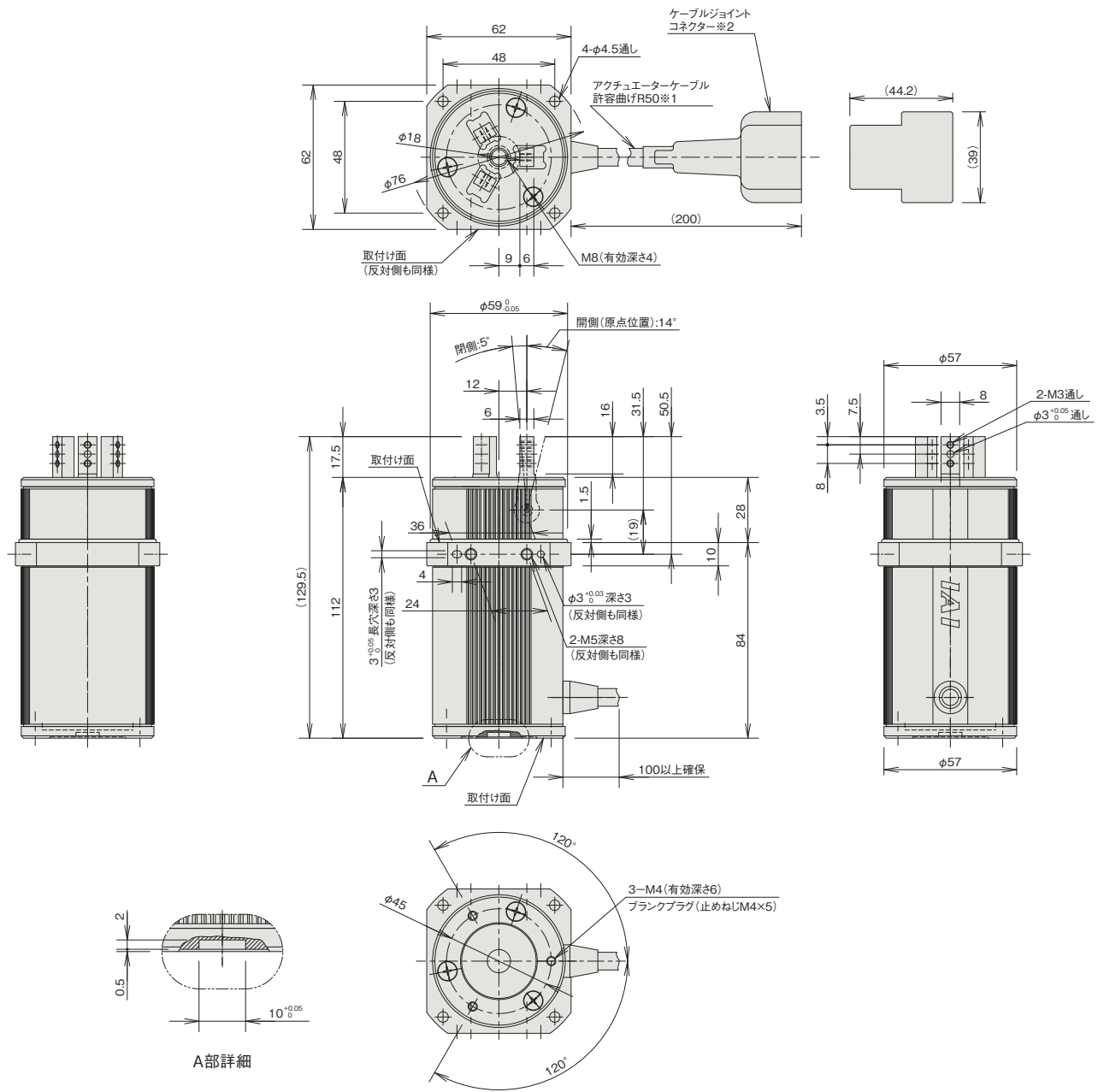


- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
 実効把持力 (GR3LS) = $P \times 24 / (L + 14)$
 (P=グラフの把持力、L=フィンガー取付け面から把持ポイントまでの距離)
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 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。
 (注) 原点復帰を行った場合は原点より1度外側に広がって戻りますので、周囲物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



質量

項目	内容
質量	0.6kg

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	● ※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)	-
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

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2-GR3LM

レバー	3ツ爪	本体幅 80mm	24V パルス モーター
-----	-----	-------------	--------------------

型式項目

RCP2 - GR3LM - I - 42P - 30 - 19

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 42mmサイズ	減速比 30 減速比 1/30	ストローク 19 19度	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	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	-------------------------------------	--------------------------	-------------------	------------------------------------------------	---------------------------------------------------	---------------------------



- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-29ページをご参照ください。
- 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。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(度)	標準価格
19	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	6-323	-
シャフトブラケット	SB	6-328	-

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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

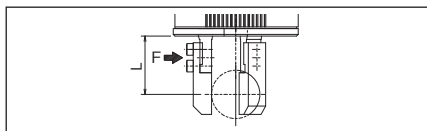
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	51
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	20
	最高速度(度/s) (片側)	200
アプローチ動作	最低速度(度/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
	ストローク(片側)	19
最大ストローク(度) (片側)	19	

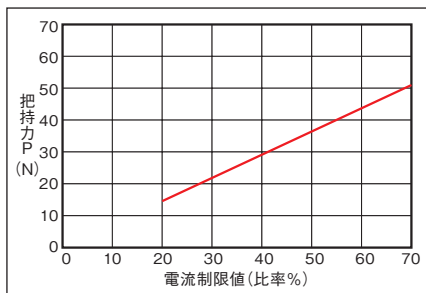
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側1度以下(ただしトーションばねにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は80mm以下で使用ください。



把持力と電流制限値の相関図

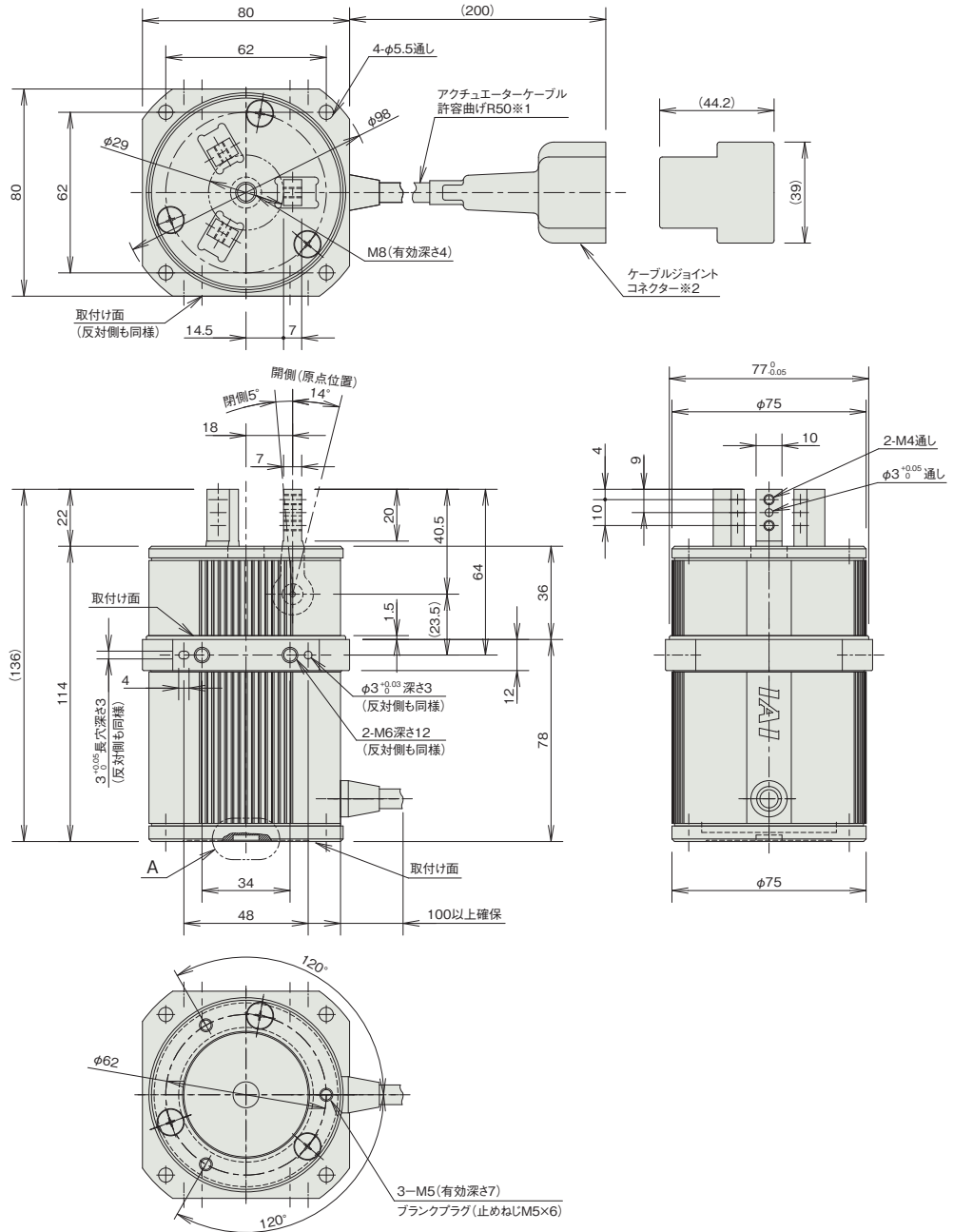


- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
 実効把持力 (GR3LM) = $P \times 28.5 / (L + 18.5)$
 (P=グラフの把持力、L=フィンガー取付け面から把持ポイントまでの距離)
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 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。
 (注) 原点復帰を行った場合は原点より1度外側に広がって戻りますので、周囲物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



A部詳細

■質量

項目	内容
質量	1.1kg

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	DC24V	● ※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。

選定
 注意事項
 非掲載機種
 パルスブレス
 サイボブレス
 グリッパ
 ロータリー
 特殊用途機種
 オプション/資料
 ケーブル型式
 一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

パルス
サーボ
ブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

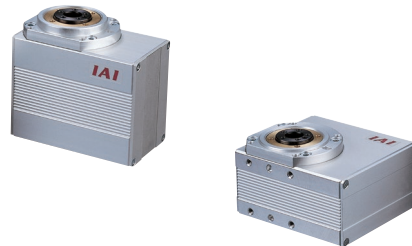
オプション
資料

ケーブル
型式
一覧表

ロータリータイプ

パルスモーター

RCP2-RTBS/RTBSL	6-215
RCP2-RTB/RTBL	6-219
RCP2-RTBB/RTBBL	6-223
RCP2-RTCS/RTCSL	6-227
RCP2-RTC/RTCL	6-231
RCP2-RTCB/RTCBL	6-235

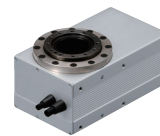


RCP6-RTFML	6-239
------------	-------



サーボモーター 200V

RCS2-RTC8L/RTC8HL	6-245
RCS2-RTC10L	6-249
RCS2-RTC12L	6-253



ダイレクトドライブモーター

DDA-LT18C	6-259
DDA-LT18C-B	6-263
DDA-LH18C	6-267
DDA-LH18C-B	6-271



サーボモーター 200V

RS-30	6-277
RS-60	6-281



オプション

6-321

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

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/rotary.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
ロータリータイプ	RCS2-RT6	2018総合カタログ	○
DD ダイレクトドライブモーター	DD-LT18C	2016総合カタログ	—
	DD-LH18C		
	DD-LT18	2018総合カタログ	○
	DD-LH18		

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

ブリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

ロータリータイプ

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

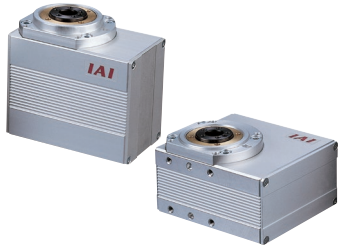

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2 / RCP6

パルスモーター				
RCP2 RCP6	ロータリー	RCP2-RTBS/RTBSL	6-215	
		RCP2-RTB/RTBL	6-219	
		RCP2-RTBB/RTBBL	6-223	
		RCP2-RTCS/RTCSL	6-227	
		RCP2-RTC/RTCL	6-231	
		RCP2-RTCB/RTCBL	6-235	
	中空ロータリー	RCP6-RTFML	6-239	

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

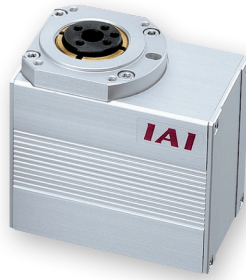
RCP2-RTBS RCP2-RTBSL

本体幅
50mm
24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - [] - **I** - **20P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RTBS	330度回転仕様	I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTBS専用)	P3 PCON P5 RCON	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
RTBSL	360度多回転仕様			45 減速比 1/45	360 360度多回転 (RTBSL専用)			



タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBS	330	-
RTBSL	360	-

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
逆回転仕様	NM	6-326	-
シャフトアダプタ	SA	6-327	-
テーブルアダプタ	TA	6-329	-

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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定上の注意

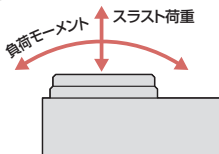
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容		
減速比	1/30	1/45	
最大トルク (N・m)	0.24	0.36	
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	400	266
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	
	ブレーキ保持トルク (N・m)	-	
動作範囲 (度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

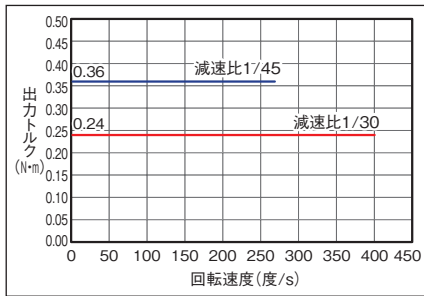
■ロータリータイプモーメント方向



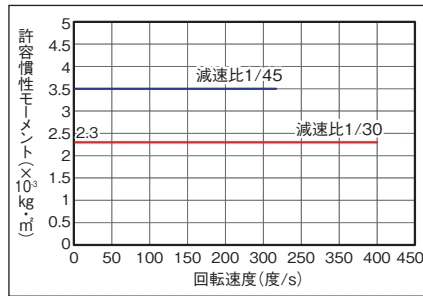
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.05度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロスモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	30N	
許容負荷モーメント	3.6N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg・m ²
	減速比 1/45	0.0035kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS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	

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

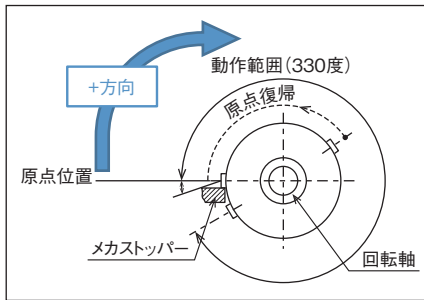


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



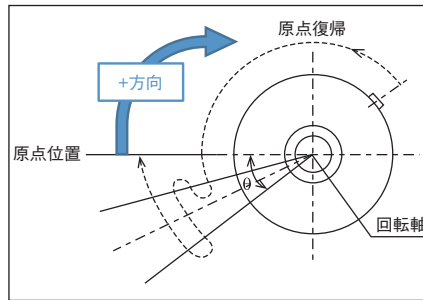
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

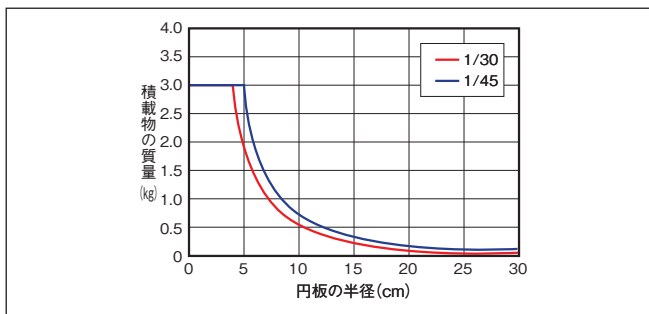
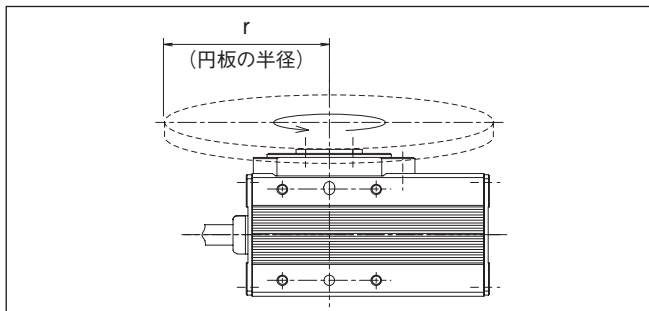
■360度多回転仕様



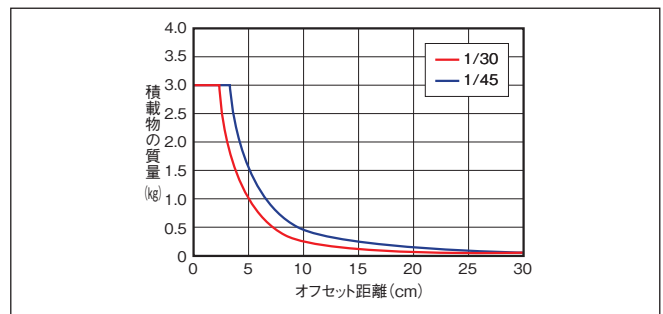
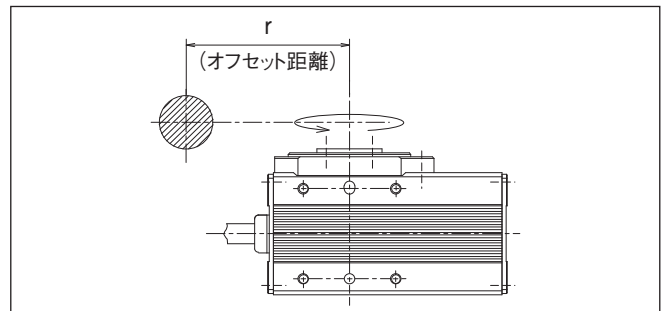
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

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

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
 (注) 標準仕様 / 逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上できませんのでご注意ください。

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

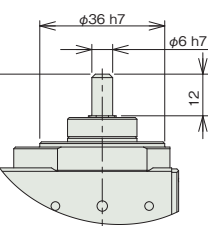
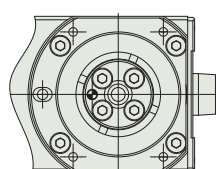
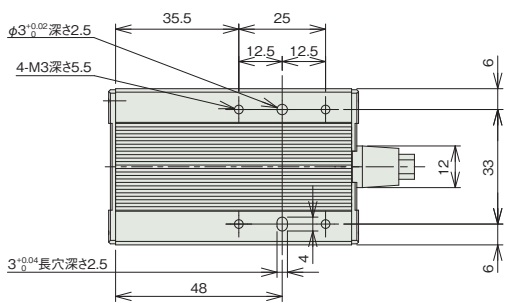
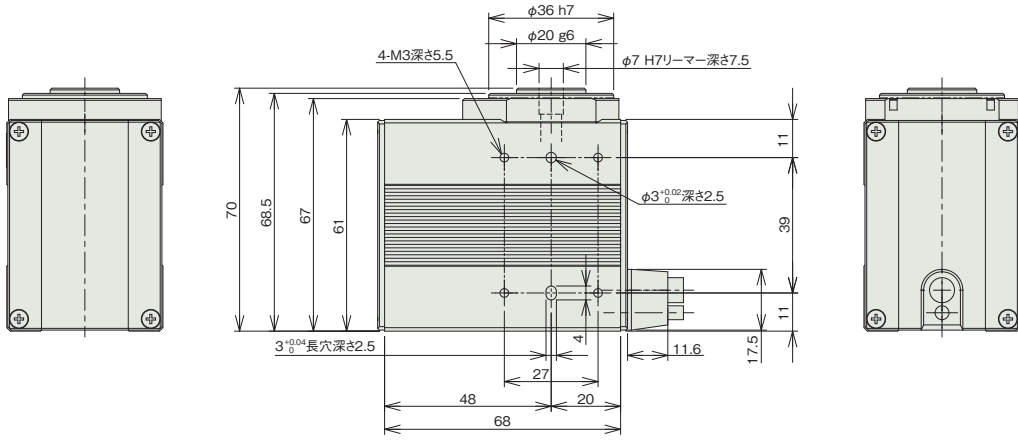
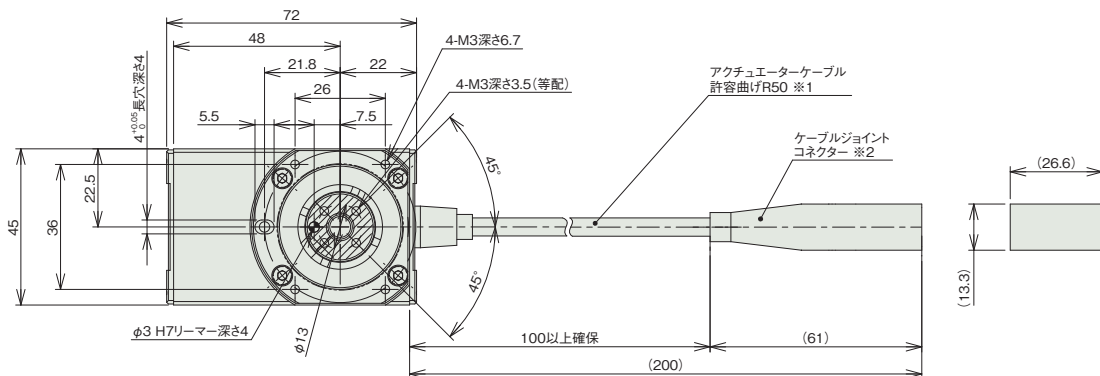
グリッパ

ロータリー

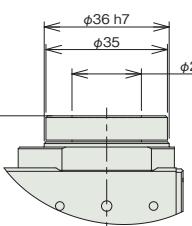
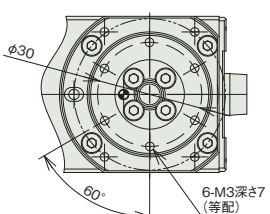
特殊用途機種

オプション / 資料

ケーブル型式
一覧表



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

質量

項目	内容
質量	0.52kg

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻すためには、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

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					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※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) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

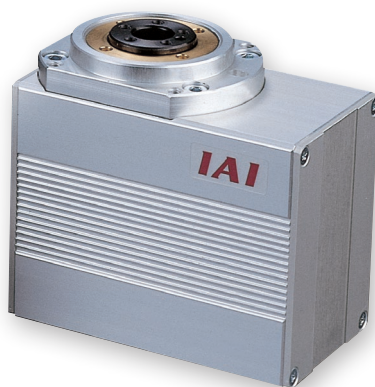
RCP2-RTB RCP2-RTBL

本体幅
50mm
24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - [] - **I** - **28P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RTB RTBL	330度回転仕様 360度多回転仕様	I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTB専用) 360 360度多回転 (RTBL専用)	P3 PCON MSEL P5 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



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレレス
サーボモータ

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTB	330	-
RTBL	360	-

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	6-321	-
逆回転仕様	NM	6-326	-
シャフトアダプタ	SA	6-327	-
テーブルアダプタ	TA	6-329	-

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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定上の注意



- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることをご確認ください。
- 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。
- 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。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	1.1	1.7
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	600
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.4
動作範囲 (度)	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G≒9807度/s²

■ロータリータイプモーメント方向



項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg・m ²
	減速比 1/30	0.015kg・m ²
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	

RCP2

RCP6

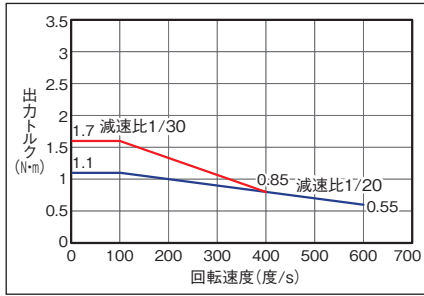
RCS2

DDA

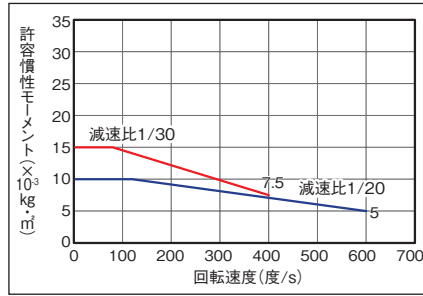
RS

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

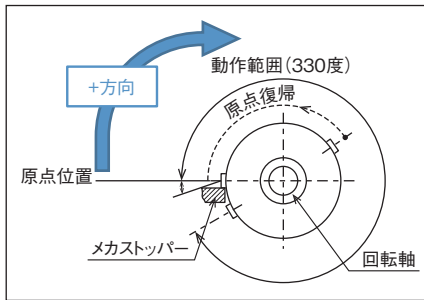


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



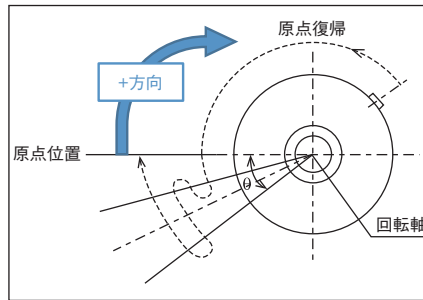
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

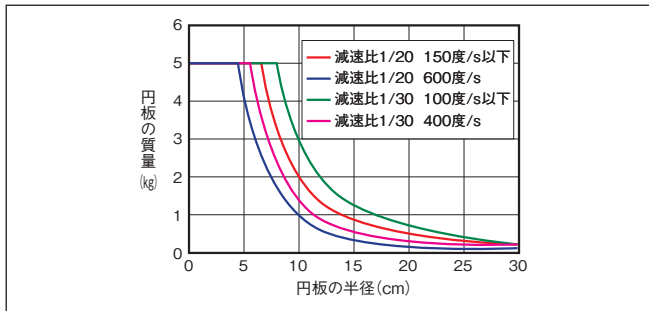
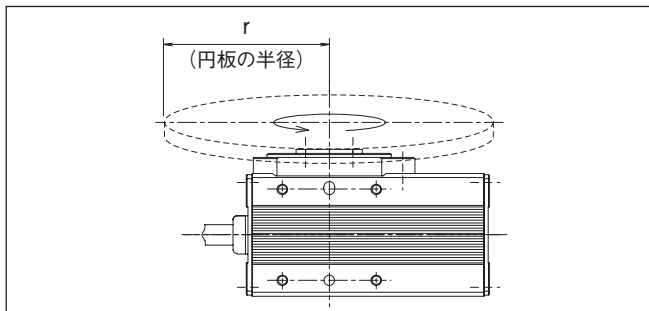
■360度多回転仕様



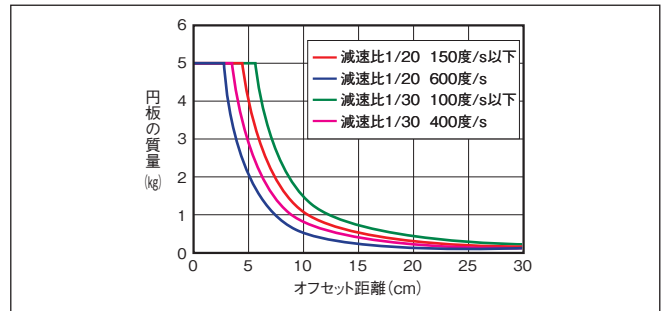
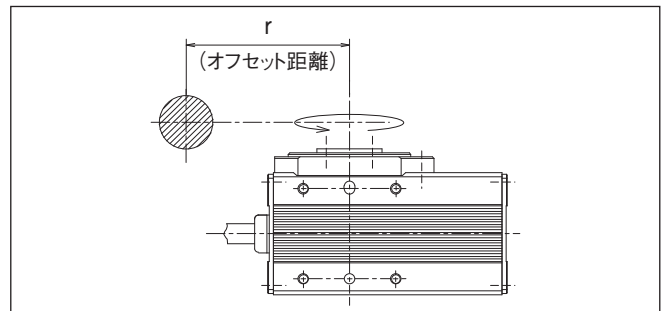
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

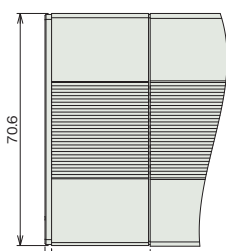
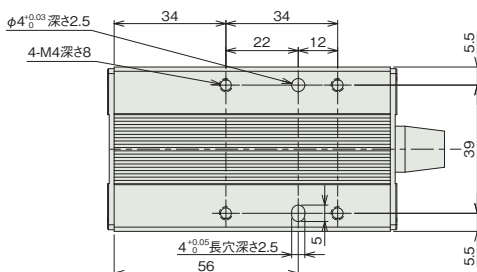
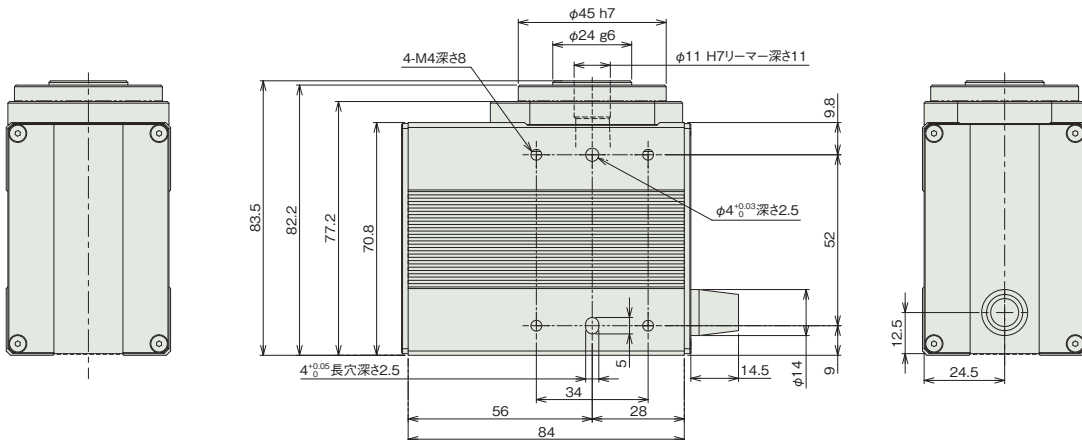
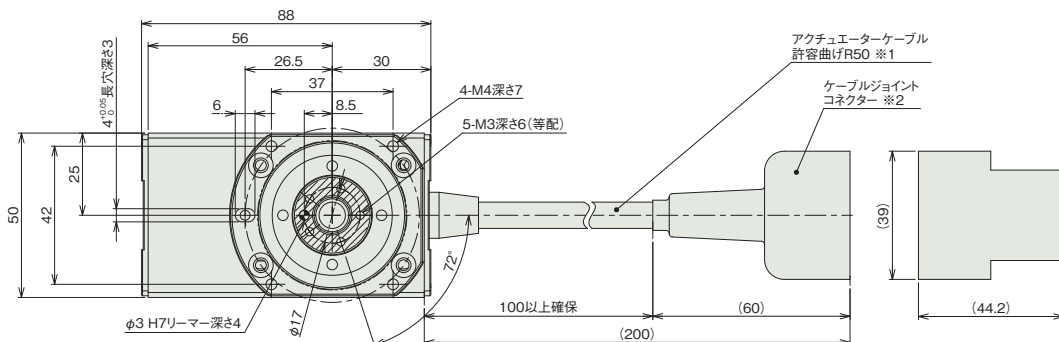
RCP6

RCS2

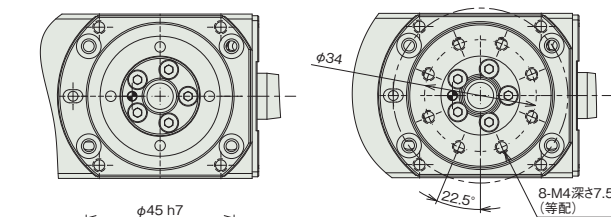
DDA

RS

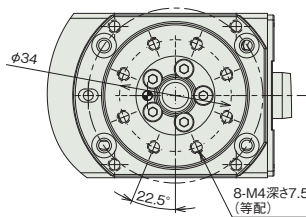
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
 (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上できませんのでご注意ください。
 (注) ケーブルの曲げRは他機種と同様です。



ブレーキ仕様



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目		内容
質量	ブレーキ無し	0.86kg
	ブレーキ有り	1.2kg

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻すためには、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

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					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※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) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

RCP2-RTBB RCP2-RTBBL

本体幅
80 mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - [] - **I** - **35P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RTBB RTBBL	330度回転仕様 360度多回転仕様	II インクリメンタル	35P パルスモーター 35□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTBB専用) 360 360度多回転 (RTBBL専用)	P3 PCON MSEL P5 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



タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度(度)	標準価格
RTBB	330	-
RTBBL	360	-

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	6-321	-
逆回転仕様	NM	6-326	-
シャフトアダプタ	SA	6-327	-
テーブルアダプタ	TA	6-329	-

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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	3	4.6
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	600
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	2.9
動作範囲 (度)	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G≒9807度/s²

■ロータリータイプモーメント方向

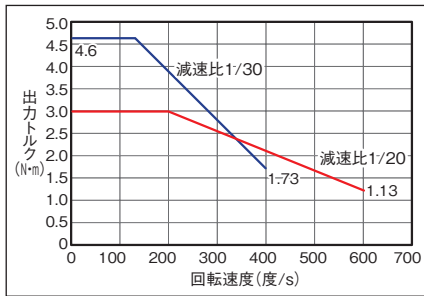


選定上の注意

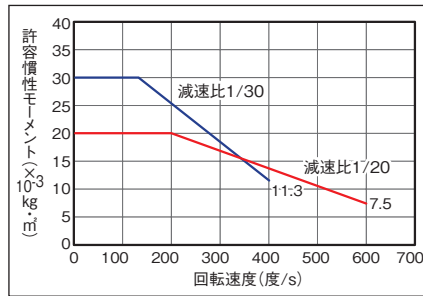
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることをご確認ください。
- 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。
- 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。

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

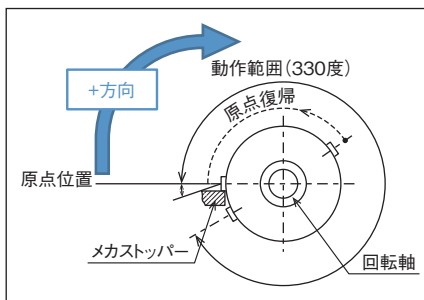


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



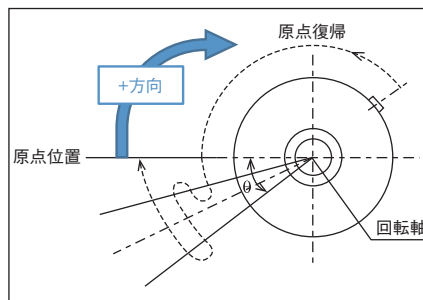
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

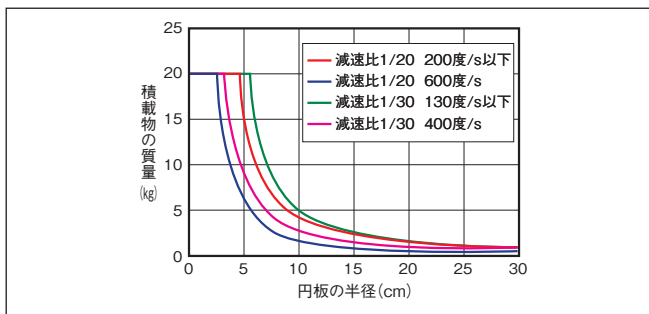
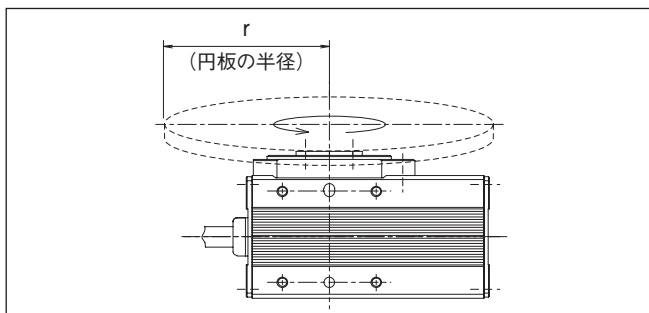
■360度多回転仕様



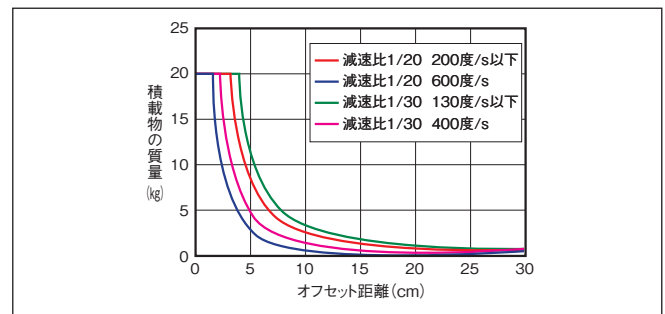
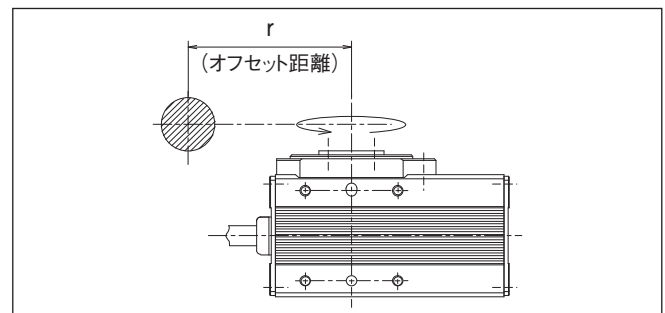
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

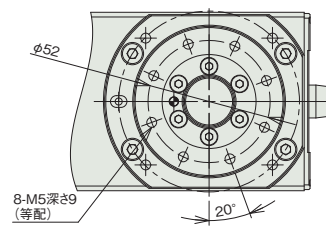
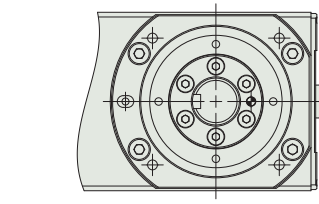
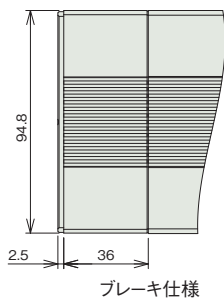
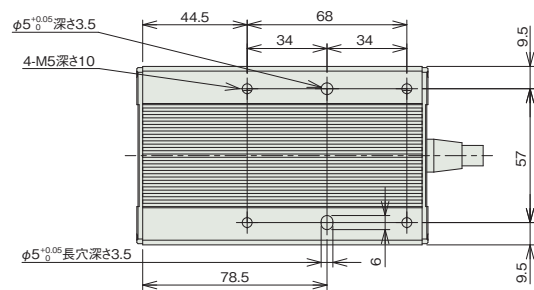
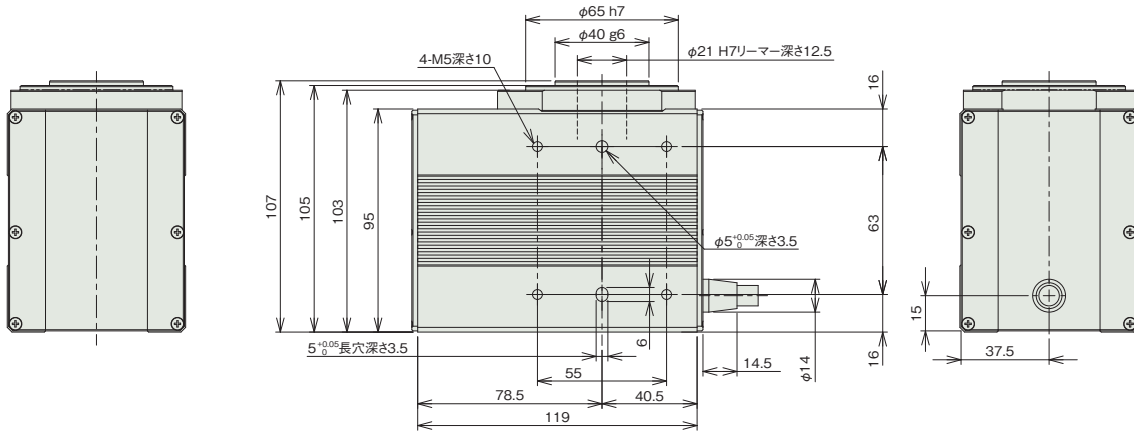
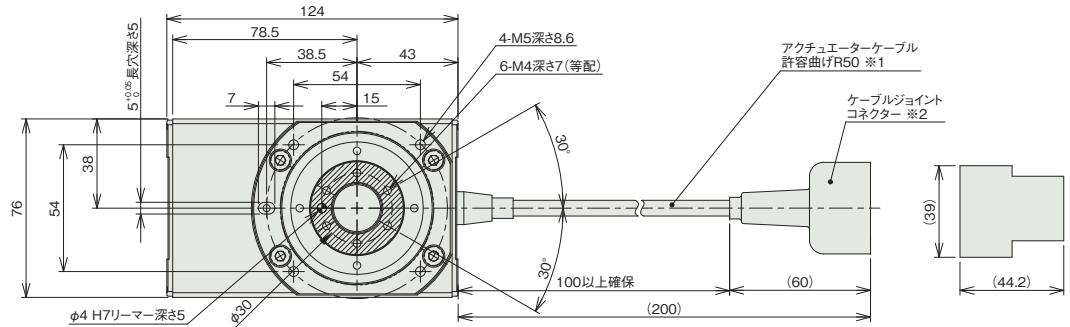
RS

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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
- (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とし下平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上できませんのでご注意ください。



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション / 資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

質量

項目	内容	質量
質量	ブレーキ無し	2.3kg
	ブレーキ有り	3.0kg

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻すためには、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

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					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※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) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

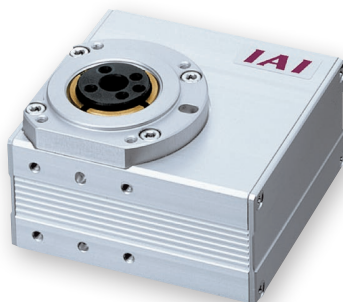
RCP2-RTCS RCP2-RTCSL

本体幅
70mm
24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - [] - **I** - **20P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RTCS	330度回転仕様	II インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTCS専用)	P3 PCON P5 RCON	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
RTCSL	360度多回転仕様			45 減速比 1/45	360 360度多回転 (RTCSL専用)			



タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度(度)	標準価格
RTCS	330	-
RTCSL	360	-

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
逆回転仕様	NM	6-326	-
シャフトアダプタ	SA	6-327	-
テーブルアダプタ	TA	6-329	-

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)	-	-
		-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定上の注意

- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。
- 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。
- 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。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	1/45
最大トルク(N・m)	0.24	0.36
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	400
	定格加減速度(G)	0.2
	最高加減速度(G)	0.2
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持トルク(N・m)	-
動作範囲(度)	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G≒9807度/s²

■ロータリータイプモーメント方向



項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.05度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	30N	
許容負荷モーメント	3.6N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg・m ²
	減速比 1/45	0.0035kg・m ²
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	

RCP2

RCP6

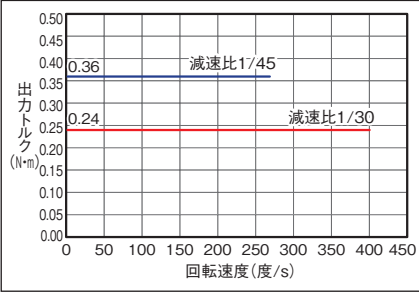
RCS2

DDA

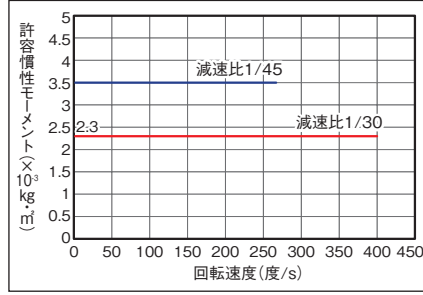
RS

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

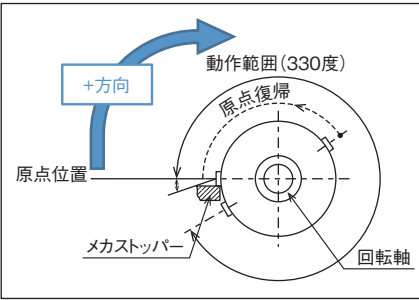


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



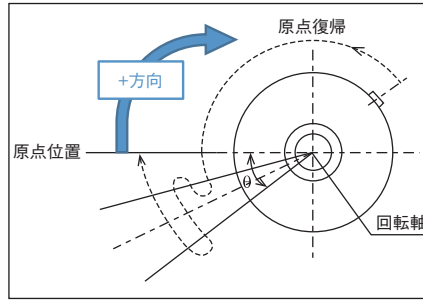
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

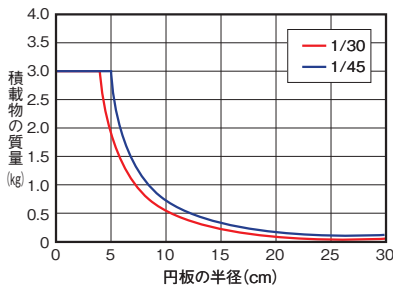
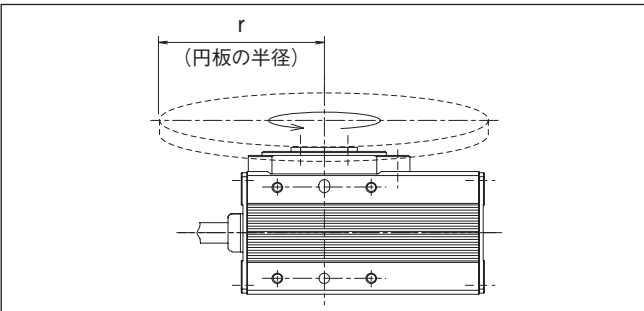
■360度多回転仕様



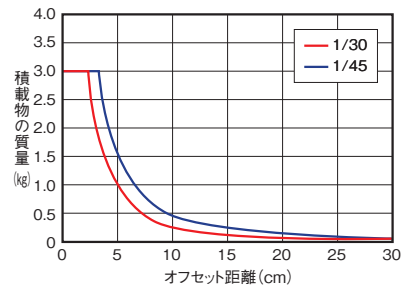
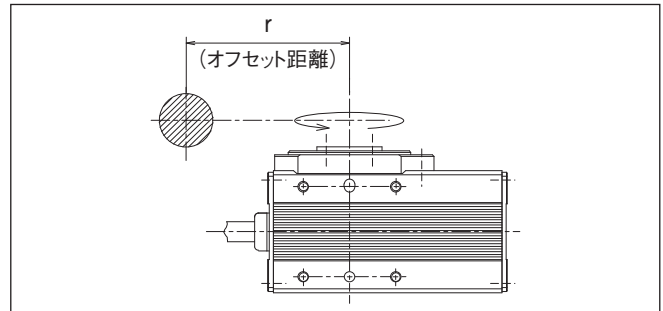
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

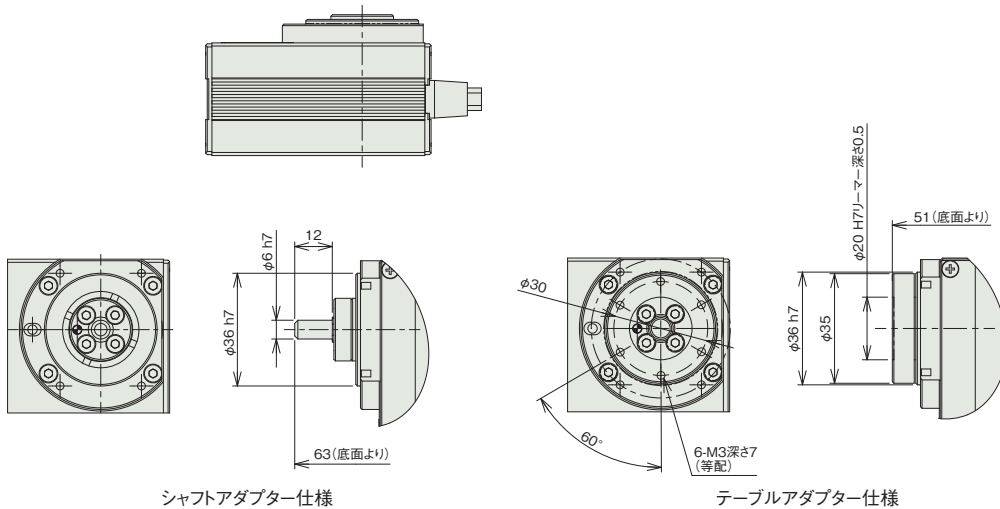
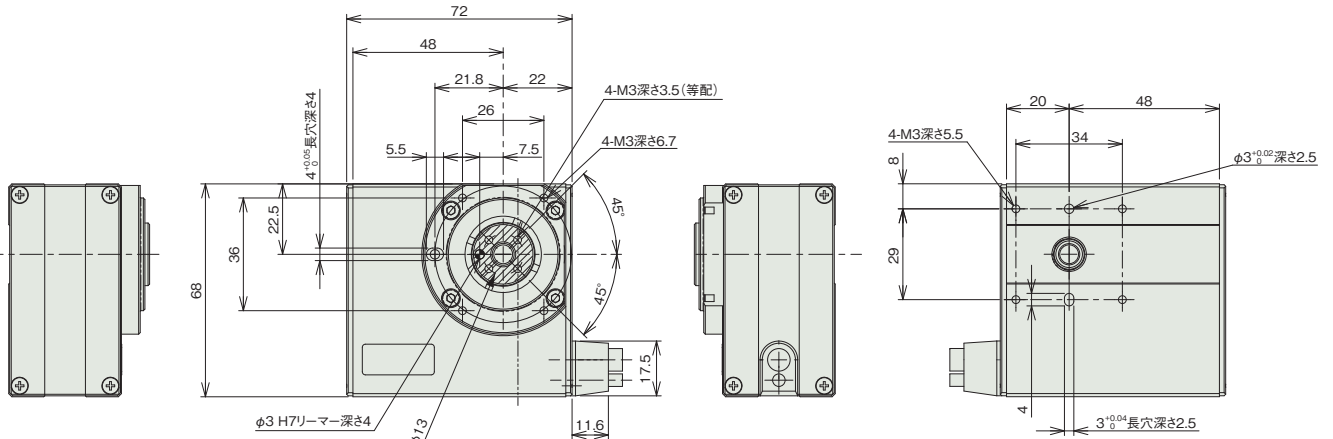
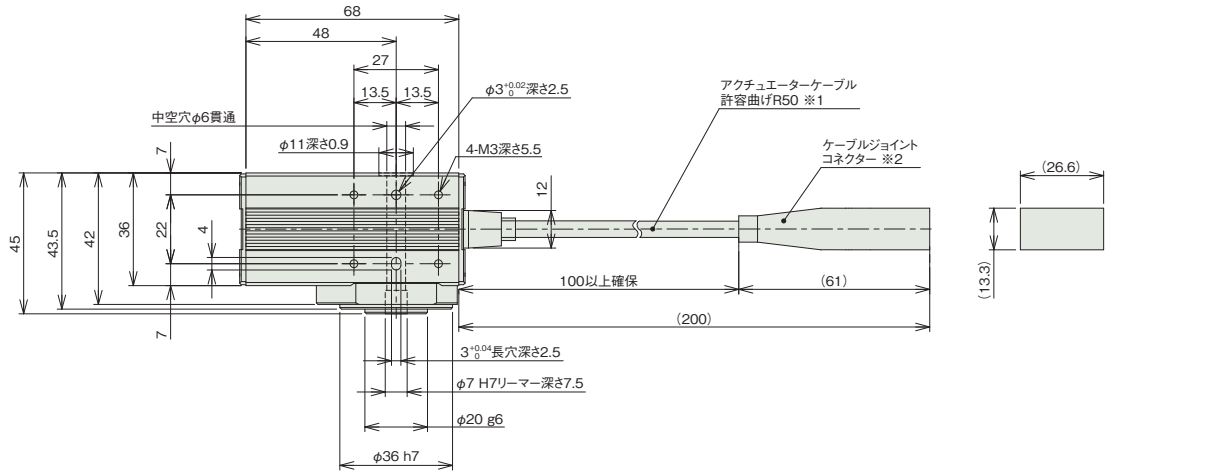
RCP6

RCS2

DDA

RS

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 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。
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
 (注) 標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上できませんのでご注意ください。



シャフトアダプター仕様

テーブルアダプター仕様

■質量

項目	内容
質量	0.48kg

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻すためには、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

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					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※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) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2-RTC RCP2-RTCL

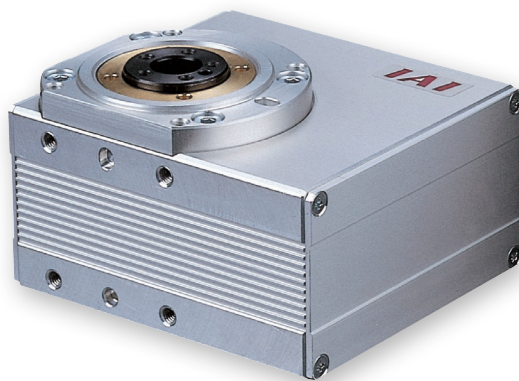
本体幅
80 mm

24V
パルス
モーター

型式項目

RCP2 - [] - **I** - **28P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RTC	330度回転仕様	I	パルスモーター 28□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTC専用) 360 360度多回転 (RTCL専用)	P3 PCON MSEL P5 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



タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度(度)	標準価格
RTC	330	-
RTCL	360	-

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	6-321	-
逆回転仕様	NM	6-326	-
シャフトアダプタ	SA	6-327	-
テーブルアダプタ	TA	6-329	-

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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	1.1	1.7
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	600
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.4
動作範囲 (度)	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G≒9807度/s²

選定上の注意

- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることをご確認ください。
- 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。
- 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。

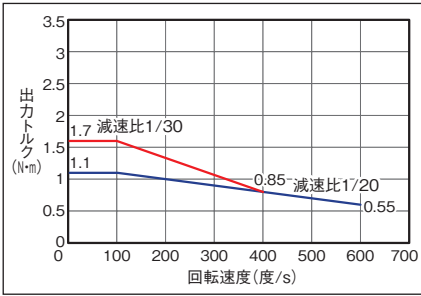
ロータリータイプモーメント方向



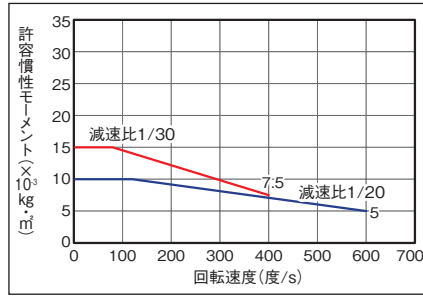
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg・m ²
	減速比 1/30	0.015kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS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	

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

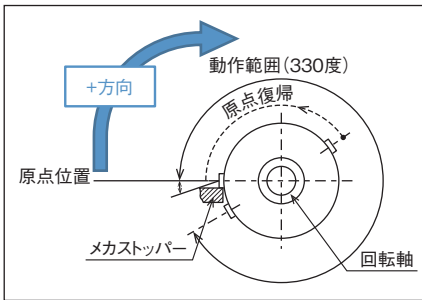


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



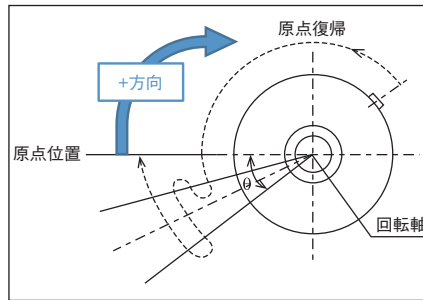
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

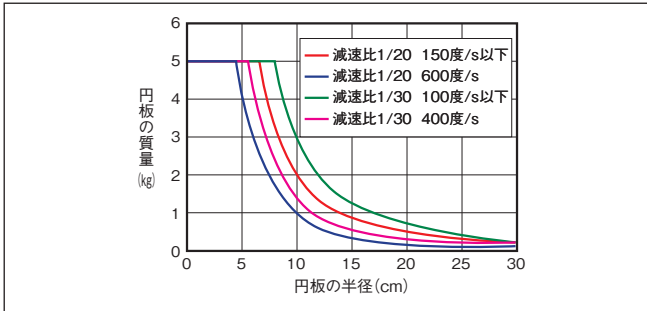
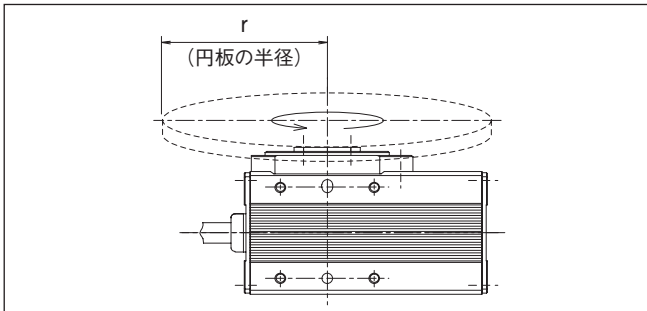
■360度多回転仕様



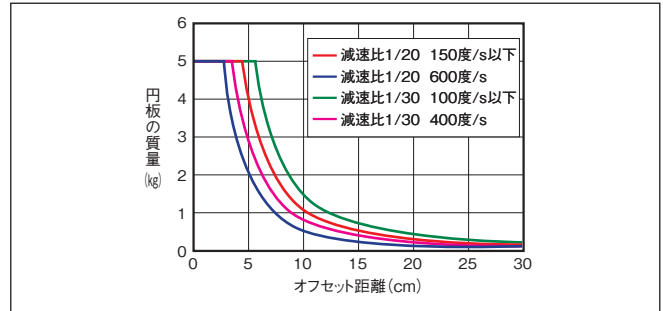
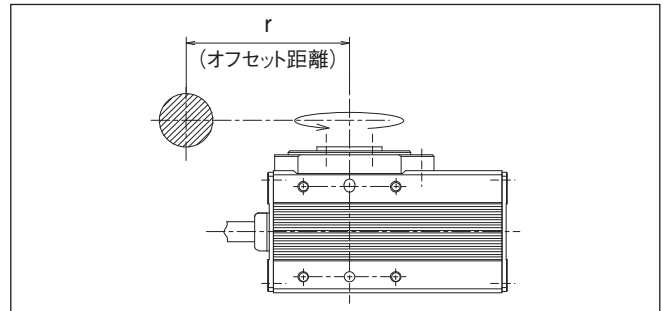
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

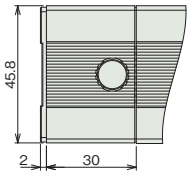
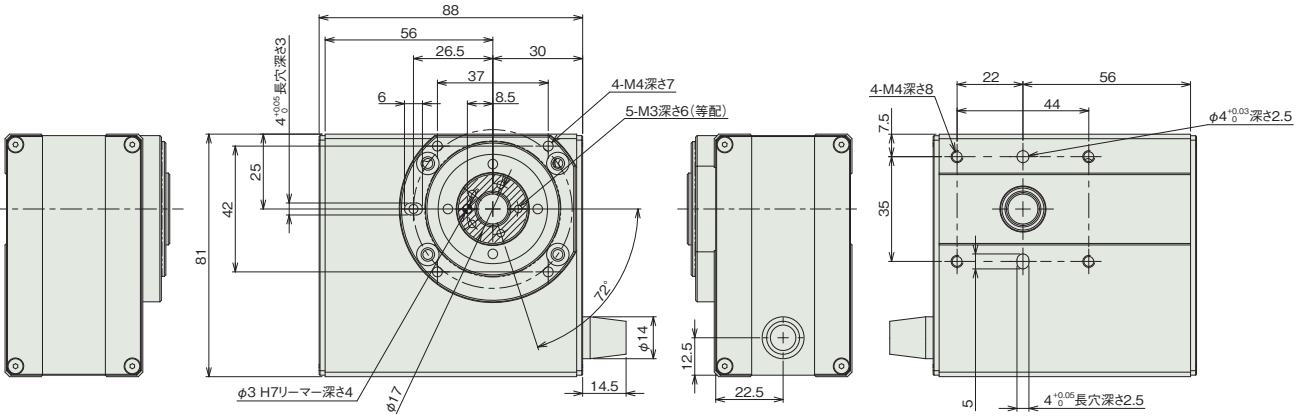
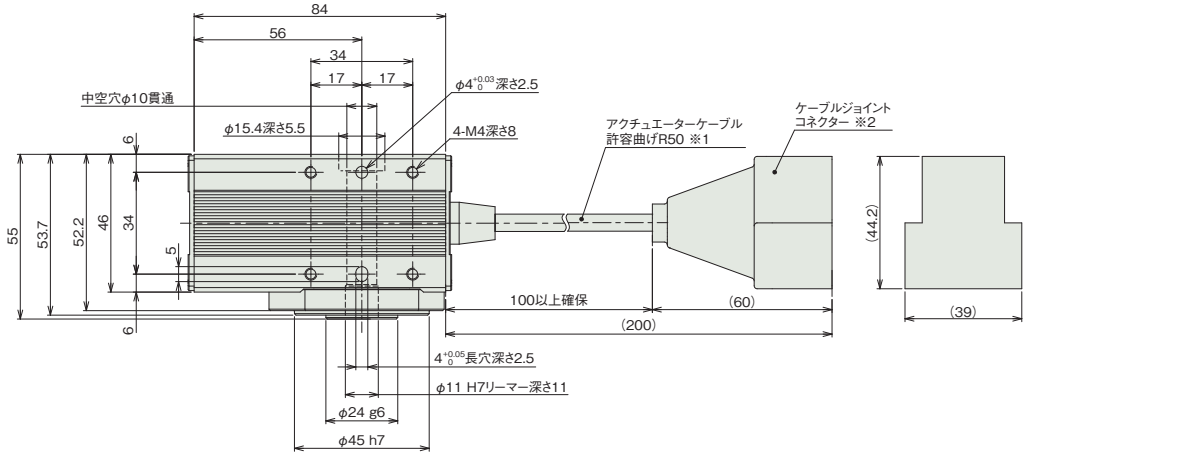
RCP6

RCS2

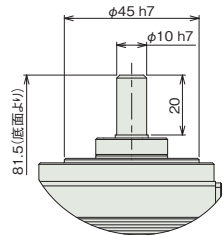
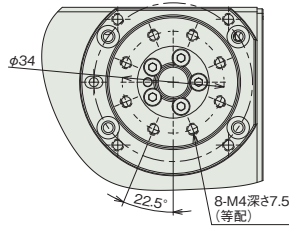
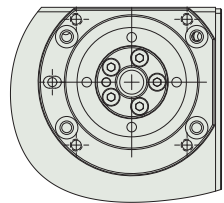
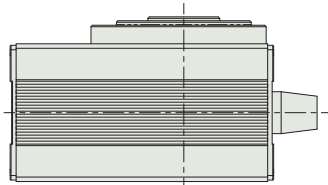
DDA

RS

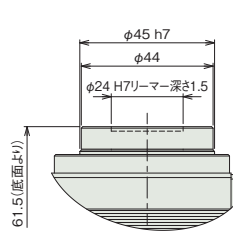
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
 (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とともに下平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上できませんのでご注意ください。
 (注) ケーブルの曲げRは他機種と同様です。



ブレーキ仕様



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目	内容	質量
質量	ブレーキ無し	0.92kg
	ブレーキ有り	1.3kg

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻すためには、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

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	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※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) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

本体幅 110 mm 24v パルス モーター

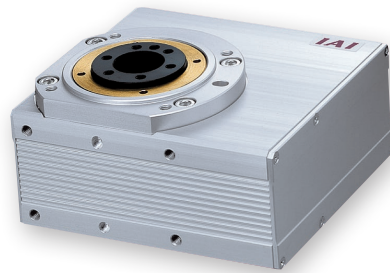
RCP2-RTCB

RCP2-RTCBL

型式項目

RCP2 - [] - **I** - **35P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RTCB	330度回転仕様	II インクリメンタル	35P パルスモーター 35□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTCB専用) 360 360度多回転 (RTCBL専用)	P3 PCON MSEL P5 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



タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度(度)	標準価格
RTCB	330	-
RTCBL	360	-

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	6-321	-
逆回転仕様	NM	6-326	-
シャフトアダプタ	SA	6-327	-
テーブルアダプタ	TA	6-329	-

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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定上の注意

- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることをご確認ください。
- 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。
- 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。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	3	4.6
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	600
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	2.9
動作範囲 (度)	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G ≒ 9807度/s²

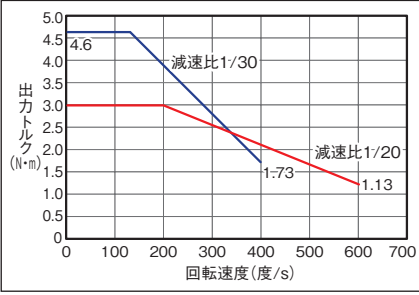
ロータリータイプモーメント方向



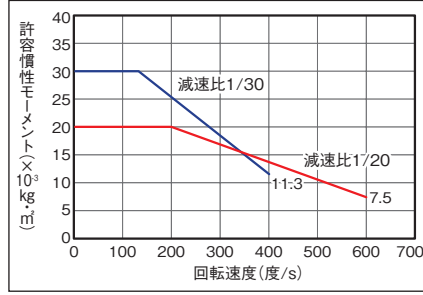
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度
	360度多回転仕様	±0.03度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg・m ²
	減速比 1/30	0.03kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS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	

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

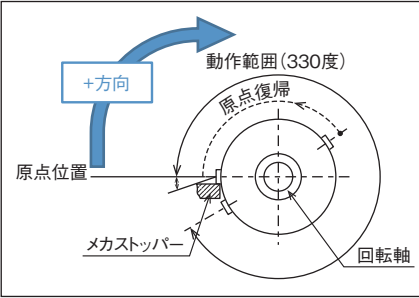


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



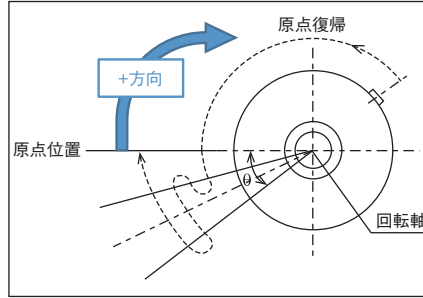
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

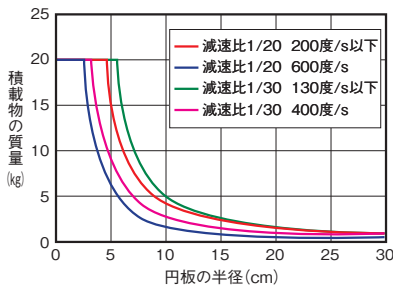
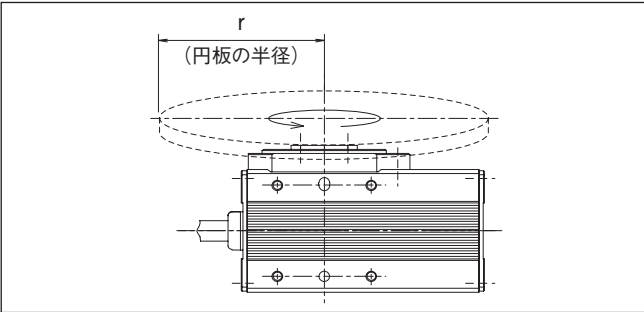
■360度多回転仕様



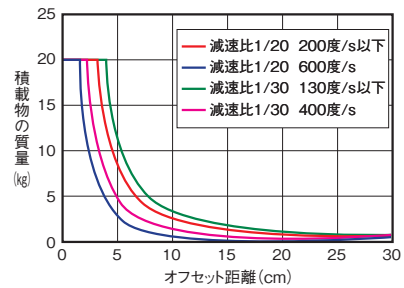
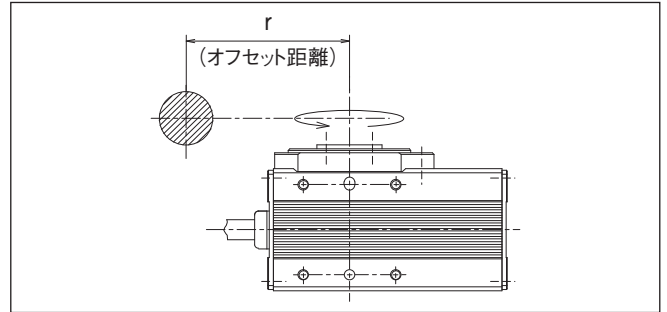
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

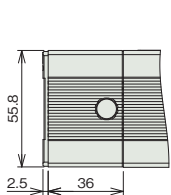
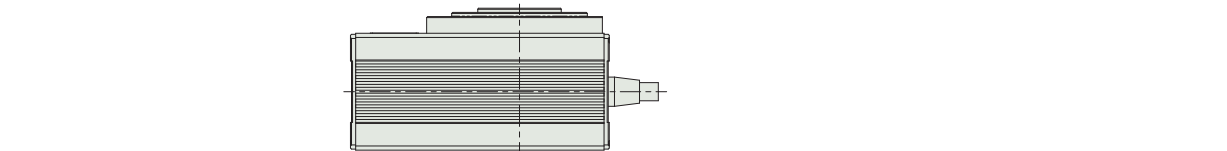
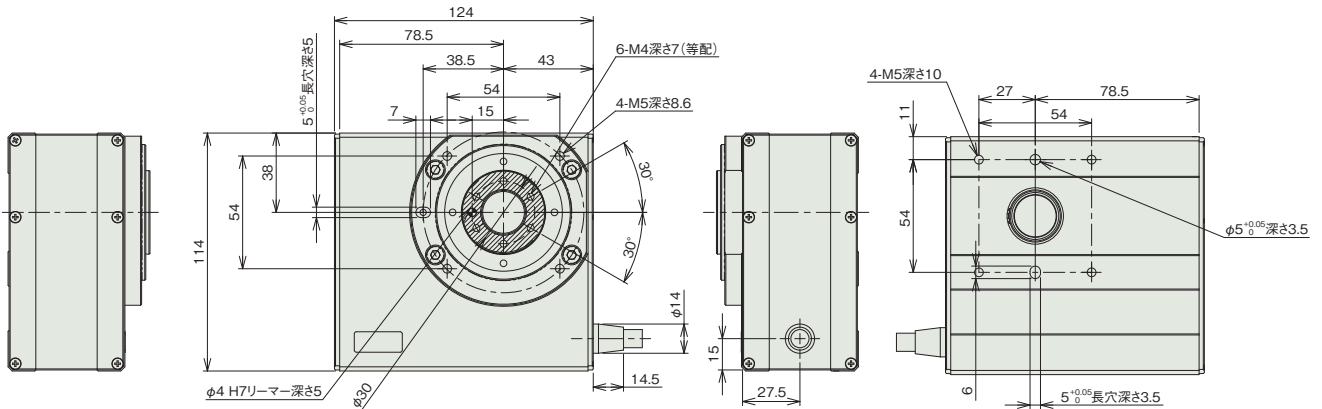
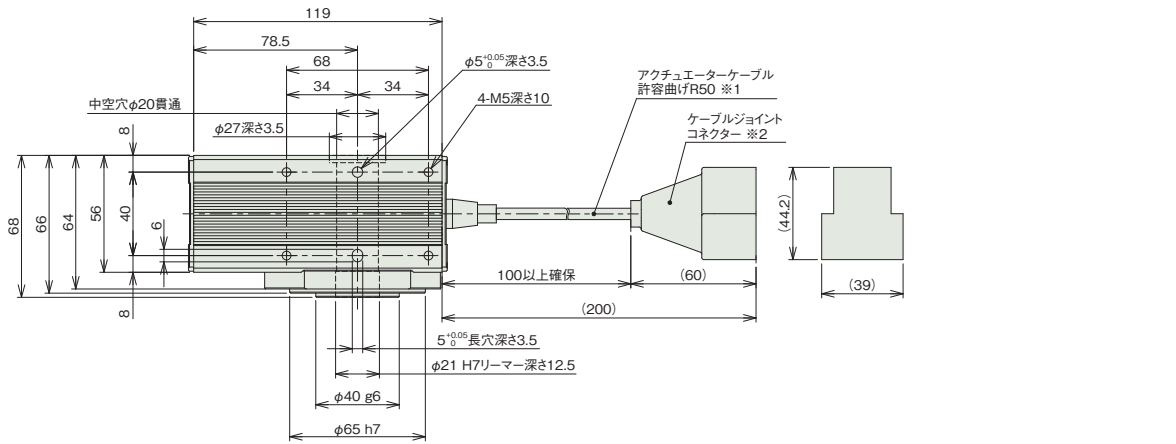
RCP6

RCS2

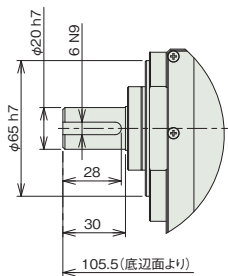
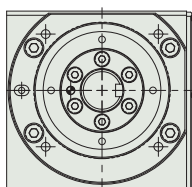
DDA

RS

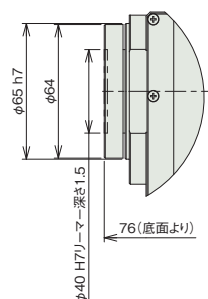
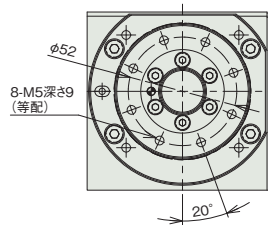
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
 (注) 標準仕様 / 逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上できませんのでご注意ください。



ブレーキ仕様



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	2.2kg
	ブレーキ有り	2.9kg

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻すためには、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

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					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※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) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

RCP6-RTFML

バッテリーレスアプソ

中空

24v
パルス
モーター

■ 型式項目

RCP6 - RTFML - WA - 42P - 30 - 360								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	減速比	揺動角度	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	42P パルスモーター 42□サイズ	30 減速比 1/30	360 ±180度	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	



(注) 上写真はモーター上折返し仕様 (MT) です。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RTFML	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	A1	6-321	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	A2	6-321	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	A3	6-321	-
ブレーキ	B	6-321	-
モーター左折返し (注1) (注2)	ML	6-325	-
モーター右折返し (注1) (注2)	MR	6-325	-
モーター上折返し (注1) (注2)	MT	6-325	-

(注1) 方向は「寸法図」をご参照ください。

(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	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



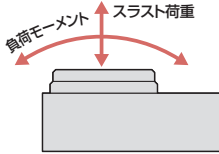
- (1) 「メインスペック」の最大トルクは低速動作時の最大値を表示していません。速度により出力トルクは変化します。詳細は「速度別出力トルク」をご参照ください。
- (2) 「メインスペック」の最大許容慣性モーメントは回転させることができる最大の慣性モーメントを示します。詳細は「速度・加速度別許容慣性モーメント」をご参照ください。
- (3) 選定を行う場合は「選定方法 (6-39 ページ〜)」の計算を行い使用条件を確認してください。
- (4) インデックスモードでは使用できません。
- (5) コントローラーの高出力設定は有効のみです。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
最大トルク (N・m)	5.2	
速度/加減速度 (注3)	最高速度 (度/s)	800
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.7
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	4.2
動作範囲 (度)	±180	

(注3) 1G≒9807度/s²

■ロータリータイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	タイミングプーリー+タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.01度
ロストモーション	0.05度
許容スラスト荷重	600N
許容負荷モーメント	30N・m
許容慣性モーメント	0.08kg・m ²
出力軸振れ	0.1mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP40
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

速度別出力トルク

速度 (度/s)	出力トルク
0	5.2
100	5.2
200	4.3
300	3.7
400	3.0
500	2.6
600	2.1
700	1.7
800	1.4

(単位はN・m)

速度・加減速度別許容慣性モーメント

速度 (度/s)	加減速度	
	0.3G	0.7G
0	0.080	0.054
100	0.080	0.054
200	0.072	0.036
300	0.063	0.032
400	0.059	0.032
500	0.050	0.027
600	0.041	0.018
700	0.018	0.009
800	0.014	0.005

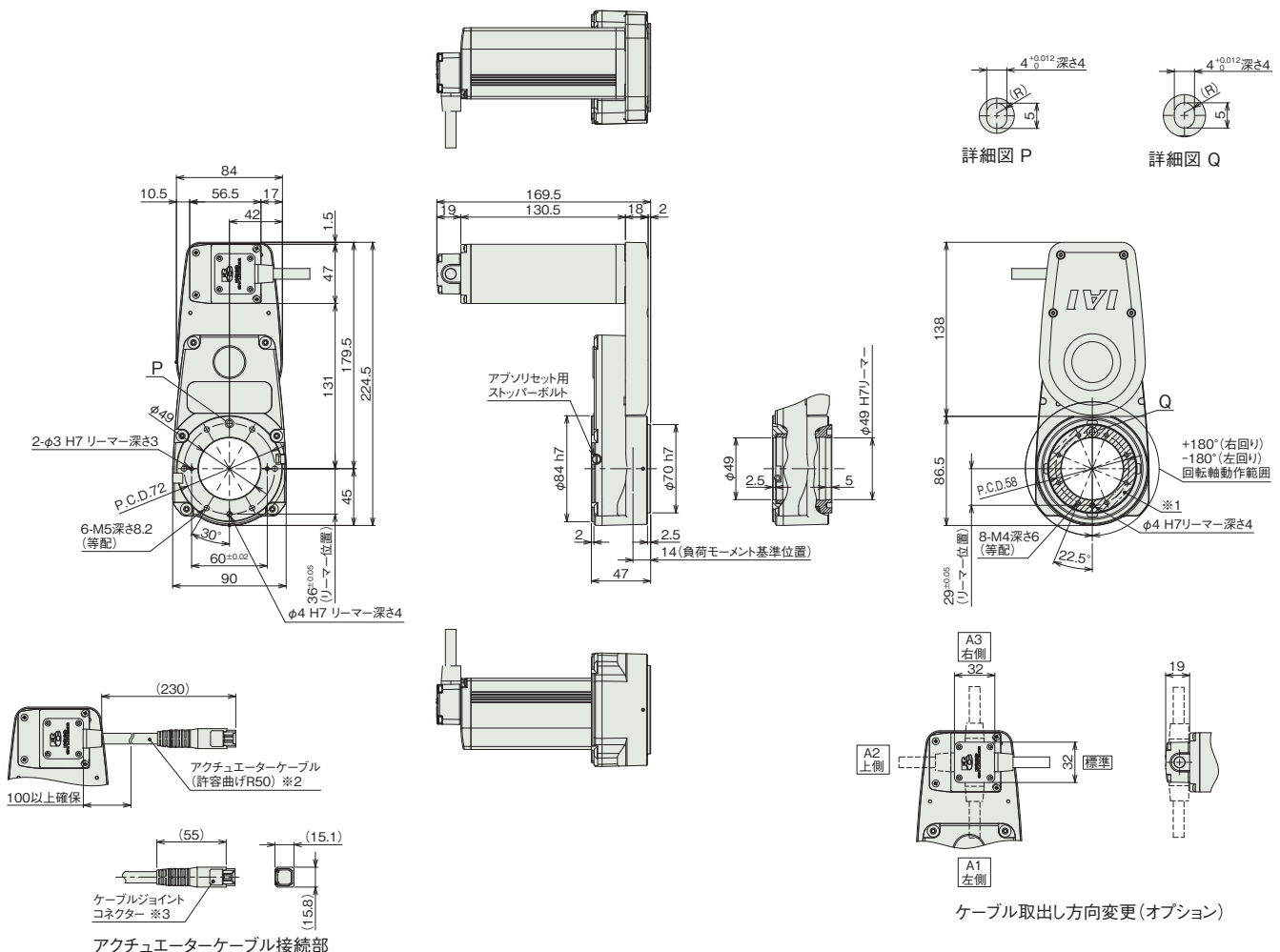
(単位はkg・m²)

寸法図

■モーター上折返し仕様(MT)

- ※1 斜線部が回転部となります。
- ※2 アクチュエーターケーブルは、ロボットケーブルではありません。
- ※3 ケーブルジョイントコネクタはモーター・エンコーダーケーブルを接続します。

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



■質量

タイプ	内容	
質量	ブレーキ無し	2.1kg
	ブレーキ有り	2.2kg

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

ブリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

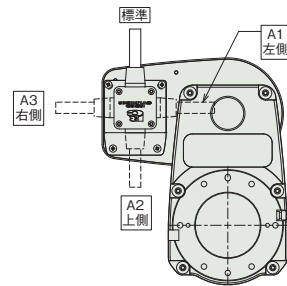
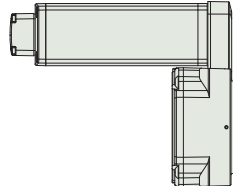
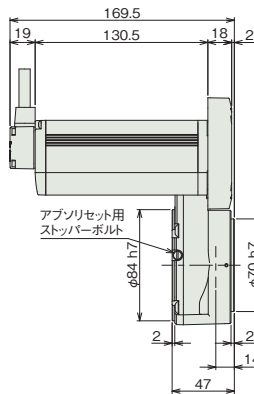
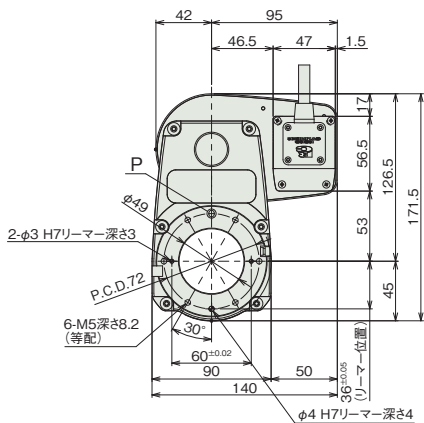
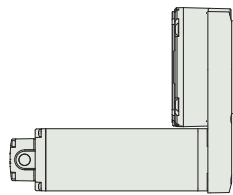
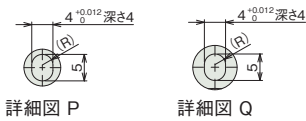
特殊用途機種

オプション／資料

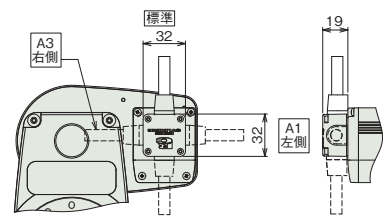
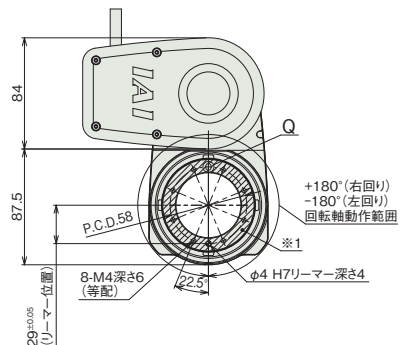
ケーブル型式
一覧表

■モーター右折返し仕様 (MR)

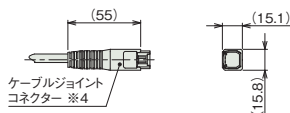
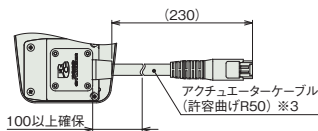
- ※1 斜線部が回転部となります。
- ※2 モーター左取付けは左右対称形状となります。
- ※3 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
- ※4 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。



モーター左折返し (ML) ※2



ケーブル取出し方向 (オプション)



アクチュエーターケーブル接続部

■質量

タイプ	内容	
質量	ブレーキ無し	2.1kg
	ブレーキ有り	2.2kg

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						
RCP2	MSEL-PC/PG	4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
RCP6	PCON-CB/CGB	1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCS2	PCON-CYB/PLB/POB	1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
DDA	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジションデータなし)	-	8-57
RS	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

パルス・ブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

ロータリータイプ

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

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	ロータリー	RCS2-RTC8L/RTC8HL	6-245	
		RCS2-RTC10L	6-249	
		RCS2-RTC12L	6-253	

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

RCS2-RTC8L

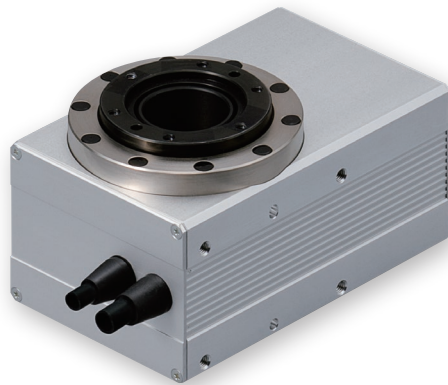
RCS2-RTC8HL

中空	本体幅 90mm	200V ACサーボ モーター	12 W	20 W
----	-------------	-----------------------	---------	---------

■型式項目

RCS2 - [] - [] - [] - **360** - **T2** - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	揺動角度	対応コントローラー	ケーブル長	オプション
RTC8L	小型標準 タイプ(12W)	I インクリメンタル	12 サーボモーター 12W	15 減速比 1/15	360 360度 (多回転)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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
RTC8HL	小型高出力 タイプ(20W)	A アブソリュート	20 サーボモーター 20W	24 減速比 1/24				



(注) CEはオプションになります。



■エンコーダー種類／タイプ別価格表(標準価格)

タイプ	標準価格	
	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RTC8L	-	-
RTC8HL	-	-

■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	6-321	-
CE対応仕様	CE	6-322	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	6-324	-
逆回転仕様	NM	6-326	-

■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	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)	-

選定上の
注意



- (1) 「メインスペック」の動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が±9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超過すると0に戻ってカウント)になります。減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は±7670.99度となりますのでご注意ください。
- (2) 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用ください。
- (3) コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。

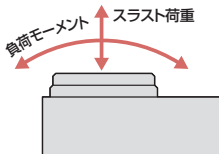
メインスペック

項目	内容		
モーター出力 (W)	12	20	
減速比	1/24	1/15	1/24
最大トルク (N・m)	0.55	0.53	0.85
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	750	1200
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.42	
動作範囲 (度)	多回転	360 (注2)	

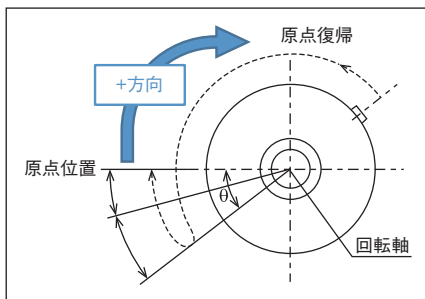
(注1) 1G≒9807度/s²
(注2) 「選定上の注意」をご参照ください。

項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.005度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	±0.005度	
ロストモーション	±0.05度以下	
許容スラスト荷重	400N	
許容慣性モーメント	動的許容負荷モーメント	5N・m
	12W減速比 1/24	0.011kg・m ²
	20W減速比 1/15	0.01kg・m ²
20W減速比 1/24	0.017kg・m ²	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP40	
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	
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	

■ロータリータイプモーメント方向

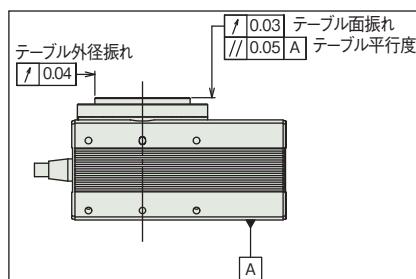


■原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲 (注3) を動作後、停止します。
(注3) 原点復帰範囲θ: 18度

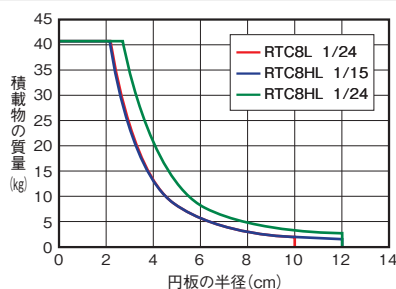
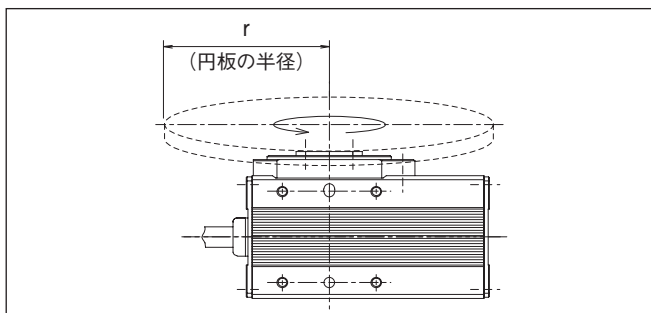
■振れ精度と平行度の目安



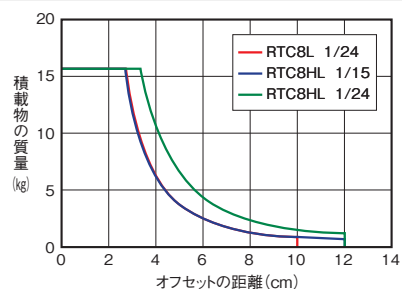
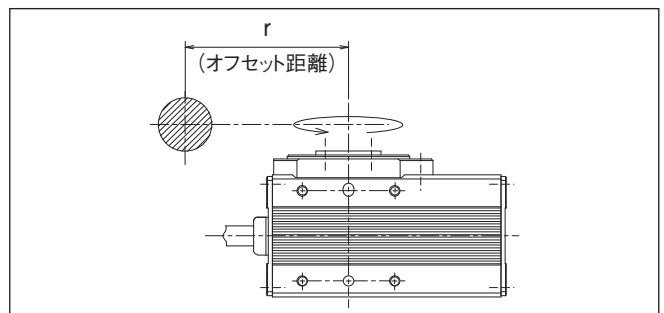
振れ精度と平行度については目安値です。

■積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

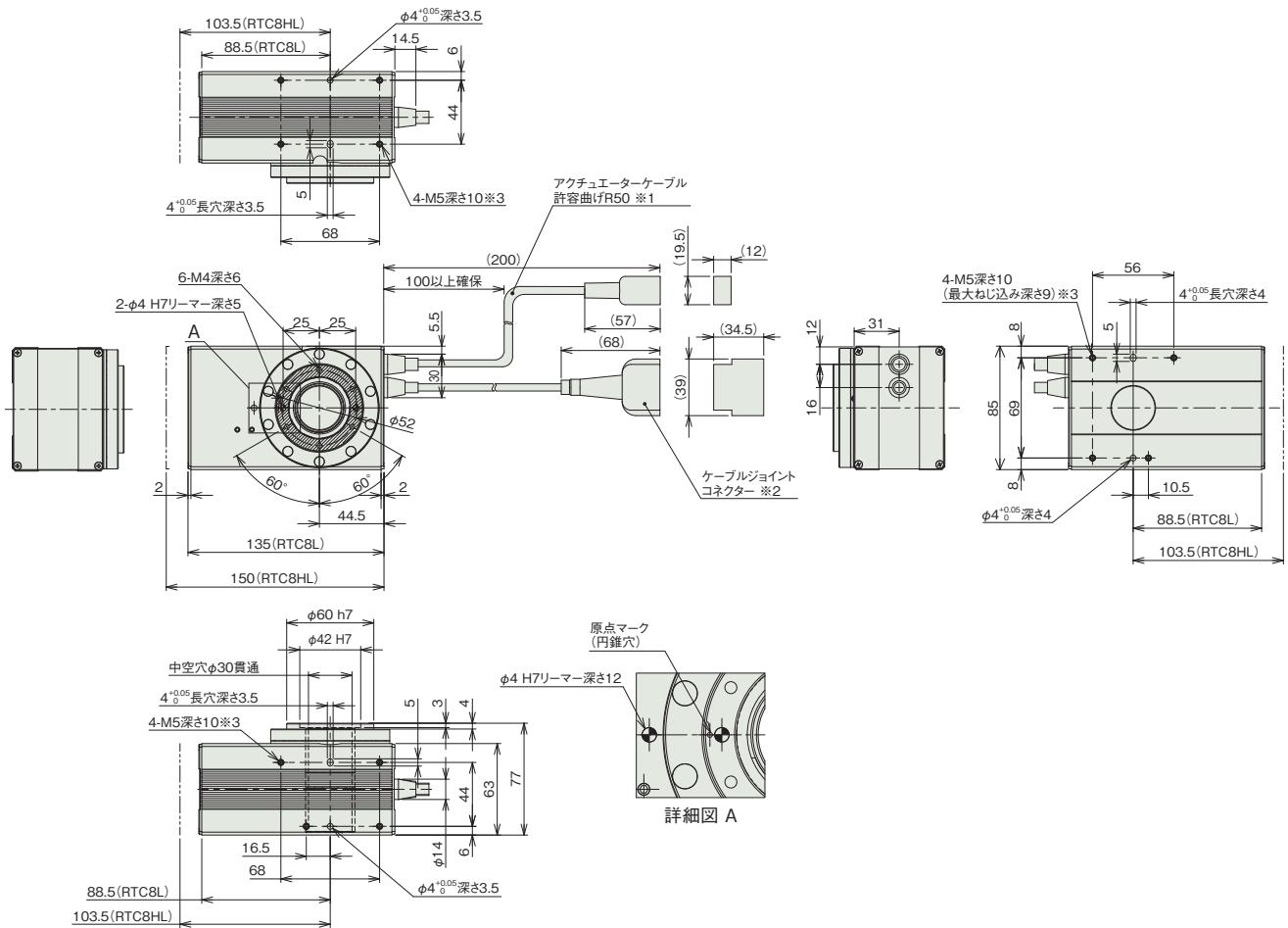
RS

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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
- ※2 モーターケーブルおよびリミットスイッチ付エンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋められています。取付け面として使用の際は取外してください。
- (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
- (注) 標準仕様 / 逆回転仕様(オプション)とも下記A部拡大図の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	8L : 2.1kg/8HL : 2.2kg
	ブレーキ有り	8L : 2.3kg/8HL : 2.4kg

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダー種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	I : インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3, ECM RCONコントローラー ・ネットワークタイプML3, SSN, ECM	エンコーダー種類で設定されています。 I : インクリメンタル時 インデックスモード A : アブソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻すためには、逆回転が必要です。	減速比1/15 : ±9999.99 減速比1/24 : ±7670.99 (注4)	I : インクリメンタル A : アブソリュート		

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																
RCP2	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
RCP6	SSEL-CS	2		●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
RCS2	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-319
DDA	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。
(注) ML3, SSN, ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

非掲載機種

パルス・ブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

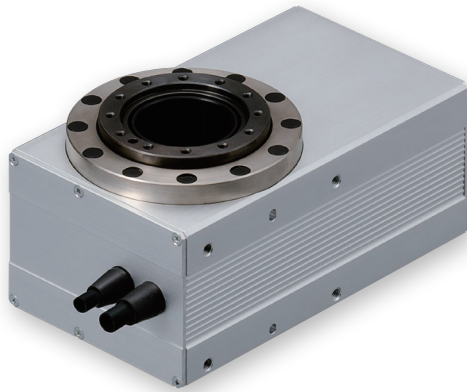
RCS2-RTC10L

中空	本体幅 100mm	200V ACサーボ モーター	60W
----	--------------	-----------------------	-----

■型式項目

RCS2 - RTC10L - [] - **60** - [] - **360** - [] - [] - []

シリーズ	タイプ RTC10L 中型タイプ	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	モーター種類 60 サーボモーター 60W	減速比 15 減速比 1/15 24 減速比 1/24	揺動角度 360 360度 (多回転)	対応コントローラー 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。



■エンコーダー種類／価格表(標準価格)

タイプ	標準価格	
	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RTC10L	-	-

■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	6-321	-
CE対応仕様	CE	6-322	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	6-324	-
逆回転仕様	NM	6-326	-

■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	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)	-	-



- (1) 「メインスペック」の動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が±9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は±7670.99度となりますのでご注意ください。
- (2) コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

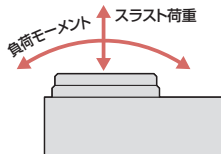
■メインスペック

項目	内容	
減速比	1/15	1/24
最大トルク (N・m)	1.7	2.8
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	1200
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.45
動作範囲 (度)	多回転 360 (注2)	

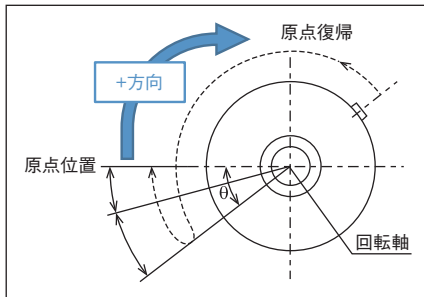
(注1) 1G≒9807度/s²
(注2) 「選定上の注意」をご参照ください。

項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.005度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	±0.005度	
ロストモーション	±0.05度以下	
許容スラスト荷重	600N	
動的許容負荷モーメント	減速比 1/15	10N・m
	減速比 1/24	0.033kg・m ²
許容慣性モーメント	減速比 1/15	0.054kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP40	
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	
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	

■ロータリータイプモーメント方向

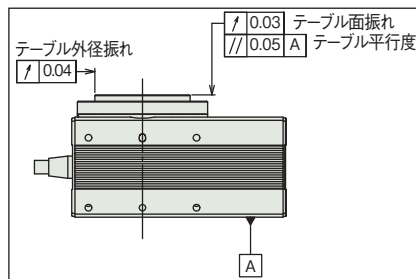


■原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注3)を動作後、停止します。
(注3) 原点復帰範囲θ: 15度

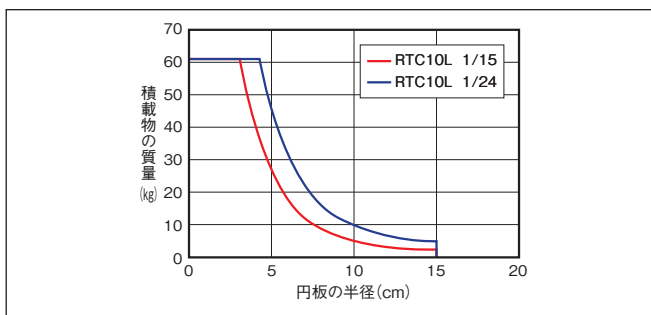
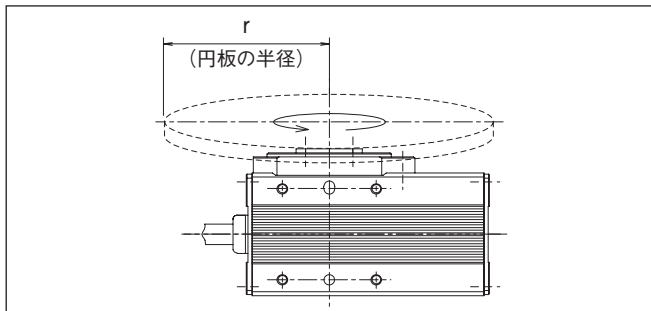
■振れ精度と平行度の目安



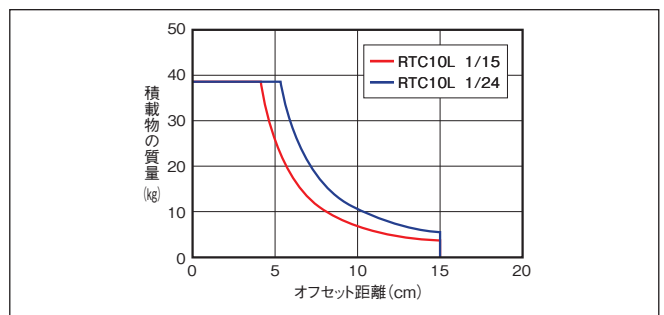
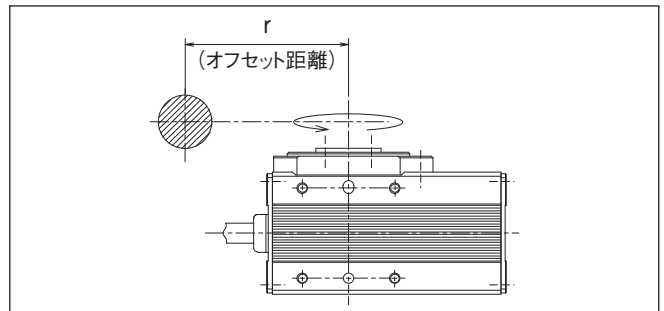
振れ精度と平行度については目安値です。

■積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
(一覧表)

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

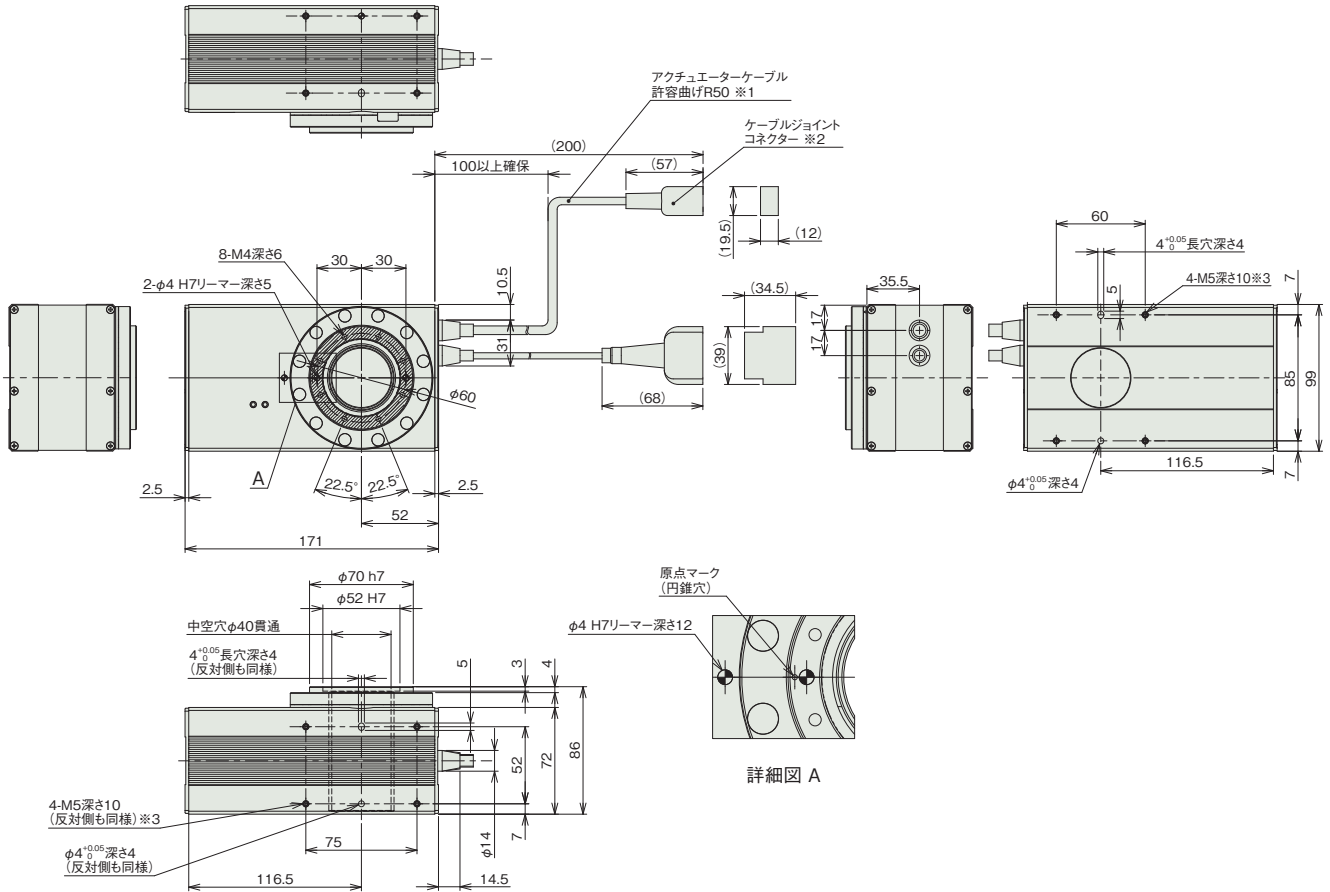
RS

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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 - ※2 モーターケーブルおよびリミットスイッチ付エンコーダケーブルを接続します。
 - ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
- (注) 側面取付穴の寸法は左右対称です。
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
 (注) 標準仕様 / 逆回転仕様(オプション)とも下記A部拡大図の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。



質量

項目	内容	質量
質量	ブレーキ無し	3.3kg
	ブレーキ有り	3.5kg

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダ種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	I : インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3、ECM RCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM	エンコーダ種類で設定されています。 I : インクリメンタル時 インデックスモード A : アブソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻すためには、逆回転が必要です。	減速比1/15 : ±9999.99 減速比1/24 : ±7670.99 (注4)	I : インクリメンタル A : アブソリュート		

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						
RCP2	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		
RCP6	RSEL	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103		
RCS2	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
RCS2	SSEL-CS	2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279		
DDA	XSEL-P/Q	6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319		
DDA	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) アブ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。
 (注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

非掲載機種

パルス・プレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCS2-RTC12L

中空

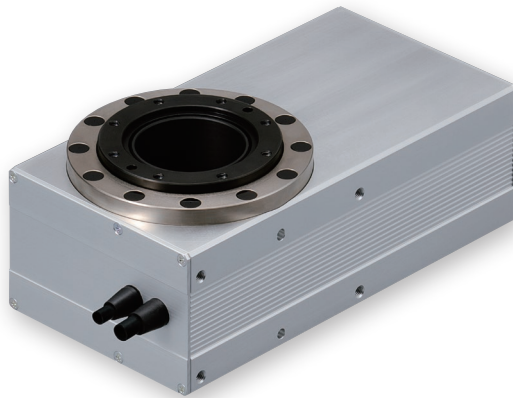
本体幅
120
mm

200V
ACサーボ
モーター

150
W

■型式項目

RCS2 - RTC12L			150		360			
シリーズ	タイプ RTC12L 大型タイプ	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 150 サーボモーター 150W	減速比 18 減速比 1/18 30 減速比 1/30	揺動角度 360 360度 (多回転)	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



(注) CEはオプション
になります。



■エンコーダ種類／価格表(標準価格)

タイプ	標準価格	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RTC12L	-	-

■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	6-321	-
CE対応仕様	CE	6-322	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	6-324	-
逆回転仕様	NM	6-326	-

■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	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)	-	-



選定上の
注意

- (1) 「メインスペック」の動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が±9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超過すると0に戻ってカウント)になります。減速比が1/30の場合は、ノーマルモードの動作範囲は±6140.99度となりますのでご注意ください。
- (2) コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

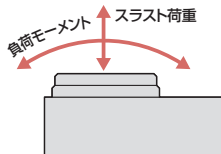
■メインスペック

項目	内容	
減速比	1/18	1/30
最大トルク (N・m)	5.2	8.6
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	800
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	1.0
動作範囲 (度)	多回転 360(注2)	

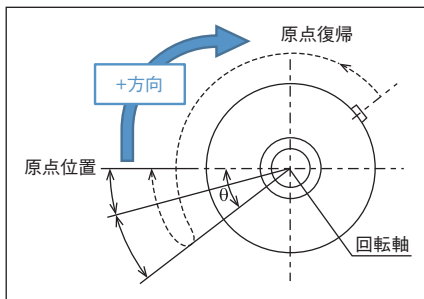
(注1) 1G≒9807度/s²
(注2) 「選定上の注意」をご参照ください。

項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.005度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	±0.005度	
ロストモーション	±0.05度以下	
許容スラスト荷重	800N	
動的許容負荷モーメント	25N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/18	0.1kg・m ²
	減速比 1/30	0.17kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP40	
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	
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	

■ロータリータイプモーメント方向

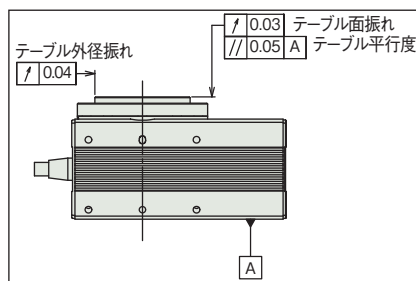


■原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注3)を動作後、停止します。
(注3) 原点復帰範囲θ:15度

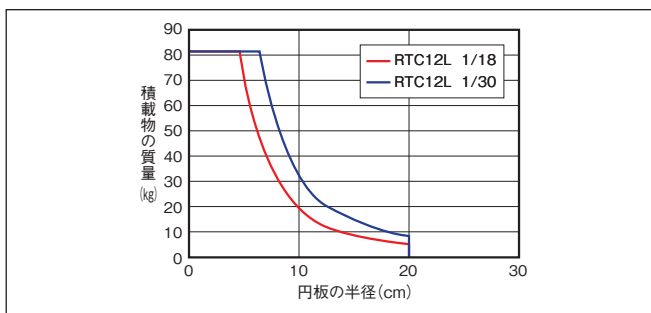
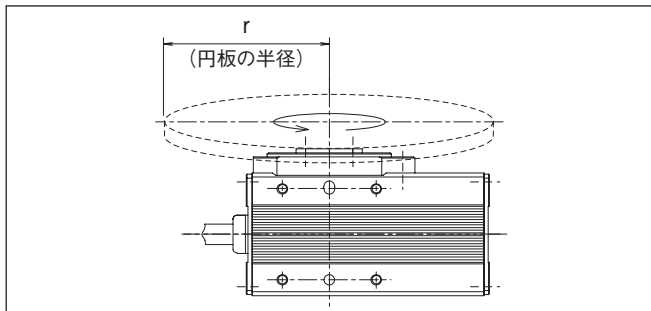
■振れ精度と平行度の目安



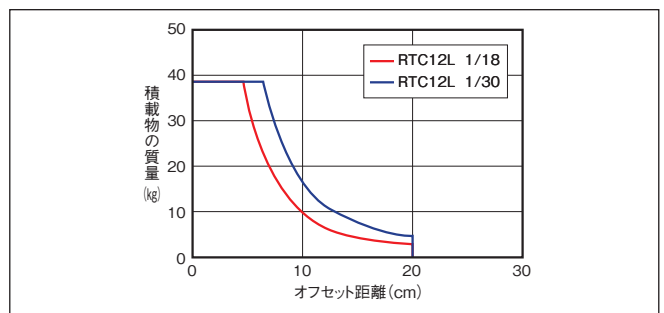
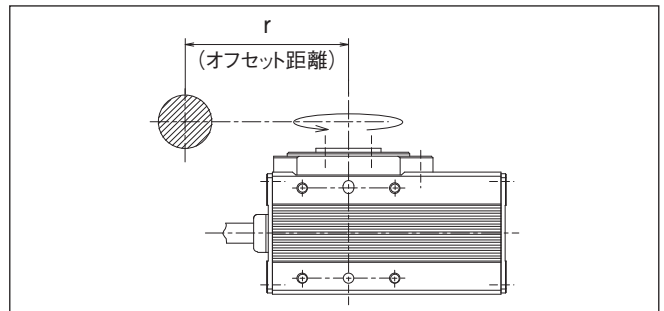
振れ精度と平行度については目安値です。

■積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
(一覧表)

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

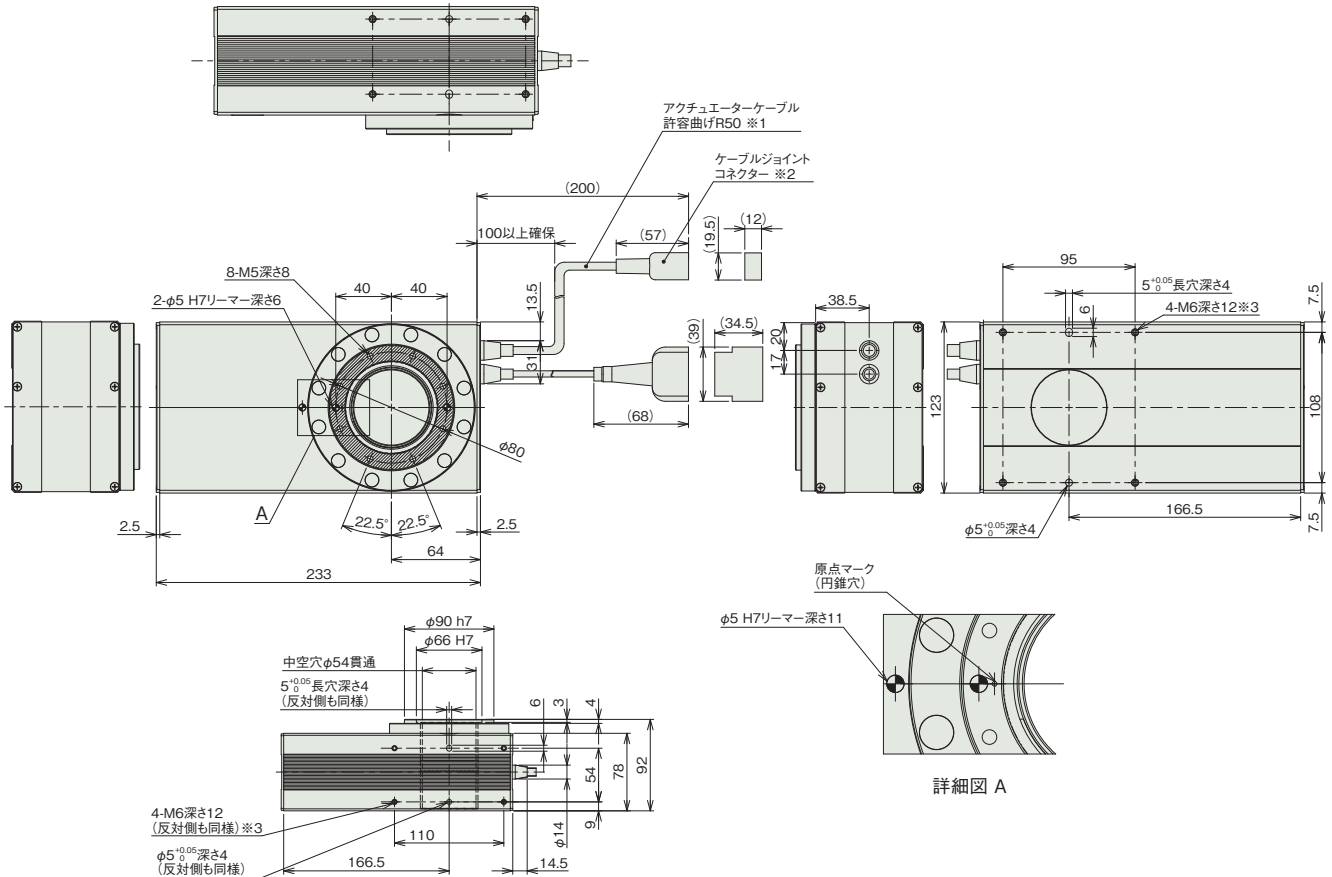
RS

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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 - ※2 モーターケーブルおよびリミットスイッチ付エンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
- (注) 側面取付穴の寸法は左右対称です。
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
 (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とも下記A部拡大図の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	6.2kg
	ブレーキ有り	6.5kg

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダー種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3, ECM RCONコントローラー ・ネットワークタイプML3, SSN, ECM	エンコーダー種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アブソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻すためには、逆回転が必要です。	減速比1/30: ±6140.99(注4)	I: インクリメンタル A: アブソリュート		

(注4) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

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				
RCP2	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	
RCP6	RSEL	8	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
RCS2	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
RCS2	SSEL-CS	2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
DDA	XSEL-P/Q	6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	
DDA	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) アブ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。
 (注) ML3, SSN, ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

非掲載機種

パルス・ブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

ロータリータイプ

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ


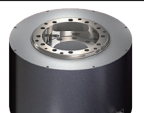
ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

DDA

ダイレクトドライブモーター				
DDA	ロータリー	DDA-LT18C	6-259	
		DDA-LT18C-B	6-263	
		DDA-LH18C	6-267	
		DDA-LH18C-B	6-271	

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

DDA-LT18C

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

DDA - LT18C [] - [] - 200 - 360 - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーターW数	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
S	標準 (17bit)	AI	200	360	T2	N 無し	下記オプション 価格表参照
P	高分解能 (20bit)	AM	200W	360度	T4	S 3m	
						M 5m	
						X□□ 長さ指定	



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LT18CS	-
DDA-LT18CP	-

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
ケーブル下側取出し (注1、2)	A0	6-321	-
ケーブル側面取出し (注2)	A1	6-321	-
フランジ (注1)	FL	6-324	-

(注1) ケーブル下側取出し (A0) とフランジ (FL) の併用はできません。
 (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。

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」の許容負荷モーメントおよび許容スラスト荷重の負荷は、定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となります。
- (2) パルス列制御時と MECHATROLINK-III / EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアップタイプを使用できません。
- (3) インデックスアップタイプで XSEL を使用する場合は近回り制御しかできませんのでご注意ください。
- (4) 高分解能タイプは XSEL-P/Q には接続できません。
- (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。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

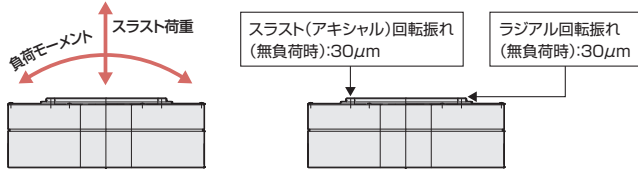
RS

メインスペック

項目	内容	
定格トルク (N・m) (注3)	8.4	
瞬時最大トルク (N・m)	25.2	
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s)	1080
	最高速度 (度/s)	1800
	最高加減速度 (G)	9.99
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持トルク (N・m)	-
動作範囲	インデックスタイプ (度)	0~359.99
	多回転アプソタイプ (度) (注5)	±9999

(注3) 弊社定格放熱板に取付け時の特性です。詳細は1-272ページをご参照ください。
(注4) 1G=9807度/s²
(注5) SCONと高分解能タイプ (20bit) を接続した場合は±2520となります。

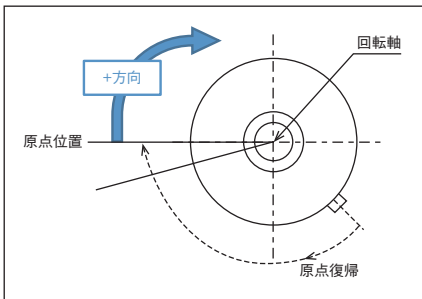
■ロータリータイプモメント方向と出力軸の振れ



項目	内容	
駆動方式	ダイレクトドライブ	
繰返し位置決め精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
割出し精度 (注6)	17bit	±45秒 (±0.01249度)
	20bit	±30秒 (±0.00833度)
原点復帰方式	エンコーダー原点検出方式	
原点復帰精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
ロストモーション	17bit	39.6秒 (0.011度) 以下
	20bit	7.4秒 (0.00206度) 以下
許容スラスト荷重	正方向	3100N
	逆方向	250N
許容負荷モーメント	80N・m	
ロータイナーシャ	0.0043kg・m ²	
許容慣性モーメント	0.6kg・m ²	
ラジアル回転振れ	0.03mm	
スラスト回転振れ	0.03mm	
ベース材質	アルミ 側面塗装	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、20~85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP40	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター出力	200W	
エンコーダー種類	アブソリュート	
エンコーダーパルス数	17bit	131,072 pulse/rev
	20bit	1,048,576 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注6) 割出し精度はSCON/CB/RCON-SCと接続した場合に対応します。

原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。
原点位置を検出し、停止します。

コントローラー別 動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラーによって対応可能な動作タイプや分解能が異なります。それぞれのコントローラーで対応可能な内容をご確認のうえご使用ください。

コントローラー種類	SCON-CB				RCON				RSEL				XSEL-P/Q				XSEL-RA/SA			
	インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ	
動作タイプ	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)
最大動作範囲	0~359.999度		±9999度 ±2520度		0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		±9999度		—		0~359.999度 ±9999度	
1回の移動命令の最大移動量	360度		上記動作範囲内		360度		—		360度		—		180度 (注7)		—		上記動作範囲内		180度 (注7) 上記動作範囲内	
無限回転動作	可		不可		可		—		可		—		可 (注8)		—		不可		可 (注8) 不可	
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		必要		—		不要 必要	
アブソリュートバッテリーパルス制御	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		必要		—		不要 必要	
パルス列制御	不可		可		不可		—		不可		—		不可		—		—		不可	
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可		—		—		不可	
補間動作	—		不可		—		可		—		可		—		可		—		—	
シンクロ動作	—		不可		—		不可		—		不可		—		可		—		不可 可	

(注7) XSELのインデックスアプソタイプは、現在位置から180度以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
(注8) インデックスアプソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSELの1回の移動量は最大180度ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。

移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限 (kg・m ²)	0	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5
負荷イナーシャ上限 (kg・m ²)	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6
45度移動時間 (s)	0.09	0.1	0.11	0.12	0.13	0.14	0.15	0.17	0.19	0.21	0.23	0.39	0.62	0.7	0.87	1.11
90度移動時間 (s)	0.12	0.12	0.14	0.16	0.17	0.18	0.2	0.22	0.24	0.26	0.29	0.48	0.73	0.83	1.02	1.23
180度移動時間 (s)	0.17	0.17	0.19	0.21	0.23	0.24	0.27	0.29	0.32	0.35	0.37	0.6	0.89	1.01	1.22	1.42
270度移動時間 (s)	0.22	0.22	0.24	0.26	0.27	0.29	0.32	0.35	0.38	0.41	0.44	0.69	1	1.14	1.36	1.68

(注) 表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。
(注) 表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度 (約100角度秒) に収束するまでの時間です。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

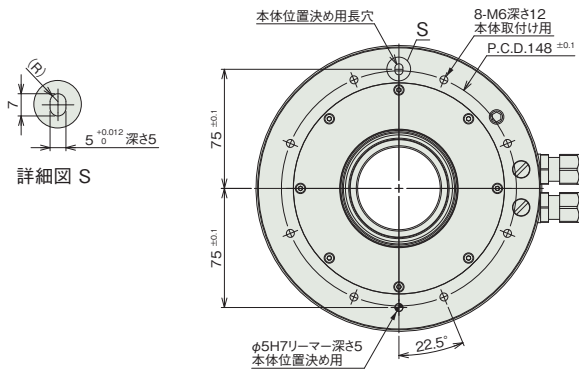
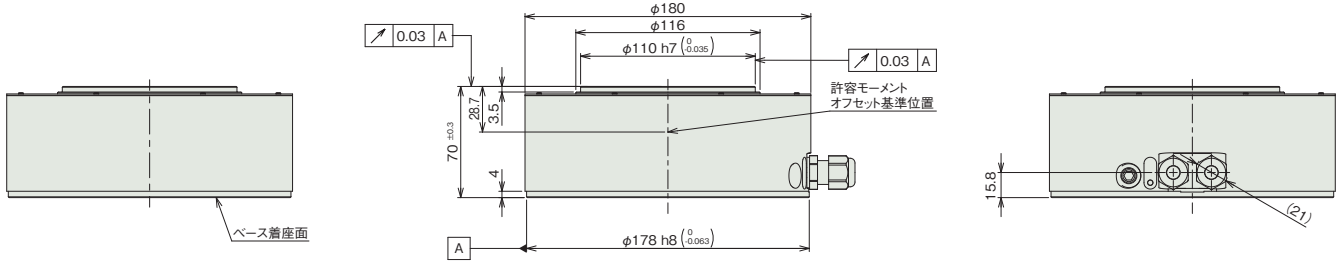
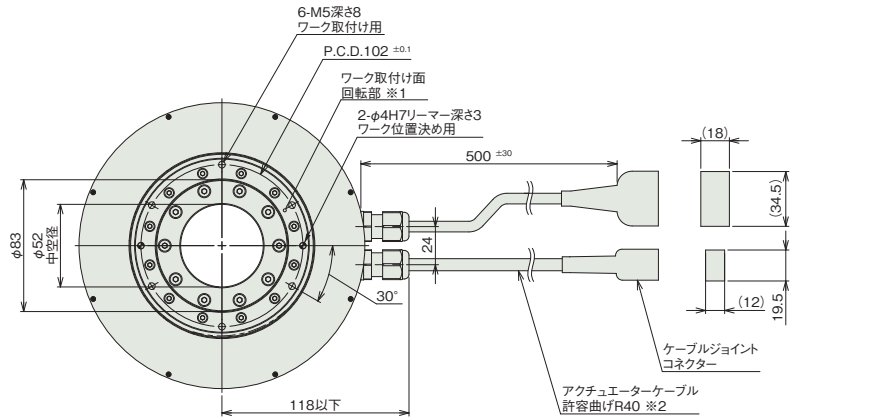
RCS2

DDA

RS

■ケーブル側面取出し(オプション記号A1)

※1 ワーク取付け面回転部の上面図での位置が原点位置となります。原点位置には、合いマークとして原点位置マークシールが貼付されています。
※2 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。

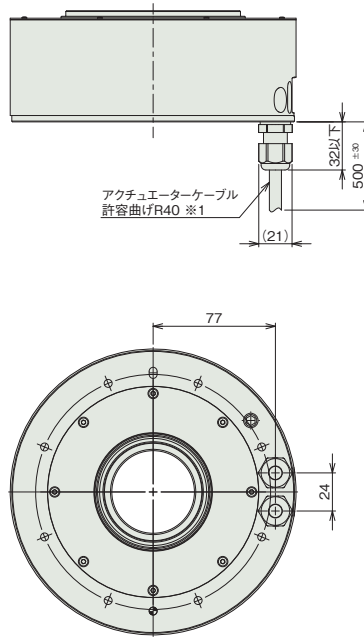


■質量

項目	内容
質量	5.8kg

■ケーブル下側取出し (オプション記号A0)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



選定

注意事項

非掲載機種

パルスレス
サーボレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

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 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	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	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	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) コントローラー選定上の注意点は6-42をご確認ください。
 (注) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
 (注) 多回転アソンのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
 (注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

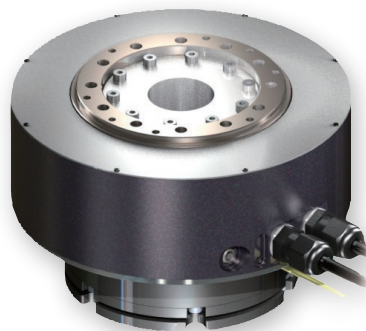
ケーブル型式
一覧表

DDA-LT18C-B

■型式項目

DDA - LT18C [] - [] - 200 - 360 - [] - [] - [] - B

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーターW数	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	オプション
S	標準 (17bit)	AI	200	360	T2	N 無し	下記オプション 価格表参照	B ブレーキ
P	高分解能 (20bit)	AM	200W	360度	T4	S 3m M 5m X [] 長さ指定		



RoHS
10



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LT18CS	-
DDA-LT18CP	-

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
ケーブル下側取出し (注1)	A0	6-321	-
ケーブル側面取出し (注1)	A1	6-321	-
ブレーキ (ブレーキボックス付) (注2)	B	6-321	-

(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) ケーブル長無し(N)で手記した場合はブレーキボックス～アクチュエータ間接続ケーブル (CB-DDB-BK [] []) が付属されません。別途手記が必要になります。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2/T4	
		モーター／エンコーダケーブル	ブレーキケーブル
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X20(20m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 価格はモーター／エンコーダケーブルとブレーキケーブルを含めて算出ください。



選定上の
注意

- (1) 「メインスペック」の許容負荷モーメントおよび許容スラスト荷重の負荷は、定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となります。
- (2) パルス列制御時とMECHATROLINK-III/EtherCATモーション/SSCNET制御時は、インデックスアップソスタイプを使用できません。
- (3) インデックスアップソスタイプでXSELを使用する場合は近回り制御しかできませんのでご注意ください。
- (4) ブレーキは保持用です。制動に使用する場合は故障する恐れがありますのでご注意ください。
- (5) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
- (6) 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。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

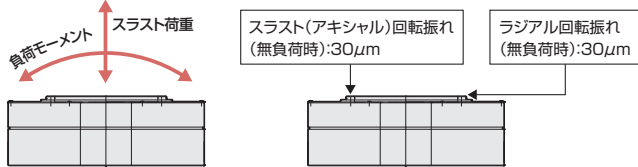
RS

メインスペック

項目	内容	
定格トルク (N・m) (注3)	8.4	
瞬間最大トルク (N・m)	25.2	
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s)	1080
	最高速度 (度/s)	1800
	最高加速減速 (G)	9.99
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	25
動作範囲	インデックスタイプ (度)	0~359.99
	多回転アプトタイプ (度) (注5)	±9999

(注3) 弊社定格放熱板に取付け時の特性です。詳細は1-272ページをご参照ください。
 (注4) 1G=9807度/s²
 (注5) SCONと高分解能タイプ(20bit)を接続した場合は±2520となります。

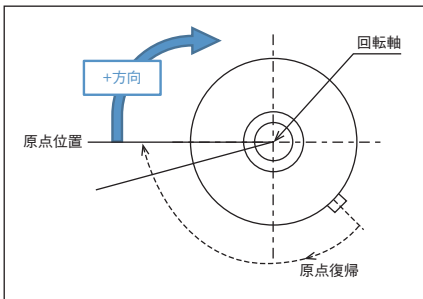
■ロータリータイプモメント方向と出力軸の振れ



項目	内容	
駆動方式	ダイレクトドライブ	
繰返し位置決め精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
割出し精度 (注6)	17bit	±45秒 (±0.01249度)
	20bit	±30秒 (±0.00833度)
原点復帰方式	エンコーダー原点検出方式	
原点復帰精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
ロストモーション	17bit	39.6秒 (0.011度) 以下
	20bit	7.4秒 (0.00206度) 以下
許容スラスト荷重	正方向	3100N
	逆方向	250N
許容負荷モーメント	80N・m	
ロータイナーシャ	0.0043kg・m ²	
許容慣性モーメント	0.6kg・m ²	
ラジアル回転振れ	0.03mm	
スラスト回転振れ	0.03mm	
ベース材質	アルミ 側面塗装	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、20~85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP40	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター出力	200W	
エンコーダー種類	アプソリュート	
エンコーダーパルス数	17bit	131,072 pulse/rev
	20bit	1,048,576 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注6) 割出し精度はSCON/CB/RCON-SCと接続した場合に対応します。

原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
 原点復帰動作は時計方向に回転します。
 原点位置を検出し、停止します。

コントローラー別 動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラーによって対応可能な動作タイプや分解能が異なります。それぞれのコントローラーで対応可能な内容をご確認のうえご使用ください。

コントローラー種類	SCON-CB				RCON				RSEL				XSEL-P/Q				XSEL-RA/SA			
	インデックスアプト		多回転アプト		インデックスアプト		多回転アプト		インデックスアプト		多回転アプト		インデックスアプト		多回転アプト		インデックスアプト		多回転アプト	
動作タイプ	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)
最大動作範囲	0~359.999度		±9999度 ±2520度		0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		±9999度		—		0~359.999度 ±9999度	
1回の移動命令の最大移動量	360度		上記動作範囲内		360度		—		360度		—		180度 (注7)		—		上記動作範囲内		180度 (注7) 上記動作範囲内	
無限回転動作	可		不可		可		—		可		—		可 (注8)		—		不可		可 (注8) 不可	
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		—		必要		不要 必要	
アプソリュートバッテリーパルス列制御	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		—		必要		不要 必要	
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可		—		不可		不可	
補間動作	—		不可		—		可		—		可		—		可		—		可	
シンクロ動作	—		不可		—		不可		—		不可		—		可		—		不可 可	

(注7) XSELのインデックスアプトタイプは、現在位置から180度以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
 (注8) インデックスアプトタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSELの1回の移動量は最大180度ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。

移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限 (kg・m ²)	0	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5
負荷イナーシャ上限 (kg・m ²)	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6
45度移動時間 (s)	0.09	0.1	0.11	0.12	0.13	0.14	0.15	0.17	0.19	0.21	0.23	0.39	0.62	0.7	0.87	1.11
90度移動時間 (s)	0.12	0.12	0.14	0.16	0.17	0.18	0.2	0.22	0.24	0.26	0.29	0.48	0.73	0.83	1.02	1.23
180度移動時間 (s)	0.17	0.17	0.19	0.21	0.23	0.24	0.27	0.29	0.32	0.35	0.37	0.6	0.89	1.01	1.22	1.42
270度移動時間 (s)	0.22	0.22	0.24	0.26	0.27	0.29	0.32	0.35	0.38	0.41	0.44	0.69	1	1.14	1.36	1.68

(注) 表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。
 (注) 表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

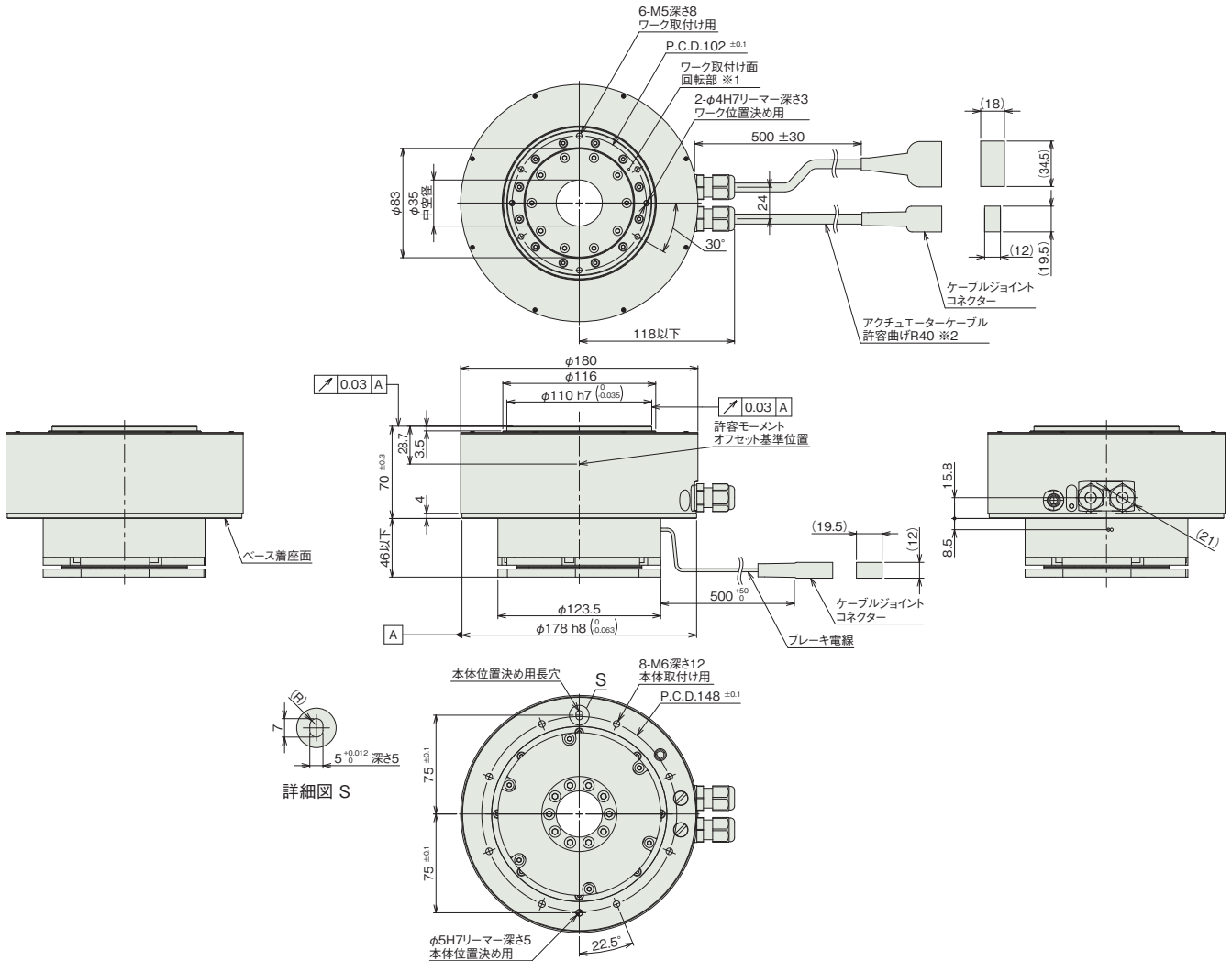
特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

■ケーブル側面取出し(オプション記号A1)

※1 ワーク取付け面回転部の上面図での位置が原点位置となります。原点位置には、合いマークとして原点位置マークシールが貼付されています。
※2 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



■質量

項目	内容
質量	8.7kg

RCP2

RCP6

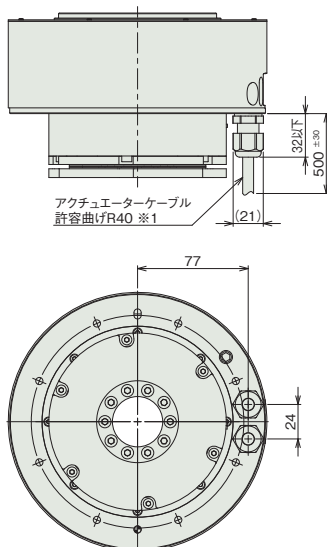
RCS2

DDA

RS

■ケーブル下側取出し(オプション記号A0)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



選定

注意事項

非掲載機種

パルスレス
サーボレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

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 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	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	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) コントローラー選定上の注意点は6-42をご確認ください。
 (注) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
 (注) 多回転アソのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
 (注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

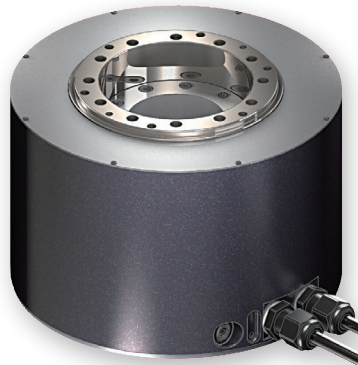
オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

DDA-LH18C

■型式項目

DDA - LH18C				600	360			
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類		モーターW数	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	S 標準(17bit) P 高分解能(20bit)	AI AM	インデックスアップタイプ 多回転アップタイプ	600 600W	360 360度	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



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LH18CS	-
DDA-LH18CP	-

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
ケーブル下側取出し(注1、2)	A0	6-321	-
ケーブル側面取出し(注2)	A1	6-321	-
フランジ(注1)	FL	6-324	-

(注1) ケーブル下側取出し(A0)とフランジ(FL)の併用はできません。
(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

- [メインスペック] の許容負荷モーメントおよび許容スラスト荷重の負荷は、定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となります。
- パルス列制御時とMECHATROLINK-III/EtherCATモーション/SSCNET制御時は、インデックスアップタイプを使用できません。
- インデックスアップタイプでXSELを使用する場合は近回り制御しかできませんのでご注意ください。
- 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
- 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。

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。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

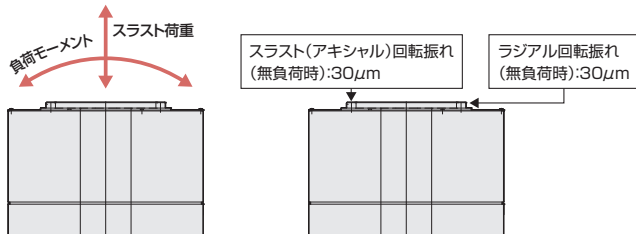
RS

メインスペック

項目	内容	
定格トルク (N・m) (注3)	25	
瞬時最大トルク (N・m)	75	
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s)	800
	最高速度 (度/s)	1440
	最高加減速度 (G)	9.99
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持トルク (N・m)	-
動作範囲	インデックスタイプ (度)	0~359.99
	多回転アプソタイプ (注5)	±9999

(注3) 弊社定格放熱板に取付け時の特性です。詳細は1-272ページをご参照ください。
(注4) 1G=9807度/s²
(注5) SCONと高分解能タイプ (20bit) を接続した場合は±2520となります。

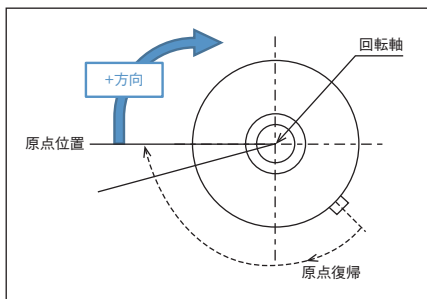
■ロータリータイプモメント方向と出力軸の振れ



項目	内容	
駆動方式	ダイレクトドライブ	
繰返し位置決め精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
割出し精度 (注6)	17bit	±45秒 (±0.01249度)
	20bit	±30秒 (±0.00833度)
原点復帰方式	エンコーダー原点検出方式	
原点復帰精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
ロストモーション	17bit	39.6秒 (0.011度) 以下
	20bit	7.4秒 (0.00206度) 以下
許容スラスト荷重	正方向	3100N
	逆方向	250N
許容負荷モーメント	80N・m	
ロータイナーシャ	0.0092kg・m ²	
許容慣性モーメント	1.8kg・m ²	
ラジアル回転振れ	0.03mm	
スラスト回転振れ	0.03mm	
ベース材質	アルミ 側面塗装	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、20~85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP40	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター出力	600W	
エンコーダー種類	アプソリュート	
エンコーダーパルス数	17bit	131,072 pulse/rev
	20bit	1,048,576 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注6) 割出し精度はSCON/CB/RCON-SCと接続した場合に対応します。

原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。
原点位置を検出し、停止します。

コントローラ別 動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラによって対応可能な動作タイプや分解能が異なります。それぞれのコントローラで対応可能な内容をご確認のうえご使用ください。

コントローラ種類 動作タイプ	SCON-CB				RCON				RSEL				XSEL-P/Q				XSEL-RA/SA			
	インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ	
分解能	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)
最大動作範囲	0~359.999度		±9999度 ±2520度		0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		±9999度	
1回の移動命令の最大移動量	360度		上記動作範囲内		360度		—		360度		—		180度 (注7)		—		180度 (注7)		上記動作範囲内	
無限回転動作	可		不可		可		—		可		—		可 (注8)		—		不可		可 (注8)	
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		—		必要		不要	
アプソリュートバッテリーパルス制御	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		—		必要		不要	
パルス列制御	不可		可		不可		—		不可		—		不可		—		不可		不可	
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可		—		不可		不可	
補間動作	—		不可		—		不可		—		可		—		可		—		可	
シンクロ動作	—		不可		—		不可		—		不可		—		可		—		不可	

(注7) XSELのインデックスアプソタイプは、現在位置から180度以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
(注8) インデックスアプソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSELの1回の移動量は最大180度ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。

移動時間の目安

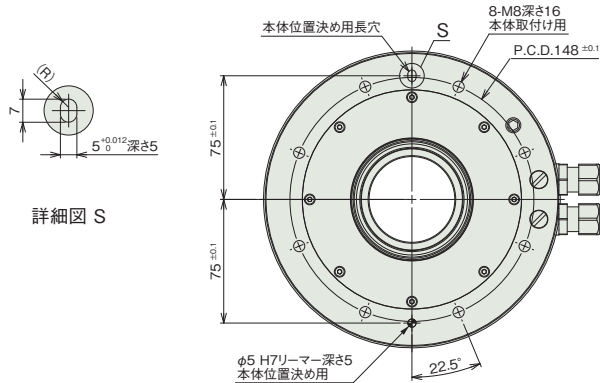
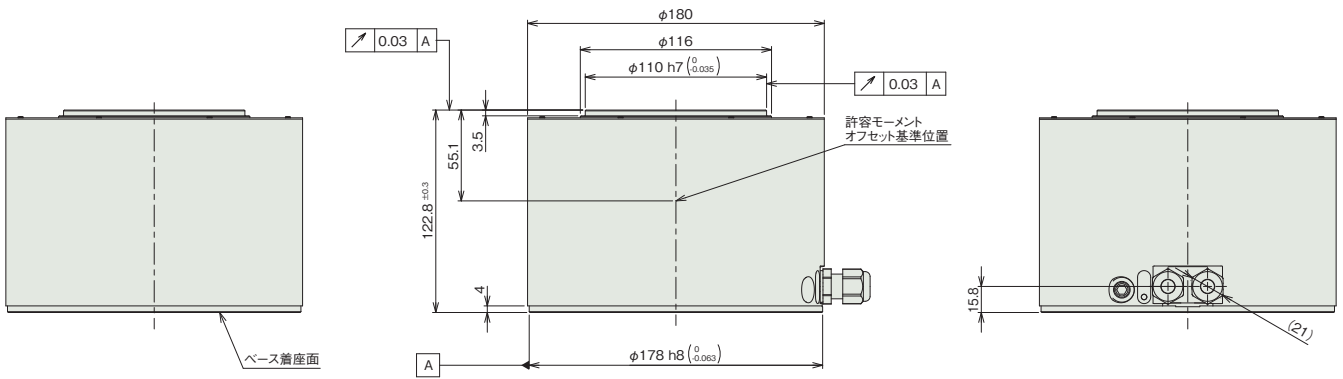
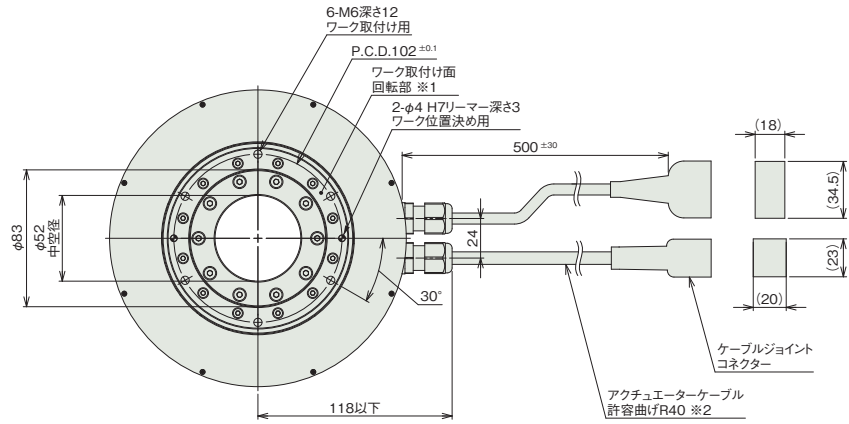
移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限 (kg・m ²)	0	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	
負荷イナーシャ上限 (kg・m ²)	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	
45度移動時間 (s)	0.098	0.096	0.096	0.097	0.099	0.104	0.113	0.12	0.126	0.14	0.157	0.207	0.257	0.352	0.447	0.53	0.629	0.795	0.875
90度移動時間 (s)	0.129	0.128	0.127	0.128	0.131	0.136	0.144	0.153	0.163	0.184	0.208	0.268	0.329	0.44	0.549	0.646	0.758	0.941	1.035
180度移動時間 (s)	0.192	0.19	0.19	0.191	0.193	0.199	0.207	0.215	0.225	0.249	0.279	0.354	0.428	0.562	0.692	0.806	0.933	1.133	1.257
270度移動時間 (s)	0.254	0.252	0.252	0.253	0.256	0.262	0.27	0.278	0.288	0.312	0.341	0.42	0.504	0.655	0.8	0.925	1.064	1.274	1.415

(注) 表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。
(注) 表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度 (約100角度秒) に収束するまでの時間です。

■ケーブル側面取出し(オプション記号A1)

※1 ワーク取付け面回転部の上面図での位置が原点位置となります。原点位置には、合いマークとして原点位置マークシールが貼付されています。
※2 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。

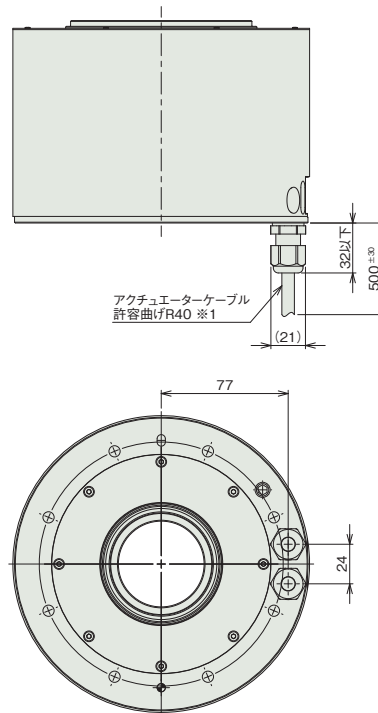


■質量

項目	内容
質量	13kg

■ケーブル下側取出し (オプション記号A0)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



選定

注意事項

非掲載機種

パルスレス
サーボレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

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 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	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-		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) コントローラー選定上の注意点は6-42をご確認ください。
 (注) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
 (注) 多回転アプソのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
 (注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

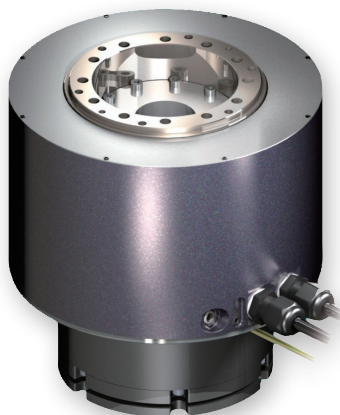
ケーブル型式
一覧表

DDA-LH18C-B

■型式項目

DDA - LH18C - [] - [] - 600 - 360 - [] - [] - [] - B

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーターW数	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	オプション
S	標準 (17bit)	AI インデックスアップタイプ	600 600W	360 360度	T2 SCON 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	B プレーキ
P	高分解能 (20bit)	AM 多回転アップタイプ			T4 RCON RSEL			



RoHS
10



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LH18CS	-
DDA-LH18CP	-

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
ケーブル下側取出し (注1)	A0	6-321	-
ケーブル側面取出し (注1)	A1	6-321	-
プレーキ (プレーキボックス付) (注2)	B	6-321	-

(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) ケーブル長無し(N)で手記した場合はプレーキボックス～アクチュエータ間接続ケーブル (CB-DDB-BK□□□) が付属されません。別途手記が必要になります。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2/T4	
		モーター／エンコーダケーブル	プレーキケーブル
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X20(20m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 価格はモーター／エンコーダケーブルとプレーキケーブルを含めて算出ください。



選定上の
注意

- (1) 「メインスペック」の許容負荷モーメントおよび許容スラスト荷重の負荷は、定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となります。
- (2) パルス列制御時とMECHATROLINK-III/EtherCATモーション/SSCNET制御時は、インデックスアップタイプを使用できません。
- (3) インデックスアップタイプでXSELを使用する場合は近回り制御しかできませんのでご注意ください。
- (4) プレーキは保持用です。制動に使用する場合は故障する恐れがありますのでご注意ください。
- (5) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
- (6) 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。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

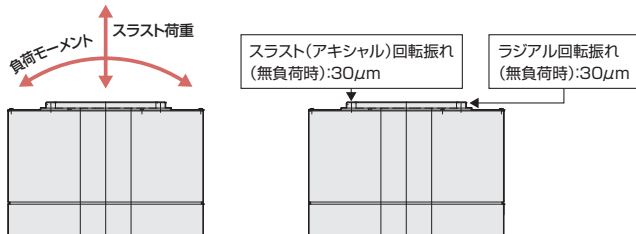
RS

メインスペック

項目	内容	
定格トルク (N・m) (注3)	25	
瞬時最大トルク (N・m)	75	
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s)	800
	最高速度 (度/s)	1440
	最高加速減速 (G)	9.99
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	50
動作範囲	インデックスタイプ (度)	0~359.99
	多回転アプソタイプ (度) (注5)	±9999

(注3) 弊社定格放熱板に取付け時の特性です。詳細は1-272ページをご参照ください。
(注4) 1G=9807度/s²
(注5) SCONと高分解能タイプ (20bit) を接続した場合は±2520となります。

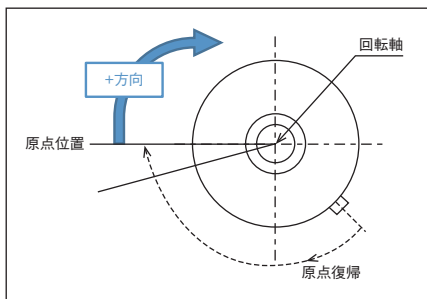
■ロータリータイプモメント方向と出力軸の振れ



項目	内容	
駆動方式	ダイレクトドライブ	
繰返し位置決め精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
割出し精度 (注6)	17bit	±45秒 (±0.01249度)
	20bit	±30秒 (±0.00833度)
原点復帰方式	エンコーダー原点検出方式	
原点復帰精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
ロストモーション	17bit	39.6秒 (0.011度) 以下
	20bit	7.4秒 (0.00206度) 以下
許容スラスト荷重	正方向	3100N
	逆方向	250N
許容負荷モーメント	80N・m	
ロータイナーシャ	0.0092kg・m ²	
許容慣性モーメント	1.8kg・m ²	
ラジアル回転振れ	0.03mm	
スラスト回転振れ	0.03mm	
ベース材質	アルミ 側面塗装	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、20~85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP40	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター出力	600W	
エンコーダー種類	アプソリュート	
エンコーダーパルス数	17bit	131,072 pulse/rev
	20bit	1,048,576 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注6) 割出し精度はSCON/CB/RCON-SCと接続した場合に対応します。

原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。
原点位置を検出し、停止します。

コントローラ別 動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラによって対応可能な動作タイプや分解能が異なります。それぞれのコントローラで対応可能な内容をご確認のうえご使用ください。

コントローラ種類	SCON-CB				RCON				RSEL				XSEL-P/Q				XSEL-RA/SA			
	動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能	
最大動作範囲	0~359.999度		±9999度		±2520度		0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		±9999度		±9999度	
1回の移動命令の最大移動量	360度		上記動作範囲内		360度		—		360度		—		180度 (注7)		—		180度 (注7)		上記動作範囲内	
無限回転動作	可		不可		可		—		可		—		可 (注8)		—		不可		可 (注8)	
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		—		必要		不要	
アプソリュートバッテリーパルス制御	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		—		必要		不要	
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可		—		不可		可	
補間動作	不可		不可		不可		—		可		—		可		—		可		可	
シンクロ動作	不可		不可		不可		—		不可		—		可		—		不可		可	

(注7) XSELのインデックスアプソタイプは、現在位置から180度以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
(注8) インデックスアプソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSELの1回の移動量は最大180度ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。

移動時間の目安

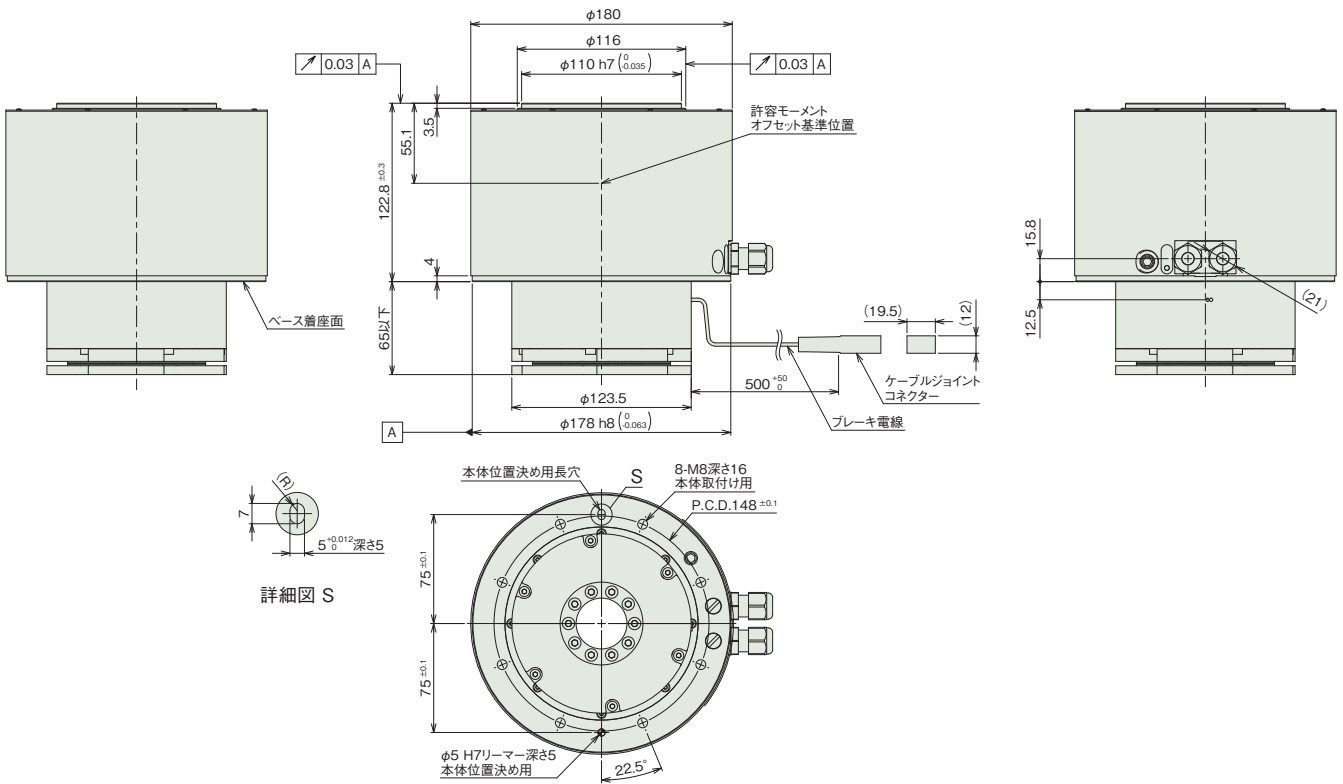
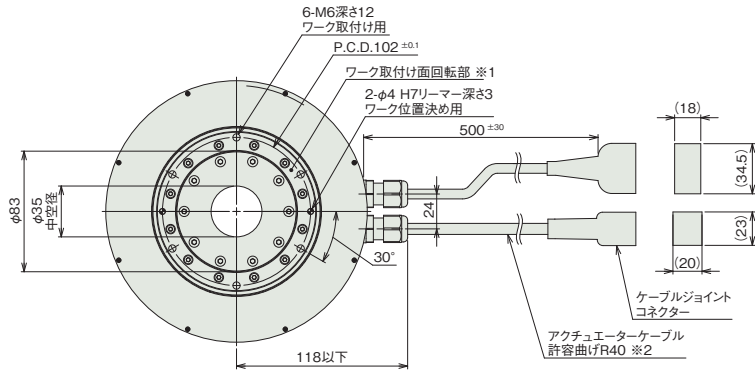
移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限 (kg・m ²)	0	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8
負荷イナーシャ上限 (kg・m ²)	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8
45度移動時間 (s)	0.098	0.096	0.096	0.097	0.099	0.104	0.113	0.12	0.126	0.14	0.157	0.207	0.257	0.352	0.447	0.53	0.629	0.795	0.875
90度移動時間 (s)	0.129	0.128	0.127	0.128	0.131	0.136	0.144	0.153	0.163	0.184	0.208	0.268	0.329	0.44	0.549	0.646	0.758	0.941	1.035
180度移動時間 (s)	0.192	0.19	0.19	0.191	0.193	0.199	0.207	0.215	0.225	0.249	0.279	0.354	0.428	0.562	0.692	0.806	0.933	1.133	1.257
270度移動時間 (s)	0.254	0.252	0.252	0.253	0.256	0.262	0.27	0.278	0.288	0.312	0.341	0.42	0.504	0.655	0.8	0.925	1.064	1.274	1.415

(注) 表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。
(注) 表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度 (約100角度秒) に収束するまでの時間です。

■ケーブル側面取出し(オプション記号A1)

※1 ワーク取付け面回転部の上面図での位置が原点位置となります。原点位置には、合いマークとして原点位置マークシールが貼付されています。
※2 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。

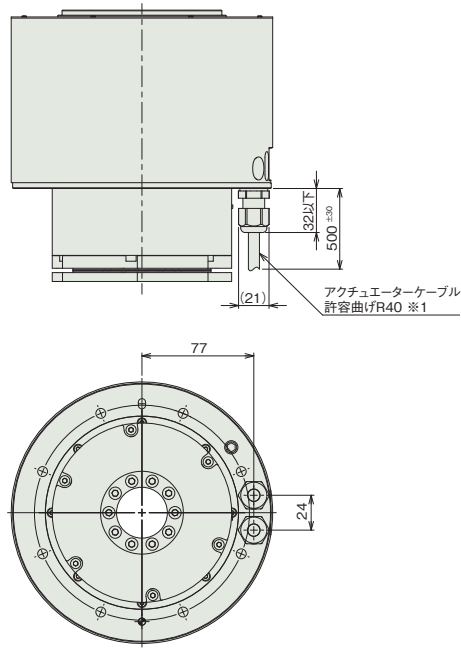


■質量

項目	内容
質量	17.4kg

■ケーブル下側取出し(オプション記号A0)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

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 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	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	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) コントローラー選定上の注意点は6-42をご確認ください。
 (注) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
 (注) 多回転アソのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
 (注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

ロータリータイプ

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RS

サーボモーター 200V			
RS	ロータリー	RS-30	6-277
		RS-60	6-281



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RS-30

30
W

■ 型式項目

RS - [] - 30 - [] - 360 - [] - [] - [] - L

シリーズ	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 30 30W	減速比 50 1/50 100 1/100	作動範囲 360 360度	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



エンコーダー種類別価格表 (標準価格)

型式	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RS-30	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き (出力シャフト)	K	6-324	-
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	6-324	-

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。

選定上の注意

- ご使用になる条件から慣性モーメントを算出し、「メインスペック」の許容慣性モーメントを超えないようご注意ください。詳細は「積載物形状と質量の目安」をご参照ください。
- コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

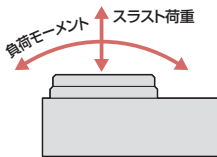
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/50	1/100
最大トルク (N・m)	6.6	13.3
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	360
	定格加減速度 (G)	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持トルク (N・m)	-
動作範囲 (度)	360	

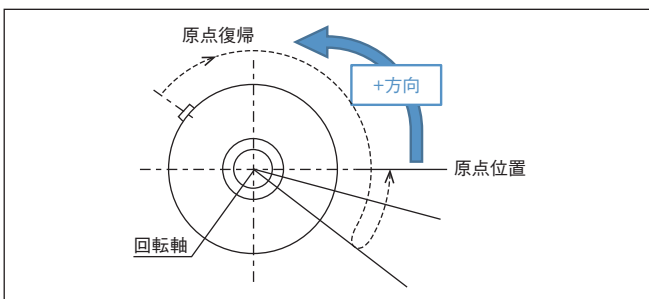
(注1) 1G≒9807度/s²

項目	内容	
駆動方式	ハーモニックドライブ	
繰返し位置決め精度	±0.028度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	-	
ロストモーション	1/50	0.05度
	1/100	0.025度
許容スラスト荷重	392N	
許容負荷モーメント	1/50	9.8N・m
	1/100	11.8N・m
許容慣性モーメント	1/50	0.0578kg・m ²
	1/100	0.2303kg・m ²
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	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	
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	

■ロータリータイプモーメント方向



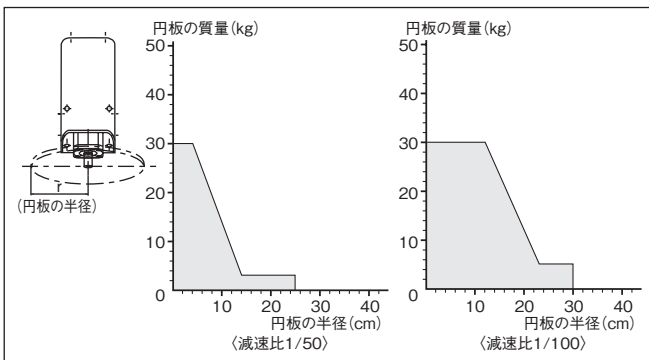
■原点復帰方法と正回転方向



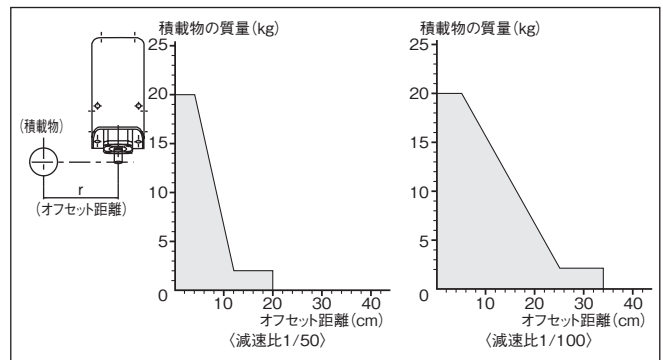
回転部先端から見て、反時計方向の回転が+方向になります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。

■積載物形状と質量の目安

■回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合



■回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合

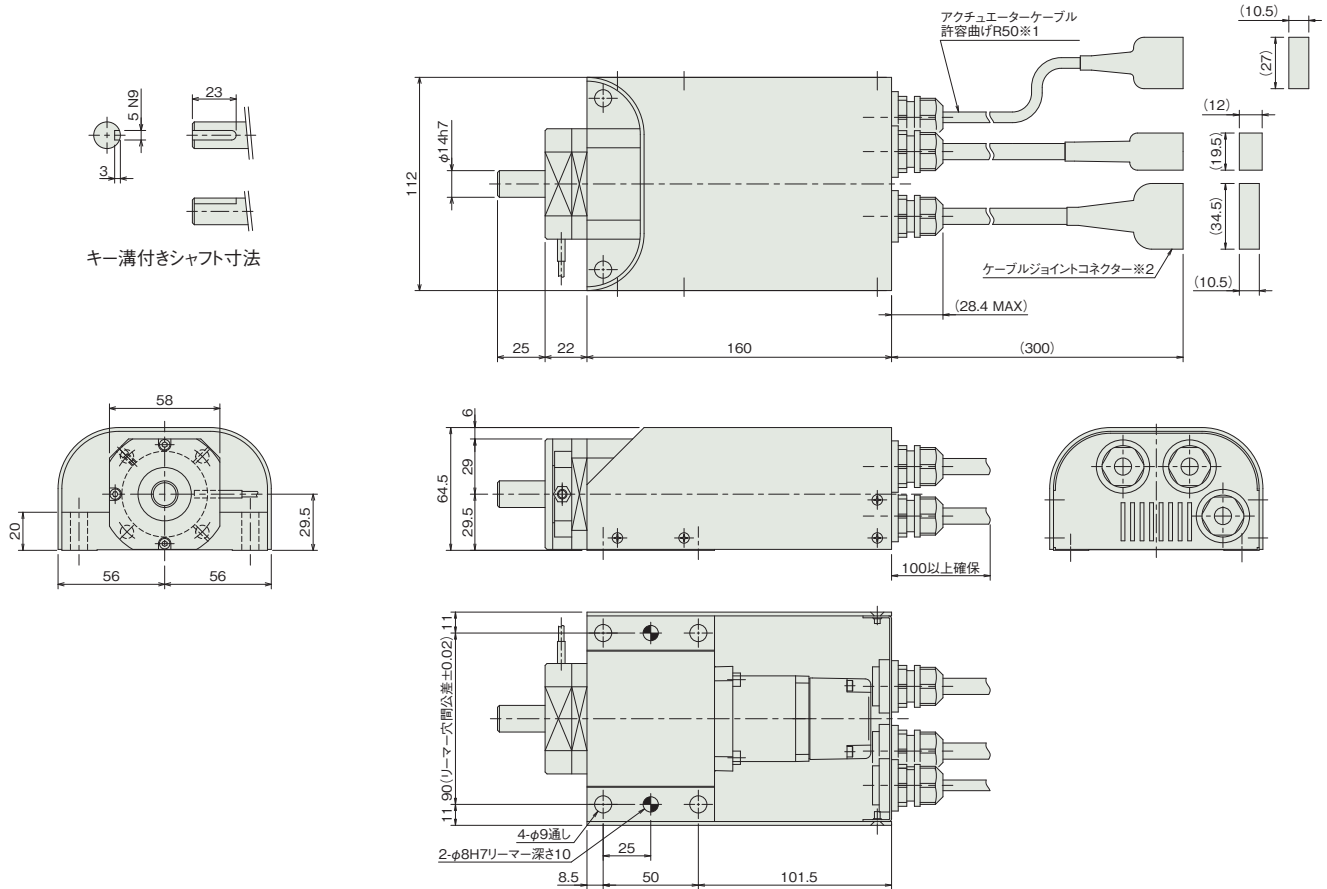


寸法図

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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 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。



質量

タイプ	RS-30
質量 (kg)	2.0

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダ種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3、ECM	エンコーダ種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アブソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻すためには、逆回転が必要です。	減速比1/50: ±3685 減速比1/100: ±1842 (注2)	I: インクリメンタル A: アブソリュート		

(注2) ソフトリミットのパラメータの手動設定が必要です。

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				
RCP2	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
RCP6	RSEL	8	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
RCS2	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
DDA	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) アブ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。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

非搭載機種

パルスレス
サーボモータ

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RS-60

60
W

■ 型式項目

RS - [] - 60 - [] - 360 - [] - [] - [] - L

シリーズ	エンコーダー種類 I A I A I A I A I A	インクリメンタル 絶対リニア 絶対エンコーダー	モーター種類 60 60W	減速比 50 100 1/50 1/100	動作範囲 360 360度	対応コントローラー T2 T4	SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA RCON RSEL	ケーブル長 N 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



エンコーダー種類別価格表 (標準価格)

型式	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	絶対リニア
RS-60	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き (出力シャフト)	K	6-324	-
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	6-324	-

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。

選定上の注意

(1) ご使用になる条件から慣性モーメントを算出し、「メインスペック」の許容慣性モーメントを超えないようご注意ください。詳細は「積載物形状と質量の目安」をご参照ください。

(2) コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

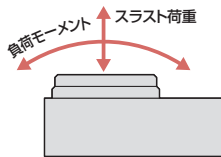
■メインスペック

項目	内容	
減速比	1/50	1/100
最大トルク (N・m)	11.17	22.28
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	360
	定格加減速度 (G)	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持トルク (N・m)	-
動作範囲 (度)	360	

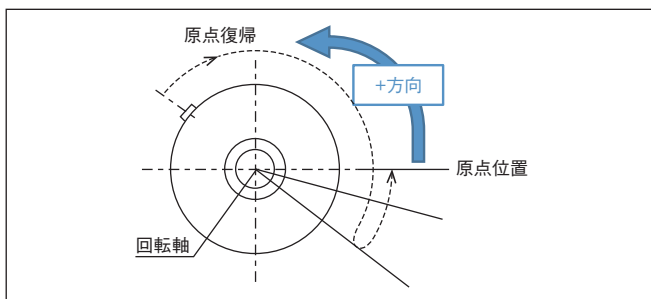
(注1) 1G≒9807度/s²

項目	内容	
駆動方式	ハーモニックドライブ	
繰返し位置決め精度	±0.028度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	-	
ロストモーション	0.025度	
許容スラスト荷重	980N	
許容負荷モーメント	1/50	24.5N・m
	1/100	23.5N・m
許容慣性モーメント	1/50	0.108kg・m ²
	1/100	0.421kg・m ²
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	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	
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	

■ロータリータイプモーメント方向



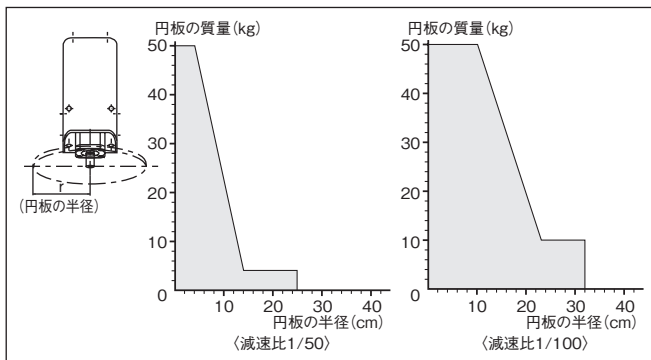
■原点復帰方法と正回転方向



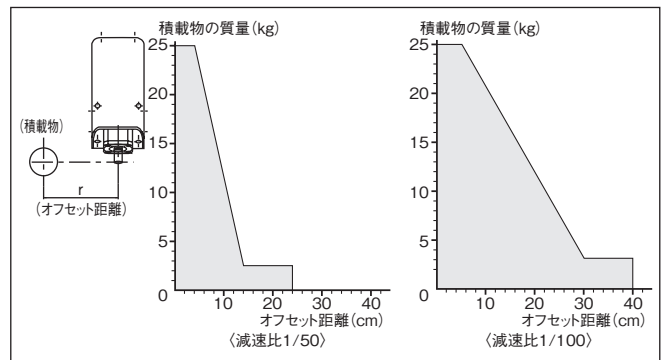
回転部先端から見て、反時計方向の回転が+方向になります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。

■積載物形状と質量の目安

■回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合



■回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

非搭載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

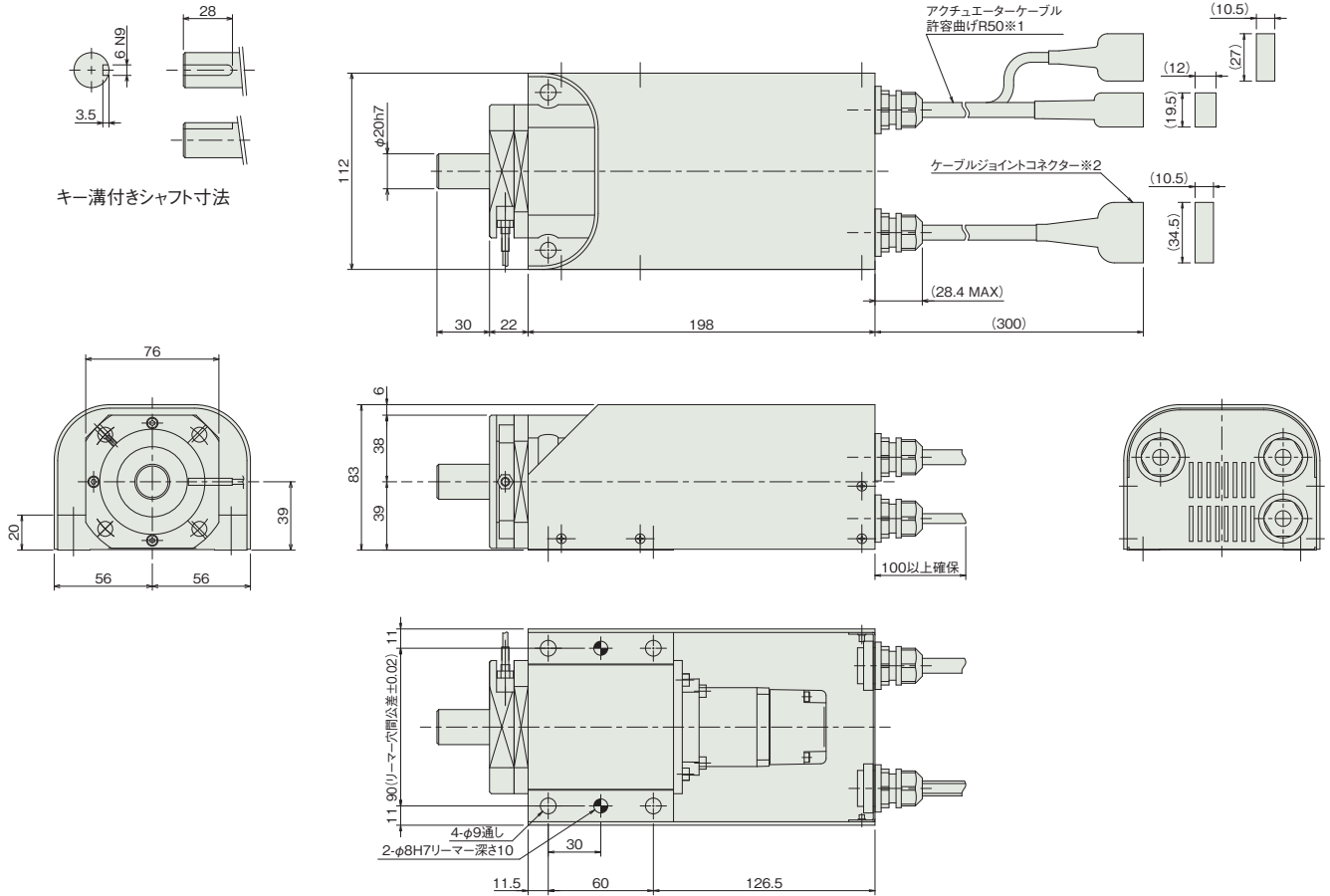
RS

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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 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。



■質量

タイプ	RS-60
質量 (kg)	3.2

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダ種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3、ECM	エンコーダ種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アブソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻すためには、逆回転が必要です。	減速比1/50: ±3685 減速比1/100: ±1842 (注2)	I: インクリメンタル A: アブソリュート		

(注2) ソフトリミットのパラメータの手动設定が必要です。

■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					
RCP2	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
RCP6	RSEL	8	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	●	36000	-	8-103
RCS2	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
DDA	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) アブ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。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスレス
サーボモータ

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

特殊用途機種

ストッパーシリンダー

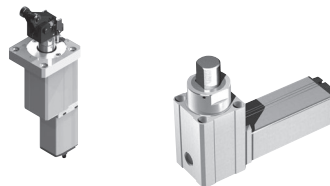
パルスモーター

RCP4-ST

6-287

RCP4-ST4525E

6-289



垂直 / 回転一体型

サーボモーター 200V

ZR-S

6-291

ZR-M

6-293



手首ユニット

パルスモーター

WU-S

6-295

WU-M

6-299



ロータリーチャック

パルスモーター

RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI

6-303

RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI

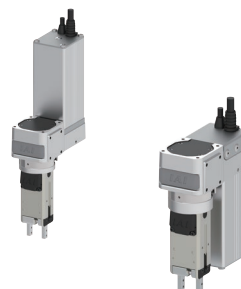
6-307

RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI

6-311

RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI

6-315



オプション

6-321

RCP4

ZR

WU

RCP6

選定

注意事項

非掲載機種

パルスレス
サーボレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

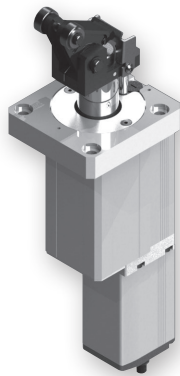
WU

RCP6

RCP4-ST

■型式項目

RCP4		I	42P	N	30			
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	ST68E 本体幅60mm 80kgタイプ ST615E 本体幅60mm 150kgタイプ	I1 インクリメンタル	42P パルスモーター 42□サイズ	N 無し	30 30mm	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



タイプ別価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RCP4-ST68E	-
RCP4-ST615E	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル取出し方向変更 (前面)	CJT	6-322	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	6-322	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	6-322	-
ケーブル取出し方向変更 (背面)	CJB	6-322	-
保護カバー仕様	CO	6-322	-
原点逆仕様	NM	6-326	-



- (1) 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。
- (2) ロッド上向き設置限定です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (3) 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。
- (4) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

ケーブル長価格表 (標準価格)

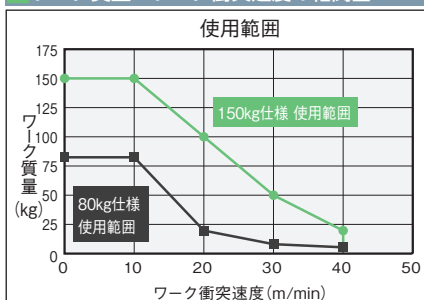
種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

メインスペック

項目	内容	
	ST68E	ST615E
タイプ	ST68E	ST615E
最大ワーク質量 (kg)	80	150
速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	65
	最高加減速度 (G)	0.2
最高ワーク衝突速度 (m/min)	40	
ストローク (mm)	30	

項目	内容	
タイプ	ST68E	ST615E
駆動方式	台形ねじ	
繰返し位置決め精度	±0.5mm	±0.5mm
ロストモーション	1mm	1mm
ロッド	炭素鋼 硬質クロムメッキ処理	
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	

ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図



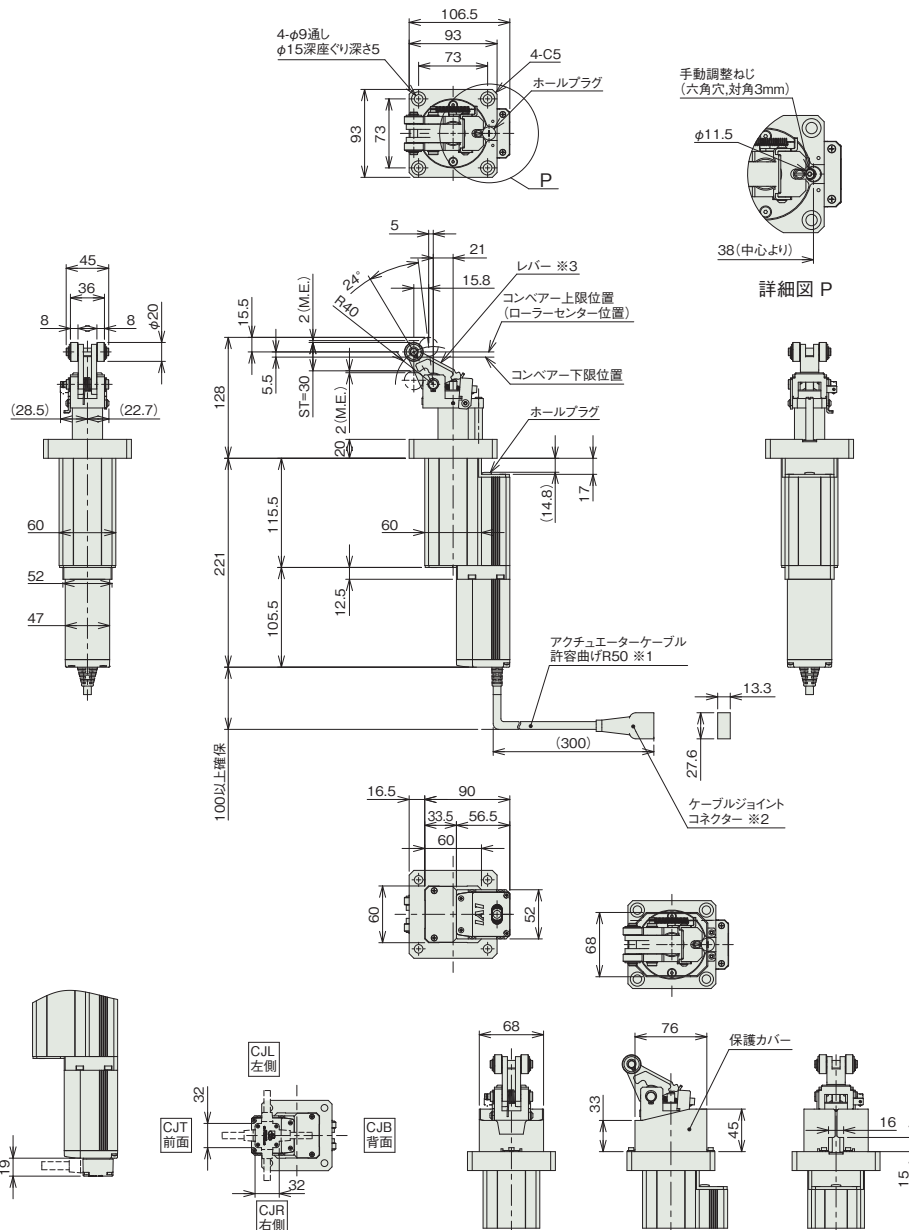
寸法図

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

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
- ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 レバー位置確認用近接センサー仕様は特注で対応可能です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



ケーブル取出し方向変更(オプション)

保護カバー仕様(オプション)

質量

タイプ	ST68E	ST615E
質量	3.4kg	3.4kg

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	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	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

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RCP4-ST4525E

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

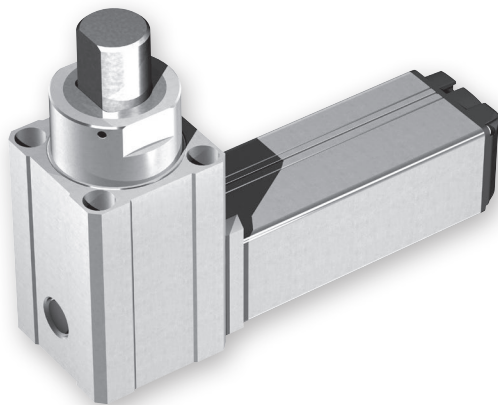
オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RCP4 - ST4525E - I - 28P - N - 20

シリーズ	タイプ ST4525E 本体幅45mm 25kg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 \square サイズ	Z軸リード N 無し	Z軸ストローク 20 20mm	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 \square <input type="checkbox"/> R \square <input type="checkbox"/>	オプション 下記オプション 価格表参照
------	--------------------------------------	---------------------------	----------------------------------------------	------------------	-----------------------	-------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RCP4-ST4525E	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
本体前面 (反モーター側) 組み付け穴 タップ穴仕様 (標準はザグリ穴(φ9))	AHT	6-321	-
軸先端Dカット仕様 (前面) (注1)	DCT	6-322	-
軸先端Dカット仕様 (左面) (注1)	DCL	6-322	-
軸先端Dカット仕様 (右面) (注1)	DCR	6-322	-
軸先端Dカット仕様 (背面) (注1)	DCB	6-322	-
原点逆仕様	NM	6-326	-

(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。(「寸法図」参照)

選定上の
注意



- 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。
- ロッド上向き設置限定です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

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)	-	-
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)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) 4方向コネクター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。
 $\square\square\square$ 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 $\square\square\square$ (-RB)
 P5: CB-ADPC2-MPA $\square\square\square$ (-RB)

メインスペック

項目	内容
タイプ	ST4525E
最大ワーク質量 (kg)	25
速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 75 最高加減速度 (G) 0.2
最高ワーク衝突速度 (m/min)	20
ストローク (mm)	20

項目	内容
タイプ	ST4525E
駆動方式	台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.5mm
ロストモーション	1mm
ロッド	炭素鋼 硬質クロムメッキ処理
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

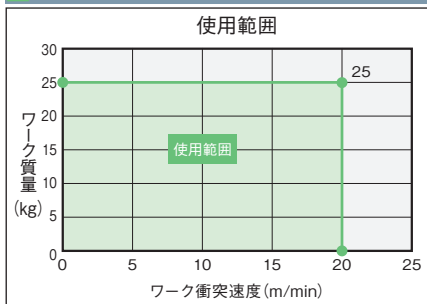
RCP4

ZR

WU

RCP6

ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図



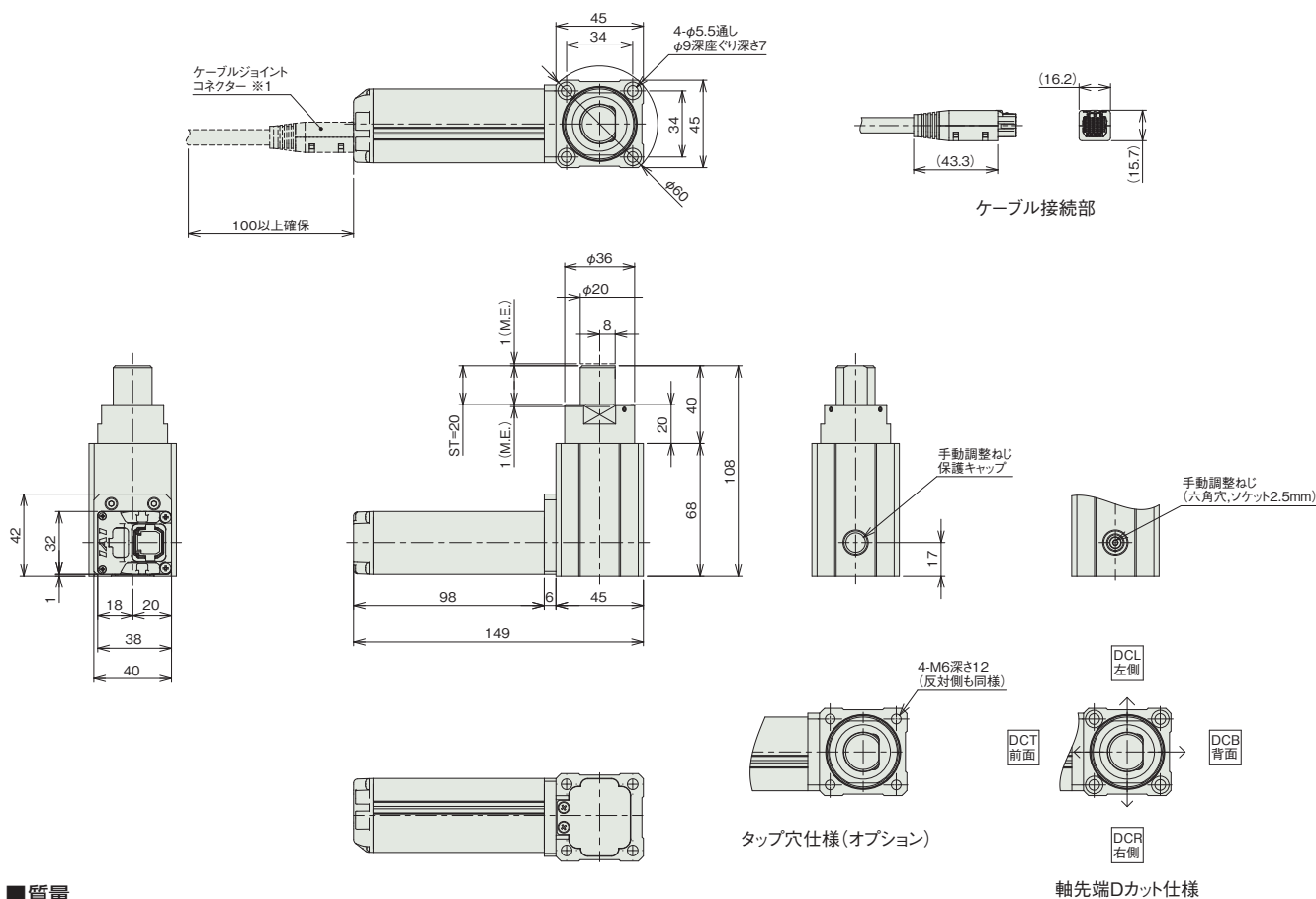
寸法図

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



※1 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。
 (注) 原点正常の場合はロッド上昇方向が原点となります。原点逆の場合はロッド下降側が原点となります。
 (注) 軸先端Dカット仕様オプションDCB(背面)の場合です。
 (注) メンテナンス用ケーブル型式
 標準：CB-CAN-MPA□□□□
 ロボットケーブル：CB-CAN-MPA□□□□-RB
 □□□□はケーブル長さを記入。最長20m 例)050=5m

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



質量

タイプ	内容
質量	0.7kg

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	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	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

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

ZR-S

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
ZR	S	100	16	150	T2	B			
		I A	100 100W	16 16mm	150 150mm	T2 XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N S M X□□	無し 3m 5m 長さ指定	下記オプション 価格表参照



RoHS
10



エンコーダ種類別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	6-321	-
原点リミットスイッチ (注1)	L	6-324	-

(注1) インクリメンタル仕様は標準装備、アブソリュート仕様では不要です。
 (注) アブソリュート仕様の場合は、下記調整ジグが必要となります。(別売り)
 アブソリュートリセット調整ジグ (型式: JG-ZRS)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	
		アブソリュート	インクリメンタル
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ 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」の最大動作速度は、PTP 命令動作の場合です。
- 「メインスペック」の可搬質量、「定格」は加減速度 0.3G で動作した場合、「最大」は加減速度 0.1G で動作した場合です。
- 「メインスペック」の上下軸押し込み推力は、上下軸先端でものを押す力です。「押付動作時」は、プログラムの押付け命令実行時の最大押付け力です。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押付け命令を使用して行なってください。
- 「メインスペック」の許容慣性モーメントは、回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- ケーブル長は最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
- 垂直設置での使用限定となります。
- 直交ロボットと組合わせて使用する時、上下軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてご使用ください。
- アクチュエーターとコントローラのエンコーダ配線の途中にブレーキボックス (付属品) の設置が必要となります。ブレーキボックスには DC24V (max1A) の電源が必要です。

メインスペック

項目		内容	
軸構成		上下軸	回転軸
リード	ボールねじリード (mm)	16	-
可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	
速度/加減速度	最高速度	1005mm/s	2200度/s
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3
推力	最大推力 (N)	107	-
	押付け時最大推力 (N)	74.8	-
押付け	押付け最高速度 (mm/s)	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	-
ストローク		150mm	±360度

項目		内容	
軸構成		上下軸	回転軸
駆動方式		ベルト+ボールねじスプライン	ベルト+ギア減速機+スプライン
繰返し位置決め精度		±0.010mm	±0.005度
ロストモーション		-	-
許容スラスト荷重		-	-
許容慣性モーメント		-	0.015kg・m ²
許容トルク		-	1.9N・m
寿命		-	-
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		RoHS指令	
モーター種類		ACサーボモーター	
エンコーダ種類		アブソリュート/インクリメンタル	
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	

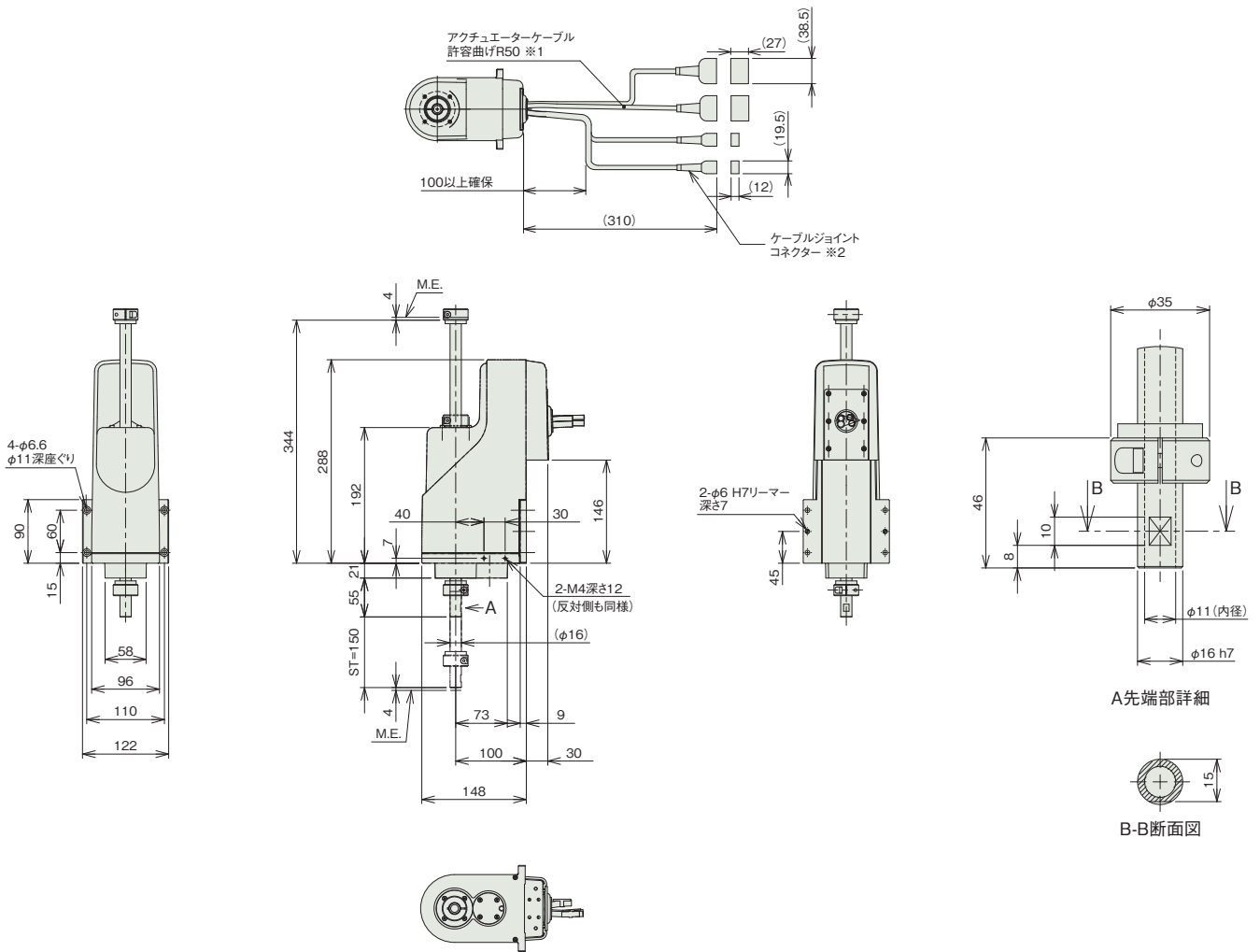
寸法図

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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
- ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダー・リミットスイッチケーブルを接続します。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



質量

タイプ	内容
質量	5.5kg

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					
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) ZR 1台につき、コントローラーは2軸分使用します。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

ZR-M

■型式項目

ZR	-	M	-	200	-	20	-	200	-	T2	-	B	-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類	-	モーター種類	-	Z軸リード	-	Z軸ストローク	-	適応コントローラー	-	ケーブル長
		I A		インクリメンタル アブソリュート		200 200W		20 20mm		200 200mm		T2		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



■エンコーダー種類別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ(標準)	B	6-321	-
原点リミットスイッチ(注1)	L	6-324	-

(注1) インクリメンタル仕様は標準装備、アブソリュート仕様では不要です。
 (注) アブソリュート仕様の場合は、下記調整ジグが必要となります。(別売り)
 アブソリュートリセット調整ジグ(型式: JG-ZRM)

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	
		アブソリュート	インクリメンタル
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ 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」の最大動作速度は、PTP 命令動作の場合です。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量、「定格」は加減速度 0.3G で動作した場合、「最大」は加減速度 0.1G で動作した場合です。
- (3) 「メインスペック」の上下軸押し込み推力は、上下軸先端でものを押す力です。「押付動作時」は、プログラムの押付け命令実行時の最大押付け力です。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押付け命令を使用して行なってください。
- (4) 「メインスペック」の許容慣性モーメントは、回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- (5) ケーブル長は最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
- (6) 垂直設置での使用限定となります。
- (7) 直交ロボットと組合わせて使用する時、上下軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてください。
- (8) アクチュエーターとコントローラーのエンコーダー配線の途中にブレーキボックス(付属品)の設置が必要となります。ブレーキボックスには DC24V (max1A) の電源が必要です。

■メインスペック

項目		内容	
軸構成		上下軸	回転軸
リード	ボールねじリード(mm)	20	-
可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	
速度/加減速度	最高速度	1256mm/s	2200度/s
	定格加減速度(G)	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.3	0.3
推力	最大推力(N)	171	-
	押付け時最大推力(N)	120	-
押付け	押付け最高速度(mm/s)	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)	6	6
	ストローク	200mm	±360度

項目		内容	
軸構成		上下軸	回転軸
駆動方式		ベルト+ボールねじスプライン	ベルト+ギア減速機+スプライン
繰返し位置決め精度		±0.010mm	±0.005度
ロストモーション		-	-
許容スラスト荷重		-	-
許容慣性モーメント		-	0.03kg・m ²
許容トルク		-	3.8N・m
寿命		-	-
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		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		アブソリュート/インクリメンタル	
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	

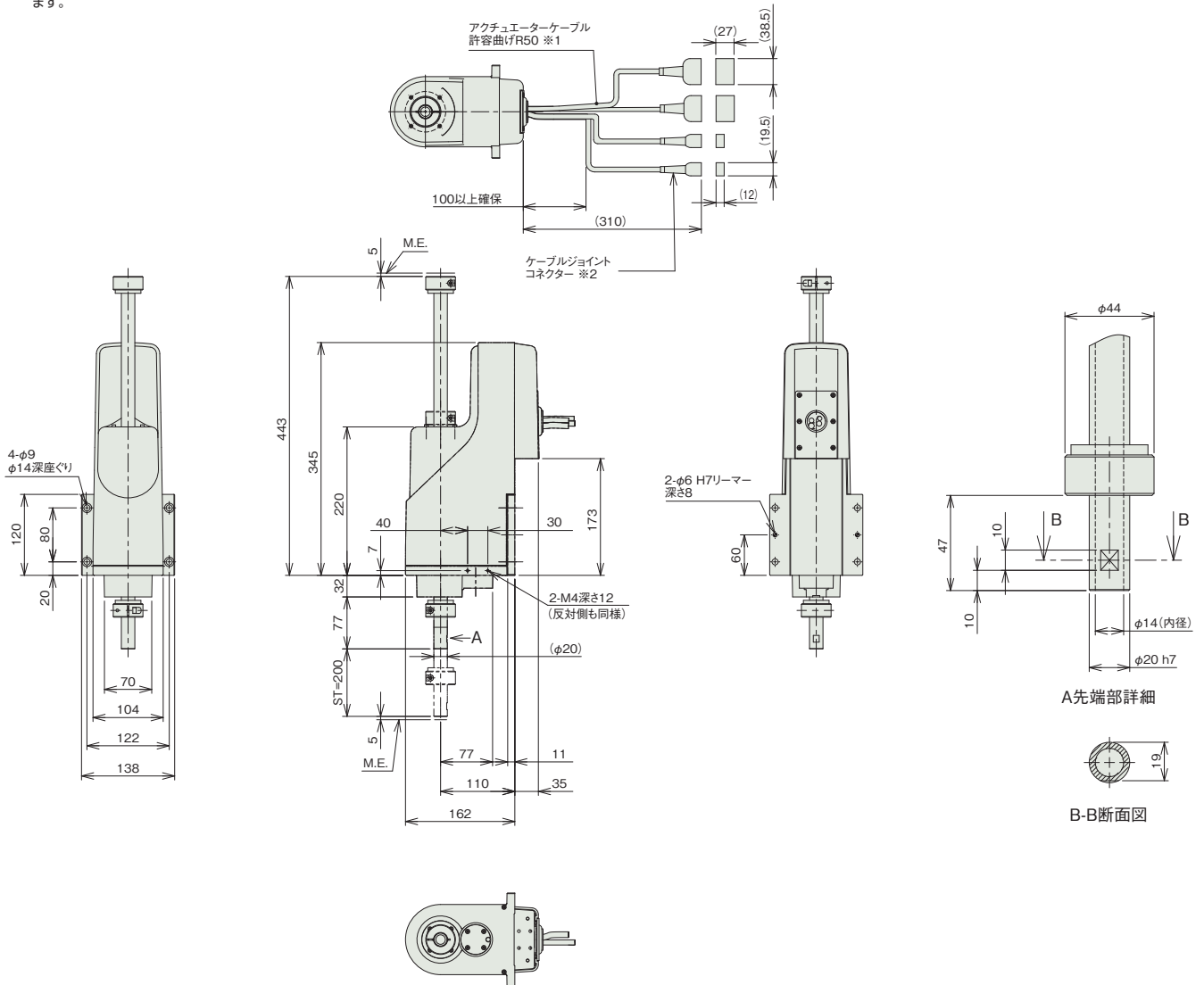
寸法図

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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
※2 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モーター・エンコーダー・リミットスイッチケーブルを接続します。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



質量

タイプ	内容
質量	8.0kg

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					
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) ZR 1台につき、コントローラーは2軸分使用します。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6



WU-S

■型式項目

WU	-	S	-	WA	-		-		-	
シリーズ		タイプ 小型タイプ		エンコーダ種類 バッテリーレスアップ		適応コントローラ PM1 MSEL PM2 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



価格表 (標準価格)

形式	標準価格
WU-S	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル取出し方向変更 (右側)	A1	6-321	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	A2	6-321	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	A3	6-321	-
アクチュエーターケーブル長変更	AC1.5	6-321	-
ケーブル (エア継手) 勝手違い	CVR	6-322	-
エア継手付き	VC	6-329	-
配線カラー付き	WCS	6-330	-

ケーブル長価格表 (標準価格) <2軸分 (注1)>

種類	ケーブル記号	PM1	PM2
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1) B軸、T軸用に2軸分必要です。型式でケーブル長を選択すると2本付属されます。
 (注) アクチュエーター・コントローラー間のケーブルです。
 (注) オプションでアクチュエーターケーブル長変更[AC1.5]を選択した場合、長さ指定、ロボットケーブル共に、18m(X18、R18)が最大になります。
 (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
 PM1 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 PM2 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- (1) 選定を行う場合は慣性モーメントを許容する機種を使用する必要があります。B軸、T軸それぞれについて計算を行ってください。詳細は「機種選定の流れ (6-44 ページ〜)」をご参照ください。
- (2) 「メインスペック」の最高速度は無負荷時の最大設定速度です。
- (3) B軸、T軸の回転軸が床面に対して水平になる場合や、搬送物の重心が回転軸からオフセットしている場合は、搬送物の重さによる負荷トルクを受け、許容慣性モーメントが低下します。詳細は「機種選定の流れ (6-44 ページ〜)」と「メインスペック」の最大加減速度をご参照ください。
- (4) 設置方法、設置姿勢の詳細は取扱説明書をご確認ください。
- (5) コントローラーの高出力設定は有効のみです。
- (6) アプソデータが失われた場合はアプソリユートリセットを行う必要があります。アプソリユートリセットには調整ジグが必要になります。(本体には付属されません) 詳細は 6-324 ページをご参照ください。

メインスペック

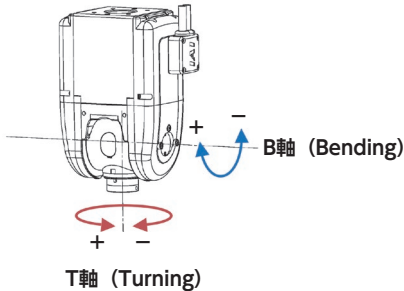
項目		内容	
軸構成		B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	
速度/加減速度 (注2)	最高速度(度/s)	単独動作 750	1200
	定格加減速度(G)	B軸・T軸 同時動作 0.3	0.3
	最高加減速度(G)	負荷トルクを受けない場合 0.7	0.7
		負荷トルクを受ける場合 0.3	0.3
ブレーキ (注3)	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N・m)	0.96	0.96
動作範囲(度)		±100	±360

(注2) 1G≒9807度/s²
(注3) 標準でブレーキ有ります。

項目		内容	
軸構成		B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
駆動方式		パルスモーター + タイミングベルト	パルスモーター + タイミングベルト + ベベルギア
繰返し位置決め精度		±0.015度	±0.15度
バックラッシュ		-	0.4度
ロストモーション		0.06度	0.4度
出力軸シャフト振れ		-	0.15mm
動的許容スラスト荷重(注4)		330N	
動的許容負荷モーメント(注4)		1.4N・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		パルスモーター(□28)	
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4) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

■各軸の名称と座標



速度別出力トルク

空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸	T軸
0	0.65	0.65
150	0.65	0.65
300	0.62	0.62
450	0.6	0.6
600	0.58	0.58
750	0.52	0.52
900		0.45
1050		0.45
1200		0.45

(単位はN・m)

速度・加速度別許容慣性モーメント

■負荷トルクを受けない場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度		加減速度	
	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
150	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
300	0.0085	0.005	0.0065	0.0035
450	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
600	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
750		0.005	0.0065	0.0025
900			0.0065	0.0025
1050			0.0065	0.0025
1200			0.0065	0.0025

(単位はkg・m²)

■負荷トルクを受ける場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度		加減速度	
	0.3G	0.3G	0.3G	0.3G
0	0.008		0.0035	
150	0.008		0.0035	
300	0.008		0.0035	
450	0.008		0.0035	
600	0.008		0.0035	
750			0.0035	
900			0.0035	
1050			0.0035	
1200			0.0025	

(単位はkg・m²)

選定

注意事項

非掲載機種

パルス
ブレーキ

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

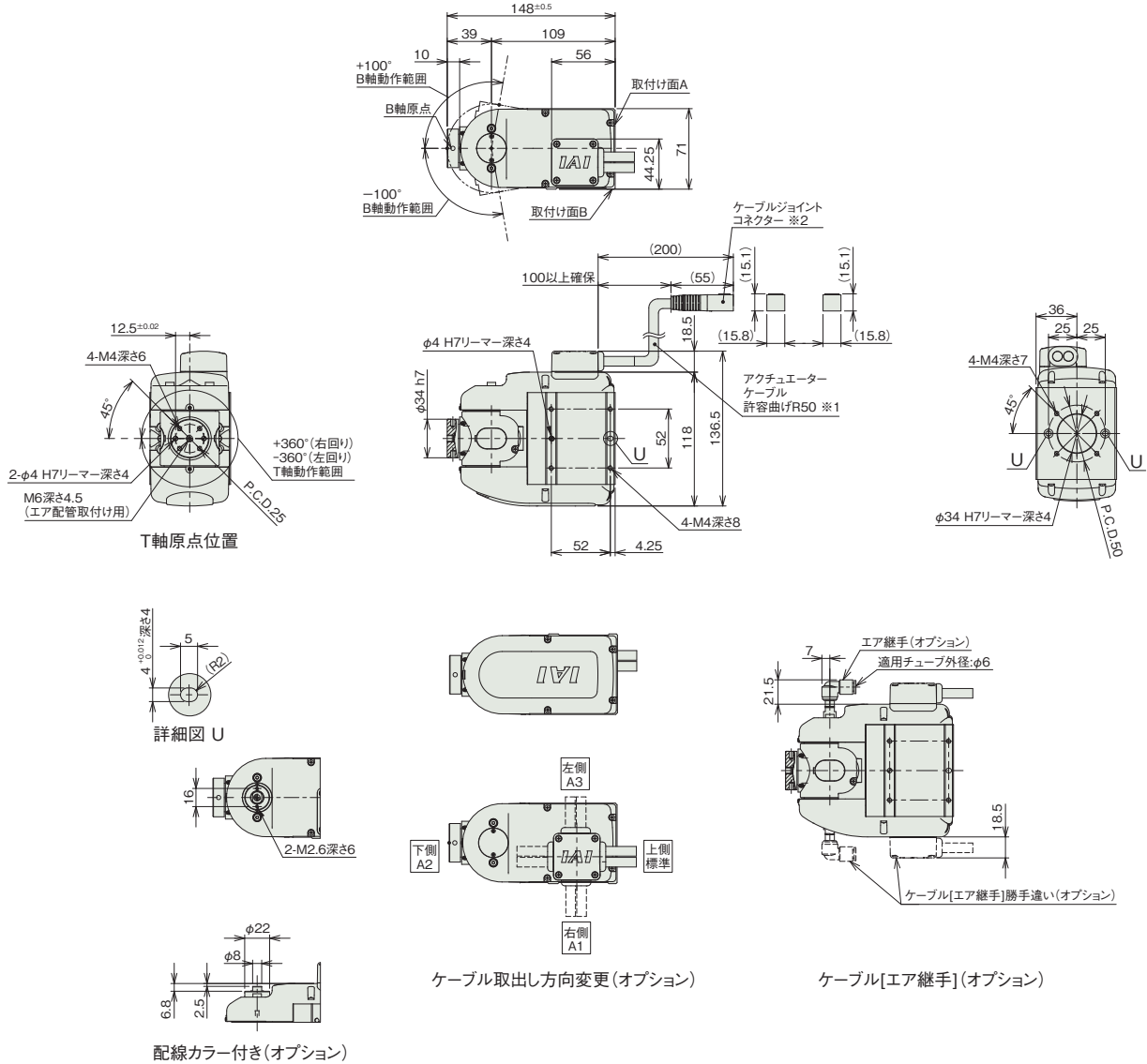
RCP4

ZR

WU

RCP6

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が200mmで、オプション(型式: AC1.5)で1500mmに変更できます。
※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。



■質量

タイプ	内容
質量	1.6kg

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
RSEL		8	DC24V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	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

パルスレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

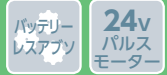
ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6



WU-M

型式項目

WU	-	M	-	WA	-		-		-	
シリーズ		タイプ M 中型タイプ		エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ		適応コントローラ PM1 MSEL PM2 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



価格表 (標準価格)

形式	標準価格
WU-M	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル取出し方向変更 (右側)	A1	6-321	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	A2	6-321	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	A3	6-321	-
アクチュエーターケーブル長変更	AC1.5	6-321	-
ケーブル (エア継手) 勝手違い	CVR	6-322	-
エア継手付き	VC	6-329	-
配線カラー付き	WCS	6-330	-

ケーブル長価格表 (標準価格) <2軸分 (注1)>

種類	ケーブル記号	PM1	PM2
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1) B軸、T軸用に2軸分必要です。型式でケーブル長を選択すると2本付属されます。
 (注) アクチュエーター・コントローラ間のケーブルです。
 (注) オプションでアクチュエーターケーブル長変更[AC1.5]を選択した場合、長さ指定、ロボットケーブル共に、18m(X18、R18)が最大になります。
 (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
 PM1 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 PM2 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- 選定を行う場合は慣性モーメントを許容する機種を使用する必要があります。B軸、T軸それぞれについて計算を行ってください。詳細は「機種選定の流れ (6-44 ページ)」をご参照ください。
- 「メインスペック」の最高速度は無負荷時の最大設定速度です。
- B軸、T軸の回転軸が床面に対して水平になる場合や、搬送物の重心が回転軸からオフセットしている場合は、搬送物の重さによる負荷トルクを受け、許容慣性モーメントが低下します。詳細は「機種選定の流れ (6-44 ページ)」と「メインスペック」の最大加減速度をご参照ください。
- 設置方法、設置姿勢の詳細は取扱説明書をご確認ください。
- コントローラーの高出力設定は有効のみです。
- アプソデータが失われた場合はアプソリユートリセットを行う必要があります。アプソリユートリセットには調整ジグが必要になります。(本体には付属されません) 詳細は 6-324 ページをご参照ください。

メインスペック

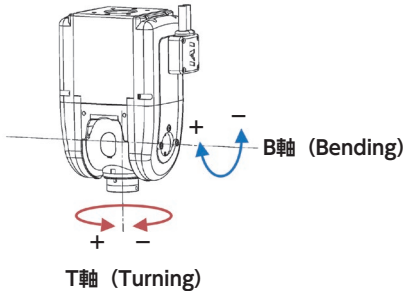
項目		内容	
軸構成		B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	
速度/加減速度 (注2)	最高速度(度/s)	単独動作 900	1200
	定格加減速度(G)	B軸・T軸 同時動作 0.3	0.3
	最高加減速度(G)	負荷トルクを受けない場合 0.7	0.7
		負荷トルクを受ける場合 0.3	0.3
ブレーキ (注3)	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N・m)	2.8	2.8
動作範囲(度)		±105	±360

(注2) 1G≒9807度/s²
(注3) 標準でブレーキ有りです。

項目		内容	
軸構成		B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
駆動方式		パルスモーター + タイミングベルト	パルスモーター + タイミングベルト + ベベルギア
繰返し位置決め精度		±0.015度	±0.15度
バックラッシュ		-	0.4度
ロストモーション		0.06度	0.4度
出力軸シャフト振れ		-	0.15mm
動的許容スラスト荷重(注4)		450N	
動的許容負荷モーメント(注4)		4.2N・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		-	
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(□35)	
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4) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

■各軸の名称と座標



速度別出力トルク

空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸	T軸
0	1.65	1.65
150	1.65	1.65
300	1.65	1.65
450	1.65	1.65
600	1.58	1.58
750	1.36	1.36
900	1.14	1.14
1050		0.96
1200		0.79

(単位はN・m)

速度・加速度別許容慣性モーメント

■負荷トルクを受けない場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度			
	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.015	0.0145	0.0165	0.0126
150	0.015	0.0145	0.0165	0.0126
300	0.015	0.0127	0.0165	0.009
450	0.0099	0.0045	0.0126	0.0063
600	0.009	0.0036	0.0108	0.0054
750		0.0036	0.0099	0.0054
900		0.0036	0.0099	0.0045
1050			0.0081	0.0045
1200			0.0081	0.0045

(単位はkg・m²)

■負荷トルクを受ける場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度			
	0.3G		0.3G	
0	0.015		0.0126	
150	0.015		0.0126	
300	0.0118		0.0072	
450	0.0055		0.0054	
600	0.0055		0.0054	
750			0.0054	
900			0.0036	
1050			0.0036	
1200			0.0036	

(単位はkg・m²)

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

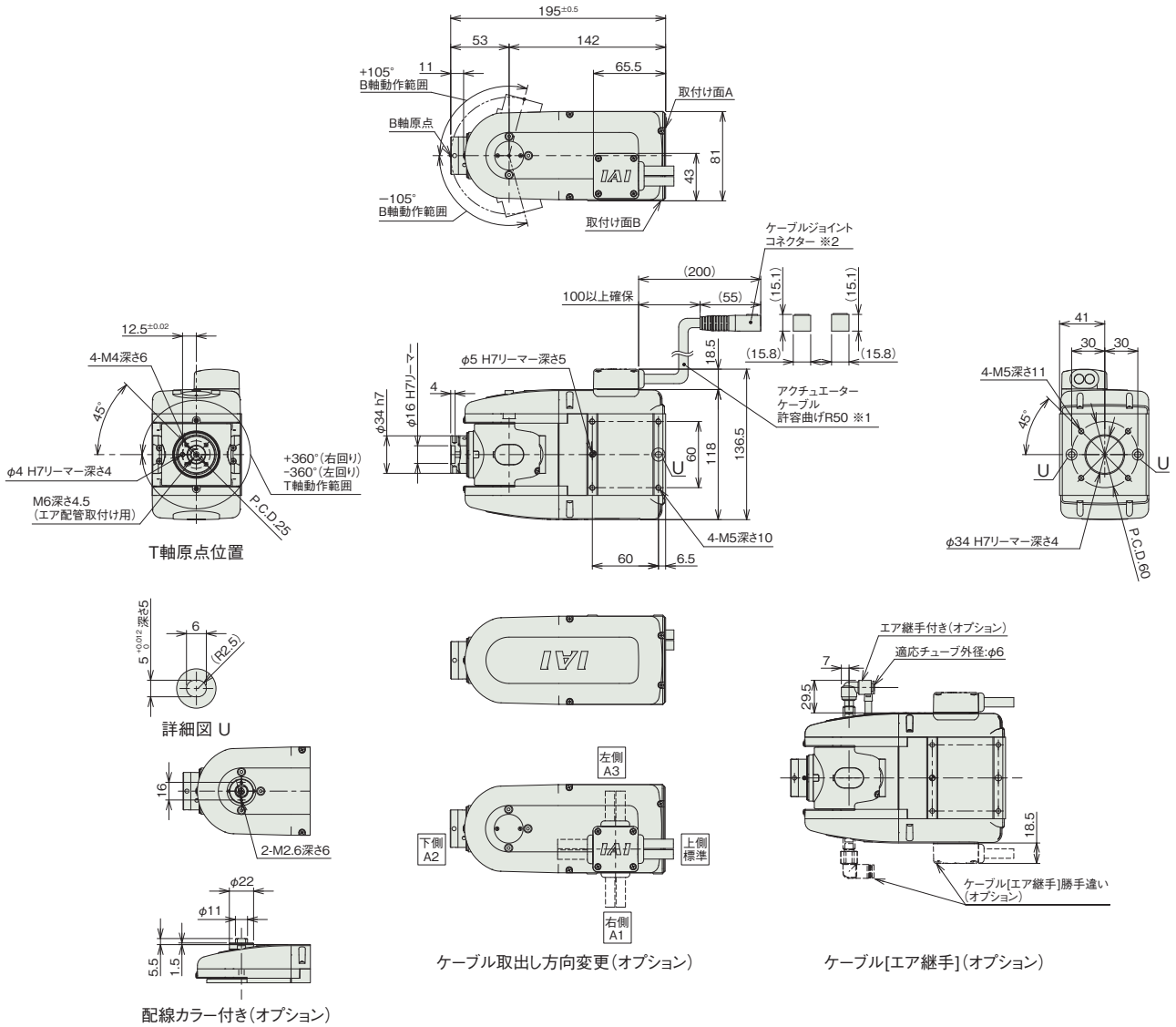
RCP4

ZR

WU

RCP6

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が200mmで、オプション(型式: AC1.5)で1500mmに変更できます。
※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。



■質量

タイプ	内容
質量	2.8kg

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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								EC	EP			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
RSEL		8	DC24V	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	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

パルスレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RCP6-RTCKSRE

RCP6-RTCKSRI

バッテリーレスアップ
スライド
2ツ爪
ソレノイドグリッパ
モーター折返し
本体幅 40mm
24v パルスモーター

■ 型式項目

RCP6 - - **360** - **4** - - - -

シリーズ	タイプ	回転動作範囲	把持開動作範囲	適応コントローラ	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
RTCKSRE	折返し型/外径把持	360 360度	4 4mm (片側2mm)	P3 PCON MSEL	DBN ドライバーボックス (NPN仕様) DBP ドライバーボックス (PNP仕様) N ドライバーボックス無し	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-321	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-321	-
ブレーキ	B	6-321	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-322	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-322	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-322	-
ゴムカバー取付 (クロロブレンゴム)	RCH	6-326	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-326	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-326	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-326	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-326	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-326	-

(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) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
 ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です



選定上の注意

- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- 回転速度が低速 (120度/s以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- 選定方法は6-31ページをご参照ください。
- コントローラの高出力設定は無効のみです。

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)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
		-	-

(注) 回転用ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。
 (注) 4方向コネクター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

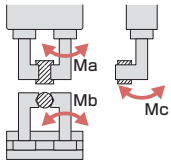
項目	内容	
減速比	1/4	
最大トルク (N・m)	0.29	
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s)	1800
	最高加減速度 (G) (注3)	3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.1
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	10
	把持動作時間 (s) (両側)	0.03以下
	動作頻度 (CPM)	120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	2
	最大ストローク (mm) (片側)	2

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

CPM : Cycle Per minute

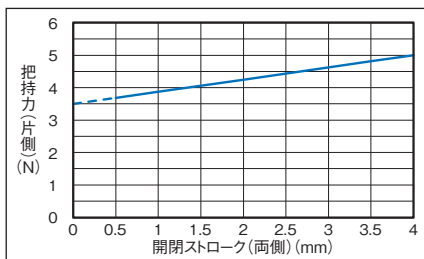
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00023kg・m ²
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	ずべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma : 0.62N・m
	Mb : 0.62N・m
	Mc : 0.99N・m
許容スラスト荷重	150N
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
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向

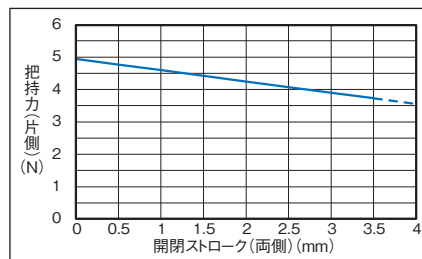


把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力 (片側)

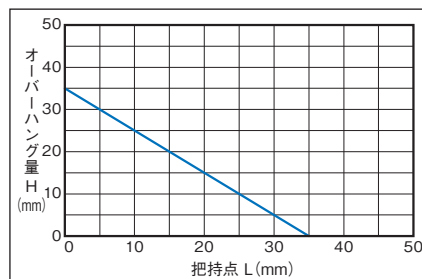
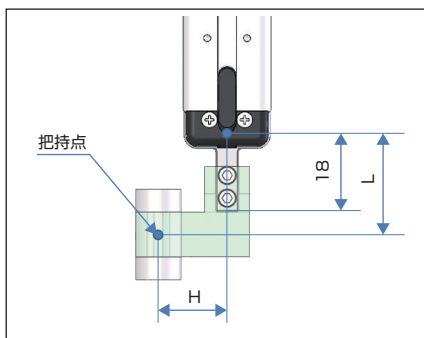


内径把持力 (片側)



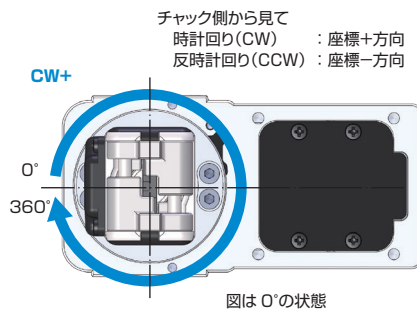
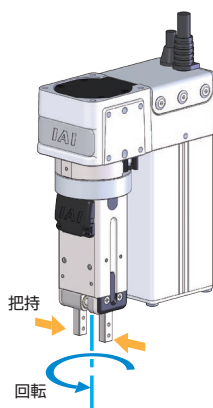
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取り付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



チャック側から見て
時計回り (CW) : 座標+方向
反時計回り (CCW) : 座標-方向

図は 0°の状態

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

選定

注意事項

非掲載機種

パルスレス
サーボレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RCP6-RTCKSPE

RCP6-RTCKSPI

バッテリーレスアプ
スライド
2ツ爪
ソレノイドグリッパ
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

RCP6 - - **360** - **4** - - - -

シリーズ	タイプ	回転動作範囲	把持開閉動作範囲	適応コントローラ	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
RTCKSPE	平行型/外径把持	360 360度	4 4mm (片側2mm)	P3 PCON P5 RCON	DBN ドライバーボックス (NPN仕様) DBP ドライバーボックス (PNP仕様) N ドライバーボックス無し	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



水平
垂直
横立
天吊り
CE
RoHS 10

本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-321	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-321	-
ブレーキ	B	6-321	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-322	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-322	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-322	-
ゴムカバー取付 (クロロブレンゴム)	RCH	6-326	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-326	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-326	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-326	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-326	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-326	-

(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) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
 ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

選定上の注意

- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- 回転速度が低速 (120度/s以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- 選定方法は6-31ページをご参照ください。
- コントローラの高出力設定は無効のみです。

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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-

(注) 回転用ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。
 (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

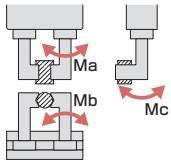
項目	内容	
減速比	1/4	
最大トルク (N・m)	0.29	
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s)	1800
	最高加減速度 (G) (注3)	3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.1
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	10
	把持動作時間 (s) (両側)	0.03以下
	動作頻度 (CPM)	120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	2
	最大ストローク (mm) (片側)	2

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

CPM : Cycle Per minute

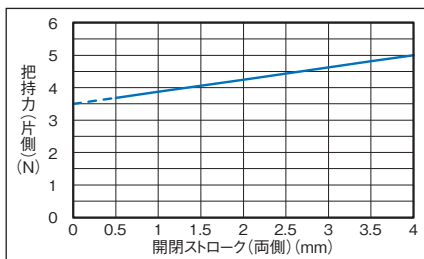
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00023kg・m ²
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma : 0.62N・m
	Mb : 0.62N・m
	Mc : 0.99N・m
許容スラスト荷重	150N
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
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向

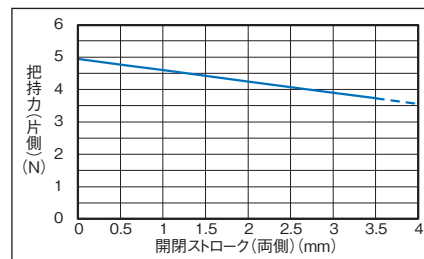


把持力と開閉ストロークの関連図

外径把持力 (片側)

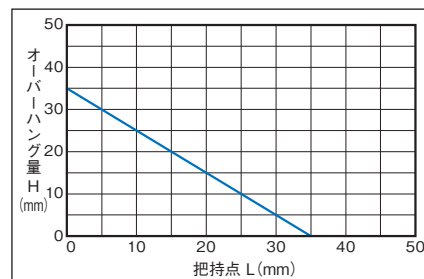
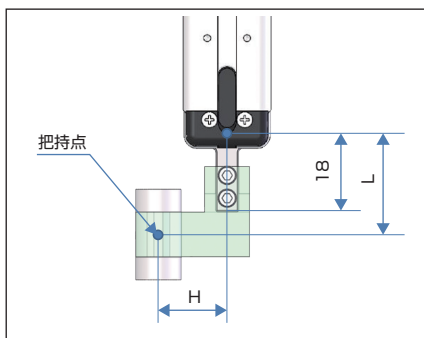


内径把持力 (片側)



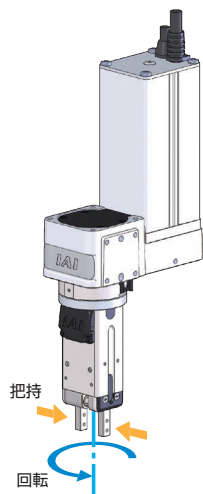
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取り付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

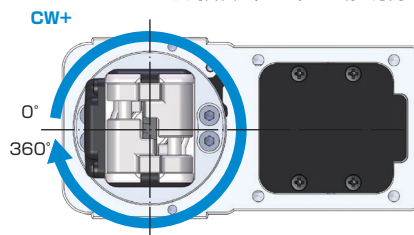


(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



チャック側から見て
時計回り (CW) : 座標+方向
反時計回り (CCW) : 座標-方向



図は 0°の状態

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

選定

注意事項

非掲載機種

パルスレス
サーボレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RCP6-RTCKMRE

RCP6-RTCKMRI

バッテリーレスアプ
スライド
2ツ爪
ソレノイドグリッパ
モーター折返し
本体幅 50mm
24vパルスモーター

■ 型式項目

RCP6 - - **360** - **4** - - - -

シリーズ	タイプ	回転動作範囲	把持開閉動作範囲	適応コントローラ	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
RTCKMRE	折返し型/外径把持	360 360度	4 4mm (片側2mm)	P3 PCON MSEL	DBN ドライバーボックス (NPN仕様) DBP ドライバーボックス (PNP仕様) N ドライバーボックス無し	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-321	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-321	-
ブレーキ	B	6-321	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-322	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-322	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-322	-
ゴムカバー取付 (クロロブレンゴム)	RCH	6-326	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-326	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-326	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-326	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-326	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-326	-

(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) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
 ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

選定上の注意

⚠

- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- 回転速度が低速 (90度/s以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- 選定方法は6-31ページをご参照ください。
- コントローラの高出力設定は無効のみです。

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)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-

(注) 回転用ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。
 (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 「R-B」=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

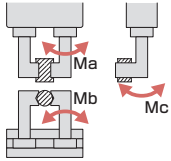
項目	内容	
減速比	1/5	
最大トルク (N・m)	0.36	
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s)	1800
	最高加減速度 (G) (注3)	3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.125
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	20
	把持動作時間 (s) (両側)	0.03以下
	動作頻度 (CPM)	120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	2
	最大ストローク (mm) (片側)	2

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

CPM : Cycle Per minute

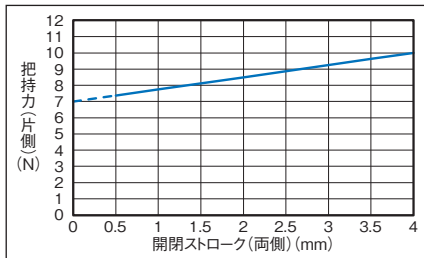
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00036kg・m ²
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma : 1.08N・m
	Mb : 1.08N・m
	Mc : 2.64N・m
許容スラスト荷重	240N
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
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向

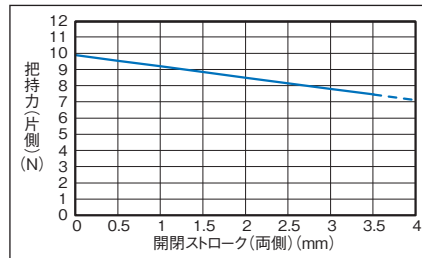


把持力と開閉ストロークの関連図

外径把持力 (片側)

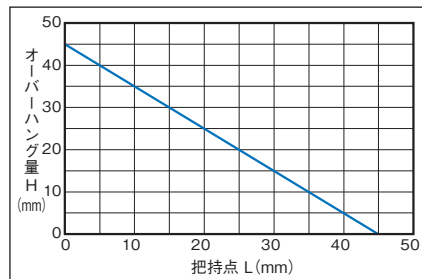
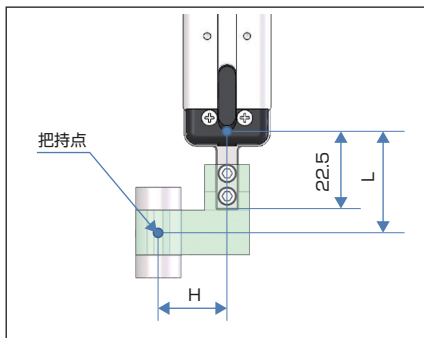


内径把持力 (片側)



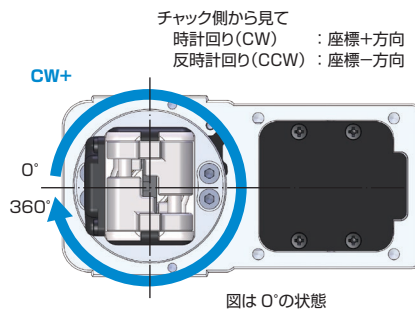
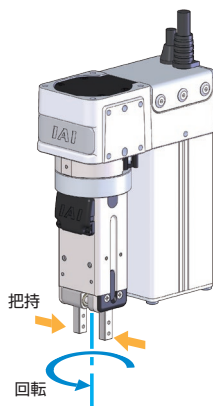
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取り付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



チャック側から見て
時計回り (CW) : 座標+方向
反時計回り (CCW) : 座標-方向

図は 0° の状態

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

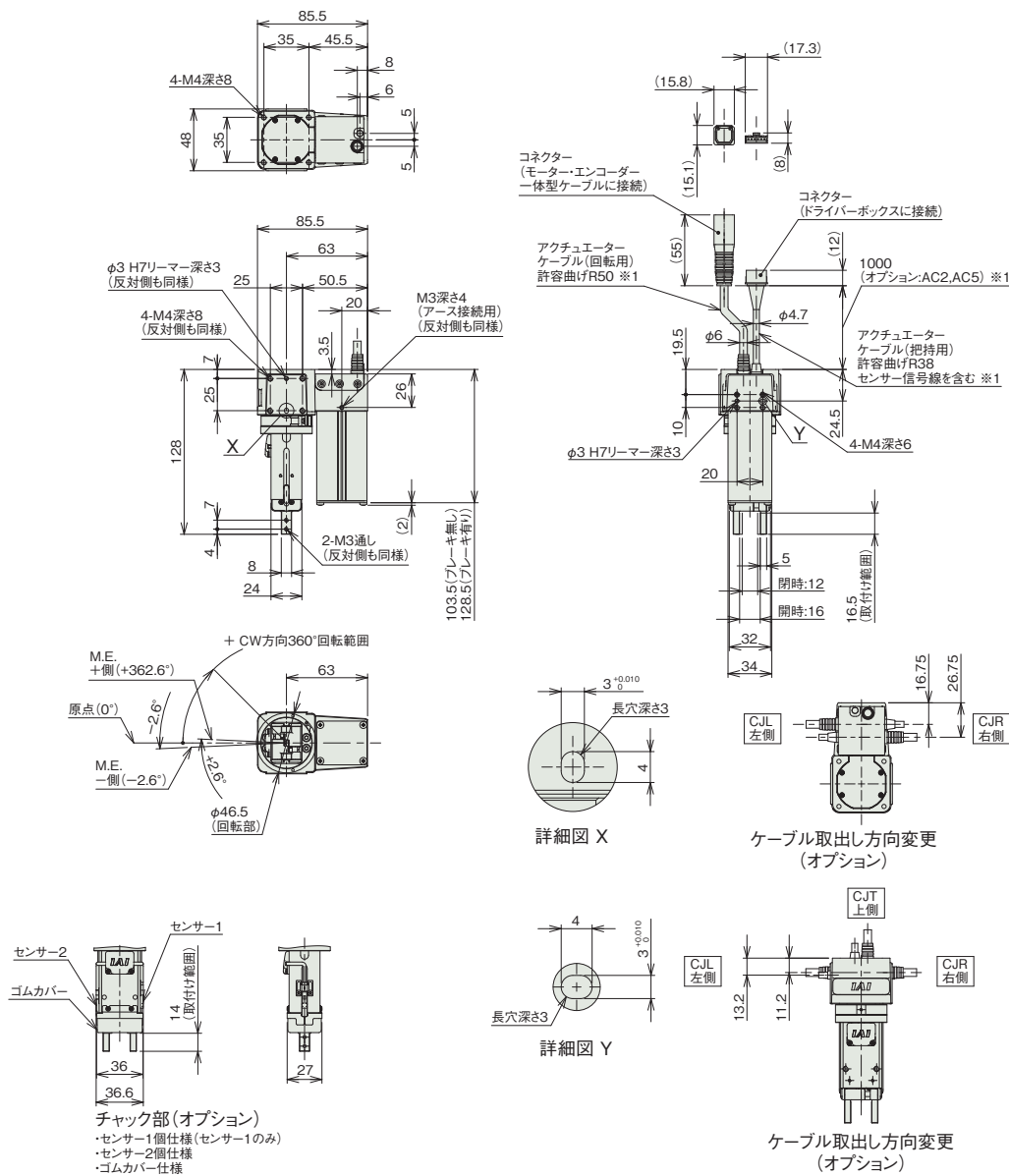
ZR

WU

RCP6

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。
(注) 原点復帰を行った場合はチャック側から見て左に回転し、M.E.側まで移動して原点復帰を行います。原点復帰完了後は、右回転で動作を行います。

M.E.: メカニカルエンド



■質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.88kg
	ブレーキ有り	0.94kg

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。把持部を動作させるためにはドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご確認ください。

RCP4	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														
ZR	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
WU	PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※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
RCP6	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

非掲載機種

パルスレス
サーボレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RCP6-RTCKMPE

RCP6-RTCKMPI

バッテリーレスアプ
スライド
2ツ爪
ソレノイドグリッパ
モーターストレート
本体幅 50mm
24Vパルスモーター

型式項目

RCP6		360	4				
シリーズ	タイプ	回転動作範囲	把持開閉動作範囲	適応コントローラー	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
RTCKMPE	平行型/外径把持	360 360度	4 4mm (片側2mm)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	DBN ドライバーボックス (NPN仕様) DBP ドライバーボックス (PNP仕様) N ドライバーボックス無し	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-321	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-321	-
プレーキ	B	6-321	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-322	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-322	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-322	-
ゴムカバー取付 (クロロブレンゴム)	RCH	6-326	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-326	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-326	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-326	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-326	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-326	-

(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) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
 ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

選定上の注意

- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- 回転速度が低速 (90度/s以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- 選定方法は6-31ページをご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-

(注) 回転用ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。
 (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

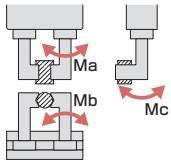
項目	内容	
減速比	1/5	
最大トルク (N・m)	0.36	
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s)	1800
	最高加減速度 (G) (注3)	3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.125
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	20
	把持動作時間 (s) (両側)	0.03以下
	動作頻度 (CPM)	120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	2
	最大ストローク (mm) (片側)	2

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

CPM : Cycle Per minute

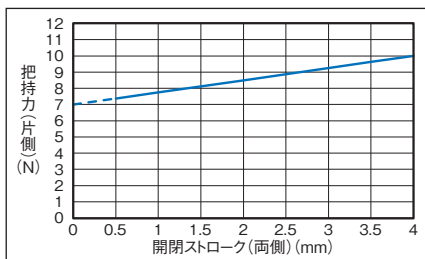
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00036kg・m ²
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma : 1.08N・m
	Mb : 1.08N・m
	Mc : 2.64N・m
許容スラスト荷重	240N
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
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向

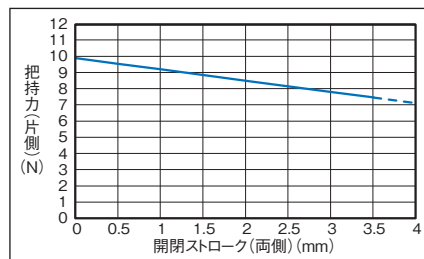


把持力と開閉ストロークの関連図

外径把持力 (片側)

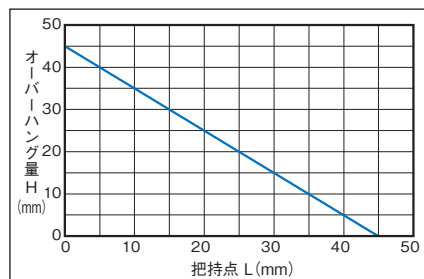
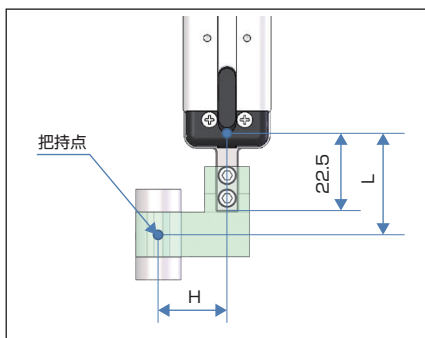


内径把持力 (片側)



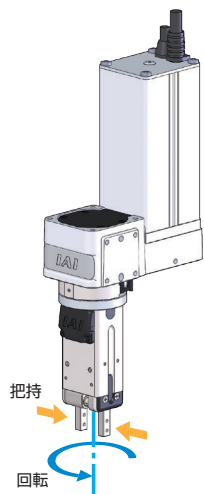
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取り付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

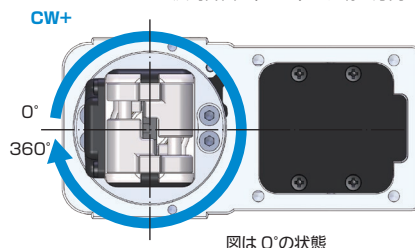


(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



チャック側から見て
時計回り (CW) : 座標+方向
反時計回り (CCW) : 座標-方向



図は 0° の状態

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覽表

RCP4

ZR

WU

RCP6

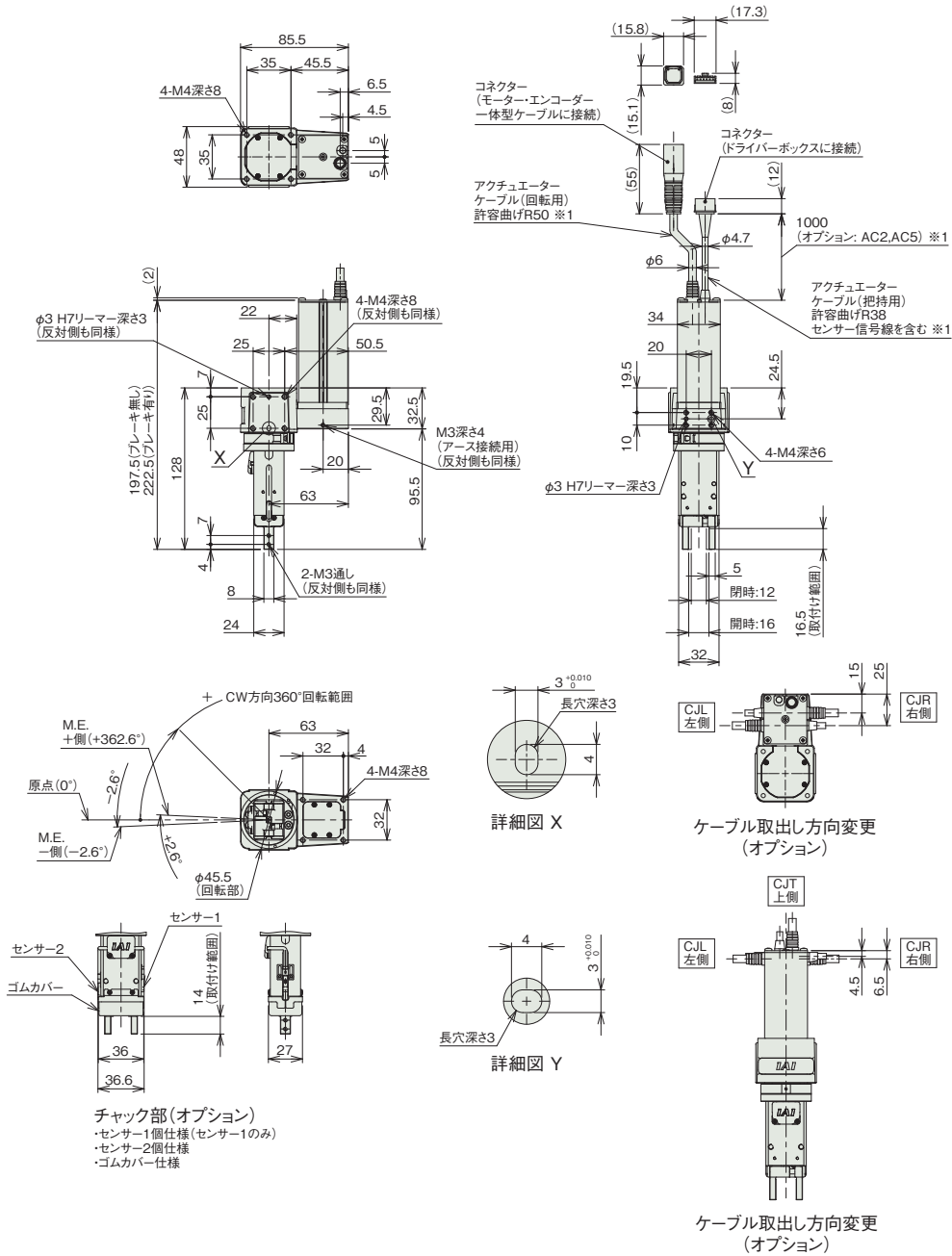
寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。
(注) 原点復帰を行った場合はチャック側から見て左に回転し、M.E.側まで移動して原点復帰を行います。原点復帰完了後は、右回転で動作を行います。

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



M.E.: メカニカルエンド



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.88kg
	ブレーキ有り	0.94kg

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。把持部を動作させるためにはドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご確認ください。

RCP4	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					
ZR	MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
WU	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	
RCP6	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

非掲載機種

パルスレス
サーボレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

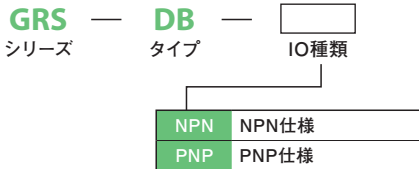
RCP6

ドライバーボックス（アクチュエーター付属品）

ドライバーボックスはRCP6-RTCKのチャック部を動作させるために必要です。外部制御機器のON/OFF信号に従い、チャック部の発熱を抑えるように電流を制御し、チャックを動作させます。保守用部品として単品購入も可能です。



型式構成



仕様

項目	内容	
制御対象	RCP6-RTCKS	RCP6-RTCKM
制御方式	PWM電流制御	
電源電圧	DC24V±10%	
最大出力電流 (解放初期瞬時 40ms)	2.8A	3.7A
最大消費電力 (解放初期瞬時 40ms)	74W	97W
解放保持消費電力 (解放状態維持)	2.0W	2.1W
把持状態消費電力	0W	0W
開閉信号入力	DC24V専用信号入力(NPN/PNP 選択)	
位置センサー信号出力	DC24V専用信号出力(NPN/PNP 選択)	
表示灯	解放動作時LED:点灯(緑) 把持動作時LED:消灯	
手動スイッチ	通常運転時OFF 開閉信号入力OFF時のみ手動スイッチON有効	
使用周囲温度	0~40℃	
使用周囲湿度	5% RH~85% RH以下(結露なきこと)	
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと	
保存周囲温度	-10~65℃	
保存周囲湿度	90% RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP20	
質量	22g	
外形寸法	58mm(W)×58.1mm(H)×16mm(T)	

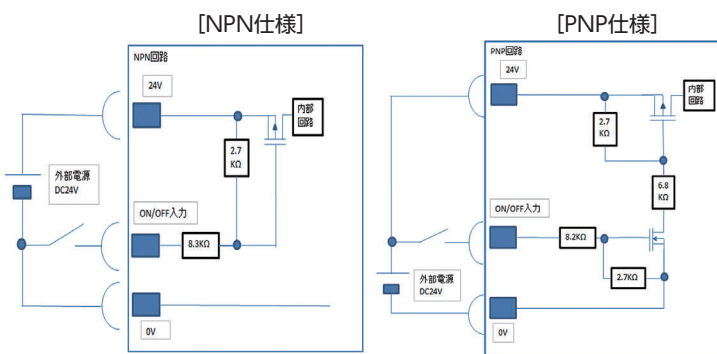
標準価格

ドライバーボックス 型式	標準価格
GRS-DB-NPN (NPN仕様)	-
GRS-DB-PNP (PNP仕様)	-

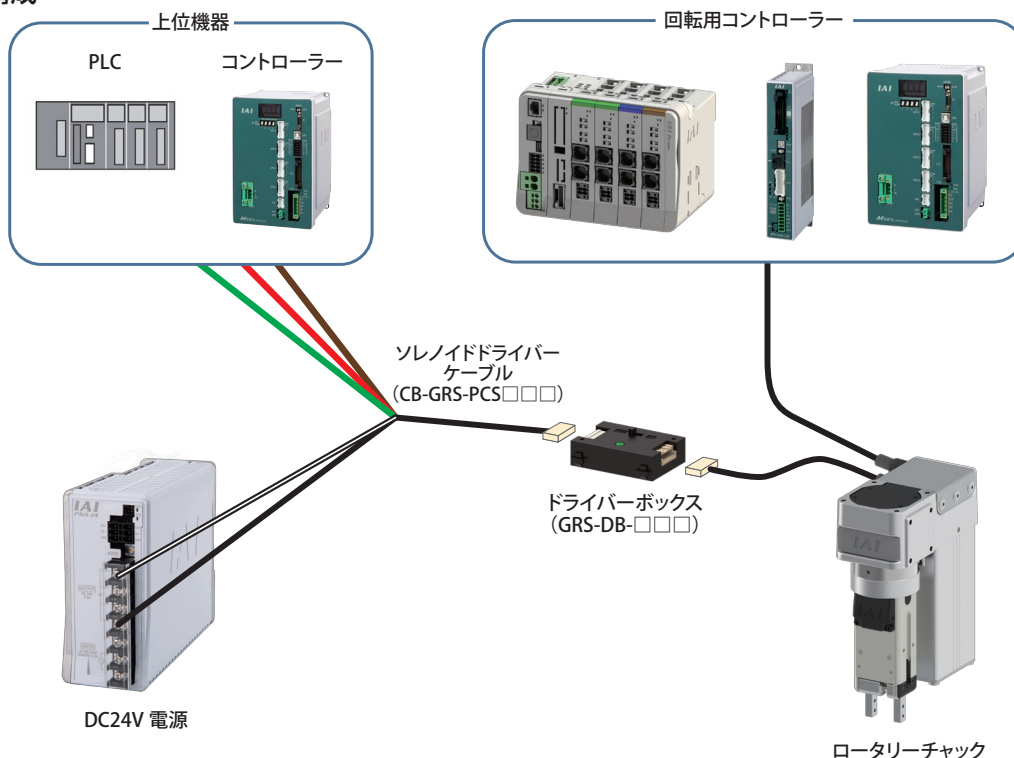
開閉信号入力仕様

項目	NPN仕様	PNP仕様
入力電圧	24V±10%	24V±10%
入力電流	2mA	2mA
漏洩電流	0.25mA Max	0.25mA Max
動作電圧	ON 電圧: 6.0V 以下	ON 電圧: 18.0V 以上
	OFF 電圧: 入力電圧-3.0V 以上	OFF 電圧: 入力電圧3.0V 以下
絶縁方式	非絶縁	非絶縁

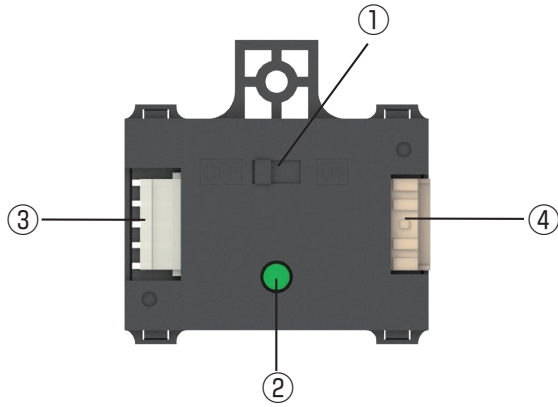
内部回路構成



システム構成



■各部の名称



①スライド SW

手で把持・解放を行います。
(外部機器からの開閉信号が OFF の場合のみ有効です)

② LED 表示

外部制御機器からの信号により点灯します。
また、スライドSWによる強制ON時にも、点灯状態となります。

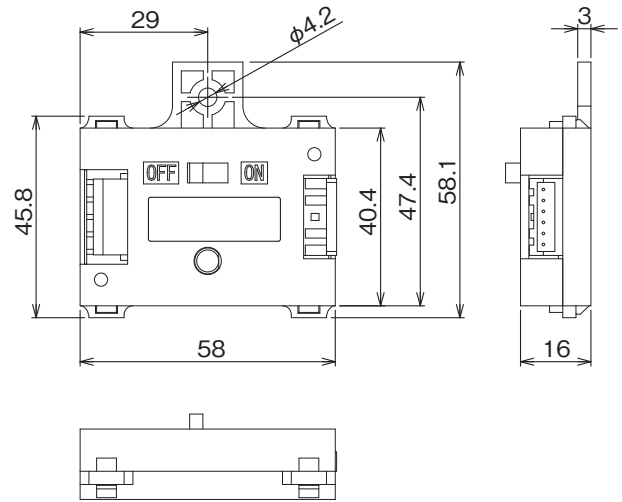
③電源・制御機器側コネクタ

電源の供給、上位機器と制御を行うケーブルを接続します。

④グリッパー側コネクタ

ロータリーチャック(把持用アクチュエーターケーブル)を接続します。

■外観図



■信号名称(電源・制御機器側)

ワイヤー色	信号名称	内容
白	24V	ドライバーボックス、 チャック部センサー用の DC24V±10% 電源入力
黒	0V	0V(GND)
茶	ON/OFF	チャック部の開閉信号入力
赤	センサー1	チャック部 センサー1の出力
緑	センサー2	チャック部 センサー2の出力

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

グリッパータイプ／ロータリータイプ／特殊用途機種 オプション

ケーブル取出し方向

型式 A0 / A1 / A2 / A3

説明 アクチュエーターケーブルの取出し方向を、変更したい場合に指定します。方向は各製品ページの寸法図でご確認ください。

アクチュエーターケーブル□m仕様

型式 AC1 / AC1.5 / AC2 / AC3 / AC5

説明 アクチュエーターケーブルの長さを変更する場合に指定します。AC1 : 1m, AC1.5 : 1.5m, AC2 : 2m, AC3 : 3m, AC5 : 5m となります。

本体前面(反モーター側)組付け穴=タップ穴仕様(RCP4-ST4525E用)

型式 AHT **対象機種** RCP4-ST4525E

説明 標準では、本体の取付け穴が座ぐりの通し穴となっています。この座ぐりの通し穴をタップ穴に変更するオプションです。

防錆黒色被膜処理

型式 AR

説明 グリッパーフィンガー部に防錆のための黒色被膜処理を施すオプションです。

ブレーキ

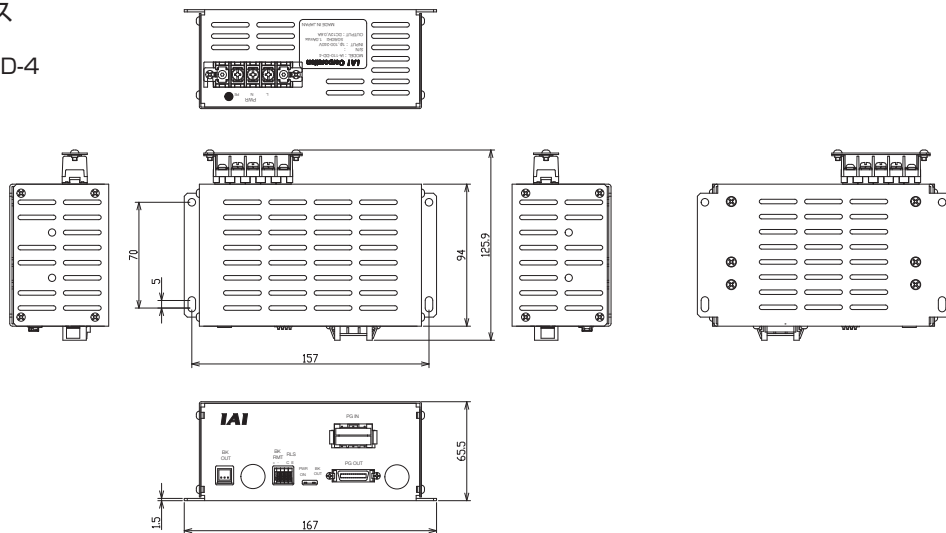
型式 B / BE / BL / BR

説明 電源 OFF またはサーボ OFF 時に、フィンガーや回転部が移動しないように保持する機構です。

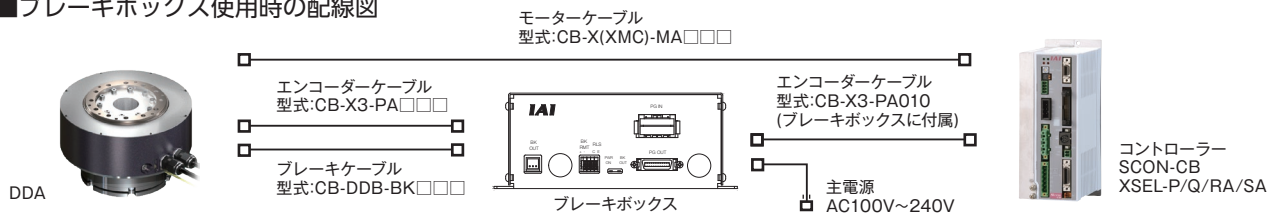
DDA用ブレーキボックス DDA はブレーキ付きの場合にブレーキボックスの接続が必要です。

■ブレーキボックス

単品型式 : IA-110-DD-4



■ブレーキボックス使用時の配線図



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。

ケーブル取出し方向変更

型式 **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**

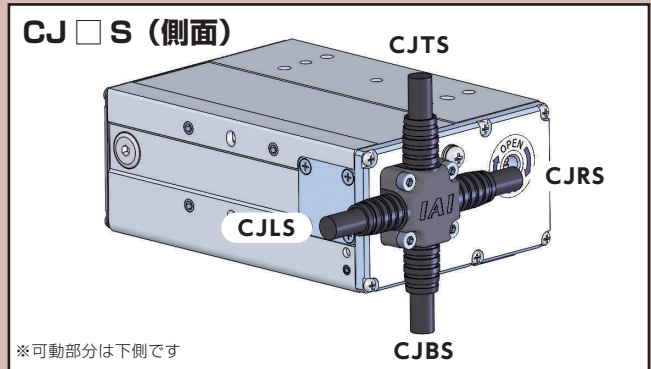
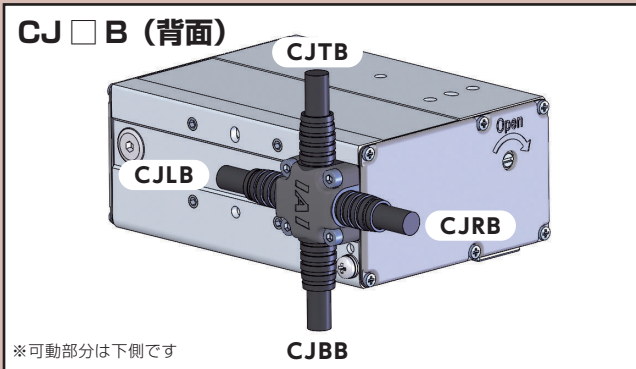
説明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。方向は各製品ページの寸法図をご確認ください。

ケーブル取出し方向

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

対象機種 RCP6-GRT7

説明 アクチュエータ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。



保護カバー仕様(ストッパーシリンダー)

型式 **CO**

対象機種 RCP4-ST

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

ケーブル(エア継手)勝手違い

型式 **CVR**

対象機種 WUシリーズ

説明 アクチュエーターケーブルの取出し、エア継手、配線カラー(オプション)の取付けを反対側(勝手違い)に設置したい場合のオプションです。寸法は、各製品ページの寸法図をご確認ください。

軸先端Dカット仕様(RCP4-ST4525E用)

型式 **DCT / DCL / DCR / DCB**

対象機種 RCP4-ST4525E

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

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

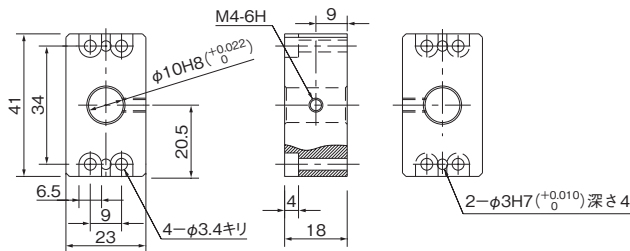
ケーブル型式
一覧表

フランジブラケット

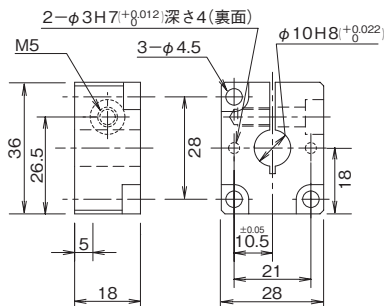
型式 FB

説明 グリッパ本体を固定するためのブラケットです。

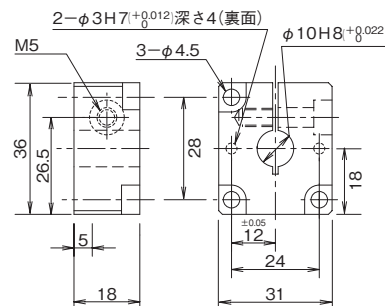
GRSS/GRLS用
単品型式 RCP2-FB-GRSS
(単品質量:0.05kg/材質:アルミ)



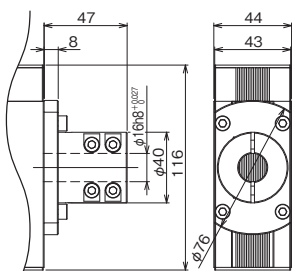
GRS用
単品型式 RCP2-FB-GRS
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



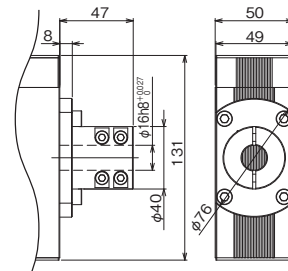
GRM用
単品型式 RCP2-FB-GRM
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



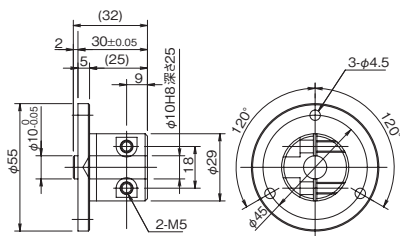
GRHM用
単品型式 RCP2-FB-GRHM
(単品質量:0.2kg/材質:アルミ)



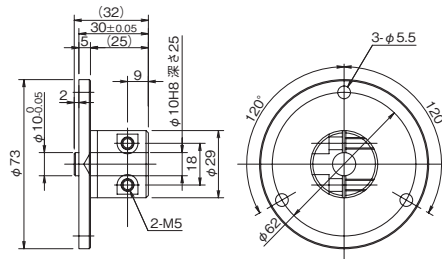
GRHB用
単品型式 RCP2-FB-GRHB
(単品質量:0.3kg/材質:アルミ)



GR3LS/GR3SS用
単品型式 RCP2-FB-GR3S
(単品質量:0.08kg/材質:アルミ)



GR3LM/GR3SM用
単品型式 RCP2-FB-GR3M
(単品質量:0.2kg/材質:アルミ)

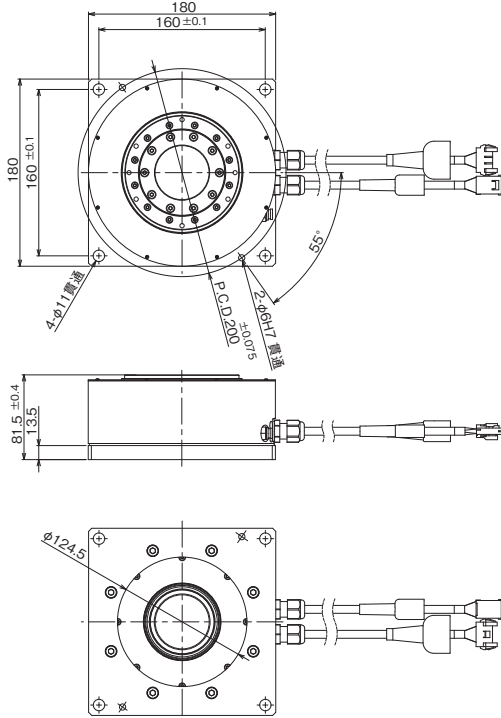


フランジ

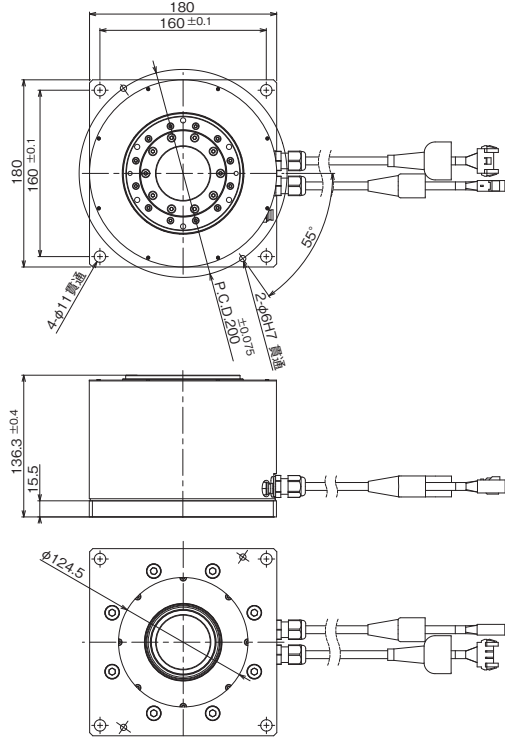
型式 **FL**

説明 本体上面よりボルトで固定するための金具です。

DDA-LT18C
単品型式 DDA-FL-LT18
(単品質量：0.3kg／材質：アルミ)



DDA-LH18C
単品型式 DDA-FL-LH18
(単品質量：0.4kg／材質：アルミ)



アブソリュートリセット用ジグ

型式 **JG-WUS / JG-WUM**

対象機種 **WUシリーズ**

説明 アブソリュートリセットを行うための調整ジグです。アブソデータが失われた場合は、アブソリュートリセットを必ず行ってください。

JG-WUS(WU-S用)



- ・アブソリュートリセット用ジグ
- ・六角穴付きボルト M6×5 1本
- ・平行ピンB種φ4 全長40mm 1本
- ・平行ピンB種φ3 全長40mm 2本

JG-WUM(WU-M用)



- ・アブソリュートリセット用ジグ
- ・六角穴付きボルト M6×10 1本
- ・平行ピンB種φ4 全長40mm 3本

キー溝付き仕様

型式 **K**

対象機種 **RSシリーズ**

説明 回転軸の出力シャフトに位置決め用のキー溝加工を行います。

リミットスイッチ

型式 **L**

説明 原点復帰を実行した際、押し当て方式はメカエンドに押し当たってから反転し原点を確定しますが、その反転のきっかけをセンサーで行うためのオプションです。(ただし、ロータリータイプは全機種標準設定となります。)

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

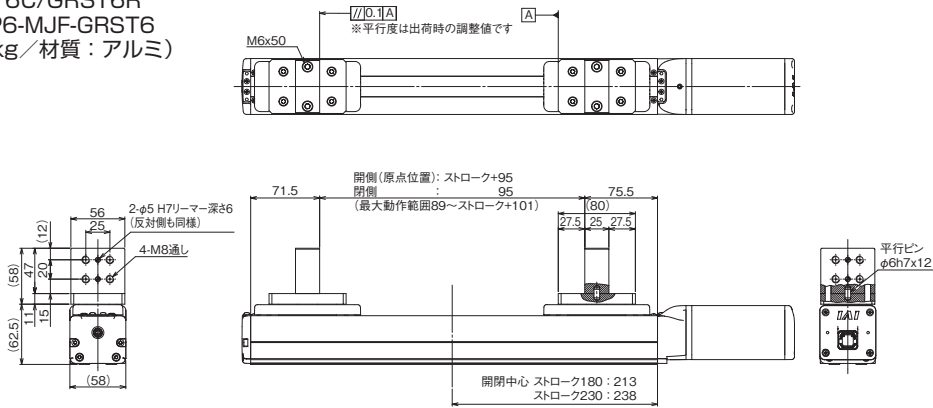
ケーブル型式
一覧表

フィンガーアタッチメント取付けジグ

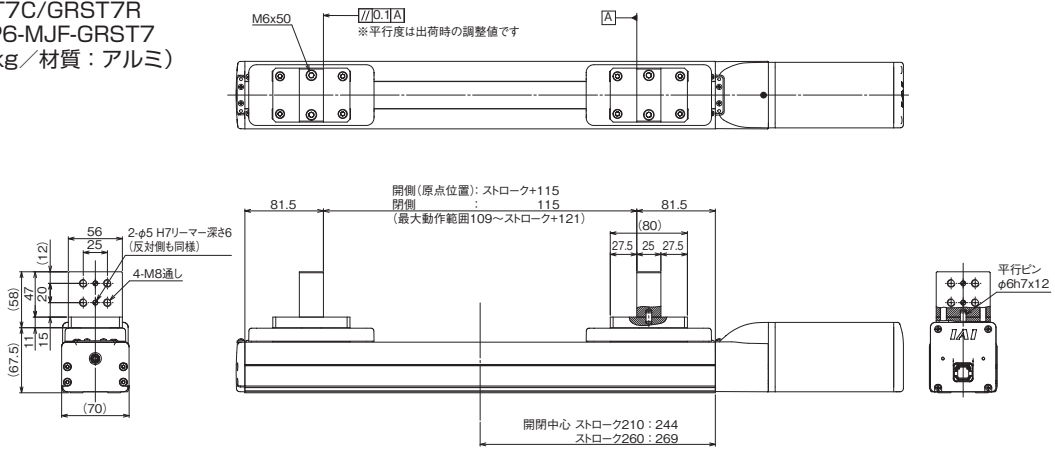
型式 MJF **対象機種 RCP6-GRST□C / GRST□R**

説明 フィンガーアタッチメントをスライダーに取付けるジグです。

RCP6(S)-GRST6C/GRST6R
単品型式 RCP6-MJF-GRST6
(単品質量：0.7kg／材質：アルミ)



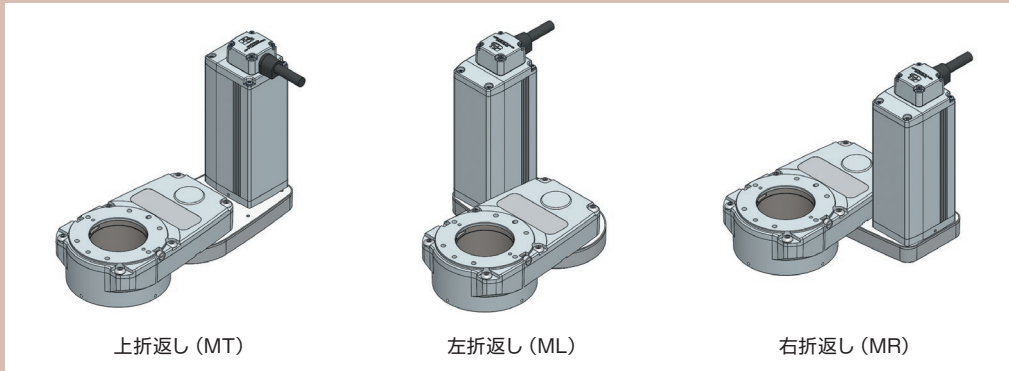
RCP6(S)-GRST7C/GRST7R
単品型式 RCP6-MJF-GRST7
(単品質量：0.7kg／材質：アルミ)



モーター折返し方向

型式 MT / ML / MR **対象機種 RCP6-RTFML**

説明 モーターユニットの折返し方向を指定することができます。
上折返しが MT、左側折返しが ML、右側折返しが MR になります。
方向は各製品ページの寸法図でご確認ください。



型式 ML / MR **対象機種 RCP6(S)-GRST□R**

説明 モーター折返しタイプのモーター折返し方向を指定する記号です。
モーター側から見て左側折返しが ML、右側折返しが MR です。



原点逆仕様

型式 NM

説明 グリッパーの場合、通常原点位置はフィンガーが開く側に設定されています。ロータリーの場合、原点復帰時は左に回転します。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りますのでご注意ください)

ゴムカバー取付け

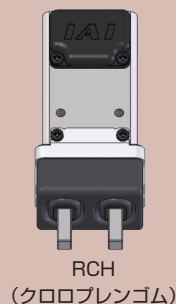
型式 RCH / RSL

対象機種 GRSシリーズ、RCP6-RTCK

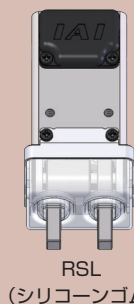
説明 チャック部にゴムカバーを追加することができます。

対象機種	ゴムカバー材質	質量(kg)	単品型式	標準価格
GRS-SEG/SIG RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI RTCKSRE/RTCKSRI	RCH (クロロブレンゴム)	0.01	GRS-RCH-S	-
GRS-MEG/MIG RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI RTCKMRE/RTCKMRI		0.01	GRS-RCH-M	-
GRS-SEG/SIG RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI RTCKSRE/RTCKSRI	RSL (シリコーンゴム)	0.01	GRS-RSL-S	-
GRS-MEG/MIG RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI RTCKMRE/RTCKMRI		0.01	GRS-RSL-M	-

(単品型式注文時には取付け金具、ねじも付属します)



RCH
(クロロブレンゴム)



RSL
(シリコーンゴム)

センサー

型式 S1N / S2N / S1P / S2P

対象機種 GRSシリーズ、RCP6-RTCK

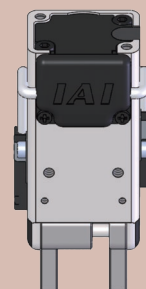
説明 チャック部に1個または2個のセンサーを取付けることができます。

対象機種	センサー仕様	センサー数	質量(kg)	単品型式	標準価格
GRS-SEG/SIG RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI RTCKSRE/RTCKSRI	NPN	1個	0.01	GRS-S1N-S	-
		2個	0.01	GRS-S2N-S	-
	PNP	1個	0.01	GRS-S1P-S	-
		2個	0.01	GRS-S2P-S	-
GRS-MEG/MIG RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI RTCKMRE/RTCKMRI	NPN	1個	0.01	GRS-S1N-M	-
		2個	0.01	GRS-S2N-M	-
	PNP	1個	0.01	GRS-S1P-M	-
		2個	0.01	GRS-S2P-M	-

(単品型式注文時には取付け金具、ボルトも付属します)



センサー
1個



センサー
2個

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

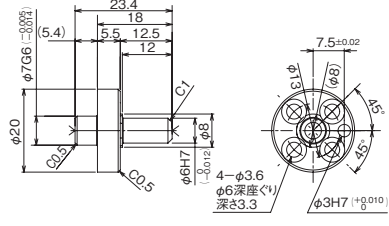
ケーブル型式
一覧表

シャフトアダプター

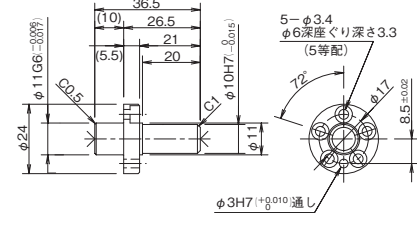
型式 SA

説明 ロータリーの回転部にジグなどを取付けるためのアダプターです。

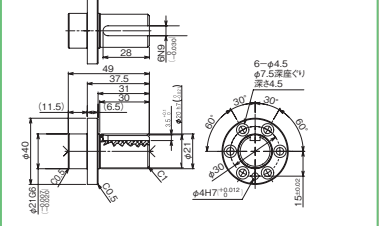
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

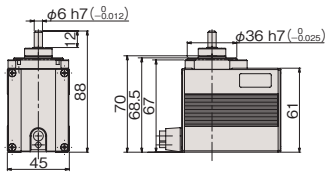


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



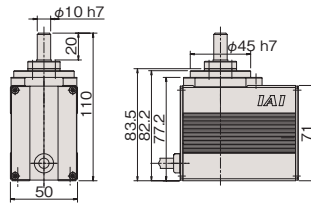
RCP2-RTBS / RTBSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:鋼【黒色クロムメッキ】)



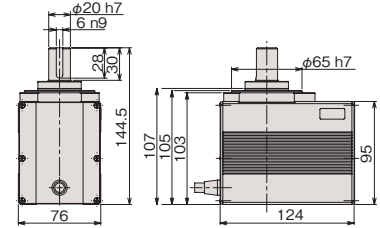
RCP2-RTB / RTBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量:0.04kg/材質:鋼【黒色クロムメッキ】)



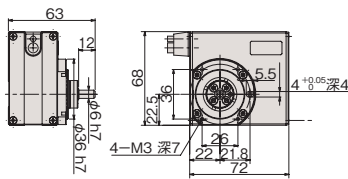
RCP2-RTBB / RTBBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量:0.2kg/材質:鋼【黒色クロムメッキ】)



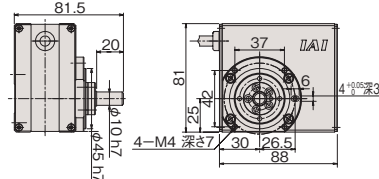
RCP2-RTCS / RTCSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:鋼【黒色クロムメッキ】)



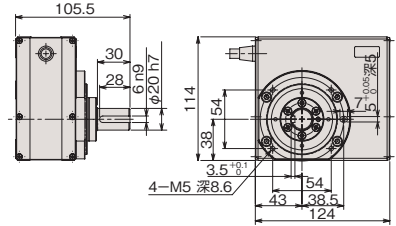
RCP2-RTC / RTCL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量:0.04kg/材質:鋼【黒色クロムメッキ】)



RCP2-RTCB / RTCBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量:0.2kg/材質:鋼【黒色クロムメッキ】)

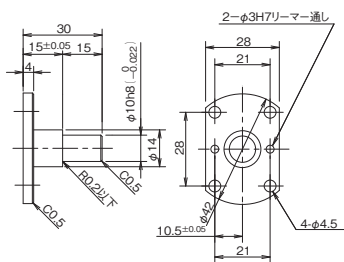


シャフトブラケット

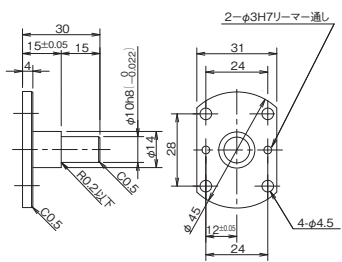
型式 **SB**

説明 グリッパー本体を取付けるための固定金具です。

RCP2-GRS用 単品型式 RCP2-SB-GRS
(単品質量：0.07kg／材質：鋼【黒染め】)

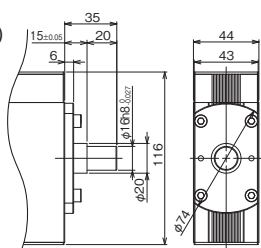


RCP2-GRM用 単品型式 RCP2-SB-GRM
(単品質量：0.07kg／材質：鋼【黒染め】)



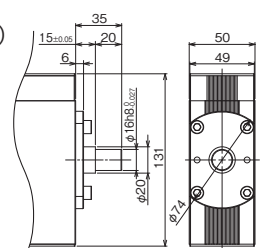
GRHM用

単品型式 RCP2-SB-GRHM
(単品質量：0.3kg／材質：鋼【黒染め】)

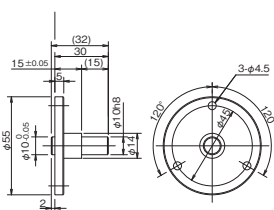


GRHB用

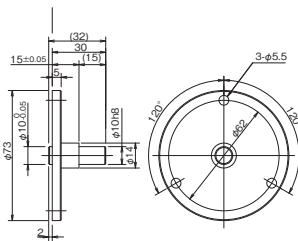
単品型式 RCP2-SB-GRHB
(単品質量：0.3kg／材質：鋼【黒染め】)



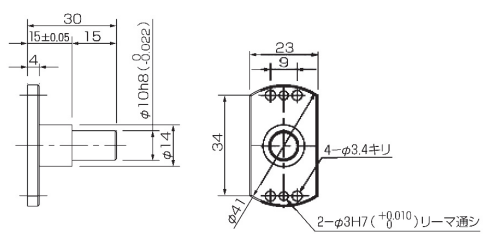
GR3LS/GR3SS用 単品型式 RCP2-SB-GR3S
(単品質量：0.2kg／材質：鋼【黒染め】)



GR3LM/GR3SM用 単品型式 RCP2-SB-GR3M
(単品質量：0.2kg／材質：鋼【黒染め】)



RCP2-GRSS/GRLS用 単品型式 RCP2-SB-GRSS
(単品質量：0.06kg／材質：鋼【黒染め】)



スライダ部ローラー仕様

型式 **SR** 対象機種 RCP6-GRST□C / GRST□R

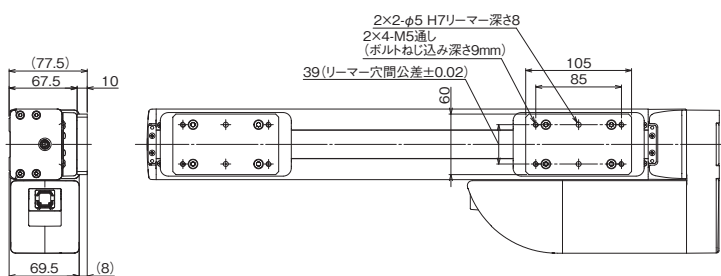
説明 標準仕様のスライダ構造を、クリーン対応仕様と同様のローラー構造に変更します。

スライダスペーサー

型式 **SS** 対象機種 RCP6(S)-GRST7R

説明 スライダ上面位置を、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。

RCP6(S)-GRST7R
単品型式 RCP6-SS-GRST7
(単品質量：0.4kg／材質：アルミ)



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

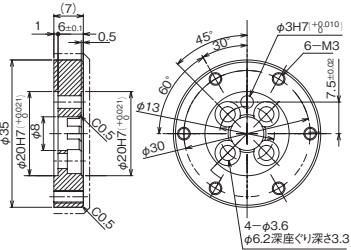
ケーブル型式
一覧表

テーブルアダプター

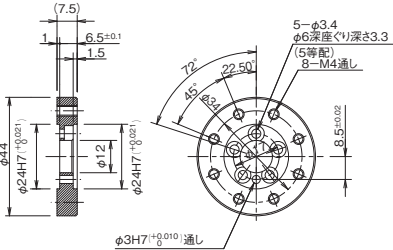
型式 TA

説明 ロータリータイプの回転部にジグなどを取付けるためのアダプターです。

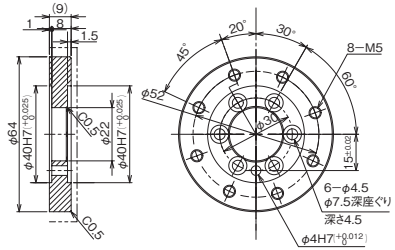
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

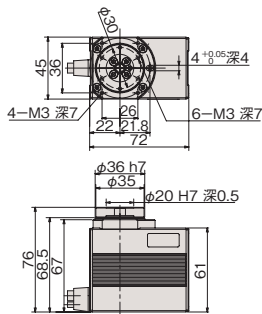


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



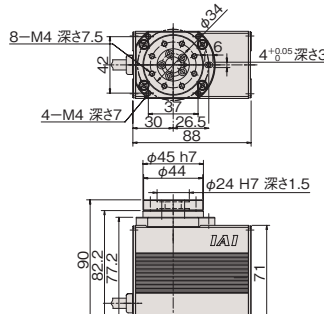
RCP2-RTBS / RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



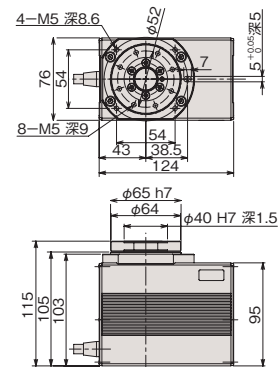
RCP2-RTB / RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



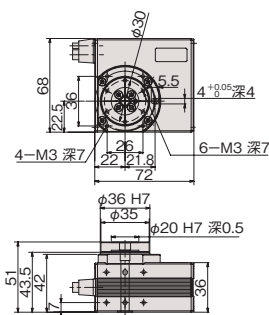
RCP2-RTBB / RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



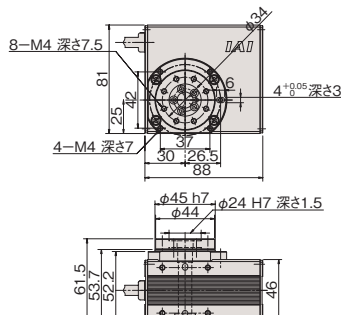
RCP2-RTCS / RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



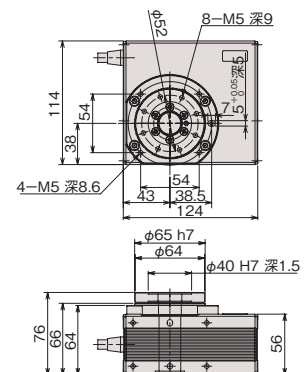
RCP2-RTC / RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



RCP2-RTCB / RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



エア継手付き

型式 VC

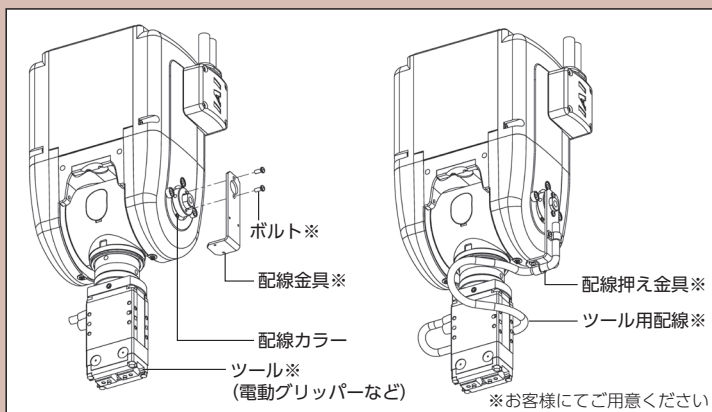
説明 真空パッドなどのエア機器を接続する場合のエア継手(φ6)を本体側面に付けるオプションです。アクチュエーターケーブルの取出し側と同じ面に取付きます。寸法は、各製品ページの寸法図をご確認ください。

配線カラー付き

型式 **WCS**

対象機種 **WUシリーズ**

説明 電動グripperなどを使用する場合、配線カラーを利用すると配線の取回しが容易になります。配線カラーは配線金具（お客様にて用意）を取付ける基部として使用してください。寸法は、各製品ページの寸法図をご確認ください。



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グripper

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

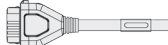

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

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 グリッタータイプ(全機種) GRSML/GRSL/GRSWL GRLM/GRL/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/GRLS/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)	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA-MPA□□□-RB
		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	-	-	-
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

非搭載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

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(小型コネクター仕様) 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(小型コネクター仕様) 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	-	-	
	適応コントローラー D5, D6	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

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

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						
	RT6					CB-RCS2-PLA□□□□	CB-X2-PLA□□□□
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PA□□□□	CB-X3-PA□□□□
RCS2	RA13R (注1) (注2)	ブレーキ無				CB-RCS2-PLA□□□□	CB-X2-PLA□□□□
		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
	ブレーキ付き (ブレーキボ ックス付き)	ロードセル無					【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□□□□-RB 【ロードセル～ コントローラー】 CB-LDC-CTL□□□□-JY
ブレーキ付き (ブレーキ ボックス無) ※2	ロードセル付き ※1					【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

非搭載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

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。)		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	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 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 CB-X1-PLA□□□□-AWG24		
SSPA SSPDACR	SXM/MXM/LXM				CB-X1-PA□□□□ (標準仕様) CB-X1-PLA□□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様)		
ISA ISPA ISACR ISPACR	SXM/SYM/SZM MXM/MYM/MZM MXMX LXM/LYM/LZM LXMX/LXUWX WXM/WXMX						
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)	
	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)

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

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。)		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	
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) ISDCR-ISPDCR(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			
ISDBC ISPDBC	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	RA4,6,7,8	—
	WRA10,12,14,16	—
RCD	RA1DA	×
RCA	RA3,4	×
	SRA4R	○
RCA2	R*3N,4N(すべりねじ)	○
	R*3N,4N(ボールねじ)	○
	RA2	×
RCS2	RA4	×
	RA5	○
	RA13R	×
	SRA7BD	○
RCS3	**5N	×
	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)	○
	RT*B(大型)	○
RCS2	RT6,7	×
	中空ロータリ	×
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)	○
	RT*(中型)	○
RCP4CR	RT*B(大型)	○
	SA5,6,7	×
RCP5CR	SA4,6,7	—
RCP6CR	SA4,6,7,8	—
	WSA10,12,14,16	—
RCACR	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

非搭載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

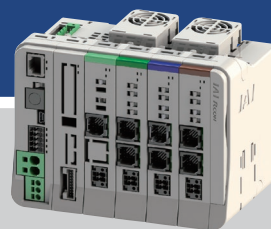
特殊用途機種

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

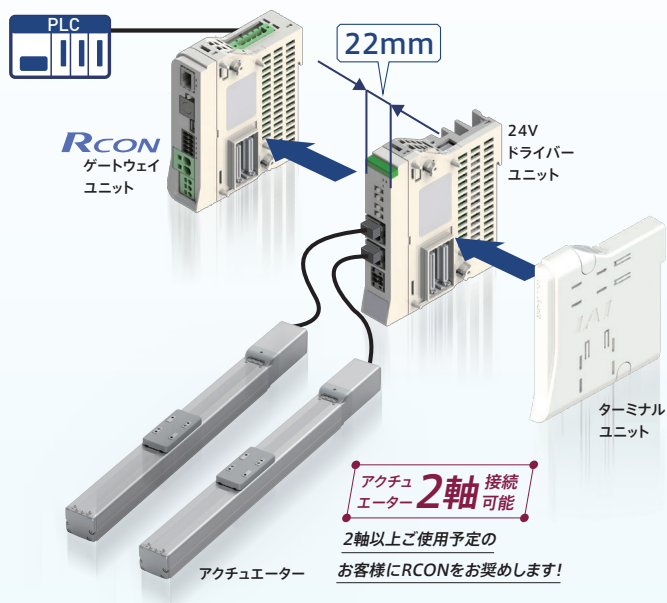
XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL
(スカル)

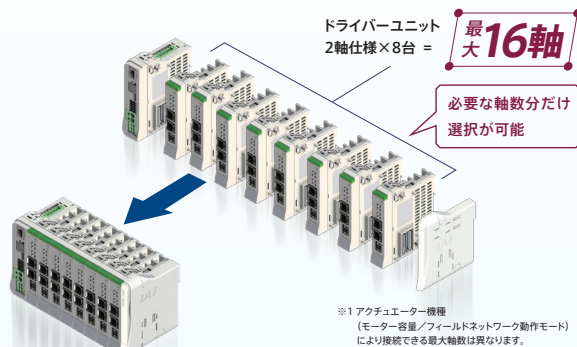
2軸以上のアクチュエーターには RCONがお奨めです。

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。

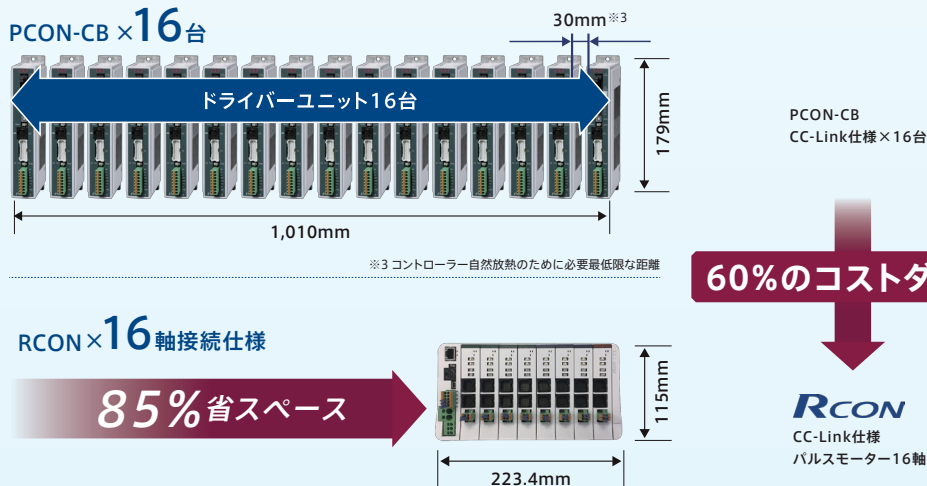


最大85%^{※2}の制御盤省スペース化と最大60%のコスト削減を実現します。

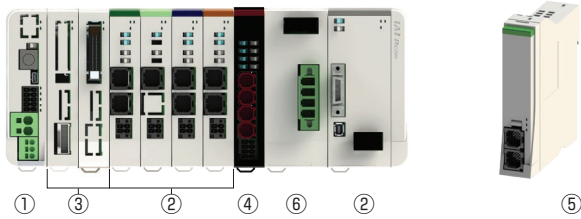
※2 アイエイアイ製品比較

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
GWG	安全カテゴリー対応タイプ

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
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
ML3	MECHATROLINK-III 接続仕様
SSN	SSCNET III/H 接続仕様

ET	Ethernet 搭載
FU□	ファンユニット装着 (□: 装着数を指定、1~8)
TRN	ターミナルユニットなし

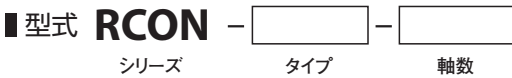
※・ファンユニットは 24V ドライバーユニットに接続する数です。
 ・動作時はターミナルユニットが必要です。
 ただし、RCON-SC を接続 / 手配する場合は、200V 電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

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)

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

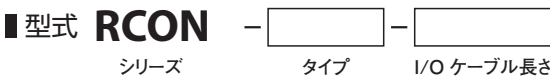
標準価格

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

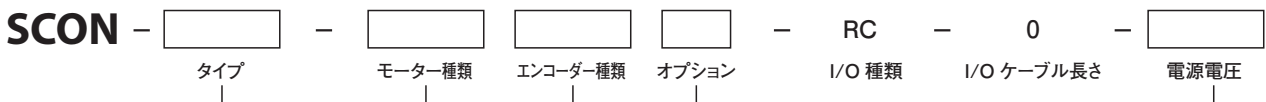


3	三相 / 単相 200V	TRN	ターミナルユニットなし
---	--------------	-----	-------------

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(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)	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)
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

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>

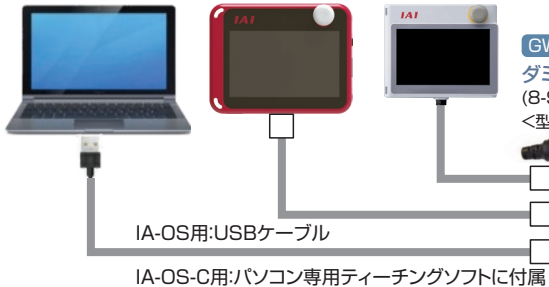
オプション

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>



SCON-(RC仕様に)付属



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>

RCON-EXT接続仕様
SCONコントローラー
[I0種類:RC]

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。

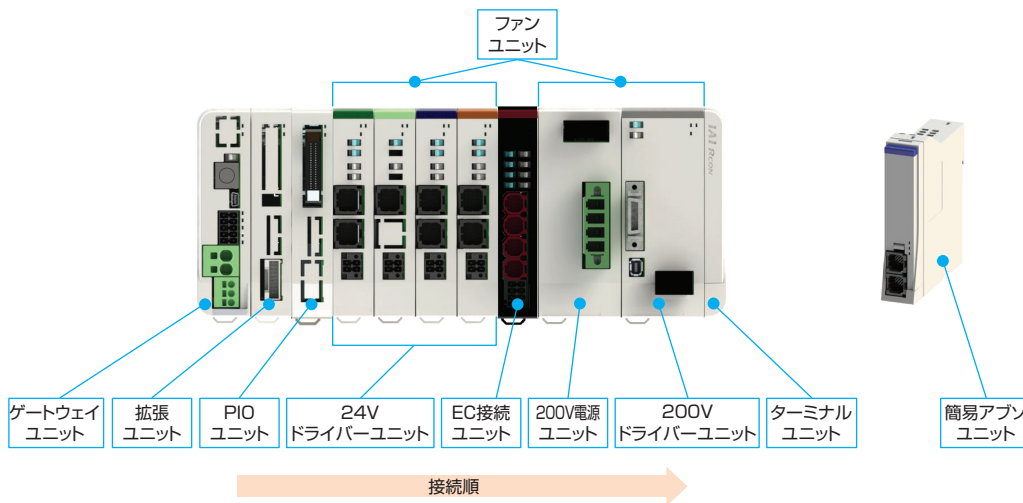
※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。
電源・通信ケーブルは軸の接続数分を別途手配してください。
ケーブルの単品手配は、8-99ページをご参照ください。

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/イナーブル動作		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 ユニートを最大 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
		ISDBCRCR		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台あたり)	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台あたり)	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ユニットあたり)		0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸あたり)※	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軸あたり)※	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軸あたり)	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

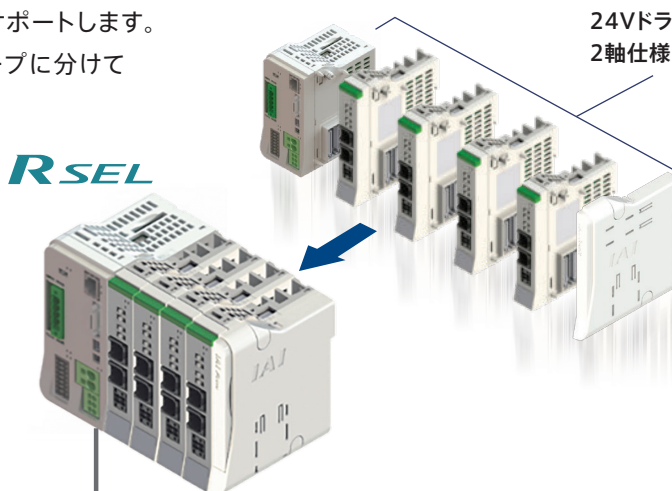
RSEL

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。

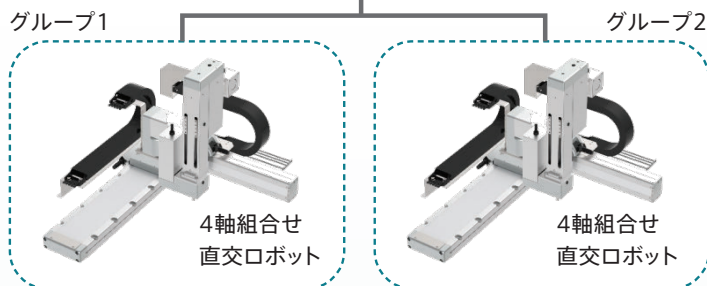


最大 8軸

※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

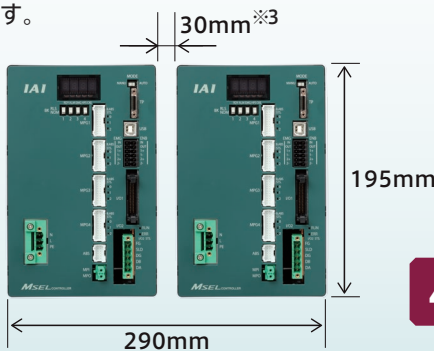
※1 アクチュエーター機種（モーター容量）
により接続できる最大軸数は異なります。



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。

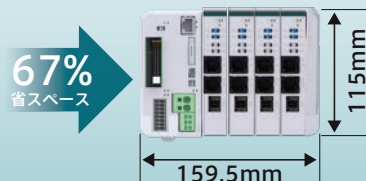
MSEL × 2台 (8軸接続)



MSEL
CC-Link仕様
8軸(4軸×2台)

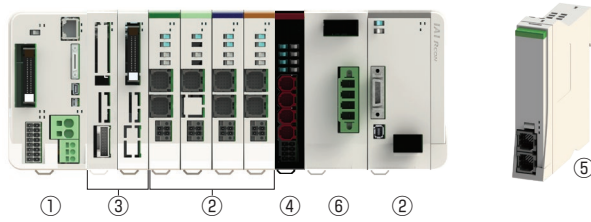
44%のコストダウン

RSEL × 8軸接続仕様



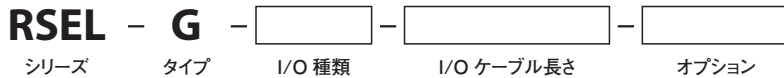
RSEL
CC-Link仕様
パルスモーター8軸

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

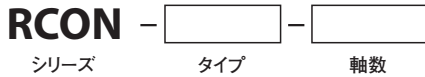
XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

XSEL
(スカラ)

② ドライバーユニット

■ 型式



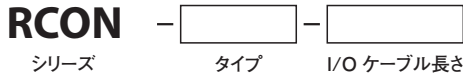
PC	パルスモーター	1	1軸仕様
PCF	高推力パルスモーター	2	2軸仕様
AC	AC サーボモーター	※ タイプ：PCF、SC は、1軸のみ選択可能	
DC	DC ブラシレスモーター		
SC	200V AC サーボモーター		

■ 標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	PC	PCF	AC	DC	SC
軸数 1	-	-	-	-	-
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

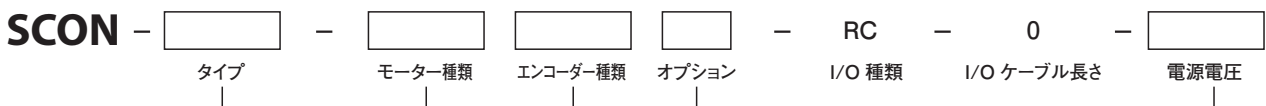


P	パルスモーター
A	AC サーボモーター

■ 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

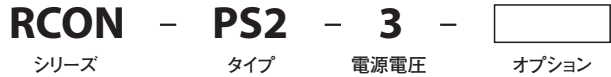


■ 標準価格

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

回生抵抗ユニット(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>

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>

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)>

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。

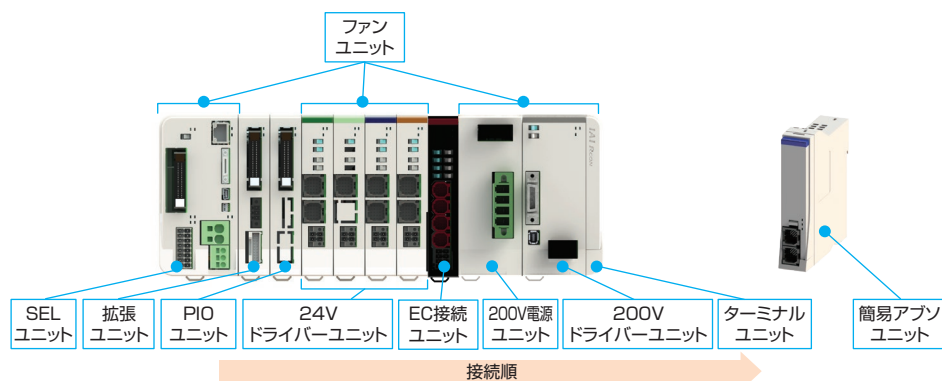
注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。
基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け
「回生抵抗ユニット」を使用します。
回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。
注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページ
をご参照ください。

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	
	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
	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	
拡張ユニット	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	
24V ドライバユニット	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	
簡易アプソユニット	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		
	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 インクリメンタル	16384
		RCS2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> 5N	インクリメンタル	
			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 インクリメンタル	
		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	
		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

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	
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□	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	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		高出力設定有効	2.3A	3.9A	
		RCP6		高出力設定のみ	2.3A*2	3.9A*2	
		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	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	—	
		RCP4		—	—		
	RCP5	—		—			
	RCP6	—		—			
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	標準/高加減速/ 省電力	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)

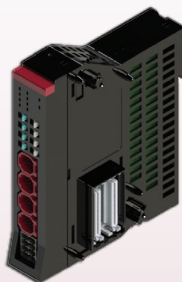
EC接続ユニットはRCON/RSELに接続するドライバーユニットとの混在接続が可能です

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

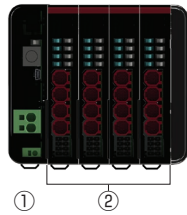


EC 接続ユニット

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						
接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	DeviceNet 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	PROFINET 接続仕様
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

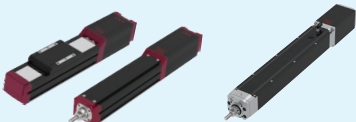
オプション

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)



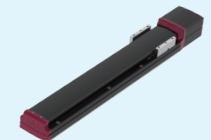
ECシリーズ(24V仕様)

(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)

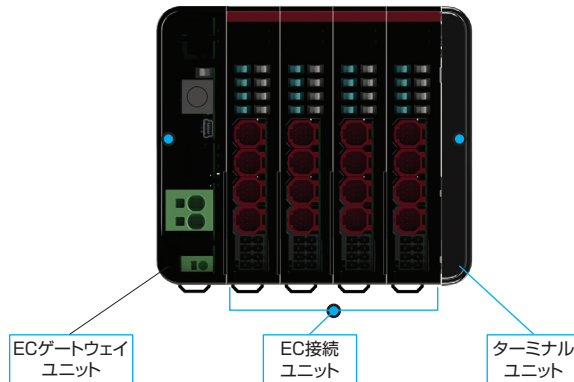


ECシリーズ(200V仕様)

- (注)・エレス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ス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、バッテリーレスアブソ	
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

■ 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

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

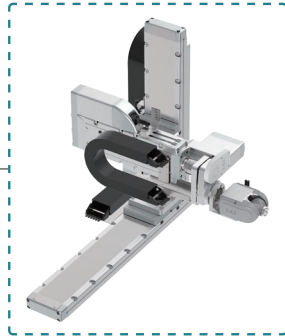


特長

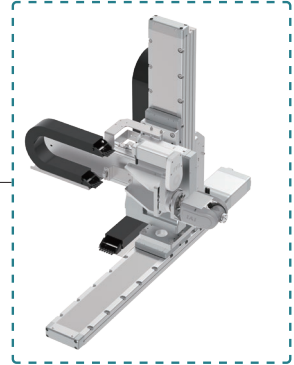
CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

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)

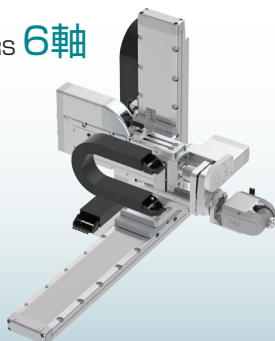
CRS用 RSEL **6軸分**

ドライバーユニット最大 **2軸分**





CRS **6軸**

最大 **2軸**



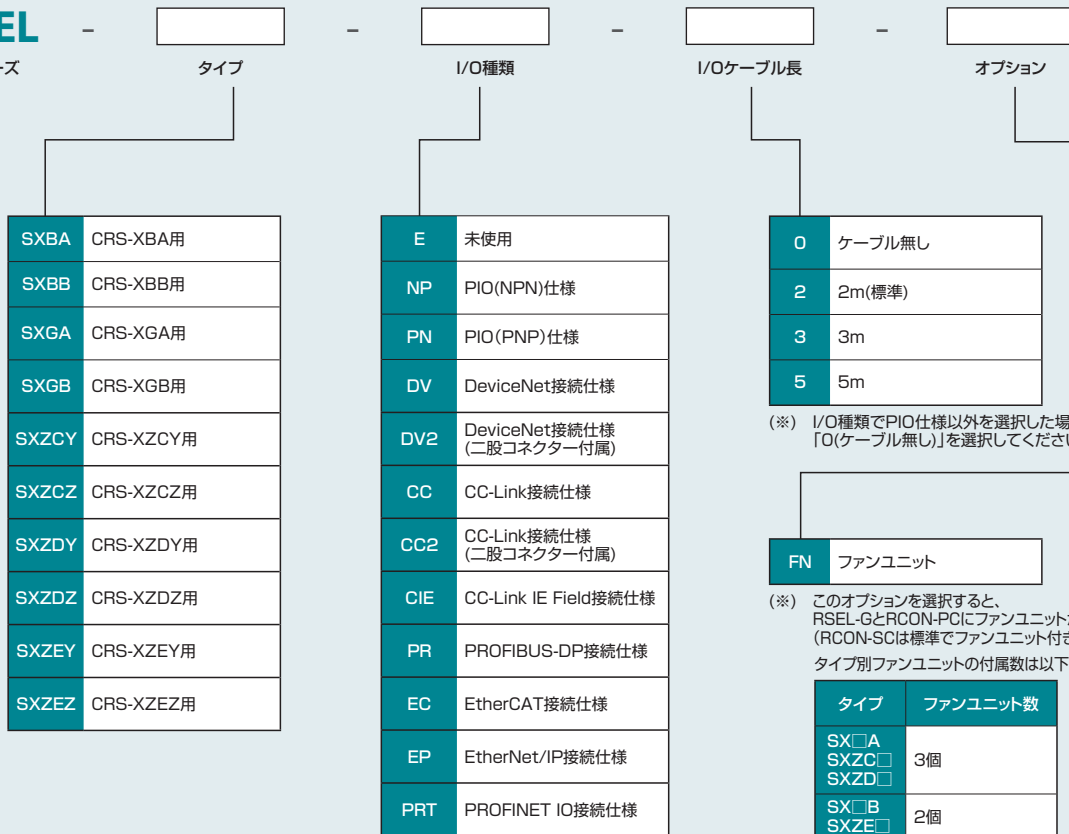
機種一覧

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	-						-			

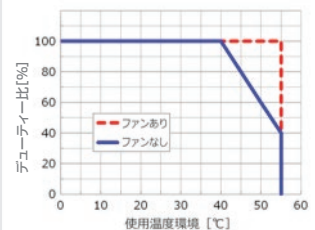
(※1) 別途ドライバーユニットを追加することで、付加軸として2軸を追加接続可能です。

型式項目

RSEL
シリーズ

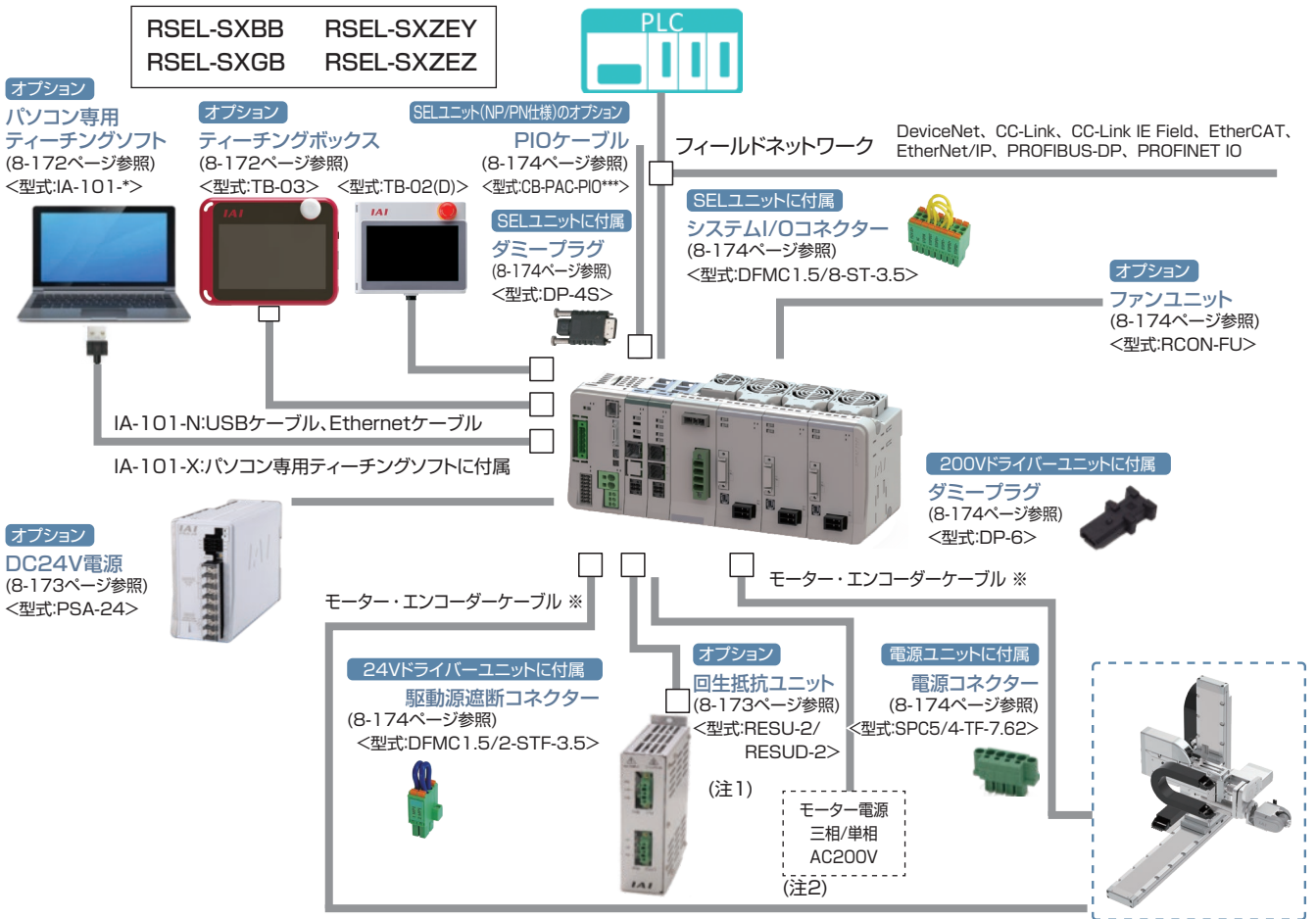
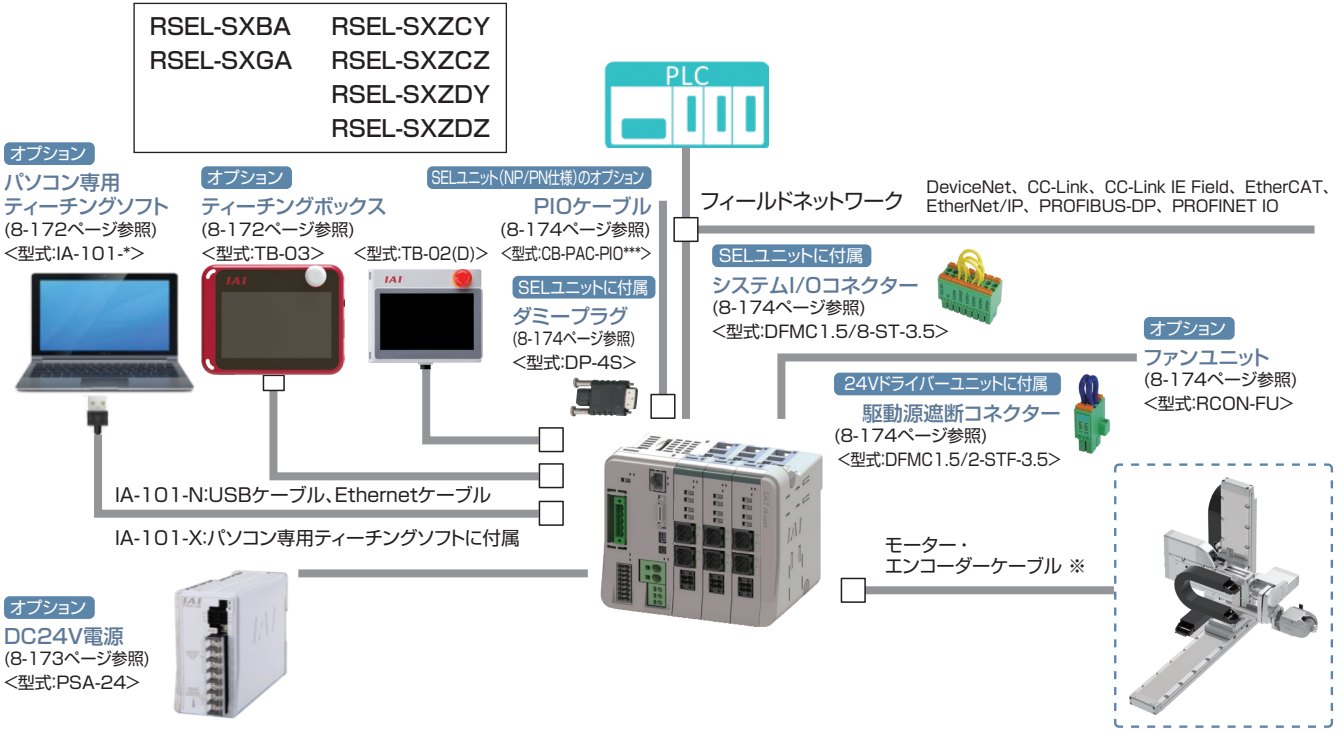


SELユニットドライバーユニットの使用温度範囲は0~55℃です。
ただし、SELユニットは40℃を超えた環境で使用する場合は、ファンユニットが必要です。
また、ドライバーユニットはファンユニット有無による温度デレーティングがあります。
ファンユニットなしの場合、0~40℃ではデレーティングなしで動作可能ですが、
0~55℃では5℃につき20%ずつアクチュエーターの動作デューティー比を下げる必要があります。



- 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)

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、8-175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 (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。

RCON
RSEL
REC
RSEL (直交型6軸)
RCP65
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)

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



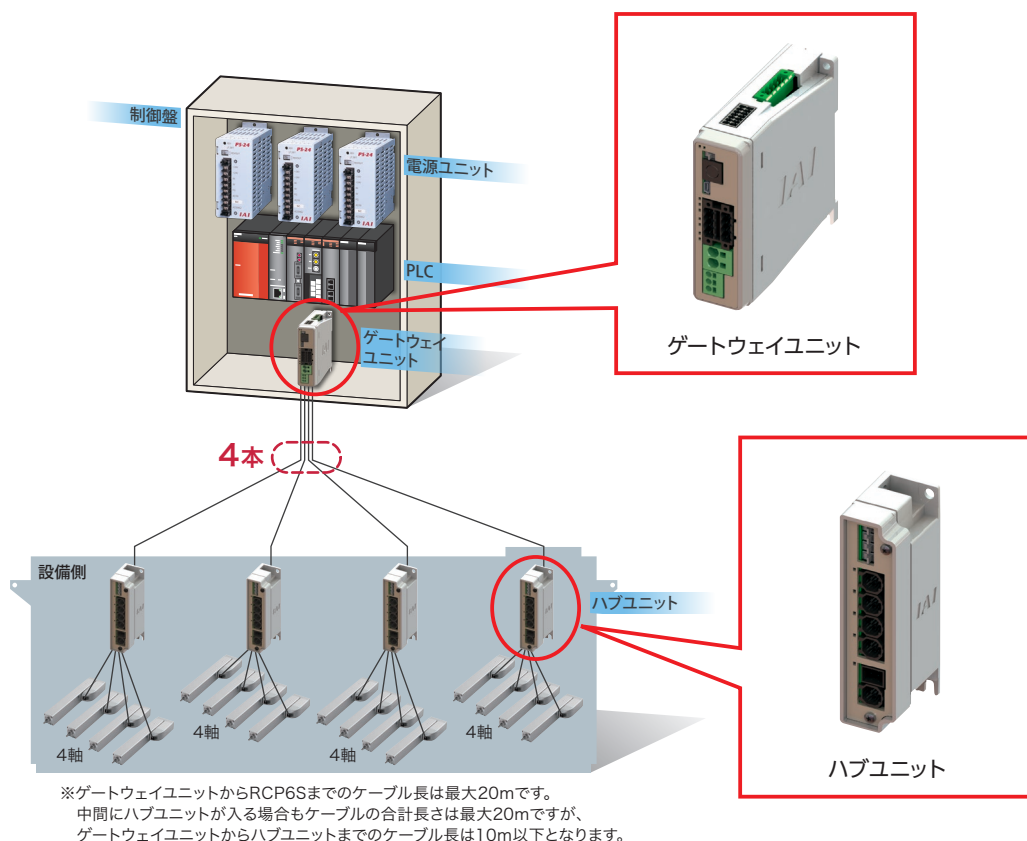
特長

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



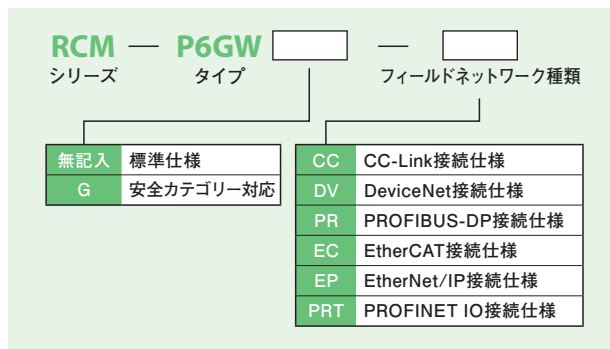
RCP6S周辺機器 RCP6Sを動作させるには、ゲートウェイユニットが必要です。

- 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

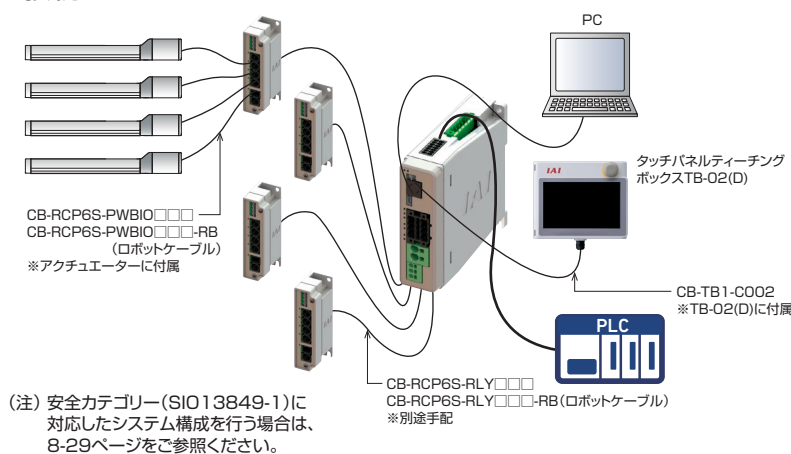


■標準価格

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〉

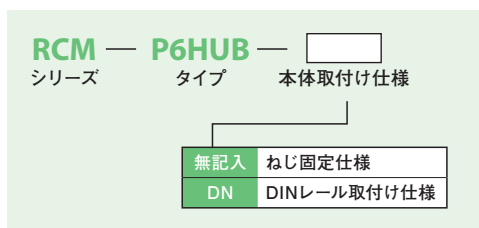
この製品は単体で使用できません。必ずゲートウェイユニットと併用してください。

■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

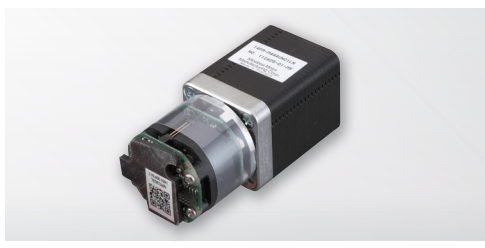


(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

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

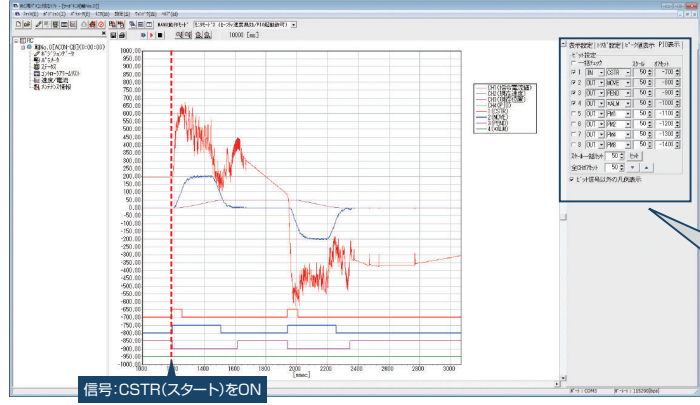
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、速やかに停止する機能です。負荷があまりかからず停止するので、機械の損傷を軽減できます。



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
- DI2 現在速度
- DI3 現在位置
- DI4 位置
- DI5 速度
- DI6 位置決め完了
- DI7 位置決め完了
- DI8 位置決め完了

位置/速度表示設定

電流表示設定(定指電流 161[mA])

電圧表示設定(定指電圧 161[V])

位置/速度表示設定

トリガー設定

位置決め完了

トリガー設定

表示設定 [PI] 設定 [L+] 補表示 [PI] 表示

種類/補表示

トリガー種類 [PI] 補表示入力補償(ゼロ)

トリガー種類 [立ち上がりエッジ(セット)]

信号選択 [CSTR]


トリガー

発生時刻

※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。

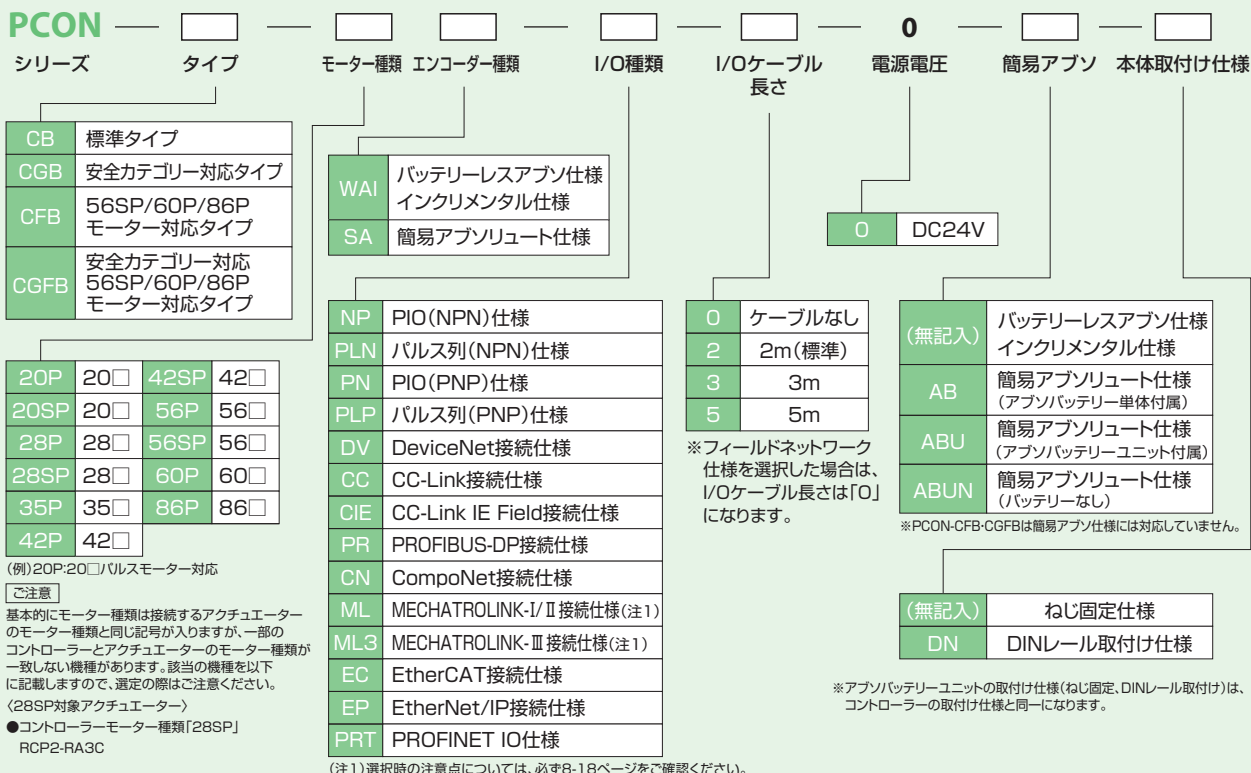
※モニターしたい内容が選択できます。

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 IO
				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 - I/II 接続仕様 ※1	MECHATRO LINK - 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

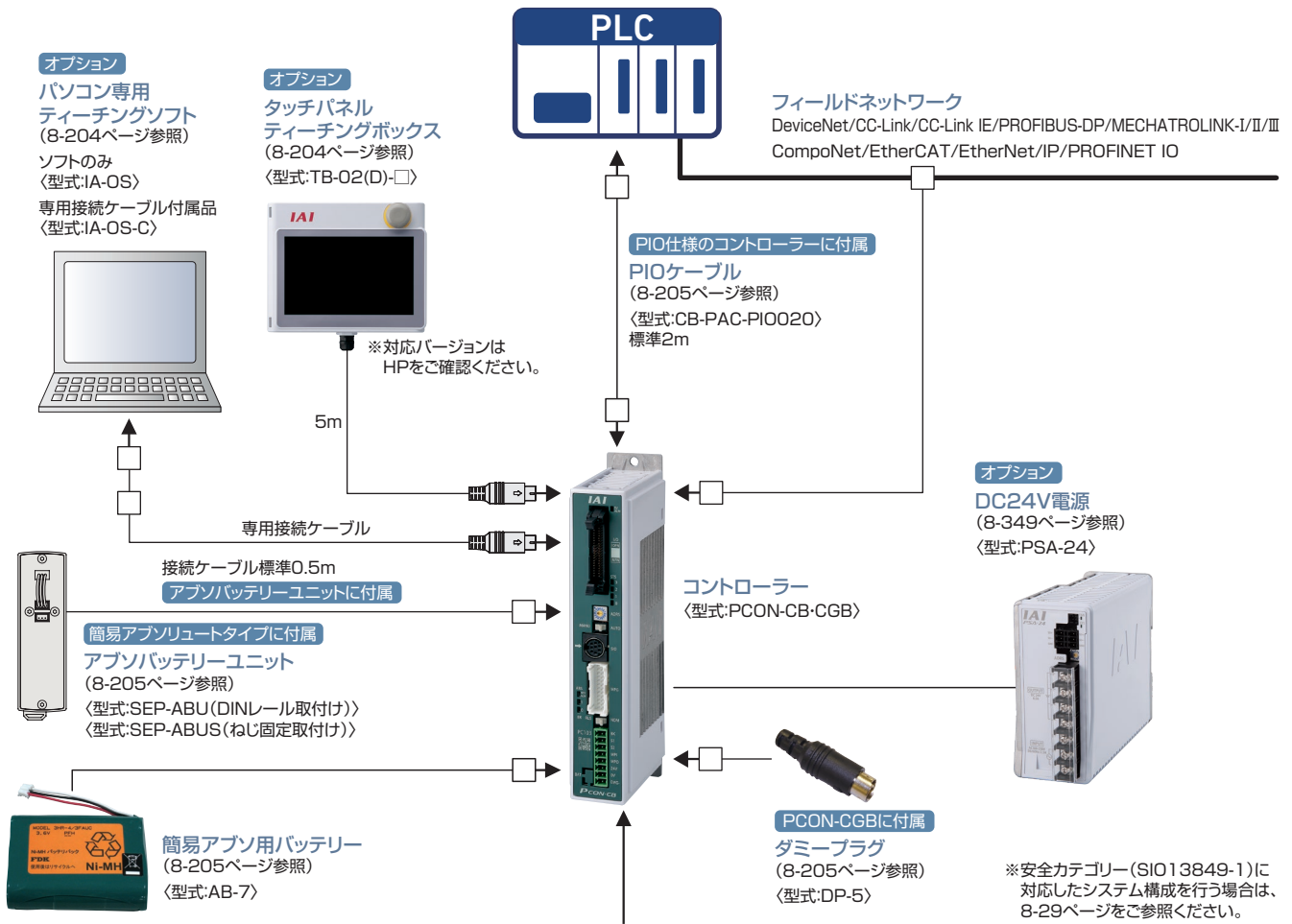
XSEL
-RA/SA

XSEL
-P/Q

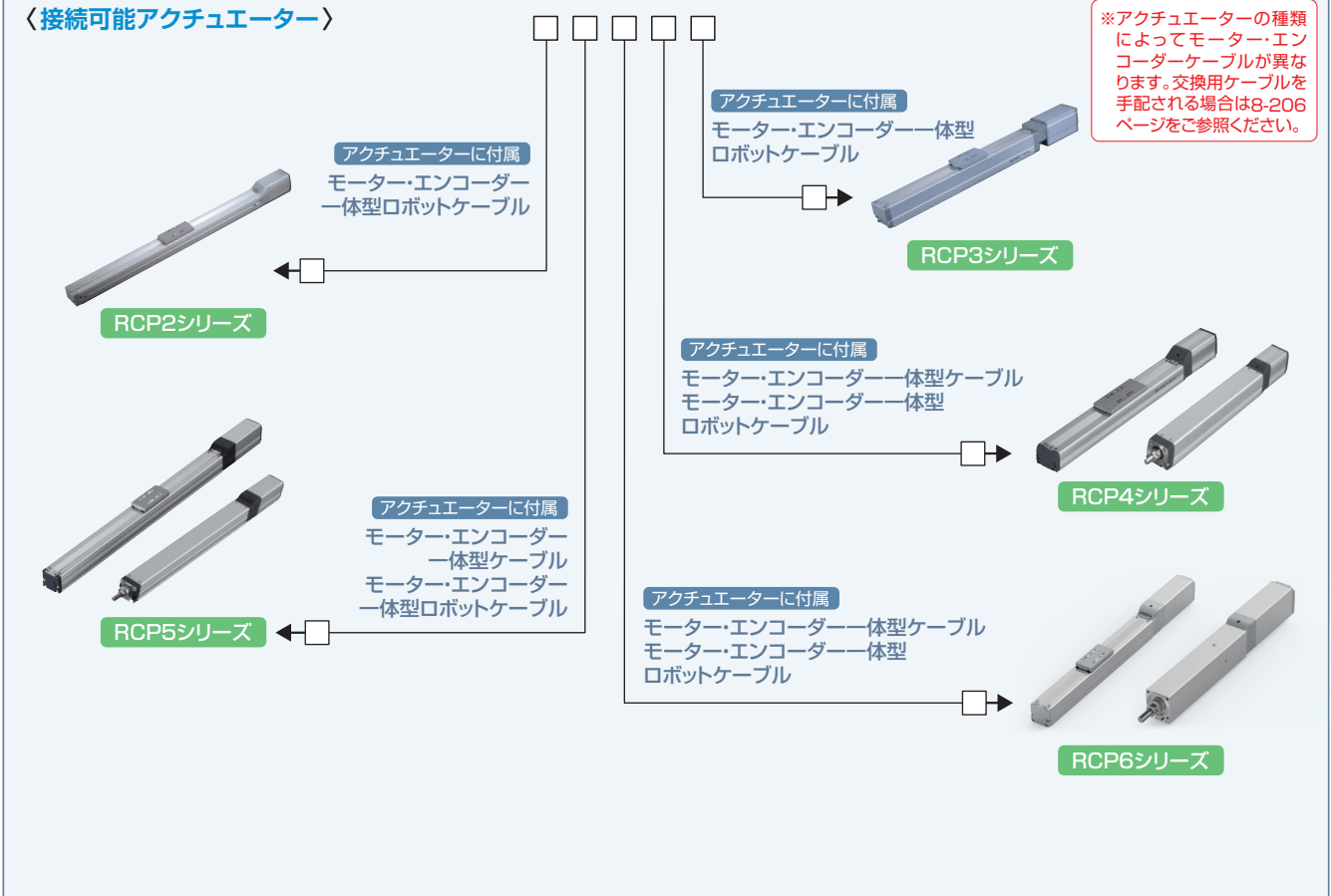
XSEL
(スカラ)

システム構成

■〈PCON-CB・CGB〉

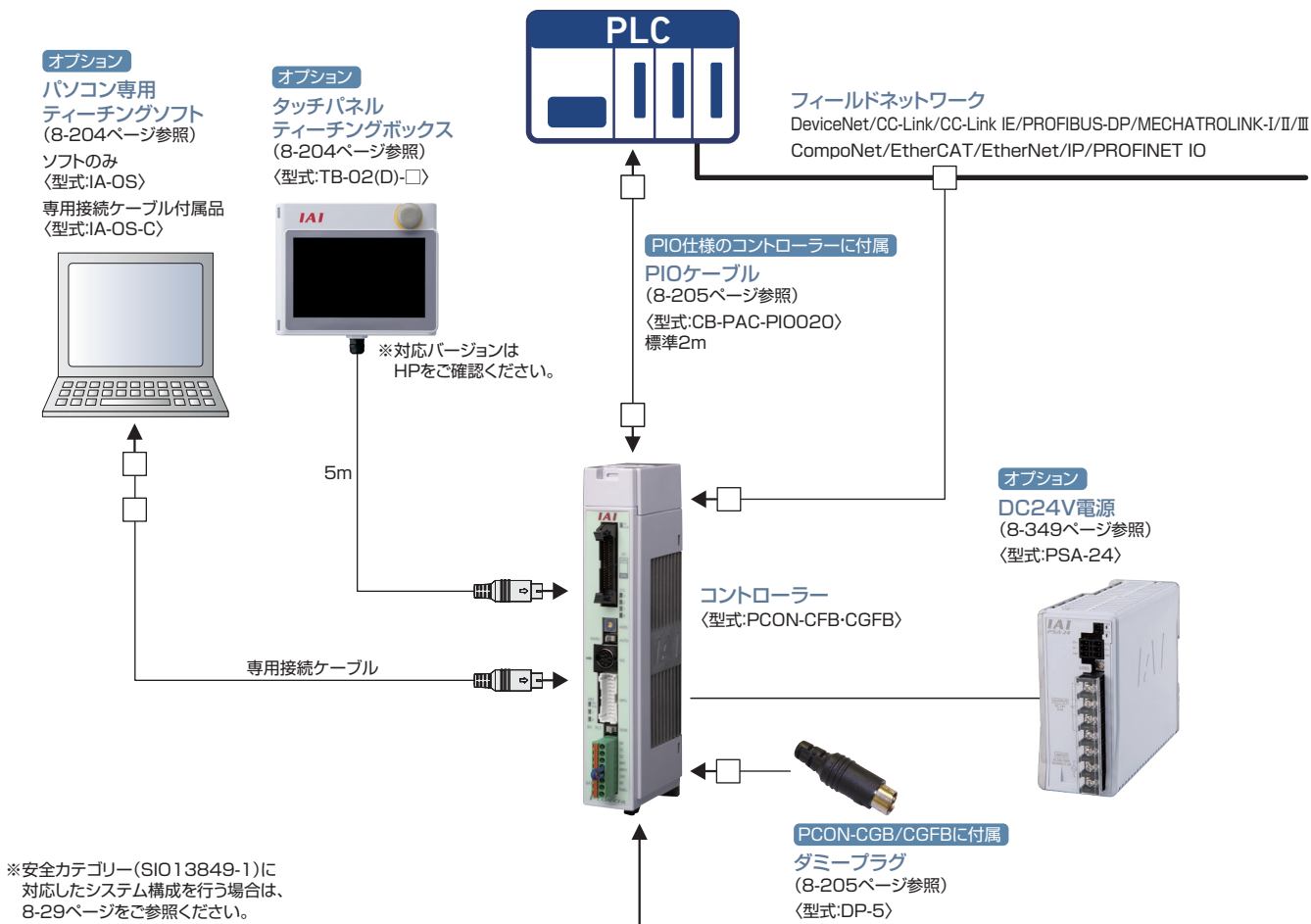


〈接続可能アクチュエーター〉

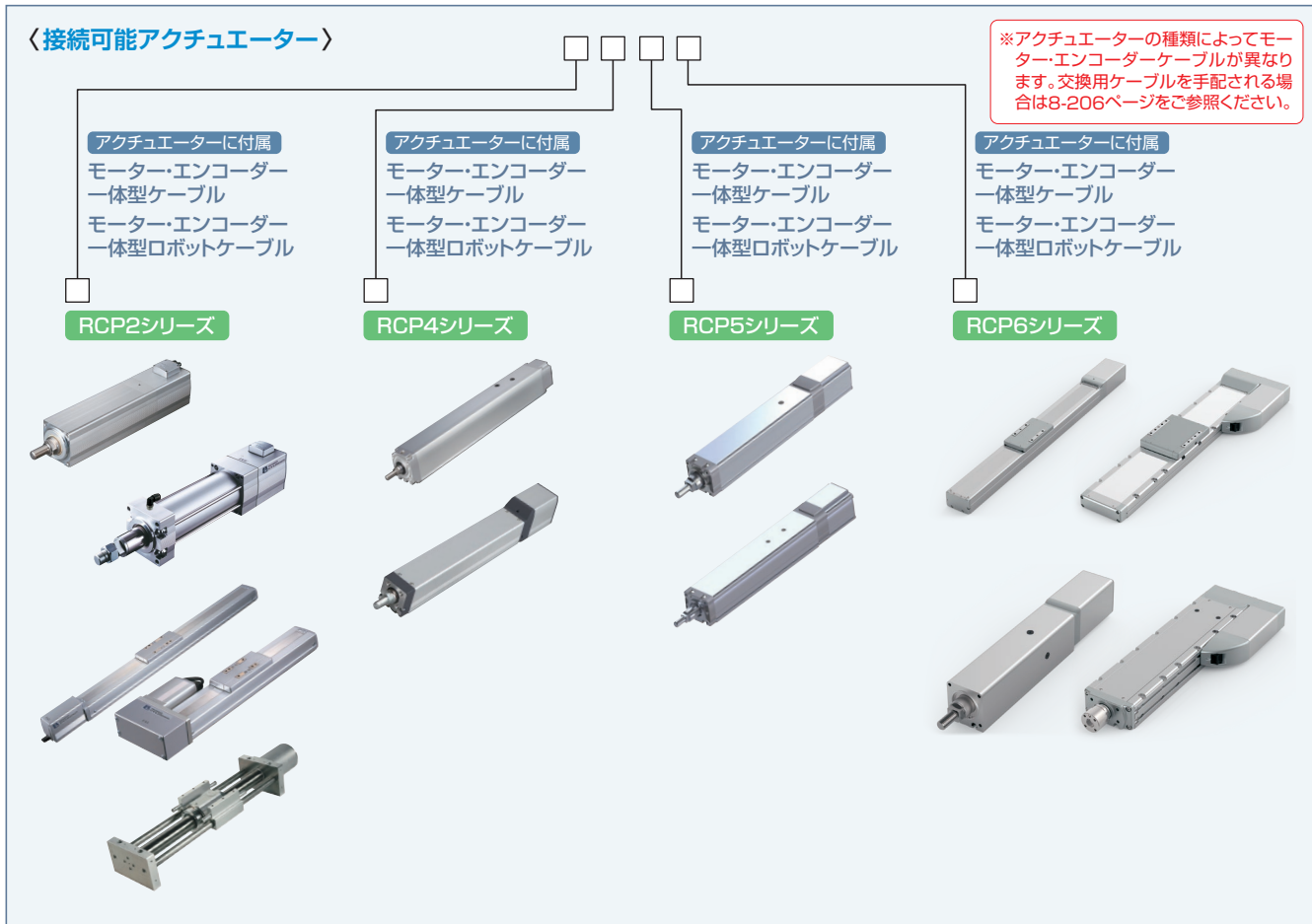


システム構成

■ <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)

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。



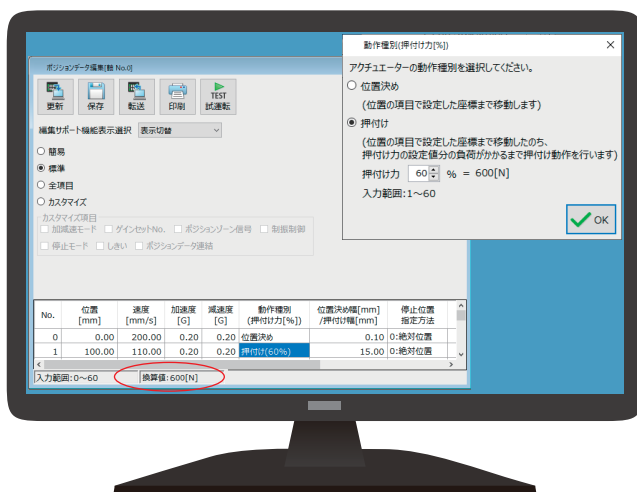
2 ロードセルを使用した力制御に対応

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】



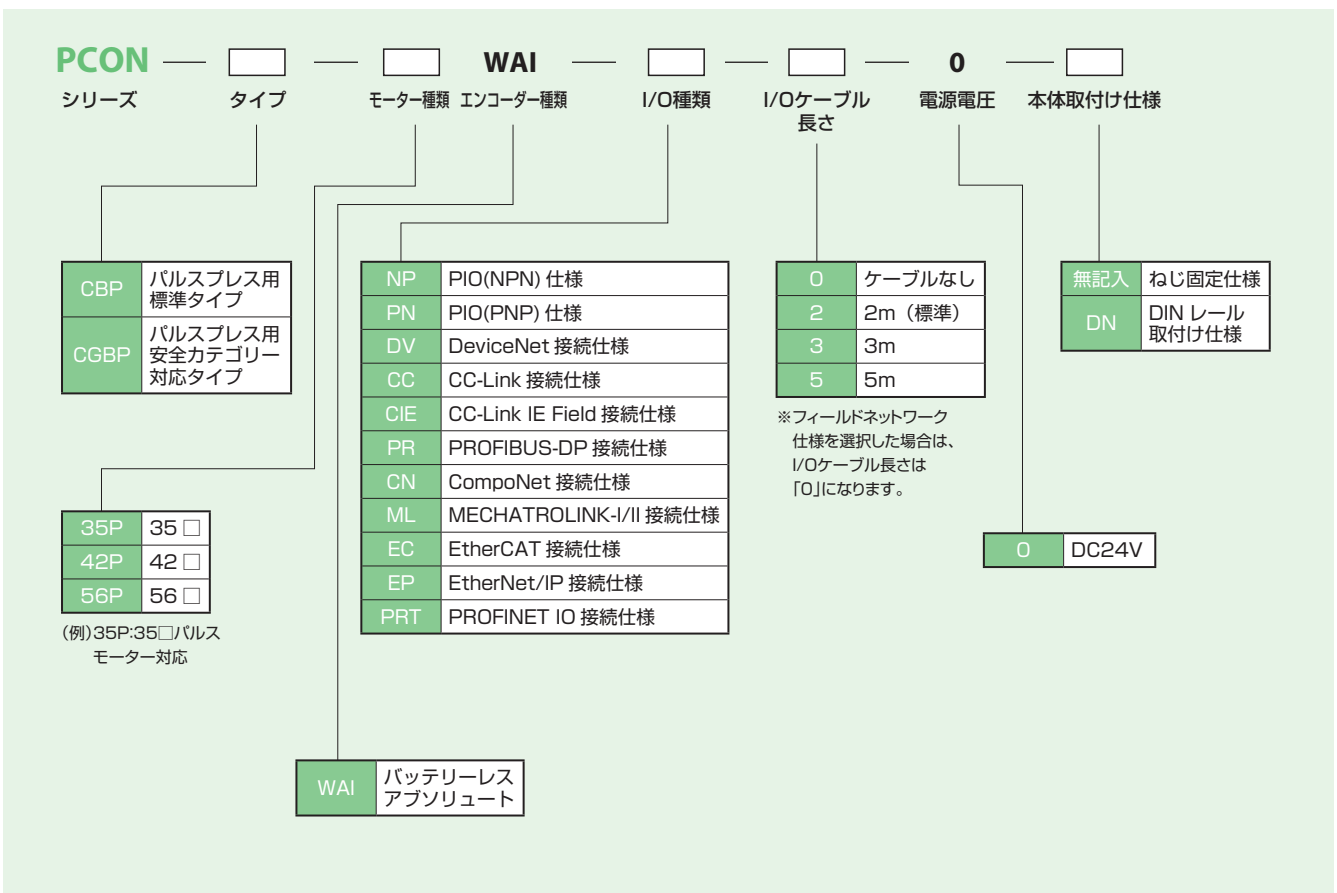
TB-02 : ポジション編集画面

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 -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。

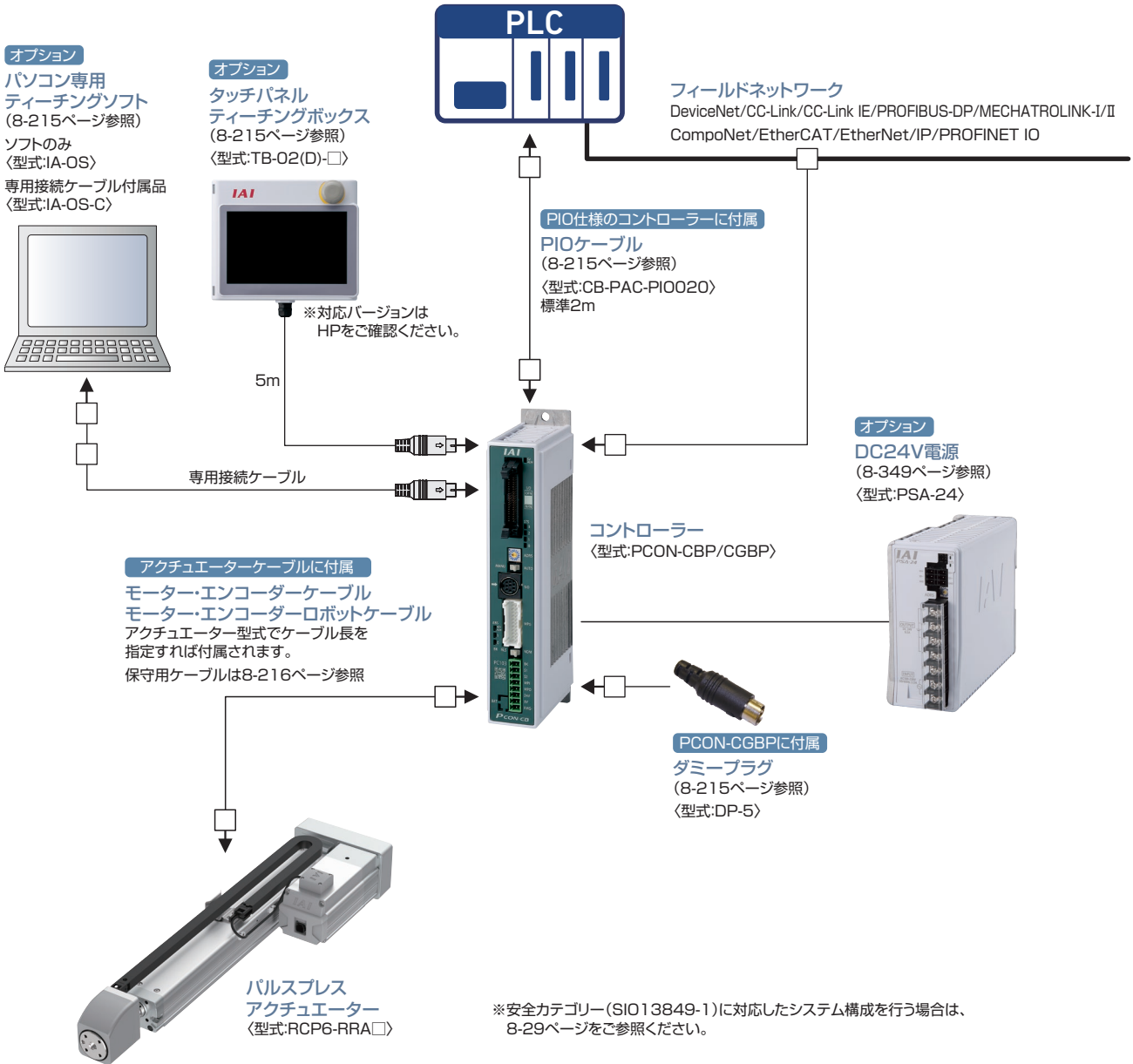
型式項目



- 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

PLCコントローラー(抜粋)



MEMO

Horizontal dotted lines for writing a memo.

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)

シリ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
 -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)



ロボシリンダー用
ポジションコントローラー



特長

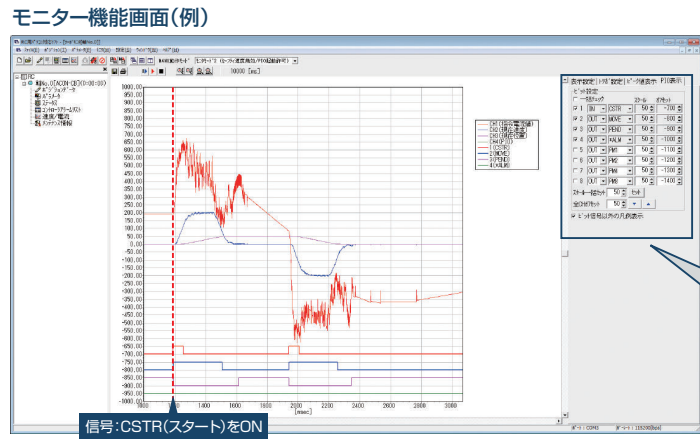
1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応
 バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。
 装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、
 原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。



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。



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
 OH 指令電流値
 OH 現在速度
 OH 現在位置
 OH PIO
 OH
 OH

位置/速度表示設定
 単位: mm
 電圧表示設定(定格電流: 1610mA)
 電流単位(A)
 速度単位(C)
 プログラム 解除設定
 [] (ms) → (0h 00m 04s 00ms)
 動作開始 [実行]

※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
 データ種別 PIO(機械入力選択型(セツト))
 桁数種別 立ち上がりエッジ(セツト)
 信号選択 CSTR
 データ
 発生時刻


※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。

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	×	-
	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

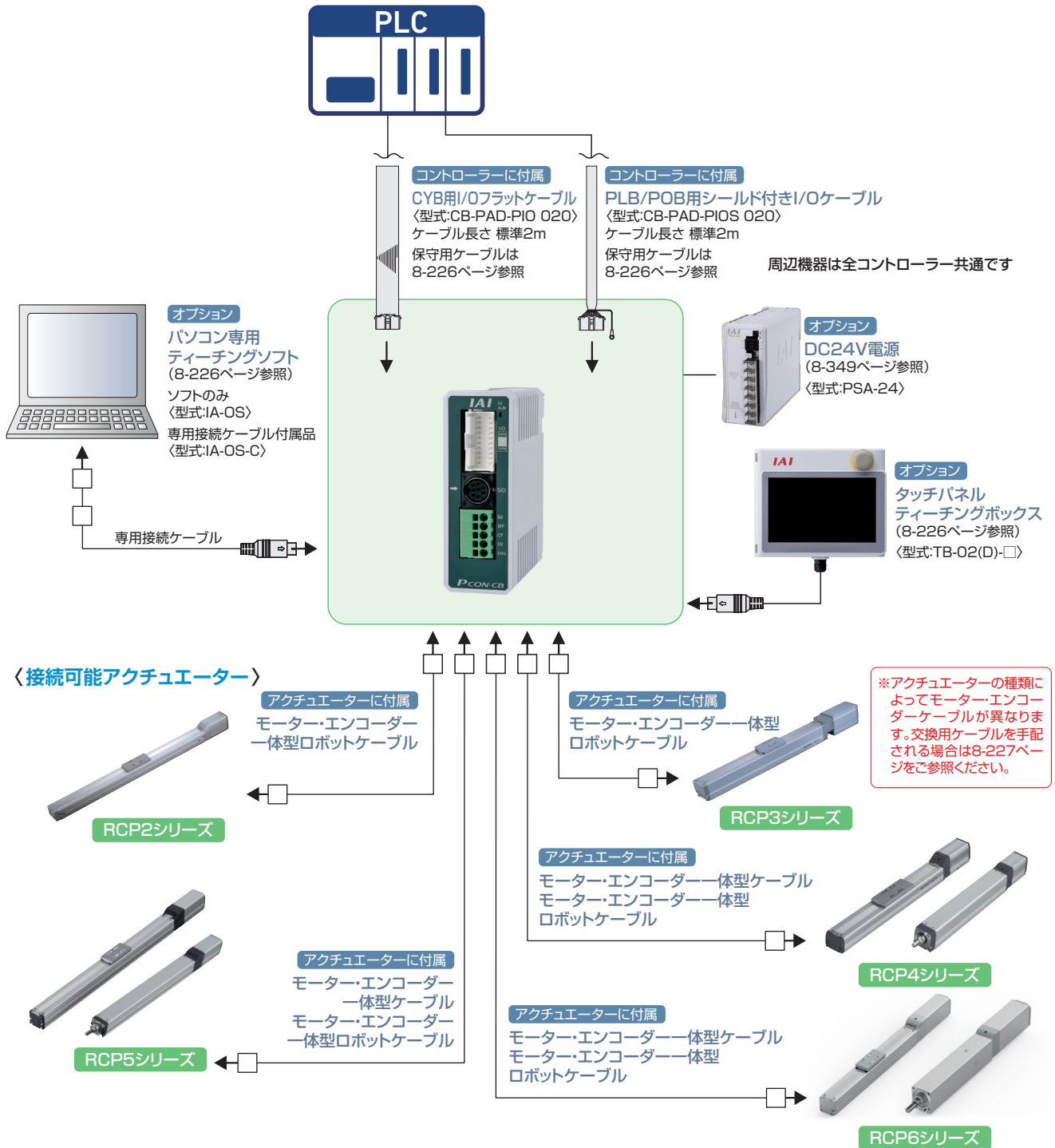
※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

- 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

ロボットコントローラー(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)



ACON-CB

RCA/RCA2用
ポジションコントローラー

CE^(※1) RoHS 10

DCON-CB

RCD用
ポジションコントローラー

CE^(※1) RoHS 10

(※1)CC-Link IE Field, MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

特長

1 バッテリーレスアブソエンコーダー対応 ※ACON-CBのみ

バッテリーレスアブソエンコーダーを搭載したRCA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。



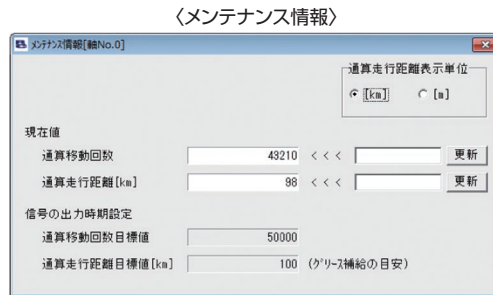
2 主要なフィールドネットワークに対応

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, PROFIBUS-DP, PROFINET IO, CompoNet, MECHATROLINK, EtherCAT, EtherNet/IPに対応。
省配線の他、直値指定、ポジションNo.指定、現在位置の読み取りなどが可能です。



3 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

アクチュエーターの走行距離を積算してコントローラーに記録し、あらかじめ設定した距離を超えると信号を外部に出力しますので、この機能を使ってグリースアップや定期点検のタイミングを確認することができます。



設定した保守点検時期(動作回数、走行距離)に達すると自動的にPLCに出力します。

4 カレンダー機能によりアラームの発生時刻の保持が可能

カレンダー機能(時計機能)搭載により、アラームなどの履歴に発生時刻が記録されますのでトラブルの原因解析などに役立ちます。


発生時刻	発生内容	発生時刻	発生内容
11/09/01 15:10:25	エラー発生	11/09/01 15:10:25	エラー発生
11/09/01 15:10:25	エラー発生	11/09/01 15:10:25	エラー発生
11/09/01 15:10:25	エラー発生	11/09/01 15:10:25	エラー発生
11/09/01 15:10:25	エラー発生	11/09/01 15:10:25	エラー発生
11/09/01 15:10:25	エラー発生	11/09/01 15:10:25	エラー発生
11/09/01 15:10:25	エラー発生	11/09/01 15:10:25	エラー発生
11/09/01 15:10:25	エラー発生	11/09/01 15:10:25	エラー発生
11/09/01 15:10:25	エラー発生	11/09/01 15:10:25	エラー発生
11/09/01 15:10:25	エラー発生	11/09/01 15:10:25	エラー発生

5 オフボードチューニング機能を搭載 ※ACON-CBのみ

搬送負荷に合わせた最適なゲインを設定するオフボードチューニング機能を搭載しました。

- 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

(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

AB 簡易アプソリユート仕様
(アプソバッテリー単体付属)

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)

ABUN 簡易アプソリユート仕様
(アプソバッテリーなし)

*簡易アプソリユート仕様は、アクチュエーターのエンコーダー種類がインクリメンタルタイプの場合のみ選択可能

2	2W	10	10W	NP	PIO(NPN)仕様	0	ケーブルなし	(無記入)	ねじ固定仕様
5	5W	20	20W	PN	PIO(PNP)仕様	2	2m(標準)	DN	DINレール取付け仕様
5S	5W	20S	20W	PLN	パルス列(NPN)仕様	3	3m		
		30	30W	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				

(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

(無記入) ねじ固定仕様

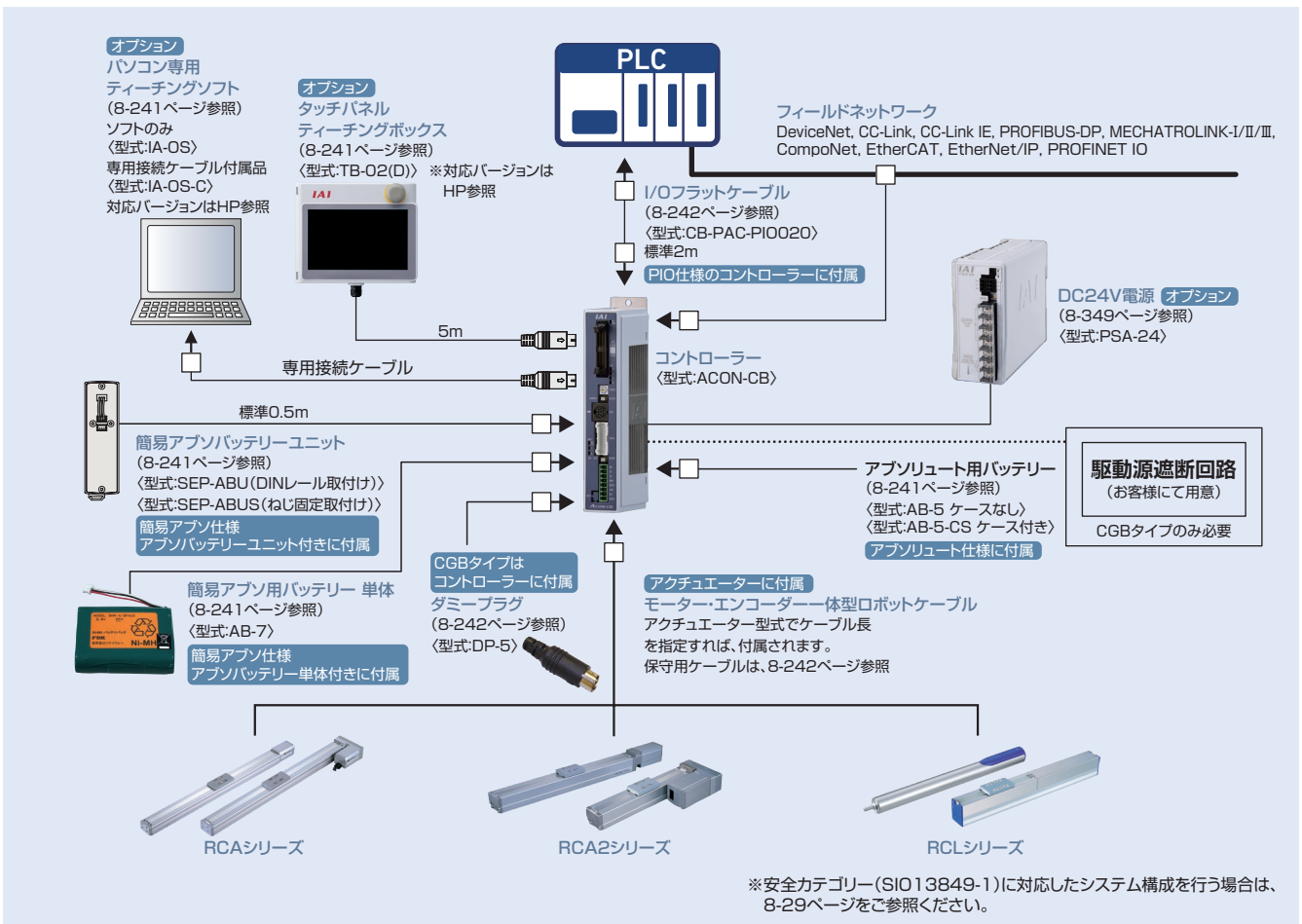
DN DINレール取付け仕様

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				

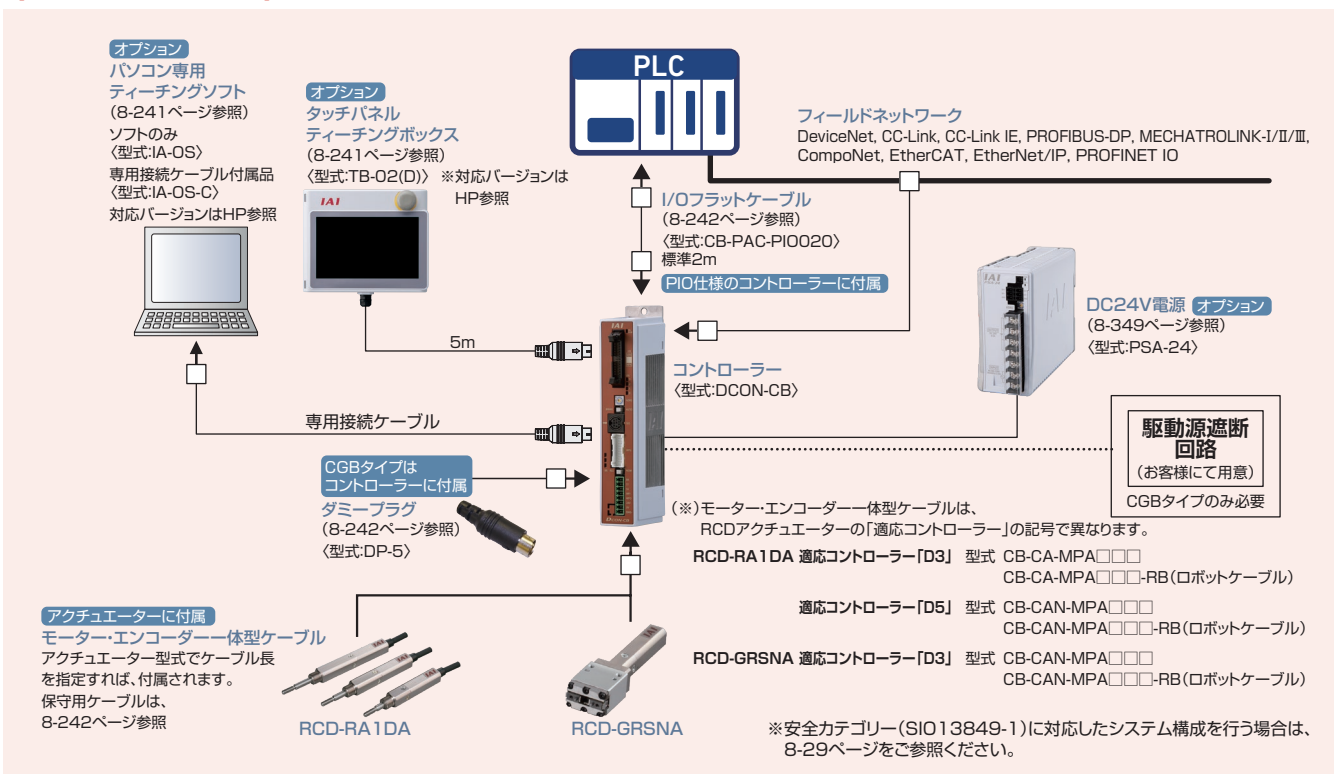
(注1) 選択時の注意点については、必ず8-18ページをご確認ください。

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。

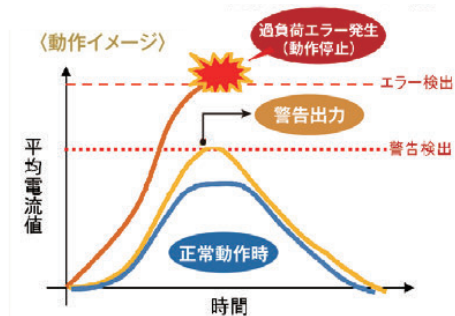


2 スマートチューニング機能を搭載 (ACONのみ)

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	バッテリーレスアブソ	簡易アブソ	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	×	—
ACON 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ップリユート仕様は動作できません。アップリユ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

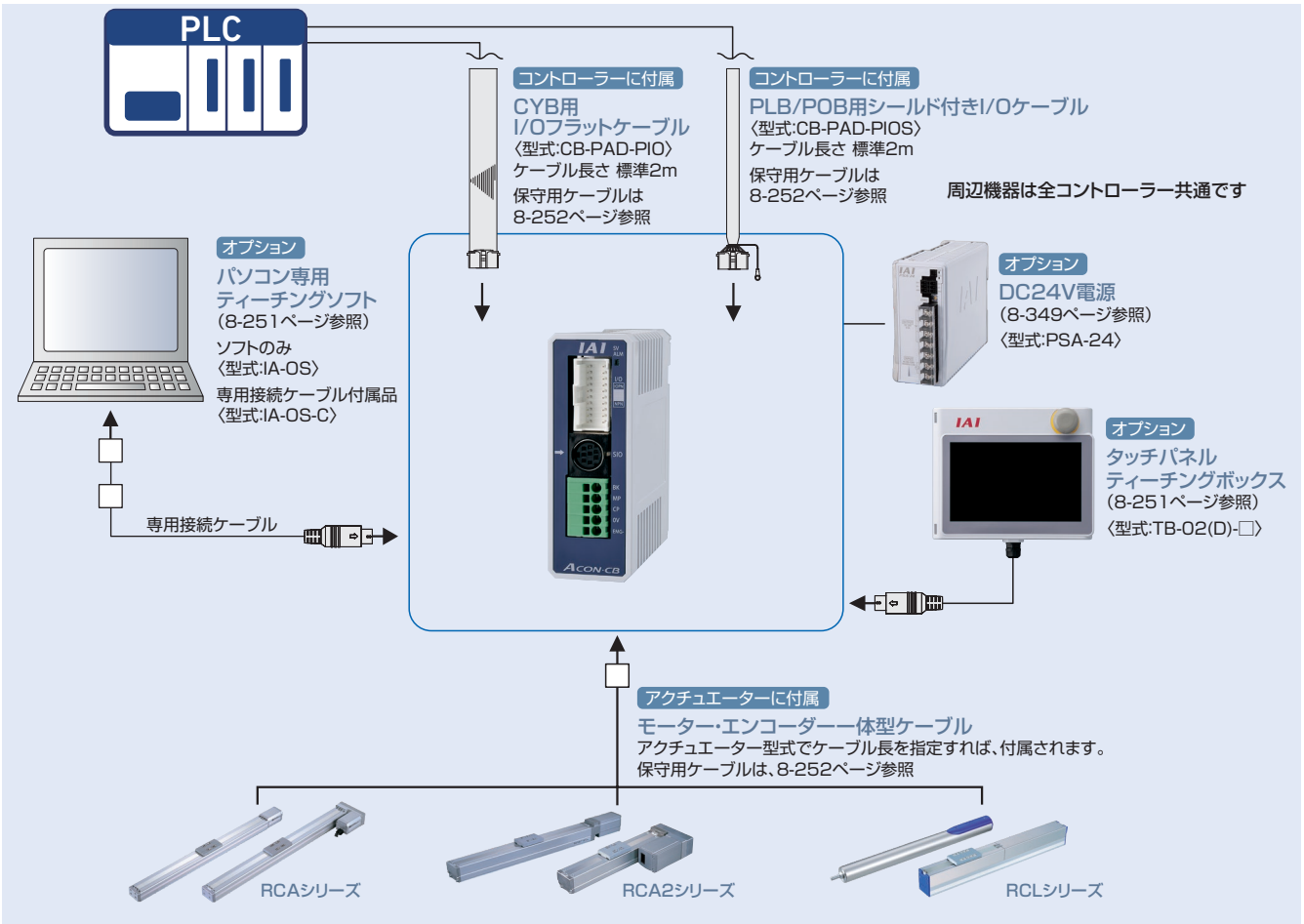
0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

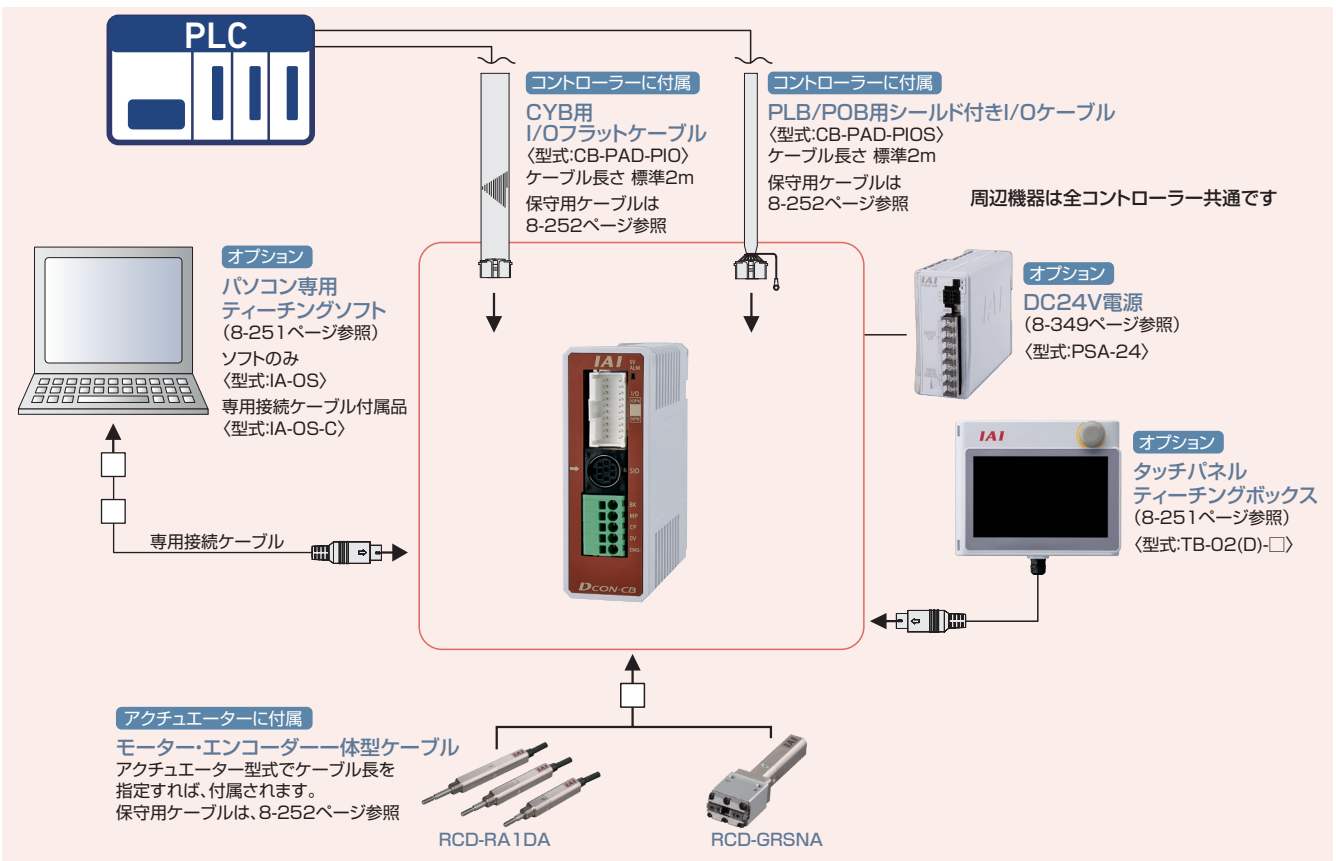
- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアプス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON**
- DCON**
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアプス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

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。



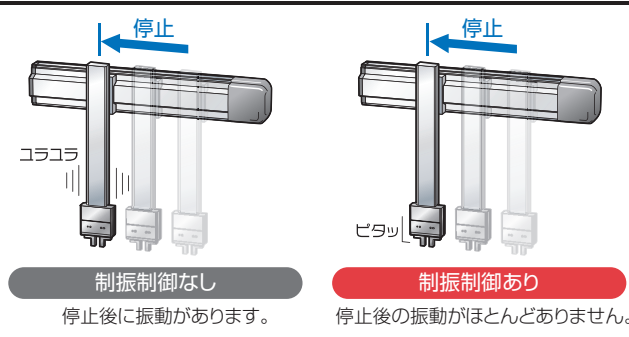
2 主要なフィールドネットワークに対応 (オプション機能)

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)

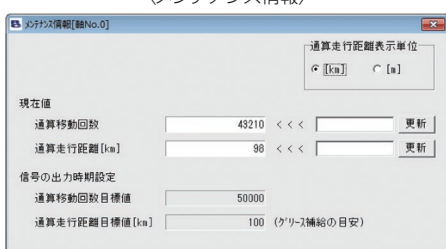
アクチュエーターのスライダ移動時に、スライダに装着したワークの振れ(振動)を抑える制振制御機能を装備しています。振動収束の待ち時間が短縮され、サイクルタイムの短縮が可能になります。



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。

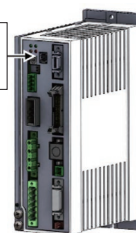
STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。

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

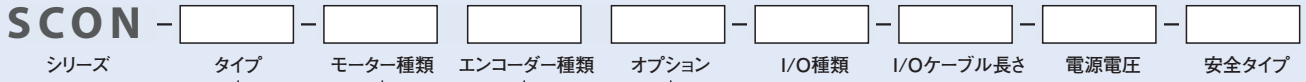
型式	SCON-CB/CGB														
外観															
I/O種類	標準仕様	フィールドネットワークタイプ(※1)													
	PIO接続仕様	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK-I/II	MECHATROLINK-III	EtherCAT	EtherCAT モーション	EtherNet/IP	PROFINET IO	RCON		
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	ECM	EP	PRT	RC		
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)

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。

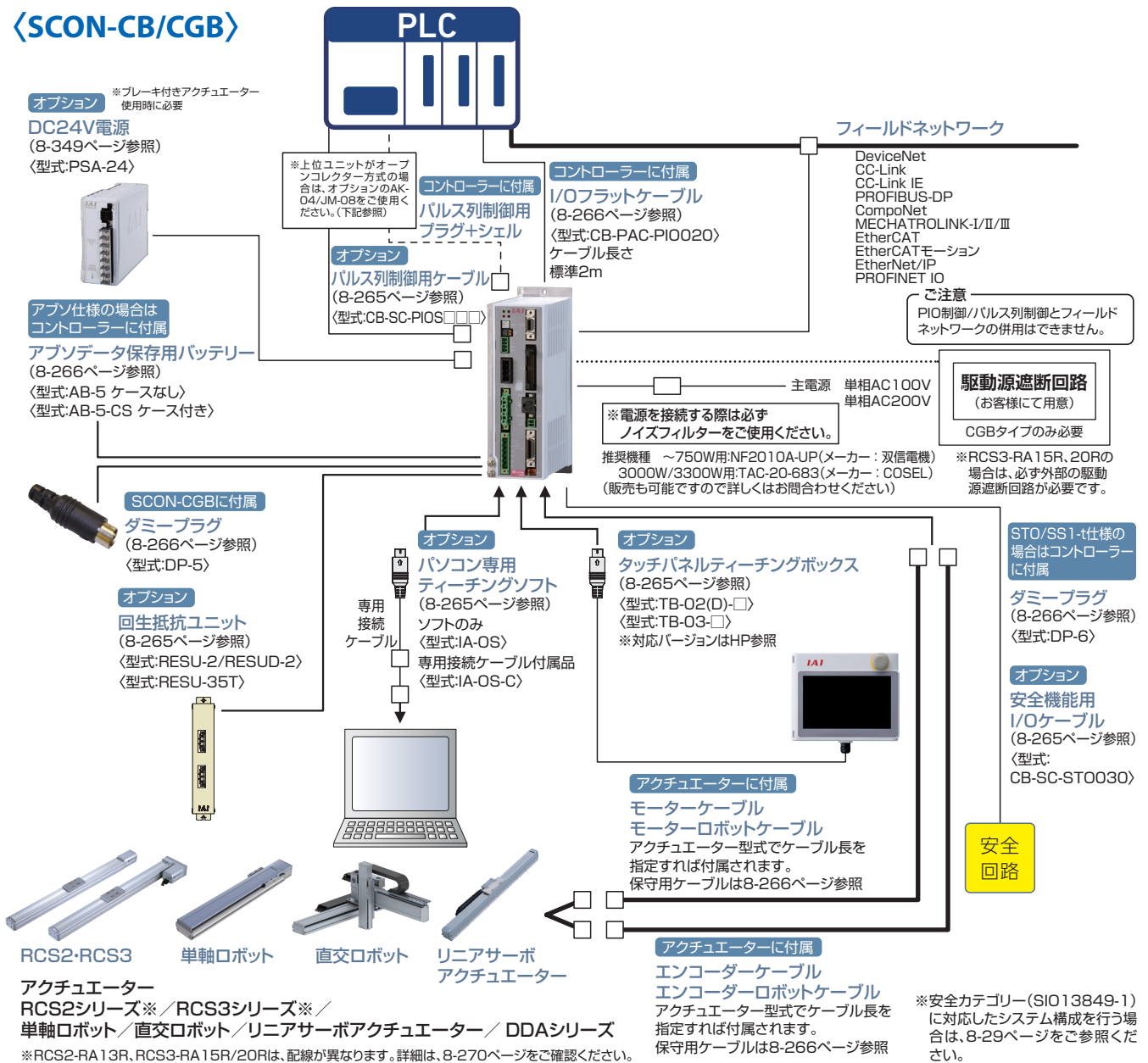
〈30D・30R・200S対象アクチュエーター〉

- 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>

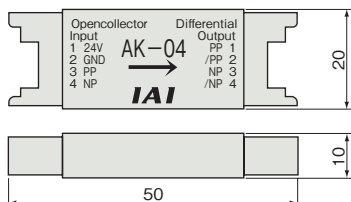


■パルス変換器：型式 AK-04

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(ケーブルコネクター含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクター) 2個 適合電線 AWG No.24~26

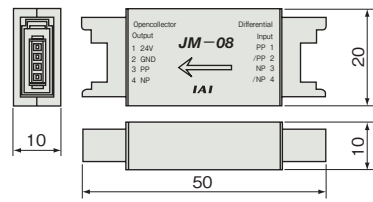


■パルス変換器：型式 JM-08

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(ケーブルコネクター含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクター) 2個 適合電線 AWG No.24~26



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

MSSEL

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

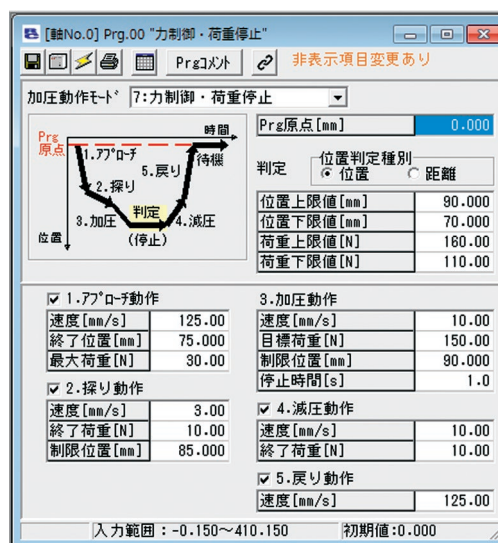
速度制御 加圧動作終了後は、到達時の位置を維持しながら停止します。	位置停止
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止
力制御 加圧動作終了後は、到達時の力を維持しながら停止します。	位置停止 / 位置停止2
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止

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) パルス列制御はできません。

(※2) PIOおよびパ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は標準タイプのみ選択可。

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	バッテリーレスアップ
-----	------------

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。

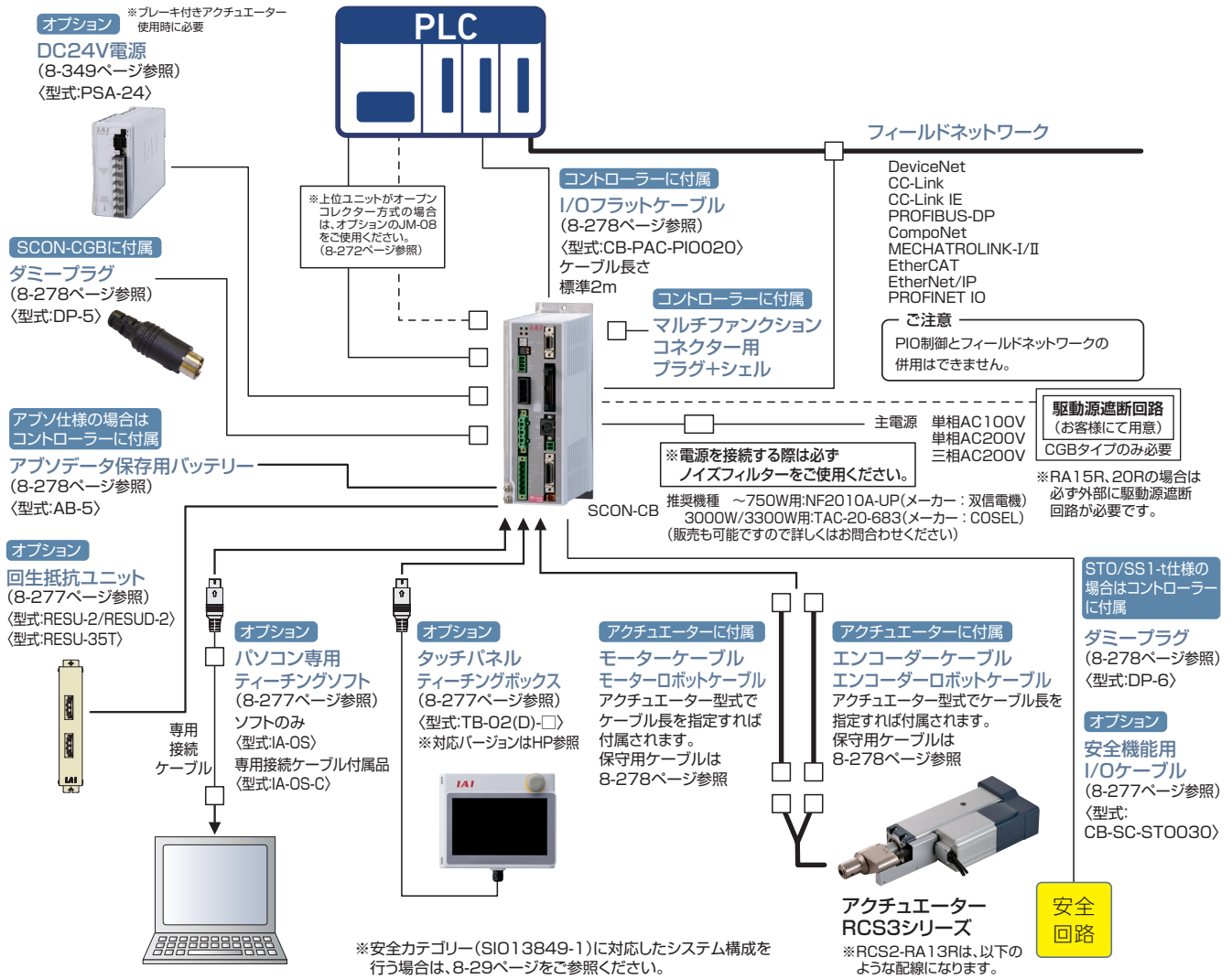
NP	PIO NPN仕様(標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様(注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

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。

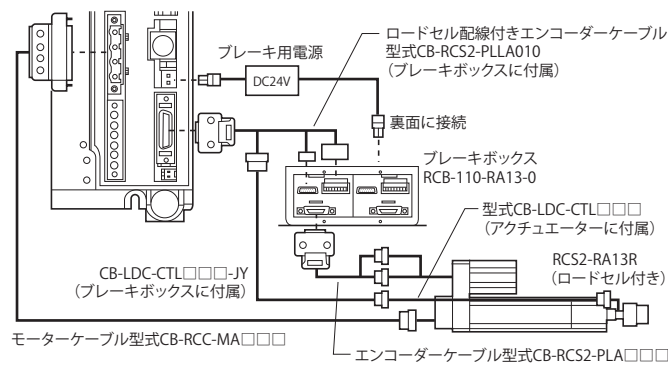
システム構成



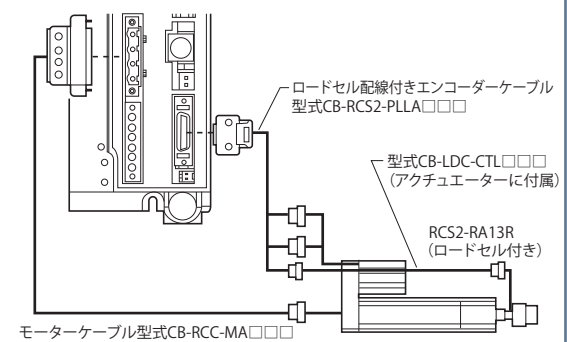
RCS2-RA13R配線

※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



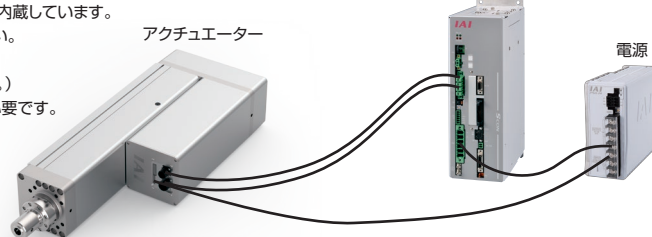
ブレーキなしの場合



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。

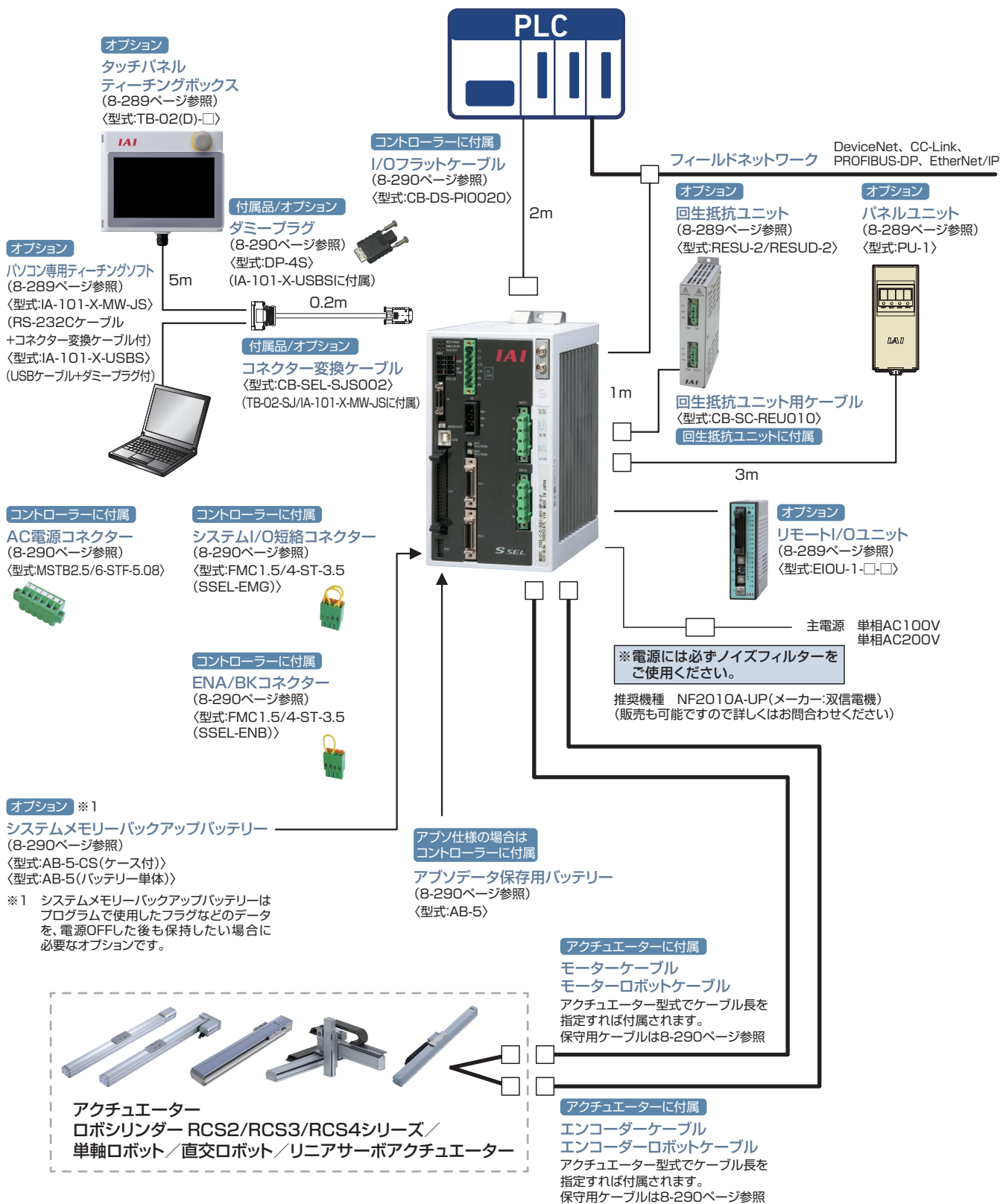
接続図



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)

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。

RCOIN
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



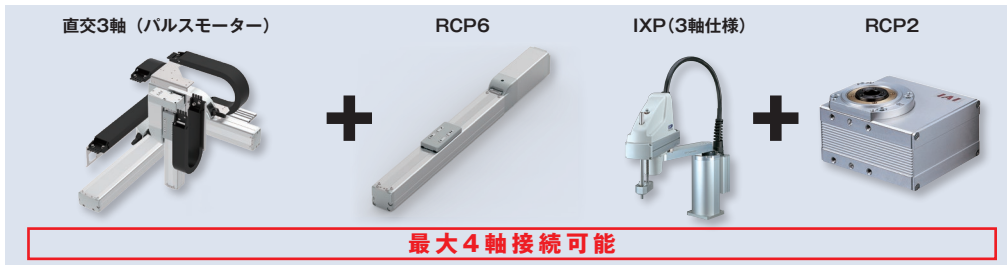
特長

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。

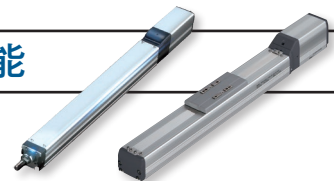
組み合わせ例



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。



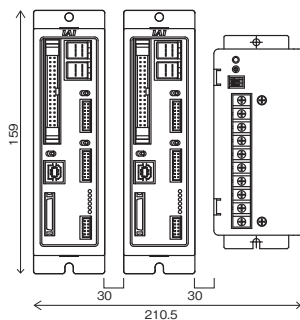
3

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。

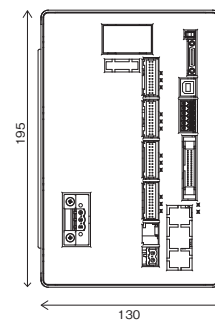
アクチュエーターを4軸制御する場合

従来品 PSEL 2台 + PS241 (24V電源)



省配線
電源内蔵で
AC100~230Vに対応
コストダウン
約**36%**削減

新製品 MSEL 1台




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 - [] - [] - [] [] [] [] [] [] [] [] - 4 - [] []

シリーズ タイプ 接続軸数 (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

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

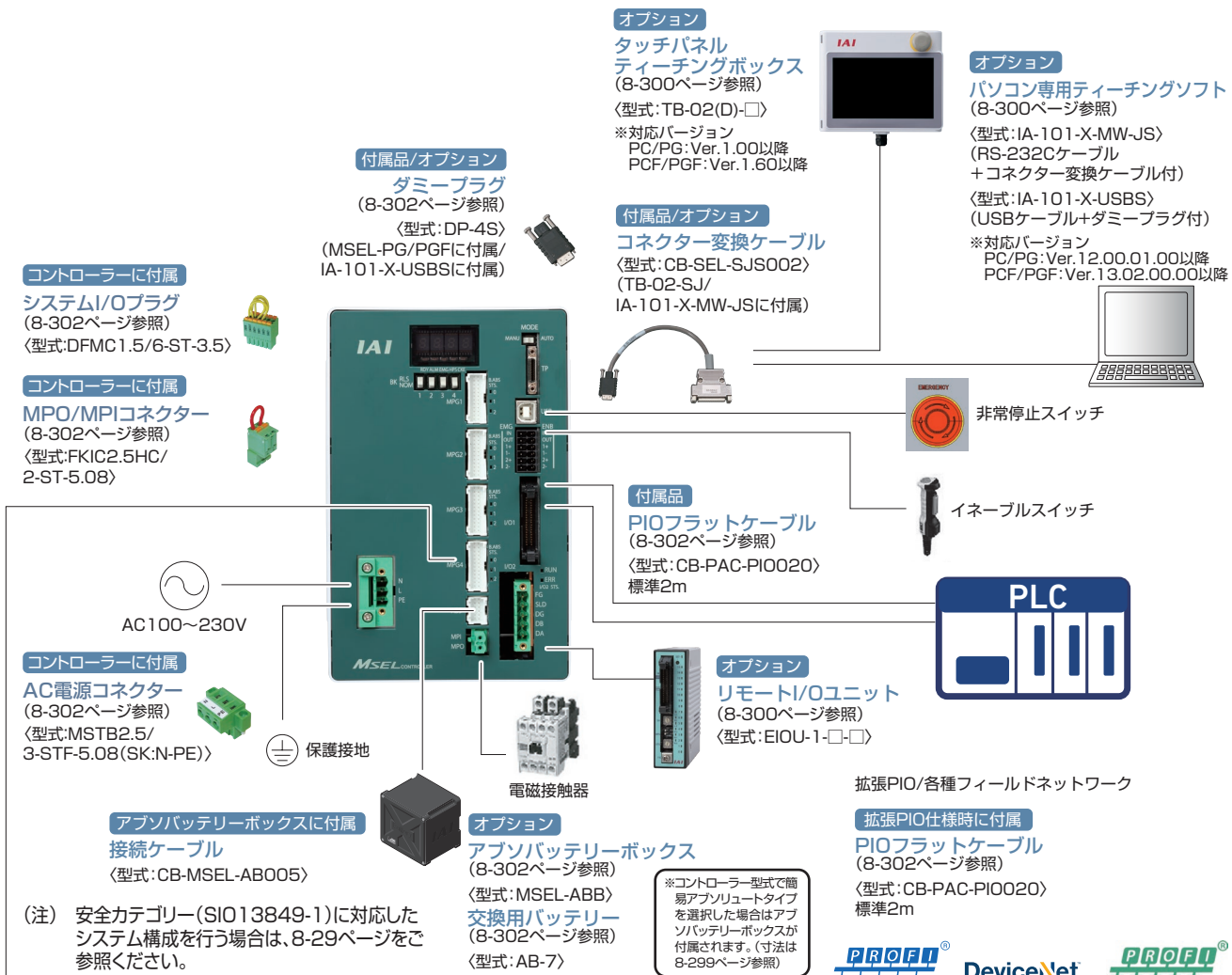
0 ケーブルなし
2 2m(標準)
3 3m
5 5m

※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。

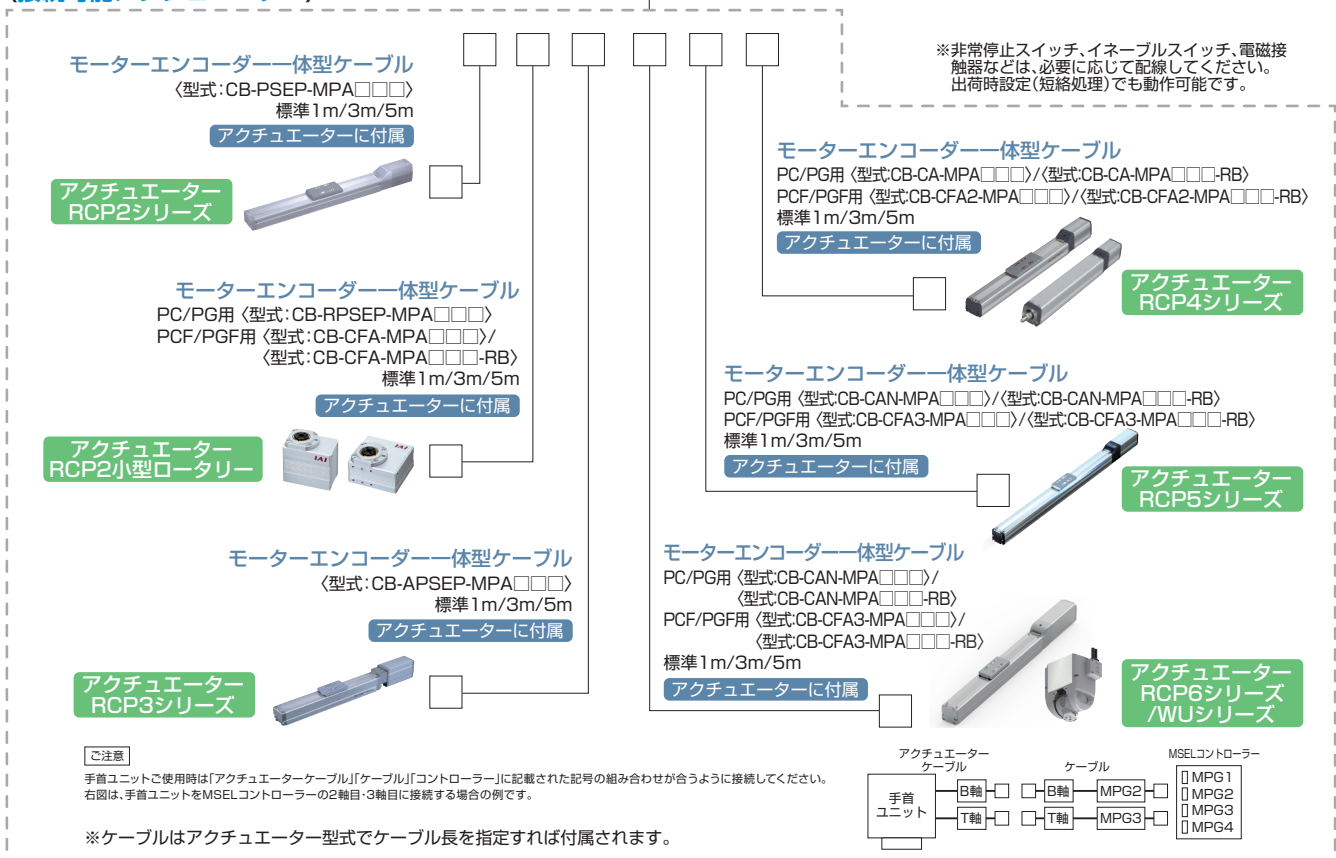
RCOIN
RSEL
REC
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON -CB/CFB
PCON -CBP (パルスレス)
PCON
ACON-CB
DCON-CB
ACON
DCON
SCON -CB
SCON -CB (サーボレス)
SSEL
MSEL
XSEL -RA/SA
XSEL -P/Q
XSEL (スカラ)

システム構成



(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。

〈接続可能アクチュエーター〉



コントローラー(抜粋)

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (バルスレス)

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)

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

*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。

MSEL — — **WAI** — **WAI** — — — — **4** —

 コントローラータイプ
 スカラタイプ
 WAI エンコーダー種類
 オプション
 WAI 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

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

3N180B	IXP-3N180B用
4N180B	IXP-4N180B用
3N250B	IXP-3N250B用
4N250B	IXP-4N250B用
3N250BGM	IXP-3N250BGM用
3□3515	IXP-3□3515用
4□3515	IXP-4□3515用
3N3515GM	IXP-3N3515GM用
3N3510GL	IXP-3N3510GL用
3□4515	IXP-3□4515用
4□4515	IXP-4□4515用
3N4515GM	IXP-3N4515GM用
3N4510GL	IXP-3N4510GL用
3□5520	IXP-3□5520用
4□5520	IXP-4□5520用
3N5515GL	IXP-3N5515GL用
3N5515GW	IXP-3N5515GW用
3□6520	IXP-3□6520用
4□6520	IXP-4□6520用
3N6515GL	IXP-3N6515GL用
3N6515GW	IXP-3N6515GW用

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

(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。

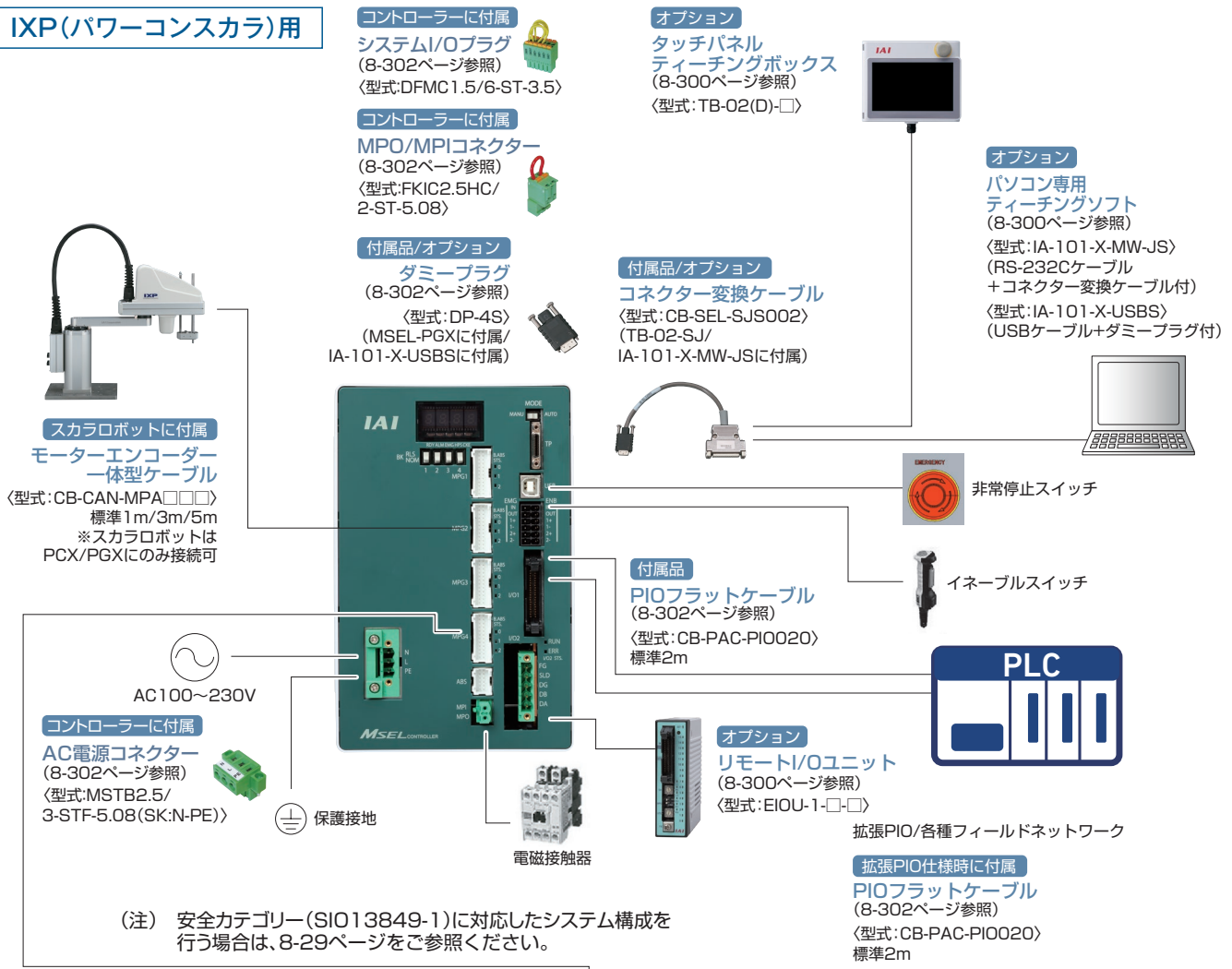
※SE1, SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。
 SE1用: CB-TTA-232□□□
 SE2用: CB-TTA-485□□□(-TERM)
 詳細はB-301ページを参照ください。

※□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

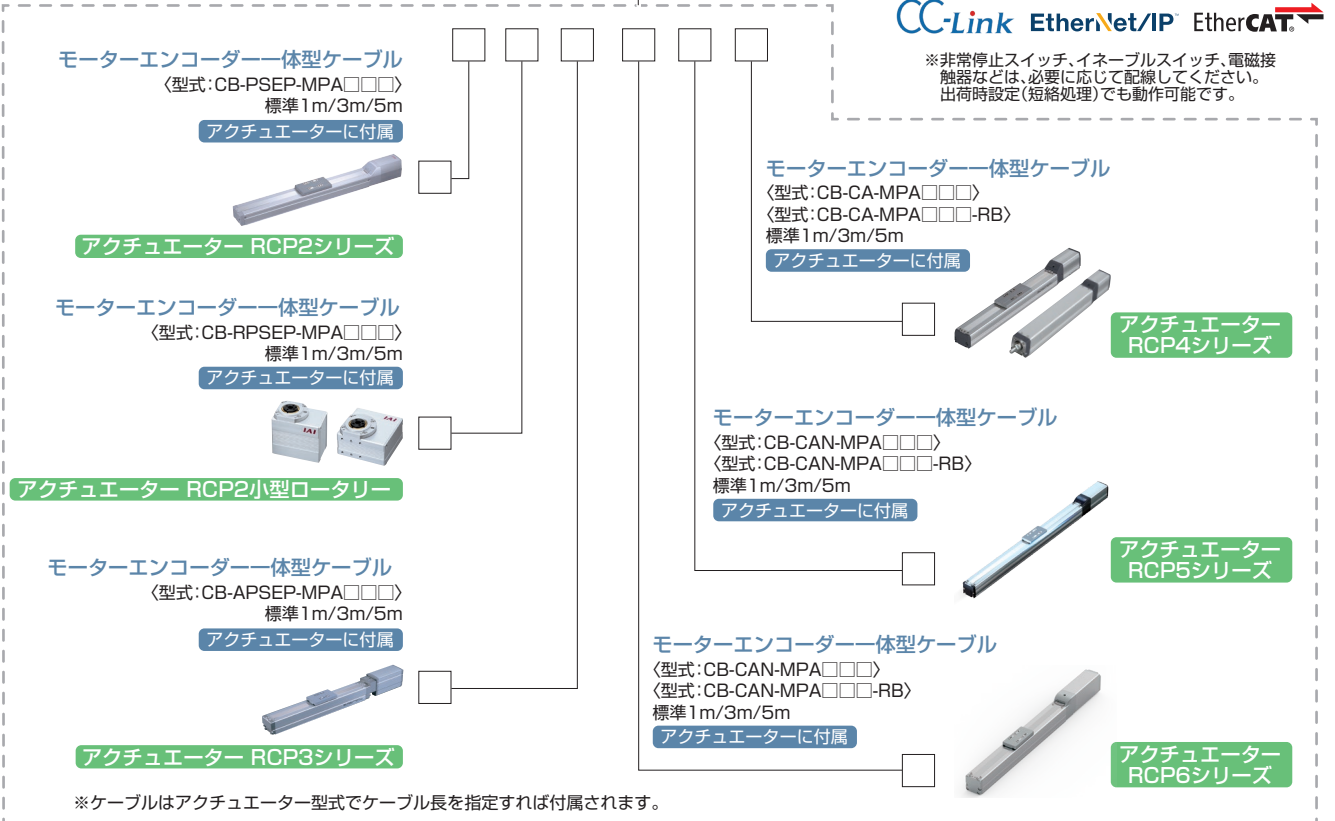
システム構成

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
(バルスレス)

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)

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)	
			G	擬似アブソ		EC	EtherCAT	CC	CC-Link	3	3m	
			AI	インデックスアブソ				CIE	CC-Link IE Field	5	5m	
			AM	多回転アブソ				PR	PROFIBUS-DP			(※) 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。
			B	ブレーキ付仕様								
			C	クリープセンサー仕様								
			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								

(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
●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

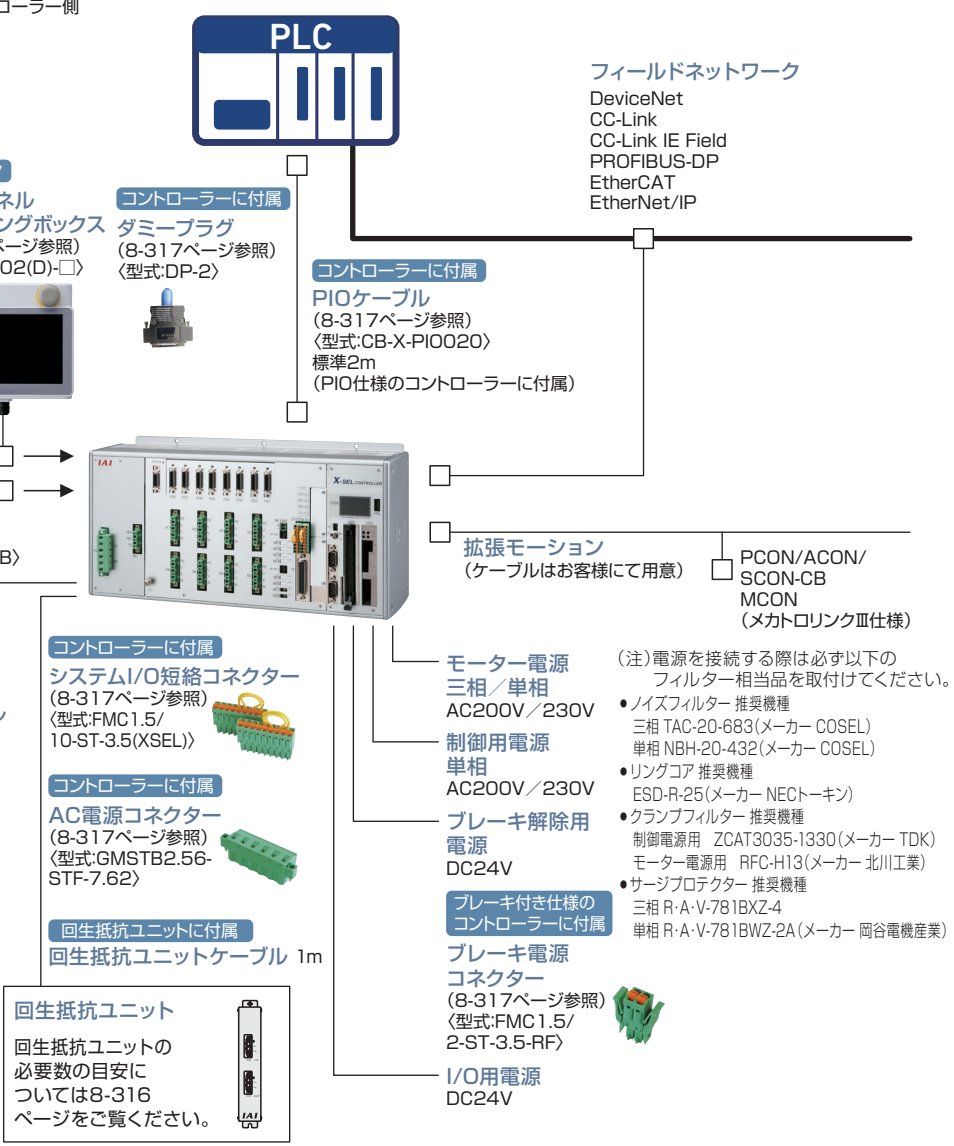
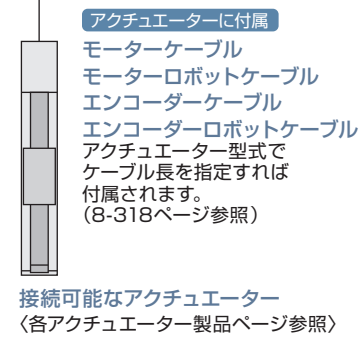
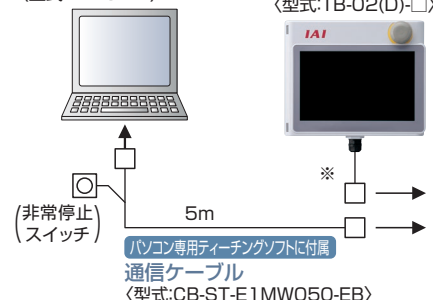
(8-315ページ参照) ※P=PC側、C=コントローラー側

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
---------------	-------------------	------------------	----------------------	------------------	------------------

未記入 未使用	DV DeviceNet接続ボード	CC CC-Link接続ボード	PR PROFIBUS-DP接続ボード	EP EtherNet/IP接続ボード
----------------	--------------------------	------------------------	----------------------------	----------------------------

※EtherNet/IP仕様は、EtherNetに対応できます。

未記入 未使用	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
-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------	------------------------	--------------------

※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。

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
-----------------	------------------	-------------	-------------

※拡張I/Oを使用しない場合は、スロット2からスロット4までE(未使用)を記入してください。拡張I/Oを使用する場合は、左記の拡張I/Oの記号を装着したいスロットの位置に記入してください。拡張I/Oが指定された場合は、コントローラーの筐体が拡張I/Oベース付となります。(8-327ページ参照)

12 12W	20 20W	30D 30W	30R 30W	60 60W
---------------	---------------	----------------	----------------	---------------

100 100W	100S 100W	200 200W	200S 200W	1000 1000W
-----------------	------------------	-----------------	------------------	-------------------

300S 300W	400 400W	600 600W	750 750W	1000W 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

(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

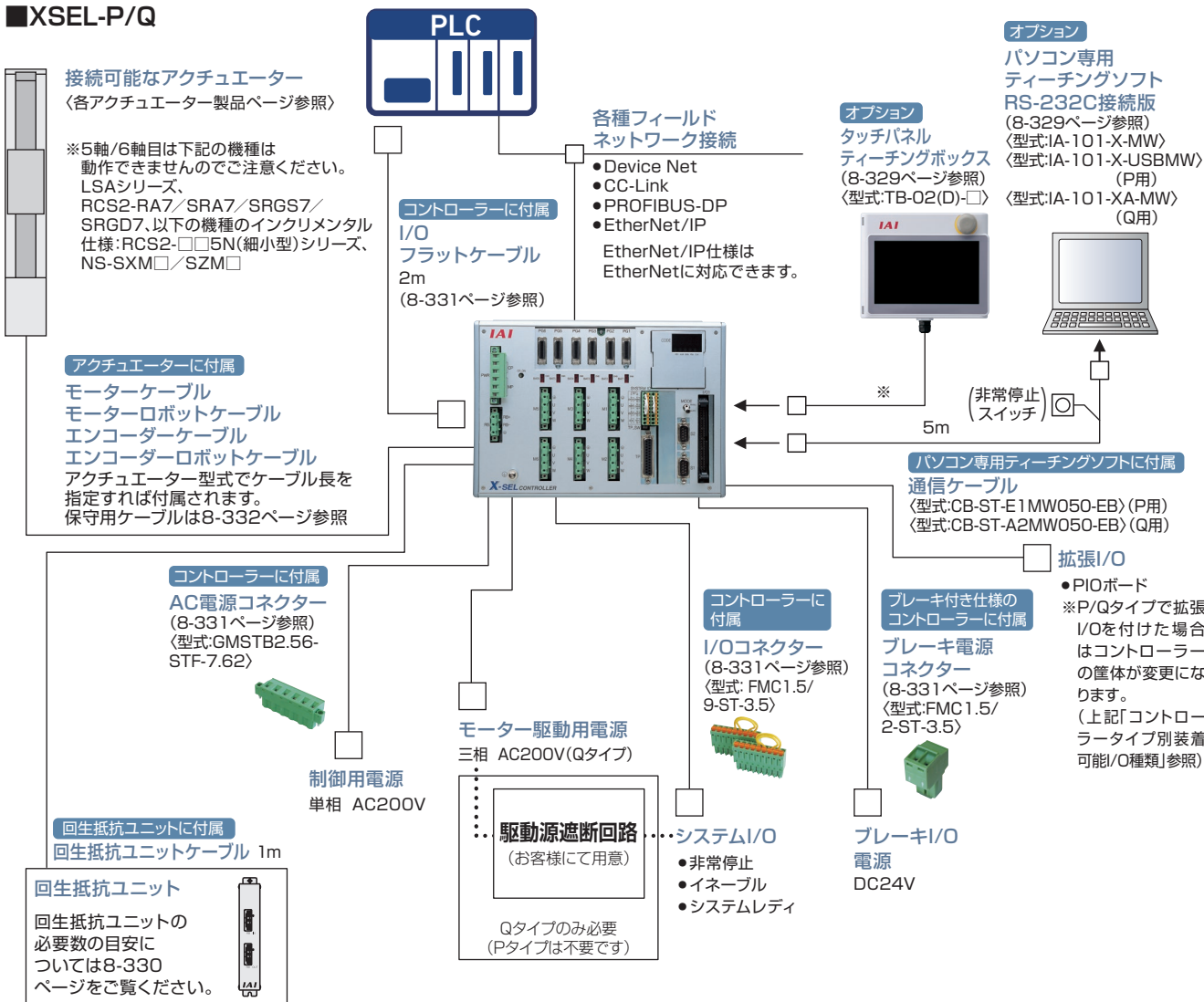
シリーズ タイプ 軸数 接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダ種類 ネットワーク専用スロット1 スロット1 スロット2/3/4 I/O 電源電圧
ケーブル長

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	
	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

ACON-CB

DCON-CB

ACON

SCON

-CB

SCON

-CB

(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

-RA/SA

XSEL

-P/Q

XSEL

(スカラ)

X-SEL

スカラロボット用 プログラムコントローラー

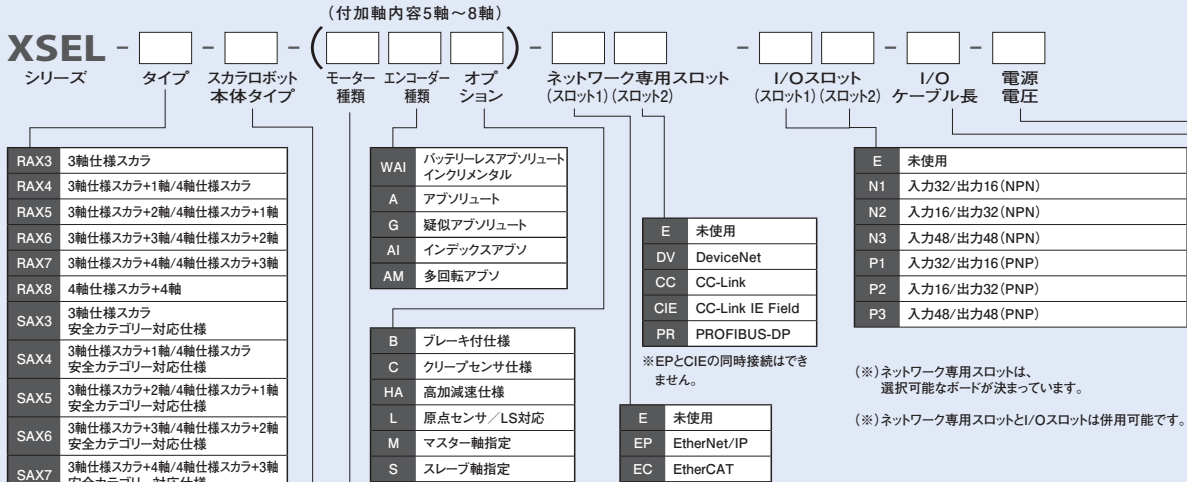


(※1) IX-NNN10040/12040と接続する場合、非対応

●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

※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

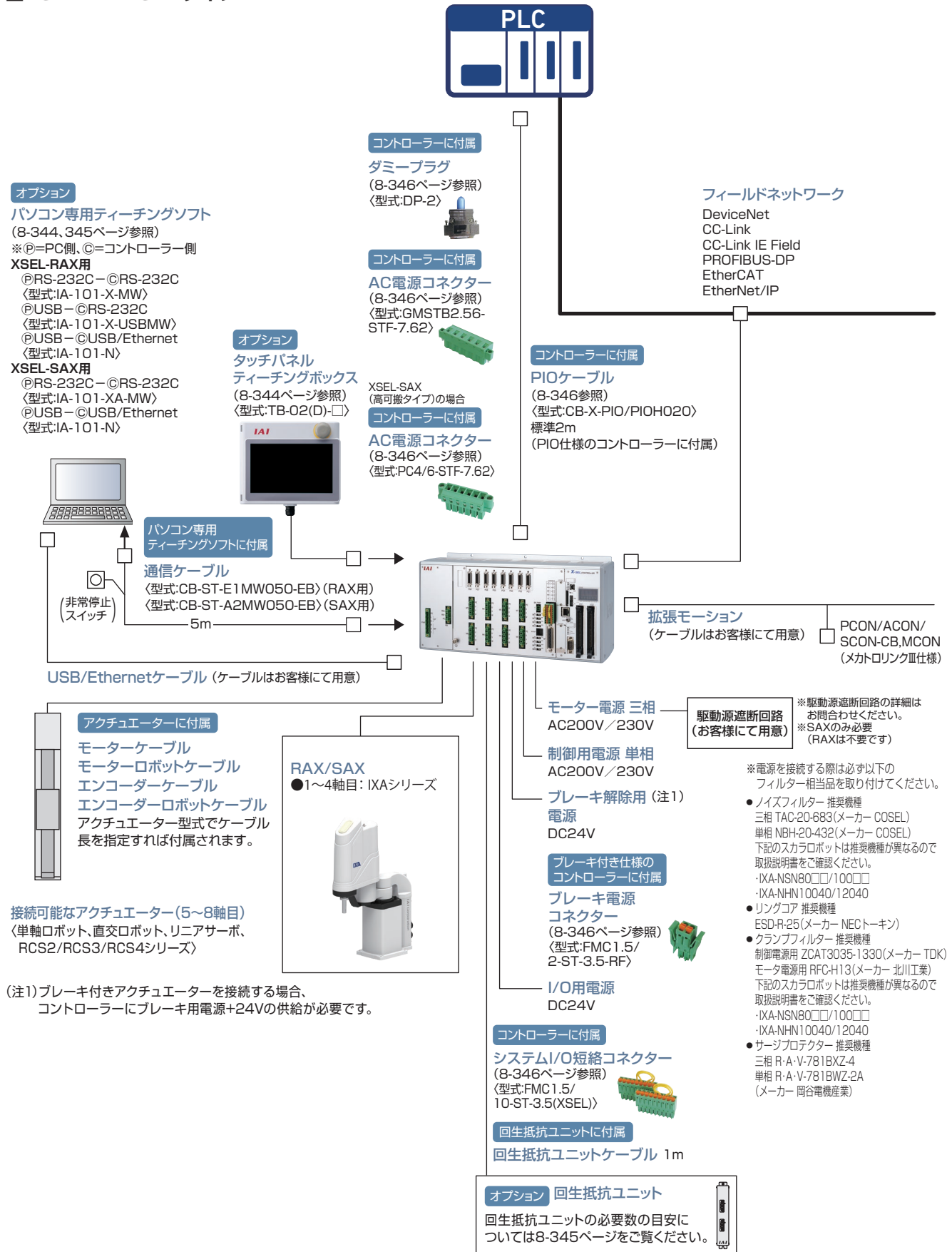
XSEL

(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



※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

MEMO area with 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	7-710
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・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-90
CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(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・エンコーダー一体型 ロボットケーブル	1-91
CB-ASEP2-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型 (ロボット)ケーブル	1-91
CB-CA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型 (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・エンコーダー一体型 (ロボット)ケーブル	1-92, 8-206, 8-227, 8-303
CB-CAN2-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型 (ロボット)ケーブル	1-92
CB-CFA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型 (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・エンコーダー一体型 (ロボット)ケーブル	1-93, 8-206
CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型 (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方向コネクター)	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方向コネクター)	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コネクターに接続して使用)	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・エンコーダー一体型 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・エンコーダー一体型 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・エンコーダー一体型 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	コネクター変換ケーブル	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	1-97, 8-278
CB-X2-PLA□□□□		1-97, 8-318
CB-X3-PA□□□□		1-96, 8-348
CB-XEU-MA□□□□	モーターケーブル	1-96, 8-266
CB-XMC-MA□□□□		8-15
CC	CC-Link	8-306, 8-334
CC	フィールドネットワーク接続用ボード	3-606, 4-583, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
CE	CE対応オプション	8-15
CIE	CC-Link IE Field	3-606
CIM	天吊り取付け仕様	2-478, 3-606, 4-583, 5-528, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
CJB/CJL/CJR/CJT	ケーブル取出し方向変更	6-322
CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	ケーブル取出し方向(RCP6-GRT7)	3-606, 4-583, 5-528, 6-107, 7-409, 7-710
CJO	ケーブル取出し方向変更	3-605, 5-527, 7-409
CL	クリープセンサー(反対側取付け仕様)	8-15
CN	CompoNet	4-583, 7-410, 7-710
CNS	小型コネクター仕様	5-527, 5-647, 6-322, 7-710
CO	本体カバー	5-659
CRS-XBA		5-663
CRS-XBB		5-667
CRS-XGA		5-671
CRS-XGB		5-679
CRS-XZCZ	CRS 直交ロボット	5-675
CRS-XZCY		5-687
CRS-XZDZ		5-683
CRS-XZDY		5-695
CRS-XZEZ		5-691
CRS-XZEY		2-473
CS	エアシリンダー互換取付けプレート	3-606
CSM	天吊り・横立て取付け仕様	3-613
CT1		3-691
CT2		3-606, 3-613, 3-691
CT3/CT4	ケーブルベアオプション	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 グリップバー	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		2-315
EC-RR6□R_DRR6□R	EC ロッド	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		2-457
EC-R6□W	EC 防塵防滴仕様	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	GRS ソレノイドグリッパ	6-121
GRS-MIG		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	GRS ソレノイドグリッパ	6-117
GRS-SIG		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-BQ□H		5-247
ICSB2/ICSPB2-BQ□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	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2輪組合せ	5-311
ICSB2/ICSPB2-GC□M		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	IK2 ロボリンダー 2軸組合わせ	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	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		7-373
IXP-3C5520/4C5520	IXP クリーン仕様 パワーコンスカラ	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	アブソリュートバッテリーボックス	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-□	トランオン金具	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 グリッパタイプ	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)	アブソ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

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
SCON拡張ユニット	RCON-EXT	8-63, 8-65, 8-70, 8-71, 8-74, 8-86, 8-94, 8-107, 8-114, 8-115, 8-129, 8-136
	RCON-EXT-TR	8-98, 8-140
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	EXC	5-825
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	1-104, 8-64, 8-108
荷重係数		1-335
加速度		1-225, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
カップリング		1-335
過電圧		1-336
カバーなし仕様	NCO	3-609
可搬質量		1-336
カリキュレーター		8-367
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
バルスモーター用	RCON-ABU-P	8-62, 8-74, 8-87, 8-106, 8-118, 8-130
簡易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
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
	EC-QR-RR□	4-597
	QR	4-598
	RCA-QR-RA□	4-597
	RCP6-QR-RR□R	2-492
	EC-QRPB-RR□	2-492
	QRPB	1-337
クレビス金具		
クレビス金具+揺動受け金具		
グローバル仕様		
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
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
	CB-PAD-PIOS□□□□	1-102
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(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
XSEL用	CB-X-PIO□□□□	5-830, 8-317
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□□	8-317
RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	CB-RCP6S-PWBIO□□□□(-RB)	8-190
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	RCM-P6□C	8-185
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	CB-ADPC-MPA□□□□(-RB)	8-190
TB-02 プログラムコントローラー 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 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
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		
	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
	EC-FFA-RR□	2-480
先端アダプター(フランジ)	FFA	2-480, 4-584, 7-711
	RCP6-FFA-RRA□	4-584
	RCP6W-FFA-RRA□	7-711
	EC-NFA-□	2-488
先端アダプター(離ねじ)	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〉

あ
か
さ
た
な
は
ま
や
ら
わ

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 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 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		
コントローラ接続ケーブル (プログラムコントローラ用)	CB-SEL26H-LBS005	8-360
コントローラ接続ケーブル (ポジションコントローラ用)	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
電源ユニット(200V電源ユニット)	RCON-PS2-3	8-68, 8-74, 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
	RCON-GW/GWG-EC	8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93
ゲートウェイユニット (R-unit用)	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		
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
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		
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
モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	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

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3-1-271 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
福山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡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