



7

クリーン

防塵防滴

# 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



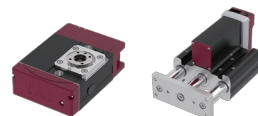
ロッドラジアルシリンダー®



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

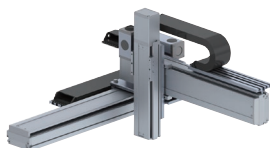


制御関連機器

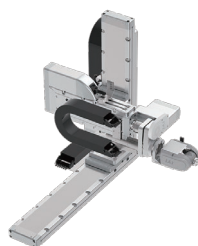


## 5 直交 テーブルトップ 直交型6軸 スカラ

直交



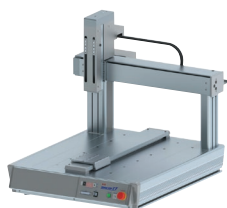
直交型6軸



スカラ



テーブルトップ

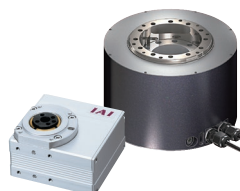


## 6 パルスプレス サーボプレス グリッパー ロータリー 特殊用途

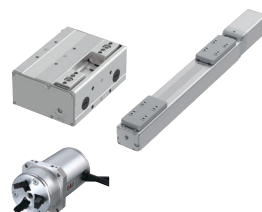
パルスプレス  
サーボプレス



ロータリー



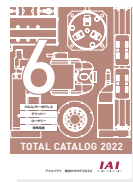
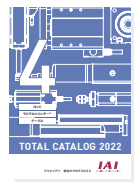
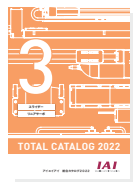
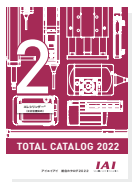
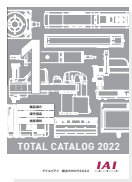
グリッパー



【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

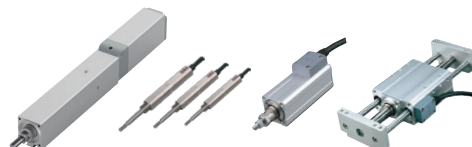


リニアサーボ



# 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®

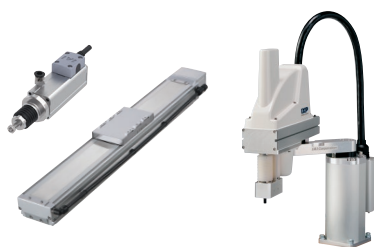


テーブル

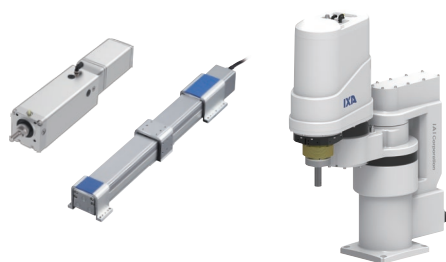


# 7 クリーン・防塵防滴

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

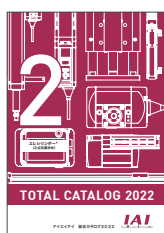


パソコン専用ソフト  
ティーチングボックス



# IAI 機種選定フロー ～用途から選ぶ～

## ～クリーン/防塵防滴～

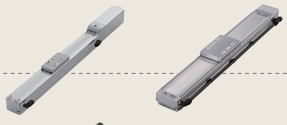
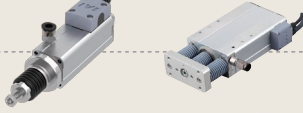
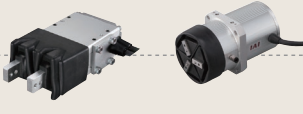


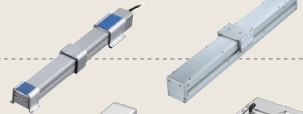
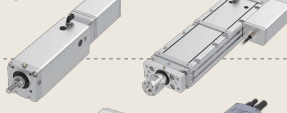
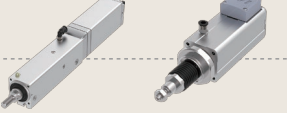

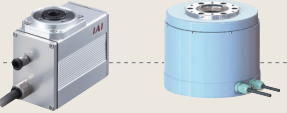



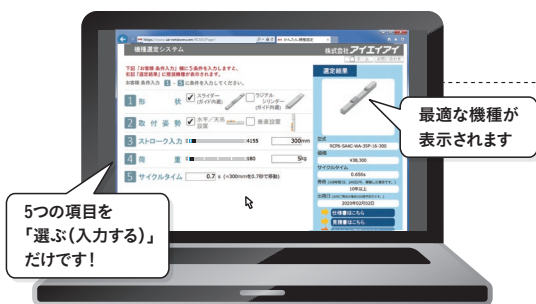
## 2巻 | エレシリンダ－<sup>®</sup>

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

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
RCP6CR-(W)SA/RCS4CR-(W)SA IS(P)DBCR 他		7 13 7 17 7 19
RCA2CR/RCS2CR		7 23
RCP2CR-GR		7 25
RCP2CR-RT/DDACR		7 27
IXP-□C/IXA-4NSC		7 29
RCP4W-SA/IS(P)WA		7 31
RCP6W-RRR/RCP6W-WRR/RCP5W-RA		7 33 7 35 7 37
RCP6W-RA/RCA2W/RCS2W		7 33 7 39
RCP2W-GR		7 41
RCP2W-RTC/DDW		7 43
IXP-□W/IXA-4NSW		7 45



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/>



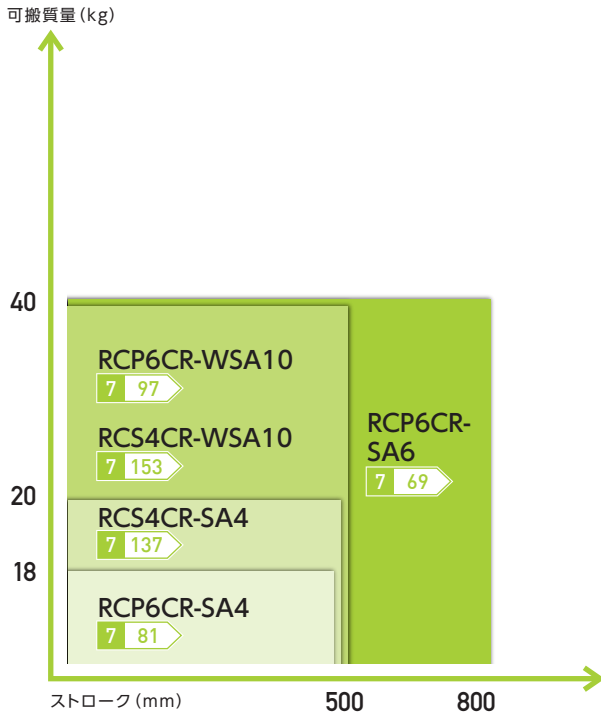
# クリーン仕様 “ストローク”と“可搬質量”から選ぶ



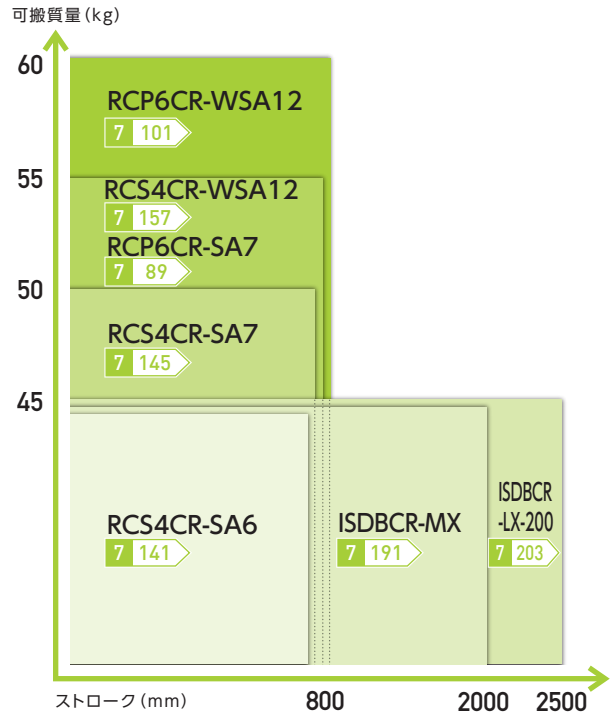
スライダタイプ

水平搬送時

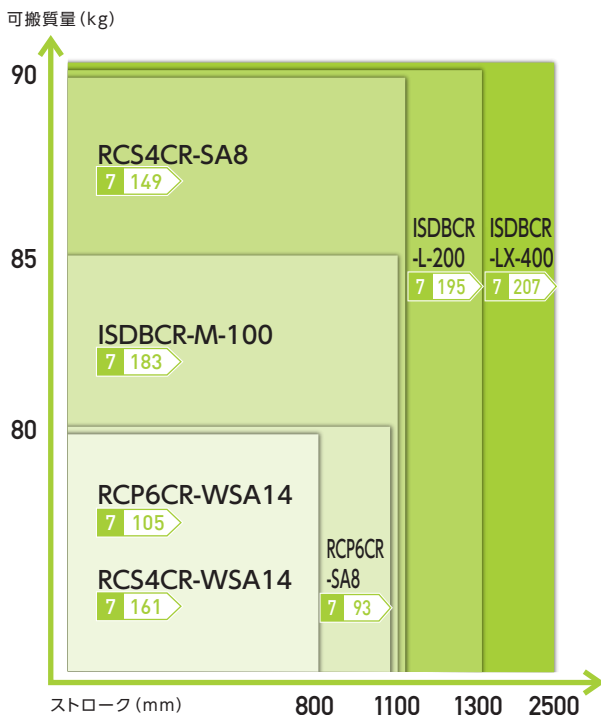
## 水平 可搬質量 40kg以下



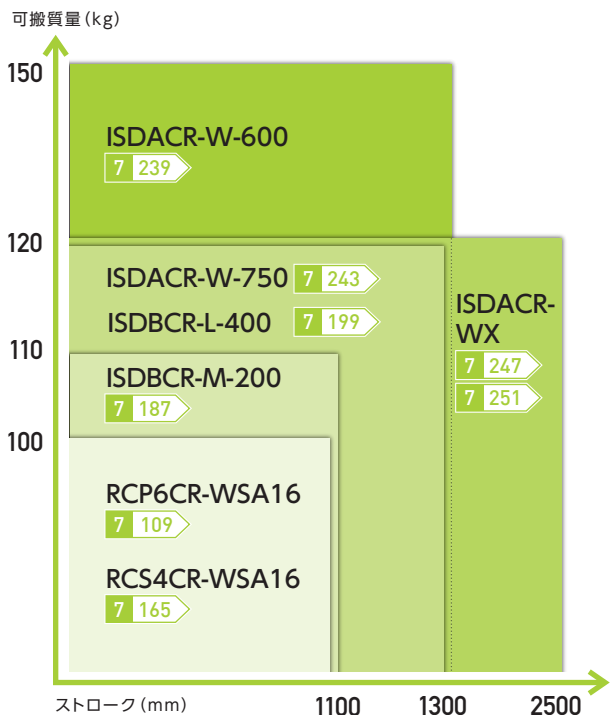
## 水平 可搬質量 60kg以下



## 水平 可搬質量 90kg以下



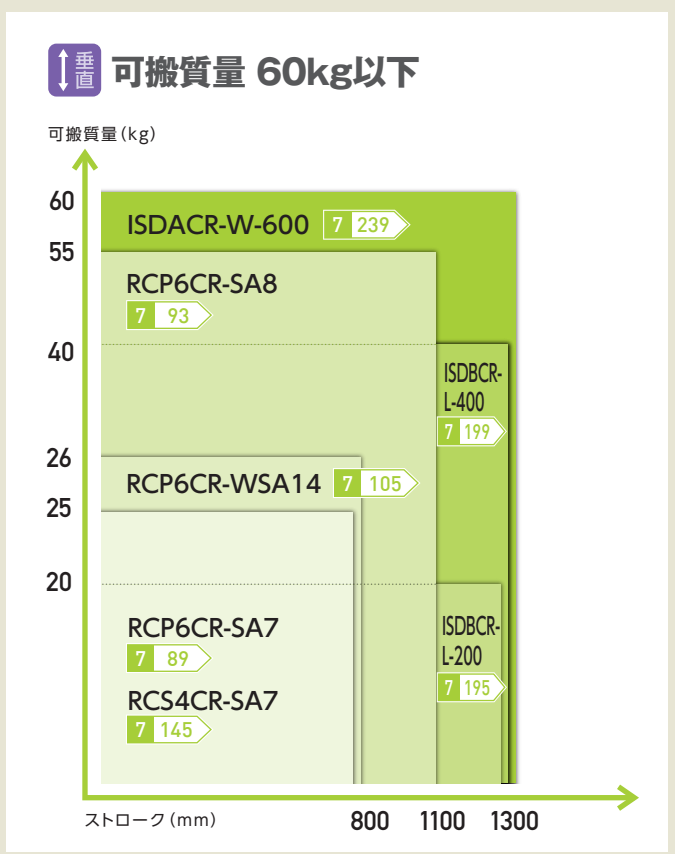
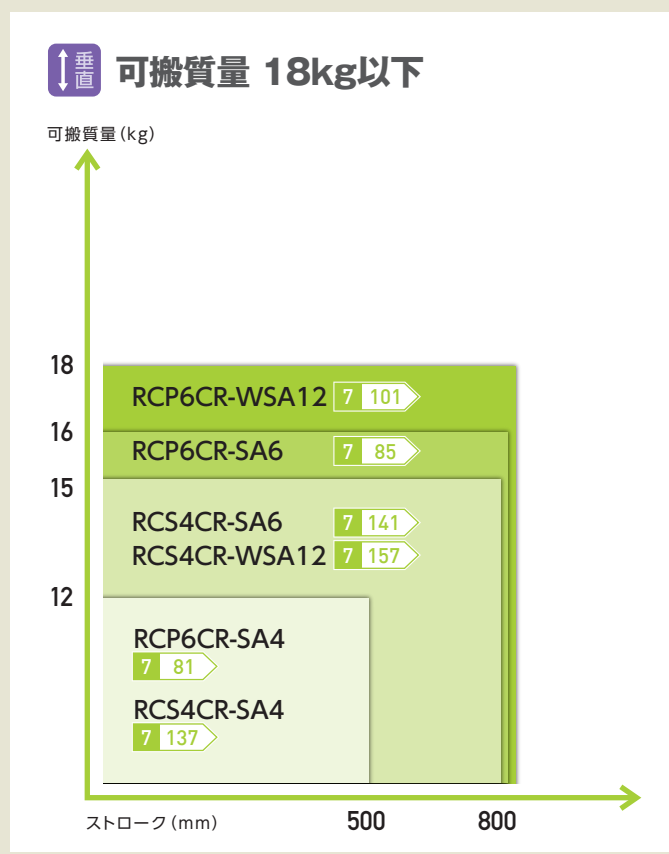
## 水平 可搬質量 150kg以下





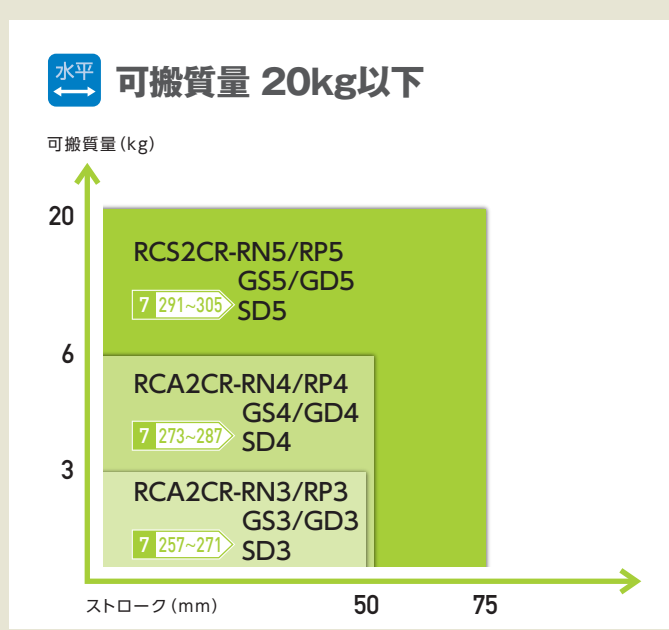
スライダータイプ

垂直搬送時



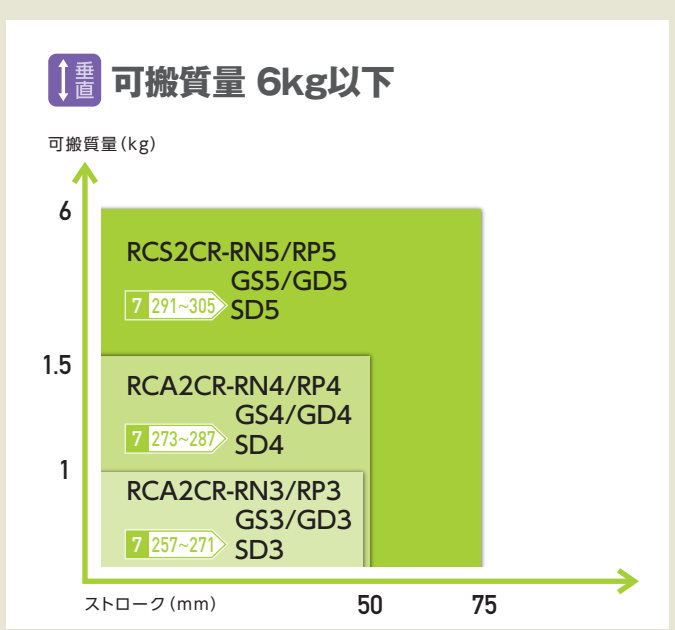
ロッドタイプ

水平搬送時

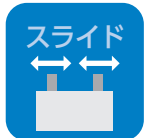


ロッドタイプ

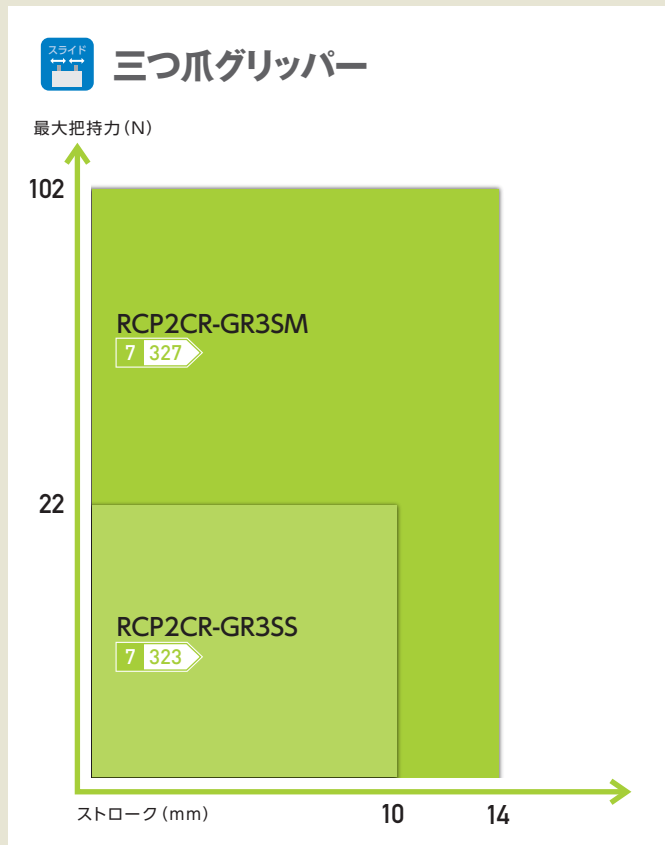
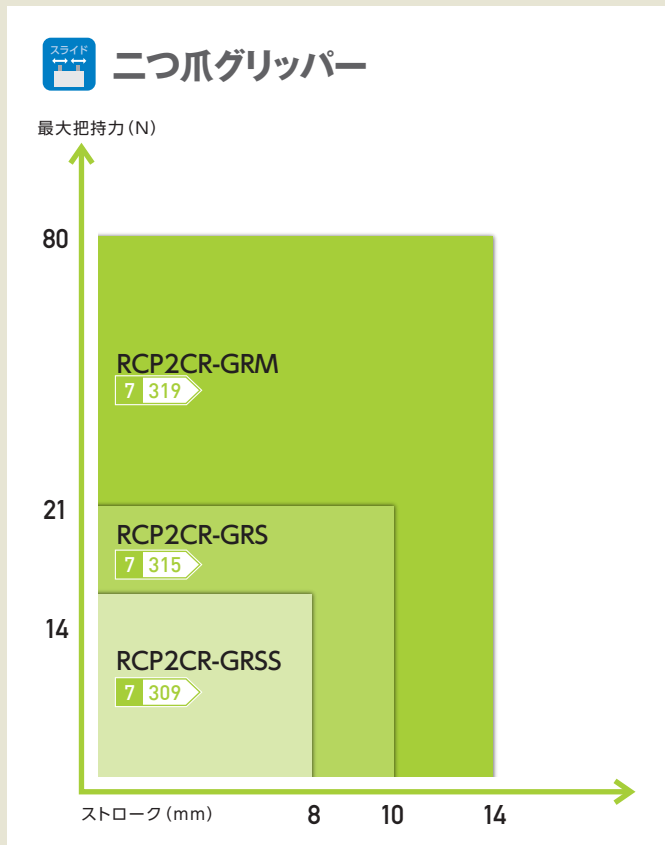
垂直搬送時



# クリーン仕様 → “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



グリッパータイプ  
レバータイプ

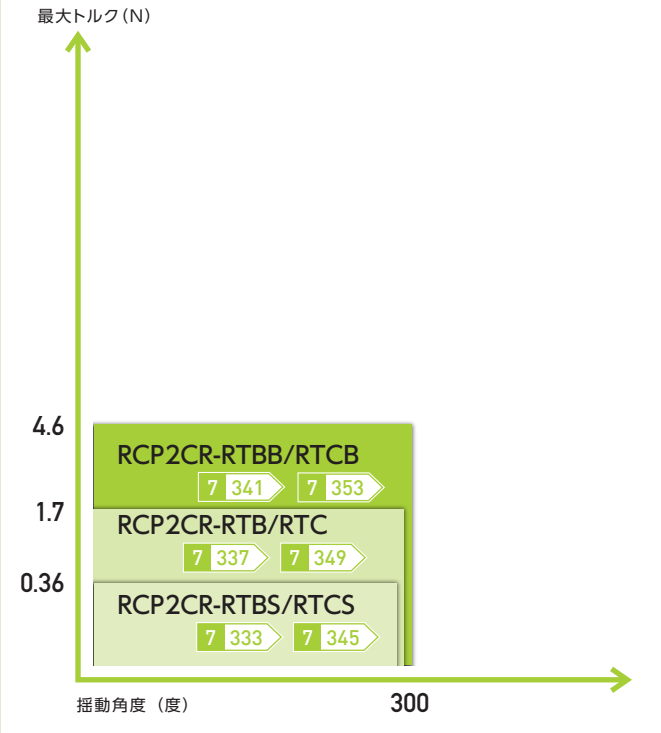




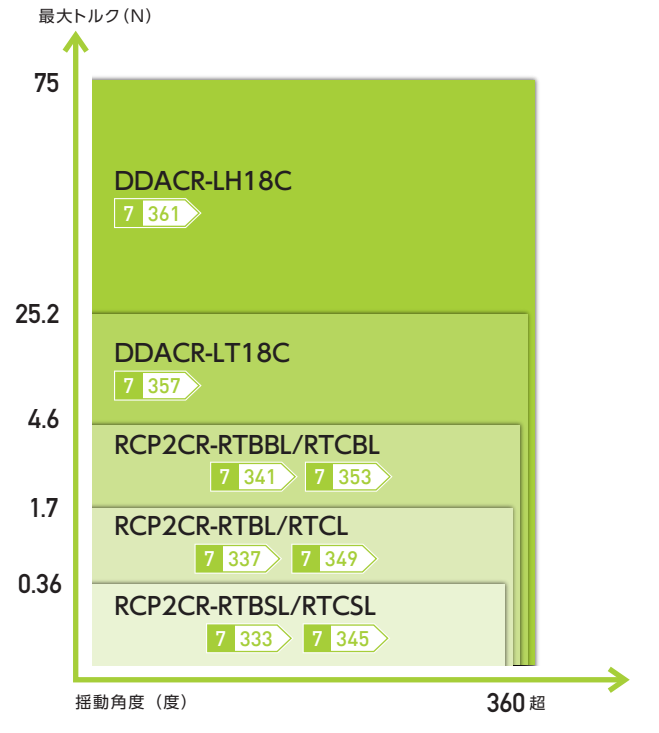
ロータリータイプ



揺動角度 330度



揺動角度 360度超(多回転)



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

ストローク  
と可搬質量  
から選ぶ

スペック  
一覧

選定の  
ポイント

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDPCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

選定

# 防塵防滴仕様 ▶ “ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

注意事項



スライダータイプ

水平搬送時

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

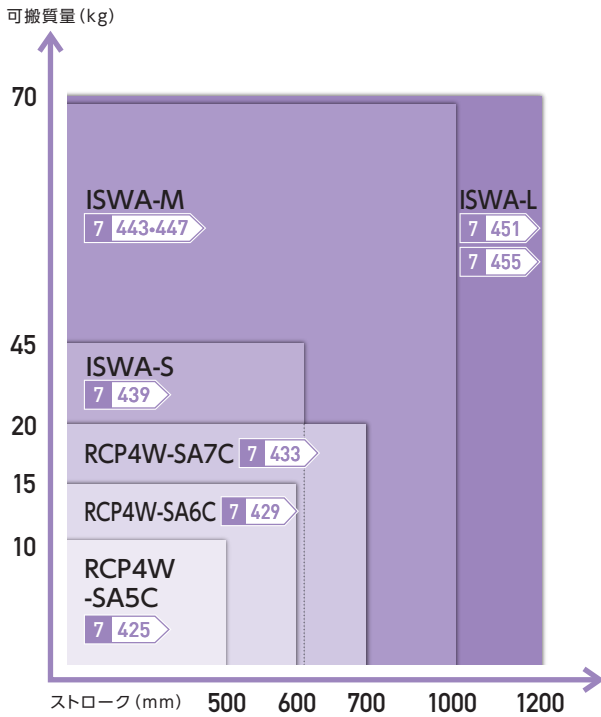
ケーブル型式  
一覧表

ストローク  
と可搬質量  
から選ぶ

スペック  
一覧

選定の  
ポイント

## 水平 可搬質量70kg以下



RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

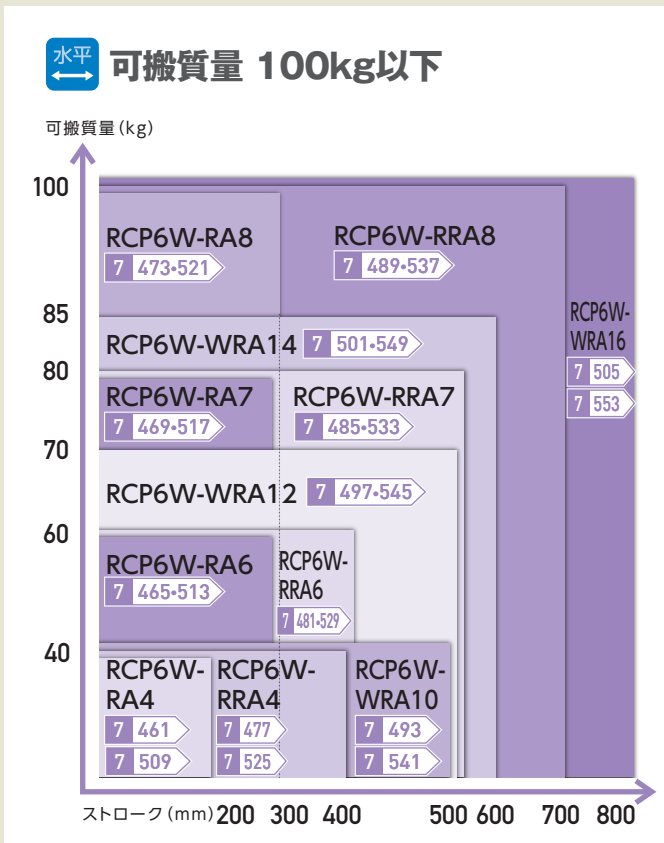
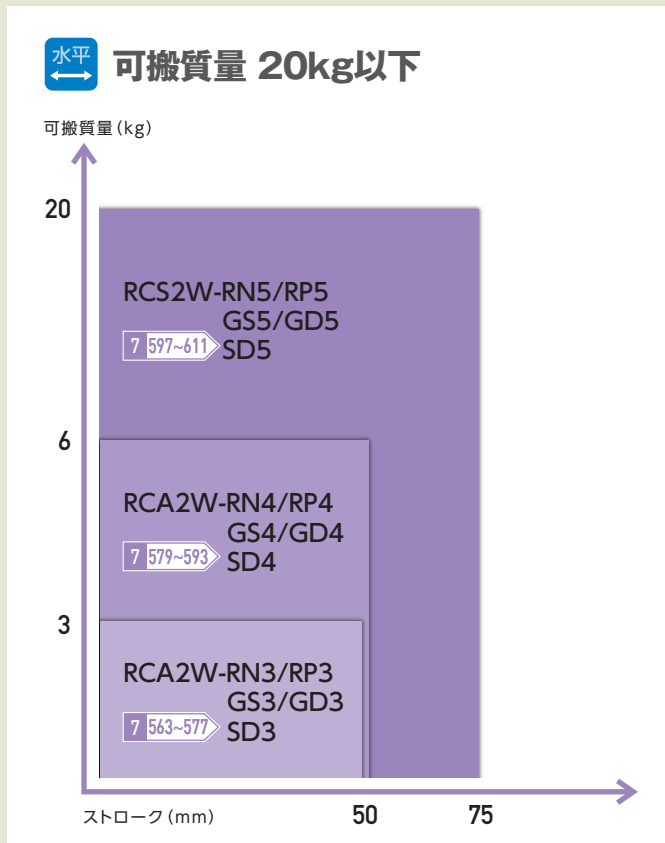
IXA





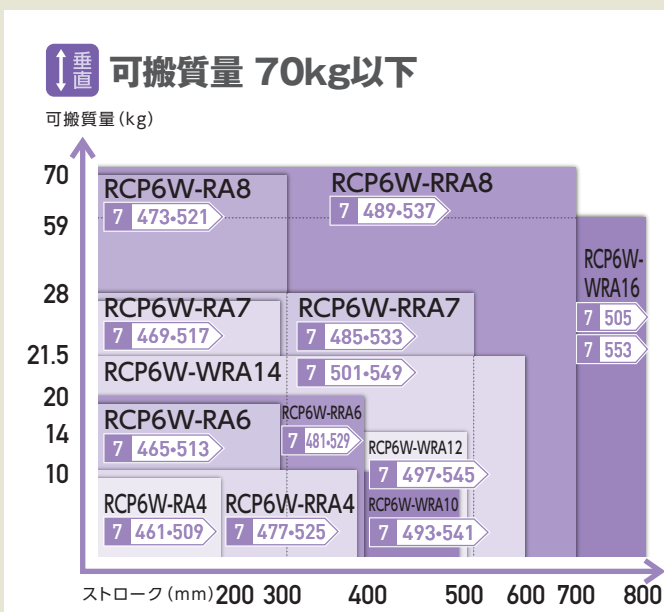
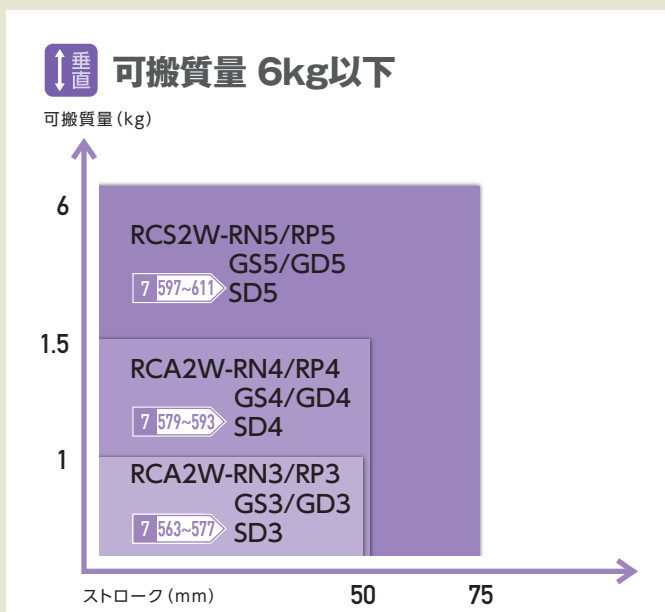
ロッドタイプ/ラジアルシリンダー

水平搬送時

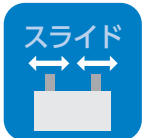


ロッドタイプ/ラジアルシリンダー

垂直搬送時



# 防塵防滴仕様 ▶ “ストローク”と“最大把持力”から選ぶ

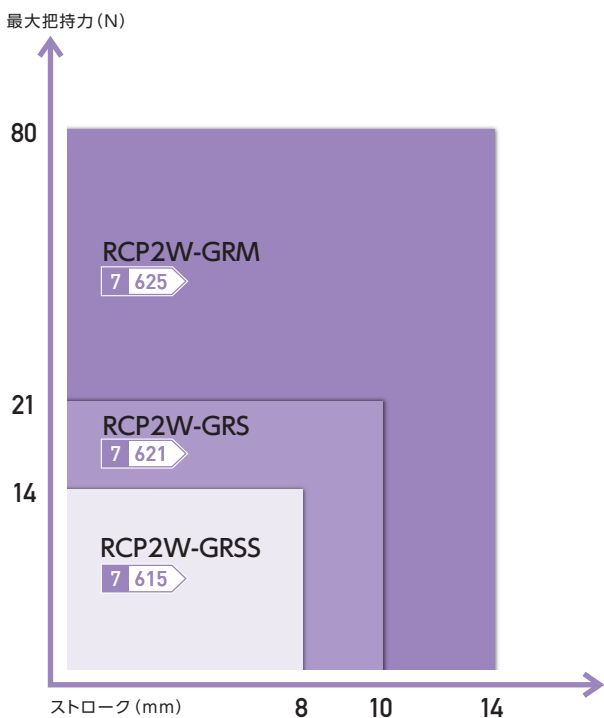


グリッパータイプ  
スライドタイプ

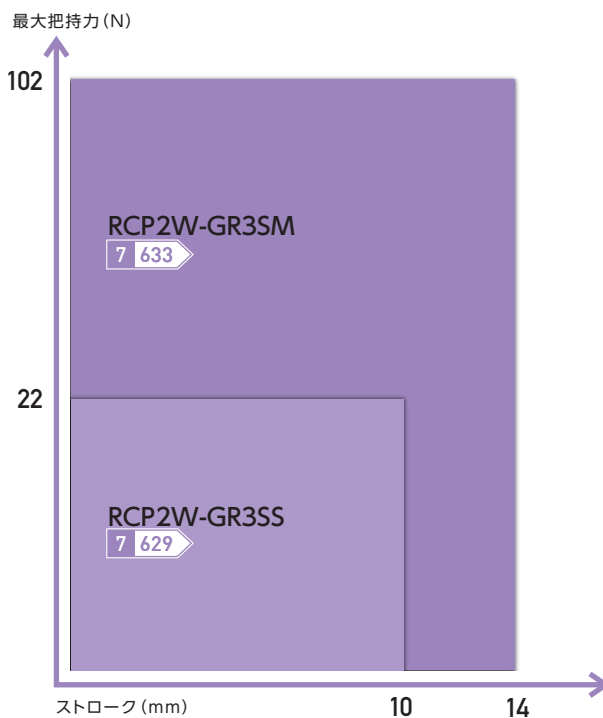


グリッパータイプ  
レバータイプ

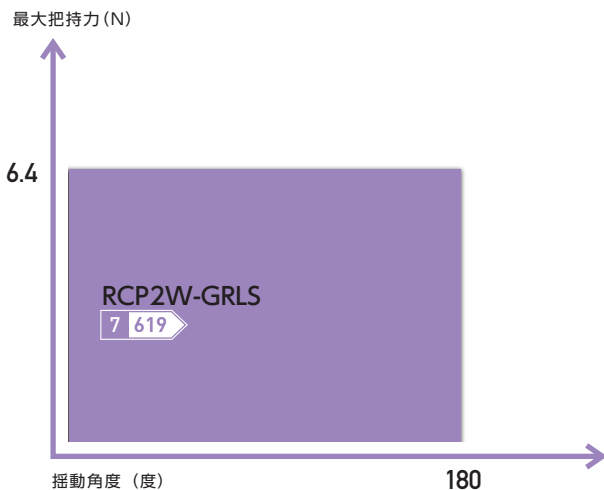
## 二つ爪グリッパー



## 三つ爪グリッパー



## 二つ爪グリッパー



- RCP4W
- ISWA/  
ISPWA
- RCP6W/  
RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

防塵防滴仕様

# “揺動角度”と“最大トルク”から選ぶ

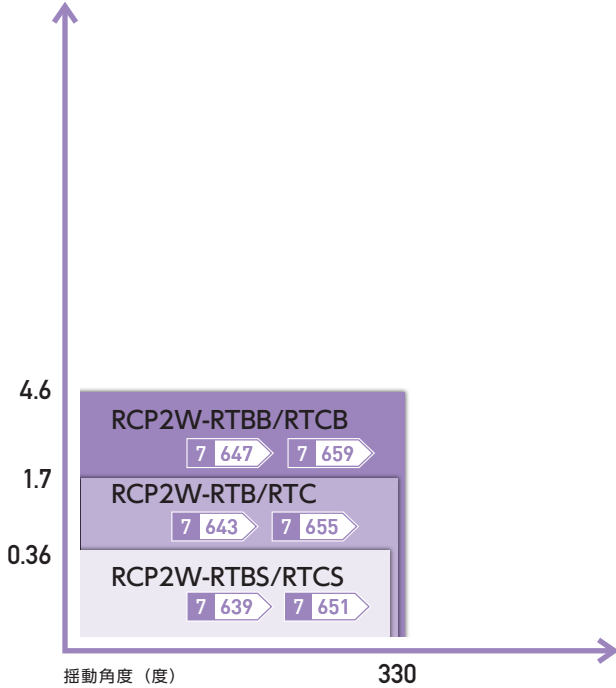


ロータリータイプ



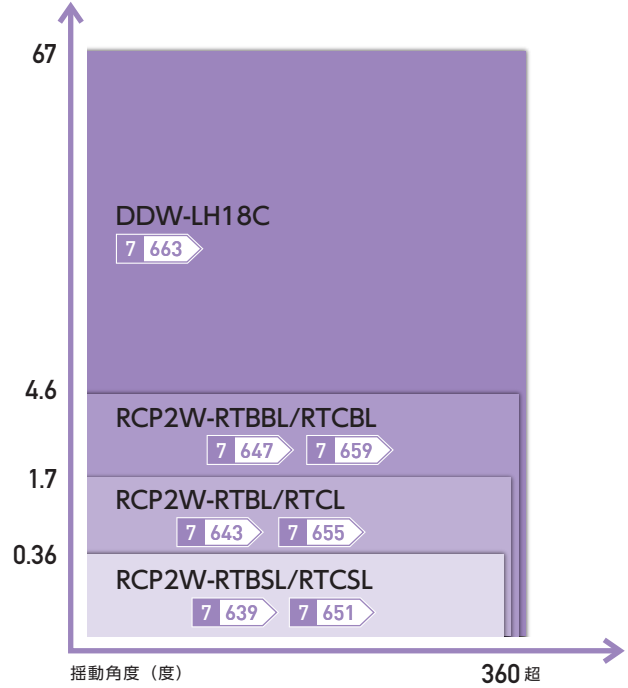
## 揺動角度 330度

最大トルク (N)



## 揺動角度 360度超(多回転)

最大トルク (N)



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

選定のポイント

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# スライダータイプ / クリーン仕様

## RCP6CR-SA/WSA シリーズ

- クリーン仕様
- ±10μm 標準
- ±5μm 高精度 オプション設定
- バッテリーレスアプ
- モーターストレート
- 24v パルスモーター



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー



### 適応コントローラー

1軸

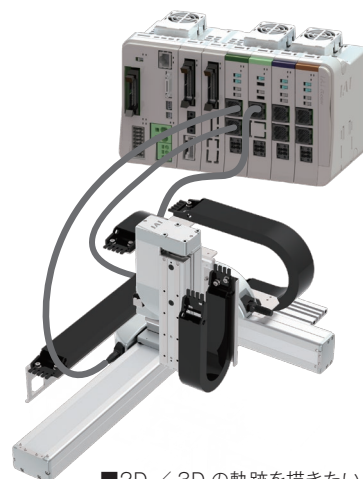
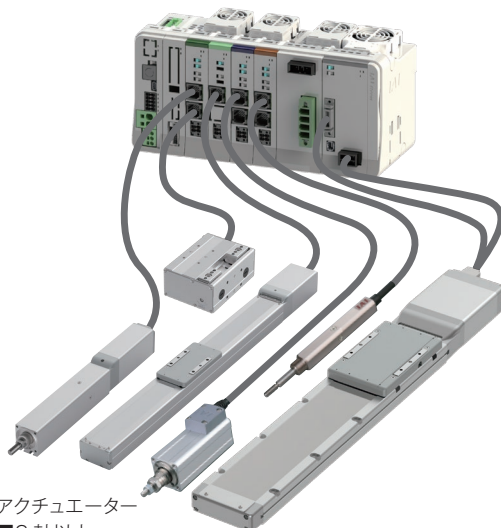
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

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

- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IXA

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

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

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) SA4Cのリード16mm、ストローク500mmの場合、最高速度は875mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

**3 可搬質量**

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)															リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ						
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合																水平	垂直								
	50~300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000						1050	1100				
SA4C	1260		1060			875											16	7	1.5	-	7 81					
	785		675			555											10	12	3							
	390		330			275											5	14	5.5							
	195		165			135											2.5	18	12							
SA6C	1440<1280>				1335<1260>			1130	970	840	735	650	575						20	15	1	-	7 85			
	900		885		735		620	535	460	405	355	315						12	28	2.5						
	450		435		365		305	265	230	200	175	155						6	32	6						
	225		215		180		150	130	115	100	85	75						3	40	16						
SA7C	1200						1095				965	850	760						24	37	3	-	7 89			
	980<840>				965<840>		830	720	635	560	500						16	46	8							
	490				475		410	355	315	275	245						8	51	16							
	245<210>				235<210>		205	175	155	135	120						4	55	25							
SA8C	1200<850>								1155<850>		1040<850>	940<850>	855<850>	780	715	660						30	28	3	-	7 93
	1000<800>						950<800>		860<800>	770	695	630	570	520	480	440						20	60	4		
	500						480		430	385	345	310	285	260	235	220						10	70	25		
	250						240		215	190	175	155	140	130	120	110						5	80	55		
WSA10C	840		775			660											16	4	-	-	7 97					
	610		590		490		415								10	15	-									
	390<350>		355<350>		290		245		205								5	28	3							
	195<175>		175		145		120		100								2.5	40	10							
WSA12C	800						740				650	580	520						20	12	-	-	7 101			
	600				535		465	405	355	315	285						12	25	-							
	450<400>		435<400>		365		310	265	230	200	175	155	140						6	40	9					
	225		215		180		150	130	115	100	85	75	70						3	60	18					
WSA14C	700								665									24	25	-	-	7 105				
	560						550				490	440						16	50	-						
	420<350>				400<350>		350	305	270	240	215						8	65	14							
	210<175>				200<175>		170	150	135	120	105						4	80	26							
WSA16C	720								715		645	590	535	490	450	415						20	50	-	-	7 109
	450<240>						440<240>		395<240>	355<240>	320<240>	290<240>	265<240>	240	225	205						10	70	15		
	195<170>								175<170>		160	145	130	120	110	100						5	100	50		

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

# スライダータイプ / クリーン仕様

## RCP4CR シリーズ

## RCACR シリーズ



RCP4CR-SA3C

7 113

RCP4CR-SA5C

7 117

RCACR-SA4C

7 123

RCACR-SA5C

7 127

RCACR-SA6C

7 131



### 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)

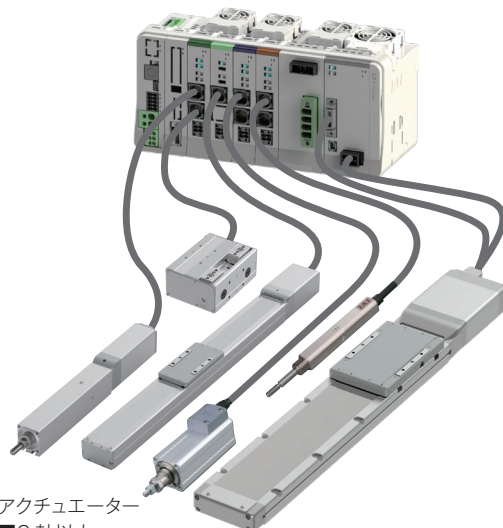
PCON/ACON コントローラー

8 191 8 229



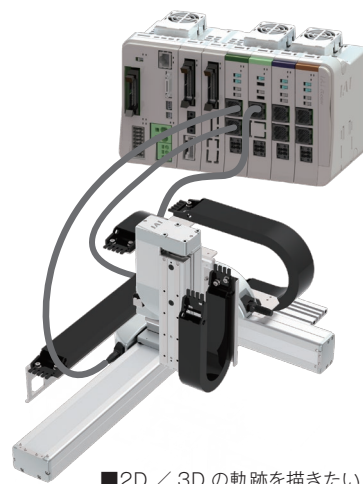
RCON コントローラー

8 57



RSEL コントローラー

8 103



アクチュエーター

■ 1軸

アクチュエーター

■ 2軸以上

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

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

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

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) SA3Cのリード6mm、ストローク300mmの場合、最高速度は420mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

**3 可搬質量**

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)											リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合												水平 ↔	垂直 ↑↓			
		25	50~300	350	400	450	500	550	600	650	700	750						800
RCP4CR	SA3C	420											6	3	1.5	-	7 113	
		280											4	5	2.5			
		140											2	8	3.5			
SA5C	1440(1280)					1225	1045	900	785	690	610	20	6.5	1	-	7 117		
	900				795	665	570	490	425	375	330	12	9	2.5				
	450				395	335	285	245	215	185	165	6	18	6				
	225				195	165	140	120	105	90	80	3	20	12				
SA4C	665											10	4	1	-	7 123		
	330											5	6	2.5				
	165											2.5	8	4.5				
RCA CR	SA5C	1300(800)											20	2	0.5	-	7 127	
		800				760							12	4	1			
		400				380							6	8	2			
		200				190							3	12	4			
SA6C	1300(800)					1160(800)	990(800)							20	3	0.5	-	7 131
	800				760	640	540							12	6	1.5		
	400				380	320	270							6	12	3		
	200				190	160	135							3	18	6		

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合



# スライダータイプ / クリーン仕様

## RCS4CR/RCS3CR シリーズ

- クリーン仕様
- バッテリーレスアプソ
- モーターストレート
- 200v ACサーボモーター



バッテリーレス  
アプソリュートエンコーダー



### 適応コントローラー

1軸

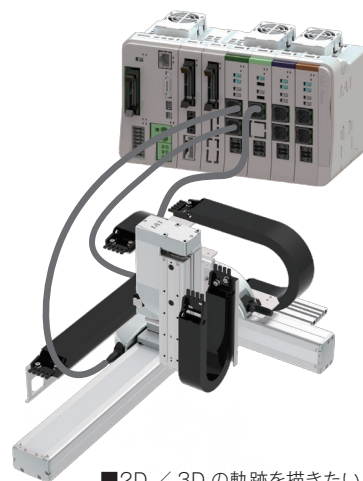
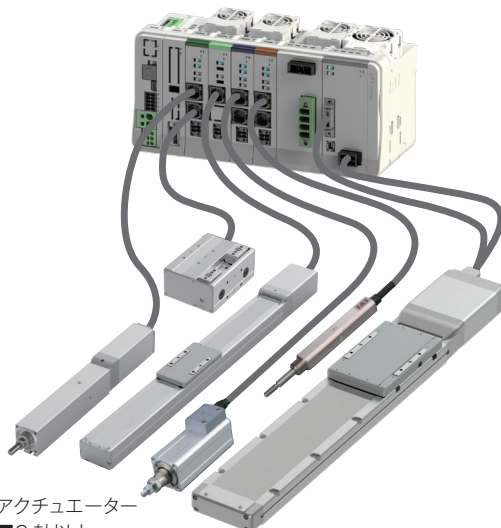
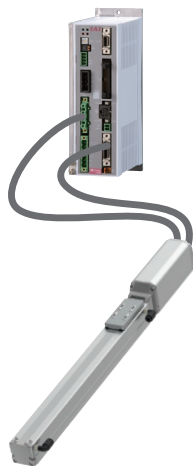
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■ 1軸

アクチュエーター  
■ 2軸以上

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



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



**1 ストローク**

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

**2 最高速度(動作速度)**

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

**3 可搬質量**

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)														リード(mm)	可搬質量(kg)			標準価格	掲 載 ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度															水平	垂直			
		50~350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000				1050		
RCS4CR	SA4C	960	875														16	10	3	-	7 137
		600	555														10	14	5		
		300	275														5	17	8		
		150	135														2.5	20	12		
	SA6C	1200	1130	970	840	735	650	575									20	18	6	-	7 141
		720	620	535	460	405	355	315									12	30	11		
		360	305	265	230	200	175	155									6	45	15		
		180	150	130	115	100	85	75									3	45	15		
	SA7C	1500	1440	1240	1095	965	850	760									24	30	7	-	7 145
		1000	965	830	720	635	560	500									16	40	12		
		500	475	410	355	315	275	245									8	45	20		
		240	235	205	175	155	135	120									4	50	25		
SA8C	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440					20	60	20	-	7 149	
	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220					10	80	35			
	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110					5	90	45			
WSA10C	960	930	775	660												16	7	-	-	7 153	
	600	590	490	415												10	16	3			
	300	290	245	205												5	27	5			
	150	145	120	100												2.5	40	10			
WSA12C	1200	1130	970	840	740	650	580	520								20	15	3	-	7 157	
	720	610	535	465	405	355	315	285								12	25	8			
	360	310	265	230	200	175	155	140								6	45	15			
	180	150	130	115	100	85	75	70								3	55	15			
WSA14C	1440	1420	1220	1060	930	830	740	665								24	20	2.5	-	7 161	
	960	920	790	690	610	550	490	440								16	45	8			
	480	460	400	350	305	270	240	215								8	65	10			
	240	230	200	170	150	135	120	105								4	80	25			
WSA16C	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415				20	60	20	-	7 165	
	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205				10	80	35			
	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100				5	100	50			
RCS3CR	SA8C (100W)	1800	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660					30	8	2	-	7 169	
		1200	1010	890	790	710	640	580	530	480	440					20	20	4			
		600	500	440	390	350	320	290	260	240	220					10	40	8			
		300	250	220	190	170	160	140	130	120	110					5	80	16			
	SA8C (150W)	1800	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660					30	12	3	-		
		1200	1010	890	790	710	640	580	530	480	440					20	30	6			
		600	500	440	390	350	320	290	260	240	220					10	60	12			
	SS8C (100W)	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775						30	8	2	-		
		1200	1105	970	860	770	690	625	565	515						20	20	4			
		600	550	485	430	385	345	310	280	255						10	40	8			
		300	275	240	215	190	170	150	140	125						5	80	16			
	SS8C (150W)	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775						30	12	3	-		
1200		1105	970	860	770	690	625	565	515						20	30	6				
600		550	485	430	385	345	310	280	255						10	60	12				

# スライダータイプ / クリーン仕様

## ISDBCR/ISPDBCR シリーズ

- クリーン仕様
- ±10μm 標準
- ±3μm 高精度
- バッテリーレスアップ
- 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

ISDBCR-S-60 <a href="#">7 179</a>	ISDBCR-M-100 <a href="#">7 183</a> ISDBCR-M-200 <a href="#">7 187</a>	ISDBCR-MX-200 <a href="#">7 191</a>	ISDBCR-L-200 <a href="#">7 195</a> ISDBCR-L-400 <a href="#">7 199</a>	ISDBCR-LX-200 <a href="#">7 203</a> ISDBCR-LX-400 <a href="#">7 207</a>	ISDBCR- S□□□-ESD <a href="#">7 211</a> M□□□-ESD <a href="#">7 215</a> L□□□-ESD <a href="#">7 219</a>
-----------------------------------	--	-------------------------------------	--	--	---

### 適応コントローラー

1軸

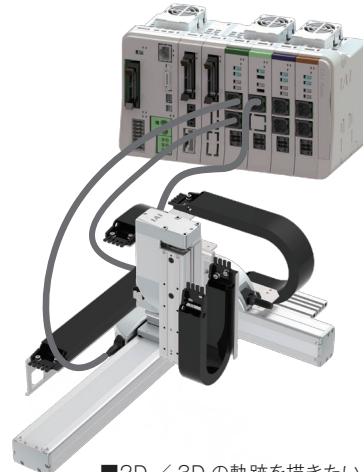
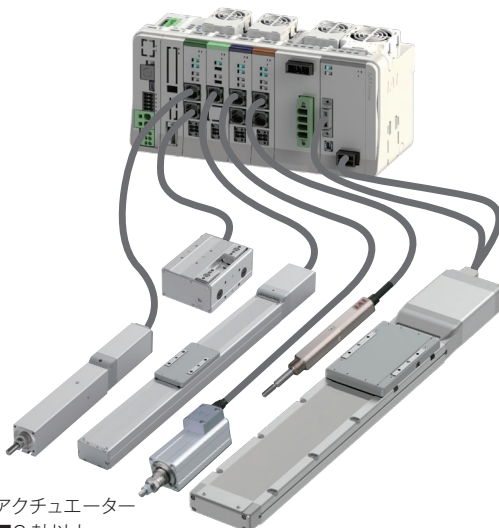
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー [8 253](#)

RCON コントローラー [8 57](#)

RSEL コントローラー [8 103](#)



アクチュエーター  
■ 1軸

アクチュエーター  
■ 2軸以上

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

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

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

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。  
例) S-60のリード16mm、ストローク800mmの場合、最高速度は480mm/s

**3 可搬質量**

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)																リード(mm)	可搬質量(kg)		標準価格	掲 載ページ	
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																	水平	垂直			
	100~500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300					
S-60	960 920 795 690 610 540 480																16	13	3	-	7 179	
	480 460 400 345 305 270 240																8	27	6			
	240 230 200 170 150 135 120																4	55	14			
M-100	1800 1630 1440 1280 1150 1035 935 850 780 715 660																30	15	2	-	7 183	
	1200 1085 960 855 765 690 625 570 520 475 440																20	23	4			
	600 545 480 430 380 345 310 285 260 240 220																10	45	10			
	300 270 240 215 190 170 155 140 130 120 110																5	85	20			
M-200	1800 1630 1440 1280 1150 1035 935 850 780 715 660																30	30	6	-	7 187	
	1200 1085 960 855 765 690 625 570 520 475 440																20	45	10			
	600 545 480 430 380 345 310 285 260 240 220																10	90	20			
	300 270 240 215 190 170 155 140 130 120 110																5	110	40			
L-200	1800 1700 1540 1410 1290 1185 1095 1015 940 875 815																40	15	2.5	-	7 195	
	1200 1165 1045 940 850 770 705 645 595 545 505 470 440 410																20	45	9			
	600 585 520 470 425 385 350 320 295 275 255 235 220 205																10	90	20			
L-400	1800 1700 1540 1410 1290 1185 1095 1015 940 875 815																40	40	8	-	7 199	
	1200 1165 1045 940 850 770 705 645 595 545 505 470 440 410																20	90	20			
	600 585 520 470 425 385 350 320 295 275 255 235 220 205																10	120	40			

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)																リード(mm)	可搬質量(kg)		標準価格	掲 載ページ																
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																	水平	垂直																		
	800~950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500					
MX-200	1800 1650 1500 1425 1200 1050 900 825 750 675																30	30	-	-	7 191																
	1200 1100 1000 950 800 700 600 550 500 450																20	45	-																		
LX-200	1800 1660 1480 1300 1180 1080 980 880 820 740 680																40	15	-	-	7 203																
	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 410 370 340																20	45	-																		
LX-400	1800 1660 1480 1300 1180 1080 980 880 820 740 680																40	40	-	-	7 207																
	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 410 370 340																20	90	-																		

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

# スライダータイプ / クリーン仕様

## SSPDACR シリーズ

## ISDACR シリーズ

クリーン仕様

±5μm 高精度

200V ACサーボモーター

クリーン仕様

200V ACサーボモーター



### 適応コントローラー

1軸

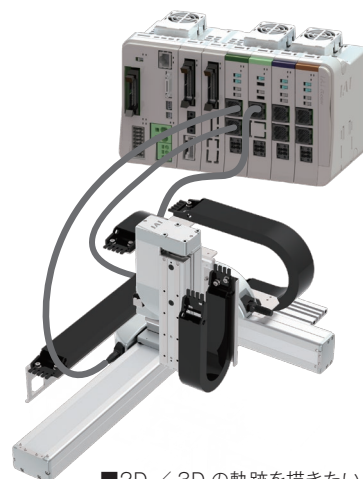
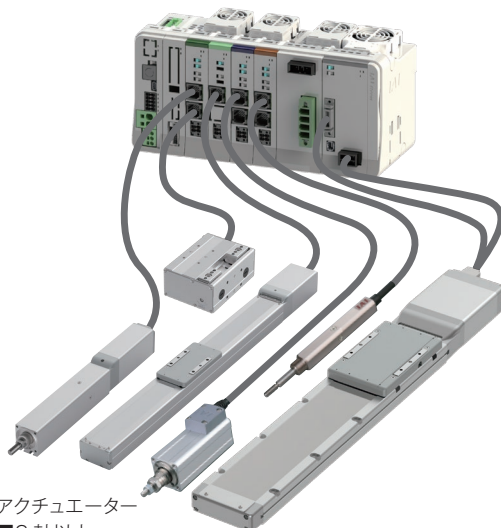
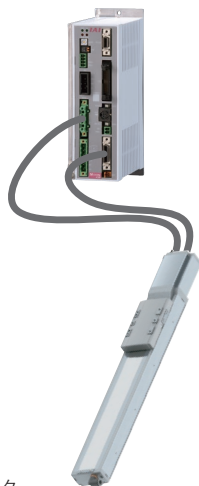
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■ 1軸

アクチュエーター  
■ 2軸以上

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

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

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

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。  
例) S-200のリード30mm、ストローク1100mmの場合、最高速度は610mm/s

**3 可搬質量**

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)														リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ						
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度															水平	垂直								
		100~550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500					
SSPDACR	S-200	1600	1450	1290	1160	1040	940	860	780	720	660	610										30	30	4	-	7 225
		1100	1090	970	860	770	690	630	570	520	480	440	400									20	45	6	-	
		600	540	480	430	380	340	310	280	260	240	220	200									10	90	12	-	
SSPDACR	M-400	1600					1540	1410	1290	1180	1100	1010	940	880	820	760						40	45	6	-	7 229
		1100	1040	940	850	770	700	640	590	550	500	470	440	410	380							20	90	12	-	
		600	580	520	470	420	380	350	320	290	270	250	230	220	200	190						10	120	25	-	
SSPDACR	L-750	1600												1550	1340	1170	1040				50	60	12	-	7 233	
		1100												1060	900	770	670	580	520		25	120	25	-		

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)											リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ		
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度												水平	垂直				
		100~700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300					
ISDACR	W-600	2000	1965	1605	1335	1130	970	840							40	60	14	-	7 239
		1000	980	800	665	565	485	420							20	120	29	-	
		500	490	400	330	280	240	210							10	150	60	-	
ISDACR	W-750	2000									1780	1525	1320		50	60	14	-	7 243
		1250							1050	890	760	660		25	120	29	-		

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)														リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度															水平	垂直		
		900-1300	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2500					
ISDACR	WX-600	2000	1965	1725	1530	1365	1225	1100	1005	915	840	770	710	655	40	60	-	-	7 247	
		1000	980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325	20	120	-	-		
ISDACR	WX-750	2000													50	60	-	-	7 251	
		1250													25	120	-	-		



# ロッドタイプ / クリーン仕様

## RCA2CR シリーズ

## RCS2CR シリーズ

クリーン仕様  
24V ACサーボモーター

クリーン仕様  
200V ACサーボモーター

RCA2CR-RN3NB

RCA2CR-RP3NB

RCA2CR-GS3NB

RCS2CR-RN5NB

RCS2CR-RP5NB

RCS2CR-GS5NB

7 257

7 259

7 261

7 291

7 293

7 295

RCA2CR-RN4NB

RCA2CR-RP4NB

RCA2CR-GS4NB

7 273

7 275

7 277



RCA2CR-GD3NB

RCA2CR-SD3NB

RCS2CR-GD5NB

RCS2CR-SD5NB

7 265

7 269

7 299

7 303

RCA2CR-GD4NB

RCA2CR-SD4NB

7 281

7 285



### 適応コントローラー

1軸

2軸以上

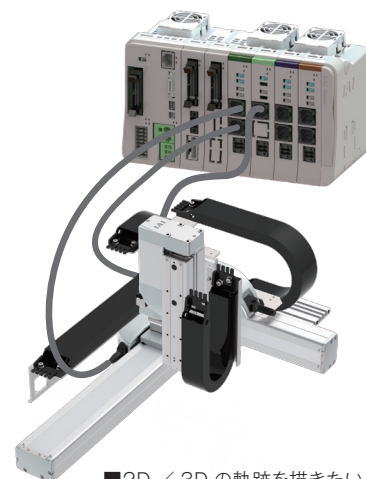
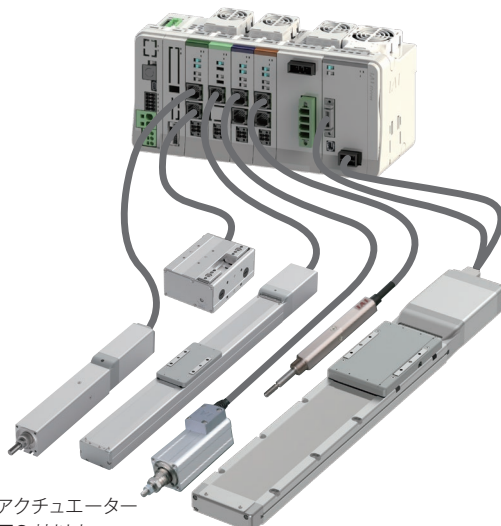
複雑な動作(プログラムタイプ)

ACON/SCONコントローラー

RCONコントローラー 8 57

RSELコントローラー 8 103

8 229 8 253



アクチュエーター  
■ 1軸

アクチュエーター  
■ 2軸以上

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

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RN3NBは30、50mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

**3 可搬質量**

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)			リード (mm)	定格推力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合					水平	垂直		
		30	50	75						
RCA2CR	RN3NB	200			4	42.7	0.75	0.25	-	7 257
		100			2	85.5	1.5	0.5		
		50			1	170.9	3	1		
	RN4NB	270<220>	300		6	33.8	2	0.5	-	7 273
		200			4	50.7	3	0.75		
		100			2	101.5	6	1.5		
	RP3NB	200			4	42.7	0.75	0.25	-	7 259
		100			2	85.5	1.5	0.5		
		50			1	170.9	3	1		
	RP4NB	270<220>	300		6	33.8	2	0.5	-	7 275
		200			4	50.7	3	0.75		
		100			2	101.5	6	1.5		
	GS3NB	200			4	42.7	0.75	0.25	-	7 261
		100			2	85.5	1.5	0.5		
50				1	170.9	3	1			
GS4NB	270<220>	300		6	33.8	2	0.5	-	7 277	
	200			4	50.7	3	0.75			
	100			2	101.5	6	1.5			
GD3NB	200			4	42.7	0.75	0.25	-	7 265	
	100			2	85.5	1.5	0.5			
	50			1	170.9	3	1			
GD4NB	270<220>	300		6	33.8	2	0.5	-	7 281	
	200			4	50.7	3	0.75			
	100			2	101.5	6	1.5			
SD3NB	200			4	42.7	0.75	0.25 <small>(注1)</small>	-	7 269	
	100			2	85.5	1.5	0.5 <small>(注1)</small>			
	50			1	170.9	3	1 <small>(注1)</small>			
SD4NB	240<220>	300		6	33.8	2	0.5 <small>(注1)</small>	-	7 285	
	200			4	50.7	3	0.75 <small>(注1)</small>			
	100			2	101.5	6	1.5 <small>(注1)</small>			
RCS2CR	RN5NB	280<230>	380<330>		10	89	5	1.5	-	7 291
		250<230>	250		5	178	10	3		
			125		2.5	356	20	6		
	RP5NB	280<230>	380<330>		10	89	5	1.5	-	7 293
		250<230>	250		5	178	10	3		
			125		2.5	356	20	6		
	GS5NB	280<230>	380<330>		10	89	5	1.5	-	7 295
		250<230>	250		5	178	10	3		
			125		2.5	356	20	6		
	GD5NB	280<230>	380<330>		10	89	5	1.5	-	7 299
		250<230>	250		5	178	10	3		
			125		2.5	356	20	6		
	SD5NB	280<230>	380<330>		10	89	5	1.5 <small>(注1)</small>	-	7 303
		250<230>	250		5	178	10	3 <small>(注1)</small>		
			125		2.5	356	20	6 <small>(注1)</small>		

※ 〈 〉内は垂直使用の場合 (注1) 本体側固定の場合

## グripper / クリーン仕様

## RCP2CR シリーズ

クリーン  
仕様

スライド

レバー

24V  
パルス  
モーター

RCP2CR-GRSS

7 309



RCP2CR-GRLS

7 313



RCP2CR-GRS

7 315



RCP2CR-GRM

7 319



RCP2CR-GR3SS

7 323



RCP2CR-GR3SM

7 327



## 適応コントローラー

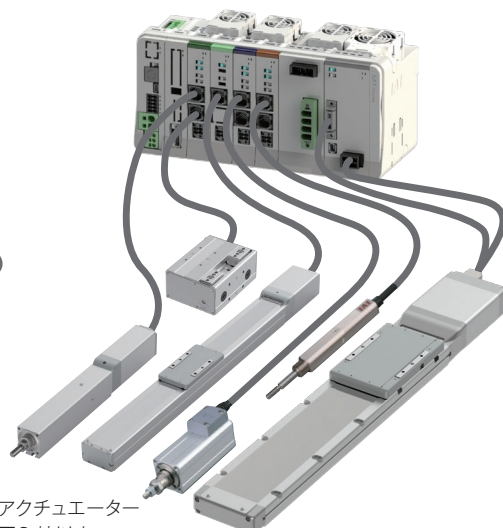
1軸

PCON コントローラー 8 191



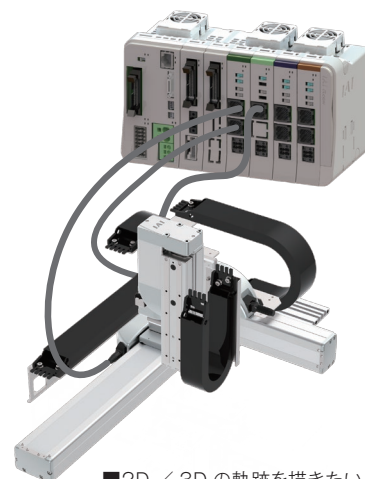
2軸以上

RCON コントローラー 8 57



複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター

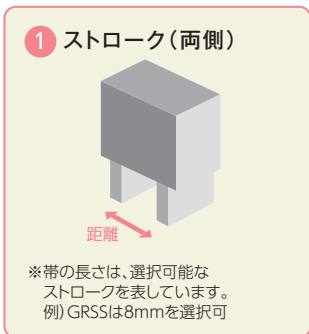
■ 1軸

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





タイプ	ストロークと最高速度 (mm/s)				最大把持力 (N)	標準価格	掲載ページ
	8mm	10mm	14mm	180度			
GRSS	78				14	-	7 309
GRLS				600	6.4	-	7 313
GRS		33			21	-	7 315
GRM			36		80	-	7 319
GR3SS		40			22	-	7 323
GR3SM			50		102	-	7 327

## ロータリー／クリーン仕様

## RCP2CR シリーズ

## DDACR シリーズ

クリーン仕様  
24V  
パルス  
モータークリーン仕様  
ダイレクト  
ドライブ  
モーター

RCP2CR-RTBS

7 333



RCP2CR-RTB

7 337



RCP2CR-RTBB

7 341



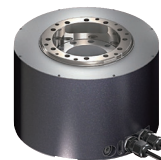
DDACR-LT18C

7 357



DDACR-LH18C

7 361



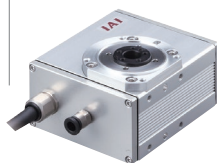
RCP2CR-RTCS

7 345



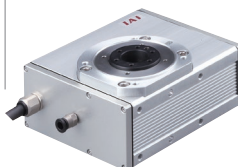
RCP2CR-RTC

7 349



RCP2CR-RTCB

7 353



## 適応コントローラー

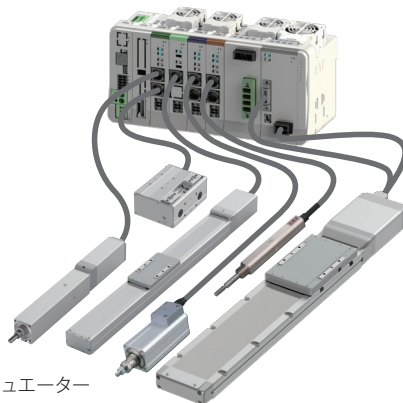
1軸

PCON コントローラー 8 191



2軸以上

RCON コントローラー 8 57

アクチュエーター  
■2軸以上

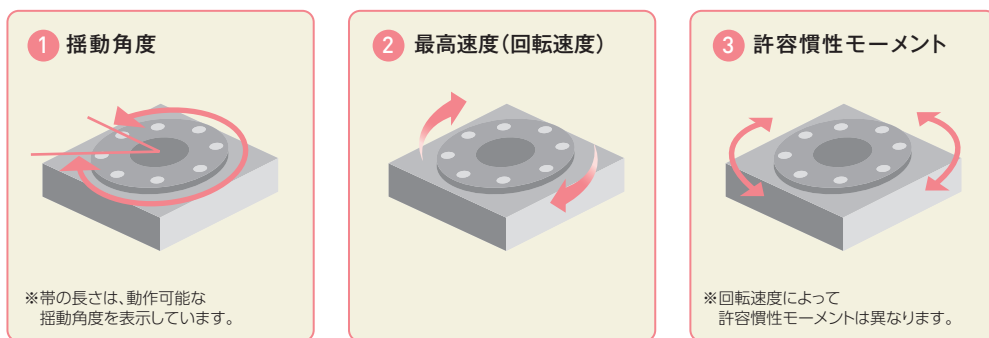
複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 103

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

アクチュエーター

■1軸



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 <sup>2</sup> )	標準価格	掲載ページ
		300	330	360	多回転				
RCP2CR	RTBS	400				0.24	0.0023	—	
	RTCS	266				0.36	0.0035	—	<a href="#">7 333</a>
	RTBSL	400				0.24	0.0023	—	<a href="#">7 345</a>
	RTCSL	266				0.36	0.0035	—	
	RTB	600				1.1	0.01	—	
	RTC	400				1.7	0.015	—	<a href="#">7 337</a>
	RTBL	600				1.1	0.01	—	<a href="#">7 349</a>
	RTCL	400				1.7	0.015	—	
	RTBB	600				3.0	0.02	—	
	RTCB	400				4.6	0.03	—	<a href="#">7 341</a>
	RTCBL	600				3.0	0.02	—	<a href="#">7 353</a>
	RTBBL	400				4.6	0.03	—	
DDACR	LT18C	1800				25.2	0.6	—	<a href="#">7 357</a>
	LH18C	1440				75	1.8	—	<a href="#">7 361</a>

# スカラロボット／クリーン仕様

## IXP シリーズ

クリーン仕様  
バッテリーレスアップ  
24vパルスモーター

IXP-3C3515  
IXP-4C3515 **7 367**



IXP-3C4515  
IXP-4C4515 **7 373**



IXP-3C5520  
IXP-4C5520 **7 379**



IXP-3C6520  
IXP-4C6520 **7 385**



## IXA シリーズ

クリーン仕様  
バッテリーレスアップ  
200v ACサーボモーター

IXA-4NSC3015 **7 391**



IXA-4NSC4518  
IXA-4NSC4533 **7 395**



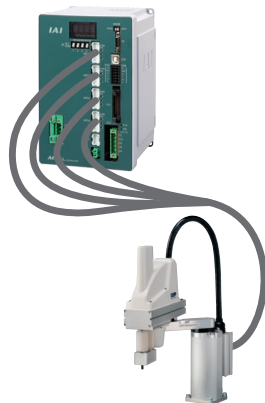
IXA-4NSC6018  
IXA-4NSC6033 **7 401**



### 適応コントローラー

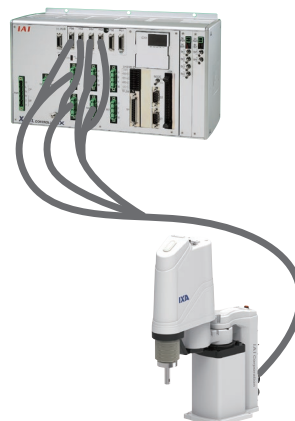
#### IXPシリーズ

MSEL コントローラー **8 291**



#### IXAシリーズ

XSEL コントローラー **8 333**



アクチュエーター  
■ 1 軸

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

**1 アーム長**

※第1アーム回転中心から第3、4軸回転中心までの最大距離です。

**2 合成最高速度**

※第1アーム、第2アームの合成最高速度です。※動作条件によって、速度は異なります。

**3 標準サイクルタイム**

※水平移動300mm、上下移動25mmを2kgの負荷で往復動作させた時の移動時間です。(IXP350,450は1kg負荷)

**4 可搬質量**

※加減速度によって、可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	アーム長 (mm) と合成最高速度 (mm/s)								標準 サイクル タイム (秒)	可搬質量 (kg)		上下軸 ストローク (mm)	標準価格	掲 載 ページ
		※帯の長さ=アーム長 ※帯の中の数字=第1 / 第2アーム長の最高速度									定格	最大			
		300	350	400	450	500	550	600	650				標準		
IXP	3C3515		2399							0.76	1	3	150	-	7 367
	4C3515		2399							0.76	1	3	150	-	
	3C4515				2194					0.74	1	3	150	-	7 373
	4C4515				2194					0.74	1	3	150	-	
	3C5520					2501				0.79	2	6	200	-	7 379
	4C5520					2501				0.79	2	6	200	-	
	3C6520						2314			0.93	2	6	200	-	7 385
	4C6520						2314			0.93	2	6	200	-	
IXA	4NSC3015	6032								0.27	-	6	150	-	7 391
	4NSC4518				6623					0.28	-	8	180	-	7 395
	4NSC4533				6623					0.28	-	8	330	-	
	4NSC6018						6414			0.27	-	10	180	-	7 401
	4NSC6033						6414			0.27	-	10	330	-	

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。  
IXP/IXAシリーズは加速度の設定により定格から最大まで変化します。

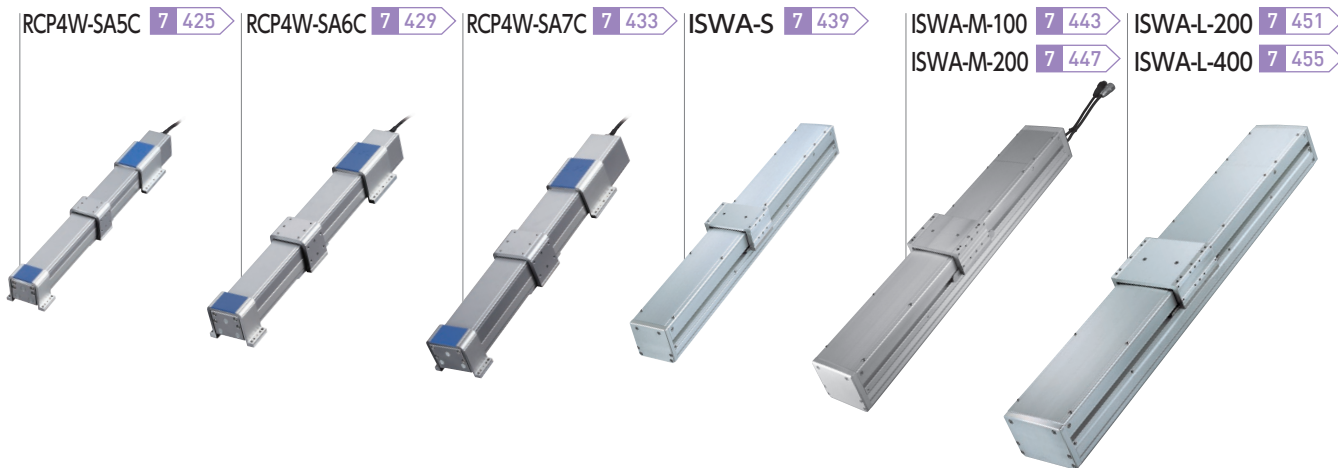
# スライダータイプ / 防塵防滴仕様

## RCP4W シリーズ

## ISWA シリーズ

防塵・防滴  
モーター  
ストレート  
24V  
パルス  
モーター

防塵・防滴  
モーター  
ストレート  
200V  
ACサーボ  
モーター



### 適応コントローラー

1軸

2軸以上

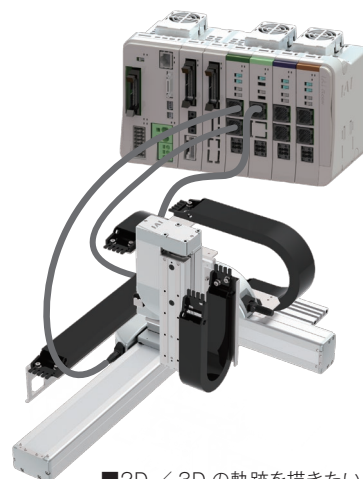
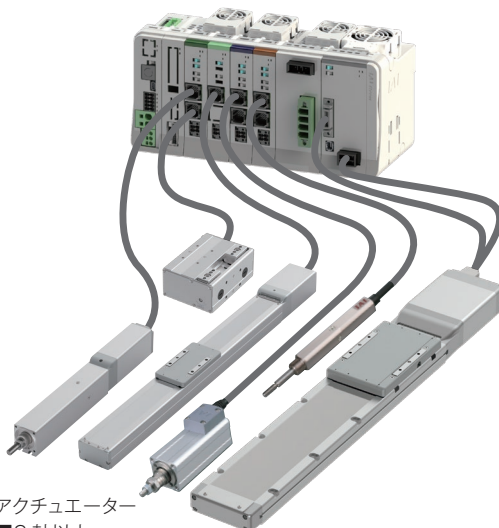
複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON/SCON コントローラー

RCON コントローラー [8 57](#)

RSEL コントローラー [8 103](#)

[8 191](#) [8 253](#)



アクチュエーター  
■ 1 軸

アクチュエーター  
■ 2 軸以上

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

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認ください。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。  
例) SA5Cは100~500mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。  
例) ISWA-Sはストローク600mmの場合、最高速度は760mm/s

**3 可搬質量**

※加減速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)												リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度													水平 ↔	垂直 ↑↓		
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650					
RCP4W	SA5C	330												10	5	-	-	7 425
		165												5	10	-	-	
	SA6C	400												12	7.5	-	-	7 429
		200												6	15	-	-	
	SA7C	530												16	10	-	-	7 433
		265												8	20	-	-	

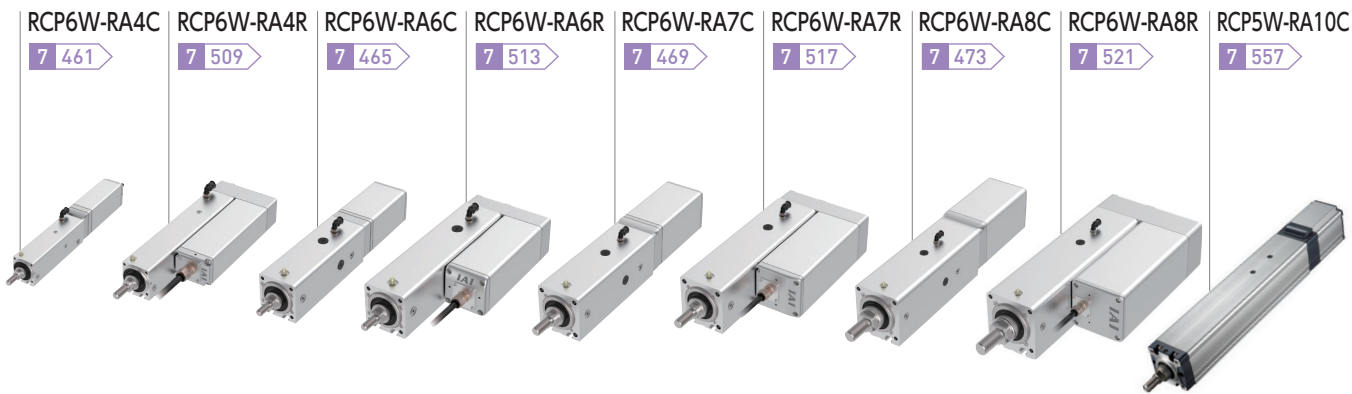
シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)															リード (mm)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																水平 ↔	垂直 ↑↓		
		100~500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200					
ISWA	S	800	760														16	7	-	-	7 439
		400	380														8	20	-	-	
		200	190														4	45	-	-	
	M-100	500	455	365	300	250											10	30	-	-	7 443
		250	225	180	150	125											5	70	-	-	
	M-200	1000	915	735	600	500											20	30	-	-	7 447
		500	455	365	300	250											10	70	-	-	
	L-200	1000	930	765	640	545	465										20	30	-	-	7 451
		500	465	380	320	270	230										10	70	-	-	
	L-400	1000	930	765	640	545	465										20	70	-	-	7 455



# ロッドタイプ・ラジアルシリンダー／防塵防滴仕様

## RCP6W/RCP5W シリーズ

- 防塵・防滴
- バッテリーレスアプソ
- モーターストレート
- モーター折返し
- 24vパルスモーター



### 適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

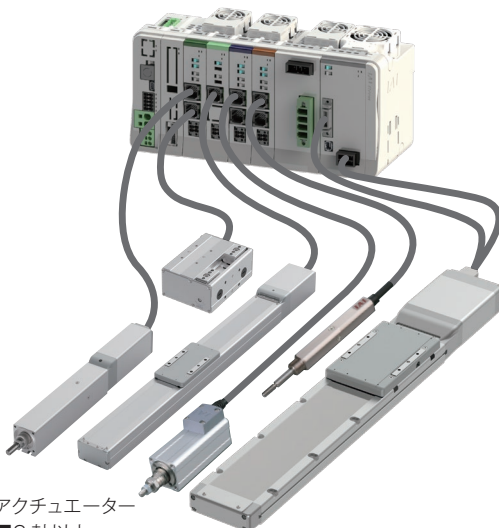
PCON コントローラー 8 191

RCON コントローラー 8 57

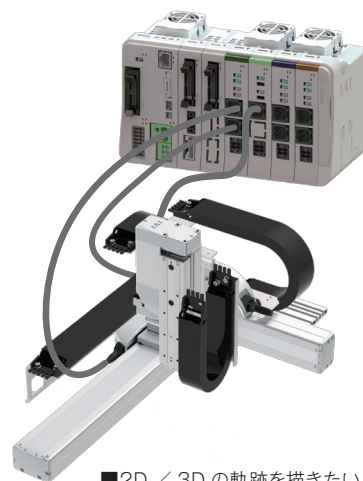
RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■ 1軸



アクチュエーター  
■ 2軸以上



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



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



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RA4Cは 50~200mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RA4Cのリード10mm、ストローク200mmの場合、最高速度は525mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。 ※【 】内は环境温度5℃以下の場合

**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

**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。

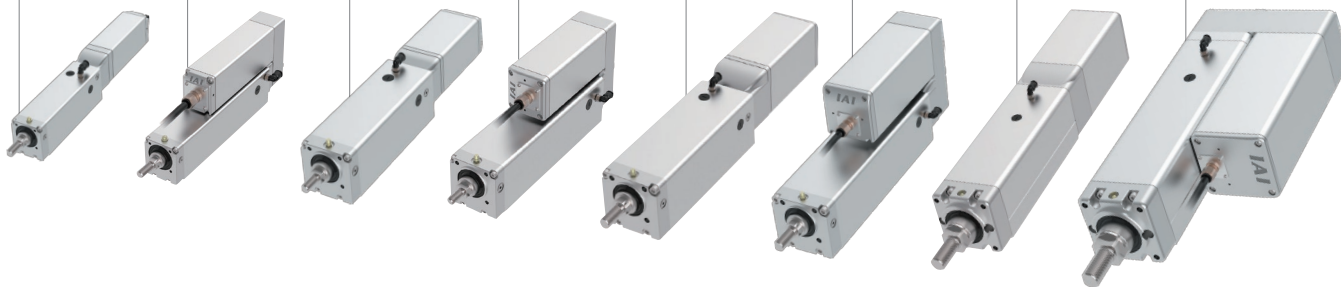
シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)						リード (mm)	定格 推力 (N)	最大 押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合									水平	垂直		
		50	100	150	200	250	300							
RCP6W	RA4C	525(435) [435]						10	-	77	11	2	-	7 461
		350 [260]						5	-	155	23	4		
		175(150) [130]						2.5	-	310	40	10		
	RA4R	525(435) [435]						10	-	77	11	2	-	7 509
		350 [260]						5	-	155	23	4		
		175(150) [130]						2.5	-	310	40	10		
	RA6C	630(525) [525]						12	-	93	25	4	-	7 465
		420(370) [315]						6	-	185	40	10		
		210 [105]						3	-	370	60	20		
	RA6R	630(525) [525]						12	-	93	25	4	-	7 513
		420(370) [315]						6	-	185	40	10		
		210 [105]						3	-	370	60	20		
RA7C	420 [280]						16	-	273	50	8	-	7 469	
	350(280) [140]						8	-	547	60	18			
	140 [105]						4	-	1094	80	28			
RA7R	420 [280]						16	-	273	50	8	-	7 517	
	350(280) [140]						8	-	547	60	18			
	140 [105]						4	-	1094	80	28			
RA8C	350(330) [300]						20	-	500	30	3	-	7 473	
	200 [170]						10	-	1000	60	35			
	100 [80]						5	-	2000	100	70			
RA8R	350(330) [300]						20	-	500	30	3	-	7 521	
	200 [170]						10	-	1000	60	35			
	100 [80]						5	-	2000	100	70			

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、〈 〉は垂直使用の場合															水平	垂直		
		50	100	200	300	400	450	500	550	600	650	700	750							
RCP5W	RA10C	117	167	200<130>						180	160	140	120	10	-	1500	64	64	-	7 557
		83	100			90	80	70	60	55	50	45	5	-	3000	120	80			
		50						45	40	35	30	2.5	-	6000	240	120				

※〈 〉内は垂直使用の場合 ※【 】内は环境温度5℃以下の場合

## ラジアルシリンダー／防塵防滴仕様

## RCP6W-RRA シリーズ

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®防塵・  
防滴バッテリー  
レスアプモーター  
ストレートモーター  
折返し24v  
パルス  
モーターバッテリーレス  
アブソリュートエンコーダーRCP6W-RRA4C  
7 477RCP6W-RRA4R  
7 525RCP6W-RRA6C  
7 481RCP6W-RRA6R  
7 529RCP6W-RRA7C  
7 485RCP6W-RRA7R  
7 533RCP6W-RRA8C  
7 489RCP6W-RRA8R  
7 537

## 適応コントローラー

1軸

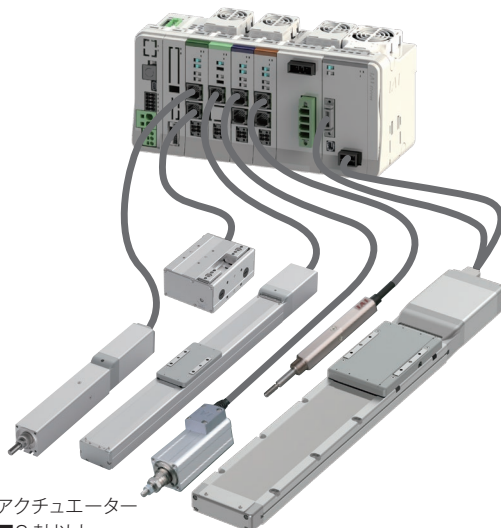
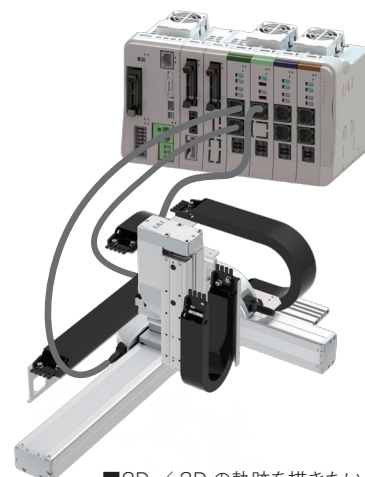
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー 8 191

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103

アクチュエーター  
■1軸アクチュエーター  
■2軸以上■2D / 3D の軌跡を描きたい  
■パレタイズ動作をさせたい  
■複数軸の動作を登録したい

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



**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) RRA4Cは50~400mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RRA4Cのリード5mm、ストローク400mmの場合、最高速度は340mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。 ※【 】内は環境温度5℃以下の場合

**3 最大押付け力**

押付け力

※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

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)	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、〈 〉は垂直使用の場合													水平	垂直		
	50	100~300	350	400	450	500	550	600	650	700							
RRA4C	525(435) [435]										10	-	77	11	2	-	7 477
	350 [260]										5	-	155	23	4		
	175(150) [105]										2.5	-	310	40	10		
RRA4R	525(435) [435]										10	-	77	11	2	-	7 525
	350 [260]										5	-	155	23	4		
	175(150) [105]										2.5	-	310	40	10		
RRA6C	630(525) [525]										12	-	93	25	4	-	7 481
	420(370) [315]										6	-	185	40	10		
	210 [105]										3	-	370	60	20		
RRA6R	630(525) [525]										12	-	93	25	4	-	7 529
	420(370) [315]										6	-	185	40	10		
	210 [105]										3	-	370	60	20		
RRA7C	420 [280]										16	-	273	50	8	-	7 485
	350<280> [140]										8	-	547	60	18		
	140 [105]										4	-	1094	80	28		
RRA7R	420 [280]										16	-	273	50	8	-	7 533
	350<280> [140]										8	-	547	60	18		
	140 [105]										4	-	1094	80	28		
RRA8C	280 [210]	350<330> [210]					320 [210]	280 [210]	240 [210]	220 [210]	20	-	500	30	3	-	7 489
	200 [130]					180 [130]	160 [130]	140 [130]	120 [120]	110 [110]	10	-	1000	60	35		
	100 [60]					90 [60]	80 [60]	70 [60]	60 [60]	55 [55]	5	-	2000	100	70		
RRA8R	280 [210]	350<330> [210]					320 [210]	280 [210]	240 [210]	220 [210]	20	-	500	30	3	-	7 537
	200 [130]					180 [130]	160 [130]	140 [130]	120 [120]	110 [110]	10	-	1000	60	35		
	100 [60]					90 [60]	80 [60]	70 [60]	60 [60]	55 [55]	5	-	2000	100	70		

※〈 〉内は垂直使用の場合 ※【 】内は環境温度5℃以下の場合

# ラジアルシリンダー／防塵防滴仕様

## RCP6W-WRA シリーズ

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

防塵・防滴

バッテリーレス  
アプソン

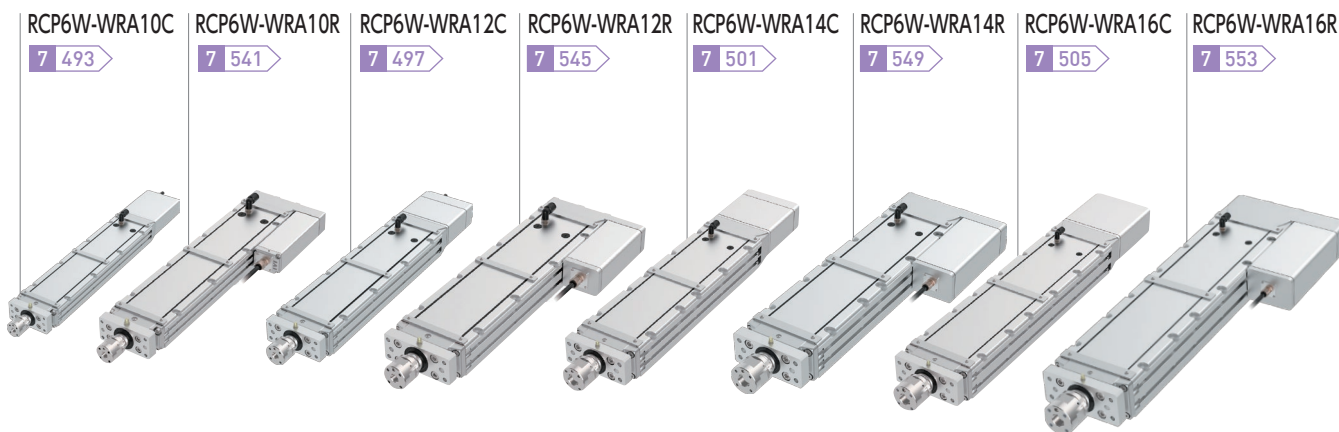
モーター  
ストレート

モーター  
折返し

24V  
パルス  
モーター



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー



### 適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

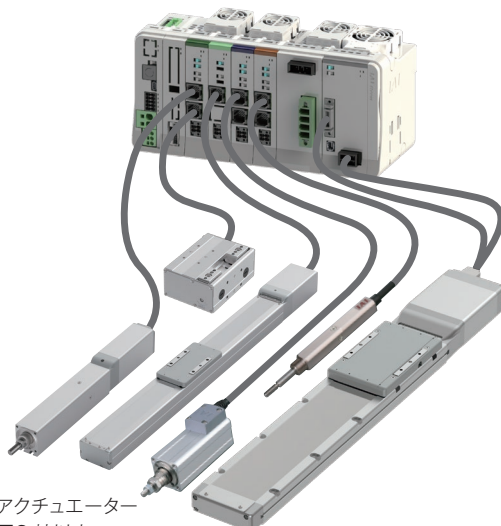
PCON コントローラー 8 191

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■ 1 軸



アクチュエーター  
■ 2 軸以上



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

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



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。  
例) WRA10Cは50~500mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。  
例) WRA10Cのリード10mm、ストローク500mmの場合、最高速度は490mm/s  
※〈 〉内は垂直使用の場合です。  
※【 】内は環境温度5℃以下の場合

**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。  
詳細は1-269ページをご確認ください。

**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。

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、〈 〉は垂直使用の場合													水平	垂直																		
	50	100~400	450	500	550	600	650	700	750	800																							
WRA10C	525 [350]		490 [350]												10	-	77	11.5	-	-	7 493												
	350(215) [215]		290 (215) [215]		240 (215) [215]												5	-	155	28		4	-										
	175(150) [65]		145 (65)		120 [65]												2.5	-	310	40		10	-										
WRA10R	525 [350]		490 [350]												10	-	77	11.5	-	-	7 541												
	350(215) [215]		290 (215) [215]		240 (215) [215]												5	-	155	28		4	-										
	175(150) [65]		145 (65)		120 [65]												2.5	-	310	40		10	-										
WRA12C	560 [320]		490 [350]												12	-	93	30	-	-	7 497												
	400(220) [220]		375 (220) [220]												6	-	185	55	4	-													
	225(140) [80]		220 (140) [80]		185 (140) [80]												3	-	370	70		14	-										
WRA12R	560 [320]		490 [350]												12	-	93	30	-	-	7 545												
	400(220) [220]		375 (220) [220]												6	-	185	55	4	-													
	225(140) [80]		220 (140) [80]		185 (140) [80]												3	-	370	70		14	-										
WRA14C	420 [280]		340 [240]		295 [240]		260 [240]		225 [225]		200 [200]		180 [180]												16	-	273	50	-	7 501			
	280(210) [140]		195 (160) [120]		165 (160) [120]		145 (120) [120]		125 (120) [120]		110 (110) [110]		100 (100) [100]		90 (90) [90]												8	-	547		65	11.5	-
	130 [70]		95 (90) [80]		80 [80]		70 [70]		60 [60]		55 [55]		50 [50]		45 [45]												4	-	1094		85	21.5	-
WRA14R	420 [280]		340 [240]		295 [240]		260 [240]		225 [225]		200 [200]		180 [180]												16	-	273	50	-	7 549			
	280(210) [140]		195 (160) [120]		165 (160) [120]		145 (120) [120]		125 (120) [120]		110 (110) [110]		100 (100) [100]		90 (90) [90]												8	-	547		65	11.5	-
	130 [70]		95 (90) [80]		80 [80]		70 [70]		60 [60]		55 [55]		50 [50]		45 [45]												4	-	1094		85	21.5	-
WRA16C	280 [240]		360 [240]		340 [240]		295 [240]		260 [240]		225 [225]		200 [200]		180 [180]												20	-	500	30	-	7 505	
	220(160) [120]		195 (160) [120]		165 (160) [120]		145 (120) [120]		125 (120) [120]		110 (110) [110]		100 (100) [100]		90 (90) [90]												10	-	1000	60	30.5		-
	110(90) [80]		95 (90) [80]		80 [80]		70 [70]		60 [60]		55 [55]		50 [50]		45 [45]												5	-	2000	100	59		-
WRA16R	280 [240]		360 [240]		340 [240]		295 [240]		260 [240]		225 [225]		200 [200]		180 [180]												20	-	500	30	-	7 553	
	220(160) [120]		195 (160) [120]		165 (160) [120]		145 (120) [120]		125 (120) [120]		110 (110) [110]		100 (100) [100]		90 (90) [90]												10	-	1000	60	30.5		-
	110(90) [80]		95 (90) [80]		80 [80]		70 [70]		60 [60]		55 [55]		50 [50]		45 [45]												5	-	2000	100	59		-

※〈 〉内は垂直使用の場合 ※【 】内は環境温度5℃以下の場合



# ロッドタイプ / 防塵防滴仕様

## RCA2W シリーズ

## RCS2W シリーズ

防塵  
防滴

24V  
ACサーボ  
モーター

防塵  
防滴

200V  
ACサーボ  
モーター

RCA2W-RN3NB

7 563

RCA2W-RP3NB

7 565

RCA2W-GS3NB

7 567

RCS2W-RN5NB

7 597

RCS2W-RP5NB

7 599

RCS2W-GS5NB

7 601

RCA2W-RN4NB

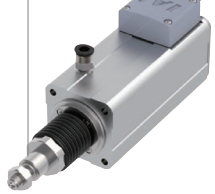
7 579

RCA2W-RP4NB

7 581

RCA2W-GS4NB

7 583



RCA2W-GD3NB

7 571

RCA2W-SD3NB

7 575

RCS2W-GD5NB

7 605

RCS2W-SD5NB

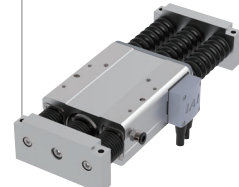
7 609

RCA2W-GD4NB

7 587

RCA2W-SD4NB

7 591



### 適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

ACON/SCON コントローラー

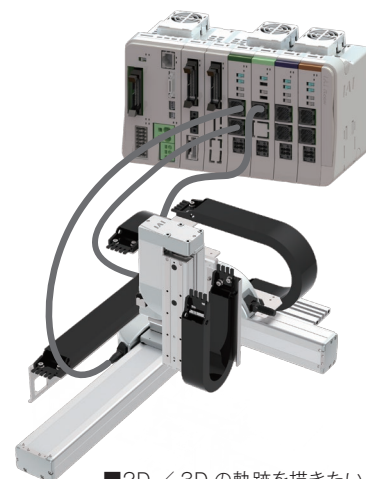
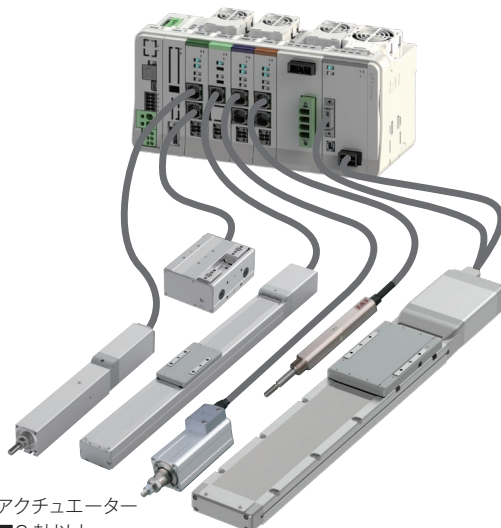
8 229 8 253

RCON コントローラー

8 57

RSEL コントローラー

8 103



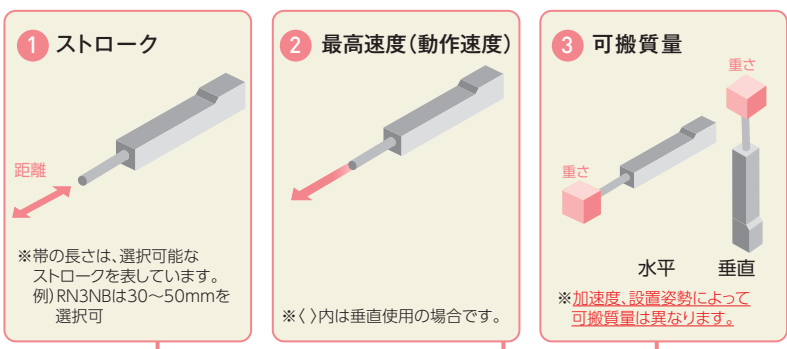
アクチュエーター

■ 1軸

アクチュエーター

■ 2軸以上

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



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



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)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最高速度、( )は垂直使用の場合						水平	垂直		
		25	30	50	75						
RCA2W	RN3NB	200				4	42.7	0.75	0.25	-	7 563
		100				2	85.5	1.5	0.5		
		50				1	170.9	3	1		
	RN4NB	270(220)		300		6	33.8	2	0.5	-	7 579
		200				4	50.7	3	0.75		
		100				2	101.5	6	1.5		
	RP3NB	200				4	42.7	0.75	0.25	-	7 565
		100				2	85.5	1.5	0.5		
		50				1	170.9	3	1		
	RP4NB	270(220)		300		6	33.8	2	0.5	-	7 581
200				4	50.7	3	0.75				
100				2	101.5	6	1.5				
GS3NB	200				4	42.7	0.75	0.25	-	7 567	
	100				2	85.5	1.5	0.5			
	50				1	170.9	3	1			
GS4NB	270(220)		300		6	33.8	2	0.5	-	7 583	
	200				4	50.7	3	0.75			
	100				2	101.5	6	1.5			
GD3NB	200				4	42.7	0.75	0.25	-	7 571	
	100				2	85.5	1.5	0.5			
	50				1	170.9	3	1			
GD4NB	270(220)		300		6	33.8	2	0.5	-	7 587	
	200				4	50.7	3	0.75			
	100				2	101.5	6	1.5			
SD3NB	200				4	42.7	0.75	0.25(注1)	-	7 575	
	100				2	85.5	1.5	0.5(注1)			
	50				1	170.9	3	1(注1)			
SD4NB	240(200)		300		6	33.8	2	0.5(注1)	-	7 591	
	200				4	50.7	3	0.75(注1)			
	100				2	101.5	6	1.5(注1)			
RCS2W	RN5NB	280(230)		380(330)		10	89	5	1.5	-	7 597
		250(230)		250		5	178	10	3		
		125				2.5	356	20	6		
	RP5NB	280(230)		380(330)		10	89	5	1.5	-	7 599
		250(230)		250		5	178	10	3		
		125				2.5	356	20	6		
	GS5NB	280(230)		380(330)		10	89	5	1.5	-	7 601
		250(230)		250		5	178	10	3		
		125				2.5	356	20	6		
	GD5NB	280(230)		380(330)		10	89	5	1.5	-	7 605
250(230)		250		5	178	10	3				
125				2.5	356	20	6				
SD5NB	280(230)		380(330)		10	89	5	1.5(注1)	-	7 609	
	250(230)		250		5	178	10	3(注1)			
	125				2.5	356	20	6(注1)			

※ ( ) 内は垂直使用の場合 (注1) 本体側固定の場合



# グリッパー / 防塵防滴仕様

## RCP2W シリーズ

- 防塵仕様
- スライド
- レバー
- 24V  
パルス  
モーター

RCP2W-GRSS

7 615



RCP2W-GRLS

7 619



RCP2W-GRS

7 621



RCP2W-GRM

7 625



RCP2W-GR3SS

7 629



RCP2W-GR3SM

7 633



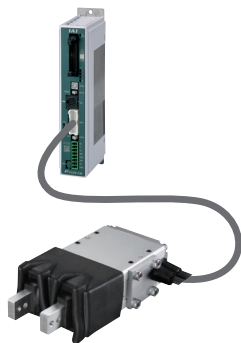
### 適応コントローラー

1軸

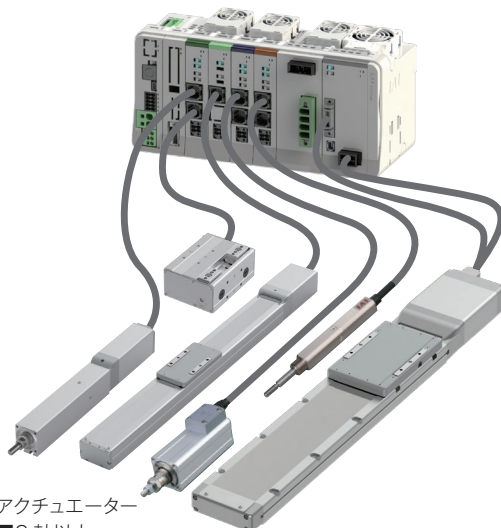
2軸以上

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



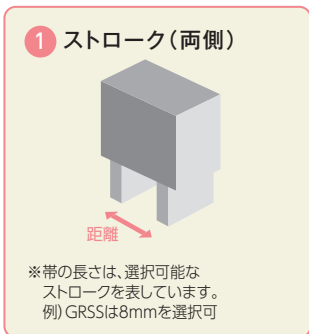
アクチュエーター

■ 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



タイプ	ストロークと最高速度 (mm/s)				最大把持力(両側) (N)	標準価格	掲載ページ
	8mm	10mm	14mm	180度			
GRSS	78				14	-	7 615
GRLS				600	6.4	-	7 619
GRS		33			21	-	7 621
GRM			36		80	-	7 625
GR3SS		40			22	-	7 629
GR3SM			50		102	-	7 633

## ロータリー／防塵防滴仕様

## RCP2W シリーズ

防塵  
防滴24V  
パルス  
モーターRCP2W-RTBS  
RCP2W-RTBSL

7 639

RCP2W-RTB  
RCP2W-RTBL

7 643

RCP2W-RTBB  
RCP2W-RTBBL

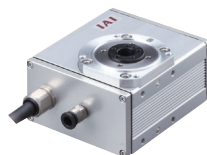
7 647

RCP2W-RTCS  
RCP2W-RTCSL

7 651

RCP2W-RTC  
RCP2W-RTCL

7 655

RCP2W-RTCB  
RCP2W-RTCBL

7 659

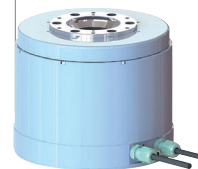


## DDW シリーズ

防塵  
防滴ダイレクト  
ドライブ  
モーター

DDW-LH18C

7 663



## 適応コントローラー

1軸

2軸以上

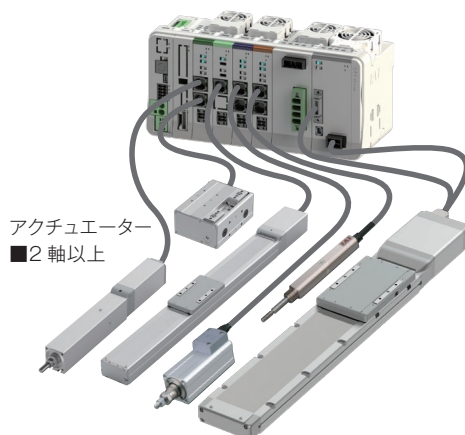
複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON/SCON コントローラー

8 191 8 253



RCON コントローラー 8 57

アクチュエーター  
■2軸以上

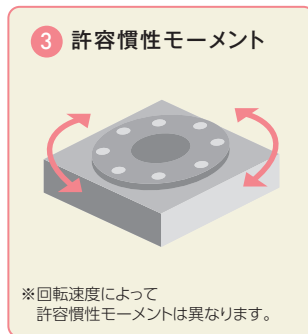
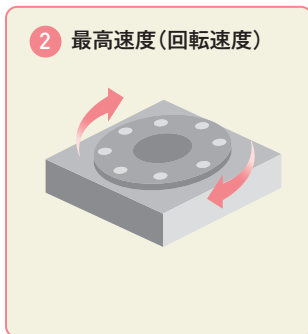
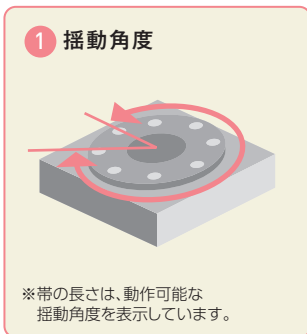
RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター

■1軸

【ご注意】DDW 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



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 <sup>2</sup> )	標準価格	掲載ページ
		180	330	360	多回転				
RCP2W	RTBS	400				0.24	0.0023	-	7 639 7 651
	RTCS	226				0.36	0.0035	-	
	RTBSL	400				0.24	0.0023	-	7 643 7 655
	RTCSL	226				0.36	0.0035	-	
	RTB	600				1.1	0.01	-	7 647 7 659
	RTC	400				1.7	0.015	-	
	RTBL	600				1.1	0.01	-	7 647 7 659
	RTCL	400				1.7	0.015	-	
	RTBB	600				3.0	0.02	-	7 647 7 659
	RTCB	400				4.6	0.03	-	
	RTBBL	600				3.0	0.02	-	7 647 7 659
	RTCBL	400				4.6	0.03	-	
DDW	LH18C	1440				67	1.6	-	7 663

# スカラロボット／防塵防滴仕様

## IXP シリーズ

防塵  
防滴

バッテリー  
レスアプン

24v  
パルス  
モーター

IXP-3W3515  
IXP-4W3515 [7 669](#)

IXP-3W4515  
IXP-4W4515 [7 675](#)



IXP-3W5520  
IXP-4W5520 [7 681](#)

IXP-3W6520  
IXP-4W6520 [7 685](#)



## IXA シリーズ

防塵  
防滴

バッテリー  
レスアプン

200v  
ACサーボ  
モーター

IXA-4NSW3015 [7 691](#)

IXA-4NSW45□□ [7 695](#)



IXA-4NSW60□□ [7 701](#)



### 適応コントローラー

#### IXPシリーズ

MSEL コントローラー [8 291](#)



#### IXAシリーズ

XSEL コントローラー [8 333](#)



**1 アーム長**

※第1アーム回転中心から第3、4軸回転中心までの最大距離です。

**2 合成最高速度**

※第1アーム、第2アームの合成最高速度です。※動作条件によって、速度は異なります。

**3 標準サイクルタイム**

※水平移動300mm、上下移動25mmを2kgの負荷で往復動作させた時の移動時間です。(IXP350,450は1kg負荷)

**4 可搬質量**

※加減速度によって、可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	アーム (mm) と合成最高速度 (mm/s)						標準サイクルタイム (秒)	可搬質量 (kg)		Z軸ストローク (mm)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=アーム長 ※帯の中の数字=第1 / 第2アーム長の最高速度							定格	最大	標準	ロング		
		300	350	450	550	600	650							
IXP	3W3515		2399					0.76	1	3	150	-	-	7 669
	4W3515		2399					0.76	1	3	150	-	-	
	3W4515			2194				0.74	1	3	150	-	-	7 675
	4W4515			2194				0.74	1	3	150	-	-	
	3W5520				2501			0.79	2	6	200	-	-	7 681
	4W5520				2501			0.79	2	6	200	-	-	
	3W6520					2314		0.93	2	6	200	-	-	7 685
	4W6520					2314		0.93	2	6	200	-	-	
IXA	4NSW3015	5126						0.38	-	6	150	-	-	7 691
	4NSW45□□		6981					0.38	-	8	180	330	-	7 695
	4NSW60□□				6039			0.38	-	10	180	330	-	7 701

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。  
IXP シリーズは加速度の設定により定格から最大まで変化します。

# 選定のポイント

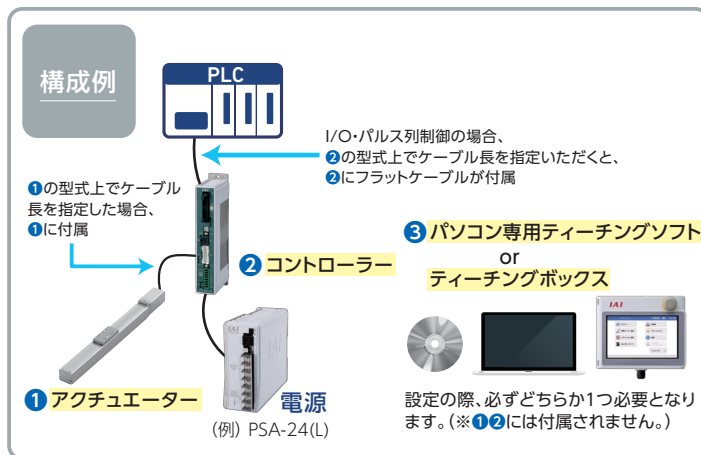


## 手配方法

### はじめに

弊社製品を制御する際には、

- 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) RCP6CR - SA6C - WA - 42P - 3 - 700 - P3 - M - B-CJL-W (有効ストローク500mm)

シリーズ	SA6C	タイプ	WA	エンコーダー種類	42P	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
RCP6CR コントローラー別置			WA	バッテリーレスアプソ	42P	パルスモーター 42□サイズ	20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	50   50mm 800   800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m	下記オプション 価格表参照
RCP6SCR コントローラー内蔵									RCP6S SE	X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	

#### 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 : RCP6CR-SA6C-WA-42P-3-700-P3-M-B-CJL-W (有効ストローク 500mm)

コントローラー : PCON-CB-42PWAI-CC-0-0-DN

#### ②ケーブル長

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

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

#### ③オプション

アクチュエーターに装着されるオプションを表します。

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

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

詳細は1-253ページをご参照ください。

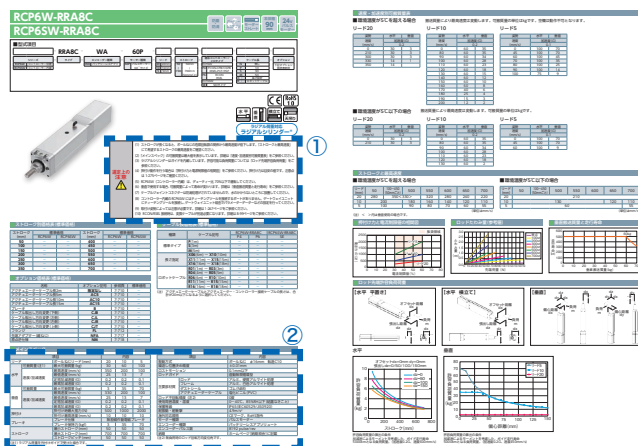




## 選定時の留意点

### ■ カタログの見方

(例) RCP6W(S)-RRA8C



#### ① 選定上の注意

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

#### ② メインスペック

『メインスペック』に記載されている可搬質量、速度、加減速度、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。



## よくあるお問い合わせ

### ■ 仕様値について

Q. 横立て設置の場合、水平/垂直どちらのスペックを見たら良いですか？

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

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

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

Q. 『メインスペック』に記載されている速度が設定できません。なぜですか？

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

### ■ 防塵防滴対応について

Q. 各部の材質を確認したいのですが…？

A. 1巻『技術資料』に外装構成品の材質、表面処理を掲載しています。

Q. 装置で使用するクーラントに対応できるか確認したい。

A. 担当営業までご連絡ください。実験対応も承っております。

Q. RCP6WやRCA2Wのページ圧力はどのくらいですか？

A. RCP6WやRCA2Wは構造上エアページは不要です。ただし、呼吸用の配管が必要です。  
吸排気ポートにエアチューブを取付け、粉塵や水がかからない外部環境までエア配管を行ってください。

### ■ 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。



## グripper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/s<sup>2</sup>)

- 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

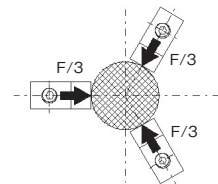
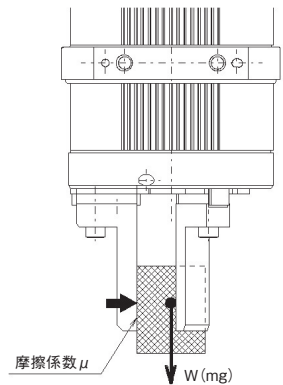
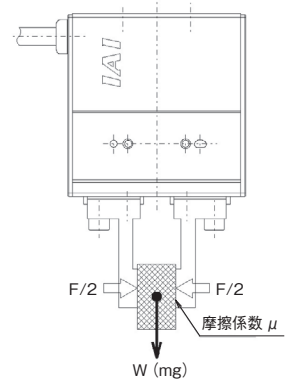
※静摩擦係数が高いほど搬送できるワーク質量は大きくなりますが、安全を見て10~20倍以上の把持力が得られるような機種を選択してください。  
※積載物の形状と質量の目安は、各製品ページの『把持点距離と把持力の目安』のグラフをご参照ください。

#### 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

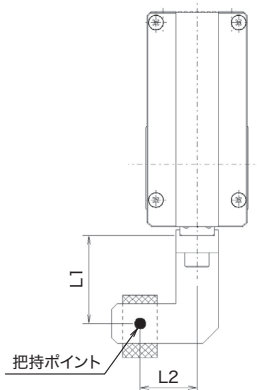
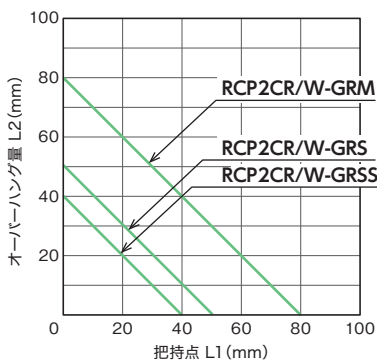


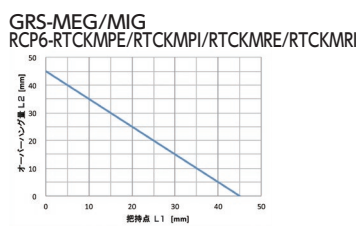
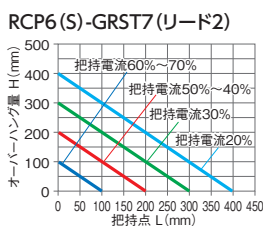
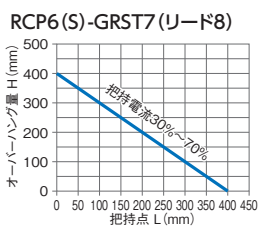
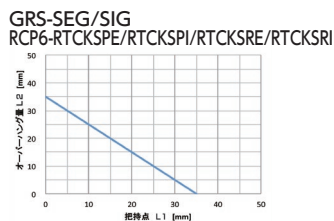
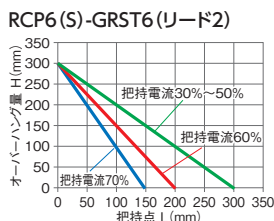
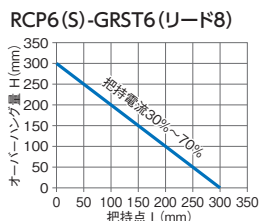
### 手順2 把持点距離の確認

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ripper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

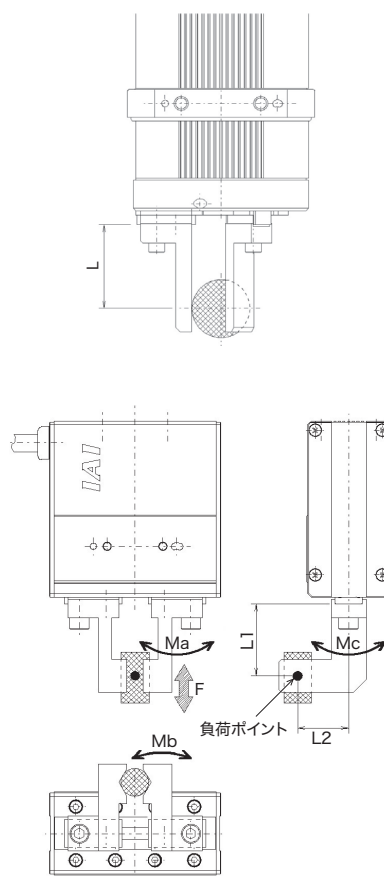
Ma、Mcは、L1、Mbは、L2で計算してください。各フィンガーに掛かるモーメントが最大許容負荷モーメント以下であることを確認してください。

- 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
RCP2CR/W-GRSS	60	0.5	0.5	1.5
RCP2CR/W-GRS	253	6.3	6.3	7.0
RCP2CR/W-GRM	253	6.3	6.3	8.3
RCP2CR/W-GR3SS	169	3.8	3.8	3.0
RCP2CR/W-GR3SM	253	6.3	6.3	5.7

1. 上記許容値は静的な値を示します。 2. フィンガー1個あ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

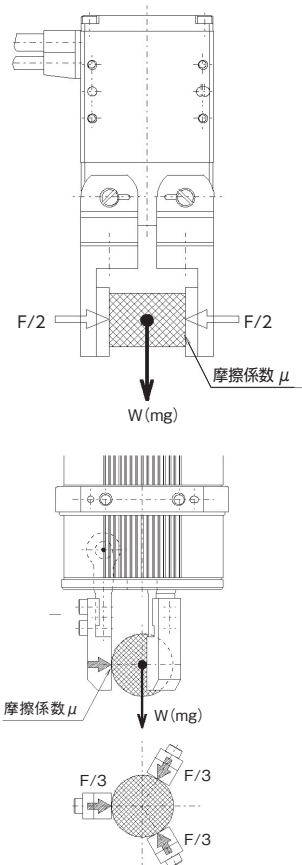
スライドタイプの手順1と同様に必要把持力を算出し条件を満たしていることを確認してください。

## 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)

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

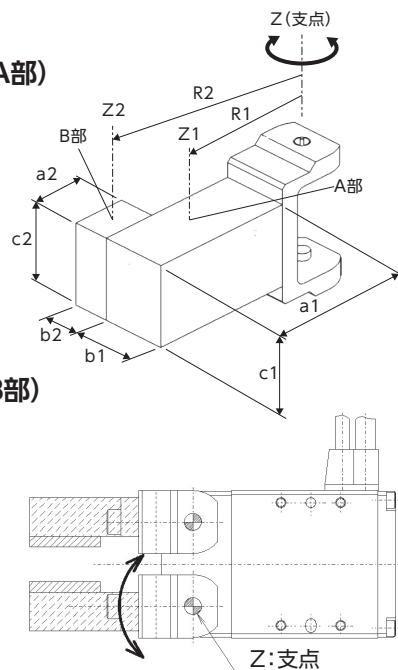
$$Iz1 \text{ (kg.m}^2\text{)} = \frac{m1 (a1^2 + b1^2) \times 10^{-6}}{12}$$

## 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)

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

$$Iz2 \text{ (kg.m}^2\text{)} = \frac{m2 (a2^2 + b2^2) \times 10^{-6}}{12}$$



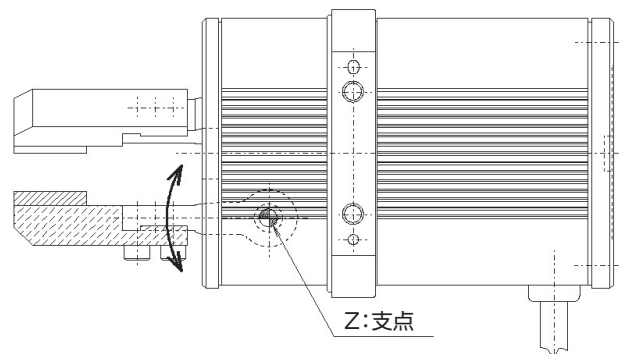
### ③ Z軸(支点)回りの全慣性モーメント

**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 <sup>2</sup> )	質量(目安)(kg)
RCP2CR/W-GRLS	1.5×10 <sup>-4</sup>	0.07



## 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)

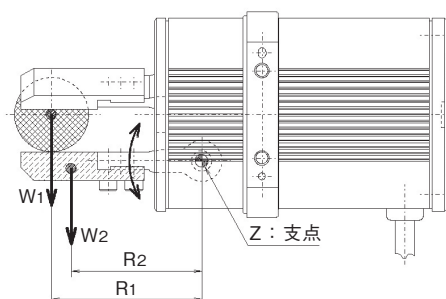
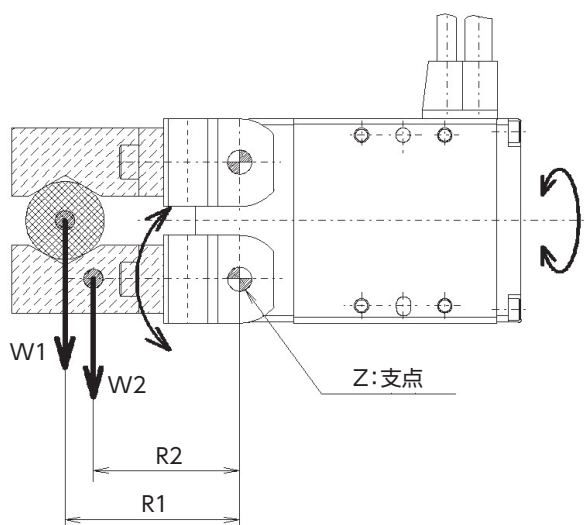
**g** : 重力加速度 (9.8m/s<sup>2</sup>)

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

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

※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)
RCP2CR/W-GRLS	0.05



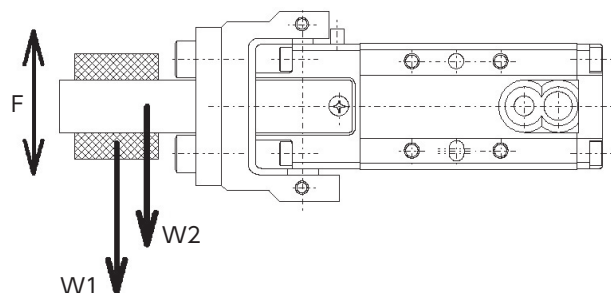
### ② 許容スラスト荷重

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)
RCP2CR/W-GRLS	15





# 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

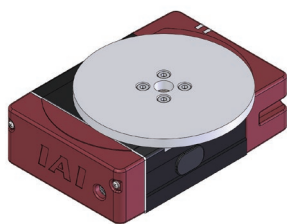
※ 慣性モーメントの確認は、負荷トルクを受けない場合と受ける場合とで確認方法が異なります。

#### (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。

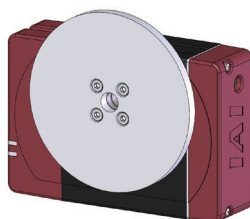
ご使用になるツールとワークの慣性モーメントは、代表的な形状の算出方法（次ページ参照）で計算してください。

例 1



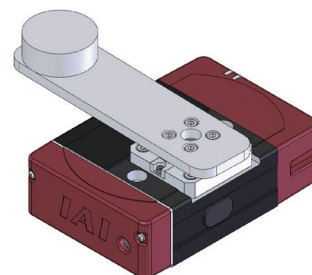
積載物の重心位置：出力軸中心  
設置姿勢：水平 - 平置き／天吊り

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

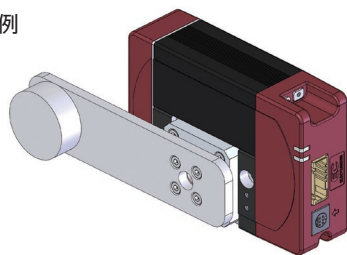


積載物の重心位置：出力軸中心からオフセット  
設置姿勢：水平 - 平置き／天吊り

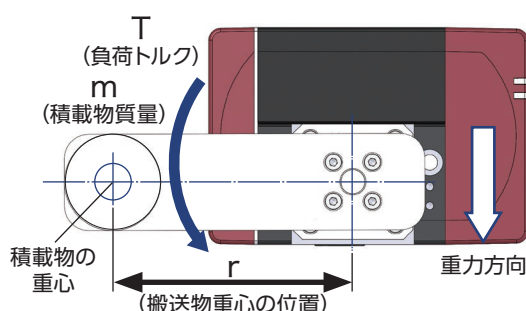
#### (2) 負荷トルクが作用する場合

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/s<sup>2</sup>]

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<sub>j</sub> の計算

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

T<sub>max</sub>：出力トルク [N・m]

※出力トルク T<sub>max</sub> 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<sub>max</sub> : 許容慣性モーメント [kg・m<sup>2</sup>]

※許容慣性モーメント J<sub>max</sub> の値は、  
各製品ページを参照してください。

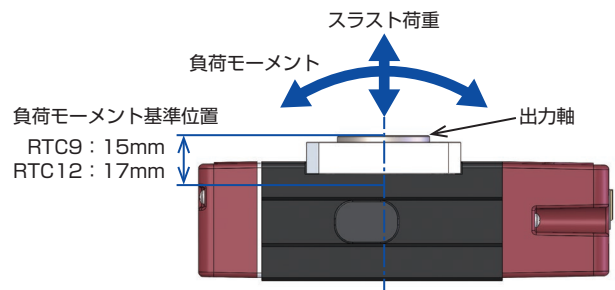
### ステップ4 搬送物慣性モーメントの確認

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

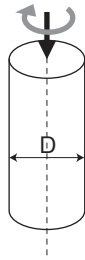
### 1. 回転軸が物体の中心を通る場合

#### (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

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

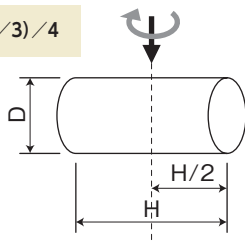
円柱の慣性モーメント : J (kg・m<sup>2</sup>)  
円柱の質量 : M (kg)  
円柱の直径 : D (mm)



#### (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・m<sup>2</sup>)  
円柱の質量 : M (kg)  
円柱の直径 : D (mm)  
円柱の長さ : H (mm)

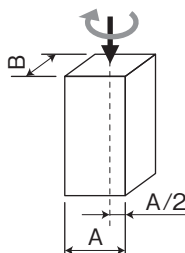


#### (3) 角柱の慣性モーメント1

※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・m<sup>2</sup>)  
角柱の質量 : M (kg)  
角柱の1辺 : A (mm)  
角柱の1辺 : B (mm)



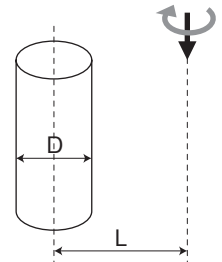
### 2. 物体の中心が回転軸からオフセットしている場合

#### (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

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

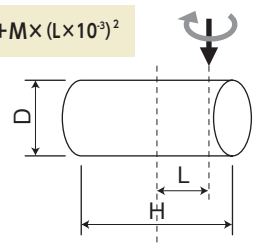
円柱の慣性モーメント : J (kg・m<sup>2</sup>)  
円柱の質量 : M (kg)  
円柱の直径 : D (mm)  
回転軸から中心までの距離 : L (mm)



#### (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・m<sup>2</sup>)  
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)

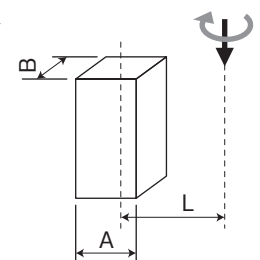


#### (6) 角柱の慣性モーメント2

※角柱の高さに関わらず（四方形の板）、同一の式を適用可

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

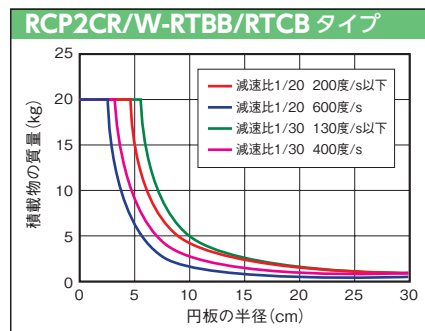
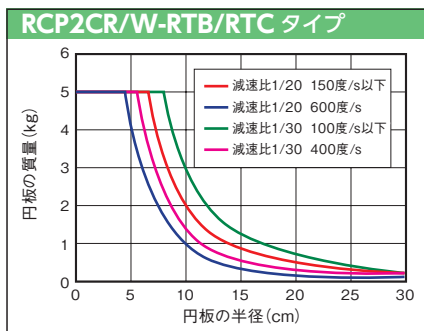
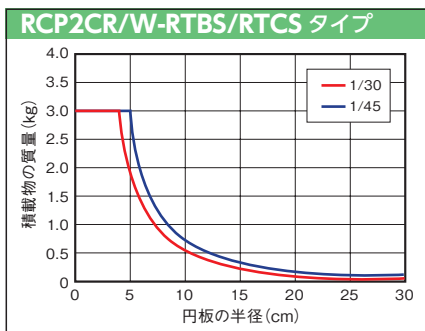
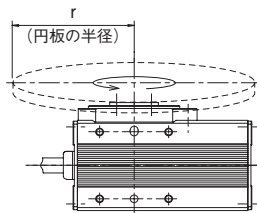
角柱の慣性モーメント : J (kg・m<sup>2</sup>)  
角柱の質量 : M (kg)  
角柱の1辺 : A (mm)  
角柱の1辺 : B (mm)  
回転軸から中心までの距離 : L (mm)



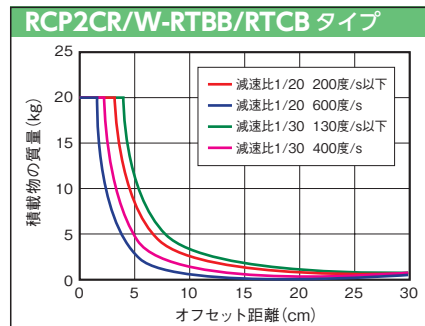
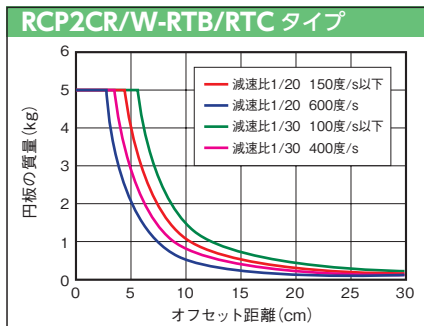
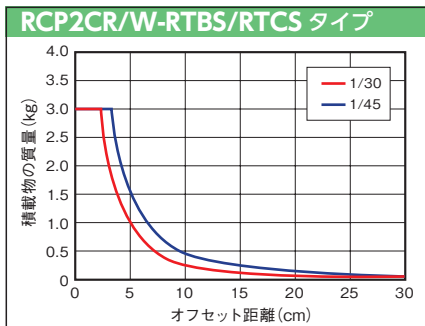
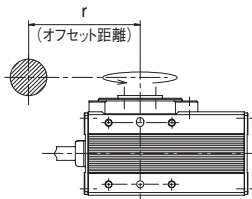


## ■ 積載物形状と質量の目安

### 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。

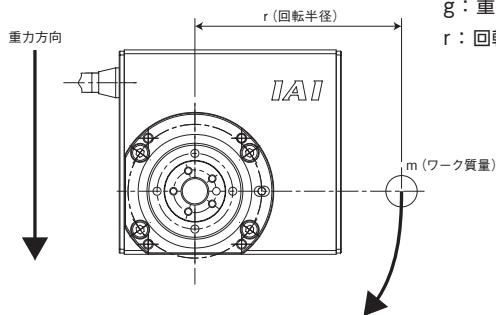
$$\Delta T = (T_{\max} - Wg) \dots\dots ② \quad T_{\max} : \text{出力軸最大トルク [N}\cdot\text{m]}$$

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

m : ワーク質量 [kg]

g : 重力加速度 [m/s<sup>2</sup>]

r : 回転半径 [m]



機種	減速比	最大トルク
RCP2CR/W-RTBS, RCP2CR/W-RTCS	1/30	0.24
	1/45	0.36
RCP2CR/W-RTB, RCP2CR/W-RTC	1/20	1.1
	1/30	1.7
RCP2CR/W-RTBB, RCP2CR/W-RTCB	1/20	3.0
	1/30	4.6

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。

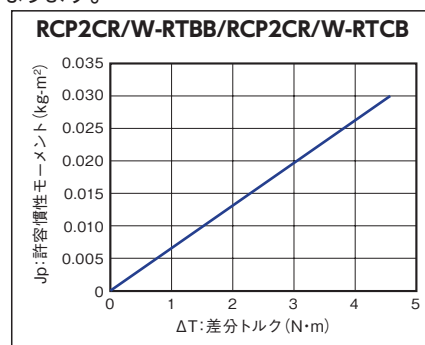
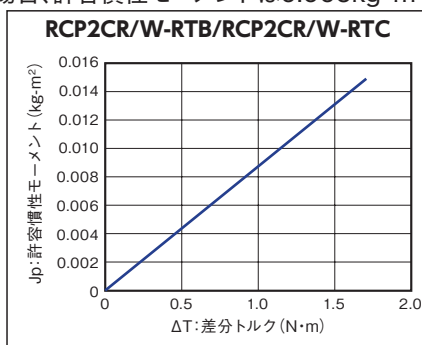
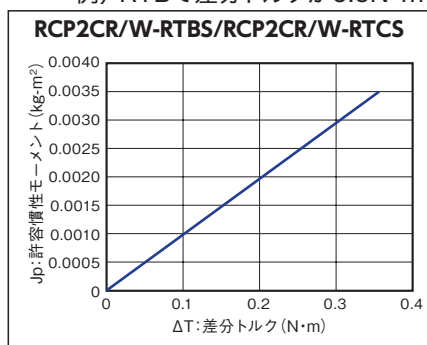
$\Delta T \leq 0$  …… 使用できません。高トルクの機種への変更もしくは質量、回転半径を小さくする必要があります。

$\Delta T > 0$  …… 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 ( $\Delta T$ ) 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・m<sup>2</sup>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。

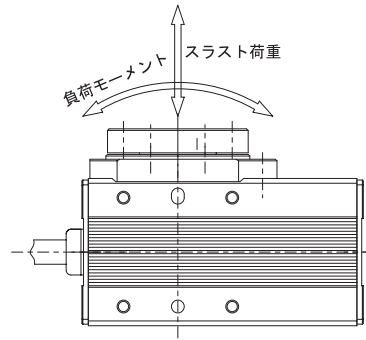
(高トルクの機種への変更もしくは質量、回転半径を小さくする必要があります。)

## 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。



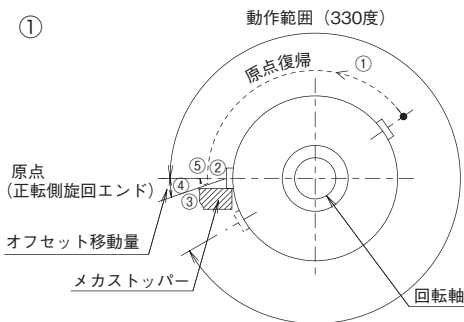
## ■RCP2ロータリータイプの原点に関する注意点

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。

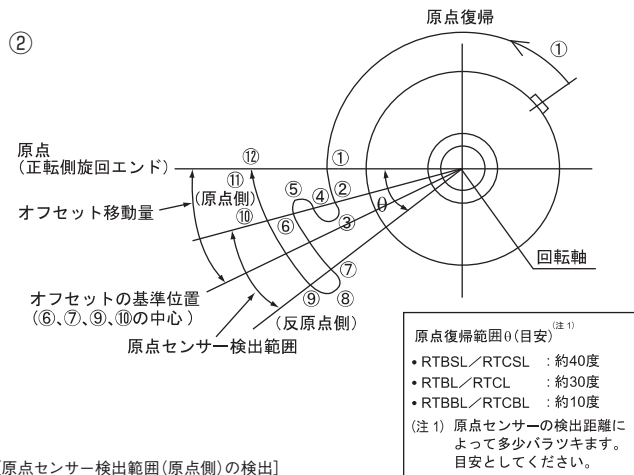
どちらも原点位置は共通ですが、原点復帰動作および動作（回転）方向を変更する場合に下記の点についてご注意ください。

		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 RCON  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		
DD/DDA(CR)(W)全機種	AI	SCON-CB/CGB RCON  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

※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。

# 選定のポイント



## 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

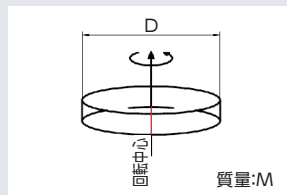
次の3点について、実際に使用する条件が製品の許容値以下かを確認します。

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

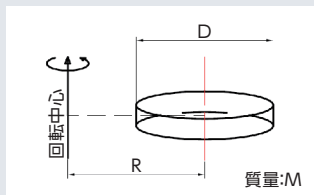
負荷条件の計算は、アクチュエーターに搭載する物の負荷イナーシャを算出し、DDモーター選定ソフトにてご確認ください。  
次に代表的な形状の負荷イナーシャ計算式を掲載しますので参考にしてください。

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>

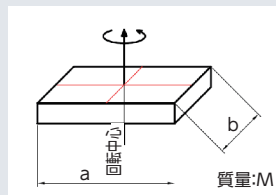
$$J = 1/8 \times M \times D^2$$



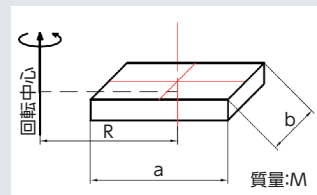
$$J = M \times R^2 + 1/8 \times M \times D^2$$



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



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



### 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。

#### DDACR/DDW/DDA-LH18C

負荷イナーシャ下限[kg・m <sup>2</sup> ]	0	0.005	0.01	0.02	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 <sup>2</sup> ]	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。

## ■ コントローラについて

- SCON-CBで動作する場合、回生抵抗ユニットLH18□は2個必要です。
- XSELコントローラで動作する場合、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コントローラにダイレクトドライブモーターを複数台接続する場合、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。

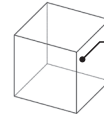
# 選定のポイント



## クリーン度規格について

クリーン度はクリーンルーム内の清浄度を示す指標であり、「一定の体積中の基準の大きさ以上の塵埃の数量」で示されます。規格の原本は1963年のアメリカ連邦規格Federal Standard209です。この規格は1992年に改定されたFed.Std209Eが最新になっていますが、ISO14644-1成立(1999年)に伴い、2001年に廃止されました。またそのほか、日本工業規格JIS B 9920も、2002年にISOと完全に同一の形に改訂されました。ただし、現場レベルではアメリカ連邦規格Fed.Std209Dによる「クラス1000」という表現やそれを準ずる形で「0.1μmクラス100」という通称が多く用いられています。

No.	規格名	クラス名	対象粒径	基準体積	備考
1	Fed.Std.209D	クラス1,10,100...10万	0.5μm	1ft <sup>3</sup>	1963年に制定。2001年に廃止
2	ISO14644-1	クラス1~9	0.1μm	1m <sup>3</sup>	1999年に制定



規定の大きさの空間(1m<sup>3</sup>, 1ft<sup>3</sup>)に対象粒径の塵埃がいくつ存在するかを規定

### <クリーン度規格>

クリーン度規格について、以下の表にまとめます。

#### 1. Fed.Std.209D

対象粒径 クラス基準	0.5μm以上 1ft <sup>3</sup> の粒子数			
	測定粒径 [個/ft <sup>3</sup> (個/m <sup>3</sup> )]			
クラス	0.1μm	0.2μm	0.3μm	5μm
クラス1	35	7.5	3	1 (35)
クラス10	350	75	30	10 (353)
クラス100		750	300	100 (3530)
クラス1000				1,000 (35,300)
クラス10000				10,000 (353,000)
クラス100000				100,000 (3,530,000)

#### 2. ISO 14644-1

対象粒径 クラス基準	0.1μm 1m <sup>3</sup> の粒子数のべき乗				
	上限濃度 [個/m <sup>3</sup> ]				
クラス	0.1μm	0.2μm	0.3μm	0.5μm	1μm
クラス1	10	2			
(クラス1.5)	32				
クラス2	100	24	10	4	
(クラス2.5)	316				
クラス3	1,000	237	102	35	8
(クラス3.5)	3,160				
クラス4	10,000	2,370	1,020	352	83
(クラス4.5)	31,600				
クラス5	100,000	23,700	10,200	3,520	832
クラス6	1,000,000	237,000	102,000	35,200	8,320
クラス7				352,000	83,200
クラス8				3,520,000	832,000
クラス9				35,200,000	8,320,000

※網掛け部は対象粒径

表 規格対応表

規格名称	IAI規格	Fed.Std.209D	ISO 14644-1
クリーン度クラスの対応			クラス1 (クラス1.5)
			クラス2 (クラス2.5)
	クラス10		クラス3 (クラス3.5)
	クラス100	クラス1	クラス4 (クラス4.5)
		クラス10	クラス5
		クラス100	クラス6
		クラス1000	クラス7
		クラス10000	クラス8
		クラス100000	

←赤字はアイエイアイにおけるクリーン度細小型のみクラス100 (ISOクラス3.5) その他クラス10 (ISOクラス2.5)

※クラスについては、以下の式で規定される

$$C_n = 10^v \times \left( \frac{0.1}{D} \right)^{208}$$

Cn: 粒径以上の上限濃度 (個/m<sup>3</sup>)

N: 清浄度クラス

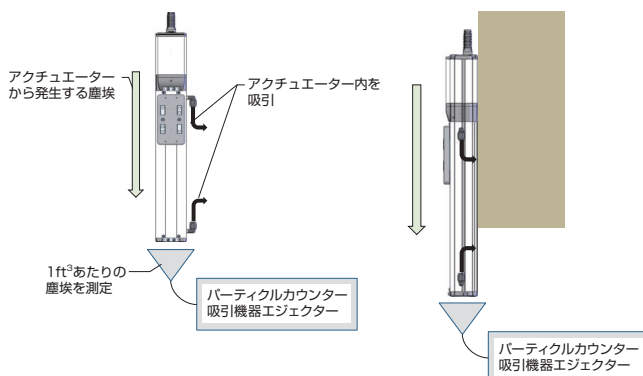
⇒ 中間域の清浄度クラスは1.1~8.9まで0.1刻みで規定

D: 粒径 [μm]

### <アイエイアイにおけるクリーン度測定方法>

#### ▼単軸アクチュエーター

垂直設置にて測定し、1ft<sup>3</sup>あたりの塵埃の量を3回計測し、その最大値をクリーン度としています。

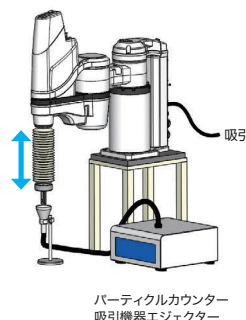


#### ▼スカラロボット (IXA)

下記動作条件を基に1m<sup>3</sup>あたりの塵埃の量を測定し、その最大値をクリーン度としています。

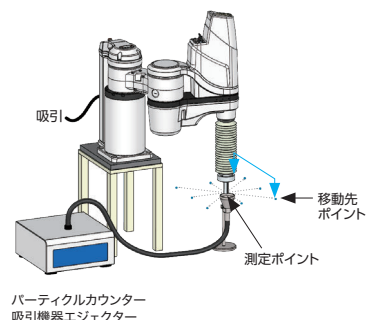
##### ① 垂直動作

上下軸のみ繰返し動作



##### ② パレタイジング動作

発塵測定ポイントを基準に各移動先ポイントに動作





# 選定のポイント



## 保護構造について

保護構造とは、水や人体および固形異物からの保護の度合いのことです。

IEC (International Electrotechnical Commission)、

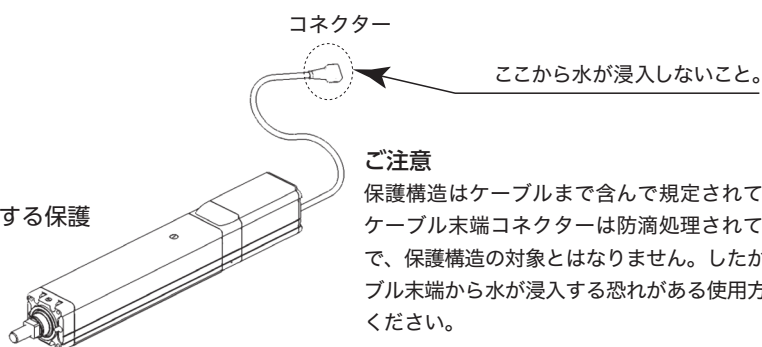
JIS (日本工業規格) およびJEMA (日本電機工業会) の規格に基づいて以下のように表示してあります。

### IEC規格

IP

第2示性数字  
水の浸入に対する保護

第1示性数字  
人体および固形異物に対する保護




### ■ 第1示性数字で示す保護の程度

第1示性数字	内容
0	無保護のもの。
1	人の手などが内部の充電部に接触しない (φ50mm)。 φ50
2	指先などが内部の充電部に接触しない (φ12mm)。 φ12
3	直径または厚さ2.5mmを超える工具、ワイヤーなどの固形物が侵入しない。 厚さ2.5
4	直径または厚さ1.0mmを超える工具、ワイヤーなどの固形物が侵入しない。 厚さ1.0
5	動作に影響を及ぼす以上の粉じんが内部に侵入しない。 粉じんが内部に侵入しない。
6	粉じんが内部に侵入しない。(完全に防止する) 粉じんが内部に侵入しない。(完全に防止する)

### ■ 第2示性数字で示す保護の程度

第2示性数字	JIS規格	内容
0		無保護のもの。
1	防滴形	鉛直から落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。 鉛直から落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。
2	防滴II形	鉛直から15°の範囲で落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。 鉛直から15°の範囲で落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。
3	防雨形	鉛直から60°の範囲で落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。 鉛直から60°の範囲で落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。
4	防沫形	いかなる方向からの水の飛沫を受けても有害な影響を受けない。 いかなる方向からの水の飛沫を受けても有害な影響を受けない。
5	防噴流形	いかなる方向からの水の直接噴流を受けても有害な影響を受けない。 いかなる方向からの水の直接噴流を受けても有害な影響を受けない。
6	耐水形	いかなる方向からの水の直接噴流を受けても内部に水が入らない。 いかなる方向からの水の直接噴流を受けても内部に水が入らない。
7	防浸形	定められた条件で水中に没しても内部に水が入らない。 定められた条件で水中に没しても内部に水が入らない。
8	水中形	指定圧力の水中に常時没して使用できる。 指定圧力の水中に常時没して使用できる。





アイエイアイ  
総合カタログ  
2022

7

# 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。

 <b>危険</b>	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。
 <b>警告</b>	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。
 <b>注意</b>	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。
 <b>お願い</b>	傷害の可能性はないが、当該製品を適切に使用するために守っていただきたい内容です。

当該製品は、一般産業機械用部品として、設計、製造されたものです。

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

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

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

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

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

## 危険

### 全般

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

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

### 設置

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

### 運転

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

### 保守、点検、修理

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

 警告

## 全般

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

## 設置

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

## 運転

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

## 保守、点検、修理

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

## 廃棄

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



# 注意事項

## ⚠ 注意

### 設置

- 大きな熱源からの放射熱があたる場所や、周囲温度が 0 ~ 40° C の範囲を超える場所での使用は行わないでください。製品寿命低下の原因となります。
- 直射日光(紫外線)のあたる場所、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/s<sup>2</sup> 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、スライダーやロッド、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	7-69
2. 加速度／減速度	7-69
3. デューティー比	7-70
4. すべりネジ仕様の製品について	7-70
5. 原点	7-70
6. エンコーダー種類	7-70
7. エンコーダーパルス数	7-71
8. モーター	7-71
9. 取付け姿勢	7-71
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション	7-72
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント	7-72
12. 張出し負荷長	7-72
13. 寿命	7-73
14. 本体精度	7-73
15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)	7-73
16. 垂直設置での使用について	7-73
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	7-74
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて	7-74
19. 海外規格への対応について	7-74

## 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

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

## 2. 加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。両方ともプログラム上では「G」で指定します（1G≒9807mm/s<sup>2</sup>）。

※ロータリーは1G≒9807度/s<sup>2</sup>

### ご注意ください

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

## 3. デューティー比

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

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

### 〈パルスモーター〉

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

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

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

### 〈サーボモーター〉

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

## 4. すべりネジ仕様の製品について

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

### ご注意ください

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

## 5. 原点

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

### ご注意ください

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

## 6. エンコーダの種類

アクチュエーターに搭載されるエンコーダは、以下の4種類があります。

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

### ご注意ください

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

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

## 7. エンコーダーパルス数

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

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

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

### ご注意ください

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

## 8. モーター

シリーズによって使用しているモーターが異なります。

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

### ご注意ください

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

## 9. 取付け姿勢

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

## 10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション

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

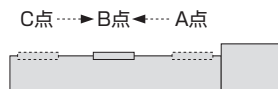
### 〈繰返し位置決め精度〉

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



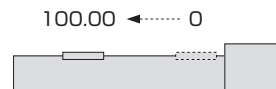
### 〈ロストモーション〉

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



### 〈絶対位置決め精度〉

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



### ご注意ください

下記に示す条件下での精度は「繰返し位置決め精度」では保証されません。

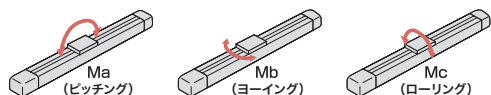
- ① 繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
- ② ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
- ③ ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
- ④ 周囲温度環境が著しく変化する場合。
- ⑤ アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
- ⑥ 動作中に負荷条件が変動する場合。

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

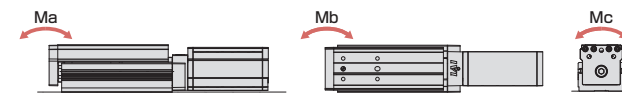
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した\*場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-235ページの技術資料をご参照ください。

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

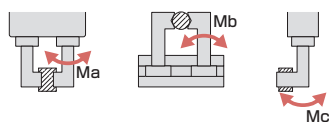
### 〈スライダータイプモーメント方向〉



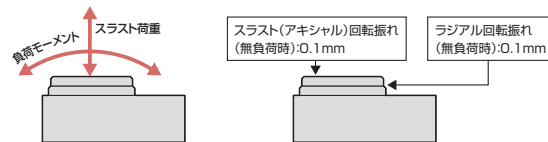
### 〈テーブルタイプモーメント方向〉



### 〈グリッパータイプモーメント方向〉

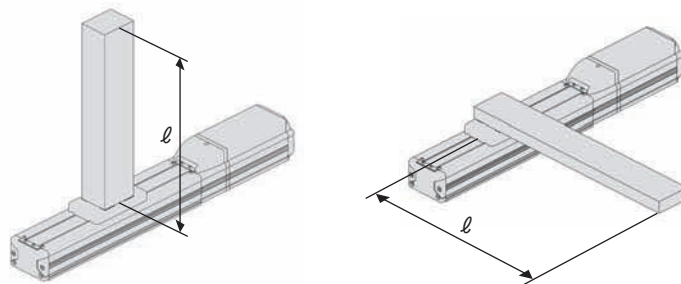


### 〈ロータリータイプモーメント方向〉



## 12. 張出し負荷長 ( $\ell$ )

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





## 13. 寿命

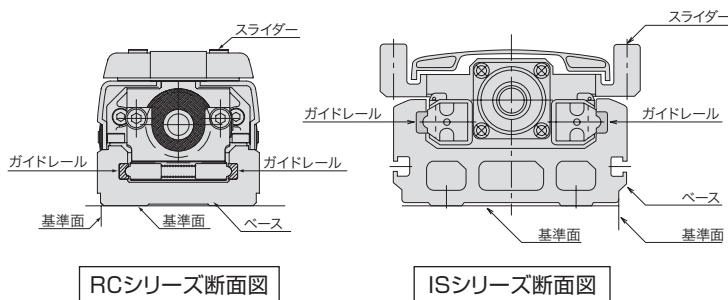
アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品(ガイド、ボールネジ、モーターなど)の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。

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

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

## 14. 本体精度

スライダ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。

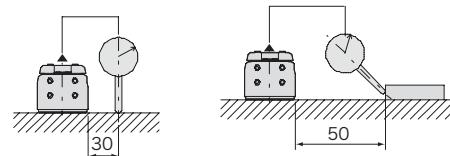


フレーム取付け時の平行度(平滑面上※1に固定した場合)

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

※1 平面度0.05mm以下。

## 15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)

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

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

### ご注意ください

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

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

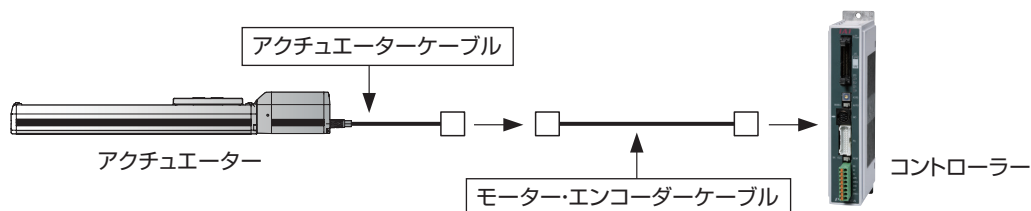
## 16. 垂直設置での使用について

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



## 17. アクチュエーターケーブル/モーター・エンコーダーケーブル

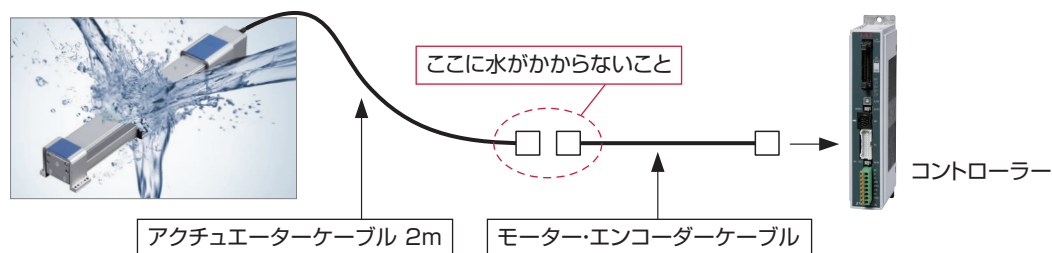
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



アクチュエーターケーブルのコネクターとコントローラーを接続するケーブルが、モーター・エンコーダーケーブルになります。モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターの種類によって、モーターケーブルとエンコーダーケーブルが分かれている機種とモーターケーブルとエンコーダーケーブルが一体となったケーブルを使用する機種があります。またケーブルの種類として標準仕様と耐屈曲性に優れたロボットケーブル仕様があります。ケーブルペアの中を通す場合は必ずロボットケーブル仕様をご使用いただき、各ケーブルの最小曲げR以上でご使用ください(最小曲げRは各ケーブルの掲載ページに記載されています)。機種ごとのケーブル型式を確認する場合は、7-727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是避けてください。



## 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

クリーン

防塵防滴




オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

# クリーン仕様

## スライダタイプ





### パルスモーター

RCP6CR/RCP6SCR-SA4C	7-81	
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C	7-85	
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C	7-89	
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C	7-93	
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C	7-97	
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C	7-101	
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C	7-105	
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C	7-109	
RCP4CR-SA3C	7-113	
RCP4CR-SA5C	7-117	


### サーボモーター 24V

RCACR-SA4C	7-123	
RCACR-SA5C	7-127	
RCACR-SA6C	7-131	


### サーボモーター 200V

RCS4CR-SA4C	7-137	
RCS4CR-SA6C	7-141	
RCS4CR-SA7C	7-145	
RCS4CR-SA8C	7-149	
RCS4CR-WSA10C	7-153	
RCS4CR-WSA12C	7-157	
RCS4CR-WSA14C	7-161	
RCS4CR-WSA16C	7-165	
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	7-169	
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	7-173	

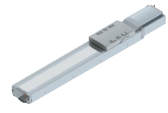
### サーボモーター 200V (高性能タイプ)

ISDBCR/ISPDBCR-S	7-179	
ISDBCR/ISPDBCR-M-100	7-183	
ISDBCR/ISPDBCR-M-200	7-187	
ISDBCR/ISPDBCR-MX-200	7-191	
ISDBCR/ISPDBCR-L-200	7-195	
ISDBCR/ISPDBCR-L-400	7-199	
ISDBCR/ISPDBCR-LX-200	7-203	
ISDBCR/ISPDBCR-LX-400	7-207	

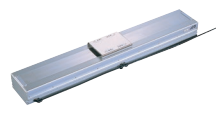
### サーボモーター 200V (静電気対策タイプ)

ISDBCR/ISPDBCR-S-□□□-ESD	7-211	
ISDBCR/ISPDBCR-M-□□□-ESD	7-215	
ISDBCR/ISPDBCR-L-□□□-ESD	7-219	

### サーボモーター 200V (高剛性タイプ)

SSPDACR-S-200	7-225	
SSPDACR-M-400	7-229	
SSPDACR-L-750	7-233	

### サーボモーター 200V (標準タイプ)

ISDACR/ISPDACR-W-600	7-239	
ISDACR/ISPDACR-W-750	7-243	
ISDACR/ISPDACR-WX-600	7-247	
ISDACR/ISPDACR-WX-750	7-251	

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

## ロッドタイプ

### サーボモーター 24V

RCA2CR-RN3NB	7-257
RCA2CR-RP3NB	7-259
RCA2CR-GS3NB	7-261
RCA2CR-GD3NB	7-265
RCA2CR-SD3NB	7-269
RCA2CR-RN4NB	7-273
RCA2CR-RP4NB	7-275
RCA2CR-GS4NB	7-277
RCA2CR-GD4NB	7-281
RCA2CR-SD4NB	7-285



### サーボモーター 200V

RCS2CR-RN5NB	7-291
RCS2CR-RP5NB	7-293
RCS2CR-GS5NB	7-295
RCS2CR-GD5NB	7-299
RCS2CR-SD5NB	7-303



## グリッパタイプ

### パルスモーター

RCP2CR-GRSS	7-309
RCP2CR-GRS	7-315
RCP2CR-GRM	7-319
RCP2CR-GRLS	7-313
RCP2CR-GR3SS	7-323
RCP2CR-GR3SM	7-327



## ロータリータイプ

### パルスモーター

RCP2CR-RTBS/RTBSL	7-333
RCP2CR-RTB/RTBL	7-337
RCP2CR-RTBB/RTBBL	7-341
RCP2CR-RTCS/RTCSL	7-345
RCP2CR-RTC/RTCL	7-349
RCP2CR-RTCB/RTCBL	7-353



### ダイレクトドライブモーター

DDACR-LT18C	7-357
DDACR-LH18C	7-361



## スカラロボット

### パルスモーター パワーコンスカラ

IXP-3C3515/4C3515	7-367
IXP-3C4515/4C4515	7-373
IXP-3C5520/4C5520	7-379
IXP-3C6520/4C6520	7-385



### サーボモーター 200V

IXA-4NSC3015	7-391
IXA-4NSC4518/4NSC4533	7-395
IXA-4NSC6018/4NSC6033	7-401



注意事項

7-407

オプション

7-409

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

## 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/clean.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
クリーン仕様	RCP2CR-SA5	2015 総合カタログ	—
	RCP2CR-SA6		
	RCP2CR-SA7		
	RCP2CR-SS7C	2016総合カタログ	—
	RCP2CR-SS8C		
	RCP2CR-HS8C		
	RCACR-SA5D		
	RCACR-SA6D		
	RCS2CR-SS7C		
	RCS2CR-SA5D		
	RCS2CR-SA6D		
	DDCR-LT18C		
	DDCR-LH18C		
	RCP5CR-SA4C	2017総合カタログ	○
	RCP5CR-SA6C		
	RCP5CR-SA7C		
	RCP4CR-SA6C	2018総合カタログ	○
	RCP4CR-SA7C		
	RCS2CR-SA4C		
	RCS2CR-SA5C		
	RCS2CR-SA6C	2021総合カタログ	○
	RCS2CR-SA7C		
	IX-NNC1205		
	IX-NNC1505		
	IX-NNC1805		
	IX-NNC2515H		
	IX-NNC3515H		
	IX-NNC50 □□ H		
	IX-NNC60 □□ H		
	IX-NNC70 □□ H		
IX-NNC80 □□ H			

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン／資料

ケーブル型式  
一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン




防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表



# スライダー RCP6 / RCP4

パルスモーター			
RCP6CR RCP6SCR RCP4CR	スライダー	RCP6CR/RCP6SCR-SA4C <b>7-81</b>	
		RCP6CR/RCP6SCR-SA6C <b>7-85</b>	
		RCP6CR/RCP6SCR-SA7C <b>7-89</b>	
		RCP6CR/RCP6SCR-SA8C <b>7-93</b>	
	ワイドスライダー	RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C <b>7-97</b>	
		RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C <b>7-101</b>	
		RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C <b>7-105</b>	
	スライダー	RCP4CR-SA3C <b>7-113</b>	
		RCP4CR-SA5C <b>7-117</b>	

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR  
RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# RCP6CR-SA4C

# RCP6SCR-SA4C

±10μm  
標準

±5μm  
高精度  
オプション設定

クリーン

バッテリー  
レスアップ

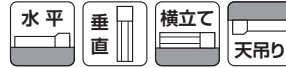
モーター  
ストレート

本体幅  
**40mm**

**24v**  
パルス  
モーター

### 型式項目

	<b>SA4C</b>	<b>WA</b>	<b>35P</b>					
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
RCP6CR RCP6SCR	コントローラー別置 コントローラー内蔵	WA   バッテリーレスアップ	35P   パルスモーター 35□サイズ	16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50   50mm 500   500mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	<b>B</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	7-409	-
指定グリース塗布仕様	<b>G3/G4</b>	7-411	-
高精度仕様 (注1)	<b>HPR</b>	7-411	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	<b>VR</b>	7-415	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	<b>W</b>	7-415	-

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

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA4C			RCP6SCR-SA4C		
		P3	P5	SE	P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-	-	-	-
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-	-	-	-

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

選定上の注意

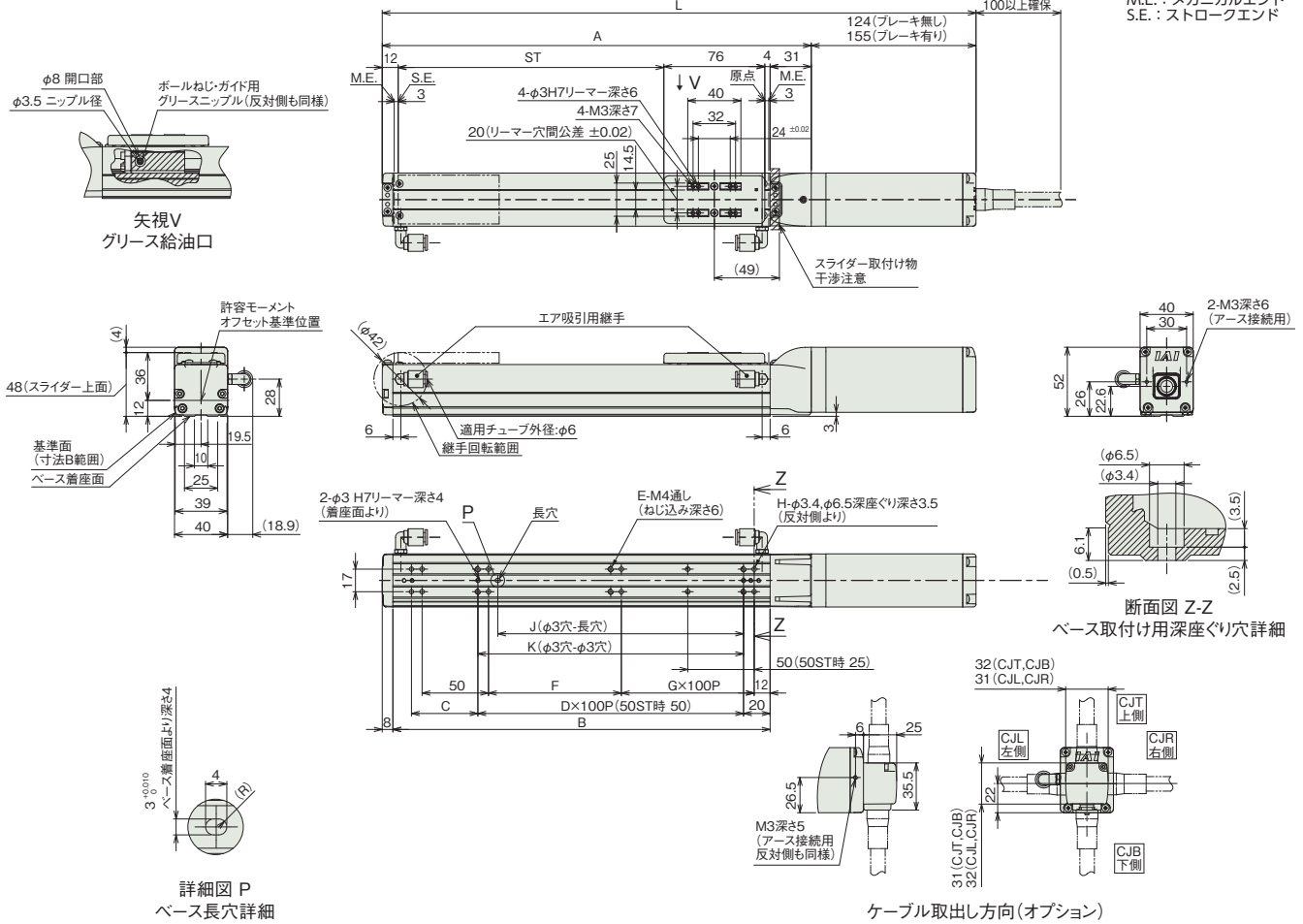
- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。



## ■RCP6CR-SA4C

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

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



## ■ストローク別寸法

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

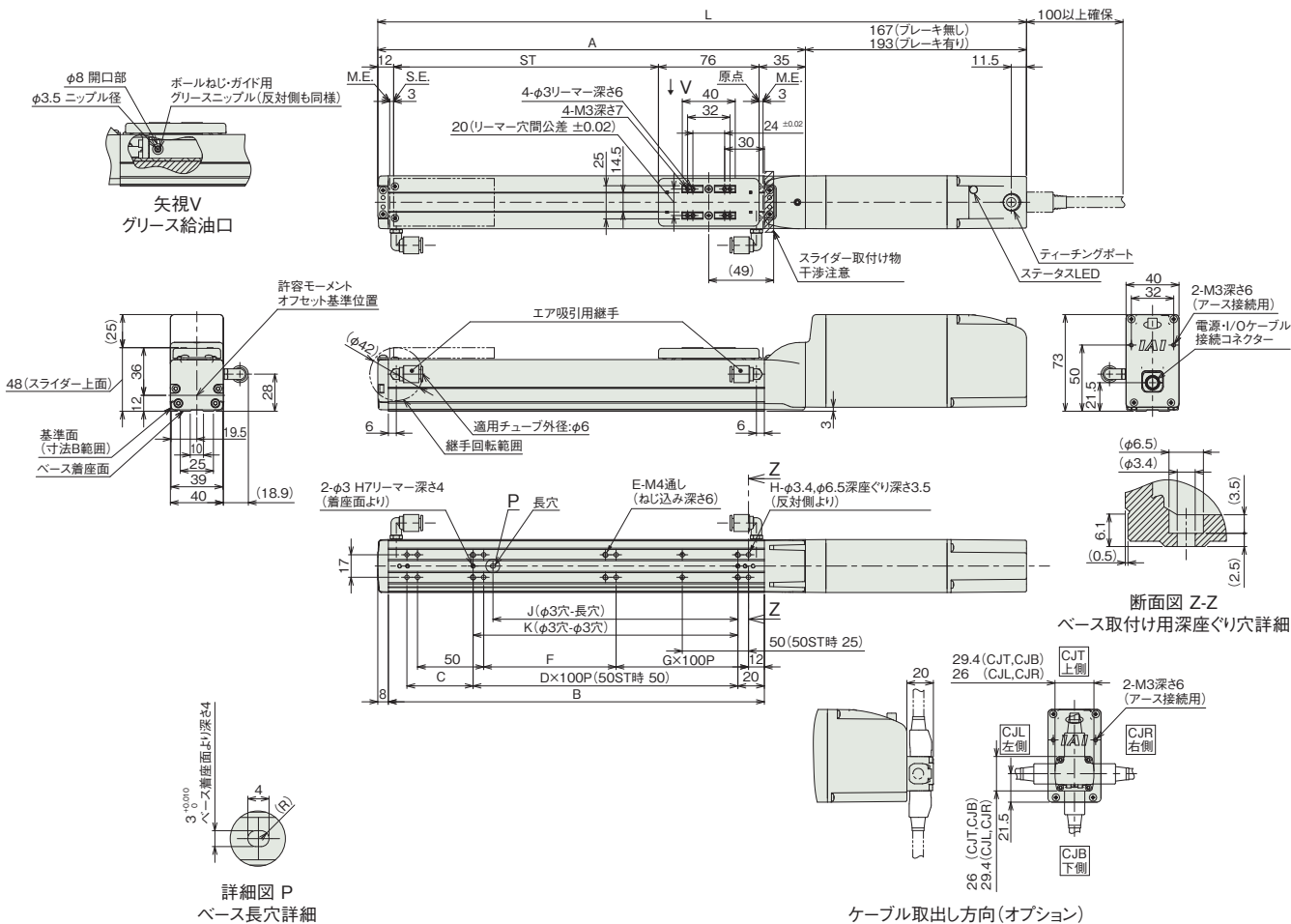
## ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9
	ブレーキ有り	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1

■RCP6SCR-SA4C

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

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



■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.1	2.1
	ブレーキ有り	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
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。  
(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

クリーン

防塵防滴

オプション  
資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# RCP6CR-SA6C

# RCP6SCR-SA6C

±10μm  
標準

±5μm  
高精度  
オプション設定

クリーン

バッテリー  
レスアップ

モーター  
ストレート

本体幅  
**60mm**

**24v**  
パルス  
モーター

### 型式項目

SA6C		WA		42P						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション		
RCP6CR コントローラー別置		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	50   50mm 800   800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m	下記オプション 価格表参照		
RCP6SCR コントローラー内蔵						P5 RCON RSEL	X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル			
						RCP6S SE SIOタイプ				



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	<b>B</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	7-409	-
指定グリース塗布仕様	<b>G3/G4</b>	7-411	-
高精度仕様 (注1)	<b>HPR</b>	7-411	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	<b>VR</b>	7-415	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	<b>W</b>	7-415	-

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

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA6C		RCP6SCR-SA6C
		P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-

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

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。



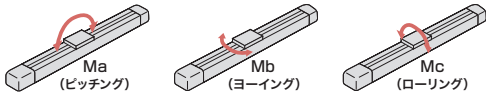
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	28	32	40
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	14	20	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1440	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.3	0.3
垂直	最高加減速度(G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1	2.5	6	16
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	0.75	2	5	10
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1280	900	450	225	
	最低速度(mm/s)	25	15	8	4	
	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
押し付け	押し付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
クリーンルーム仕様	押し付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	パキューム量(NL/min)	100	70	30	15	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	1	2.5	6	16	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10		
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm 【±0.005mm】		
ロストモーション	0.1mm以下		
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理		
リニアガイド	直動無限循環型		
	Ma	48.5 N・m	
	Mb	69.3 N・m	
静的許容モーメント	Mc	103 N・m	
	Ma	11.6 N・m	
	Mb	16.6 N・m	
動的許容モーメント(注4)	Mc	24.6 N・m	
	Ma	11.6 N・m	
	Mb	16.6 N・m	
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級	IP20		
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>		
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3) 【 】内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。  
 (注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

スライダータイプモーメント方向



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

高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

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

リード12

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

リード6

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

リード3

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

高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

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

リード12

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

リード6

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

リード3

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

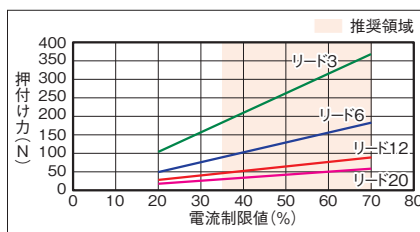
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押し付け力と電流制限値の相関図



選定  
注意事項  
非掲載機種  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式(一覧表)

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBC/CR  
ISPDBC/CR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

## 寸法図

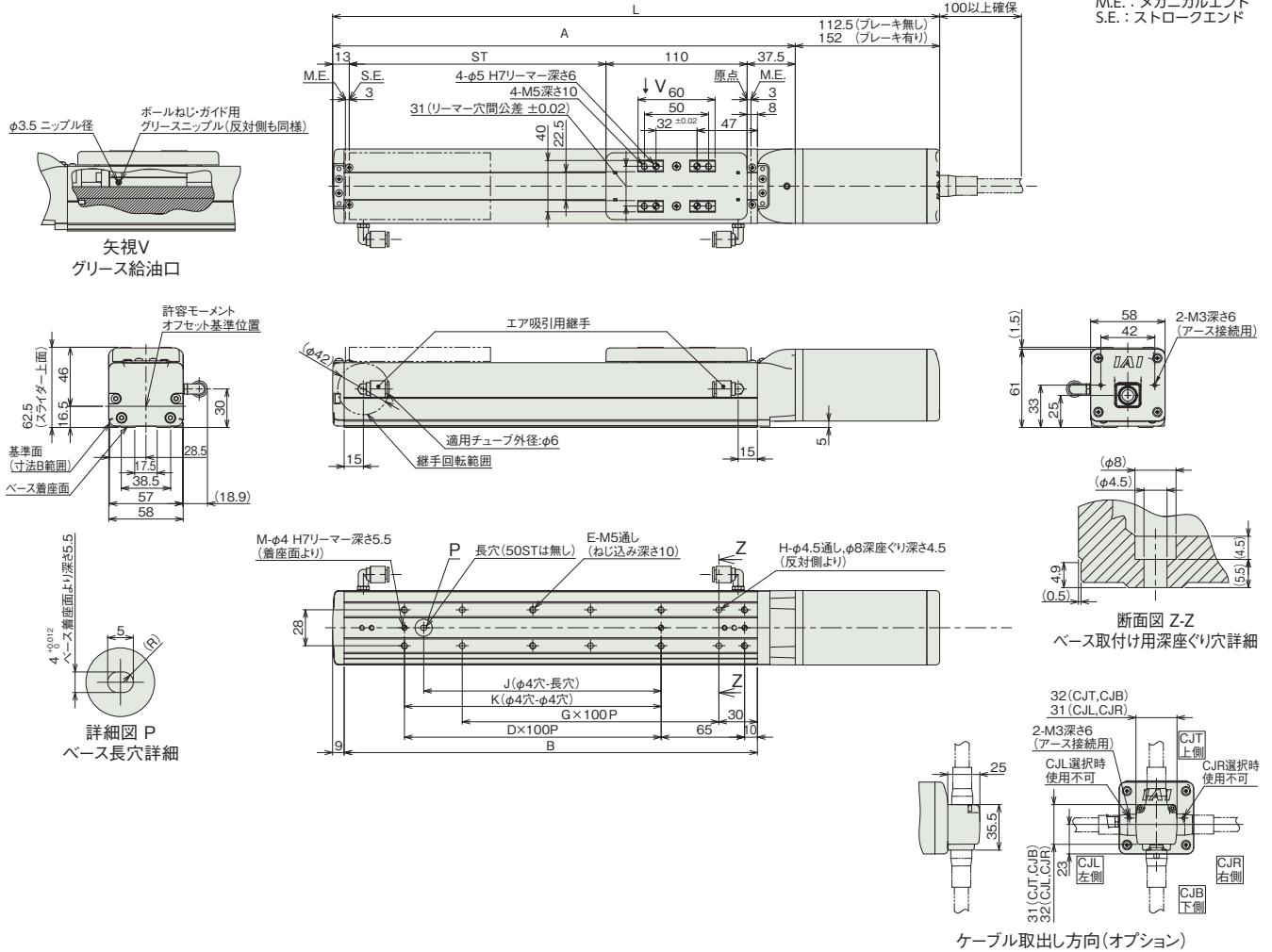
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6CR-SA6C

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

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



### ■ストローク別寸法

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

### ■ストローク別質量

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

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

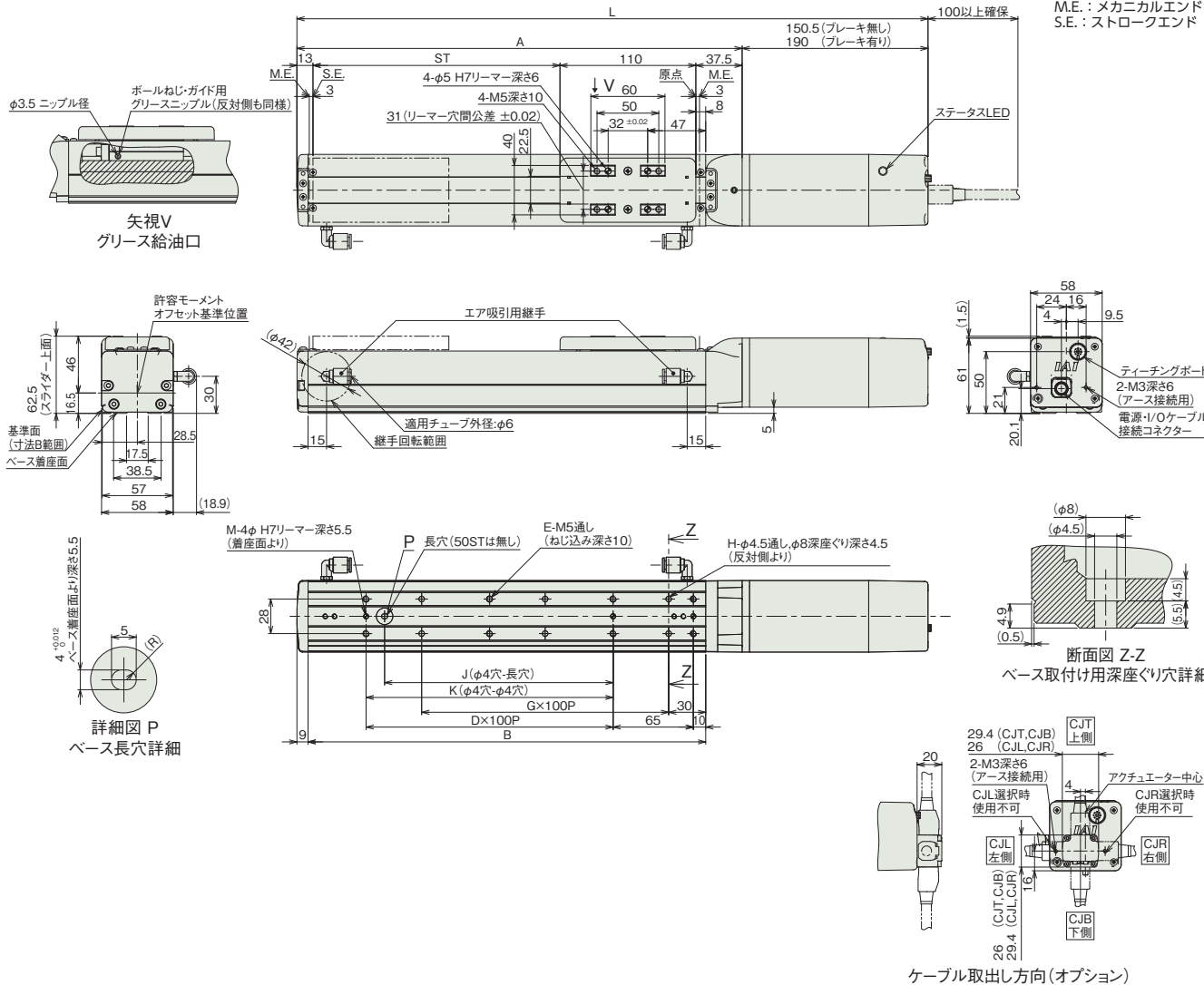
防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覽表

■RCP6SCR-SA6C

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



選定  
注意事項  
非掲載機種  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

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

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
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は、8-177ページをご確認ください。

RCP6CR/  
RCP6SCR  
RCP4  
CR  
RCA  
CR  
RCS4  
CR  
RCS2  
CR  
RCS3  
CR  
ISDBCR/  
ISPBCR  
SSPDA  
CR  
ISDACR/  
ISPDACR  
RCA2  
CR  
RCS2  
CR  
RCP2  
CR  
DDA  
CR  
IXP  
IXA

# RCP6CR-SA7C

# RCP6SCR-SA7C

±10μm  
標準

±5μm  
高精度  
オプション設定

クリーン

バッテリー  
レスアップ

モーター  
ストレート

本体幅  
**70mm**

**24v**  
パルス  
モーター

### ■型式項目

<b>SA7C</b>		<b>WA</b>		<b>56P</b>						
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
RCP6CR コントローラー別置		WA   バッテリーレスアップ		56P   パルスモーター 56□サイズ		24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	50 ↓ 800   50mm ↓ 800mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立て

天吊り

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	<b>B</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	7-409	-
指定グリース塗布仕様	<b>G3/G4</b>	7-411	-
高精度仕様 (注1)	<b>HPR</b>	7-411	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	<b>VR</b>	7-415	-
ダブルスライダー仕様 (注2)	<b>W</b>	7-415	-

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

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA7C		RCP6SCR-SA7C
		P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P(1m)</b>	-	-	-
	<b>S(3m)</b>	-	-	-
	<b>M(5m)</b>	-	-	-
長さ指定	<b>X06(6m) ~ X10(10m)</b>	-	-	-
	<b>X11(11m) ~ X15(15m)</b>	-	-	-
	<b>X16(16m) ~ X20(20m)</b>	-	-	-
	<b>R01(1m) ~ R03(3m)</b>	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R04(4m) ~ R05(5m)</b>	-	-	-
	<b>R06(6m) ~ R10(10m)</b>	-	-	-
	<b>R11(11m) ~ R15(15m)</b>	-	-	-
	<b>R16(16m) ~ R20(20m)</b>	-	-	-
	<b>R11(11m) ~ R15(15m)</b>	-	-	-
	<b>R16(16m) ~ R20(20m)</b>	-	-	-

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

選定上の  
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

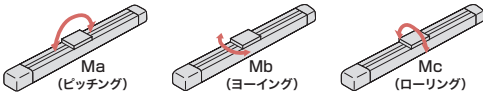
メインスペック

項目	内容	24	16	8	4	
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	37	46	51	55
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	18	35	40	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	980	490	245
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.1
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	8	16	25
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	2	5	10	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	840	490	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	139	209	418	836	
クリーンルーム仕様	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	パキュム量(NL/min)	90	70	40	30	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	3	8	16	25	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 115 N・m
	Mb : 115 N・m
	Mc : 229 N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma : 44.7 N・m
	Mb : 44.7 N・m
	Mc : 89.1 N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

■スライダタイプモーメント方向



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

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード24

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

リード16

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

リード8

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

リード4

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

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード24

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

リード16

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

リード8

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

リード4

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

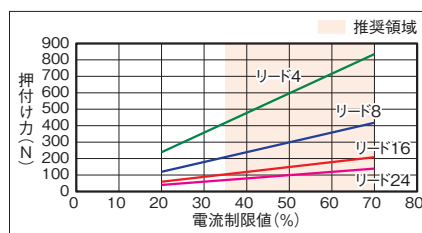
ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

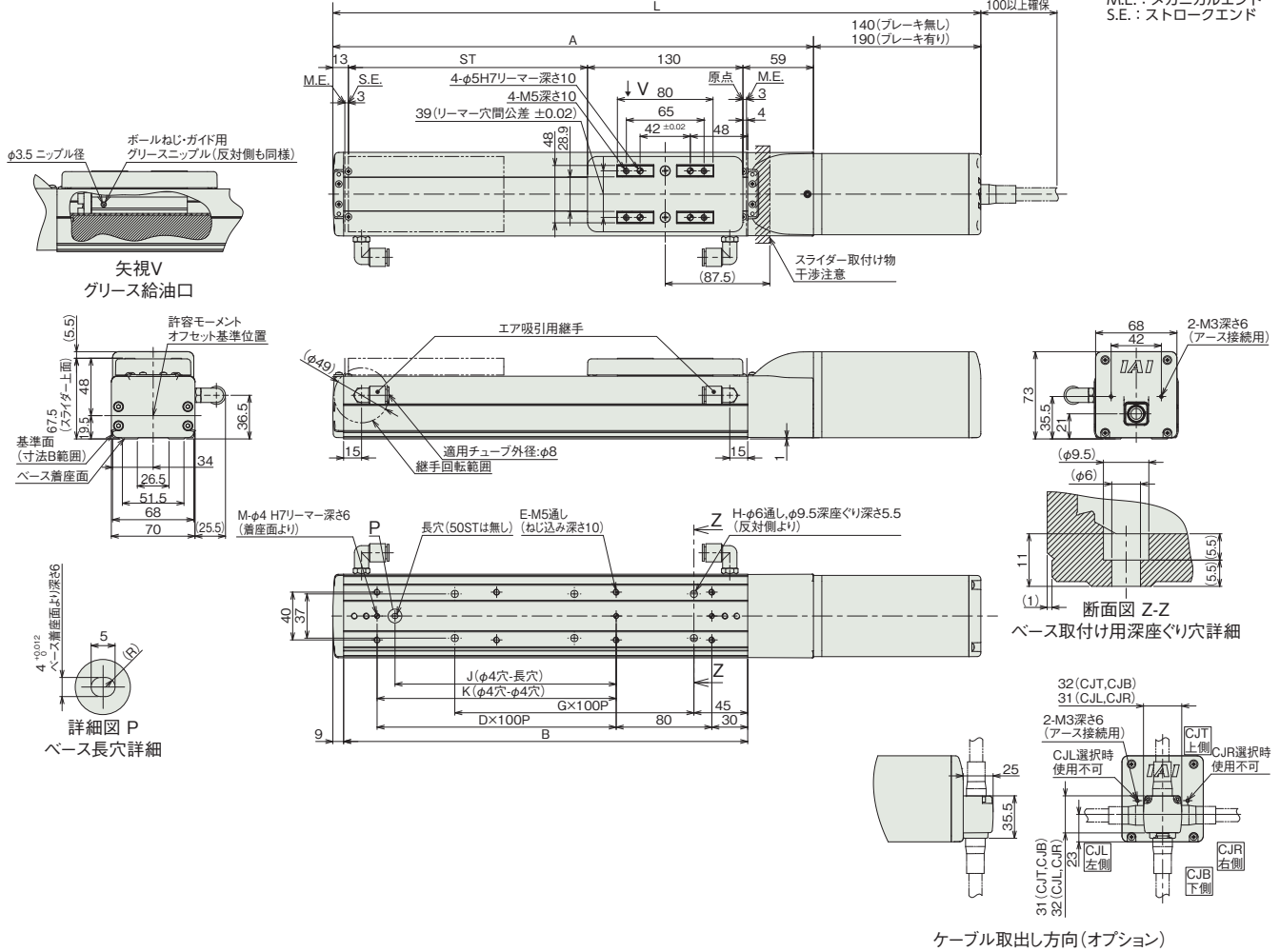
IXP

IXA

### ■RCP6CR-SA7C

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

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



### ■ストローク別寸法

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

### ■ストローク別質量

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

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

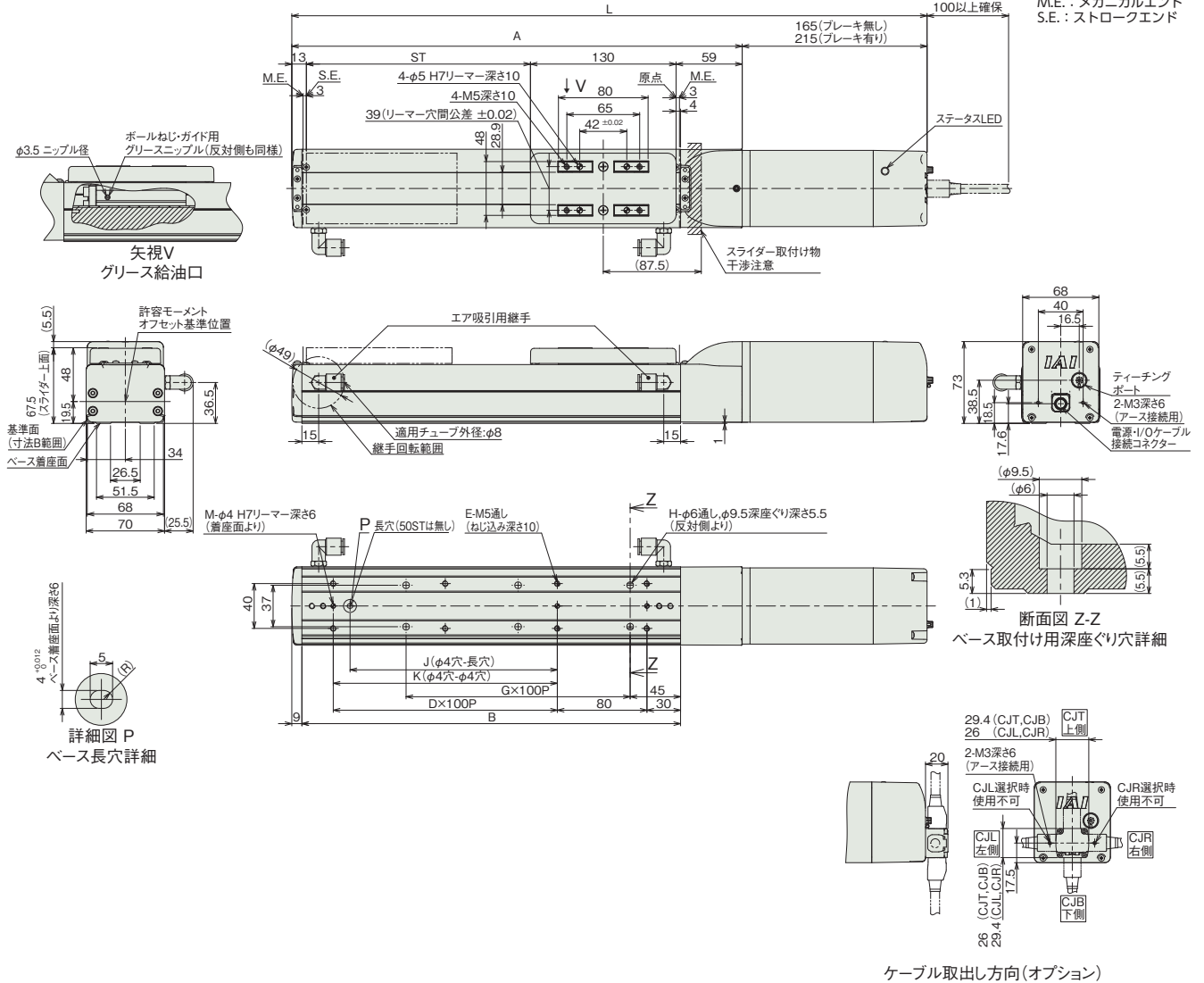
ケーブル型式  
一覽表



■RCP6SCR-SA7C

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

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



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

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

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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					
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は、8-177ページをご確認ください。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# RCP6CR-SA8C

# RCP6SCR-SA8C

±10μm 標準
±5μm 高精度 オプション設定
クリーン
バッテリーレスアプ
モーターストレート
本体幅 90mm
24V パルスモーター

## ■型式項目

SA8C		WA		56SP						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション		
RCP6CR コントローラ別置 RCP6SCR コントローラ内蔵		WA   バッテリーレスアプ	56SP 高推力 パルスモーター 56□サイズ	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 1100 1100mm (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGFB P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

### ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

### オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-409	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-411	-
高精度仕様(注1)	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
ダブルスライダ仕様(注2)	W	7-415	-

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

### ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA8C		RCP6SCR-SA8C
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

選定上の  
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向400mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。
- RCON/RSEL 接続時は、交換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご参照ください。

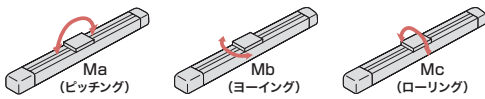
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	28	60	70	80
		最高速度 (mm/s)	1200	1000	500	250
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	38	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.1	0.1	0.7	1
最高加減速度 (G)		1	1	1	1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	4	25	55
		最高速度 (mm/s)	850	800	500	250
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	38	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	159	239	478	956	
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	160	110	60	30	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	4	25	55	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10	
繰返し位置決め精度 (注3)	±0.01mm 【±0.005mm】	
ロストモーション	0.1mm以下	
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma	219 N・m
	Mb	219 N・m
	Mc	414 N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma	77.0 N・m
	Mb	77.0 N・m
	Mc	146 N・m
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP20	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

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

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

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

リード30

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

リード20

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

リード10

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

リード5

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

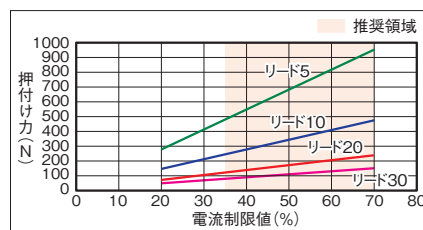
ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

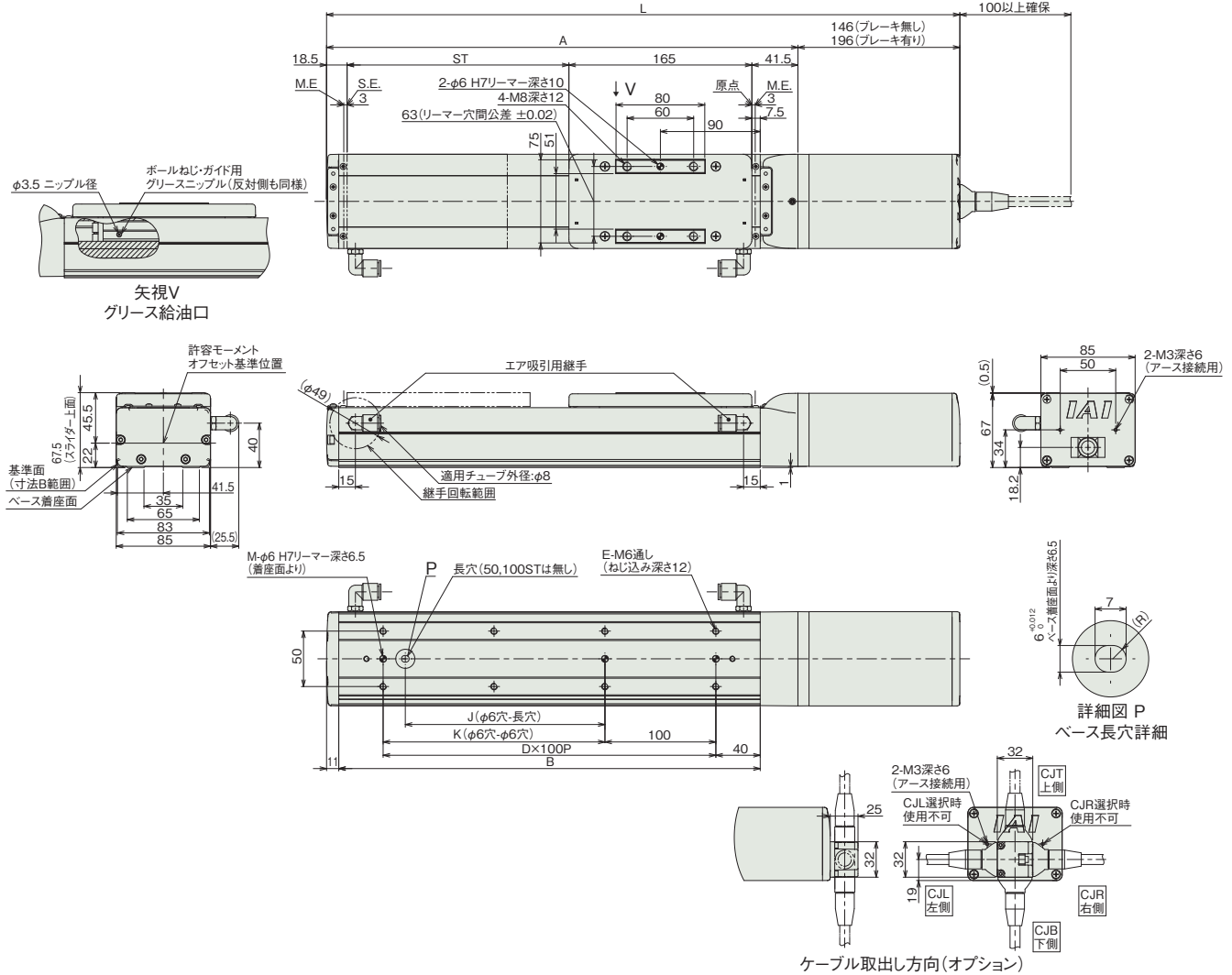
オプション/資料

ケーブル型式

## ■RCP6CR-SA8C

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

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



## ■ストローク別寸法

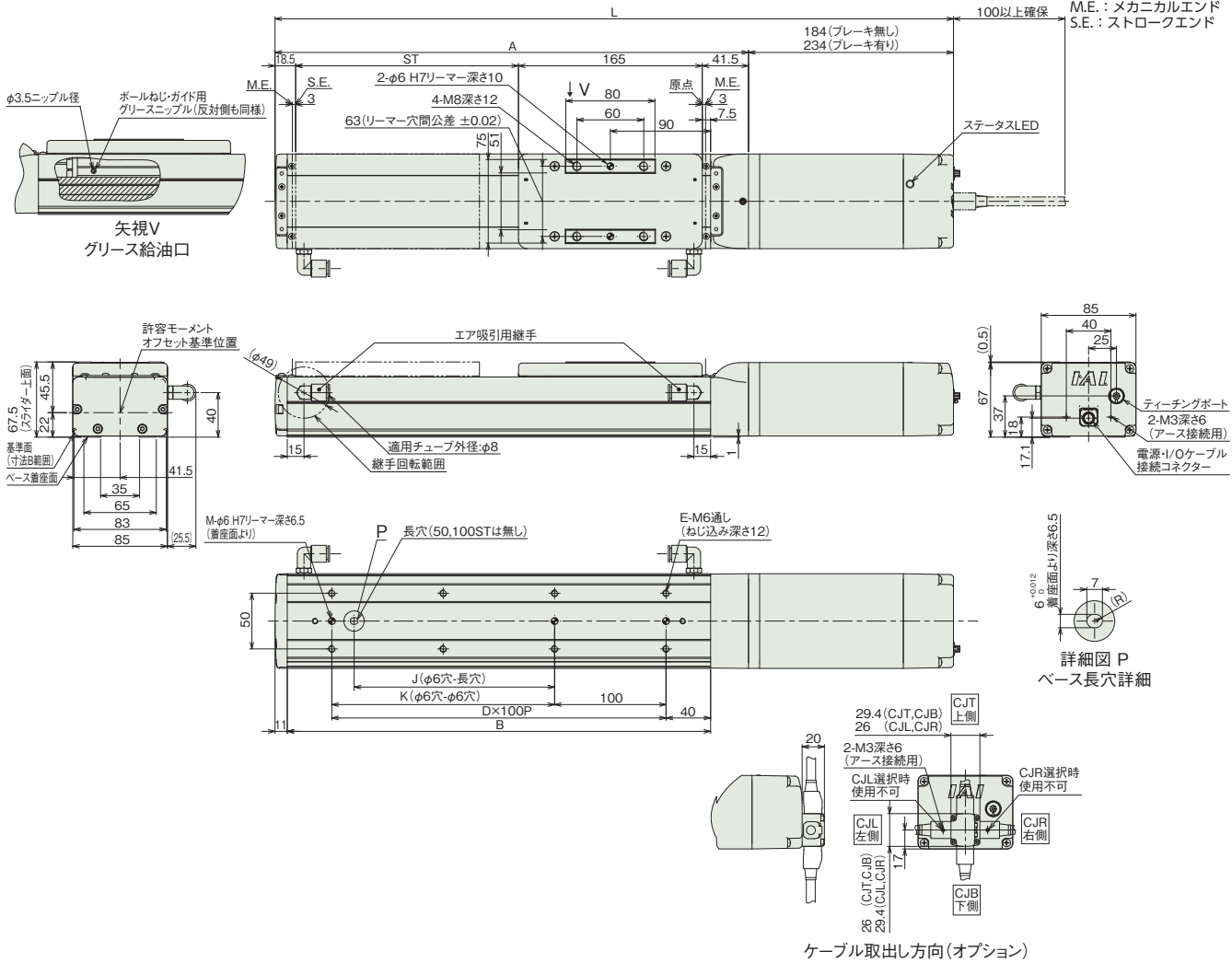
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471
	ブレーキ有り	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421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

## ■ストローク別質量

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

■RCP6SCR-SA8C

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



■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

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

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																				
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291	
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,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。  
 (注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDCR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCP6CR-WSA10C

# RCP6SCR-WSA10C

±10μm  
標準

±5μm  
高精度  
オプション設定

クリーン

バッテリー  
レスアップ

モーター  
ストレート

本体幅  
**100**  
mm

**24v**  
パルス  
モーター

### ■型式項目

<b>WSA10C</b>		<b>WA</b>		<b>35P</b>						
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
RCP6CR   コントローラー別置	RCP6SCR   コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアップ	35P   パルスモーター 35□サイズ		16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50 ? 500   50mm ? 500mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	<b>B</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	<b>CJL</b>	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	7-409	-
指定グリース塗布仕様	<b>G3/G4</b>	7-411	-
高精度仕様 (注2)	<b>HPR</b>	7-411	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	<b>VR</b>	7-415	-

(注1) RCP6SCRは選択できません。  
(注2) リード16の時は選択できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA10C		RCP6SCR-WSA10C
		P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-

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

選定上の  
注意



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご参照ください。
- (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) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 500mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。



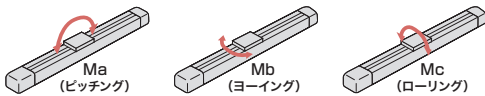
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	4	15	28	40
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	4	12	25	36
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	840	610	390	195
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.1	0.5
最高加減速度(G)		1	1	1	1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	-	3	10
	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	-	3	10	
	最高速度(mm/s)	-	-	350	175	
	最低速度(mm/s)	-	-	7	4	
速度/加減速度	定格加減速度(G)	-	-	0.5	0.5	
	最高加減速度(G)	-	-	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力(N)	48	77	155	310	
クリーンルーム仕様	押付け最高速度(mm/s)	40	20	20	20	
ブレーキ	パキュム量(NL/min)	115	70	50	35	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	-	-	3	10	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 271 N・m
	Mb: 271 N・m
	Mc: 553 N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 65.4 N・m
	Mb: 65.4 N・m
	Mc: 134 N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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3) 【 】内は高精度仕様(リード2.5、5、10)の場合です。  
(注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



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

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード16

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

リード10

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

リード5

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

リード2.5

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

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

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

リード10

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

リード5

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

リード2.5

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

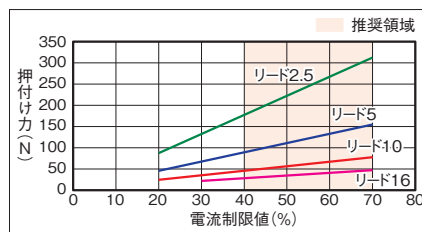
ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定  
注意事項  
非掲載機種  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
一覧表  
RCP4 CR  
RCA CR  
RCS4 CR  
RCS3 CR  
ISDBCR/ISPBCR  
SSPDA CR  
ISDACR/ISPDA CR  
RCA2 CR  
RCS2 CR  
RCP2 CR  
DDA CR  
IXP  
IXA

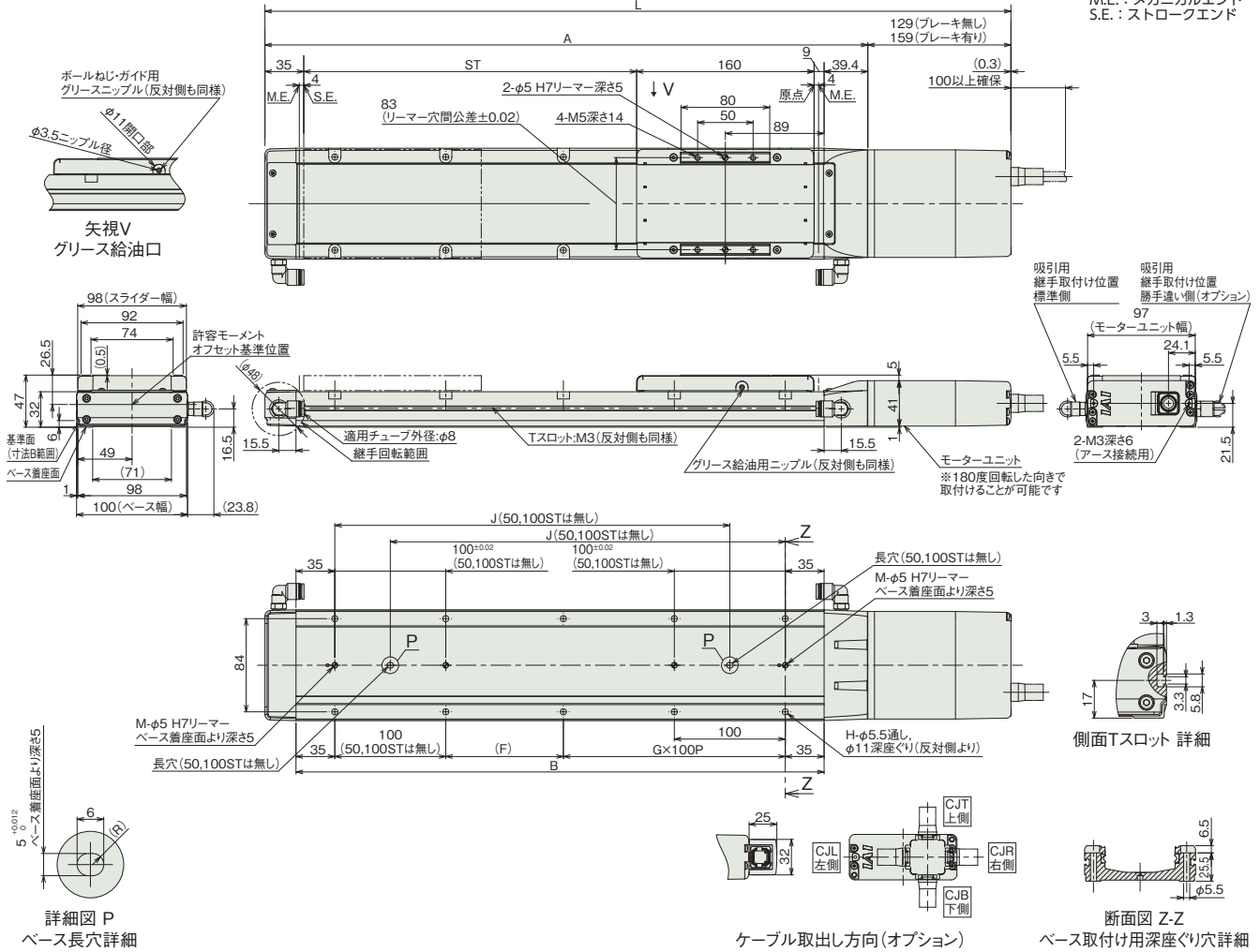
## 寸法図

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

### ■RCP6CR-WSA10C

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



### ■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	422.4	472.4	522.4	572.4	622.4	672.4	722.4	772.4	822.4	872.4
	ブレーキ有り	452.4	502.4	552.4	602.4	652.4	702.4	752.4	802.4	852.4	902.4
	A	293.4	343.4	393.4	443.4	493.4	543.4	593.4	643.4	693.4	743.4
	B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
	F	156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
	G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
	H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
	J	-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
	M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

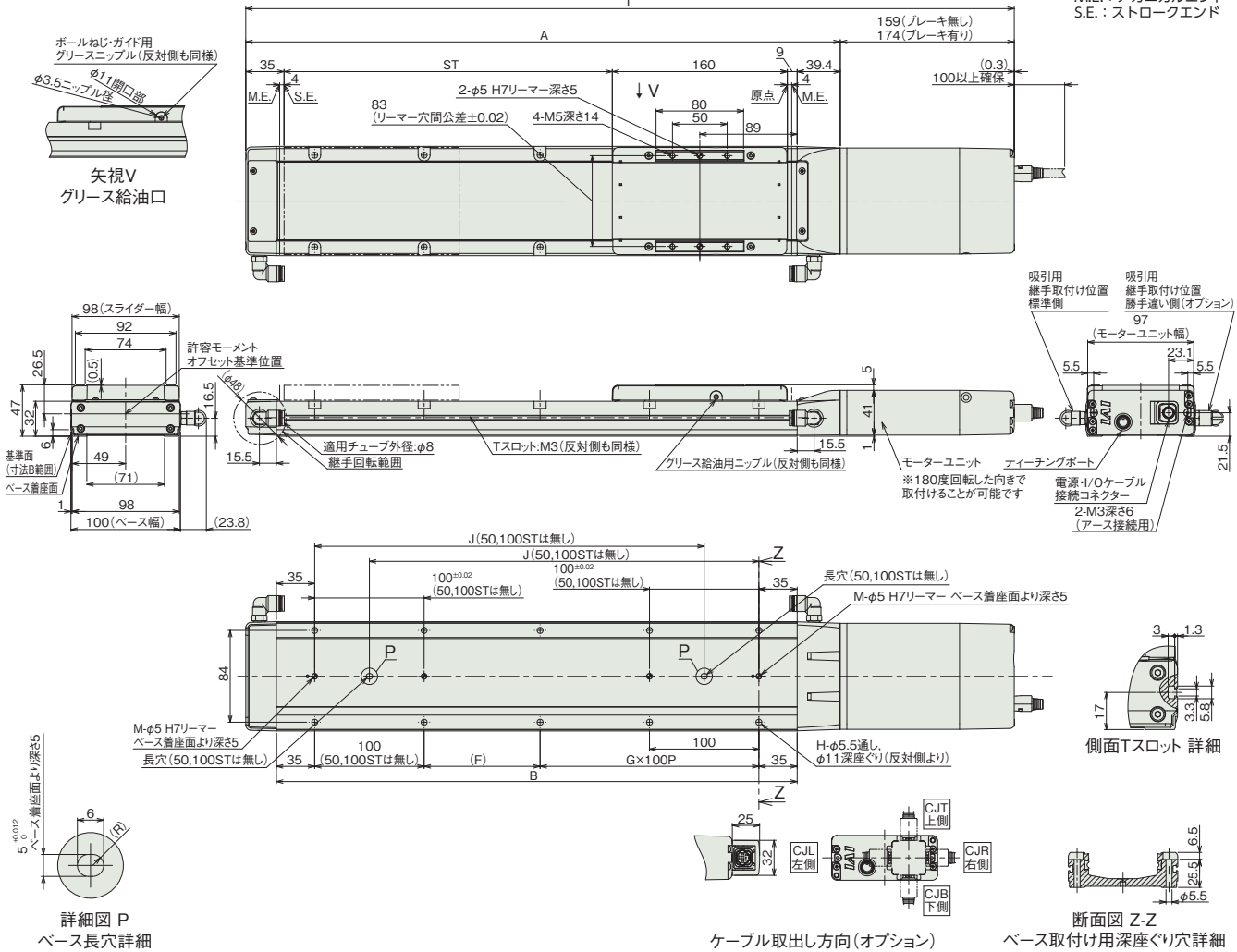
### ■ストローク別質量

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

■RCP6SCR-WSA10C

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

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



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	452.4	502.4	552.4	602.4	652.4	702.4	752.4	802.4	852.4	902.4
	ブレーキ有り	467.4	517.4	567.4	617.4	667.4	717.4	767.4	817.4	867.4	917.4
A	293.4	343.4	393.4	443.4	493.4	543.4	593.4	643.4	693.4	743.4	
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	
F	156	206	56	106	56	106	56	106	56	106	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	
J	-	-	206	256	306	356	406	456	506	556	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

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

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(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  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
一覽表

RCP6CR/  
RCP6SCR  
RCP4  
CR  
RCA  
CR  
RCS4  
CR  
RCS3  
CR  
ISDBCR/  
ISPBCR  
SSPDA  
CR  
ISDACR/  
ISPDCR  
RCA2  
CR  
RCS2  
CR  
RCP2  
CR  
DDA  
CR  
IXP  
IXA

# RCP6CR-WSA12C

# RCP6SCR-WSA12C

±10μm  
標準

±5μm  
高精度  
オプション設定

クリーン

バッテリー  
レスアップ

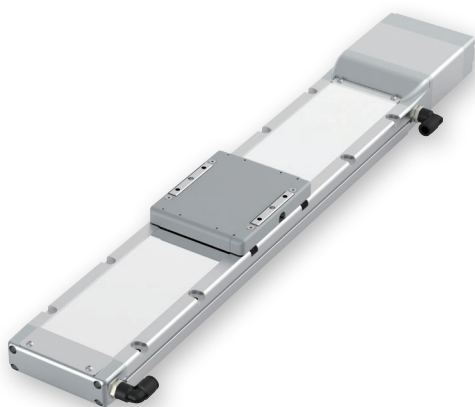
モーター  
ストレート

本体幅  
**120**  
mm

**24v**  
パルス  
モーター

### 型式項目

WSA12C		WA		42P						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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		
RCP6CR   コントローラー別置 RCP6SCR   コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアップ	42P   パルスモーター 42□サイズ	20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	50   50mm 800   800mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-409	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-411	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

(注1) リード20の時は選択できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA12C		RCP6SCR-WSA12C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

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



選定上の  
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 クリーン  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式  
 一覧表  
 RCP6CR/  
 RCP6SCR  
 RCP4  
 RCA  
 CR  
 RCS4  
 CR  
 RCS3  
 CR  
 ISDBCRCR  
 ISPDBCRCR  
 SSPDACR  
 ISDACRCR  
 ISPDACRCR  
 RCA2  
 CR  
 RCS2  
 CR  
 RCP2  
 CR  
 DDA  
 CR  
 IXP  
 IXA

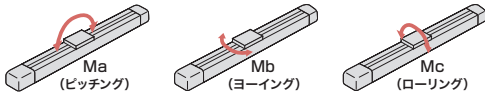
メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	12	25	40	60
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	18	30	42
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	600	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.3	0.1
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	—	—	9	18
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	—	—	8	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	—	—	400	225
		最低速度(mm/s)	—	—	8	4
		定格加減速度(G)	—	—	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	—	—	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	140	90	50	35	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	—	—	9	18	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma：311 N·m
	Mb：311 N·m
	Mc：827 N·m
動的許容モーメント(注3)	Ma：87.5 N·m
	Mb：87.5 N·m
	Mc：233 N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

■スライダタイプモーメント方向



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

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

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

リード12

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

リード6

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

リード3

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

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

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

リード12

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

リード6

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

リード3

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

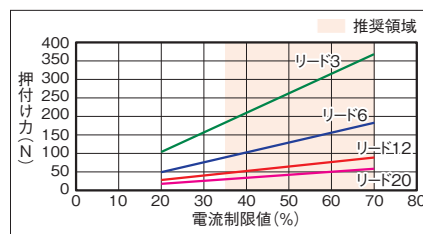
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~350 (50mmごと)																
		50	60	70	80	90	100	110	120	130	140	150	160	180	200	250	300	350
20	高出力有効	800																
	高出力無効	640																
12	高出力有効	600																
	高出力無効	500																
6	高出力有効	450<400>	435<400>	365	310	265	230	200	175	155	140							
	高出力無効	290																
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	70							
	高出力無効	150																

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



寸法図

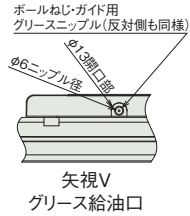
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

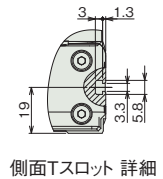
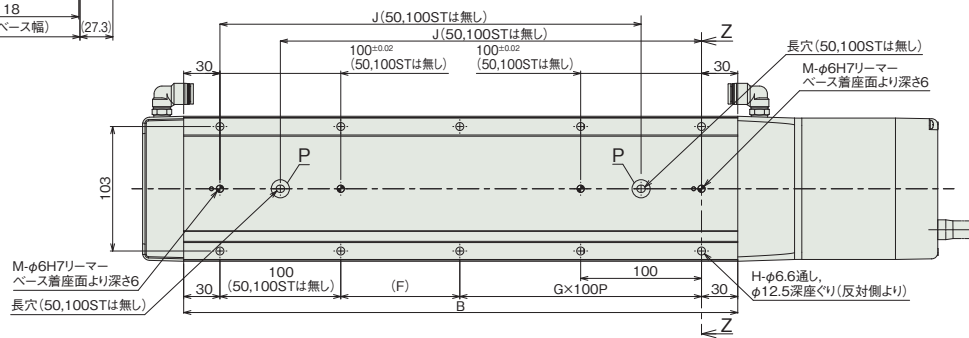
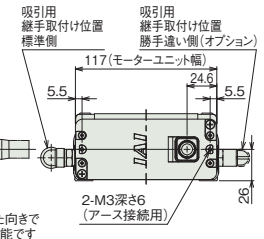
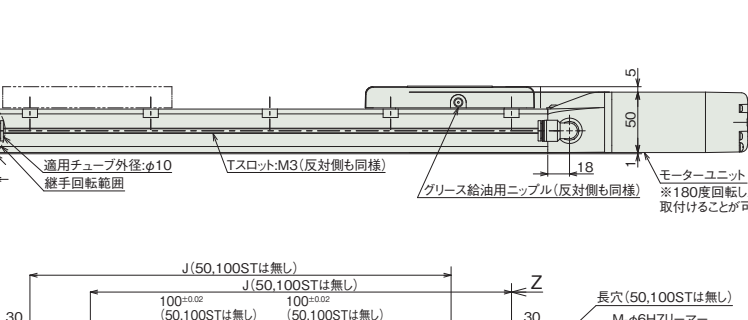
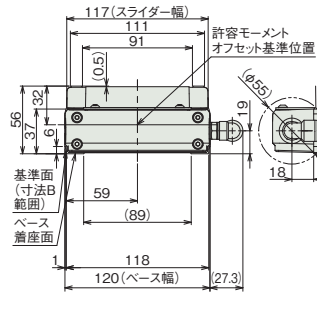
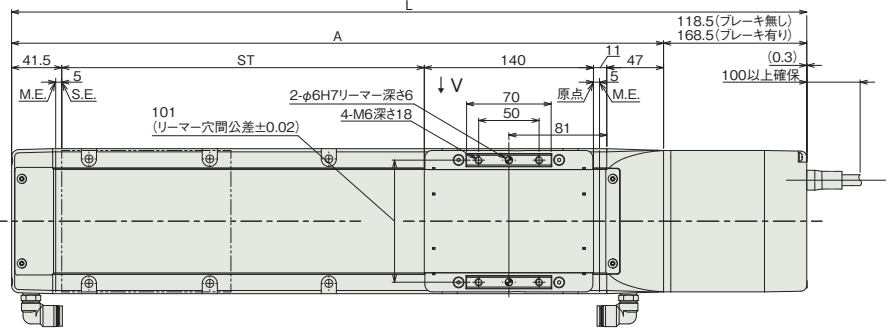
■RCP6CR-WSA12C

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

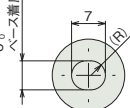
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



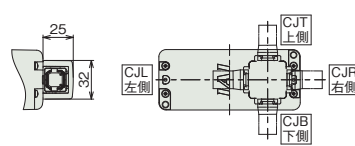
矢視V  
グリース給油口



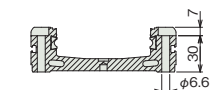
側面Tスロット 詳細



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)



断面図 Z-Z  
ベース取付け用深座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.8
	ブレーキ有り	4.0	4.4	4.7	5.0	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.1

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式

RCP6CR/RCP6SCR

RCP4CR

RCA CR

RCS4 CR

RCS3 CR

ISDBC/R

ISPDBCR

SSPDA CR

ISDACR/

ISPDACR

RCA2 CR

RCS2 CR

RCP2 CR

DDA CR

IXP

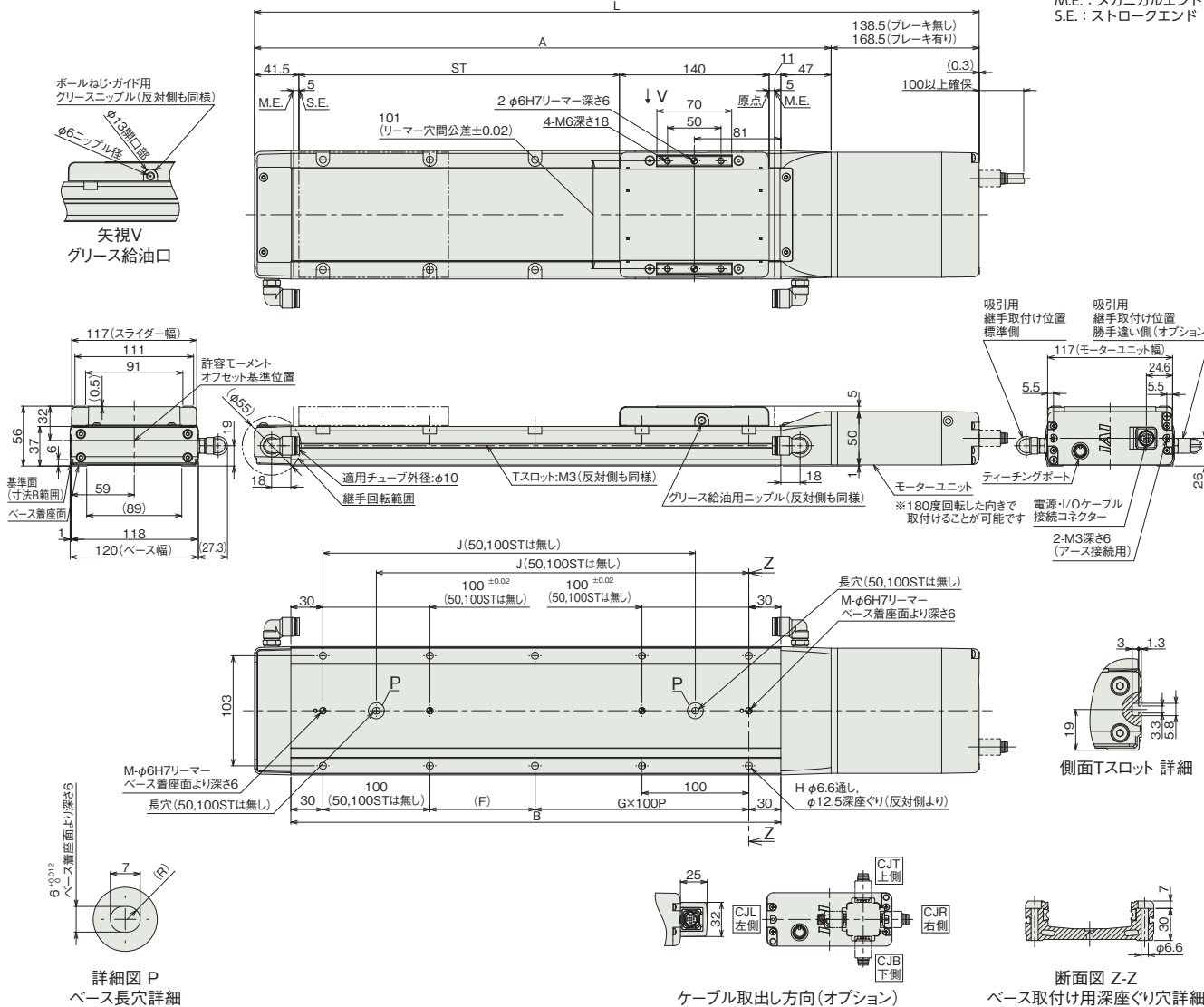
IXA



■RCP6SCR-WSA12C

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

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



選定  
注意事項  
非掲載機種  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
一覽表

■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

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

RCP6CR/  
RCP6SCR  
RCP4  
CR  
RCA  
CR  
RCS4  
CR  
RCS3  
CR  
ISDBCR/  
ISPBCR  
SSPDA  
CR  
ISDACR/  
ISPDACR  
RCA2  
CR  
RCS2  
CR  
RCP2  
CR  
DDA  
CR  
IXP  
IXA

■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 DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

# RCP6CR-WSA14C

# RCP6SCR-WSA14C

±10μm  
標準

±5μm  
高精度  
オプション設定

クリーン

バッテリー  
レスアップ

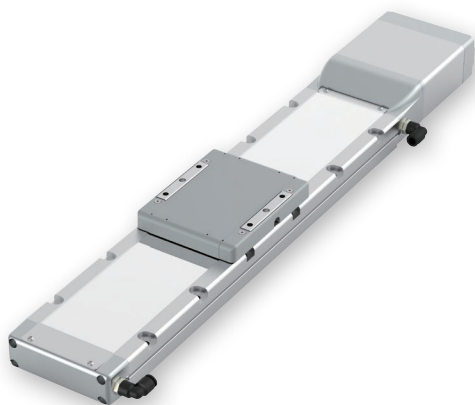
モーター  
ストレート

本体幅  
**140**  
mm

**24v**  
パルス  
モーター

### ■型式項目

WSA14C		WA		56P						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション		
RCP6CR   コントローラー別置 RCP6SCR   コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアップ	56P   パルスモーター 56□サイズ	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	50   50mm 800   800mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-409	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-411	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

(注1) リード16・24の時は選択できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA14C		RCP6SCR-WSA14C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

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

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

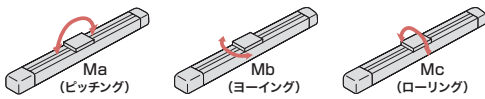
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	25	50	65	80
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	15.5	33	45	54
		最高速度(mm/s)	700	560	420	210
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
		最低速度(mm/s)	-	-	10	5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	-	14	26
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	-	11	18
押付け	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	-	350	175
		最低速度(mm/s)	-	-	10	5
	定格加減速度(G)	-	-	0.5	0.5	
	最高加減速度(G)	-	-	0.5	0.5	
	押付け時最大推力(N)	139	209	418	836	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	140	100	60	35	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	-	-	14	26	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ、白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 462 N·m
	Mb: 462 N·m
	Mc: 1170 N·m
動的許容モーメント(注3)	Ma: 122 N·m
	Mb: 122 N·m
	Mc: 308 N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

■スライダタイプモーメント方向



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

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード24

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

リード16

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

リード8

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

リード4

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

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード24

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

リード16

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

リード8

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

リード4

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

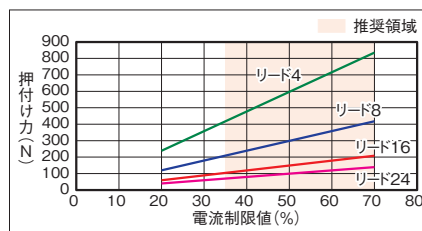
ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非搭載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/RCP6SCR

RCP4 CR

RCA CR

RCS4 CR

RCS3 CR

ISDBCR/ISPBCR

SSPDA CR

ISDACR/ISPDCR

RCA2 CR

RCS2 CR

RCP2 CR

DDA CR

IXP

IXA

## 寸法図

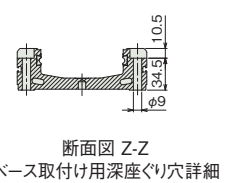
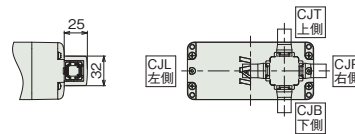
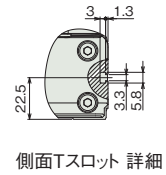
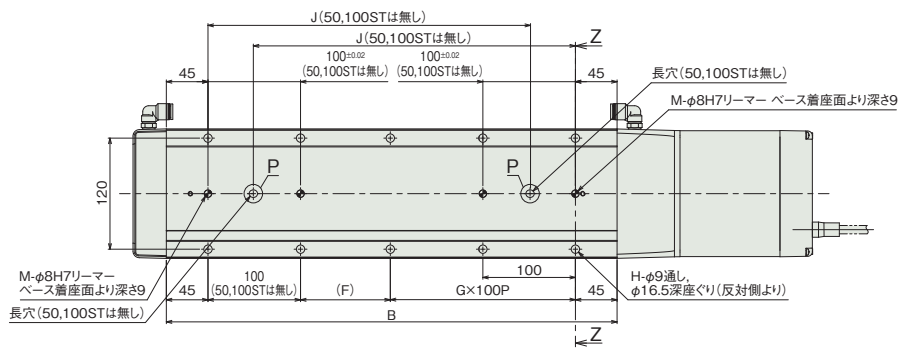
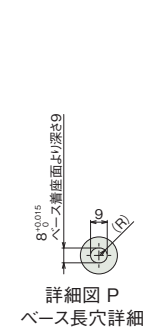
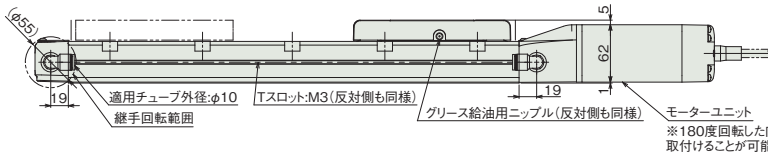
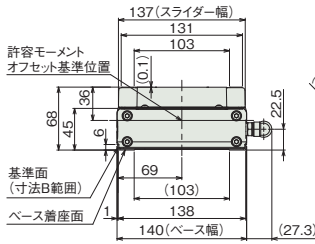
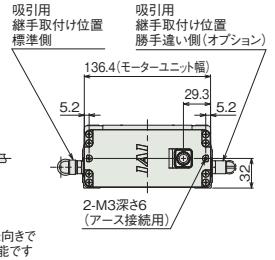
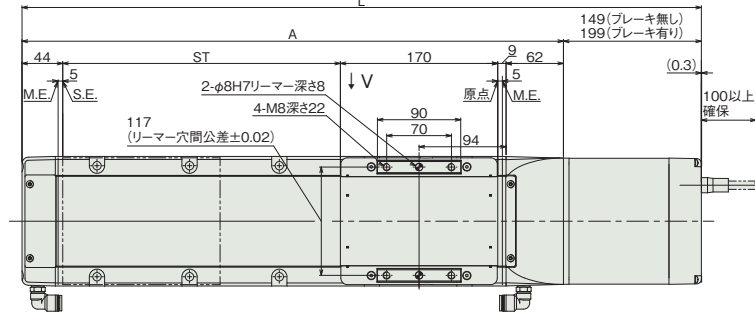
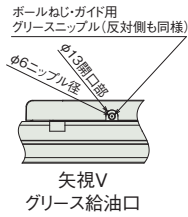
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6CR-WSA14C

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

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
	ブレーキ有り	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	
F	147	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

### ■ストローク別質量

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

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDACR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

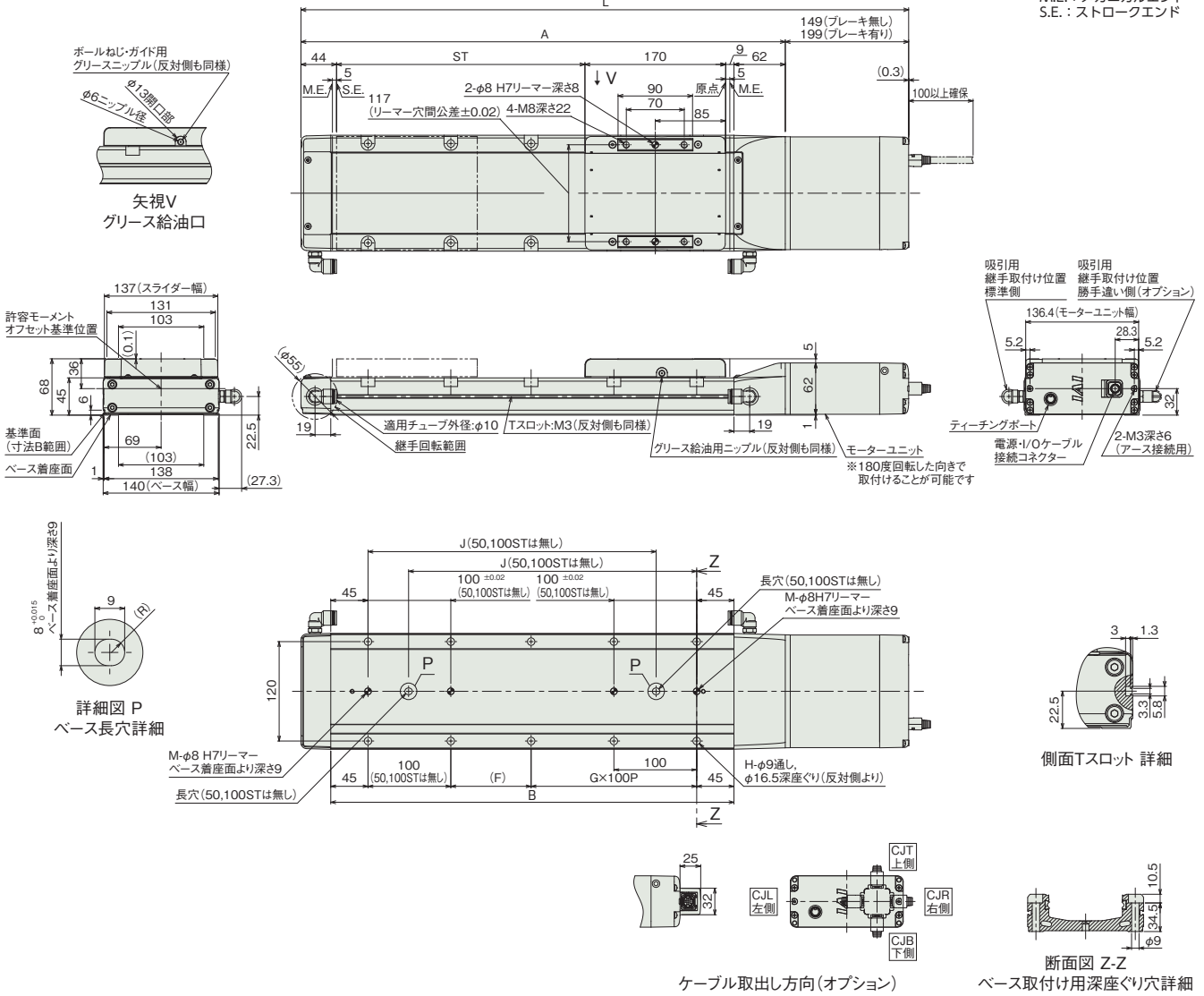
IXP

IXA

■RCP6SCR-WSA14C

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

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



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
「一覧表」

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
	ブレーキ有り	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	
F	147	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847		
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8
	ブレーキ有り	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2

■適用コントローラ

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 DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	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。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# RCP6CR-WSA16C

# RCP6SCR-WSA16C

±10μm 標準
±5μm 高精度オプション設定
クリーン
バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 160mm
24v パルスモーター

## 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6CR	コントローラ別置	WSA16C	WA   バッテリーレスアップ	56SP 高推力 パルスモーター 56□サイズ	20   20mm 10   10mm 5   5mm	50   50mm 1100   1100mm (50mmごと)	RCP6 P4   PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6   RCON RSEL	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
RCP6SCR	コントローラ内蔵						RCP6S SE   SIOタイプ		



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-409	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-411	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

(注1) リード20の時は選択できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA16C		RCP6SCR-WSA16C
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 650mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。



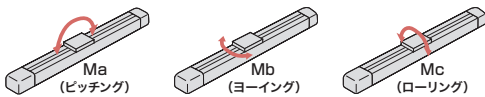
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	50	70
速度/加減速度		最高速度 (mm/s)	720	450	195
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.1	0.3	0.1
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	15	50
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	240	170
		最低速度 (mm/s)	-	13	7
		定格加減速度 (G)	-	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	239	478	956	
クリーンルーム仕様	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
	パキューム量 (NL/min)	100	60	35	
ブレーキ	ブレーキ仕様	- 無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	15	50	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10		
繰返し位置決め精度 (注2)	±0.01mm 【±0.005mm】		
ロストモーション	0.1mm以下		
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理		
リニアガイド	直動無限循環型		
	Ma	642 N・m	
	Mb	642 N・m	
静的許容モーメント	Mc	1610 N・m	
	Ma	161 N・m	
	Mb	161 N・m	
動的許容モーメント (注3)	Mc	404 N・m	
	クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
	使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP20		
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>		
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令		
モーター種類	パルスモーター		
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev		
納期	ホームページ [納期照会] に記載		

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

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

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

リード20

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

リード10

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

リード5

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

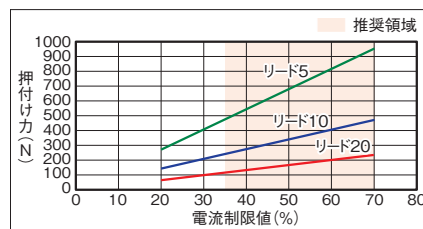
ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

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

クリーン

防塵防滴

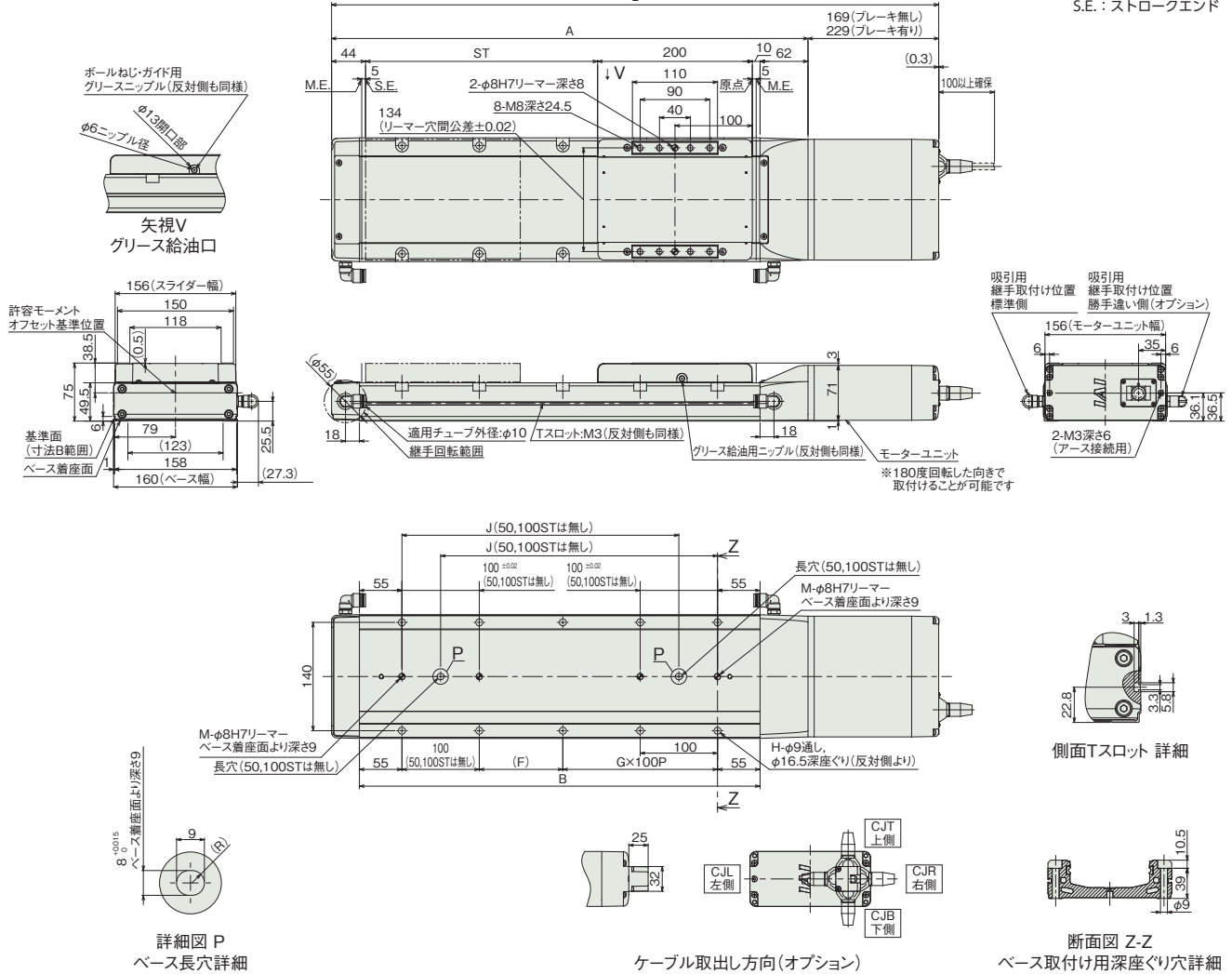
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

■RCP6CR-WSA16C

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

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



■ストローク別寸法

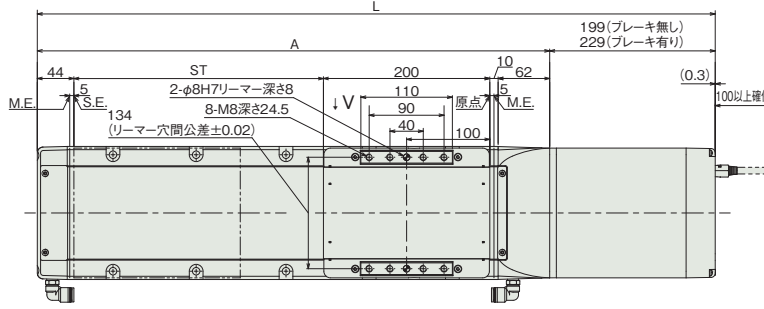
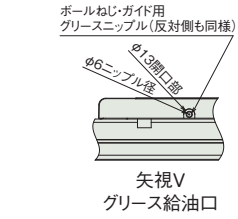
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585
	ブレーキ有り	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545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

■ストローク別質量

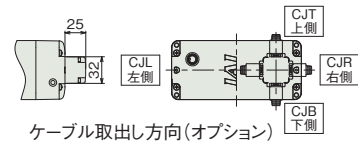
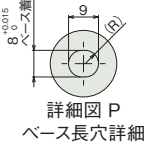
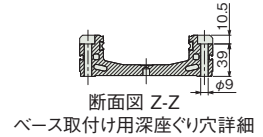
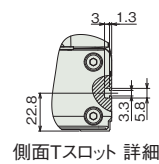
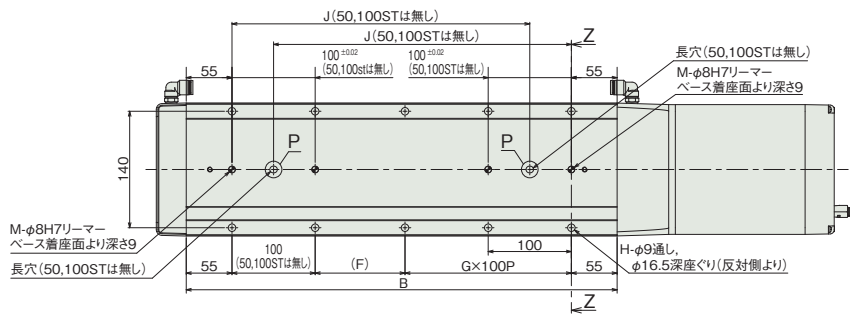
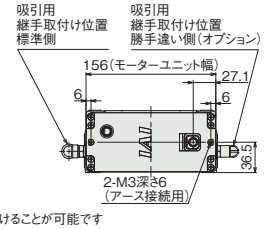
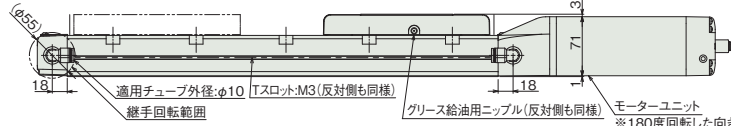
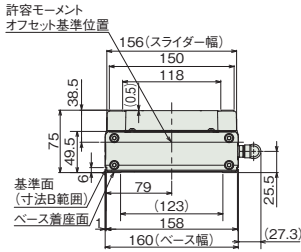
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	9.0	9.6	10.2	10.8	11.4	12.0	12.6	13.2	13.8	14.4	15.0	15.7	16.2	16.9	17.4	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7
	9.5	10.1	10.7	11.3	11.9	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.7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

■RCP6SCR-WSA16C

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



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



■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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																	
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291			
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-				512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●						
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000				-	8-103	

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

選定  
注意事項  
非掲載機種  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
一覽表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCP4CR-SA3C

クリーン

モーター  
ストレート

本体幅  
30  
mm

24v  
パルス  
モーター

■ 型式項目

<b>RCP4CR</b>	-	<b>SA3C</b>	-	<b>I</b>	-	<b>28P</b>	-		-		-		-		-		-		-		
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		リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm		ストローク 25 25mm 300 300mm (25mmごと)		適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル		オプション 下記オプション 価格表参照					



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
25	-	175	-
50	-	200	-
75	-	225	-
100	-	250	-
125	-	275	-
150	-	300	-

選定上の  
注意



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作については、1-275 ページをご参照ください。
- (3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-411	-
原点確認センサー (右側) (注1)	HSR	7-411	-
原点確認センサー (左側) (注1)	HSL	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

(注1) 原点確認センサー「HS」は、取付け方向により「HSR」(右側取付け)「HSL」(左側取付け)があります。取付け方向については「寸法図」をご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

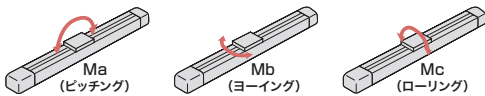
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	5	8
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3	5	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	140
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	1	0.7	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1.5	2.5	3.5
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	1.5	2.5	3.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	140
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	58	86	173	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	20	15	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)	1.5	2.5	3.5	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 6.30N・m
	Mb: 8.90N・m
	Mc: 10.0N・m
動的許容モーメント(注2)	Ma: 3.82N・m
	Mb: 5.45N・m
	Mc: 6.10N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

■スライダタイプモーメント方向



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

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
210	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
260	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
315	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
365	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.25	
420	3	3	3	3	3	1.5	1.25	1	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
140	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
175	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
210	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
245	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2	
280	5	5	5	5	5	4.5	2	1.75	

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
70	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
85	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
105	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
120	7	7	6	6	5	3	3	2.5	
140	6	6	6	5	5	2.5	2.5	2	

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	
210	3	3	3	3	3	1.25	1.25	1.25	
260	3	3	3	3	3	1	1	1	
315	3	3	3	3	3	1	1	1	
365	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	1	1	0.75	
420	2	2	2	2	2	1	0.75	0.5	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	
140	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2.25	2.25	2.25	
175	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2	2	2	
210	4	4	4	4	4	3.5	2	2	
245	4	4	4	3.5	3	2	2	1.5	
280	3.5	3.5	3.5	3	2.5	1	1	0.75	

リード2

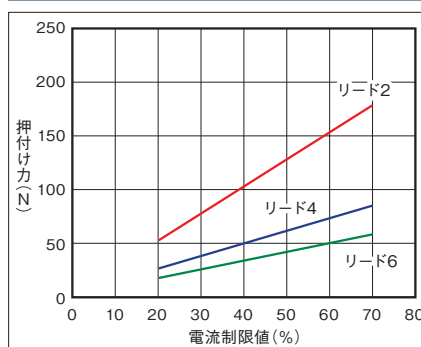
姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5	
70	7.5	7	6	5	4.5	3.25	3.25	3.25	
85	7.5	7	6	5	4.5	3	3	3	
105	7	6.5	6	5	4.5	2.5	2.5	2	
120	6.5	6	5	4.5	4	2	2	1.5	
140	5.5	5	4.5	4	3.5	1.5	1.5	1	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	25~300 (25mmごと)
6	高出力有効	420
	高出力無効	
4	高出力有効	280
	高出力無効	
2	高出力有効	140
	高出力無効	

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非搭載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP65CR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD 3次元 CAD

注意事項

※1 25mmストロークは上面からの取付け穴が6箇所あります。取付けに使用できるのは両端の4箇所だけです。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

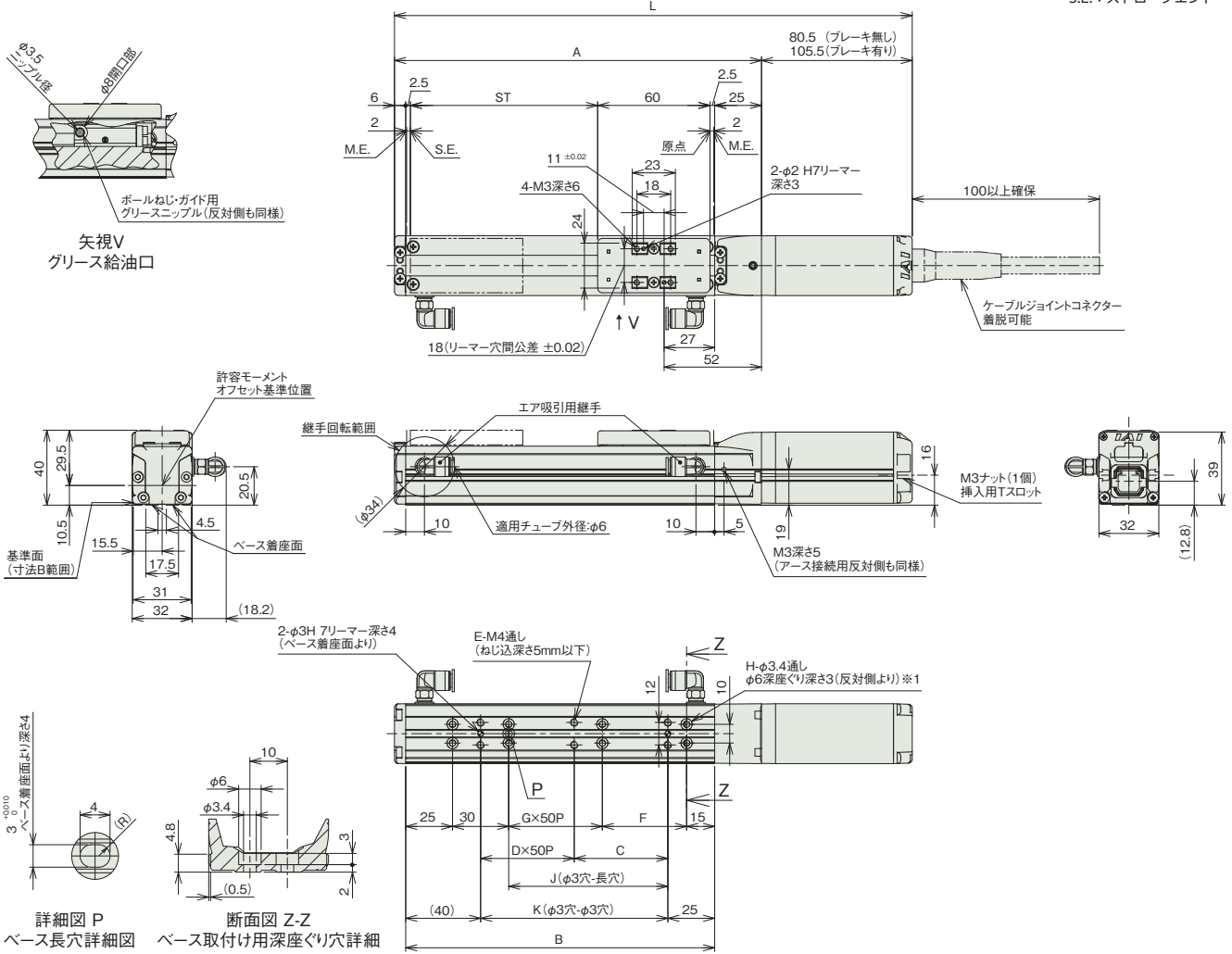
非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
 一覧表

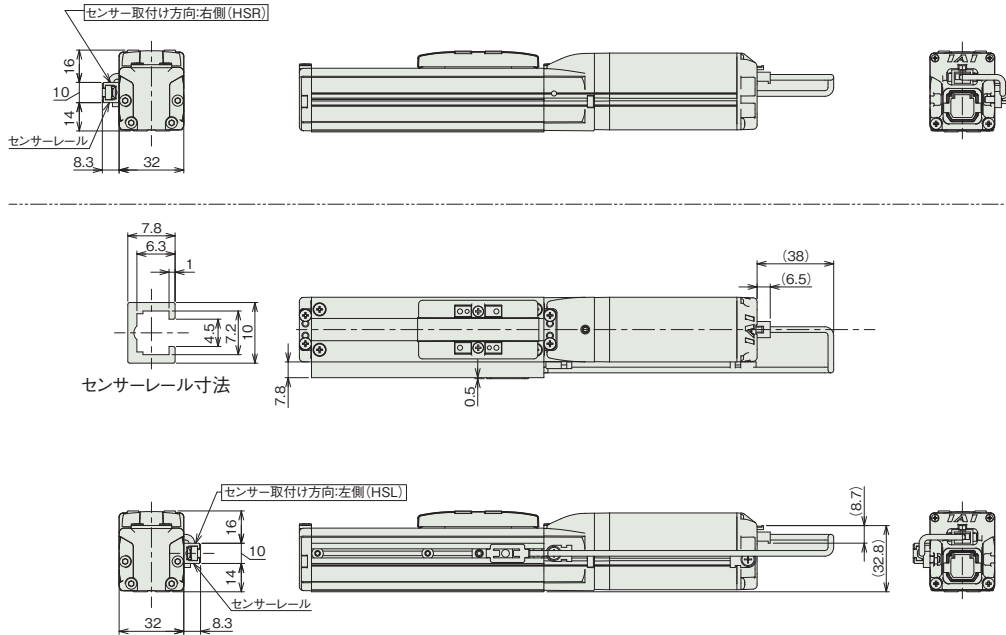


- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR**
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA



■センサー取付け(オプション)

(注) センサー取付け方向と同じ面にグリース給油口はありません。



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
L	ブレーキ無し	201.5	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
	ブレーキ有り	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5	501.5
A	121	146	171	196	221	246	271	296	321	346	371	396	
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365	
C	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50	
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
F	(20)	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
H	(6)	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
J	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285	
K	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.51	0.55	0.58	0.61	0.65	0.68	0.71	0.75	0.78	0.81	0.85	0.88
	ブレーキ有り	0.6	0.64	0.67	0.7	0.74	0.77	0.8	0.84	0.87	0.9	0.94	0.97

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDSCR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCP4CR-SA5C

クリーン

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

RCP4CR - SA5C - I - 42P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	7-409	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	7-409	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	7-409	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	7-409	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
ダブルスライダ仕様	W	7-415	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

選定上の  
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- RCP4 に接続するコントローラーによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。詳細は「メインスペック」をご参照ください。
- 押付け動作については 1-275 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 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご確認ください。



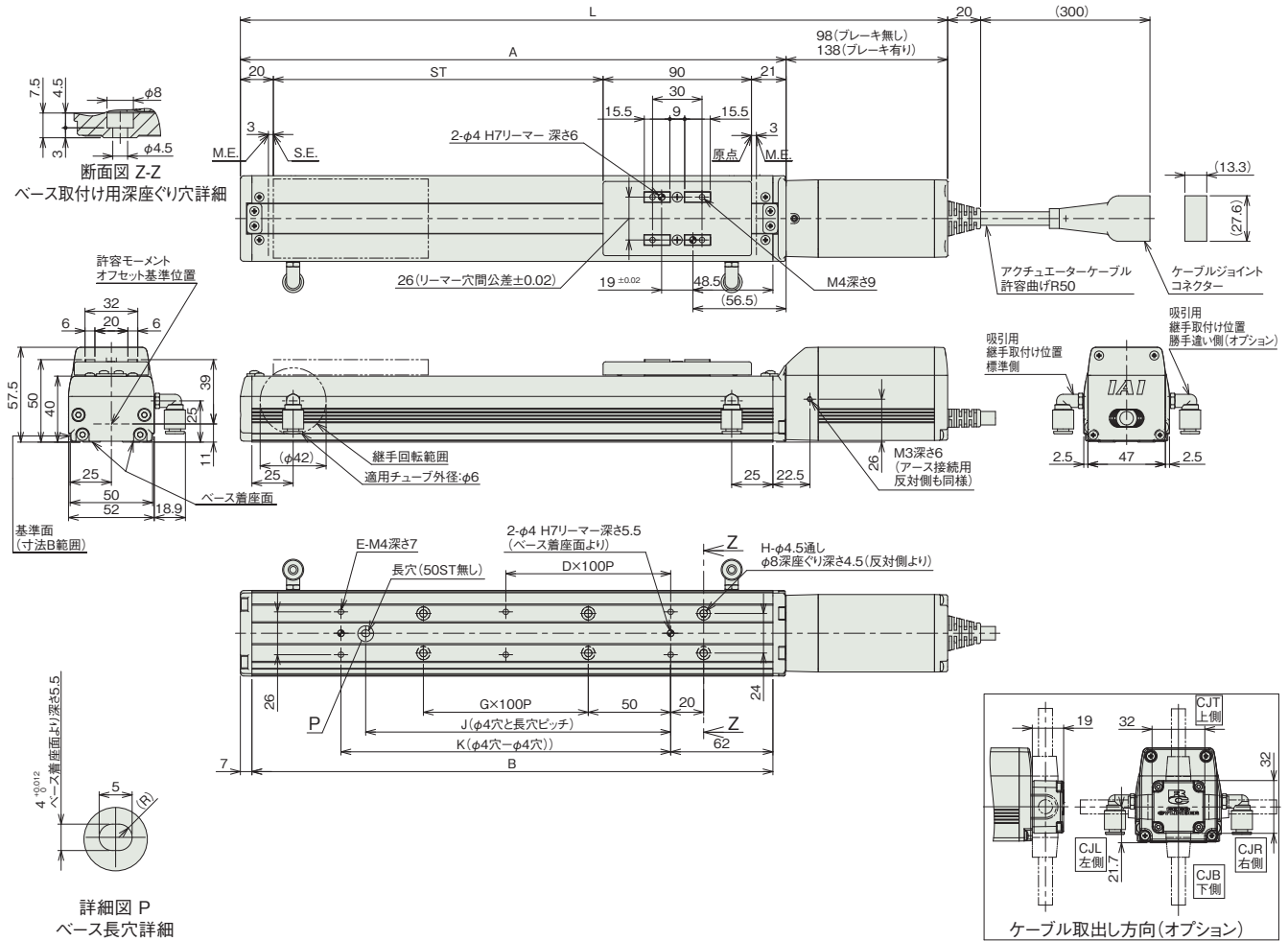
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は7-727ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
	ブレーキ有り	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
A	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	
B	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7

### 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

**RCP4  
CR**

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

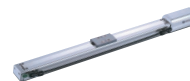
オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表



# スライダークリア RCA

サーボモーター 24V		
RCACR	スライダー	RCACR-SA4C 7-123
		RCACR-SA5C 7-127
		RCACR-SA6C 7-131



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

**RCA  
CR**

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

# RCACR-SA4C

クリーン
バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 40mm
24V ACサーボモーター
アルミベース

■型式項目

RCACR - SA4C - WA - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 20   サーボモーター 20W	リード 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 50 100 150 200 250 300 350 400	適応コントローラー A3   ACON-CYB/PLB/POB A5   ACON-CB/CGB A6   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-------------------------------	--	--	---	---	---------------------------



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

**省電力対応**

(注) 製品は上写真A部にスライダー位置調整用すり割(寸法図参照)が装着されます。

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
フット金具	FT	7-411	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-411	-
省電力対応	LA	7-412	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
スライダースペーサー	SS	7-414	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
		-	-	-

(注) ロボットケーブルです。



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-275 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 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 120mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDACR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

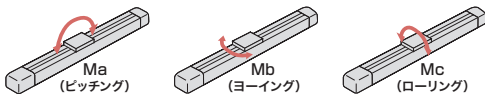
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	6	
		8			
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	665	330	165
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	2.5	
		4.5			
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	665	330	165
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力(N)	19.6	39.2	78.4	
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	50	30	15	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	1	2.5	4.5	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	400	400	400	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 6.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 17.0N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma: 3.29N・m
	Mb: 4.71N・m
	Mc: 8.07N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

ストローク	50~400 (50mmごと)
リード	
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

**RCA  
CR**

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

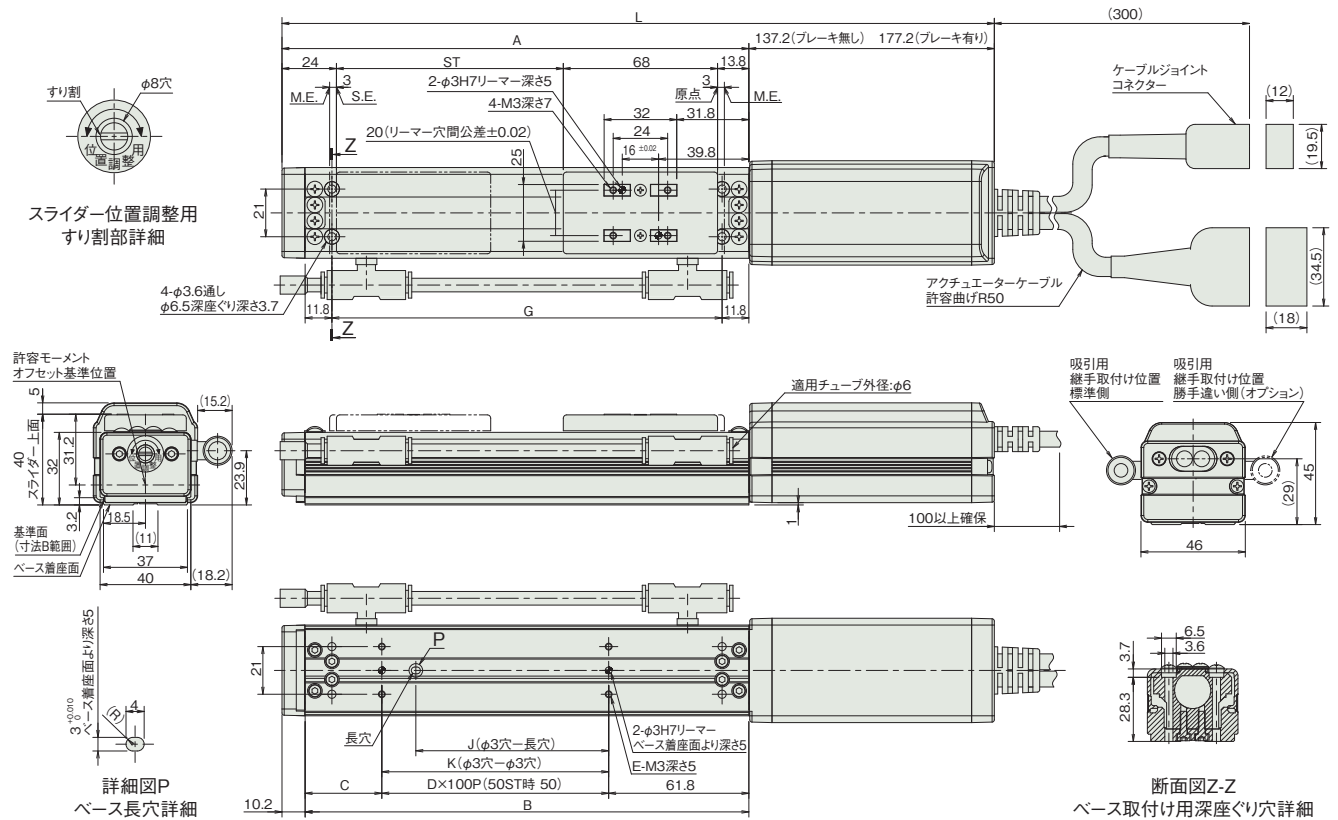
## 寸法図

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) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は7-729 ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合はベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、使用する場合はストローク200mm 以下でご使用ください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	293	343	393	443	493	543	593	643
	ブレーキ有り	333	383	433	483	533	583	633	683
A		155.8	205.8	255.8	305.8	355.8	405.8	455.8	505.8
B		145.6	195.6	245.6	295.6	345.6	395.6	445.6	495.6
C		33.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8
D		0	1	1	2	2	3	3	4
E		4	4	4	6	6	8	8	10
G		122	172	222	272	322	372	422	472
J		35	85	85	185	185	285	285	385
K		50	100	100	200	200	300	300	400

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4
	ブレーキ有り	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7

### 適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

**RCA  
CR**

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

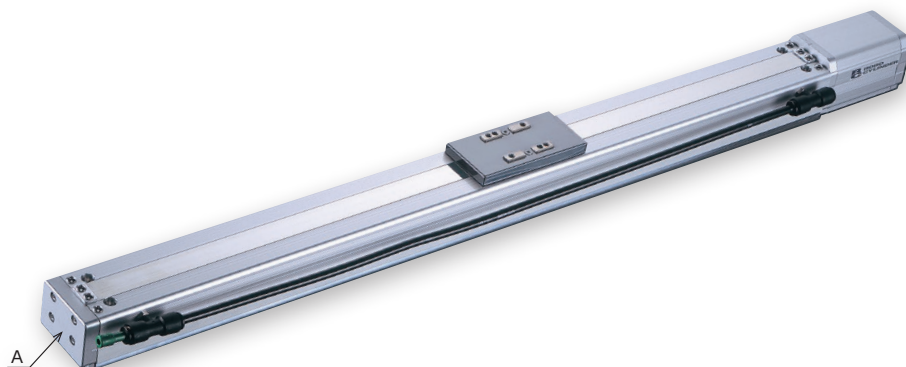
# RCACR-SA5C

クリーン
バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 50mm
24V ACサーボモーター
アルミベース

■型式項目

RCACR - SA5C - WA - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 20   サーボモーター 20W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50   50mm 500   500mm (50mmごと)	適応コントローラー A3   ACON-CYB/PLB/POB A5   ACON-CB/CGB A6   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



CE
RoHS 10
水平
垂直
横立て
天吊り

省電力対応

(注) 製品は上写真A部にスライダー位置調整用すり割(寸法図参照)が装着されます。

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
フート金具	FT	7-411	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-411	-
省電力対応	LA	7-412	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
ダブルスライダー仕様	W	7-415	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-275 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 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



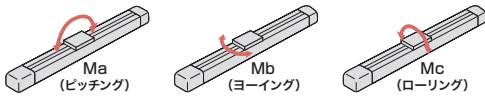
メインスペック

項目	内容	内容				
		20	12	6	3	
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	8	12
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1300	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	2	4
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	10.7	16.7	33.3	65.7	
クリーンルーム仕様	バキューム量 (NL/min)	80	50	30	15	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	1	2	4	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (注1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 18.6N・m
	Mb: 26.6N・m
	Mc: 47.5N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 5.81N・m
	Mb: 8.30N・m
	Mc: 14.8N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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1) 【 】内はリード20の場合です。  
 (注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

リード	ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)
	20		1300 <800>
12		800	760
6		400	380
3		200	190

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

**RCA  
CR**

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

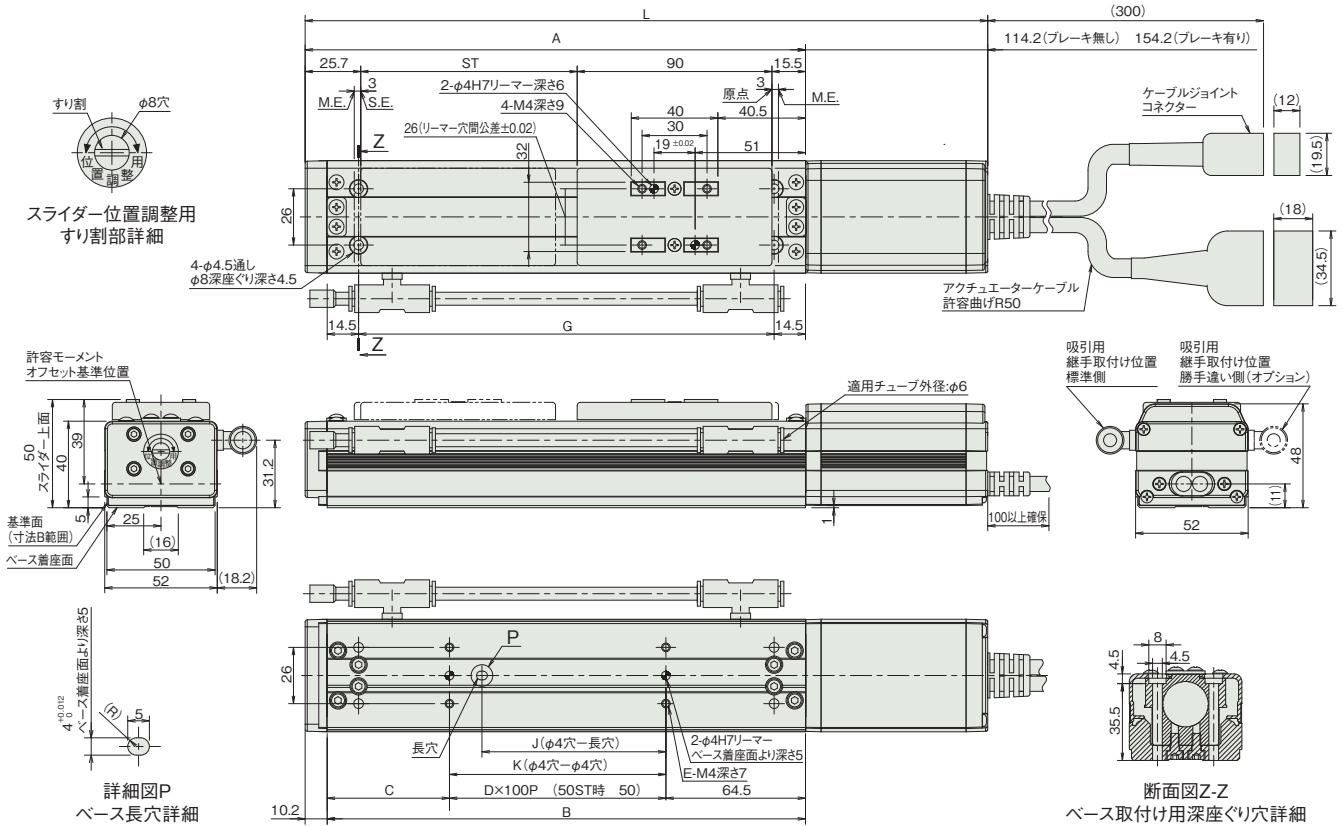
寸法図

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) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は7-729 ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合はベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、使用する場合はストローク300mm 以下でご使用ください。

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



■ストローク別寸法

L	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4
	ブレーキ有り	335.4	385.4	435.4	485.4	535.4	585.4	635.4	685.4	735.4	785.4
	A	181.2	231.2	281.2	331.2	381.2	431.2	481.2	531.2	581.2	631.2
	B	171	221	271	321	371	421	471	521	571	621
	C	56.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5
	D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
	G	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
	J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
	K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1
	ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

**RCA  
CR**

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

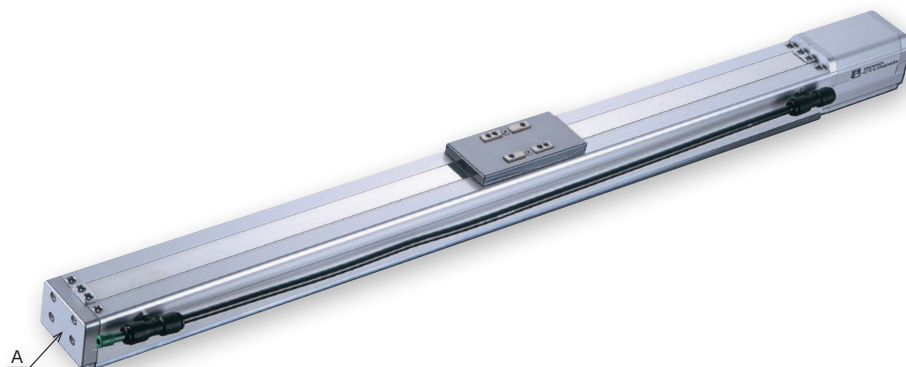
# RCACR-SA6C

クリーン    バッテリーレスアプソ    モーターストレート    本体幅 60mm    24V ACサーボモーター    アルミベース

■ 型式項目

RCACR - SA6C - WA - 30

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 30   サーマモーター 30W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50 ?   50mm 600 ?   600mm (50mmごと)	適応コントローラ A3   ACON-CYB/PLB/POB A5   ACON-CB/CGB A6   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	-------------------------------	---	---	--	---	---------------------------



CE    RoHS 10

水平    垂直    横立て    天吊り

**省電力対応**

(注) 製品は上写真A部にスライダー位置調整用すり割(寸法図参照)が装着されます。

ストローク別価格表(標準価格)

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

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-275 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 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

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	7-409	-
フット金具	FT	7-411	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-411	-
省電力対応	LA	7-412	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
ダブルスライダー仕様	W	7-415	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

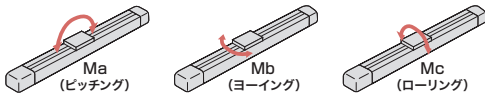
メインスペック

項目	内容	内容				
		20	12	6	3	
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	6	12	18
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1300	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	15.8	24.2	48.4	96.8	
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	80	50	30	15	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	1.5	3	6	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	600	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (注1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 38.3N・m
	Mb: 54.7N・m
	Mc: 81.0N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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1) 【 】内はリード20の場合です。  
 (注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

**RCA**  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

注意事項

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は7-729ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

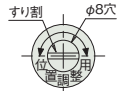
非掲載機種

クリーン

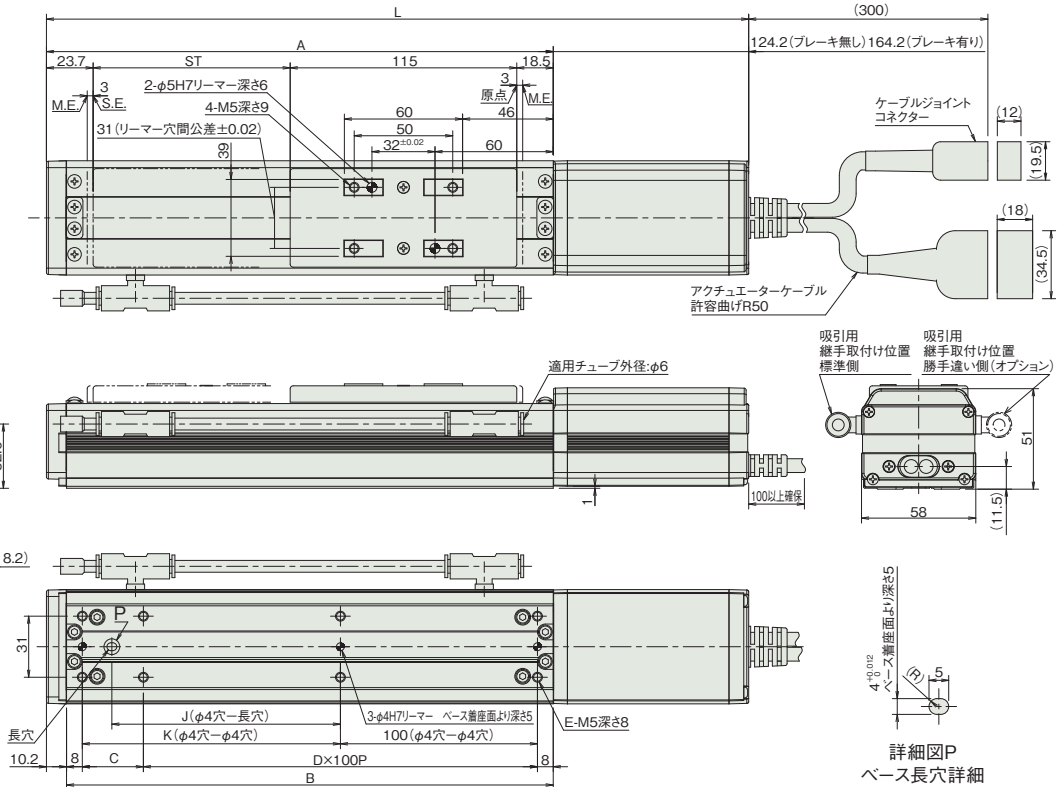
防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表



スライダ位置調整用  
すり割部詳細



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無し	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4
	ブレーキ有り	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
A	207.2	257.2	307.2	357.2	407.2	457.2	507.2	557.2	607.2	657.2	707.2	757.2
B	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
C	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
K	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

### 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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

**RCA  
CR**

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# クリーン仕様

---

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# スライダー RCS4 / RCS3

サーボモーター 200V				
RCS4CR RCS3CR	スライダー	RCS4CR-SA4C	7-137	
		RCS4CR-SA6C	7-141	
		RCS4CR-SA7C	7-145	
		RCS4CR-SA8C	7-149	
	ワイドスライダー	RCS4CR-WSA10C	7-153	
		RCS4CR-WSA12C	7-157	
		RCS4CR-WSA14C	7-161	
		RCS4CR-WSA16C	7-165	
	スライダー	RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	7-169	
		RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	7-173	

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCS4CR-SA4C



■型式項目

RCS4CR		-	SA4C		-	WA		-	60		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	WA	バッテリーレスアップ	モーター種類	60	サーボモーター	60W	リード	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク	50 50mm 500 500mm (50mmごと)	適応コントローラー	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	オプション	下記オプション 価格表参照	X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル



■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-409	-
高精度仕様(注1)	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
ダブルスライダ仕様(注2)	W	7-415	-

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



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

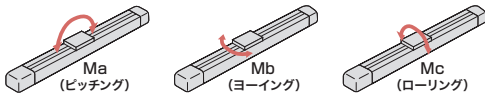
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	10	14	17	20
		最高速度(mm/s)	960	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	5	8	12
		最高速度(mm/s)	960	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力(N)	53	85	170	340	
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	60	40	20	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	5	8	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：13.0N・m
	Mb：18.6N・m
	Mc：25.3N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：5.0N・m
	Mb：7.1N・m
	Mc：9.7N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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3) 【 】内は高精度仕様の場合です。  
 (注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	10	8	6	6	4	3	3	1.5	1.5	1
10	14	14	12	10	6	5	5	3	3	2
5	17	17	15	15		8	8	6	6	
2.5	20	20	20			12	12	10		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	50~450 (50mmごと)	500 (mm)
	16		960
10		600	555
5		300	275
2.5		150	135

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

**RCS4  
CR**

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

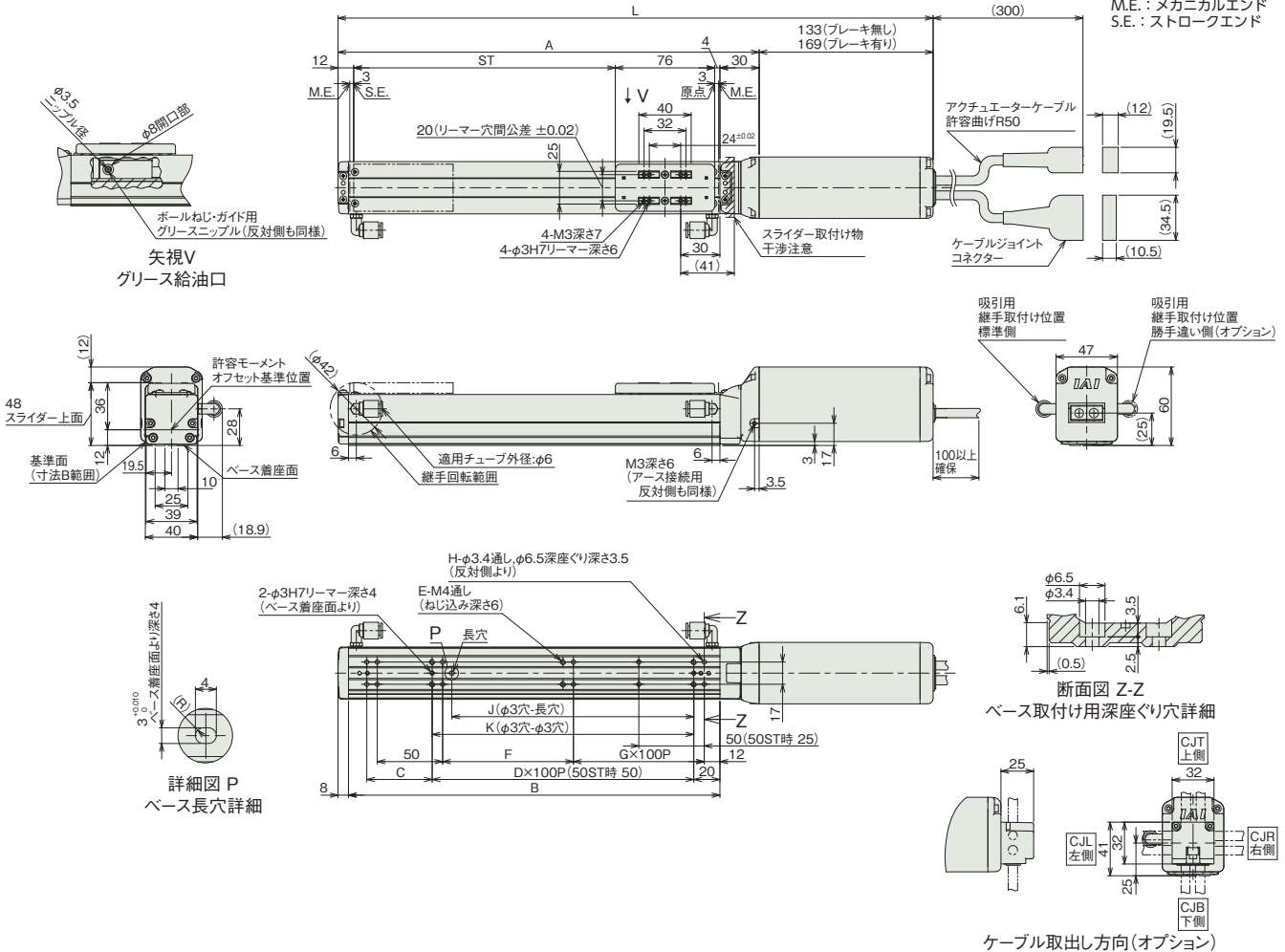
IXA

## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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



### ■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	305	355	405	455	505	555	605	655	705
A			172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
B			134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C			50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D			-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E			6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F			50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G			0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H			8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J			35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K			50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	ブレーキ有り	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCA2 CR		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	
RCS2 CR		8	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	
RCP2 CR		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
DDA CR		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
IXP		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
IXA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

**RCS4  
CR**

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



# RCS4CR-SA6C



■型式項目

RCS4CR - SA6C - WA - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50   50mm 800   800mm (50mmごと)	適応コントローラ T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	---------------------------------	---	---	--	---	---------------------------



■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-409	-
高精度仕様(注1)	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
ダブルスライダ仕様(注2)	W	7-415	-

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

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

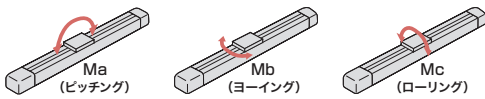
■メインスペック

項目		内容					
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3		
	水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	18	30	45	45
		速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	11	15	15	
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	720	360	180	
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	1	0.3		
	最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7		
推力	定格推力(N)	85	142	283	566		
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	100	70	30	15		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
	ブレーキ保持力(kgf)	6	11	15	15		
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50		
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800		
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
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4)	Ma：11.6N・m
	Mb：16.6N・m
	Mc：24.6N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直					
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	18	15	10	8	6	6	5	4	4	2
12	30	24	20	15	15	11	10	10	8	8
6	45	30	20	20		15	15	15	15	
3	45	30	20			15	14	10		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1200	1130	970	840	735	650	575
12	720	620	535	460	405	355	315
6	360	305	265	230	200	175	155
3	180	150	130	115	100	85	75

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

**RCS4  
CR**

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

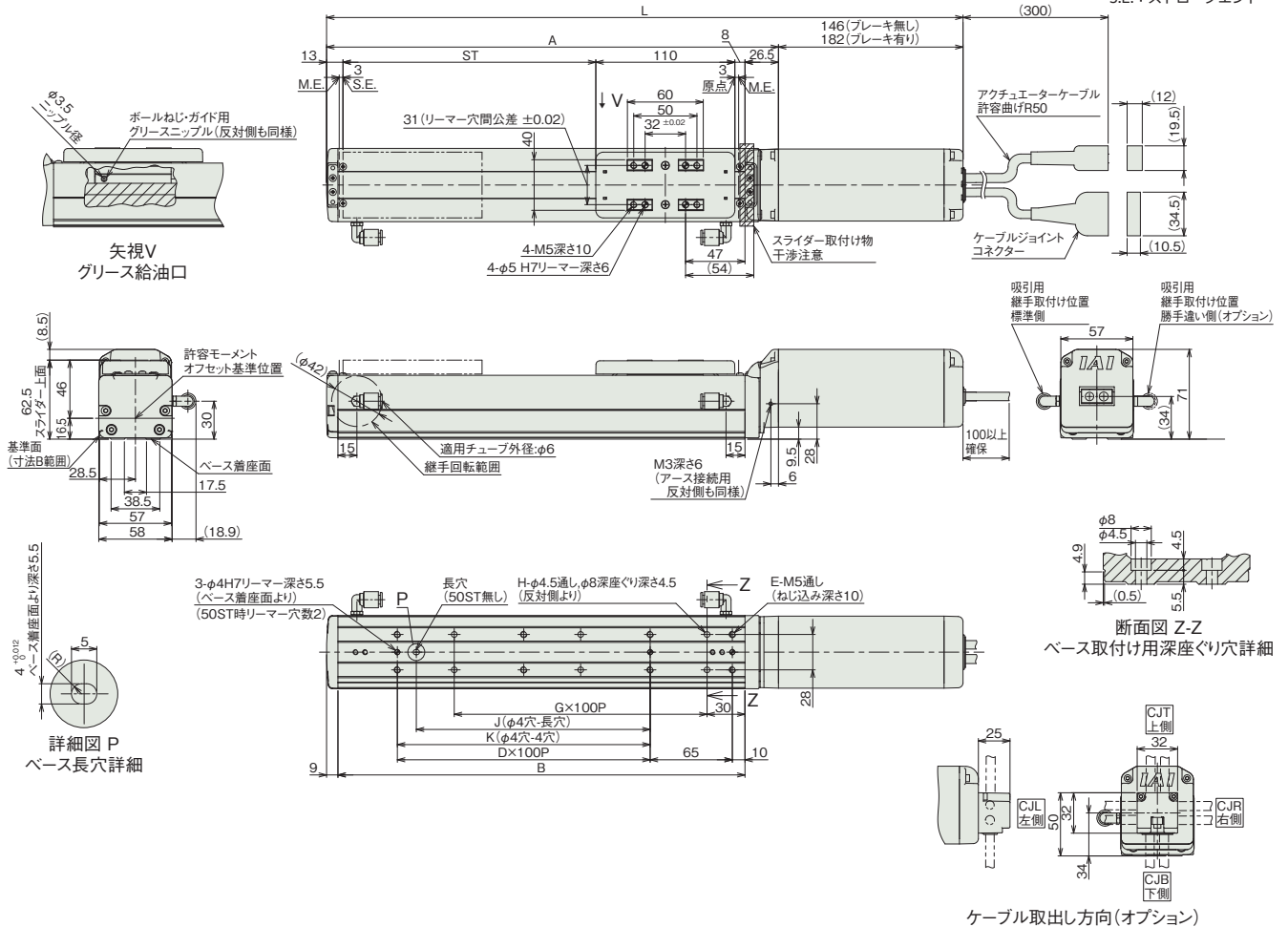
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5
	ブレーキ有り	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5
A	207.5	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	

### ■ストローク別質量

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

### ■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	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	-	●	●	-	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

**RCS4  
CR**

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCS4CR-SA7C



■型式項目

<b>RCS4CR</b>	-	<b>SA7C</b>	-	<b>WA</b>	-	<b>200</b>	-		-		-		-		-		-		
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 200   サーボモーター 200W		リード 24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm		ストローク 50   50mm 800   800mm (50mmごと)		適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL		ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル		オプション 下記オプション 価格表参照			



■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-409	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	7-415	-

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



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

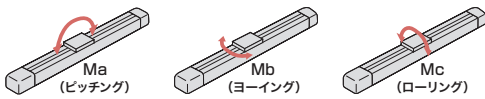
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	40	45	50
		最高速度 (mm/s)	1500	1000	500	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	7	12	20	25
		最高速度 (mm/s)	1500	1000	500	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.7	0.5
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力 (N)	142	214	427	855	
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	90	70	40	30	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	7	12	20	25	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：115N・m
	Mb：115N・m
	Mc：229N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：44.7N・m
	Mb：44.7N・m
	Mc：89.1N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 【 】内は高精度仕様(リード4、8、16)の場合です。  
 (注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直					
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	30	12	10	6	5	7	7	6	5	4
16	40	30	15	15	12	12	12	10	8	8
8	45	40	40	35		20	20	20	18	
4	50	50	40			25	25	20		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	1500	1440	1240	1095	965	850	760
16	1000	965	830	720	635	560	500
8	500	475	410	355	315	275	245
4	240	235	205	175	155	135	120

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

**RCS4  
CR**

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

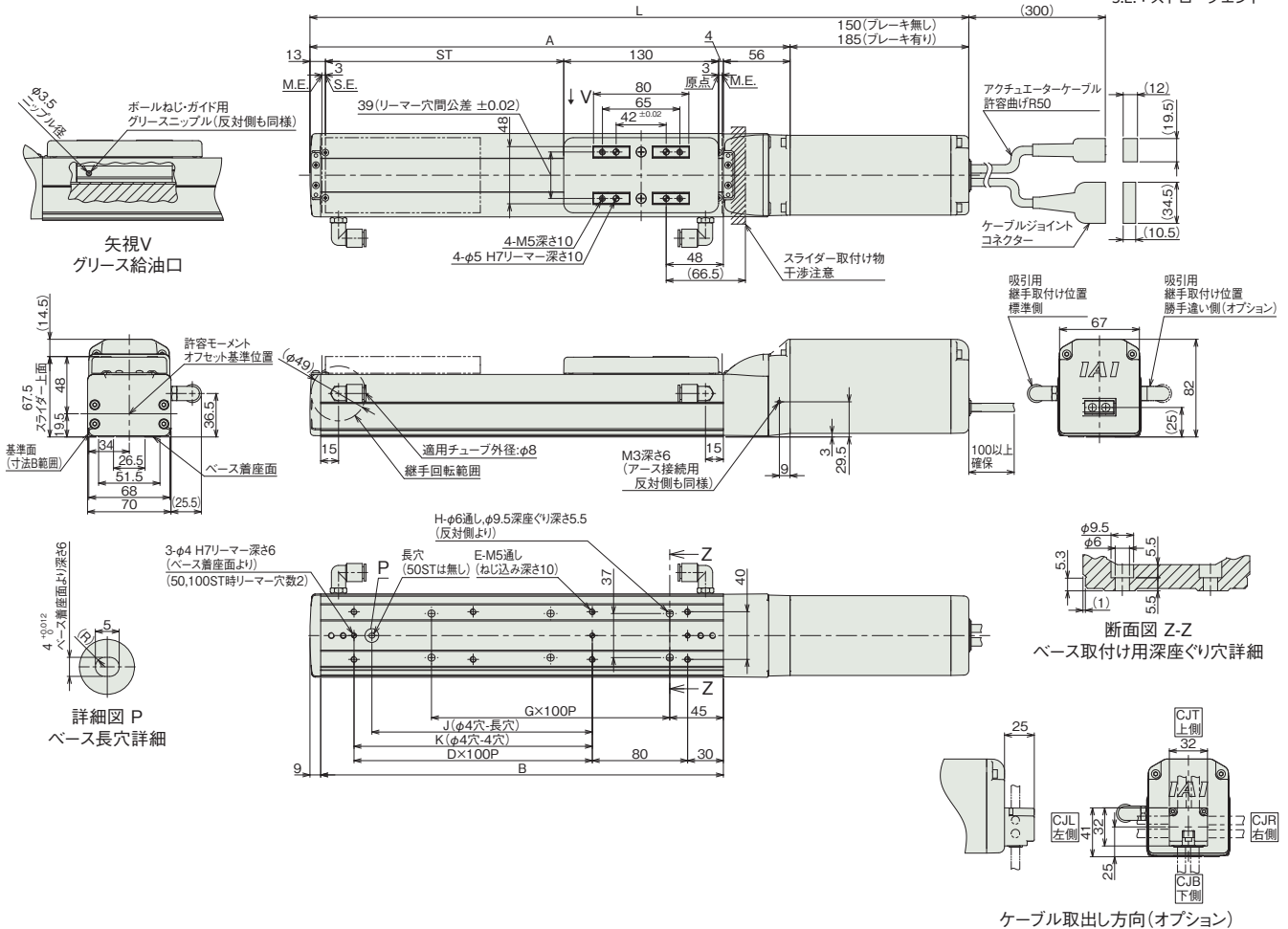
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
ブレーキ無し	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188
ブレーキ有り	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188
A	253	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1
ブレーキ無し	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1
ブレーキ有り	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.2	6.4	6.6	6.9	7.1	7.3	7.6

### ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253			
SSEL-CS		2	-	●	●	-	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279			
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319			
XSEL-RA/SA		8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305			

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

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

クリーン

防塵防滴

オンライン資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

**RCS4  
CR**

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCS4CR-SA8C



## ■型式項目

RCS4CR - SA8C - WA - 400								
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 400 サーマモーター 400W	リード 20   20mm 10   10mm 5   5mm	ストローク 50   50mm 1100   1100mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



### ■ストローク別価格表 (標準価格)

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

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 400mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

### ■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-409	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	7-415	-

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

### ■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

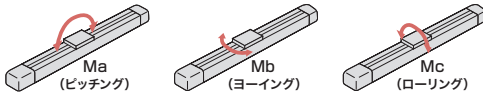
■メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	80	90
		最高速度(mm/s)	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5
	速度/加減速度	最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
定格加減速度(G)		0.5	0.7	0.5	
最高加減速度(G)		1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	20	35	45	
	速度/加減速度	1200	600	300	
推力	定格推力(N)	339	678	1357	
	クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	160	80	40
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)	20	35	45	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：219N・m
	Mb：219N・m
	Mc：414N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：77.0N・m
	Mb：77.0N・m
	Mc：146N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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3)【 】内は高精度仕様の場合です。  
(注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直					
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	60	40	30	20	15	20	20	18	15	12
10	80	80	70	60		35	35	35	30	
5	90	90	70			45	45	35		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~600 (50mmごと)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

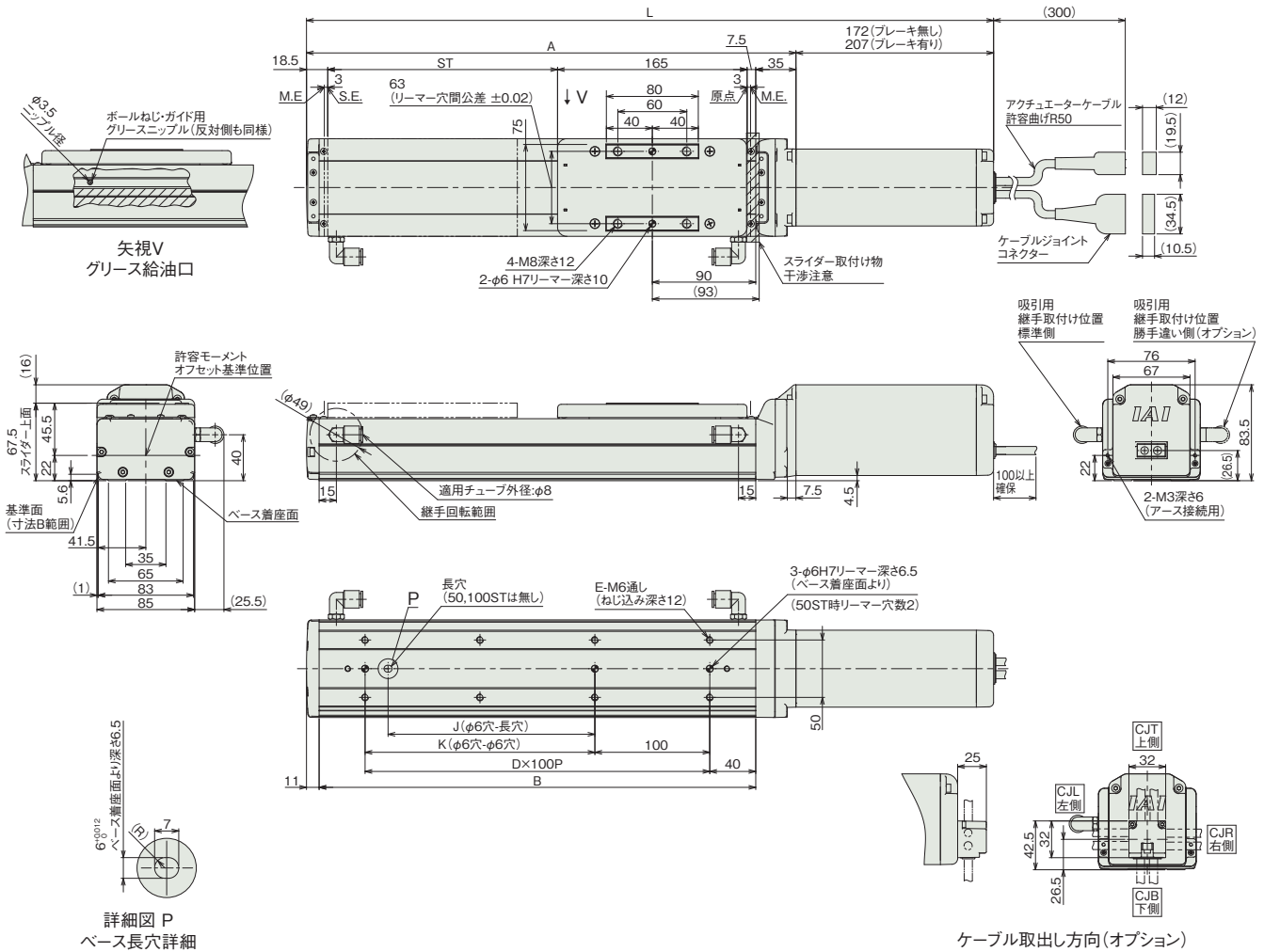
## 寸法図

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



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

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498
	ブレーキ有り	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533
A	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.8
	ブレーキ有り	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.3

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
RCA2 CR		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
RCS2 CR		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	36000	-	8-103
RCP2 CR		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
DDA CR		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
IXP		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319
IXA		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

**RCS4  
CR**

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

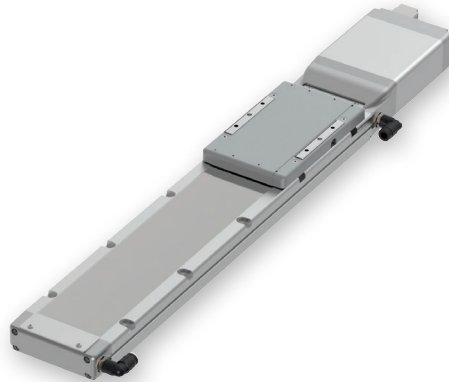
IXA

# RCS4CR-WSA10C



■型式項目

RCS4CR - WSA10C		WA	60					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアブソ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 50   50mm 500   500mm (50mmごと)	適応コントローラ T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(上側)(注1)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(右側)(注1)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(左側)(注1)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更(下側)(注1)	CJB	7-409	-
高精度仕様	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

(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。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 500mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

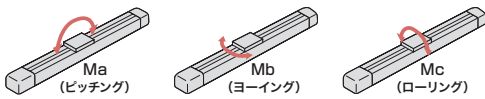
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7	16	27	40
		最高速度(mm/s)	960	600	300	150
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.3
速度/加減速度	最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7	
	最大可搬質量(kg)	-	3	5	10	
	最高速度(mm/s)	-	600	300	150	
	定格加減速度(G)	-	1	1	0.5	
垂直	最高加減速度(G)	-	1.2	1	0.7	
	定格推力(N)	53	85	170	340	
	バキューム量(NL/min)	115	70	50	35	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	115	70	50	35	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	-	3	5	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：271N・m
	Mb：271N・m
	Mc：553N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma：65.4N・m
	Mb：65.4N・m
	Mc：134N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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2) 【 】内は高精度仕様の場合です。  
 (注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	7	7	5	4	3					
10	16	16	12	12	6	3	3	3	3	2
5	27	27	20	18		5	5	5	5	
2.5	40	30	18			10	10	6		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	50~350 (50mmごと)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
	16		960	930	775
10		600	590	490	415
5		300	290	245	205
2.5		150	145	120	100

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



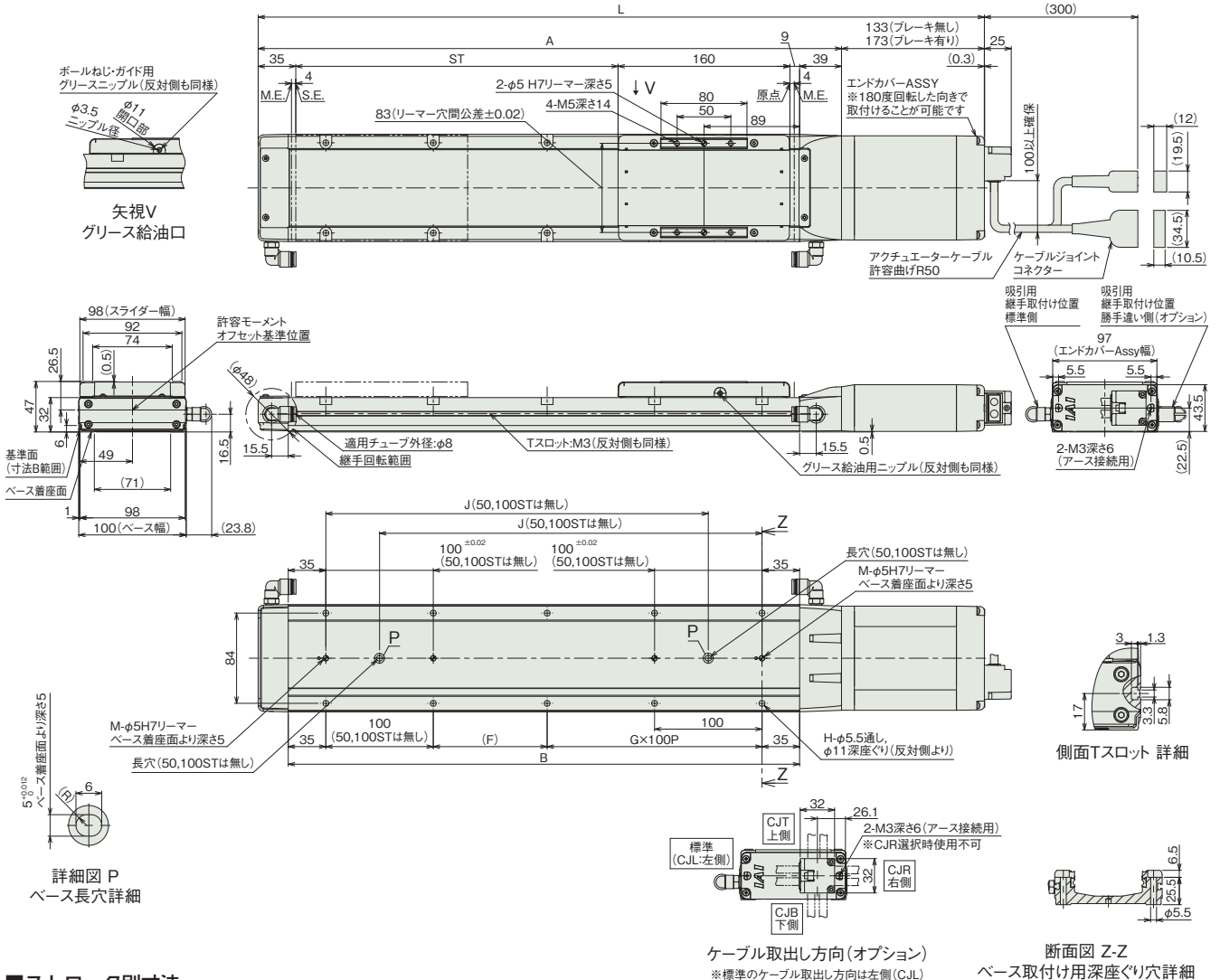
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド (300)



### ■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		プレーキ無し	プレーキ有り	426	476	526	576	626	676	726	776	826
A			466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
B			293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
C			226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
D			156	206	256	306	356	406	456	506	556	606
E			0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
F			4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
G			-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
H			1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

### ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		プレーキ無し	プレーキ有り	2.8	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8
			3.1	3.3	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

**RCS4  
CR**

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

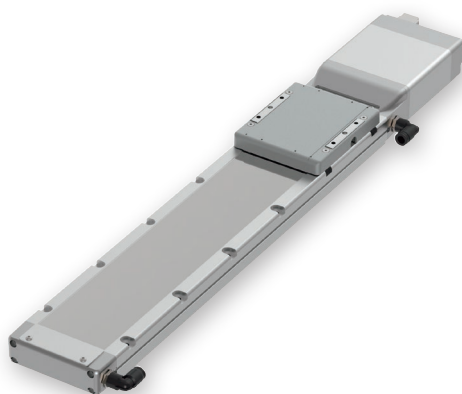
IXA

# RCS4CR-WSA12C



## 型式項目

RCS4CR - WSA12C - WA - 100								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50   50mm 800   800mm (50mmごと)	適応コントローラ T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	7-409	-
高精度仕様	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

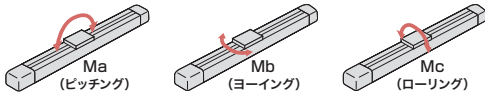
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15	25	45	55
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	8	15	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.5	0.7	0.5	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力(N)	85	142	283	566	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	140	90	60	50	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	3	8	15	15	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：311N・m
	Mb：311N・m
	Mc：827N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma：87.5N・m
	Mb：87.5N・m
	Mc：233N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直					
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	15	10	8	6	4	3	3	2	2	2
12	25	25	20	15	15	8	8	8	6	6
6	45	40	30	20		15	15	12	10	
3	55	30	15			15	10	6		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mmごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1200	1130	970	840	740	650	580	520
12	720	610	535	465	405	355	315	285
6	360	310	265	230	200	175	155	140
3	180	150	130	115	100	85	75	70

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

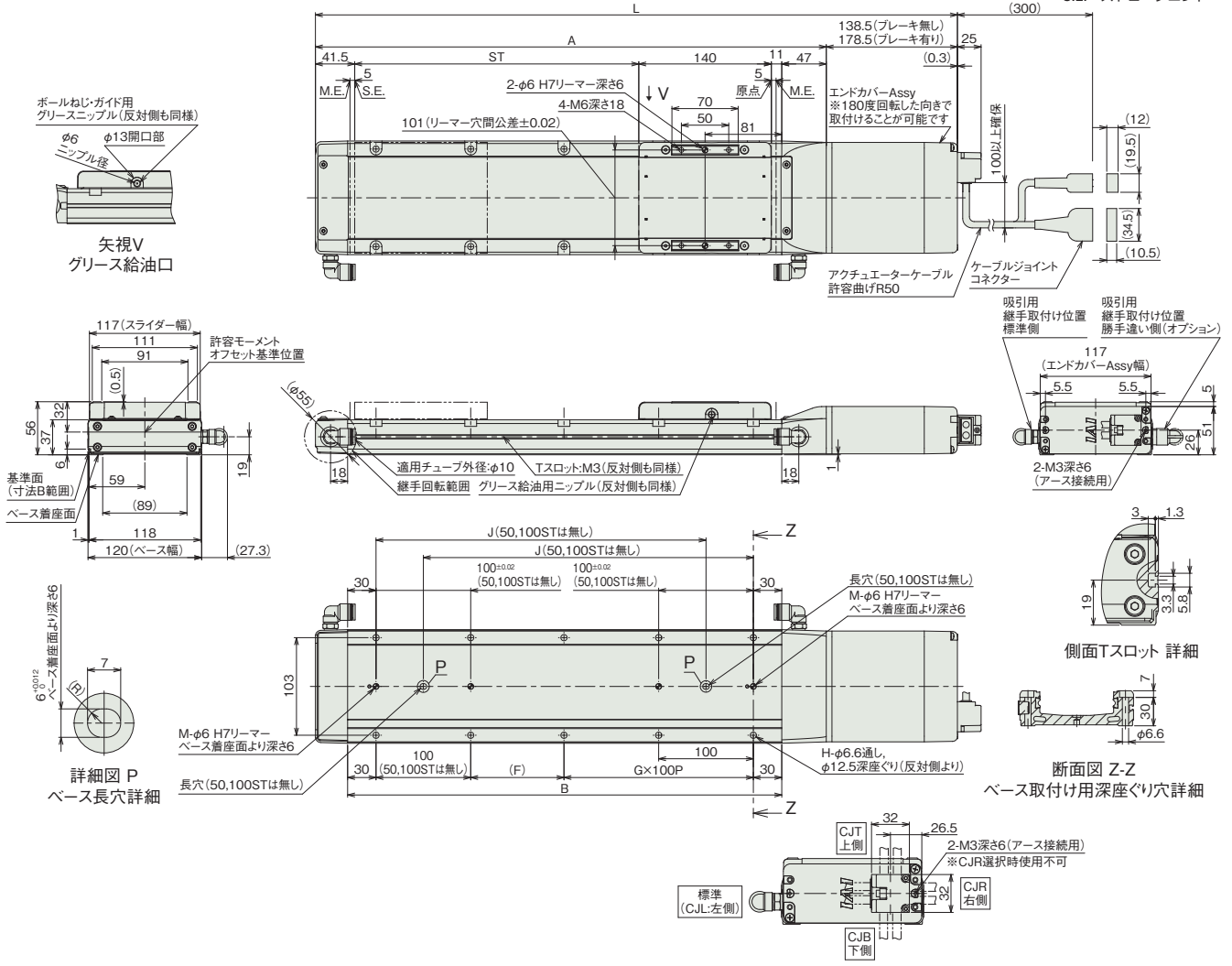
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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

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



### ■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
A		289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	
B		208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	
F		148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	898.5	
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J		-	-	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

### ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.9
		4.2	4.6	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.3	

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCA2 CR		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
RCS2 CR		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
RCP2 CR		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
DDA CR		2		●	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279		
IXP		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319		
IXA		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

**RCS4  
CR**

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

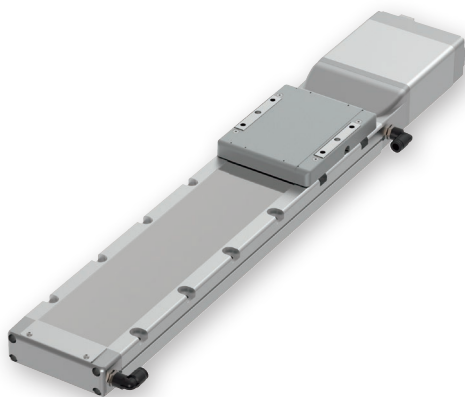
# RCS4CR-WSA14C



## 型式項目

RCS4CR - WSA14C - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA   バッテリーレスアプソ	200   サーボモーター 200W	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	50   50mm 800   800mm (50mmごと)	T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	7-409	-
高精度仕様 (注2)	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいづれかの記号をご記入ください。  
(注2) リード24の時は選択できません。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-



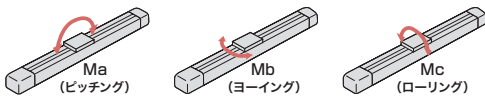
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20	45	65	80
		最高速度(mm/s)	1440	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2.5	8	10	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1440	960	480	240
		定格加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力(N)	142	214	427	855	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	140	110	80	75	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	8	10	25	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：462N・m
	Mb：462N・m
	Mc：1170N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：122N・m
	Mb：122N・m
	Mc：308N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【 】内は高精度仕様(リード4、8、16)の場合です。  
 (注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直					
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	20	15	15	10	5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
16	45	30	20	20	18	8	8	8	8	8
8	65	50	40	40		10	10	10	10	
4	80	60	30			25	20	12		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mmごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	1440	1420	1220	1060	930	830	740	665
16	960	920	790	690	610	550	490	440
8	480	460	400	350	305	270	240	215
4	240	230	200	170	150	135	120	105

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

**RCS4  
CR**

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

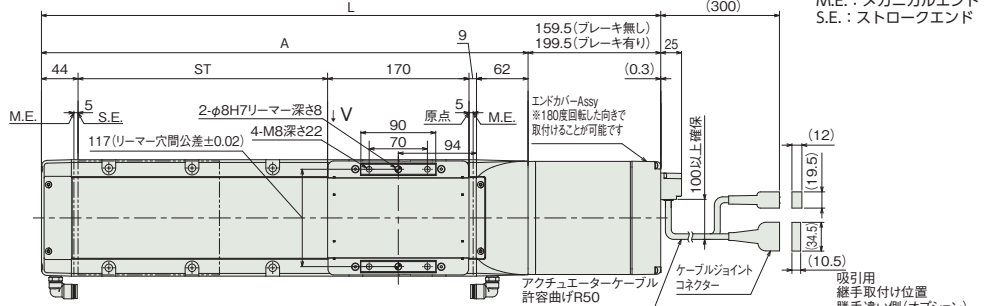
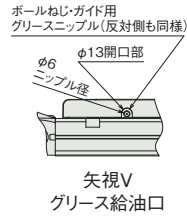
IXA

## 寸法図

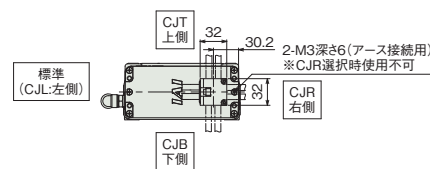
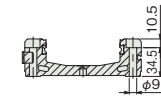
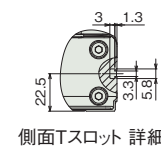
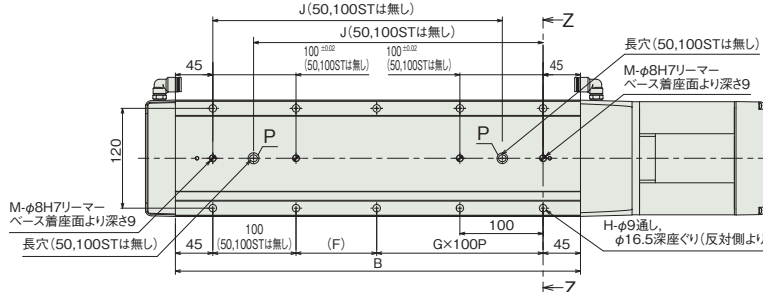
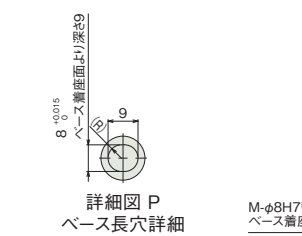
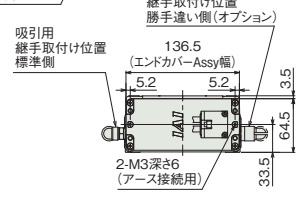
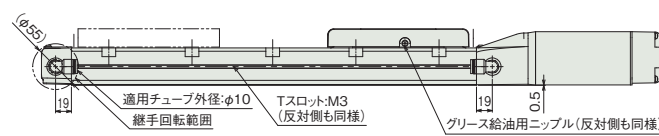
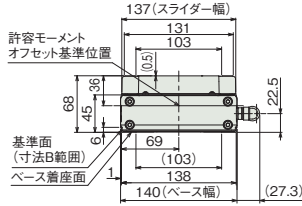
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



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



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



ケーブル取出し方向(オプション)  
※標準のケーブル取出し方向は左側(CJL)

### ■ストローク別寸法

L	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	ブレーキ無し	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5
ブレーキ有り	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1284.5
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037
F	147	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
J	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	6.5	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8
	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
							ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCA2 CR		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RCS2 CR		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103
RCP2 CR		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
DDA CR		2	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279
IXP		6	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319
IXA		8	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

**RCS4  
CR**

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

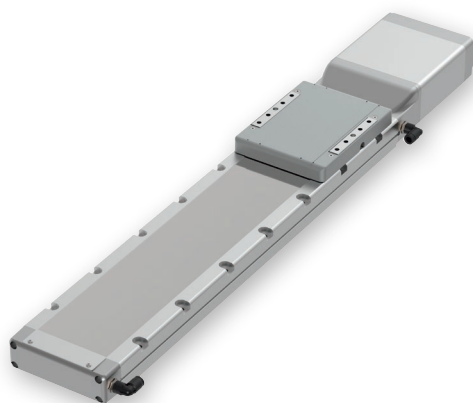
# RCS4CR-WSA16C



## 型式項目

RCS4CR - WSA16C - WA - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ	モーター種類 400 サーボモーター 400W	リード 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 1100 1100mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	-------------------------------	------------------------------------	---	---	---	---------------------------



### ストローク別価格表 (標準価格)

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

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 650mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	7-409	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	7-409	-
高精度仕様	HPR	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

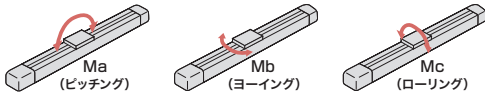
■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	20	10	5
	水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60 80 100
		最高速度(mm/s)	1200 600 300	
		速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3 0.5 0.5
	最高加減速度(G)	1.2 1 0.7		
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20 35 50	
	最高速度(mm/s)	1200 600 300		
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3 0.7 0.3	
最高加減速度(G)	1.2 1 0.7			
推力	定格推力(N)	339 678 1357		
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	130 90 85		
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)	20 35 50		
ストローク	最小ストローク(mm)	50 50 50		
	最大ストローク(mm)	1100 1100 1100		
	ストロークピッチ(mm)	50 50 50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：642N・m
	Mb：642N・m
	Mc：1610N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma：161N・m
	Mb：161N・m
	Mc：404N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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2) 【 】内は高精度仕様の場合です。  
 (注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直					
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	60	40	25	22	20	20	15	15	12	10
10	80	80	70	60		35	35	35	30	
5	100	100	80			50	45	30		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~550 (50mmごと)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
20	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415
10	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205
5	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

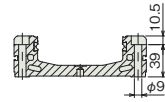
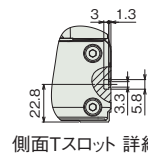
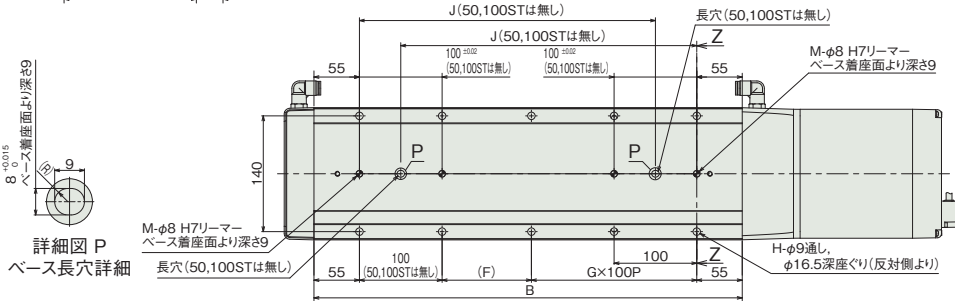
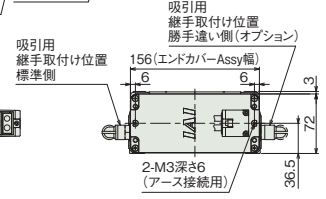
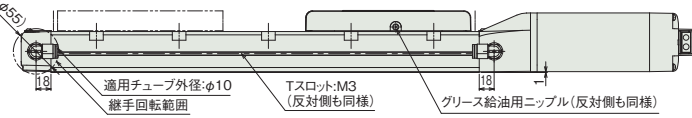
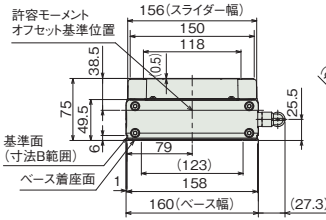
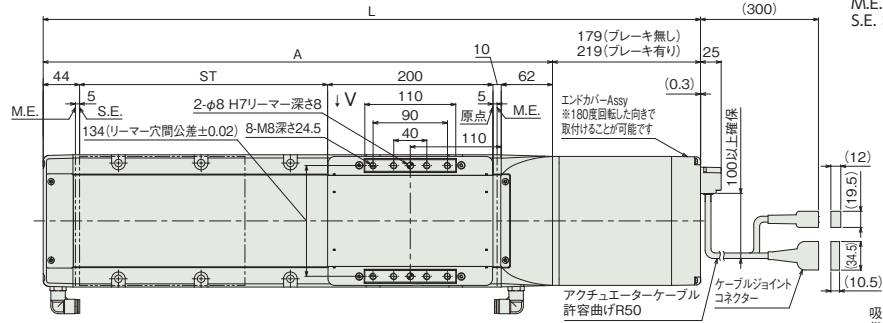
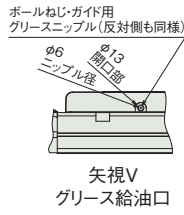
## 寸法図

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

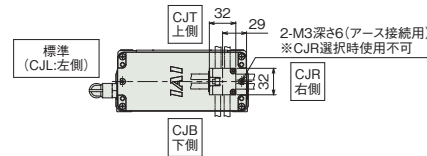


(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



断面図 Z-Z  
ベース取付け用深座ぐり穴詳細



ケーブル取出し方向(オプション)  
※標準のケーブル取出し方向は左側(C.JL)

### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595
	ブレーキ有り	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	1466
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
F	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	10
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	26
J	-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	9.1	9.8	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.6	20.2	20.8	21.4	22.0	22.6
	9.7	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.6	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.5	20.2	20.8	21.4	22.0	22.6	23.2

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン







防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

### 適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



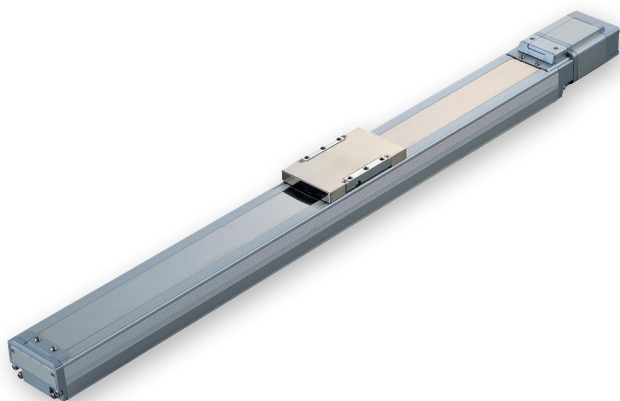
# RCS3CR-SA8C

# RCS3PCR-SA8C

クリーン
バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 80mm
200V ACサーボモーター
100W
150W
アルミベース

## 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラー		ケーブル長		オプション
RCS3CR	標準仕様		WA	バッテリーレスアップ	100	サーボモーター 100W	30	30mm	50	50mm	T2	SCON	N	無し	オプション 下記オプション 価格表参照
RCS3PCR	高精度仕様		I	インクリメンタル	150	サーボモーター 150W	20	20mm	1100	1100mm (50mmごと)	T4	SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	P	1m	
			A	アブソリュート			10	10mm				RCON	S	3m	
							5	5mm				RSEL	M	5m	
													X	長さ指定	
													R	ロボットケーブル	



(注) CEはオプションになります。



## エンコーダー種類／ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3CR-SA8C			RCS3PCR-SA8C		
	エンコーダー種類		エンコーダー種類		エンコーダー種類	
	バッテリーレスアップ	インクリメンタル	インクリメンタル	アブソリュート	アブソリュート	アブソリュート
	モーターW数		モーターW数		モーターW数	
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-	-	-

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 高精度仕様 (RCS3PCR) はバッテリーレスアップをお選びいただけません。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 390mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

## オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左背面取出し (注1)	A1E	7-409	-
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	7-409	-
ケーブル右背面取出し (注1)	A3E	7-409	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	7-409	-
ブレーキ	B	7-409	-
CE対応仕様	CE	7-409	-
指定グリス塗布仕様	G3/G4	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-
吸引用継手なし	VN	7-415	-
ダブルスライダ仕様	W	7-415	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目		内容							
		100				150			
モーター	出力 (W)								
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	30	20	10	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	20	40	80	12	30	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	0.7	0.5	0.3	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	8	16	3	6	12
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	0.7	0.7	0.5	0.3	0.7	0.7	0.5	
推力	定格推力 (N)	56.6	84.9	169.8	339.7	85.1	127.6	255.3	
クリーンルーム仕様	バキューム量 (NL/min)	130[160]	110	60	30	130[160]	110	60	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ							
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	8	16	3	6	12	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	

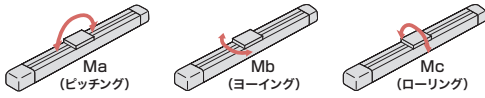
(注) 【 】内は速度が1500mm/sを超える場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 [C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm以下 【0.05mm以下】
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 113.5N·m
	Mb: 177N·m
	Mc: 266N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 26.9N·m
	Mb: 38.4N·m
	Mc: 63.1N·m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート/バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

(注) 【 】内はRCS3PCRの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター (W)	姿勢	リード (mm)	水平				垂直						
			加速度 (G)										
			0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	
100	水平	30	8	8	6	4	1	2	2	1.5	1		
		20	20	20	10	5		4	4	2	1.5		
		10	40	40	20			8	8	4			
		5	80	65				16	12				
150	水平	30	12	12	10	6	2	3	3	2	1.5		
		20	30	30	15	7.5		6	6	3	2		
		10	60	60	30			12	12	6			

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター W数	リード	加減速度別可搬質量 (kg)															最高速度 (mm/s)		
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	標準	チューニング後	
水平	100	30	10.5	10	8	7	6	5	4	3	2	1						1800	1800
		20	26	23	20	14	10	7	5									1200	1200
		10	52	46	40	28	20											600	600
		5	104	80	65													300	300
	150	30	16	14	12	11	10	8	6	4.5	3	2						1800	1800
		20	39	35	30	21	15	11	7.5									1200	1200
		10	78	69	60	42	30										600	600	

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

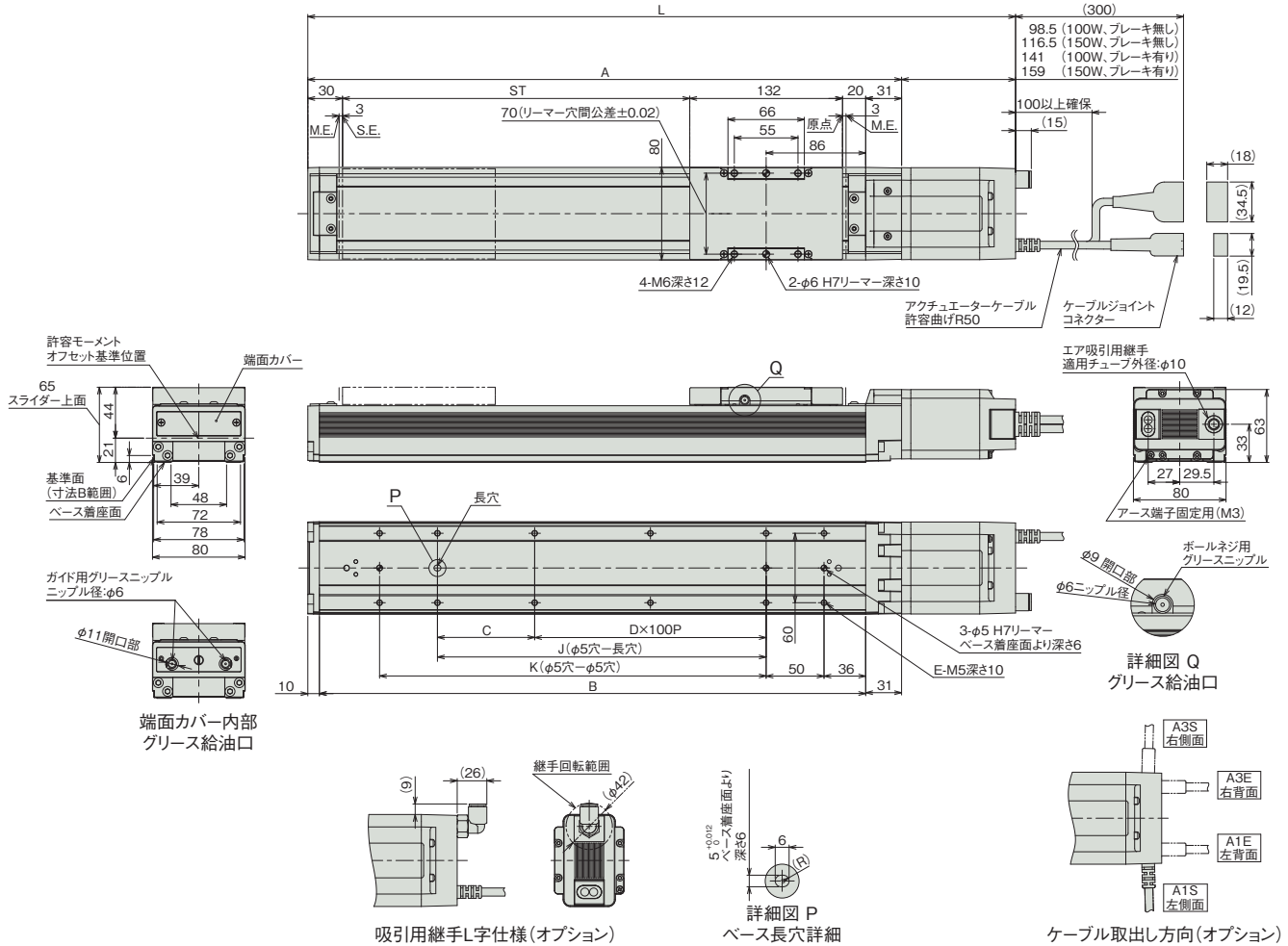
## 寸法図

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) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は7-731ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



## ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
L	100W	プレーキ無し	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5
		プレーキ有り	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
	150W	プレーキ無し	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5	979.5	1029.5	1079.5	1129.5	1179.5	1229.5	1279.5	1329.5	1379.5	1429.5
		プレーキ有り	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322	1372	1422	1472
A	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013	1063	1113	1163	1213	1263	1313	1372	
B	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1332	
C	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	84	
D	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	10	
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	28	
J	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
K	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	

## ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
質量 (kg)	100W	プレーキ無し	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1
		プレーキ有り	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5
	150W	プレーキ無し	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2
		プレーキ有り	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7

## ■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	-	●	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アブソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

**RCS3  
CR**

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

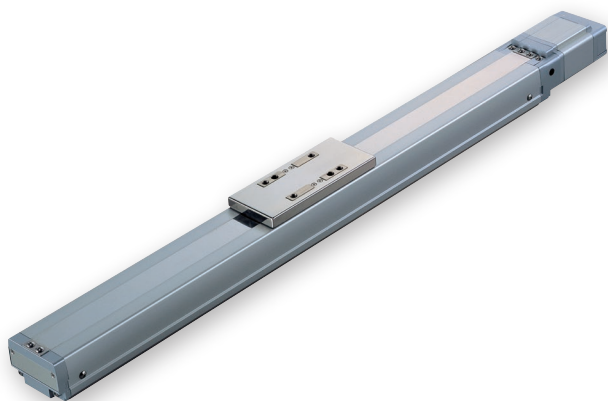
# RCS3CR-SS8C

# RCS3PCR-SS8C

クリーン
バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 80mm
200V ACサーボモーター
100W
150W
鉄ベース

## 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCS3CR	標準仕様	SS8C	WA	100	30	50	T2	N	下記オプション 価格表参照
RCS3PCR	高精度仕様		I	150	20	1000	T4	P	
			A		10			S	
					5			M	
								X	
								R	



(注) CEはオプションになります。



## エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3CR-SS8C			RCS3PCR-SS8C		
	エンコーダー種類		エンコーダー種類		エンコーダー種類	
	バッテリーレスアプソ	インクリメンタル	インクリメンタル	アプソリュート	インクリメンタル	アプソリュート
	モーターW数		モーターW数		モーターW数	
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 高精度仕様 (RCS3PCR) はバッテリーレスアプソをお選びいただけません。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

## オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左背面取出し (注1)	A1E	7-409	-
ケーブル左側面取出し (注1)	A1S	7-409	-
ケーブル右背面取出し (注1)	A3E	7-409	-
ケーブル右側面取出し (注1)	A3S	7-409	-
プレーキ	B	7-409	-
CE対応仕様	CE	7-409	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-411	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-
ダブルスライダ仕様	W	7-415	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

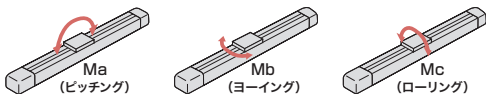
項目		内容							
		100			150				
モーター	出力(W)								
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	30	20	10	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	20	40	80	12	30	60
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	0.7	0.5	0.3	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	4	8	16	3	6	12
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3
最高加減速度(G)		0.7	0.7	0.5	0.3	0.7	0.7	0.5	
推力	定格推力(N)	56.6	84.9	169.8	339.7	85.1	127.6	255.3	
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	160	120	80	30	160	120	80	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ							
	ブレーキ保持力(kgf)	2	4	8	16	3	6	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 [C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm以下 【0.05mm以下】
ベース	材質：鉄 無電解ニッケルメッキ処理
リニアガイド	直動無限循環型
	Ma：198.9N・m
	Mb：198.9N・m
静的許容モーメント	Mc：416.7N・m
	Ma：43.4N・m
	Mb：43.4N・m
動的許容モーメント(注2)	Mc：90.9N・m
	Ma：43.4N・m
	Mb：43.4N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート/バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

(注) 【 】内はRCS3PCRの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター(W)	姿勢	リード(mm)	水平				垂直						
			加速度(G)										
			0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	
100	水平	30	8	8	6	4	1	2	2	1.5	1		
		20	20	20	10	5		4	4	2	1.5		
		10	40	40	20			8	8	4			
		5	80	65				16	12				
150	水平	30	12	12	10	6	2	3	3	2	1.5		
		20	30	30	15	7.5		6	6	3	2		
		10	60	60	30			12	12	6			

■ストロークと最高速度

ストローク	50~600 (50mmごと)	650	700	750	800	850	900	950	1000
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター(W数)	リード	加減速度別可搬質量(kg)														最高速度(mm/s)			
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	標準	チューニング後	
水平	100	30	10.5	10	8	7	6	5	4	3	2	1						1800	1800
		20	26	23	20	14	10	7	5									1200	1200
		10	52	46	40	28	20											600	600
		5	104	80	65													300	300
	150	30	16	14	12	11	10	8	6	4.5	3	2						1800	1800
		20	39	35	30	21	15	11	7.5									1200	1200
		10	78	69	60	42	30											600	600

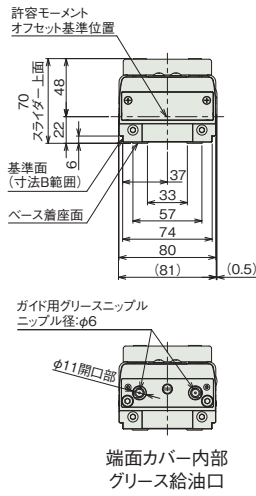
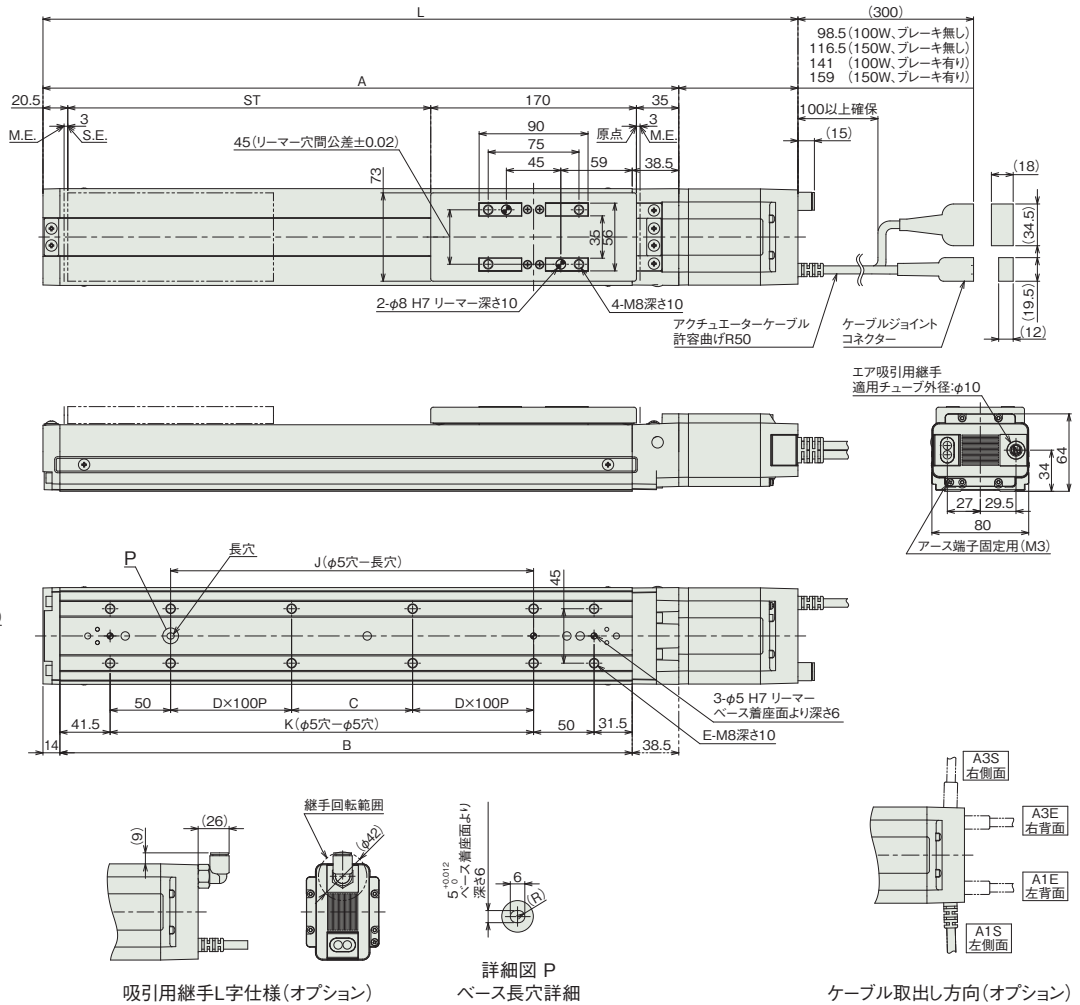
## 寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は7-731ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



### ■ストローク別寸法

L	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
		100W	ブレーキ無し	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224
150W	ブレーキ有り	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
	ブレーキ無し	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
A	ブレーキ有り	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
	ブレーキ無し	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5
B		223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173
C		50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
J		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
K		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050

### ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
		100W	ブレーキ無し	5.3	5.8	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6
150W	ブレーキ有り	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6	16.1
	ブレーキ無し	5.3	5.9	6.4	7.0	7.5	8.1	8.6	9.2	9.7	10.3	10.8	11.4	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7	15.2	15.8
	ブレーキ有り	5.8	6.3	6.9	7.4	8.0	8.5	9.1	9.6	10.2	10.7	11.3	11.8	12.4	12.9	13.5	14.0	14.6	15.1	15.7	16.2

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	-	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCに接続できません。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

**RCS3  
CR**

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# スライダー ISDB

サーボモーター 200V (高性能タイプ)		
ISDBCR ISPDBCR	スライダー	ISDBCR/ISPDBCR-S <b>7-179</b>
		ISDBCR/ISPDBCR-M-100 <b>7-183</b>
		ISDBCR/ISPDBCR-M-200 <b>7-187</b>
		ISDBCR/ISPDBCR-MX-200 <b>7-191</b>
		ISDBCR/ISPDBCR-L-200 <b>7-195</b>
		ISDBCR/ISPDBCR-L-400 <b>7-199</b>
		ISDBCR/ISPDBCR-LX-200 <b>7-203</b>
		ISDBCR/ISPDBCR-LX-400 <b>7-207</b>
スライダー 【静電気対策タイプ】	ISDBCR/ISPDBCR-S-□□□-ESD <b>7-211</b>	
	ISDBCR/ISPDBCR-M-□□□-ESD <b>7-215</b>	
	ISDBCR/ISPDBCR-L-□□□-ESD <b>7-219</b>	



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

# ISDBCR-S ISPDBCR-S

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | バッテリーレスアップ | 本体幅 90mm | 60W

## ■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDBCR 標準仕様	ISDBCR 高精度仕様	S	WA バッテリーレスアップ	60 60W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	100 100mm 800 800mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10  
水平 垂直 横立て 天吊り

### ■ストローク別価格表(標準価格)

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

### ■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	マスター軸指定	LM	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	スレーブ軸指定	S	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-414	-
クリープセンサー	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク650~800)	ST	7-414	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-409	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
原点リミットスイッチ	L	7-412	-	ダブルスライダ仕様	W	7-415	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-412	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード16)の時は選択できません。

### ■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
長さ指定	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。  
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m  
 【モーターケーブル】  
 T2: CB-X-MA□□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□□  
 【エンコーダーケーブル】  
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24  
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kgとなります。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向450mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。

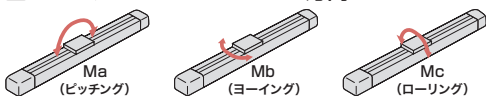
■メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	13	27	55
		最高速度(mm/s)	960	480	240
水平	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	0.7	0.5
		最大加減速度(G)	0.8	0.6	0.4
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6	14
		最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.4	0.5	0.2
推力	速度/加減速度	最高加減速度(G)	0.8	0.6	0.4
		定格加減速度(G)	0.4	0.5	0.2
		最高加減速度(G)	0.8	0.6	0.4
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	60	30	15	
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	6	14	
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：143N・m
	Mb：205N・m
	Mc：336N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：32.9N・m
	Mb：47.0N・m
	Mc：76.8N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平										垂直																
		加速度(G)																										
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0									
16	960	13	13	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	3	3	3	2.8	2.5	2.3	2											
8	480	27	27	27	20	15	12					6	6	6	6	5												
4	240	55	50	38	30								14	13	12													

■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~500 (50mmごと)	550	600	650	700	750	800
16	960	920	795	690	610	540	480
8	480	460	400	345	305	270	240
4	240	230	200	170	150	135	120

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

	リード	加減速度別可搬質量(kg)									最高速度(mm/s)		
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後
水平	16	17	14.5	15.5	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	960	960
	8	35	32.5	30	27	20	15	12				480	480
	4	71	55	50	38	30						240	240

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

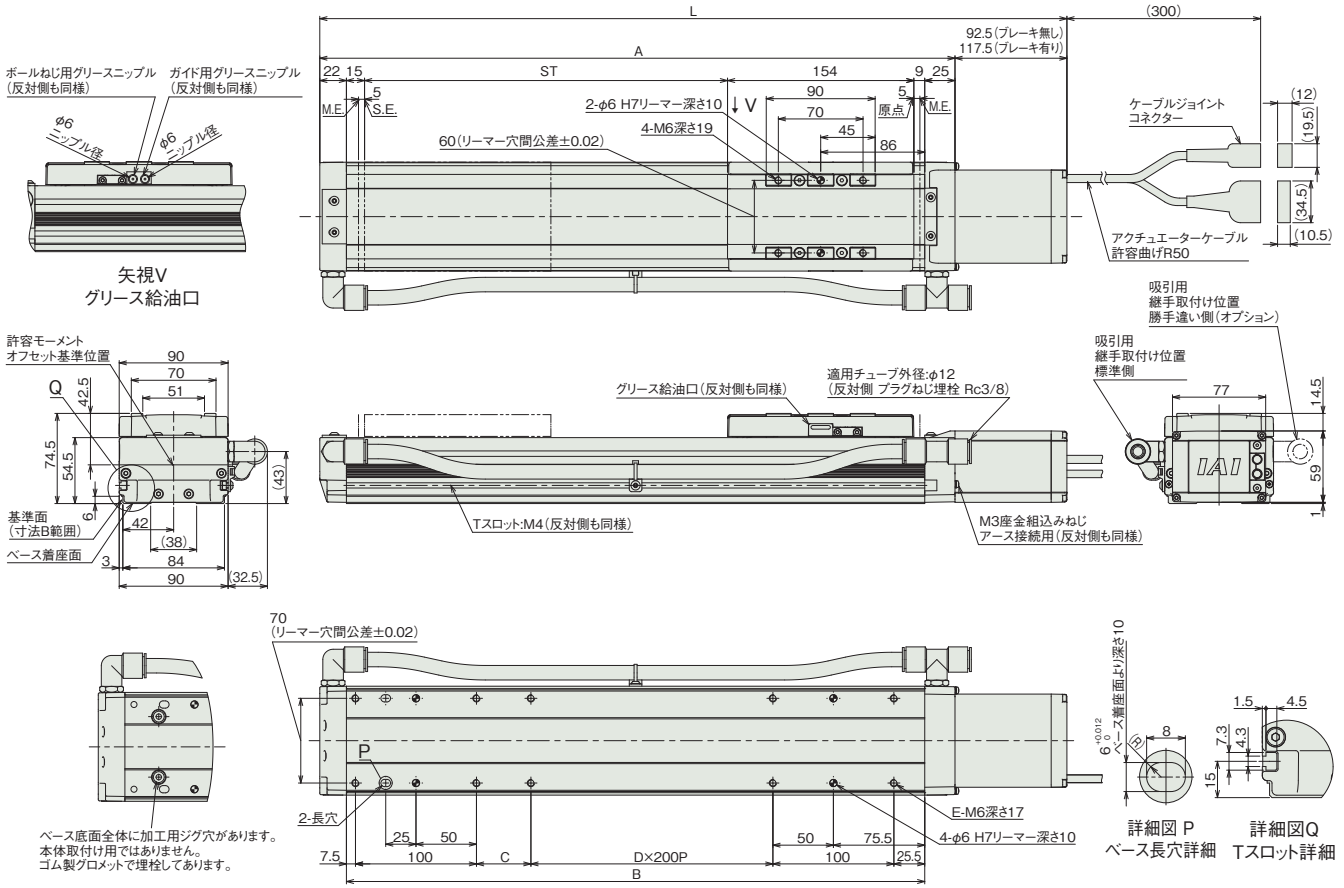
## 寸法図

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) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より42.5mmのところになります。

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



ガイド高精度仕様時のベース取付け面

### ■ストローク別寸法

L	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5
	A	B	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
	C	D	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
	E		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

### ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	4.2	4.5	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.5	8.9
			4.4	4.7	5.1	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.1	9.4

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
RCA2 CR		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●		
RCS2 CR		8	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-		
RCP2 CR		1	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-		
DDA CR		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-		
IXP		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-		
IXA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-		

(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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

**ISDBCR/  
ISPDBCR**

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# ISDBCR-M-100 ISPDBCR-M-100

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | バッテリーレスアップ | 本体幅 120mm | 100W

## ■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダの種類	モーターの種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDBCR 標準仕様 ISPDBCR 高精度仕様	M	WA バッテリーレスアップ	100   100W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	100 } 100mm 1100 } 1100mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



### ■ストローク別価格表(標準価格)

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

### ■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	マスター軸指定	LM	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	スレープ軸指定	S	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-414	-
クリープセンサー	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-414	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-409	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
原点リミットスイッチ	L	7-412	-	ダブルスライダ仕様	WR	7-415	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-412	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。



選定上の  
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kgとなります。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。

### ■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。  
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m  
 【モーターケーブル】  
 T2: CB-X-MA□□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□□  
 【エンコーダケーブル】  
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24  
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

■メインスペック

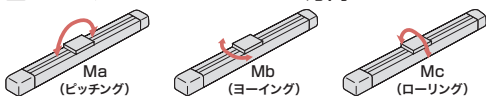
項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15	23	45	85
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
垂直	可搬質量	最高加減速度(G)	1	1	0.7	0.5
		最大可搬質量(kg)	2	4	10	20
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	
	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2	
推力	最高加減速度(G)	1	1	0.6	0.4	
	定格推力(N)	56.6	84.9	169.8	339.7	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	180	120	50	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	2	4	10	20	
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100	100	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 341N・m
	Mb: 487N・m
	Mc: 796N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 81.0N・m
	Mb: 116N・m
	Mc: 189N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード(mm)	最高速度(mm/s)	水平								垂直									
			加速度(G)																	
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
30	1800	15	15	15	11	9	7	6	5	4	2	2	2	2	1.8	1.6	1.5	1.4	1.3	1.2
20	1200	23	23	23	18	15	13	11	9	8	4	4	4	4	3.8	3.5	3.3	3	2.8	2.5
10	600	45	45	45	30	23	20					10	10	10	8	7				
5	300	85	80	60	45							20	17	15						

■ストロークと最高速度

ストローク	100~600 (50mmごと)	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660
20	1200	1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
10	600	545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
5	300	270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	加減速度別可搬質量(kg)						最高速度(mm/s)		
					0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後	
水平	30	19.5	18	16.5	15	11	9	7	6	5	4	1800	1800
	20	30	27.5	25	23	18	15	13	11	9	8	1200	1200
	10	58.5	54	49.5	45	30	23	20				600	600
	5	110	85	80	60	45						300	300

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

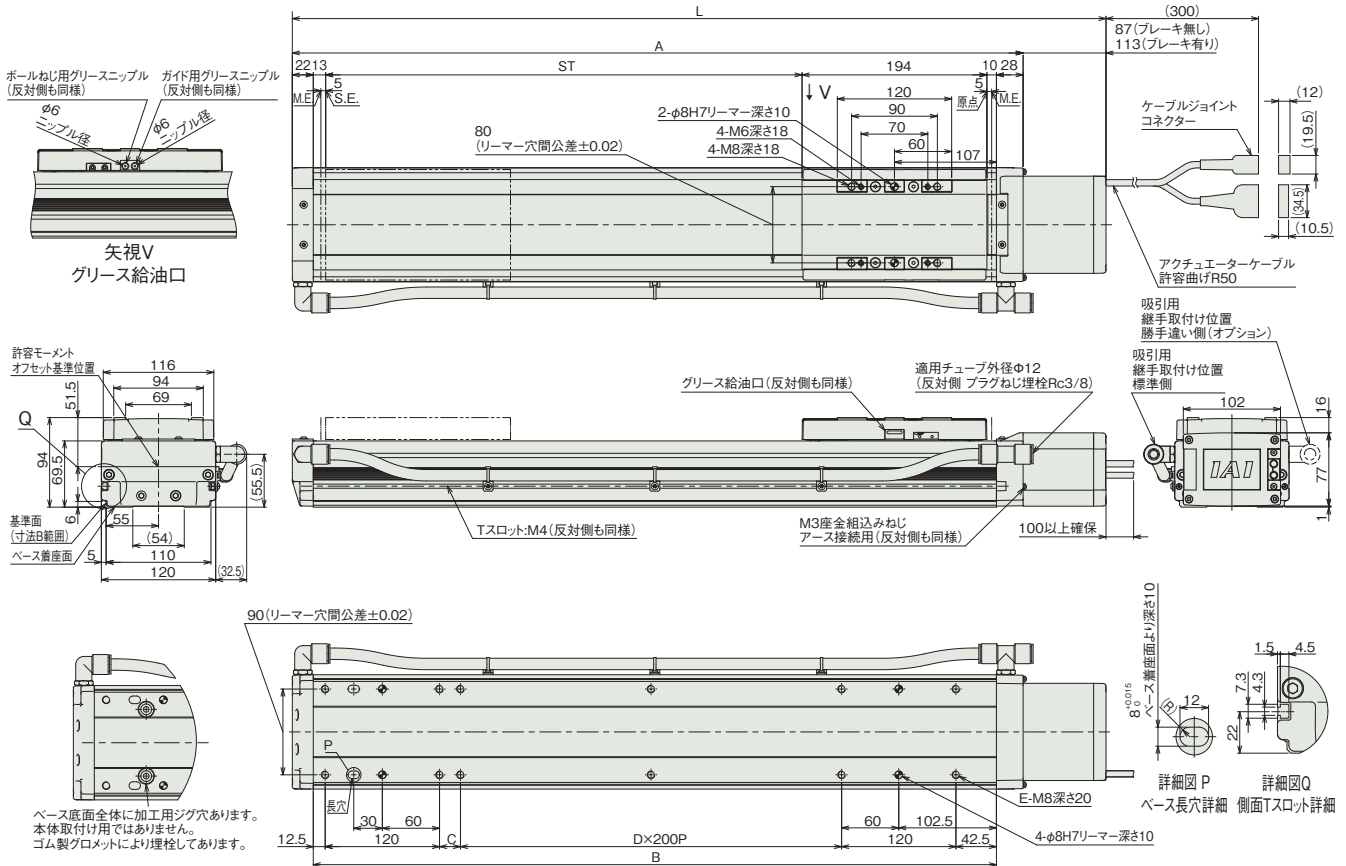
## 寸法図

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) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更する場合は返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より51.5mmのところになります。

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



ガイド高精度仕様時のベース取付け面

### ■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
プレーキ無し	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
プレーキ有り	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
A	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
B	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
C	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
D	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
E																					

### ■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.7	11.4	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.3	17.0	17.6	18.2	18.8	19.5	20.1
プレーキ無し	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.5	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4
プレーキ有り																					

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCA2 CR	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	
RCS2 CR	RSEL	8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
RCP2 CR	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
DDA CR	SSEL-CS	2	-	●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279	
IXP	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319	
IXA	XSEL-RA/SA	8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

**ISDBCR/  
ISPDBCR**

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# ISDBCR-M-200

# ISPDBCR-M-200

±10μm
±3μm
クリーン
バッテリーレスアプン
本体幅 120mm
200W

### ■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDBCR	標準仕様	M	WA	200   200W	30   30mm 20   20mm 10   10mm 5   5mm	100 } 100mm } 1100 } 1100mm } (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	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	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

### ■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	マスター軸指定	LM	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	スレープ軸指定	S	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-414	-
クリープセンサー	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-414	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-409	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
原点リミットスイッチ	L	7-412	-	ダブルスライダ仕様	W	7-415	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-412	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。

### ■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。  
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m  
 【モーターケーブル】  
 T2: CB-X-MA□□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□□  
 【エンコーダーケーブル】  
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24  
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご確認ください。
- ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。

■メインスペック

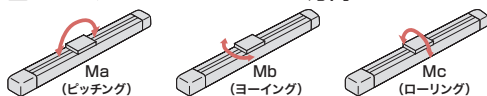
項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	45	90	110
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
最高加減速度(G)		1	1	0.7	0.5	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	10	20	40
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	1	0.6	0.4
推力	定格推力(N)	113.9	170.9	341.8	638.6	
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	180	120	50	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	6	10	20	40	
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100	100	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10 [C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.003mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 341N・m
	Mb: 487N・m
	Mc: 796N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 81.0N・m
	Mb: 116N・m
	Mc: 189N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

(注) 【】内はISPBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード(mm)	最高速度(mm/s)	水平								垂直									
			加速度(G)																	
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
30	1800	30	30	30	30	24	20	17	15	13	12	6	6	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3
20	1200	45	45	45	35	28	23	20	18	16	10	10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5
10	600	90	90	90	66	51	40					20	20	20	17	15				
5	300	110	100	90	80							40	34	30						

■ストロークと最高速度

リード	ストローク 100~600 (50mmごと)	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
		30	1800	1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780
20	1200	1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
10	600	545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
5	300	270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	加減速度別可搬質量(kg)						最高速度(mm/s)		
					0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後	
水平	30	39	36	33	30	24	20	17	15	13	12	1800	1800
	20	58.5	54	49.5	45	35	28	23	20	18	16	1200	1200
	10	117	108	99	90	66	51	40				600	600
	5	143	110	100	90	80						300	300



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

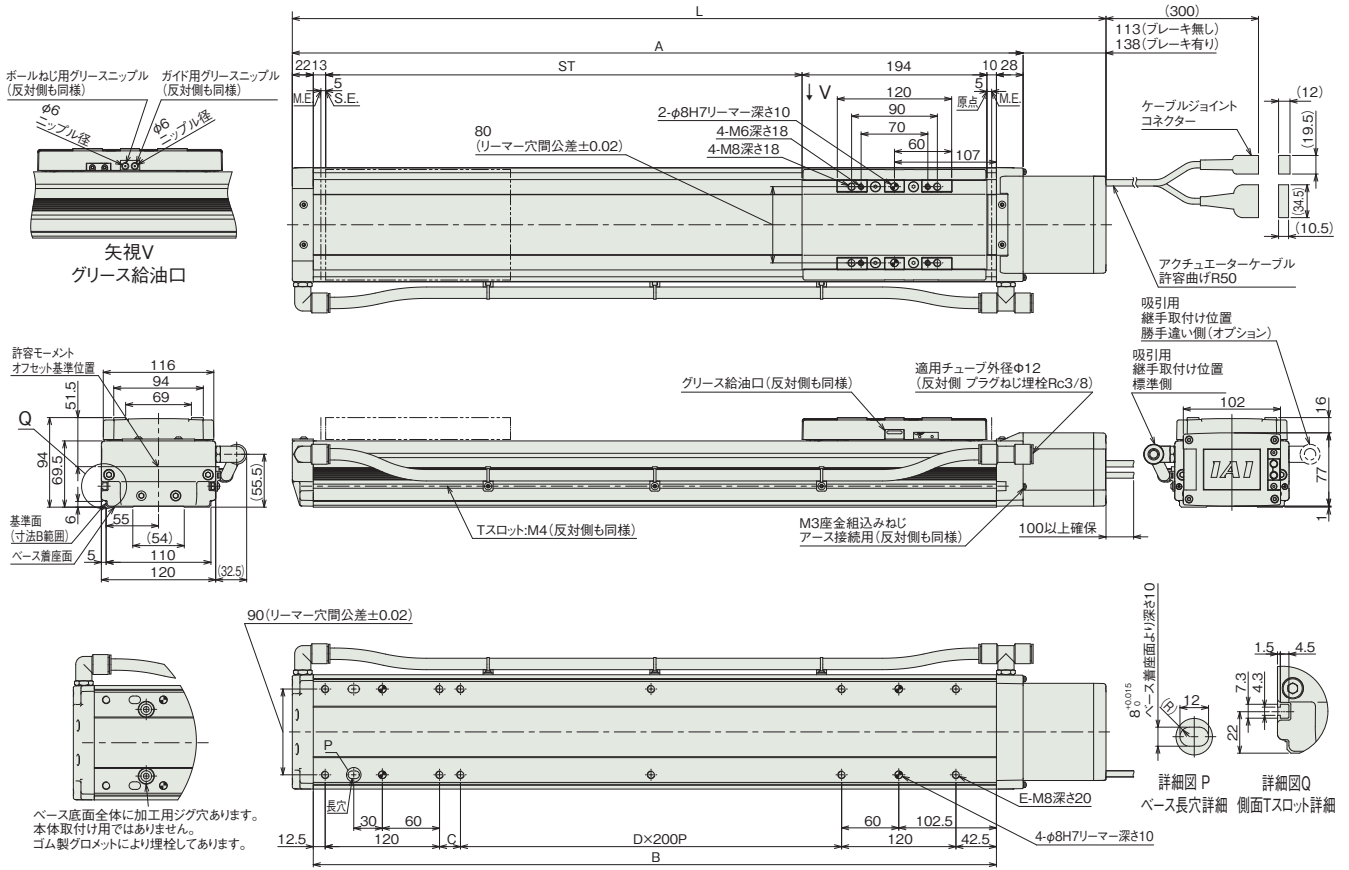
## 寸法図

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) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには反却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より51.5mmのところになります。

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



ガイド高精度仕様時のベース取付け面

### ■ストローク別寸法

L	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	ブレーキ無し	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	
ブレーキ有り	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505		
A	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367		
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317		
C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22		
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5		
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18		

### ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	ブレーキ無し	7.9	8.5	9.1	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.6	14.2	14.8	15.4	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.9	20.5	
ブレーキ有り	8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9		

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCA2 CR	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	
RCS2 CR	RSEL	8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
RCP2 CR	SCON/CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
DDA CR	SSEL-CS	2	-	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-279		
IXP	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-319	
IXA	XSEL-RA/SA	8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

**ISDBCR/  
ISPDBCR**

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# ISDBCR-MX-200

# ISPDBCR-MX-200

±10μm 標準
±3μm 高精度
クリーン
バッテリーレスアプソ
中間サポート
本体幅 120mm
200W

### ■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDBCR	標準仕様	MX	WA	200 200W	30 30mm 20 20mm	800 2000 800mm 2000mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



### ■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDBCR	ISPDBCR
800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。

### ■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	マスター軸指定	LM	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	スレーブ軸指定	S	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク800~1300)	ST	7-414	-
クリープセンサー	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク1400~1900)	ST	7-414	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク2000)	ST	7-414	-
原点リミットスイッチ	L	7-412	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-412	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。

### ■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。  
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m  
 【モーターケーブル】  
 T2: CB-X-MA□□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□□  
 【エンコーダーケーブル】  
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24  
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

■メインスペック

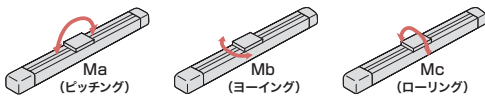
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	45
		最高速度(mm/s)	1800	1200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	0.4	0.4
垂直	可搬質量	—	—	
	最高速度(mm/s)	—	—	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	—	—
		最高加減速度(G)	—	—
推力	定格推力(N)	113.9	170.9	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	180	120	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	—	—	
ストローク	最小ストローク(mm)	800	800	
	最大ストローク(mm)	2000	2000	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：341N・m
	Mb：487N・m
	Mc：796N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：81.0N・m
	Mb：116N・m
	Mc：189N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平									垂直												
リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)																					
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4
30	1800	30	30	30							水平専用となります。												
20	1200	45	45	45							水平専用となります。												

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	800~1100 (50mmごと)	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950
		30	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750
20	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450	

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式

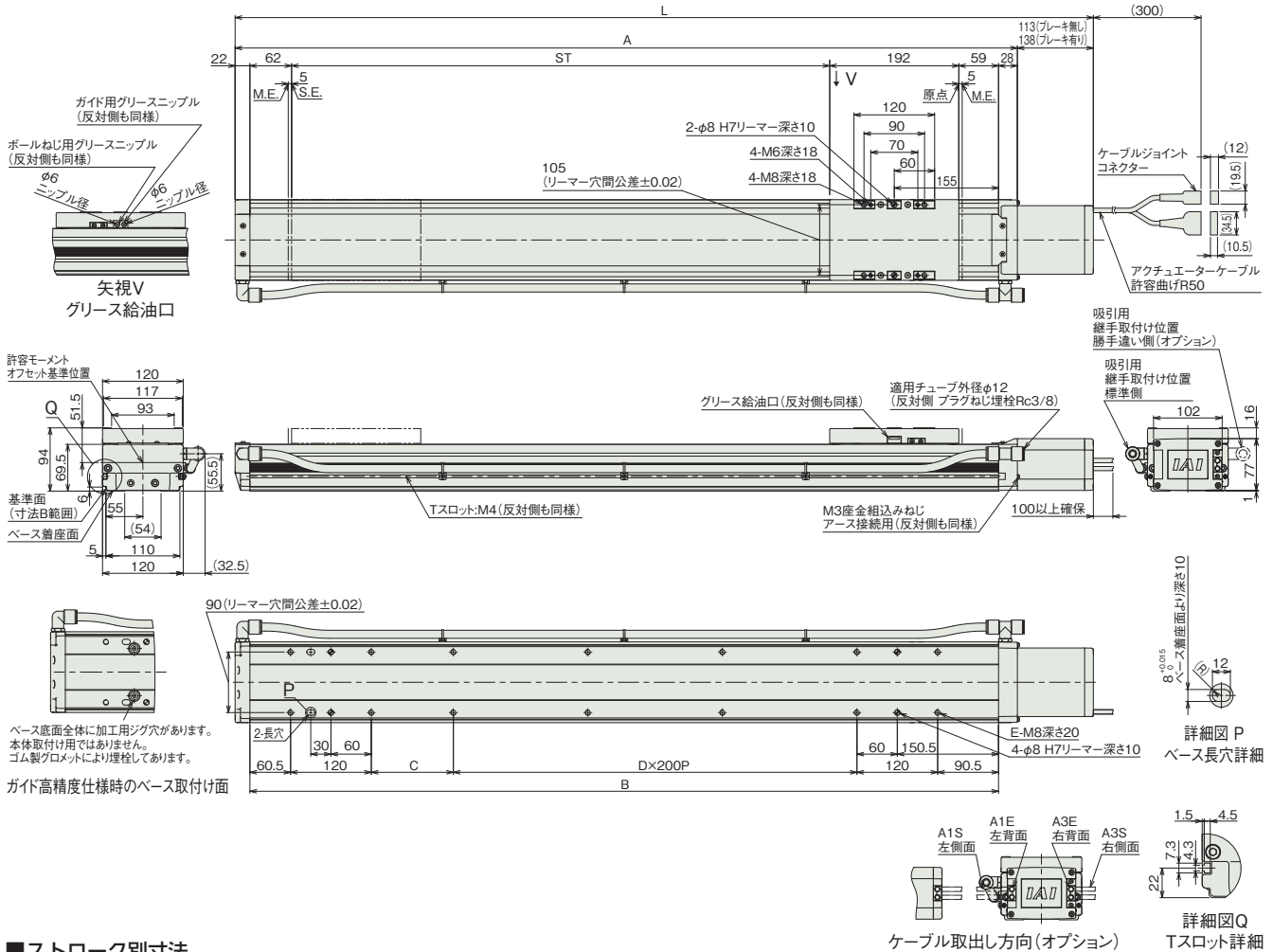
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 原点方向を変更するには反却調整が必要ですのでご注意ください。  
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より51.5mmのところになります。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
L	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476
ブレーキ有り	1301	1351	1401	1451	1501	1551	1601	1651	1701	1751	1801	1851	1901	1951	2001	2051	2101	2151	2201	2251	2301	2351	2401	2451	2501
A	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	2063	2113	2163	2213	2263	2313	2363
B	1113	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	2063	2113	2163	2213	2263	2313
C	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122
D	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	8	9
E	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26

### ■ストローク別質量

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
質量 (kg)	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.7	22.3	23.0	23.6	24.2	24.9	25.5	26.2	26.8	27.4	28.1	28.7	29.4	30.0	30.6	31.3	31.9	32.6	33.2	33.8
ブレーキ有り	19.0	19.6	20.3	20.9	21.5	22.2	22.8	23.5	24.1	24.7	25.4	26.0	26.7	27.3	27.9	28.6	29.2	29.9	30.5	31.1	31.8	32.4	33.1	33.7	34.3

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	-	●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

**ISDBCR/  
ISPDBCR**

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# ISDBCR-L-200

# ISPDBCR-L-200

±10μm
±3μm
クリーン
バッテリーレスアプン
本体幅 150mm
200W

### 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDBCR	標準仕様	L	WA	200   200W	40   40mm 20   20mm 10   10mm	100   100mm 1300   1300mm (50mmごと)	T2 T4	N S M X □ □	無し 3m 5m 長さ指定 下記オプション 価格表参照
ISPDBCR	高精度仕様		バッテリーレスアプン				SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA RCON RSEL		



### ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-

### オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定(注3)	LM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	スレーブ軸指定	S	7-412	-
クリープセンサー(注3)	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-414	-
クリープセンサー-勝手違い(注3)	CL	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	7-414	-
吊り金具(注3)	EB	7-410	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
原点リミットスイッチ(注3)	L	7-412	-	ダブルスライダー仕様	W	7-415	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) 吊り金具(EB)はクリープセンサー(C/CL)、原点リミットスイッチ(L/LL)およびマスター軸指定(LM/LLM)との併用はできません。  
 (注4) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

### ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。  
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m  
 【モーターケーブル】  
 T2: CB-X-MA□□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□□  
 【エンコーダーケーブル】  
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24  
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-1.0kgとなります。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。

■メインスペック

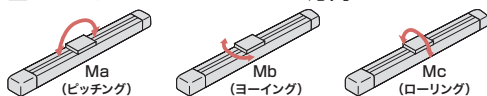
項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	10		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15	45	90	
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	
		最高加減速度(G)	1	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2.5	9	20	
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	
		最高加減速度(G)	1	1	0.6	
	推力	定格推力(N)	85.5	170.9	341.8	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	180	120	50		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	9	20		
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100		
	最大ストローク(mm)	1300	1300	1300		
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：560N・m
	Mb：800N・m
	Mc：1325N・m
動的許容モーメント(注5)	Ma：123N・m
	Mb：176N・m
	Mc：291N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

(注) 【 】内はISDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード(mm)	最高速度(mm/s)	水平										垂直									
			加速度(G)																			
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0		
40	1800	15	15	15	12	10.5	9	8	7.5	7	2.5	2.5	2.5	2.4	2.3	2.2	2.1	2	2			
20	1200	45	45	45	35	28	23	20	17	15	9	9	9	8.5	7.5	7	6	5.5	5			
10	600	90	90	90	66	51	40				20	20	20	16	14							

■ストロークと最高速度

リード	ストローク 100~650 (50mmごと)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
		40	1800				1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940
20	1200	1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410
10	600	585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	最高速度(mm/s)	加減速度別可搬質量(kg)										最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後
40	1800	19.5	18	16.5	15	12	10.5	9	8	7.5	7	1800	1800
20	1200	58.5	54	49.5	45	35	28	23	20	17	15	1200	1200
10	600	117	108	99	90	66	51	40				600	600



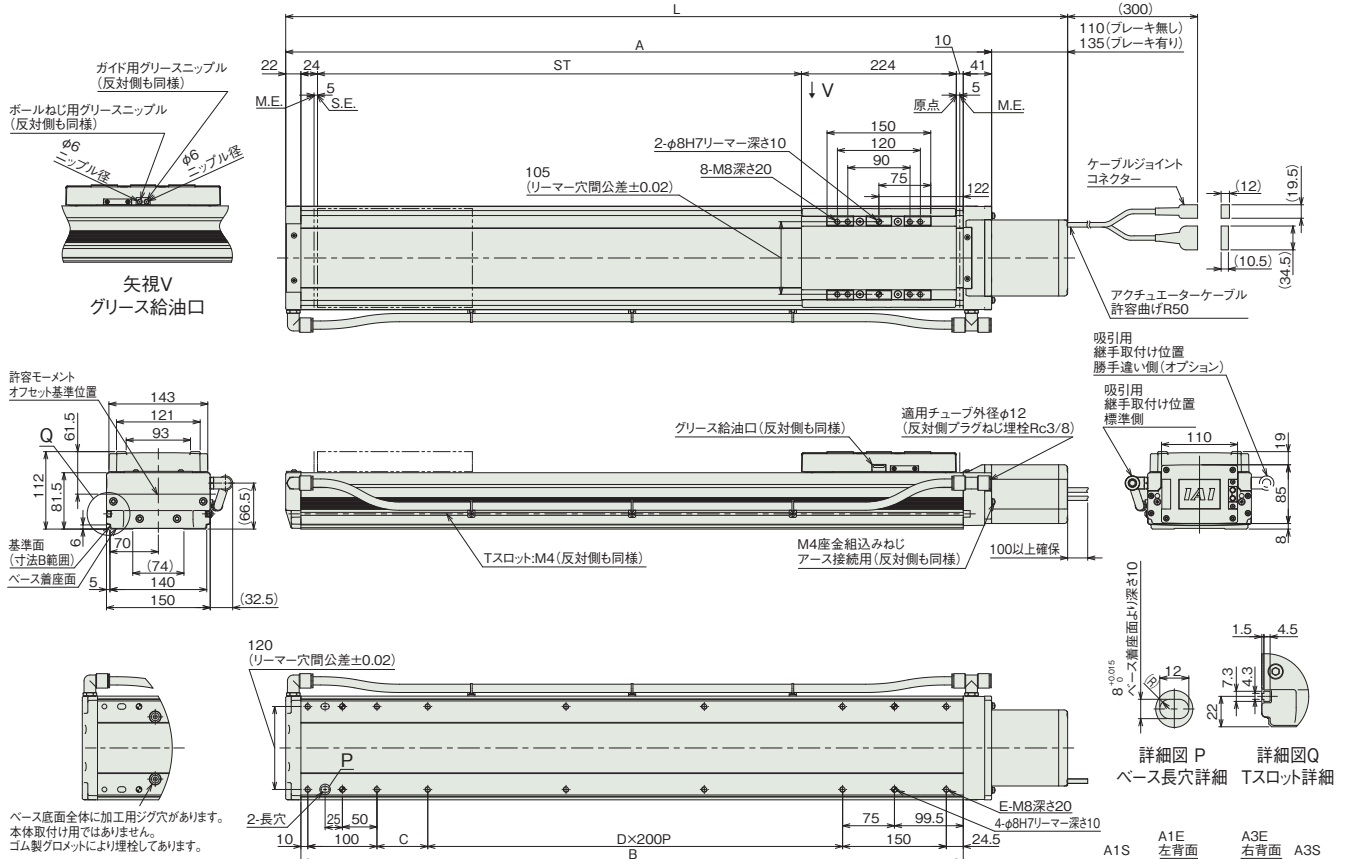
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには反却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より61.5mmのところになります。

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



ガイド高精度仕様時のベース取付け面

## ■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
ブレーキ無し	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	1656	1706	1756
ブレーキ有り	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621
A	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
C	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20

## ■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量 (kg)	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4
ブレーキ有り	12.4	13.2	14.1	14.9	15.8	16.7	17.5	18.4	19.2	20.1	20.9	21.8	22.6	23.5	24.4	25.2	26.1	26.9	27.8	28.6	29.5	30.3	31.2	32	32.9

## ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

**ISDBCR/  
ISPDBCR**

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

# ISDBCR-L-400

# ISPDBCR-L-400

±10μm 標準
±3μm 高精度
クリーン
バッテリーレスアプン
本体幅 150mm
400W

### 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDBCR 標準仕様	ISPDBCR 高精度仕様	L	WA バッテリーレスアプン	400 400W	40 40mm 20 20mm 10 10mm	100 } 100mm } 1300 } 1300mm } (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-



- 選定上の注意**
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
  - 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
  - ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
  - 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
  - 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
  - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。

### オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定(注3)	LM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	スレーブ軸指定	S	7-412	-
クリープセンサー(注3)	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-414	-
クリープセンサー勝手違い(注3)	CL	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	7-414	-
吊り金具(注3)	EB	7-410	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
原点リミットスイッチ(注3)	L	7-412	-	ダブルスライダ仕様	W	7-415	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) 吊り金具(EB)はクリープセンサー(C/CL)、原点リミットスイッチ(L/LL)およびマスター軸指定(LM/LLM)との併用はできません。  
 (注4) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。  
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m  
 【モーターケーブル】  
 T2: CB-X-MA□□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□□  
 【エンコーダーケーブル】  
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24  
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

■メインスペック

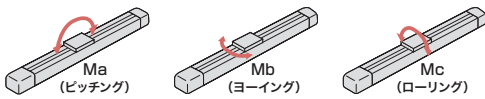
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	10	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	90	120
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
	速度/加減速度	最高加減速度(G)	1	1	0.7
最大可搬質量(kg)		8	20	40	
最高速度(mm/s)		1800	1200	600	
垂直	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	
	最高加減速度(G)	1	1	0.6	
	定格推力(N)	169.6	339.1	678.3	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	180	120	50	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	8	20	40	
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100	
	最大ストローク(mm)	1300	1300	1300	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：560N・m
	Mb：800N・m
	Mc：1325N・m
動的許容モーメント(注5)	Ma：123N・m
	Mb：176N・m
	Mc：291N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード(mm)	最高速度(mm/s)	水平										垂直							
			加速度(G)																	
	40	1800	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
	20	1200	90	90	90	70	57	47	40	35	30	20	20	20	17	15	14	12	11	10
	10	600	120	120	120	92	73	60				40	40	40	35	30				

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度(mm/s)														
		100~650(50mmごと)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
40		1800														
20		1200	1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410	
10		600	585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205	

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

	リード	加減速度別可搬質量(kg)										最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後
水平	40	52	48	44	40	32	27	23	21	19	17	1800	1800
	20	117	108	99	90	70	57	47	40	35	30	1200	1200
	10	156	144	132	120	92	73	60				600	600

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

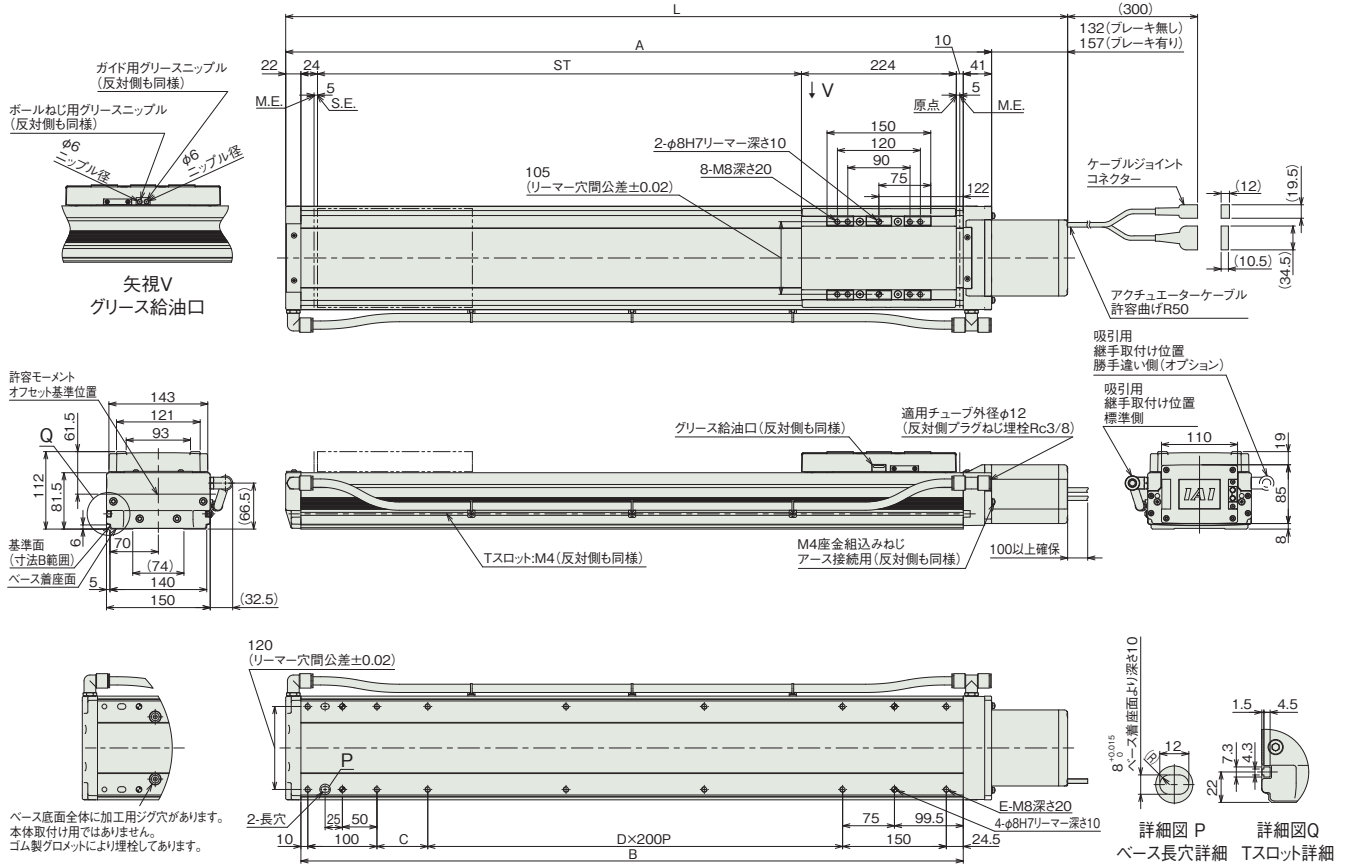
## 寸法図

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

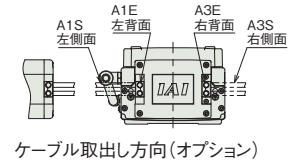
2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より61.5mmのところになります。

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



ガイド高精度仕様時のベース取付け面



### ■ストローク別寸法







ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
RCP6CR/ RCP6SCR	L	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
		578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
RCP4 CR	A	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621
	B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
	C	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
RCA CR	D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
	E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	

### ■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8
	ブレーキ有り	12.8	13.6	14.5	15.3	16.2	17.1	17.9	18.8	19.6	20.5	21.3	22.2	23.0	23.9	24.8	25.6	26.5	27.3	28.2	29.0	29.9	30.7	31.6	32.4	33.3

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# ISDBCR-LX-200

# ISPDBCR-LX-200

±10μm 標準
±3μm 高精度
クリーン
バッテリーレスアップ
中間サポート
本体幅 150mm
200W

### 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDBCR 標準仕様	ISPDBCR 高精度仕様	LX	WA バッテリーレスアップ	200   200W	40   40mm 20   20mm	1000 } 1000mm } 2500 } 2500mm } (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照



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	
	ISDBCR	ISPDBCR
1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-
2050/2100	-	-
2150/2200	-	-
2250/2300	-	-
2350/2400	-	-
2450/2500	-	-

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定	LM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-412	-
プレーキ	B	7-409	-	スレーブ軸指定	S	7-412	-
クリープセンサー	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	7-414	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク1400~1900)	ST	7-414	-
吊り金具	EB	7-410	-	真直度高精度仕様(ストローク2000~2500)	ST	7-414	-
原点リミットスイッチ	L	7-412	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

(注) ロボットケーブルです。  
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は [N] を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m  
 【モーターケーブル】  
 T2: CB-X-MA□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□  
 【エンコーダーケーブル】  
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□-AWG24  
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□-AWG24



■メインスペック

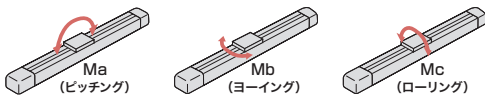
項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	40	20
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15 45
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800 1200
		定格加減速度 (G)	0.4 0.4
		最高加減速度 (G)	0.4 0.4
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	— —
		定格加減速度 (G)	— —
		最高加減速度 (G)	— —
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	180	120
推力	定格推力 (N)	85.5	170.9
ブレーキ	ブレーキ仕様	—	
ストローク	速度/加減速度	最小ストローク (mm)	1000 1000
		最大ストローク (mm)	2500 2500
		ストロークピッチ (mm)	50 50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：560N・m
	Mb：800N・m
	Mc：1325N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma：123N・m
	Mb：176N・m
	Mc：291N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パツテリレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平									垂直												
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G)									加速度(G)												
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4
40	1800	15	15	15							水平専用となります。												
20	1200	45	45	45							水平専用となります。												

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	1000~1200 (50mmごと)	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
		1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
40		1800				1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
20		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

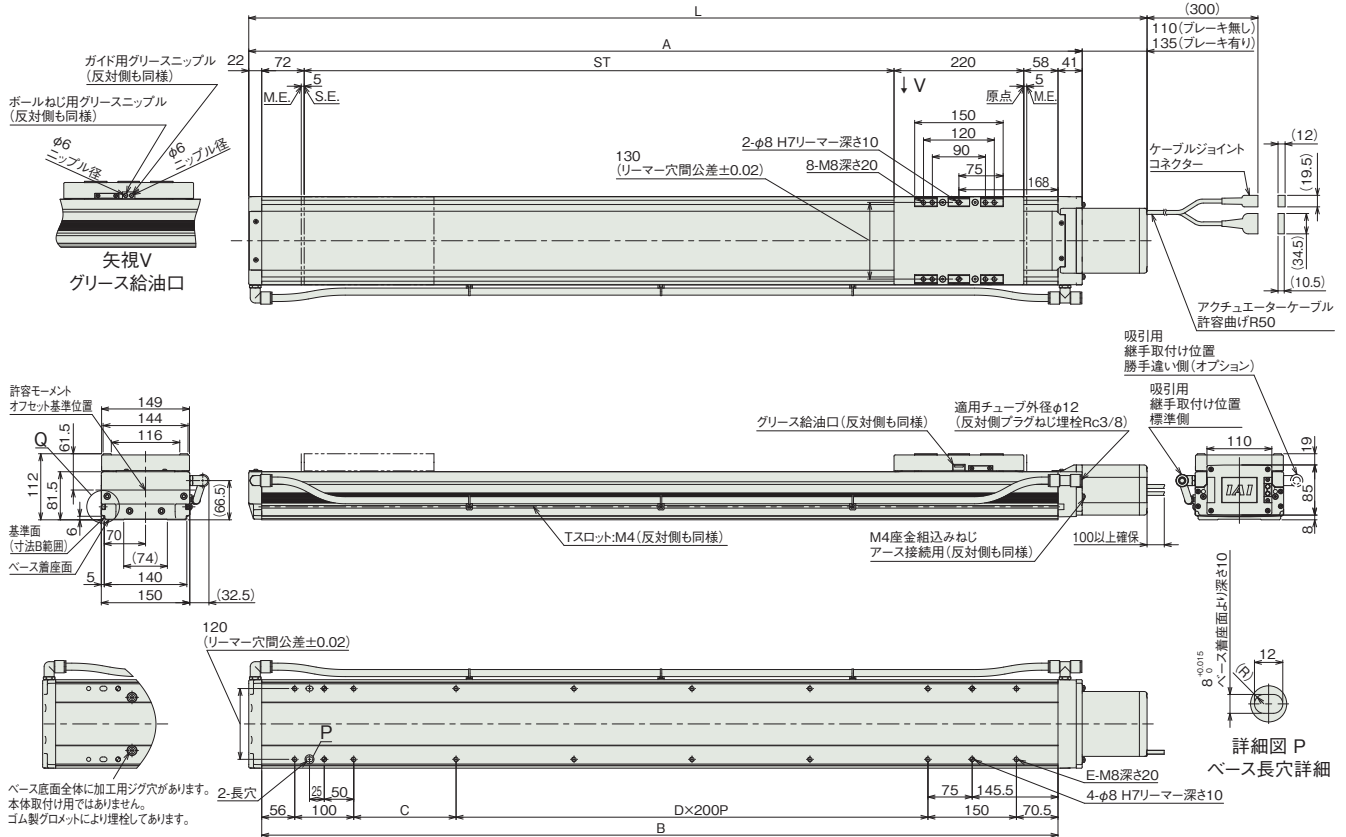
## 寸法図

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) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より61.5mmのところになります。

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



ガイド高精度仕様時のベース取付け面

### ■ストローク別寸法

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123	2173	2223	2273	2323	2373	2423	2473	2523	2573	2623	2673	2723	2773	2823	2873	2923	2973	3023
A	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	2063	2113	2163	2213	2263	2313	2363	2413	2463	2513	2563	2613	2663	2713	2763	2813	2863	2913
B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
C	1735	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5
D	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32

### ■ストローク別質量

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
質量	29.8	30.6	31.5	32.4	33.2	34.1	35.0	35.8	36.7	37.6	38.5	39.3	40.2	41.1	41.9	42.8	43.7	44.5	45.4	46.3	47.2	48.0	48.9	49.8	50.6	51.5	52.4	53.2	54.1	55.0	55.8
(kg)	30.3	31.1	32.0	32.9	33.7	34.6	35.5	36.3	37.2	38.1	39.0	39.8	40.7	41.6	42.4	43.3	44.2	45.0	45.9	46.8	47.7	48.5	49.4	50.3	51.1	52.0	52.9	53.7	54.6	55.5	56.3

### ■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103		
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
SSEL-CS		2	-	●	-	-	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279		
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-319		
XSEL-RA/SA		8	-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

**ISDBCR/  
ISPDBCR**

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# ISDBCR-LX-400

# ISPDBCR-LX-400

±10μm 標準
±3μm 高精度
クリーン
バッテリーレスアップ
中間サポート
本体幅 150mm
400W

## 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDBCR 標準仕様	ISPDBCR 高精度仕様	LX	WA バッテリーレスアップ	400 400W	40   40mm 20   20mm	1000 } 1000mm 2500 } 2500mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照



## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDBCR	ISPDBCR
1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-
2050/2100	-	-
2150/2200	-	-
2250/2300	-	-
2350/2400	-	-
2450/2500	-	-

選定上の注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。  
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は [N] を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m  
 【モーターケーブル】  
 T2: CB-X-MA□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□  
 【エンコーダーケーブル】  
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□-AWG24  
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□-AWG24

## オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定	LM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	スレーブ軸指定	S	7-412	-
クリープセンサー	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	7-414	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク1400~1900)	ST	7-414	-
吊り金具	EB	7-410	-	真直度高精度仕様(ストローク2000~2500)	ST	7-414	-
原点リミットスイッチ	L	7-412	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

■メインスペック

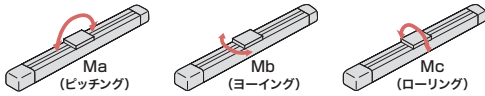
項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	40	20
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	40 90
		最高速度 (mm/s)	1800 1200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.4 0.4
		最高加減速度 (G)	0.4 0.4
垂直	可搬質量	—	—
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	—
		定格加減速度 (G)	—
		最高加減速度 (G)	—
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	180	120
推力	定格推力 (N)	169.6	339.1
	ブレーキ仕様	—	
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	—	—
	最小ストローク (mm)	1000	1000
ストローク	最大ストローク (mm)	2500	2500
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 [C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.003mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 560N・m
	Mb: 800N・m
	Mc: 1325N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma: 123N・m
	Mb: 176N・m
	Mc: 291N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パツテリレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

(注) 【 】内はISDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平										垂直													
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G)										加速度(G)													
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
40	1800	40	40	40																					
20	1200	90	90	90							水平専用となります。														

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	1000~1200 (50mmごと)	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	
		1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500		
40		1800					1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
20		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

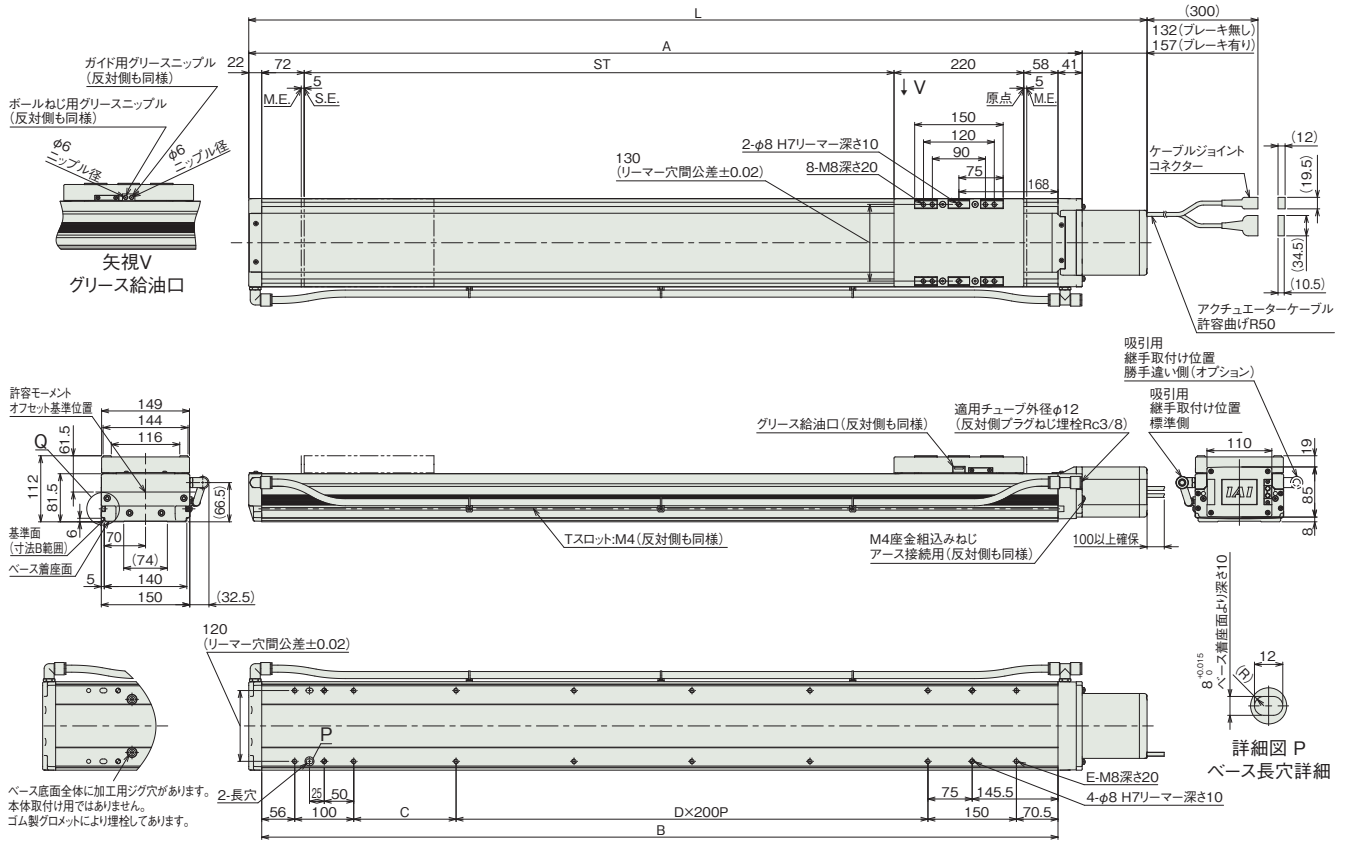
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より61.5mmのところになります。

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



ガイド高精度仕様時のベース取付け面

### ■ストローク別寸法

	ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
RCP6CR/ RCP6SCR	L	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045
	A	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	2063	2113	2163	2213	2263	2313	2363	2413	2463	2513	2563	2613	2663	2713	2763	2813	2863	2913
RCP4 CR	B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
	C	1735	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5
RCA CR	D	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12
	E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32

### ■ストローク別質量

	ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
質量 (kg)	ブレーキ無し	30.2	31.0	31.9	32.8	33.6	34.5	35.4	36.3	37.1	38.0	38.9	39.7	40.6	41.5	42.3	43.2	44.1	45.0	45.8	46.7	47.6	48.4	49.3	50.2	51.0	51.9	52.8	53.6	54.5	55.4	56.3
	ブレーキ有り	30.7	31.5	32.4	33.3	34.1	35.0	35.9	36.8	37.6	38.5	39.4	40.2	41.1	42.0	42.8	43.7	44.6	45.5	46.3	47.2	48.1	48.9	49.8	50.7	51.5	52.4	53.3	54.1	55.0	55.9	56.8

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP5CR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR







DDA  
CR

IXP

IXA

### 適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# ISDBCR-S-□□□-ESD

# ISPDBCR-S-□□□-ESD

±10μm 標準
±3μm 高精度
クリーン
静電気対策
バッテリーレスアプ
本体幅 90mm
60W

## ■型式項目

シリーズ		S	WA		60	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDBCR	標準仕様	[タイプ]	エンコーダー種類 WA		60 60W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	100 100mm 800 800mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照
ISPDBCR	高精度仕様		バッテリーレスアプ							



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	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-

## ■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	マスター軸指定	LM	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	スレープ軸指定	S	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-414	-
クリープセンサー	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク650~800)	ST	7-414	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-409	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
原点リミットスイッチ	L	7-412	-	ダブルスライダ仕様	W	7-415	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-412	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード16)の時は選択できません。  
 (注) 型式表記は、選択オプションに「ESD」を含めアルファベット順にご記入ください。

## ■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。  
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m  
 【モーターケーブル】  
 T2: CB-X-MA□□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□□  
 【エンコーダーケーブル】  
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24  
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向450mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式

■メインスペック

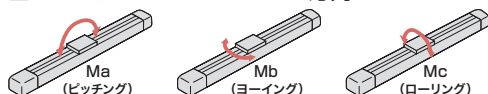
項目	内容	項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	13	27	55
		最高速度 (mm/s)	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度 (G)	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	6	14
		最高速度 (mm/s)	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度 (G)	0.8	0.6	0.4
推力	定格推力 (N)	53.1	106.1	212.3	
クリーンルーム仕様	バキューム量 (NL/min)	60	30	15	
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	6	14	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	100	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 無電解ニッケルめっき処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 143N・m
	Mb : 205N・m
	Mc : 336N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma : 32.9N・m
	Mb : 47.0N・m
	Mc : 76.8N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

(注) 【】内はISDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平										垂直															
		加速度 (G)																									
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0								
16	960	13	13	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	3	3	3	2.8	2.5	2.3	2										
8	480	27	27	27	20	15	12				6	6	6	5.5	5												
4	240	55	50	38	30							14	13	12													

■ストロークと最高速度

ストローク	100~500 (50mmごと)	550	600	650	700	750	800
16	960	920	795	690	610	540	480
8	480	460	400	345	305	270	240
4	240	230	200	170	150	135	120

(単位はmm/s)

RCP6CR/  
RCP6SCR  
RCP4  
CR  
RCA  
CR  
RCS4  
CR  
RCS3  
CR  
ISDBCR/  
ISDBCR  
SSPDA  
CR  
ISDACR/  
ISDACR  
RCA2  
CR  
RCS2  
CR  
RCP2  
CR  
DDA  
CR  
IXP  
IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

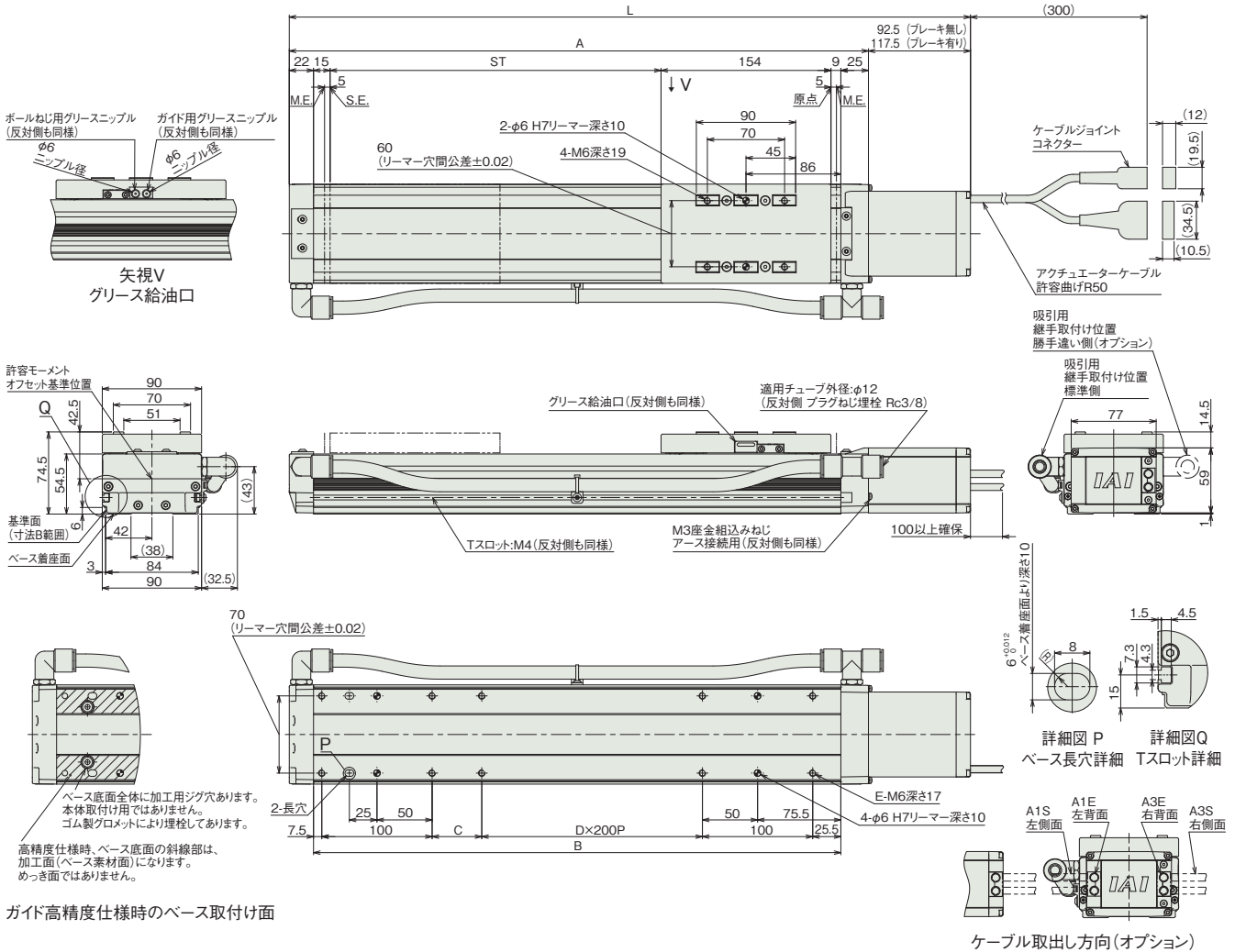
## 寸法図

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) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より42.5mmのところになります。

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



### ■ストローク別寸法

L	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5
A			325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
B			278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
C			45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
D			0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E			8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

### ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8
			4.4	4.7	5.1	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4

### ■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジションナ	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCA2 CR		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
RCS2 CR		8	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
RCP2 CR		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
DDA CR		2	-	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-279		
IXP		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-319		
IXA		8	-	-	●	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

**ISDBCR/  
ISPDBCR**

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

## ISDBCR-M-□□□-ESD

## ISPDBCR-M-□□□-ESD

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

クリーン

静電気  
対策

バッテリー  
レスアップ

本体幅  
120  
mm

100  
W

200  
W

### ■型式項目

	M	WA							ESD	
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	対応コントローラー	ケーブル長	オプション		
ISDBCR 標準仕様		WA バッテリーレスアップ	100 100W 200 200W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	100 ? 100mm ? 1100 ? 1100mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	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			
	ISDBCR		ISPDBCR	
	100W	200W	100W	200W
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-

### ■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	マスター軸指定	LM	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	スレープ軸指定	S	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-414	-
クリップセンサー	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-414	-
クリップセンサー勝手違い	CL	7-409	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
原点リミットスイッチ	L	7-412	-	ダブルスライダ仕様	W	7-415	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-412	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。  
 (注) 型式表記は、選択オプションに「ESD」を含めアルファベット順にご記入ください。

### ■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。  
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m  
 【モーターケーブル】  
 T2: CB-X-MA□□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□□  
 【エンコーダーケーブル】  
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24  
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- (4) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (6) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。

■メインスペック

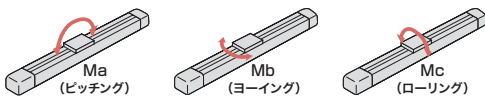
項目	内容	100								200								
		30	20	10	5	30	20	10	5	30	20	10	5	30	20	10	5	
モーター	出力(W)																	
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	30	20	10	5									
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15	23	45	85	30	45	90	110								
	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	300									
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2	0.4	0.4	0.4	0.2								
水平	最高加減速度(G)	1	1	0.7	0.5	1	1	0.7	0.5									
	最大可搬質量(kg)	2	4	10	20	6	10	20	40									
	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	300									
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2	0.4	0.4	0.4	0.2								
垂直	最高加減速度(G)	1	1	0.6	0.4	1	1	0.6	0.4									
	推力	定格推力(N)	56.6	84.9	169.8	339.7	113.9	170.9	341.8	638.6								
	クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	180	120	50	20	180	120	50	20								
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ																
	ブレーキ保持力(kgf)	2	4	10	20	6	10	20	40									
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100	100	100	100	100	100									
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100									
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50									

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 無電解ニッケルめっき処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 341N・m
	Mb : 487N・m
	Mc : 796N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma : 81.0N・m
	Mb : 116N・m
	Mc : 189N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター (W)	姿勢	リード (mm)	最高速度 (mm/s)	水平																垂直									
				加速度(G)																									
				0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0								
100	水平	30	1800	15	15	15	11	9	7	6	5	4	2	2	2	1.8	1.6	1.5	1.4	1.3	1.2								
		20	1200	23	23	23	18	15	13	11	9	8	4	4	4	3.8	3.5	3.3	3	2.8	2.5								
		10	600	45	45	45	30	23	20					10	10	10	8	7											
		5	300	85	80	60	45							20	17	15													
200	水平	30	1800	30	30	30	24	20	17	15	13	12	6	6	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3								
		20	1200	45	45	45	35	28	23	20	18	16	10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5								
		10	600	90	90	90	66	51	40					20	20	20	17	15											
		5	300	110	100	90	80							40	34	30													

■ストロークと最高速度

リード	ストローク 100~600 (50mmごと)	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
		30	1800	1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780
20	1200	1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
10	600	545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
5	300	270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

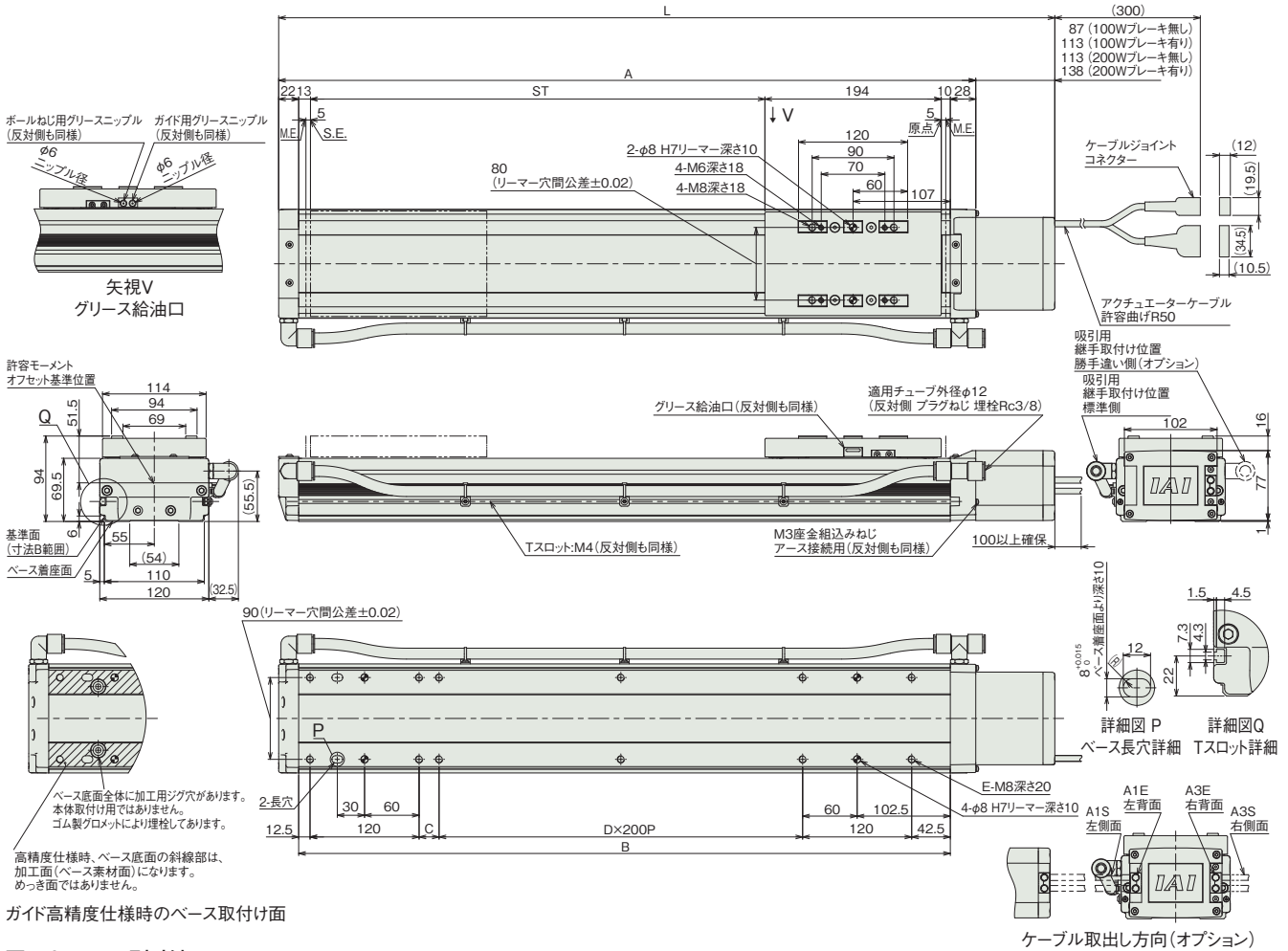
## 寸法図

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) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より51.5mmのところになります。

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



### ■ストローク別寸法

L	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	100W	ブレーキ無し	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
200W	ブレーキ有り	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530
	ブレーキ無し	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530
A		367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
B		317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
C		22	72	122	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072
D		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
E		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18

### ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	100W	ブレーキ無し	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.7	11.4	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.3	17.0	17.6	18.2	18.8	19.5	20.1
200W	ブレーキ有り	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.5	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0
	ブレーキ無し	7.9	8.5	9.1	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.6	14.2	14.8	15.4	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.9	20.5	21.1
	ブレーキ有り	8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9	21.5

### ■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2		●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

**ISDBCR/  
ISPDBCR**

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

## ISDBCR-L-□□□-ESD

## ISPDBCR-L-□□□-ESD

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

クリーン

静電気  
対策

バッテリー  
レスアップ

本体幅  
150  
mm

200  
W

400  
W

### ■型式項目

	<b>L</b>	<b>WA</b>							<b>ESD</b>	
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	対応コントローラー	ケーブル長	オプション		
ISDBCR 標準仕様		WA バッテリーレスアップ	200 200W 400 400W	40 40mm 20 20mm 10 10mm	100 100mm 1300 1300mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照		



水平

垂直

横立て

天吊り

### ■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格			
	ISDBCR		ISPDBCR	
	モーターW数		モーターW数	
	200W	400W	200W	400W
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-

選定上の  
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- (4) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (6) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音が発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。

### ■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定(注3)	LM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	スレーブ軸指定	S	7-412	-
クリープセンサー(注3)	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-414	-
クリープセンサー-勝手違い(注3)	CL	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	7-414	-
吊り金具(注3)	EB	7-410	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
原点リミットスイッチ(注3)	L	7-412	-	ダブルスライダ仕様	W	7-415	-

- (注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) 吊り金具(EB)はクリープセンサー(C/CL)、原点リミットスイッチ(LL/LLM)およびマスター軸指定(LLM/LLM)との併用はできません。  
 (注4) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。  
 (注) 型式表記は、選択オプションに「ESD」を含めアルファベット順にご記入ください。

### ■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

- (注) ロボットケーブルです。  
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m  
 【モーターケーブル】  
 T2: CB-X-MA□□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□□  
 【エンコーダーケーブル】  
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24  
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

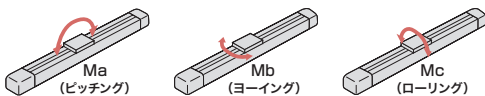
■メインスペック

項目		内容						
		200			400			
モーター	出力 (W)							
リード	ボールねじリード (mm)	40	20	10	40	20	10	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15	45	90	40	90	120
		最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	1800	1200	600
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2.5	9	20	8	20	40
		最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	1800	1200	600
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
	最高加減速度 (G)	1	1	0.6	1	1	0.6	
推力	定格推力 (N)	85.5	170.9	341.8	169.6	339.1	678.3	
クリーンルーム仕様	パキウム量 (NL/min)	180	120	50	180	120	50	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力 (kgf)	2.5	9	20	8	20	40	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	100	100	100	100	
	最大ストローク (mm)	1300	1300	1300	1300	1300	1300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 無電解ニッケルめっき処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 560N・m
	Mb : 800N・m
	Mc : 1325N・m
動的許容モーメント (注5)	Ma : 123N・m
	Mb : 176N・m
	Mc : 291N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター (W)	姿勢		水平										垂直							
	リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加減速度 (G)																	
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
200	40	1800	15	15	15	12	10.5	9	8	7.5	7	2.5	2.5	2.5	2.4	2.3	2.2	2.1	2	2
	20	1200	45	45	45	35	28	23	20	17	15	9	9	9	8.5	7.5	7	6	5.5	5
	10	600	90	90	90	66	51	40				20	20	20	16	14				
400	40	1800	40	40	40	32	27	23	21	19	17	8	8	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5
	20	1200	90	90	90	70	57	47	40	35	30	20	20	20	17	15	14	12	11	10
	10	600	120	120	120	92	73	60				40	40	40	35	30				

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	100~650 (50mmごと)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
			40		1800				1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015
20		1200	1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410
10		600	585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式

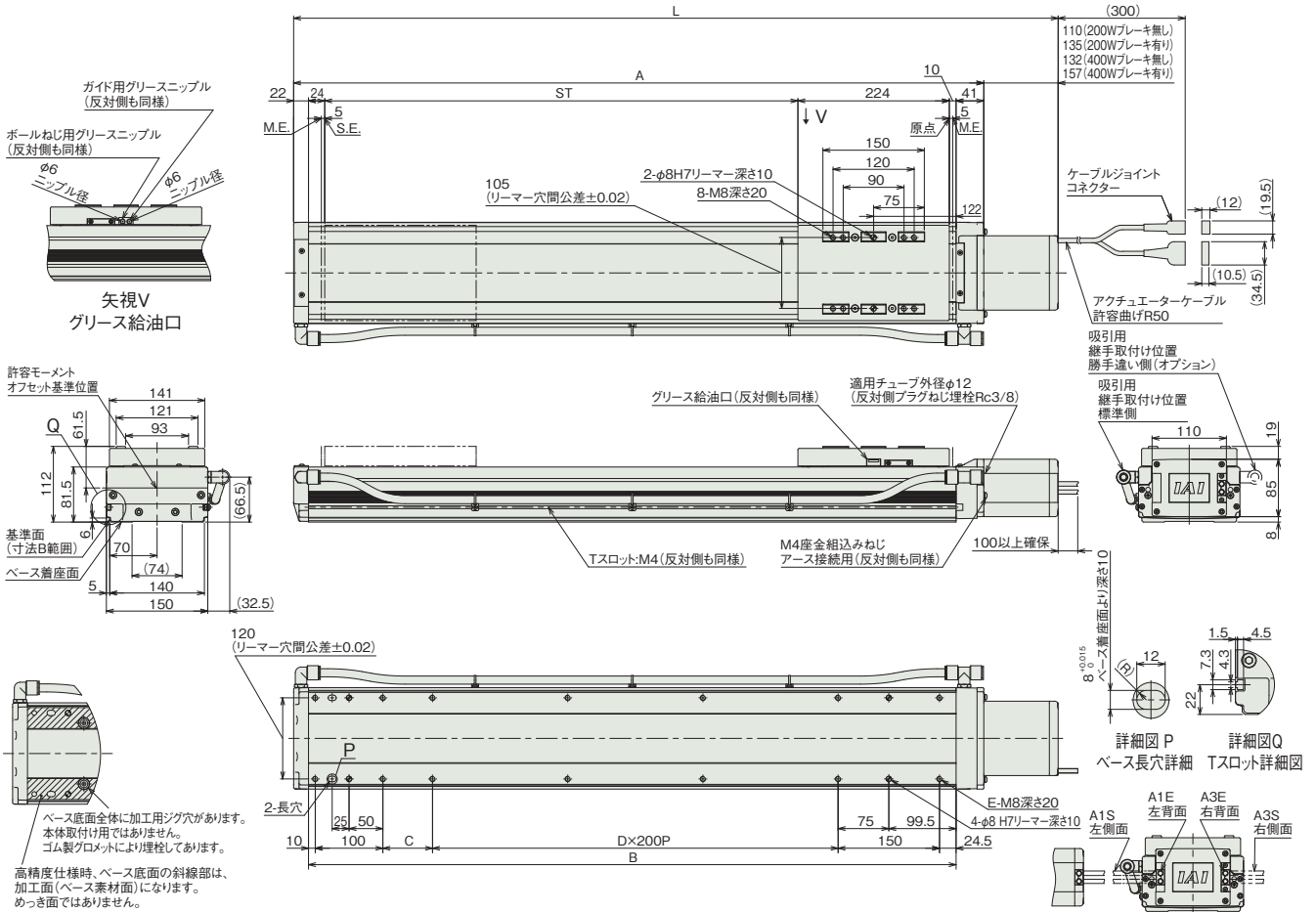
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より61.5mmのところになります。

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



ガイド高精度仕様時のベース取付け面

### ■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
L	200W	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
	ブレーキ無し	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	1656	1706	1756
	ブレーキ有り	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
A	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621	
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	
C	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5	
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	

### ■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
質量 (kg)	200W	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4
	ブレーキ無し	12.4	13.2	14.1	14.9	15.8	16.7	17.5	18.4	19.2	20.1	20.9	21.8	22.6	23.5	24.4	25.2	26.1	26.9	27.8	28.6	29.5	30.3	31.2	32	32.9
	ブレーキ有り	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8
400W	12.8	13.6	14.5	15.3	16.2	17.1	17.9	18.8	19.6	20.5	21.3	22.2	23.0	23.9	24.8	25.6	26.5	27.3	28.2	29.0	29.9	30.7	31.6	32.4	33.3	

## 適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCA2 CR	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RCS2 CR	RSEL	8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	36000	-	8-103		
RCP2 CR	SCON/CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
DDA CR	SSEL-CS	2	●	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	●	20000	-	8-279		
IXP	XSEL-P/Q	6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	20000	-	8-319		
IXA	XSEL-RA/SA	8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

**ISDBCR/  
ISPDBCR**

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# クリーン仕様

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

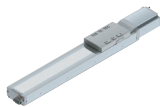
防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# スライダー SSPDA

サーボモーター 200V (高剛性タイプ)			
SSPDACR	スライダー	SSPDACR-S-200	7-225
		SSPDACR-M-400	7-229
		SSPDACR-L-750	7-233



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# SSPDACR-S-200

±5μm  
高精度

クリーン

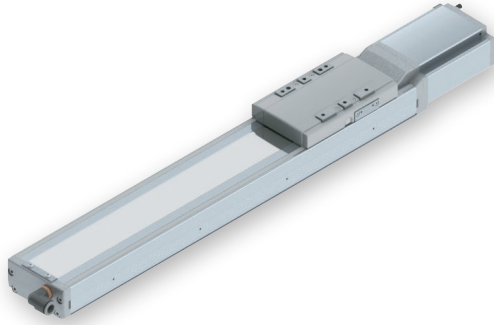
本体幅  
100mm

200W

■型式項目

SSPDACR - S - [ ] - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ SSPDACR 高精度仕様	タイプ I エンコーダー種類 インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 200 200W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm	ストローク 100 100mm 1100 1100mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X [ ] 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
-----------------------	--	--------------------	--------------------------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

■エンコーダー種類／ストローク別価格表(標準価格)

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

選定上の  
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定	LM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-412	-
プレーキ	B	7-409	-	スレーブ軸指定	S	7-412	-
クリーブセンサー	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-414	-
クリーブセンサー勝手違い	CL	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-414	-
原点リミットスイッチ	L	7-412	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) リード20、30の時は選択できません。

■ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-
	X21(21m)~X25(25m)	-	-	-	-
	X26(26m)~X30(30m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

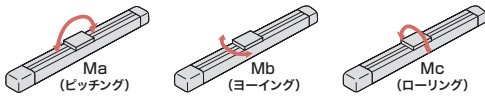
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	45	90	
		最高速度(mm/s)	1600	1100	600	
水平	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7	
		最低加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	6	12	
		最高速度(mm/s)	1600	1100	600	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	最高速度(mm/s)	1.2	1	0.6	
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	
		最低加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	
推力	定格推力(N)	113.9	170.9	341.8		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	4	6	12		
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100		
		最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.020mm以下
ベース	材質：鋳鉄 塗装処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 190N・m
	Mb : 190N・m
	Mc : 530N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma : 43.4N・m
	Mb : 43.4N・m
	Mc : 116N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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

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

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード(mm)	最高速度(mm/s)	水平										垂直												
			加速度(G)										加速度(G)												
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	
	30	1600	30	30	30	24	20	17	15	13	12	11	10	4	4	4	3.2	2.7	2.3	2	1.7	1.4	1.2	1	
	20	1100	45	45	45	36	30	26	22.5	19.5	17			6	6	6	4.8	4	3.4	3	2.7	2.4			
	10	600	90	90	90	72	60	50						12	12	12	10	8							

■ストロークと最高速度

ストローク	100~550 (50mmごと)	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
リード	30	1600		1450	1290	1160	1040	940	860	780	720	660	610
	20	1100	1090	970	860	770	690	630	570	520	480	440	400
	10	600	540	480	430	380	340	310	280	260	240	220	200

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	最高速度(mm/s)		
																標準	チューニング後	
水平	30	39	36	33	30	24	20	17	15	13	12	11	10				1800	1600
	20	58.5	54	49.5	45	36	30	26	22.5	19.5	17						1200	1100
	10	117	108	99	90	72	60	50									600	600

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式

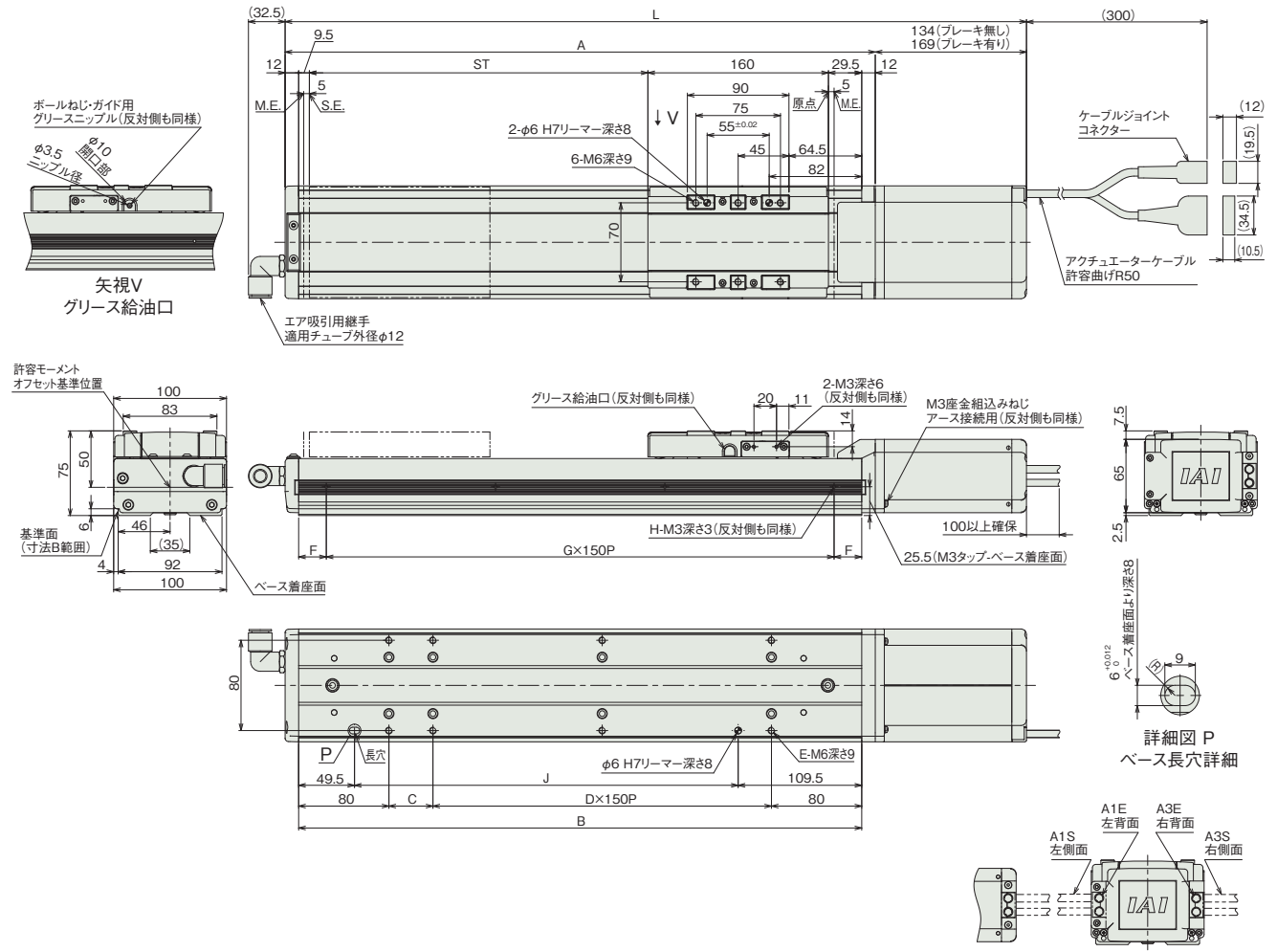
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より50mmのところになります。  
 (注) エア吸引用継手は回転させることが可能です。反対側から吸引を行う場合は向きを変えてご使用ください。

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



### ■ストローク別寸法

	ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	457	507	557	607	657	707	757	807	857	907	957	1007	1057	1107	1157	1207	1257	1307	1357	1407	1457	
	ブレーキ有り	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	1392	1442	1492	
RCP6CR/ RCP6SCR	A	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	1273	1323	
	B	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	
	C	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139
	D	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7
	E	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18
	F	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5
	G	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8
	H	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9
	J	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	

### ■ストローク別質量

	ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.5	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.8
	ブレーキ有り	8.1	8.7	9.3	9.9	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.6	19.2	19.8	20.4

### ■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	-	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	36000	-	8-103		
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
SSEL-CS		2	-	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279		
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319		
XSEL-RA/SA		8	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) アソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

**SSPDA  
CR**

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# SSPDACR-M-400

±5μm  
高精度

クリーン

本体幅  
130mm

400W

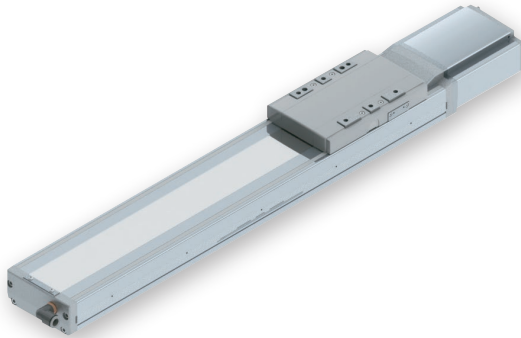
■型式項目

SSPDACR

M

400

シリーズ SSPDACR 高精度仕様	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 400 400W	リード 40 40mm 20 20mm 10 10mm	ストローク 100 100mm 1300 1300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
-----------------------	-----	-------------------------------------	--------------------	--------------------------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

■エンコーダー種類／ストローク別価格表(標準価格)

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

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定	LM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	スレープ軸指定	S	7-412	-
クリープセンサー	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-414	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	7-414	-
原点リミットスイッチ	L	7-412	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) リード40の時は選択できません。

■ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-
	X21(21m)~X25(25m)	-	-	-	-
	X26(26m)~X30(30m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

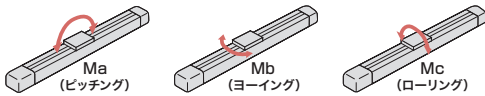
■メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	40	20	10	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	45	90	120
		最高速度 (mm/s)	1600	1100	600
		定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度 (G)	1.2	1	0.7
水平	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg)	6	12	25
		最高速度 (mm/s)	1600	1100	600
		定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度 (G)	1.2	1	0.6
	垂直	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg)	169.6	339.1
最高速度 (mm/s)			1600	1100	600
定格加減速度 (G)			0.4	0.4	0.4
最高加減速度 (G)			1.2	1	0.6
推力	定格推力 (N)	169.6	339.1	678.3	
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	160	110	60	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	6	12	25	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	100	
	最大ストローク (mm)	1300	1300	1300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C5相当	
繰返し位置決め精度	±0.005mm	
ロストモーション	0.02mm以下	
ベース	材質：鋳鉄 塗装処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
	静的許容モーメント	Ma : 470N・m Mb : 470N・m Mc : 1210N・m
	動的許容モーメント (注4)	Ma : 107N・m Mb : 107N・m Mc : 276N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP20	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート	
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) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平										垂直											
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)										加速度 (G)											
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2
40	1600	45	45	45	36	30	25.5	22.5	19.5	17	15	13.5	6	6	6	4.8	4	3.4	3	2.7	2.4	2.2	2
20	1100	90	90	90	72	60	51	45	39	34			12	12	12	9.6	8	6.9	6	5.3	4.8		
10	600	120	120	120	96	80	70						25	25	25	20	16.5						

■ストロークと最高速度

リード	ストローク 100~600 (50mmごと)	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
		40		1600				1540	1410	1290	1180	1100	1010	940	880
20	1100		1040	940	850	770	700	640	590	550	500	470	440	410	380
10	600	580	520	470	420	380	350	320	290	270	250	230	220	200	190

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	最高速度 (mm/s)	加減速度別可搬質量 (kg)															最高速度 (mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	標準	チューニング後
水平	40	58.5	54	49.5	45	36	30	25.5	22.5	19.5	17	15	13.5				1600	1600
	20	117	108	99	90	72	60	51	45	39	34						1100	1100
	10	156	144	132	120	96	80	70									600	600

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覽表

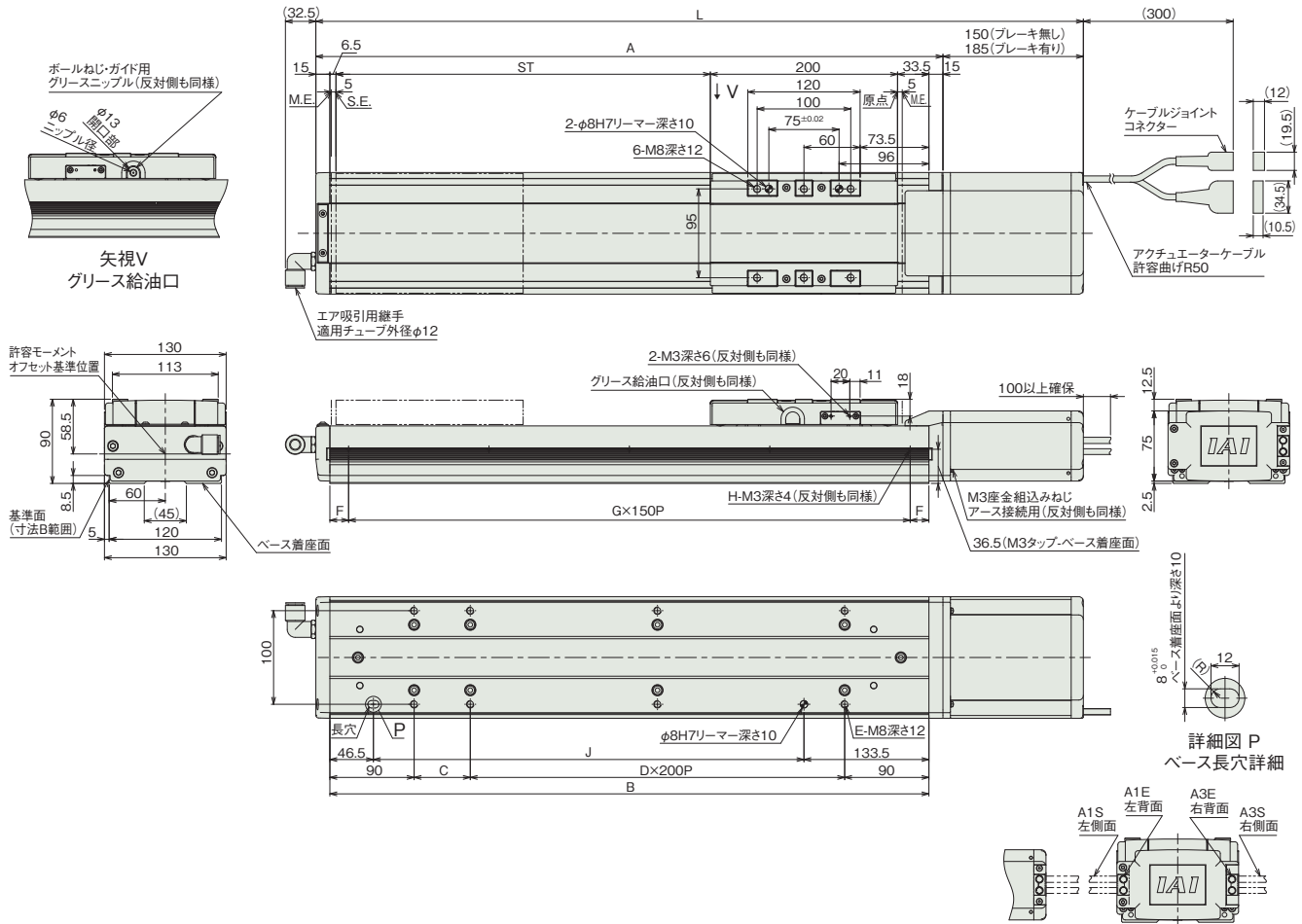
## 寸法図

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) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より58.5mmのところになります。  
 (注) エア吸引用継手は回転させることが可能です。反対側から吸引を行う場合は向きを変えてご使用ください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
ブレーキ無し	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755
ブレーキ有り	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570
A	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
B	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360
C	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20
F	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10
G	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10	10	10	11
H	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360
J																									

### ■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量 (kg)	13.9	15.0	16.0	17.1	18.1	19.2	20.2	21.3	22.3	23.4	24.4	25.5	26.5	27.6	28.7	29.7	30.8	31.8	32.9	33.9	35.0	36.0	37.1	38.1	39.2
	14.5	15.6	16.6	17.7	18.7	19.8	20.8	21.9	22.9	24.0	25.0	26.1	27.1	28.2	29.3	30.3	31.4	32.4	33.5	34.5	35.6	36.6	37.7	38.7	39.8

- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IXA



選定

注意事項

非搭載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR







DDA  
CR

IXP

IXA

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 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アプソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# SSPDACR-L-750

±5μm  
高精度

クリーン

本体幅  
160mm

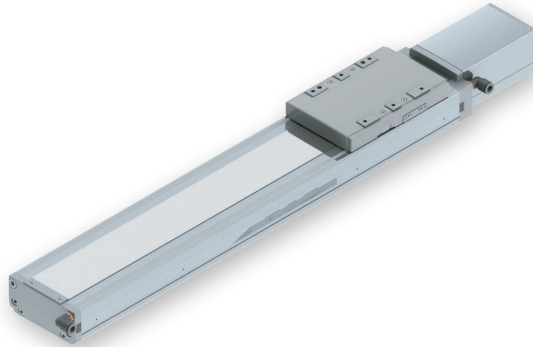
750W

## ■型式項目

SSPDACR - L -

750 -

シリーズ SSPDACR 高精度仕様	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 750 750W	リード 50 50mm 25 25mm	ストローク 100 100mm 1500 1500mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
-----------------------	-----	-------------------------------------	--------------------	---------------------------	---	---	--	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

## ■エンコーダー種類／ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-

選定上の  
注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-2.0kg となります。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

## ■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-409	-	マスター軸指定	LM	7-412	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-409	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-412	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-409	-	原点逆仕様	NM	7-412	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-409	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-412	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-409	-	スレーブ軸指定	S	7-412	-
ブレーキ	B	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-414	-
クリープセンサー	C	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	7-414	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-409	-	真直度高精度仕様(ストローク1350~1500)	ST	7-414	-
原点リミットスイッチ	L	7-412	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-412	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注3) リード50の時は選択できません。

## ■ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-
	X21(21m)~X25(25m)	-	-	-	-
	X26(26m)~X30(30m)	-	-	-	-
	X30(30m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

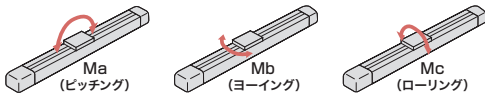
■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	50	25	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60	120
		最高速度 (mm/s)	1600	1100
		定格加減速度 (G)	0.4	0.4
水平	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1.2	1.2
		最大可搬質量 (kg)	12	25
		最高速度 (mm/s)	1600	1100
	垂直	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.4
最高加減速度 (G)			1.2	1.2
最大可搬質量 (kg)			12	25
推力	定格推力 (N)	255	510	
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	180	120	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	12	25	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	
	最大ストローク (mm)	1500	1500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転造C5相当		
繰返し位置決め精度	±0.005mm		
ロストモーション	0.02mm以下		
ベース	材質：鋳鉄 塗装処理		
リニアガイド	直動無限循環型		
静的許容モーメント	Ma	750N・m	
	Mb	750N・m	
	Mc	1850N・m	
動的許容モーメント (注4)	Ma	162N・m	
	Mb	162N・m	
	Mc	391N・m	
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)		
使用周囲温度・湿度	0~40℃ 85%RH以下 (結露なきこと)		
保護等級	IP20		
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>		
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		

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

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

姿勢		水平												垂直											
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)												加速度 (G)											
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2		
50	1600	60	60	60	48	40	34	30	27	24	22	20	12	12	12	10	8	7	6	5	5	4	4		
25	1100	120	120	120	96	80	69	60	53	48	44	40	25	25	25	20	17	14	13	11	10	9	8		

■ストロークと最高速度

ストローク	100~900 (50mmごと)	950	1050	1150	1250	1350	1450
リード		1000	1100	1200	1300	1400	1500
50		1600		1550	1340	1170	1040
25	1100	1060	900	770	670	580	520

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	加減速度別可搬質量 (kg)								最高速度 (mm/s)				
							0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	標準	チューニング後		
水平	50	78	72	66	60	48	40	34	30	27	24	22	20					1600	1600
	25	156	144	132	120	96	80	69	60	53	48	44	40					1100	1100

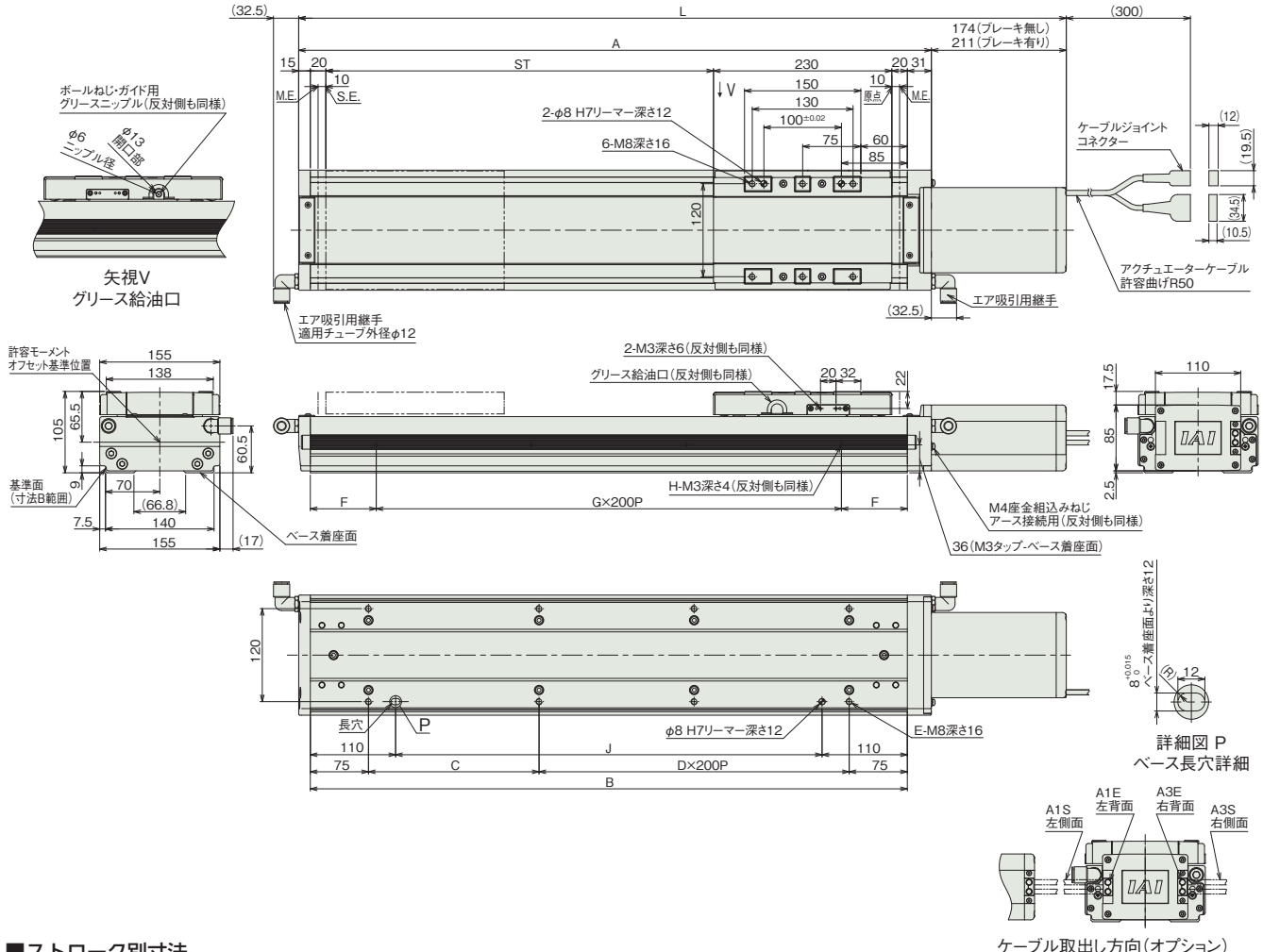
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より65.5mmのところになります。

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



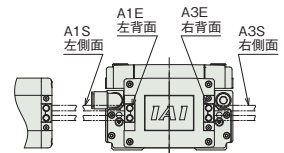
### ■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	
L	ブレーキ無し	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990
	ブレーキ有り	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
A	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	1466	1516	1566	1616	1666	1716	1766	1816	
B	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	
C	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	
D	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	
E	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	
F	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	
G	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	
H	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	
J	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	

### ■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量 (kg)	24.0	26.0	28.0	29.0	31.0	32.0	34.0	36.0	37.0	39.0	40.0	42.0	44.0	45.0	47.0	48.0	50.0	52.0	53.0	55.0	56.0	58.0	60.0	61.0	63.0	65.0	66.0	68.0	70.0
	25.0	27.0	29.0	30.0	32.0	33.0	35.0	37.0	38.0	40.0	41.0	43.0	45.0	46.0	48.0	49.0	51.0	53.0	54.0	56.0	57.0	59.0	61.0	62.0	64.0	66.0	67.0	69.0	71.0

ケーブル取出し方向 (オプション)



選定

注意事項

非搭載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR







DDA  
CR

IXP

IXA

### 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 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	—	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253	
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-279	
XSEL-P/Q		6	—	—	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319	
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アプソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。

# クリーン仕様

---

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# スライダー ISDA

## サーボモーター 200V (標準タイプ)

ISDACR  
ISPDACR

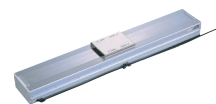
スライダー

ISDACR/ISPDACR-W-600 **7-239**

ISDACR/ISPDACR-W-750 **7-243**

ISDACR/ISPDACR-WX-600 **7-247**

ISDACR/ISPDACR-WX-750 **7-251**



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# ISDACR-W-600

# ISPDACR-W-600

クリーン 本体幅 200mm 600W

### 型式項目

シリーズ	W	タイプ	エンコーダー種類	600	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDACR ISPDACR	標準仕様 高精度仕様	I A	インクリメンタル アブソリュート	600   600W	40   20   10 40mm   20mm   10mm	100 ?   1300 ?   1300mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N S M X□□	無し 3m 5m 長さ指定	下記オプション 価格表参照



### エンコーダー種類／ストローク別価格表(標準価格)

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



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向800mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。

### オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール	AQ	7-409	-
ブレーキ	B	7-409	-
クリープセンサー	C	7-409	-
吊り金具	EB	7-410	-
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	7-412	-
マスター軸指定	LM	7-412	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
スレーブ軸指定	S	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
ダブルスライダー仕様	W	7-415	-

### 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。

**メインスペック**

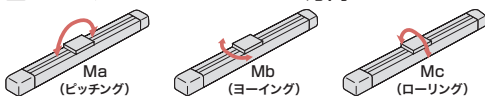
項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	10		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	120	150	
		最高速度(mm/s)	2000	1000	500	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	
		最高加減速度(G)	1	1	0.6	
最低加減速度(G)		1	1	0.6		
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	14	29	60	
		最高速度(mm/s)	2000	1000	500	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	
		最高加減速度(G)	1	0.8	0.5	
推力	定格推力(N)	255	510	1020		
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	120	60	40		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	14	29	60		
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100		
	最大ストローク(mm)	1300	1300	1300		
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 610N・m
	Mb: 872N・m
	Mc: 1924N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma: 162N・m
	Mb: 231N・m
	Mc: 455N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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

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

(注) 【 】内はISPDACRの場合です。

**スライダタイプモーメント方向**



**速度・加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	最高速度 (mm/s)	水平											垂直																												
		加速度(G)																																							
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2																		
40	2000	60	60	45	36	30	26	22	20	18					14	14	12	10	8	6.7	6.1	5.6	5																		
20	1000	120	120	91	72	60	52	45	40	36					29	29	26	23	20	17.5	15																				
10	500	150	150	112	90	75									60	60	50	40																							

**ストロークと最高速度**

ストローク リード	100~700 (50mmごと)	750	850	950	1050	1150	1250
		800	900	1000	1100	1200	1300
40	2000	1965	1605	1335	1130	970	840
20	1000	980	800	665	565	485	420
10	500	490	400	330	280	240	210

(単位はmm/s)

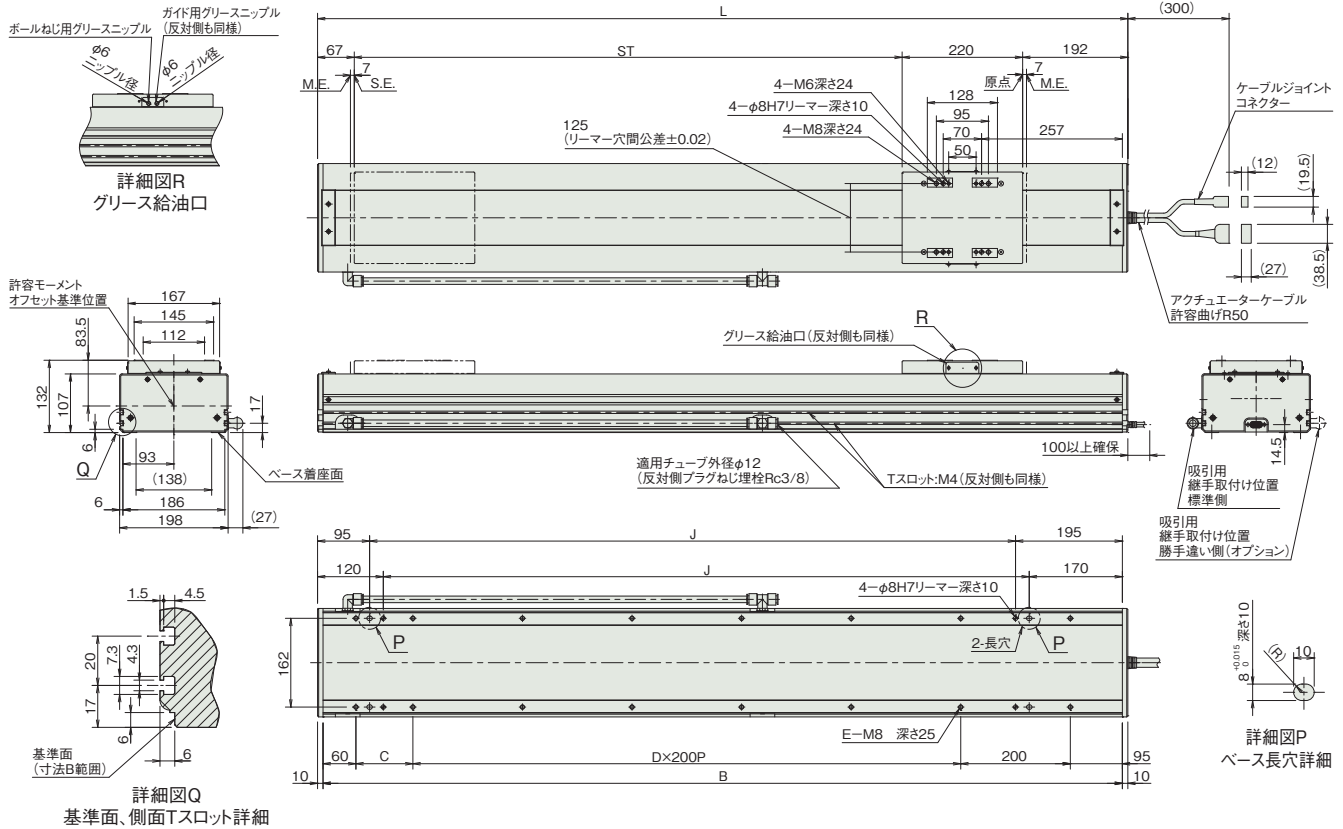
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブル・エンコーダケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルは7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より83.5mmのところになります。  
 (注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479	1529	1579	1629	1679	1729	1779
B	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
E	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
J	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479

### ■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量	19.4	20.4	21.5	22.5	23.5	24.5	25.5	26.5	27.6	28.6	29.6	30.6	31.6	32.7	33.7	34.7	35.7	36.7	37.7	38.8	39.8	40.8	41.8	42.8	43.8
ブレーキ無し	19.4	20.4	21.5	22.5	23.5	24.5	25.5	26.5	27.6	28.6	29.6	30.6	31.6	32.7	33.7	34.7	35.7	36.7	37.7	38.8	39.8	40.8	41.8	42.8	43.8
ブレーキ有り	19.9	20.9	22.0	23.0	24.0	25.0	26.0	27.0	28.1	29.1	30.1	31.1	32.1	33.2	34.2	35.2	36.2	37.2	38.2	39.3	40.3	41.3	42.3	43.3	44.3

### ■適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2		●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。  
 (注) アソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

**ISDACR/  
ISPDACR**

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# ISDACR-W-750

# ISPDACR-W-750

クリーン 本体幅 200mm 750W

### 型式項目

シリーズ	W	タイプ	エンコーダー種類	750	750W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション	
ISDACR ISPDACR	標準仕様 高精度仕様	I A	インクリメンタル アブソリュート	750 750W	50 25	50mm 25mm	100 1300	T2 T4	N S M X	無し 3m 5m 長さ指定	下記オプション 価格表参照
							100mm 1300mm (50mmごと)	SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA RCON RSEL			



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

### エンコーダー種類／ストローク別価格表(標準価格)

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

選定上の  
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向800mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。

### オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール	AQ	7-409	-
ブレーキ	B	7-409	-
クリープセンサー	C	7-409	-
吊り金具	EB	7-410	-
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	7-412	-
マスター軸指定	LM	7-412	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
スレーブ軸指定	S	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-
ダブルスライダー仕様	W	7-415	-

### 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。

■メインスペック

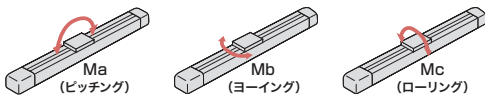
項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	50	25
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60 120
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000 1250
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
垂直	可搬質量	最高加減速度(G)	1 1
		最大可搬質量(kg)	14 29
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000	1250
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
推力	最高加減速度(G)	1	0.8
	定格推力(N)	255	510
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	120	60
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力(kgf)	14 29
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100
		最大ストローク(mm)	1300 1300
	ストロークピッチ(mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 610N・m
	Mb: 872N・m
	Mc: 1924N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma: 162N・m
	Mb: 231N・m
	Mc: 455N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート
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1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPDACRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平										垂直										
リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)										加速度(G)										
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1
50	2000	60	60	45	36	30	25	22	20	18		14	14	12	10	8	6.7	6.1	5.6	5		
25	1250	120	120	91	72	60	52	45	40	36		29	29	26	23	20	17.5	15				

■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度(mm/s)				
	100~900 (50mmごと)	950	1050	1150	1250
50	2000	1780	1525	1320	
25	1250	1050	890	760	660

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式

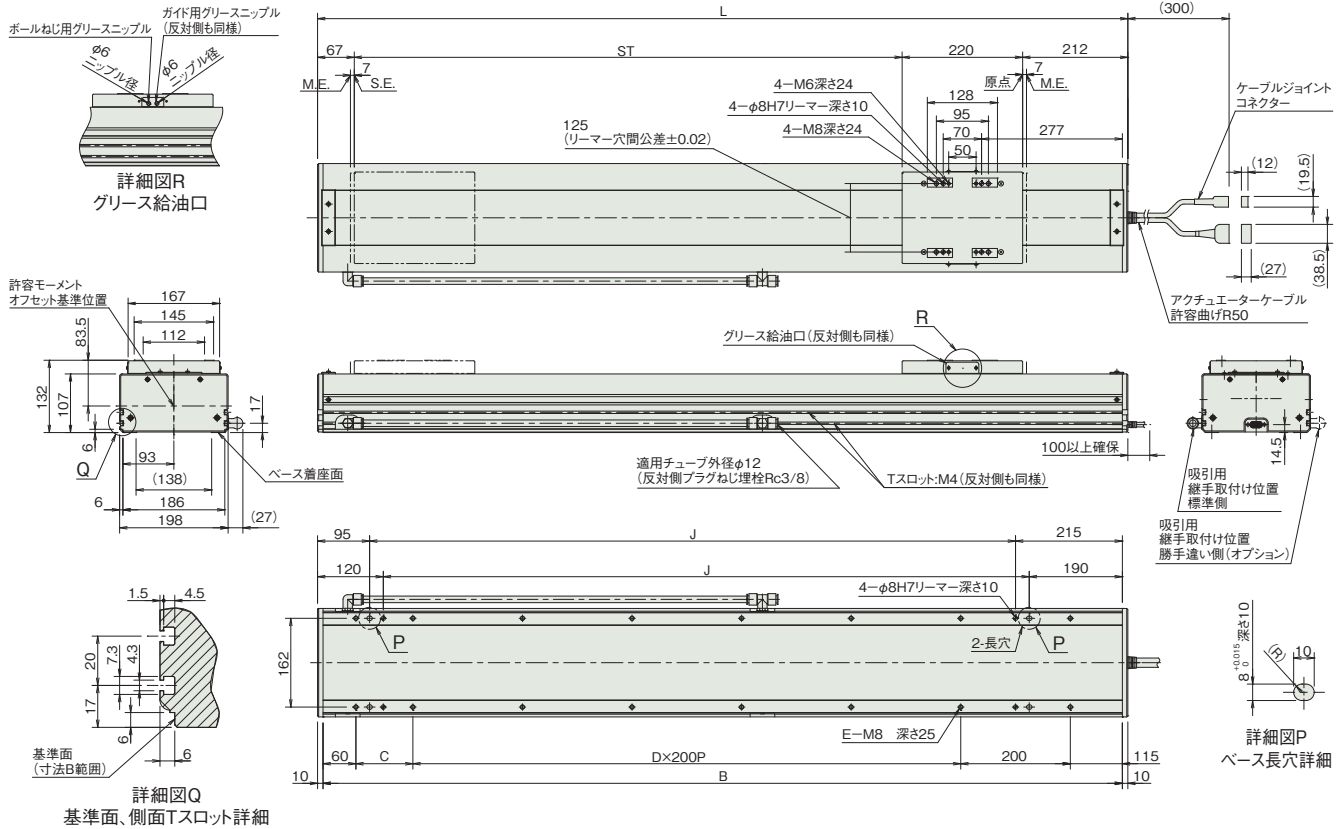
## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブル・エンコーダケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より83.5mmのところになります。  
 (注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	1349	1399	1449	1499	1549	1599	1649	1699	1749	1799
B	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479	1529	1579	1629	1679	1729	1779
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
E	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
J	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479

### ■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量 (kg)	23.4	24.4	25.5	26.5	27.5	28.5	29.5	30.5	31.5	32.6	33.6	34.6	35.6	36.6	37.6	38.6	39.7	40.7	41.7	42.7	43.7	44.7	45.8	46.8	47.8
ブレーキ無し	23.9	24.9	26.0	27.0	28.0	29.0	30.0	31.0	32.0	33.1	34.1	35.1	36.1	37.1	38.1	39.1	40.2	41.2	42.2	43.2	44.2	45.2	46.3	47.3	48.3
ブレーキ有り																									

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ				
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																	
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM									
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	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) Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラーはリミットスイッチ仕様をご使用ください。  
 (注) アソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。



選定

注意事項

非搭載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

**ISDACR/  
ISPDACR**

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

# ISDACR-WX-600 ISPDACR-WX-600

クリーン 中間 サポート 本体幅 200mm 600W

## 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDACR	標準仕様	WX	I インクリメンタル	600   600W	40   40mm 20   20mm	900 ? 2500	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照
ISPDACR	高精度仕様		A アブソリュート			900mm ? 2500mm (50mmごと)			



## エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-
1350/1400	-	-	-	-
1450/1500	-	-	-	-
1550/1600	-	-	-	-
1650/1700	-	-	-	-
1750/1800	-	-	-	-
1850/1900	-	-	-	-
1950/2000	-	-	-	-
2050/2100	-	-	-	-
2150/2200	-	-	-	-
2250/2300	-	-	-	-
2350/2400	-	-	-	-
2450/2500	-	-	-	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大加速度 0.3G で動作させた最大値を表示しています。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 800mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

## オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール	AQ	7-409	-
ブレーキ	B	7-409	-
クリープセンサー	C	7-409	-
吊り金具	EB	7-410	-
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	7-412	-
マスター軸指定	LM	7-412	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
スレーブ軸指定	S	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

## 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。

■メインスペック

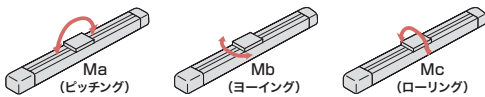
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	120
		最高速度(mm/s)	2000	1000
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	—	—	
	最高速度(mm/s)	—	—	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	—	—
		最高加減速度(G)	—	—
推力	定格推力(N)	255	510	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	120	60	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	—	—	
ストローク	最小ストローク(mm)	900	900	
	最大ストローク(mm)	2500	2500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：610N・m
	Mb：872N・m
	Mc：1924N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma：162N・m
	Mb：231N・m
	Mc：455N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート
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1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPDACRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	900~1300 (50mmごと)	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
リード		1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
40	2000	1965	1725	1530	1365	1225	1100	1005	915	840	770	710	655
20	1000	980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325

(単位はmm/s)

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

**ISDACR/  
ISPDACR**

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

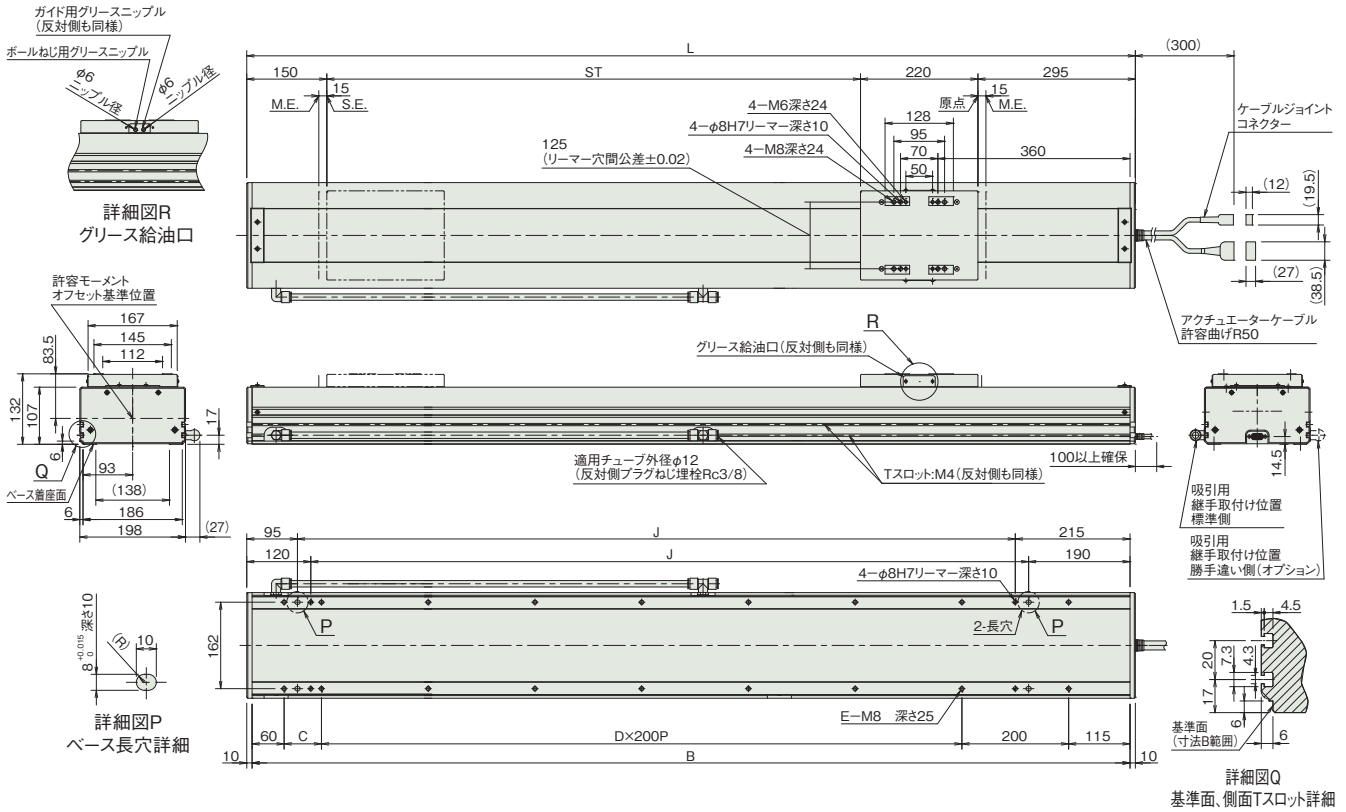
## 寸法図

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) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブル・エンコーダケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より83.5mmのところになります。  
 (注) 中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向および垂直方向での使用は出来ません。  
 (注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

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



## ■ストローク別寸法

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
B	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045	3095	3145
C	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
D	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
J	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845

## ■ストローク別質量

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
質量 (kg)	39.5	40.5	41.5	42.6	43.6	44.6	45.6	46.6	47.6	48.7	49.7	50.7	51.7	52.7	53.8	54.8	55.8	56.8	57.8	58.8	59.9	60.9	61.9	62.9	63.9	65.0	66.0	67.0	68.0	69.0	70.0	71.1	72.1
ブレーキ有り	40.0	41.0	42.0	43.1	44.1	45.1	46.1	47.1	48.1	49.2	50.2	51.2	52.2	53.2	54.3	55.3	56.3	57.3	58.3	59.3	60.4	61.4	62.4	63.4	64.4	65.5	66.5	67.5	68.5	69.5	70.5	71.6	72.6

## ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ															
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM																						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2		●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279		
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319		
XSEL-RA/SA		8	単相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) WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。  
 (注) アプソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

**ISDACR/  
ISPDACR**

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

# ISDACR-WX-750

## ISPDACR-WX-750

クリーン 中間 サポート 本体幅 200mm 750W

### 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション	
ISDACR	標準仕様	WX	I A	750   750W	50   50mm 25   25mm	900 ? 2500 900mm ? 2500mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N S M X□□	無し 3m 5m 長さ指定	下記オプション 価格表参照



### エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-
1350/1400	-	-	-	-
1450/1500	-	-	-	-
1550/1600	-	-	-	-
1650/1700	-	-	-	-
1750/1800	-	-	-	-
1850/1900	-	-	-	-
1950/2000	-	-	-	-
2050/2100	-	-	-	-
2150/2200	-	-	-	-
2250/2300	-	-	-	-
2350/2400	-	-	-	-
2450/2500	-	-	-	-

選定上の  
注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大加速度 0.3G で動作させた最大値を表示しています。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 800mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

### オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール	AQ	7-409	-
ブレーキ	B	7-409	-
クリープセンサー	C	7-409	-
吊り金具	EB	7-410	-
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	7-412	-
マスター軸指定	LM	7-412	-
原点逆仕様	NM	7-412	-
スレーブ軸指定	S	7-412	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-415	-

### 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。

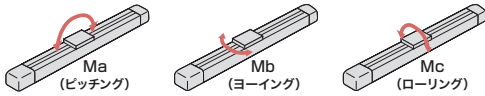
■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	50	25	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	120
		最高速度(mm/s)	2000	1250
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3
最高加減速度(G)		0.3	0.3	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	-	-
		最高速度(mm/s)	-	-
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	-	-
		最高加減速度(G)	-	-
推力	定格推力(N)	255	510	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	120	60	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	-	-	
ストローク	最小ストローク(mm)	900	900	
	最大ストローク(mm)	2500	2500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：610N・m
	Mb：872N・m
	Mc：1924N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma：162N・m
	Mb：231N・m
	Mc：455N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート
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1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。  
(注) 【 】内はISPDACRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	900~1500 (50mmごと)	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
リード		1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
50		2000		1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035
25		1250	1200	1075	965	870	790	720	660	605	515

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

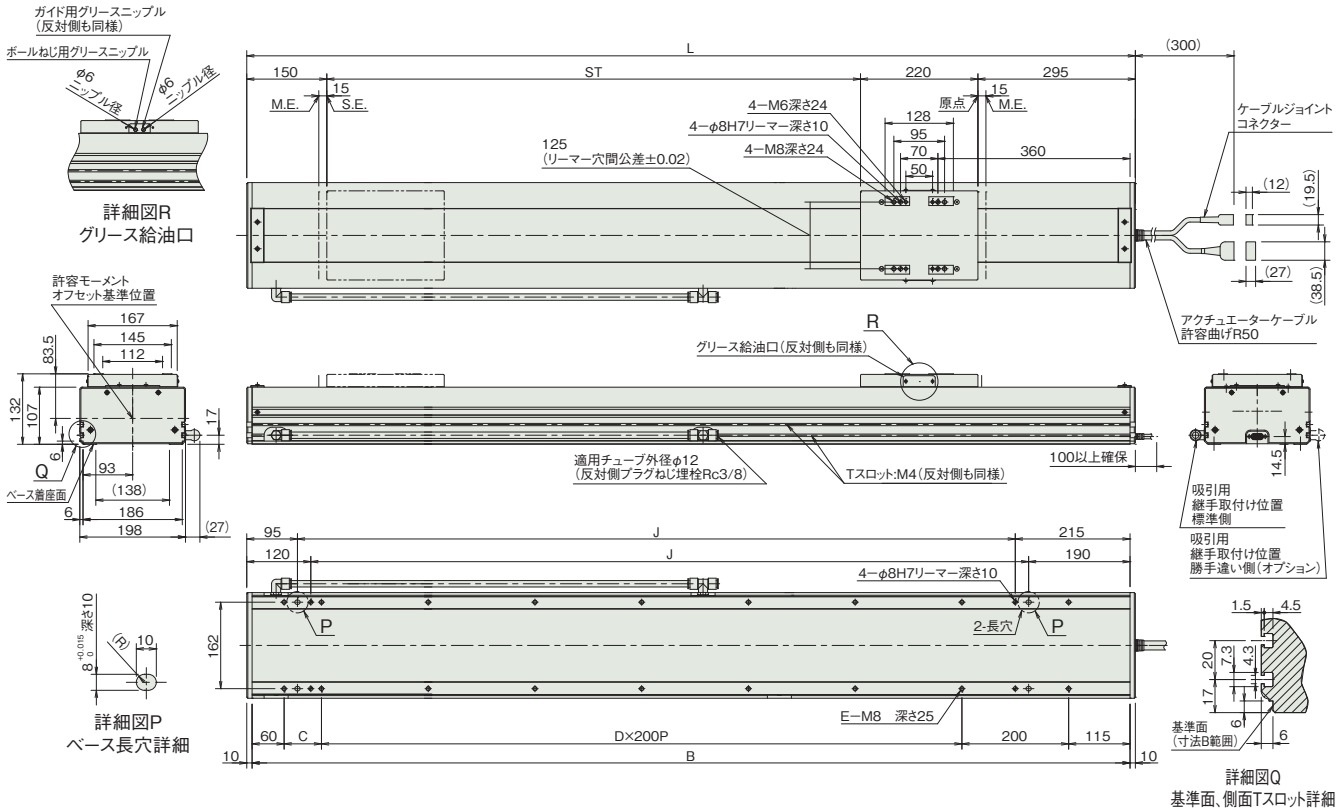
## 寸法図

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) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブル・エンコーダケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は7-733ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より83.5mmのところになります。  
 (注) 中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向および垂直方向での使用は出来ません。  
 (注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

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



## ■ストローク別寸法

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
B	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045	3095	3145
C	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
D	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
J	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845

## ■ストローク別質量

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
質量 (kg)	44.5	45.5	46.6	47.6	48.6	49.6	50.6	51.6	52.6	53.7	54.7	55.7	56.7	57.7	58.7	59.7	60.8	61.8	62.8	63.8	64.8	65.8	66.9	67.9	68.9	69.9	70.9	71.9	72.9	74.0	75.0	76.0	77.0
ブレーキ有り	45.0	46.0	47.1	48.1	49.1	50.1	51.1	52.1	53.1	54.2	55.2	56.2	57.2	58.2	59.2	60.2	61.3	62.3	63.3	64.3	65.3	66.3	67.4	68.4	69.4	70.4	71.4	72.4	73.4	74.5	75.5	76.5	77.5

## ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	-	●	-	●	●	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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) WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。  
 (注) アプソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

**ISDACR/  
ISPDACR**

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# クリーン仕様

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴


オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# ロッド RCA2

サーボモーター 24V	
RCA2CR	RCA2CR-RN3NB 7-257
	RCA2CR-RP3NB 7-259
	RCA2CR-GS3NB 7-261
	RCA2CR-GD3NB 7-265
	RCA2CR-SD3NB 7-269
	RCA2CR-RN4NB 7-273
	RCA2CR-RP4NB 7-275
	RCA2CR-GS4NB 7-277
	RCA2CR-GD4NB 7-281
	RCA2CR-SD4NB 7-285

細小型ロッド



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCA2CR-RN3NB

クリーン 細小型 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

## ■型式項目

**RCA2CR - RN3NB - I - 10**

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 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 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
------	-----	-------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-274 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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
30	-
50	-

### 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-410	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
省電力対応	LA	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

### ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

### ケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクタ		A3	A5	A6
種類	ケーブル記号			
	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	ケーブル記号	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m) R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)		

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### ■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)		A3	A5	A6
種類	ケーブル記号			
	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	ケーブル記号	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  
A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

**メインスペック**

項目	内容			
送りねじ種類	ボールねじ			
リード	ボールねじリード(mm)	4	2	1
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.75	1.5
		最高速度(mm/s)	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.25	0.5
		最高速度(mm/s)	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2
クリーンルーム仕様	パキューム量(kPa)	8	8	8
推力	定格推力(N)	42.7	85.5	170.9
ストローク	最小ストローク(mm)	30	30	30
	最大ストローク(mm)	50	50	50
	ストロークピッチ(mm)	20	20	20

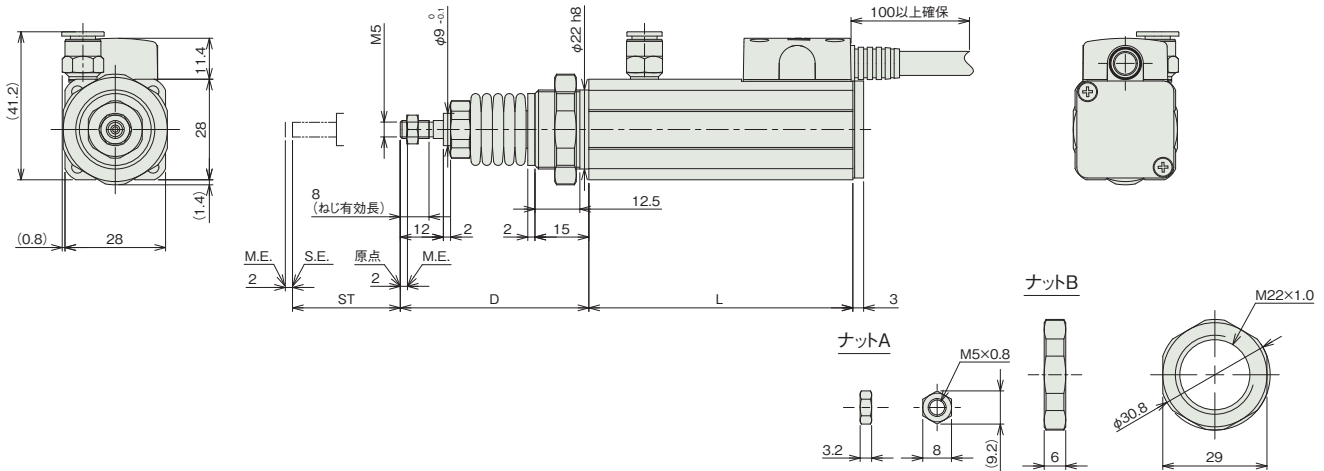
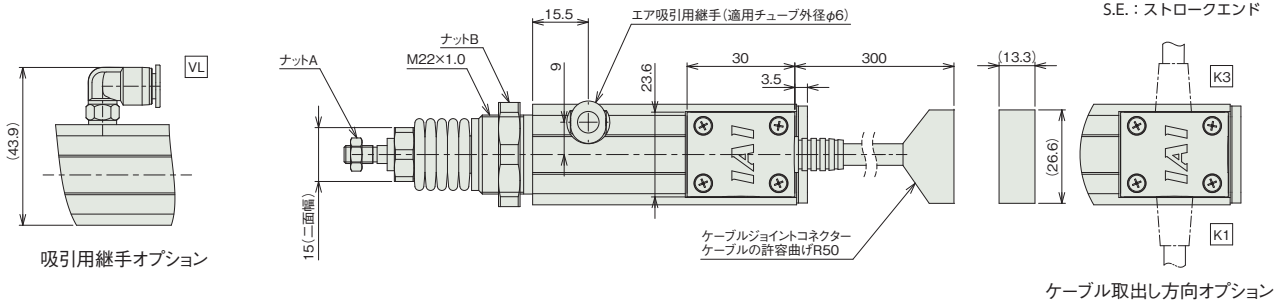
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	—
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

**寸法図**

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD  
3次元 CAD



**ストローク別寸法**

ストローク	30	50
L	73.5	93.5
D	52.5	58.5

**ストローク別質量**

ストローク	30	50
質量(kg)	0.30	0.34

**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								その他							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-229		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-243		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	—	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57		
RSEL		8		—	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	36000	—	8-103		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

# RCA2CR-RP3NB

クリーン 細小型 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

## 型式項目

**RCA2CR - RP3NB - I - 10**

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 10 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-274 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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
30	-
50	-

## 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-410	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
省電力対応	LA	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

## ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

## ケーブル長価格表 (標準価格)

標準コネクタ		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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) A3, A5はロボットケーブルです。

## 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

標準コネクタ		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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

A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)

A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)



メインスペック

項目		内容		
送りねじ種類		ボールねじ		
リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5
		最高速度 (mm/s)	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	8	8	8
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20

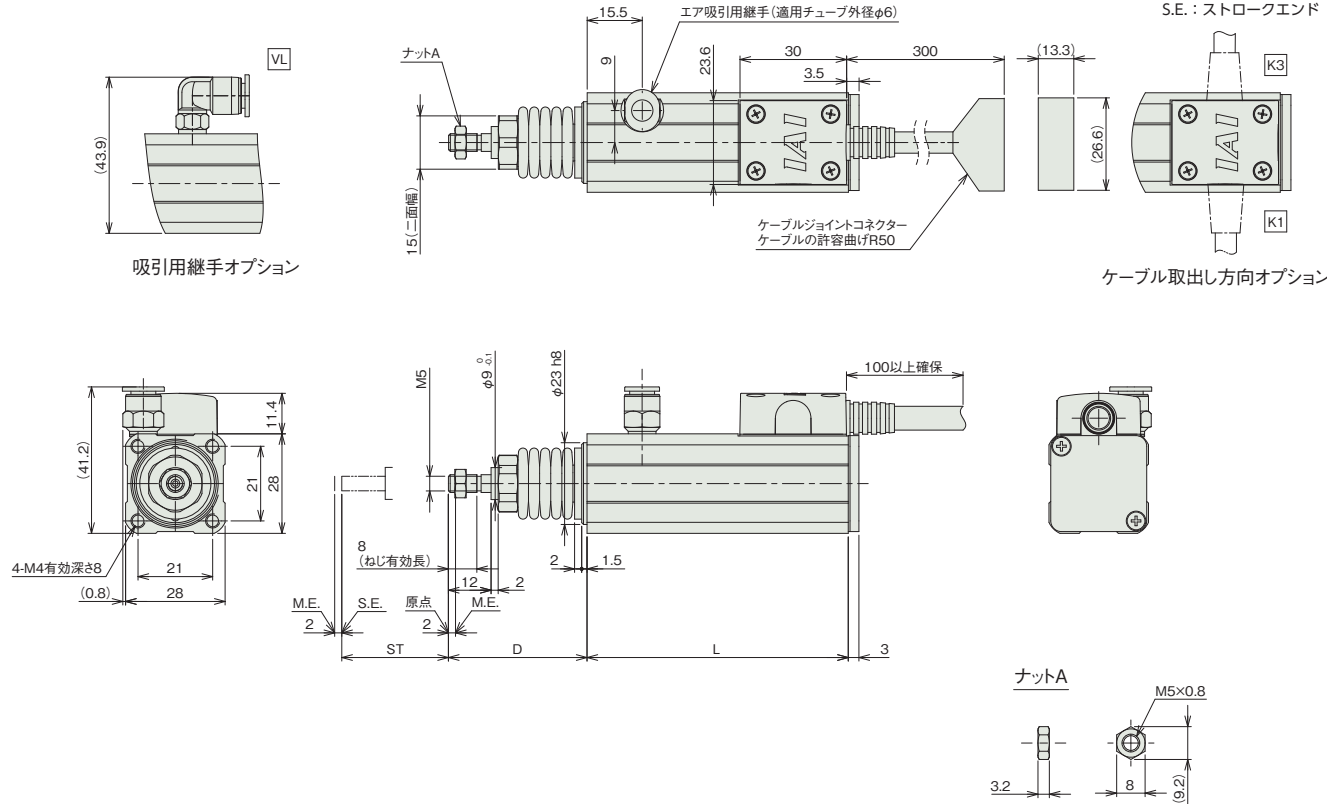
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	—
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

寸法図

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。  
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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

2次元 CAD  
3次元 CAD



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5
D	39	45

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.25	0.29

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8		—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

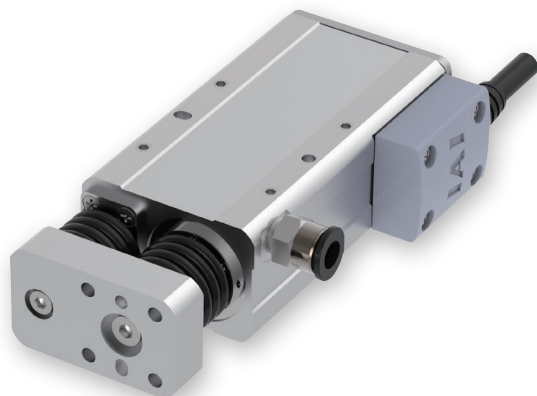
# RCA2CR-GS3NB

クリーン 細小型 シングルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

## ■型式項目

**RCA2CR - GS3NB - I - 10**

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 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」[ラジアル荷重と先端たわみ量]をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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
30	-
50	-

### 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-410	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
省電力対応	LA	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

#### ■標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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) A3、A5はロボットケーブルです。

#### ■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類		ボールねじ			
リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	
垂直	最高速度 (mm/s)	200	100	50	
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	8	8	8	
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじφ4mm 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
フレーム	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1μm, Fed.Std.209D)
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

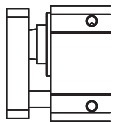
(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

ストローク	30 (mm)	50 (mm)
リード 4	200	
2	100	
1	50	

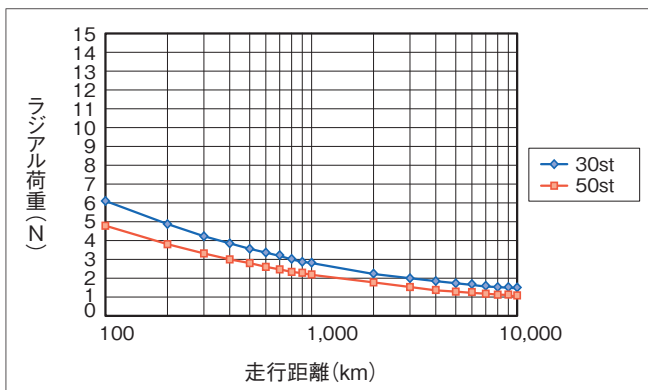
(単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

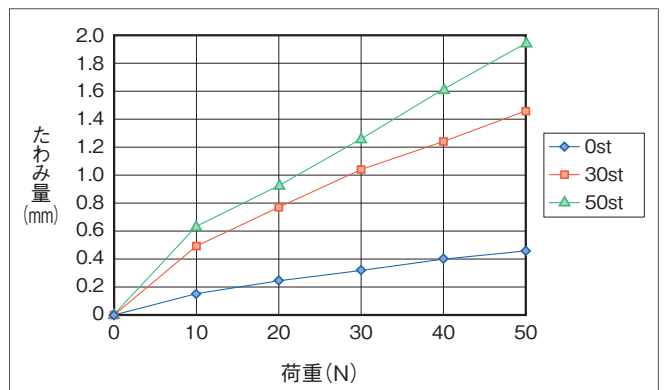


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

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



注意事項

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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

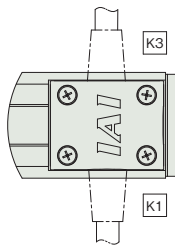
非掲載機種

フリー

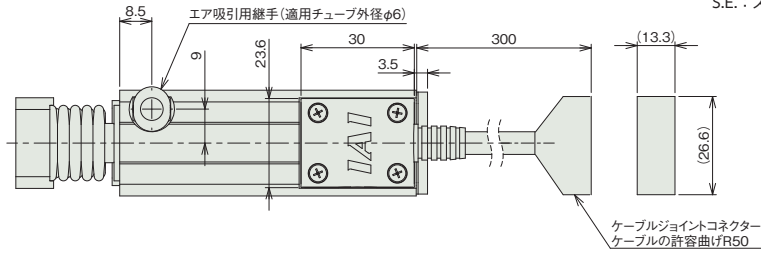
防塵防滴

オプション/資料

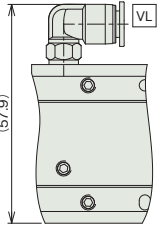
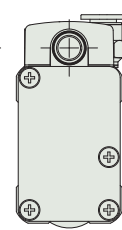
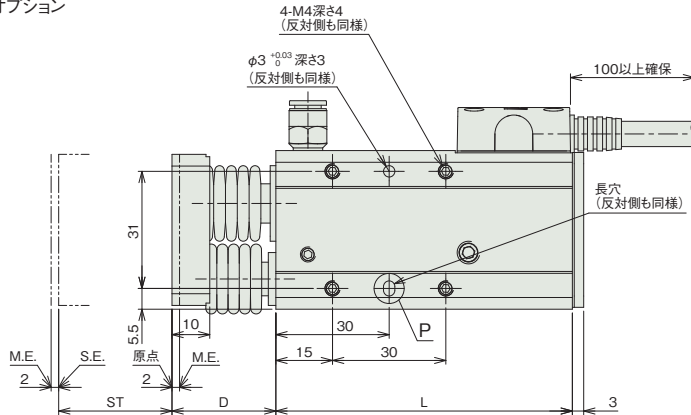
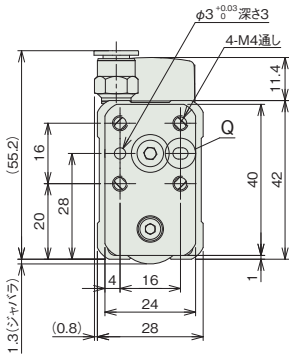
ケーブル型式  
一覧表



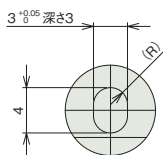
ケーブル取出し方向オプション



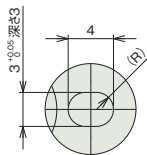
ケーブルジョイントコネクター  
ケーブルの許容曲げR50



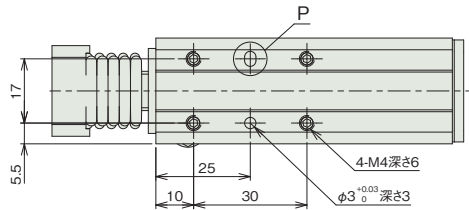
吸引用継手オプション



詳細図 P  
長穴詳細



詳細図 Q  
長穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.34	0.39

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

# RCA2CR-GD3NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

## ■型式項目

**RCA2CR - GD3NB - I - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 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
30	-
50	-

### 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-410	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
省電力対応	LA	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

#### ■標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

#### ■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-

(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  
 A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ ISPDACR
- RCA2 CR**
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IXA

メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類		ボールねじ			
リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	8	8	8	
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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 (初期値)
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±0.05度
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1μm, Fed.Std.209D)
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

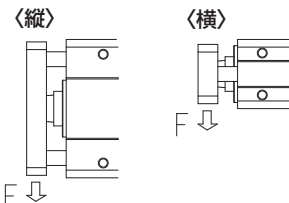
(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

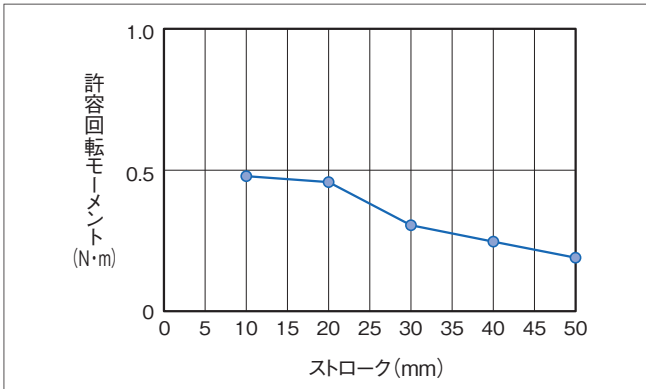
ストローク	30 (mm)	50 (mm)
リード 4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

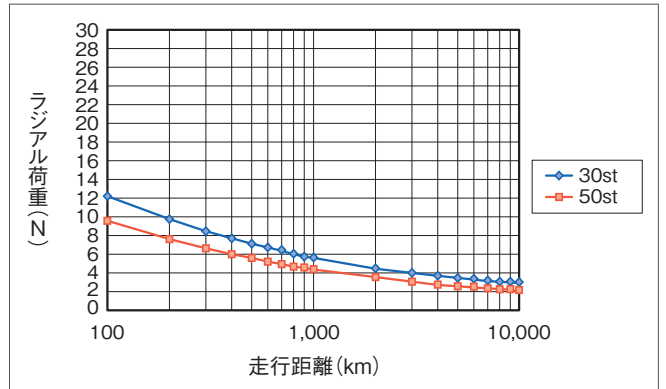
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



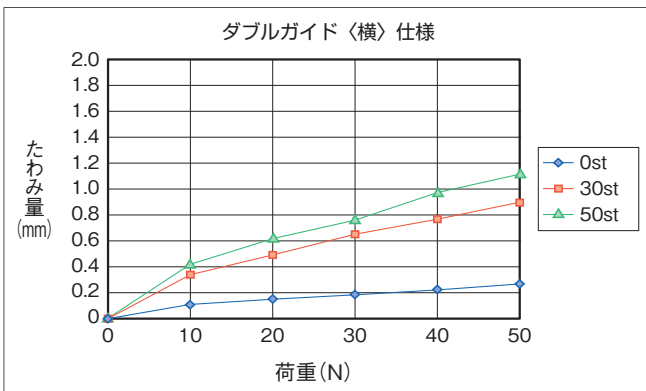
ロッド先端静的許容トルク



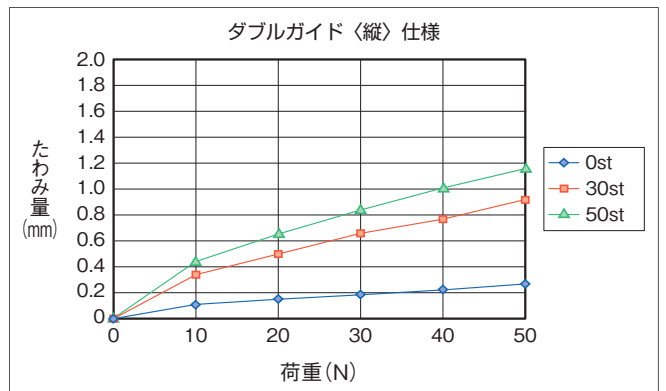
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



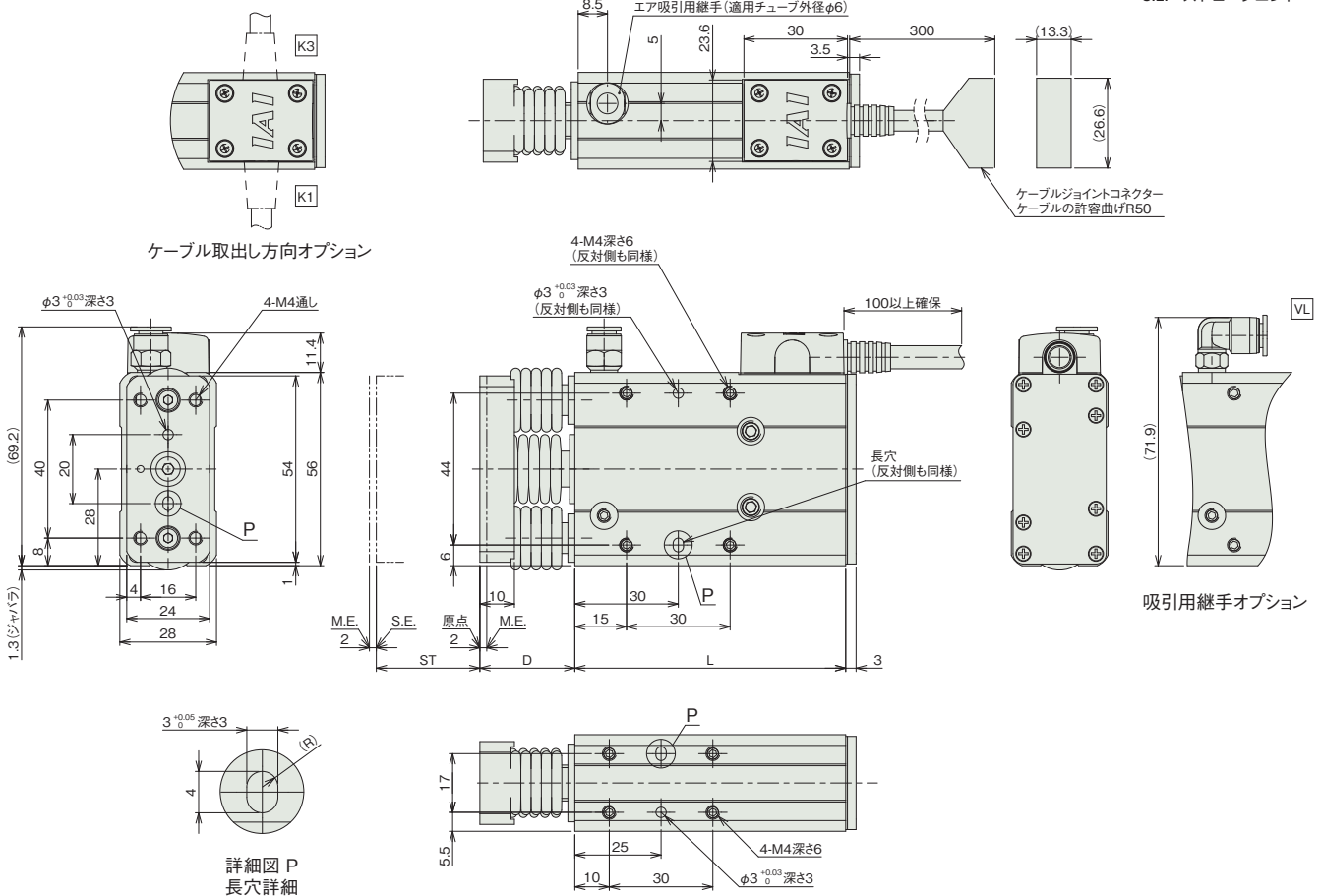
## 寸法図

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



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

### ■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.44	0.54

## 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

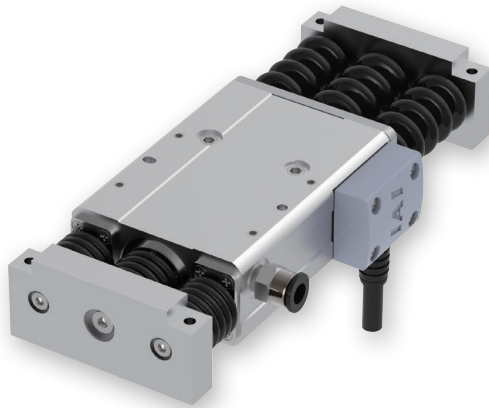
# RCA2CR-SD3NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 60mm 24V ACサーボモーター

■型式項目

RCA2CR - SD3NB - I - 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 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 25 25mm 50 50mm	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 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
------	-----	------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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
25	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-410	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
省電力対応	LA	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
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) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IXA

メインスペック

項目		内容				
送りねじ種類		ボールねじ				
水平	リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
	速度/加減速度	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注1)	0.25	0.5	1	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	8	8	8		
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9		
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25		
	最大ストローク (mm)	50	50	50		
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25		

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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
フレーム	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注2)	±0.05度
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1μm, Fed.Std.209D)
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

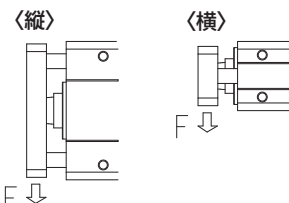
(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

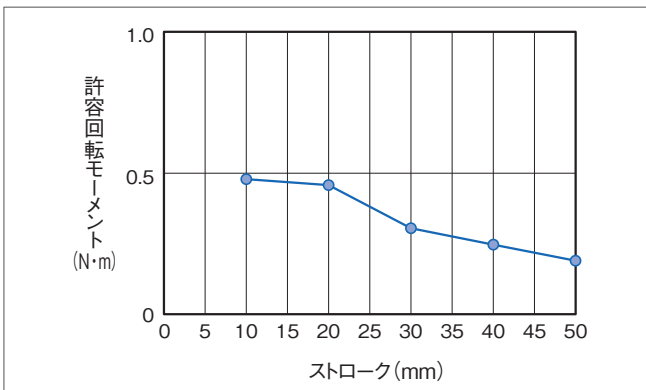
ストローク	25 (mm)	50 (mm)
リード 4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

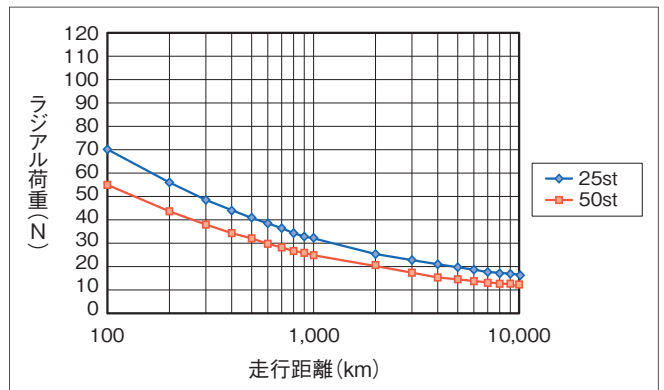
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



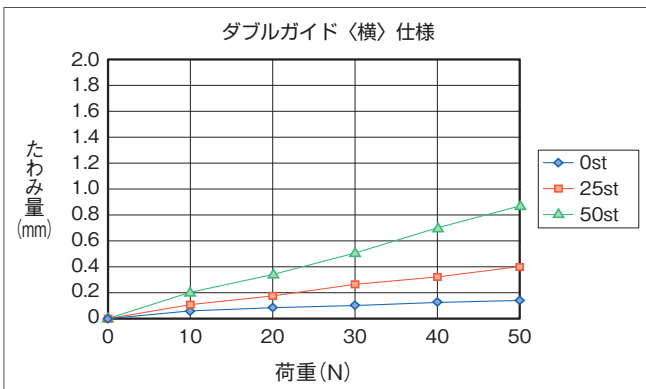
ロッド先端静的許容トルク



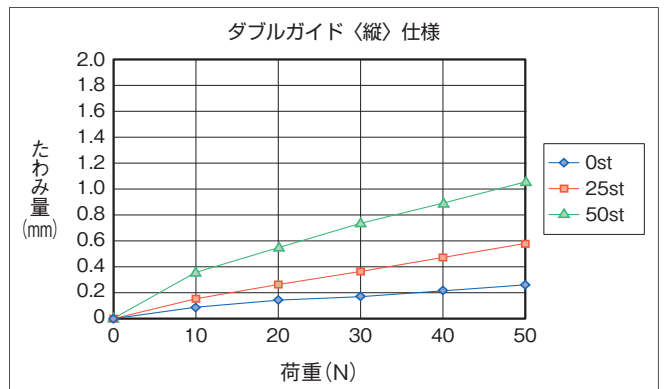
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBC  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDCR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

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) 原点復帰を行う場合はロッドが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) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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

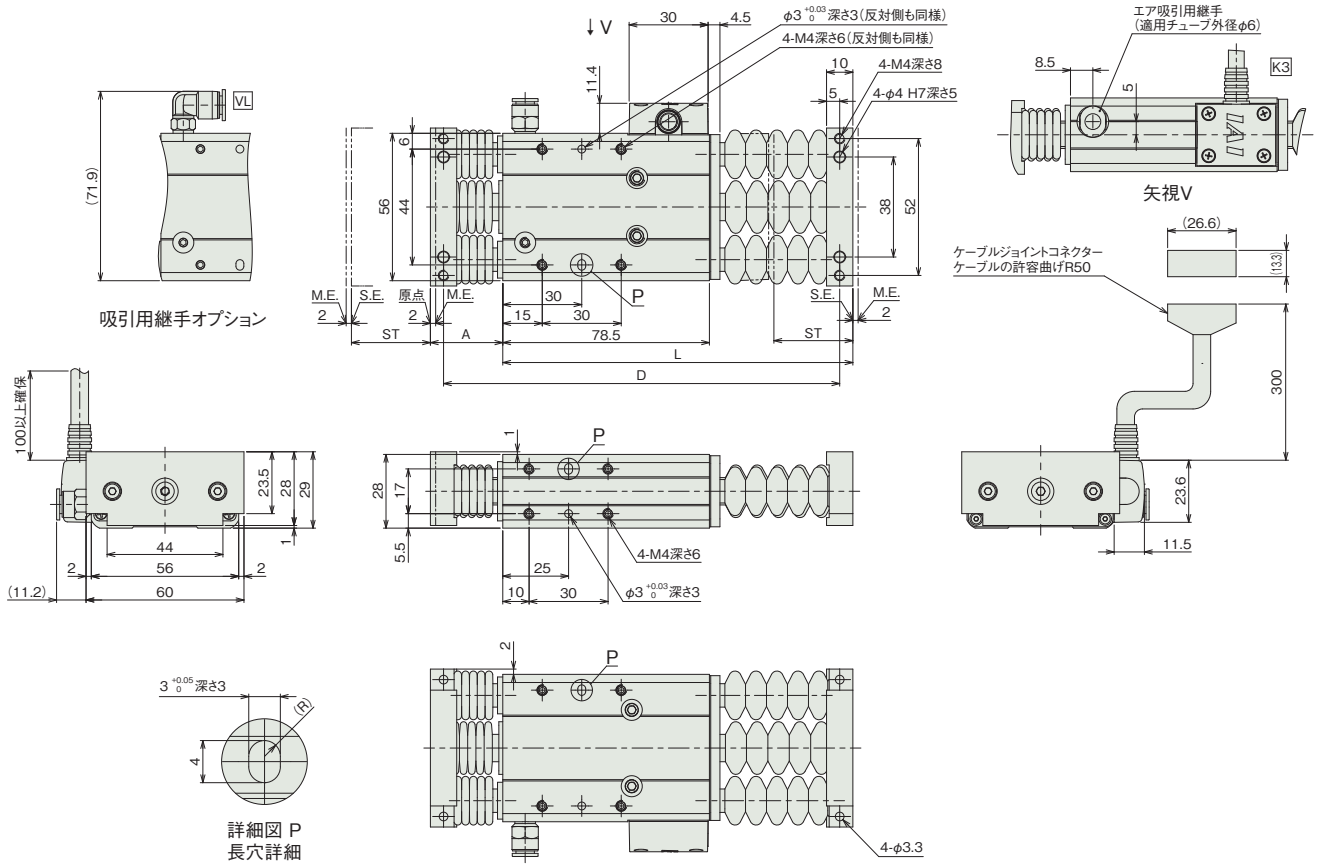
非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	133	164
A	27.5	33.5
D	150.5	187.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量 (kg)	0.52	0.54

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション / 資料

ケーブル型式  
一覽表

# RCA2CR-RN4NB

クリーン 細小型 モーター ストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

## 型式項目

**RCA2CR - RN4NB - I - 20**

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-274 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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
30	-
50	-

### 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-410	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
省電力対応	LA	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

### ストロークと最高速度

ストローク	30 (mm)	50 (mm)
リード 6	270 < 220 >	300
4	200	
2	100	

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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) A3, A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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

A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)

A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)



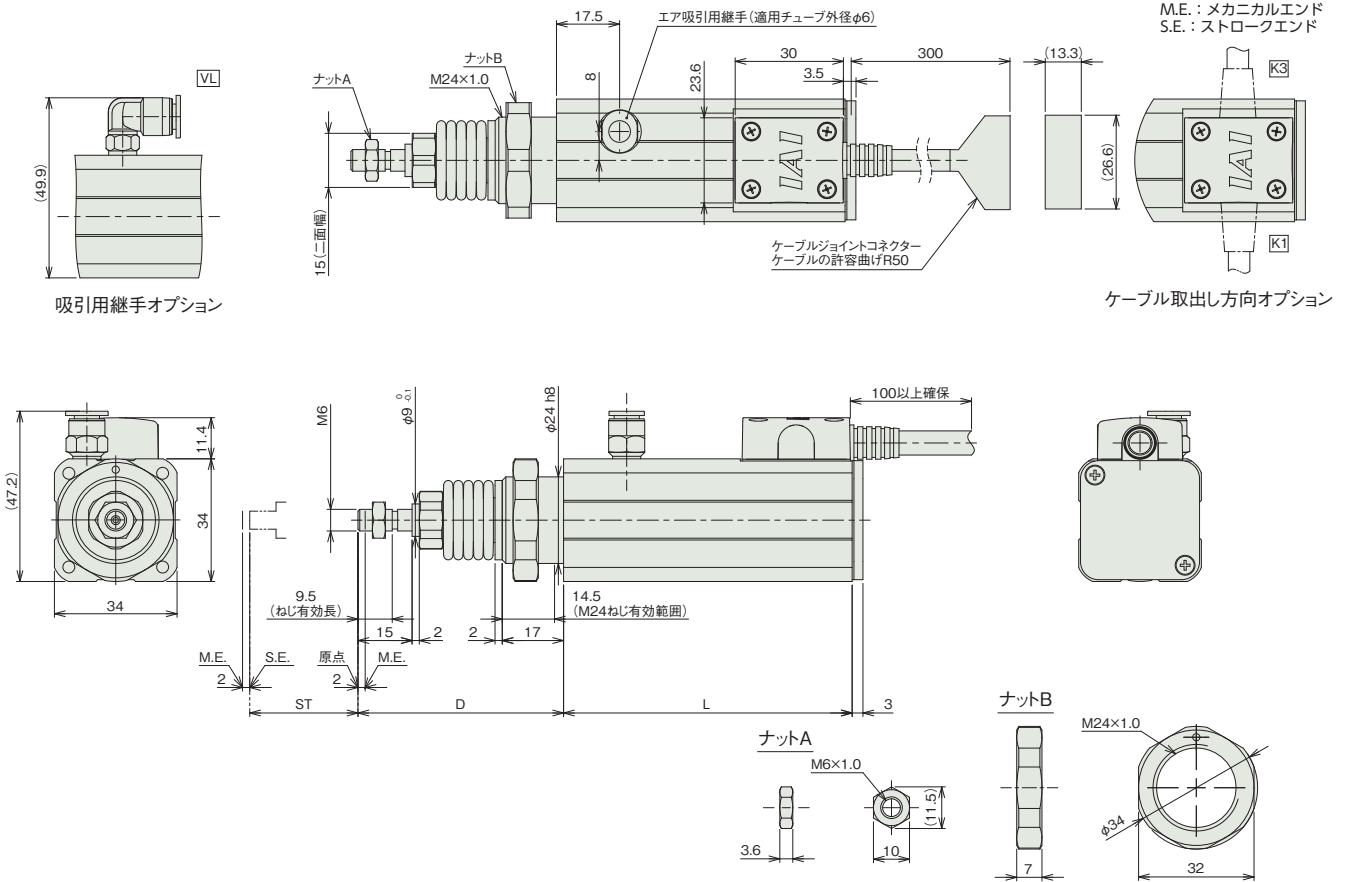
メインスペック

項目		内容			項目		内容		
送りねじ種類	ボールねじリード (mm)	6	4	2	駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10			
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	繰返し位置決め精度	±0.02mm		
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	ロストモーション	0.1mm以下		
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理		
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	ロッド不回転精度	-		
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	走行寿命	5000kmもしくは5000万往復		
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)		
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)		
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	4	4	4	保護等級	IP30			
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>			
	最小ストローク (mm)	30	30	30	海外対応規格	CEマーク、RoHS指令			
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	モーター種類	ACサーボモーター			
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	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	1048pulse/rev			エンコーダーパルス数	1048pulse/rev		
		20	20	20	納期	ホームページ [納期照会] に記載			

寸法図

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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](http://www.iai-robot.co.jp) **2次元 CAD** **3次元 CAD**



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100
D	57	63

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.44	0.5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDCR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCA2CR-RP4NB

クリーン 細小型 モーター ストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

## 型式項目

**RCA2CR - RP4NB - I - 20**

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-274 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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
30	-
50	-

## 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
小型コネクター仕様	CNS	7-410	-
コネクターケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-412	-
省電力対応	LA	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

## ストロークと最高速度

ストローク	30 (mm)	50 (mm)
リード 6	270 < 220 >	300
4	200	
2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

標準コネクター		A3	A5	A6
種類	ケーブル記号			
	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	ケーブル記号	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m) R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)		

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

## 小型コネクター仕様 (オプション型式: CNS)

標準コネクター		A3	A5	A6
種類	ケーブル記号			
	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	ケーブル記号	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。

□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

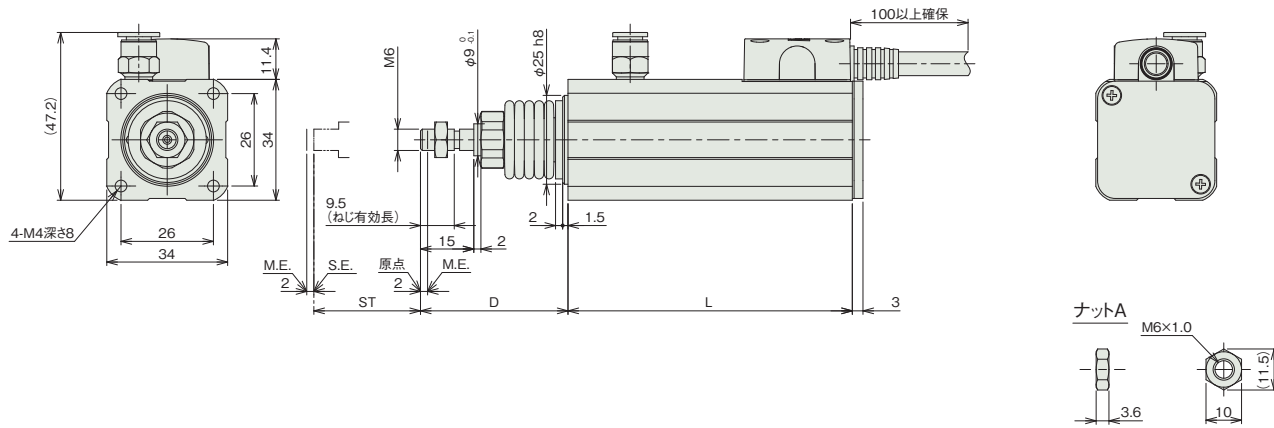
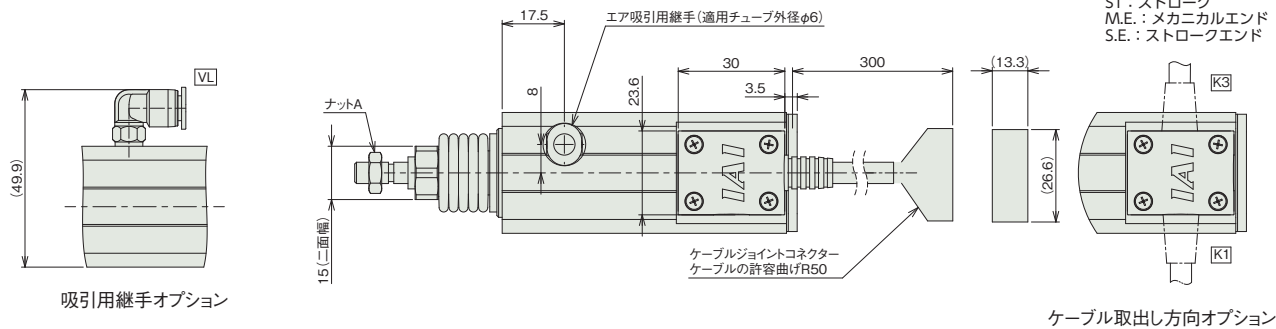
項目		内容			項目	内容	
送りねじ種類	ボールねじリード (mm)	6	4	2	駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	繰返し位置決め精度	±0.02mm
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	ロストモーション	0.1mm以下
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	ロッド不回転精度	—
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	4	4	4	保護等級	IP30	
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	モーター種類	ACサーボモーター	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	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	1048pulse/rev			エンコーダーパルス数	1048pulse/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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。  
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100
D	41.5	47.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.36	0.42

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ						
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM													
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-229									
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-243									
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57									
RSEL		8		—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103									

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# RCA2CR-GS4NB

クリーン 細小型 シングルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

## ■型式項目

**RCA2CR - GS4NB - I - 20**

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 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応

選定上の注意



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」[ラジアル荷重と先端たわみ量]をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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
30	-
50	-

### 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-410	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
省電力対応	LA	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
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) A3、A5はロボットケーブルです。

### ■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
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  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

メインスペック

項目		内容		
送りねじ種類		ボールねじ		
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	4	4	4
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1 μm, Fed.Std.209D)
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 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。

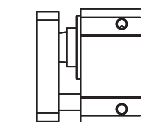
ストロークと最高速度

ストローク	30 (mm)	50 (mm)
リード 6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(単位は mm/s)

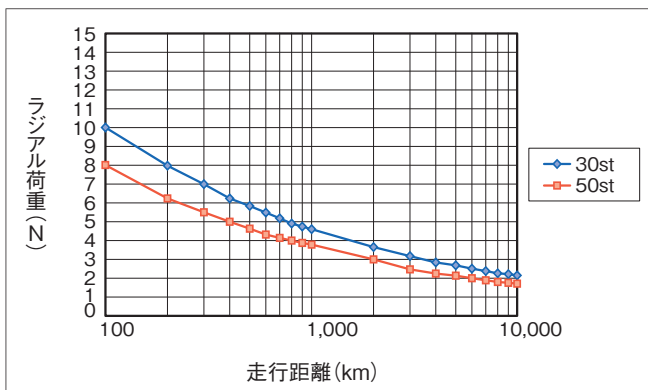
(注) < >内は垂直使用の場合です。

走行寿命、先端たわみ量

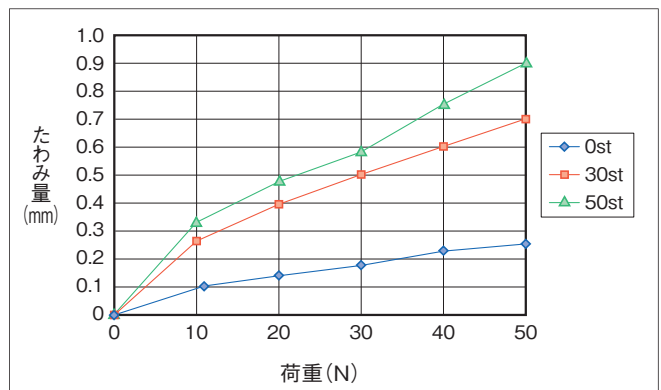


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

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.i ai-robot.co.jp



注意事項

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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

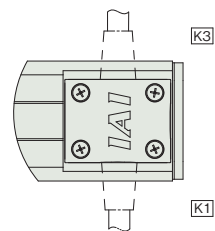
非掲載機種

クリーン

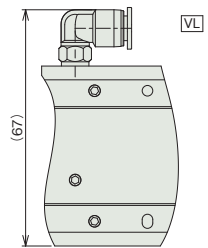
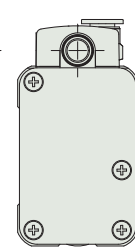
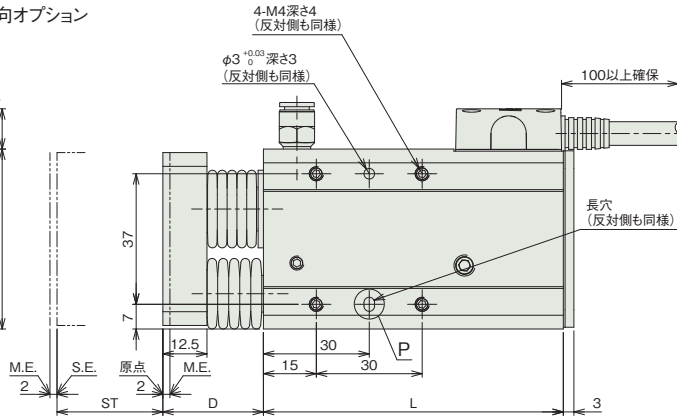
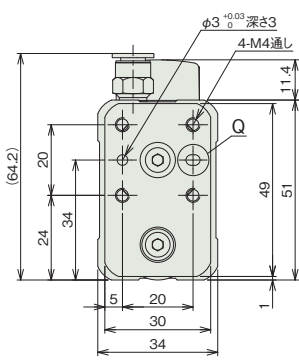
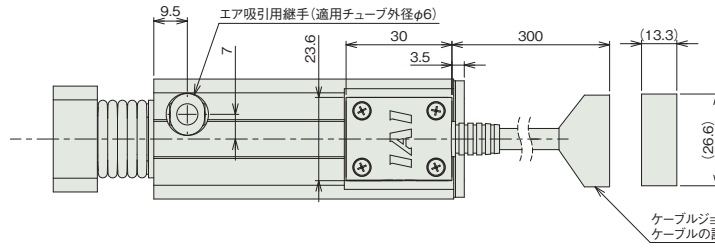
防塵防滴

オプション/資料

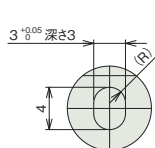
ケーブル型式  
一覽表



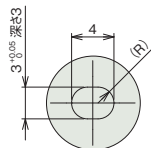
ケーブル取出し方向オプション



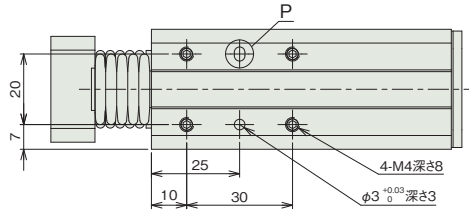
吸引用継手オプション



詳細図 P  
長穴詳細



詳細図 Q  
長穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.64	0.7

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

# RCA2CR-GD4NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

## ■型式項目

**RCA2CR - GD4NB - I - 20**

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 選定上の注意**
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
  - 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
  - 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干涉にご注意ください。
  - 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。
  - 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
30	-
50	-

### 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-410	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
省電力対応	LA	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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) A3、A5はロボットケーブルです。

### ■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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  
 A3/A5: CB-CAN2-MPA(-RB)  
 A6: CB-ADPC2-MPA(-RB)

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類		ボールねじ			
水平	リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	4	4	4
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm, Fed.Std.209D)
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 <sup>2</sup>
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
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 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。

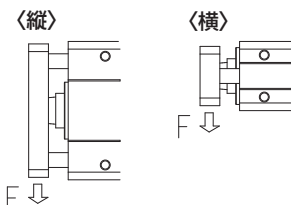
ストロークと最高速度

ストローク	30 (mm)	50 (mm)
リード		
6	270<220>	300
4	200	
2	100	

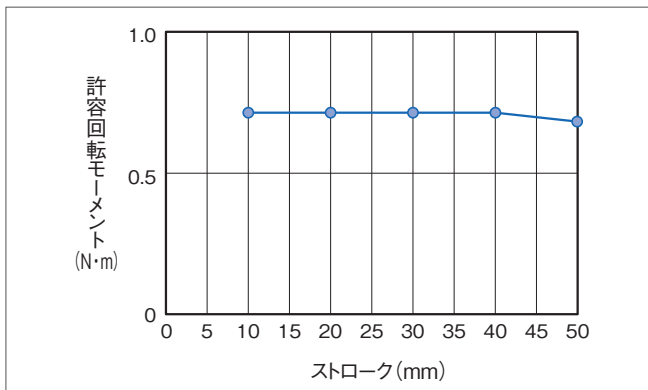
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

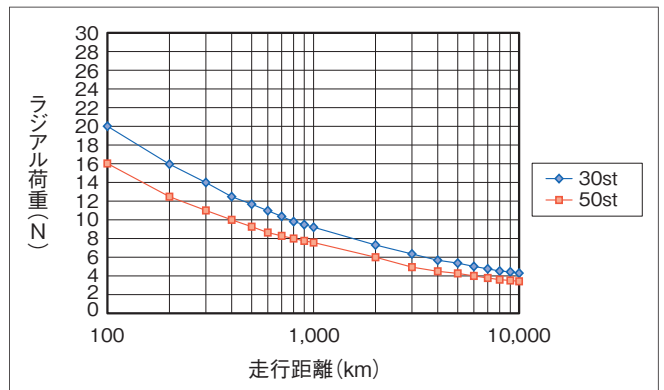
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



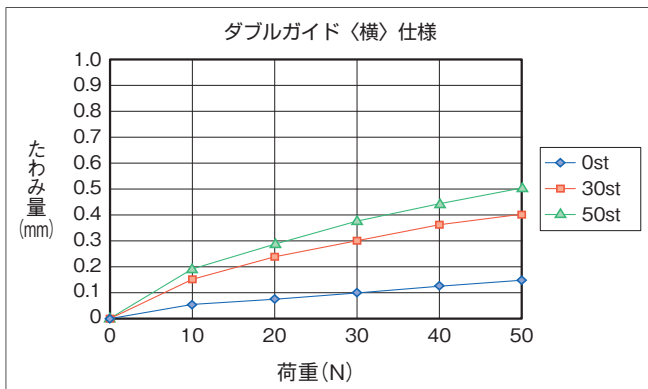
ロッド先端静的許容トルク



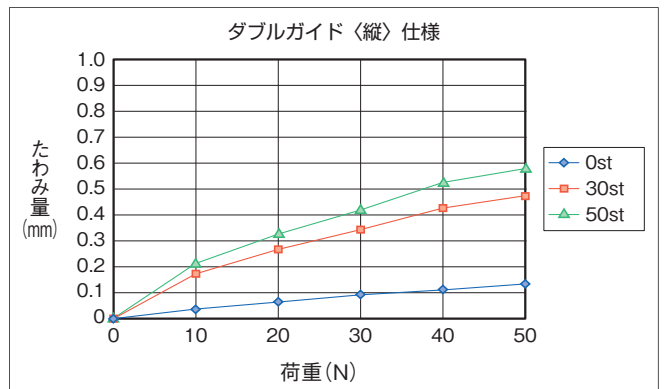
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

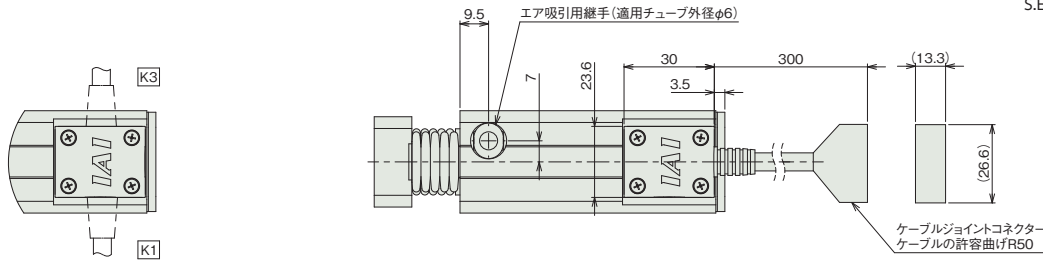
DDA  
CR

IXP

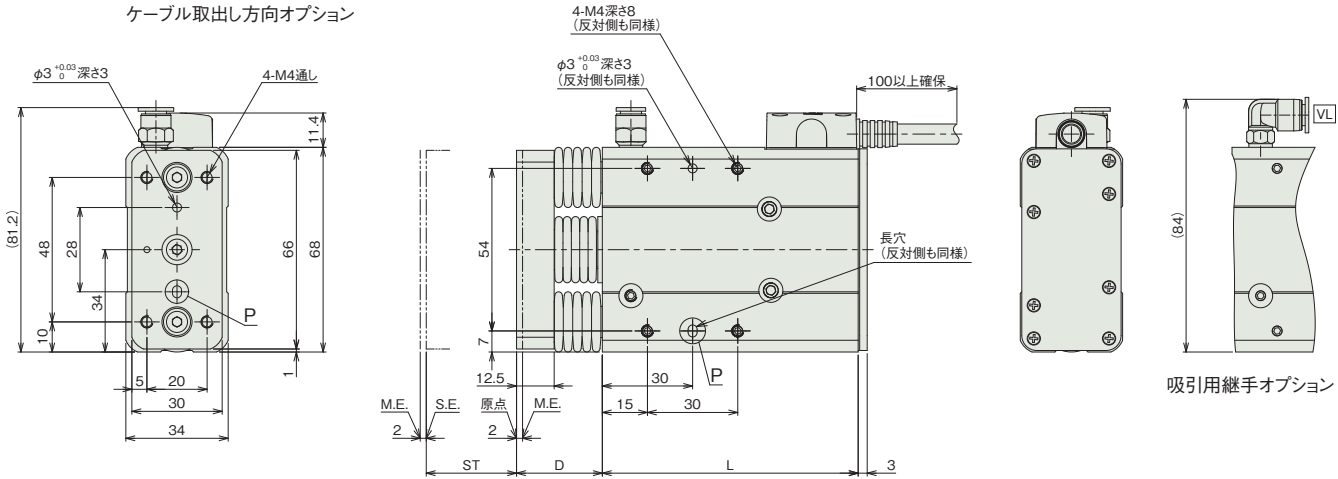
IXA

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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



ケーブル取出し方向オプション



詳細図 P  
長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.72	0.86

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

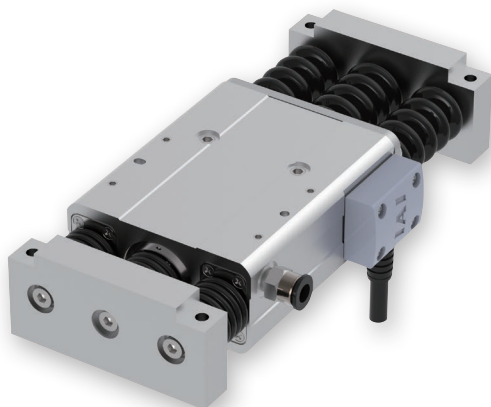
# RCA2CR-SD4NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 70mm 24v ACサーボモーター

## 型式項目

**RCA2CR - SD4NB - I - 20**

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 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 25 25mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応

選定上の注意



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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
25	-
50	-

## 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-410	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
省電力対応	LA	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

標準コネクタ		A3	A5	A6
種類	ケーブル記号			
	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	ケーブル記号	R01(1m) ~ R03(3m)	R04(4m) ~ R05(5m)	R06(6m) ~ R10(10m)
	ケーブル記号	R11(11m) ~ R15(15m)	R16(16m) ~ R20(20m)	
	ケーブル記号			

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

## 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

標準コネクタ		A3	A5	A6
種類	ケーブル記号			
	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	ケーブル記号	R01(1m) ~ R03(3m)	R04(4m) ~ R05(5m)	R06(6m) ~ R10(10m)
	ケーブル記号	R11(11m) ~ R15(15m)	R16(16m) ~ R20(20m)	
	ケーブル記号			

(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、ケーブルを別途手記してください。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  
 A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

RCP6CR/  
RCP6SCR  
RCP4  
CR  
RCA  
CR  
RCS4  
CR  
RCS3  
CR  
ISDBCR/  
ISPDSCR  
SSPDA  
CR  
ISDACR/  
ISPDSCR

RCA2  
CR  
RCS2  
CR  
RCP2  
CR  
DDA  
CR  
IXP  
IXA

メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類		ボールねじ			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	4	4	4	
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注2)	±0.05度
走行寿命	5000Kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1 μm, Fed.Std.209D)
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 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。

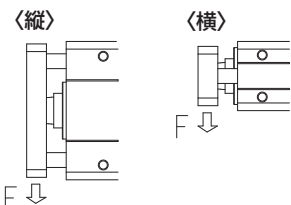
ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)	50 (mm)
リード		
6	240<200>	300
4	200	
2	100	

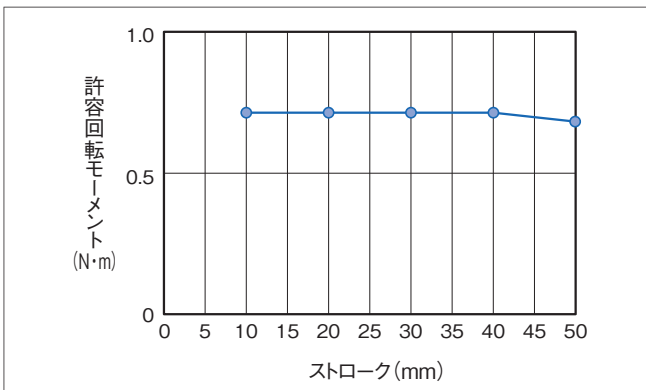
(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

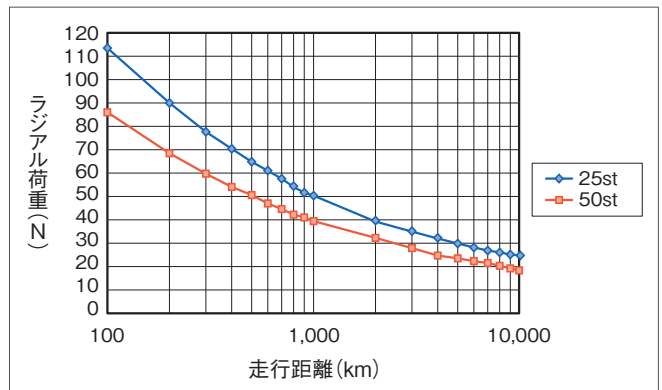
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



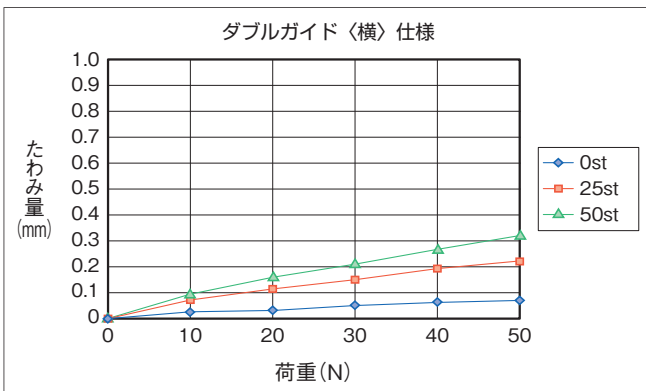
ロッド先端静的許容トルク



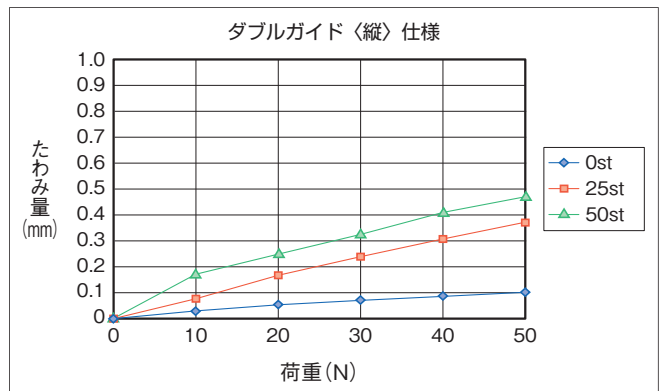
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCRCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACRCR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

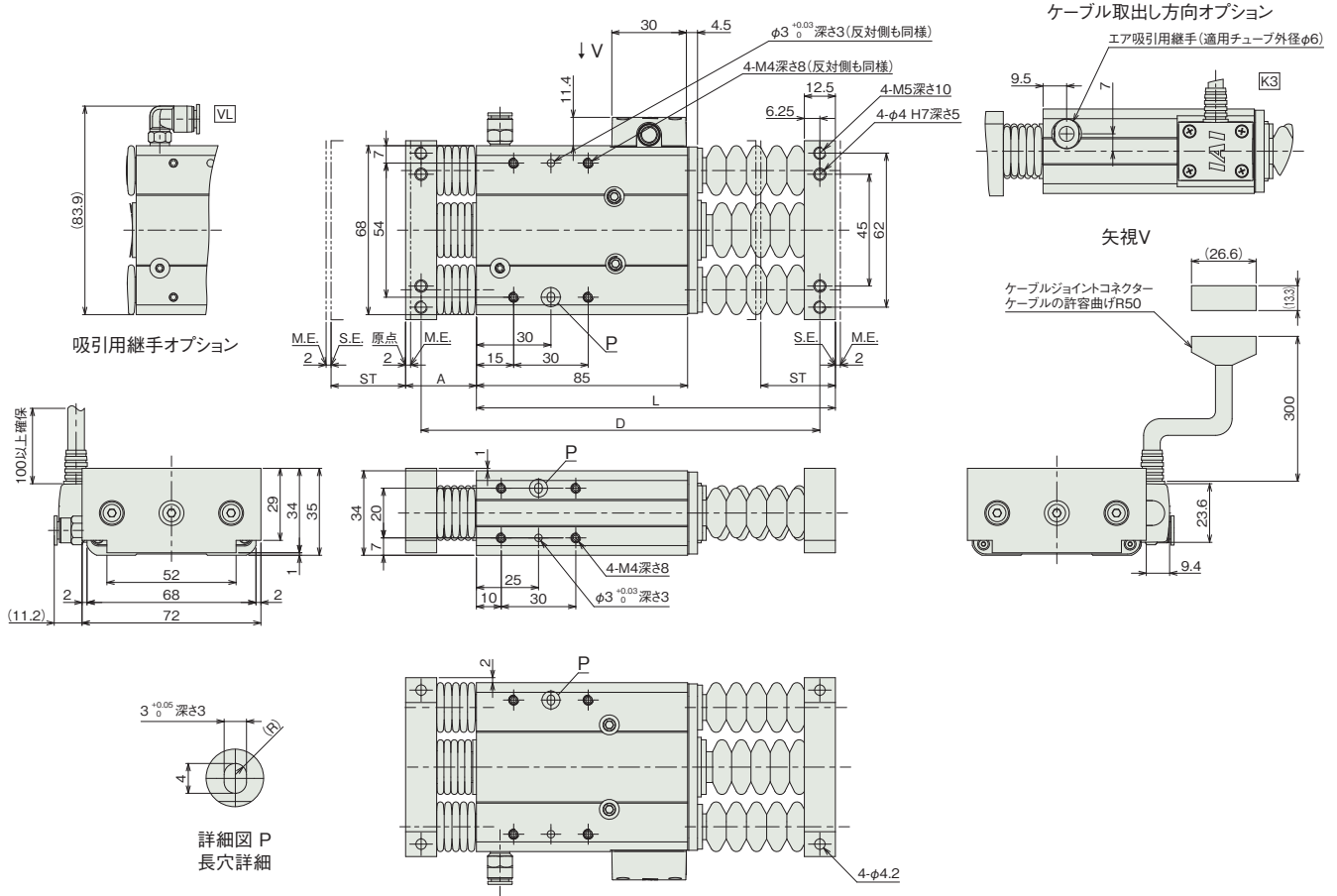
寸法図

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



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	144.5	175.5
A	28.5	34.5
D	160.5	197.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量 (kg)	0.86	0.88

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

**RCA2  
CR**

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# クリーン仕様

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# ロッド RCS2

サーボモーター 200V			
RCS2CR	細小型ロッド	RCS2CR-RN5NB	7-291
		RCS2CR-RP5NB	7-293
		RCS2CR-GS5NB	7-295
		RCS2CR-GD5NB	7-299
		RCS2CR-SD5NB	7-303



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

**RCS2  
CR**

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCS2CR-RN5NB

クリーン
細小型
モーターストレート
本体幅 50mm
200V ACサーボモーター
60W

## ■型式項目

**RCS2CR - RN5NB - I - 60**

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
						T2 SCON SSEL XSEL-P/Q	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
						T4 RCOM RSEL		



(注) CEはオプションになります。



**選定上の注意**

- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-274 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

### ■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
CE対応仕様	CE	7-409	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

### ■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### ■メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20
		最高速度 (mm/s)	380 250 125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330 250 125
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
推力	定格推力 (N)	89 178 356	
	クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	1 1 1
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50	
	最大ストローク (mm)	75 75 75	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
フレーム	材質: アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

### ■ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

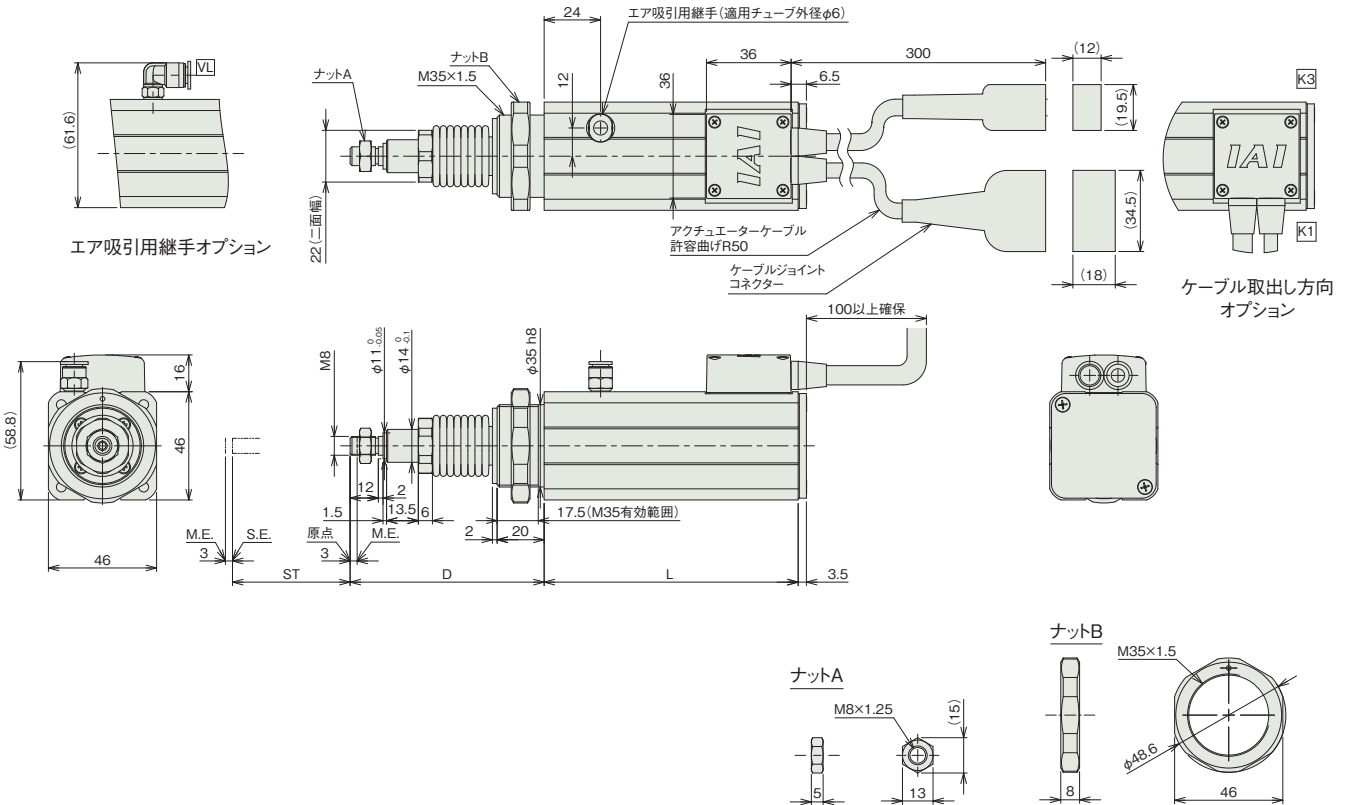
寸法図

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



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133
D	82.5	88.5

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.06	1.18

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式一覽表

RCP6CR/  
RCP6SCR  
RCP4  
CR  
RCA  
CR  
RCS4  
CR  
RCS3  
CR  
ISDBCR/  
ISPDACR  
SSPDA  
CR  
ISDACR/  
ISPDACR  
RCA2  
CR  
RCS2  
CR  
RCP2  
CR  
DDA  
CR  
IXP  
IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

# RCS2CR-RP5NB

クリーン 細小型 モーターストレート 本体幅 50mm 200V ACサーボモーター 60W

## 型式項目

**RCS2CR - RP5NB - I - 60**

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し 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



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-274 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

## 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
CE対応仕様	CE	7-409	-
コネクターケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

## メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20
		最高速度 (mm/s)	380 250 125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330 250 125
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
推力	定格推力 (N)	89 178 356	
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kpa)	1 1 1	
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50	
	最大ストローク (mm)	75 75 75	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
フレーム	材質: アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100 (0.1μm, Fed.Std.209D)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

## ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード	10 280<230>	380<330>
	5 250<230>	250
	2.5	125

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

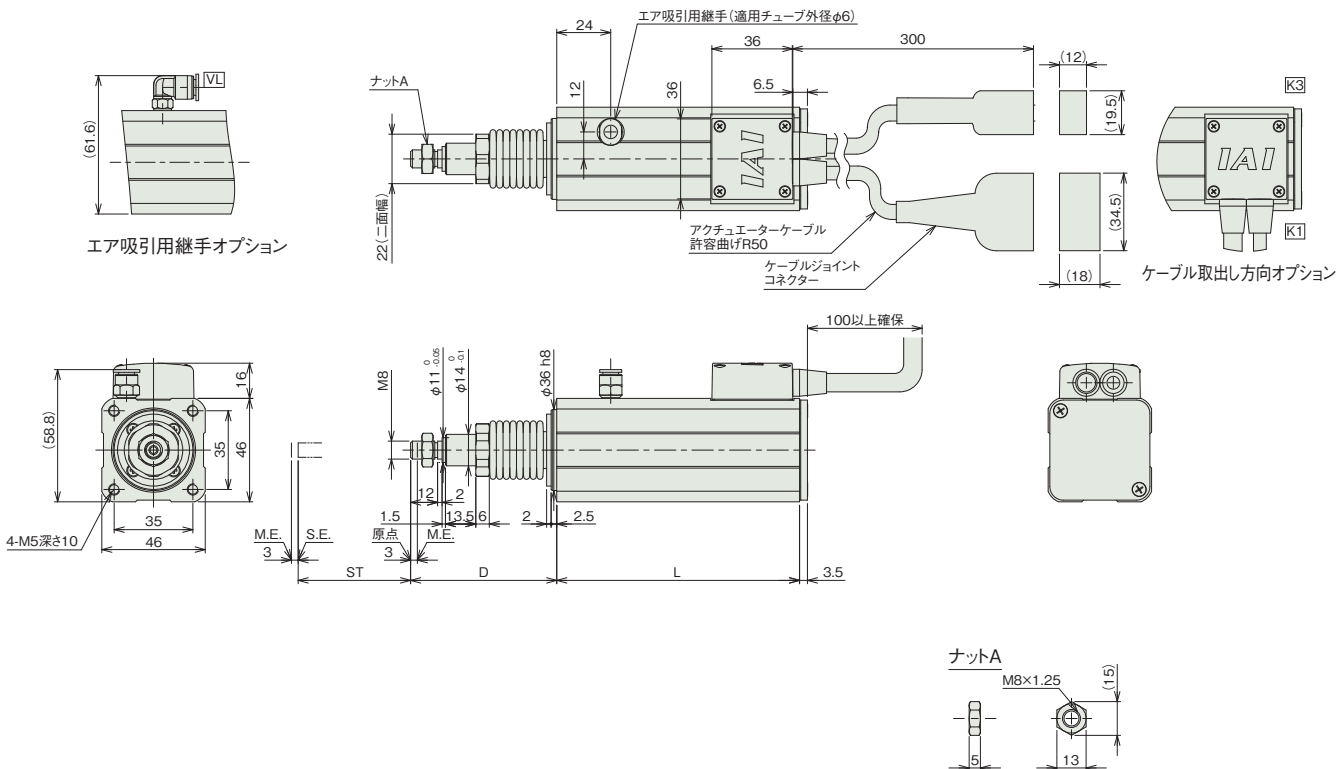
寸法図

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

2次元 CAD  
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 一面幅の面の向きは製品により異なります。  
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。  
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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



選定

注意事項

非搭載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133
D	65	71

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	0.91	1.08

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDSCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDSCR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR**
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA



# RCS2CR-GS5NB

クリーン 細小型 シングルガイド付 モーターストレート 本体幅 50mm 200V ACサーボモーター 60W

## ■型式項目

RCS2CR - GS5NB - I - 60

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し 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。



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」[ラジアル荷重と先端たわみ量]をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

## ■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

## ■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
CE対応仕様	CE	7-409	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

## ■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

## ■メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20
		最高速度 (mm/s)	380 250 125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330 250 125
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
	最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2	
推力	定格推力 (N)	89 178 356	
	クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	1 1 1
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50	
	最大ストローク (mm)	75 75 75	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
フレーム	材質: アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
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 <sup>2</sup>
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
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

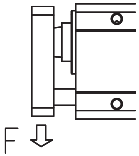
## ■ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード 10	280<230>	380<330>
リード 5	250<230>	250
リード 2.5	125	

(単位はmm/s)

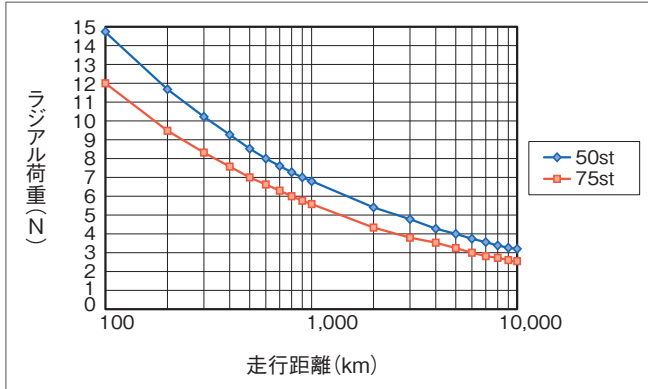
(注) < >内は垂直使用の場合です。

走行寿命、先端たわみ量

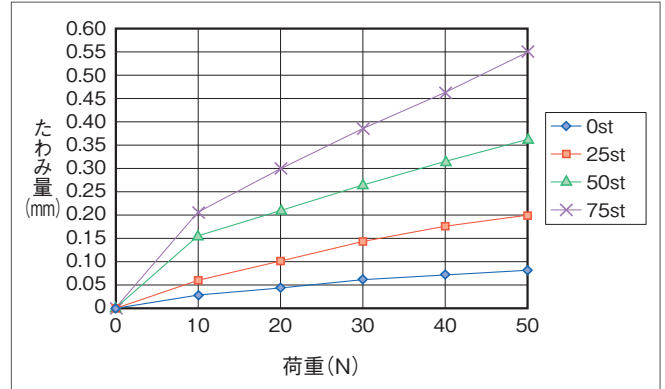


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

**RCS2  
CR**

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

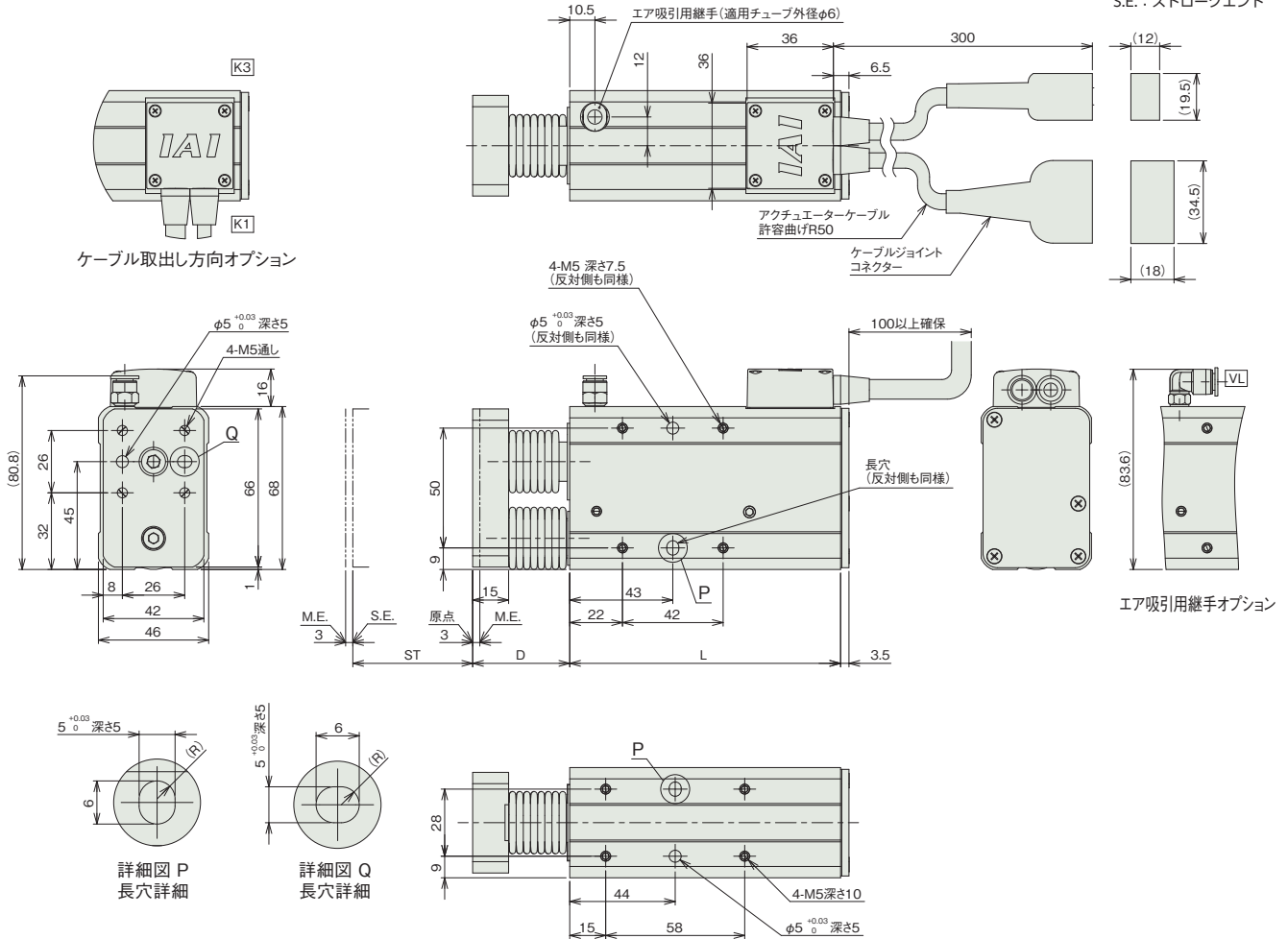
## 寸法図

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) 原点復帰を行う場合はロッドが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) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

### ■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク	
	50	75
	1.38	1.48

### ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

**RCS2  
CR**

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCS2CR-GD5NB

クリーン

細小型

ダブルガイド付

モーターストレート

本体幅 50mm

200V ACサーボモーター

60W

■型式項目

RCS2CR		GD5NB		I		60											
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション									
		I インクリメンタル	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									



- 選定上の注意**
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
  - 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
  - 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
  - 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

■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
CE対応仕様	CE	7-409	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-412	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20
		最高速度 (mm/s)	380 250 125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330 250 125
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
	最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2	
推力	定格推力 (N)	89 178 356	
	クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	1 1 1
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50	
	最大ストローク (mm)	75 75 75	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

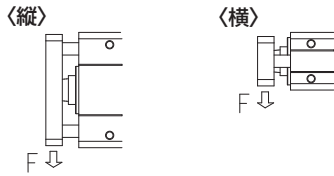
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■ストロークと最高速度

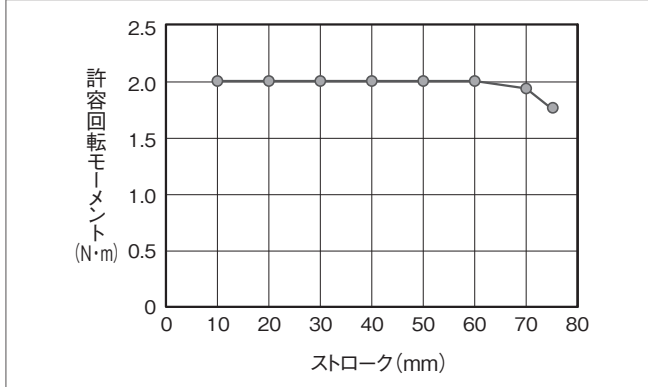
リード	ストローク	
	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(注) < >内は垂直使用の場合です。 (単位は mm/s)

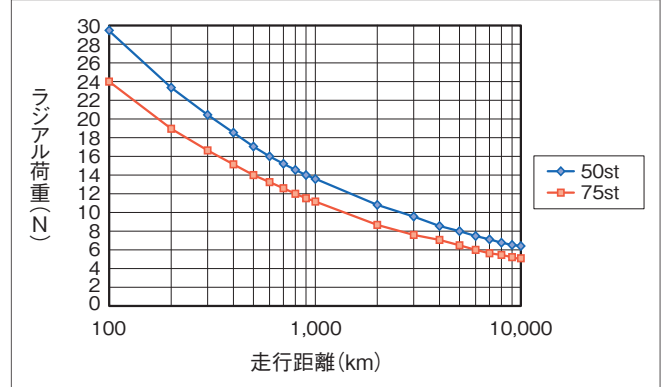
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



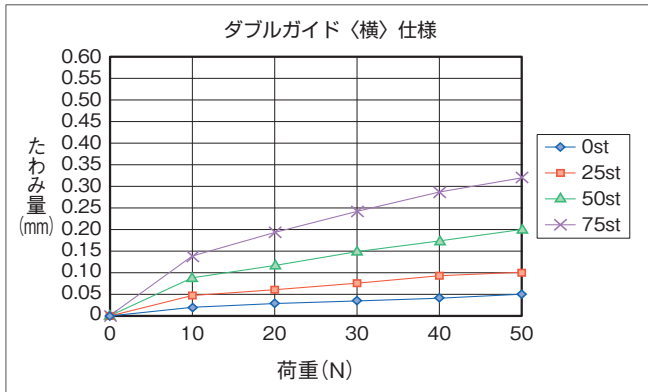
■ロッド先端静的許容トルク



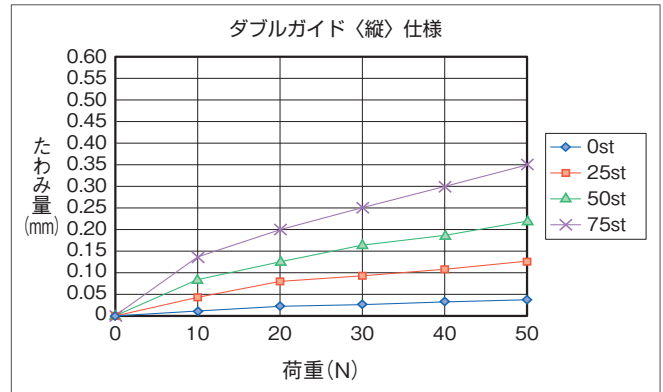
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

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

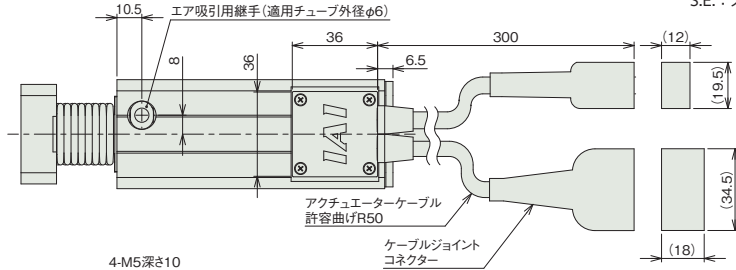
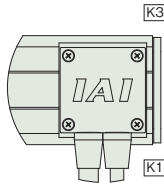


注意事項

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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

ケーブル取り出し方向オプション



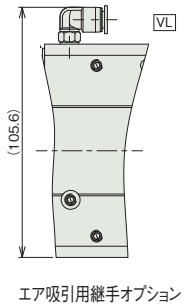
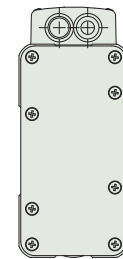
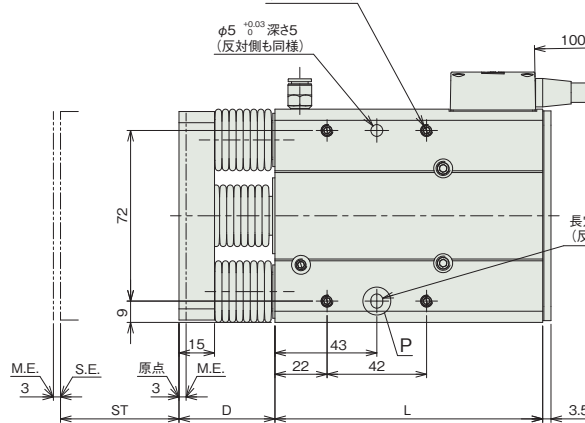
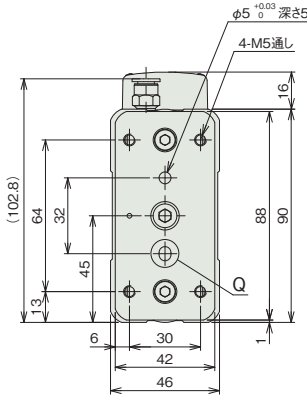
非掲載機種

クリーン

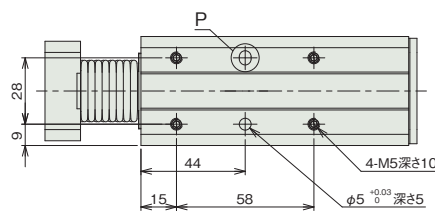
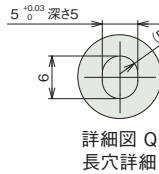
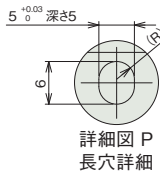
防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表



エア吸引用継手オプション



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.80	2.06

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDSCR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	●	36000	-	8-103
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	●	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	●	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

**RCS2  
CR**

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

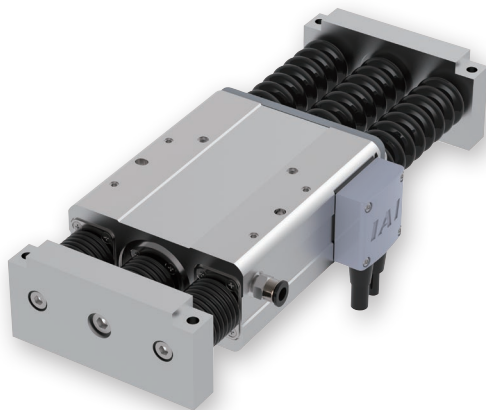
# RCS2CR-SD5NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 90mm 200V ACサーボモーター 60W

## ■型式項目

RCS2CR - SD5NB - I - 60

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し 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。



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は、「ロッド先端静的許容トルク」[先端許容荷重と走行寿命の関係]「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

### 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
CE対応仕様	CE	7-409	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-412	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
	可搬質量	5	10	20
水平	最高速度 (mm/s)	380	250	125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	1.5	3
	最高速度 (mm/s)	330	250	125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	89	178	356
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	1	1	1
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	75	75	75
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25

(注1) 本体固定の場合の数値です。

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
フレーム	材質: アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
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 <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

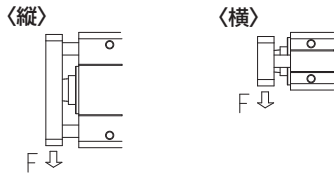
### ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

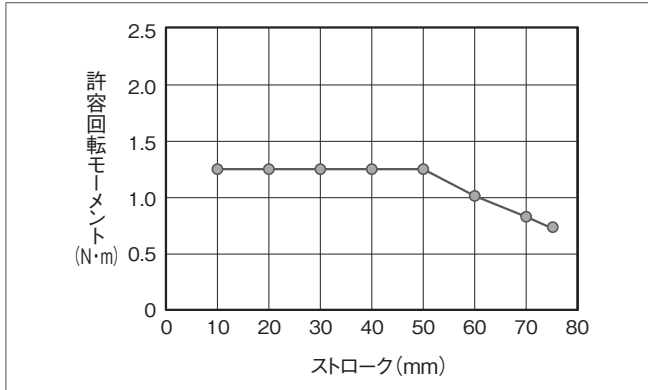
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

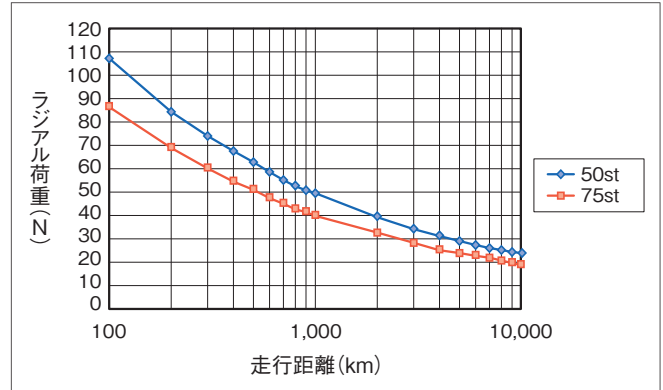
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



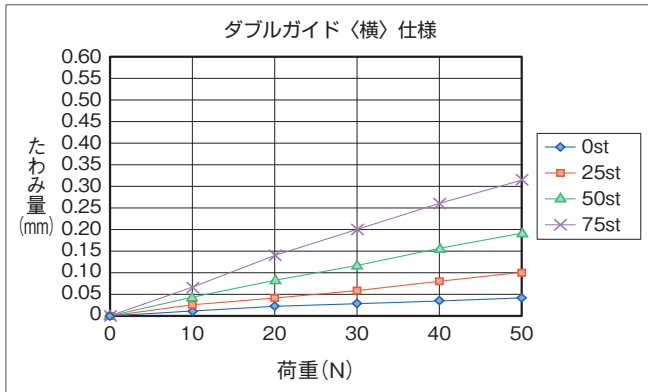
■ロッド先端静的許容トルク



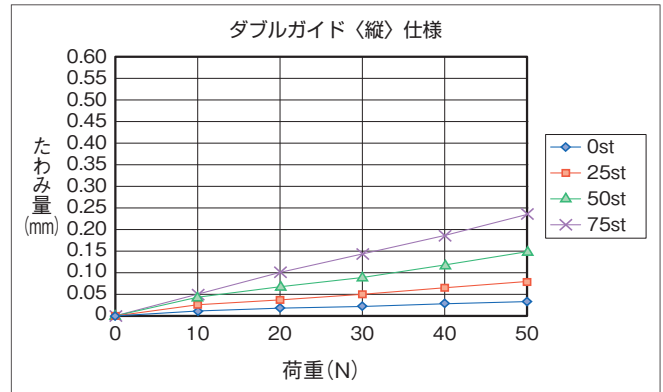
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR**
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

## 寸法図

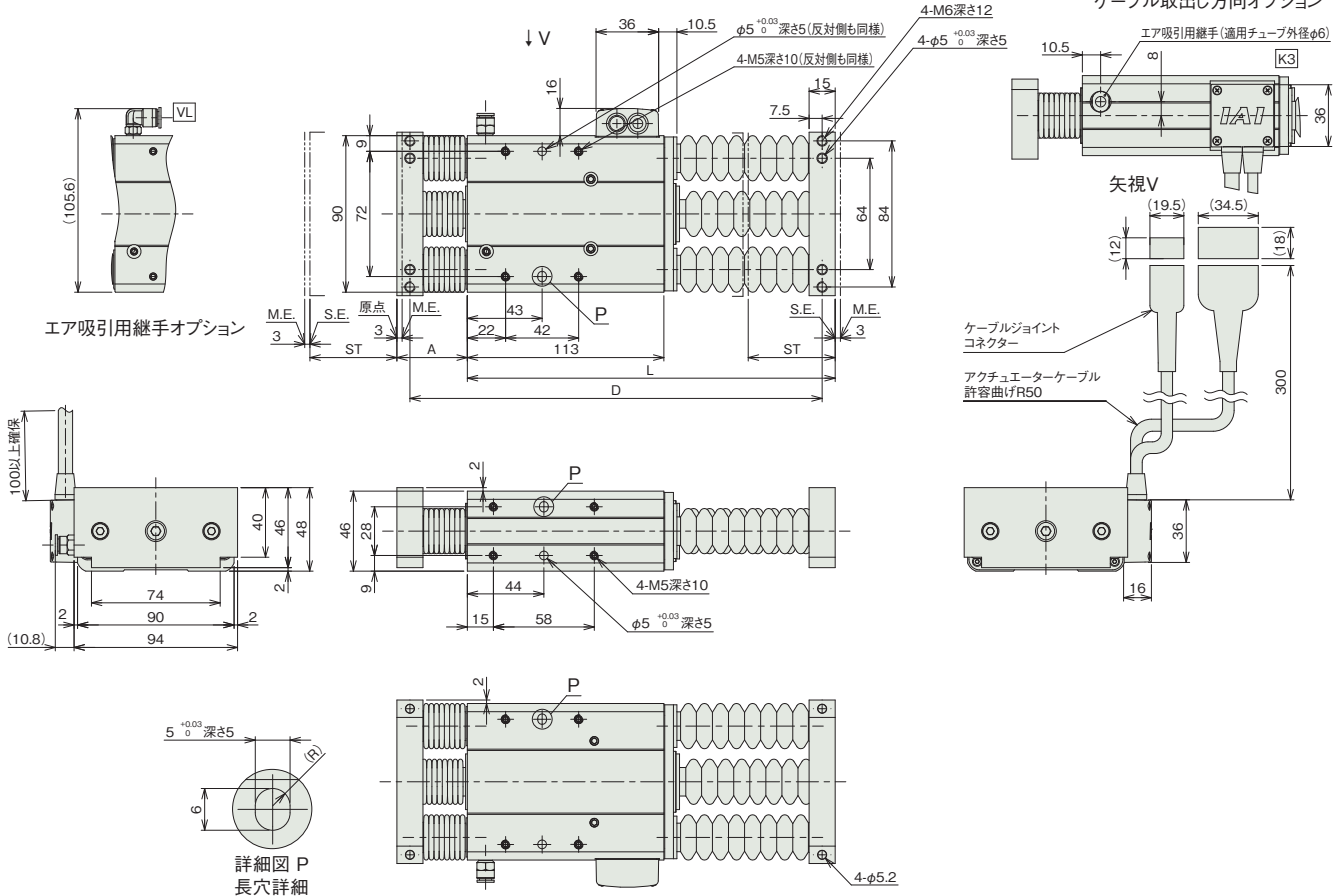
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

**2次元**  
CAD

**3次元**  
CAD

(注) 原点復帰の時はロッドがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	211.5	242.5
A	40.5	46.5
D	237	274

### ■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量 (kg)	プレーキ無し	2.17	2.23

### ■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	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	-	-	●	-	-	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103		
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
SSEL-CS		2	-	●	-	●	-	-	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-279		
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-319		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

**RCS2  
CR**

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# グリッパ RCP2

パルスモーター			
RCP2CR	2 ツ爪スライド	RCP2CR-GRSS	7-309
		RCP2CR-GRS	7-315
		RCP2CR-GRM	7-319
	2 ツ爪レバー	RCP2CR-GRLS	7-313
		RCP2CR-GR3SS	7-323
	3 ツ爪スライド	RCP2CR-GR3SM	7-327



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

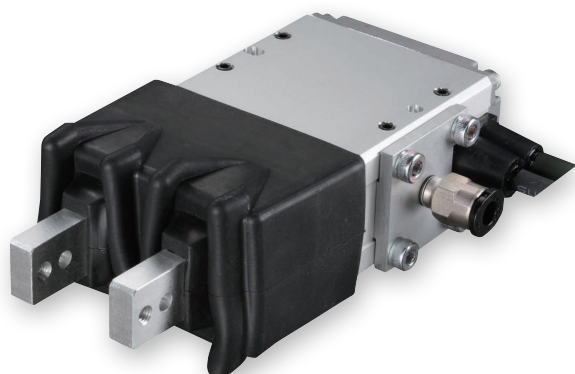
# RCP2CR-GRSS

クリーン スライド 2ツ爪 本体幅 40mm 24V パルスモーター

■ 型式項目

RCP2CR - GRSS - I - 20P - 30 - 8 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	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	ケーブル長	オプション
						P3 PCON P5 MSEL 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



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
原点逆仕様	NM	7-412	-
フランジブラケット	FB	7-410	-
シャフトブラケット	SB	7-413	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- [メインスペック] の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7-49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「I1」になります。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

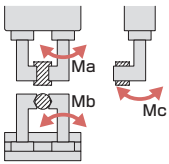
IXA

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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
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

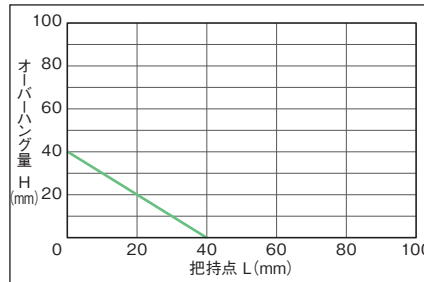
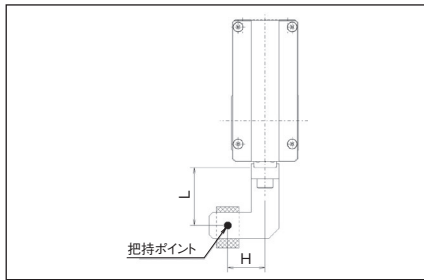
項目		内容
駆動方式		ウォームギア+はすばギア+はすばラック
繰返し位置決め精度		±0.01mm
原点復帰精度		-
バックラッシュ		片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション		片側0.05mm以下
リニアガイド		有限ガイド
静的許容モーメント	Ma	0.5N・m
	Mb	0.5N・m
	Mc	1.5N・m
動的許容モーメント		-
		-
		-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)		-
クリーン度		クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級		-
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>
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

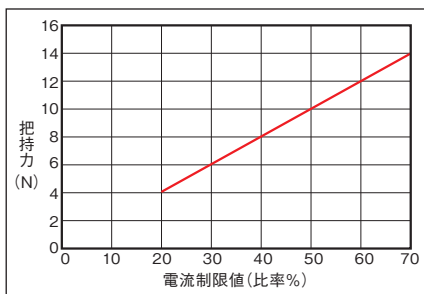
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

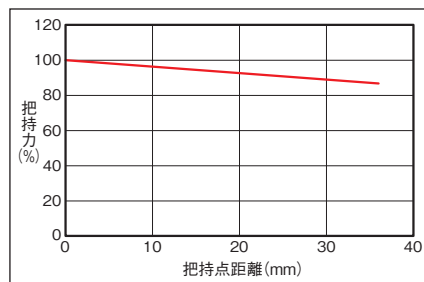
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

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



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。

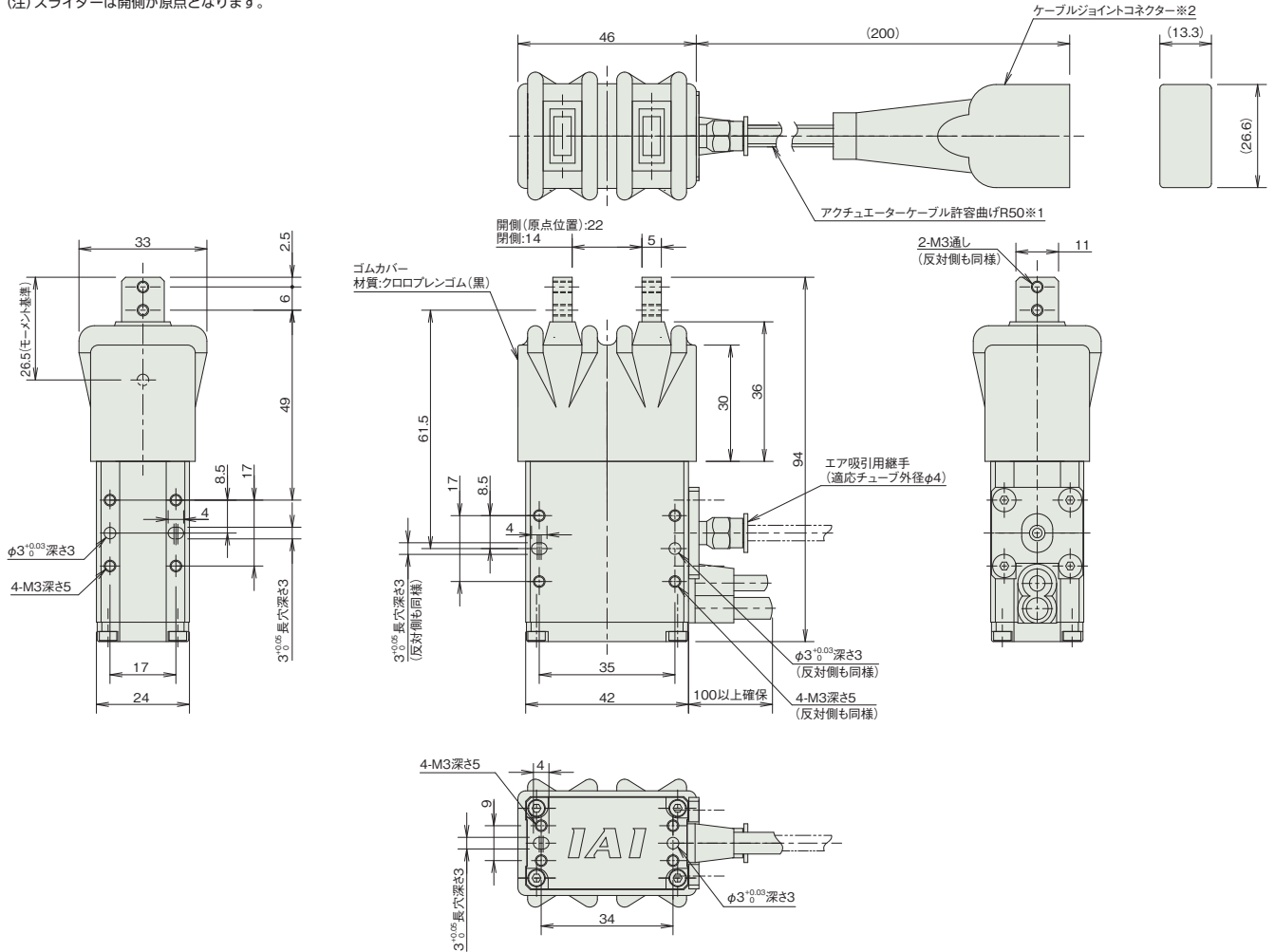
非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表



### 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 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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

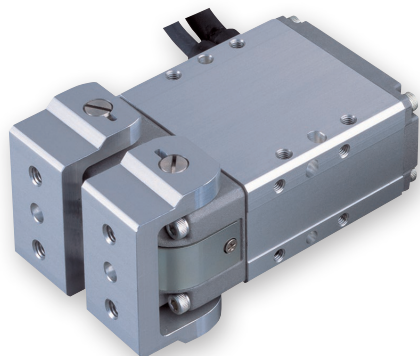
# RCP2CR-GRLS

クリーン レバー 2ツ爪 本体幅 40mm 24Vパルスモーター

■ 型式項目

RCP2CR - GRLS - I - 20P - 30 - 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 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 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□□ 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**

- [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7-51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「II」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	7-412	-
フランジブラケット	FB	7-410	-
シャフトブラケット	SB	7-413	-

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。

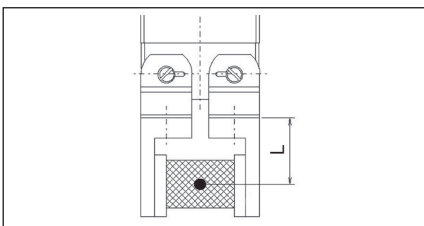
メインスペック

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
アプローチ動作	最高速度 (度/s) (片側)	600
	最低速度 (度/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
クリーンルーム仕様	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
	パキューム量 (NL/min)	10
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

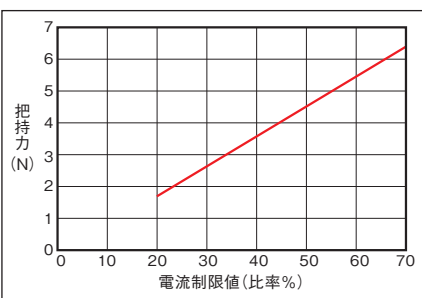
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側1度以下 (ただしスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1度以下
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
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



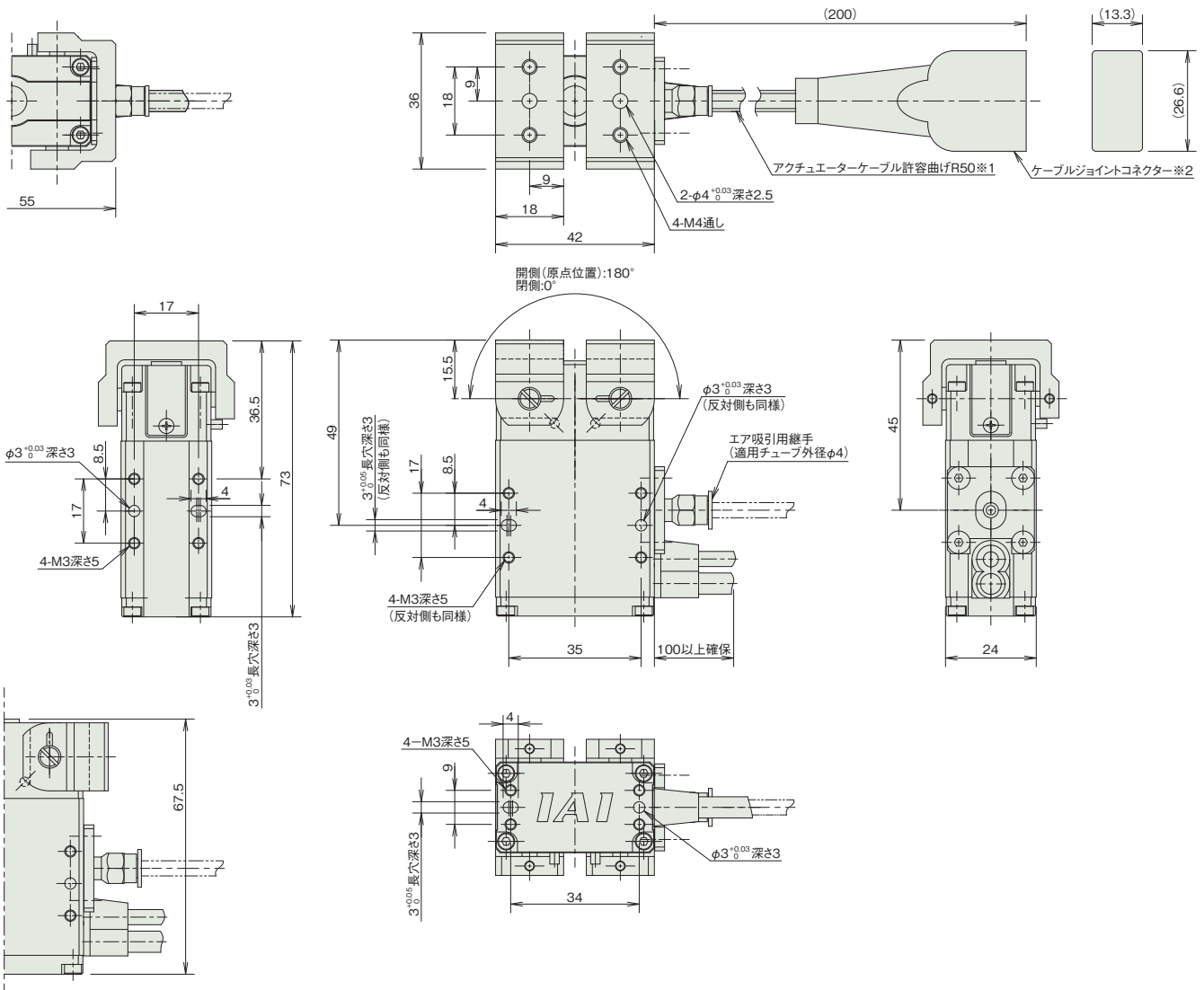
(注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。  
 実効把持力 (GRLS) =  $F \times 15.5 / (L + 15.5)$   
 (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。  
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。  
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

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・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) スライダ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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCP2CR-GRS

クリーン
スライド
2ツ爪
本体幅 70 mm
24v パルス モーター

## ■型式項目

**RCP2CR - GRS - I - 20P - 1 - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20mmサイズ	減速比 1 減速比 1/1	開閉ストローク 10 10mm (片側5mm)	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
------	-----	---------------------------	-------------------------------------	------------------------	----------------------------------	---	---	---------------------------



エア吸引用継手



### 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	7-410	-
シャフトブラケット	SB	7-413	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) 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。※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は 7-49 ページをご参照ください。
- 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 7-49 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。

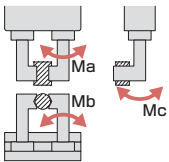


メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	ボールねじリード (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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
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

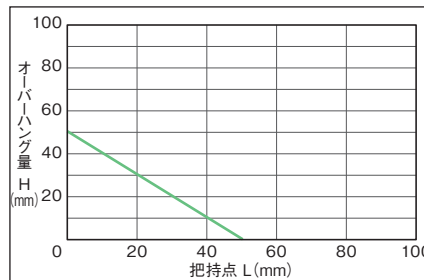
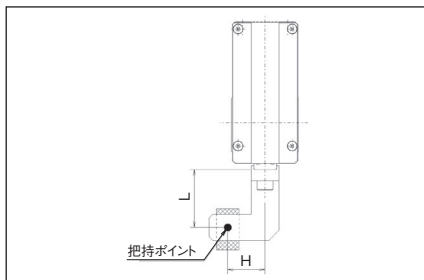
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 6.3N・m
	Mb : 6.3N・m
	Mc : 7.0N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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

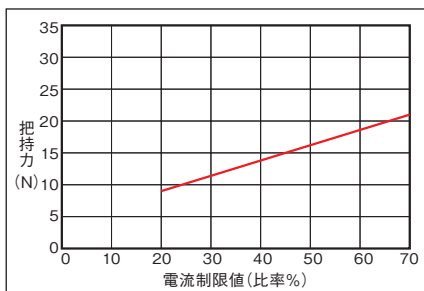
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

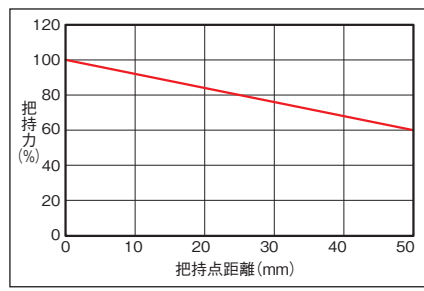
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDRCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

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



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。

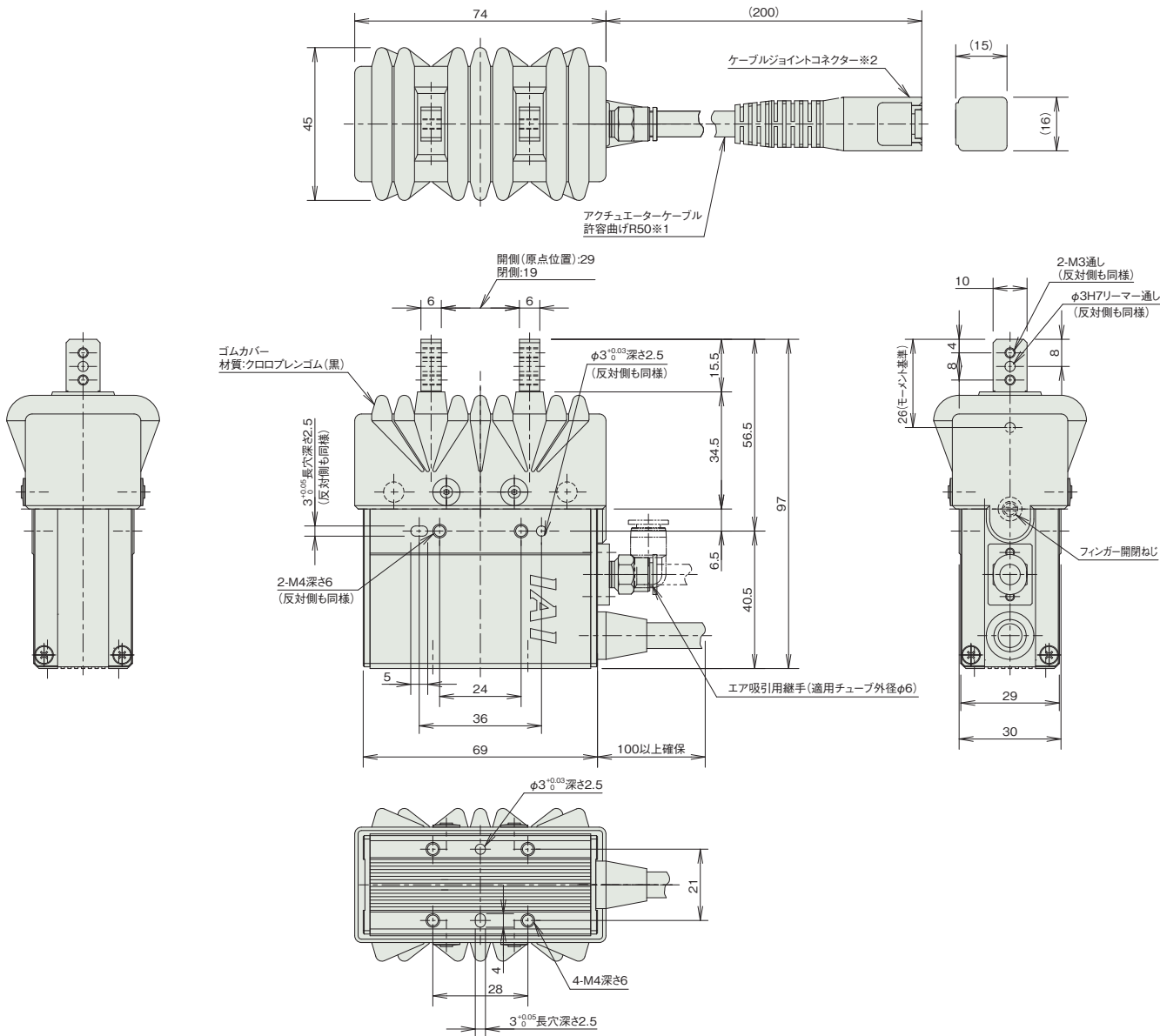
非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表



■質量

項目	内容
質量	0.42kg

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 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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

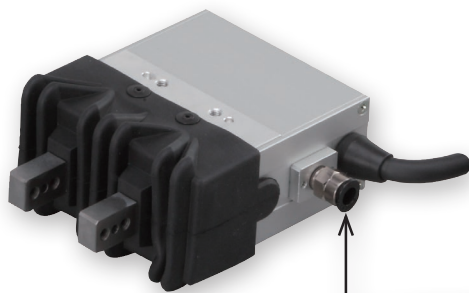
# RCP2CR-GRM

クリーン
スライド
2ツ爪
本体幅 80 mm
24v パルス モーター

■ 型式項目

**RCP2CR - GRM - I - 28P - 1 - 14**

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 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比 1 減速比 1/1	開閉ストローク 14 14mm (片側7mm)	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
------	-----	-------------------------	---------------------------------	---------------------	-------------------------------	---	---	---------------------------



エア吸引用継手



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	7-410	-
シャフトブラケット	SB	7-413	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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



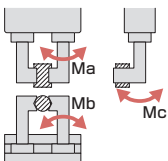
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は 7-49 ページをご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-49 ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	ボールねじリード (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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
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

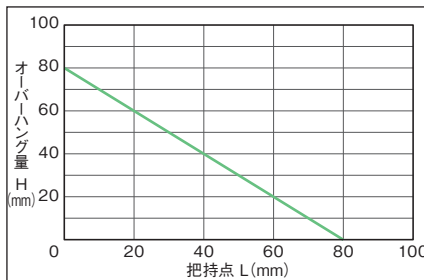
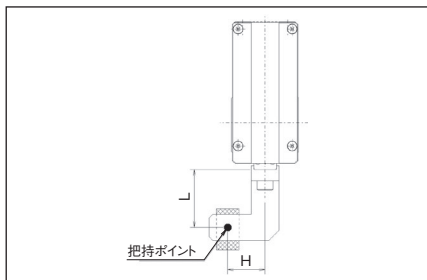
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 6.3N・m
	Mb : 6.3N・m
	Mc : 8.3N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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

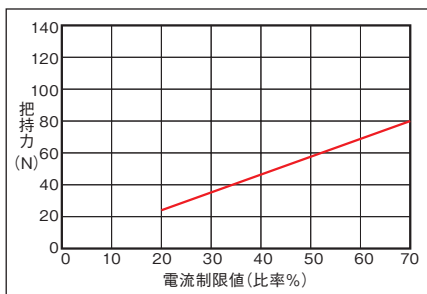
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

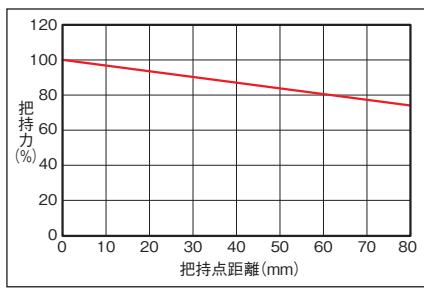
把持力

■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。

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDSCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

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。

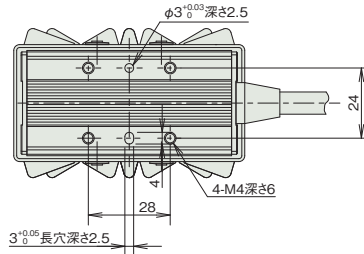
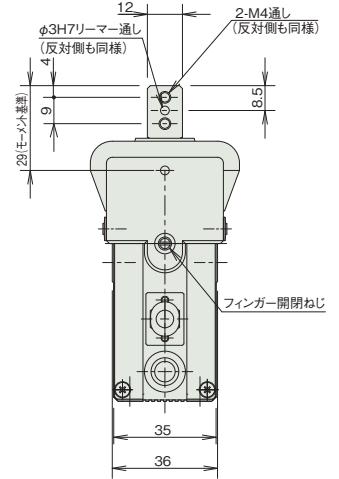
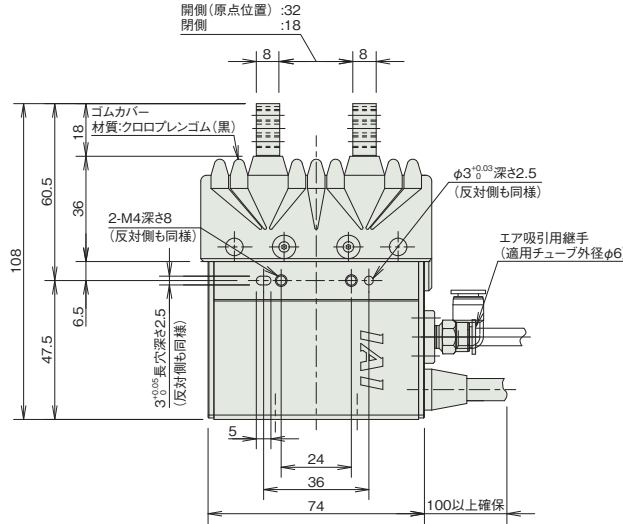
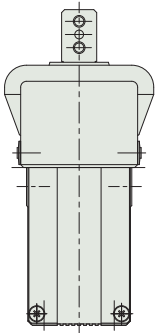
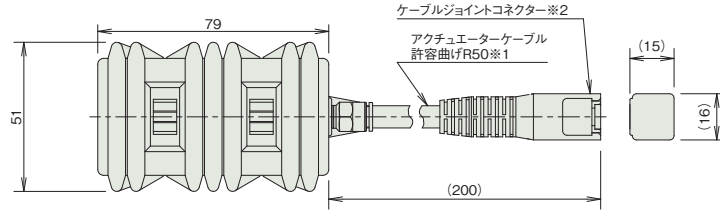
非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション / 資料

ケーブル型式  
一覧表



質量

項目	内容
質量	0.62kg

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	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

# RCP2CR-GR3SS

クリーン スライド 3ツ爪 本体幅 60mm 24v パルスモーター

## ■型式項目

RCP2CR - GR3SS - I - 28P - 30 - 10 - [ ] - [ ] - [ ]

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 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比 30 減速比 1/30	開閉ストローク 10 10mm (片側5mm)	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
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	7-410	-
シャフトブラケット	SB	7-413	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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



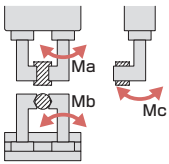
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離0 (※)、オーバーハング距離0 の場合の、全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。  
※把持ポイント距離0は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は7-49ページをご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は7-49ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「II」になります。

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)	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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
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

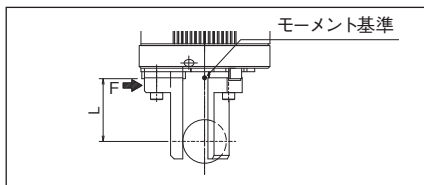
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 3.8N・m
	Mb : 3.8N・m
	Mc : 3.0N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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

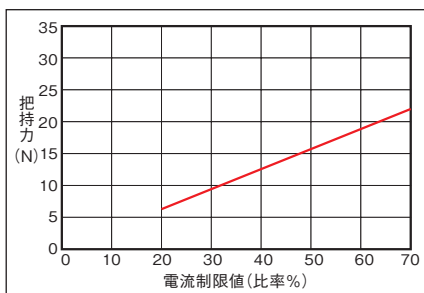
把持点距離 (L) は50mm以下でご使用ください。



(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。

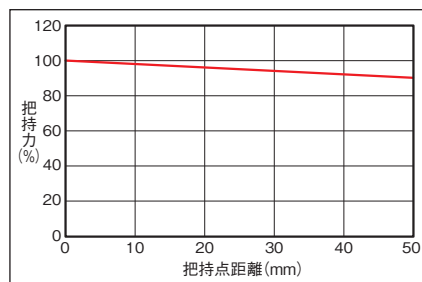
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

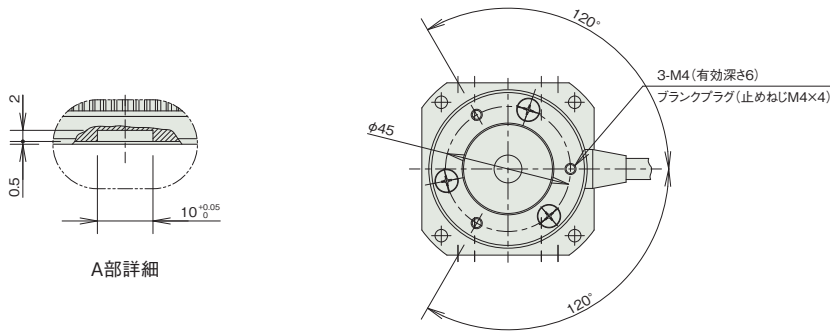
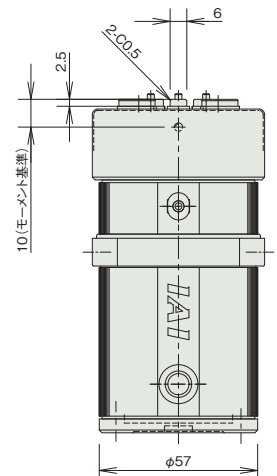
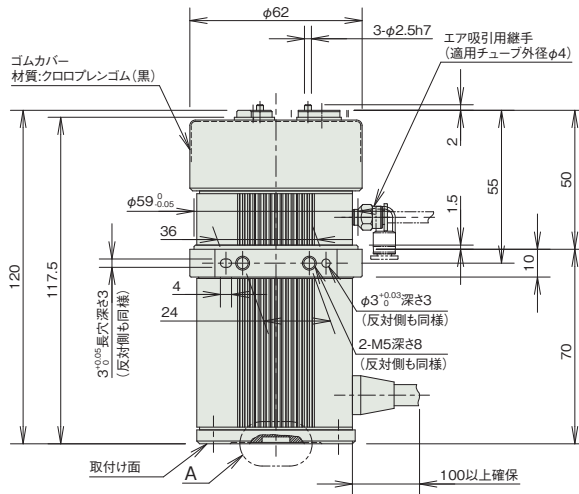
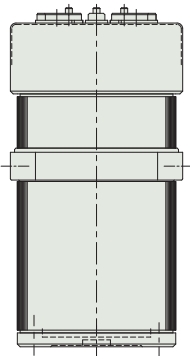
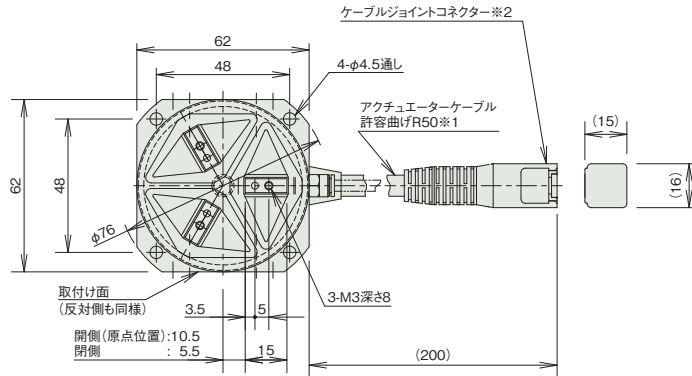
RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

※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) スライダは開側が原点となります。



A部詳細

■質量

項目	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	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジションデータなし)	-	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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# RCP2CR-GR3SM

クリーン スライド 3ツ爪 本体幅 80mm 24v パルスモーター

■ 型式項目

RCP2CR - GR3SM - I - 42P - 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 42P パルスモーター 42□サイズ	減速比 30 減速比 1/30	開閉ストローク 14 14mm (片側7mm)	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
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	7-410	-
シャフトブラケット	SB	7-413	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-415	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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



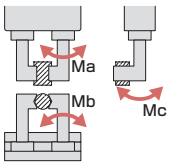
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離0 (※)、オーバーハング距離0 の場合の、全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。  
※把持ポイント距離0は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は7-49ページをご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は7-49ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

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)	3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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
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

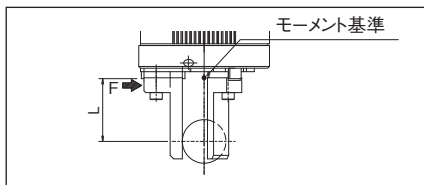
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 6.3N・m
	Mb : 6.3N・m
	Mc : 5.7N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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

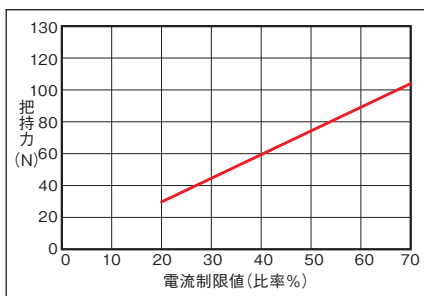
把持点距離 (L) は80mm以下でご使用ください。



(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き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。

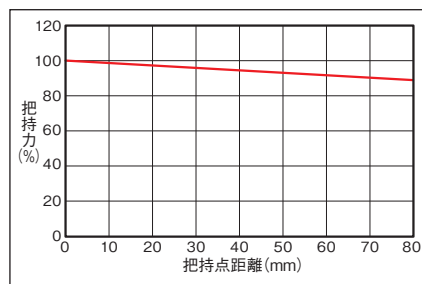
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

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



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。

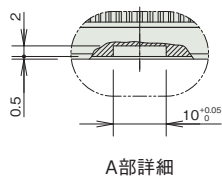
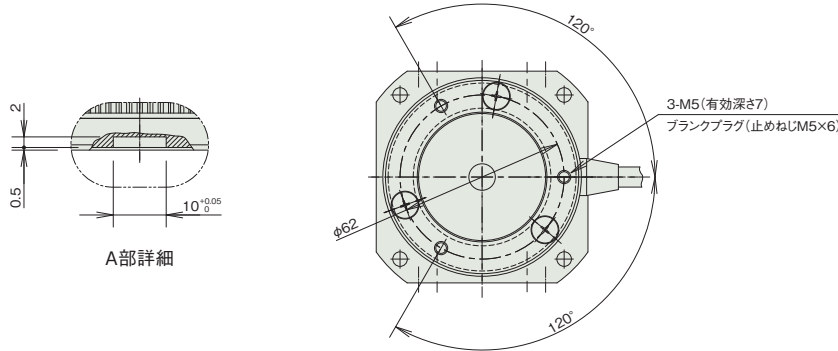
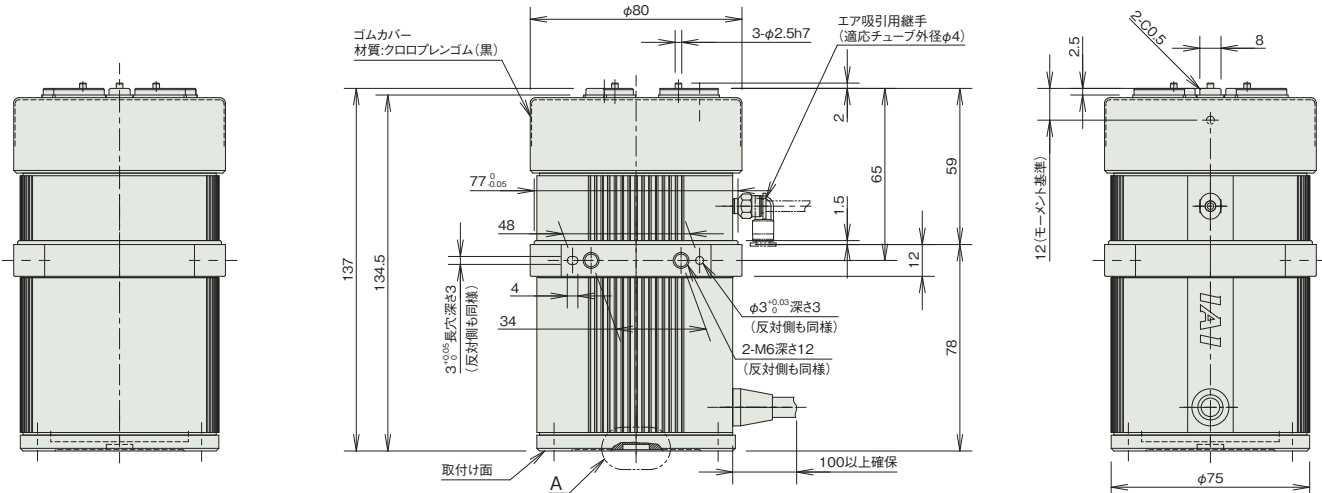
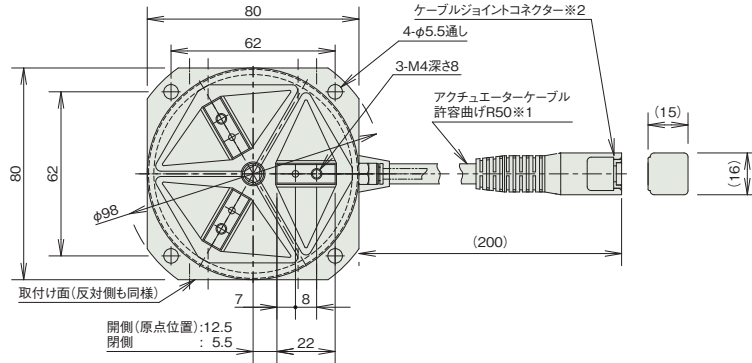
非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表



## 質量

項目	内容
質量	1.3kg

## 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															
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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# クリーン仕様

選定

注意事項

非掲載機種


クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# ロータリー RCP2 / DDA

パルスモーター				
RCP2CR	ロータリー	RCP2CR-RTBS/RTBSL	7-333	
		RCP2CR-RTB/RTBL	7-337	
		RCP2CR-RTBB/RTBBL	7-341	
		RCP2CR-RTCS/RTCSSL	7-345	
		RCP2CR-RTC/RTCL	7-349	
		RCP2CR-RTCB/RTCBL	7-354	
ダイレクトドライブモーター				
DDACR	ロータリー	DDACR-LT18C	7-357	
		DDACR-LH18C	7-361	

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# RCP2CR-RTBS

# RCP2CR-RTBSL

クリーン 本体幅 50mm 24V パルスモーター

### 型式項目

**RCP2CR** - [ ] - **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	II	20P   パルスモーター 20□サイズ	30 減速比 1/30 45 減速比 1/45	330 330度回転 (RTBS専用) 360 360度多回転 (RTBSL専用)	P3 PCON P5 MSEL 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



**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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「II」になります。

### 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	7-412	-
シャフトアダプター	SA	7-413	-
テーブルアダプター	TA	7-414	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

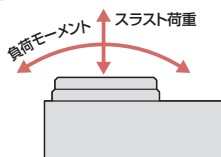
(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「R-B」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	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/s<sup>2</sup>

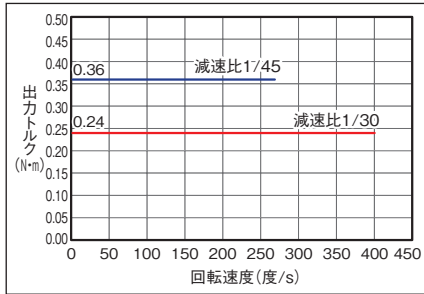
### ロータリータイプモーメント方向



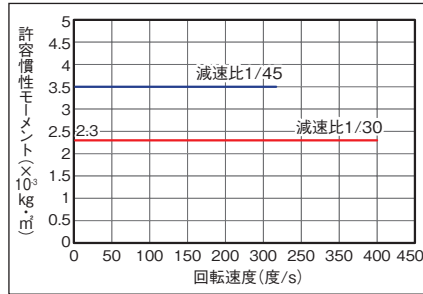
項目	内容
駆動方式	ハイポイドギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰方式	330度回転仕様
	360度多回転仕様
原点復帰精度	メカストップパー方式
	近接センサー方式
ロストモーション	±0.05度
許容スラスト荷重	±0.05度
許容負荷モーメント	30N
許容慣性モーメント	減速比 1/30
	減速比 1/45
クリーン度	0.0023kg・m <sup>2</sup>
使用周囲温度・湿度	0.0035kg・m <sup>2</sup>
保護等級	クラス10 (0.1µm, Fed.Std.209D)
耐振動・耐衝撃	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
海外対応規格	-
モーター種類	4.9m/s <sup>2</sup>
エンコーダー種類	CEマーク、RoHS指令
エンコーダーパルス数	パルスモーター
納期	インクリメンタル
	800 pulse/rev
	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

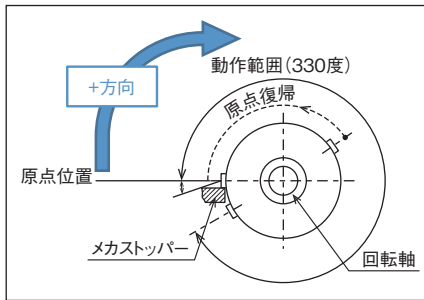


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



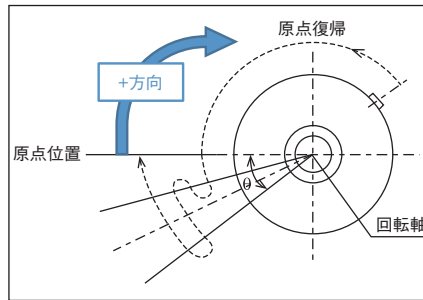
原点復帰方法と正回転方向

■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。

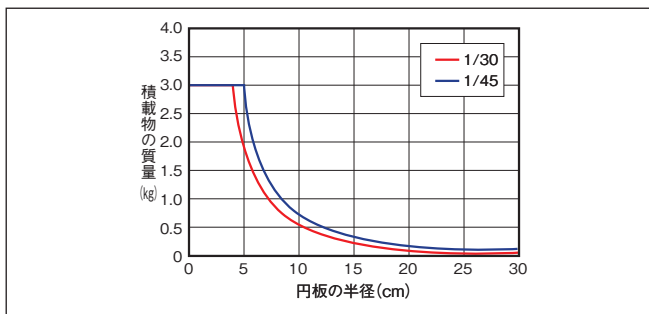
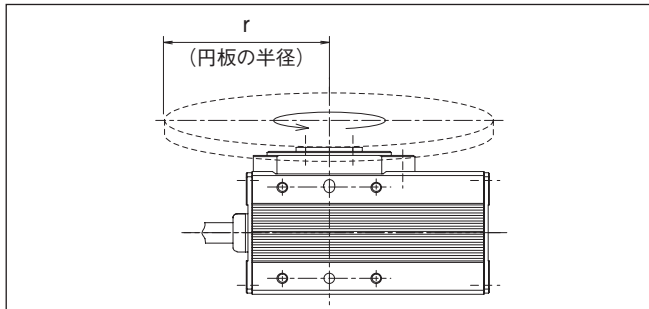
■360度多回転仕様



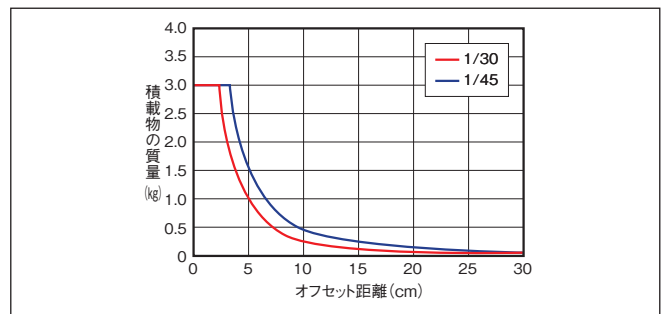
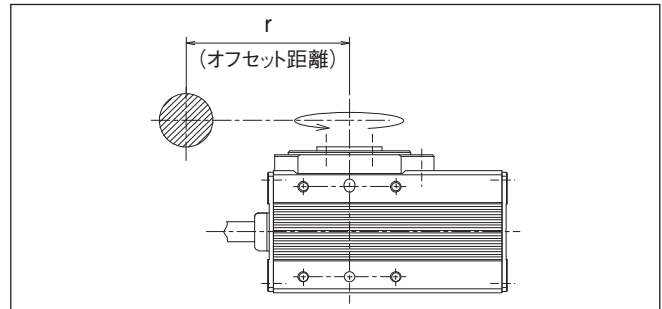
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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



- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDBCR
- SSPDA  
CR
- ISDAGR/  
ISPDAGR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

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 ケーブルジョイントコネクターにモーター・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出来ませんので、ご注意ください。

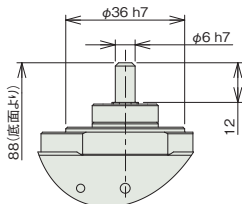
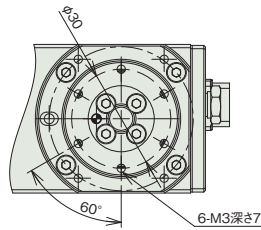
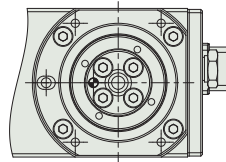
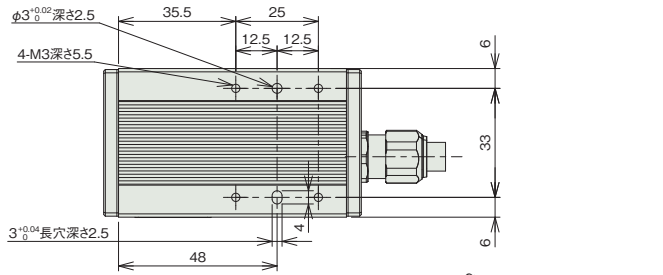
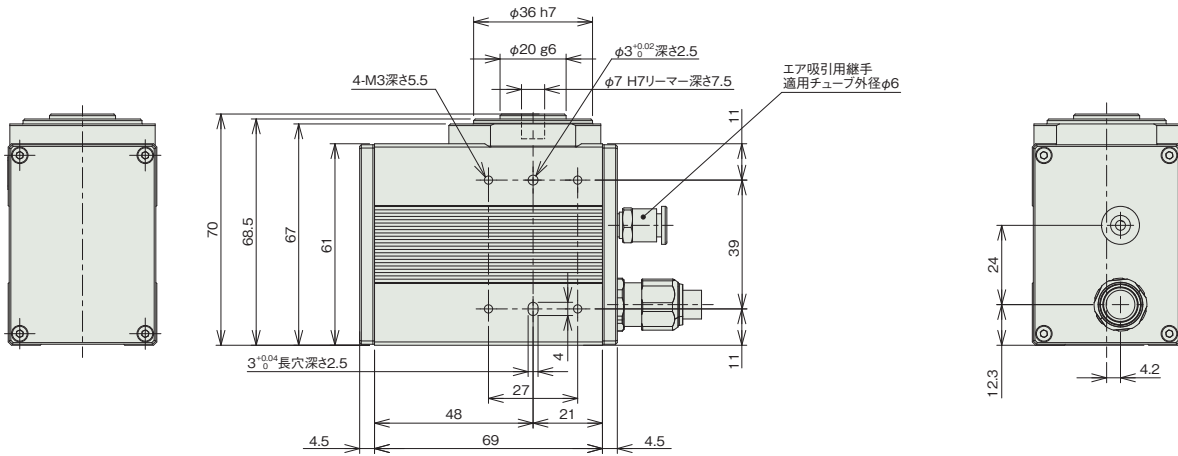
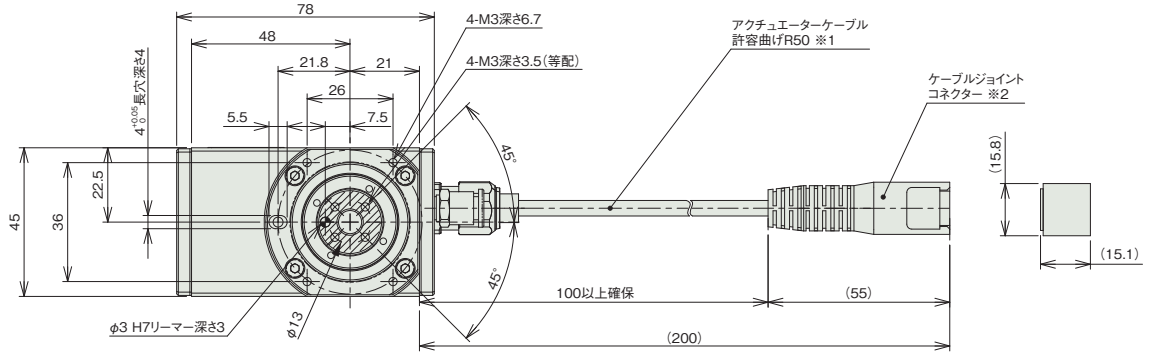
非掲載機種

クリーン

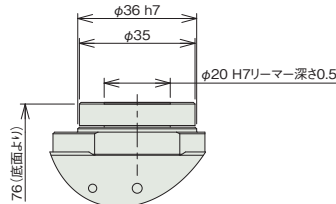
防塵防滴

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	0.6kg

- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPDSCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR**
- DDA CR
- IXP
- IXA

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に戻す為には、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。



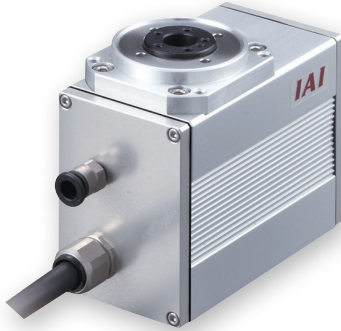
# RCP2CR-RTB

# RCP2CR-RTBL

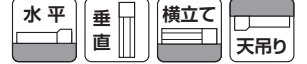
クリーン 本体幅 50mm 24V パルスモーター

### ■型式項目

RCP2CR		I	28P						
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	適応コントローラー	ケーブル長	オプション	
	RTB 330度回転仕様 RTBL 360度多回転仕様	I1 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 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	



- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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確認してください。
- 簡易アプで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I1」になります。



### 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	7-409	-
逆回転仕様	NM	7-412	-
シャフトアダプター	SA	7-413	-
テーブルアダプター	TA	7-414	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

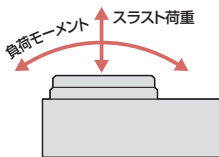
(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	15
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/s<sup>2</sup>

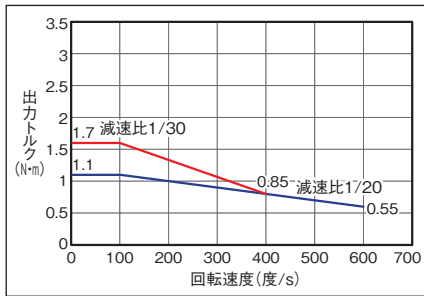
### ■ロータリータイプモーメント方向



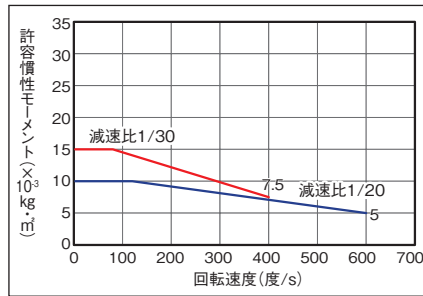
項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップバー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.05度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg・m <sup>2</sup>
	減速比 1/30	0.015kg・m <sup>2</sup>
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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

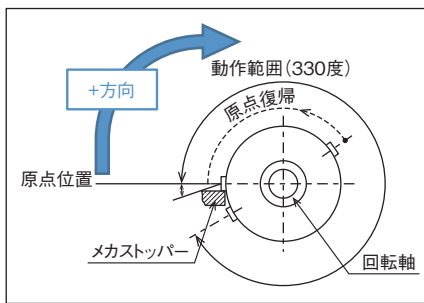


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



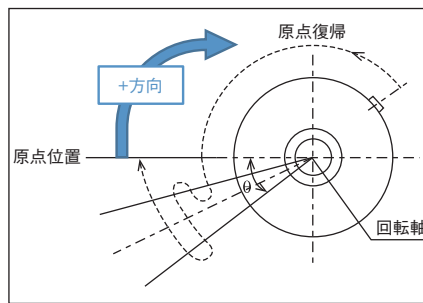
原点復帰方法と正回転方向

■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。

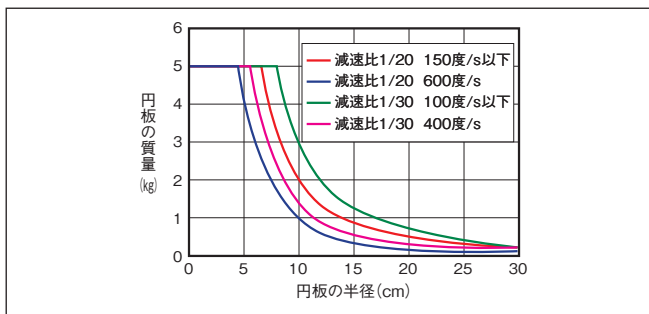
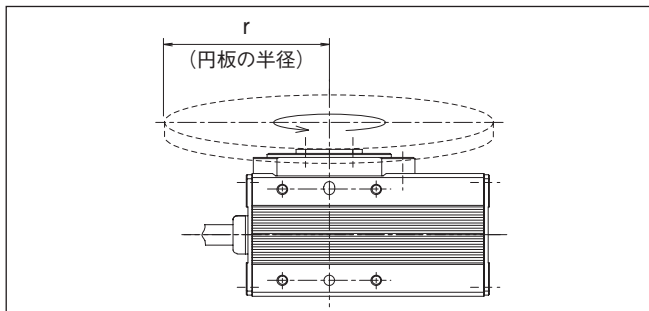
■360度多回転仕様



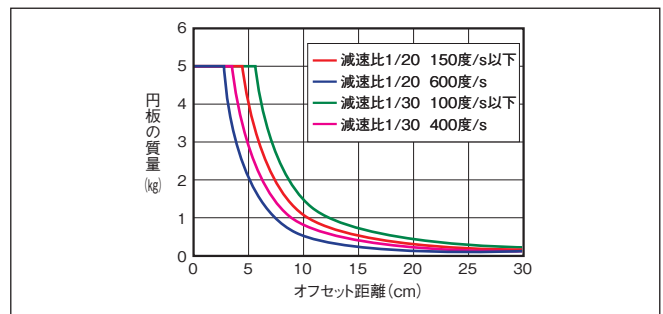
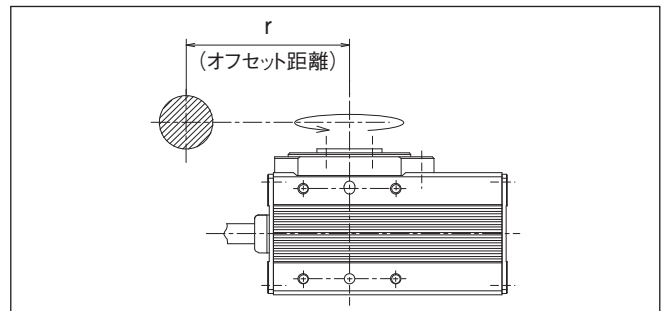
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出して $\theta$ の範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲 $\theta$ : 約30度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

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 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出来ませんので、ご注意ください。

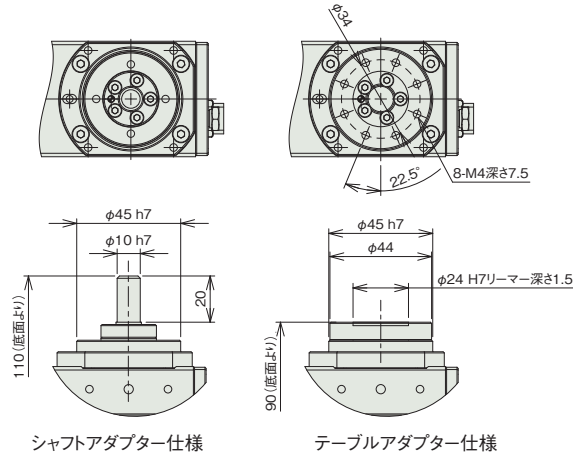
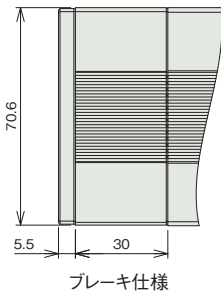
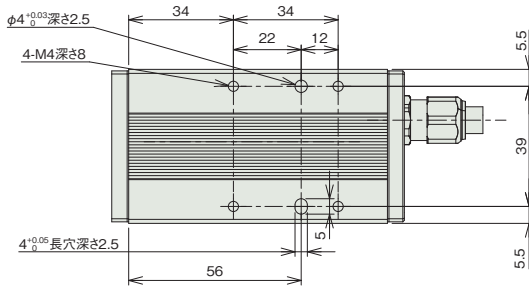
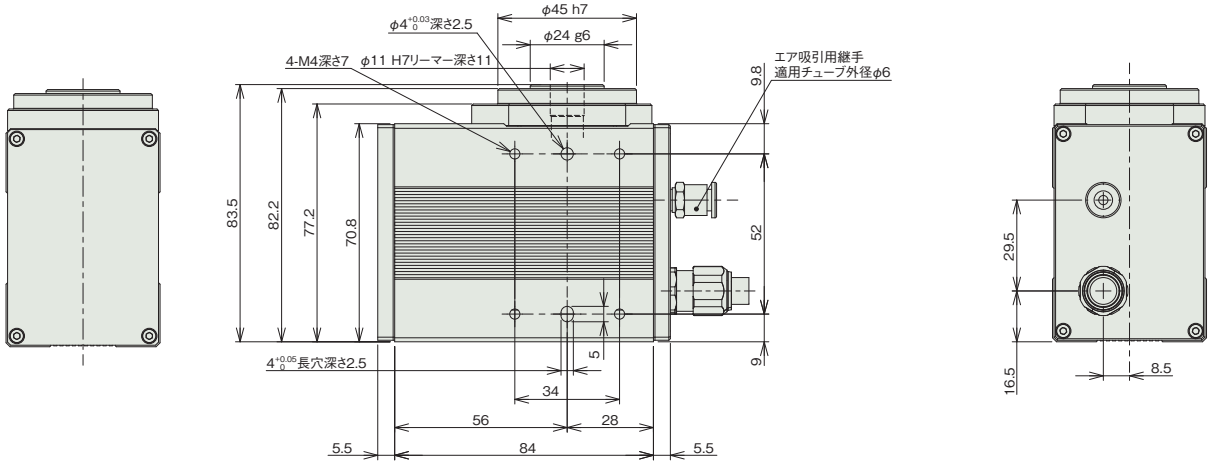
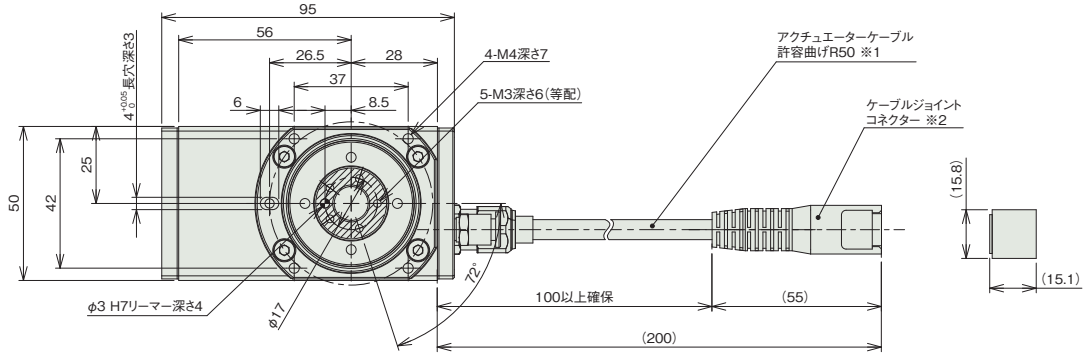
非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション / 資料

ケーブル型式  
一覧表



- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPDPCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR**
- DDA CR
- IXP
- IXA

### 質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.96kg
	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に戻す為には、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。

# RCP2CR-RTBB

# RCP2CR-RTBBL

クリーン 本体幅 80mm 24Vパルスモーター

### ■型式項目

RCP2CR		I	35P					
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
RTBB	330度回転仕様	II	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 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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確認してください。
- 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。

### 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	7-409	-
逆回転仕様	NM	7-412	-
シャフトアダプター	SA	7-413	-
テーブルアダプター	TA	7-414	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「R」=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	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	3.0	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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (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/s<sup>2</sup>

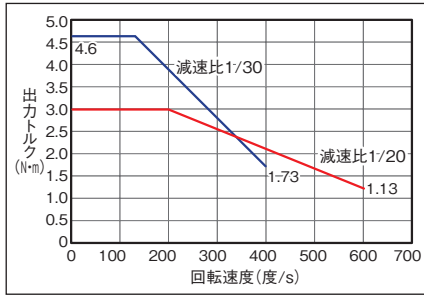
### ■ロータリータイプモーメント方向



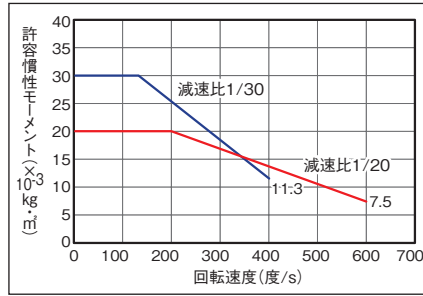
項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップバー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg・m <sup>2</sup>
	減速比 1/30	0.03kg・m <sup>2</sup>
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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

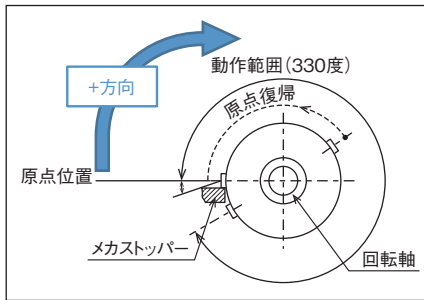


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



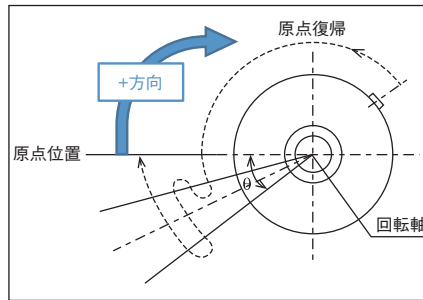
原点復帰方法と正回転方向

■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。

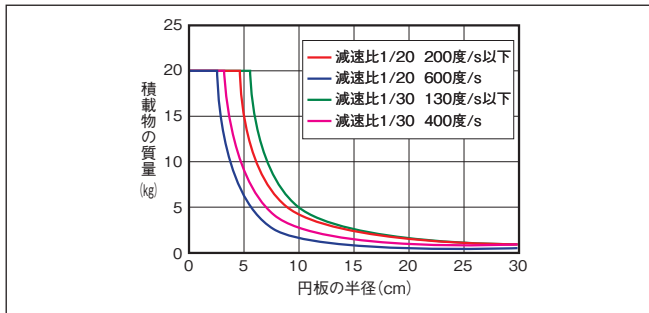
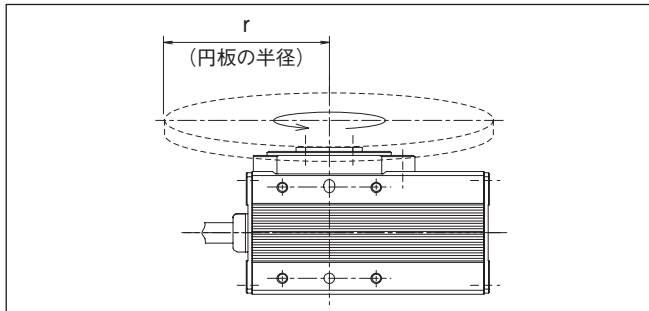
■360度多回転仕様



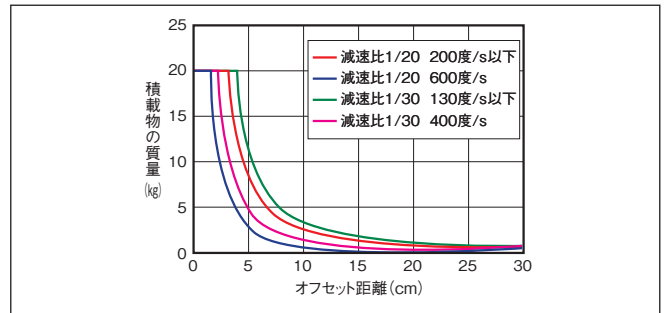
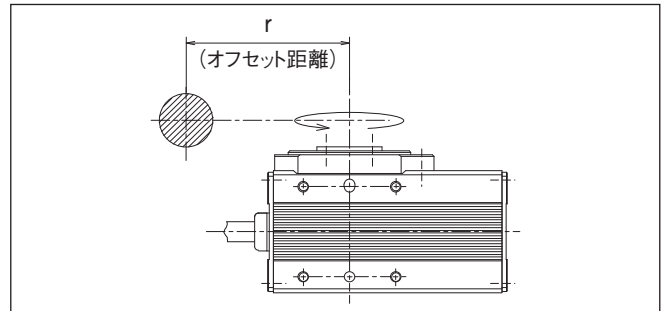
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

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 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出来ませんので、ご注意ください。

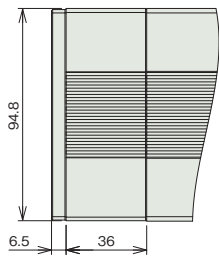
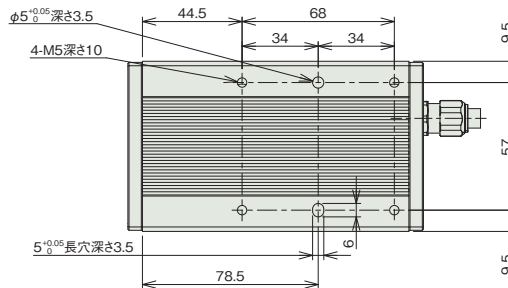
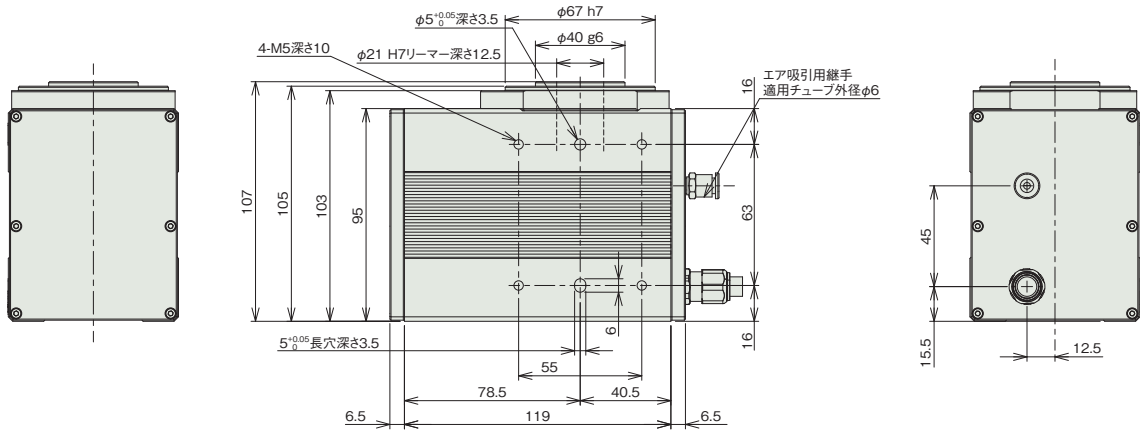
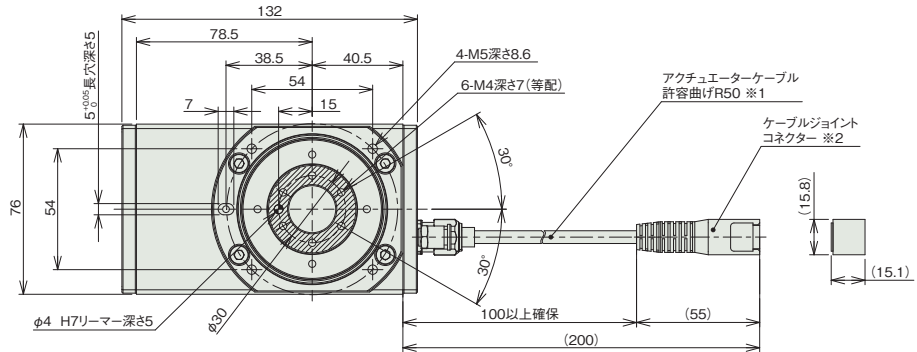
非掲載機種

フリー

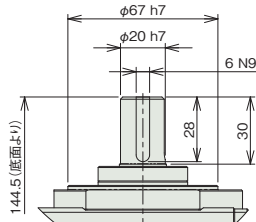
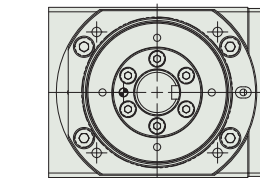
防塵防滴

オプション / 資料

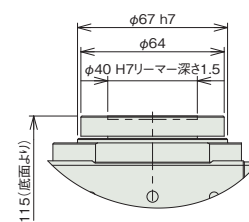
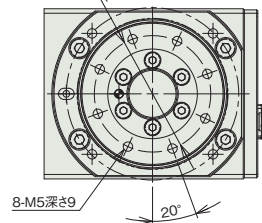
ケーブル型式  
一覧表



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	2.5kg
	ブレーキ有り	3.2kg

- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPDSCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR**
- DDA CR
- IXP
- IXA



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 있습니다。

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に戻す為には、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。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



# RCP2CR-RTCS

# RCP2CR-RTCSL

クリーン 本体幅 70mm 24Vパルスモーター

### ■型式項目

**RCP2CR** - [ ] - **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
RTCS	330度回転仕様	II	20P パルスモーター 20□サイズ	30 減速比 1/30 45 減速比 1/45	330 330度回転 (RTCS専用) 360 360度多回転 (RTCSL専用)	P3 PCON P5 RCON	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



### 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

### 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	7-412	-
シャフトアダプター	SA	7-413	-
テーブルアダプター	TA	7-414	-

### 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」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
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/s<sup>2</sup>

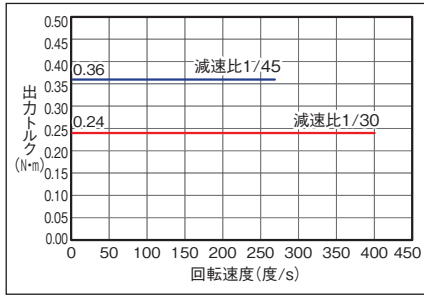
### ■ロータリータイプモーメント方向



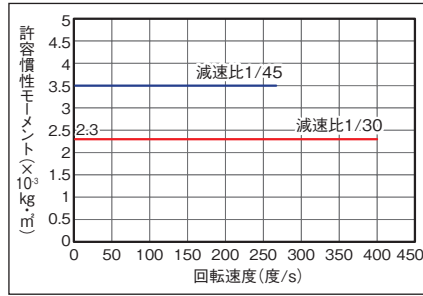
項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.05度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	30N	
許容負荷モーメント	3.6N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg・m <sup>2</sup>
	減速比 1/45	0.0035kg・m <sup>2</sup>
クリーン度	クラス10 (0.1µm, Fed.Std.209D)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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

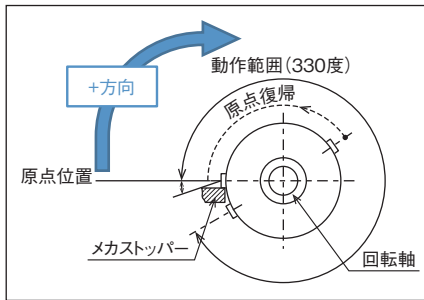


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



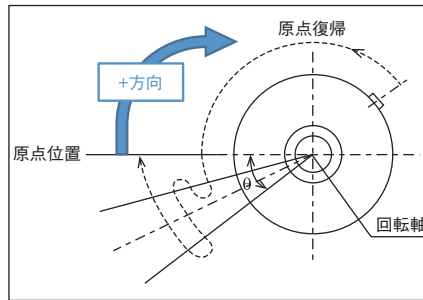
原点復帰方法と正回転方向

■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。

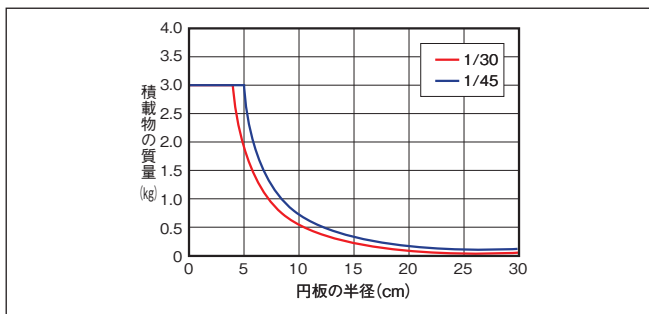
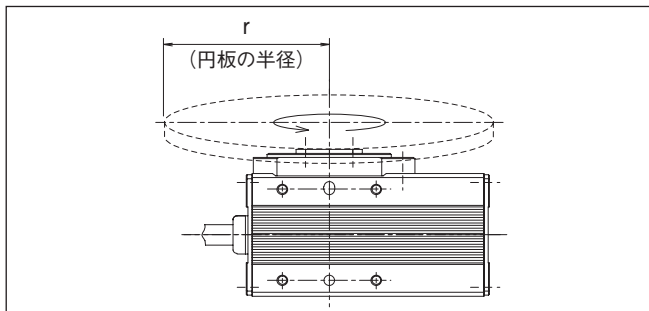
■360度多回転仕様



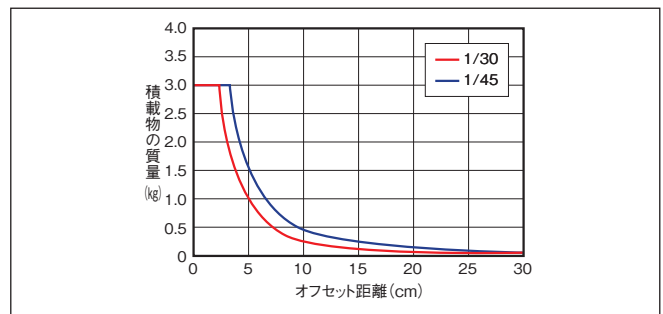
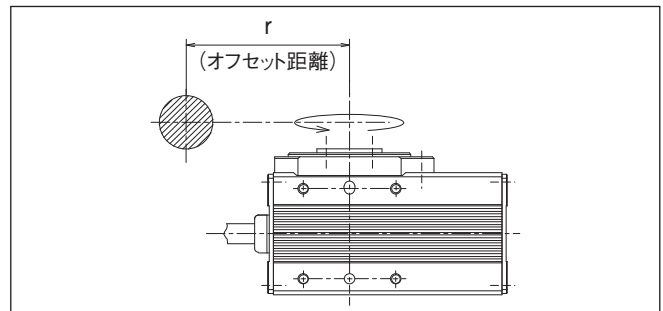
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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



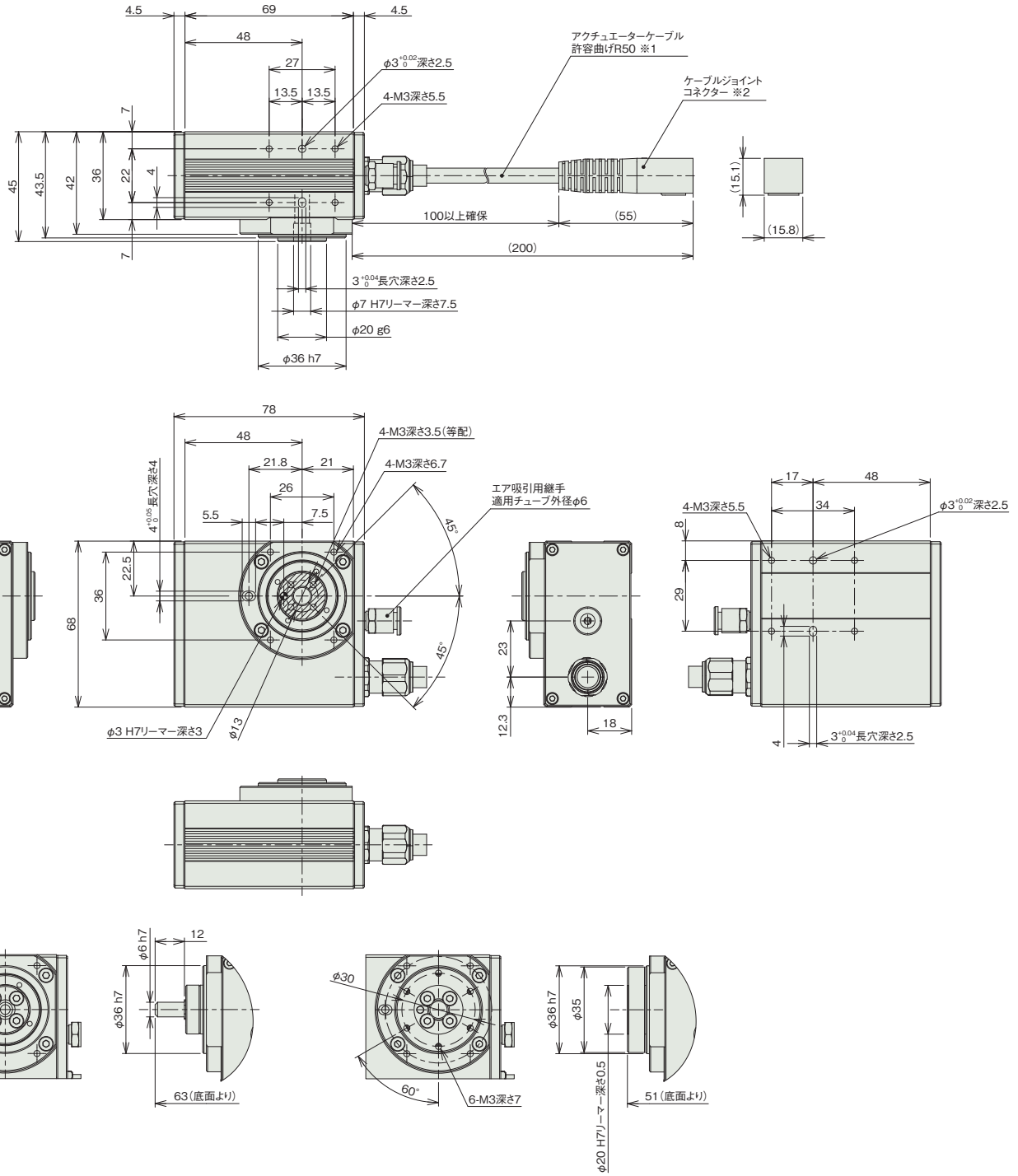
- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPDSCR
- SSPDA CR
- ISDSCR/ ISPDSCR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IXA

## 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](http://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出来ませんので、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	0.54kg

- 選定
- 注意事項
- 非掲載機種
- フリー
- 防塵防滴
- オプション/資料
- ケーブル型式一覧表
- RCP6CR/RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IXA

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に戻す為には、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	-

(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。

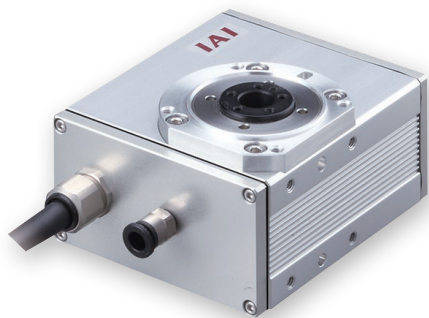
# RCP2CR-RTC RCP2CR-RTCL

クリーン 本体幅 80mm 24V パルス モーター

## ■型式項目

**RCP2CR** - [ ] - **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
RCP2CR	RTC 330度回転仕様 RTCL 360度多回転仕様	I1 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 (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 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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確認してください。
- 簡易アプ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。



### 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	7-409	-
逆回転仕様	NM	7-412	-
シャフトアダプター	SA	7-413	-
テーブルアダプター	TA	7-414	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長さを記入。(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

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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	15
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動ブレーキ
	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

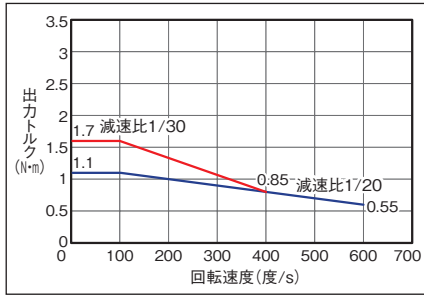
### ■ロータリータイプモーメント方向



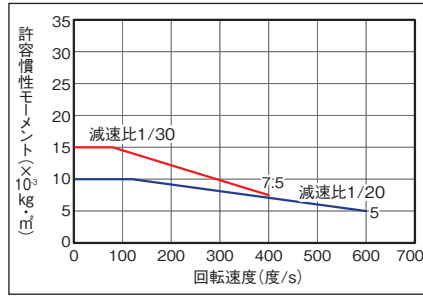
項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップバー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.05度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg・m <sup>2</sup>
	減速比 1/30	0.015kg・m <sup>2</sup>
クリーン度	クラス10 (0.1µm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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

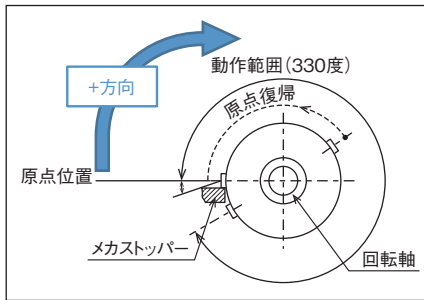


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



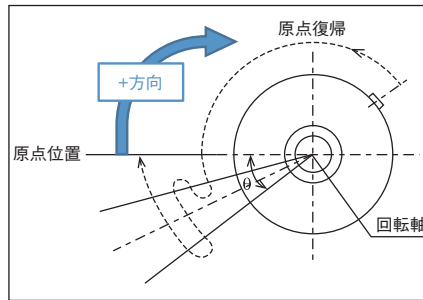
原点復帰方法と正回転方向

■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。

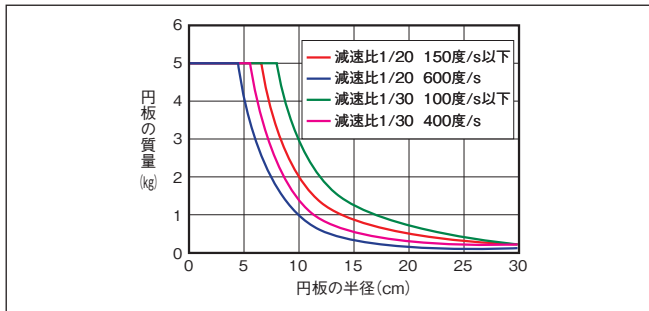
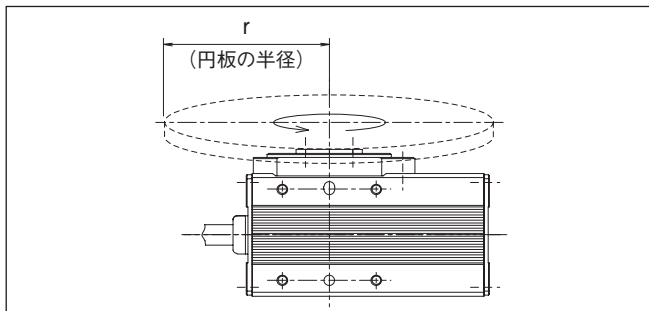
■360度多回転仕様



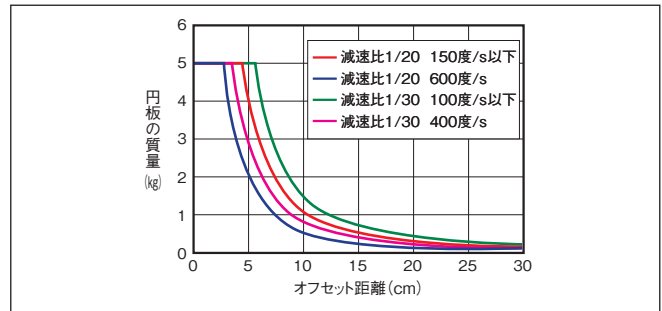
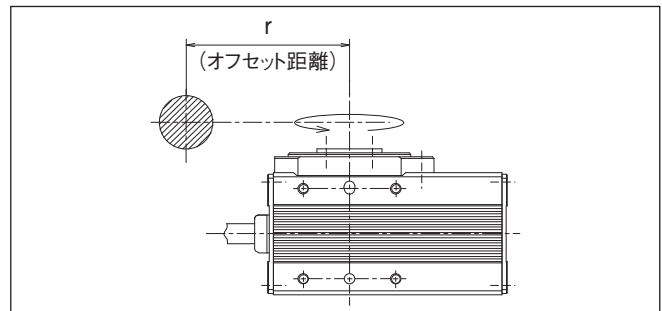
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

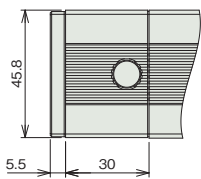
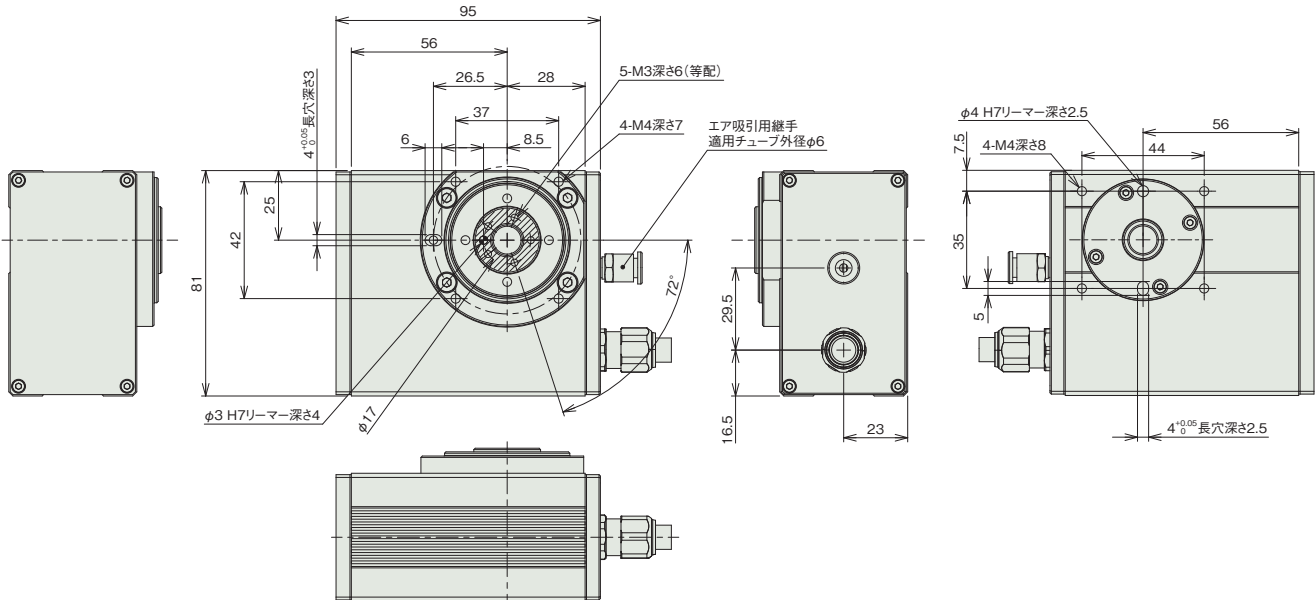
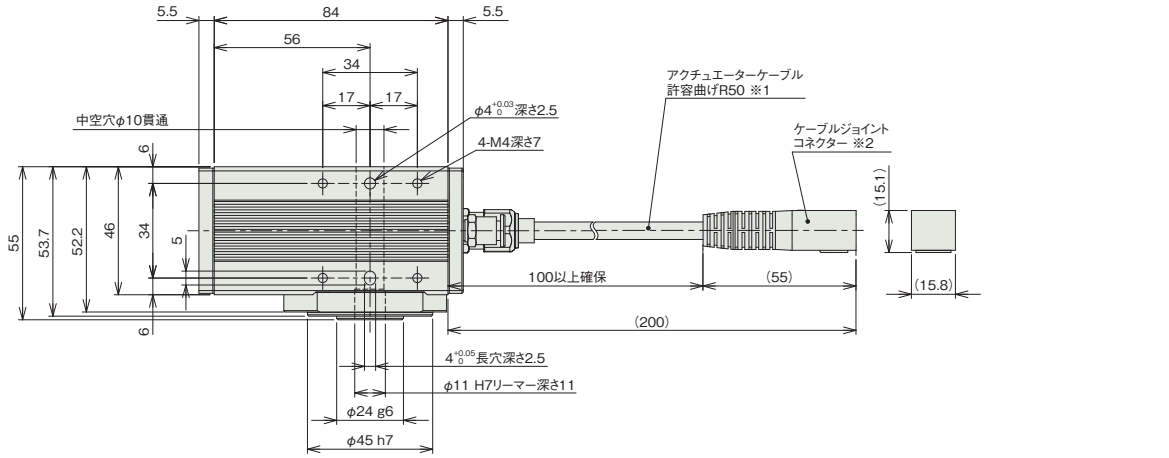
RCP2  
CR

DDA  
CR

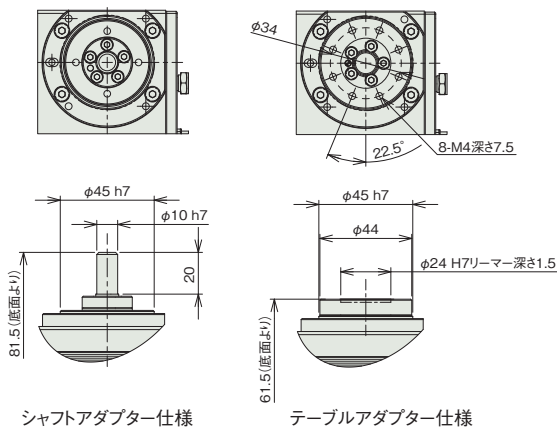
IXP

IXA

- ※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出来ませんので、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
質量	ブレーキ無し	1.04kg
	ブレーキ有り	1.42kg



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に戻す為には、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。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



# RCP2CR-RTCB

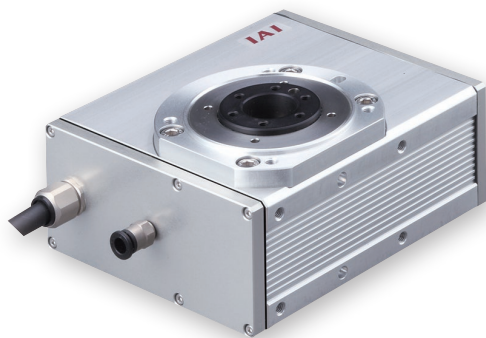
# RCP2CR-RTCBL

クリーン 本体幅 110mm 24Vパルスモーター

### 型式項目

**RCP2CR** - [ ] - **I** - **35P** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ RTCB 330度回転仕様 RTCBL 360度多回転仕様	エンコーダー種類 II 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 20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	揺動角度 330 330度回転 (RTCB専用) 360 360度多回転 (RTCBL専用)	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
------	---	-------------------------	---------------------------------	-----------------------------------	--	---	---	---------------------------



- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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確認してください。
- 簡易アプ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。

### 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	7-409	-
逆回転仕様	NM	7-412	-
シャフトアダプター	SA	7-413	-
テーブルアダプター	TA	7-414	-

### 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)	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-

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

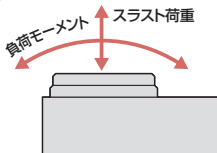
### メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	3.0	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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (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/s<sup>2</sup>

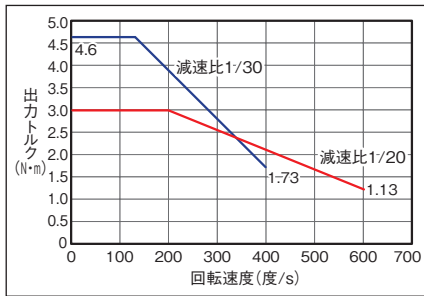
項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップバー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg・m <sup>2</sup>
	減速比 1/30	0.03kg・m <sup>2</sup>
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	

### ロータリータイプモーメント方向

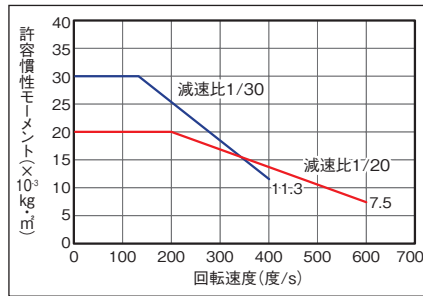


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

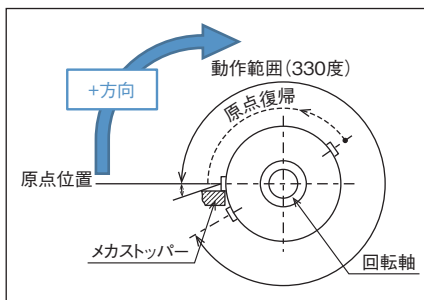


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



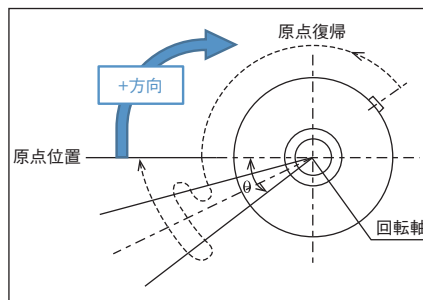
原点復帰方法と正回転方向

■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。

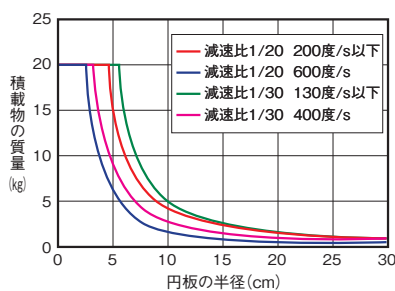
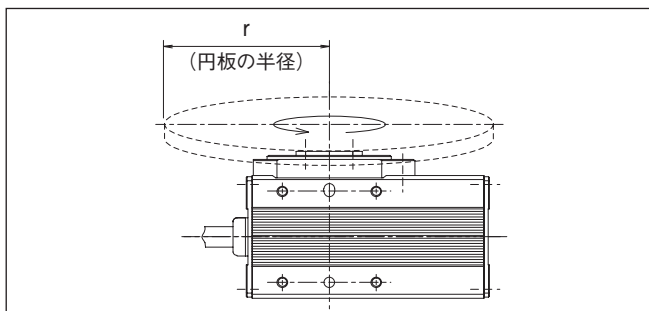
■360度多回転仕様



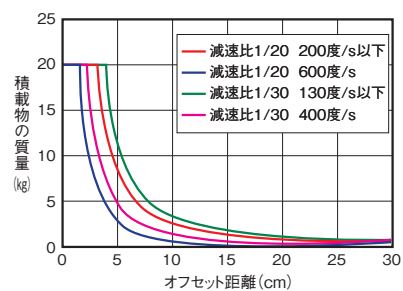
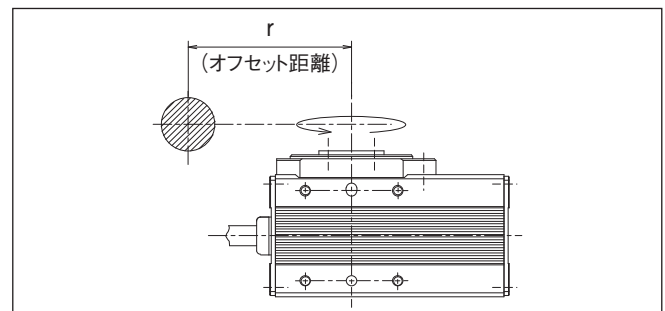
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

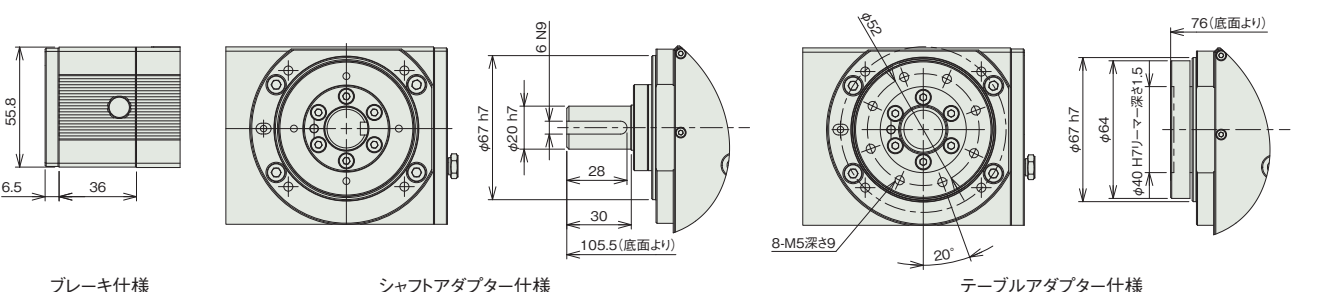
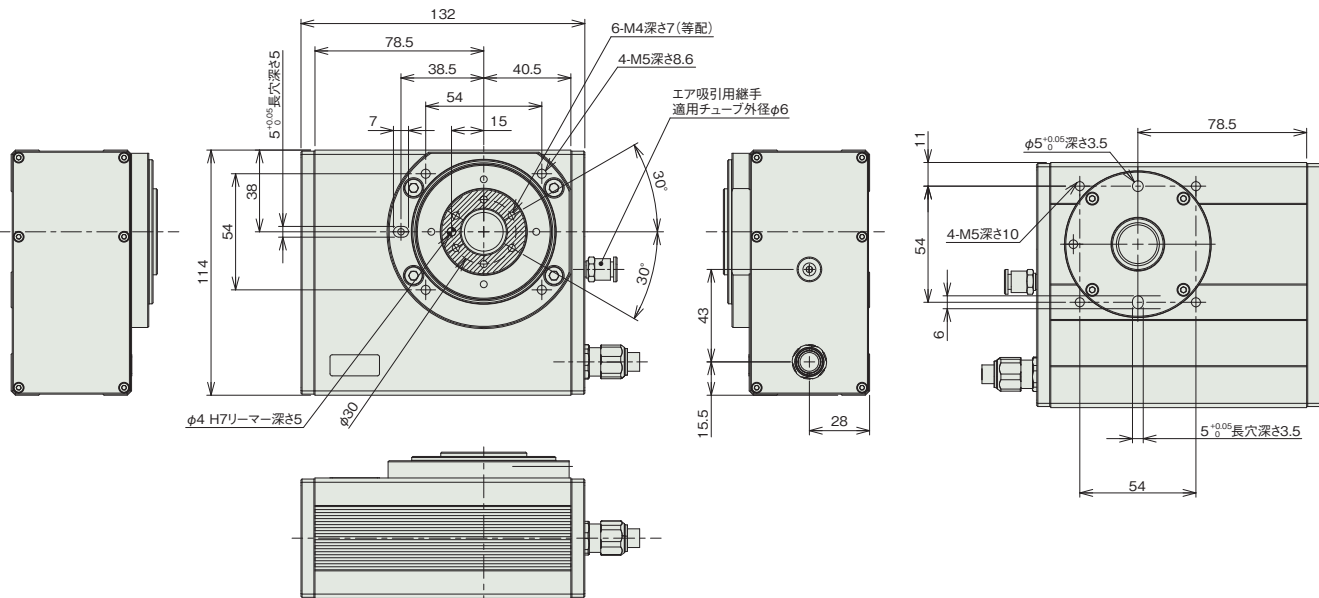
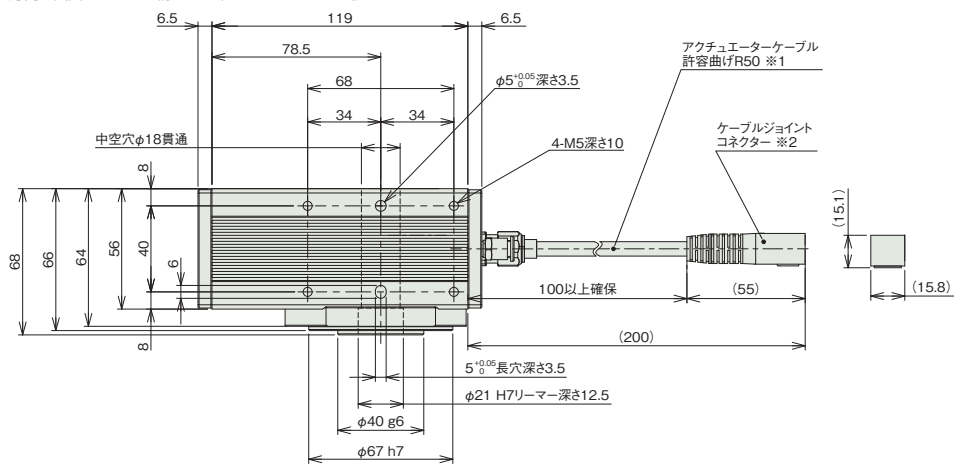
RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

※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。  
 (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出来ませんので、ご注意ください。



- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPDACR
- SSPDA CR
- ISDACR/ ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR**
- DDA CR
- IXP
- IXA

■質量

項目	内容	質量
質量	ブレーキ無し	2.4kg
	ブレーキ有り	3.1kg

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に戻す為には、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	-

(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。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

# DDACR-LT18C

クリーン

■ 型式項目

**DDACR - 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) P 高分解能(20bit)	AI インデックスアップソタイプ AM 多回転アップソタイプ	200   200W	360   360度	T2 SCON XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X [ ] 長さ指定	下記オプション 価格表参照



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDACR-LT18CS	-
DDACR-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	7-409	-
ケーブル側面取出し(注1)	A1	7-409	-
フランジ(注1)	FL	7-410	-

(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

- 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年となる負荷です。
- 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ソタイプを使用できません。
- インデックスアップソタイプで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。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDSCR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

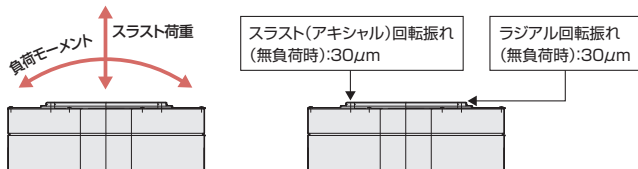
IXA

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
クリーンルーム仕様	最高加速減速 (G)	9.99
	パキューム量 (NL/min)	35
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/s<sup>2</sup>  
 (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。

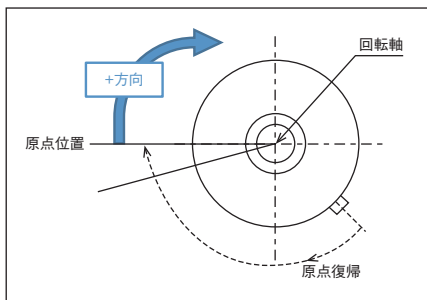
■ロータリータイプモーメント方向と出力軸の振れ



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 <sup>2</sup>	
許容慣性モーメント	0.6kg・m <sup>2</sup>	
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	
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D)、 クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、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 <sup>2</sup>	
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	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能		
分解能	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(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 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		—		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

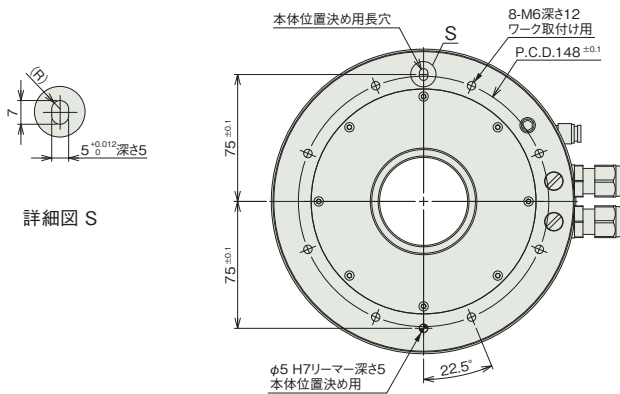
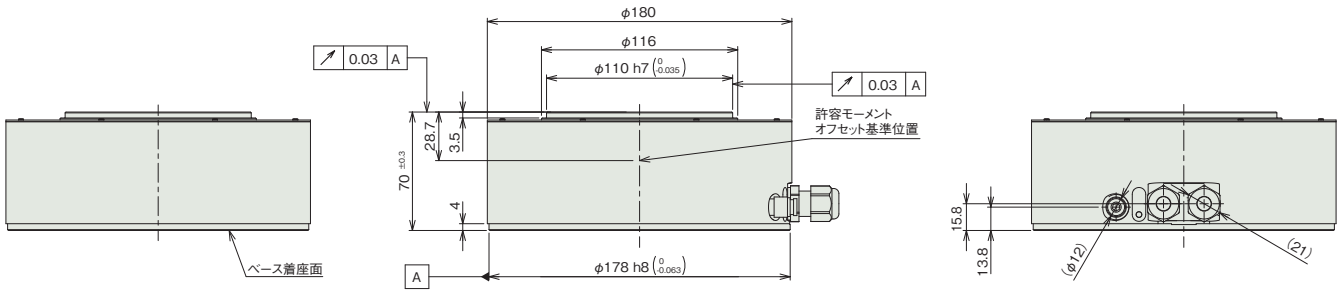
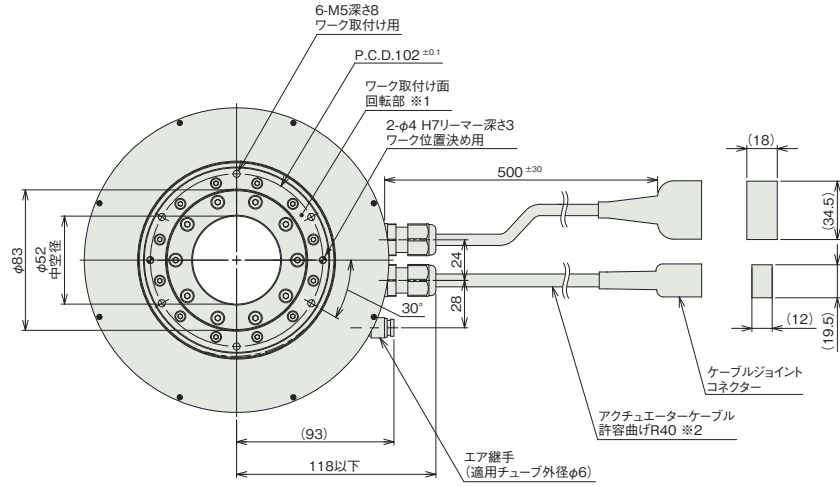
移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限 (kg・m <sup>2</sup> )	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 <sup>2</sup> )	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。

## ■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。



詳細図 S

## ■質量

項目	内容
質量	5.8kg

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

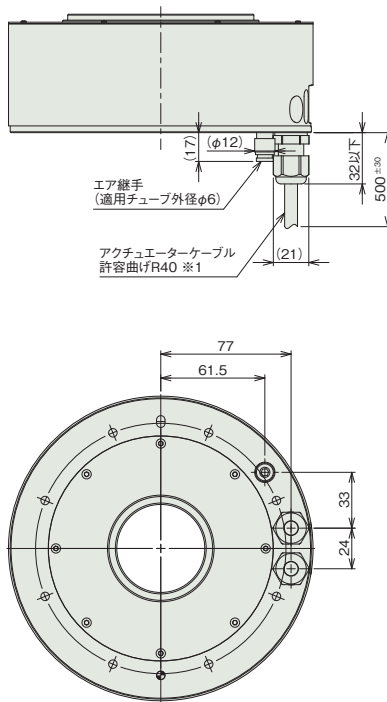
IXP

IXA



■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

クリーン

防塵防滴

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	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	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) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。  
 (注) コントローラー選定上の注意点は6-42ページをご確認ください。  
 (注) 多回転アプ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。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

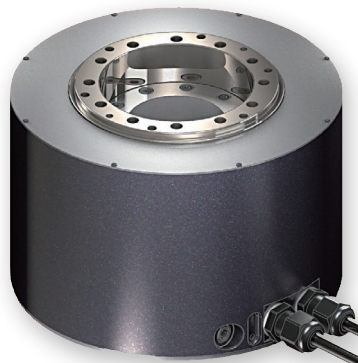
クリーン

# DDACR-LH18C

■ 型式項目

**DDACR - 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 インデックスアップタイプ AM 多回転アップタイプ	600   600W	360   360度	T2 SCON XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X [ ] 長さ指定	下記オプション 価格表参照



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDACR-LH18CS	-
DDACR-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	7-409	-
ケーブル側面取出し (注2)	A1	7-409	-
フランジ (注1)	FL	7-410	-

(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



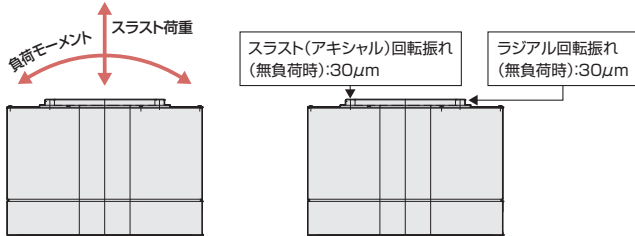
- 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
- パルス列制御時とMECHATROLINK-III/EtherCATモーション/SSCNET制御時は、インデックスアップタイプを使用できません。
- インデックスアップタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。
- 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。

メインスペック

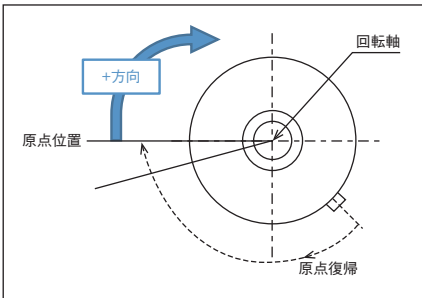
項目	内容	
定格トルク (N・m) (注3)	25	
瞬時最大トルク (N・m)	75	
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s)	800
	最高速度 (度/s)	1440
	最高加速減速 (G)	9.99
	パキューム量 (NL/min)	35
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	
動作範囲	インデックスタイプ (度)	0~359.99
	多回転アプソタイプ (度) (注5)	±9999

(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/s<sup>2</sup>  
 (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ーメント方向と出力軸の振れ



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 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		±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	
アプソリユートバッテリー	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		可		不可		可	
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可		可		不可		可	
補間動作	不可		可		不可		—		可		—		可		可		不可		可	
シンクロ動作	不可		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 <sup>2</sup> )	0	0.005	0.01	0.02	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 <sup>2</sup> )	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。

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 <sup>2</sup>	
許容慣性モーメント	1.8kg・m <sup>2</sup>	
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	
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、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 <sup>2</sup>	
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	アプソリユート	
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。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISDPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

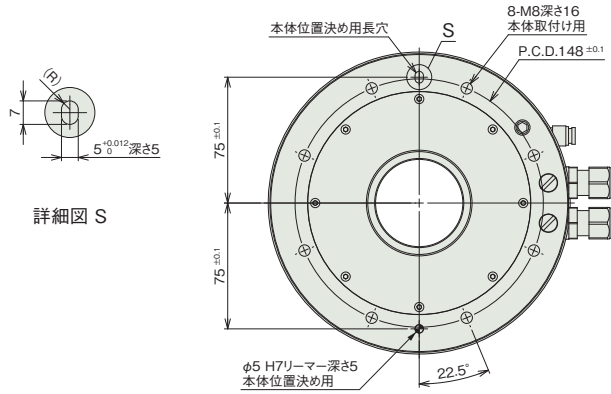
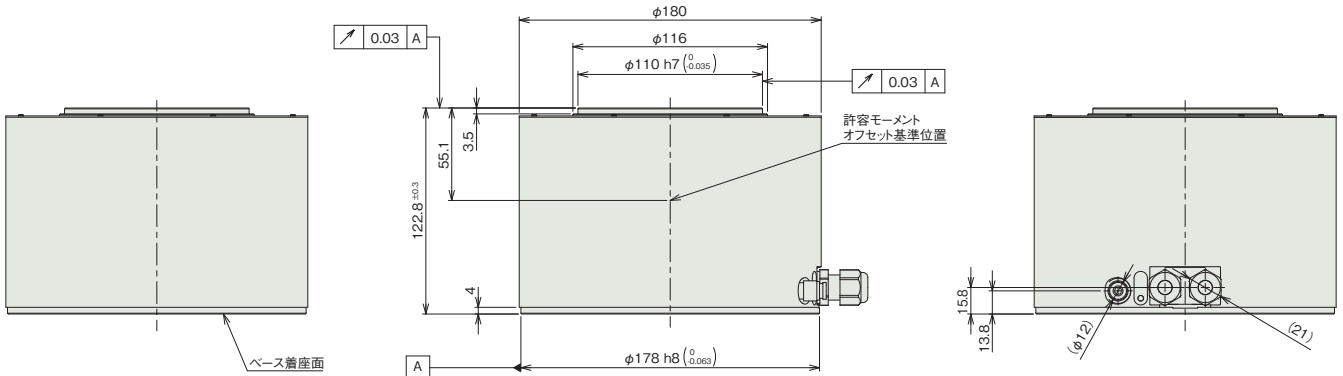
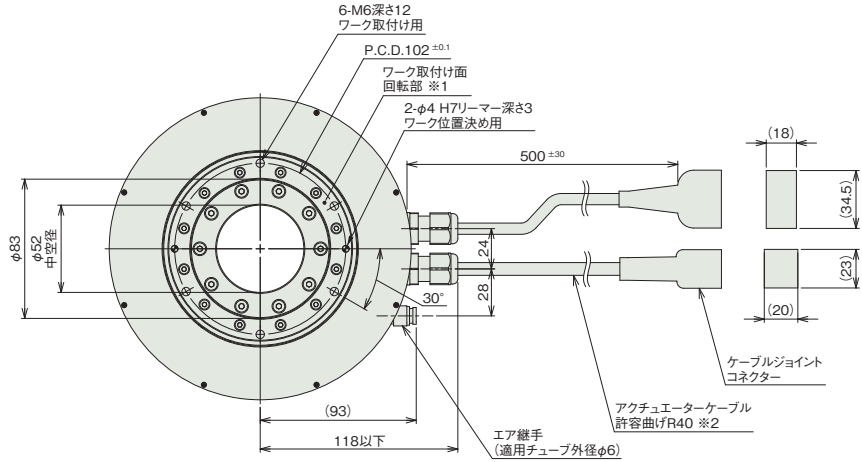
DDA  
CR

IXP

IXA

## ■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。



詳細図 S

## ■質量

項目	内容
質量	13kg

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDSCR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

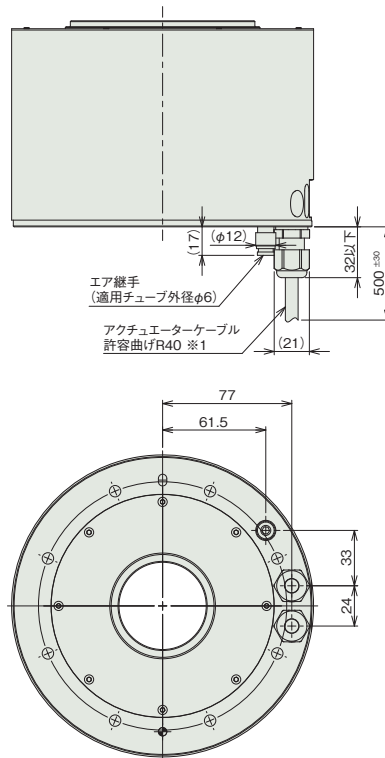
DDA  
CR

IXP

IXA

■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

クリーン

防塵防滴

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はポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	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) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。  
 (注) コントローラー選定上の注意点は6-42ページをご確認ください。  
 (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。

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR**
- IXP
- IXA

# クリーン仕様

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# スカラロボット IXP / IXA

パルスモーター			
IXP	パワーコンスカラ	IXP-3C3515/4C3515	7-367
		IXP-3C4515/4C4515	7-373
		IXP-3C5520/4C5520	7-379
		IXP-3C6520/4C6520	7-385
サーボモーター 200V			
IXA	高速	IXA-4NSC3015	7-391
		IXA-4NSC4518/4NSC4533	7-395
		IXA-4NSC6018/4NSC6033	7-401



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# IXP-3C3515

# IXP-4C3515

クリーン

バッテリーレスアプソ

アーム長  
**350**  
mm

■ 型式項目

IXP	C	35	15	WA		P3		
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
	3   3軸 4   4軸	C   クリーン仕様	35   350mm	15   150mm	WA   バッテリーレスアプソ仕様	N   無し P   1m S   3m M   5m	P3   MSEL	下記オプション 価格表参照
						X <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> R <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>		
						長さ指定 ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照		



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C3515	-
4軸仕様	IXP-4C3515	-

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
L字継手左側取出し	VLL	7-415	-
L字継手右側取出し	VLR	7-415	-

(注) 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。

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-2	7-416	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3C3515	IXP-4C3515
		P3	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) 下記ケーブルの合計金額となります。  
 [3軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本  
 [4軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

選定上の  
注意



- (1) (注1) ~ (注5) は7-407ページをご参照ください。
- (2) 上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
- (3) 上下軸での押付け制御はできません。
- (4) ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は60N以下となります。
- (5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- (6) フランジオプションをご用意しています。詳細は7-416ページをご参照ください。

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDACR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

メインスペック

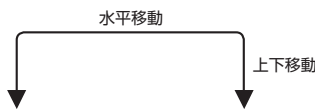
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	3		
合成最高速度 (mm/s)	2399		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	207
		第2アーム (度/s)	342
		上下軸 (mm/s)	270
		回転軸 (度/s)	— 1000
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
クリーンルーム仕様 (注3)	吸引圧力 (kPa)	-3~-5	
アーム長 (mm)	350		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	160	
	第2アーム	190	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	— ±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.030 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	— ±0.020 度
ユーザー配線	無し	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
LED表示灯	無し	
ブレーキ解除スイッチ	無し	
先端軸	許容トルク	1.4 N·m
	許容負荷モーメント	2.9 N·m
クリーン度	クラス10 (0.5 μm, Fed.Std.209D) クラス3.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	75dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.76秒
連続サイクルタイム	0.76秒

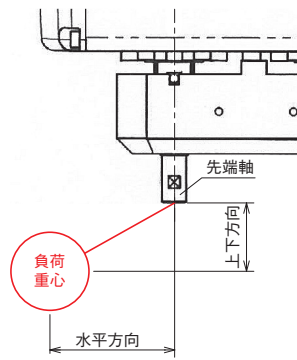
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。  
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)  
【標準サイクルタイム】  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.01kg·m <sup>2</sup>
4軸仕様	0.003kg·m <sup>2</sup>

スカラロボットの先端軸 (3軸仕様: 上下軸、4軸仕様: 回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



## 加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

### ■PTP動作

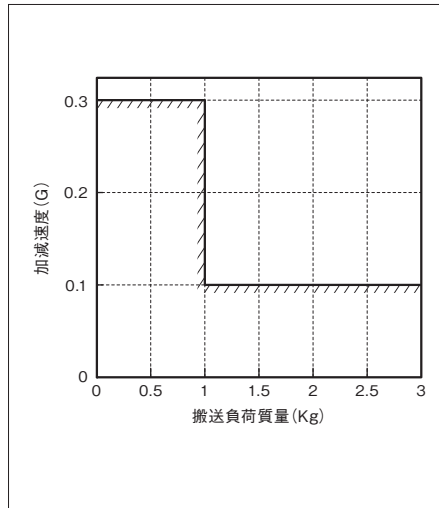
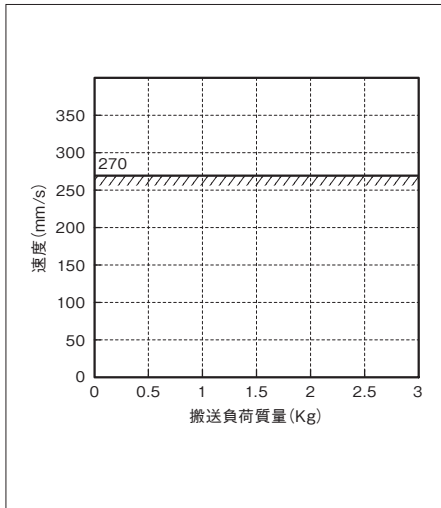
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

### ■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

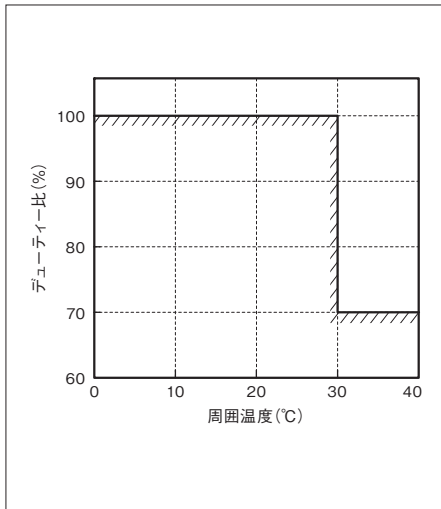
- 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



### ■デューティサイクル設定

デューティサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティサイクルで運転してください。



RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

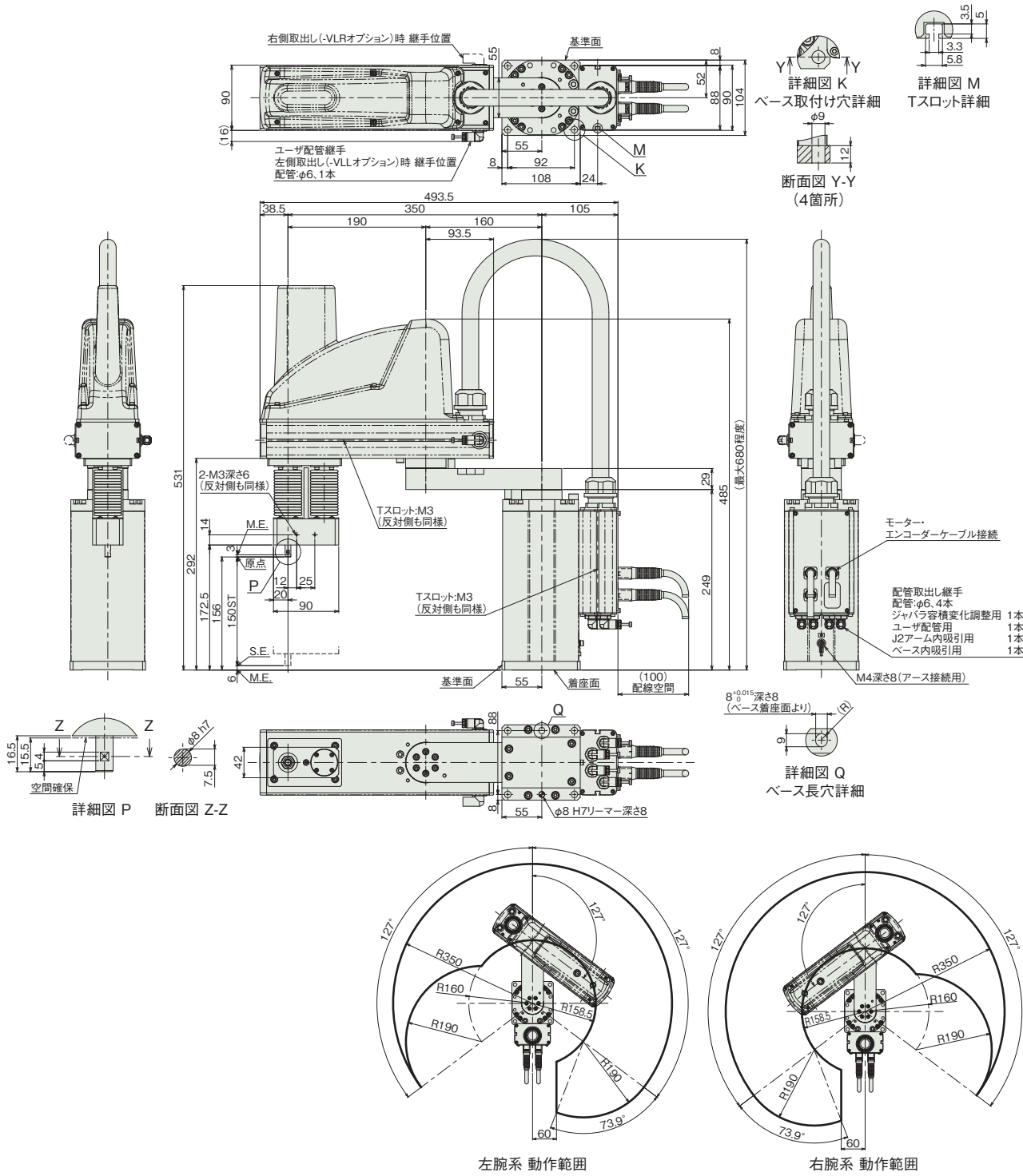
寸法図

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

■ IXP-3C3515

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



■ 質量

項目	内容
質量	3軸仕様 13.0kg

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式 (一覧表)

- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPDSCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

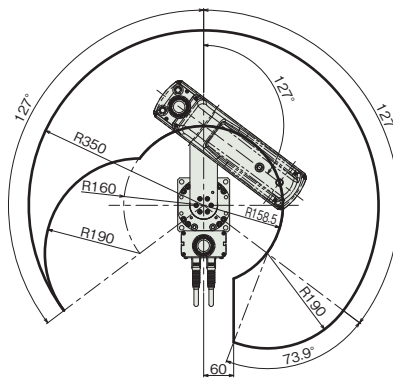
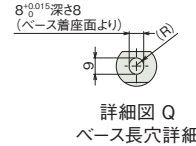
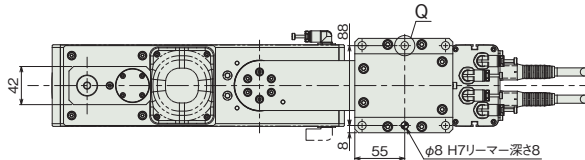
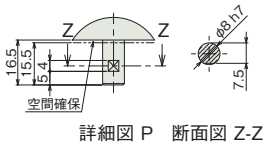
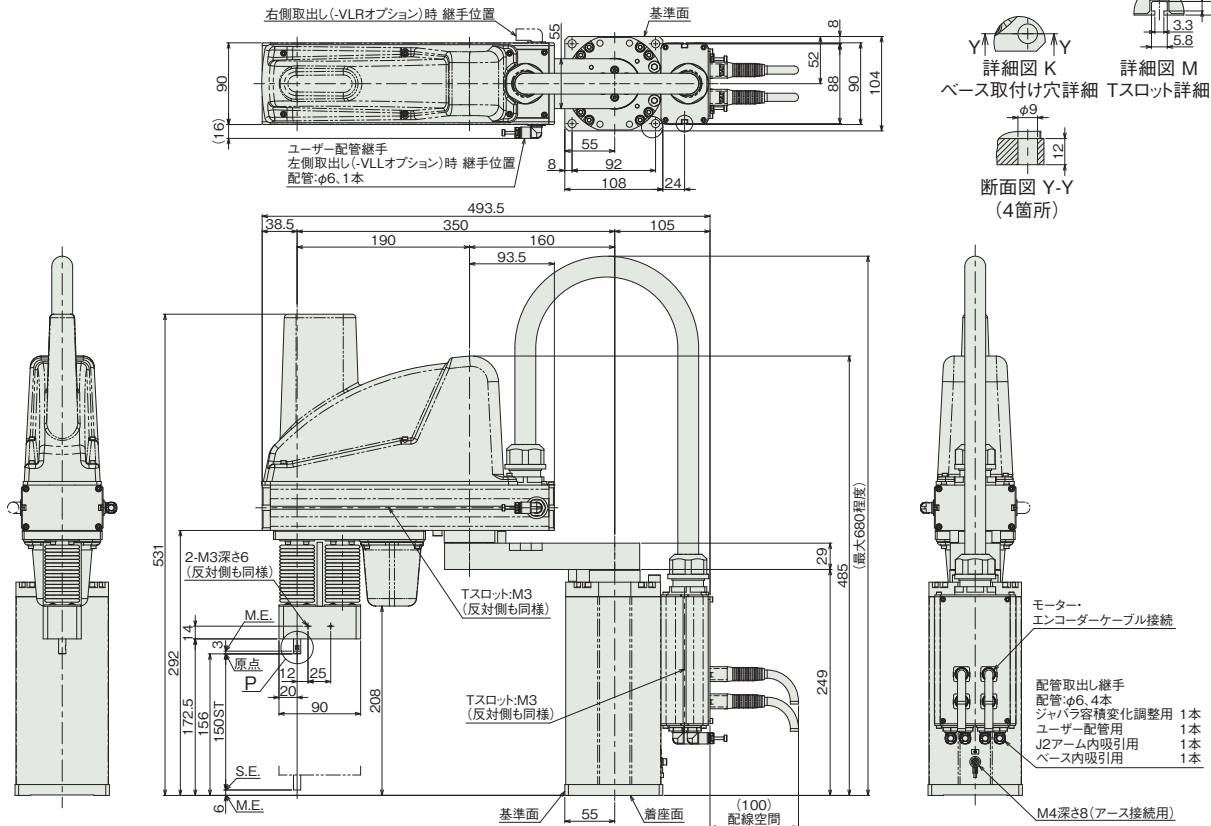
防塵防滴

オプション／資料

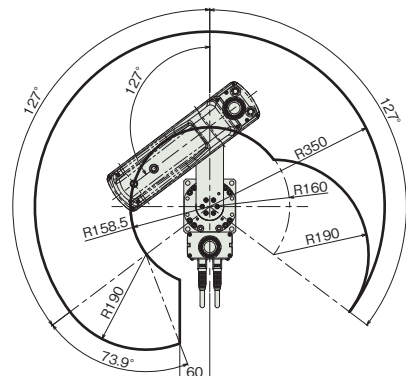
ケーブル型式  
一覧表

■IXP-4C3515

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



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 14.0kg

■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										
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291

(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。

RCP6CR/  
RCP6SCR  
RCP4  
CR  
RCA  
CR  
RCS4  
CR  
RCS3  
CR  
ISDBCR/  
ISPDBCR  
SSPDA  
CR  
ISDACR/  
ISPDACR  
RCA2  
CR  
RCS2  
CR  
RCP2  
CR  
DDA  
CR  
IXP  
IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# IXP-3C4515

# IXP-4C4515

クリーン  
バッテリーレスアプソ  
アーム長 450mm

### ■型式項目

IXP	□	C	45	15	-	WA	-	□	-	P3	-	□
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク		エンコーダー種類		ケーブル長		適応コントローラー		オプション
3   3軸	C	クリーン仕様	45   450mm	15   150mm		WA	バッテリーレスアプソ仕様	N 無し P 1m S 3m M 5m	X □ R □	P3	MSEL	下記オプション 価格表参照
4   4軸								長さ指定 ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照				



(注) 写真は4軸仕様です。

### 価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C4515	-
4軸仕様	IXP-4C4515	-

### 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
L字継手左側取出し	VLL	7-415	-
L字継手右側取出し	VLR	7-415	-

(注) 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。

### 別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-2	7-416	-

(注) 別途ご注文ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3C4515	IXP-4C4515
		P3	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) 下記ケーブルの合計金額となります。  
[3軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本  
[4軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

**選定上の注意**

- (1) (注1) ~ (注5) は7-407ページをご参照ください。
- (2) 上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
- (3) 上下軸での押付け制御はできません。
- (4) ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は60N以下となります。
- (5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- (6) フランジオプションをご用意しています。詳細は7-416ページをご参照ください。

- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPDACR
- SSPDA CR
- ISDACR/ ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IXA

メインスペック

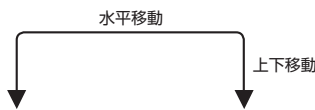
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	3		
合成最高速度 (mm/s)	2194		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	135
		第2アーム (度/s)	342
		上下軸 (mm/s)	270
		回転軸 (度/s)	— 1000
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
クリーンルーム仕様 (注3)	吸引圧力 (kPa)	-3~-5	
アーム長 (mm)	450		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	260	
	第2アーム	190	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	— ±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.030 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	— ±0.020 度
ユーザー配線	無し	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
LED表示灯	無し	
ブレーキ解除スイッチ	無し	
先端軸	許容トルク	1.4 N·m
	許容負荷モーメント	2.9 N·m
クリーン度	クラス10 (0.5 μm, Fed.Std.209D) クラス3.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	75dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.74秒
連続サイクルタイム	0.74秒

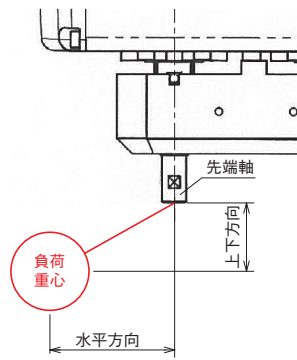
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。  
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)  
【標準サイクルタイム】  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.01kg·m <sup>2</sup>
4軸仕様	0.003kg·m <sup>2</sup>

スカラロボットの先端軸 (3軸仕様: 上下軸、4軸仕様: 回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

## 加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

### ■PTP動作

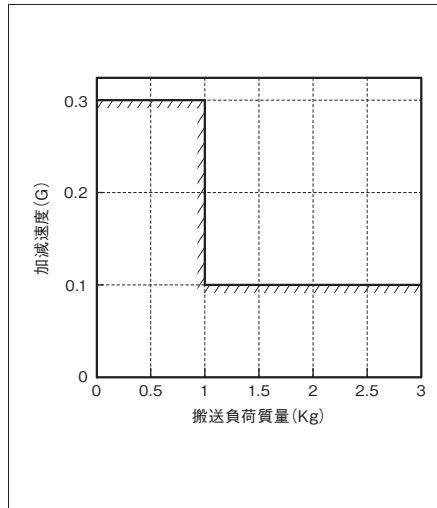
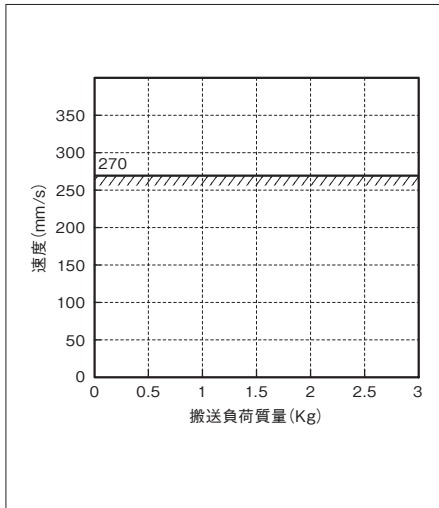
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

### ■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

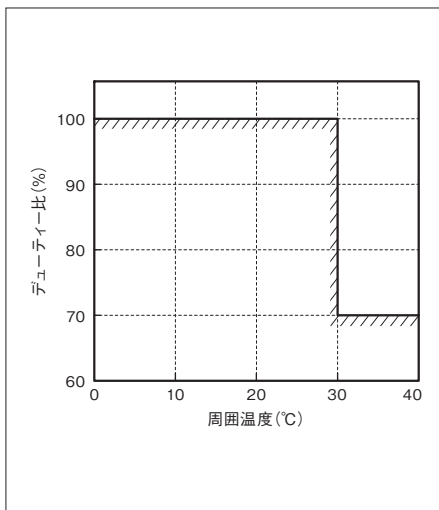
- 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



### ■デューティサイクル設定

デューティサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティサイクルで運転してください。



RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

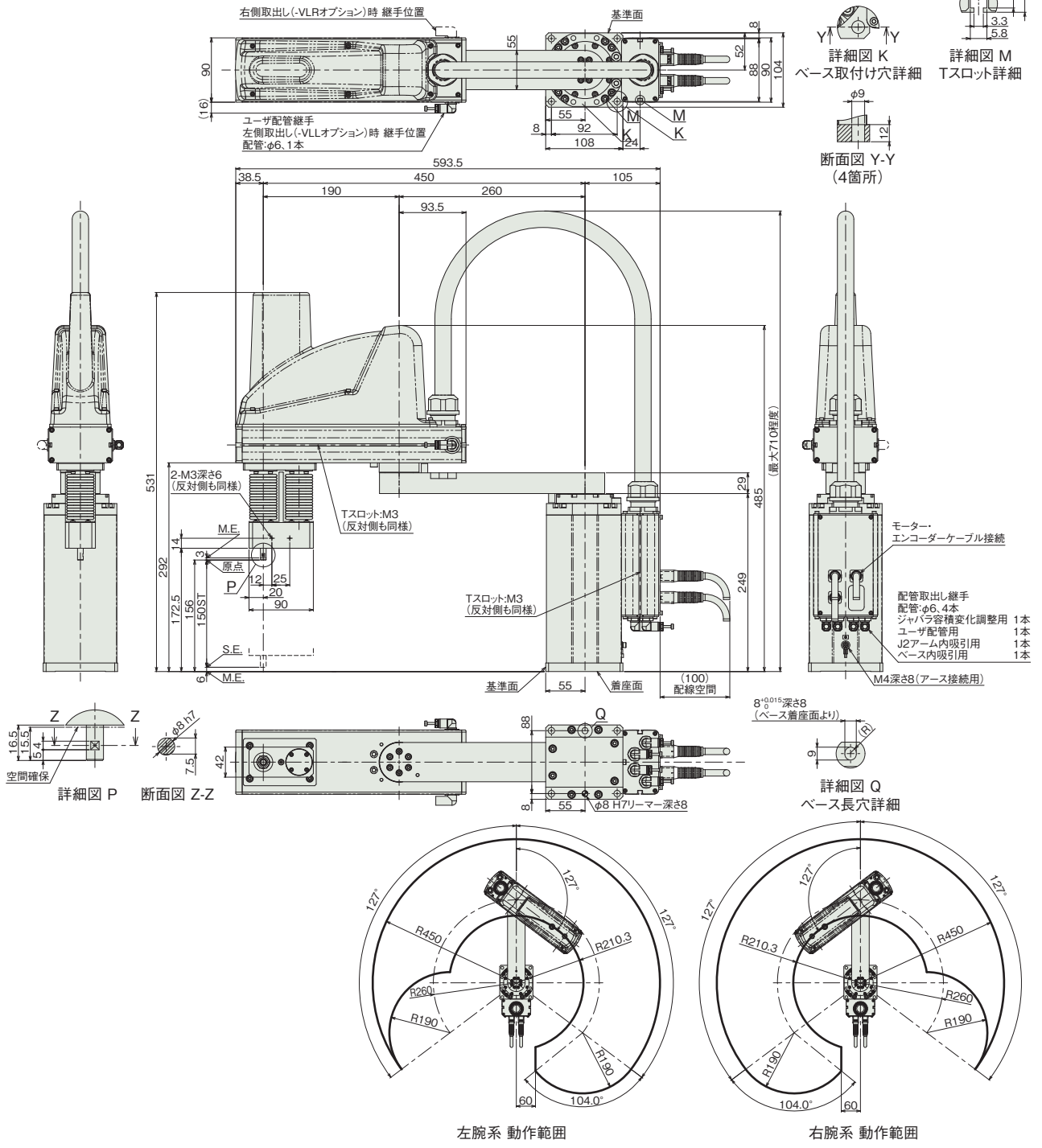
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD 3次元 CAD

■IXP-3C4515

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



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

■質量

項目	内容
質量	3軸仕様 14.0kg





選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# IXP-3C5520

# IXP-4C5520

クリーン

バッテリーレスアプン

アーム長  
**550**  
mm

### ■ 型式項目

IXP	C	55	20	WA		P3		
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
3   3軸	C	クリーン仕様	55   550mm	20   200mm	WA   バッテリーレスアプン仕様	N   無し P   1m S   3m M   5m	P3   MSEL	下記オプション 価格表参照
4   4軸						X <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> R <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>		
						長さ指定 ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照		



(注) 写真は4軸仕様です。

### 価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C5520	-
4軸仕様	IXP-4C5520	-

### 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 (注6)	<b>B</b>	7-409	-
L字継手左側取出し (注7)	<b>VLL</b>	7-415	-
L字継手右側取出し (注7)	<b>VLR</b>	7-415	-

(注6) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注7) 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。

### 別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	<b>IXP-FL-3</b>	7-416	-

(注) 別途ご注文ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3C5520	IXP-4C5520
		P3	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) 下記ケーブルの合計金額となります。  
 [3軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本  
 [4軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

選定上の  
注意

- (1) (注1) ~ (注5) は7-407ページをご参照ください。
- (2) 搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- (3) 上下軸での押付け制御はできません。
- (4) ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
- (5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- (6) フランジオプションをご用意しています。詳細は7-416ページをご参照ください。

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDACR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

メインスペック

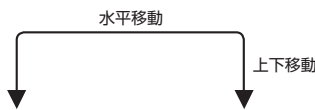
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	6		
合成最高速度 (mm/s)	2501		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	153
		第2アーム (度/s)	204
		上下軸 (mm/s)	240
		回転軸 (度/s)	700
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
クリーンルーム仕様 (注3)	吸引圧力 (kPa)	-3~-5	
アーム長 (mm)	550		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	260	
	第2アーム	290	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	200	
	回転軸 (度)	±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.040 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	±0.020 度
ユーザー配線	無し	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
LED表示灯	無し	
ブレーキ解除スイッチ	無し	
先端軸	許容トルク	3.1 N・m
	許容負荷モーメント	9.4 N・m
クリーン度	クラス10 (0.5 μm, Fed.Std.209D) クラス3.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	78dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.79秒
連続サイクルタイム	0.79秒

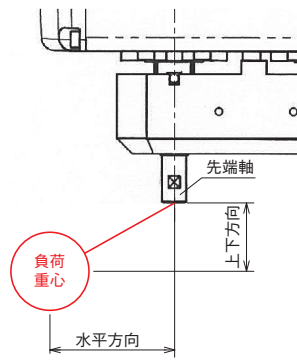
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。  
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)  
【標準サイクルタイム】  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.03kg・m <sup>2</sup>
4軸仕様	0.01kg・m <sup>2</sup>

スカラロボットの先端軸 (3軸仕様: 上下軸、4軸仕様: 回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR

IXP

IXA

## 加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

### ■PTP動作

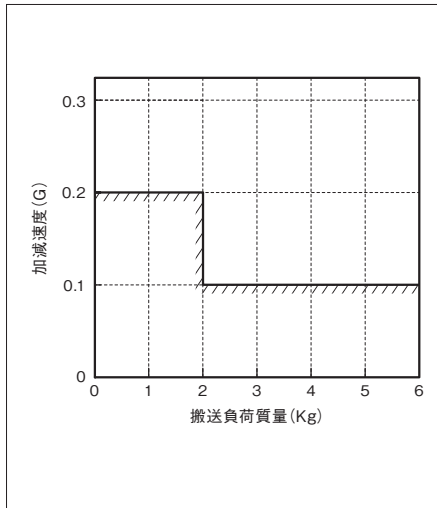
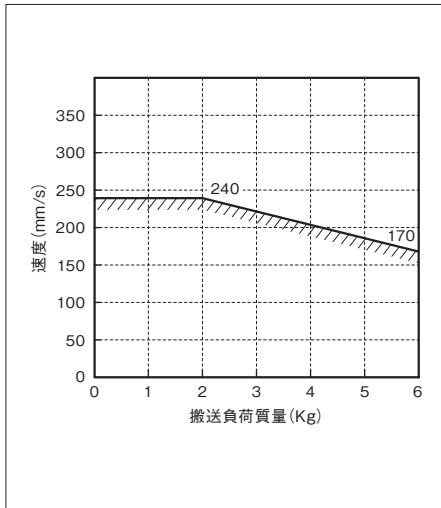
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

### ■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

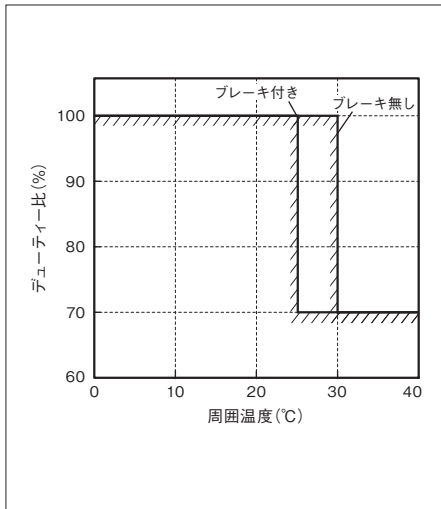
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



### ■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

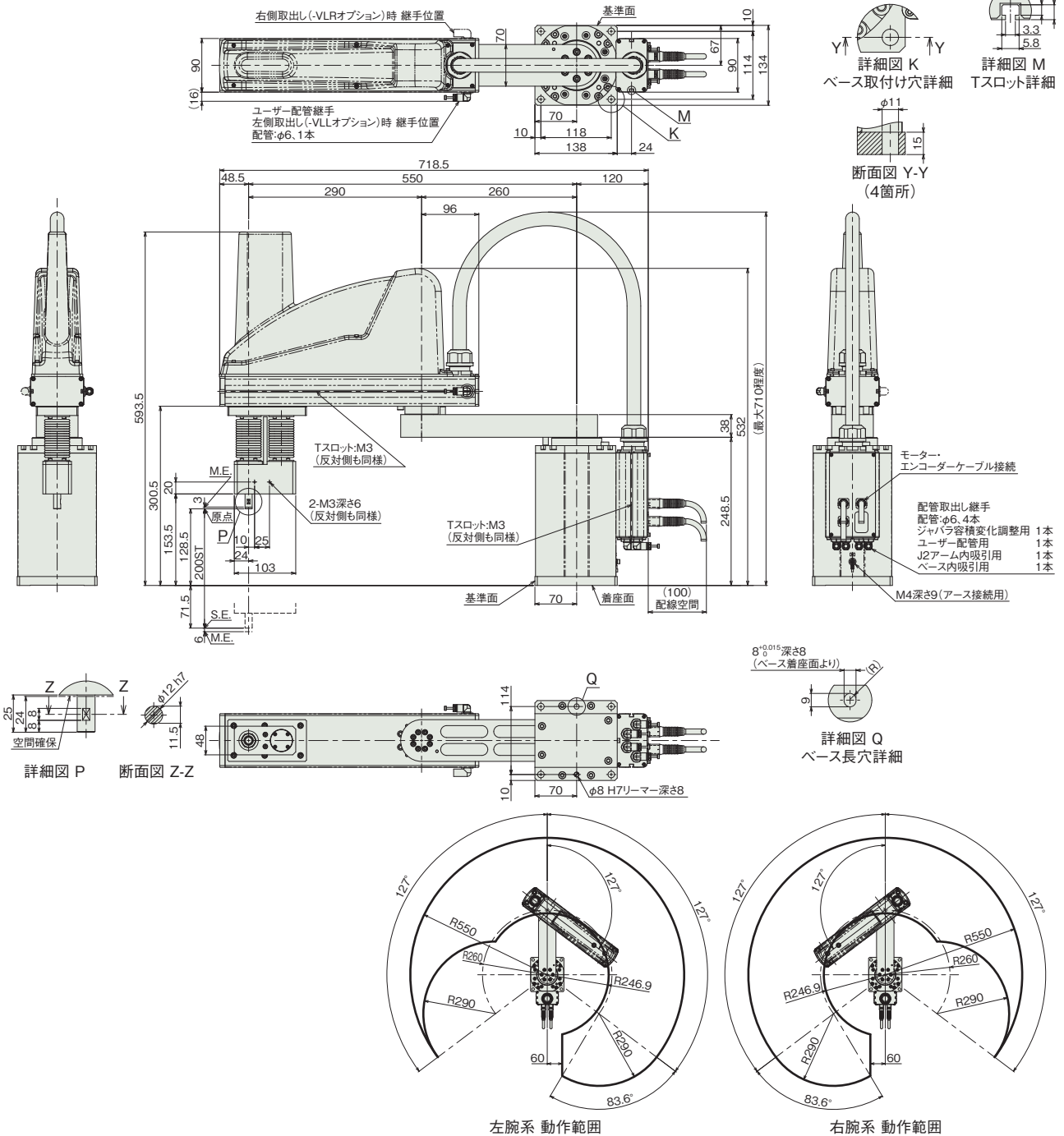
寸法図

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

■IXP-3C5520

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



■質量

項目	内容
質量	3軸仕様 21.0kg

- 選定
- 注意事項
- 非掲載機種
- クリーン
- 防塵防滴
- オプション/資料
- ケーブル型式  
一覽表
- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RC2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

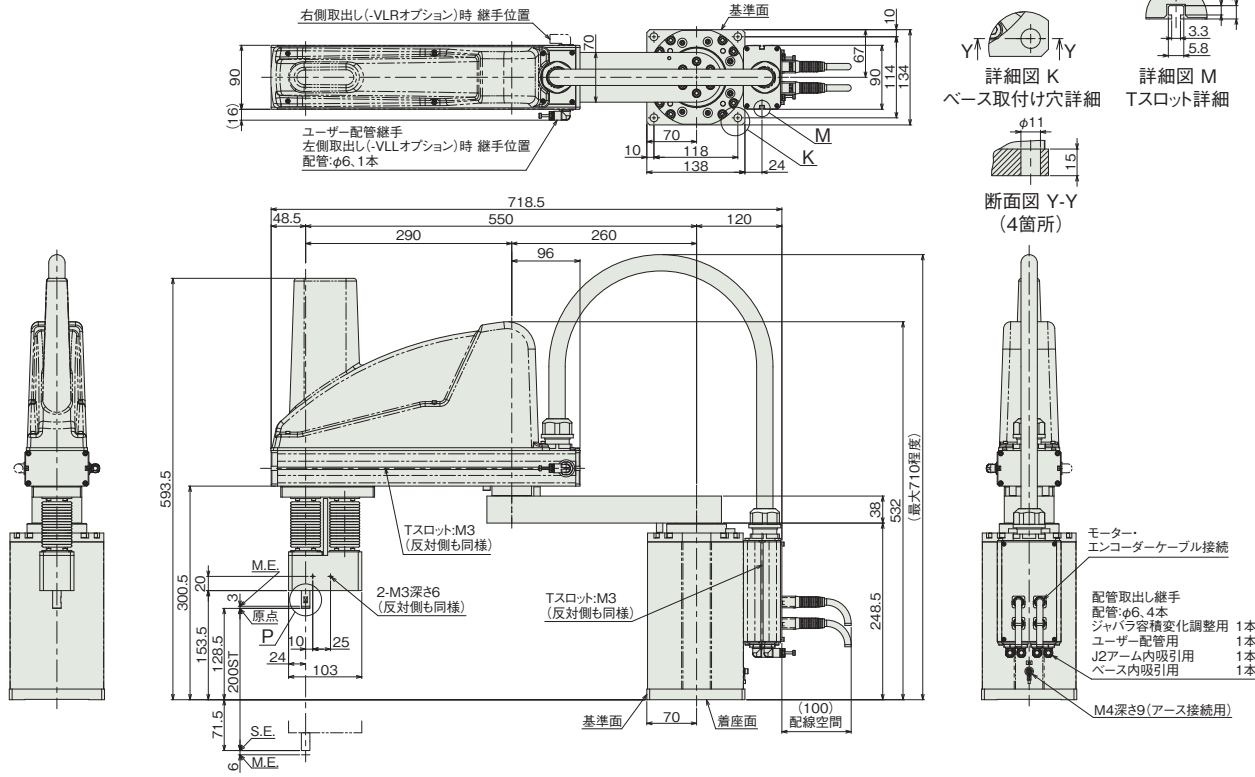
防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

■IXP-4C5520

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



- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

詳細図 P 断面図 Z-Z

詳細図 Q ベース長穴詳細

左腕系 動作範囲

右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容	
質量	4軸仕様	23.0kg

■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						
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291

(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

クリーン

防塵防滴

オンライン／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



# IXP-3C6520

# IXP-4C6520

クリーン

バッテリーレスアプン

**アーム長**  
**650**  
 mm

■ 型式項目

IXP	C	65	20	WA		P3		
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
3   3軸	C	クリーン仕様	65   650mm	20   200mm	WA   バッテリーレスアプン仕様	N   無し P   1m S   3m M   5m	P3   MSEL	下記オプション 価格表参照
4   4軸						X <input type="checkbox"/> R <input type="checkbox"/>		
						長さ指定 ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照		



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C6520	-
4軸仕様	IXP-4C6520	-

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 (注6)	<b>B</b>	7-409	-
L字継手左側取出し (注7)	<b>VLL</b>	7-415	-
L字継手右側取出し (注7)	<b>VLR</b>	7-415	-

(注6) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注7) 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。

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	<b>IXP-FL-3</b>	7-416	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3C6520	IXP-4C6520
		P3	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) 下記ケーブルの合計金額となります。  
 [3軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本  
 [4軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

選定上の注意

- (1) (注1) ~ (注5) は7-407ページをご参照ください。
- (2) 搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- (3) 上下軸での押付け制御はできません。
- (4) ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
- (5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- (6) フランジオプションをご用意しています。詳細は7-416ページをご参照ください。

メインスペック

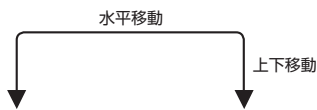
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	6		
合成最高速度 (mm/s)	2314		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	113
		第2アーム (度/s)	180
		上下軸 (mm/s)	240
		回転軸 (度/s)	700
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
クリーンルーム仕様 (注3)	吸引圧力 (kPa)	-3~-5	
アーム長 (mm)	650		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	360	
	第2アーム	290	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	200	
	回転軸 (度)	±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.040 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	±0.020 度
ユーザー配線	無し	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
LED表示灯	無し	
ブレーキ解除スイッチ	無し	
先端軸	許容トルク	3.1 N・m
	許容負荷モーメント	9.4 N・m
クリーン度	クラス10 (0.5 μm, Fed.Std.209D) クラス3.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	78dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.93秒
連続サイクルタイム	0.93秒

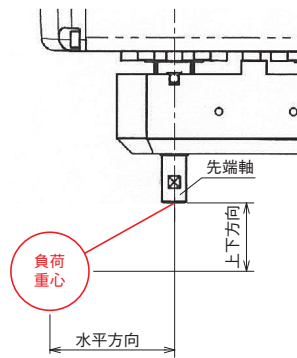
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。  
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)  
【標準サイクルタイム】  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.03kg・m <sup>2</sup>
4軸仕様	0.01kg・m <sup>2</sup>

スカラロボットの先端軸 (3軸仕様: 上下軸、4軸仕様: 回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

## 加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

### ■PTP動作

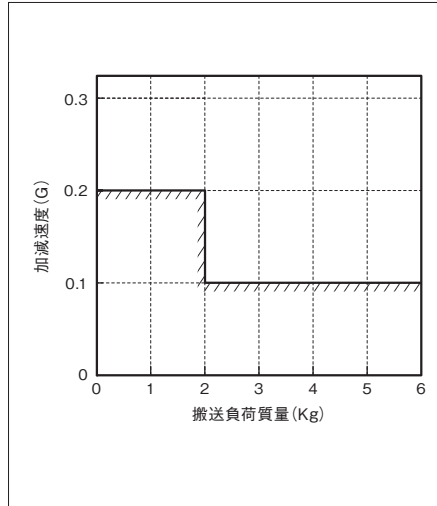
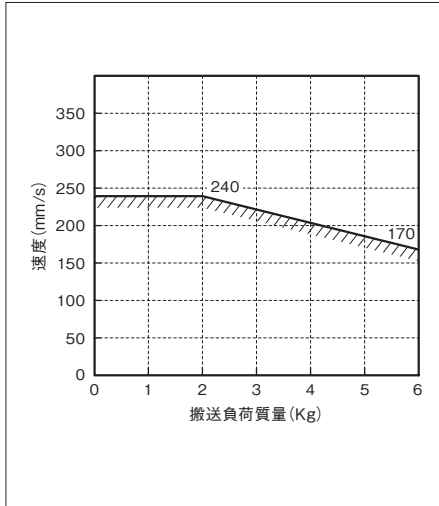
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

### ■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

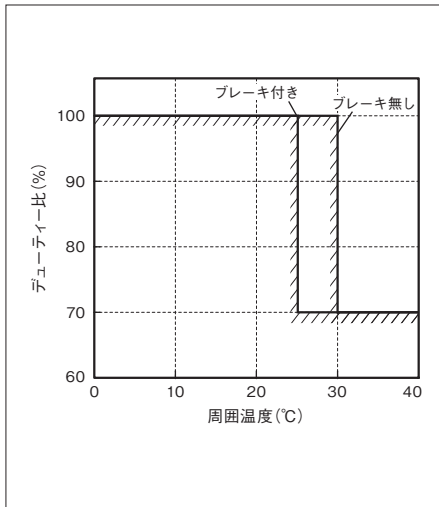
- 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



### ■デューティサイクル設定

デューティサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティサイクルで運転してください。



RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

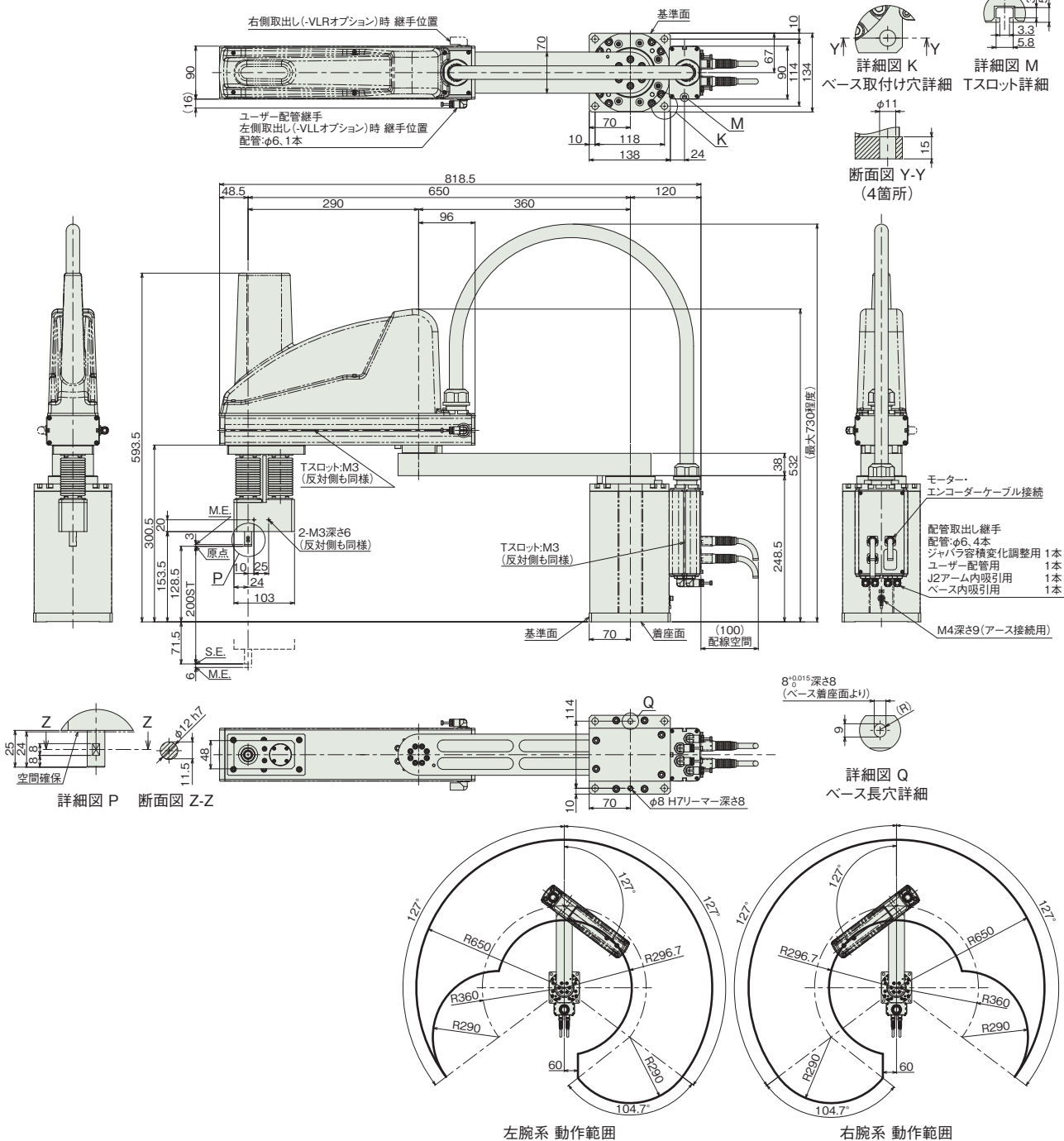
寸法図

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

■IXP-3C6520

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



■質量

項目	内容
質量	3軸仕様 24.0kg

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
(一覧表)

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

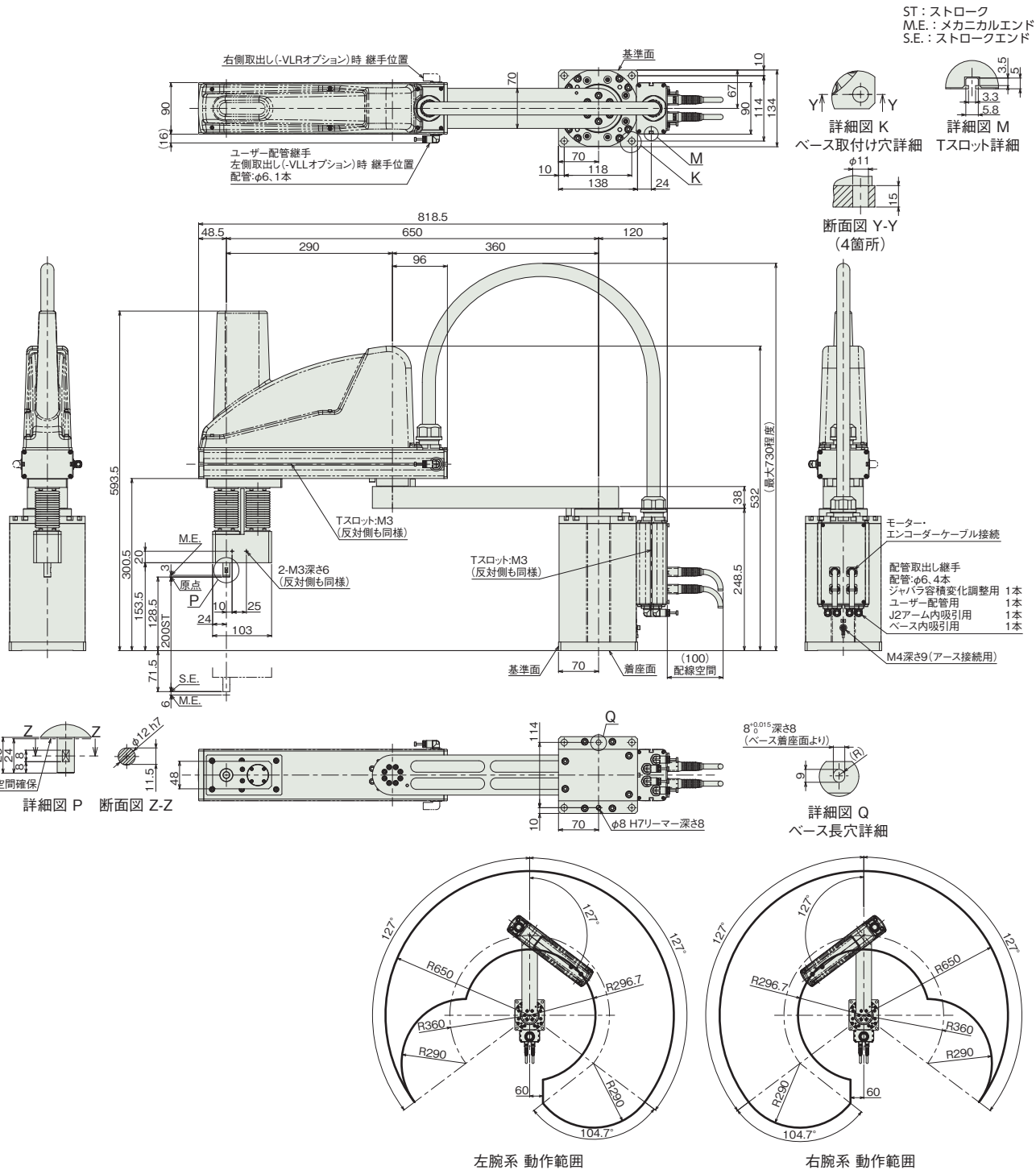
クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

■IXP-4C6520



■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 25.0kg

■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						ECM								
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291

(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。

RCP6CR/  
RCP6SCR  
RCP4  
CR  
RCA  
CR  
RCS4  
CR  
RCS3  
CR  
ISDBCR/  
ISPBCR  
SSPDA  
CR  
ISDACR/  
ISPDACR  
RCA2  
CR  
RCS2  
CR  
RCP2  
CR  
DDA  
CR  
IXP  
IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDPCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# IXA-4NSC3015

クリーン

バッテリーレスアプ

アーム長  
**300mm**

■ 型式項目

<b>IXA</b>	<b>4</b>	<b>NSC</b>	<b>30</b>	<b>15</b>		<b>T2</b>
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長	適応コントローラー
	4 4軸	NSC 高速タイプ クリーンルーム仕様	30 300mm	15 150mm	N 無し 5L 5m 10L 10m <input type="checkbox"/> L 長さ指定 (1m単位)	T2 XSEL-RAX/SAX



価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-4NSC3015	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	CB-IXA-USR□□□-CS	7-417	-
フランジ	IX-FL-1	7-416	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	5L(5m)	-
	10L(10m)	-
長さ指定	1L(1m) ~ 4L(4m)	-
	6L(6m) ~ 9L(9m)	-
	11L(11m)	-
	12L(12m)	-
	13L(13m)	-
	14L(14m)	-
	15L(15m)	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。  
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) (注1) ~ (注8) は、7-408 ページをご参照ください。

(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速度を下げるか、デューティー比 (目安) を参考にして加減速度後に停止時間を設けてください。

(3) スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。

(4) クリーン度規格については、7-61 ページをご参照ください。

- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IXA

メインスペック

項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)		6	
速度 (注2)	合成最高速度 (mm/s)	6032	
	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	720
		第2アーム (度/s)	720
		上下軸 (mm/s)	1600
		回転軸 (度/s)	1600
押付け (N) (注3)	上限 125 下限 25		
クリーンルーム仕様 (注4)	吸引量 (NL/min)	50	
アーム長 (mm)		300	
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	120	
	第2アーム	180	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±126	
	第2アーム (度)	±128	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	±360	

項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10芯 (9芯+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯 (注6)		アンバー色LED 小型表示灯11個 DC24V/供給必要
ブレーキ解除スイッチ (注7)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	3.2N・m
	許容負荷モーメント	9N・m
クリーン度		クラス3 (ISO14644-1)
使用周囲温度・湿度		0~40°C、20~85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級		IP40
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注8)		80dB以下
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
モーター容量	第1アーム	600W
	第2アーム	400W
	上下軸	150W
	回転軸	100W
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		131,072 pulse/rev
納期		ホームページ [納期照会] に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.27秒
連続サイクルタイム	0.48秒

標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作した場合の所要時間を表します。

2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)

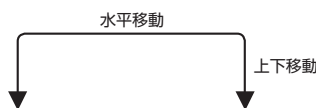
【標準サイクルタイム】

最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。

最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。

【連続サイクルタイム】

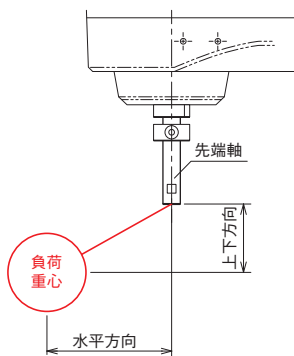
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m <sup>2</sup>

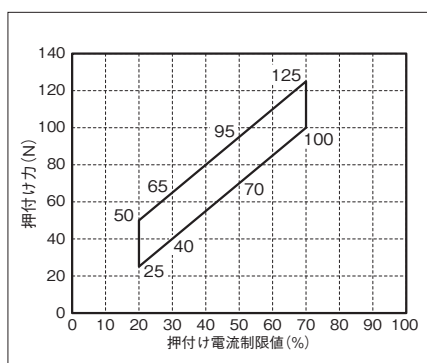
スカラロボットの先端軸 (回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
150mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図 (参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)



- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP

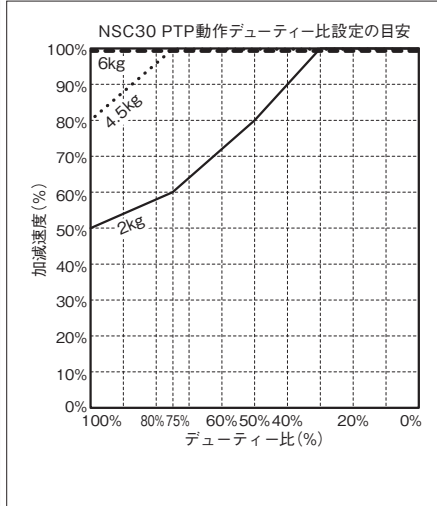
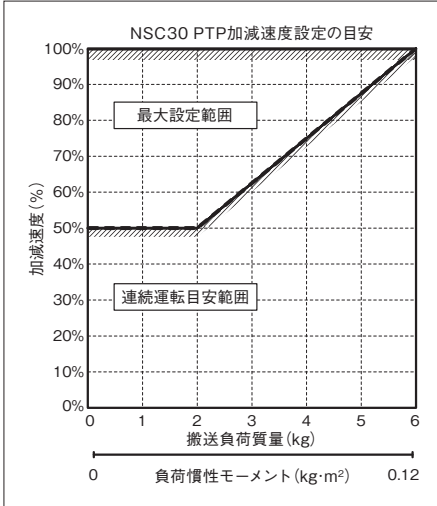


加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

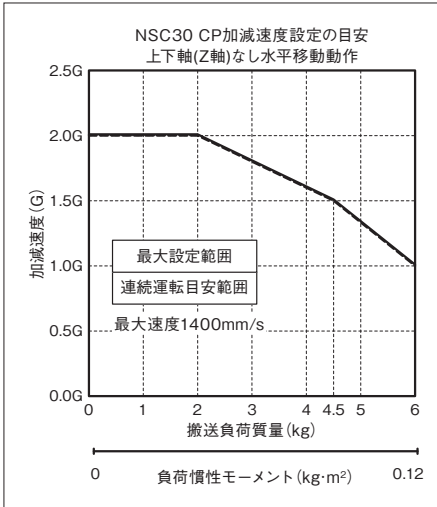
- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上でWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げると、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) デューティー比(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
- (7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落ととして使用してください。

■PTP動作

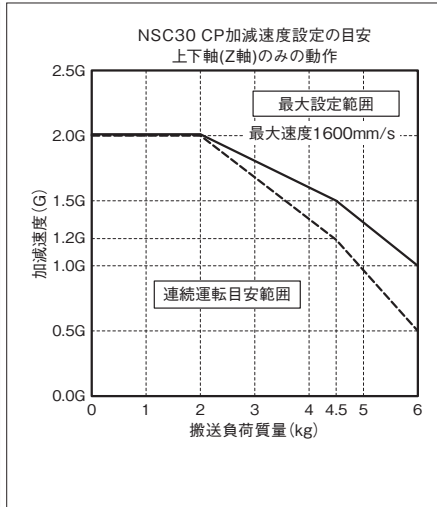


■CP動作

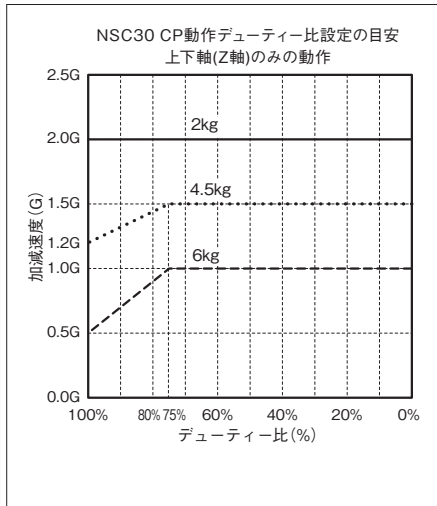
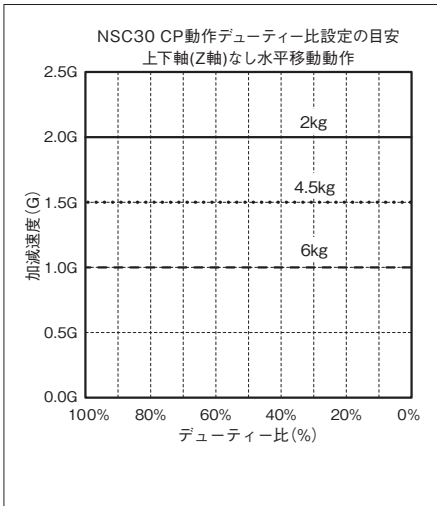
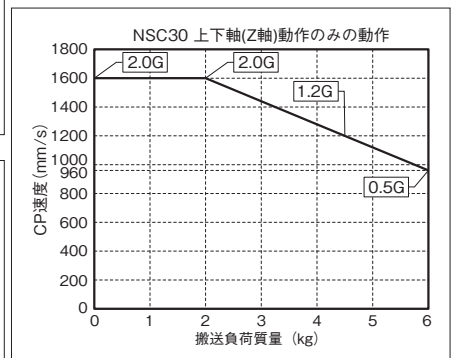
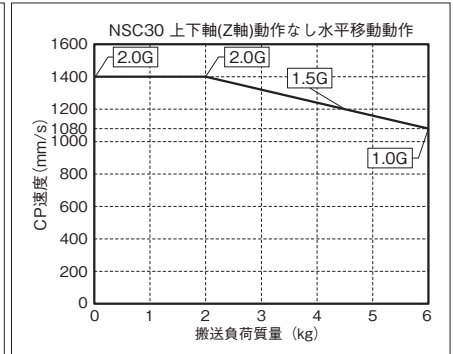
水平



上下



■CP動作 速度・加減速度制限



RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

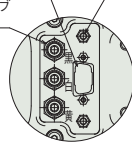
寸法図

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

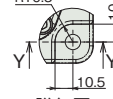
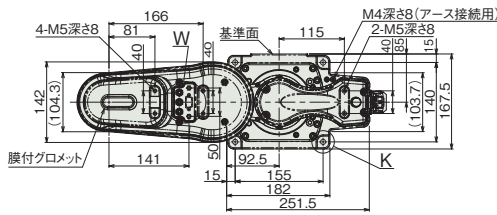
2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブル接続に関しては7-408ページ(注9)を参照ください。

ユーザー配線用D-subコネクタ  
(9極、ソケット、固定具M2.6)  
配線:24AWG、10芯(9芯+シールド)  
(コネクタフード付き)



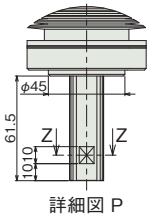
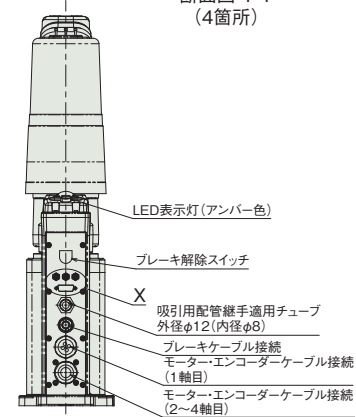
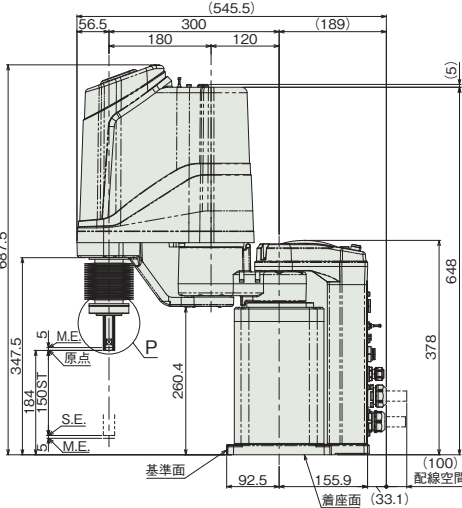
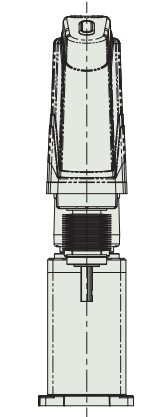
詳細図 W  
ユーザーパネル詳細



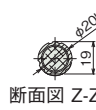
詳細図 K  
ベース取付け穴詳細



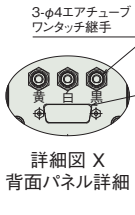
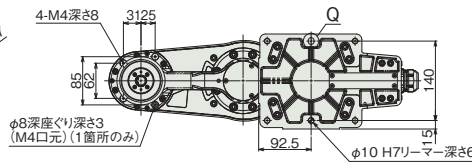
断面図 Y-Y  
(4箇所)



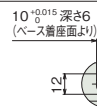
詳細図 P



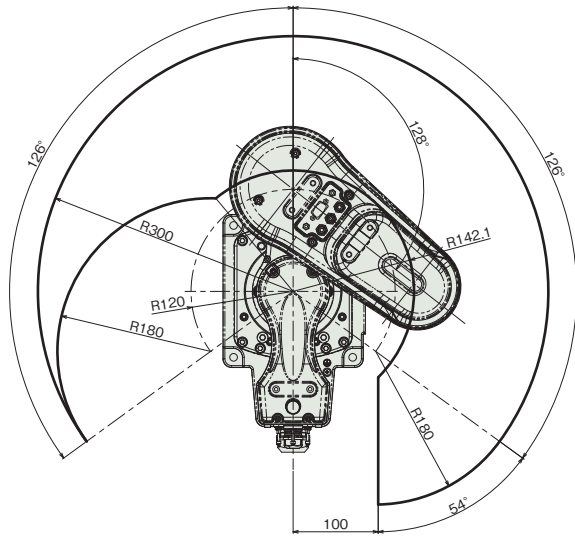
断面図 Z-Z



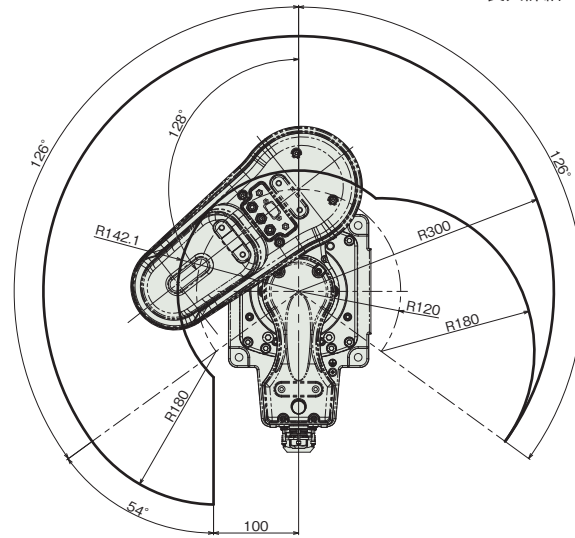
詳細図 X  
背面パネル詳細



詳細図 Q  
ベース長穴詳細



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	28.0kg

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								EC	EP				PRT	SSN
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-RAX4/SAX4 (IXA用)		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	36666	-	8-333

(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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDRCR
- SSPDA  
CR
- ISDPCR/  
ISPDRCR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# IXA-4NSC4518

# IXA-4NSC4533

クリーン

バッテリーレスアプス

アーム長  
450mm

■ 型式項目

<b>IXA</b>	<b>4</b>	<b>NSC</b>	<b>45</b>			<b>T2</b>
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長	適応コントローラー
4	4軸	NSC	45	180mm 330mm	N 無し 5L 5m 10L 10m □L 長さ指定 (1m単位)	T2 XSEL-RAX/SAX
		高速タイプ クリーンルーム仕様	450mm			



価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-4NSC4518	-
IXA-4NSC4533	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	CB-IXA-USR□□□-CS	7-417	-
フランジ	IX-FL-1	7-416	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	5L(5m)	-
	10L(10m)	-
長さ指定	1L(1m) ~ 4L(4m)	-
	6L(6m) ~ 9L(9m)	-
	11L(11m)	-
	12L(12m)	-
	13L(13m)	-
	14L(14m)	-
	15L(15m)	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。  
[4軸仕様]モーターケーブル: 4本・エンコーダーケーブル: 4本・ブレーキケーブル: 1本

選定上の注意

- (1) (注1) ~ (注8) は、7-408 ページをご参照ください。
- (2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速度を下げるか、デューティ比 (目安) を参考にして加減速度後に停止時間を設けてください。
- (3) スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。
- (4) クリーン度規格については、7-61 ページをご参照ください。

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDSCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

メインスペック

項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)		8	
合成最高速度 (mm/s)		6623	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	510
		第2アーム (度/s)	800
		上下軸 (mm/s)	1600
		回転軸 (度/s)	2000
押付け (N) (注3)	上限	135	
	下限	25	
クリーンルーム仕様 (注4)	吸引量 (NL/min)	50	
アーム長 (mm)		450	
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	200	
	第2アーム	250	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±137	
	第2アーム (度)	±137	
	上下軸 (mm)	180/330	
	回転軸 (度)	±360	

項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10芯 (9芯+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯 (注6)		アンバー色LED 小型表示灯11個 DC24V/供給必要
ブレーキ解除スイッチ (注7)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	3.2N・m
	許容負荷モーメント	8.3N・m
クリーン度		クラス3 (ISO14644-1)
使用周囲温度・湿度		0~40°C、20~85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級		IP40
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注8)		80dB以下
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
モーター容量	第1アーム	600W
	第2アーム	400W
	上下軸	200W
	回転軸	100W
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		131,072 pulse/rev
納期		ホームページ [納期照会] に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.28秒
連続サイクルタイム	0.51秒

標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。

2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)

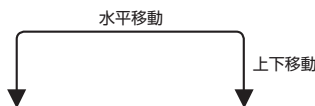
【標準サイクルタイム】

最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。

最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。

【連続サイクルタイム】

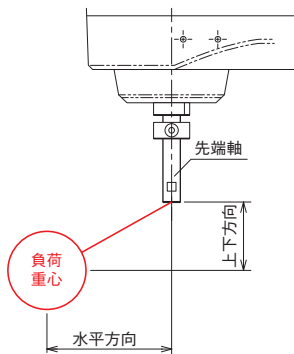
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m <sup>2</sup>

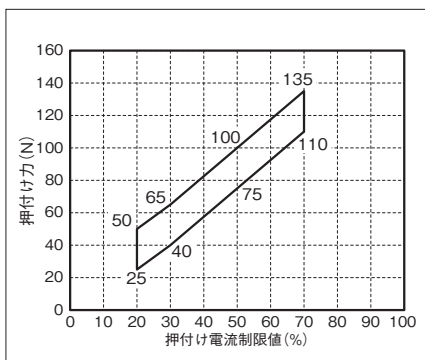
スカラロボットの先端軸 (回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
180mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図 (参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)



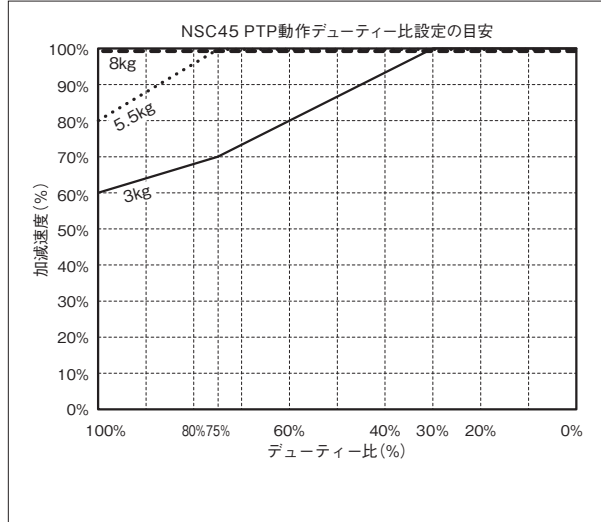
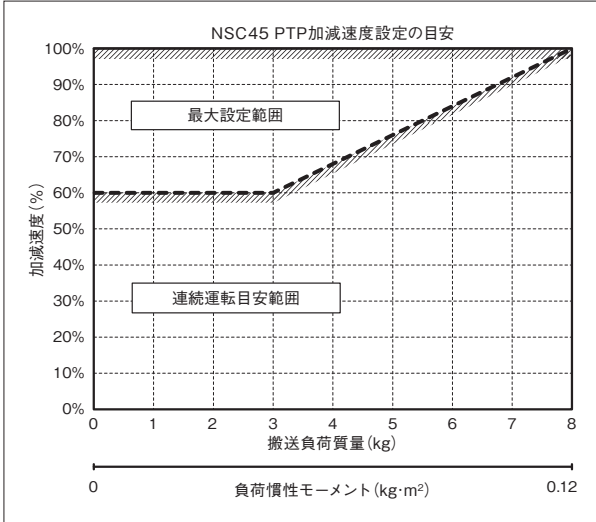
- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP

加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

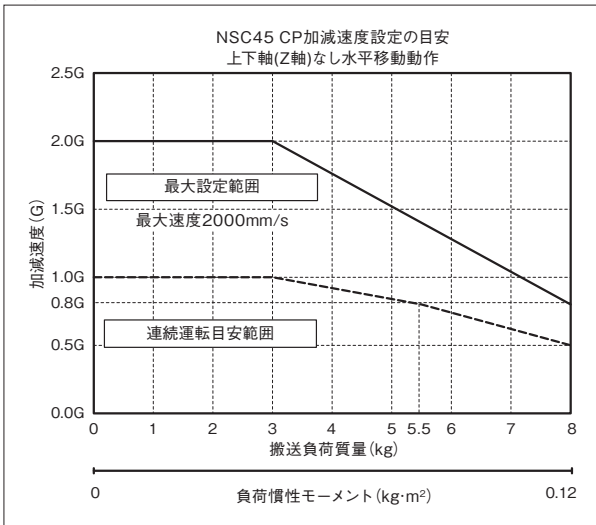
- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上でWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げて、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) デューティー比(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
- (7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作

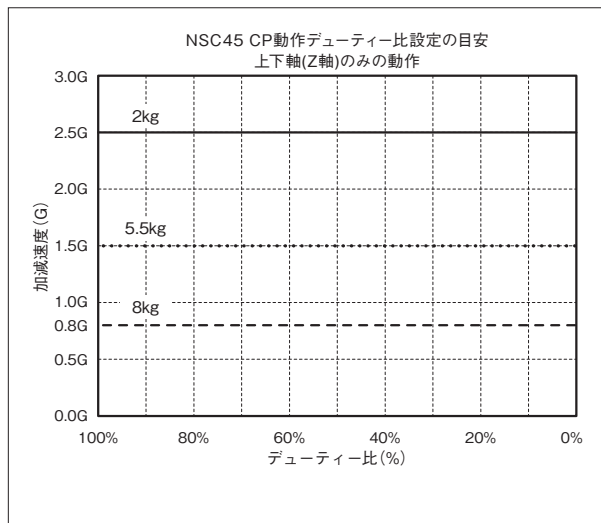
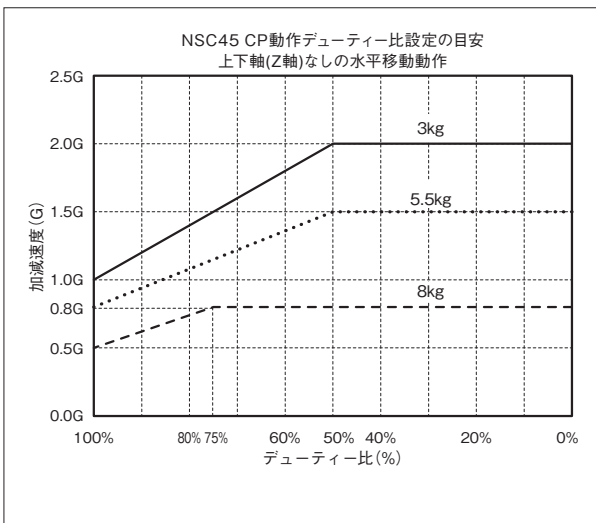
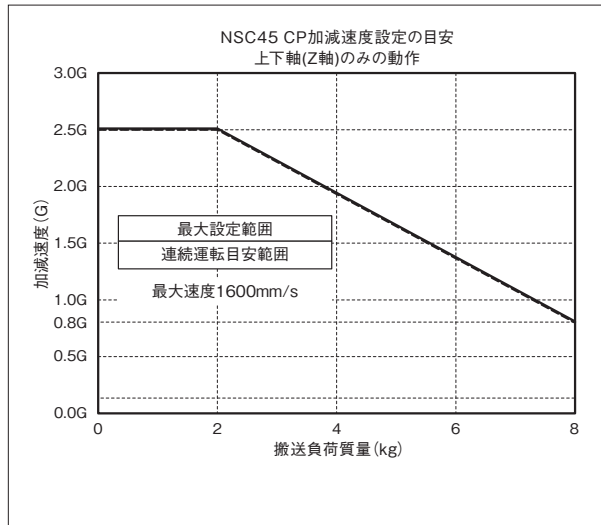


■CP動作

水平



上下



RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

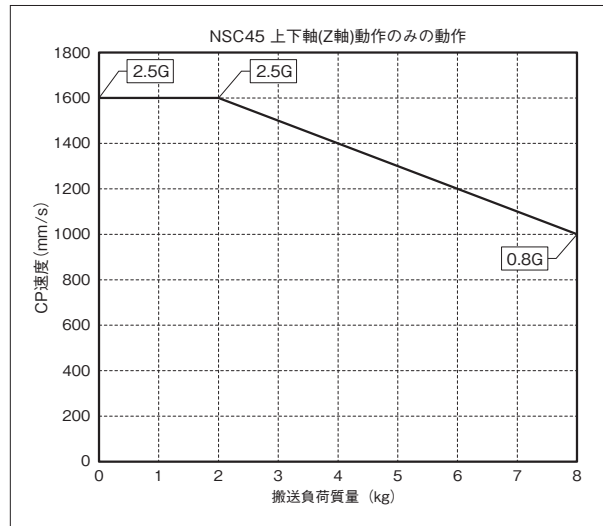
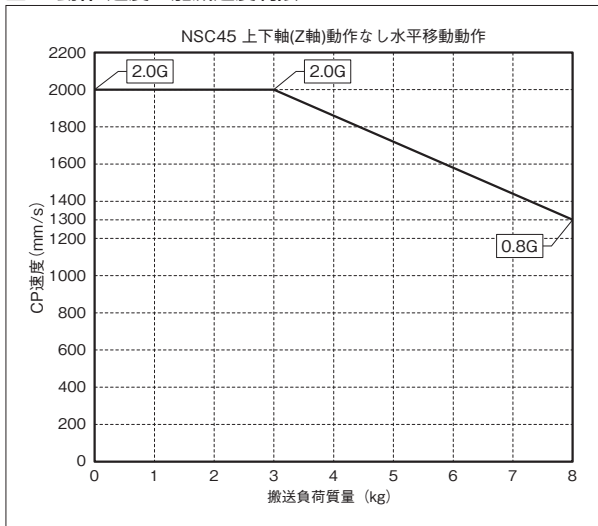
RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

■CP動作 速度・加減速度制限



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA



寸法図

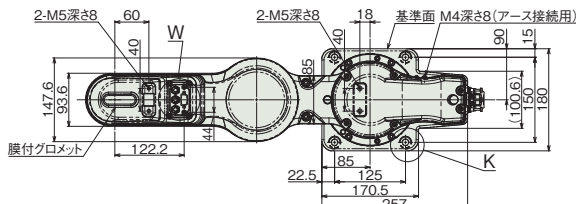
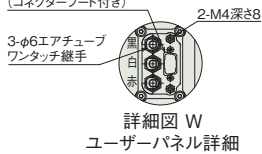
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

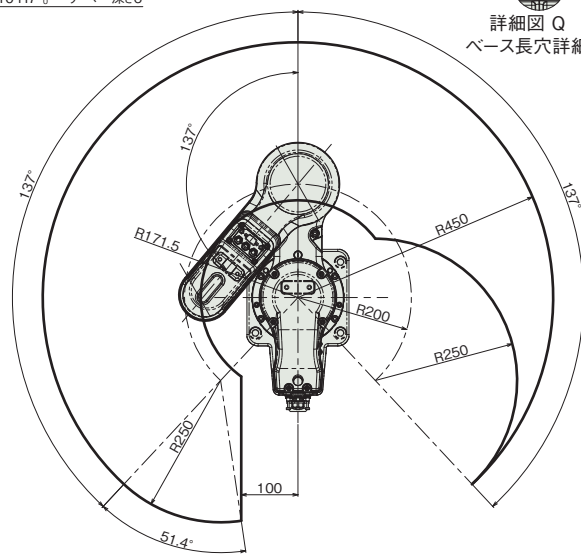
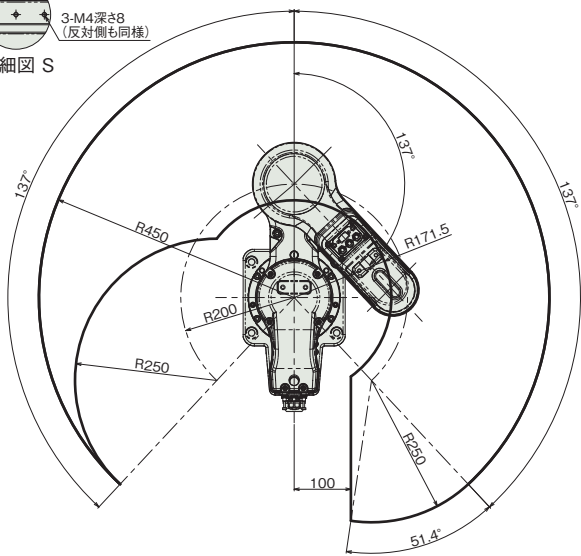
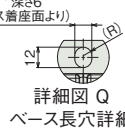
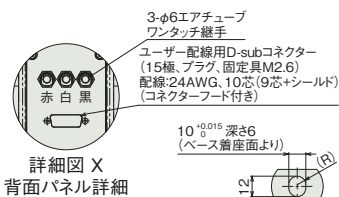
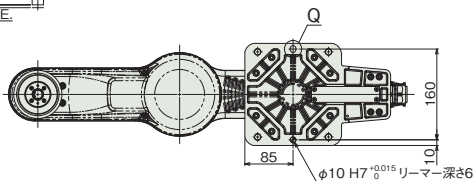
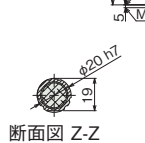
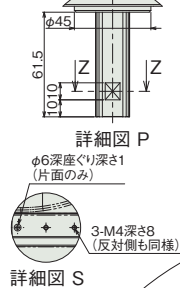
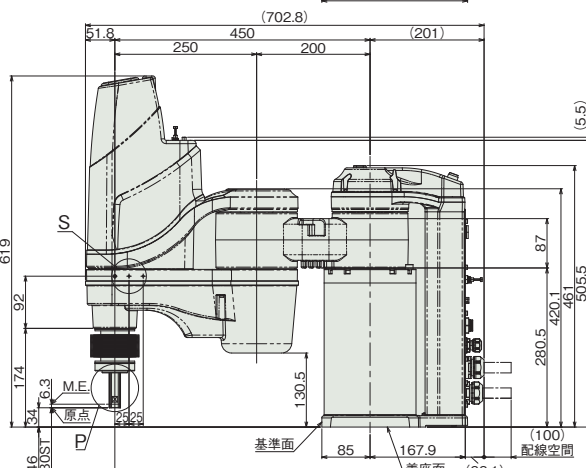
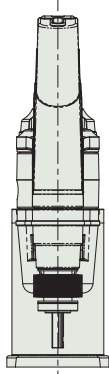
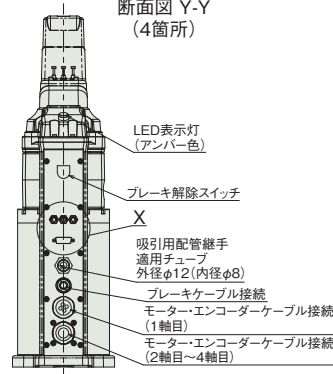
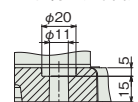
■IXA-4NSC4518

(注) ケーブル接続に関しては7-408ページ(注9)を参照ください。

ユーザー配線用D-subコネクター  
(9極、ソケット、固定具M2.6)  
配線:24AWG、10芯(9芯+シールド)  
(コネクターフード付き)



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



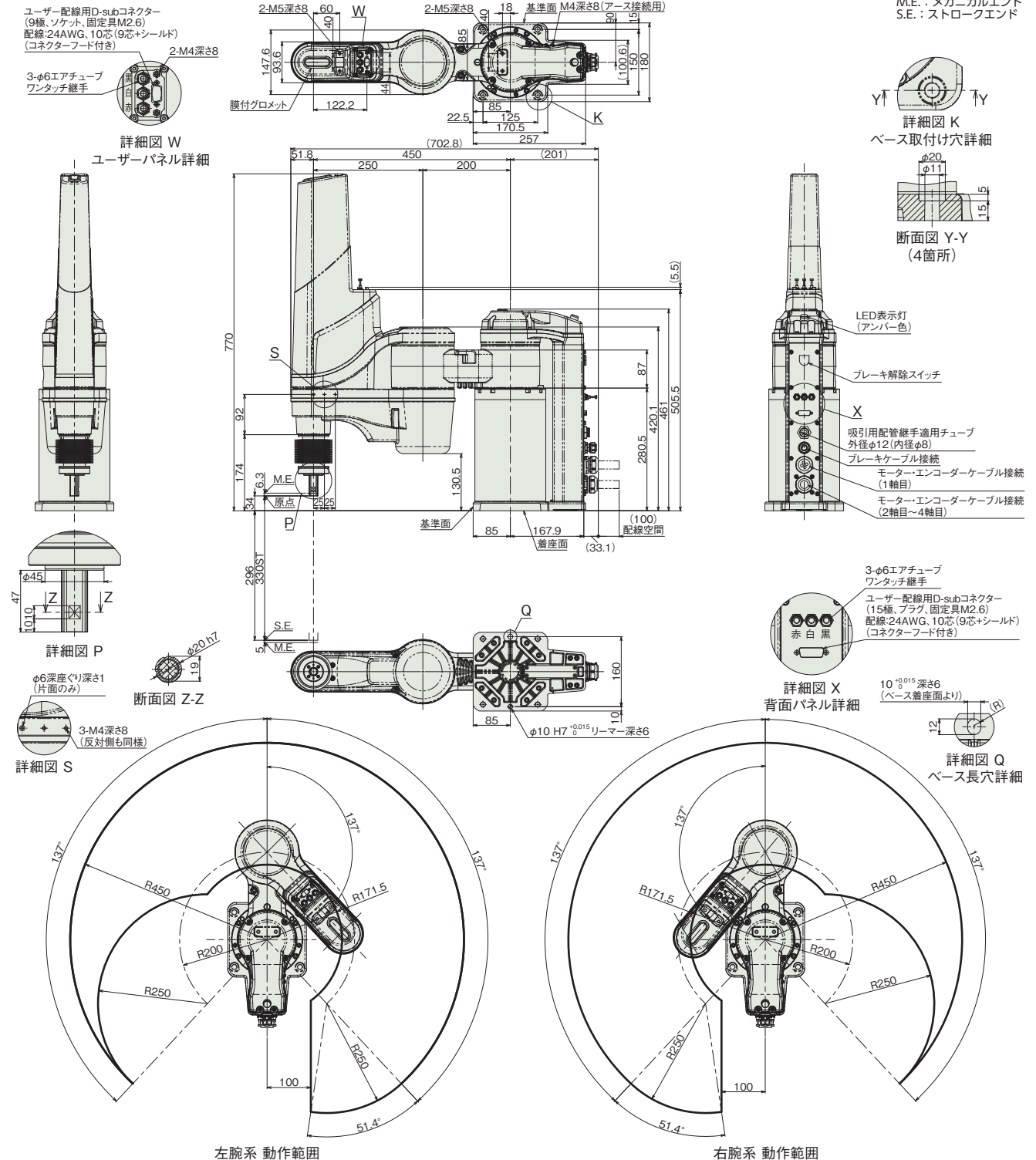
■質量

項目	内容
質量	33.0kg

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDSCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

■IXA-4NSC4533

(注) ケーブル接続に関しては7-408ページ(注9)を参照ください。



■質量

項目	内容
質量	33.5kg

■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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
XSEL-RAX4/SAX4 (IXA用)		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	36666	-	8-333

(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。

- RCP6CR/  
RCP5CR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDACR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覽表

# IXA-4NSC6018

# IXA-4NSC6033

クリーン

バッテリーレスアプソ

アーム長  
**600**  
mm

■ 型式項目

<b>IXA</b>	<b>4</b>	<b>NSC</b>	<b>60</b>						<b>T2</b>
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長				適応コントローラー
4	4軸	NSC 高速タイプ クリーンルーム仕様	60 600mm	18 33	180mm 330mm	N	無し	T2	XSEL-RAX/SAX
						5L	5m		
						10L	10m		
						<input type="checkbox"/> L	長さ指定 (1m単位)		



水平

垂直

横立て

天吊り

CE

RoHS  
10

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-4NSC6018	-
IXA-4NSC6033	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	CB-IXA-USR□□□-CS	7-417	-
フランジ	IX-FL-1	7-416	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	5L(5m)	-
	10L(10m)	-
長さ指定	1L(1m) ~ 4L(4m)	-
	6L(6m) ~ 9L(9m)	-
	11L(11m)	-
	12L(12m)	-
	13L(13m)	-
	14L(14m)	-
	15L(15m)	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。  
[4軸仕様]モーターケーブル: 4本・エンコーダーケーブル: 4本・ブレーキケーブル: 1本

選定上の  
注意

(1) (注1) ~ (注8) は、7-408 ページをご参照ください。

(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速度を下げるか、デューティ比 (目安) を参考にして加減速度後に停止時間を設けてください。

(3) スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。

(4) クリーン度規格については、7-61 ページをご参照ください。

- RCP6CR/ RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IXA

メインスペック

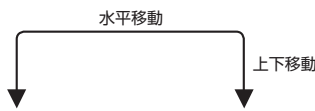
項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)		10	
合成最高速度 (mm/s)		6414	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	300
		第2アーム (度/s)	750
		上下軸 (mm/s)	1600
		回転軸 (度/s)	2000
押付け (N) (注3)	上限	135	
	下限	25	
クリーンルーム仕様 (注4)	吸引量 (NL/min)	50	
アーム長 (mm)		600	
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	350	
	第2アーム	250	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±137	
	第2アーム (度)	±140	
	上下軸 (mm)	180/330	
	回転軸 (度)	±360	

項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10芯 (9芯+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯 (注6)		アンバー色LED 小型表示灯11個 DC24V/供給必要
ブレーキ解除スイッチ (注7)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	3.2N・m
	許容負荷モーメント	8.3N・m
クリーン度		クラス3 (ISO14644-1)
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		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注8)		80dB以下
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
モーター容量	第1アーム	750W
	第2アーム	400W
	上下軸	200W
	回転軸	100W
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		131,072 pulse/rev
納期		ホームページ [納期照会] に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.27秒
連続サイクルタイム	0.48秒

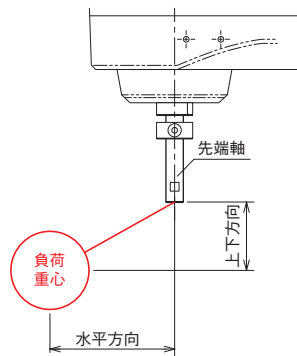
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。  
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)  
【標準サイクルタイム】  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。  
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m <sup>2</sup>

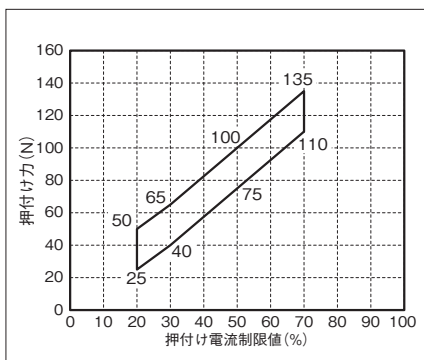
スカラロボットの先端軸 (回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
180mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図 (参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP

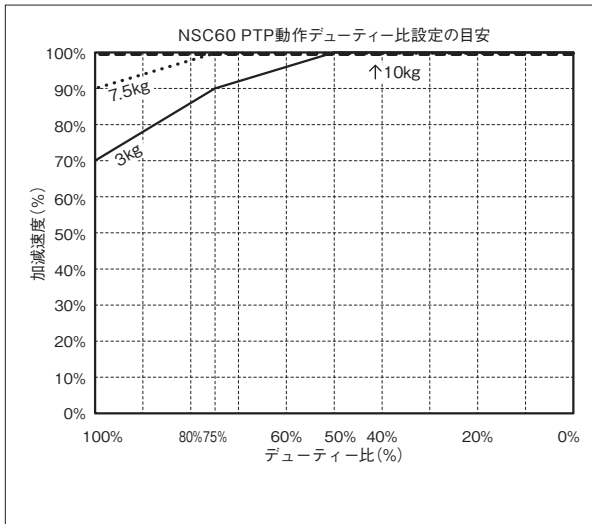
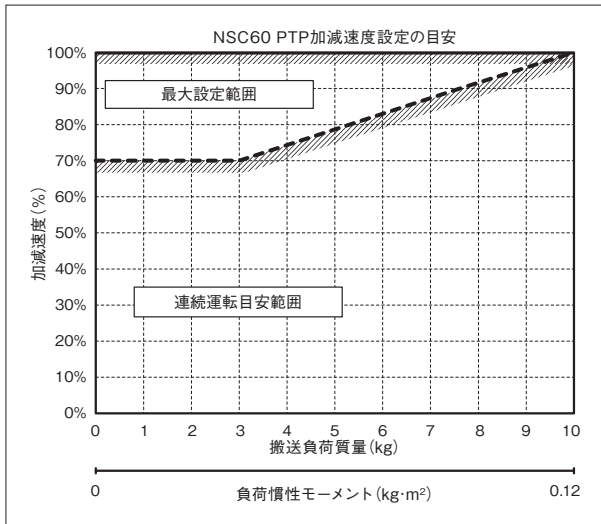
IXA

加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

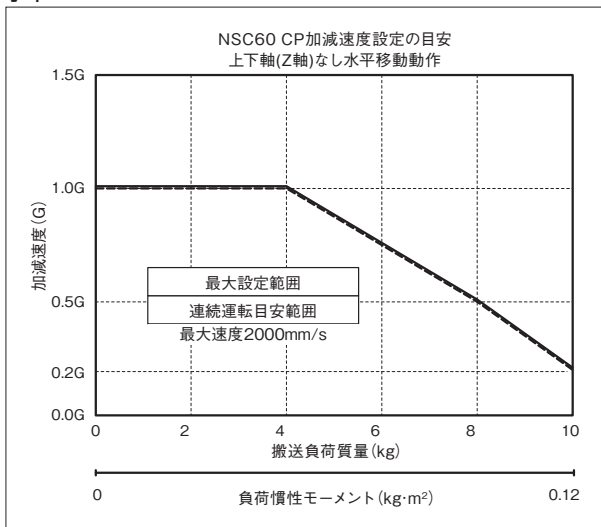
- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) デューティー比(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
- (7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作

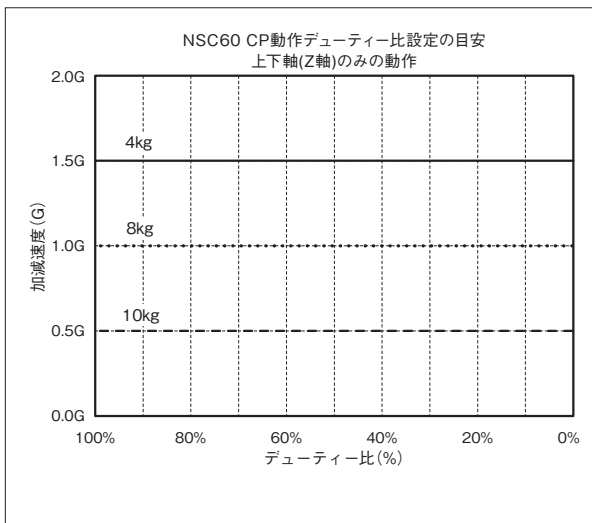
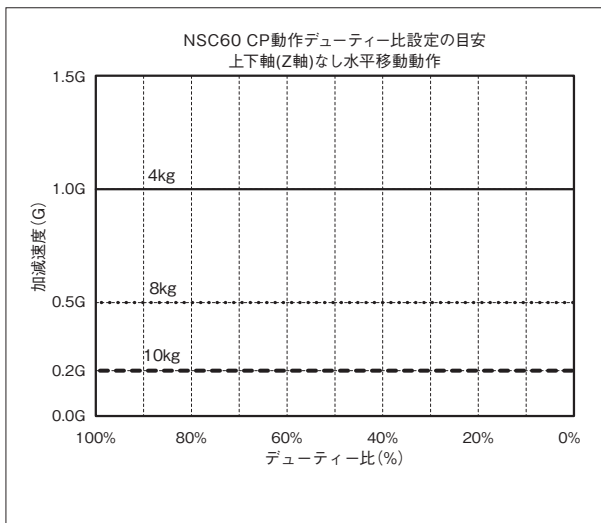
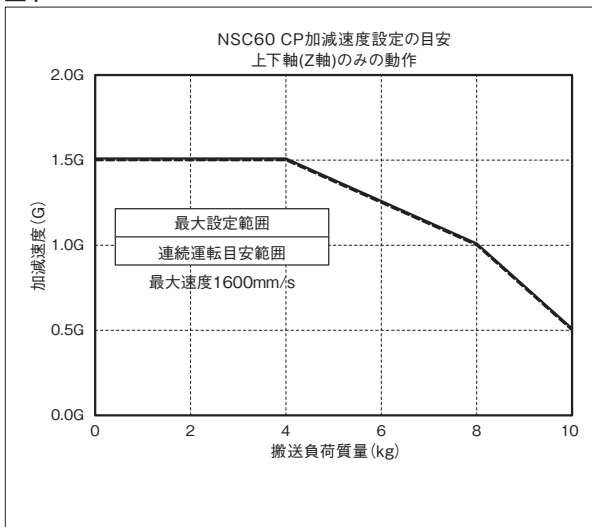


■CP動作

水平



上下



RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

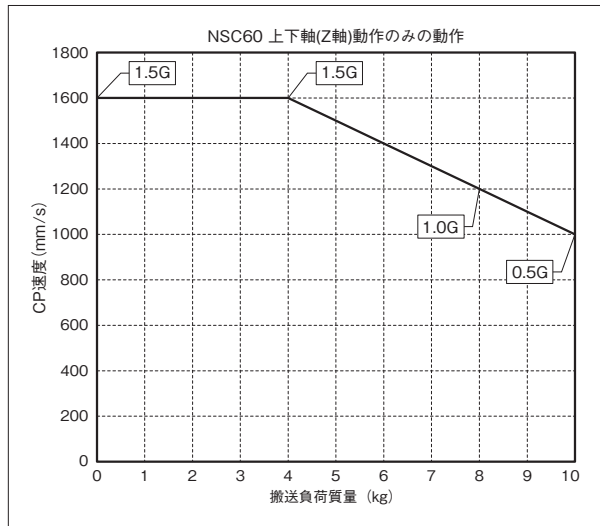
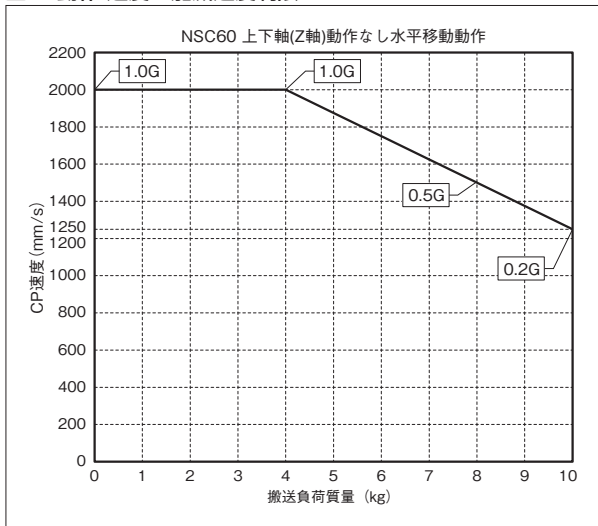
RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

■CP動作 速度・加減速度制限



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDSCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP

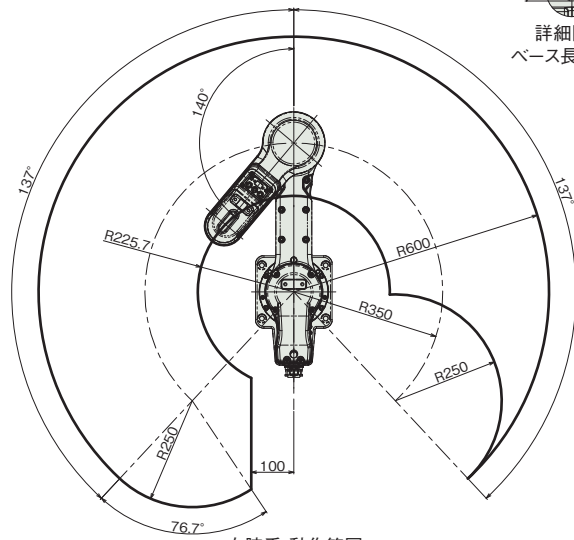
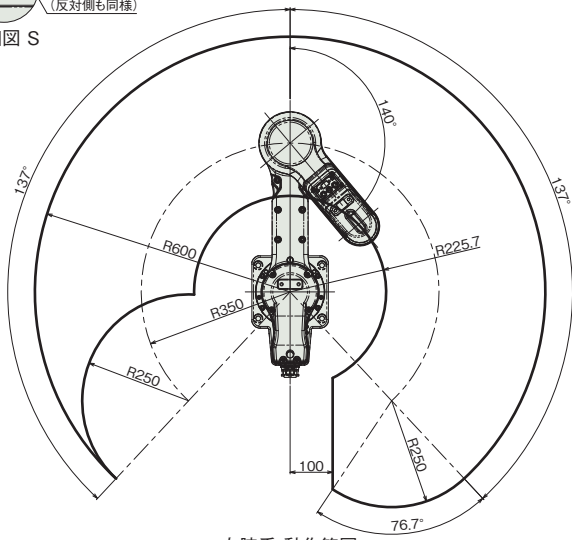
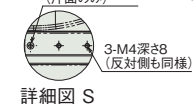
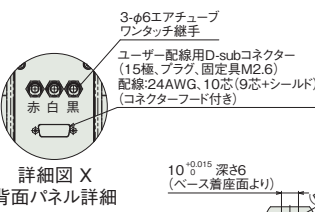
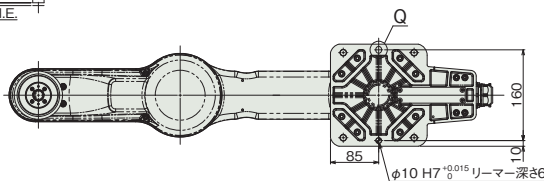
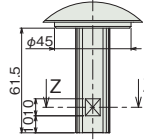
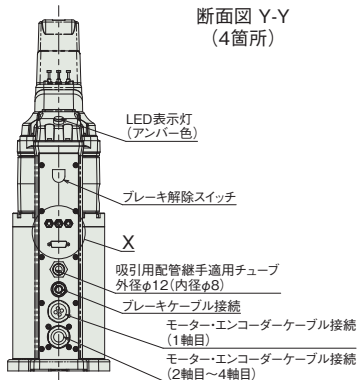
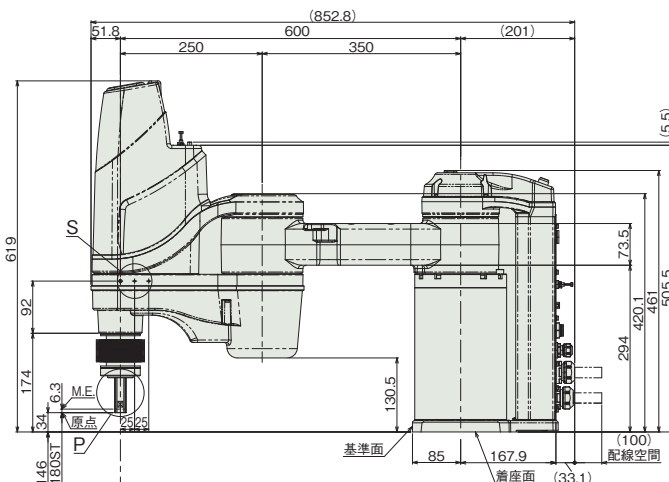
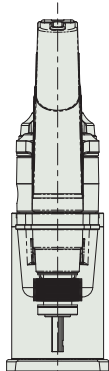
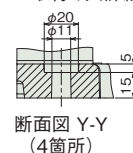
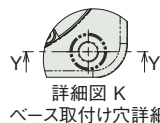
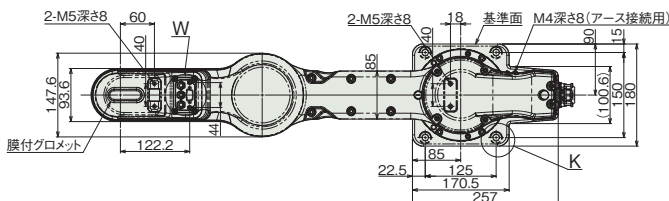
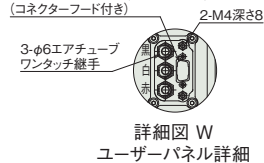
IXA

■IXA-4NSC6018

(注) ケーブル接続に関しては7-408ページ(注9)を参照ください。

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

ユーザー配線用D-subコネクター  
(9極、ソケット、固定具M2.6)  
配線: 24AWG、10芯(9芯+シールド)  
(コネクターフード付き)



■質量

項目	内容
質量	33.5kg

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDSCR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

■IXA-4NSC6033

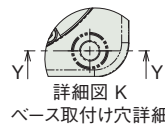
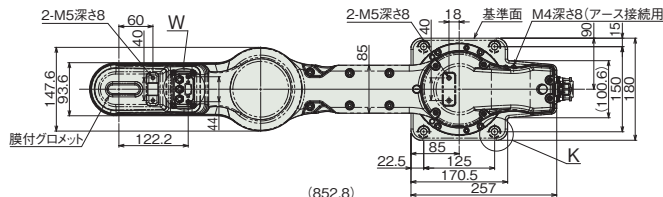
(注) ケーブル接続に関しては7-408ページ(注9)を参照ください。

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

ユーザー配線用D-subコネクター  
(9極、ソケット、固定具M2.6)  
配線: 24AWG, 10芯(9芯+シールド)  
(コネクターフード付き)



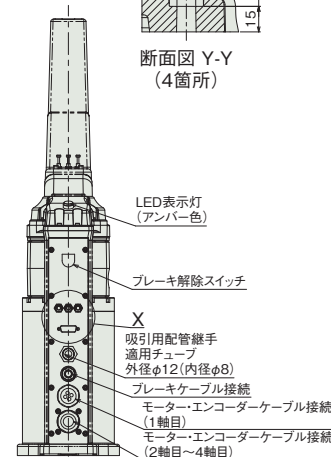
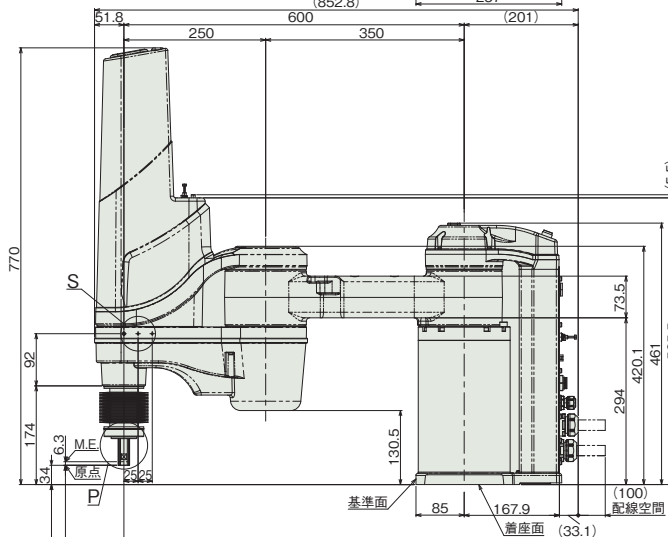
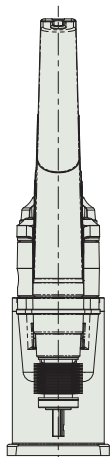
詳細図 W  
ユーザーパネル詳細



詳細図 K  
ベース取り付け穴詳細



断面図 Y-Y  
(4箇所)

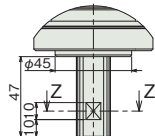


LED表示灯  
(アンバー色)

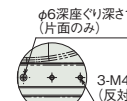
ブレーキ解除スイッチ

X

吸引用配管継手  
適用チューブ  
外径φ12(内径φ8)  
ブレーキケーブル接続  
モーター・エンコーダーケーブル接続  
(1軸目)  
モーター・エンコーダーケーブル接続  
(2軸目~4軸目)



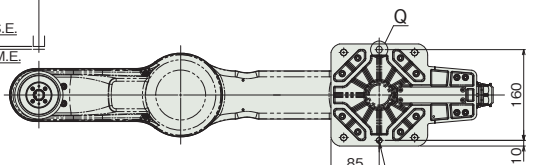
詳細図 P



詳細図 S



断面図 Z-Z

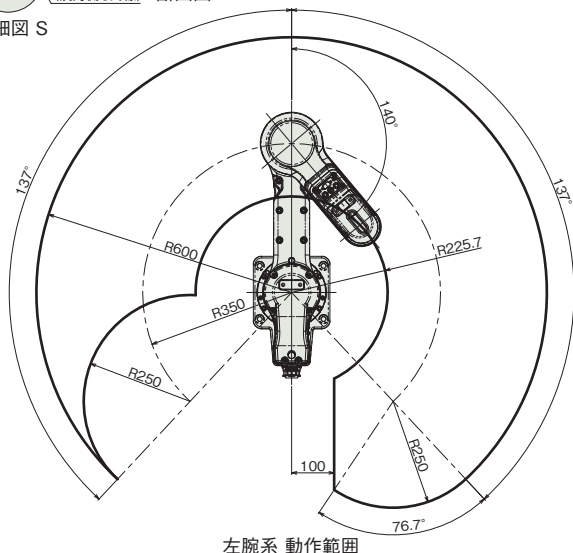


詳細図 Q  
ベース長穴詳細

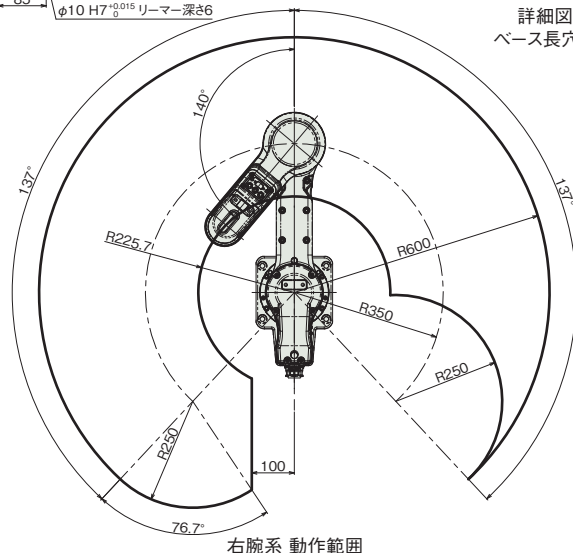
3-φ6エアチューブ  
ファンタッチ継手  
ユーザー配線用D-subコネクター  
(15極、プラグ、固定具M2.6)  
配線: 24AWG, 10芯(9芯+シールド)  
(コネクターフード付き)

詳細図 X  
背面パネル詳細

10深さ6  
(ベース着座面より)



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	34.0kg

■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-RAX4/SAX4 (IXA用)		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	36666	-	8-333

(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。

- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDCR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA



## クリーン仕様 注意事項

カタログスペックの注意点 <スカラロボット：IXP> ※(注1)～(注5)は、本文ページの注記と対応しております。

### (注1) 可搬質量

可搬質量には、定格可搬質量と最大可搬質量があります。定格可搬質量は最大速度、最大加速度で動作可能な最大質量です。最大可搬質量は速度、加速度を落とした場合に搬送可能な最大質量です。定格可搬質量以上の質量を搬送する場合は、プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な速度・加速度が適用されます。

### (注2) 最高速度

メインスペックの最高速度は、PTP命令動作の場合です。CP動作命令(補間動作)の場合は、速度に限界があります。詳細は各製品ページ「加減速度設定の目安」の「CP動作」をご確認ください。また、上下軸を下降端で動作させる場合は、速度・加速度を適宜落とす必要がありますのでご注意ください。

### (注3) 本体内部エア吸引

スカラクリーン仕様をクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベースのエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。各仕様の流量を流せる配管としてください。また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

### (注4) 位置決め精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します(周囲温度20℃一定時の値です)。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、繰返し位置決め精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

### (注5) 騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。騒音は、動作条件および周囲反射環境により変わる場合があります。(JIS B 6195)

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

## (注1) 可搬質量

可搬質量は搬送可能な最大質量になります。  
プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な加速度が設定されます。  
負荷質量が大きくなるほど、加速度が落ちる設定となります。

## (注2) PTP動作時 最大動作速度

スペックの最大動作速度の数値は、PTP 命令動作の場合です。  
CP 動作命令（補間動作）の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

## (注3) 上下軸 押付け力制御範囲

上下軸押付け力制御範囲は、上下軸先端部の押付け力です。  
上下軸に何も取付けられていない無負荷時の押し力となります。  
連続押付けはできません。  
上限は押付け力の設定値が70%の場合の押付け力です。  
下限は設定値が20%の場合の押付け力です。  
実際の押付け力は多少の誤差を生じます。

## (注4) 本体内部エア吸引量

クリーンクラス3で使用するためには、本体ベースのエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。  
吸引量は各仕様の流量を流せる配管をご使用ください。また、動作パターンや速度、加減速度によりロボット内部の負圧は変わります。上下軸が動作していない状態で3～10kPa程、上下軸が動作している状態でも、負圧の状態を確保してください。

## (注5) 位置繰返し精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します（JIS B 8432\_周囲温度20℃一定時の値です）。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、位置繰返し精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

## (注6) LED表示灯

LED表示灯は第1軸(J1)カバー上部に設置されています。  
コントローラーがエラーを発生した場合などに点灯させることができます。  
使用する場合はお客様がコントローラーのI/O出力の信号を使って、ユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

## (注7) ブレーキ解除スイッチ

ブレーキ解除スイッチは第1軸(J1)ベース背面に設置されています。  
ブレーキの解除を行うには、ブレーキ解除スイッチの使用・不使用にかかわらず、コントローラーへのDC24V電源の供給が必要です。

## (注8) 騒音

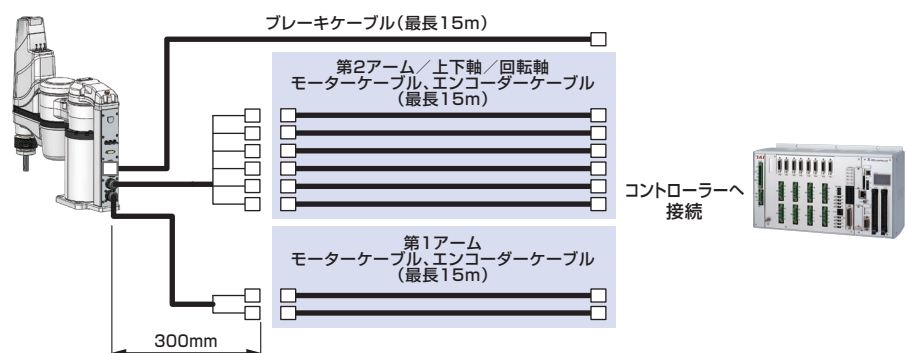
全軸が最大速度で動作した時の測定値です。  
騒音は、動作条件および周囲反射環境により変わる場合があります。  
(JIS B 6195)

## 動作範囲

腕系切替えの際はいったんアームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意ください。

## (注9) ケーブル

モーターケーブル、エンコーダーケーブル、ブレーキケーブルの接続は下記のとおりとなります。





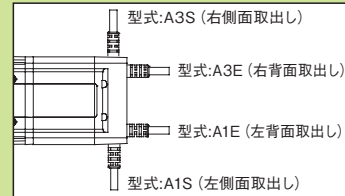
## クリーン仕様 オプション

### ケーブル取出し方向

**型式** A0 / A1 **説明** アクチュエーターケーブルの取出し方向を、側面取出し、底面取出しの2種類から選択できます。

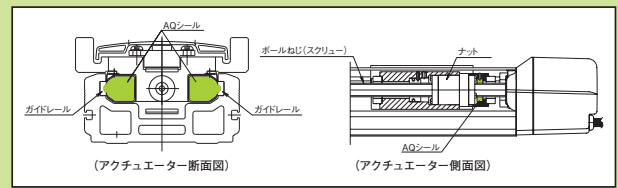
### ケーブル取出し方向

**型式** A1S / A1E / A3S / A3E  
**説明** アクチュエーターケーブルの取出し方向を、左背面、左側面、右背面、右側面の4種類から選択できます。  
 ※取出し方向はいずれかを必ず選択していただきます。



### AQ シール

**型式** AQ  
**説明** 本オプションは、多量の潤滑油を含んだ多孔質部材からなる潤滑ユニットです。ガイドの鋼球およびボールねじの転動面が触れることにより、継続的に潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。



### ブレーキ

**型式** B / BE / BL / BR  
**説明** 電源 OFF またはサーボ OFF 時に、スライダが移動しないように保持する機構です。  
 ※電源 OFF またはサーボ OFF 時に Z 軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、本オプションの選択が必要です。

### クリープセンサー

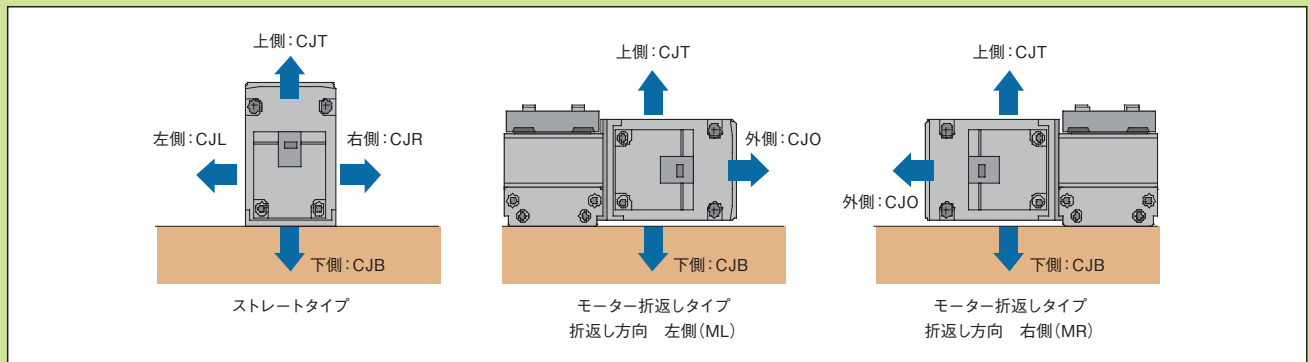
**型式** C(標準) / CL(反対側取付け)  
**説明** 原点復帰を高速で行うためのセンサーです。通常原点復帰はモーター側ストロークエンドのストッパーにスライダを押し当てて反転させるため、原点復帰速度は 10 ~ 20mm/s に抑えられています。そのためストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかります。それを短縮させるために途中までは高速でスライダを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサーです。ISDBCR/ISPDACR/SSPDACR シリーズは、センサーおよびカバーがアクチュエーター本体外部に設置されます。取付け位置はモーター側から見て本体右側が標準(型式:C)となります。センサーを反対側(勝手違い)に設置したい場合は CL をご選択ください。ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型(W/WX)タイプはセンサーが本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式は C(標準) をご選択ください。

### CE 対応

**型式** CE **説明** 1-243 ページ CE マーク対応表をご参照ください。  
 標準で CE に対応していない機種で、CE 対応が必要な場合は本オプションをご指定ください。

### 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。

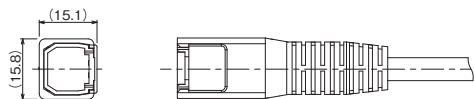


## 小型コネクタ仕様

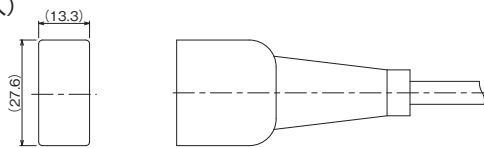
### 型式 CNS

説明 ケーブルジョイントコネクタを小型のものに変更することができます。

小型コネクタ:CNS



標準:(無記入)



## 吊り金具

### 型式 EB

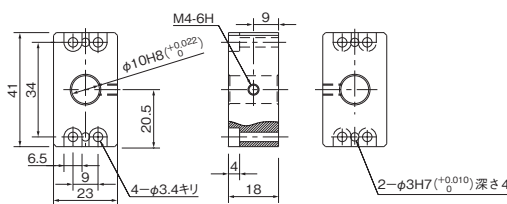
説明 アクチュエーターの設置時、アクチュエーターを吊り上げるために使用する吊り金具とアイボルトのセットです。  
※詳細は取扱説明書をご確認ください。

## フランジブラケット

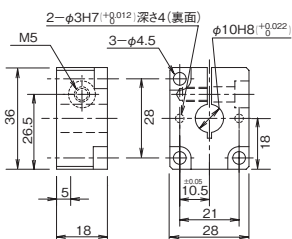
### 型式 FB

説明 グリッパ本体を固定するためのブラケットです。

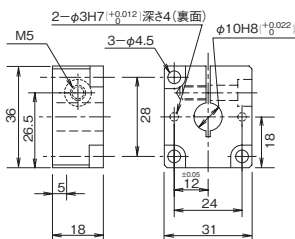
GRSS/GRLS用  
単品型式 RCP2-FB-GRSS  
(単品質量:0.05kg/材質:アルミ)



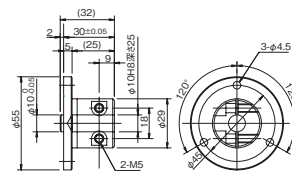
GRS用  
単品型式 RCP2-FB-GRS  
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



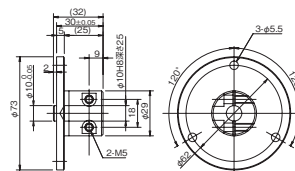
GRM用  
単品型式 RCP2-FB-GRM  
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



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)

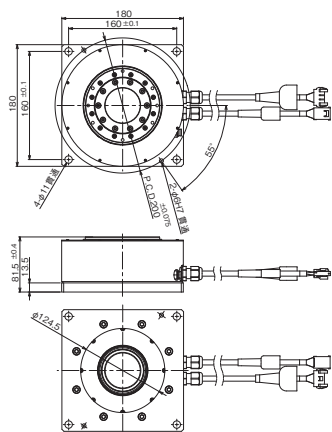


## フランジ

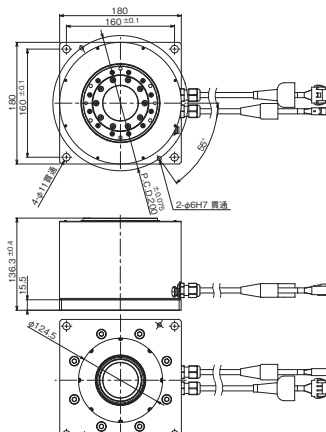
### 型式 FL

説明 本体上面よりボルトで固定するための金具です。

DDACR-LT18C  
単品型式 DDA-FL-LT18  
(単品質量:0.3kg/材質:アルミ)



DDACR-LH18C  
単品型式 DDA-FL-LH18  
(単品質量:0.4kg/材質:アルミ)



RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4

CR

RCA

CR

RCS4

CR

RCS3

CR

ISDBCR/  
ISPDSCR

SSPDA

CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2

CR

RCS2

CR

RCP2

CR

DDA

CR

IXP

IXA

# クリーン仕様

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

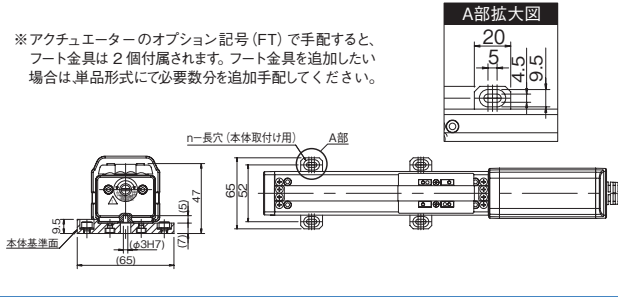
## フート金具

### 型式 FT

**説明** アクチュエーター本体を上側よりボルトで固定するための金具です。スライダータイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付け穴すべてにフート金具を取付けてください。フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。  
※フート金具間の取付けピッチ寸法はアクチュエーター図面の取付けピッチ寸法をご参照ください。

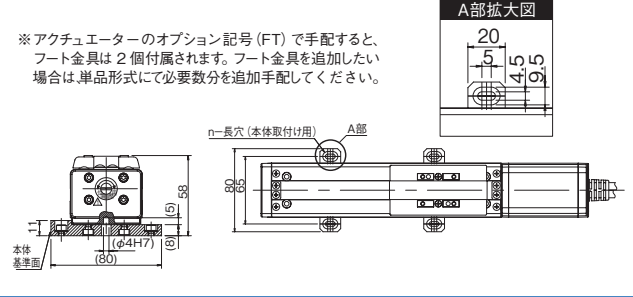
#### RCACR-SA4C 単品型式 RCA-FT-SA4

※アクチュエーターのオプション記号 (FT) で手配すると、フート金具は 2 個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。



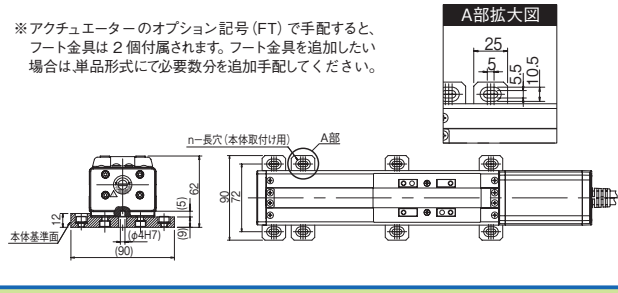
#### RCACR-SA5C 単品型式 RCA-FT-SA5

※アクチュエーターのオプション記号 (FT) で手配すると、フート金具は 2 個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。



#### RCACR-SA6C 単品型式 RCA-FT-SA6

※アクチュエーターのオプション記号 (FT) で手配すると、フート金具は 2 個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。



## 指定グリース塗布仕様

### 型式 G3 / G4

**説明** アクチュエーターのボールねじ、リニアガイド、ロッド摺動面に塗るグリースをクリーン環境用低発塵グリース (G3:AFFグリース、G4:AFE-CAグリース) に変更します。

## 高精度仕様

### 型式 HPR

**説明** 本オプションを指定することで、繰返し位置決め精度が±0.005mmになります。

## 原点確認センサー

### 型式 HSL (左側取付け) / HSR (右側取付け)

**説明** 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダーが移動したかを確認するためのセンサーです。  
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用できません。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

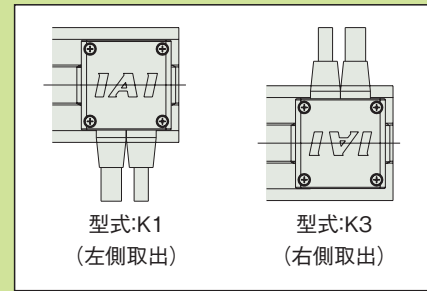
IXP

IXA

## コネクタケーブル取出し方向変更

**型式** K1 / K3

**説明** コネクタケーブルの取出し方向を、左側／右側から選択ができます。



## 省電力対応

**型式** LA

**説明** コントローラーの電源容量を低減するオプションです。  
標準仕様／高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。  
(機種によって最大値は変化しますので、詳細はR-unit/ACONコントローラーの電源容量をご覧ください)

## 原点リミットスイッチ

**型式** L(標準) / LL(反対側取付け)

**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。  
Lオプションを指定すると、HOME(原点検出用)、+OT(反モーター側オーバーtravel)、-OT(モーター側オーバーtravel)の3つの近接センサーが装着されます。(HOMEと-OTは一体型のツインセンサーとなります)  
IS(P)DBCR/SSPDACRシリーズは、原点リミットスイッチおよびカバーが本体外部に設置されます。取付け位置はモーター側から見て本体右側が標準(型式:L)となります。原点リミットスイッチを反対側(勝手違い)に設置したい場合はLLをご選択ください。  
IS(P)DACRシリーズの超大型(W/WX)タイプは原点リミットスイッチが標準装備となります。センサーは、本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式はL(標準)をご選択ください。

## シンクロ動作時マスター軸指定

**型式** LM(標準) / LLM(反対側取付け) / S(スレーブ軸指定)

**説明** XSEL コントローラーの機能のひとつに「シンクロ動作機能」があります。  
これは2軸のアクチュエーターを同時に動作させるもので、1軸をマスター(記号:M)とし、もう1軸がスレーブ(記号:S)となり、スレーブがマスターに対し超高速制御で追従することにより、2軸が同時に動作するものです。  
シンクロ動作を行う2軸のアクチュエーターは、全く同じ仕様(タイプ、リード、モーター出力、ストローク)でなければなりません。  
シンクロ動作を行う場合は、マスター軸はリミットスイッチ仕様となりますので、手配の際はマスター軸の型式にLM(リミット仕様マスター軸指定)を、スレーブ軸の型式にS(スレーブ軸指定)を付けてください。  
IS(P)DBCR/SSPDACRシリーズは、原点リミットスイッチおよびカバーが本体外部に設置されます。取付け位置はモーター側から見て本体右側が標準(型式:LM)となります。原点リミットスイッチを反対側(勝手違い)に設置したい場合はLLMをご選択ください。  
IS(P)DACRシリーズの超大型(W/WX)タイプは原点リミットスイッチが本体内部に内蔵されます。型式はLM(標準)をご選択ください。また本体側面にカバーは付きません。

## 原点逆仕様

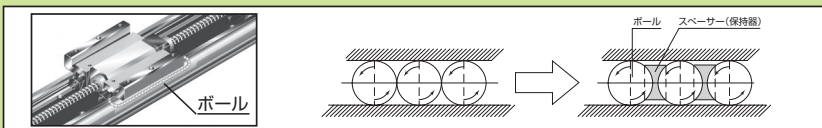
**型式** NM

**説明** 通常原点位置は、スライダ・ロッド共にモーター側に設定されていますが、装置のレイアウトなどによって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することができます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は、弊社に返却していただき調整が必要となりますのでご注意ください)

## ボール保持機構付きガイド

**型式** RT

**説明** ガイドのボール(鋼球)とボールの間にスペーサー(保持器)を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。  
ボール同士の衝突による金属音なくなるため、耳障りな音が減少します。  
ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。  
ボール同士の干渉がなくなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。



※ IS(P)DACR-W/WX ではご使用できません。  
※ IS(P)DBCR/SSPDACR のボール保持機構付きガイド仕様を垂直で使用する場合、一部の機種にて垂直可搬質量が変わりますのでご注意ください。詳細は各タイプのページをご参照ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDACR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# クリーン仕様

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

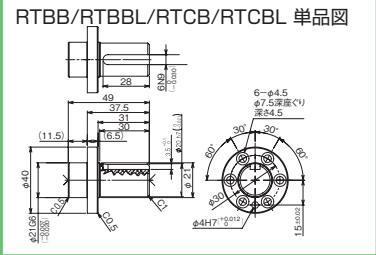
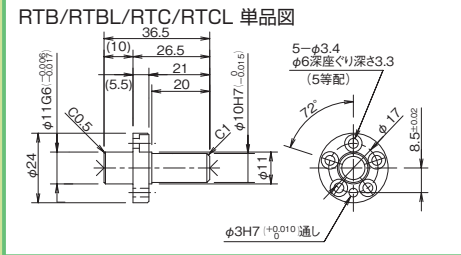
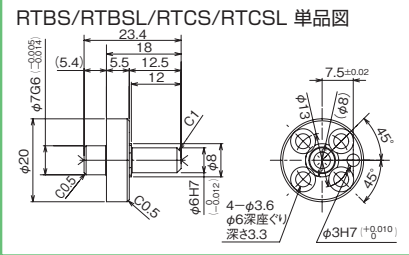
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

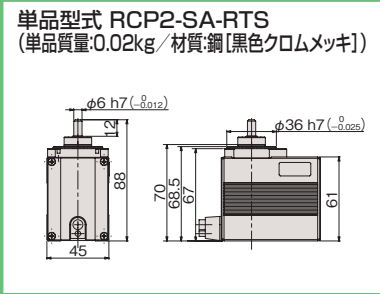
## シャフトアダプター

型式 SA

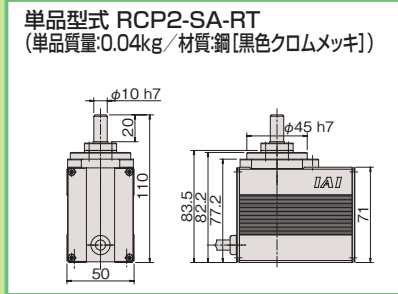
説明 ロータリーの回転部にジグなどを取付けるためのアダプターです。



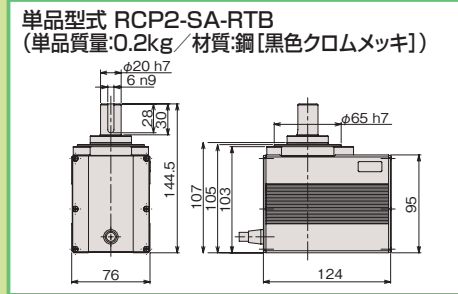
### RCP2CR-RTBS / RTBSL 組合わせ図



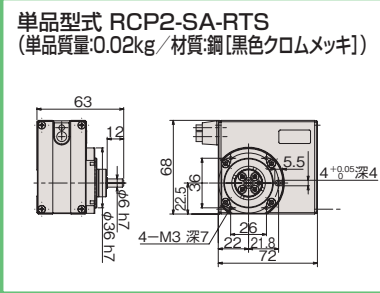
### RCP2CR-RTB / RTBL 組合わせ図



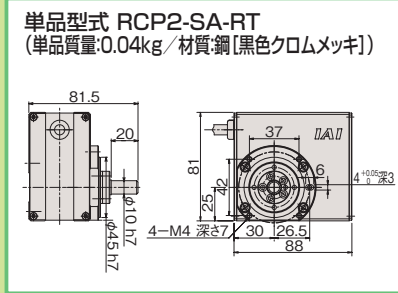
### RCP2CR-RTBB / RTBBL 組合わせ図



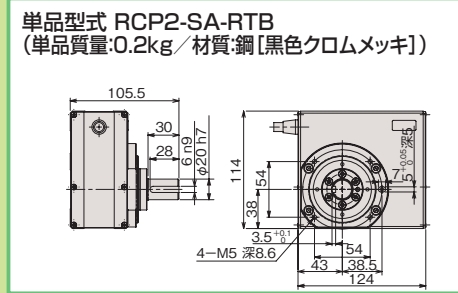
### RCP2CR-RTCS / RTCSL 組合わせ図



### RCP2CR-RTC / RTCL 組合わせ図



### RCP2CR-RTCB / RTCBL 組合わせ図

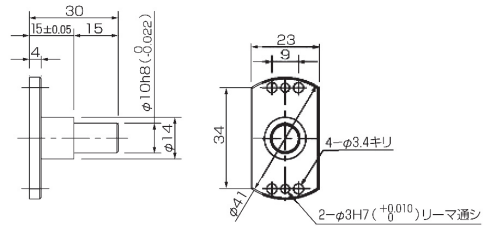


## シャフトブラケット

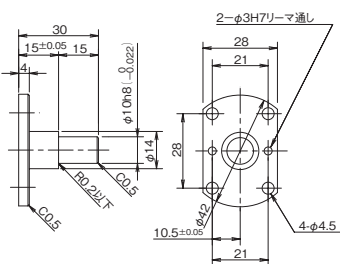
型式 SB

説明 グリッパー本体を取付けるための固定金具です。

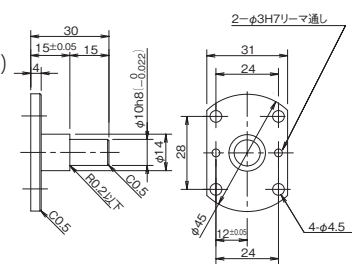
RCP2CR-GRSS/GRLS 用 単品型式 RCP2-SB-GRSS  
(単品質量: 0.06kg / 材質: 鋼 [黒染め])



RCP2CR-GRS 用  
単品型式 RCP2-SB-GRS  
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼 [黒染め])

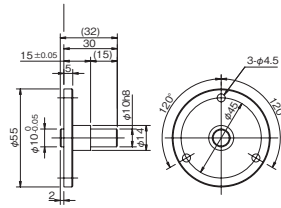


RCP2CR-GRM 用  
単品型式 RCP2-SB-GRM  
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼 [黒染め])

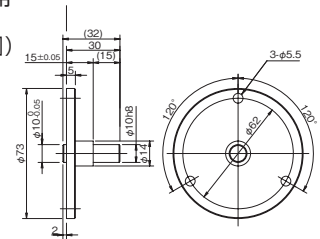


RCP6CR/  
RCP6SCR  
RCP4  
CR  
RCA  
CR  
RCS4  
CR  
RCS3  
CR  
ISDBCR/  
ISPDSCR  
SSPDA  
CR  
ISDACR/  
ISPDACR  
RCA2  
CR  
RCS2  
CR  
RCP2  
CR  
DDA  
CR  
IXP  
IXA

RCP2CR-GR3LS/GR3SS 用  
単品型式 RCP2-SB-GR3S  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[黒染め])



RCP2CR-GR3LM/GR3SM 用  
単品型式 RCP2-SB-GR3M  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[黒染め])

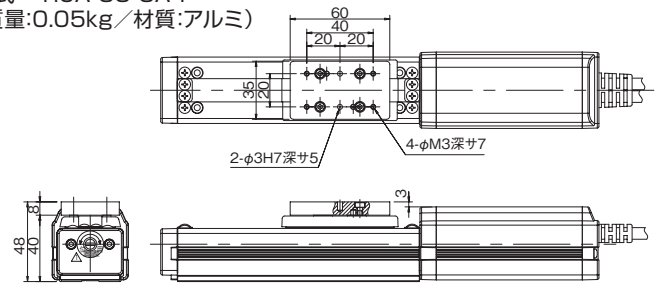


## スライダースペーサー

型式 **SS**

説明 SA4タイプのスライダー上面位置を、モーター高さ位置よりも上にするためのスペーサーです。SA4以外のアクチュエーターは、スライダー上面位置がモーター高さ位置より高くなっているため必要ありません。

RCACR-SA4C  
単品型式 RCA-SS-SA4  
(単品質量:0.05kg / 材質:アルミ)



## 真直度高精度仕様

型式 **ST**

説明 スライダーの運動平行度（水平/垂直）、スライダーの運動真直度（水平/垂直）の走り精度を高レベルで規定した精密アクチュエーターです。それぞれの走り精度はアクチュエーターのストロークごとに規定されます。下表は、1mあたりの規格値になります。ストロークごとの規格値の算出方法は、「アルミベースと鉄ベース」の計算例を参照ください。

		アルミベース		鉄ベース	
		真直度高精度仕様 なし	真直度高精度仕様 有り(※)	真直度高精度仕様 なし	真直度高精度仕様 有り(※)
1	運動平行度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は一律0.015mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は一律0.015mmとする〕
2	運動真直度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.020 〔ストローク500mm以下は一律0.01mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.015 〔ストローク500mm以下は一律0.008mmとする〕

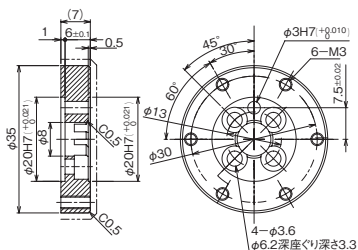
※運動平行度/運動真直度の詳細、ストロークごとの規格値の算出方法は、3-661ページをご参照ください。(※)精度測定の方法はIAI検査基準によります。

## テーブルアダプター

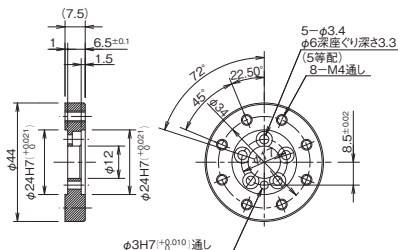
型式 **TA**

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。

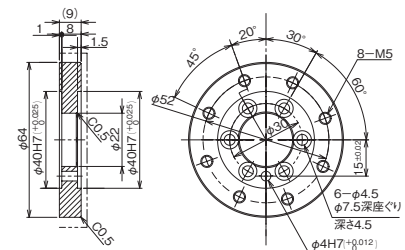
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図



RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図





# クリーン仕様

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

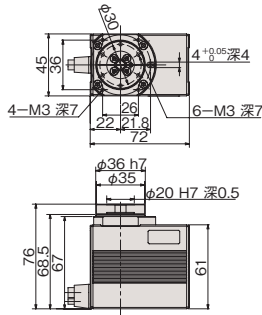
防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

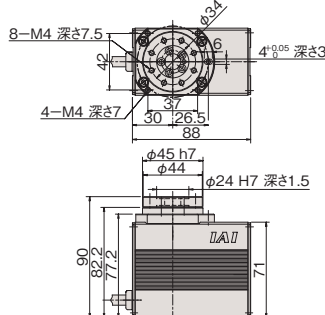
## RCP2CR-RTBS / RTBSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTS  
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



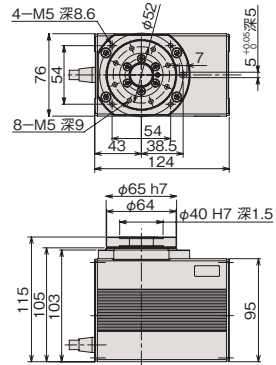
## RCP2CR-RTB / RTBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RT  
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



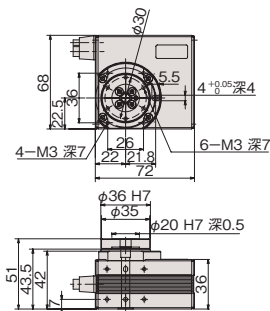
## RCP2CR-RTBB / RTBBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTB  
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



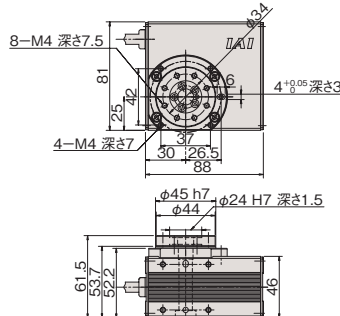
## RCP2CR-RTCS / RTCSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTS  
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



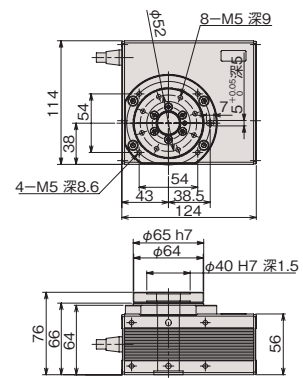
## RCP2CR-RTC / RTCL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RT  
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



## RCP2CR-RTCB / RTCBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTB  
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



### 吸引用継手 L 字仕様

型式 **VL**

説明 クリーン仕様の吸引用継手を、ストレートタイプから L 字タイプに変更するものです。

### L 字継手取出し方向

型式 **VLL / VLR**

説明 クリーン仕様の吸引用 L 字継手の取出し方向を左側(型式:VLL)か右側(型式:VLR)が選択できます。  
※どちらかを必ずご選択ください。

### 吸引用継手なし

型式 **VN**

説明 クリーン仕様から吸引用継手を取外して簡易防塵タイプとして使用するオプションです。

### 吸引用継手取付け位置勝手違い

型式 **VR**

説明 バキューム用継手は標準がモーター側から見て本体左側に設置されていますが、これを勝手違い側(右側)に変更するオプションです。

### ダブルスライダ仕様

型式 **W**

説明 ボールねじに接続されていないフリーのスライダを追加するオプションです。  
スライダをダブルにすることで、モーメントおよび張出し負荷長を大きくすることができます。  
出荷時、駆動スライダとフリースライダは連結されておりません。お客様にてスライダを連結してご使用ください。  
※中間サポート付きタイプ(MX/LX/WX)では使用できません。

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR  
RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDSCR  
SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

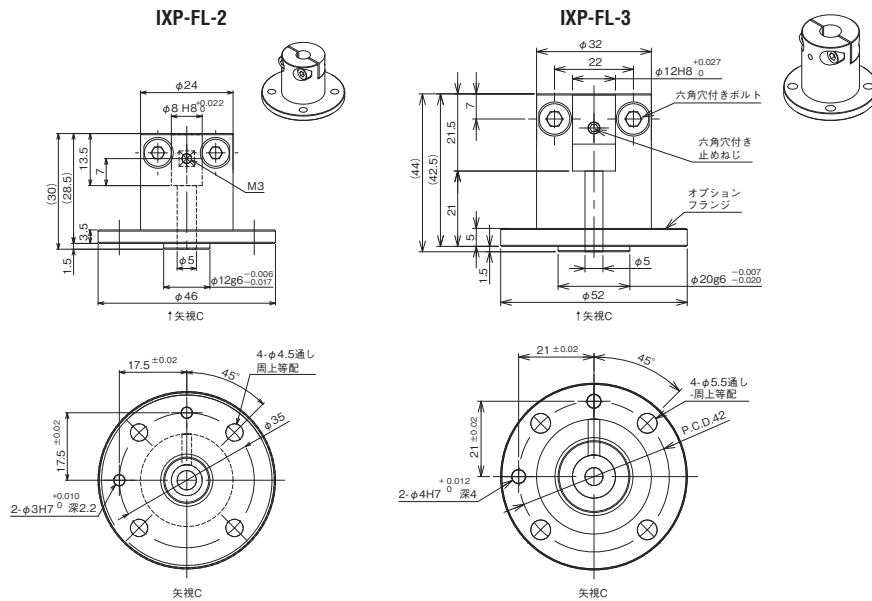


## フランジ

上下軸アーム先端に物を取付ける場合にご使用ください。

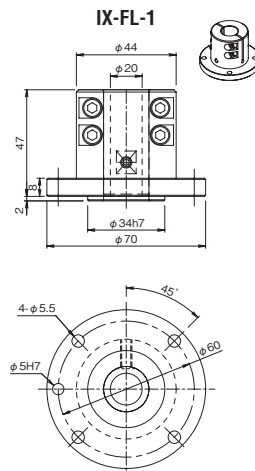
### ■ IXP シリーズ

型式		IXP-FL-2	IXP-FL-3
材質		鋼	鋼
質量 [g]		130	300
価格		-	-
IXP	パワーコンスカラ	3C3515/4C3515	○
		3C4515/4C4515	○
		3C5520/4C5520	○
		3C6520/4C6520	○



### ■ IXA シリーズ

型式		IX-FL-1	
材質		アルミ	
質量 [g]		210	
価格		-	
IXA	クリーン仕様	4NSC3015	○
		4NSC45□□	○
		4NSC60□□	○



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP6CR/  
RCP6SCR

RCP4  
CR

RCA  
CR

RCS4  
CR

RCS3  
CR

ISDBCR/  
ISPDBCR

SSPDA  
CR

ISDACR/  
ISPDACR

RCA2  
CR

RCS2  
CR

RCP2  
CR

DDA  
CR

IXP

IXA

# クリーン仕様

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

## 機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

シリーズ	タイプ	アブソリュートデータ バックアップ用電池	アブソリュートリセット 調整ジグ
IXP	3C3515/4C3515	-	本体付属
	3C4515/4C4515		
	3C5520/4C5520		
	3C6520/4C6520		
IXA	4NSC3015	バッテリー不要	-
	4NSC45□□		
	4NSC60□□		

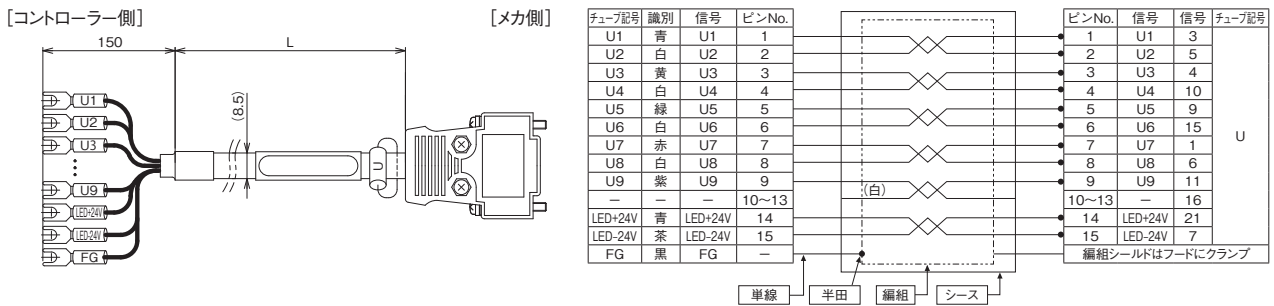
※1 電池はスカラ全機種 1 台につき 4 個必要です。AB-3 / AB-6 の荷姿は 1 個単位ですのでご注文の際は必要個数をご指定ください。

## ユーザーケーブル(IXAシリーズ用)

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するユーザーケーブルです。

### 単品型式 CB-IXA-USR□□□-CS

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応 例)050=5m



- RCP6CR/  
RCP6SCR
- RCP4  
CR
- RCA  
CR
- RCS4  
CR
- RCS3  
CR
- ISDBCR/  
ISPDBCR
- SSPDA  
CR
- ISDACR/  
ISPDACR
- RCA2  
CR
- RCS2  
CR
- RCP2  
CR
- DDA  
CR
- IXP
- IXA

# MEMO

Horizontal dotted lines for writing.

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

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

クリーン

防塵防滴


オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表


# 防塵防滴仕様

## スライダタイプ

### パルスモーター










RCP4W-SA5C	7-425	
RCP4W-SA6C	7-429	
RCP4W-SA7C	7-433	

### サーボモーター 200V (標準タイプ)

ISWA/ISPWA-S	7-439	
ISWA/ISPWA-M-100	7-443	
ISWA/ISPWA-M-200	7-447	
ISWA/ISPWA-L-200	7-451	
ISWA/ISPWA-L-400	7-455	

## ロッドタイプ

### パルスモーター

RCP6W/RCP6SW-RA4C	7-461	
RCP6W/RCP6SW-RA6C	7-465	
RCP6W/RCP6SW-RA7C	7-469	
RCP6W/RCP6SW-RA8C	7-473	
RCP6W/RCP6SW-RAA4C	7-477	
RCP6W/RCP6SW-RAA6C	7-481	
RCP6W/RCP6SW-RAA7C	7-485	
RCP6W/RCP6SW-RAA8C	7-489	
RCP6W/RCP6SW-WRA10C	7-493	
RCP6W/RCP6SW-WRA12C	7-497	
RCP6W/RCP6SW-WRA14C	7-501	
RCP6W/RCP6SW-WRA16C	7-505	
RCP6W/RCP6SW-RA4R	7-509	
RCP6W/RCP6SW-RA6R	7-513	
RCP6W/RCP6SW-RA7R	7-517	
RCP6W/RCP6SW-RA8R	7-521	
RCP6W/RCP6SW-RAA4R	7-525	
RCP6W/RCP6SW-RAA6R	7-529	
RCP6W/RCP6SW-RAA7R	7-533	
RCP6W/RCP6SW-RAA8R	7-537	
RCP6W/RCP6SW-WRA10R	7-541	
RCP6W/RCP6SW-WRA12R	7-545	
RCP6W/RCP6SW-WRA14R	7-549	
RCP6W/RCP6SW-WRA16R	7-553	
RCP5W-RA10C	7-557	

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## ロータリータイプ

### サーボモーター 24V

RCA2W-RN3NB	7-563
RCA2W-RP3NB	7-565
RCA2W-GS3NB	7-567
RCA2W-GD3NB	7-571
RCA2W-SD3NB	7-575
RCA2W-RN4NB	7-579
RCA2W-RP4NB	7-581
RCA2W-GS4NB	7-583
RCA2W-GD4NB	7-587
RCA2W-SD4NB	7-591



### パルスモーター

RCP2W-RTBS/RTBSL	7-639
RCP2W-RTB/RTBL	7-643
RCP2W-RTBB/RTBBL	7-647
RCP2W-RTCS/RTCSL	7-651
RCP2W-RTC/RTCL	7-655
RCP2W-RTCB/RTCBL	7-659



### ダイレクトドライブモーター

DDW-LH18C	7-663
-----------	-------



### サーボモーター 200V

RCS2W-RN5NB	7-597
RCS2W-RP5NB	7-599
RCS2W-GS5NB	7-601
RCS2W-GD5NB	7-605
RCS2W-SD5NB	7-609



## スカラロボット

### パルスモーター パワーコンスカラ

IXP-3W3515/4W3515	7-669
IXP-3W4515/4W4515	7-675
IXP-3W5520/4W5520	7-681
IXP-3W6520/4W6520	7-685



### サーボモーター 200V

IXA-4NSW3015	7-691
IXA-4NSW4518/4NSW4533	7-695
IXA-4NSW6018/4NSW6033	7-701



## グリッパータイプ

### パルスモーター

RCP2W-GRSS	7-615
RCP2W-GRS	7-621
RCP2W-GRM	7-625
RCP2W-GRLS	7-619
RCP2W-GR3SS	7-629
RCP2W-GR3SM	7-633



注意事項

7-707

オプション

7-710

## 総合カタログ2022非掲載機種

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

### 過去の総合カタログ

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



### Web製品情報

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



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載		
防塵・防滴仕様	RCP5W-RA6C	2017総合カタログ	○		
	RCP5W-RA7C				
	RCP5W-RA8C				
	RCP4W-RA6C				
	RCP4W-RA7C				
	RCP2W-RA4C				
	RCP2W-RA6C				
	RCP2W-RA10C				
	RCAW-RA3C/RA3D/RA3R				
	RCAW-RA4C/RA4D/RA4R				
	IX-NNW2515H			2019総合カタログ	○
	IX-NNW3515H				
	IX-NNW50 □□				
	IX-NNW60 □□				
IX-NNW70 □□					
IX-NNW80 □□					

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン資料

ケーブル型式一覧表



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# スライダー RCP4

パルスモーター			
RCP4W	スライダー	RCP4W-SA5C	7-425
		RCP4W-SA6C	7-429
		RCP4W-SA7C	7-433



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWARCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP4W-SA5C

防塵・防滴

モーターストレート

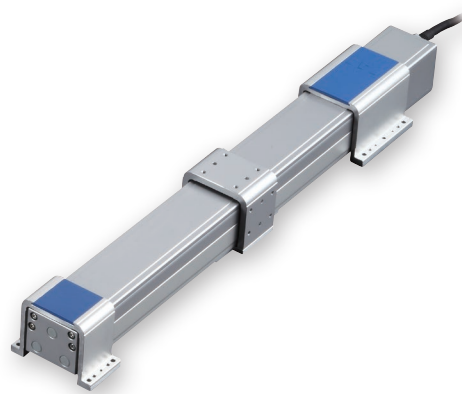
本体幅 60mm

24V パルスモーター

■ 型式項目

**RCP4W - SA5C - I - 35P**

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 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm	ストローク 100 100mm 500 500mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	---------------------------------	-------------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 横立て 天吊り 垂直

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	7-710	-
ケーブル右側面取出し	A3	7-710	-
アルマイト処理追加	AL	7-710	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	7-716	-
食品用グリース指定	GE	7-716	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
天吊り取付仕様 (ブラケット左取付)	HFL	7-716	-
天吊り取付仕様 (ブラケット右取付)	HFR	7-716	-
左横壁取付仕様	TFL	7-723	-
右横壁取付仕様	TFR	7-723	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

- 選定上の注意**
- 本アクチュエーターは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取付けていただきますようお願いいたします。
  - 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
  - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
  - エアパージを行う際のエアチューブ長さおよびエア流量については「エアチューブ長さおよびエア流量の相関図」をご参照ください。
  - 押付け動作を行う場合は「押付け力および電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
  - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
  - 張出し負荷長の目安は、両端支持 125mm 以下、片持ち支持 105mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。
  - RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご確認ください。
  - コントローラーの高出力設定は有効でご使用ください (出荷時は高出力設定有効です)。

メインスペック

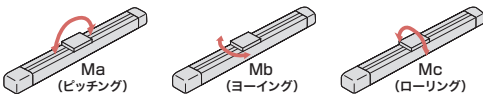
項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	5 10
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	1.5 2
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330 165
		最低速度(mm/s)	13 7
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	- -
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	- -
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	- -
		最低速度(mm/s)	- -
		定格加減速度(G)	- -
エア	パージ圧力(MPa)	0.1 0.1	
	流量(NL/min)	40以上 40以上	
押付け	押付け時最大推力(N)	66.9 147.9	
	押付け最高速度(mm/s)	20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	- -	
	ブレーキ保持力(kgf)	- -	
ストローク	最小ストローク(mm)	100 100	
	最大ストローク(mm)	500 500	
	ストロークピッチ(mm)	50 50	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ	φ8mm	転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm		
ロストモーション	0.1mm以下		
リニアガイド	直動無限循環型		
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理	
	テーブル	アルミ、白色アルマイト処理(注1)	
	取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ、白色アルマイト処理(注1)	
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
シール	ウレタンゴム(U)		
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)		
静的許容モーメント	両端固定支持: Ma	8.52N·m	片持ち固定支持: Mb: 4.26N·m
	両端固定支持: Mb	12.2N·m	片持ち固定支持: Mb: 6.10N·m
	両端固定支持: Mc	19.8N·m	片持ち固定支持: Mc: 9.90N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma	8.52N·m	
	Mb	12.2N·m	
	Mc	19.8N·m	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級	IP65(エアパージ実施時)		
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>		
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令		
モーター種類	パルスモーター		
エンコーダー種類	インクリメンタル		
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev		
納期	ホームページ[納期照会]に記載		

(注1) テーブルおよび取付けブラケットの加工部分は、アルマイト処理が除去されています。アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加(型式: AL)」をご指定ください。

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

■スライダタイプのモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード10

速度 (mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
330	両端固定	5	4	3	2
	片持ち固定	1.5	1	0.7	0.5

リード5

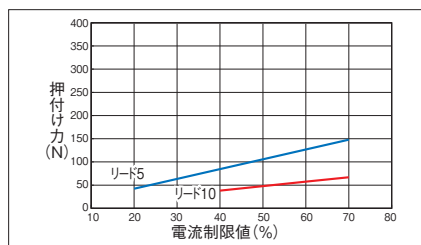
速度 (mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
165	両端固定	10	8	6	4
	片持ち固定	2	1.5	1.2	1

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
10	100~500 (50mmごと)
5	330
	165

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

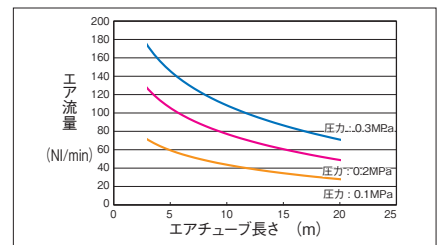


押付け動作時のご注意

(注) 押付け動作を行なう場合は押付け力によって発生する反力モーメントが「メインスペック」の動的許容モーメント (Ma、Mb) の80%を超えないようにしてください。

(注) 押付け動作時の移動速度は20mm/s 固定となります。

エアチューブ長さエア流量の相関図



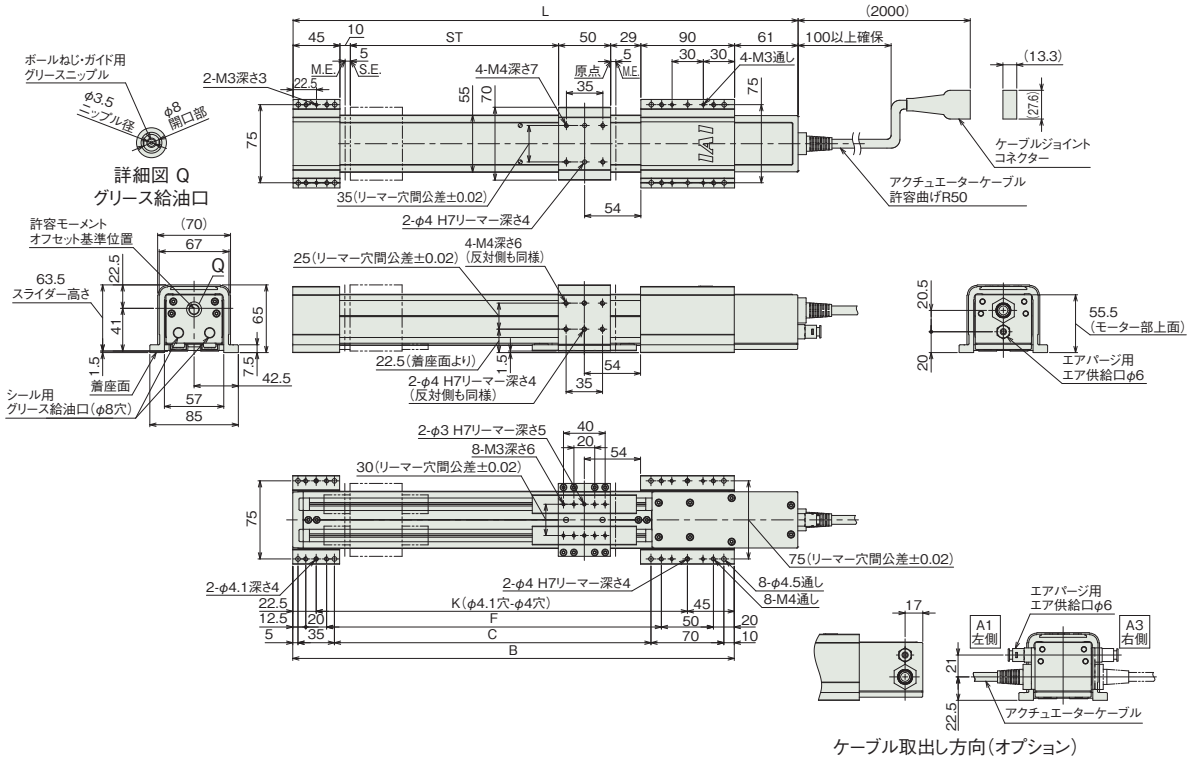
(注) 外径6mm: 内径4mmのエアチューブに対する相関図となります。製品側は外径: 6の継ぎ手を使用しています。

(注) 相関図を目安にエア流量40NL/min以上(清浄な乾燥エア)となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定してください。

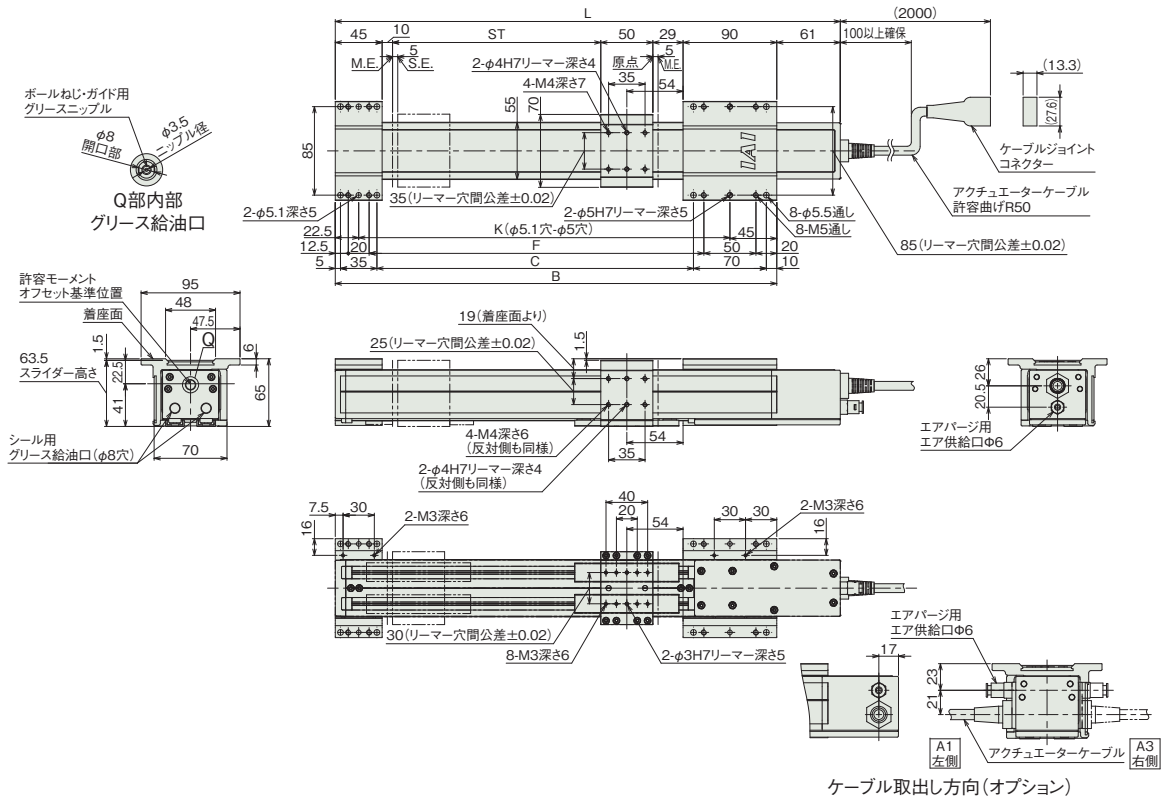
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰を行う場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、許容モーメントを計算するための基準位置です。  
 (注) 天吊り取付仕様、壁取付仕様の設置姿勢は1-271ページをご覧ください。

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

■標準

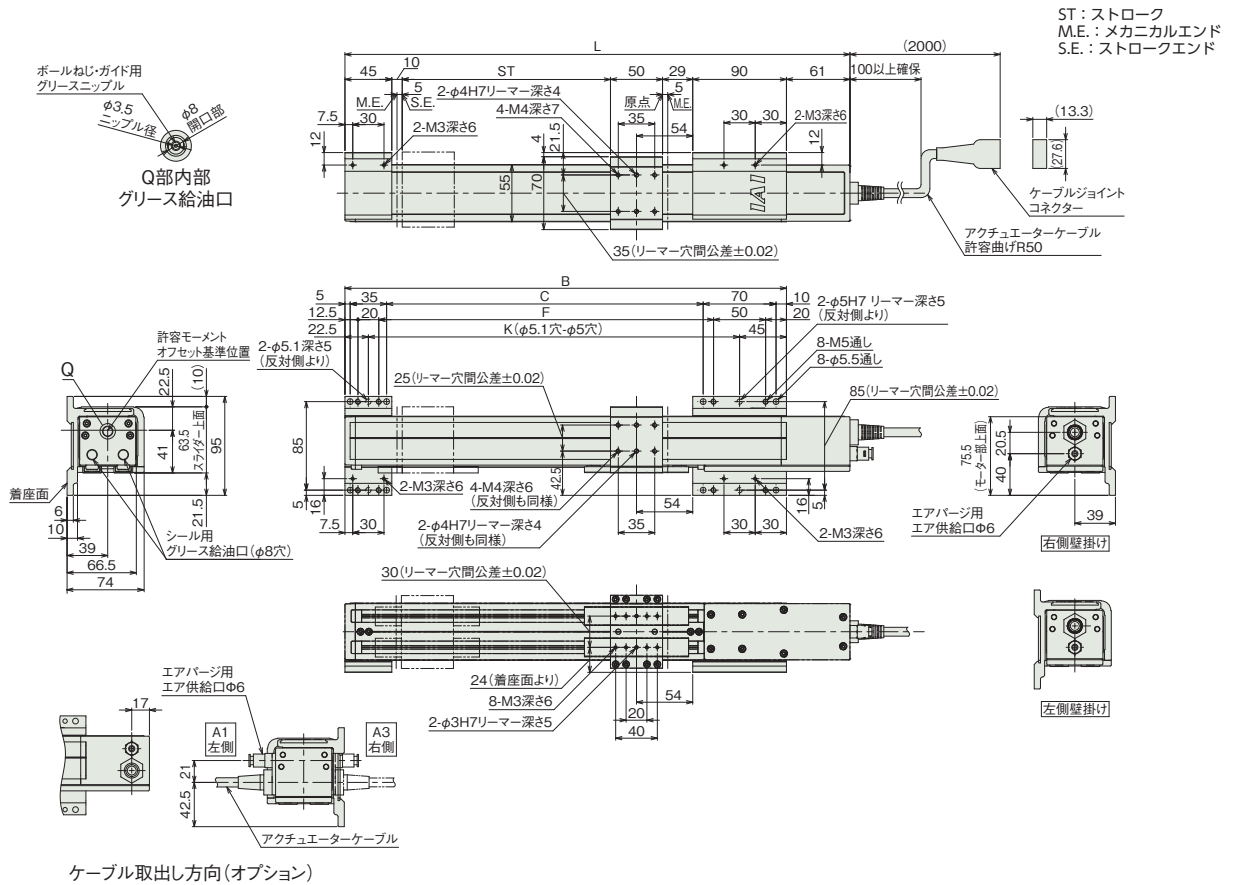


■天吊り取付仕様



- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

■壁取付仕様



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	385	435	485	535	585	635	685	735	785
B	324	374	424	474	524	574	624	674	724
C	204	254	304	354	404	454	504	554	604
F	221.5	271.5	321.5	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5
K	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5

■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)	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP4W-SA6C

防塵・防滴

モーターストレート

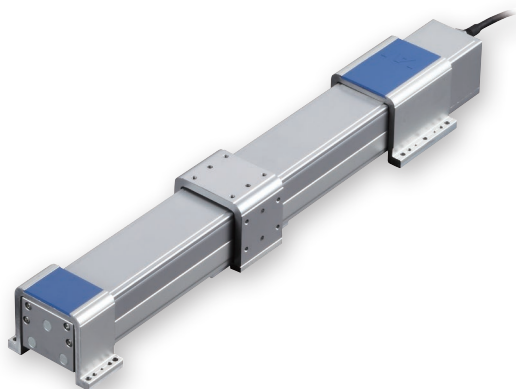
本体幅  
**60mm**

24V  
パルス  
モーター

■型式項目

**RCP4W - SA6C - I - 42P** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12 12mm 6 6mm	ストローク 100 600 100mm 600mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	-------------------------	---	---	---	---------------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	<b>A1</b>	7-710	-
ケーブル右側面取出し	<b>A3</b>	7-710	-
アルマイト処理追加	<b>AL</b>	7-710	-
指定グリース塗布仕様	<b>G1/G3/G4</b>	7-716	-
食品用グリース指定	<b>GE</b>	7-716	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	7-718	-
天吊り取付仕様 (ブラケット左取付)	<b>HFL</b>	7-716	-
天吊り取付仕様 (ブラケット右取付)	<b>HFR</b>	7-716	-
左横壁取付仕様	<b>TFL</b>	7-723	-
右横壁取付仕様	<b>TFR</b>	7-723	-

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)	-	-	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-	-	-

- 選定上の注意

- (1) 本アクチュエーターは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取付けていただきますようお願いいたします。
  - (2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
  - (3) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので、水のつからないところに設置してください。
  - (4) エアパーズを行う際のエアチューブ長さおよびエア流量については「エアチューブ長さおよびエア流量の相関図」をご参照ください。
  - (5) 押付け動作を行う場合は「押付け力および電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
  - (6) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
  - (7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご確認ください。
  - (8) 張出し負荷長の目安は、両端支持150mm以下、片持ち支持90mm以下です。張出し負荷長については7-72ページの説明をご確認ください。
  - (9) 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。
  - (10) コントローラーの高出力設定は有効でご使用ください (出荷時は高出力設定有効です)。



メインスペック

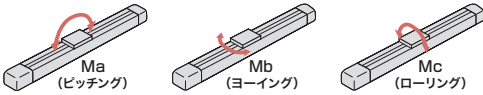
項目	内容		
リード	ボールねじリード(mm)	12 6	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	7.5 15
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	3 4.5
	最高速度(mm/s)	400 200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15 8
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	-
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	-
	最高速度(mm/s)	-	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	-
		定格加減速度(G)	-
エア	パージ圧力(MPa)	0.1 0.1	
押付け	流量(NL/min)	40以上 40以上	
	押付け時最大推力(N)	82.8 179.5	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	20 20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	-	
	最小ストローク(mm)	100 100	
ストローク	最大ストローク(mm)	600 600	
	ストロークピッチ(mm)	50 50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
リニアガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	テーブル	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
シール	ウレタンゴム(U)	
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)	
静的許容モーメント	両端固定支持: Ma	11.6N・m
	片持ち固定支持: Mb	5.80N・m
	両端固定支持: Mc	27.2N・m
動的許容モーメント(注2)	片持ち固定支持: Mb	8.30N・m
	両端固定支持: Mc	13.6N・m
	両端固定支持: Ma	11.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
	保護等級 IP65(エアパージ実施時)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル	
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注1) テーブルおよび取付けブラケットの加工部分は、アルマイト処理が除去されています。アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加(型式: AL)」をご指定ください。

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

■スライダタイプのモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード12

速度 (mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
400	両端固定	7.5	5.5	4	3
	片持ち固定	3	2.5	2	1.5

リード6

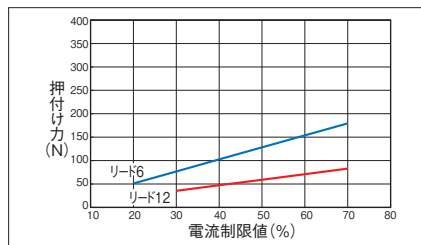
速度 (mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
200	両端固定	15	12	9	6
	片持ち固定	4.5	3.5	3	2.5

ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度
12	100~600 (50mmごと)	400
6		200

(単位はmm/s)

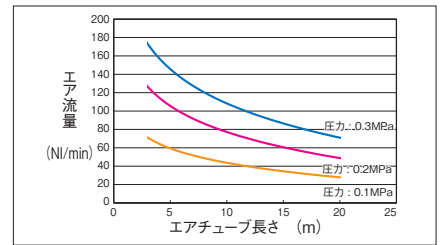
押付け力と電流制限値の相関図



押付け動作時のご注意

(注) 押付け動作を行なう場合は押付け力によって発生する反力モーメントが「メインスペック」の動的許容モーメント(Ma、Mb)の80%を超えないようにしてください。  
(注) 押付け動作時の移動速度は20mm/s 固定となります。

エアチューブ長さエア流量の相関図



(注) 外径6mm・内径4mmのエアチューブに対する相関図となります。製品側は外径: 6の継ぎ手を使用しています。  
(注) 相関図を目安にエア流量40NL/min以上(清浄な乾燥エア)となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定してください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

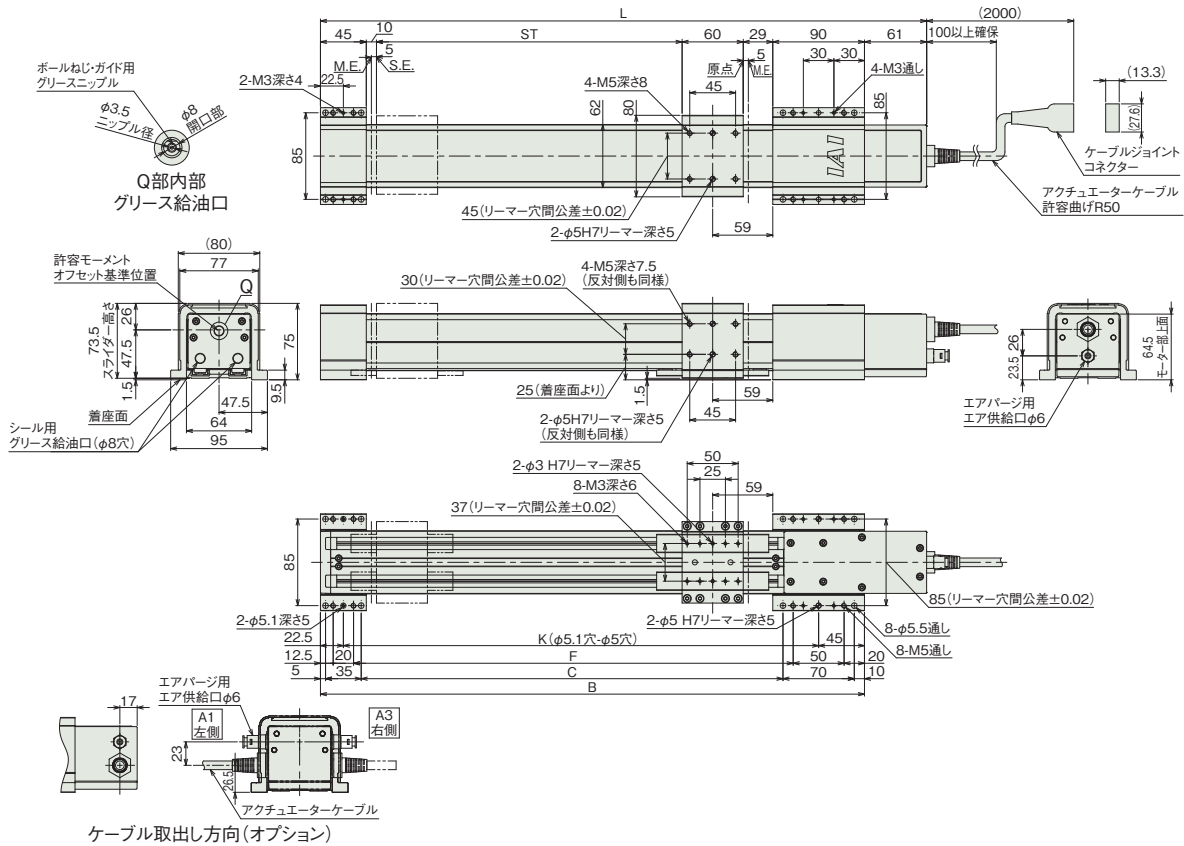
IXP

IXA

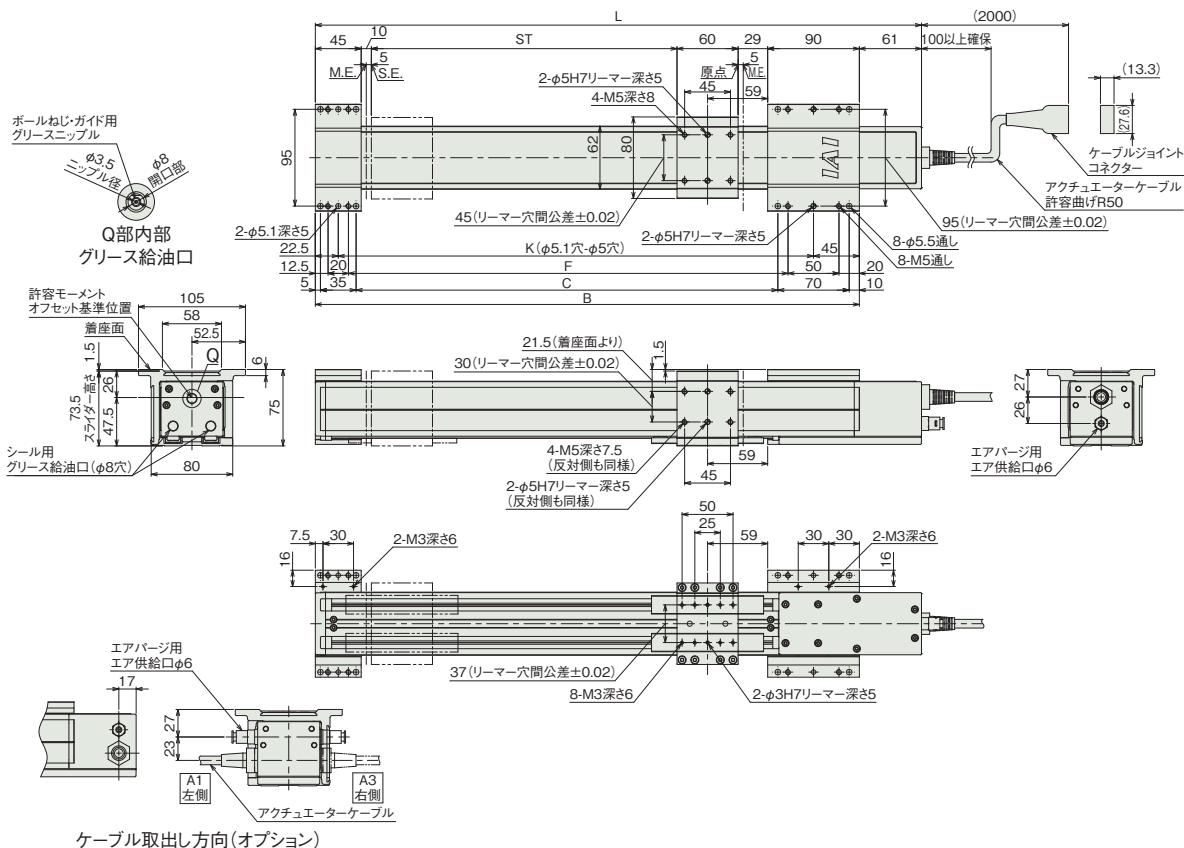
(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰を行う場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、許容モーメントを計算するための基準位置です。  
 (注) 天吊り取付仕様、壁取付仕様の設置姿勢は1-271ページをご覧ください。

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

標準

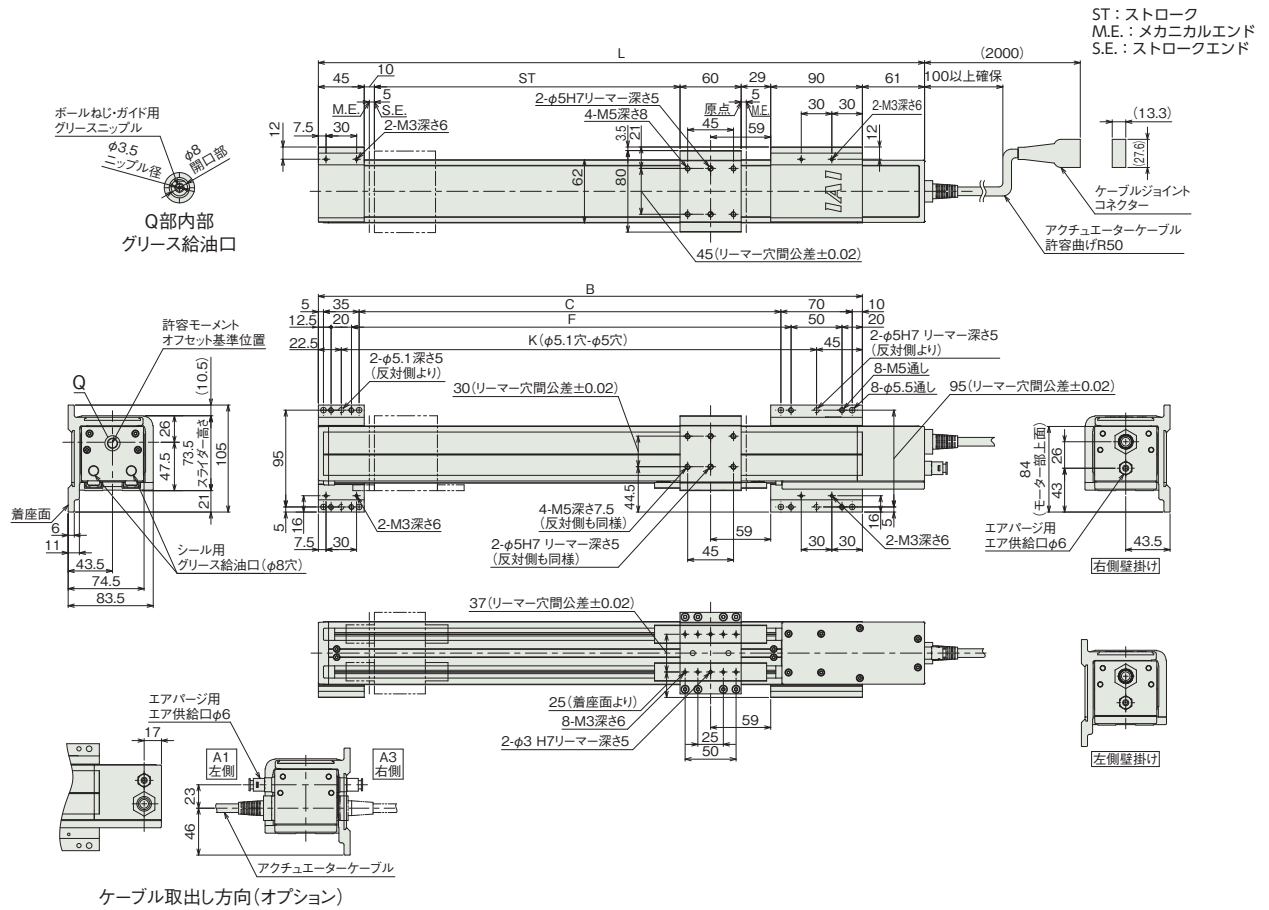


■天吊り取付仕様



- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

■壁取付仕様



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895
B	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
C	214	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714
F	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5
K	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量(kg)	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP4W-SA7C

防塵  
防滴

モーター  
ストレート

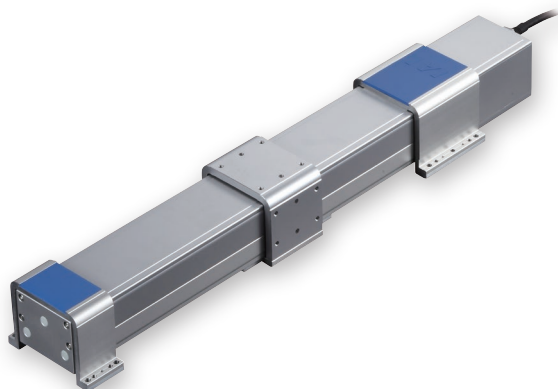
本体幅  
80  
mm

24V  
パルス  
モーター

■ 型式項目

RCP4W - SA7C - I - 56P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 56P パルスモーター 56□サイズ	リード 16 16mm 8 8mm	ストローク 100 700 100mm 700mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	---------------------------------	-------------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 横立て 天吊り 垂直

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	7-710	-
ケーブル右側面取出し	A3	7-710	-
アルマイト処理追加	AL	7-710	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	7-716	-
食品用グリース指定	GE	7-716	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
天吊り取付仕様 (ブラケット左取付)	HFL	7-716	-
天吊り取付仕様 (ブラケット右取付)	HFR	7-716	-
左横壁取付仕様	TFL	7-723	-
右横壁取付仕様	TFR	7-723	-

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)	-	-



- 本アクチュエーターは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取付けていただきますようお願いいたします。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
- エアパージを行う際のエアチューブ長さおよびエア流量については「エアチューブ長さおよびエア流量の相関図」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力および電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、両端支持 175mm 以下、片持ち支持 105mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。
- RCON/RSEL 接続時は、交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。
- コントローラーの高出力設定は有効でご利用ください (出荷時は高出力設定有効です)。

メインスペック

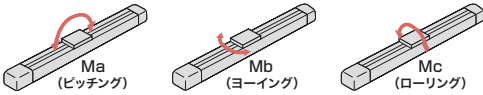
項目	内容		
リード	ボールねじリード(mm)	16 8	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	10 20
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	4.5 7
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	530 265
		最低速度(mm/s)	20 10
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	- -
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	- -
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	- -
		最低速度(mm/s)	- -
		定格加減速度(G)	- -
エア	パージ圧力(MPa)	0.1 0.1	
	流量(NL/min)	40以上 40以上	
押付け	押付け時最大推力(N)	209 418	
	押付け最高速度(mm/s)	20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(kgf)	- -	
ストローク	最小ストローク(mm)	100 100	
	最大ストローク(mm)	700 700	
	ストロークピッチ(mm)	50 50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
リニアガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	テーブル	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
シール	ウレタンゴム(U)	
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)	
静的許容モーメント	両端固定支持: Ma: 15.1N·m	片持ち固定支持: Ma: 7.55N·m
	両端固定支持: Mb: 21.6N·m	片持ち固定支持: Mb: 10.8N·m
	両端固定支持: Mc: 41.3N·m	片持ち固定支持: Mc: 20.6N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma: 15.1N·m	
	Mb: 21.6N·m	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP65(エアパージ実施時)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル	
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注1) テーブルおよび取付けブラケットの加工部分は、アルマイト処理が除去されています。アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加(型式: AL)」をご指定ください。

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

■スライダタイプのモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード16

速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
530	両端固定	10	8	6	4
	片持ち固定	4.5	4	3.5	3

リード8

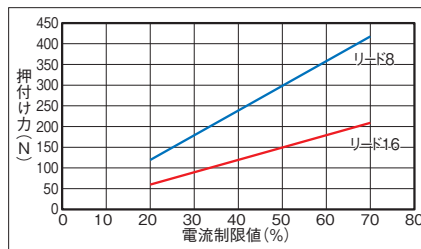
速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
265	両端固定	20	16	12	8
	片持ち固定	7	6	5	4

ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度
16	100~700 (50mmごと)	530
8	100~700 (50mmごと)	265

(単位はmm/s)

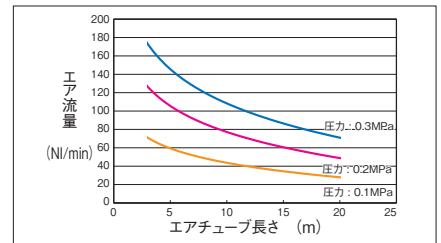
押付け力と電流制限値の相関図



押付け動作時のご注意

(注) 押付け動作を行なう場合は押付け力によって発生する反力モーメントが[メインスペック]の動的許容モーメント(Ma、Mb)の80%を超えないようにしてください。  
(注) 押付け動作時の移動速度は20mm/s 固定となります。

エアチューブ長さエア流量の相関図



(注) 外径6mm: 内径4mmのエアチューブに対する相関図となります。製品側は外径: 6の継ぎ手を使用しています。  
(注) 相関図を目安にエア流量40NL/min 以上(清浄な乾燥エア)となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定してください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

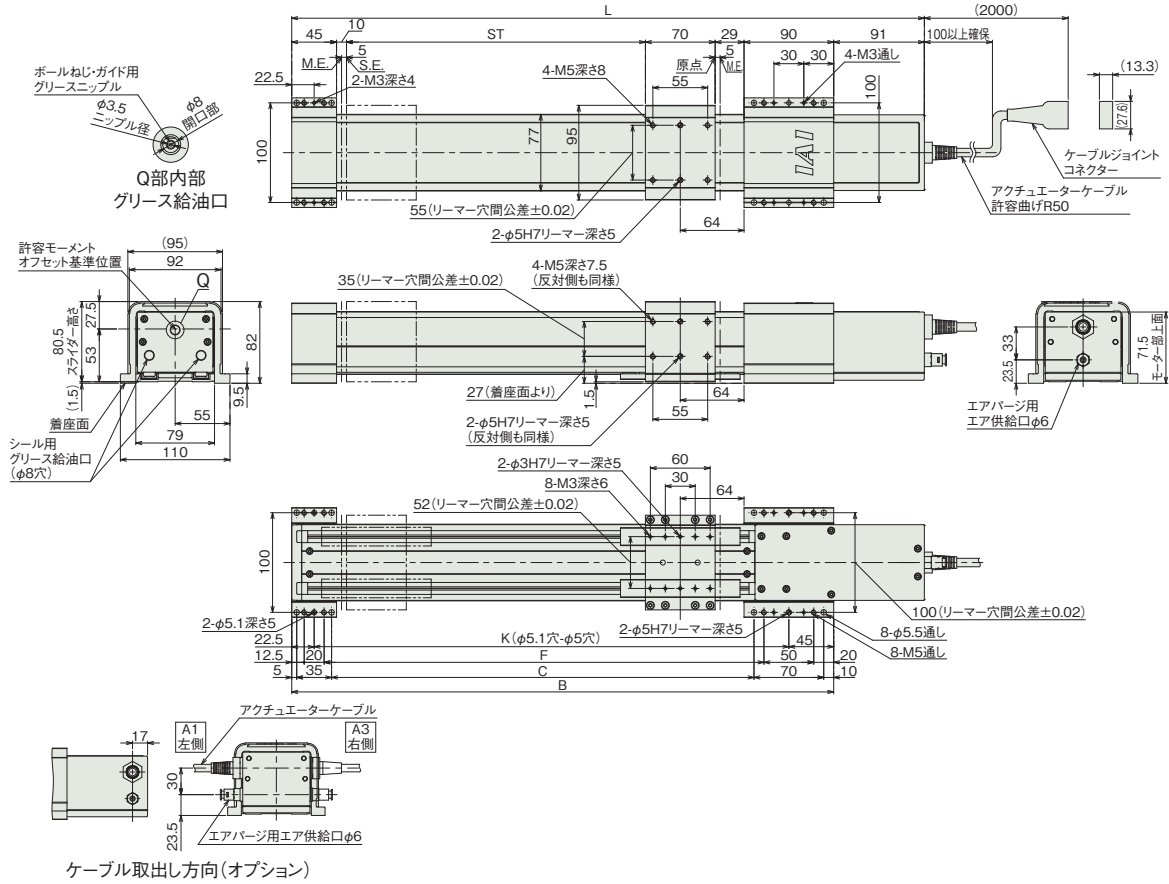
IXP

IXA

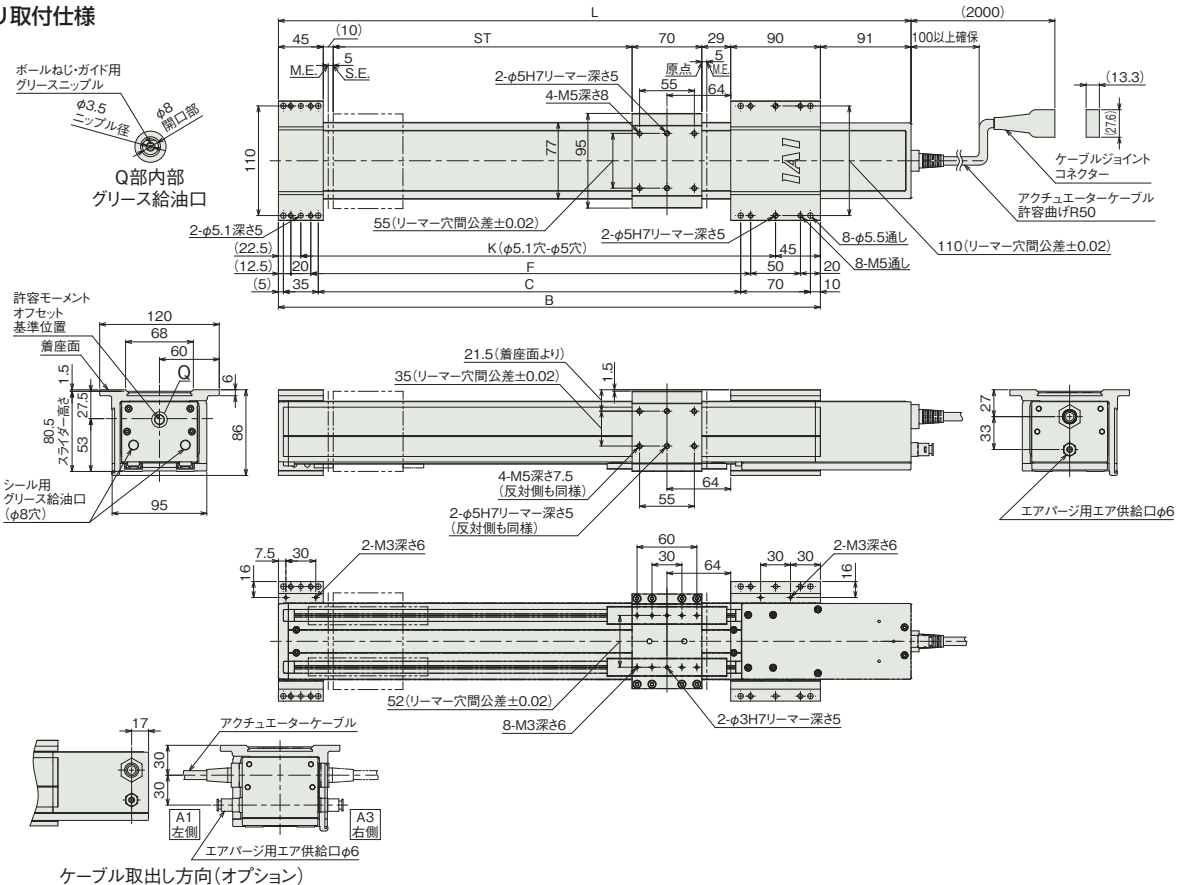
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰を行う場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、許容モーメントを計算するための基準位置です。  
 (注) 天吊り取付仕様、壁取付仕様の設置姿勢は1-271ページをご覧ください。

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

■標準

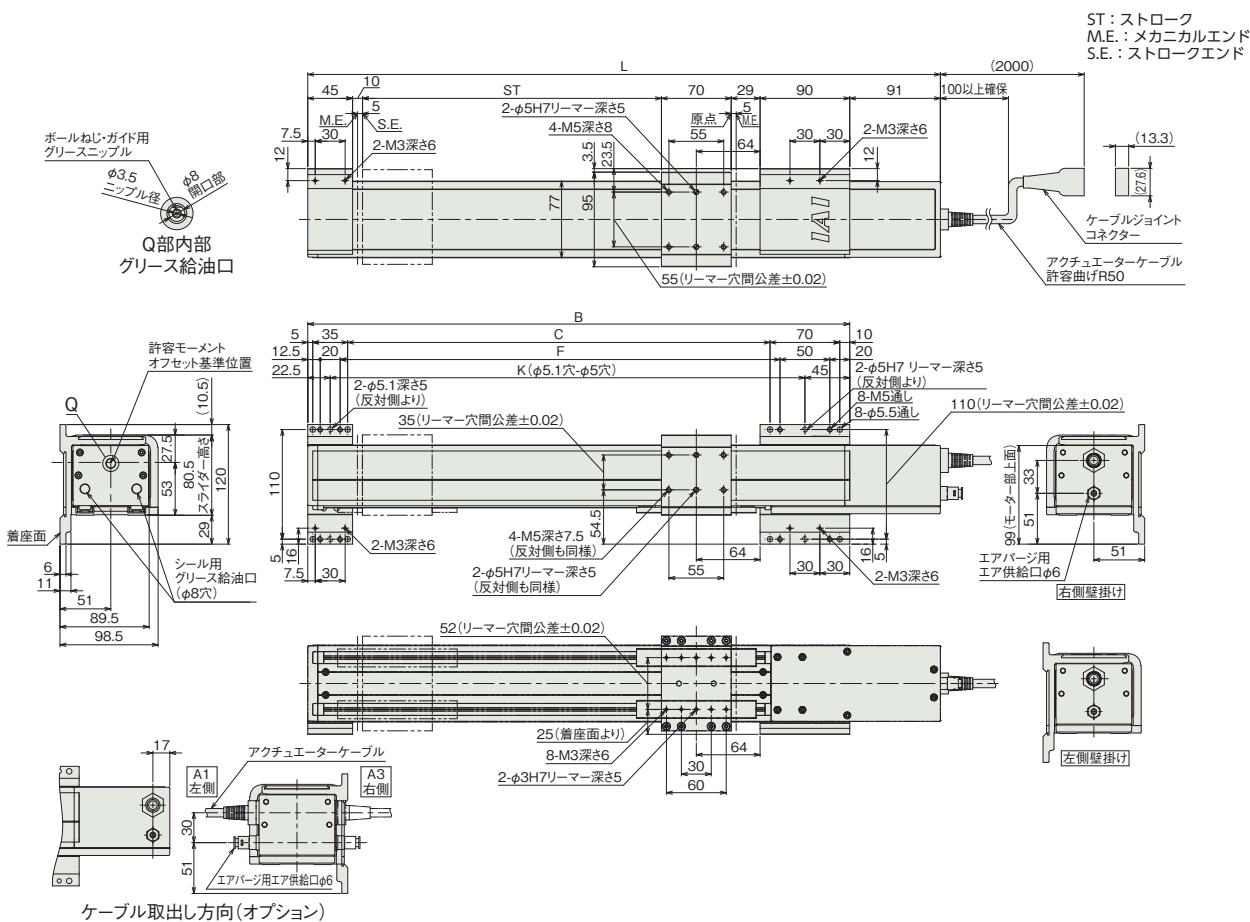


■天吊り取付仕様





■壁取付仕様



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035
B	344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944
C	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824
F	241.5	291.5	341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5
K	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
質量(kg)	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								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	● ※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)	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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表



# スライダー ISWA

## サーボモーター 200V (標準タイプ)

ISWA  
ISPWA

スライダー

ISWA/ISPWA-S	7-439
ISWA/ISPWA-M-100	7-443
ISWA/ISPWA-M-200	7-447
ISWA/ISPWA-L-200	7-451
ISWA/ISPWA-L-400	7-455



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWARCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# ISWA-S ISPWA-S

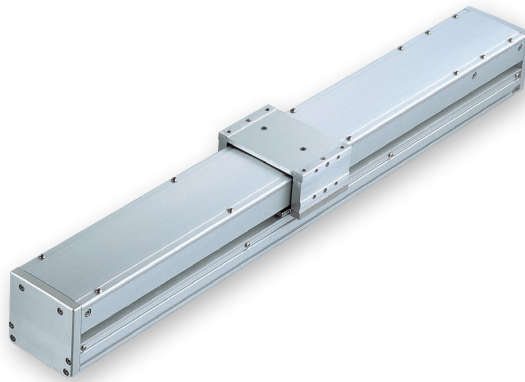
防塵・防滴

本体幅  
**90mm**

**60W**

## ■型式項目

	<b>S</b>		<b>60</b>					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISWA 標準仕様 ISPWA 高精度仕様		1 インクリメンタル A アブソリュート	60 60W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	100 100mm 600 600mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立て

天吊り

### エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-
350	-	-	-	-
400	-	-	-	-
450	-	-	-	-
500	-	-	-	-
550	-	-	-	-
600	-	-	-	-

### オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-718	-
ボール保持機構付きガイド	RT	7-720	-

### 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) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- (4) 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付け姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。
- (5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

■メインスペック

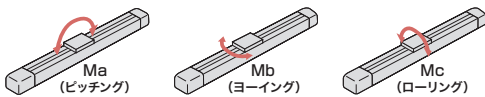
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7	20	45
		最高速度(mm/s)	800	400	200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.15
垂直	可搬質量	最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.15
		最大可搬質量(kg)	—	—	—
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	—	—	—
推力	定格加減速度(G)	定格加減速度(G)	—	—	—
		最高加減速度(G)	—	—	—
		最高加減速度(G)	—	—	—
エアパージ	定格推力(N)	63.7	127.4	254.8	
ブレーキ	圧力(MPa)	0.1~0.2	0.1~0.2	0.1~0.2	
	流量(NL/min)	20~40	20~40	20~40	
ブレーキ	ブレーキ仕様	—	—	—	
	ブレーキ保持力(kg <sub>f</sub> )	—	—	—	
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100	
	最大ストローク(mm)	600	600	600	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ12mm 転造C10 [C5相当]
繰返し位置決め精度		±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション		0.05mm以下 [0.02mm以下]
リニアガイド		直動無限循環型
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	スライダ	アルミ、白色アルマイト処理
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
静的許容モーメント		—
		—
動的許容モーメント(注1)		Ma : 32.9N·m
		Mb : 47.0N·m
		Mc : 76.8N·m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダ種類		インクリメンタル/アブソリュート
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1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPWAの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~500 (50mmごと)	550・600
16	800	760
8	400	380
4	200	190

(単位はmm/s)

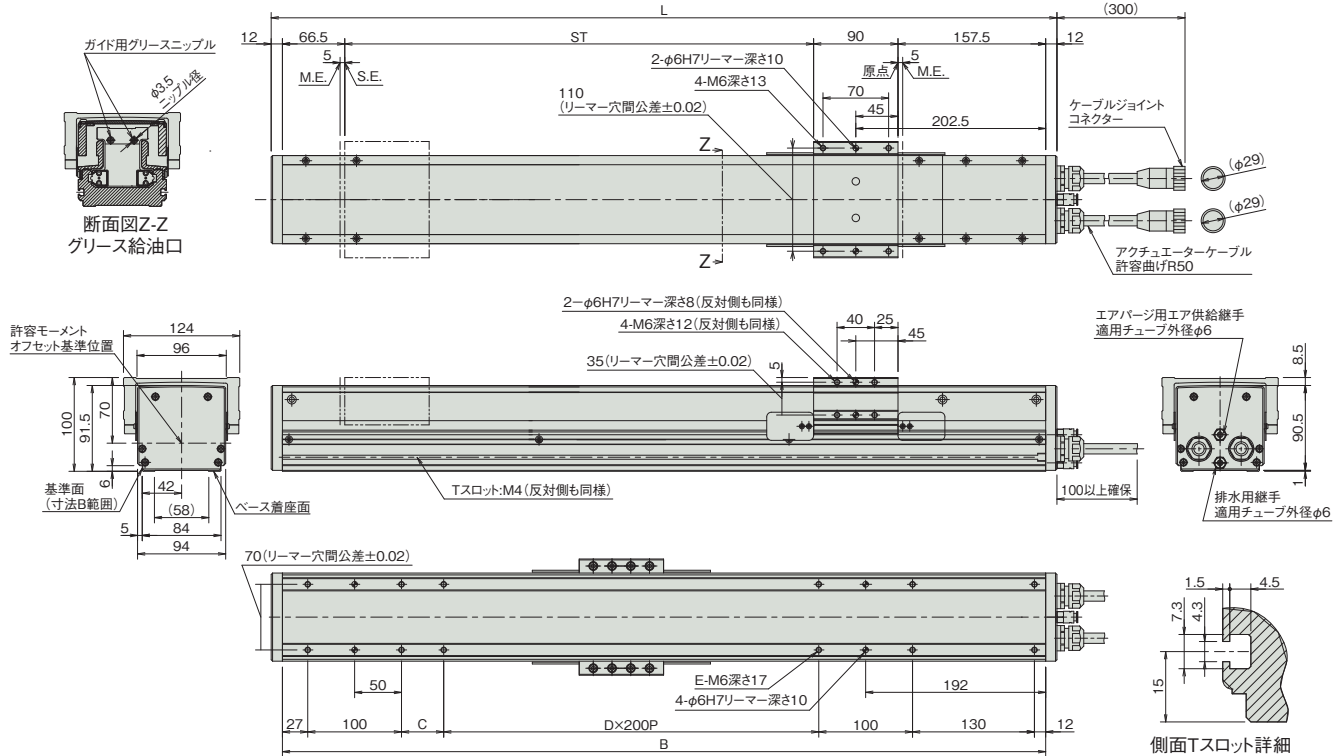
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタは、モーター・エンコーダケーブルを接続する防水コネクタです。接続するケーブルの詳細は、7-733ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より70mmのところになります。

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



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
C	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量 (kg)	6.9	7.4	7.8	8.3	8.7	9.2	9.6	10.1	10.5	11.0	11.4

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2		●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

**ISWA/  
ISPWA**

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# ISWA-M-100

## ISPWA-M-100

防塵・防滴 本体幅 130mm 100W

### ■型式項目

シリーズ	M	タイプ	エンコーダー種類	100	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISWA 標準仕様		I インクリメンタル	100 100W	10 10mm 5 5mm	100 100mm 1000 1000mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照		
ISPWA 高精度仕様		A アブソリュート				T4 RCON RSEL				



### エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類				ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	インクリメンタル ISWA	インクリメンタル ISPWA	アブソリュート ISWA	アブソリュート ISPWA		インクリメンタル ISWA	インクリメンタル ISPWA	アブソリュート ISWA	アブソリュート ISPWA
100	-	-	-	-	600	-	-	-	-
150	-	-	-	-	650	-	-	-	-
200	-	-	-	-	700	-	-	-	-
250	-	-	-	-	750	-	-	-	-
300	-	-	-	-	800	-	-	-	-
350	-	-	-	-	850	-	-	-	-
400	-	-	-	-	900	-	-	-	-
450	-	-	-	-	950	-	-	-	-
500	-	-	-	-	1000	-	-	-	-
550	-	-	-	-					

### オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-718	-
ボール保持機構付きガイド	RT	7-720	-

### 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

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付け姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

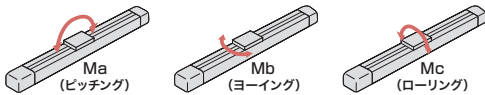
■メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30 70
		最高速度 (mm/s)	500 250
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.15
		最高加減速度 (G)	0.3 0.15
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	- -
		最高速度 (mm/s)	- -
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	- -
		最高加減速度 (G)	- -
推力	定格推力 (N)	169.5 340.1	
エアパージ	圧力 (MPa)	0.1~0.2 0.1~0.2	
	流量 (NL/min)	20~40 20~40	
ブレーキ	ブレーキ仕様	- -	
	ブレーキ保持力 (kgf)	- -	
ストローク	最小ストローク (mm)	100 100	
	最大ストローク (mm)	1000 1000	
	ストロークピッチ (mm)	50 50	

項目		内容	
駆動方式		ボールねじ φ16mm 転造C10 [C5相当]	
繰返し位置決め精度		±0.02mm [±0.01mm]	
ロストモーション		0.05mm以下 [0.02mm以下]	
リニアガイド		直動無限循環型	
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理	
	スライダ	アルミ、白色アルマイト処理	
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
静的許容モーメント		-	
		-	
		-	
動的許容モーメント (注1)		Ma : 81.0N・m	
		Mb : 116N・m	
		Mc : 189N・m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級		IP65	
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>	
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	

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

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	リード				
	100~600 (50mmごと)	650	750	850	950
10	500	455	365	300	250
5	250	225	180	150	125

(単位はmm/s)



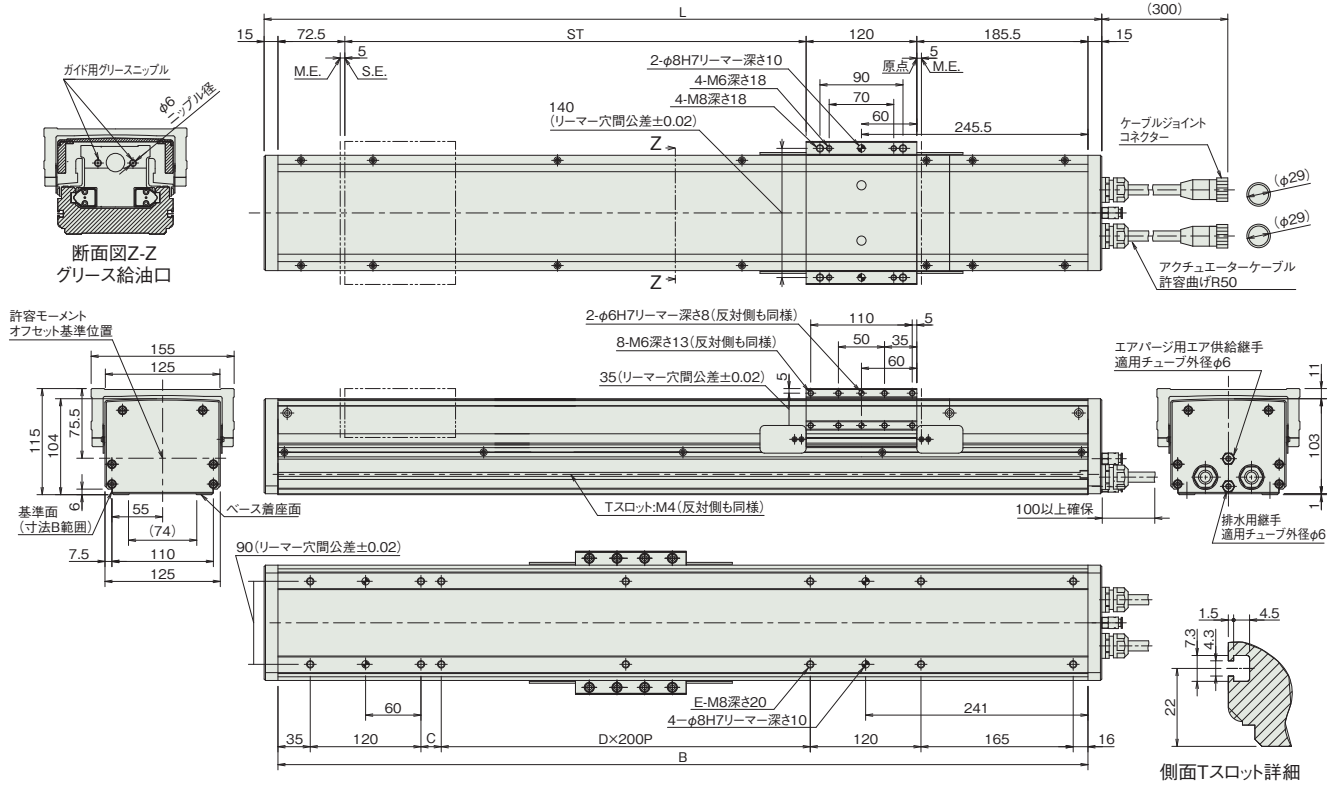
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタは、モーター・エンコーダケーブルを接続する防水コネクタです。接続するケーブルの詳細は、7-733ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より75.5mmのところになります。

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



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	11.7	12.6	13.4	14.3	15.1	16.0	16.8	17.7	18.5	19.4	20.2	21.1	21.9	22.8	23.6	24.5	25.3	26.2	27.0

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択										ECM			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC 100V/200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アブソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

**ISWA/  
ISPWA**

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# ISWA-M-200 ISPWA-M-200

防塵・防滴 本体幅 130mm 200W

## ■型式項目

シリーズ		M	200		ストローク		適応コントローラー		ケーブル長		オプション	
ISWA	標準仕様	タイプ	モーター種類		100	100mm	T2	SCON	N	無し	オプション	
ISPWA	高精度仕様	I	200	200W	1000	1000mm	T4	SSEL	S	3m	下記オプション	
		A				(50mmごと)		XSEL-P/Q	M	5m	価格表参照	
								XSEL-RA/SA	X	長さ指定		
								RCON				
								RSEL				



### エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類				ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	インクリメンタル ISWA	アブソリュート ISPWA	ISWA	ISPWA		インクリメンタル ISWA	アブソリュート ISPWA	ISWA	ISPWA
100	-	-	-	-	600	-	-	-	-
150	-	-	-	-	650	-	-	-	-
200	-	-	-	-	700	-	-	-	-
250	-	-	-	-	750	-	-	-	-
300	-	-	-	-	800	-	-	-	-
350	-	-	-	-	850	-	-	-	-
400	-	-	-	-	900	-	-	-	-
450	-	-	-	-	950	-	-	-	-
500	-	-	-	-	1000	-	-	-	-
550	-	-	-	-					

### オプション価格表(標準価格)


名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-718	-
ボール保持機構付きガイド	RT	7-720	-

### 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**



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付け姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

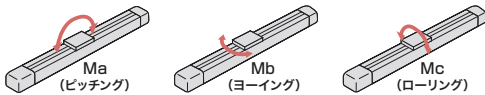
■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	70
		最高速度 (mm/s)	1000	500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	-
		最高速度 (mm/s)	-	-
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	-	-
		最高加減速度 (G)	-	-
推力	定格推力 (N)	169.5	340.1	
エアパージ	圧力 (MPa)	0.1~0.2	0.1~0.2	
	流量 (NL/min)	20~40	20~40	
ブレーキ	ブレーキ仕様	-		
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	
	最大ストローク (mm)	1000	1000	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 [C5相当]		
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]		
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]		
リニアガイド	直動無限循環型		
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理	
	スライダ	アルミ、白色アルマイト処理	
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
静的許容モーメント	-		
	-		
	-		
動的許容モーメント (注1)	Ma : 81.0N・m		
	Mb : 116N・m		
	Mc : 189N・m		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)		
保護等級	IP65		
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>		
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		

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

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	リード				
	100~600 (50mmごと)	650	750	850	950
20	1000	915	735	600	500
10	500	455	365	300	250

(単位はmm/s)

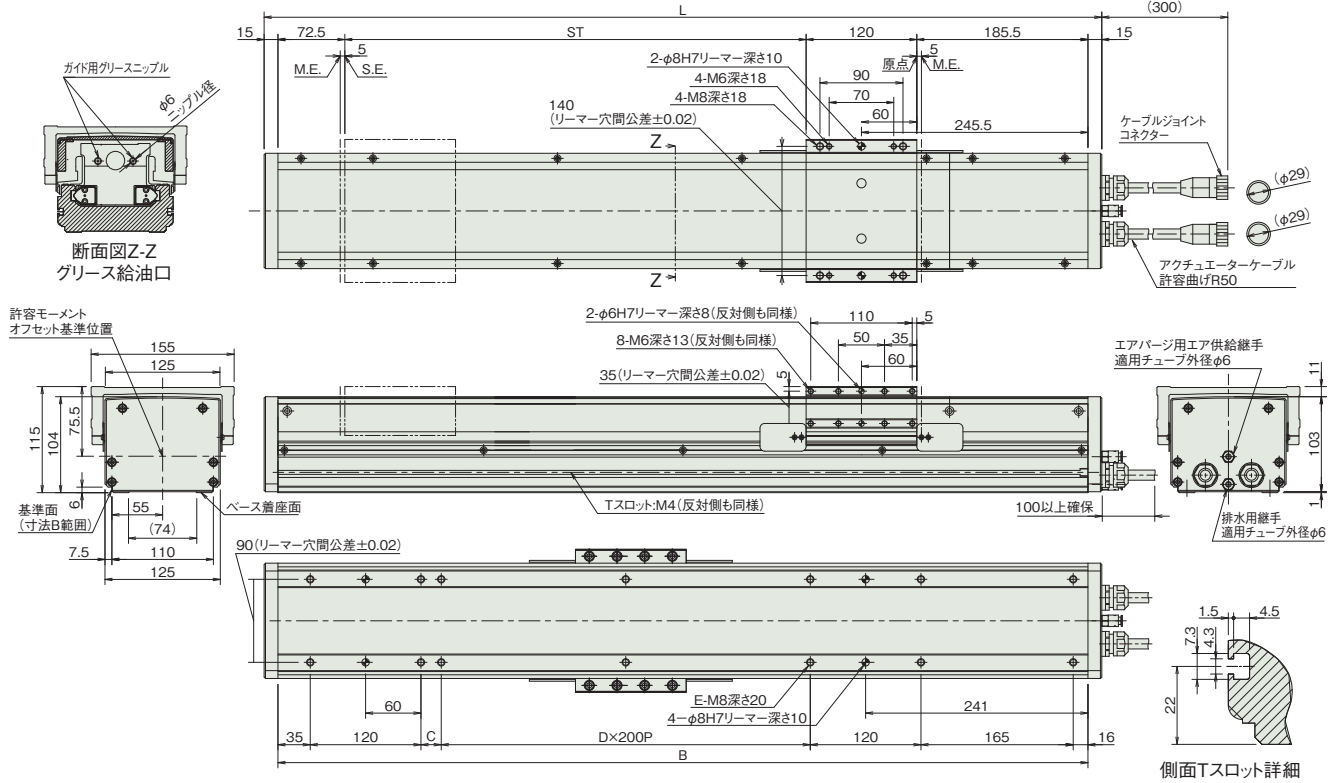
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタは、モーター・エンコーダケーブルを接続する防水コネクタです。接続するケーブルの詳細は、7-733ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より75.5mmのところになります。

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



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	11.9	12.8	13.6	14.5	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23	23.8	24.7	25.5	26.4	27.2

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択										ECM			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC 100V/200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アプソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

**ISWA/  
ISPWA**

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# ISWA-L-200

# ISPWA-L-200

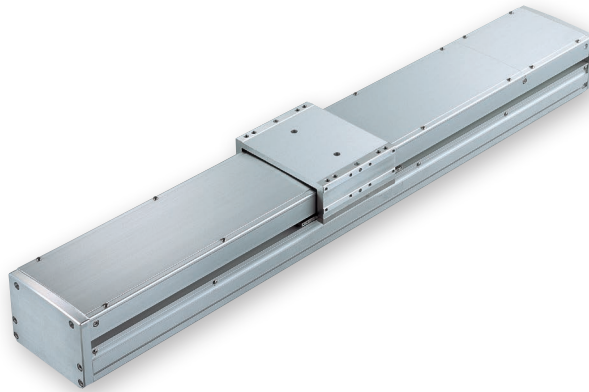
防塵・防滴

本体幅  
**160**  
mm

**200**  
W

### ■ 型式項目

	<b>L</b>		<b>200</b>						
シリーズ ISWA 標準仕様 ISPWA 高精度仕様	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 200 200W	リード 20 20mm 10 10mm	ストローク 100 100mm 1200 1200mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照	



水平

垂直

横立て

天吊り

CE

RoHS  
10

### エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

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

### オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-718	-
ボール保持機構付きガイド	RT	7-720	-

### 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) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- (4) 保護等級 IP65 はエアパーシをを行った場合です。エアパーシを行わない場合は IP54 となります。なお、取付け姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。
- (5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

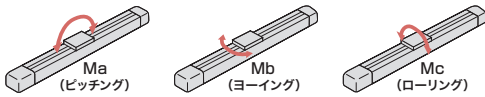
■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	70
		最高速度 (mm/s)	1000	500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	-
		最高速度 (mm/s)	-	-
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	-	-
		最高加減速度 (G)	-	-
	推力	定格推力 (N)	169.5	340.1
エアパージ	圧力 (MPa)	0.1~0.2	0.1~0.2	
	流量 (NL/min)	20~40	20~40	
ブレーキ	ブレーキ仕様	-		
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	
	最大ストローク (mm)	1200	1200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10 [C5相当]		
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]		
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]		
リニアガイド	直動無限循環型		
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理	
	スライダ	アルミ、白色アルマイト処理	
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
静的許容モーメント	-		
	-		
	-		
動的許容モーメント (注1)	Ma : 123N・m		
	Mb : 176N・m		
	Mc : 291N・m		
使用周囲温度・湿度	0~40℃ 85%RH以下 (結露なきこと)		
保護等級	IP65		
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>		
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		

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

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~700 (50mmごと)	750	850	950	1050	1150
		800	900	1000	1100	1200
20	1000	930	765	640	545	465
10	500	465	380	320	270	230

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

フリー

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



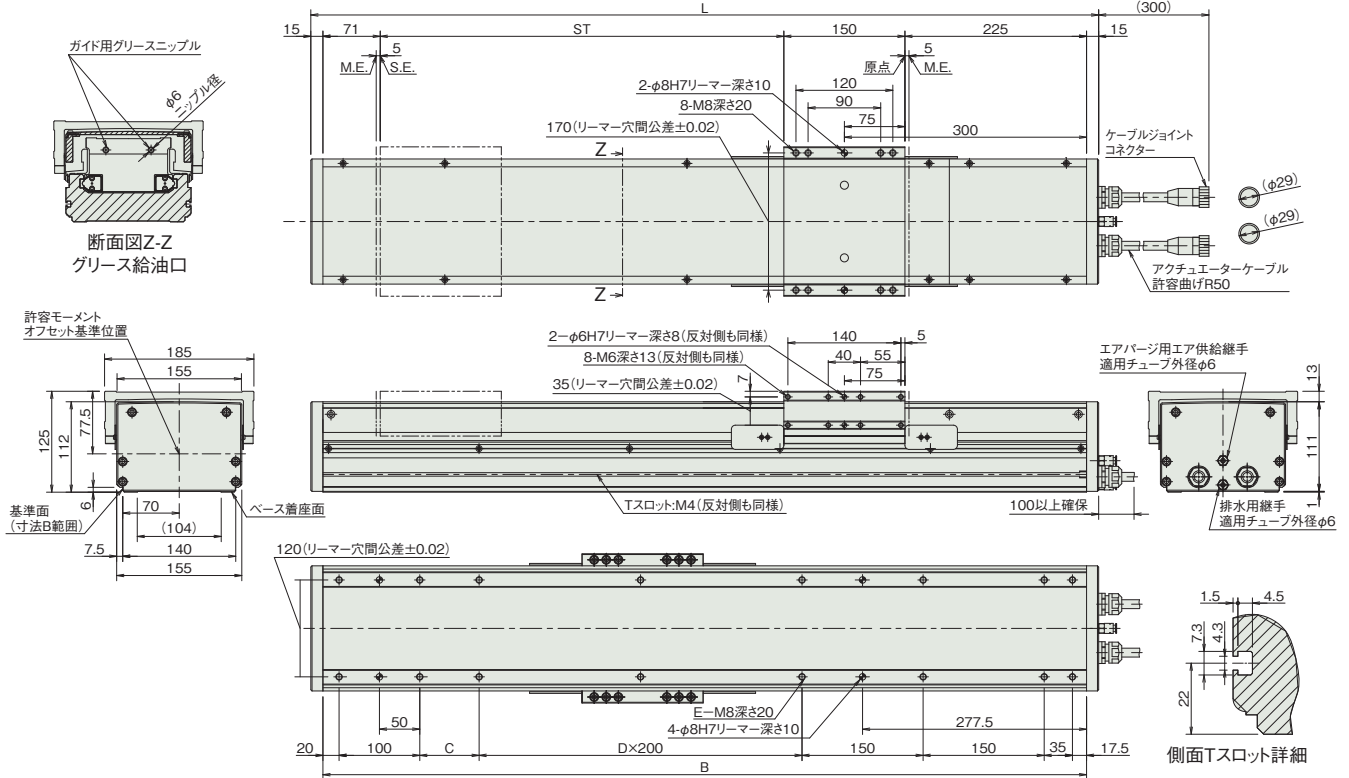
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタは、モーター・エンコーダケーブルを接続する防水コネクタです。接続するケーブルの詳細は、7-733ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より77.5mmのところになります。

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



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646
C	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
E	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
質量 (kg)	19.9	20.9	21.8	22.8	23.7	24.7	25.6	26.6	27.5	28.5	29.4	30.4	31.3	32.3	33.2	34.2	35.1	36.1	37	38.0	38.9	39.9	40.8

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アプソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

**ISWA/  
ISPWA**

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# ISWA-L-400

# ISPWA-L-400

防塵・防滴 本体幅 160mm 400W

### ■型式項目

シリーズ ISWA 標準仕様 ISPWA 高精度仕様	L	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート	400	モーター種類 400 400W	リード 20 20mm	ストローク 100 ~ 1200 100mm ~ 1200mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
----------------------------------	---	-----	-------------------------------------	-----	--------------------	----------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10  
水平 垂直 横立 天吊り

### エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

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

### オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-718	-
ボール保持機構付きガイド	RT	7-720	-

### 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)	-	-
	X31(31m) ~ X35(35m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 保護等級 IP65 はエアパーシをを行った場合です。エアパーシを行わない場合は IP54 となります。なお、取付け姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 7-72 ページの説明をご確認ください。

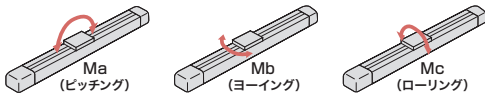
■メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	20	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	70
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000
		定格加減速度 (G)	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-
		定格加減速度 (G)	-
推力	最高加減速度 (G)	-	
	定格推力 (N)	340.1	
エアパージ	圧力 (MPa)	0.1~0.2	
	流量 (NL/min)	20~40	
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	
	最大ストローク (mm)	1200	
	ストロークピッチ (mm)	50	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10 [C5相当]		
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]		
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]		
リニアガイド	直動無限循環型		
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理	
	スライダ	アルミ、白色アルマイト処理	
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
静的許容モーメント		-	
動的許容モーメント (注1)		Ma : 123N·m Mb : 176N·m Mc : 291N·m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃ 85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級		IP65	
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>	
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	

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

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	100~700 (50mmごと)	750	850	950	1050	1150
リード	800	900	1000	1100	1200	
20	1000	930	765	640	545	465

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

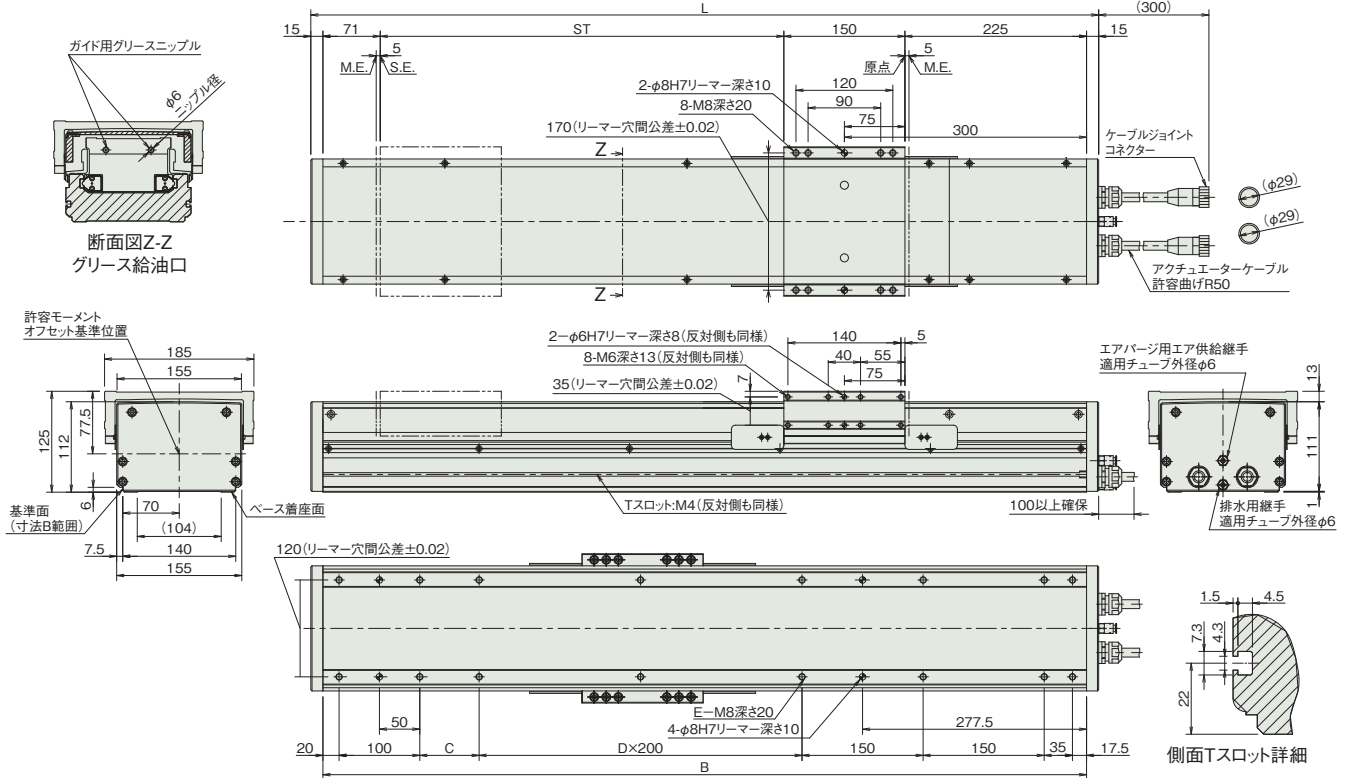
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタは、モーター・エンコーダケーブルを接続する防水コネクタです。接続するケーブルの詳細は、7-733ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付け位置より77.5mmのところになります。

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



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646
C	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
E	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
質量 (kg)	20.1	20.6	22.0	22.5	23.9	24.4	25.8	26.3	27.7	28.2	29.6	30.1	31.5	32	33.4	33.9	35.3	35.8	37.2	37.7	39.1	39.6	41

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショニングなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アプソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

**ISWA/  
ISPWA**

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# ロッド RCP6 / RCP5

パルスモーター				
RCP6W RCP6SW RCP5W	ロッド	RCP6W/RCP6SW-RA4C	7-461	
		RCP6W/RCP6SW-RA6C	7-465	
		RCP6W/RCP6SW-RA7C	7-469	
		RCP6W/RCP6SW-RA8C	7-473	
	ラジアルシリンダー ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-RAA4C	7-477	
		RCP6W/RCP6SW-RAA6C	7-481	
		RCP6W/RCP6SW-RAA7C	7-485	
		RCP6W/RCP6SW-RAA8C	7-489	
	ワイド ラジアルシリンダー ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-WRA10C	7-493	
		RCP6W/RCP6SW-WRA12C	7-497	
		RCP6W/RCP6SW-WRA14C	7-501	
		RCP6W/RCP6SW-WRA16C	7-505	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCP6W/RCP6SW-RA4R	7-509	
		RCP6W/RCP6SW-RA6R	7-513	
		RCP6W/RCP6SW-RA7R	7-517	
		RCP6W/RCP6SW-RA8R	7-521	
	ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-RAA4R	7-525	
		RCP6W/RCP6SW-RAA6R	7-529	
		RCP6W/RCP6SW-RAA7R	7-533	
		RCP6W/RCP6SW-RAA8R	7-537	
ワイド ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-WRA10R	7-541		
	RCP6W/RCP6SW-WRA12R	7-545		
	RCP6W/RCP6SW-WRA14R	7-549		
	RCP6W/RCP6SW-WRA16R	7-553		
ロッド	RCP5W-RA10C	7-557		

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWARCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



# RCP6W-RA4C

# RCP6SW-RA4C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

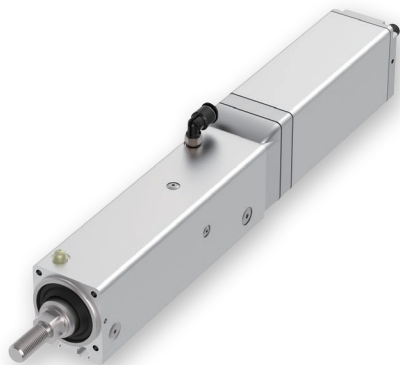
モーター・ストレート

本体幅  
**40mm**

**24V**  
パルスモーター

### 型式項目

<b>RA4C</b>		<b>WA</b>		<b>35P</b>											
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					
RCP6W   コントローラー別置 RCP6SW   コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアプソ	35P   パルスモーター 35□サイズ	10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50   50mm 200   200mm (50mmごと)	RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6SW 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					



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデータなどの設定を行ってください。
- 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	150	-	-
100	-	-	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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA4C		RCP6SW-RA4C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
 (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、ケーブルを別途手記してください。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」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : 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)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	11	23	40
		最高速度 (mm/s)	525	350	175
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	435	350	150
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1.0Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリユート	
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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	
525		4	1						

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	
305	22	14	8	6	4	3	3	3	
350	19	5	1			2	1	1	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	
150	40	35	35	29	24	2	2	2	
175	33	24	22	19	12				

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~200 (50mmごと)
10	525<435>
5	350
2.5	175<150>

(単位はmm/s)

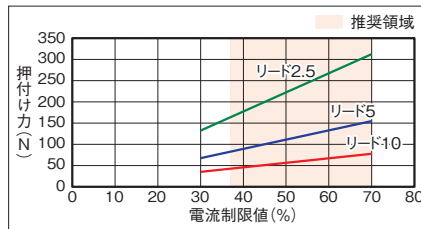
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~200 (50mmごと)
10	435
5	260
2.5	130

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定  
注意事項  
非掲載機種  
フリー  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA

## 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

クリーン

防塵防滴

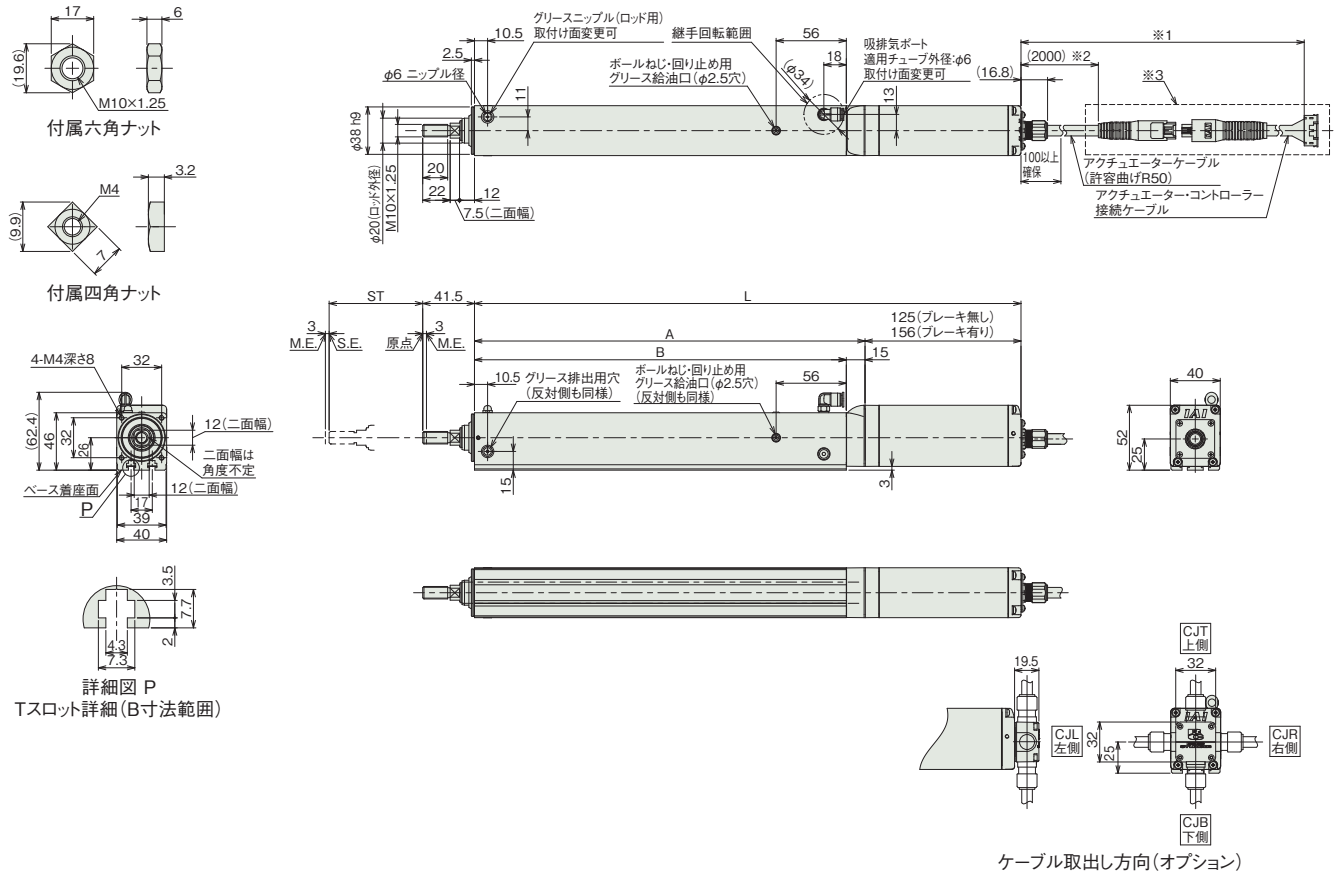
オプション / 資料

ケーブル型式  
一覧表

### ■RCP6W-RA4C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
  - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
(注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200
L	ブレーキ無し	288	338	388	438
	ブレーキ有り	319	369	419	469
	A	163	213	263	313
	B	148	198	248	298

### ■ストローク別質量

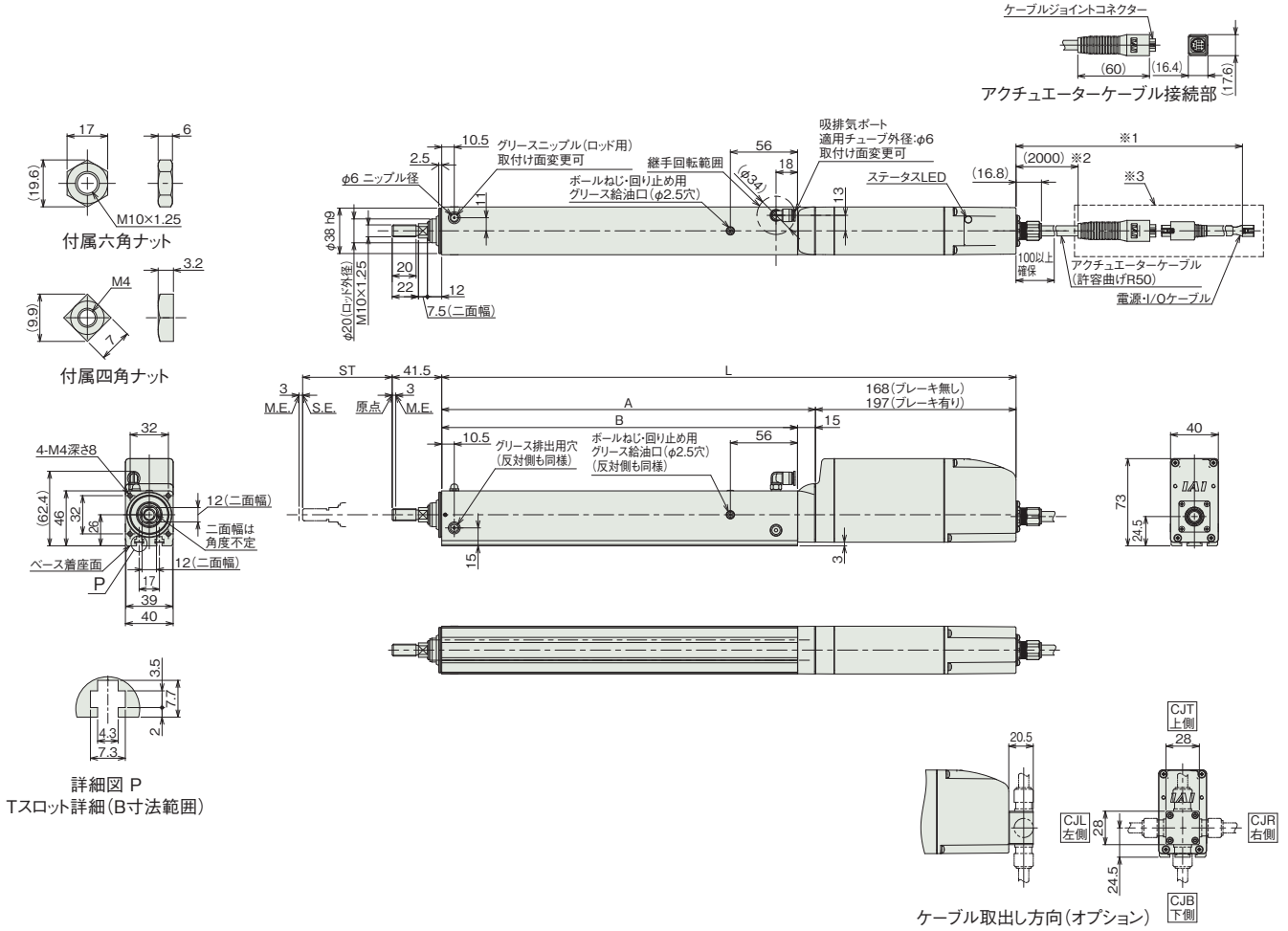
ストローク		50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.8	2
	ブレーキ有り	1.5	1.7	1.9	2.1

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA

■RCP6SW-RA4C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。  
 ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。

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



選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 クリーン  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式  
 (一覧表)

■ストローク別寸法

		ストローク	50	100	150	200
L	ブレーキ無し		331	381	431	481
	ブレーキ有り		360	410	460	510
	A		163	213	263	313
	B		148	198	248	298

■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		1.6	1.8	2	2.2
	ブレーキ有り		1.7	1.9	2.1	2.3

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
**RCP6W/  
 RCP6SW**  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W  
 DDW

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) 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。

# RCP6W-RA6C

# RCP6SW-RA6C

防塵防滴 | バッテリーレスアプ | モーターストレート | 本体幅 60mm | 24Vパルスモーター

### 型式項目

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/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W   コントローラー別置 RCP6SW   コントローラー内蔵	RA6C	WA   バッテリーレスアプ	42P   パルスモーター 42□サイズ	12   12mm 6   6mm 3   3mm	50   50mm 300   300mm (50mmごと)	RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6SW 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



選定上の注意



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6SW (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
- 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA6C		RCP6SW-RA6C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
 (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)

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	25	40	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	630	420	210
		最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	525	370	210
		最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	93	185	370	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	4	10	20	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1.5Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注1) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度(G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4			
105	25	25	18	16	12	4	4	4			
210	25	25	17	14	10	4	4	4			
315	25	25	15	10	6	4	4	4			
420	20	20	10	10	6	4	4	4			
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1			
630		8	3	2	1						

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度(G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10			
55	40	40	35	30	25	10	10	10			
105	40	40	35	30	25	10	10	10			
160	40	40	35	25	25	10	10	10			
210	40	40	30	25	20	9	9	9			
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7			
315	40	35	21	20	14	4	4	4			
370	38	16	10	8	6	2	2	2			
420	28	7	6								

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度(G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20			
20	60	60	50	45	40	20	20	20			
45	60	60	50	45	40	20	20	20			
70	60	60	50	45	40	20	20	20			
105	60	60	50	45	40	20	20	20			
130	60	60	50	40	30	18	14	10			
155	60	50	40	30	25	14	10	6			
180	60	40	35	25	20	9	6	5			
210	60	26	22	20	14	6	4	4			

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度(G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4			
105	25	25	18	16	12	4	4	4			
210	25	25	17	14	10	4	4	4			
315	25	25	15	10	6	4	4	4			
420	20	20	10	10	6	4	4	4			
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1			

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度(G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10			
55	40	40	35	30	25	10	10	10			
105	40	40	35	30	25	10	10	10			
160	40	40	35	25	25	10	10	10			
210	40	40	30	25	20	9	9	9			
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7			
315	40	35	21	20	14	4	4	4			

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度(G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20			
20	60	60	50	45	40	20	20	20			
45	60	60	50	45	40	20	20	20			
70	60	60	50	45	40	20	20	20			
105	60	60	50	45	40	20	20	20			

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

(単位はmm/s)

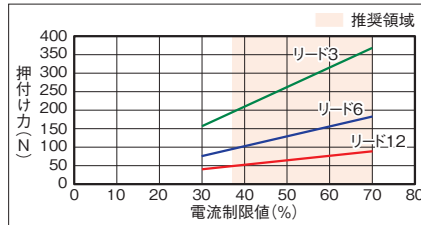
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定  
注意事項  
非掲載機種  
フリー  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA



## 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

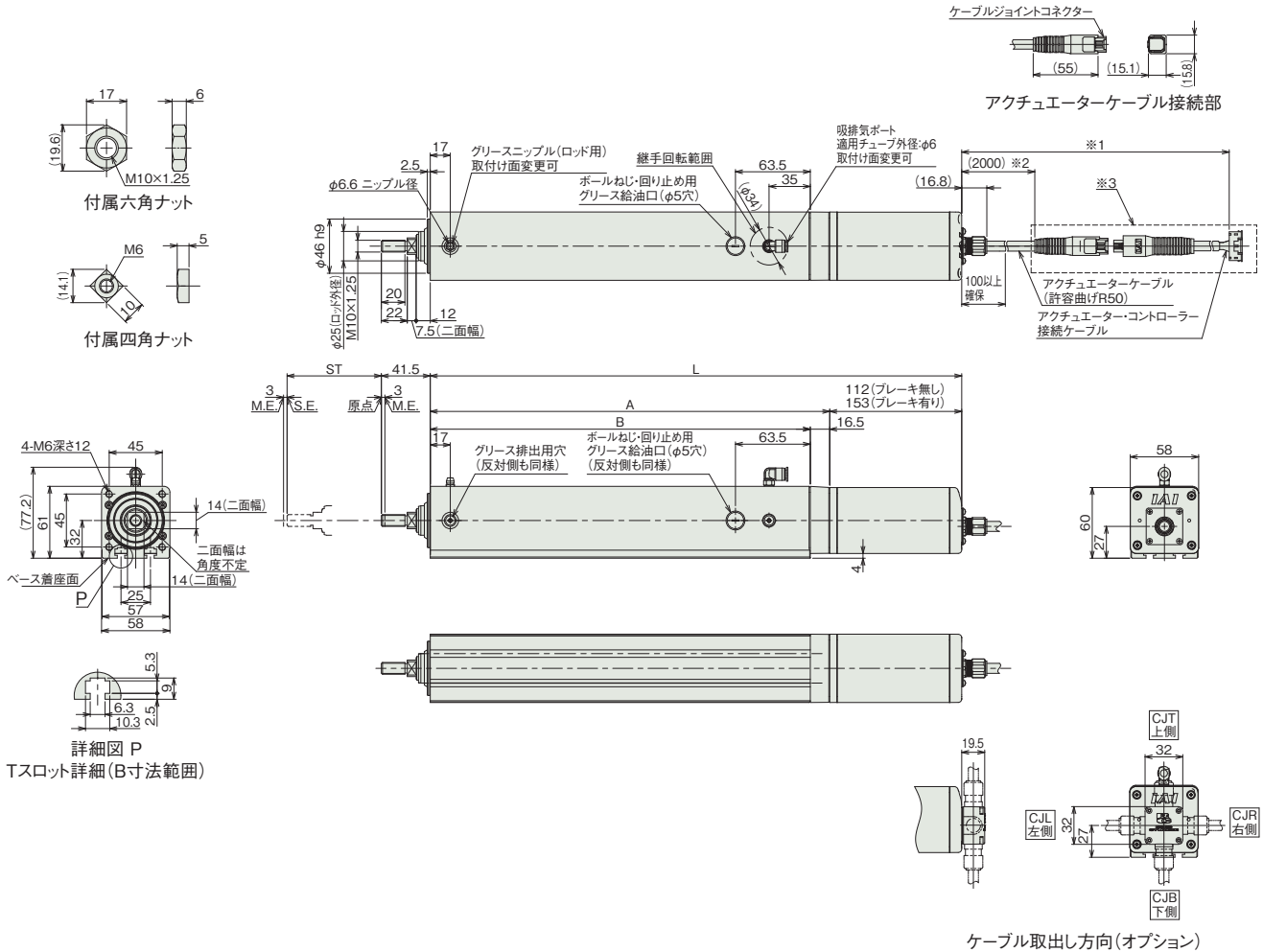
オプション/資料

ケーブル型式一覧表

### ■RCP6W-RA6C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
  - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
(注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。

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



### ■ストローク別寸法

RCP4W	ストローク	50	100	150	200	250	300
ISWA/ ISPWA	L	301	351	401	451	501	551
		342	392	442	492	542	592
RCP6W/ RCP6SW	A	189	239	289	339	389	439
	B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

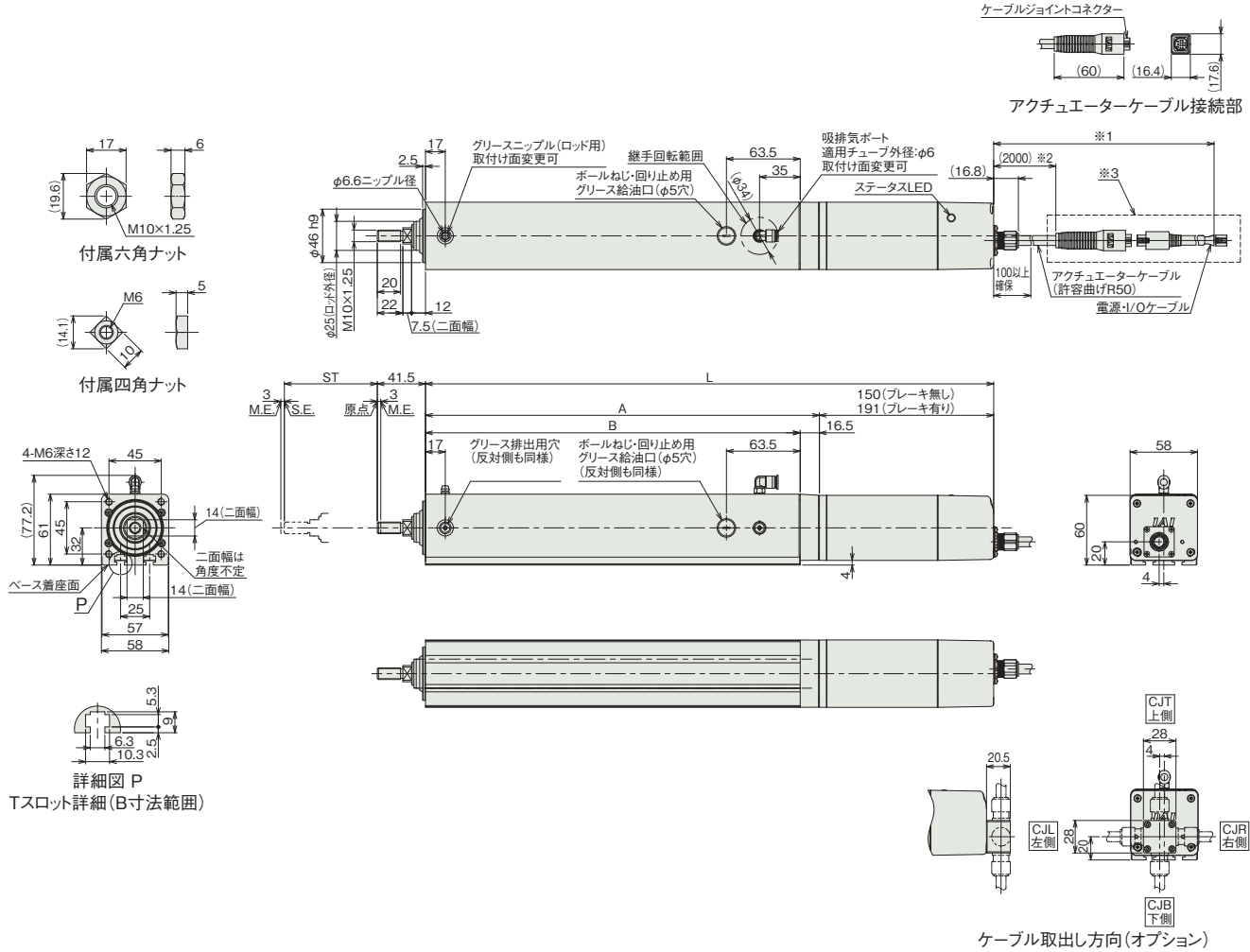
### ■ストローク別質量

RCP5W	ストローク	50	100	150	200	250	300
RCA2W	質量 (kg)	2.5	2.9	3.3	3.6	4	4.4
		2.8	3.2	3.6	3.9	4.3	4.7

■RCP6SW-RA6C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。  
 ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。

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



■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	339	389	439	489	539
A			189	239	289	339	389	439
B			172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	2.7	3.1	3.5	3.8	4.2
			2.9	3.3	3.7	4	4.4	4.8

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ						
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM									
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

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

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
 RCP6W/  
 RCP6SW  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA



# RCP6W-RA7C

# RCP6SW-RA7C

防塵・防滴

バッテリーレスアプ

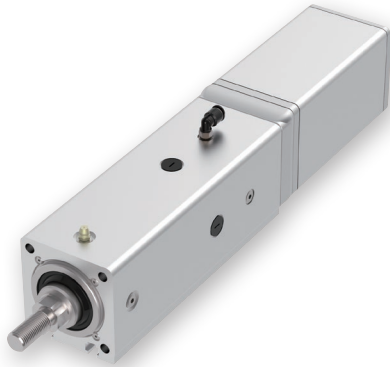
モーターストレート

本体幅  
**70mm**

24V  
パルス  
モーター

### 型式項目

シリーズ		RA7C	WA	56P	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
RCP6W	コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプ	56P   パルスモーター 56□サイズ	16   16mm 8   8mm 4   4mm	50   50mm 300   300mm (50mmごと)	RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6SW 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



選定上の注意



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- (5) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (6) コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- (7) 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA7C		RCP6SW-RA7C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
 (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、ケーブルを別途手記してください。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)

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	50	60	80
		最高速度 (mm/s)	420	350	140
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	18	28
		最高速度 (mm/s)	420	280	140
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	273	547	1094	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	8	18	28	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注1)	±0.8度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	2.5Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリュート	
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1) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	30	20	8	7	6	
280	60	20	9	6	3	3	2	1	
350	20								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	21	20	18	
140	67	47	10	6	6	8	6	6	

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	8	8	8	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
60	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	21	21	21	
105	80	80	60	50	40	8	8	8	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
16	420
8	350<280>
4	140

(単位はmm/s)

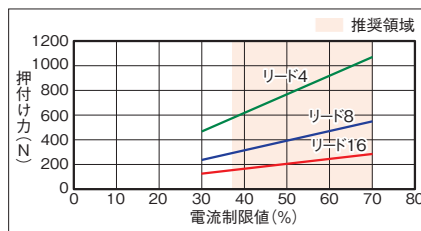
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定  
注意事項  
非掲載機種  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
一覧表

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

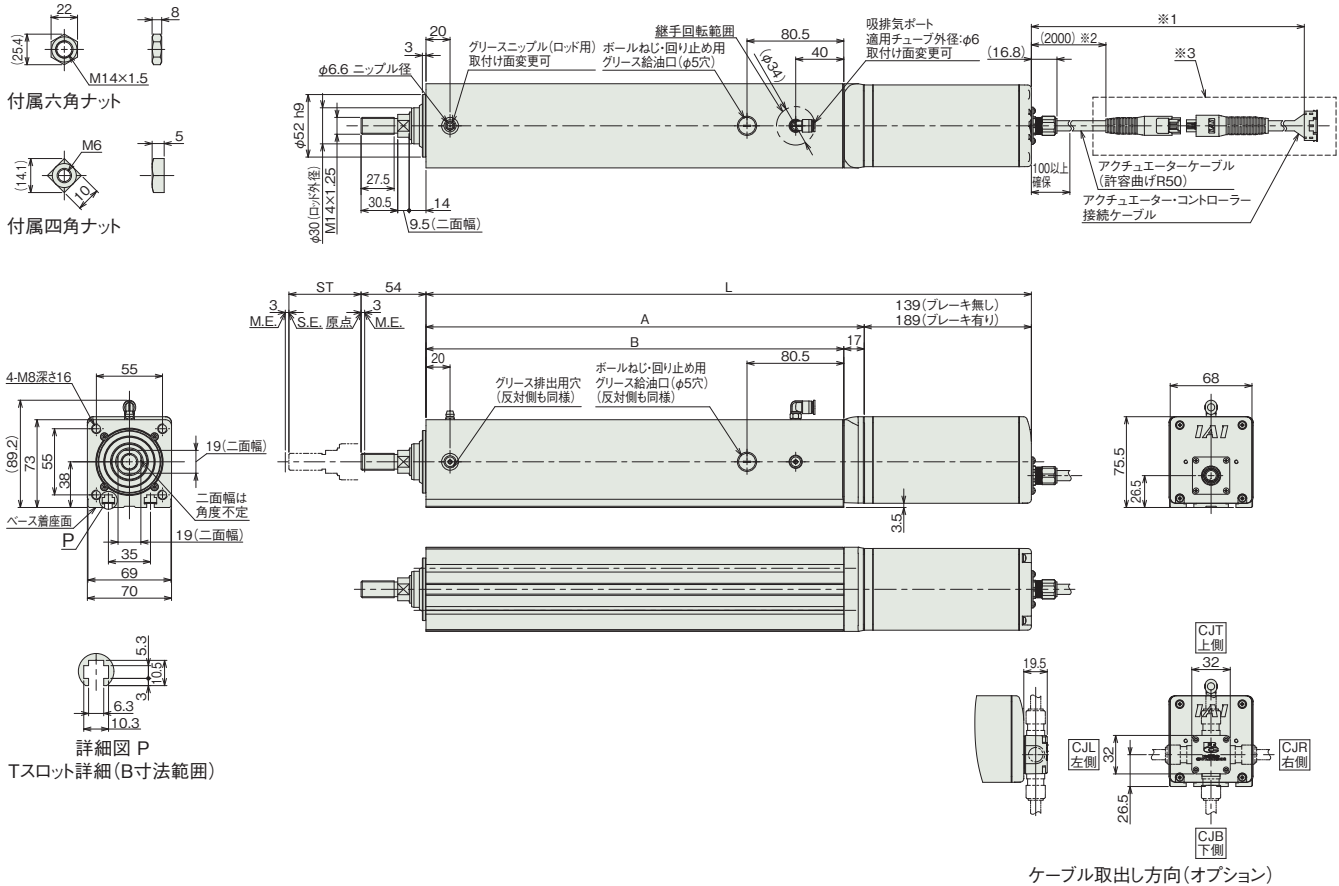
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

## ■RCP6W-RA7C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。

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



## ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	353.5	403.5	453.5	503.5	603.5
	ブレーキ有り	403.5	453.5	503.5	553.5	653.5
A	214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

## ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.5	5.1	5.7	6.3	7.4
	ブレーキ有り	5	5.6	6.2	6.8	7.9

RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

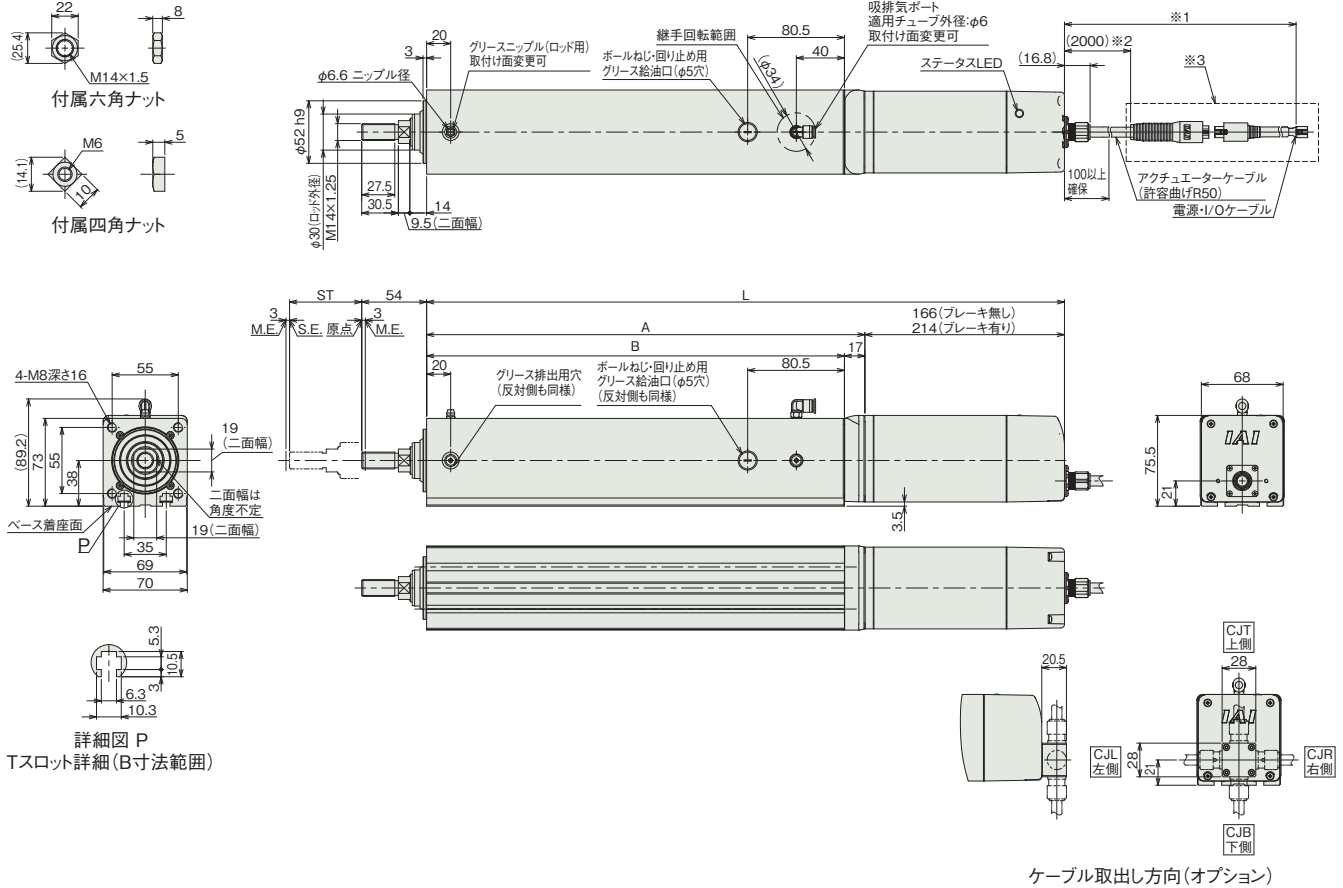
IXP

IXA

■RCP6SW-RA7C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。  
 ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。

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



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	378.5	428.5	478.5	528.5	628.5
	ブレーキ有り	428.5	478.5	528.5	578.5	678.5
A	214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	5.3	5.9	6.5	7.6
	ブレーキ有り	5.1	5.7	6.3	6.9	8

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	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。

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP6W-RA8C

# RCP6SW-RA8C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

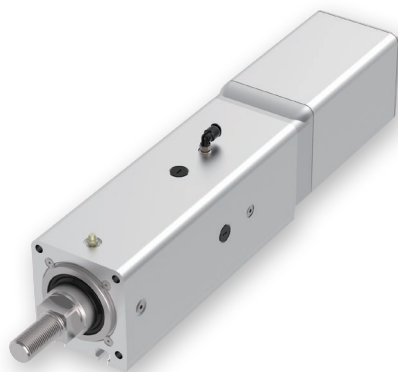
モーターストレート

本体幅  
**90mm**

**24V**  
パルスモーター

### 型式項目

シリーズ		RA8C	WA	60P	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
RCP6W コントローラ別置	RCP6SW 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ソ	モーター種類 60P   パルスモーター 60   サイズ	20   20mm 10   10mm 5   5mm	50   50mm 300   300mm (50mmごと)	RCP6W P4   PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6   RCON RSEL RCP6SW 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



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる場合、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6SW (コントローラ内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- (5) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- (6) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (7) コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデーターなどの設定を行ってください。
- (8) 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。
- (9) 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。



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フート金具	FT	7-714	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA8C		RCP6SW-RA8C
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
	最高速度 (mm/s)	350	200	100	
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	35
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	200	100
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	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	35	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレイム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注1)	±0.8度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	2.5Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリユート	
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1) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	30	
350	14	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	3	
330	1	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
160	60	
170	40	
180	25	
190	15	
200	12	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
80	35	
90	34	
100	28	
110	23	
120	18	
130	15	
140	12	
150	10	
160	8	
170	6	
180	4	
190	3	
200	2	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.1	
80	100	
90	100	
100	75	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
45	70	
60	45	
70	35	
80	25	
90	14	
100	9	

■環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	30	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	3	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
160	60	
170	40	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
80	35	
90	34	
100	28	
110	23	
120	18	
130	15	
140	12	
150	10	
160	8	
170	6	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.1	
80	100	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
45	70	
60	45	
70	35	
80	25	
90	14	
100	9	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
20	350<330>
10	200
5	100

(単位はmm/s)

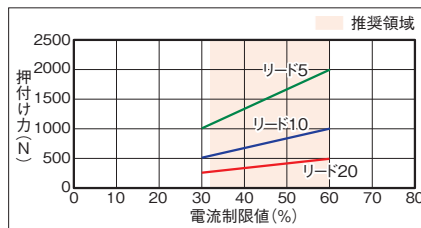
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

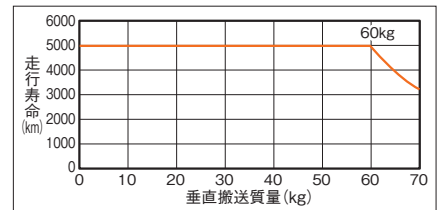
リード (mm)	50~300 (50mmごと)
20	300
10	170
5	80

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



## 寸法図

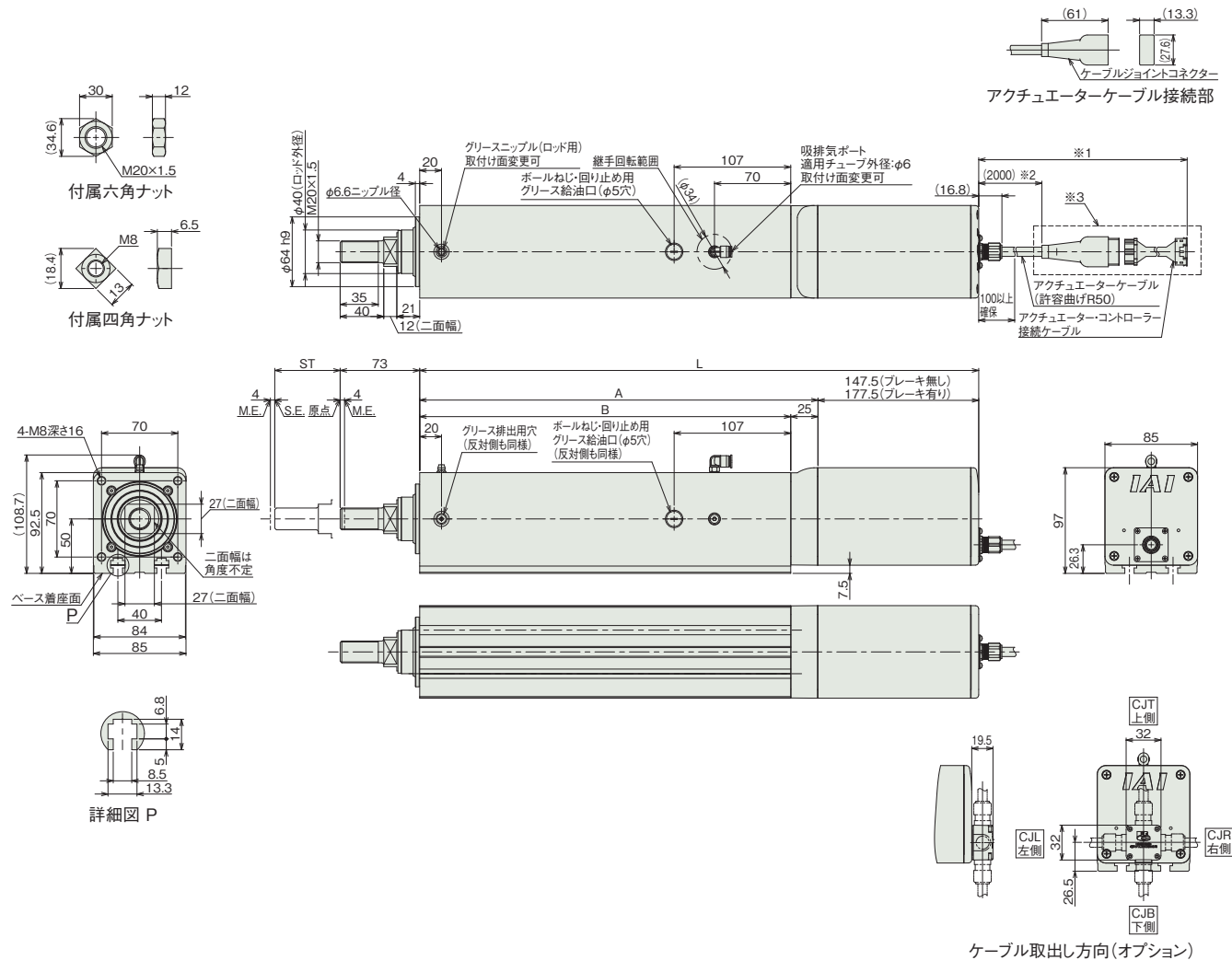
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



### ■RCP6W-RA8C

- \*1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- \*2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- \*3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。  
(注) 破線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) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。  
(注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	413	463	513	563	613
	ブレーキ有り	443	493	543	593	643
A	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
B	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5

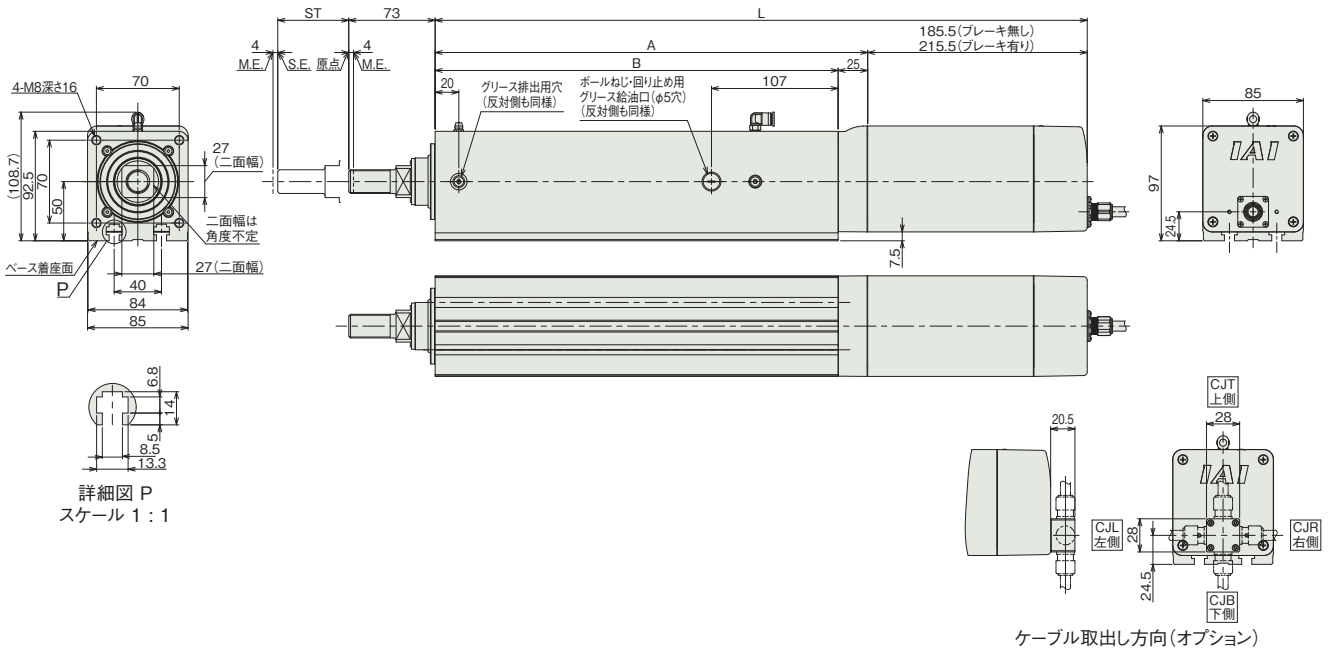
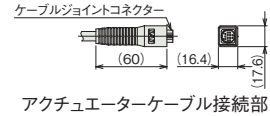
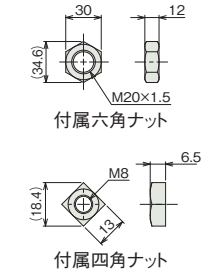
### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	8	8.8	9.7	10.5	11.4
	ブレーキ有り	8.6	9.4	10.3	11.1	12

■RCP6SW-RA8C

\*1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 \*2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。  
 \*3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。

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



■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	451	501	551	601	651	701
	ブレーキ有り	481	531	581	631	681	731
A		265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
B		240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5

■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	8.3	9.1	10	10.8	11.7	12.5
	ブレーキ有り	8.9	9.7	10.6	11.4	12.3	13.1

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								その他					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103		

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

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
 一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



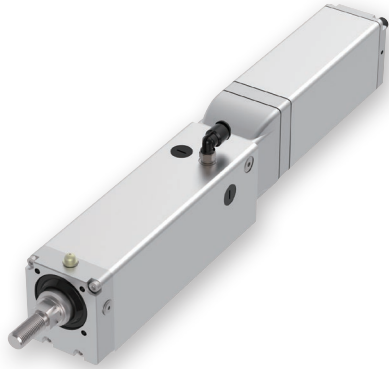
# RCP6W-RRA4C

# RCP6SW-RRA4C

防塵防滴 | バッテリーレスアプソ | 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

シリーズ	RRA4C	タイプ	WA	エンコーダ種類	35P	モーター種類	35P	リード	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク	50 400	50mm 400mm (50mmごと)	適応コントローラ/ I/Oタイプ	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	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
------	-------	-----	----	---------	-----	--------	-----	-----	-------------------------------	-------	-----------	---------------------------	---------------------	--	-------	--	-------	------------------



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵のRCP6SWにはテーピングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにテーピングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデーターなどの設定を行ってください。
- 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。

CE | RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立 | 天吊り

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	7-711	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA4C			RCP6SW-RRA4C
		P3	P5	SE	SE
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) ~ X18(18m)	-	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
 (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)

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	11	23	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	525	350	175
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	435	350	150
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	400	400	400	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリユート	
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	
525		4	1						

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	
305	22	14	8	6	4	3	3	3	
350	19	5	1			2	1	1	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	
150	40	35	35	29	24	2	2	2	
175	33	24	22	19	12				

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合

環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~350 (50mmごと)	400
10	525<435>	
5	350	340
2.5	175<150>	

(単位はmm/s)

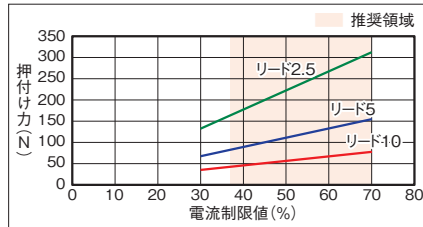
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

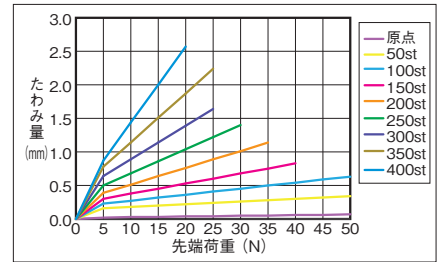
リード (mm)	50~400 (50mmごと)
10	435
5	260
2.5	105

(単位はmm/s)

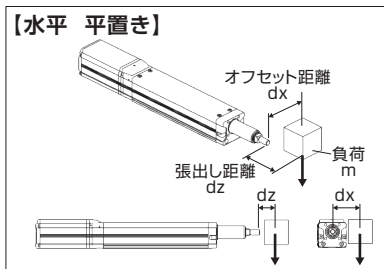
押付け力と電流制限値の相関図



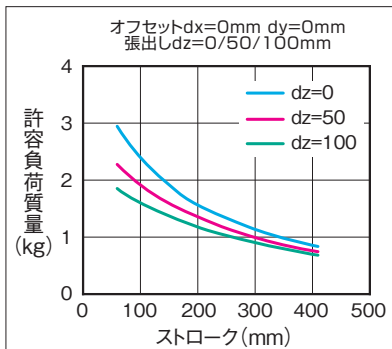
ロッドたわみ量(参考値)



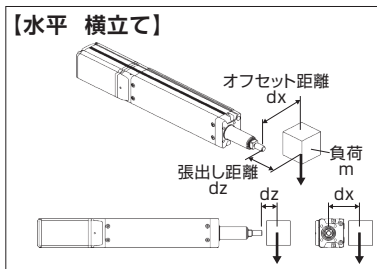
ロッド先端許容負荷荷重



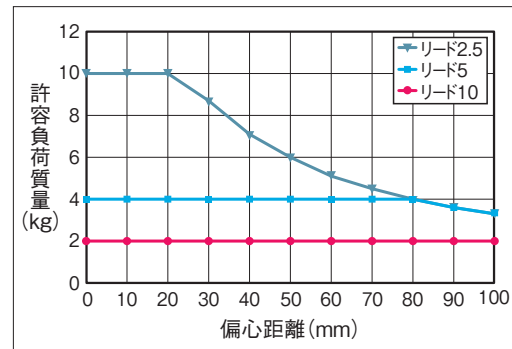
水平



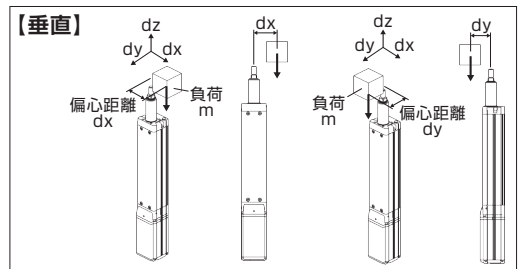
許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)



垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)



選定

注意事項

非掲載機種

フリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

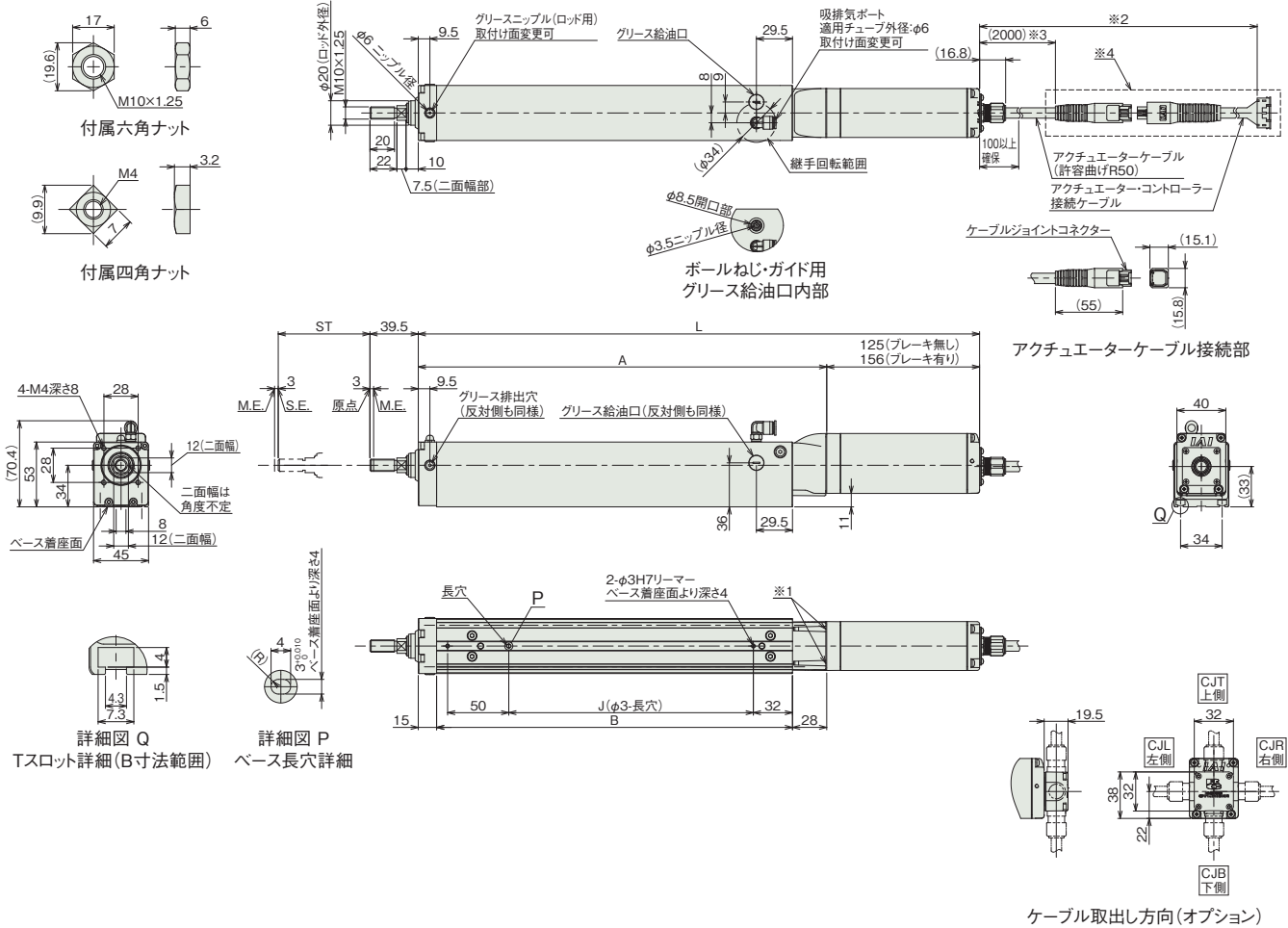
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

## ■RCP6W-RR4C

- \*1 ガasketの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
- \*2 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- \*3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- \*4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
(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、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
(注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



## ■ストローク別寸法

RCP4W		ストローク									
L	RCP6W	プレーキ無し	309	359	409	459	509	559	609	659	
		プレーキ有り	340	390	440	490	540	590	640	690	
	RCP6SW	プレーキ無し	352	402	452	502	552	602	652	702	
		プレーキ有り	381	431	481	531	581	631	681	731	
A		184	234	284	334	384	434	484	534		
B		141	191	241	291	341	391	441	491		
J		50	100	150	200	250	300	350	400		
RCP5W		ロッド先端静的許容荷重 (N)									
RCA2W		ロッド先端動的許容荷重 (N)		63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
RCS2W		ロッド先端静的許容トルク (N·m)		28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
RCP2W		ロッド先端動的許容トルク (N·m)		17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
DDW		オフセット0mm		6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
IXP		オフセット100mm		1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7
IXA											

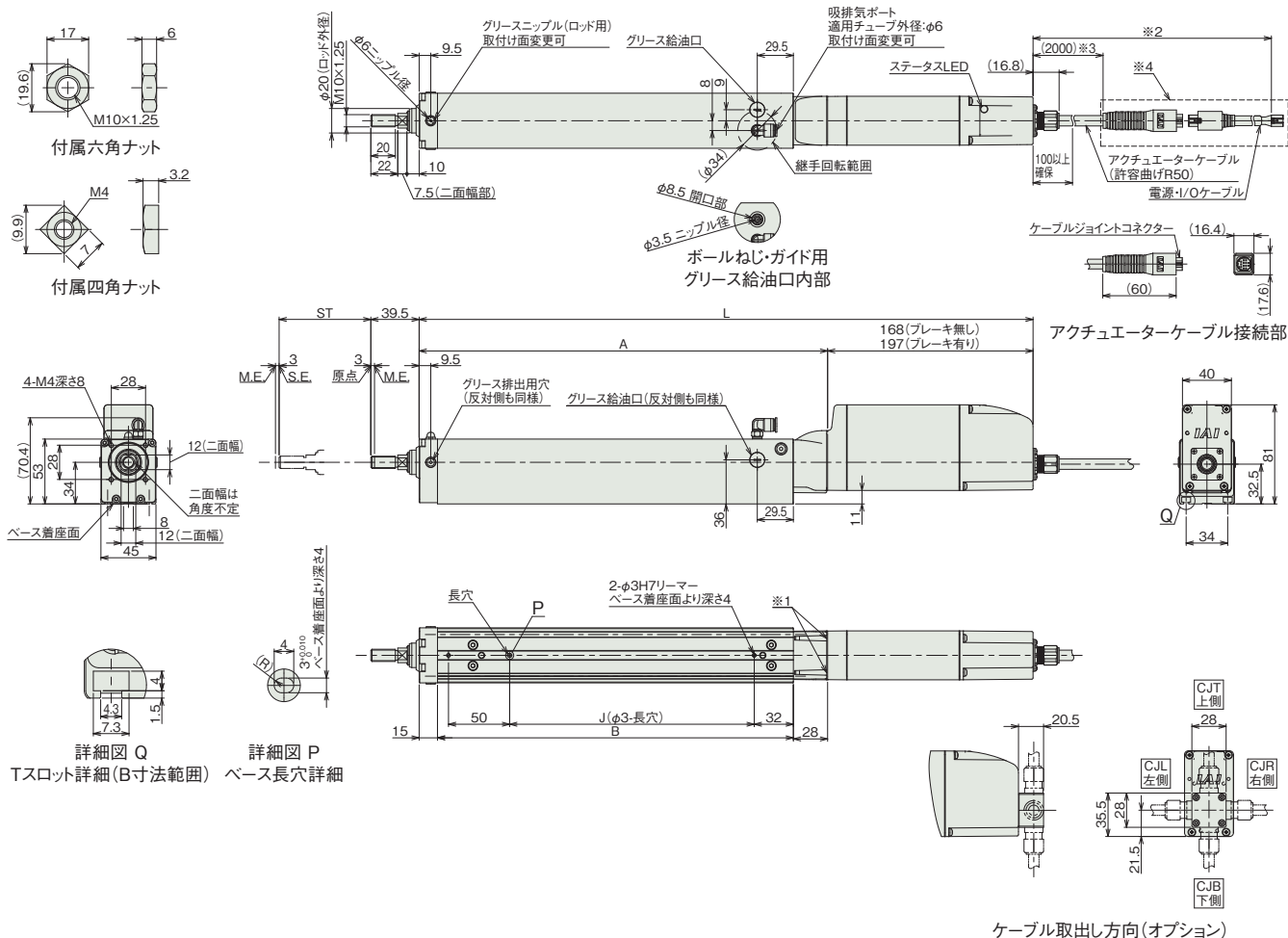
## ■ストローク別質量

RCP4W		ストローク								
質量 (kg)	RCP6W	プレーキ無し	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9
		プレーキ有り	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0
	RCP6SW	プレーキ無し	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1
		プレーキ有り	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2

■RCP6SW-RR4C

- ※1 ガスケットの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
  - ※2 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
  - ※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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											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	●※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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP6W-RAA6C

# RCP6SW-RAA6C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

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

	<b>RRA6C</b>	<b>WA</b>	<b>42P</b>					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラ別置 RCP6SW コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42mmサイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 400 400mm (50mmごと)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

選定上の注意

⚠

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- (4) RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-286ページをご確認ください。
- (5) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (6) コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- (7) 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	7-711	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RAA6C		RCP6SW-RAA6C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
 (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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : 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)	12 6 3
	可搬質量 (注1)	25 40 60
水平	最高速度 (mm/s)	630 420 210
	最低速度 (mm/s)	15 8 4
	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.3
	最高加減速度 (G)	1 1 1
	可搬質量	4 10 20
垂直	最高速度 (mm/s)	525 370 210
	最低速度 (mm/s)	15 8 4
	定格加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5
	最高加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5
	可搬質量	93 185 370
押付け	押付け時最大推力 (N)	20 20 20
	押付け最高速度 (mm/s)	20 20 20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	4 10 20
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50
	最大ストローク (mm)	400 400 400
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリュート	
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4	4	4	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4	4	4	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4	4	4	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1					
630		8	3	2	1								

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9	9	9	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	8	8	8	8	8	8
315	40	35	21	20	14	4	4	4	4	4	4	4	4
370	38	16	10	8	6	2	2	2	2	2	2	2	2
420	28	7	6										

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
130	60	60	50	40	30	18	14	10					
155	60	50	40	30	25	14	10	6					
180	60	40	35	25	20	9	6	5					
210	60	26	22	20	14	6	4	4					

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合

環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4	4	4	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4	4	4	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4	4	4	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1					

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9	9	9	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	8	8	8	8	8	8
315	40	35	21	20	14	4	4	4	4	4	4	4	4

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mmごと)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

(単位はmm/s)

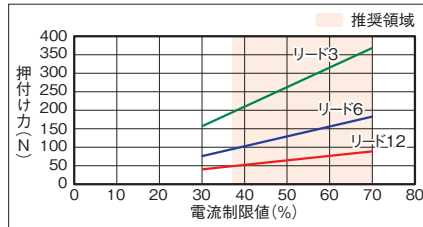
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

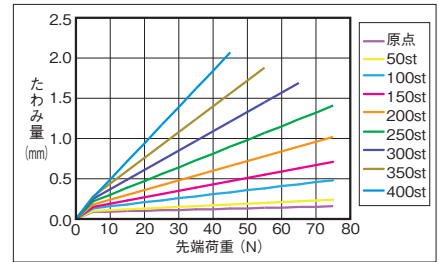
リード (mm)	50~400 (50mmごと)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

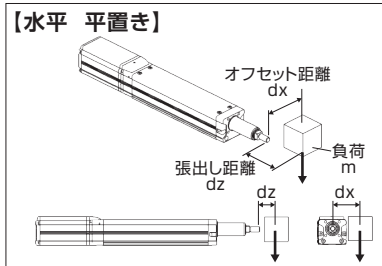
押付け力と電流制限値の相関図



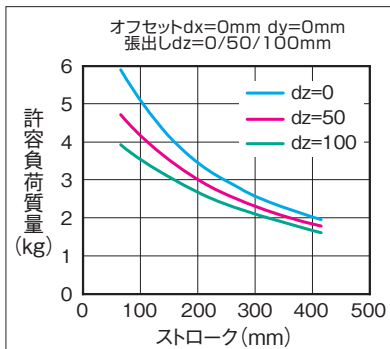
ロッドたわみ量(参考値)



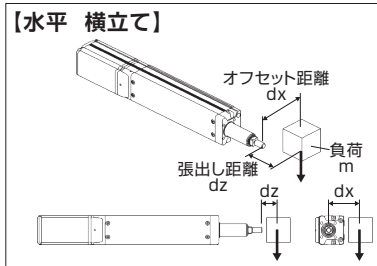
ロッド先端許容負荷荷重



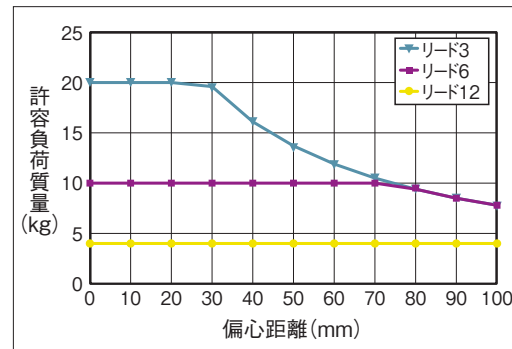
水平



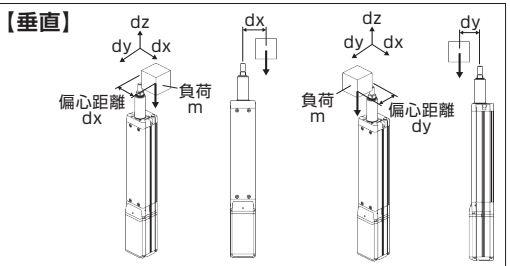
許容負荷質量の算出条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)



垂直



許容負荷質量の算出条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)



選定

注意事項

非掲載機種

フリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## 寸法図

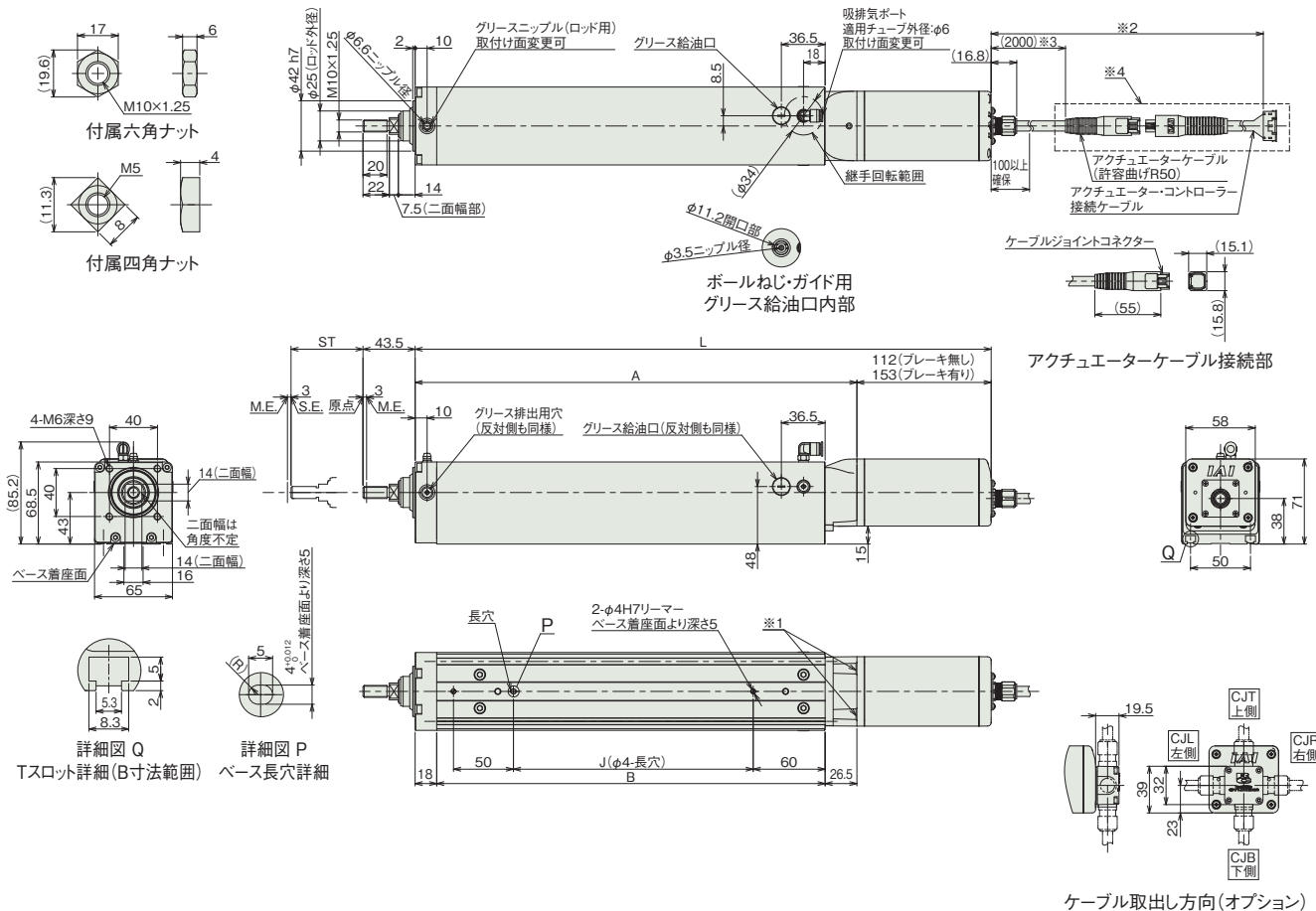
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6W-RAA6C

- \*1 ガasketの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
- \*2 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- \*3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- \*4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
(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、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
(注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400		
RCP4W	L	RCP6W	ブレーキ無し	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5
		RCP6SW	ブレーキ有り	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5
	ISWA/ISPWA	RCP6W	ブレーキ無し	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5
		RCP6SW	ブレーキ有り	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5
A		218.5	268.5	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5		
B		174	224	274	324	374	424	474	524		
J		50	100	150	200	250	300	350	400		
ロッド先端静的許容荷重 (N)		144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3		
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)		オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2	
		オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8	
RCA2W		ロッド先端静的許容トルク (N・m)		14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
RCS2W		ロッド先端動的許容トルク (N・m)		3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6

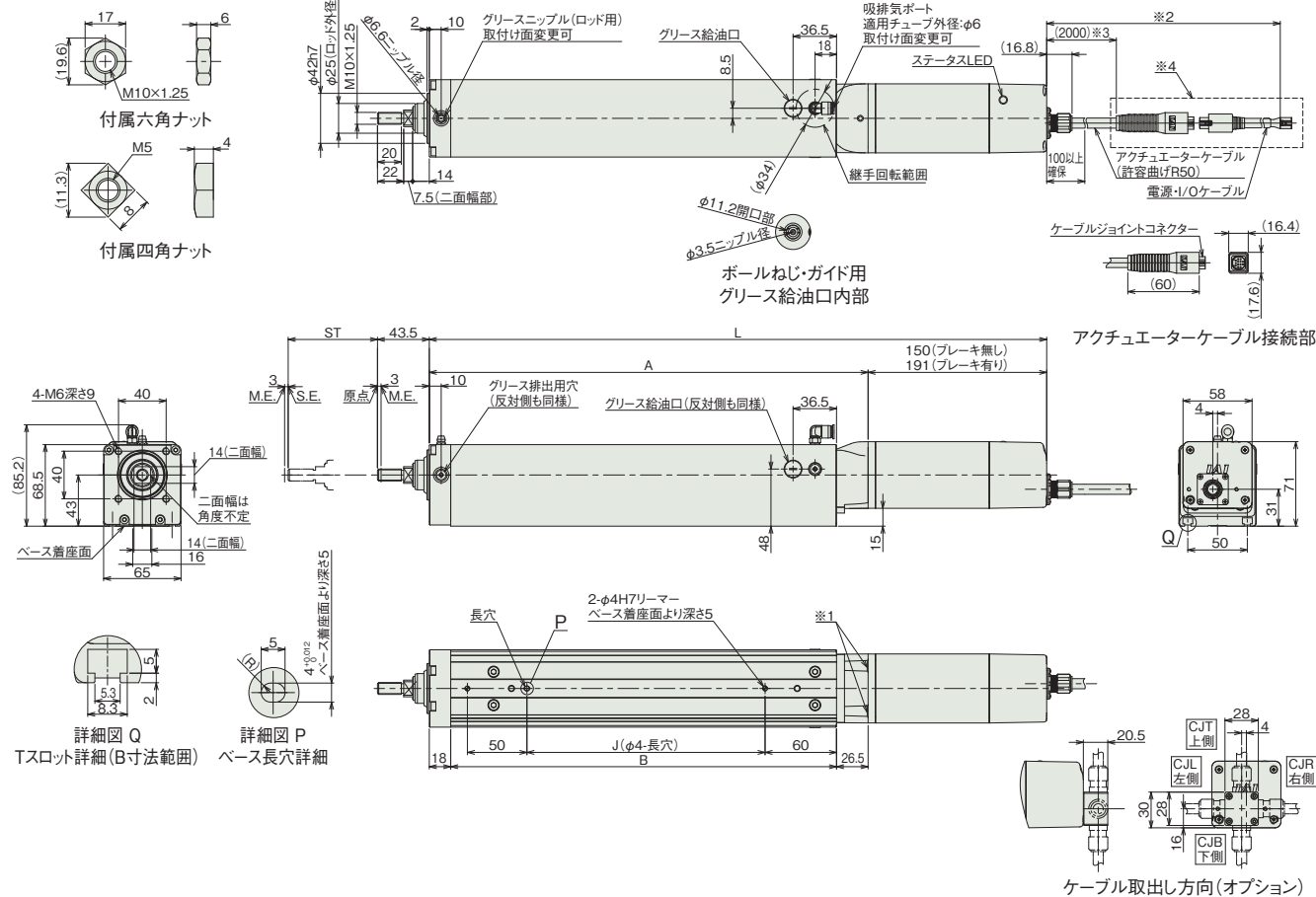
### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400		
RCP2W	質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3
		RCP6SW	ブレーキ有り	3.0	3.3	3.7	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5
	IXP	RCP6W	ブレーキ無し	2.9	3.2	3.6	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4
		RCP6SW	ブレーキ有り	3.2	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7
IXA											

■RCP6SW-RR6C

- ※1 ガスケットの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
  - ※2 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
  - ※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントプレートおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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		※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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
**RCP6W/  
 RCP6SW**  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA



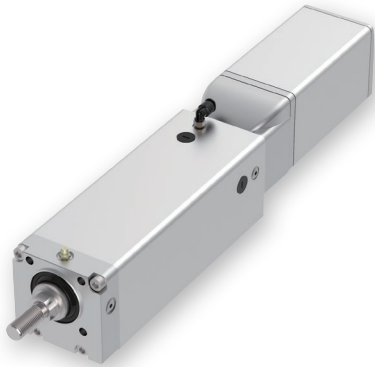
# RCP6W-RAA7C

# RCP6SW-RAA7C

防塵防滴 | バッテリーレスアップ | モーターレストレート | 本体幅 80mm | 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ	RRA7C	WA	56P	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
RCP6W   コントローラ別置 RCP6SW   コントローラ内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 56P   パルスモーター 56□サイズ	16   16mm 8   8mm 4   4mm	50   50mm 500   500mm (50mmごと)	RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6SW 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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	7-711	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RAA7C		RCP6SW-RAA7C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

- (注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
- (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/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	
		可搬質量 (注1)	50	60	80
		最高速度 (mm/s)	420	350	140
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	8	18	28	
		最高速度 (mm/s)	420	280	140
		最低速度 (mm/s)	20	10	5
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	273	547	1094	
押付け	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	8	18	28	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	6	6	6	6	6	5
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5					

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	16	12				
210	60	60	40	30	20	8	7	6					
280	60	20	9	6	3	3	2	1					
350	20												

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
105	80	80	60	50	40	21	20	18					
140	67	47	10	6	6	8	6	6					

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	6	6	6	6	6	5

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
140	60	60	50	45	40	8	8	8					

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
105	80	80	60	50	40	6	6	6					

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード(mm)	50~500 (50mmごと)
16	420
8	350<280>
4	140

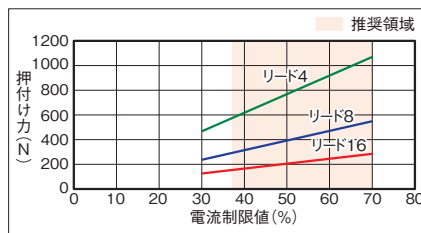
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

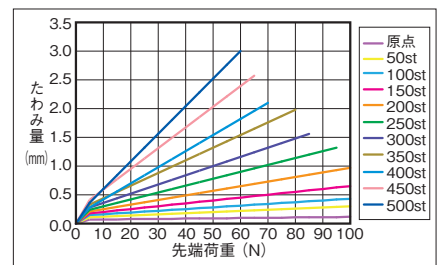
リード(mm)	50~500 (50mmごと)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

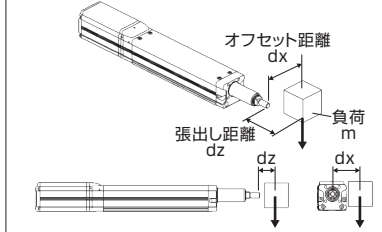


ロッドたわみ量(参考値)

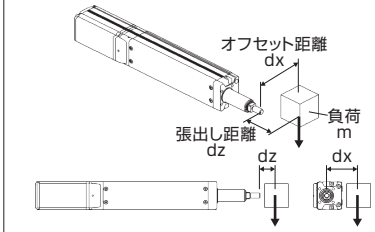


ロッド先端許容負荷荷重

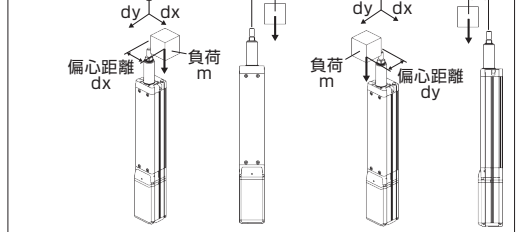
【水平 平置き】



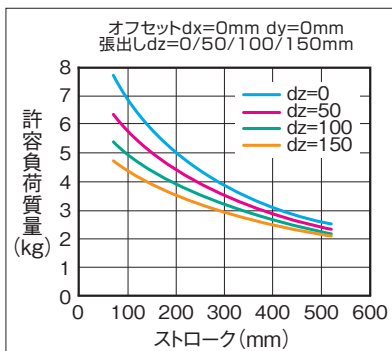
【水平 横立て】



【垂直】

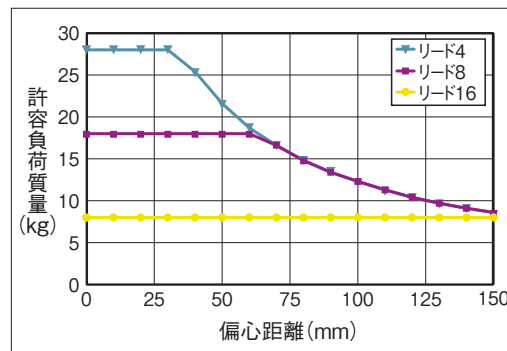


水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## 寸法図

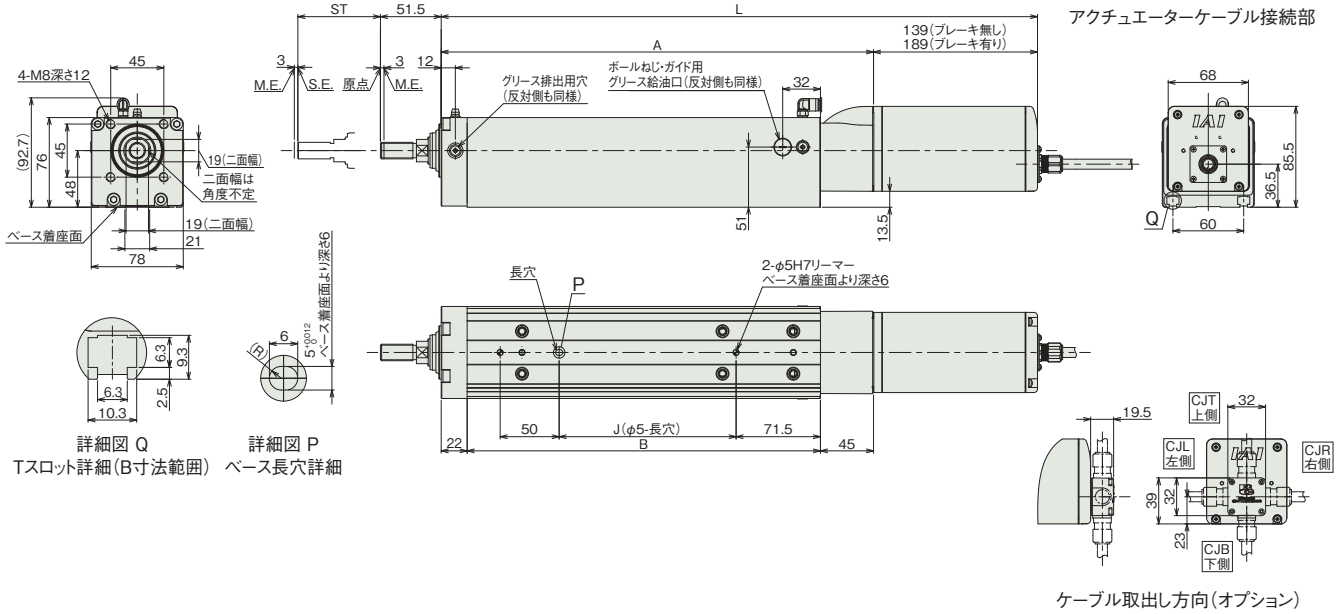
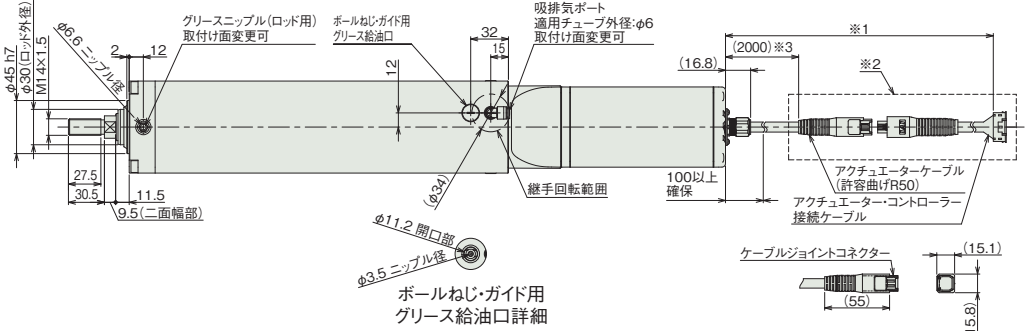
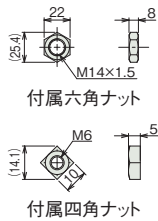
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6W-RA7C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP4W ISWA/ ISPWA	L	RCP6W	ブレーキ無し	405.5	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5
		RCP6SW	ブレーキ無し	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5
			ブレーキ有り	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5
				480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5
RCP6W/ RCP6SW	A	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	
	B	199.5	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	
	J	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP5W	ロッド先端静的許容荷重(N)	175.2	146.8	126.3	110.8	98.6	88.7	80.6	73.8	68.0	63.0	
	ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7	
RCA2W	オフセット0mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9	
	オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9	
RCS2W	ロッド先端静的許容トルク(N・m)	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9	6.4	
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.3	2.2	

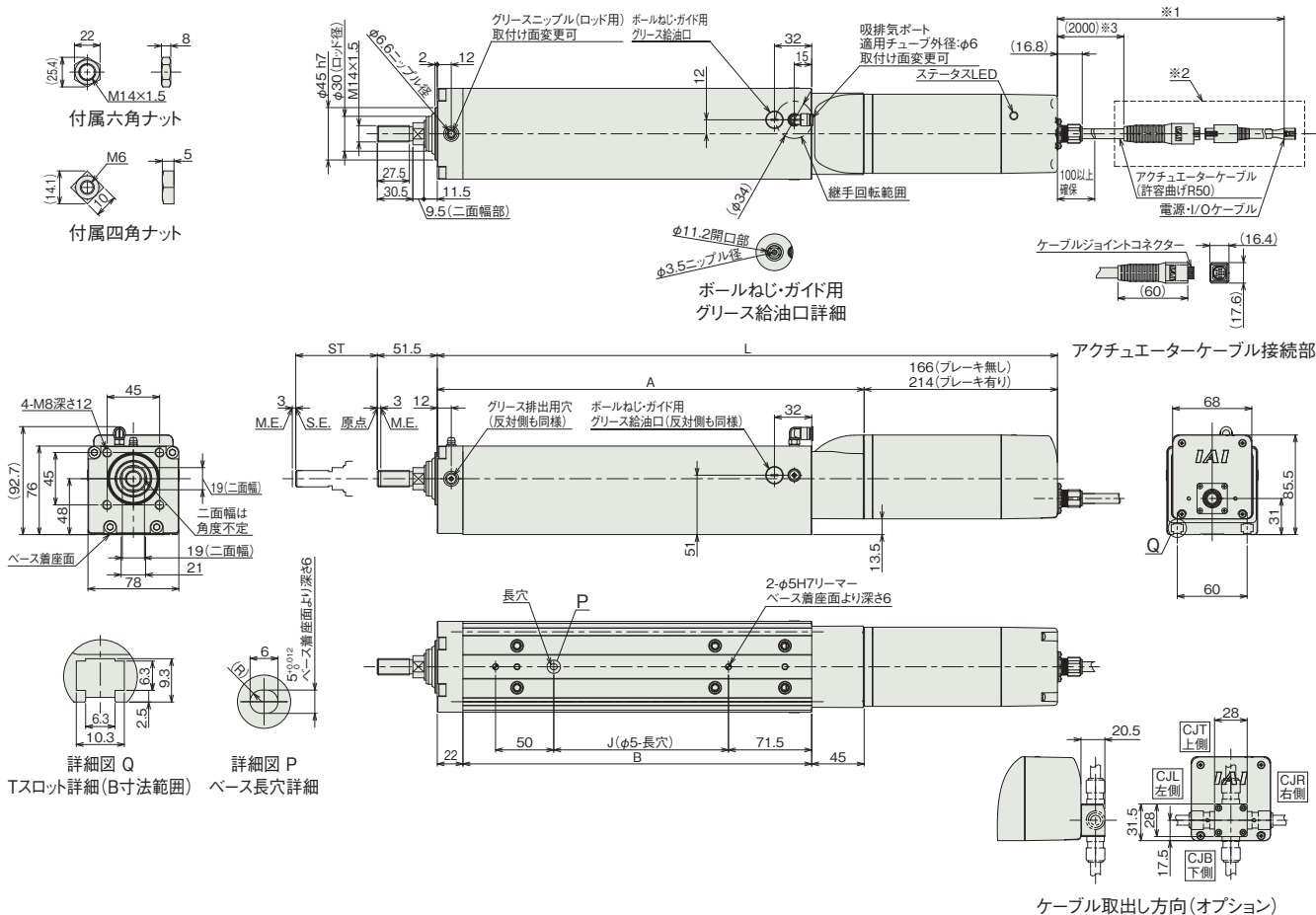
### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.0	5.5	6.0	6.5	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9
		ブレーキ有り	5.4	5.9	6.4	6.9	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.2	5.7	6.2	6.7	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1
		ブレーキ有り	5.6	6.1	6.6	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5

■RCP6SW-RR A7C

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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  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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP6W-RRA8C

# RCP6SW-RRA8C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

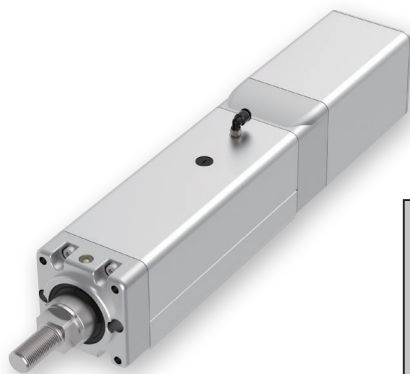
モーターストレート

本体幅  
**90mm**

24V  
パルス  
モーター

### 型式項目

<b>RRA8C</b>		<b>WA</b>		<b>60P</b>														
シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラ/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション		
RCP6W	コントローラ別置			WA	バッテリーレスアプソ	60P	パルスモーター 60□サイズ	20 10	20mm 10mm	50 700	50mm 700mm (50mmごと)	RCP6W	P4	PCON-CFB/CGFB	N	無し		下記オプション 価格表参照
RCP6SW	コントローラ内蔵							5	5mm			P6	MSEL-PCF/PGF	P	1m			
												RCON	RSEL	S	3m			
												RCP6SW	SE	SIOタイプ	M	5m		
														X□	長さ指定			
														R□	ロボットケーブル			



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- (5) RCP6SW（コントローラ内蔵）は、デューティ比70%以下で運転してください。
- (6) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- (7) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (8) コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- (9) 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。
- (10) 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。

RoHS  
10

水平

垂直

横立

天吊り

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

### 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	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
先端アダプター（雌ねじ）	NFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-

### ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA8C		RCP6SW-RRA8C
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
		-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-
		-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
		最高速度 (mm/s)	350	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	35	70
		最高速度 (mm/s)	330	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	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	35	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	700	700	700	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリニア	
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合

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

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3
300	30	3
330	14	1
350	14	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	15
140	60	12
150	60	10
160	60	8
170	40	6
180	25	4
190	15	3
200	12	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	45
70	100	35
80	100	25
90	100	14
100	75	9

■環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	15
130	60	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	9

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700
20	280	350<330>	320	280	240	220	
10	200		180	160	140	120	110
5	100		90	80	70	60	55

(単位はmm/s)

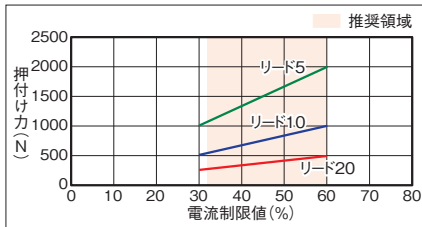
■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700
20	210						
10	130			120		110	
5	60						

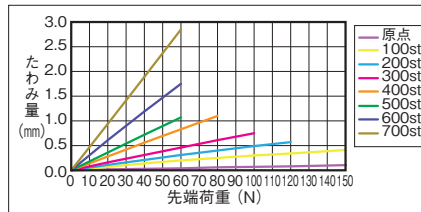
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

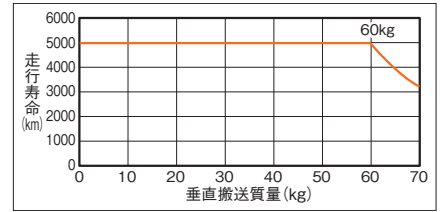
押付け力と電流制限値の相関図



ロッドたわみ量(参考値)

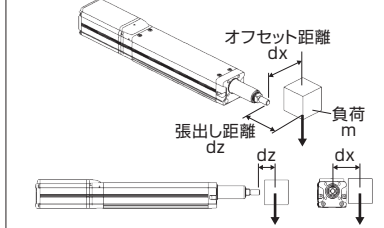


垂直搬送質量と走行寿命

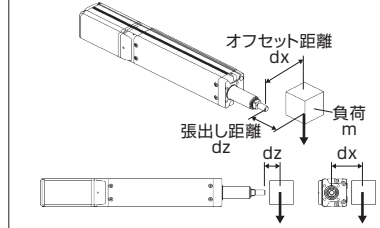


ロッド先端許容負荷荷重

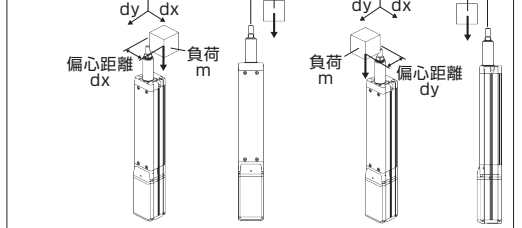
【水平 平置き】



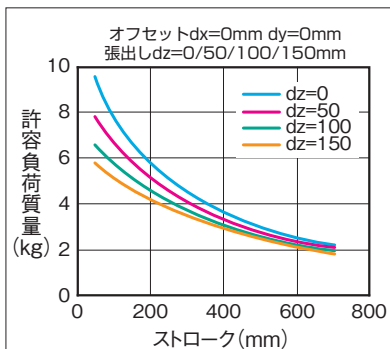
【水平 横立て】



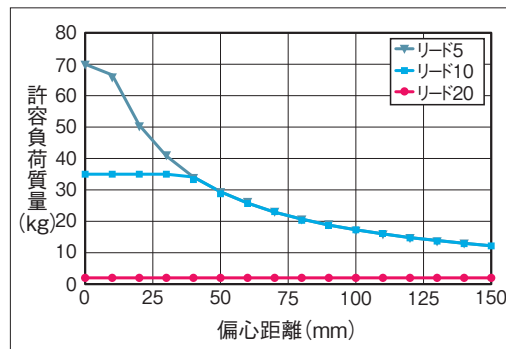
【垂直】



水平



垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度600mm/s)

許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度450mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## 寸法図

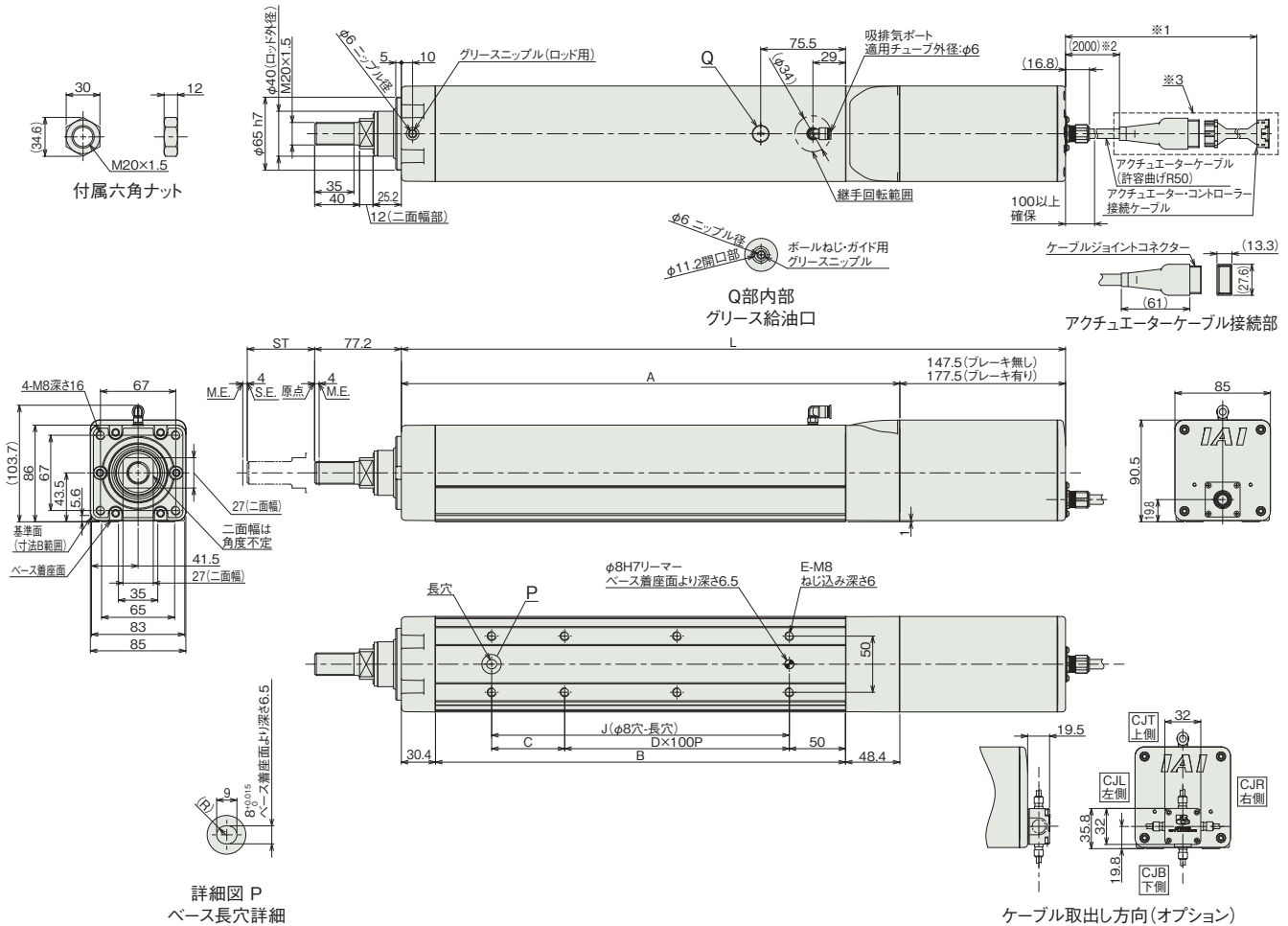
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6W-RR8C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 各部の材質は1-300ページをご参照ください。

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



### ■ストローク別寸法

		ストローク															
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700		
RCP4W	L	RCP6W	ブレーキ無し	441.3	491.3	541.3	591.3	641.3	691.3	741.3	791.3	841.3	891.3	941.3	991.3	1041.3	1091.3
			ブレーキ有り	471.3	521.3	571.3	621.3	671.3	721.3	771.3	821.3	871.3	921.3	971.3	1021.3	1071.3	1121.3
		RCP6SW	ブレーキ無し	479.3	529.3	579.3	629.3	679.3	729.3	779.3	829.3	879.3	929.3	979.3	1029.3	1079.3	1129.3
			ブレーキ有り	509.3	559.3	609.3	659.3	709.3	759.3	809.3	859.3	909.3	959.3	1009.3	1059.3	1109.3	1159.3
A		293.8	343.8	393.8	443.8	493.8	543.8	593.8	643.8	693.8	743.8	793.8	843.8	893.8	943.8		
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865		
C		115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65		
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7		
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18		
J		115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765		
ロッド先端静的許容荷重 (N)		222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8		
ロッド先端動的許容負荷荷重 (5000km寿命) (N)		オフセット0mm	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7	
		オフセット100mm	72.0	61.6	53.9	48.0	43.0	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4	
RCS2W		ロッド先端静的許容トルク (N・m)		22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
RCP2W		ロッド先端動的許容トルク (N・m)		7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0

### ■ストローク別質量

		ストローク															
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700		
IXP	質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.2	9.7	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1
			ブレーキ有り	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.8	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7
		RCP6SW	ブレーキ無し	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.5	12.0	12.4	12.9	13.4
			ブレーキ有り	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.0	13.5	14.0

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

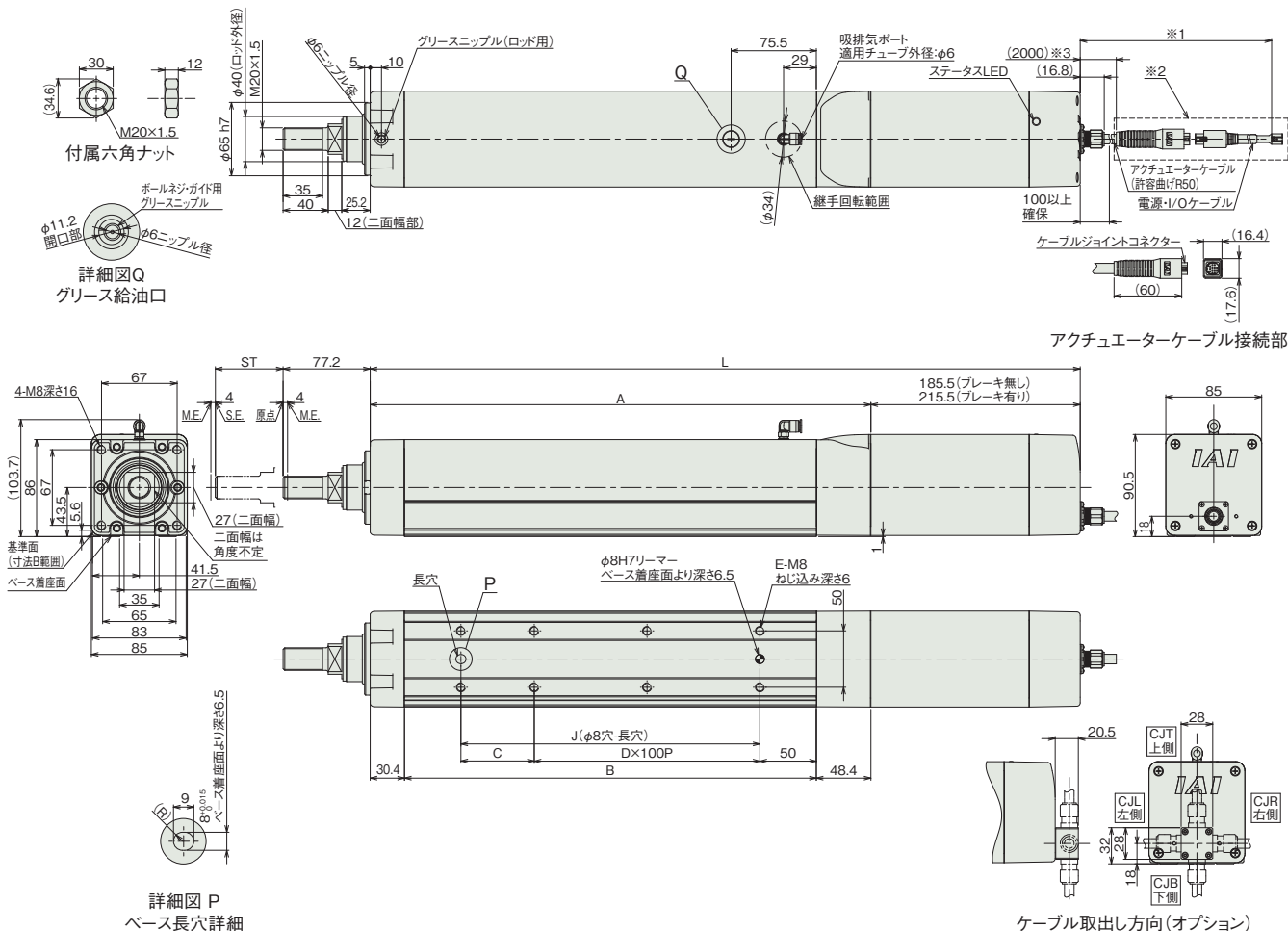
ケーブル型式一覧表



■RCP6SW-RRR8C

- \*1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - \*2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
  - \*3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
(注) 各部の材質は1-300ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	

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

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP6W-WRA10C

# RCP6SW-WRA10C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅 100mm

24V パルスモーター

### 型式項目

	<b>WRA10C</b>	<b>WA</b>	<b>35P</b>					
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
RCP6W   コントローラー別置 RCP6SW   コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアプソ	35P   パルスモーター 35□サイズ	10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50   50mm 500   500mm (50mmごと)	RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6SW 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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
- 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-719	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-719	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6W-WRA10C P3	RCP6W-WRA10C P5	RCP6SW-WRA10C SE
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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

- (注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
- (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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(RB)  
 P5/SE : 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)	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	11.5	28	40
		最高速度 (mm/s)	525	350	175
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	4	10
		最高速度 (mm/s)	-	215	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	7	4
		定格加減速度 (G)	-	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	無励磁動作電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	4	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ25mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリユート	
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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2
435	11.5	8.5	6	3.5	1.5
525	10.5	4			

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2
260	28	25	20.5	15.5	11			
305	28	17.5	12.5	10	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5				

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
105	40	35	35	35	30	10	10	10	10	10
130	40	35	35	30	30	3.5	3.5	3.5		
150	40	35	35	28	24	1.5	1.5	1.5		
175	40	28	26	18	11					

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合

環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mmごと)	450	500
10	525	490	490
5	350<215>	290<215>	240<215>
2.5	175<150>	145	120

(単位はmm/s)

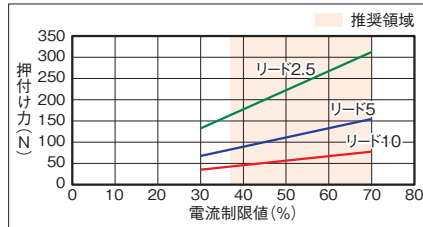
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

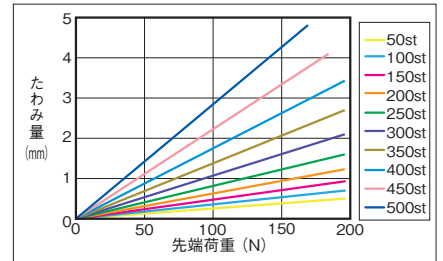
リード (mm)	50~500 (50mmごと)
10	350
5	215
2.5	65

(単位はmm/s)

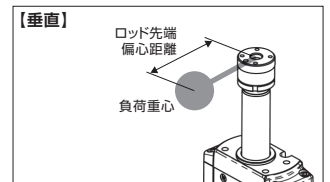
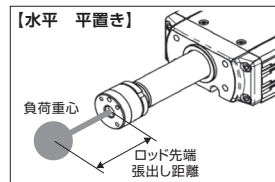
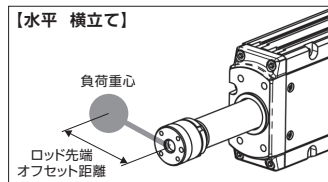
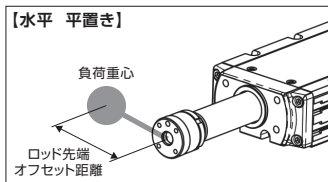
押付け力と電流制限値の相関図



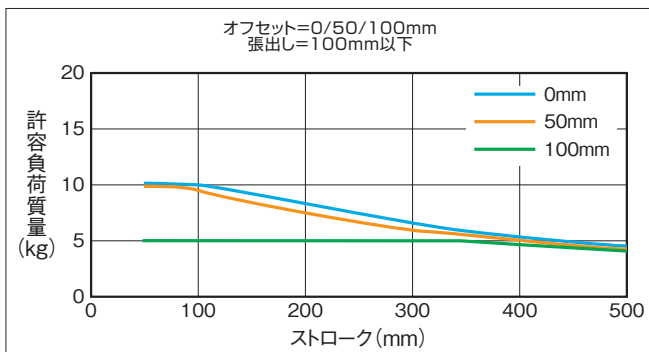
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

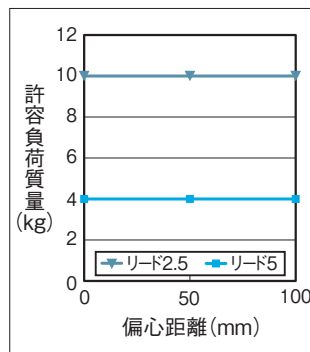


水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度260mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

フリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

## 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

クリーン

防塵防滴

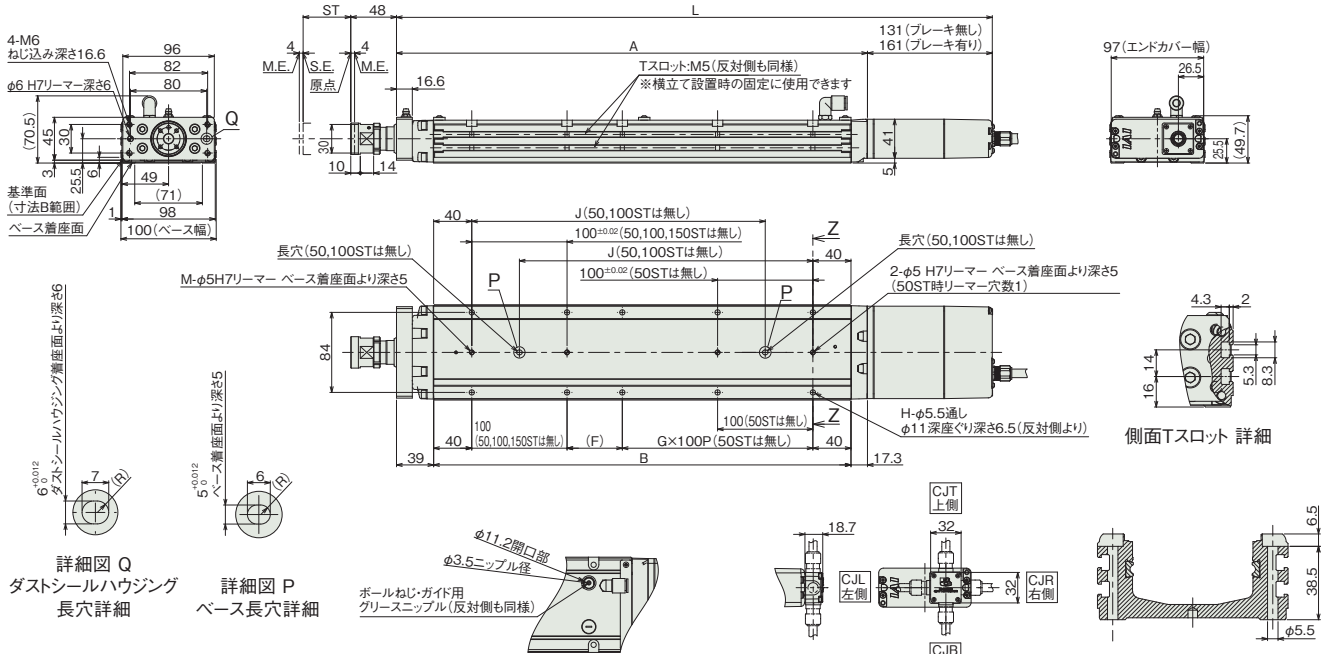
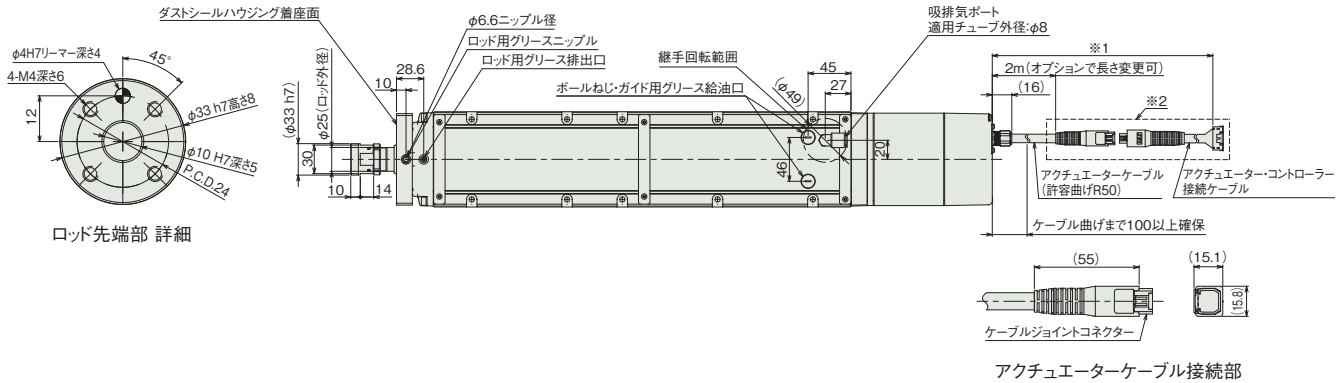
オプション/資料

ケーブル型式

### ■RCP6W-WRA10C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-301ページをご参照ください。

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



### ■ストローク別寸法

		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6W	ブレーキ無し	375.3	425.3	475.3	525.3	575.3	625.3	675.3	725.3	775.3	825.3
		ブレーキ有り	405.3	455.3	505.3	555.3	605.3	655.3	705.3	755.3	805.3	855.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	405.3	455.3	505.3	555.3	605.3	655.3	705.3	755.3	805.3	855.3
		ブレーキ有り	420.3	470.3	520.3	570.3	620.3	670.3	720.3	770.3	820.3	870.3
A			244.3	294.3	344.3	394.3	444.3	494.3	544.3	594.3	644.3	694.3
B			188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
F			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J			-	-	158	208	258	308	358	408	458	508
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重 (N)			196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
5000km	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0

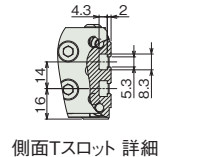
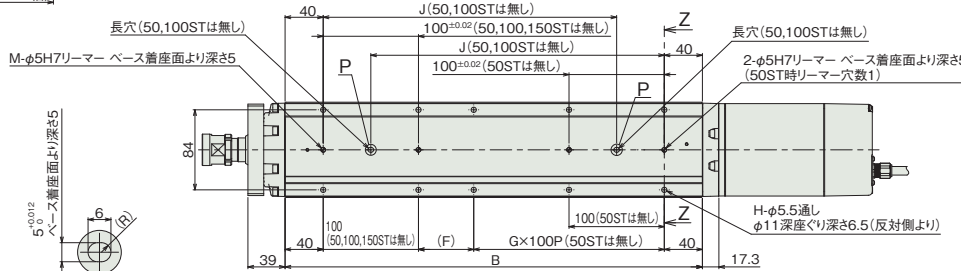
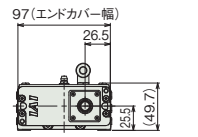
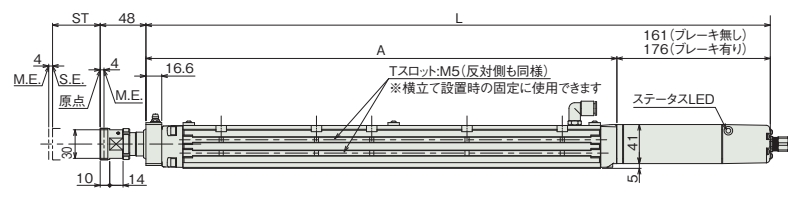
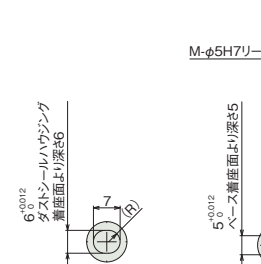
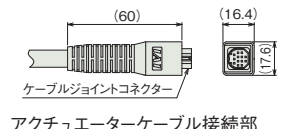
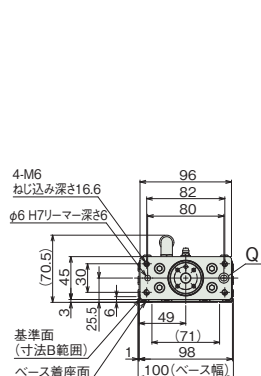
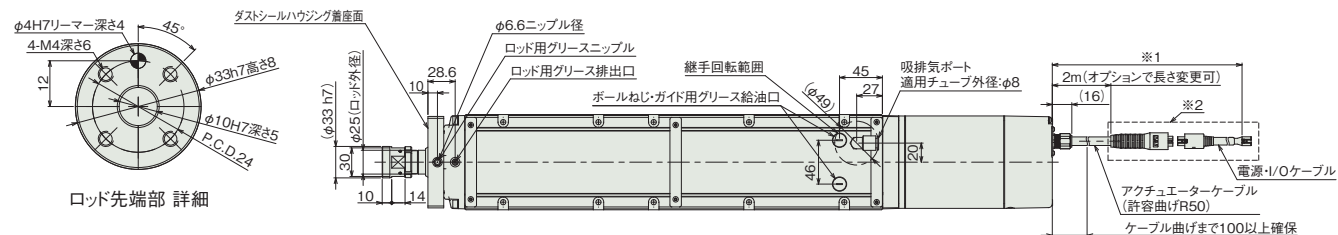
### ■ストローク別質量

		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	3.7	4.1	4.6	5.0	5.5	5.9	6.4	6.8	7.3	7.7
		ブレーキ有り	3.9	4.3	4.8	5.2	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5	7.9
	RCP6SW	ブレーキ無し	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4	7.8
		ブレーキ有り	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0

■RCP6SW-WRA10C

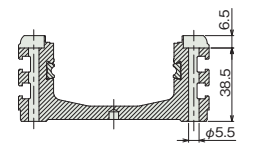
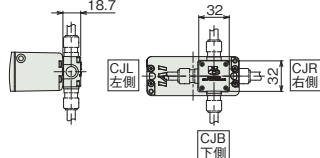
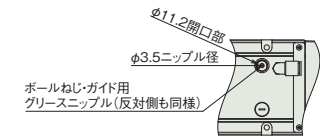
※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-301ページをご参照ください。

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



詳細図 Q  
ダストシールドハウジング  
長穴詳細

詳細図 P  
ベース長穴詳細



ボールねじ・ガイド用グリス給油口内部      ケーブル取出し方向(オプション)      断面図 Z-Z  
ベース取付け用座ぐり穴詳細

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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		※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  
 クリーン  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
 RCP6W/  
 RCP6SW  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA



# RCP6W-WRA12C

# RCP6SW-WRA12C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

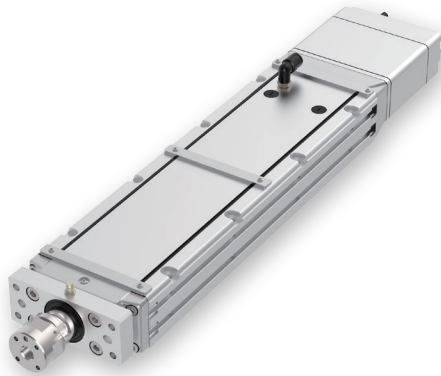
モーターストレート

本体幅  
**120mm**

24V  
パルスモーター

### 型式項目

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/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション	
RCP6W	コントローラ別置	WRA12C	WA	WA	バッテリーレスアプソ	42P	パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 500	50mm 500mm (50mmごと)	RCP6W P3 PCON P5 RCON RSEL	RCP6SW 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			



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### 選定上の注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデーターなどの設定を行ってください。
- 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-719	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-719	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA12C		RCP6SW-WRA12C
		P3	P5	SE
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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

- (注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
- (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。
- はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : 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)	12	6	3	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	55	70
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	560	400	225
		最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.1	0.1	0.1
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	4	14
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	220	140
		最低速度 (mm/s)	-	8	4
		定格加減速度 (G)	-	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	93	185	370	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	4	14	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ30mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリユート	
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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6
440	25	20	12	8	4.5
560		7.5	3.5	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)							垂直	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	55	40	35	30	25	4	4	4	
40	55	40	35	30	25	4	4	4	
100	55	40	35	30	25	4	4	4	
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4	
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3	
280	55	35	25	18	11				
340	55	23	14	12	8				
400	38	7	2	1	1				

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)							垂直	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	70	60	50	45	40	14	14	14	
20	70	60	50	45	40	14	14	14	
50	70	60	50	45	40	14	14	14	
80	70	60	50	45	40	14	14	14	
110	70	60	50	45	40	14	14	14	
140	70	50	40	30	25	10	10	5	
170	70	40	35	25	20				
200	70	26	26	20	14				
225	50	7	4	3	3				

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)							垂直	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	55	40	35	30	25	4	4	4	
40	55	40	35	30	25	4	4	4	
100	55	40	35	30	25	4	4	4	
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4	
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3	

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)							垂直	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	70	60	50	45	40	14	14	14	
20	70	60	50	45	40	14	14	14	
50	70	60	50	45	40	14	14	14	
80	70	60	50	45	40	14	14	14	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mmごと)	450	500
12	560		
6	400<220>	375<220>	
3	225<140>	220<140>	185<140>

(単位はmm/s)

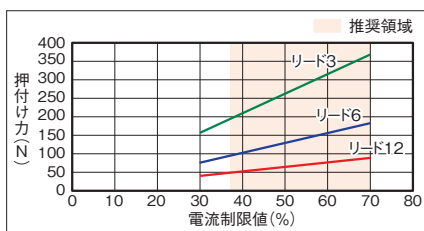
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

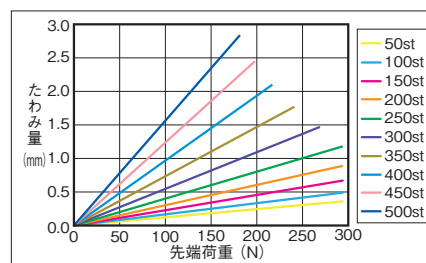
リード (mm)	50~500 (50mmごと)
12	320
6	220
3	80

(単位はmm/s)

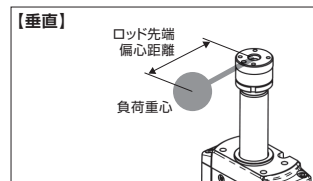
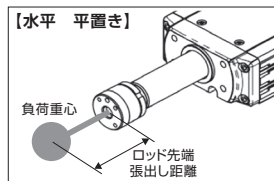
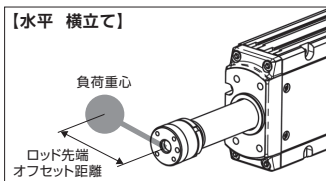
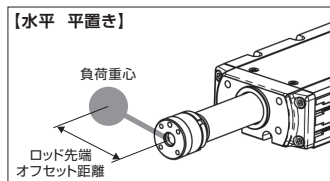
押付け力と電流制限値の相関図



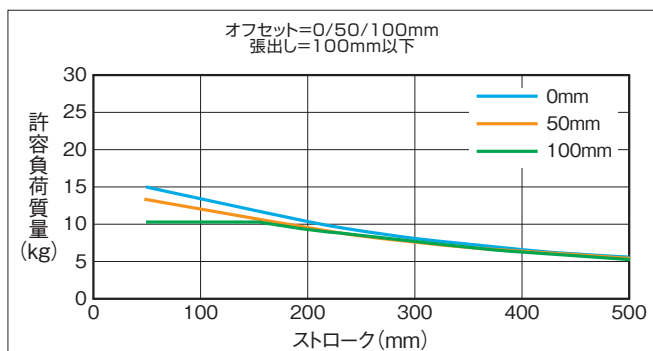
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

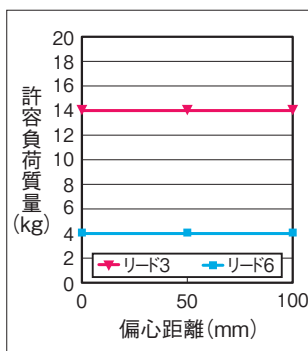


水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

フリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

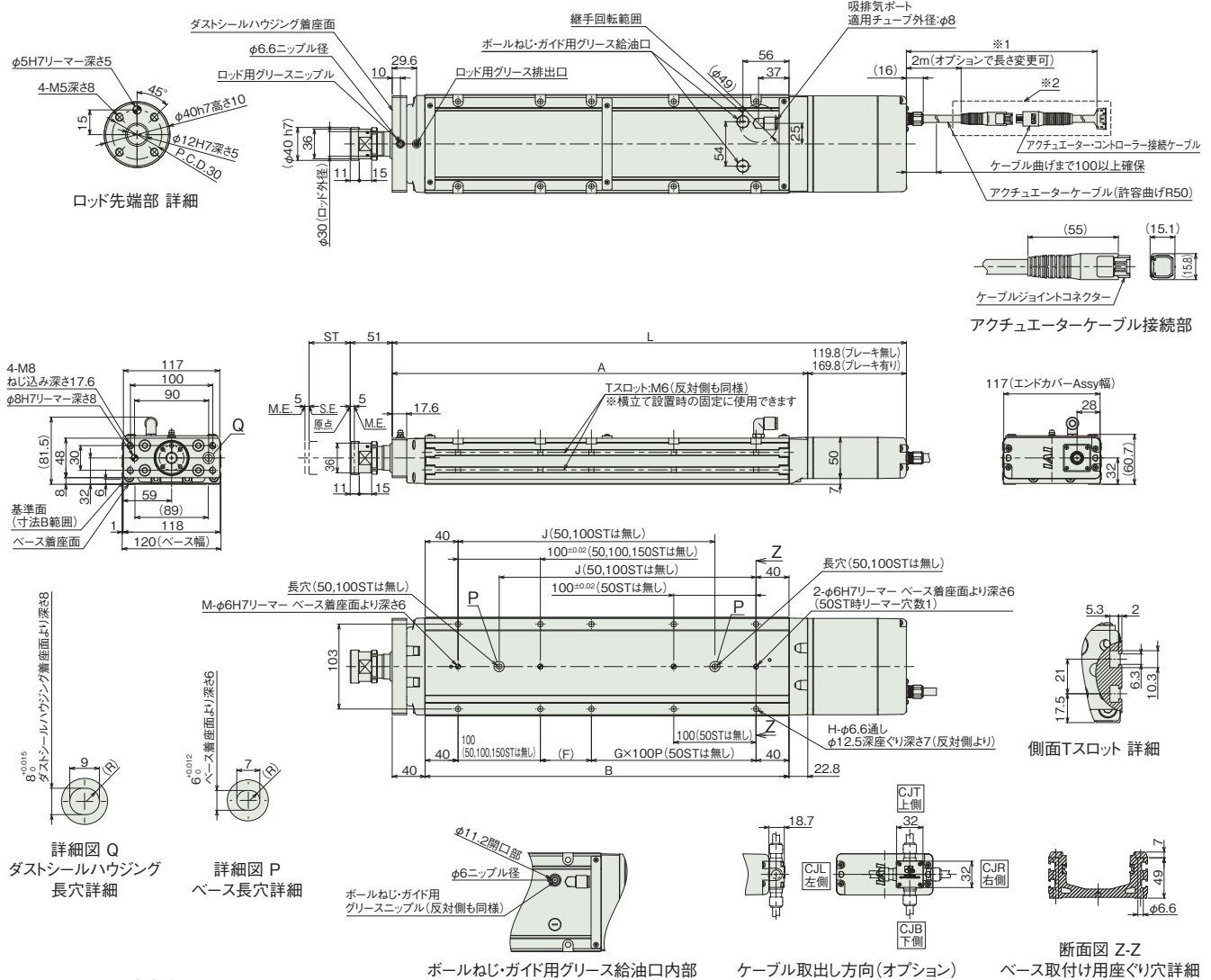
オプション/資料

ケーブル型式

## ■RCP6W-WRA12C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。

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



## ■ストローク別寸法

		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6W	ブレーキ無し	374.6	424.6	474.6	524.6	574.6	624.6	674.6	724.6	774.6	824.6
		ブレーキ有り	424.6	474.6	524.6	574.6	624.6	674.6	724.6	774.6	824.6	874.6
	RCP6SW	ブレーキ無し	394.6	444.6	494.6	544.6	594.6	644.6	694.6	744.6	794.6	844.6
		ブレーキ有り	424.6	474.6	524.6	574.6	624.6	674.6	724.6	774.6	824.6	874.6
A			254.8	304.8	354.8	404.8	454.8	504.8	554.8	604.8	654.8	704.8
B			192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
F			112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J			-	-	162	212	262	312	362	412	462	512
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重 (N)			294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク (N·m)			20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
ロッド先端動的許容トルク (N·m)			10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
5000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
		オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
ロッド先端動的許容トルク (N·m)			10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1

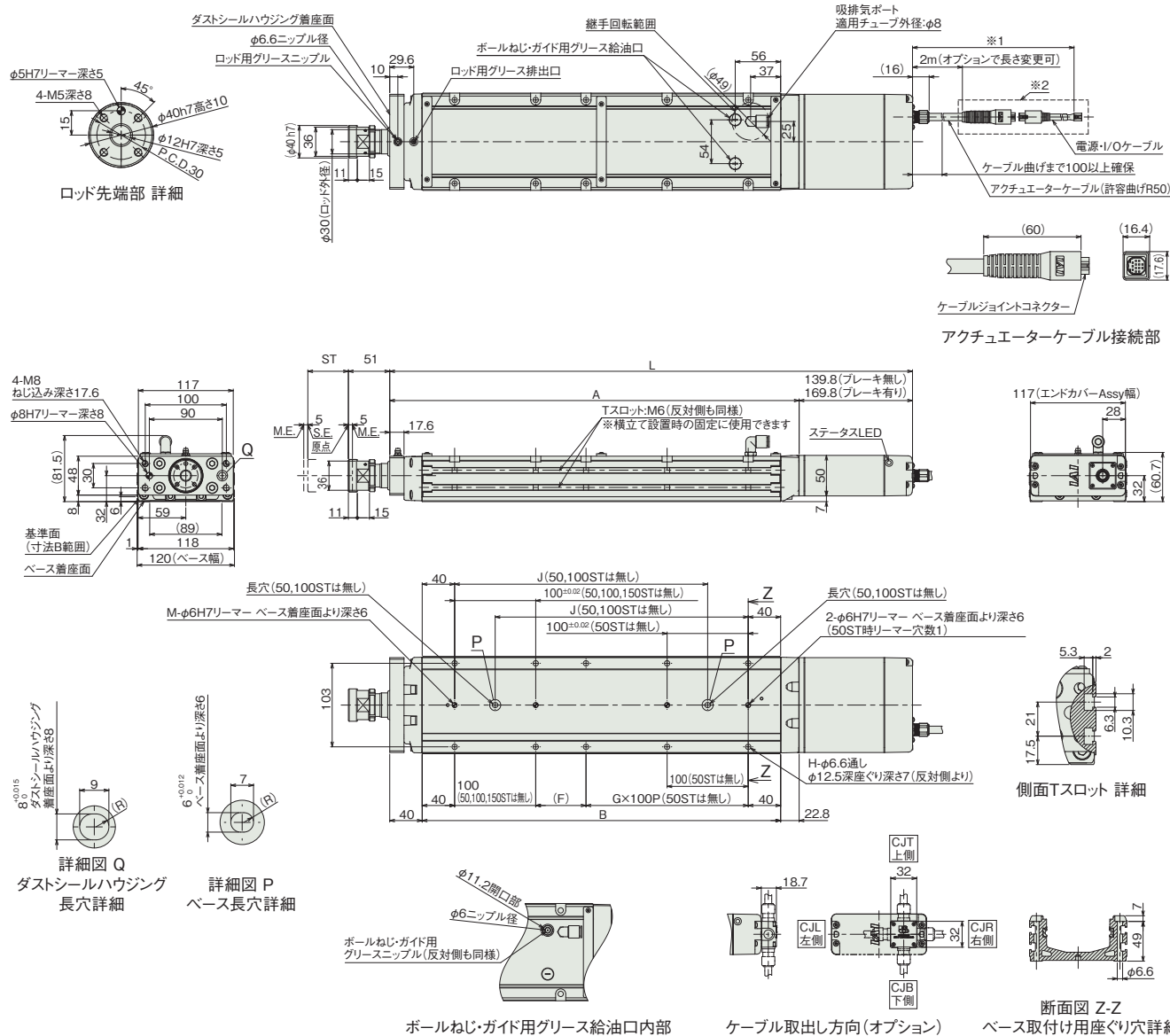
## ■ストローク別質量

		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.2	5.8	6.5	7.1	7.8	8.4	9.1	9.7	10.4	11
		ブレーキ有り	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10	10.7	11.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.3	5.9	6.6	7.2	7.9	8.5	9.2	9.8	10.5	11.1
		ブレーキ有り	5.6	6.2	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4

■RCP6SW-WRA12C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
 RCP6W/  
 RCP6SW  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA

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						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	※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。

# RCP6W-WRA14C

# RCP6SW-WRA14C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

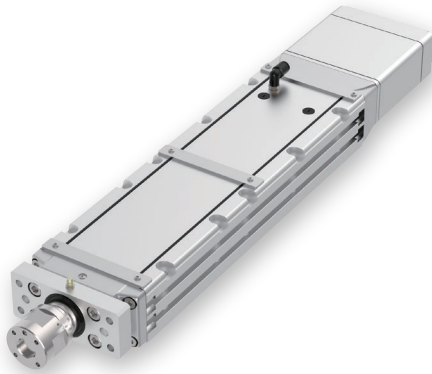
モーターストレート

本体幅  
**140mm**

**24V**  
パルスモーター

### 型式項目

	<b>WRA14C</b>	<b>WA</b>	<b>56P</b>					
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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W   コントローラー別置 RCP6SW   コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアプソ	56P   パルスモーター 56□サイズ	16   16mm 8   8mm 4   4mm	50   50mm 600   600mm (50mmごと)	RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCN RSEL RCP6SW 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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

選定上の注意

⚠

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- (4) RCP6SW (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-286ページをご参照ください。
- (5) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- (7) 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	350	-	-
100	-	-	400	-	-
150	-	-	450	-	-
200	-	-	500	-	-
250	-	-	550	-	-
300	-	-	600	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-719	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-719	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA14C		RCP6SW-WRA14C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
 (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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : 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)	16	8	4	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	50	65	85
		最高速度 (mm/s)	420	280	130
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	11.5	21.5
		最高速度 (mm/s)	-	210	130
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	10	5
		定格加減速度 (G)	-	0.5	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	273	547	1094	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	11.5	21.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ40mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリユート	
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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12
420	23	7	2		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5
210	65	56	28	20	15	1.5	1.5	
280	51	14	1					

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
105	85	80	51	46	40	15.5	13.5	12
130	85	41	10	6	2	3.5		

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~600 (50mmごと)
16	420
8	280<210>
4	130

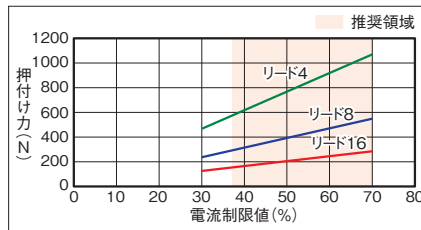
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

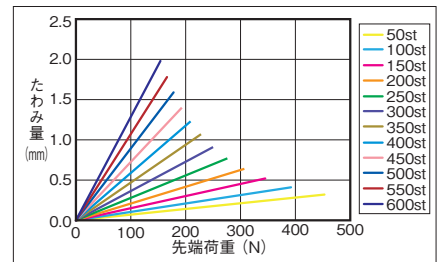
リード (mm)	50~600 (50mmごと)
16	280
8	140
4	70

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

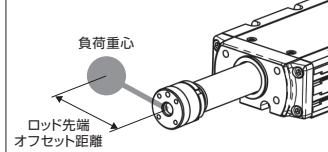


ロッドたわみ量(参考値)

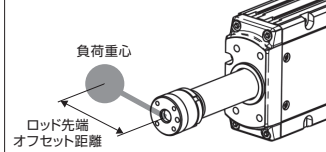


ロッド先端許容負荷荷重

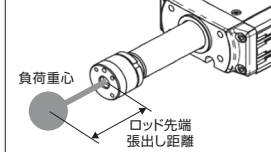
【水平 平置き】



【水平 横立て】



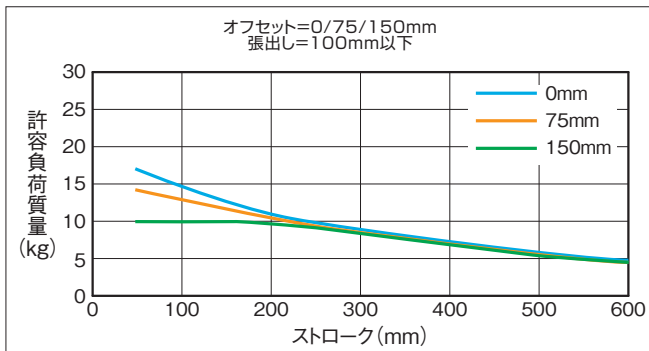
【水平 平置き】



【垂直】

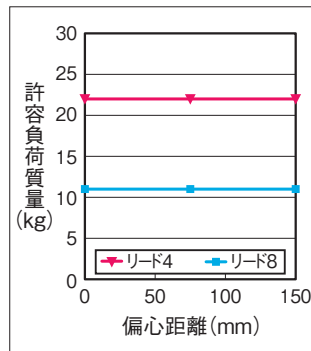


水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度210mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

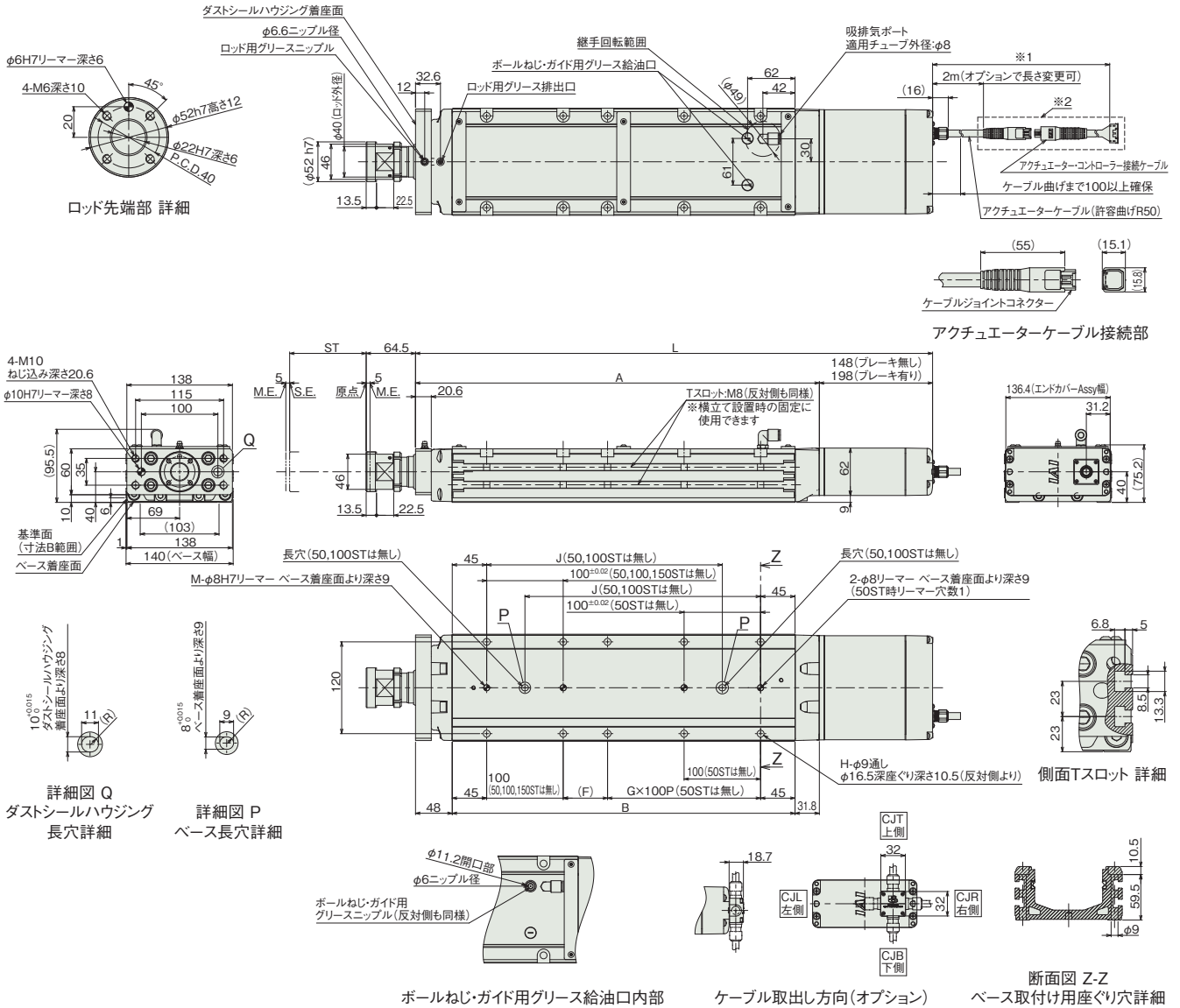
オプション / 資料

ケーブル型式一覧表

## ■RCP6W-WRA14C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。

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



## ■ストローク別寸法

		ストローク													
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600		
RCP5W	L	RCP6W	ブレーキ無し	425.8	475.8	525.8	575.8	625.8	675.8	725.8	775.8	825.8	875.8	925.8	975.8
		RCP6SW	ブレーキ有り	475.8	525.8	575.8	625.8	675.8	725.8	775.8	825.8	875.8	925.8	975.8	1025.8
	RCA2W	RCP6W	ブレーキ無し	425.8	475.8	525.8	575.8	625.8	675.8	725.8	775.8	825.8	875.8	925.8	975.8
		RCP6SW	ブレーキ有り	475.8	525.8	575.8	625.8	675.8	725.8	775.8	825.8	875.8	925.8	975.8	1025.8
RCS2W	A	277.8	327.8	377.8	427.8	477.8	527.8	577.8	627.8	677.8	727.8	777.8	827.8		
	B	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748		
	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58		
RCP2W	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5		
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16		
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608		
DDW	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2		
IXP	ロッド先端静的許容荷重 (N)		454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154	
	ロッド先端静的許容トルク (N·m)		30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	
IXA	3000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		オフセット150mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55	
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)		15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2	
	5000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
オフセット150mm		100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44		
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6		

## ■ストローク別質量

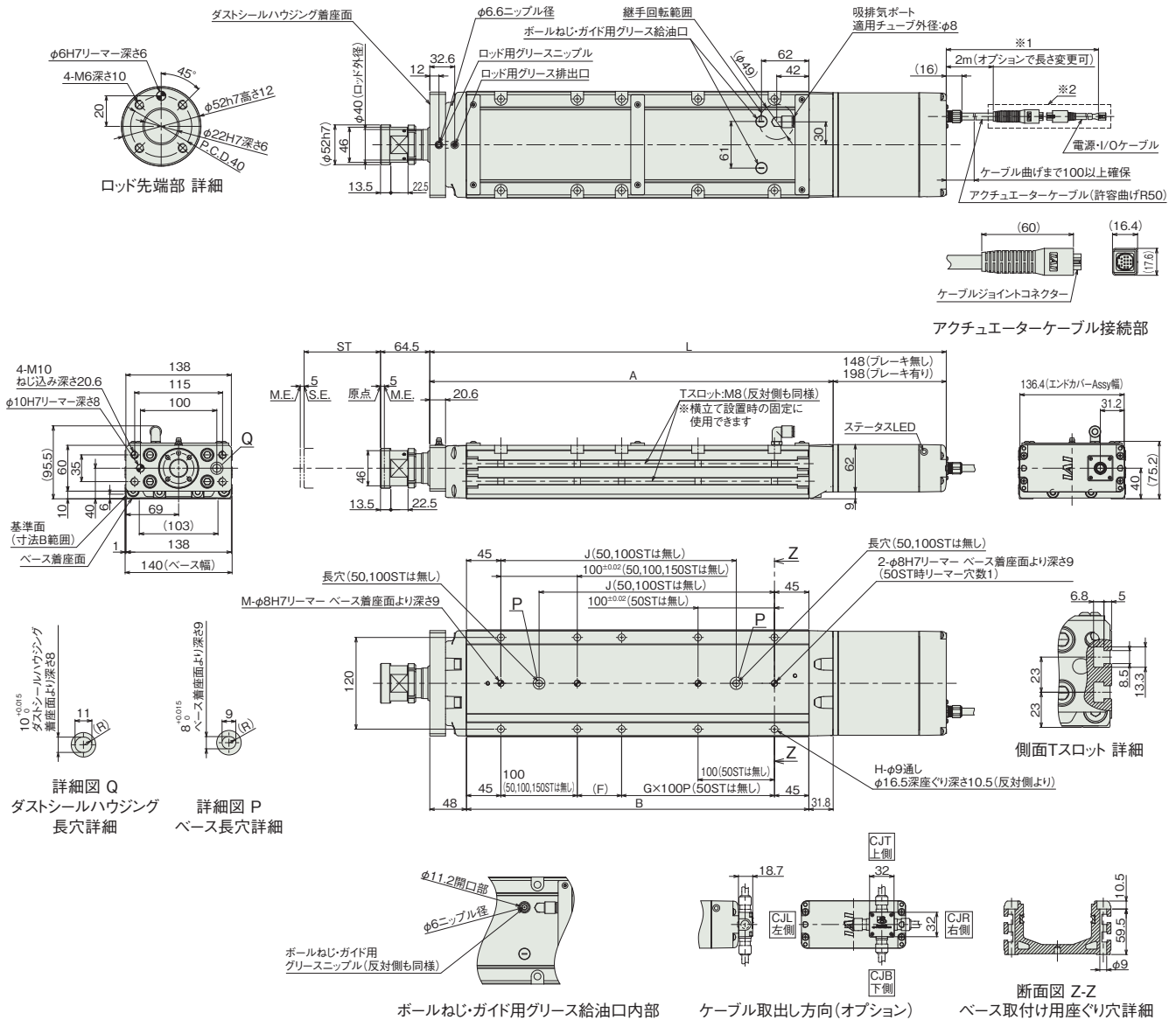
		ストローク												
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	8.9	9.7	10.6	11.5	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.9	17.8	18.7
		ブレーキ有り	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.5	17.4	18.3	19.2
	RCP6SW	ブレーキ無し	9.0	9.8	10.7	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.1	17.0	17.9	18.8
		ブレーキ有り	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.5	17.4	18.3	19.2



■RCP6SW-WRA14C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。

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



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
**RCP6W/  
 RCP6SW**  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		※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。

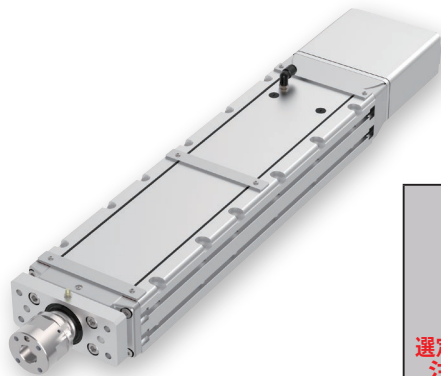
# RCP6W-WRA16C

# RCP6SW-WRA16C

防塵防滴 | バッテリーレスアプソ | モーターストレート | 本体幅 160mm | 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ		WRA16C	WA	60P	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
RCP6W	コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類	60P	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6SW 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
RCP6SW	コントローラ内蔵		WA	バッテリーレスアプソ					



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- RCP6SW（コントローラ内蔵）は、デューティ比70%以下で運転してください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデーターなどの設定を行ってください。
- 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。
- 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。

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立 | 天吊り

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-719	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-719	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6W-WRA16C P4	RCP6W-WRA16C P6	RCP6SW-WRA16C SE
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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
		最高速度 (mm/s)	360	220	110
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	30.5	59
		最高速度 (mm/s)	-	160	90
垂直	最低速度 (mm/s)	-	13	7	
	定格加減速度 (G)	-	0.2	0.1	
	最高加減速度 (G)	-	0.2	0.1	
	押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000
押付け最高速度 (mm/s)		10	10	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)	-	30.5	59	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ45mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリュート	
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合

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

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30
300	30
360	12

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5
130	60	10.5
140	60	7.5
150	60	3.5
160	23	1.5
200	23	
220	2	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.1	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14
90	100	5
100	100	
110	45	

■環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.1	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700	750	800
20	280	360		340	295	260	225	200	180
10	220<160>	195<160>	165<160>	145	125	110	100	90	
5	110<90>	95<90>	80	70	60	55	50	45	

(注) < >内は垂直使用の場合です。

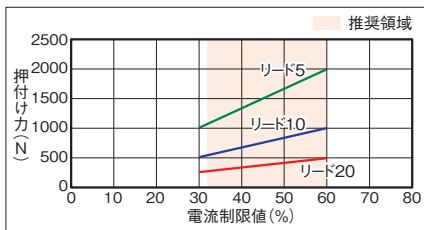
(単位はmm/s)

■環境温度が5℃以下の場合

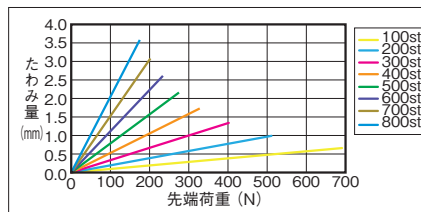
リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700	750	800
20			240				225	200	180
10			120				110	100	90
5		80		70	60	55	50	45	

(単位はmm/s)

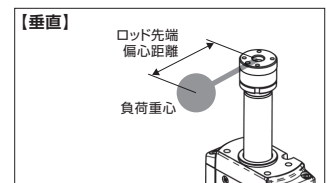
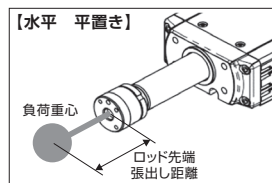
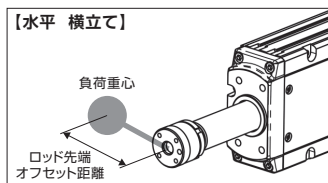
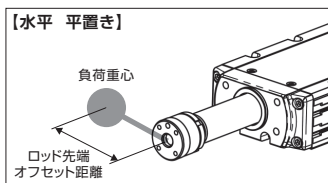
押付け力と電流制限値の相関図



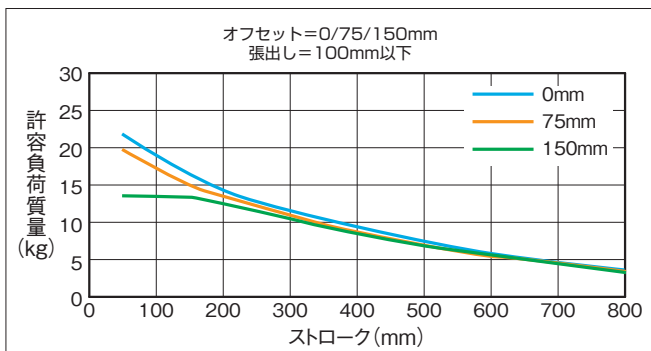
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

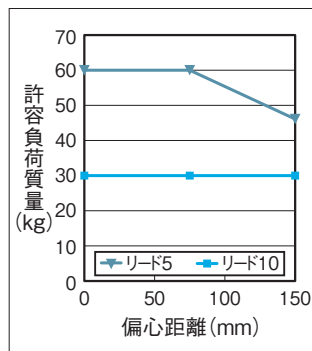


水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度450mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度200mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## 寸法図

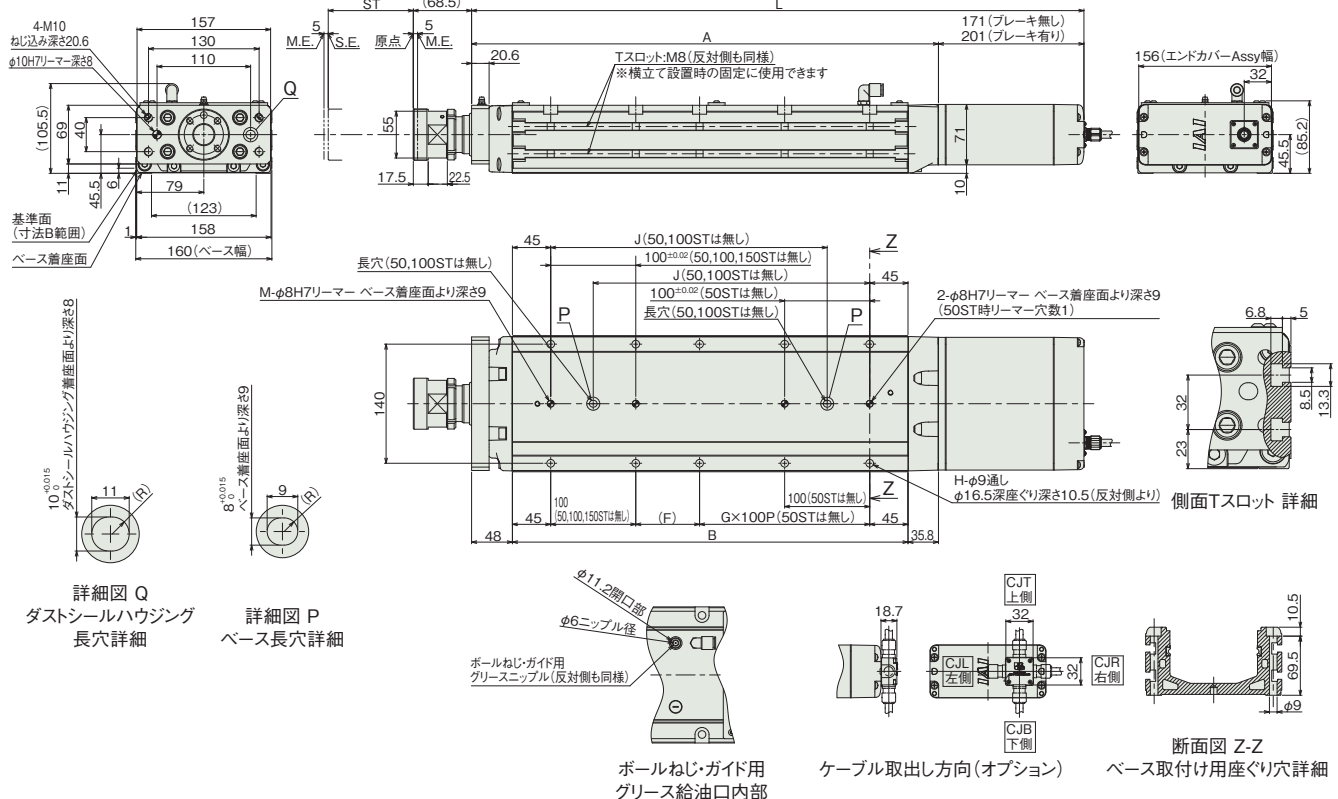
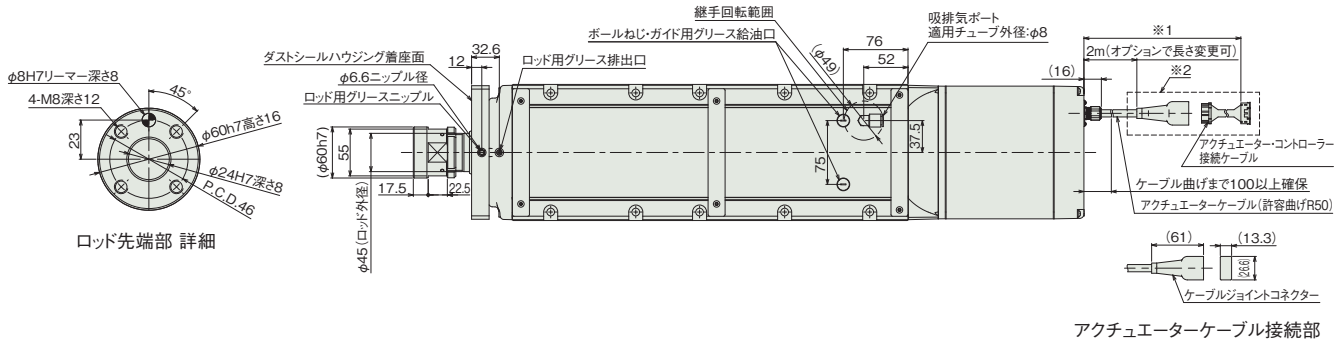
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6W-WRA16C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。

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



### ■ストローク別寸法

		ストローク																			
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800				
RCP5W	L	RCP6W	ブレーキ無し	469.8	519.8	569.8	619.8	669.8	719.8	769.8	819.8	869.8	919.8	969.8	1019.8	1069.8	1119.8	1169.8	1219.8		
		RCP6SW	ブレーキ有り	499.8	549.8	599.8	649.8	699.8	749.8	799.8	849.8	899.8	949.8	999.8	1049.8	1099.8	1149.8	1199.8	1249.8		
RCA2W	L	RCP6W	ブレーキ無し	499.8	549.8	599.8	649.8	699.8	749.8	799.8	849.8	899.8	949.8	999.8	1049.8	1099.8	1149.8	1199.8	1249.8		
		RCP6SW	ブレーキ有り	529.8	579.8	629.8	679.8	729.8	779.8	829.8	879.8	929.8	979.8	1029.8	1079.8	1129.8	1179.8	1229.8	1279.8		
RCS2W	L	A		298.8	348.8	398.8	448.8	498.8	548.8	598.8	648.8	698.8	748.8	798.8	848.8	898.8	948.8	998.8	1048.8		
		B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965		
RCP2W	L	F		125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75		
		G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7		
DDW	L	H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20		
		J		-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825		
IXP	L	M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2			
		3000km	ロッド先端静的許容荷重 (N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176		
IXA	L	5000km	ロッド先端静的許容トルク (N·m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40			
		ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50		
			オフセット150mm	133	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53		
			ロッド先端動的許容トルク (N·m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1		
			5000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
			オフセット150mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36		
			ロッド先端動的許容トルク (N·m)	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3		

### ■ストローク別質量

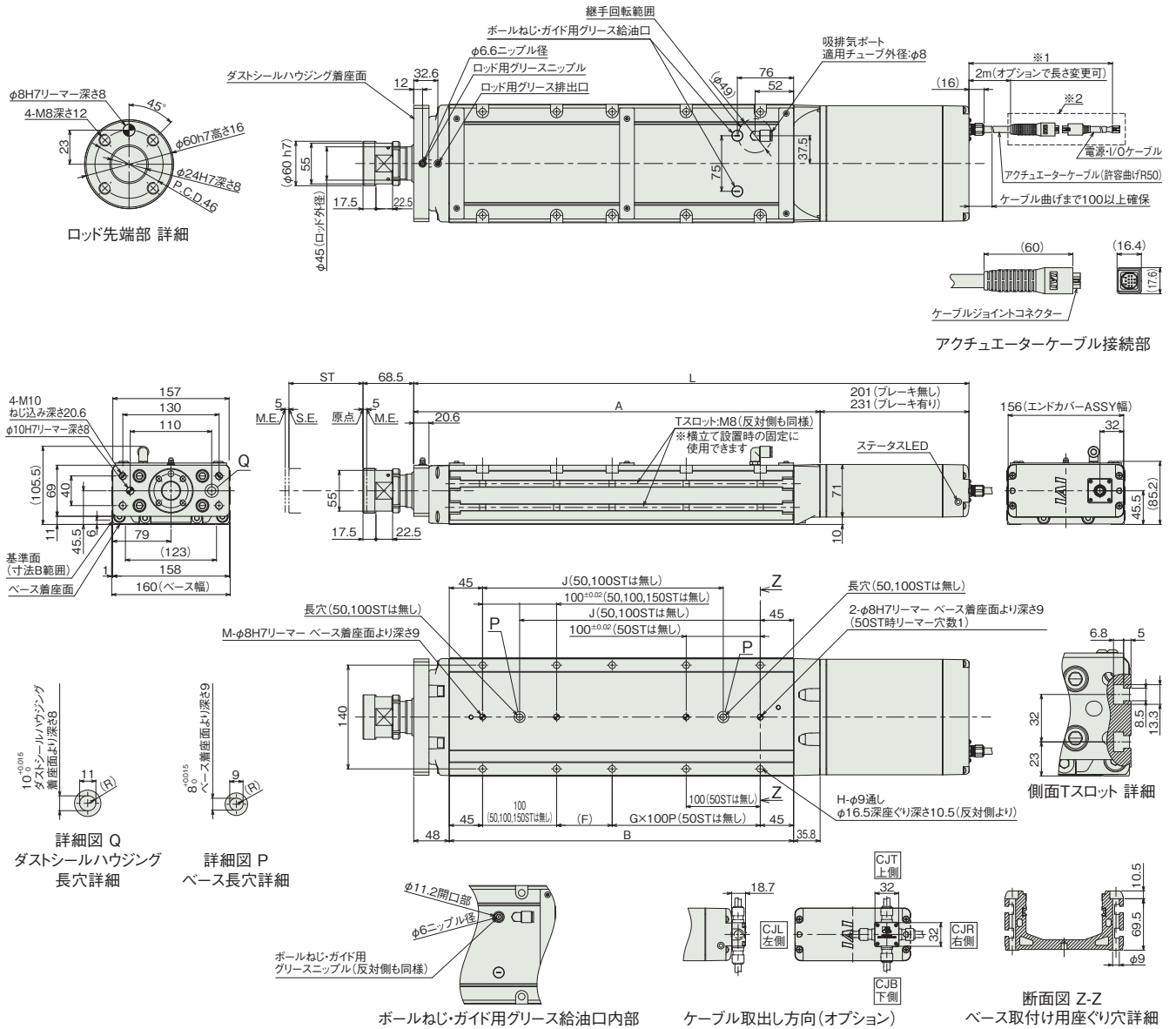
		ストローク																	
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
RCP5W	質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	12.4	13.6	14.8	15.9	17.0	18.2	19.3	20.5	21.6	22.8	23.9	25.1	26.2	27.4	28.5	29.7
		RCP6SW	ブレーキ有り	12.9	14.1	15.3	16.4	17.5	18.7	19.8	21.0	22.1	23.3	24.4	25.6	26.7	27.9	29.0	30.2
RCA2W	質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	12.5	13.7	14.9	16.0	17.1	18.3	19.4	20.6	21.7	22.9	24.0	25.2	26.3	27.5	28.6	29.8
		RCP6SW	ブレーキ有り	13.0	14.2	15.4	16.5	17.6	18.8	19.9	21.1	22.2	23.4	24.5	25.7	26.8	28.0	29.1	30.3

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 フリール  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式  
 一覧表

■RCP6SW-WRA16C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT				SSN	ECM
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMは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。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。  
 (注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 フリー  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
 RCP6W/  
 RCP6SW  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA

# RCP6W-RA4R

# RCP6SW-RA4R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅  
**40mm**

**24V**  
パルスモーター

### 型式項目

シリーズ		RA4R	WA	35P	リード	ストローク	適用コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W	コントローラ別置		エンコーダ種類	35P	10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50   50mm 200   200mm (50mmごと)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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
RCP6SW	コントローラ内蔵		WA   バッテリーレスアプソ	パルスモーター 35 サイズ					



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	150	-	-
100	-	-	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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-717	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-717	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-717	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-725ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA4R		RCP6SW-RA4R
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
 (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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : 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)	10	5	2.5	
	可搬質量	11	23	40	
水平	最高速度 (mm/s)	525	350	175	
	最低速度 (mm/s)	13	7	4	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.5	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	
	可搬質量	2	4	10	
垂直	最高速度 (mm/s)	435	350	150	
	最低速度 (mm/s)	13	7	4	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	
	可搬質量	2	4	10	
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け時最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	10	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1.0Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリユート	
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	
525		4	1						

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	
305	22	14	8	6	4	3	3	3	
350	19	5	1			2	1	1	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	
150	40	35	35	29	24	2	2	2	
175	33	24	22	19	12				

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~200 (50mmごと)
10	525<435>
5	350
2.5	175<150>

(単位はmm/s)

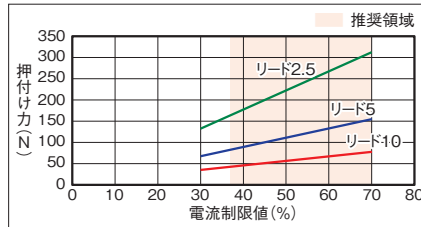
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~200 (50mmごと)
10	435
5	260
2.5	130

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定  
注意事項  
非掲載機種  
フリー  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式

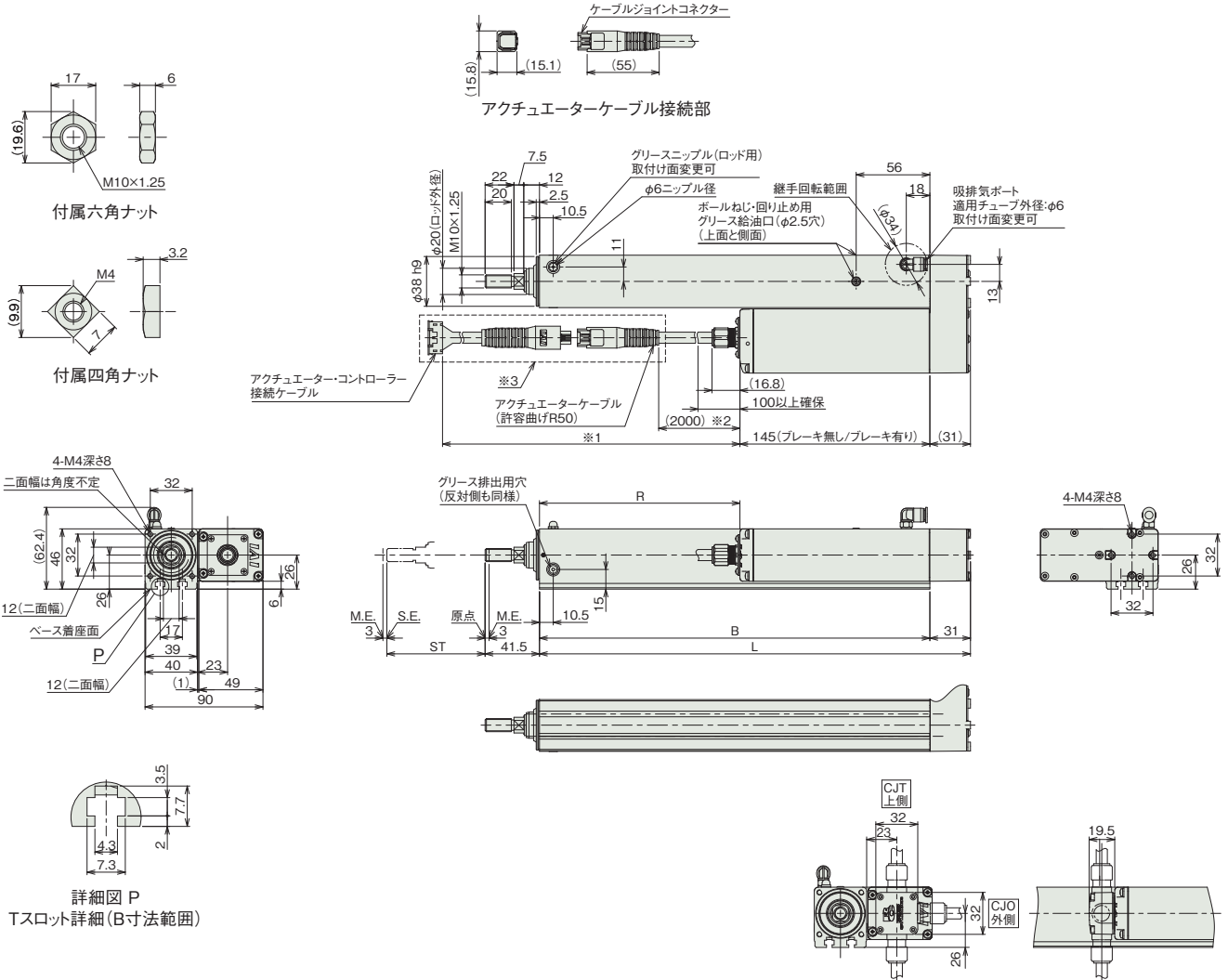
RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA



## ■RCP6W-RA4R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。
- (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



## ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	179	229	279	329
B	148	198	248	298
R	3	53	103	153

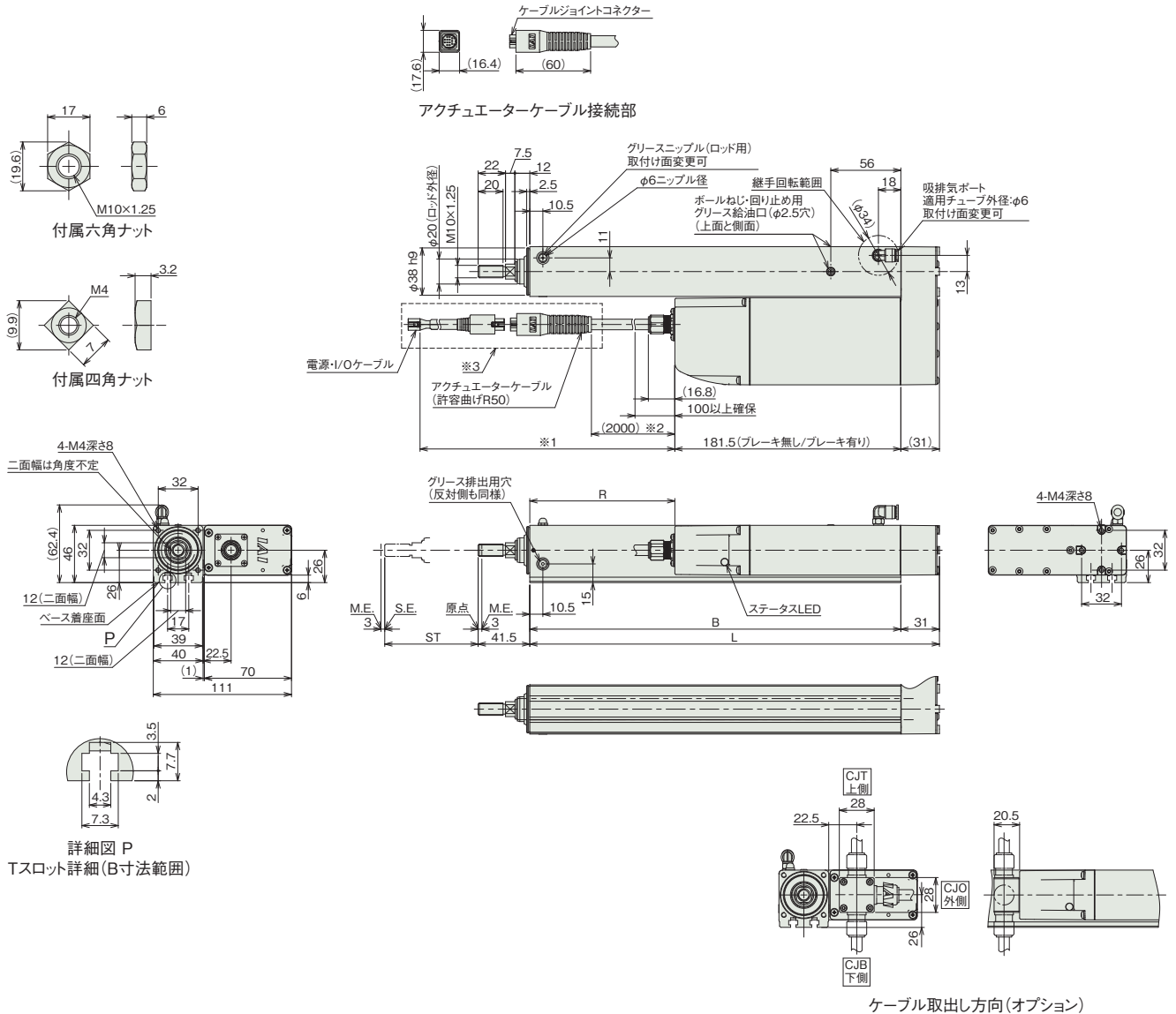
## ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量 (kg)	1.5	1.7	1.9	2.1
	1.6	1.8	2	2.2

■RCP6SW-RA4R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。  
 ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	179	229	279	329
B	148	198	248	298
R	-33.5	16.5	66.5	116.5

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量 (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3
	1.8	2	2.2	2.4

■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,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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



# RCP6W-RA6R

# RCP6SW-RA6R

防塵・防滴

バッテリーレスアプ

モーター折返し

本体幅  
**60mm**

24V  
パルスモーター

### 型式項目

	<b>RA6R</b>	<b>WA</b>	<b>42P</b>					
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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラ別置 RCP6SW コントローラ内蔵		WA   バッテリーレスアプ	42P   パルスモーター 42□サイズ	12   12mm 6   6mm 3   3mm	50   50mm 300   300mm (50mmごと)	RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6SW SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

**選定上の注意**

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- (5) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (6) コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- (7) 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。

水平

垂直

横立

天吊り

#### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

#### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-717	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-717	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-717	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-725 ページ)」をご確認ください。

#### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA6R		RCP6SW-RA6R
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
 (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)

#### メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	12    6    3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	25    40    60
		最高速度 (mm/s)	630    420    210
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15    8    4
		定格加減速度 (G)	0.3    0.3    0.3
	最高加減速度 (G)	1    1    1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4    10    20
		最高速度 (mm/s)	525    370    210
垂直	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15    8    4
		定格加減速度 (G)	0.5    0.5    0.5
	最高加減速度 (G)	0.5    0.5    0.5	
	押付け	押付け時最大推力 (N)	93    185    370
		押付け最高速度 (mm/s)	20    20    20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	4    10    20	
	最小ストローク (mm)	50    50    50	
	最大ストローク (mm)	300    300    300	
	ストロークピッチ (mm)	50    50    50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1.5Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)								垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4			
105	25	25	18	16	12	4	4	4			
210	25	25	17	14	10	4	4	4			
315	25	25	15	10	6	4	4	4			
420	20	20	10	10	6	4	4	4			
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1			
630		8	3	2	1						

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)								垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10			
55	40	40	35	30	25	10	10	10			
105	40	40	35	30	25	10	10	10			
160	40	40	35	25	25	10	10	10			
210	40	40	30	25	20	9	9	9			
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7			
315	40	35	21	20	14	4	4	4			
370	38	16	10	8	6	2	2	2			
420	28	7	6								

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)								垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20			
20	60	60	50	45	40	20	20	20			
45	60	60	50	45	40	20	20	20			
70	60	60	50	45	40	20	20	20			
105	60	60	50	45	40	20	20	20			
130	60	60	50	40	30	18	14	10			
155	60	50	40	30	25	14	10	6			
180	60	40	35	25	20	9	6	5			
210	60	26	22	20	14	6	4	4			

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)								垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4			
105	25	25	18	16	12	4	4	4			
210	25	25	17	14	10	4	4	4			
315	25	25	15	10	6	4	4	4			
420	20	20	10	10	6	4	4	4			
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1			

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)								垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10			
55	40	40	35	30	25	10	10	10			
105	40	40	35	30	25	10	10	10			
160	40	40	35	25	25	10	10	10			
210	40	40	30	25	20	9	9	9			
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7			
315	40	35	21	20	14	4	4	4			

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)								垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20			
20	60	60	50	45	40	20	20	20			
45	60	60	50	45	40	20	20	20			
70	60	60	50	45	40	20	20	20			
105	60	60	50	45	40	20	20	20			

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

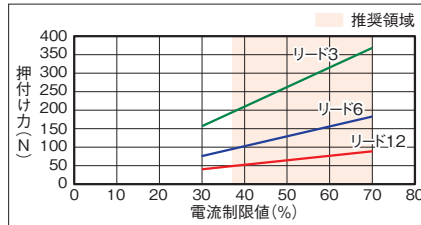
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定  
注意事項  
非掲載機種  
フリー  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
一覧表

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

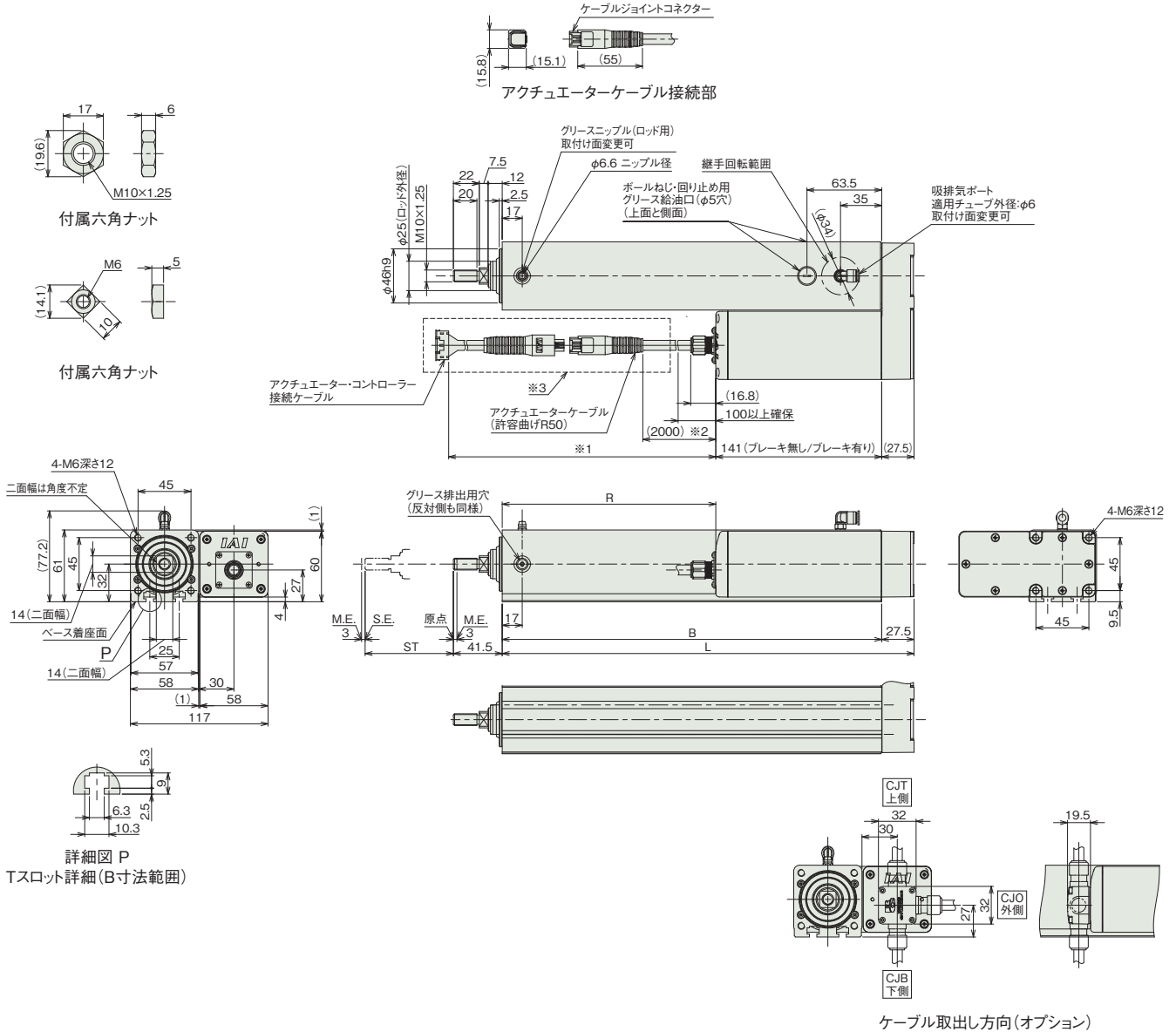
オプション / 資料

ケーブル型式  
一覧表

## ■RCP6W-RA6R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
(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、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
(注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



## ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
R	31.5	81.5	131.5	181.5	231.5	281.5

## ■ストローク別質量

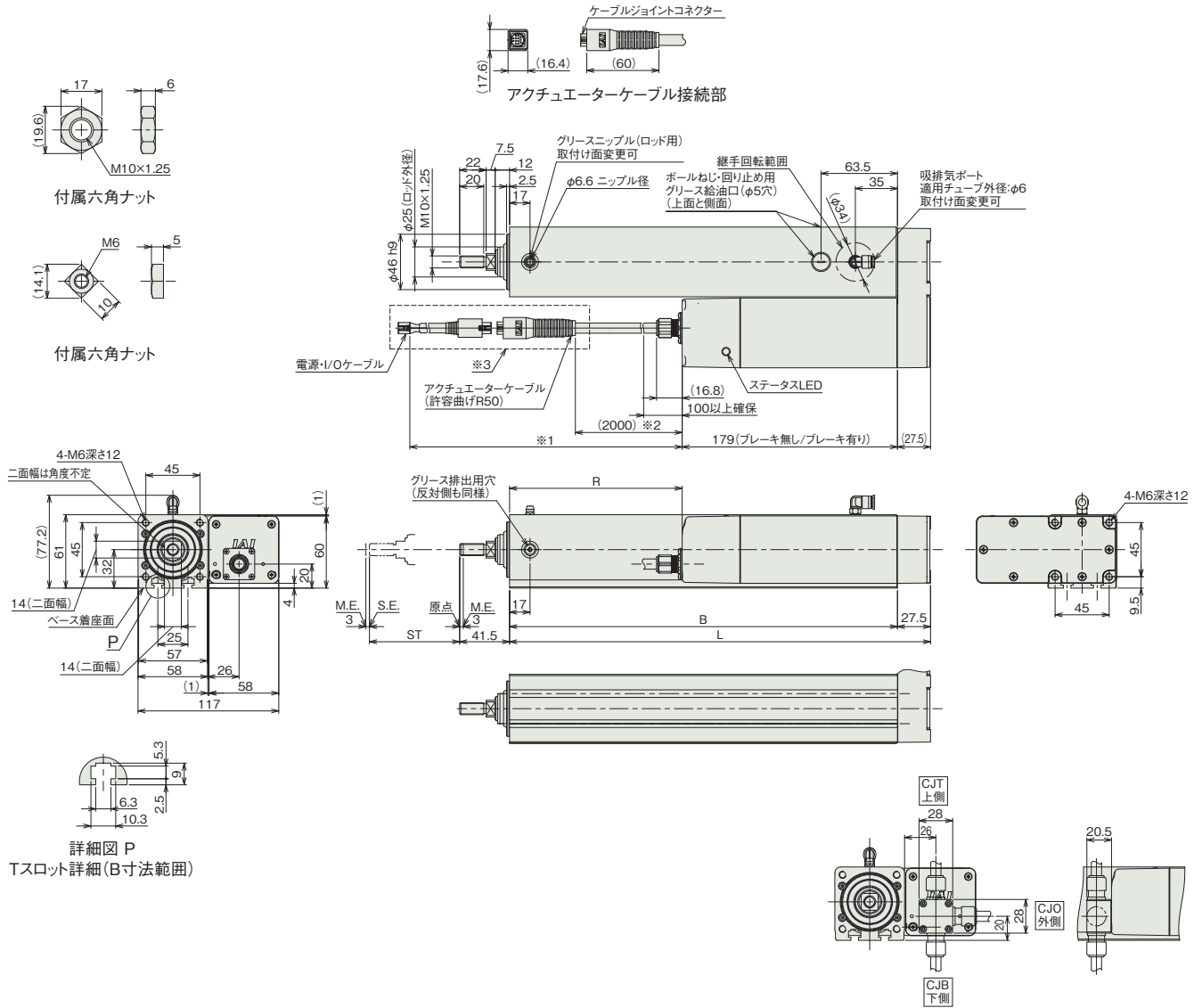
ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3
	ブレーキ有り	2.9	3.3	3.7	4	4.4

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA

■RCP6SW-RA6R

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
  - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
(注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
R	-6.5	43.5	93.5	143.5	193.5	243.5

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面よりも前方に位置していることを示します。

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)						
ブレーキ無し	3	3.4	3.8	4.1	4.5	4.9
ブレーキ有り	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6	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				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

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

選定  
注意事項  
非掲載機種  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式

# RCP6W-RA7R

# RCP6SW-RA7R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅  
**70mm**

24V  
パルス  
モーター

### 型式項目

	<b>RA7R</b>	<b>WA</b>	<b>56P</b>					
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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラ別置 RCP6SW コントローラ内蔵		WA   バッテリーレスアプソ	56P   パルスモーター 56 □サイズ	16   16mm 8   8mm 4   4mm	50 300 50mm 300mm (50mmごと)	RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6SW SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- (5) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (6) コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- (7) 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-717	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-717	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-717	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-725 ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA7R		RCP6SW-RA7R
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
(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」はロボットケーブル  
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
P5/SE : 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)	16	8	4
	可搬質量	50	60	80
水平	最高速度 (mm/s)	420	350	140
	最低速度 (mm/s)	20	10	5
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	1	1	1
	最低加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
垂直	可搬質量	8	18	28
	最高速度 (mm/s)	420	280	140
	最低速度 (mm/s)	20	10	5
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	273	547	1094
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	8	18	28
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	300	300	300
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度 (注2)	±0.8度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	2.5Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	30	20	8	7	6	
280	60	20	9	6	3	3	2	1	
350	20								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	21	20	18	
140	67	47	10	6	6	8	6	6	

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	8	8	8	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
60	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	21	21	21	
105	80	80	60	50	40	8	8	8	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
16	420
8	350<280>
4	140

(単位はmm/s)

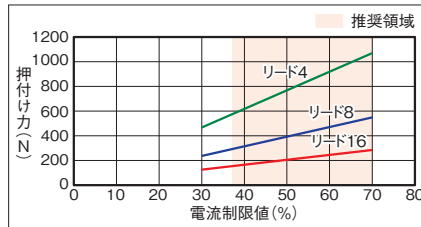
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

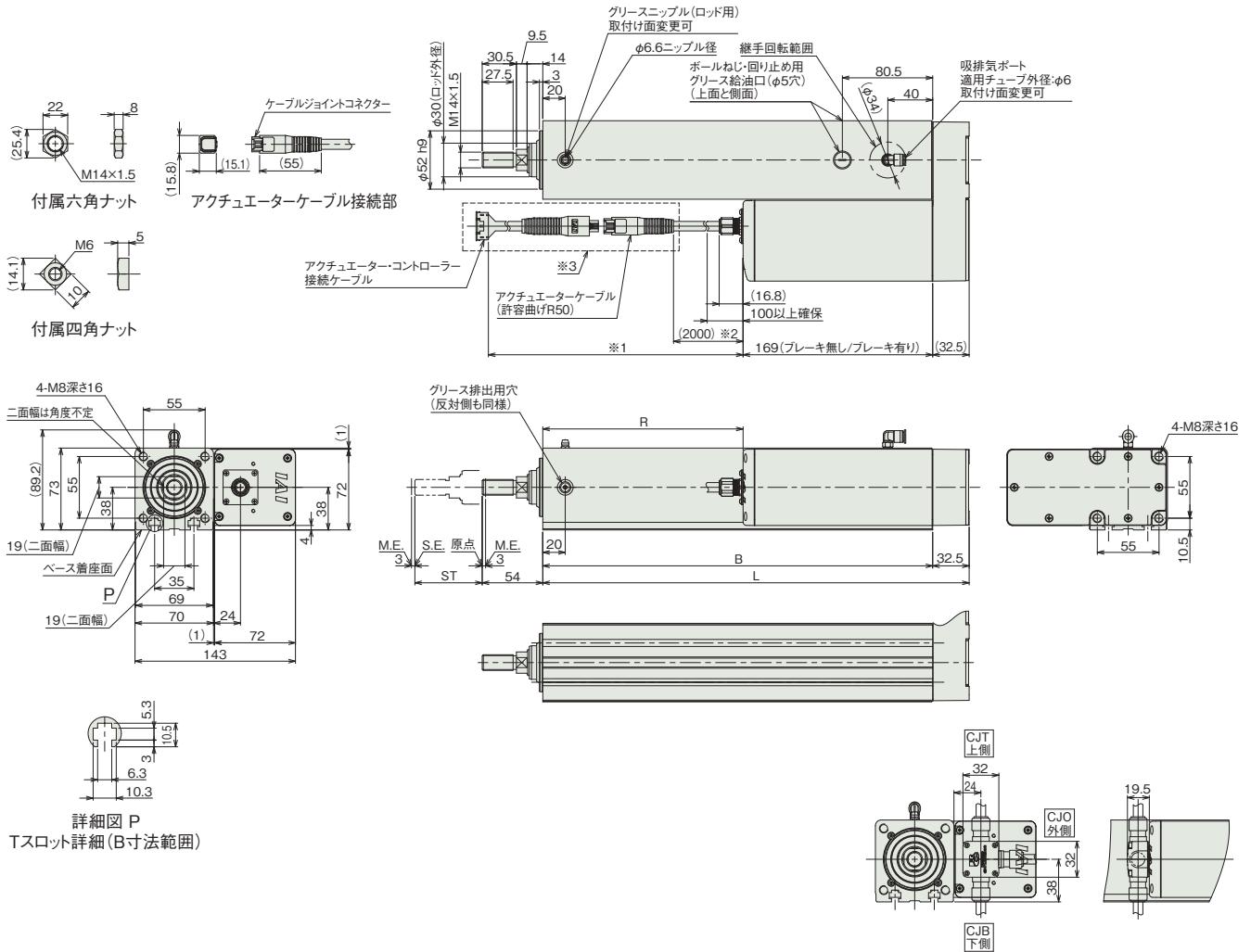
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

## ■RCP6W-RA7R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
  - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。  
(注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



## ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
R	28.5	78.5	128.5	178.5	228.5	278.5

## ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量(kg)	ブレーキ無し	5.2	5.8	6.4	7.5	8.1
	ブレーキ有り	5.3	5.9	6.5	7.1	8.2

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

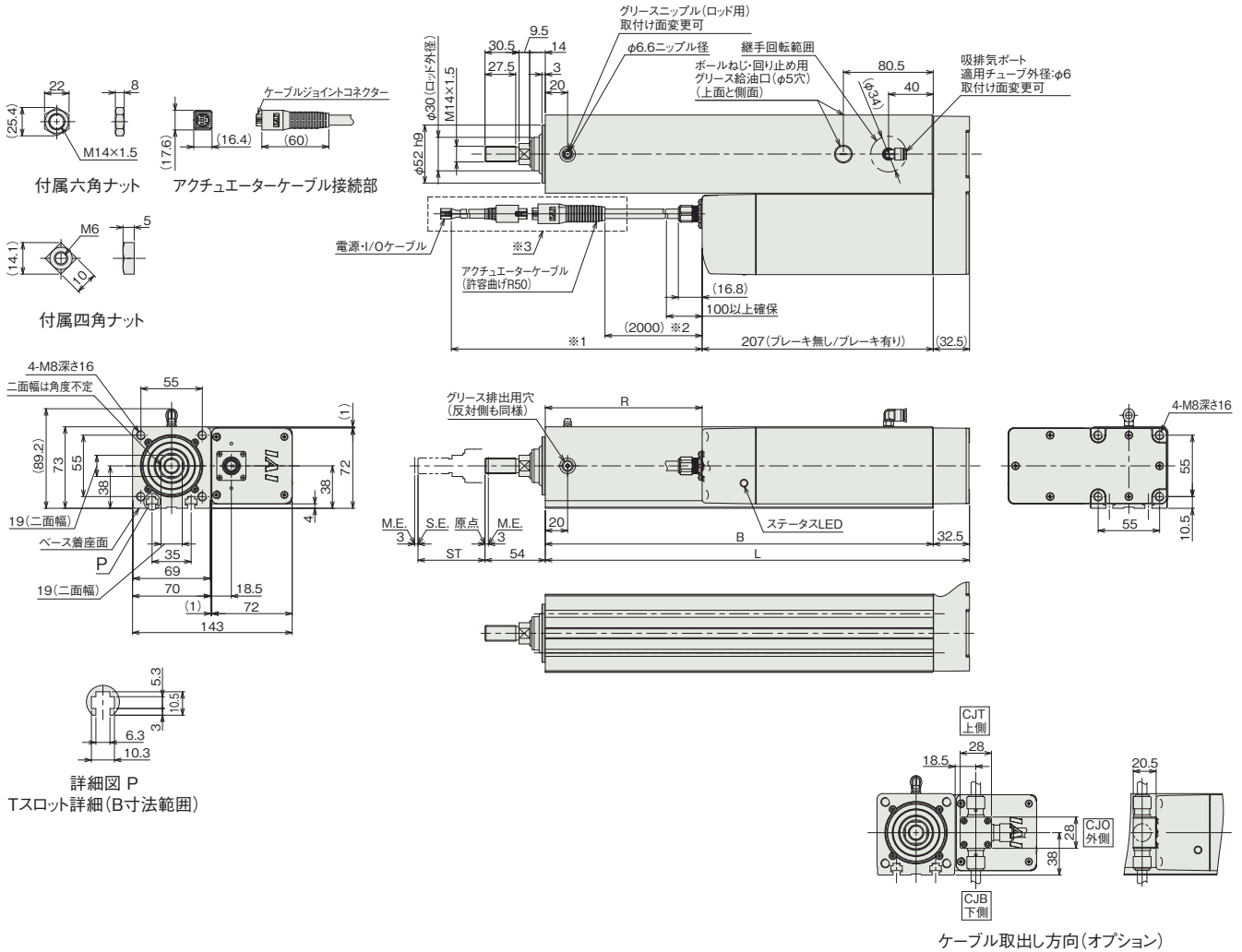
IXA



■RCP6SW-RA7R

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
  - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
R	-9.5	40.5	90.5	140.5	190.5	240.5

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面よりも前方に位置していることを示します。

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)						
ブレーキ無し	5.4	6	6.6	7.2	7.7	8.3
ブレーキ有り	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラ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					
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。  
 (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  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
一覧表

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W

DDW  
IXP  
IXA

# RCP6W-RA8R

# RCP6SW-RA8R

防塵防滴 | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 90mm | 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ		RA8R	WA	60P	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
RCP6W	コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6SW 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
RCP6SW	コントローラ内蔵		WA   バッテリーレスアップ	60P   パルスモーター 60□サイズ					



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6SW (コントローラ内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- 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。
- 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。



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長 2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長 5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長 10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長 15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-717	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-717	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-717	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットパー	NTB	7-719	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-725ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA8R		RCP6SW-RA8R
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

### メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	350	200	100
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg)	3	35	70
		最高速度 (mm/s)	330	200	100
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
		押付け最高速度 (mm/s)	10	10	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	35	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度 (注2)	±0.8度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	5.0Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアップリポート	
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	30	
350	14	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	3	
330	1	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
160	60	
170	40	
180	25	
190	15	
200	12	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
80	35	
90	34	
100	28	
110	23	
120	18	
130	15	
140	12	
150	10	
160	8	
170	6	
180	4	
190	3	
200	2	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.1	
80	100	
90	100	
100	75	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
45	70	
60	45	
70	35	
80	25	
90	14	
100	9	

■環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	30	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	3	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
160	60	
170	40	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
80	35	
90	34	
100	28	
110	23	
120	18	
130	15	
140	12	
150	10	
160	8	
170	6	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.1	
80	100	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
45	70	
60	45	
70	35	
80	25	
90	14	
100	9	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
20	350<330>
10	200
5	100

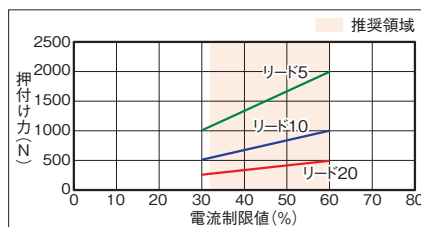
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

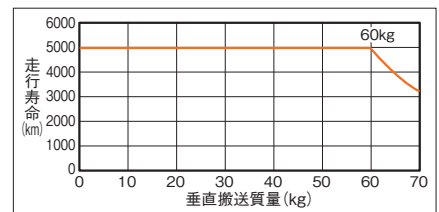
リード (mm)	50~300 (50mmごと)
20	300
10	170
5	80

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

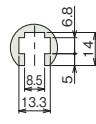
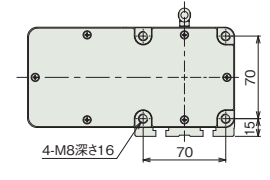
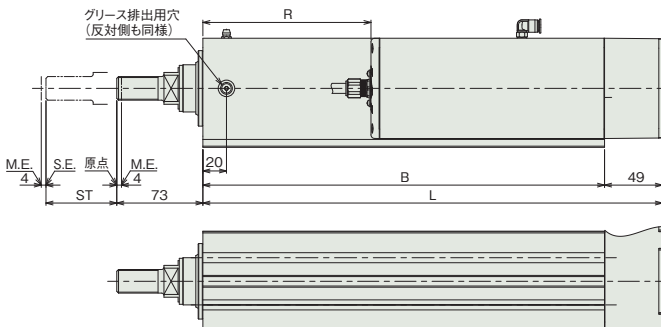
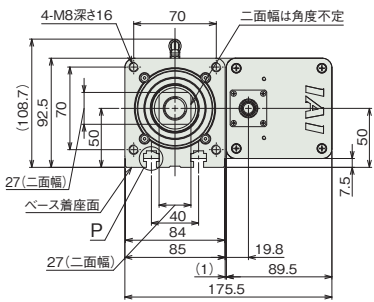
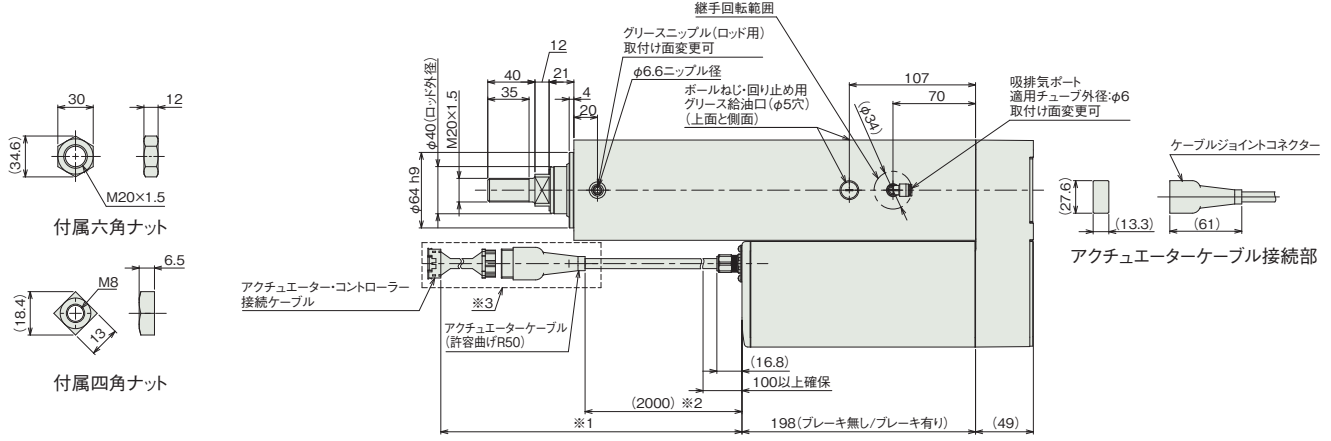
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

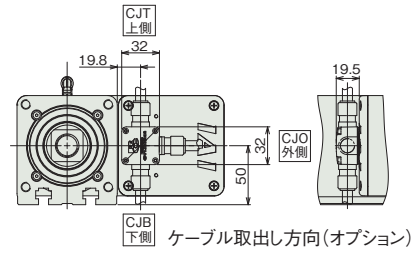
## ■RCP6W-RA8R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
(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、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。  
(注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



詳細図 P  
Tスロット詳細 (B寸法範囲)



## ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5
B	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5
R	42.5	92.5	142.5	192.5	242.5	292.5

## ■ストローク別質量

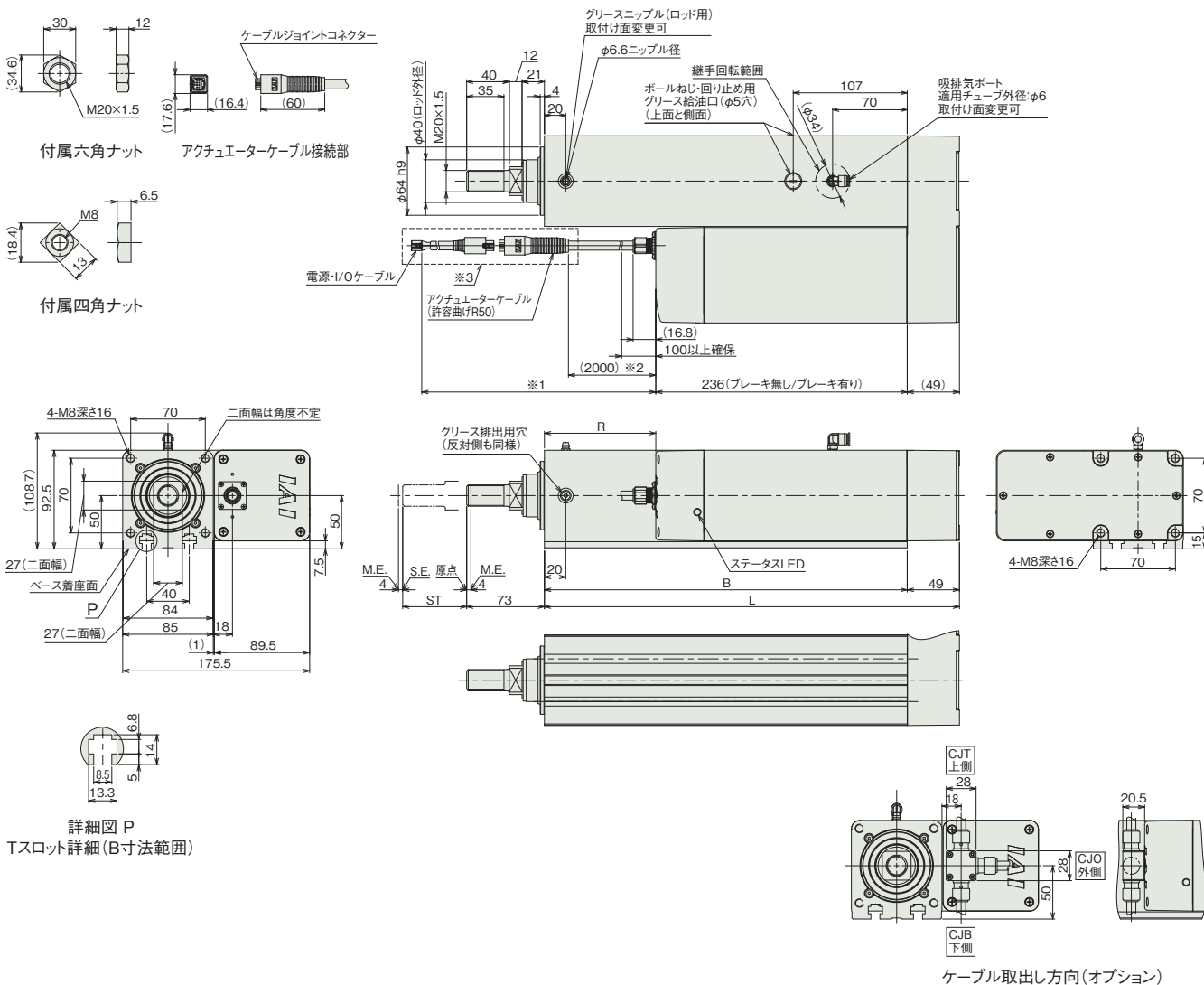
ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.2	10	10.9	11.7	12.6
	ブレーキ有り	9.5	10.3	11.2	12	12.9

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA

■RCP6SW-RA8R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。  
 ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-298ページをご参照ください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5
B	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5
R	4.5	54.5	104.5	154.5	204.5	254.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.5	10.3	11.2	12	13.7
	ブレーキ有り	9.8	10.6	11.5	12.3	14

■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								ECM			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103

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

選定  
 注意事項  
 非搭載機種  
 クリーン  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式  
 (一覧表)

RCP4W  
 ISWA/ISPWA  
 RCP6W/RCP6SW  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W  
 DDW

IXP  
 IXA

# RCP6W-RRA4R

# RCP6SW-RRA4R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

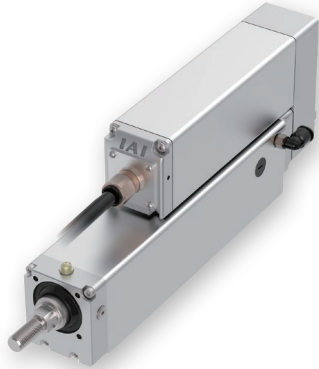
モーター折返し

本体幅  
**50mm**

**24V**  
パルスモーター

### ■型式項目

シリーズ		RCP6W   コントローラー別置 RCP6SW   コントローラー内蔵
タイプ		RRA4R
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 35P   サイズ
リード		10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm
ストローク		50   50mm 400   400mm (50mmごと)
適応コントローラー/ I/Oタイプ		RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6SW SE   SIOタイプ
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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図「をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデータなどの設定を行ってください。
- 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	7-711	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	7-717	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-725ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA4R			RCP6SW-RRA4R
		P3	P5	SE	SE
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) ~ X18(18m)	-	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-

- (注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
(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。  
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」はロボットケーブル  
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
P5/SE : 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)	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	11	23	40
		最高速度 (mm/s)	525	350	175
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	10
		最高速度 (mm/s)	435	350	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ仕様	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	400	400	400	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリユート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	
525		4	1						

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	
305	22	14	8	6	4	3	3	3	
350	19	5	1			2	1	1	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	
150	40	35	35	29	24	2	2	2	
175	33	24	22	19	12				

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合

環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~350 (50mmごと)	400
10	525<435>	
5	350	340
2.5	175<150>	

(単位はmm/s)

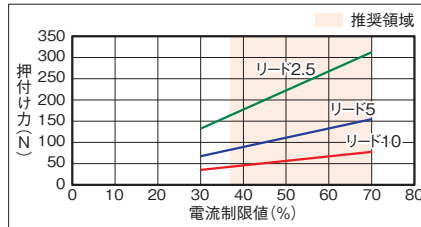
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

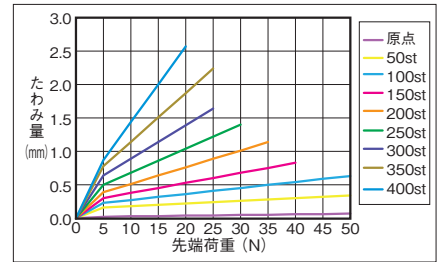
リード (mm)	50~400 (50mmごと)
10	435
5	260
2.5	105

(単位はmm/s)

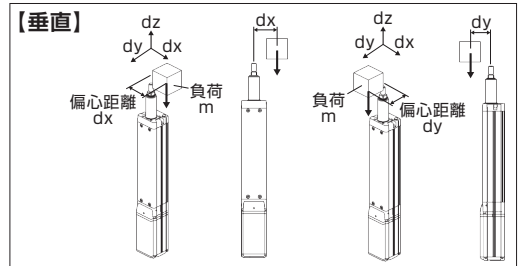
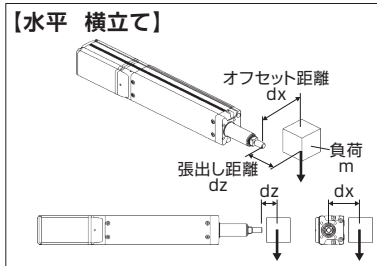
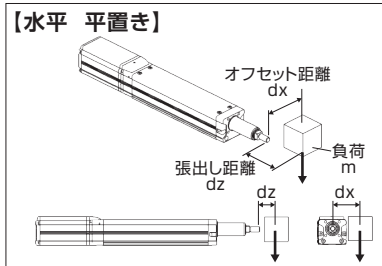
押付け力と電流制限値の相関図



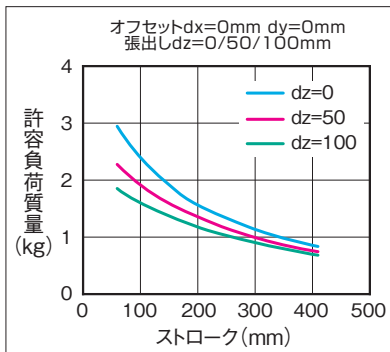
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

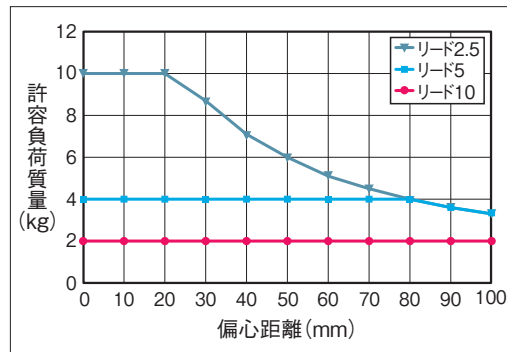


水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

フリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

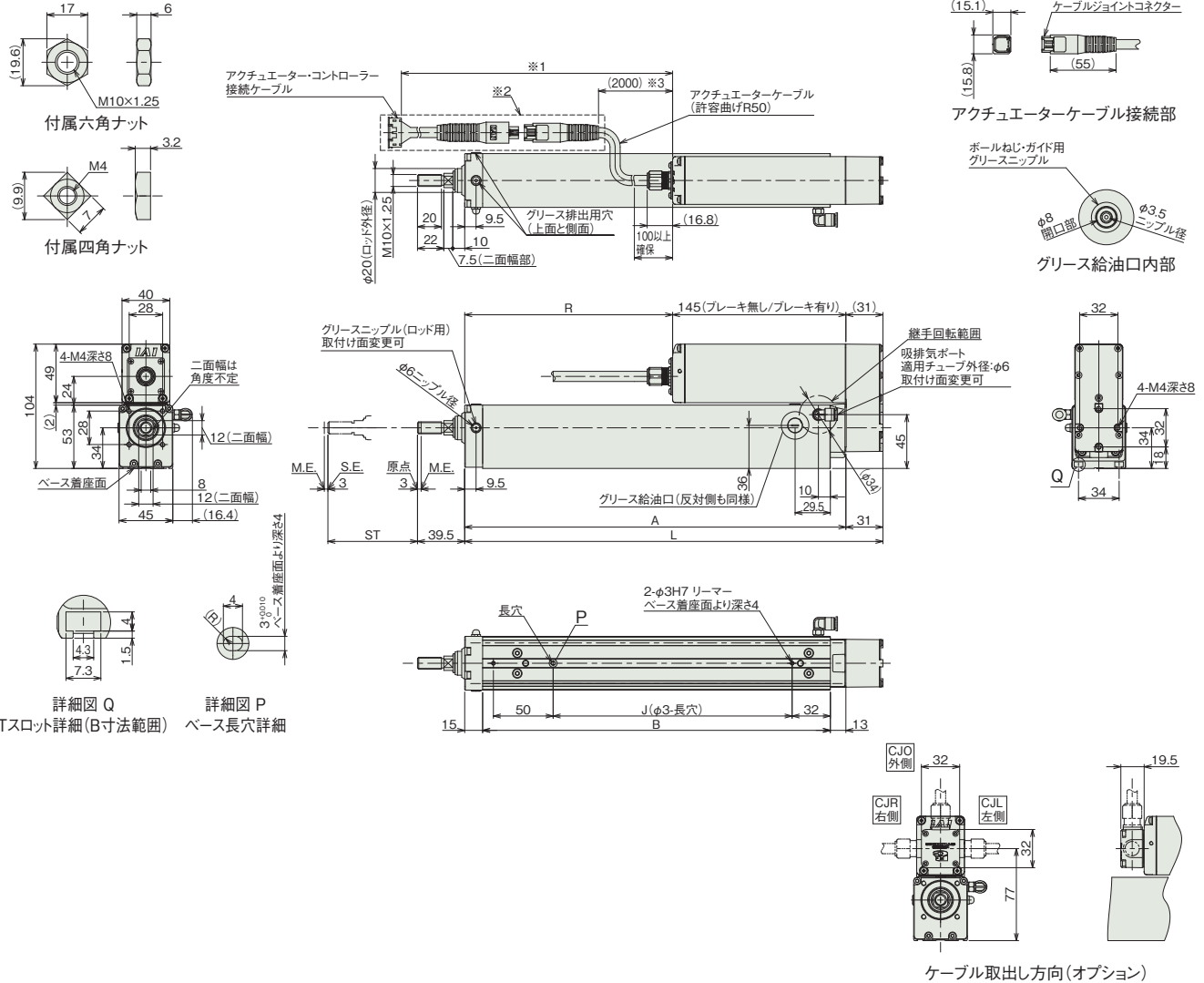
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

## ■RCP6W-RR4R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



## ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	200	250	300	350	400	450	500	550	
A	169	219	269	319	369	419	469	519	
B	141	191	241	291	341	391	441	491	
J	50	100	150	200	250	300	350	400	
R	RCP6W	24	74	124	174	224	274	324	374
	RCP6SW	-12.5	37.5	87.5	137.5	187.5	237.5	287.5	337.5
ロッド先端静的許容荷重 (N)	63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2	
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
	オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7	

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

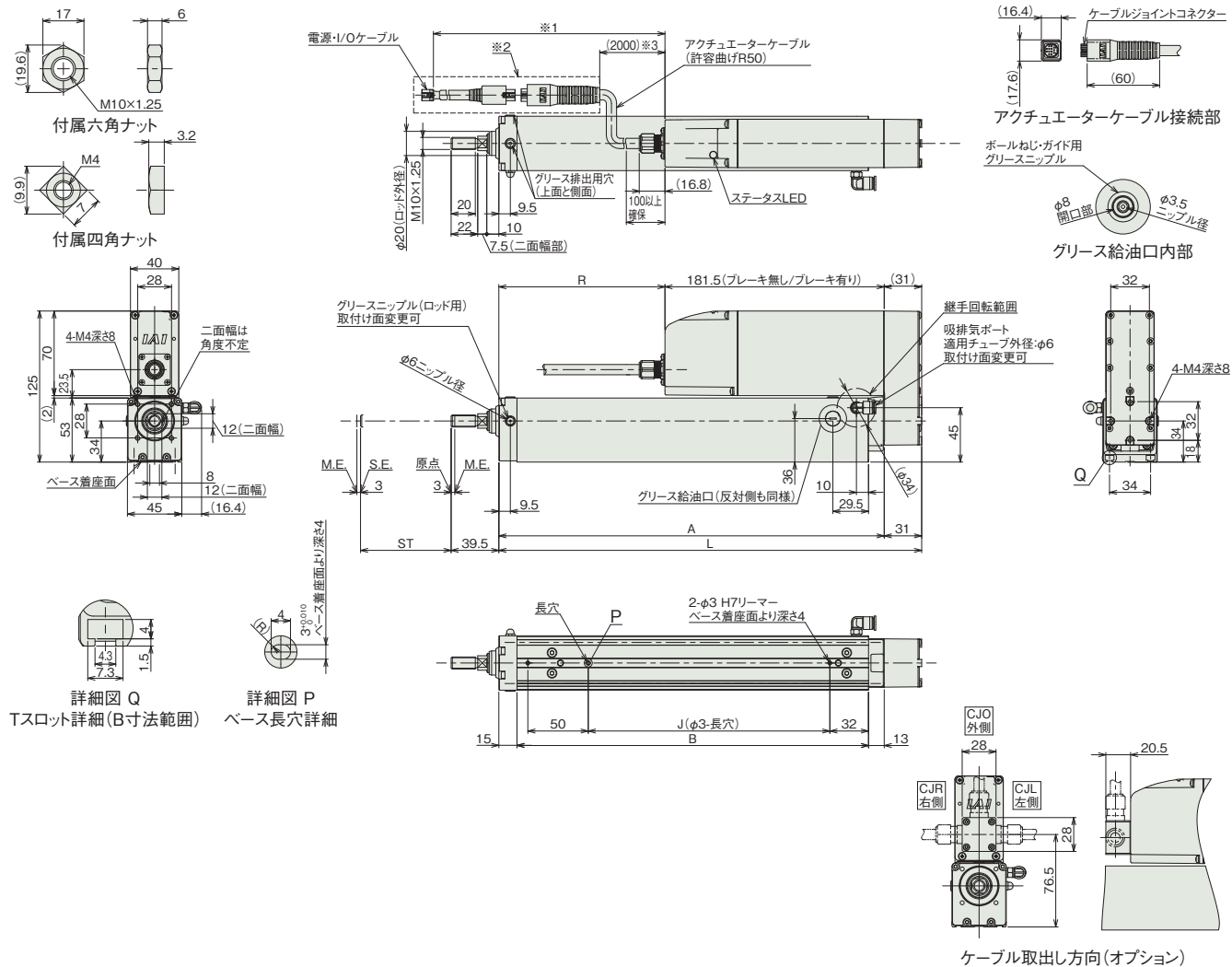
## ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400		
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0
		ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1
	RCP6SW	ブレーキ無し	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2
		ブレーキ有り	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3

■RCP6SW-RR4R

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
  - ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (注) 原点復帰を行った場合はロードが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) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



選定

注意事項

非搭載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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								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。  
 (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。

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
**RCP6W/  
 RCP6SW**  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA

# RCP6W-RAA6R

# RCP6SW-RAA6R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

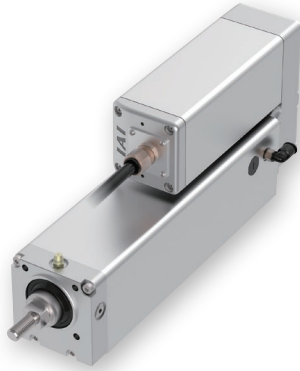
モーター折返し

本体幅  
70mm

24V  
パルス  
モーター

### 型式項目

シリーズ		RCP6W   コントローラー別置	RCP6SW   コントローラー内蔵
タイプ	RRA6R		
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	12   12mm 6   6mm 3   3mm		
ストローク	50   50mm 400   400mm (50mmごと)		
対応コントローラー/ I/Oタイプ	RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6SW SE   SIOタイプ		
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		



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
  - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
  - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
  - RCP6SW (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
  - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
  - コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
  - 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	7-711	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	7-717	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-725ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RAA6R		RCP6SW-RAA6R
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
(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。  
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」はロボットケーブル  
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
P5/SE : 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)	12   6   3
	可搬質量 (注2)	25   40   60
水平	最高速度 (mm/s)	630   420   210
	最低速度 (mm/s)	15   8   4
	定格加減速度 (G)	0.3   0.3   0.3
	最高加減速度 (G)	1   1   1
垂直	最大可搬質量 (kg)	4   10   20
	最高速度 (mm/s)	525   370   210
	最低速度 (mm/s)	15   8   4
	定格加減速度 (G)	0.5   0.5   0.5
押付け	最高加減速度 (G)	0.5   0.5   0.5
	押付け時最大推力 (N)	93   185   370
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20   20   20
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	4   10   20
	最大ストローク (mm)	50   50   50
	最小ストローク (mm)	400   400   400
	ストロークピッチ (mm)	50   50   50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリユート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ【納期照会】に記載	

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	
105	25	25	18	16	12	4	4	4	
210	25	25	17	14	10	4	4	4	
315	25	25	15	10	6	4	4	4	
420	20	20	10	10	6	4	4	4	
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	
630		8	3	2	1				

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	
55	40	40	35	30	25	10	10	10	
105	40	40	35	30	25	10	10	10	
160	40	40	35	25	25	10	10	10	
210	40	40	30	25	20	9	9	9	
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7	
315	40	35	21	20	14	4	4	4	
370	38	16	10	8	6	2	2	2	
420	28	7	6						

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
20	60	60	50	45	40	20	20	20	
45	60	60	50	45	40	20	20	20	
70	60	60	50	45	40	20	20	20	
105	60	60	50	45	40	20	20	20	
130	60	60	50	40	30	18	14	10	
155	60	50	40	30	25	14	10	6	
180	60	40	35	25	20	9	6	5	
210	60	26	22	20	14	6	4	4	

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合

環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	
105	25	25	18	16	12	4	4	4	
210	25	25	17	14	10	4	4	4	
315	25	25	15	10	6	4	4	4	
420	20	20	10	10	6	4	4	4	
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	
55	40	40	35	30	25	10	10	10	
105	40	40	35	30	25	10	10	10	
160	40	40	35	25	25	10	10	10	
210	40	40	30	25	20	9	9	9	
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7	
315	40	35	21	20	14	4	4	4	

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
20	60	60	50	45	40	20	20	20	
45	60	60	50	45	40	20	20	20	
70	60	60	50	45	40	20	20	20	
105	60	60	50	45	40	20	20	20	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mmごと)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

(単位はmm/s)

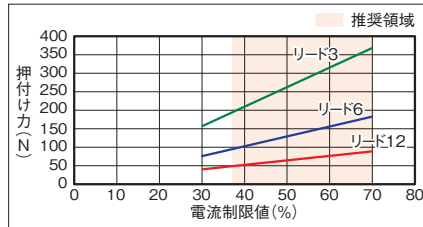
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

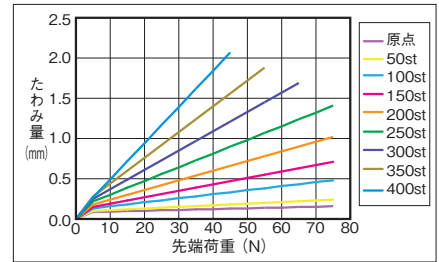
リード (mm)	50~400 (50mmごと)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

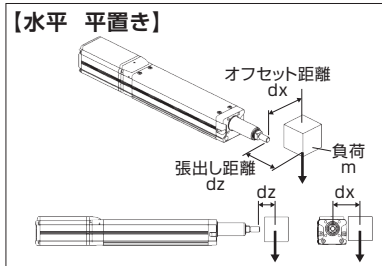
押付け力と電流制限値の相関図



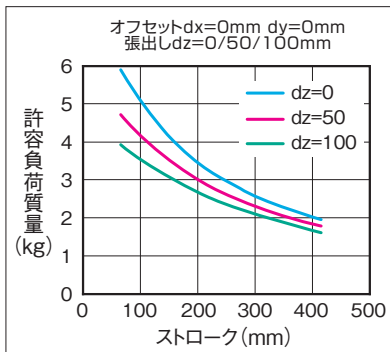
ロッドたわみ量(参考値)



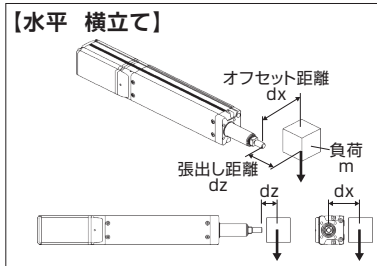
ロッド先端許容負荷荷重



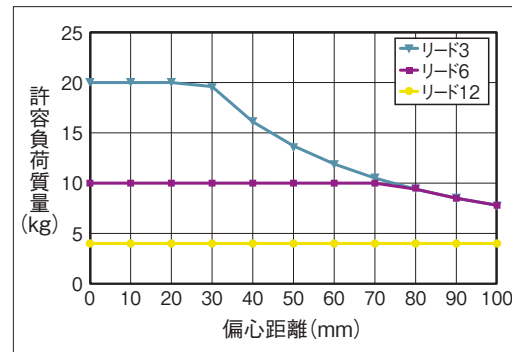
水平



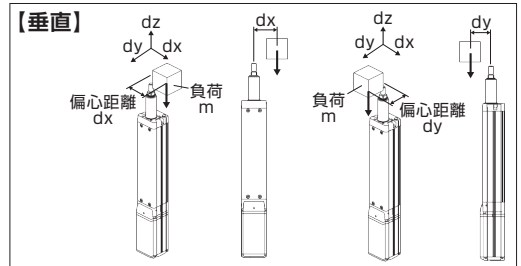
許容負荷質量の算出条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)



垂直



許容負荷質量の算出条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)



選定  
注意事項  
非掲載機種  
フリー  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
「一覧表」

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

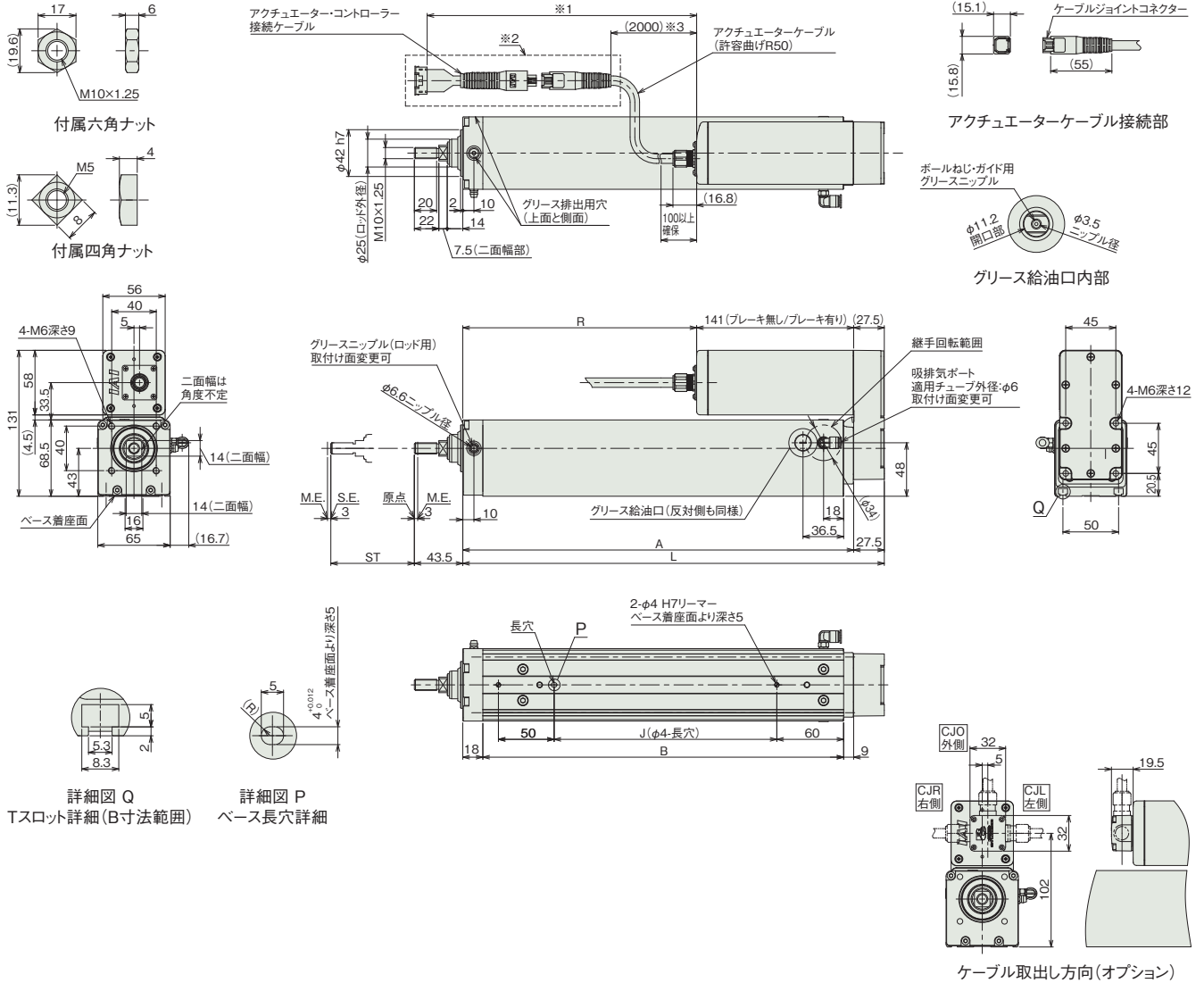
オプション/資料

ケーブル型式一覧表

## ■RCP6W-RAA6R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



## ■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
RCP5W	L	228.5	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	
	A	201	251	301	351	401	451	501	551	
RCA2W	B	174	224	274	324	374	424	474	524	
	J	50	100	150	200	250	300	350	400	
RCS2W	R	RCP6W	60	110	160	210	260	310	360	410
		RCP6SW	22	72	122	172	222	272	322	372
RCP2W	ロッド先端静的許容荷重 (N)	オフセット0mm	144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
		オフセット100mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
DDW	ロッド先端動的許容負荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
		オフセット100mm	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
IXP	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	オフセット0mm	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6
		オフセット100mm	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6

## ■ストローク別質量

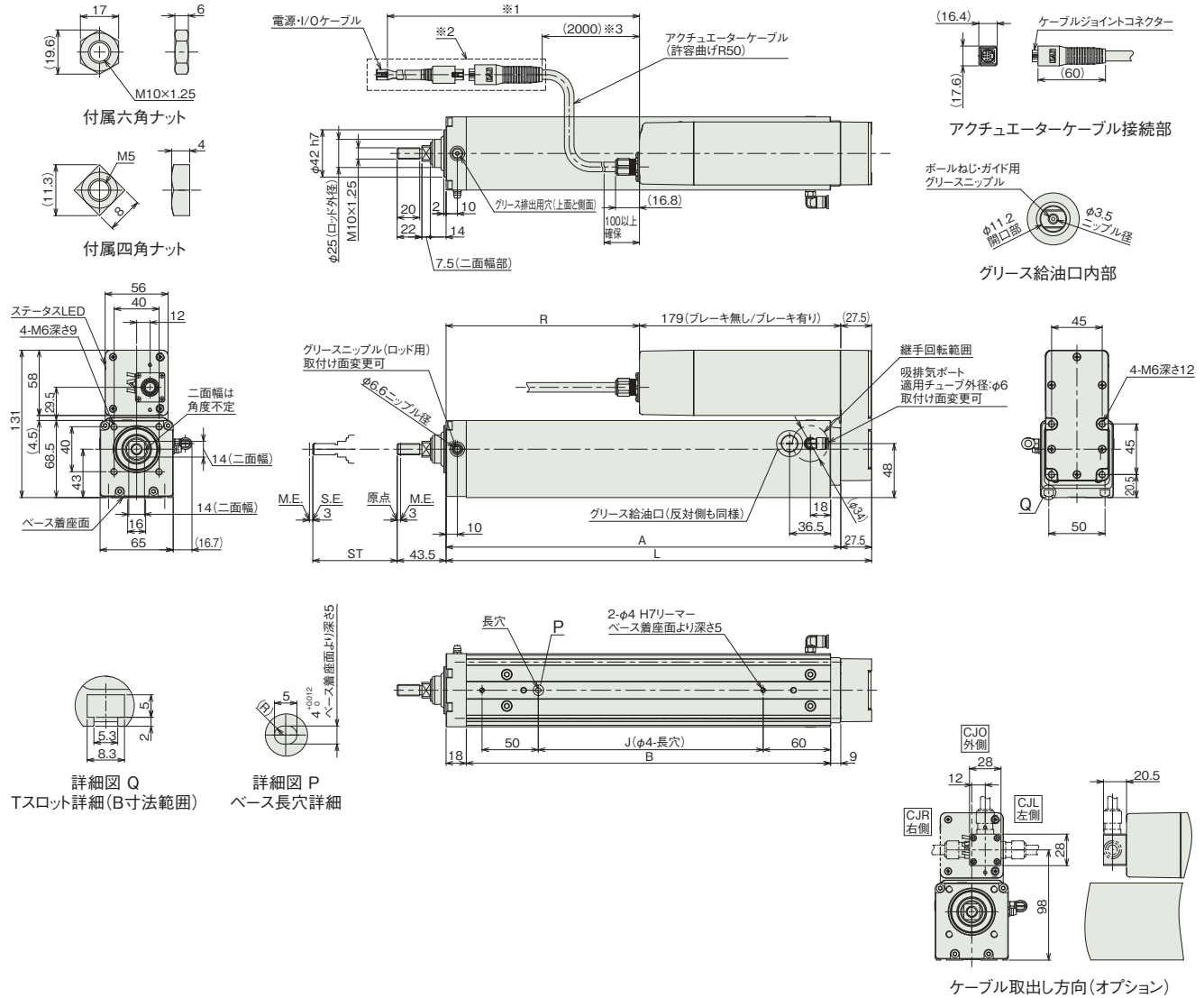
	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	3.1	3.4	3.8	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6
		ブレーキ有り	3.2	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7
	RCP6SW	ブレーキ無し	3.3	3.6	4.0	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8
		ブレーキ有り	3.4	3.7	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.9



■RCP6SW-RRR6R

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
  - ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ				
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								EC	EP				PRT	SSN	ECM	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	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  
 クリーン  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式

# RCP6W-RAA7R

# RCP6SW-RAA7R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

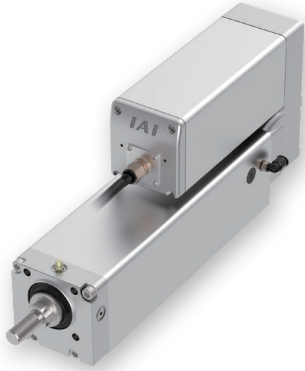
モーター折返し

本体幅  
**80mm**

24V  
パルス  
モーター

### 型式項目

シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラ/ I/Oタイプ		ケーブル長		オプション	
RCP6W	コントローラ別置	RAA7R	WA	WA	バッテリーレスアプソ	56P	パルスモーター 56□サイズ	16 8 4	16mm 8mm 4mm	50 500	50mm 500mm (50mmごと)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE	SIOタイプ	N P S M X□□ R□□	無し 1m 3m 5m 長さ指定 ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	



RoHS  
10

水平

垂直

横立

天吊り

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

- 選定上の注意
- 
- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
  - (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
  - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
  - (4) RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-286ページをご参照ください。
  - (5) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
  - (6) コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
  - (7) 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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
フット金具	FT	7-714	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	7-711	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-717	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	7-717	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー	NTB	7-719	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-725ページ)」をご確認ください。

### メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	16 8 4
	可搬質量 (注2)	50 60 80
水平	最高速度 (mm/s)	420 350 140
	最低速度 (mm/s)	20 10 5
	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.3
	最高加減速度 (G)	1 1 1
	最大可搬質量 (kg)	8 18 28
垂直	最高速度 (mm/s)	420 280 140
	最低速度 (mm/s)	20 10 5
	定格加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5
	最高加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5
	押付け時最大推力 (N)	273 547 1094
押付け	押付け最高速度 (mm/s)	20 20 20
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	8 18 28
	最小ストローク (mm)	50 50 50
ストローク	最大ストローク (mm)	500 500 500
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RAA7R		RCP6SW-RAA7R
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
 (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。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(RB)

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリュート	
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3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	6	6	6	6	6	5
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5					

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	16	12				
210	60	60	40	30	20	8	7	6					
280	60	20	9	6	3	3	2	1					
350	20												

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
105	80	80	60	50	40	21	20	18					
140	67	47	10	6	6	8	6	6					

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	6	6	6	6	6	5

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
140	60	60	50	45	40	8	8	8					

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
105	80	80	60	50	40	6	6	6					

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~500 (50mmごと)
16	420
8	350<280>
4	140

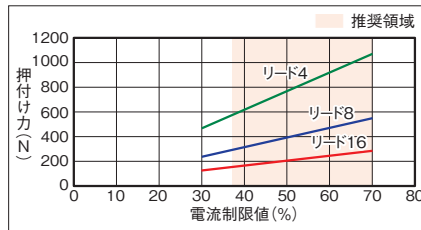
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

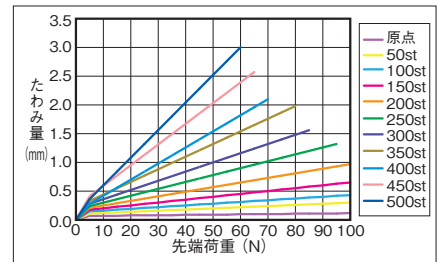
リード (mm)	50~500 (50mmごと)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

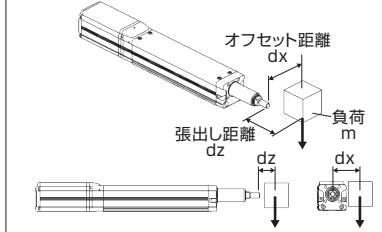


ロッドたわみ量(参考値)

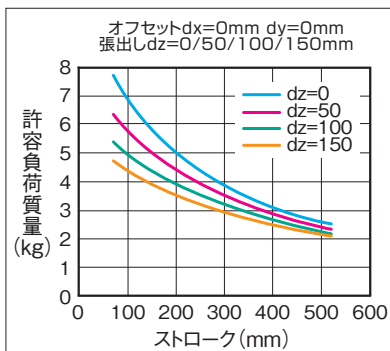


ロッド先端許容負荷荷重

【水平 平置き】

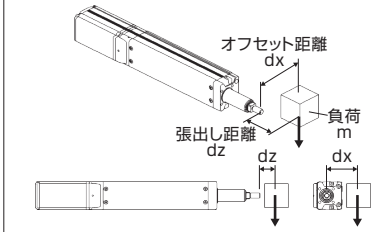


水平

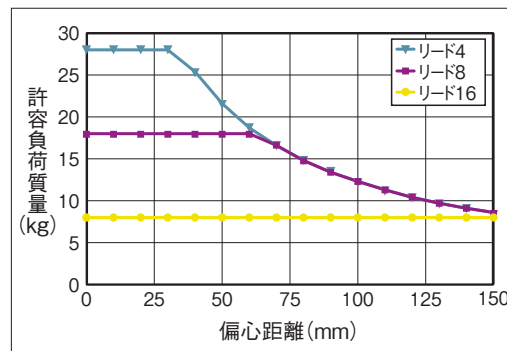


許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

【水平 横立て】

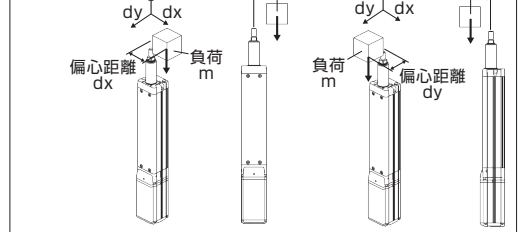


垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

【垂直】



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

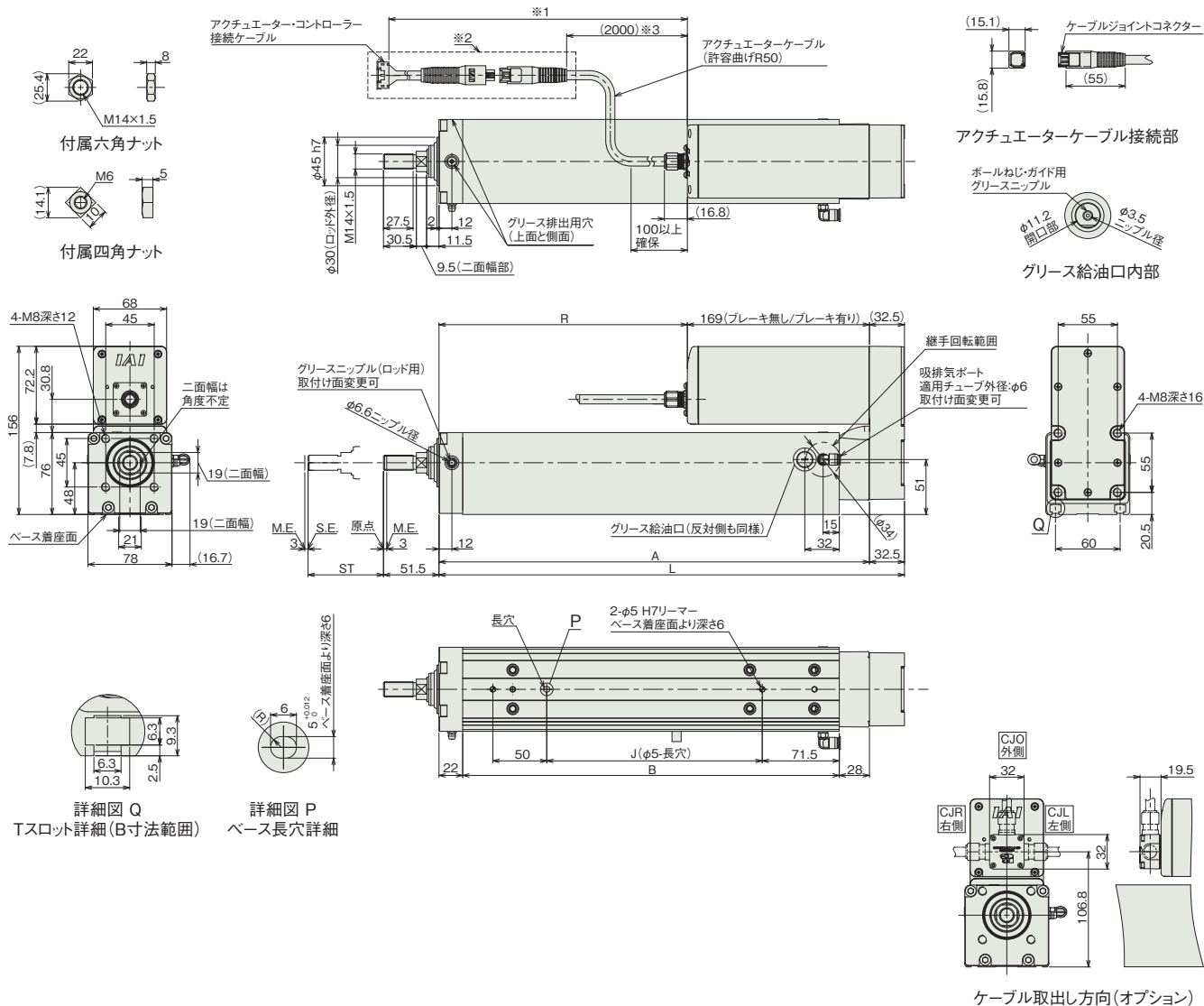
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

## ■RCP6W-RAA7R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



## ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500		
RCP5W	L	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	
RCA2W	A	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	
	B	199.5	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	
RCS2W	J	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
	R	RCP6W	80.5	130.5	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
RCP2W	ロッド先端静的許容荷重(N)	RCP6SW	42.5	92.5	142.5	192.5	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
		オフセット0mm	175.2	146.8	126.3	110.8	98.6	88.7	80.6	73.8	68.0	63.0
DDW	ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット100mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
		オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
IXP	ロッド先端動的許容トルク(N・m)		17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9	6.4
			5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.3	2.2

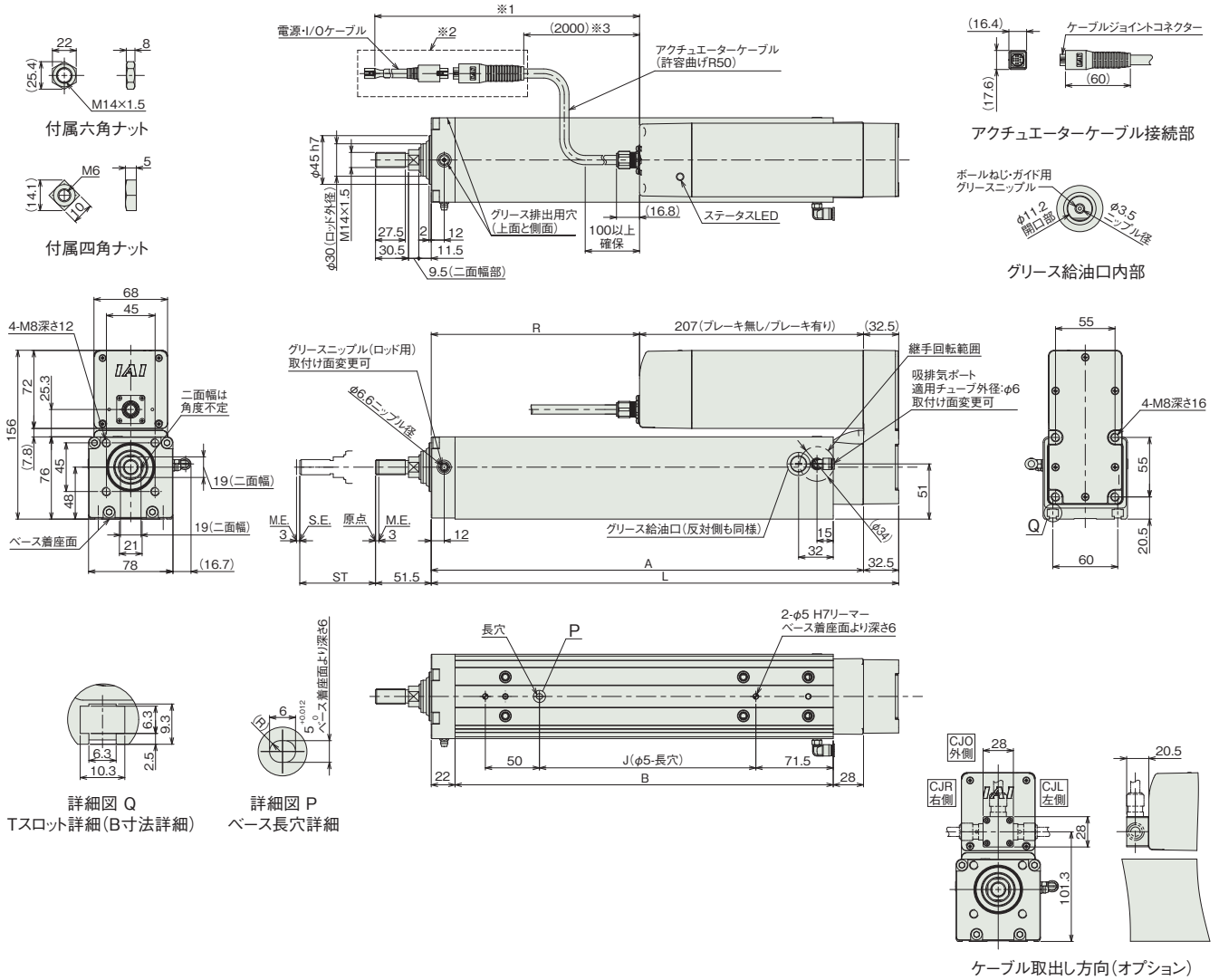
## ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500		
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.6	6.1	6.6	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0
		ブレーキ有り	5.7	6.2	6.7	7.2	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.8	6.3	6.8	7.3	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.2
		ブレーキ有り	5.9	6.4	6.9	7.4	7.8	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3

■RCP6SW-RRR7R

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
  - ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。  
 (注) 各部の材質は1-299ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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								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,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  
 非搭載機種  
 クリーン  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
 RCP6W/  
 RCP6SW  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA

# RCP6W-RRA8R

# RCP6SW-RRA8R

防塵・防滴

バッテリーレスアップ

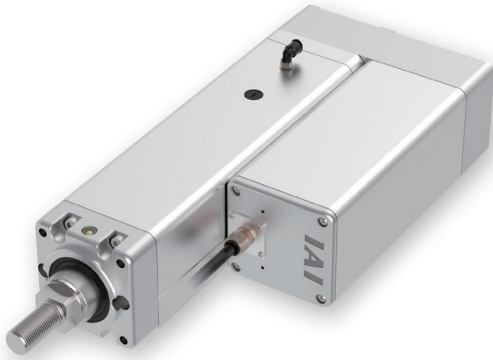
モーター折返し

本体幅  
**90mm**

**24V**  
パルスモーター

### 型式項目

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/ I/Oタイプ		ケーブル長		オプション				
RCP6W	コントローラ別置			WA	バッテリーレスアップ	60P	パルスモーター	20   20mm	10   10mm	5   5mm	50   50mm	700   700mm	(50mmごと)	RCP6W	P4	PCON-CFB/CGFB	N	無し	下記オプション 価格表参照	
RCP6SW	コントローラ内蔵													RCP6SW	P6	MSEL-PCF/PGF	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。



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- (4) RCP6SW (コントローラ内蔵) は、デューティ比70%以下で運転してください。
- (5) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- (6) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (7) コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- (8) 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。
- (9) 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。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

### 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	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	7-717	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	7-717	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-725ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA8R		RCP6SW-RRA8R
		P4	P6	SE
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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
水平	可搬質量(注2)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
		最高速度 (mm/s)	350	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	35	70
		最高速度 (mm/s)	330	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	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	35	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	700	700	700	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度(注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアップソリューション	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ【納期照会】に記載	

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合

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

リード20

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3
300	30	3
330	14	1
350	14	

リード10

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	15
140	60	12
150	60	10
160	60	8
170	40	6
180	25	4
190	15	3
200	12	2

リード5

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	45
70	100	35
80	100	25
90	100	14
100	75	9

■環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3

リード10

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	2

リード5

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	9

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700
20	280	350<330>	320	280	240	220	
10		200	180	160	140	120	110
5		100	90	80	70	60	55

(単位はmm/s)

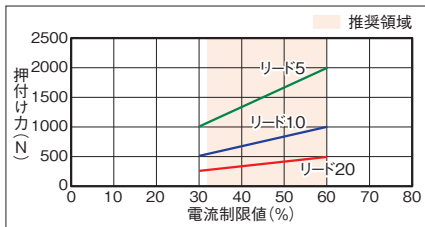
■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700
20			210				
10			130			120	110
5			60				55

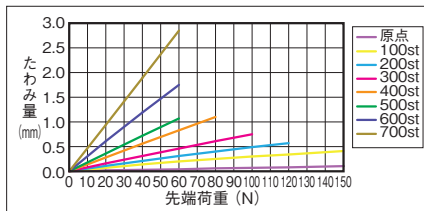
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

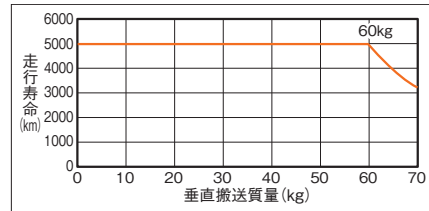
押付け力と電流制限値の相関図



ロッドたわみ量(参考値)

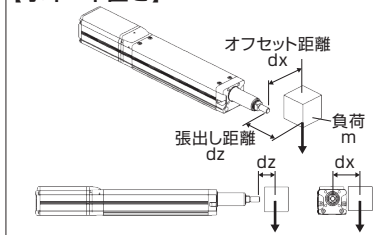


垂直搬送質量と走行寿命

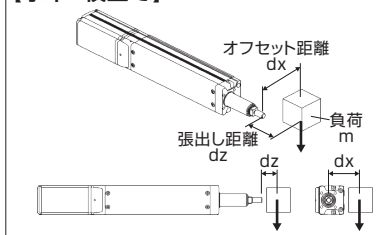


ロッド先端許容負荷荷重

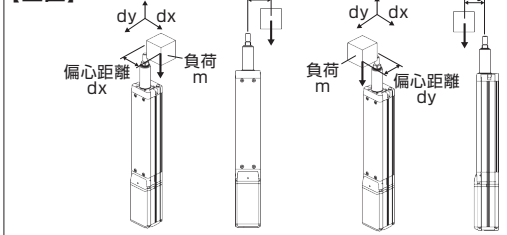
【水平 平置き】



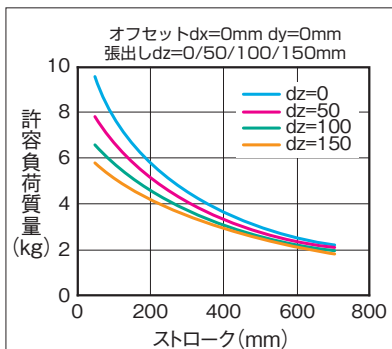
【水平 横立て】



【垂直】

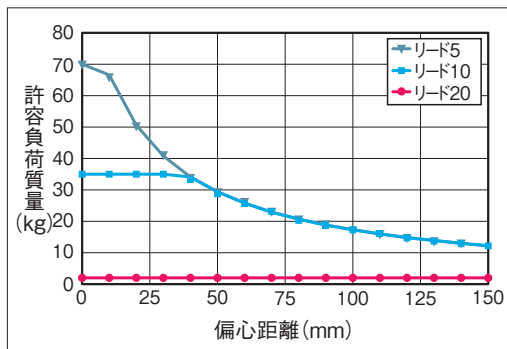


水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度400mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度400mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

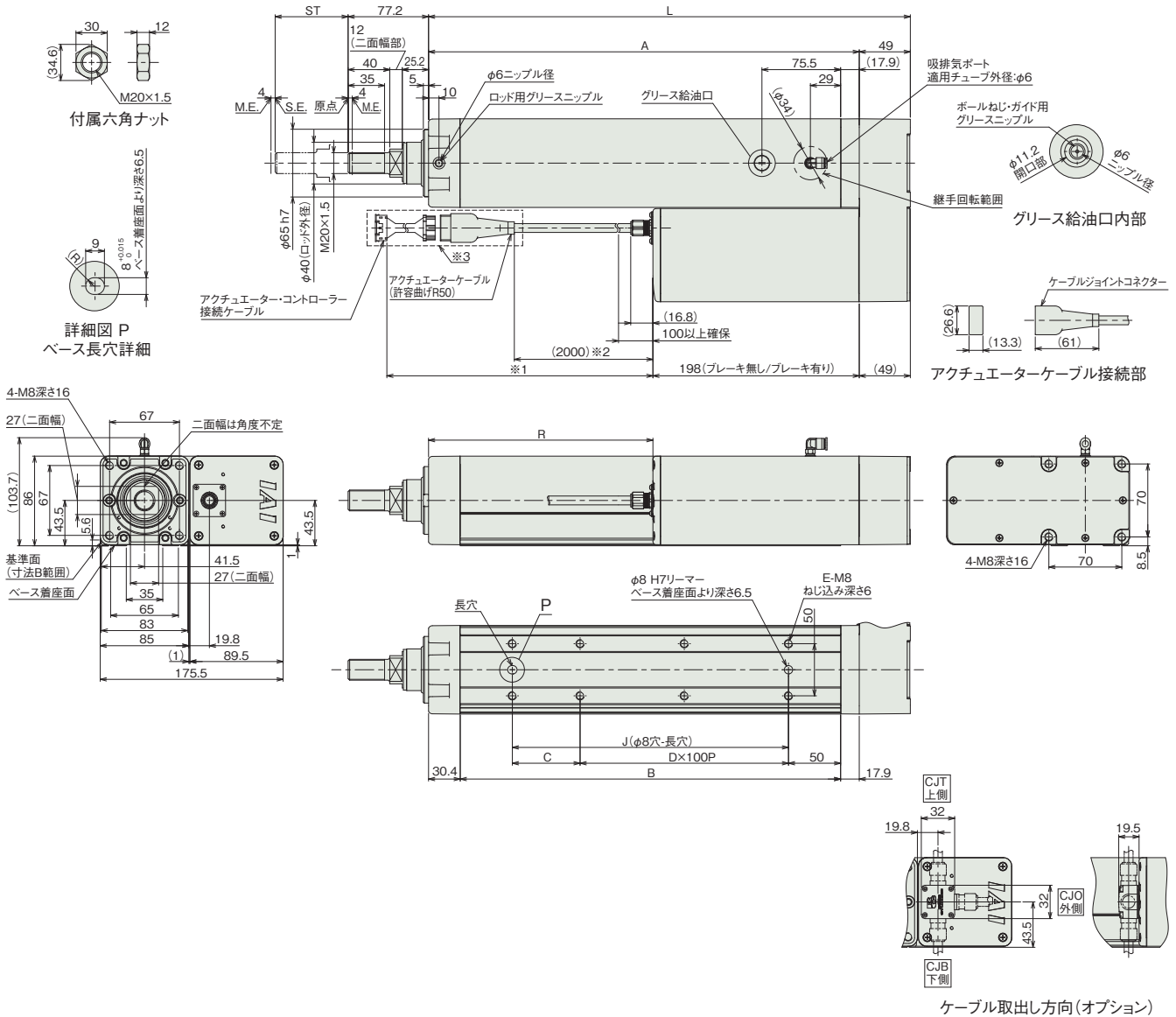
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

## ■RCP6W-RRR8R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
  - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
  - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
(注) 各部の材質は1-300ページをご参照ください。

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



## ■ストローク別寸法

		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
RCA2W	ストローク															
	L	312.3	362.3	412.3	462.3	512.3	562.3	612.3	662.3	712.3	762.3	812.3	862.3	912.3	962.3	
RCS2W	A	263.3	313.3	363.3	413.3	463.3	513.3	563.3	613.3	663.3	713.3	763.3	813.3	863.3	913.3	
	B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	
RCP2W	C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	
	D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
DDW	E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
	J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	
IXP	R	RCP6W	65.3	115.3	165.3	215.3	265.3	315.3	365.3	415.3	465.3	515.3	565.3	615.3	665.3	715.3
	RCP6SW	27.3	77.3	127.3	177.3	227.3	277.3	327.3	377.3	427.3	477.3	527.3	577.3	627.3	677.3	
IXA	ロッド先端静的許容荷重 (N)	222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8	
	ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7	
	ロッド先端静的許容トルク (N·m)	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3	
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0	

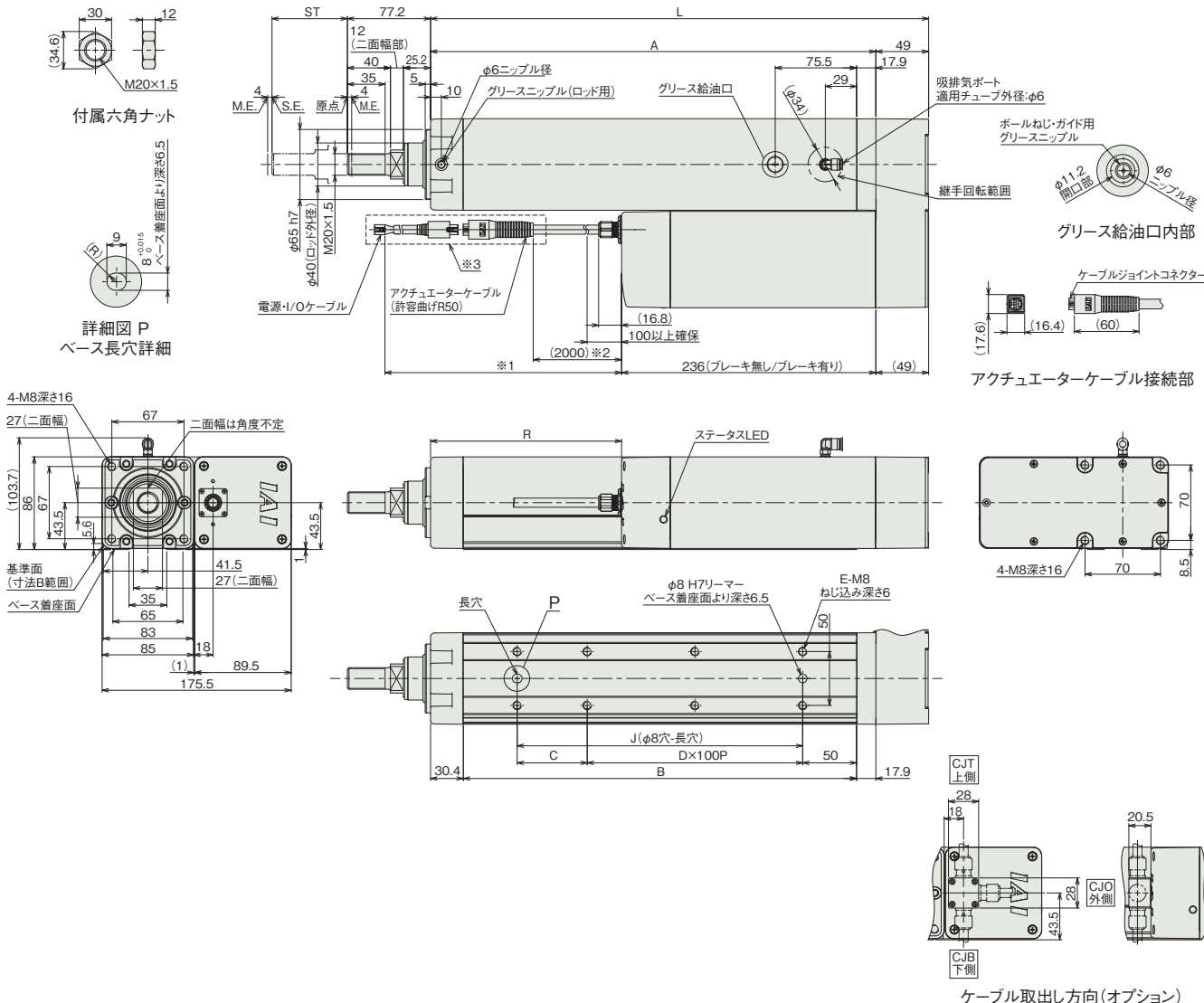
## ■ストローク別質量

		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
質量 (kg)	ストローク															
	RCP6W	ブレーキ無し	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.3	13.8	14.3
		ブレーキ有り	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.6	14.1	14.6
	RCP6SW	ブレーキ無し	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.7	14.2	14.7
ブレーキ有り		8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.0	11.5	12.0	12.5	13.0	13.5	13.9	14.4	14.9	

■RCP6SW-RRR8R

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 各部の材質は1-300ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN				ECM
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

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

選定

注意事項

非掲載機種

フリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W

DDW

IXP

IXA



# RCP6W-WRA10R

# RCP6SW-WRA10R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅  
**100mm**

**24V**  
パルスモーター

## 型式項目

	<b>WRA10R</b>	<b>WA</b>	<b>35P</b>					
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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W   コントローラー別置 RCP6SW   コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアプソ	35P   パルスモーター 35P   サイズ	10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50   50mm 500   500mm (50mmごと)	RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6SW 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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



(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) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (5) コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデータなどの設定を行ってください。
- (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。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-717	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-719	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-719	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-725ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6W-WRA10R P3	RCP6W-WRA10R P5	RCP6SW-WRA10R 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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
(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、ケーブルを別途手記してください。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」はロボットケーブル  
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(RB)  
P5/SE : 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)	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	11.5	28	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	525	350	175
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	4	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	215	150
		最低速度 (mm/s)	-	7	4
		定格加減速度 (G)	-	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	無励磁動作電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	4	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ25mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリユート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2
435	11.5	8.5	6	3.5	1.5
525	10.5	4			

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2
260	28	25	20.5	15.5	11			
305	28	17.5	12.5	10	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5				

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
105	40	35	35	35	30	10	10	10	10	10
130	40	35	35	30	30	3.5	3.5	3.5		
150	40	35	35	28	24	1.5	1.5	1.5		
175	40	28	26	18	11					

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合

環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mmごと)	450	500
10	525	490	490
5	350<215>	290<215>	240<215>
2.5	175<150>	145	120

(単位はmm/s)

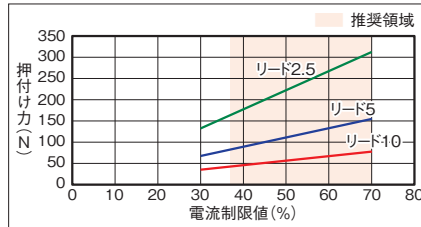
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

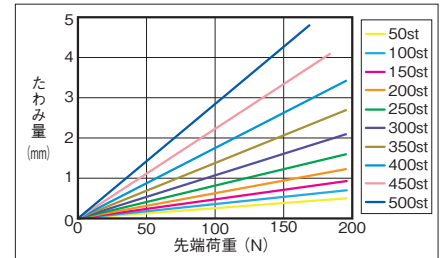
リード (mm)	50~500 (50mmごと)
10	350
5	215
2.5	65

(単位はmm/s)

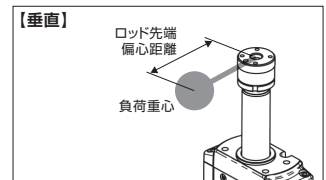
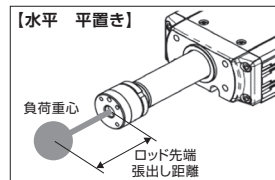
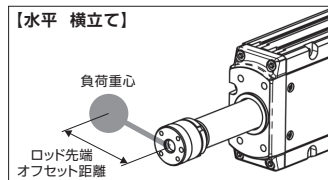
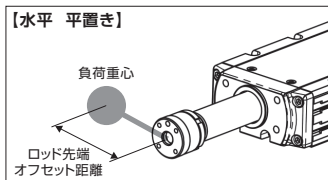
押付け力と電流制限値の相関図



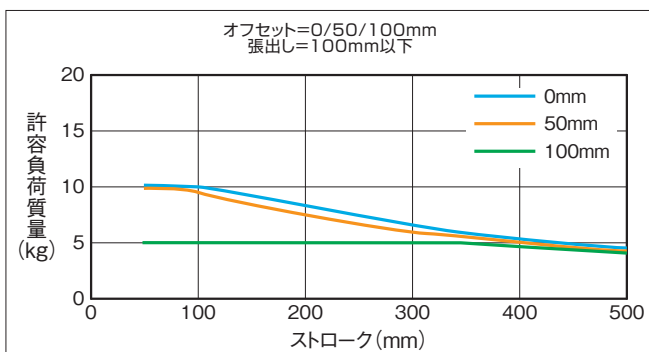
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

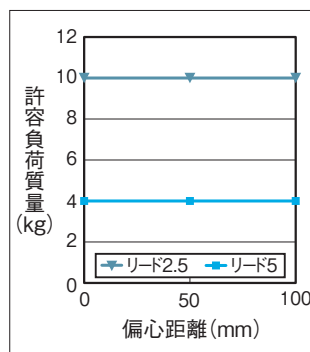


水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度260mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## 寸法図

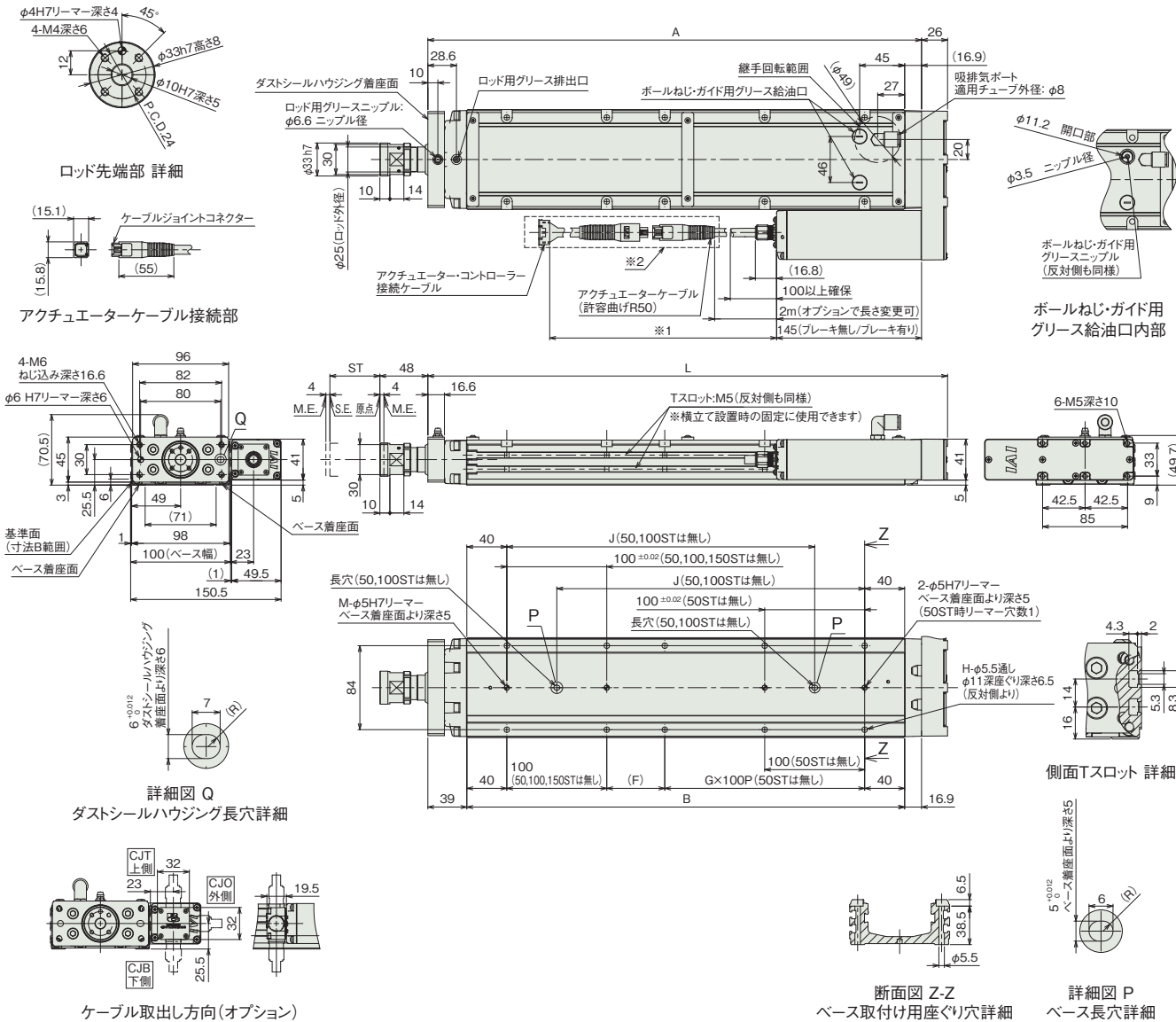
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6W-WRA10R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
- (注) 各部の材質は1-301ページをご参照ください。
- (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



### ■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP5W	L	269.9	319.9	369.9	419.9	469.9	519.9	569.9	619.9	669.9	719.9	
	A	243.9	293.9	343.9	393.9	443.9	493.9	543.9	593.9	643.9	693.9	
	B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
RCS2W	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
DDW	ロッド先端静的許容荷重 (N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169	
	ロッド先端静的許容トルク (N・m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
IXP	3000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット0mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
IXA	5000km	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5	5	5	5	5	5	5	5	5	4.9
		オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	48	44	40	
		ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	

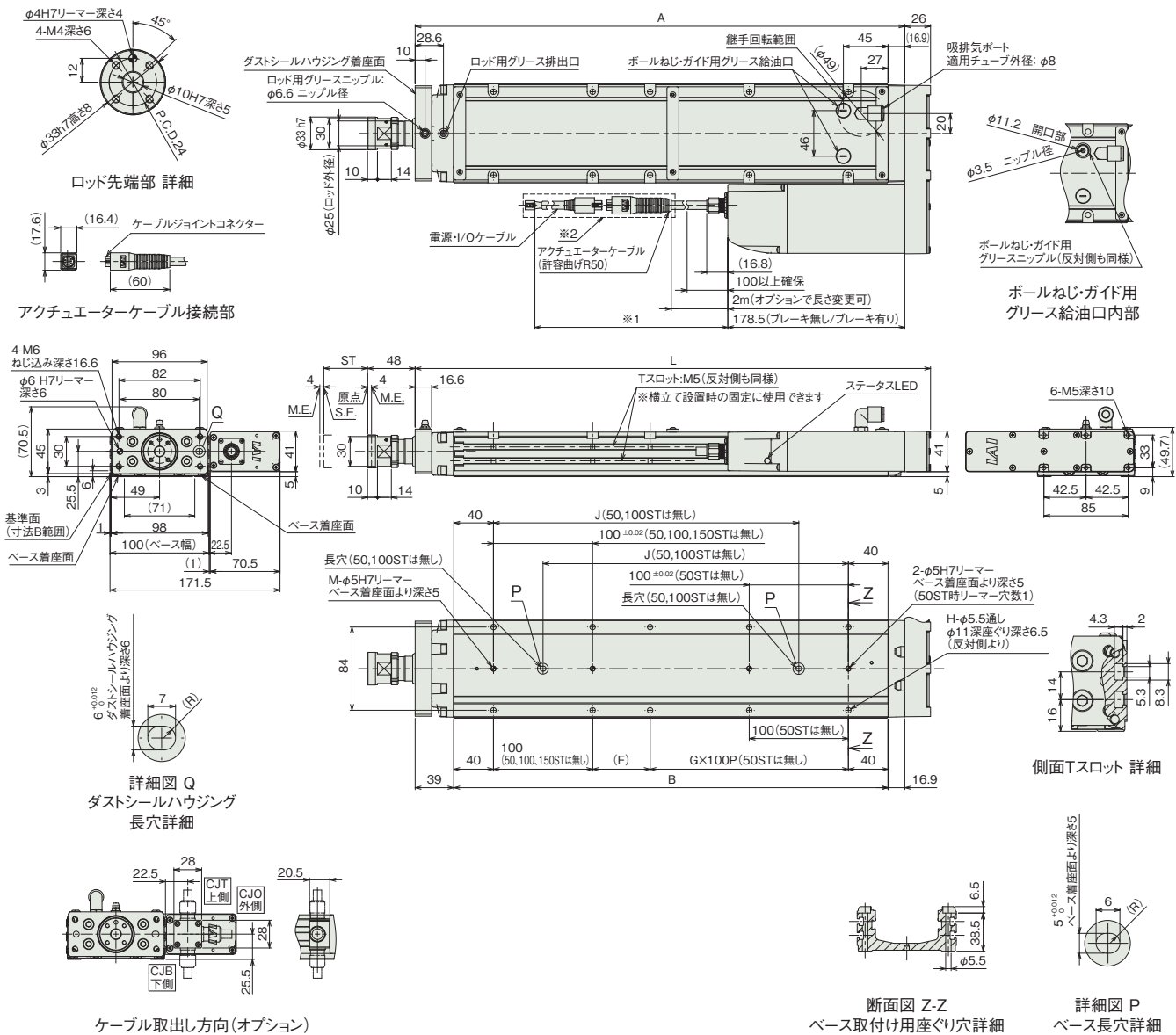
### ■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4	7.8
		ブレーキ有り	3.9	4.3	4.8	5.2	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5	7.9
	RCP6SW	ブレーキ無し	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0
		ブレーキ有り	4.1	4.5	5.0	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7	8.1

■RCP6SW-WRA10R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-301ページをご参照ください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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								SSN				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	※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  
 クリーン  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式  
 (一覧表)

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
**RCP6W/  
 RCP6SW**  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA



# RCP6W-WRA12R

# RCP6SW-WRA12R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

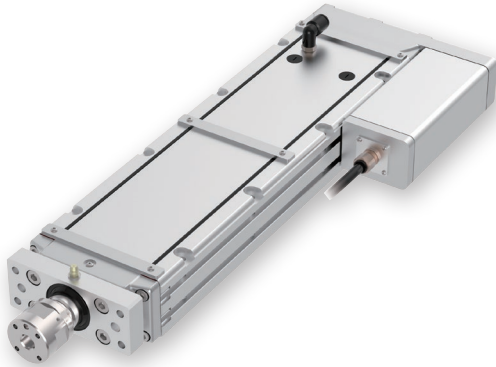
モーター折返し

本体幅  
**120mm**

24V  
パルスモーター

### 型式項目

	<b>WRA12R</b>	<b>WA</b>	<b>42P</b>					
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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラ別置 RCP6SW コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42mmサイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 500 500mm (50mmごと)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- 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。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-717	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-719	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-719	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-725 ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6W-WRA12R P3	RCP6W-WRA12R P5	RCP6SW-WRA12R 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) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
(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/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	30	55	70
		最高速度 (mm/s)	560	400	225
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.1	0.1	0.1
	最高加減速度 (G)	1	1	1	
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	4
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	220	140
		最低速度 (mm/s)	-	8	4
	定格加減速度 (G)	-	0.5	0.5	
		最高加減速度 (G)	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	93	185	370	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	無励磁動作電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	4	14	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ30mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度 (注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6
440	25	20	12	8	4.5
560		7.5	3.5	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3
280	55	35	25	18	11			
340	55	23	14	12	8			
400	38	7	2	1	1			

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	70	60	50	45	40	14	14	14		
20	70	60	50	45	40	14	14	14		
50	70	60	50	45	40	14	14	14		
80	70	60	50	45	40	14	14	14		
110	70	60	50	45	40	14	14	14		
140	70	50	40	30	25	10	10	5		
170	70	40	35	25	20					
200	70	26	26	20	14					
225	50	7	4	3	3					

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	70	60	50	45	40	14	14	14		
20	70	60	50	45	40	14	14	14		
50	70	60	50	45	40	14	14	14		
80	70	60	50	45	40	14	14	14		

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mmごと)	450	500
12	560		
6	400<220>	375<220>	
3	225<140>	220<140>	185<140>

(単位はmm/s)

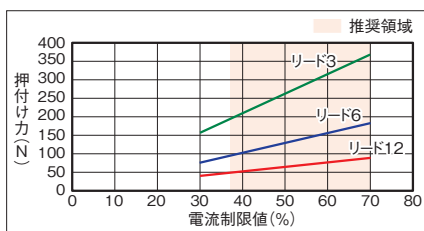
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

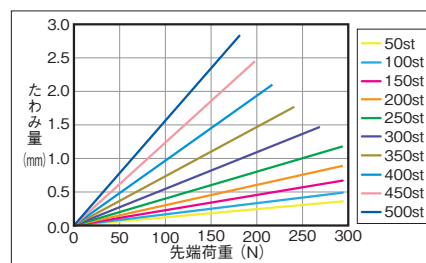
リード (mm)	50~500 (50mmごと)
12	320
6	220
3	80

(単位はmm/s)

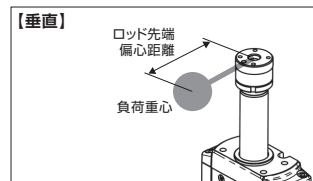
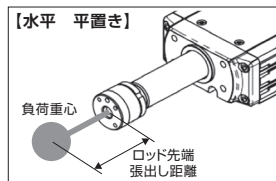
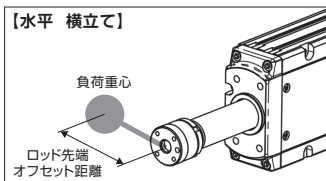
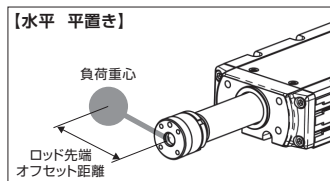
押付け力と電流制限値の相関図



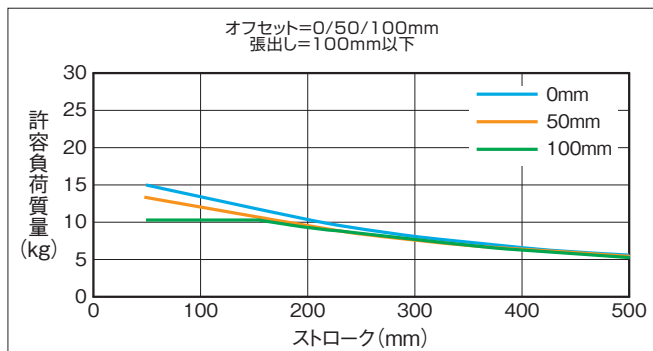
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

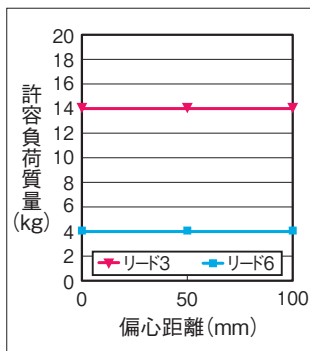


水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度280mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

フリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## 寸法図

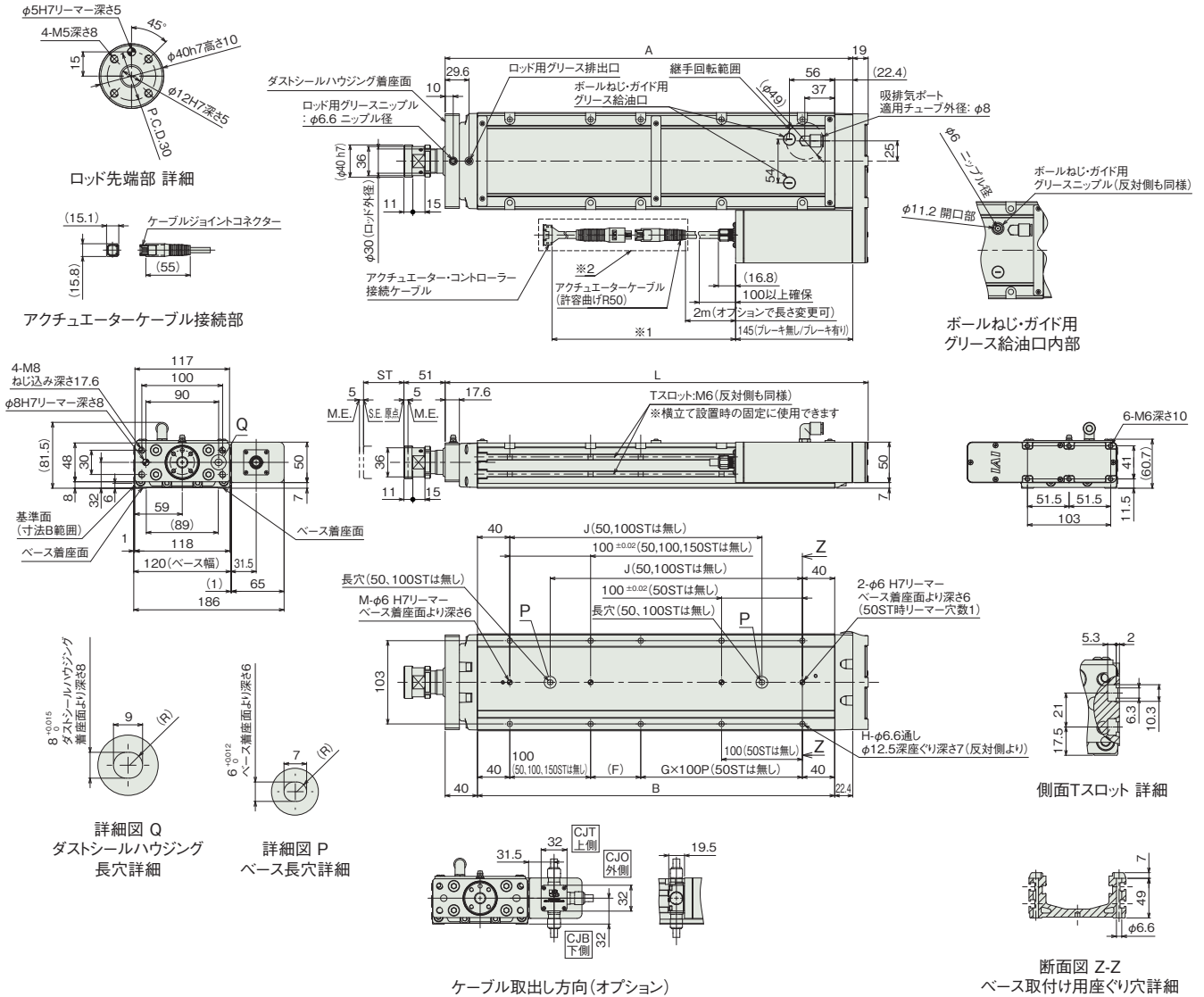
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6W-WRA12R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP5W	L	273.4	323.4	373.4	423.4	473.4	523.4	573.4	623.4	673.4	723.4	
	A	254.4	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4	
	B	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642	
RCA2W	F	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62	
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
RCS2W	J	-	-	162	212	262	312	362	412	462	512	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
	ロッド先端静的許容荷重(N)		294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
RCP2W	ロッド先端静的許容トルク(N·m)		20	20	20	20	20	20	20	20	20	
	3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		ロッド先端動的許容トルク(N·m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
DDW	5000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
		ロッド先端動的許容トルク(N·m)	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1

### ■ストローク別質量

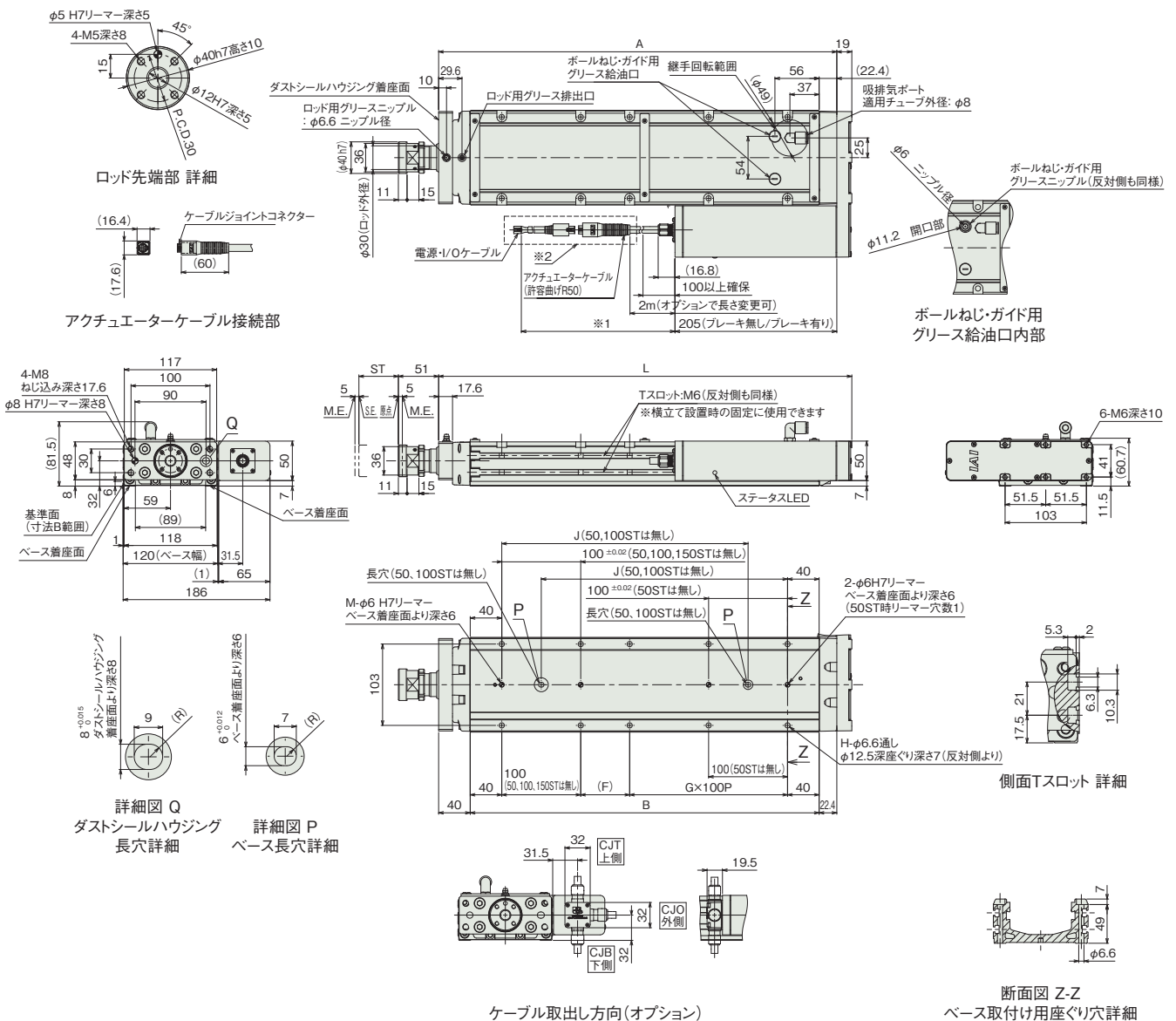
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.4	6	6.7	7.3	8	8.6	9.3	9.9	10.6	11.2
		ブレーキ有り	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10	10.7	11.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10	10.7	11.3
		ブレーキ有り	5.6	6.2	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4



■RCP6SW-WRA12R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

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

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 クリーン  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
 RCP6W/  
 RCP6SW  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA

# RCP6W-WRA14R

# RCP6SW-WRA14R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

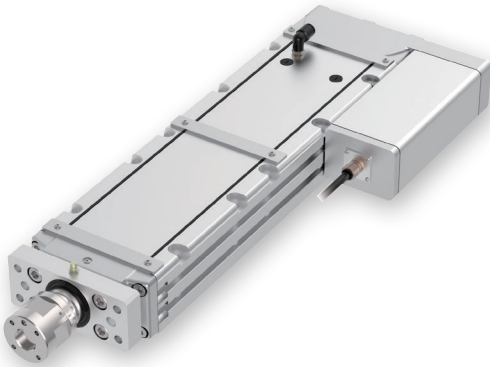
モーター折返し

本体幅  
**140mm**

**24V**  
パルスモーター

### 型式項目

	<b>WRA14R</b>	<b>WA</b>	<b>56P</b>					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W   コントローラ別置 RCP6SW   コントローラ内蔵		WA   バッテリーレスアプソ	56P   パルスモーター 56□サイズ	16   16mm 8   8mm 4   4mm	50   50mm 600   600mm (50mmごと)	RCP6W P3   PCON MSEL P5   RCAN RSEL RCP6SW SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。



選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- (4) RCP6SW (コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-286ページをご参照ください。
- (5) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (6) コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- (7) 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。

水平

垂直

横立

天吊り

ラジアル荷重対応  
**ラジアルシリンダー®**

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	350	-	-
100	-	-	400	-	-
150	-	-	450	-	-
200	-	-	500	-	-
250	-	-	550	-	-
300	-	-	600	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	7-717	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	7-719	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	7-719	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-725ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6W-WRA14R P3	RCP6W-WRA14R P5	RCP6SW-WRA14R 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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
(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)

### メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4
	可搬質量(注2)	50	65	85
水平	最高速度 (mm/s)	420	280	130
	最低速度 (mm/s)	20	10	5
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.1
	最高加減速度 (G)	1	1	1
	可搬質量	-	11.5	21.5
垂直	最高速度 (mm/s)	-	210	130
	最低速度 (mm/s)	-	10	5
	定格加減速度 (G)	-	0.5	0.1
	最高加減速度 (G)	-	0.5	0.5
	可搬質量	-	273	547
押付け	押付け時最大推力 (N)	20	20	20
	押付け最高速度 (mm/s)	-	-	-
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	11.5	21.5
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	600	600	600
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ40mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度(注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリユート	
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3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12
420	23	7	2		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5
210	65	56	28	20	15	1.5	1.5	
280	51	14	1					

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
105	85	80	51	46	40	15.5	13.5	12
130	85	41	10	6	2	3.5		

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~600 (50mmごと)
16	420
8	280<210>
4	130

(単位はmm/s)

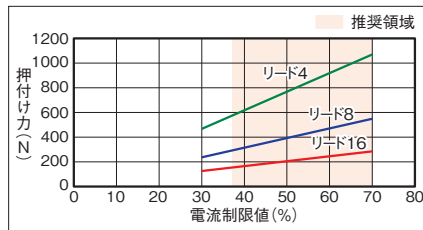
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

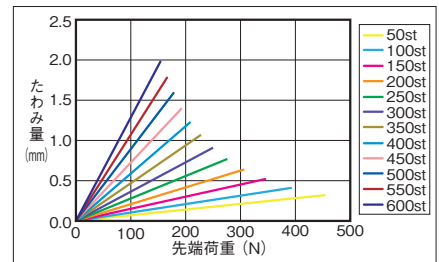
リード (mm)	50~600 (50mmごと)
16	280
8	140
4	70

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

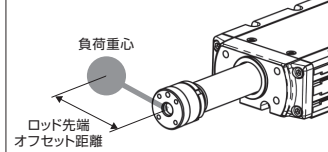


ロッドたわみ量(参考値)

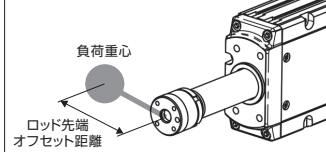


ロッド先端許容負荷荷重

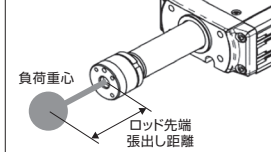
【水平 平置き】



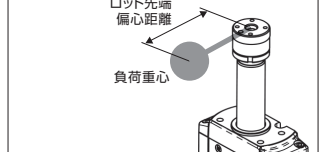
【水平 横立て】



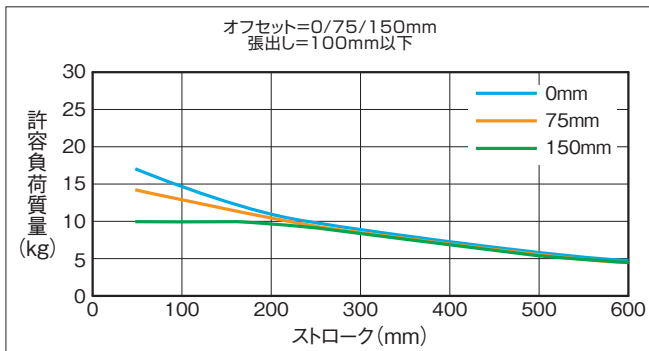
【水平 平置き】



【垂直】

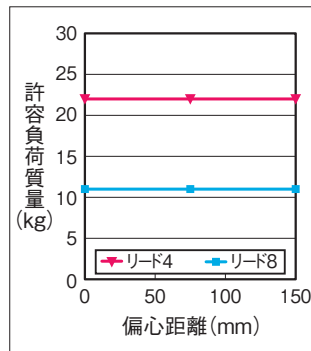


水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度210mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

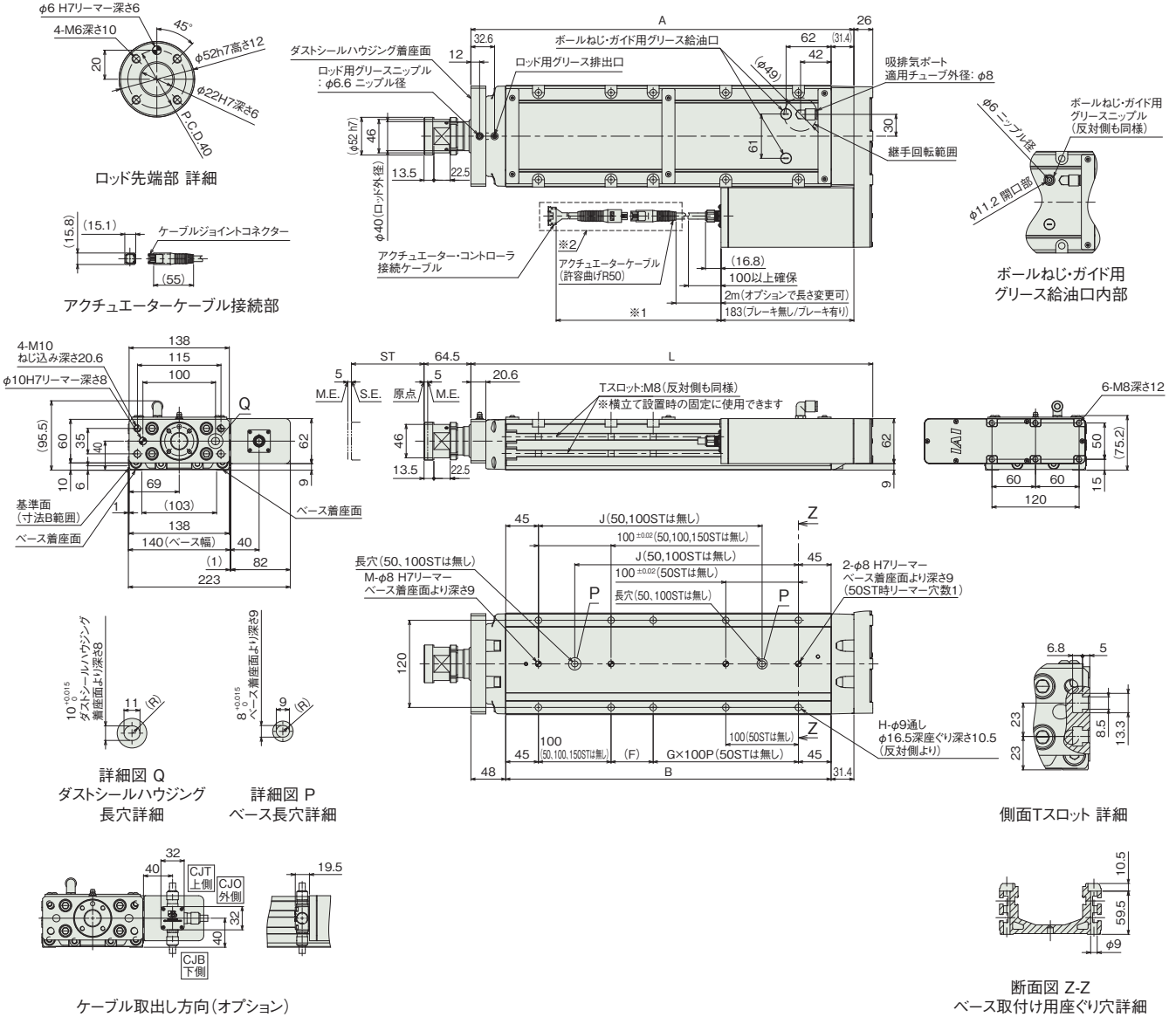
IXP

IXA

## ■RCP6W-WRA14R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



## ■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
RCA2W	L	303.4	353.4	403.4	453.4	503.4	553.4	603.4	653.4	703.4	753.4	803.4	853.4
	A	277.4	327.4	377.4	427.4	477.4	527.4	577.4	627.4	677.4	727.4	777.4	827.4
	B	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
RCS2W	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
RCP2W	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
DDW	ロッド先端静的許容荷重(N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
	ロッド先端静的許容トルク(N·m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
	ロッド先端動的許容荷重(N)	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
IXP	3000km	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
	5000km	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	3000km	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	5000km	15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

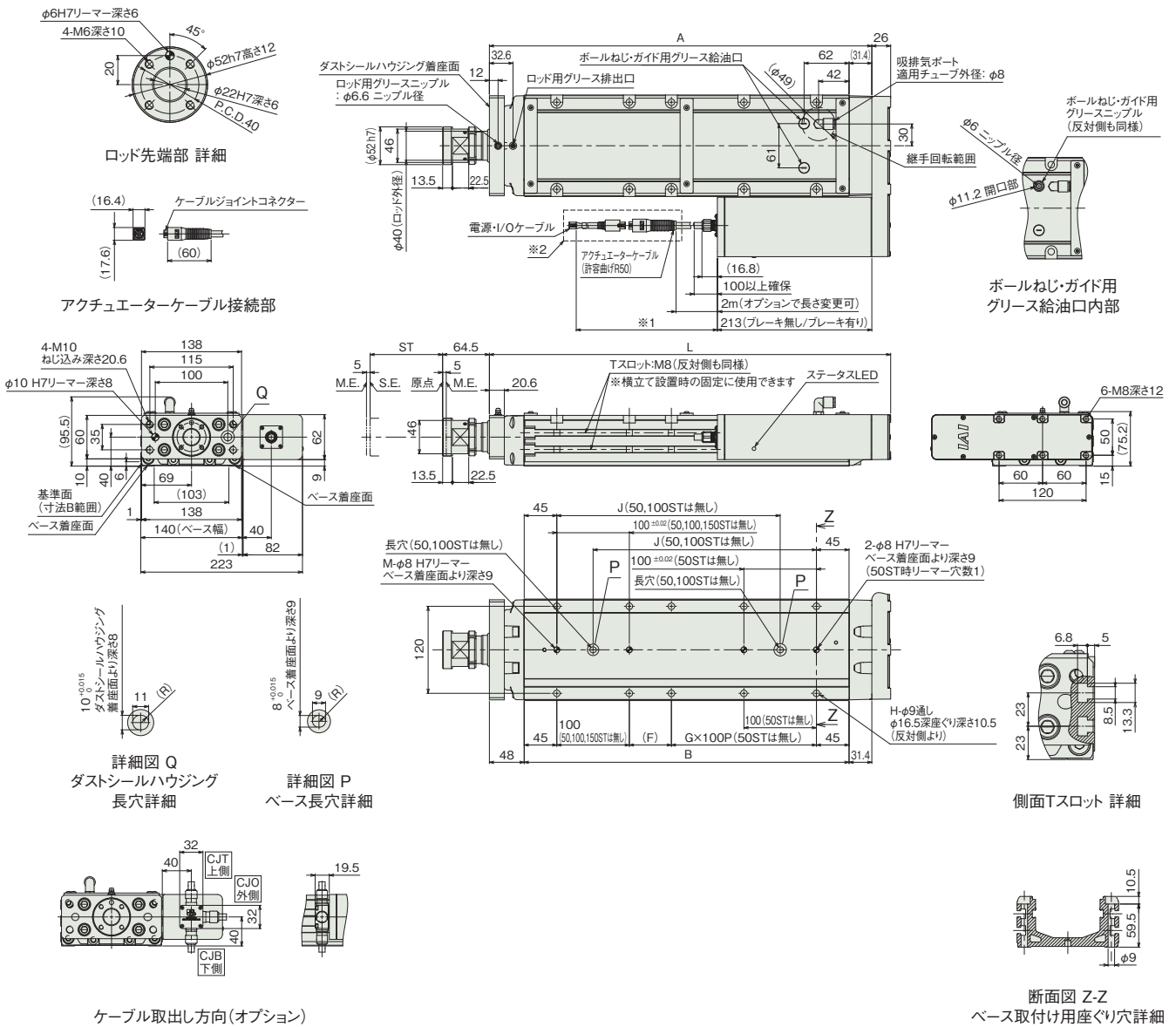
## ■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.5	17.4	18.3	19.2
		ブレーキ有り	9.5	10.3	11.2	12.1	13.0	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4	19.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	9.6	10.4	11.3	12.2	13.1	14.0	14.9	15.8	16.7	17.6	18.5	19.4
		ブレーキ有り	9.7	10.5	11.4	12.3	13.2	14.1	15.0	15.9	16.8	17.7	18.6	19.5

■RCP6SW-WRA14R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ				
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク				※選択									
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
 (一覧表)

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



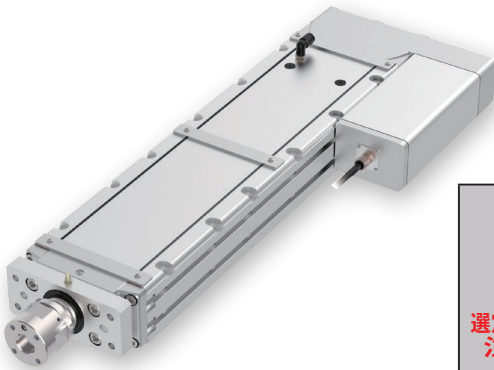
# RCP6W-WRA16R

# RCP6SW-WRA16R

防塵・防滴 | バッテリーレスアプソ | モーター折返し | 本体幅 160mm | 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W   コントローラ別置	RCP6SW   コントローラ内蔵	WRA16R	WA   バッテリーレスアプソ	60P   パルスモーター 60mmサイズ	20   20mm 10   10mm 5   5mm	50   50mm 800   800mm (50mmごと)	RCP6W P4   PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6   RCON RSEL RCP6SW SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- RCP6SW (コントローラ内蔵) は、デューティ比70%以下で運転してください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデーターなどの設定を行ってください。
- 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。
- RCON/RSEL 接続時は、交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。

CE | RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立 | 天吊り

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-710	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	-
ブレーキ	B	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-710	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-717	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-717	-
原点逆仕様	NM	7-718	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-719	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-719	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-725ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA16R		RCP6SW-WRA16R
		P4	P6	SE
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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
		最高速度 (mm/s)	360	220	110
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
	可搬質量	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最大可搬質量 (kg)	-	30.5	59
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	160	90
		最低速度 (mm/s)	-	13	7
		定格加減速度 (G)	-	0.2	0.1
	最高加減速度 (G)	-	0.2	0.1	
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	30.5	59	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ45mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度 (注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	バッテリーレスアプソリュート	
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3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合

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

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30
300	30
360	12

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5
130	60	10.5
140	60	7.5
150	60	3.5
160	23	1.5
200	23	
220	2	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14
90	100	5
100	100	
110	45	

■環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700	750	800
20	280	360		340	295	260	225	200	180
10	220<160>	195<160>	165<160>	145	125	110	100	90	
5	110<90>	95<90>		80	70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

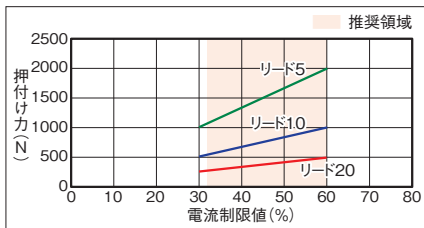
■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700	750	800
20			240				225	200	180
10			120				110	100	90
5		80		70	60	55	50	45	

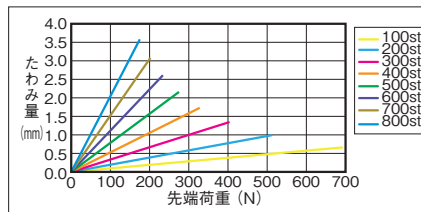
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

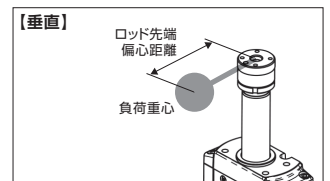
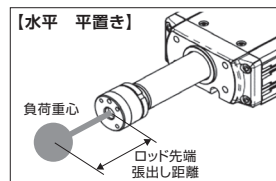
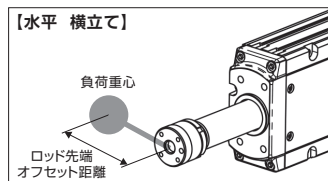
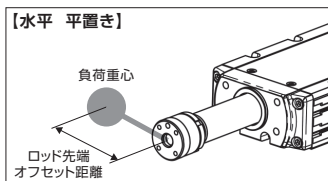
押付け力と電流制限値の相関図



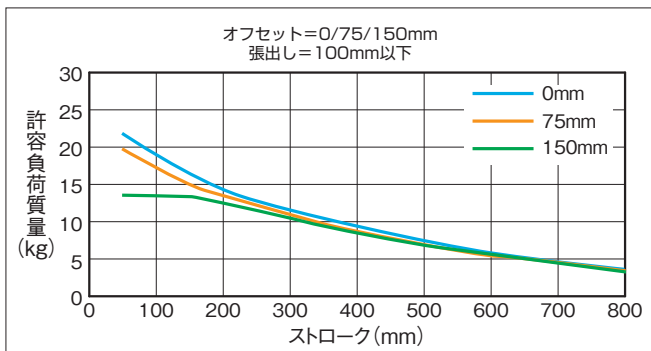
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷重

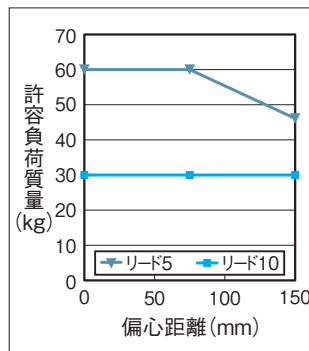


水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度420mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命  
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度180mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

フリー

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

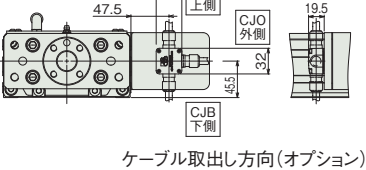
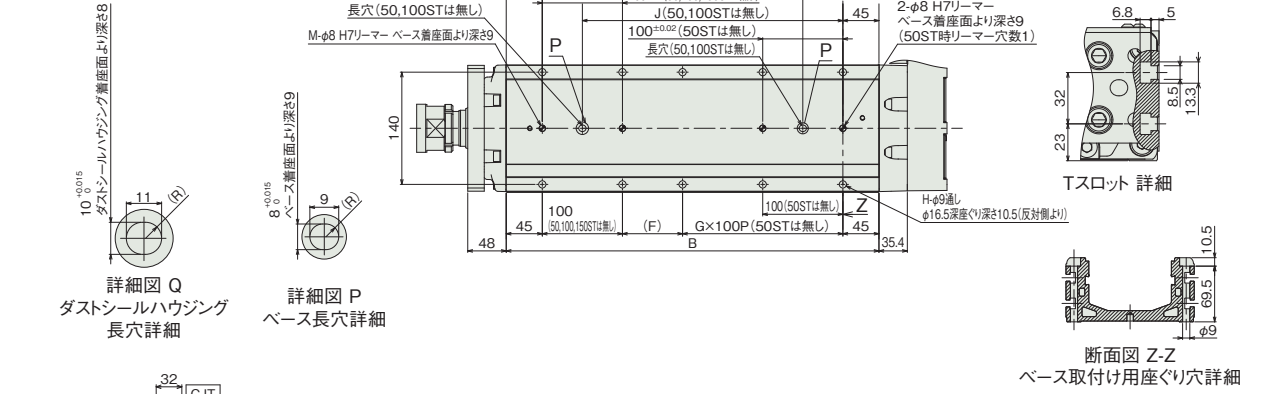
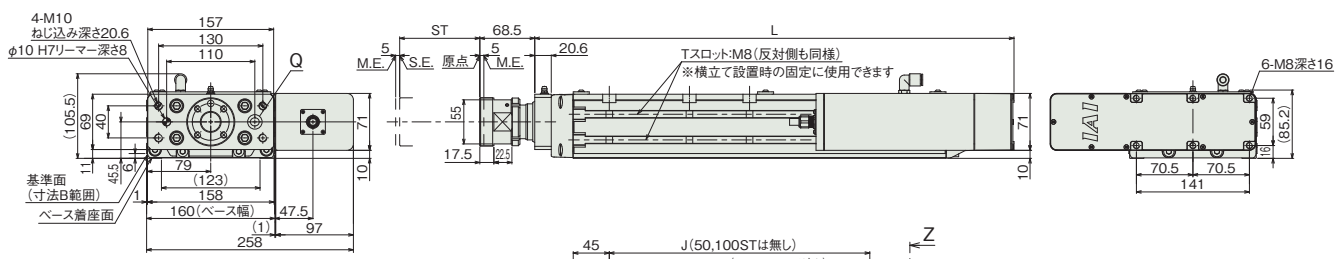
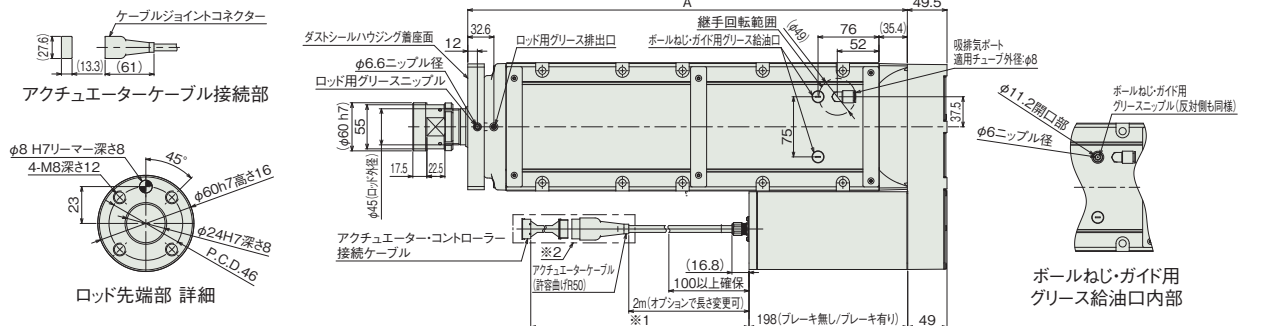
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

## ■RCP6W-WRA16R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



## ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	347.9	397.9	447.9	497.9	547.9	597.9	647.9	697.9	747.9	797.9	847.9	897.9	947.9	997.9	1047.9	1097.9
A	298.4	348.4	398.4	448.4	498.4	548.4	598.4	648.4	698.4	748.4	798.4	848.4	898.4	948.4	998.4	1048.4
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
F	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55
	オフセット0mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53
5000km	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9
	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42
	オフセット150mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0

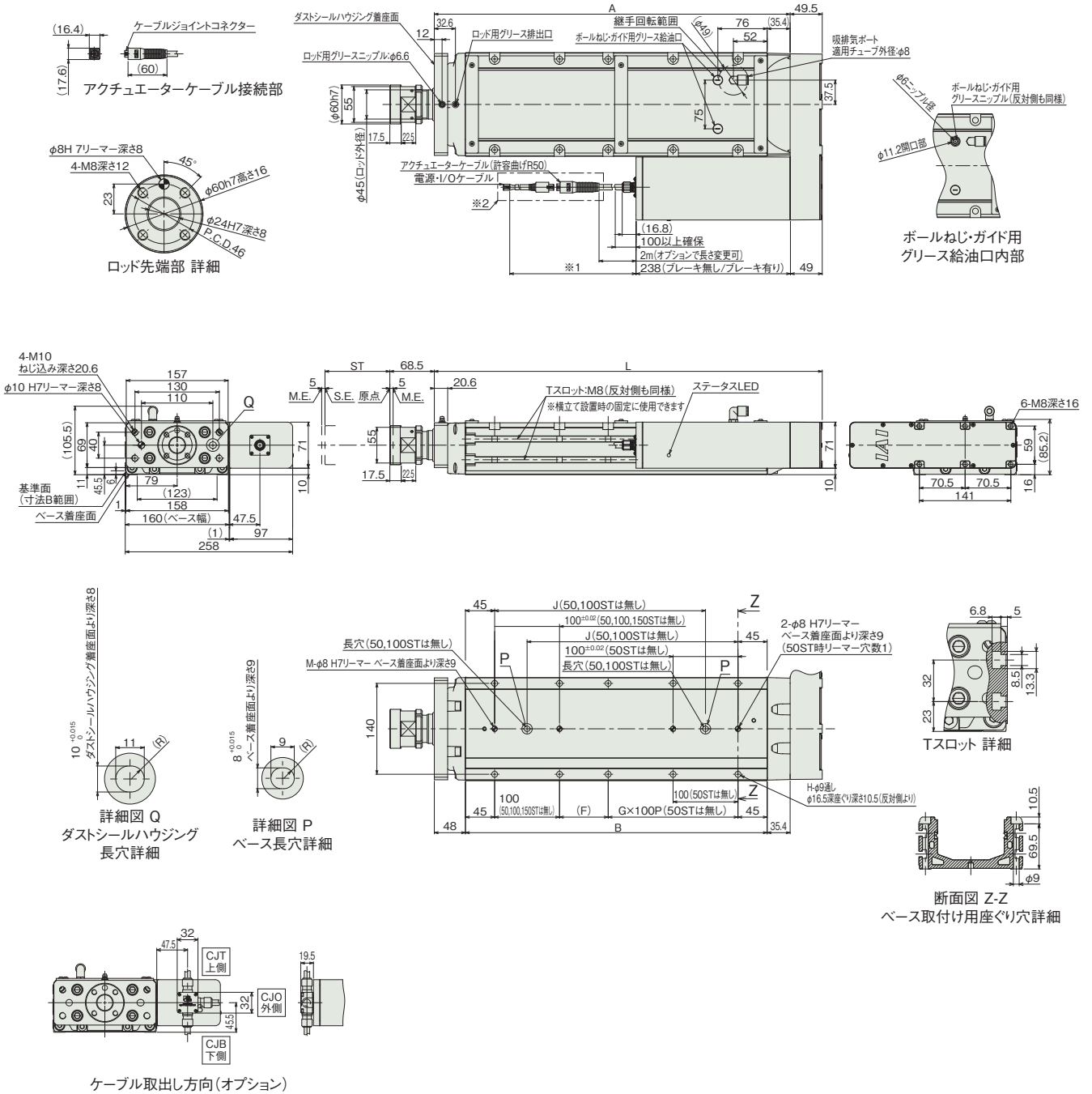
## ■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RCP6W	ブレーキ無し	13.5	14.7	15.9	17.0	18.1	19.3	20.4	21.6	22.7	23.9	25.0	26.2	27.3	28.5	29.6	30.8
	ブレーキ有り	13.8	15.0	16.2	17.3	18.4	19.6	20.7	21.9	23.0	24.2	25.3	26.5	27.6	28.8	29.9	31.1
RCP6SW	ブレーキ無し	13.7	14.9	16.1	17.2	18.3	19.5	20.6	21.8	22.9	24.1	25.2	26.4	27.5	28.7	29.8	31.0
	ブレーキ有り	14.0	15.2	16.4	17.5	18.6	19.8	20.9	22.1	23.2	24.4	25.5	26.7	27.8	29.0	30.1	31.3

■RCP6SW-WRA16R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。  
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。  
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 各部の材質は1-302ページをご参照ください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



(注) RCP6SWのストローク寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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							
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

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

選定  
 注意事項  
 非搭載機種  
 クリーン  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
 RCP6W/  
 RCP6SW  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA

# RCP5W-RA10C

防塵防滴	モーターストレート	本体幅 110mm	24Vパルスモーター
------	-----------	-----------	------------

## 型式項目

**RCP5W - RA10C - WA - 86P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアブソ仕様	モーター種類 86P   パルスモーター 86□サイズ	リード 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 50   50mm 800   800mm (50mmごと)	対応コントローラー P4   PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6   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
------	-----	------------------------------	-----------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

選定上の  
注意



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、「ロッド先端許容負荷質量」のグラフをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-275 ページをご参照ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-710	-
フランジ	FL	7-712	-
原点逆仕様	NM	7-718	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P4	P6
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) ~ X18(18m)	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-

### メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	64	120	240
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
		最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg)	64	80	120
		最高速度 (mm/s)	130	100	50
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
	最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01	
押付け	押付け時最大推力 (N)	1500	3000	6000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	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)	64	80	120	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ20mm(リード 2.5/10) 転造C10	
ボールねじ	φ16mm(リード 5) 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	
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントブラケット	アルミ、白色アルマイト処理
	シール	ウレタンゴム (U)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド	φ40 材質: アルミ 硬質アルマイト処理	
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	800 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	0.04
80	64
140	64
160	64
180	30
190	16
200	12

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	0.04
27	64
30	55
36	46
42	40
60	28
84	16
96	12
112	8
121	6
130	4.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	0.02
66	120
100	120

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	0.02
16	80
20	72
32	52
36	44
44	32
46	29.5
48	28
52	23
54	21.5
56	20
61	16
72	10
80	7
84	5.5
100	2

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	0.01
33.5	240
50	240

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	0.01
16	120
24	80
28	60
30	52
40	24
44	16
50	8

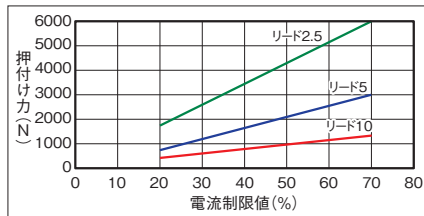
ストロークと最高速度

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150~400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
10	117	167	200	<130>				180	160	140	120
5	83	100	90	80	70	60	55	50	45	40	35
2.5	50			45	40	35	30				

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



■押付け動作注意点

ボールねじの座屈荷重の関係から、一部機種の押付け力に制限を設けています。下表をご参照ください。表内の単位はNです。

リード	ストローク					
	550mm 以下	600mm 以下	650mm 以下	700mm 以下	750mm 以下	800mm 以下
10	グラフのとおり					
5	グラフの とおり	2900	2500	2200	2000	1800
2.5	グラフのとおり			5900	5400	

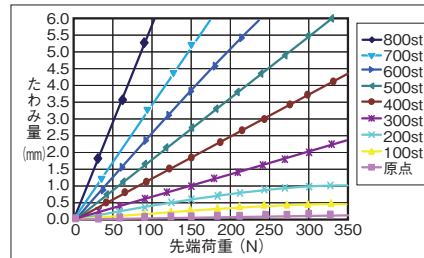
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

リード(タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回

(注) 押付け回数の上限は、衝撃、振動などの運転条件により変化します。上記回数は衝撃、振動が無い場合の数値です。

ロッドたわみ量(参考値)

(下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含まない))



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

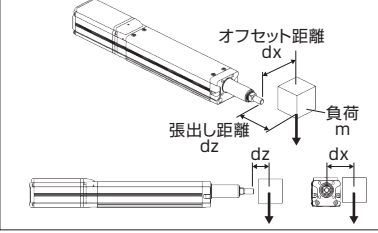
防塵防滴

オプション／資料

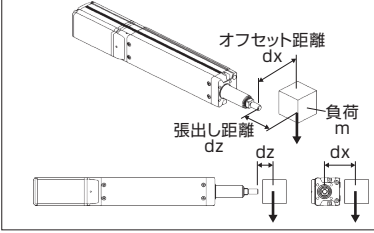
ケーブル型式一覧表

## ロッド先端許容負荷質量

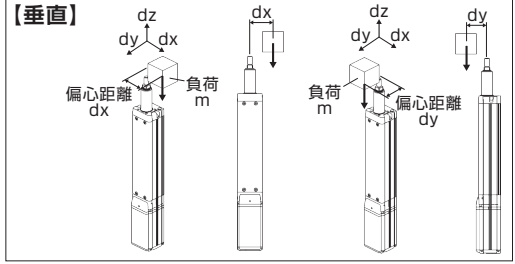
### 【水平 平置き】



### 【水平 横立て】

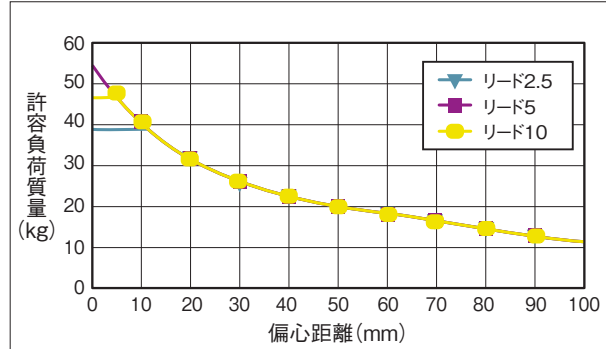
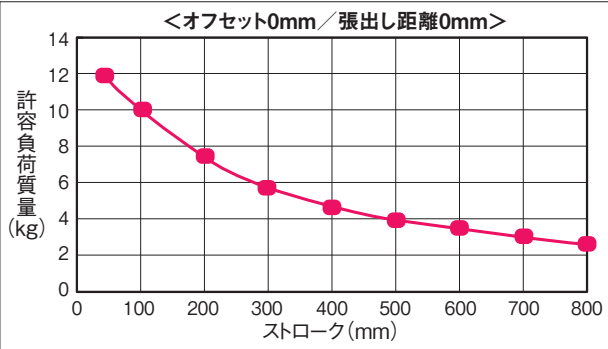


### 【垂直】



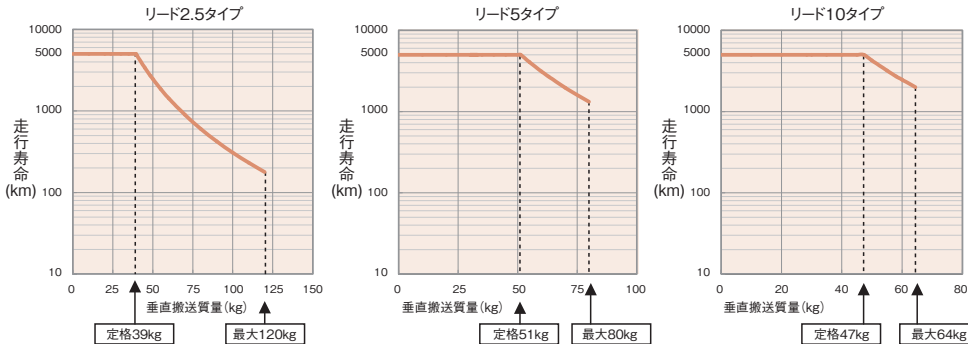
### ■水平

### ■垂直



## 垂直搬送質量と走行寿命の相関図

RCP5W-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいので、垂直設置の場合、可搬質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。「速度・加速度別可搬質量表」もしくは「押付け力と電流制限値の相関図」でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図および押付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認ください。



(注) 定格の数値は、走行寿命5,000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命がグラフのように減少しますのでご注意ください。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

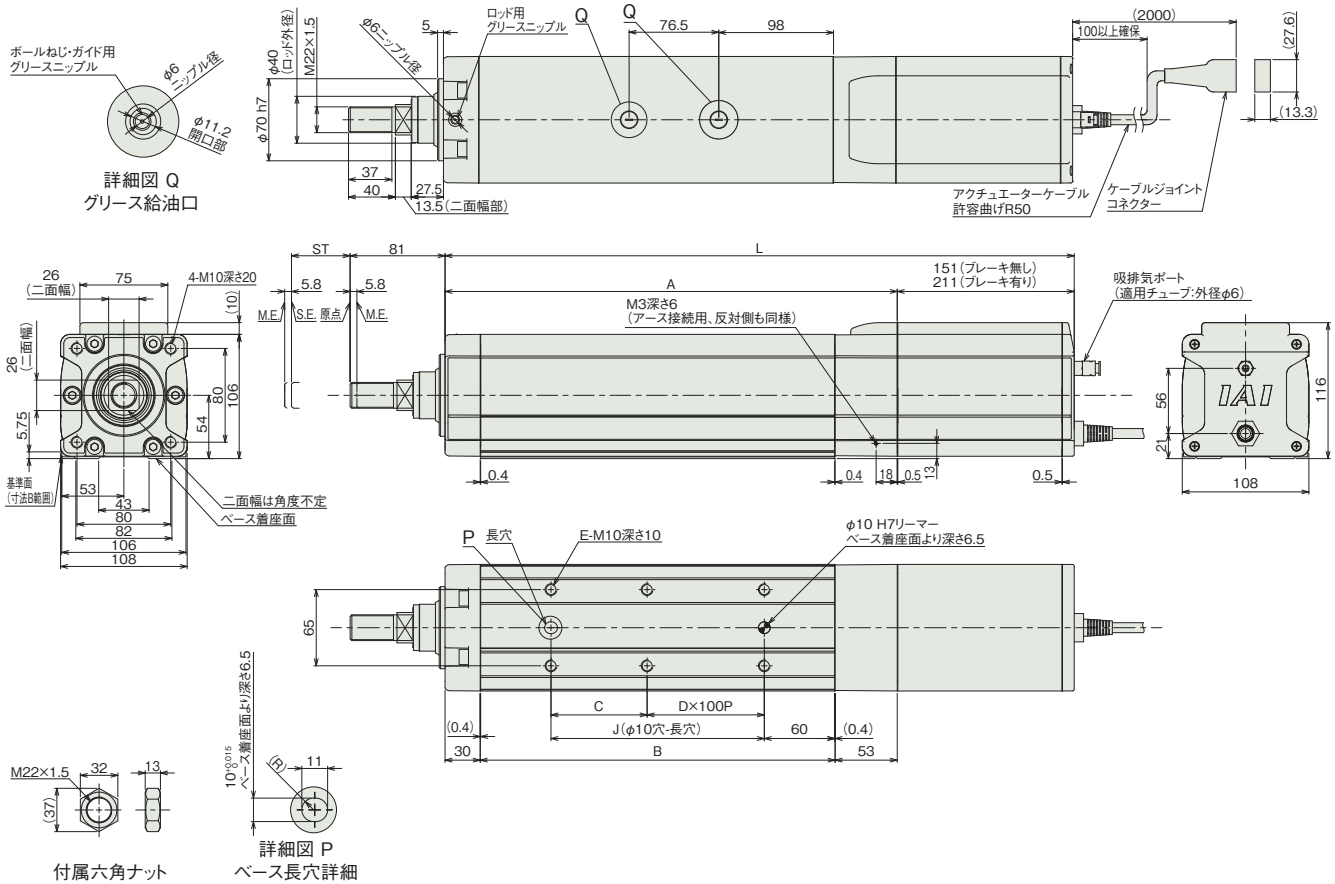
寸法図

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

2次元 CAD  
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰時はロッドが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) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。

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



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	486.8	536.8	586.8	636.8	686.8	736.8	786.8	836.8	886.8	936.8	986.8	1036.8	1086.8	1136.8	1186.8	1236.8
	ブレーキ有り	546.8	596.8	646.8	696.8	746.8	796.8	846.8	896.8	946.8	996.8	1046.8	1096.8	1146.8	1196.8	1246.8	1296.8
A		335.8	385.8	435.8	485.8	535.8	585.8	635.8	685.8	735.8	785.8	835.8	885.8	935.8	985.8	1035.8	1085.8
B		252.8	302.8	352.8	402.8	452.8	502.8	552.8	602.8	652.8	702.8	752.8	802.8	852.8	902.8	952.8	1002.8
C		132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882
ロッド先端静的許容荷重 (N)		316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)		119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2	28.3	26.5
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		100.7	85.9	74.9	66.3	59.3	53.6	48.8	44.7	41.2	38.1	35.4	32.9	30.8	28.8	27.0	25.4
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	12.5	13.2	13.9	14.6	15.3	16	16.7	17.4	18.1	18.8	19.5	20.2	20.9	21.6	22.3	23
	ブレーキ有り	14.1	14.8	15.5	16.2	16.9	17.6	18.3	19	19.7	20.4	21.1	21.8	22.5	23.2	23.9	24.6

■主要部材質

① フレーム	アルミ押し出し材 (A6N01SS-T5相当)	白色アルマイト処理
② ベース	アルミ押し出し材 (A6N01SS-T5相当)	白色アルマイト処理
③ フロントブラケット	アルミダイカスト	
④ リアブラケット	アルミダイカスト	
⑤ リアカバー	アルミダイカスト	
⑥ モーターカバー	アルミ押し出し材 (A6063SS-T5相当)	白色アルマイト処理
⑦ ロッド	アルミ引抜管 (A6063TD-T83相当)	バフ研磨仕上げ+硬質アルマイト処理
⑧ アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
⑨ 吸排気ポート	ポリフェニレンサルファイド (PPS)	

■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-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB (86Pモーター対応タイプ)		1	DC24V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
一覧表

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW

IXP  
IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表



# ロッド RCA2

サーボモーター 24V			
RCA2W	細小型ロッド	RCA2W-RN3NB	7-563
		RCA2W-RP3NB	7-565
		RCA2W-GS3NB	7-567
		RCA2W-GD3NB	7-571
		RCA2W-SD3NB	7-575
		RCA2W-RN4NB	7-579
		RCA2W-RP4NB	7-581
		RCA2W-GS4NB	7-583
		RCA2W-GD4NB	7-587
		RCA2W-SD4NB	7-591



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWARCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

# RCA2W-RN3NB

防塵防滴	細小型	モーター ストレート	本体幅 30mm	24V ACサーボ モーター
------	-----	---------------	-------------	----------------------

## ■型式項目

**RCA2W - RN3NB - I - 10**

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 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-274 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直仕様の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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
30	-
50	-

### 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-710	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
省電力対応	LA	7-717	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

### ストロークと最高速度

ストローク	リード	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
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) A3, A5はロボットケーブルです。

### ■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R18(18m)	-	-	-

(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  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

項目		内容		
送りねじ種類		ボールねじ		
リード	ボールねじリード(mm)	4	2	1
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.75	1.5
		最高速度(mm/s)	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.25	0.5
		最高速度(mm/s)	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2
推力	定格推力(N)	42.7	85.5	170.9
ストローク	最小ストローク(mm)	30	30	30
	最大ストローク(mm)	50	50	50
	ストロークピッチ(mm)	20	20	20

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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	
主要部材質	ロッド	-
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロブレンゴム(CR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)	
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

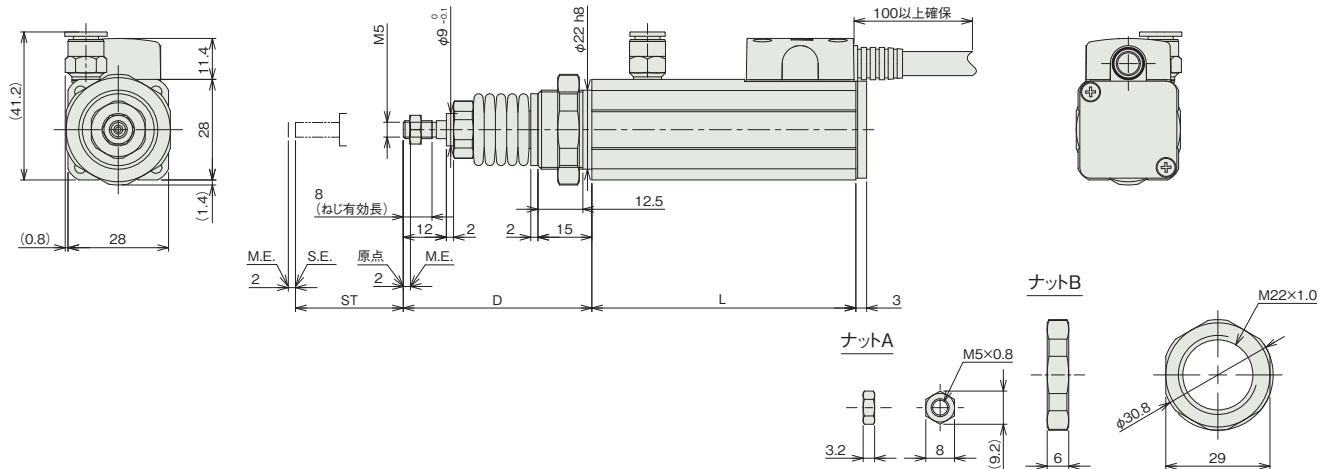
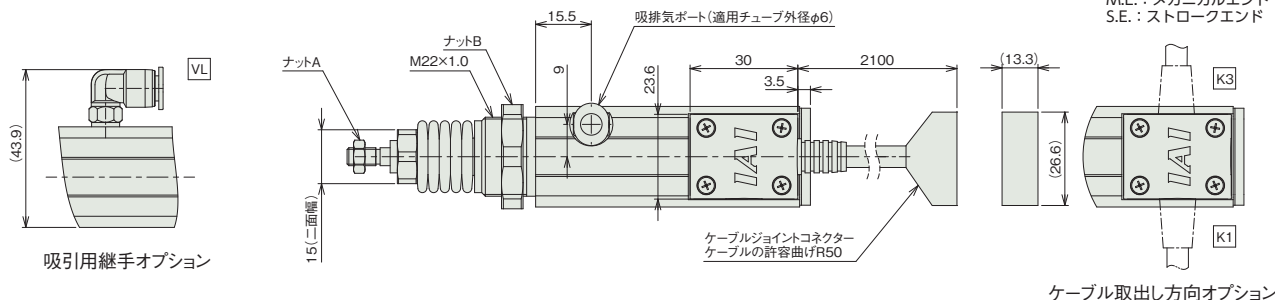
寸法図

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。  
 (注) 吸引継手オプションは吸排気ポートです。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。  
 (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクタは保護構造の対象ではありません。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5
D	52.5	58.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.30	0.34

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8		-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	-	36000	-	8-103		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

# RCA2W-RP3NB

防塵  
防滴

細小型

モーター  
ストレート

本体幅  
30  
mm

24v  
ACサーボ  
モーター

## ■型式項目

**RCA2W - RP3NB - I - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 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
------	-----	-------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-274 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 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
30	-
50	-

### 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-710	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
省電力対応	LA	7-717	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

### ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
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) A3, A5はロボットケーブルです。

### ■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(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  
A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

項目		内容		
送りねじ種類		ボールねじ		
リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5
		最高速度 (mm/s)	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5
		最高速度 (mm/s)	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20

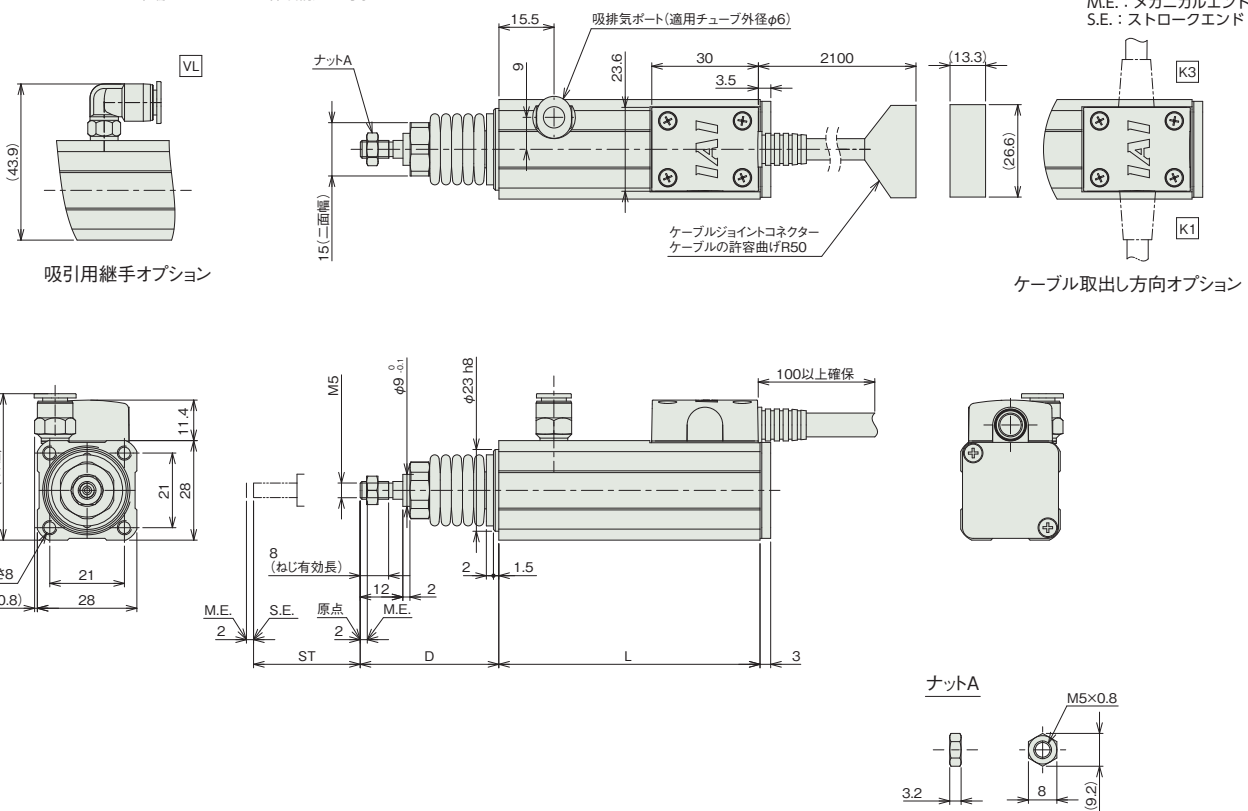
項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ4mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	-
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

寸法図

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 一面幅の面の向きは、製品により異なります。  
 (注) 吸引用継手オプションは吸引気ポートです。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。  
 (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクタは保護構造の対象ではありません。

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD  
3次元 CAD



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5
D	39	45

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.25	0.29

■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								その他				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# RCA2W-GS3NB

防塵・防滴

細小型

シングルガイド付

モーターストレート

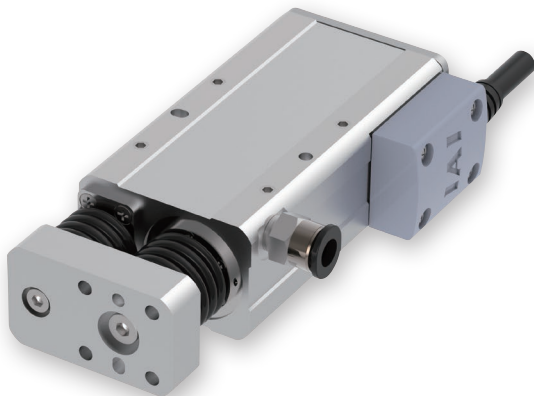
本体幅 30mm

24V ACサーボモーター

■型式項目

**RCA2W - GS3NB - I - 10**

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 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 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
------	-----	-----------------------	--------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応

選定上の注意



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」[ラジアル荷重と先端たわみ量]をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-710	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
省電力対応	LA	7-717	-
吸引用継手L字仕様(注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
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) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(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  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類		ボールねじ			
リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
		最小ストローク (mm)	30	30	30
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじφ4mm 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	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	±0.05度	
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
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	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダ種類	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

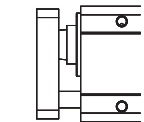
(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク	30 (mm)	50 (mm)
リード 4	200	
2	100	
1	50	

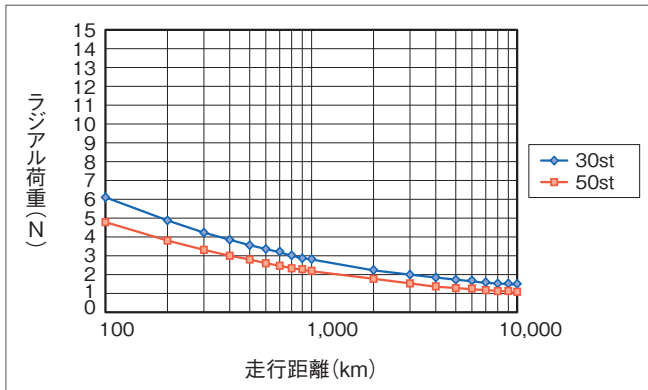
(単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

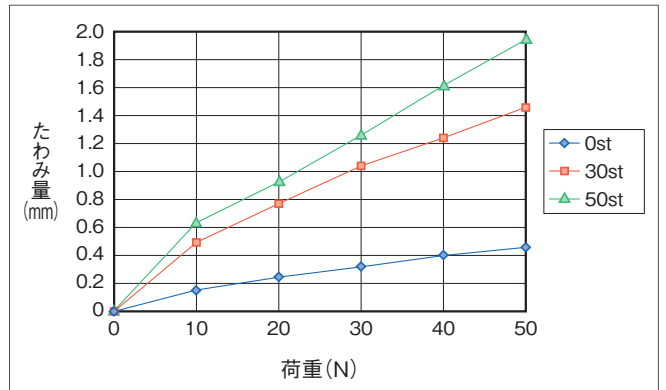


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

**RCA2W**

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



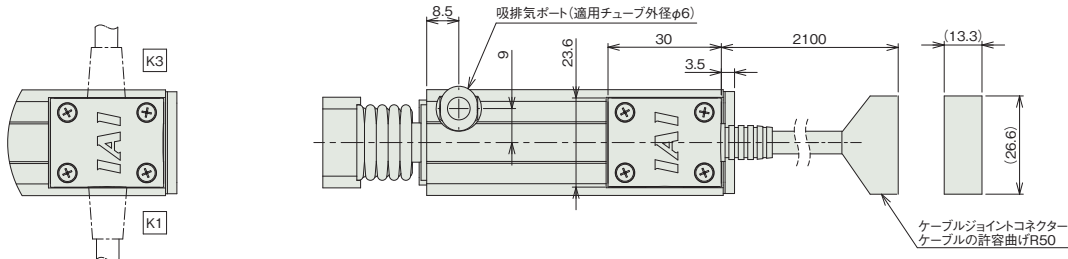
## 寸法図

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

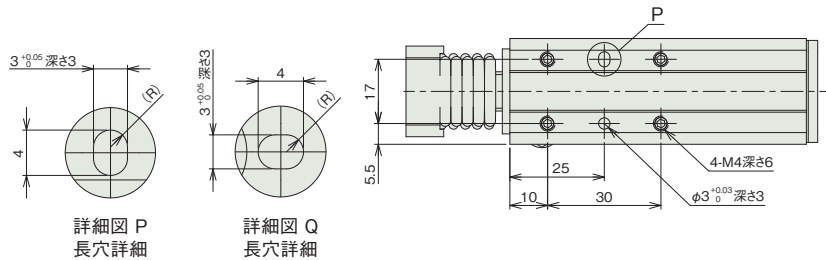
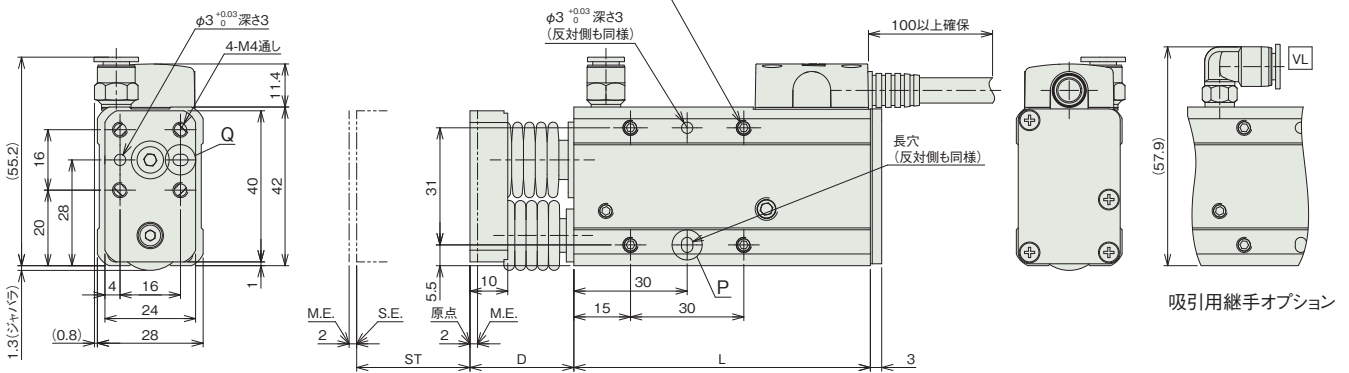
2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。  
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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



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	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

### ■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.34	0.39

## 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

**RCA2W**

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCA2W-GD3NB

防塵・防滴

細小型

ダブルガイド付

モーターストレート

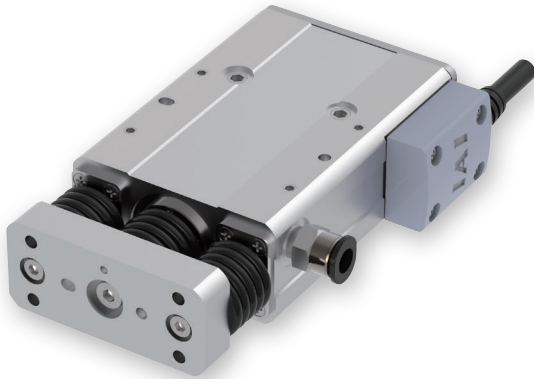
本体幅 30mm

24V ACサーボモーター

■型式項目

**RCA2W - GD3NB - I - 10**

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 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 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
------	-----	-------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」[先端許容荷重と走行寿命の関係]「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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「II」になります。
- 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
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-710	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
省電力対応	LA	7-717	-
吸引/用継手L字仕様(注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-
	-	-	-	-

(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  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類		ボールねじ			
リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカパー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	±0.05度	
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復	
エアバージ	行わないでください	
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	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

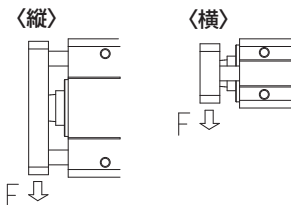
(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

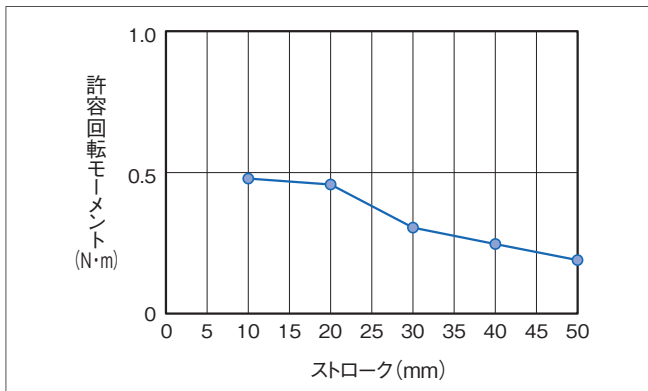
ストローク	30 (mm)	50 (mm)
リード 4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

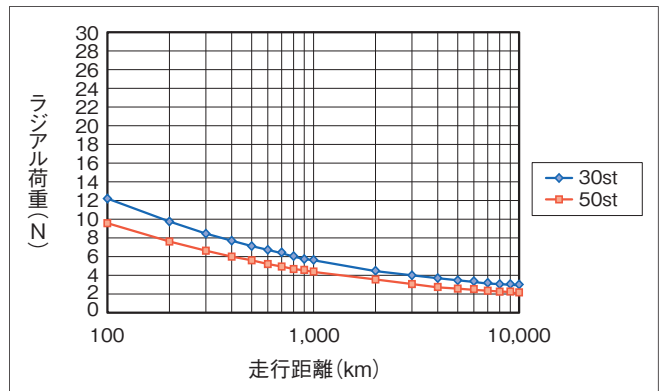
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



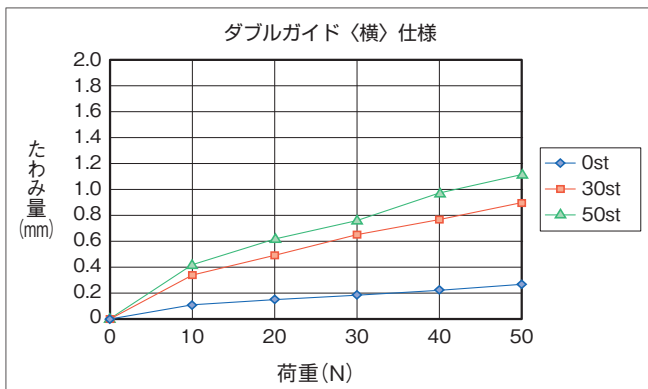
ロッド先端静的許容トルク



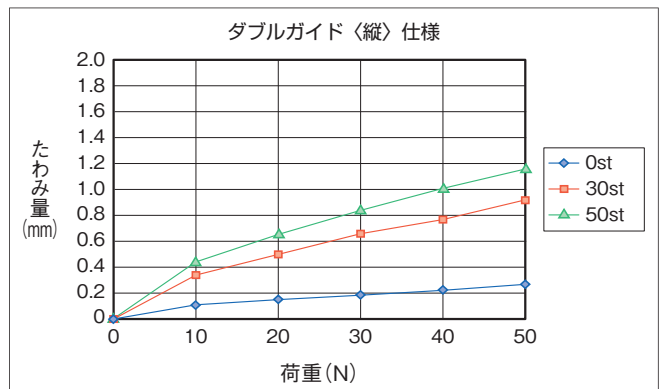
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

**RCA2W**

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

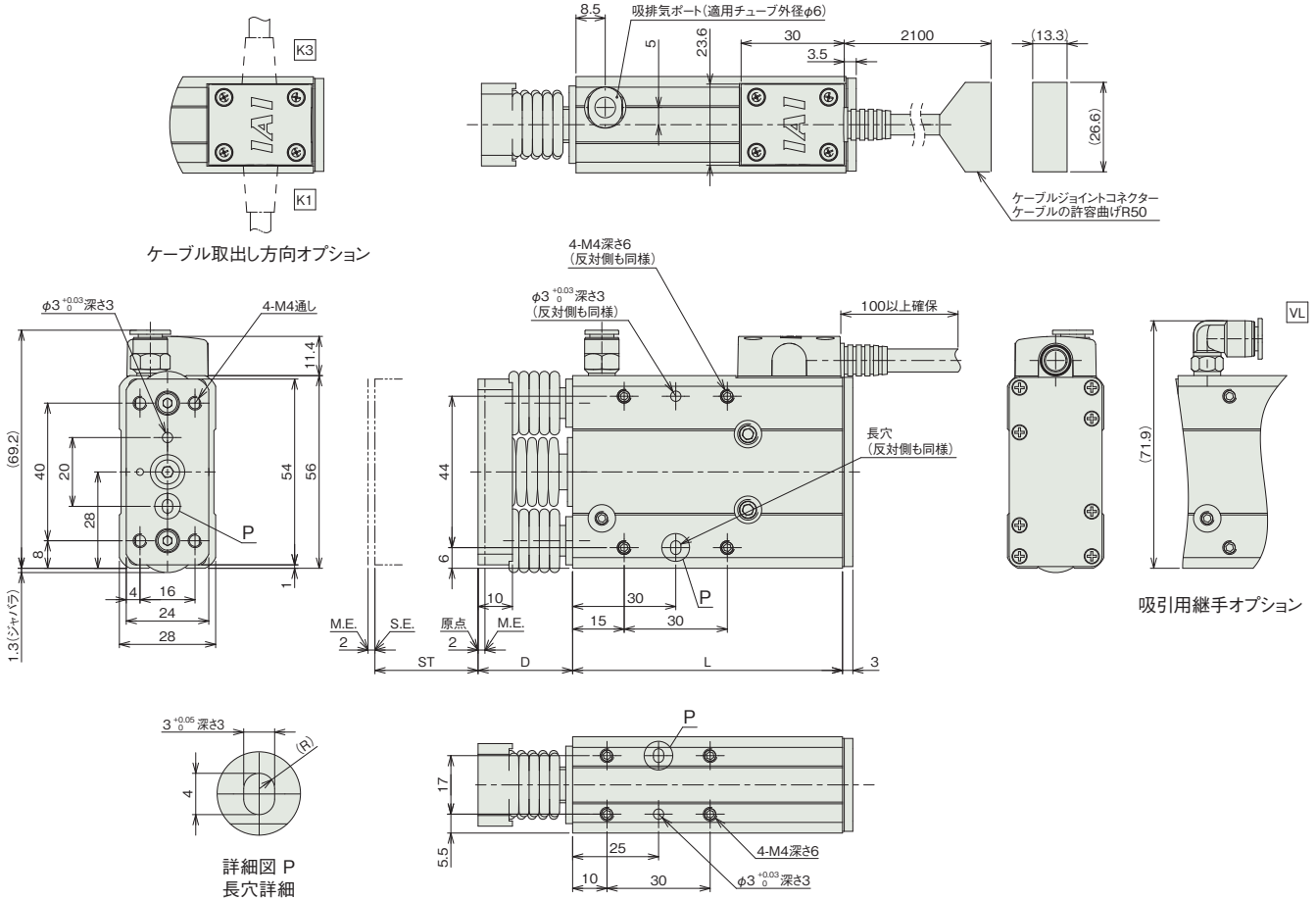
## 寸法図

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) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 吸引用継手オプションは吸引ポートです。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

### ■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.44	0.54

## 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

**RCA2W**

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCA2W-SD3NB

防塵・防滴

細小型

ダブルガイド付

モーターストレート

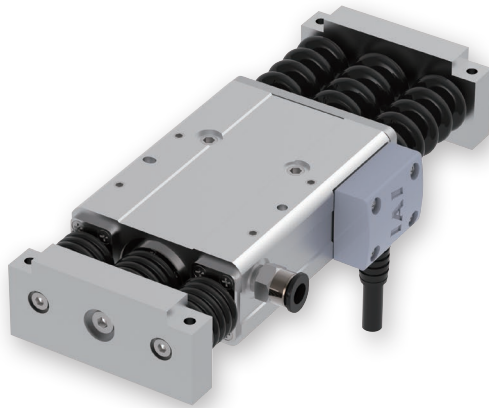
本体幅 60mm

24V ACサーボモーター

■型式項目

**RCA2W - SD3NB - I - 10**

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 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 25 25mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 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
------	-----	------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



省電力対応

選定上の注意



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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
25	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-710	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
省電力対応	LA	7-717	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
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) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R18(18m)	-	-	-

(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  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類		ボールねじ			
リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

(注2) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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	
主要部材質	ロッド	SUJ2
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注3)	±0.05度	
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
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	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダ種類	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

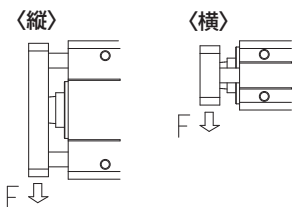
(注3) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

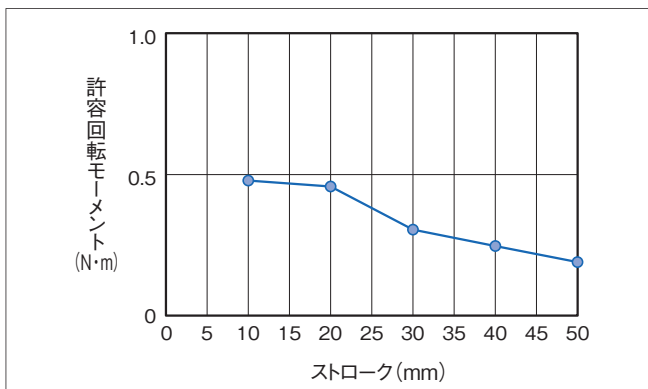
ストローク	25 (mm)	50 (mm)
リード 4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

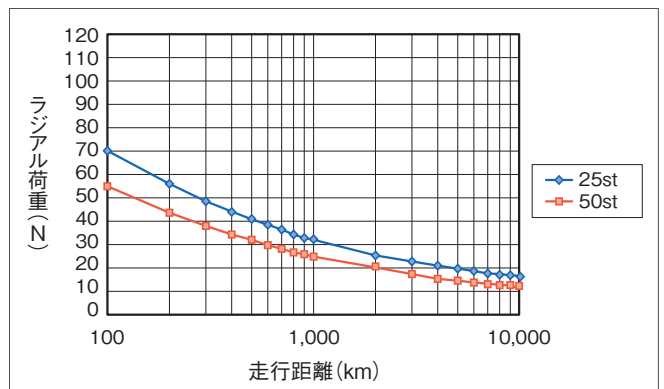
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



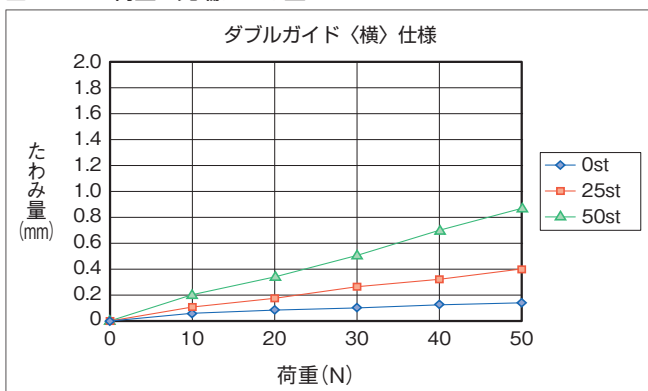
ロッド先端静的許容トルク



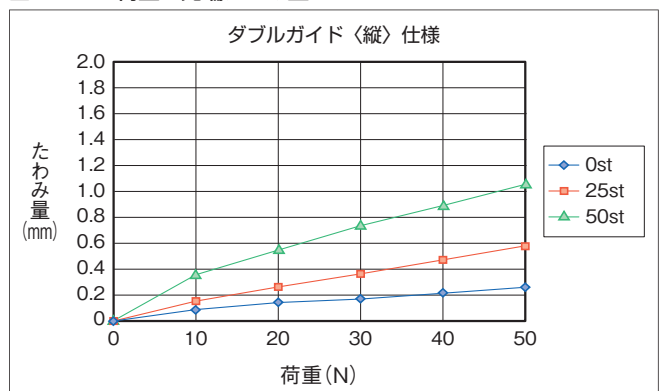
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

**RCA2W**

RCS2W

RCP2W

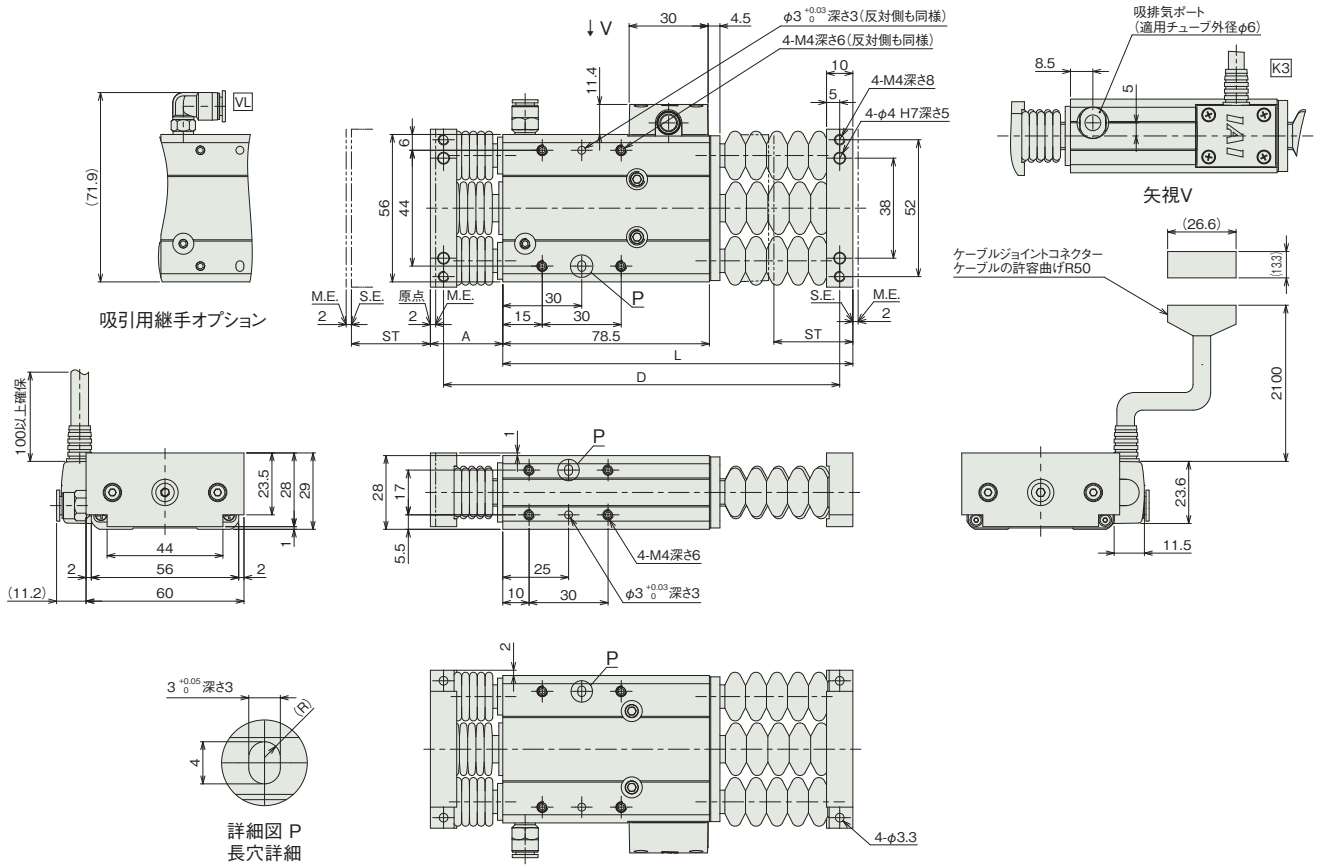
DDW

IXP

IXA

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	133	164
A	27.5	33.5
D	150.5	187.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量 (kg)	0.52	0.54

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

**RCA2W**

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCA2W-RN4NB

防塵  
防滴

細小型

モーター  
ストレート

本体幅  
30  
mm

24V  
ACサーボ  
モーター

## 型式項目

**RCA2W - RN4NB - I - 20**

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-274 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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
30	-
50	-

## 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-710	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
省電力対応	LA	7-717	-
吸引用継手L字仕様(注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

## ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

## ケーブル長価格表(標準価格)

### 標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
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) A3、A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様(オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(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  
A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□(RB)  
A6: CB-ADPC2-MPA□□□(RB)

メインスペック

項目		内容		
送りねじ種類		ボールねじ		
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3
		最高速度 (mm/s)	300	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75
		最高速度 (mm/s)	300	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20

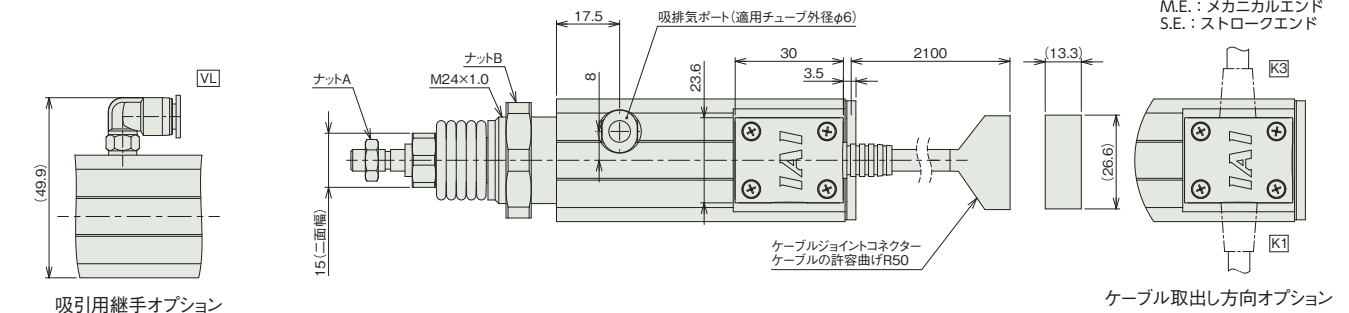
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	—
主要部材質	フレーム アルミ、白色アルマイト処理 ゴムカバー クロロブレンゴム (CR) アクチュエーターケーブル 塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度	—
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
エアパージ	行わないでください
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP52
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

寸法図

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。  
 (注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。  
 (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD  
3次元 CAD



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100
D	57	63

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.44	0.5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	—	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8		—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	—	36000	—	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

フリー

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCA2W-RP4NB

防塵  
防滴

細小型

モーター  
ストレート

本体幅  
30  
mm

24v  
ACサーボ  
モーター

## 型式項目

**RCA2W - RP4NB - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 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
------	-----	-------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-274 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 をご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 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
30	-
50	-

### 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-710	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
省電力対応	LA	7-717	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

### ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
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) A3、A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(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  
A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

項目		内容		
送りねじ種類		ボールねじ		
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3
		最高速度 (mm/s)	300	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75
		最高速度 (mm/s)	300	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	-
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

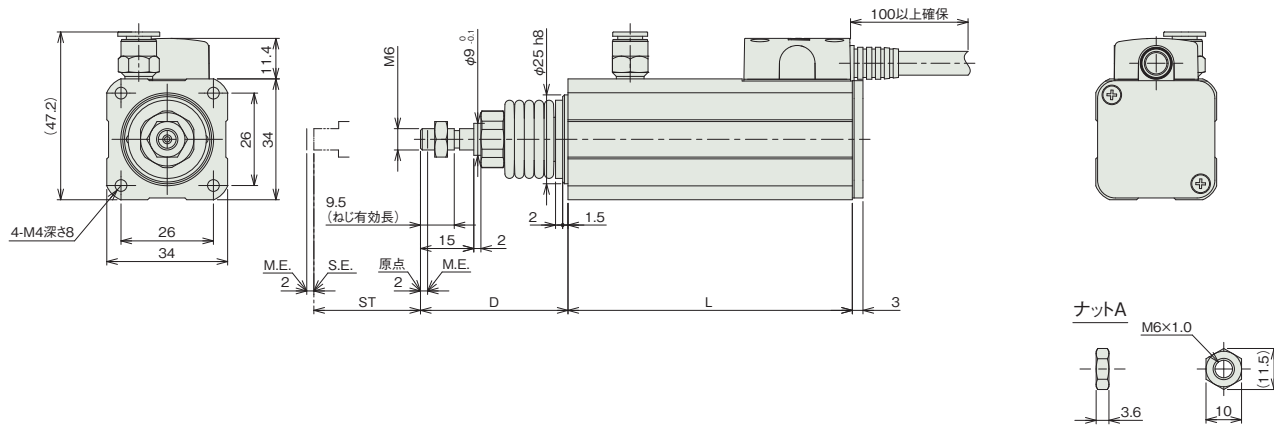
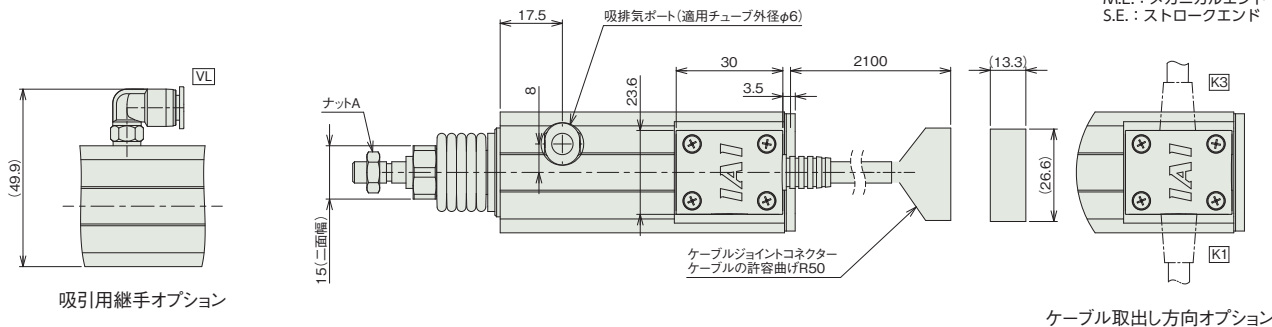
寸法図

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。  
 (注) 吸引用継手オプションは吸引ポートです。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。  
 (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクタは保護構造の対象ではありません。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



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



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100
D	41.5	47.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.36	0.42

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

# RCA2W-GS4NB

防塵・防滴

細小型

シングルガイド付

モーターストレート

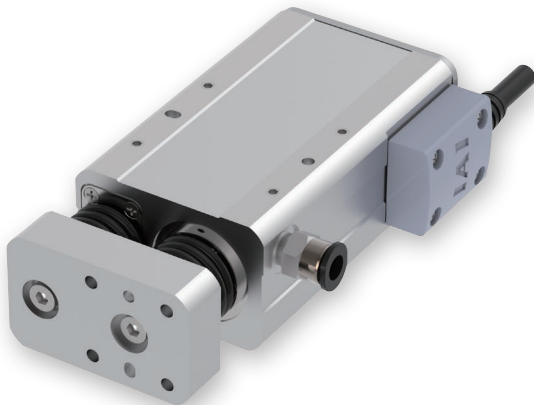
本体幅 30mm

24V ACサーボモーター

## ■型式項目

**RCA2W - GS4NB - I - 20**

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 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
------	-----	-----------------------	--------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」[ラジアル荷重と先端たわみ量]をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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
30	-
50	-

### 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
小型コネクタ仕様	CNS	7-710	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
省電力対応	LA	7-717	-
吸引用継手L仕様(注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
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) A3、A5はロボットケーブルです。

### ■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(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  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類		ボールねじ			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロブレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	±0.05度	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

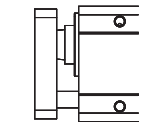
ストロークと最高速度

ストローク	30 (mm)	50 (mm)
リード 6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(単位は mm/s)

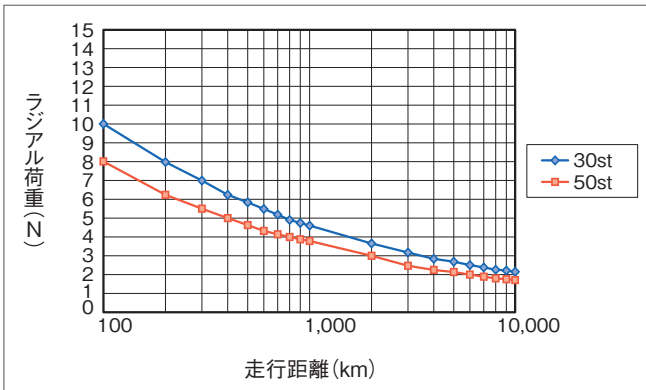
(注) < >内は垂直使用の場合です。

走行寿命、先端たわみ量

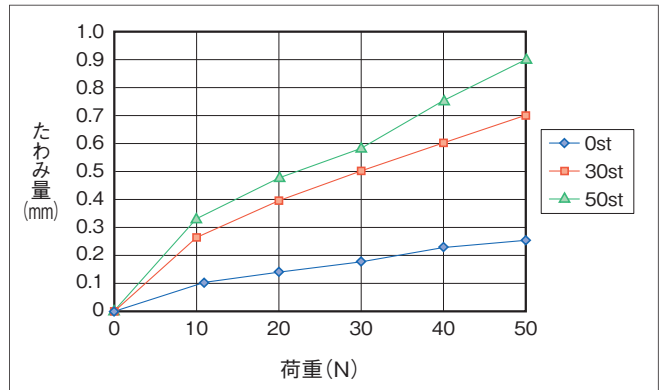


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## 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

クリーン

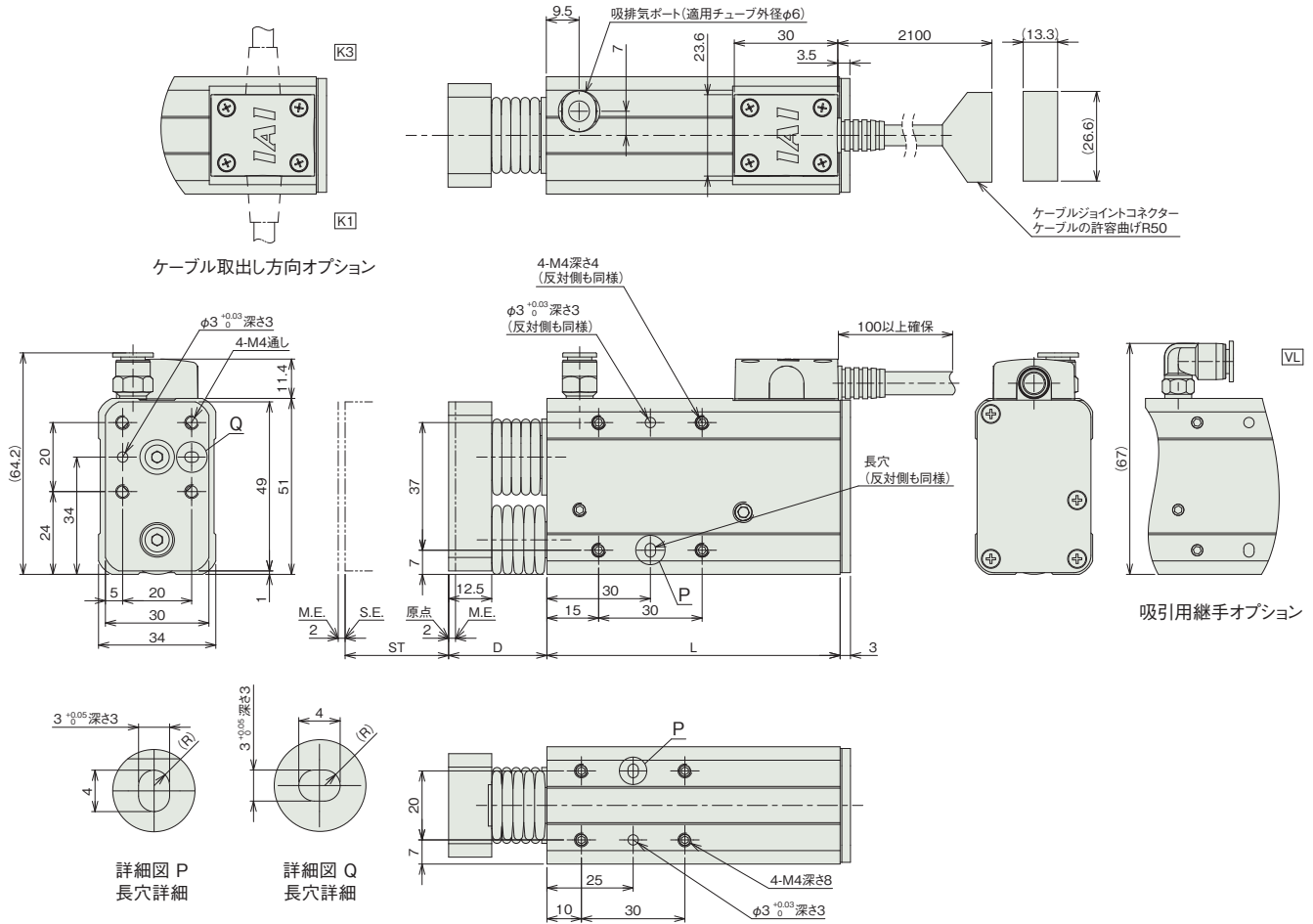
防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

### ■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.64	0.7

### ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-			
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		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-			

(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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

**RCA2W**

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCA2W-GD4NB

防塵防滴 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - GD4NB - I - 20

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 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
------	-----	-------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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「II」になります。
- 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
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-710	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
省電力対応	LA	7-717	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(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  
 A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類		ボールねじ			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロブレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	±0.05度	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパーツ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

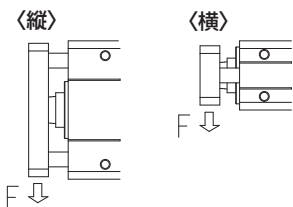
ストロークと最高速度

ストローク	30 (mm)	50 (mm)
リード 6	270<220>	300
4	200	
2	100	

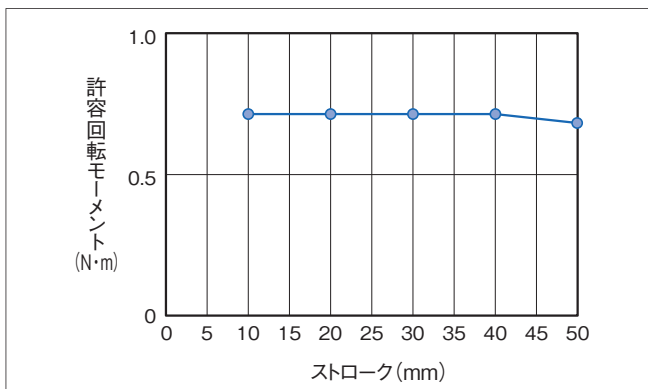
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

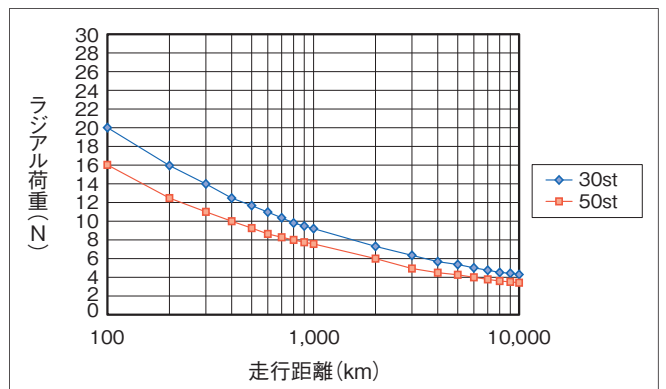
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



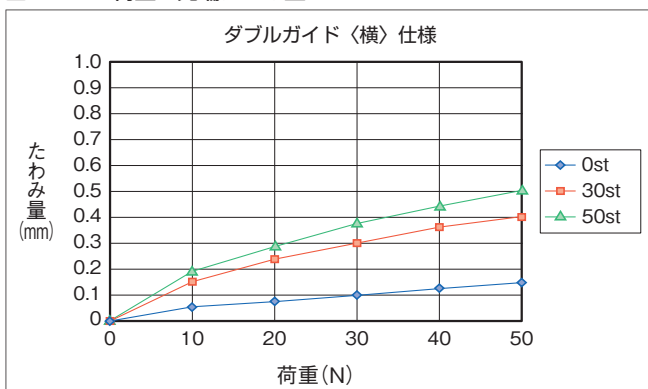
ロッド先端静的許容トルク



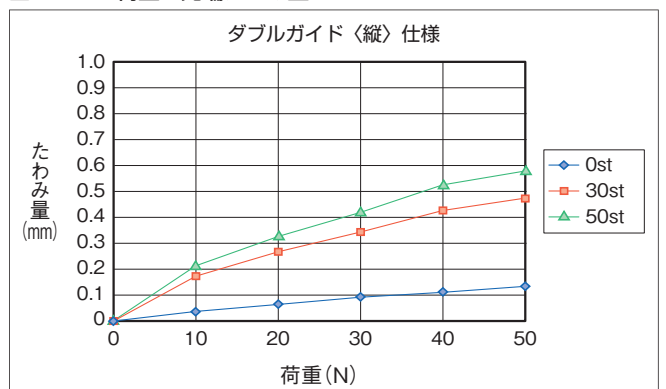
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

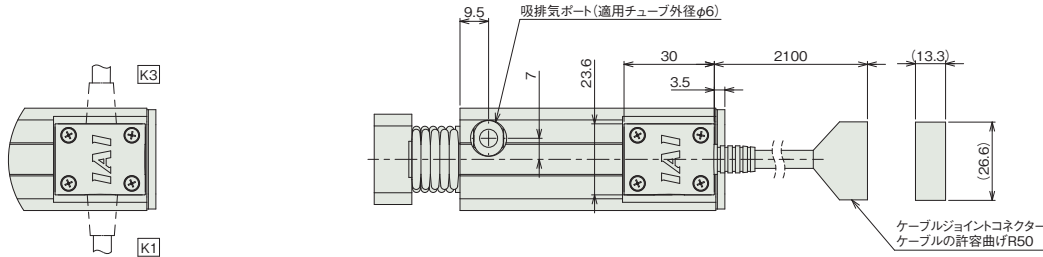
DDW

IXP

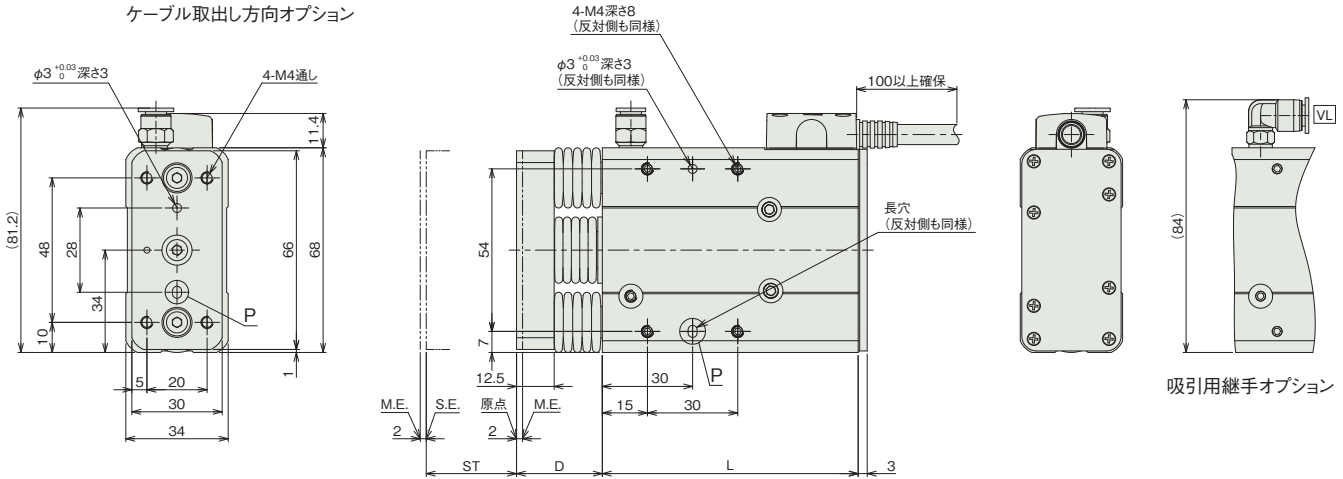
IXA

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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



ケーブル取出し方向オプション



吸引用継手オプション

詳細図 P  
長穴詳細

### ■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

### ■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.72	0.86

### ■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								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

**RCA2W**

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

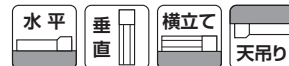
# RCA2W-SD4NB

防塵防滴 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 70mm 24V ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - SD4NB - I - 20

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 25 25mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応

選定上の注意



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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
25	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-710	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
省電力対応	LA	7-717	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

ケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクタ		A3	A5	A6
種類	ケーブル記号			
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) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(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、ケーブルを別途手記してください。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  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5
		最小ストローク (mm)	25	25	25
ストローク	最大ストローク (mm)	最大ストローク (mm)	50	50	50
		ストロークピッチ (mm)	25	25	25

(注2) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	SUJ2
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロブレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注3)	±0.05度	
走行寿命	5000Kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注3) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

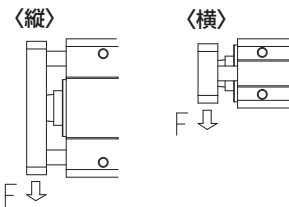
ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)	50 (mm)
リード 6	240<200>	300
4	200	
2	100	

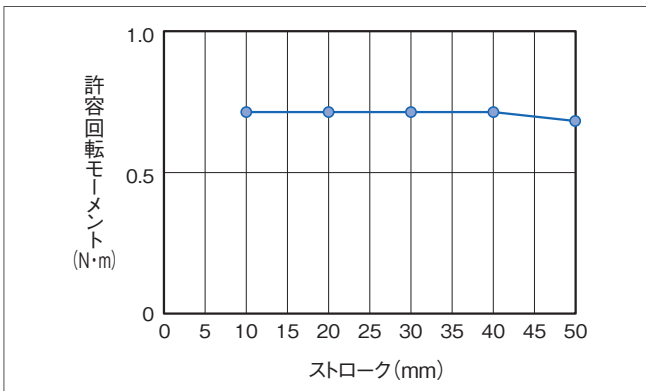
(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

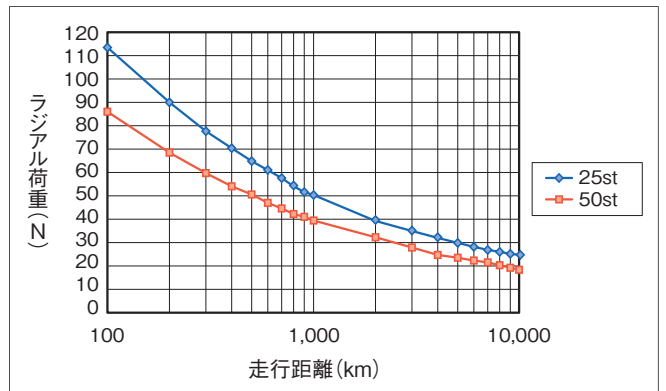
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



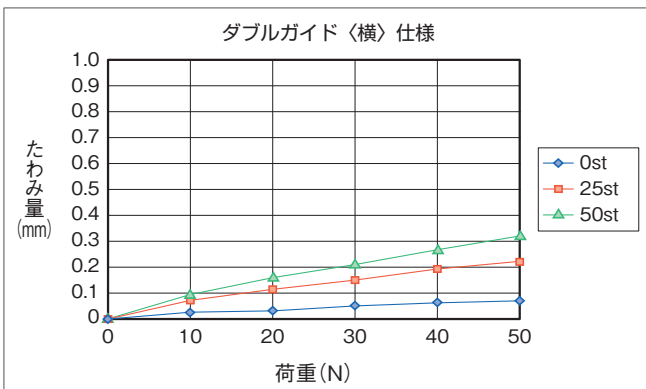
ロッド先端静的許容トルク



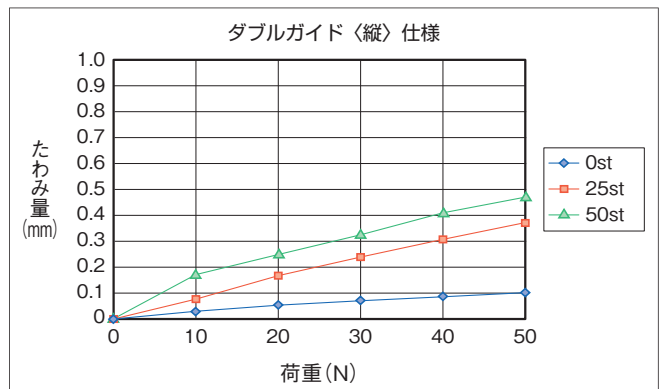
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

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



注意事項

- (注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。
- (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
- (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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

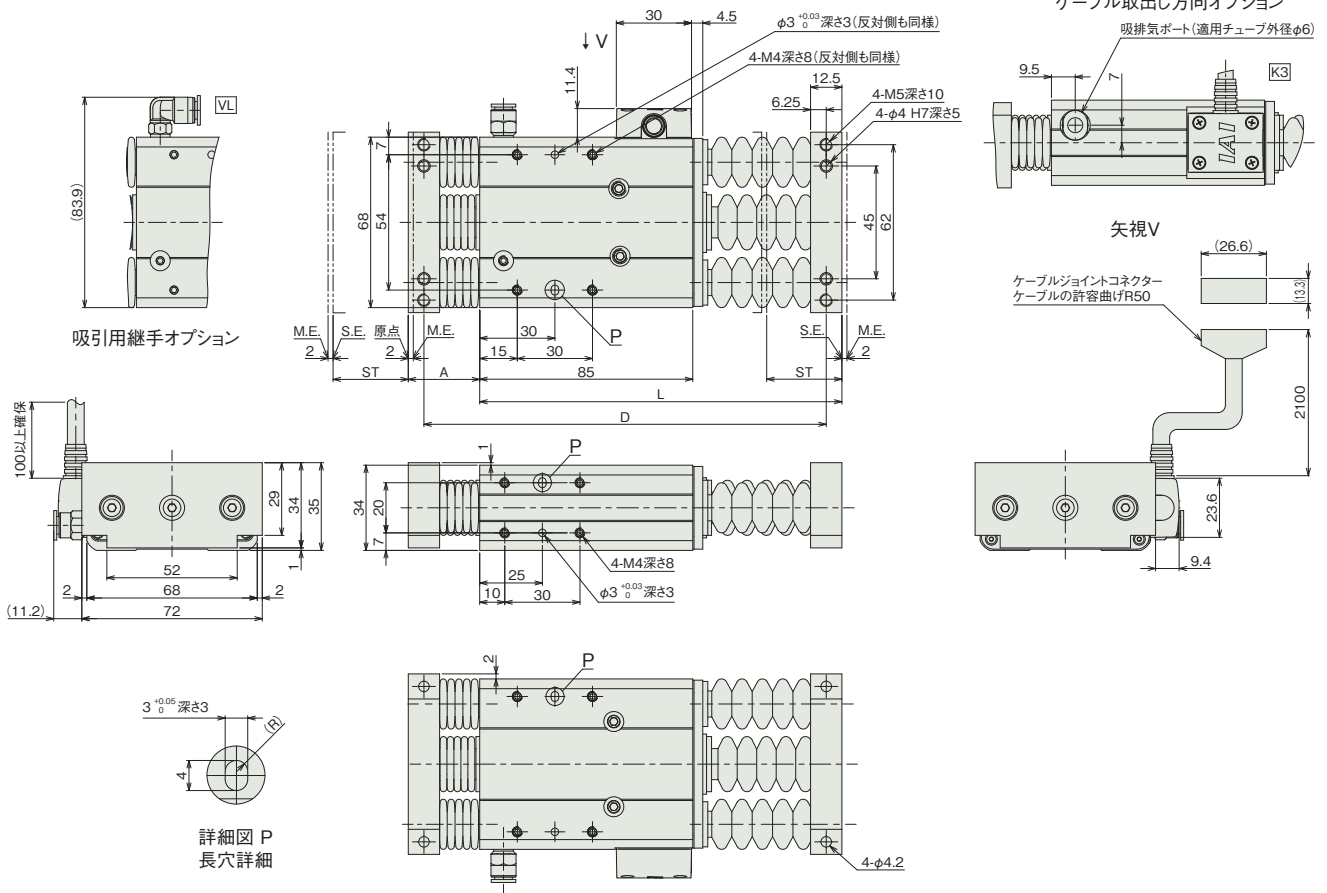
非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	144.5	175.5
A	28.5	34.5
D	160.5	197.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量 (kg)	0.86	0.88

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

**RCA2W**

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン


防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# ロッド RCS2

サーボモーター 200V			
RCS2W	細小型ロッド	RCS2W-RN5NB	7-597
		RCS2W-RP5NB	7-599
		RCS2W-GS5NB	7-601
		RCS2W-GD5NB	7-605
		RCS2W-SD5NB	7-609



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWARCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



# RCS2W-RN5NB

防塵・防滴

細小型

モーターストロート

本体幅 50mm

200V ACサーボモーター

60W

## 型式項目

**RCS2W - RN5NB - I - 60**

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し 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



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは1-274ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

## 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
CE対応仕様	CE	7-710	-
コネクターケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-716	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	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		
	10	5 2.5	
リード	ボールねじリード (mm)	10 5 2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20
		最高速度 (mm/s)	380 250 125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330 250 125
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
	最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2	
推力	定格推力 (N)	89 178 356	
	ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50
最大ストローク (mm)		75 75 75	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ 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	
主要部材質	ロッド	-
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダ種類	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	1600pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

## ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

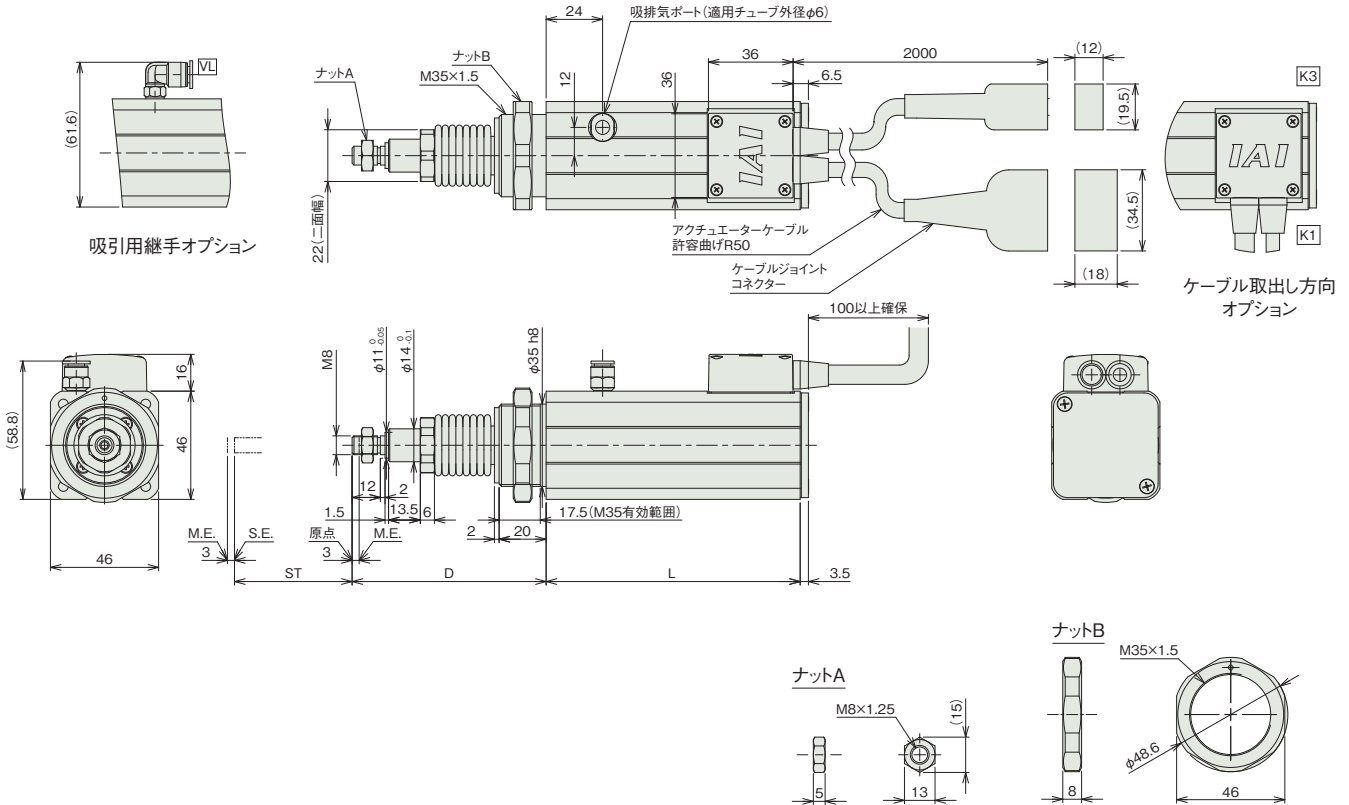
寸法図

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

2次元 CAD  
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。  
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133
D	82.5	88.5

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.06	1.18

■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	ポジションナー	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W

DDW  
IXP  
IXA

# RCS2W-RP5NB

防塵・防滴	細小型	モーターストロート	本体幅 50mm	200V ACサーボモーター	60W
-------	-----	-----------	----------	----------------	-----

## ■型式項目

**RCS2W - RP5NB - I - 60**

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 60 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し 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

- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは1-274ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

### 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
CE対応仕様	CE	7-710	-
コネクターケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-716	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	10 5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 5 10 20
水平	最高速度 (mm/s)	380 250 125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
	最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 1.5 3 6
	最高速度 (mm/s)	330 250 125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
	定格推力 (N)	89 178 356
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50
	最大ストローク (mm)	75 75 75
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ 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	
主要部材質	ロッド	-
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

### ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

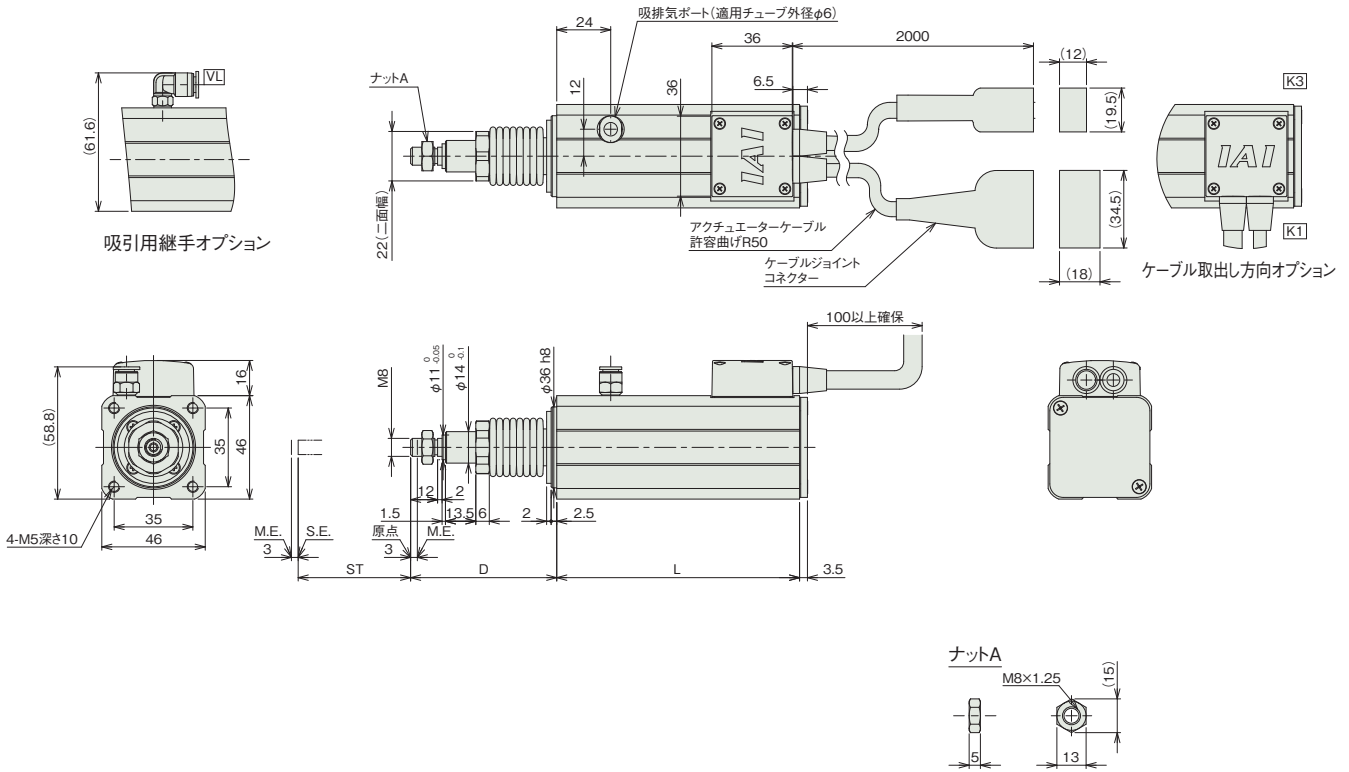
寸法図

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



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
 (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。  
 (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。  
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133
D	65	71

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	0.91	1.08

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 クリーン  
 防塵防滴  
 オプション/資料  
 ケーブル型式

RCP4W  
 ISWA/  
 ISPWA  
 RCP6W/  
 RCP6SW  
 RCP5W  
 RCA2W  
 RCS2W  
 RCP2W

DDW  
 IXP  
 IXA

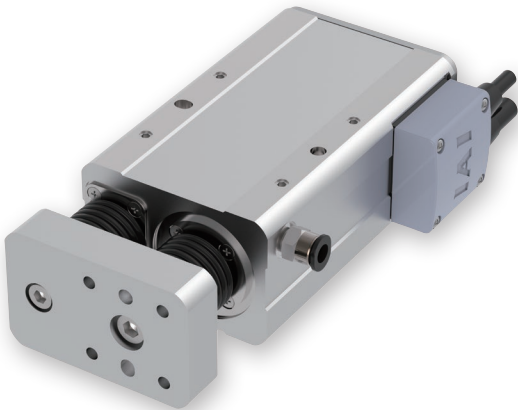
# RCS2W-GS5NB

防塵防滴	細小型	シングルガイド付	モーターストレート	本体幅 50mm	200V ACサーボモーター	60W
------	-----	----------	-----------	----------	----------------	-----

## 型式項目

**RCS2W - GS5NB - I - 60**

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 60 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	-----------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	--	---	---------------------------



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」[ラジアル荷重と先端たわみ量]をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

### 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
CE対応仕様	CE	7-710	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	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			
		10	5	2.5	
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	5	10	20	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
水平	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
		最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
垂直	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	89	178	356	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ 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	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev	
納期	ホームページ【納期照会】に記載	

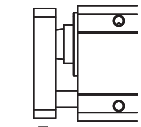
### ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

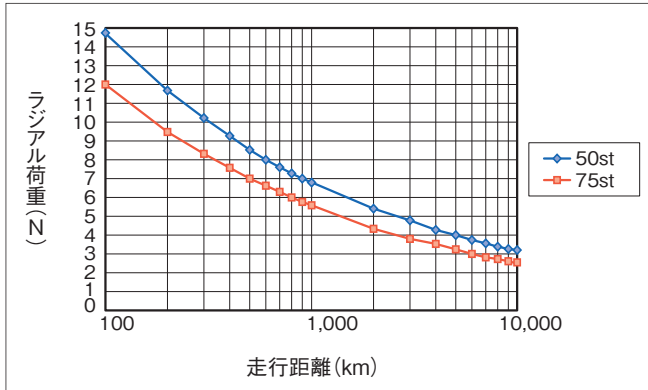
(注) < >内は垂直使用の場合です。

走行寿命、先端たわみ量

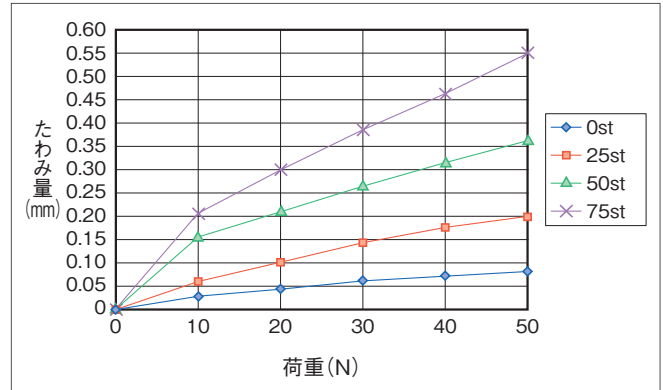


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

**RCS2W**

RCP2W

DDW

IXP

IXA



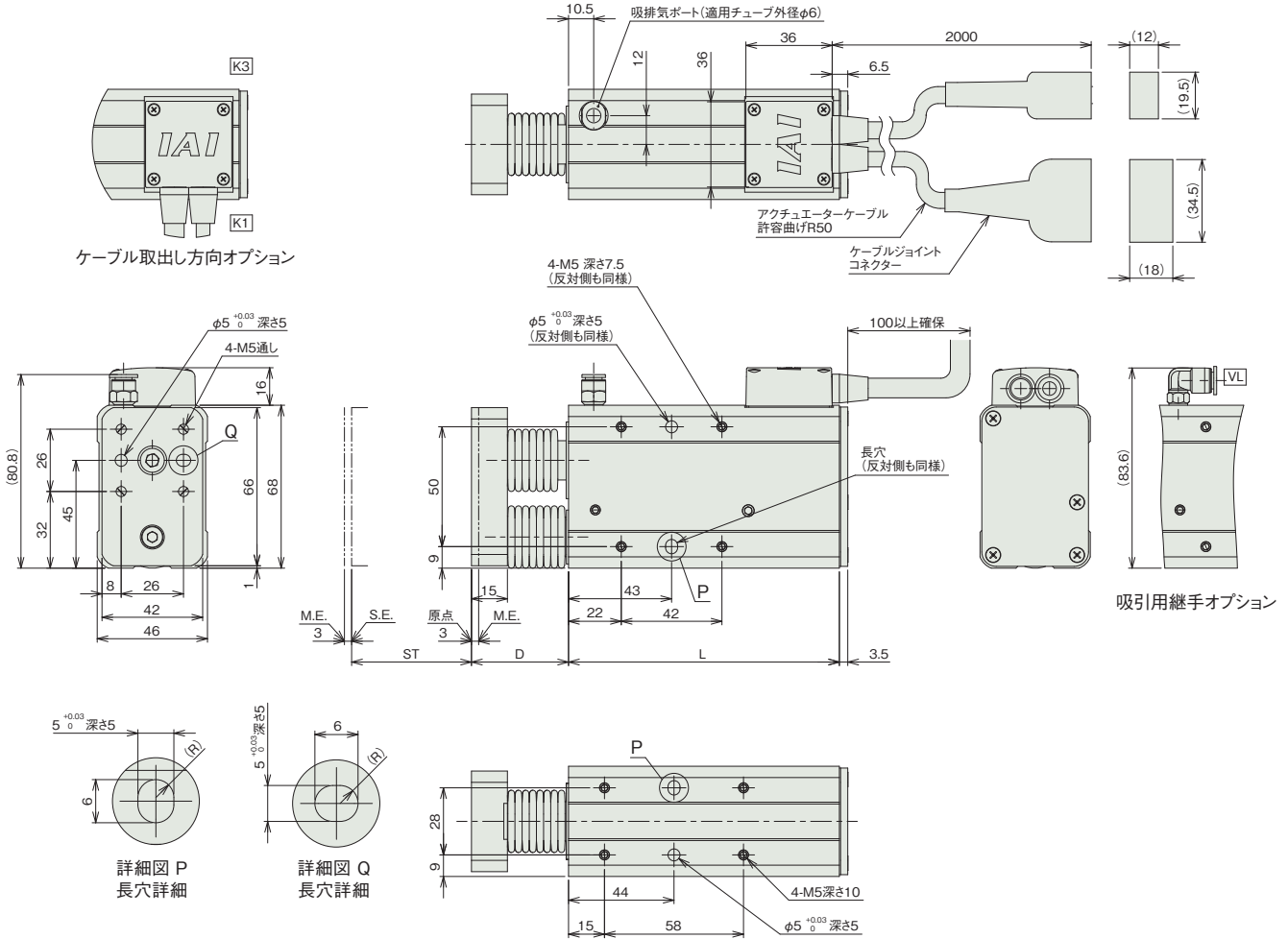
## 寸法図

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) 原点復帰を行う場合はロッドが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) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。  
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

### ■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.38	1.48

### ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	-	-	36000	-	8-103
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

**RCS2W**

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCS2W-GD5NB

防塵防滴	細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 50mm	200V ACサーボモーター	60W
------	-----	---------	-----------	----------	----------------	-----

■型式項目

**RCS2W - GD5NB - I - 60**

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し 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**

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は、「ロッド先端静的許容トルク」[先端許容荷重と走行寿命の関係]「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

■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
CE対応仕様	CE	7-710	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-716	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-716	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	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			
	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
	可搬質量	5	10	20
水平	最高速度 (mm/s)	380	250	125
	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	1.5	3	6
	最高速度 (mm/s)	330	250	125
	速度/加減速度	0.2	0.2	0.2
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	最大推力 (N)	89	178	356
	定格推力 (N)	89	178	356
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	75	75	75
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ 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	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

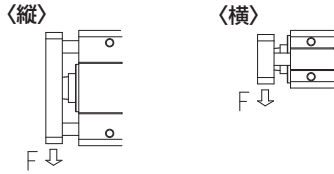
■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

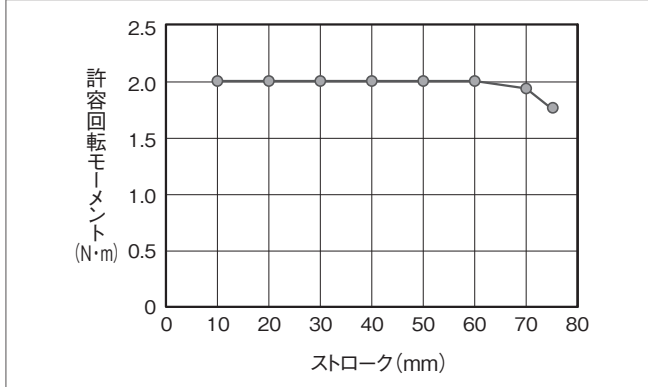
(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

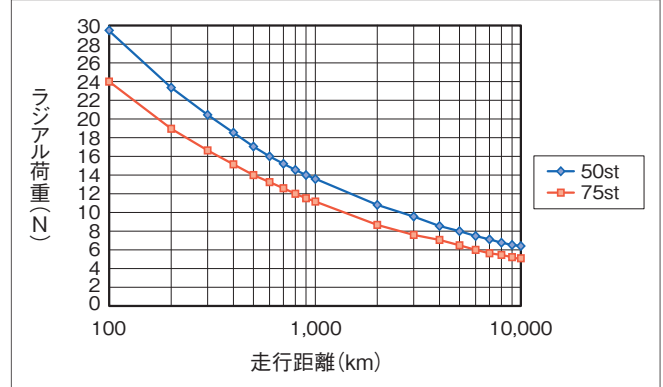
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



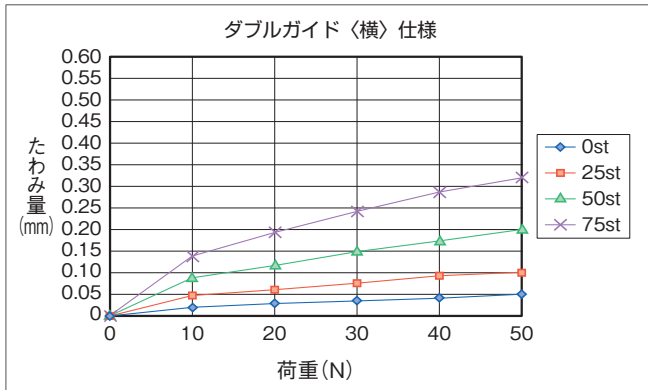
■ロッド先端静的許容トルク



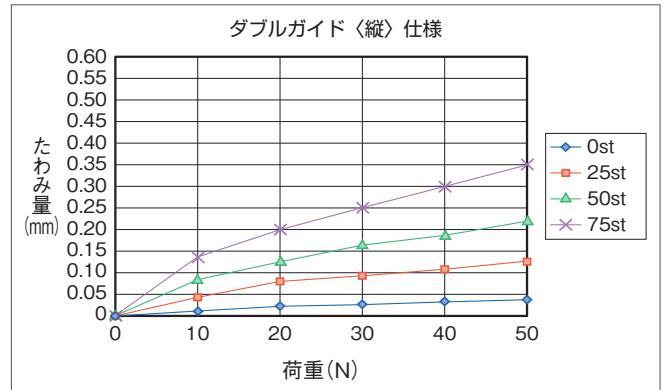
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

- RCP4W
- ISWA/  
ISPWA
- RCP6W/  
RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W**
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

## 寸法図

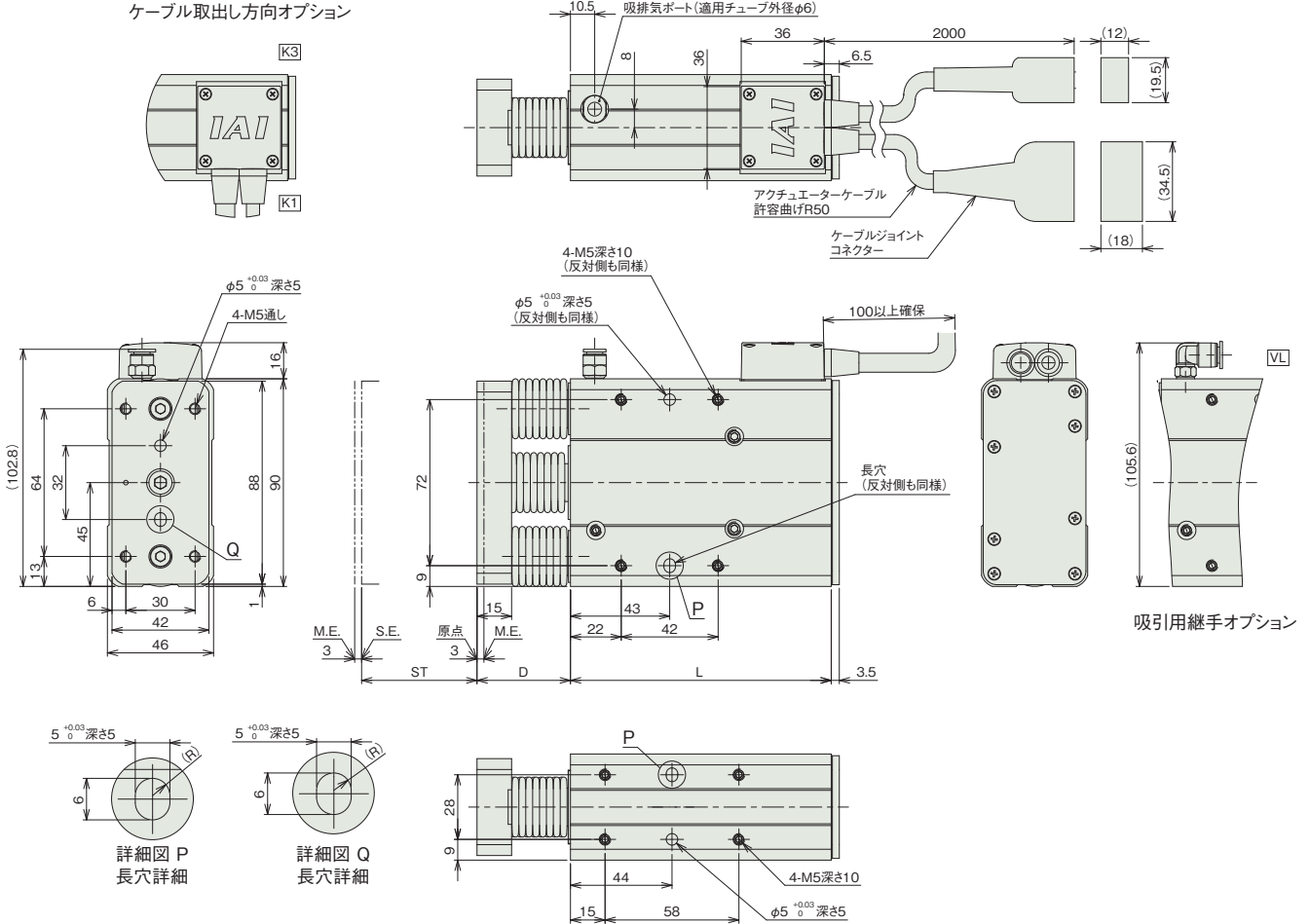
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。  
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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

ケーブル取出し方向オプション



## ■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

## ■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.80	2.06

## ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-319	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

**RCS2W**

RCP2W

DDW

IXP

IXA

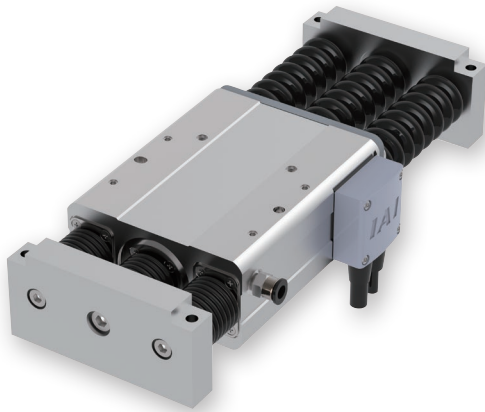
# RCS2W-SD5NB

防塵防滴	細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 90mm	200V ACサーボモーター	60W
------	-----	---------	-----------	----------	----------------	-----

## 型式項目

**RCS2W - SD5NB - I - 60**

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し 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**

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は、「ロッド先端静的許容トルク」[先端許容荷重と走行寿命の関係]「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

### 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
CE対応仕様	CE	7-710	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-716	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-723	-

(注1) 吸排気ポートです。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
推力		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
ストローク		定格推力 (N)	89	178	356
		最小ストローク (mm)	50	50	50
		最大ストローク (mm)	75	75	75
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

(注2) 本体固定の場合の数値です。

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
主要部材質	ロッド SUJ2
	フレーム アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー クロロブレンゴム (CR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度	-
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
エアパーティ	行わないでください
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP52
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

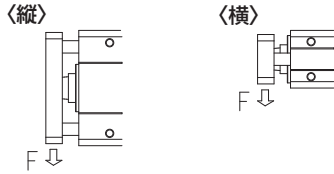
### ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

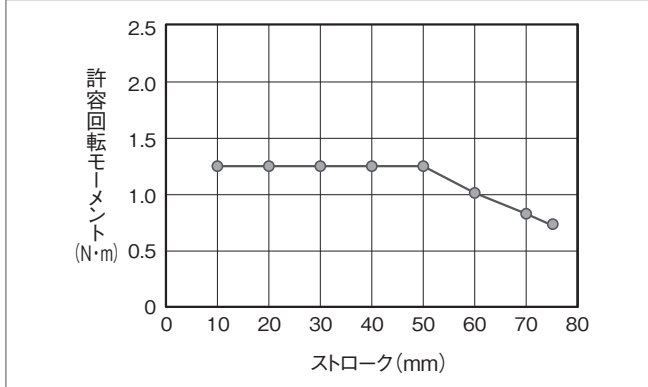
(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

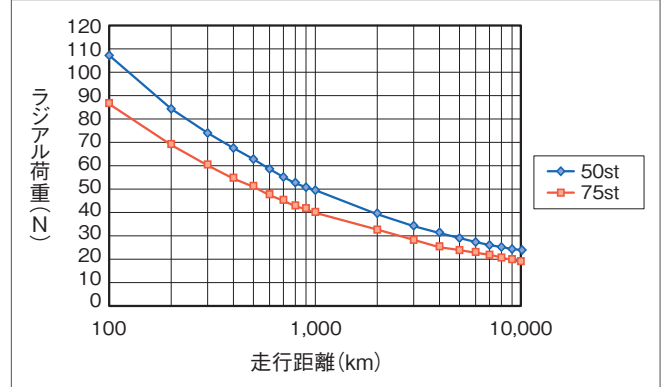
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



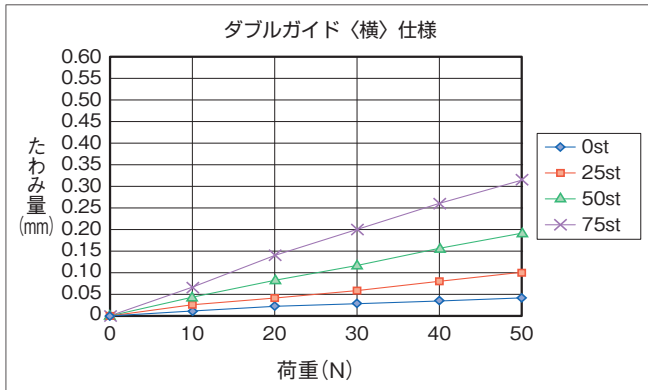
■ロッド先端静的許容トルク



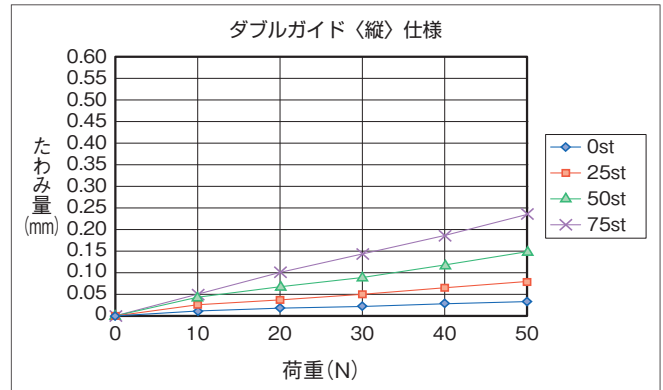
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

- RCP4W
- ISWA/  
ISPWA
- RCP6W/  
RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W**
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA



## 寸法図

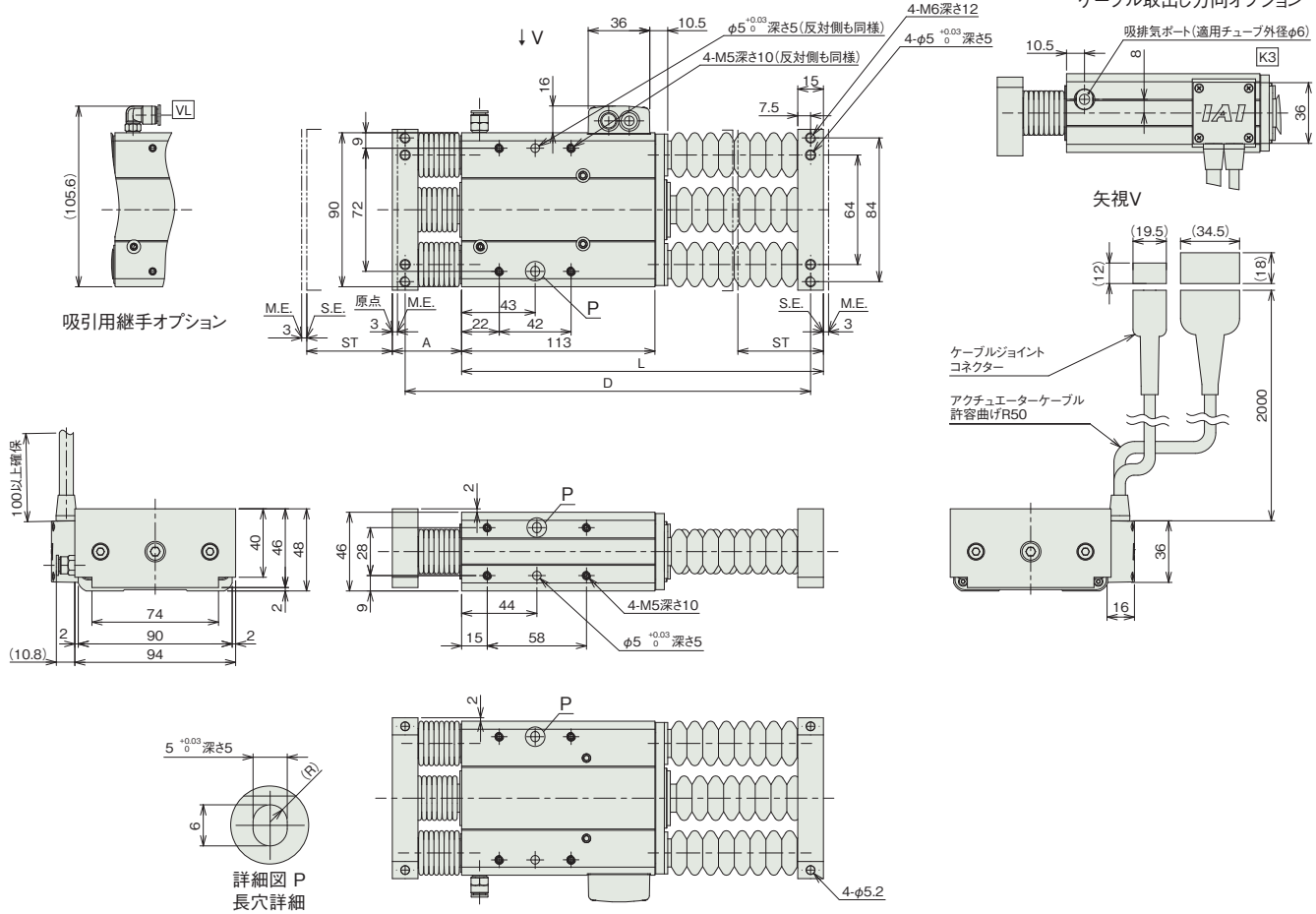
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。  
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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

ケーブル取出し方向オプション



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	211.5	242.5
A	40.5	46.5
D	237	274

### ■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	2.17	2.23

### ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-103
SCON/CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

**RCS2W**

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# グリッパー RCP2

パルスモーター			
RCP2W	2 ツ爪スライド	RCP2W-GRSS	7-615
		RCP2W-GRS	7-621
		RCP2W-GRM	7-625
	2 ツ爪レバー	RCP2W-GRLS	7-619
		RCP2W-GR3SS	7-629
	3 ツ爪スライド	RCP2W-GR3SM	7-633



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWARCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP2W-GRSS

防塵

スライド

2ツ爪

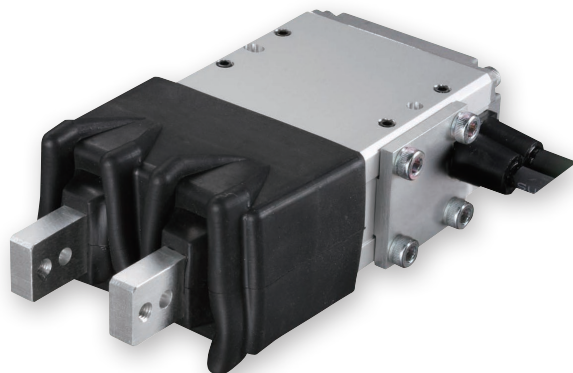
本体幅  
40mm

24V  
パルス  
モーター

■ 型式項目

RCP2W - 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 8 8mm (片側4mm)	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
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
原点逆仕様	NM	7-718	-
フランジブラケット	FB	7-711	-
シャフトブラケット	SB	7-721	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

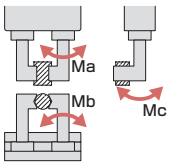
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は7-49ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

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

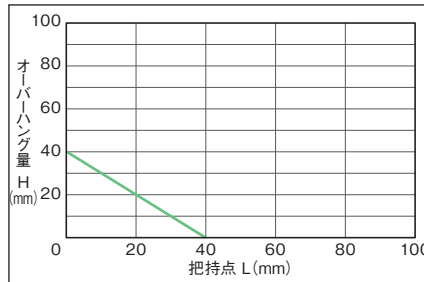
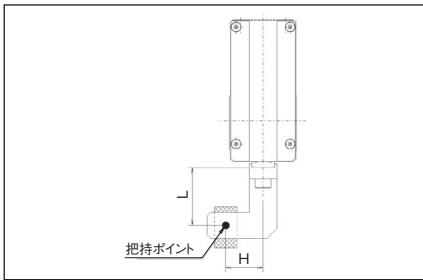
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア+はずばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.05mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 0.5N·m
	Mb : 0.5N·m
	Mc : 1.5N·m
動的許容モーメント	-
	-
	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	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

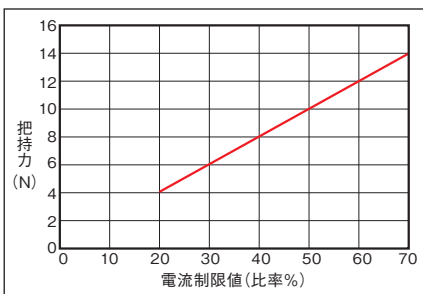
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

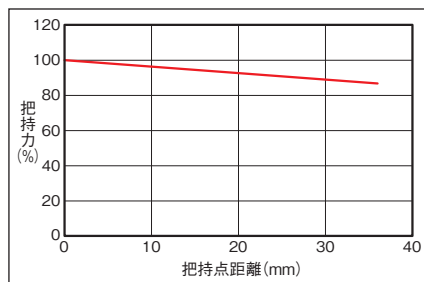
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

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

非掲載機種

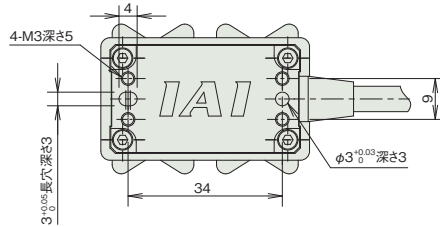
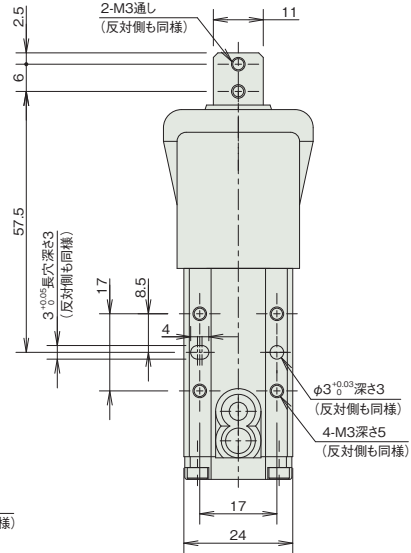
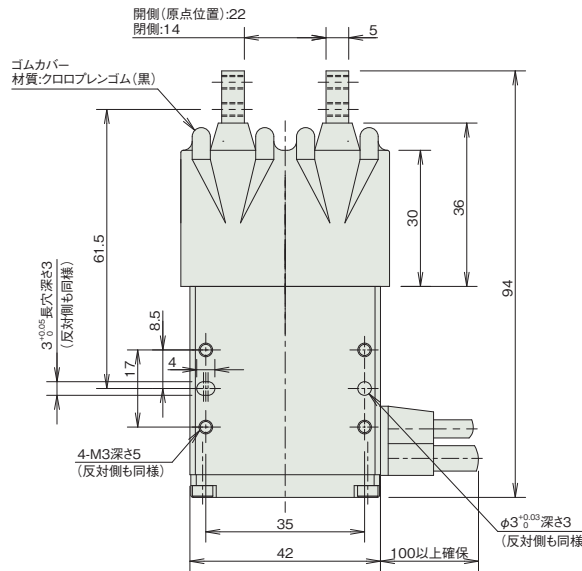
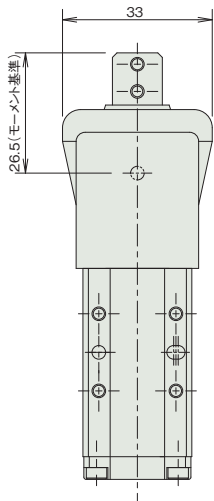
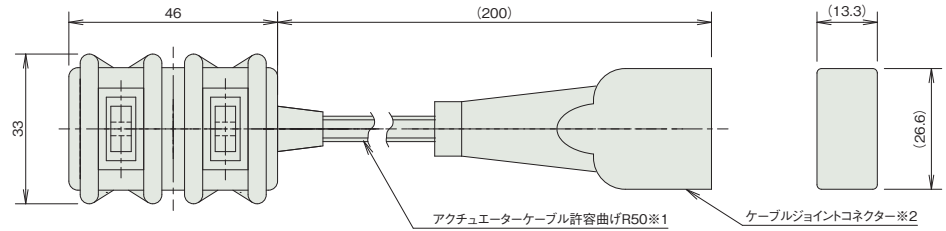
クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

- ※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ーにモーター・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。



質量

項目	内容
質量	0.2kg

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				
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,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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

**RCP2W**

DDW

IXP

IXA

# RCP2W-GRLS

防塵

レバー

2ツ爪

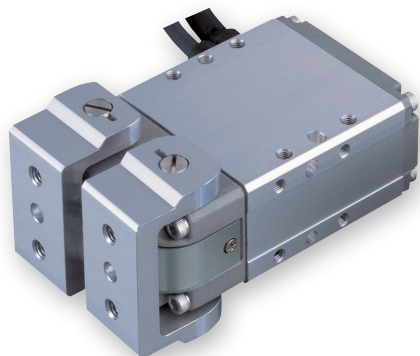
本体幅  
40mm

24V  
パルス  
モーター

## 型式項目

**RCP2W - GRLS - I - 20P - 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 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 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□ □ □ 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) [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。
- (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7-51ページをご参照ください。
- (4) 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

## 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	7-718	-
フランジブラケット	FB	7-711	-
シャフトブラケット	SB	7-721	-

## 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。

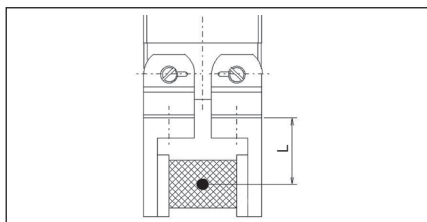
## メインスペック

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

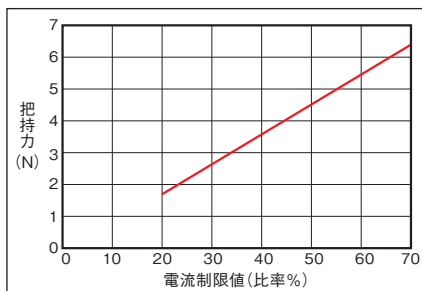
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側1度以下(ただしスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

## 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



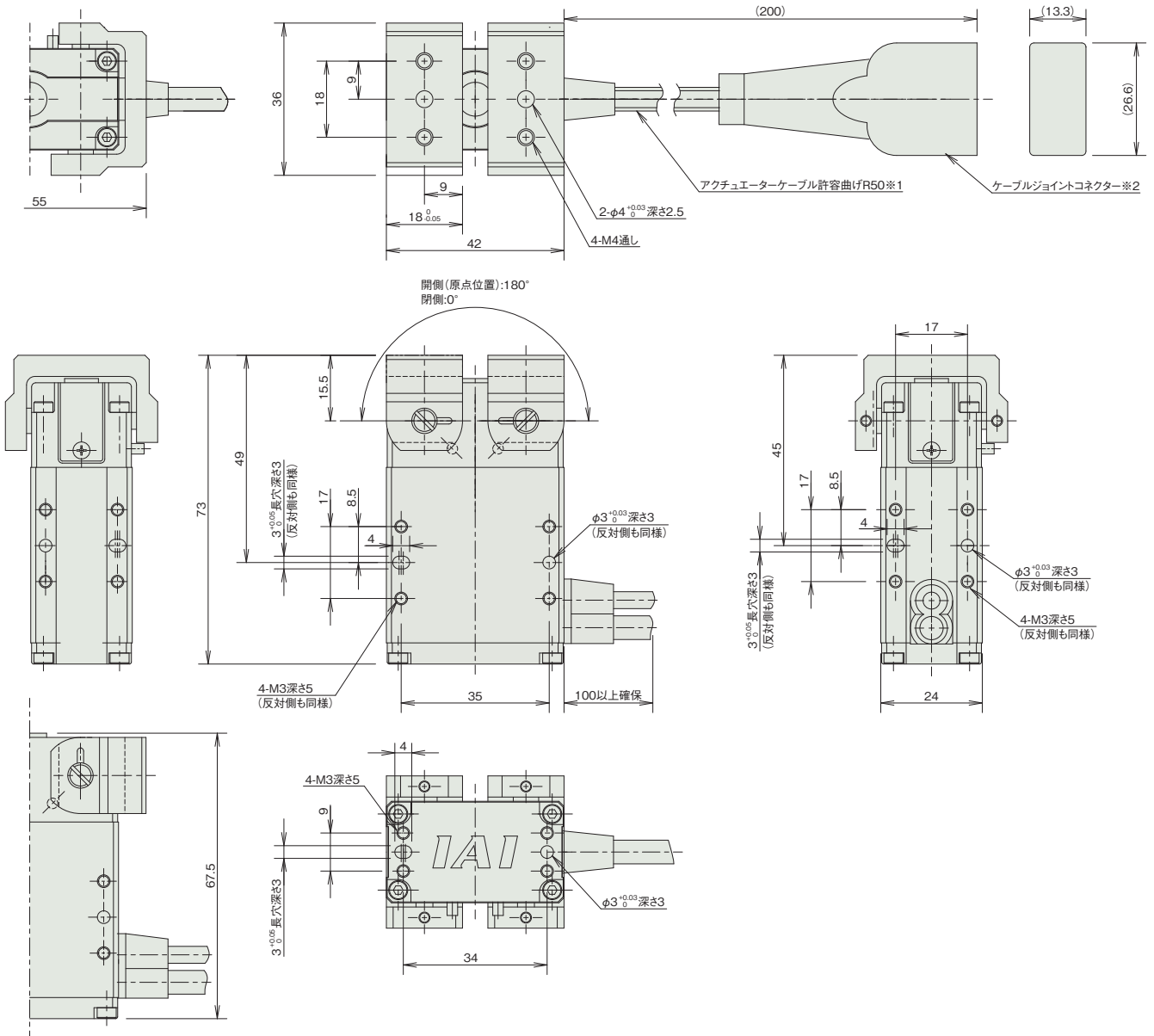
- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。  
 実効把持力(GRLS) =  $F \times 15.5 / (L + 15.5)$   
 (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。  
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。  
 (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

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) スライダー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。

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

非搭載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP2W-GRS

防塵

スライド

2ツ爪

本体幅  
70mm

24V  
パルス  
モーター

■ 型式項目

RCP2W		GRS		I		20P		1		10							
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 20P パルスモーター 20□サイズ		減速比 1 減速比 1/1		開閉ストローク 10 10mm (片側5mm)		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
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	7-711	-
シャフトブラケット	SB	7-721	-

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。※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は 7-49 ページをご参照ください。
- 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 7-49 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。

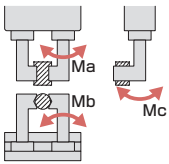
- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W**
- DDW
- IXP
- IXA

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	ボールねじリード (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

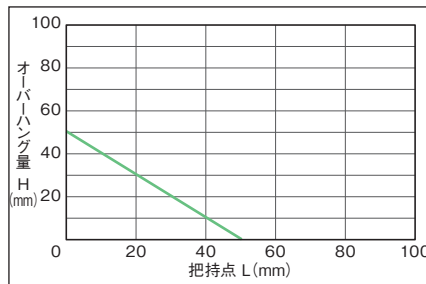
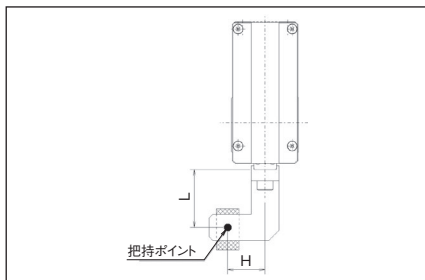
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 6.3N·m
	Mb: 6.3N·m
動的許容モーメント	Mb: 6.3N·m
	Mc: 7.0N·m
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、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

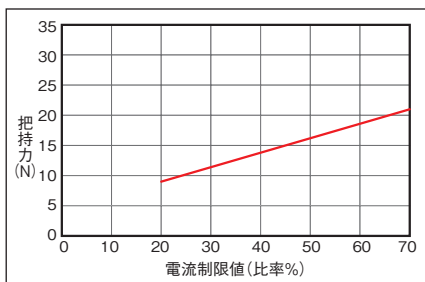
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

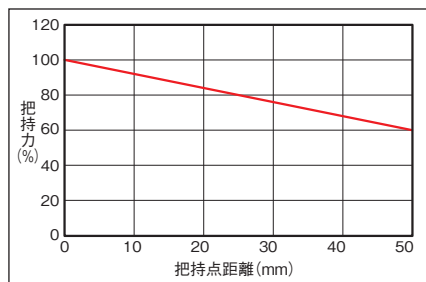
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

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。

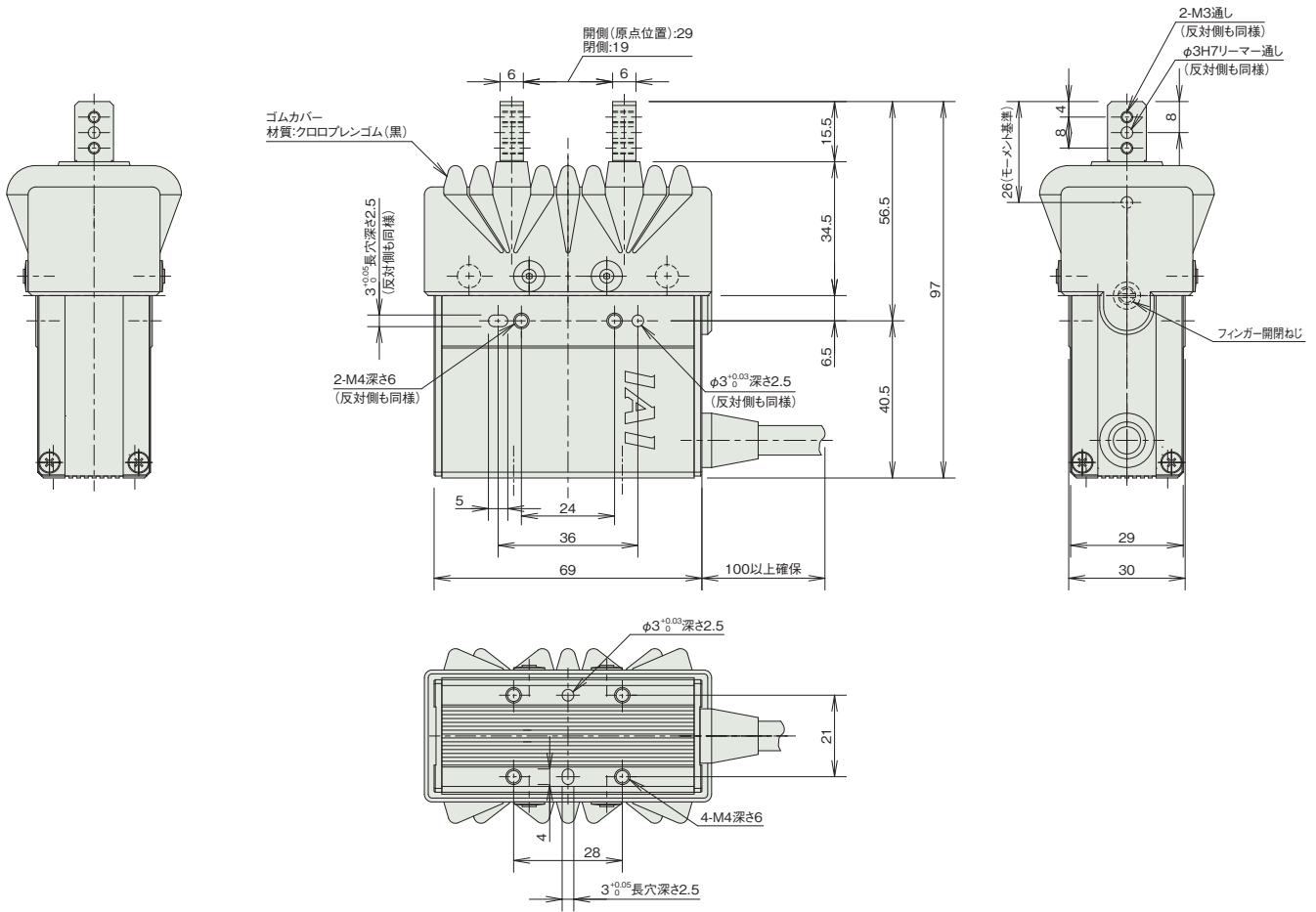
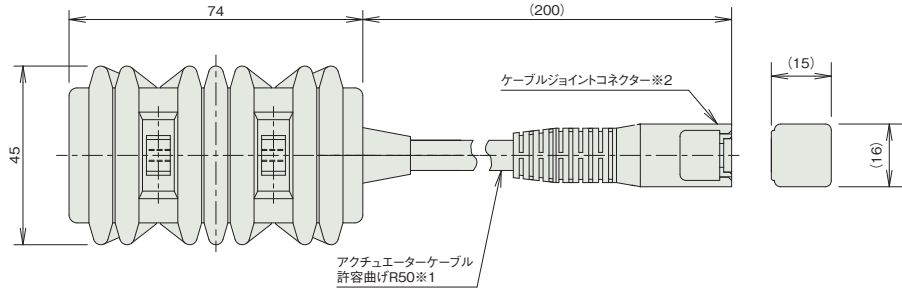
非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表



### 質量

項目	内容
質量	0.42kg

### 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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

**RCP2W**

DDW

IXP

IXA



# RCP2W-GRM

防塵	スライド	2ツ爪	本体幅 80mm	24V パルス モーター
----	------	-----	-------------	--------------------

■型式項目

**RCP2W - GRM - I - 28P - 1 - 14**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比 1 減速比 1/1	開閉ストローク 14 14mm (片側7mm)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	------------------------	----------------------------------	---	---	---------------------------



水平	垂直
横立て	天吊り

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	7-711	-
シャフトブラケット	SB	7-721	-

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。※把持ポイント距離0は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は7-49ページをご参照ください。
- 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7-49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。

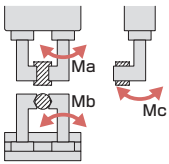
- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W**
- DDW
- IXP
- IXA

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	ボールねじリード (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

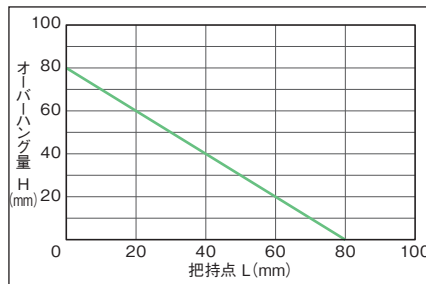
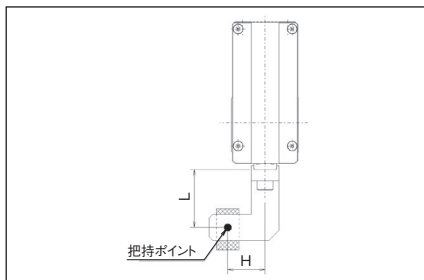
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 6.3N·m
	Mb: 6.3N·m Mc: 8.3N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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

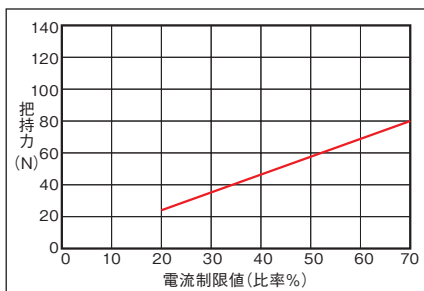
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

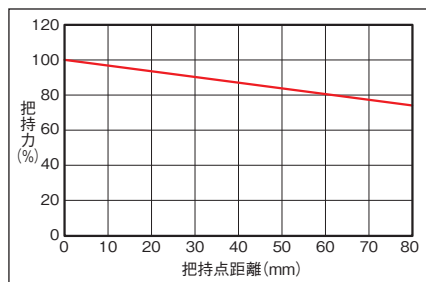
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

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



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。

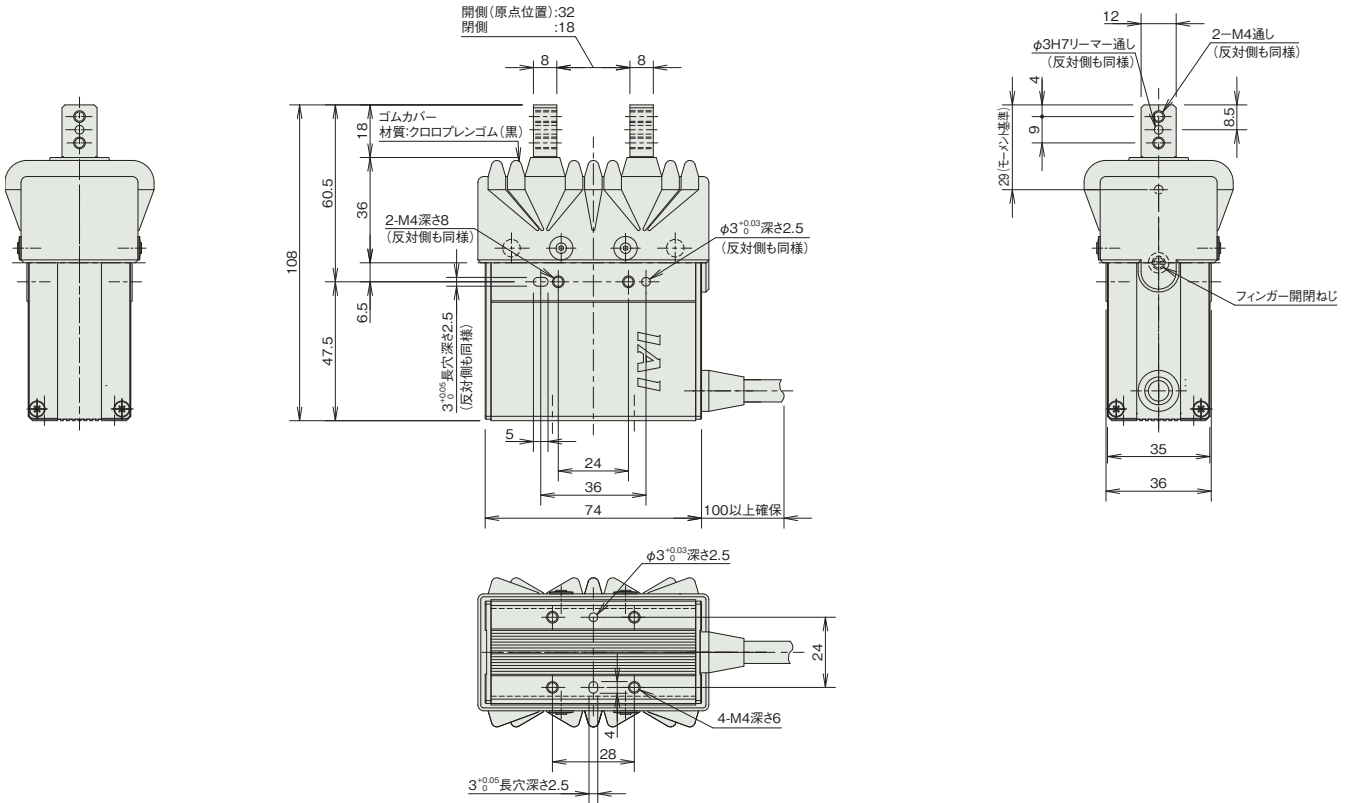
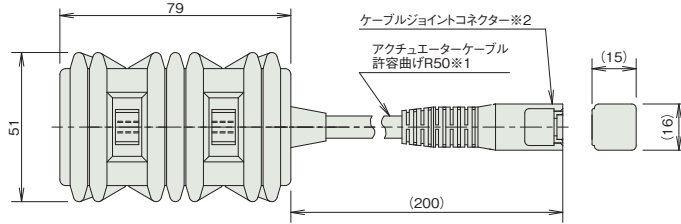
非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション / 資料

ケーブル型式  
一覧表



### ■質量

項目	内容
質量	0.62kg

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

### 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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

**RCP2W**

DDW

IXP

IXA

# RCP2W-GR3SS

防塵

スライド

3ツ爪

本体幅  
60mm

24V  
パルス  
モーター

■ 型式項目

RCP2W - 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	開閉ストローク 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 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
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	7-711	-
シャフトブラケット	SB	7-721	-

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、把持ポイント距離 0 (※)、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。  
※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は 7-49 ページをご参照ください。
- 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 7-49 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。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

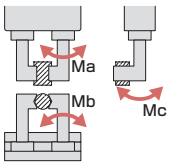
IXA

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

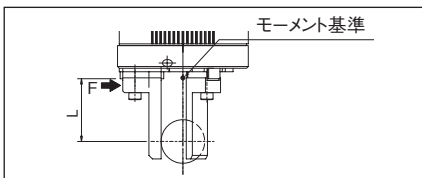
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 3.8N·m
	Mc : 3.0N·m
動的許容モーメント	-
	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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

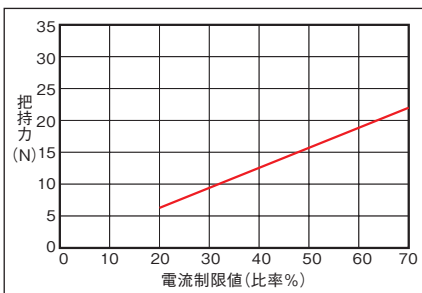
把持点距離 (L) は50mm以下でご使用ください。



(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。

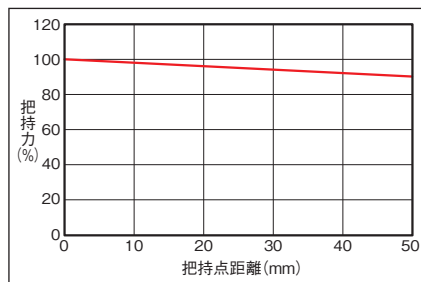
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

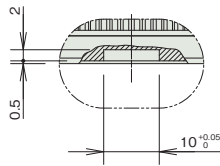
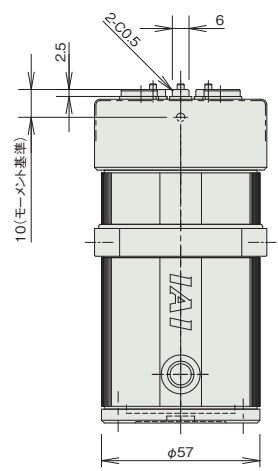
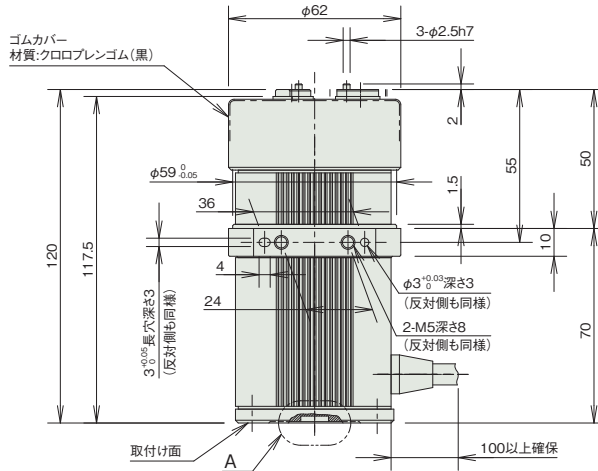
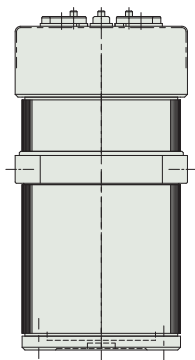
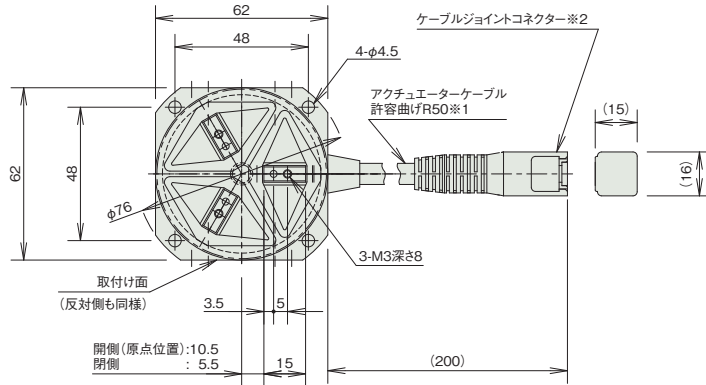
RCP2W

DDW

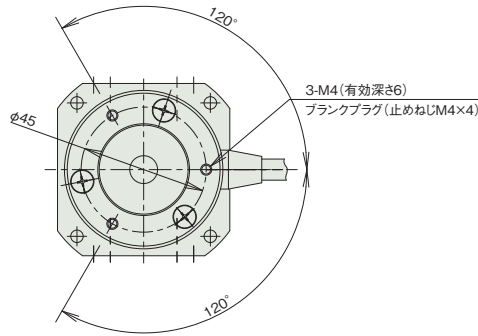
IXP

IXA

※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。



A部詳細



■質量

項目	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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP2W-GR3SM

防塵

スライド

3ツ爪

本体幅  
80mm

24V  
パルス  
モーター

■ 型式項目

RCP2W	-	GR3SM	-	I	-	42P	-	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 42P パルスモーター 42□サイズ	-	減速比 30 減速比 1/30	-	開閉ストローク 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



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	7-711	-
シャフトブラケット	SB	7-721	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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



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、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。  
 ※把持ポイント距離0は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は7-49ページをご参照ください。
- 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7-49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。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

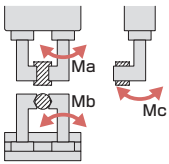
IXA

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

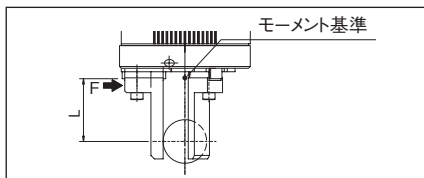
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 6.3N·m
	Mb: 6.3N·m Mc: 5.7N·m
動的許容モーメント	-
	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS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

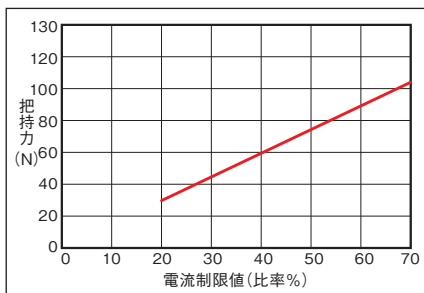
把持点距離 (L) は80mm以下でご使用ください。



(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。

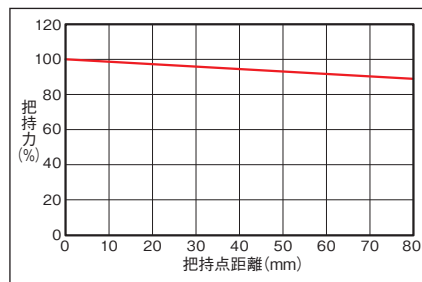
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

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



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。

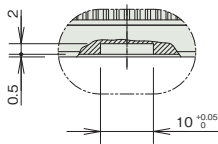
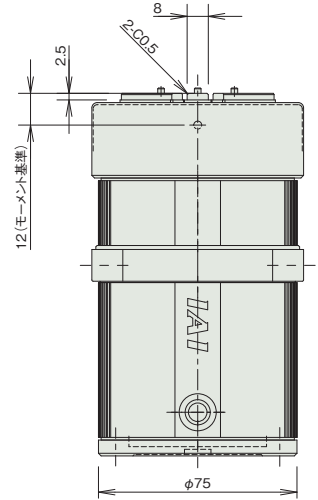
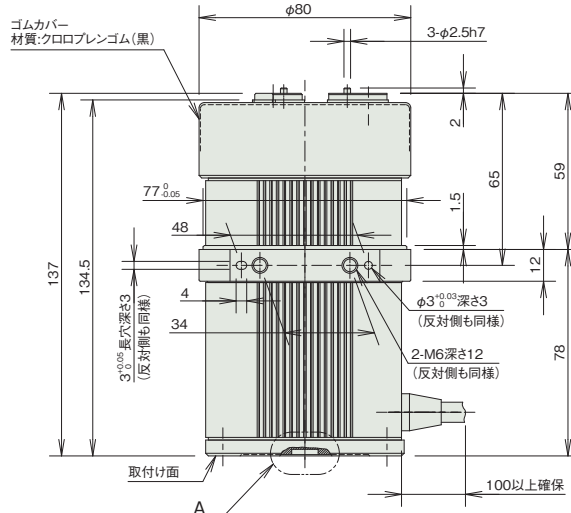
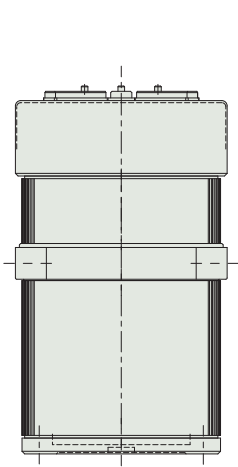
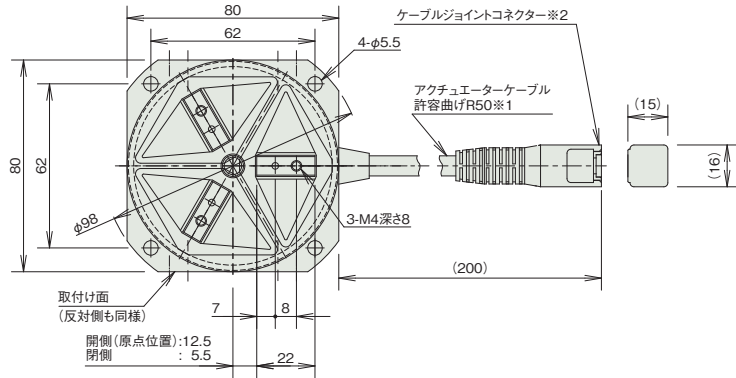
非掲載機種

クリーン

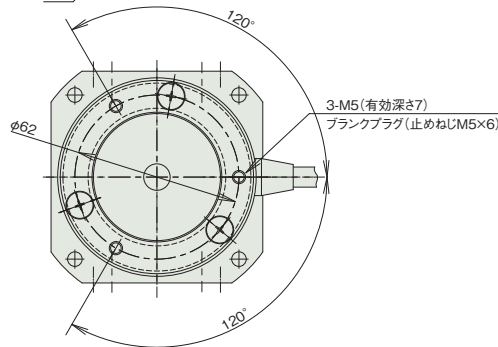
防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表



A部詳細



### 質量

項目	内容
質量	1.3kg

### 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														
				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

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

**RCP2W**

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種



クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# ロータリー RCP2 / DDW

パルスモーター			
RCP2W	ロータリー	RCP2W-RTBS/RTBSL	7-639
		RCP2W-RTB/RTBL	7-643
		RCP2W-RTBB/RTBBL	7-647
		RCP2W-RTCS/RTCSL	7-651
		RCP2W-RTC/RTCL	7-655
		RCP2W-RTCB/RTCBL	7-659
			
ダイレクトドライブモーター			
DDW	ロータリー	DDW-LH18C	7-663
			

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWARCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



# RCP2W-RTBS

# RCP2W-RTBSL

防塵  
防滴

24V  
パルス  
モーター

### 型式項目

RCP2W		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
RTBS	330度回転仕様	II	パルスモーター 20□サイズ	30 減速比 1/30 45 減速比 1/45	330 330度回転 (RTBS専用) 360 360度多回転 (RTBSL専用)	P3 PCON P5 MSEL 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



### 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「II」になります。

### 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	7-718	-
シャフトアダプター	SA	7-720	-
テーブルアダプター	TA	7-722	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

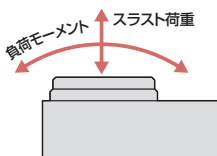
(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容	
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
エアページ	流量 (NL/min)	15
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/s<sup>2</sup>

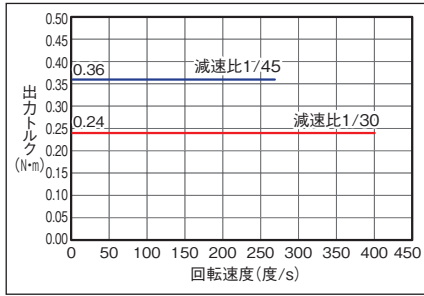
### ロータリータイプモーメント方向



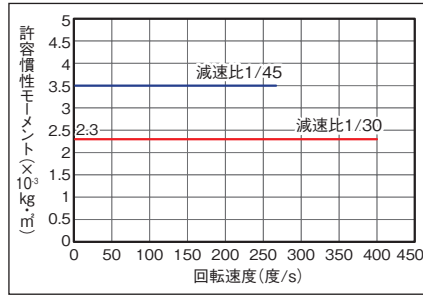
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.05度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度以内
	360度多回転仕様	±0.05度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	30N	
許容負荷モーメント	3.6N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg・m <sup>2</sup>
	減速比 1/45	0.0035kg・m <sup>2</sup>
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP54	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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

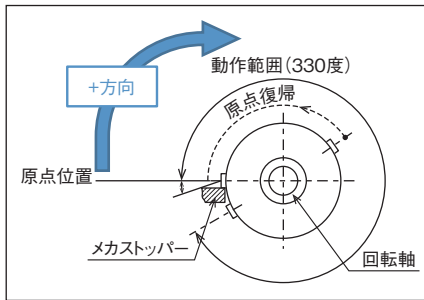


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



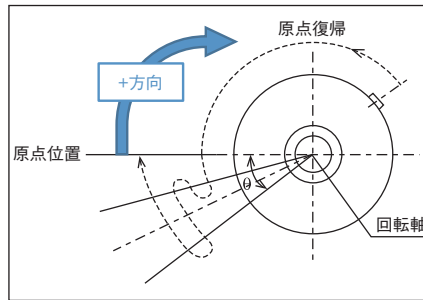
原点復帰方法と正回転方向

■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。

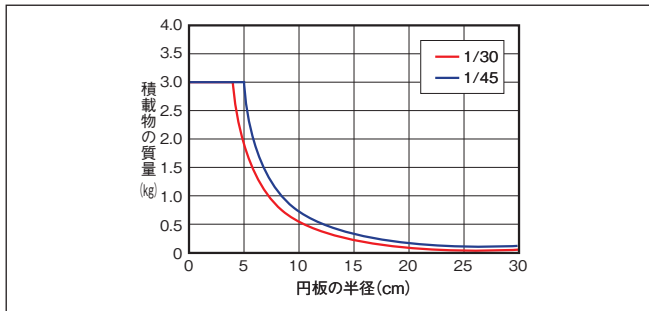
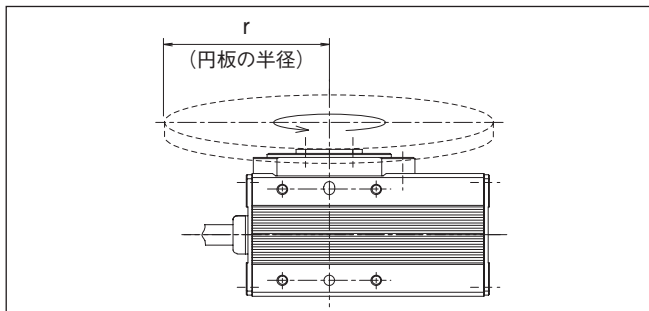
■360度多回転仕様



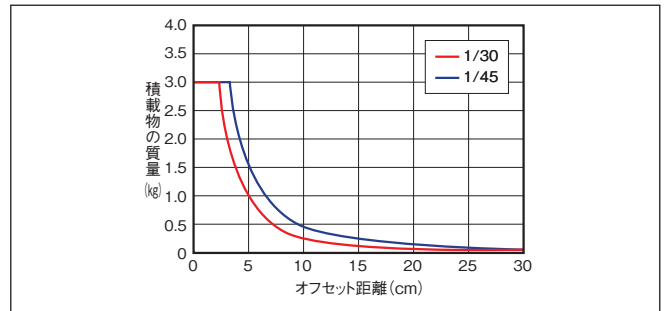
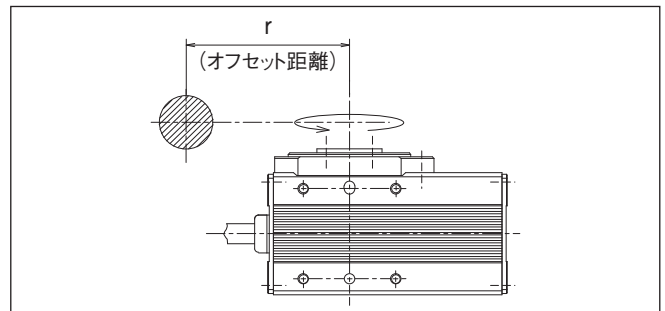
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

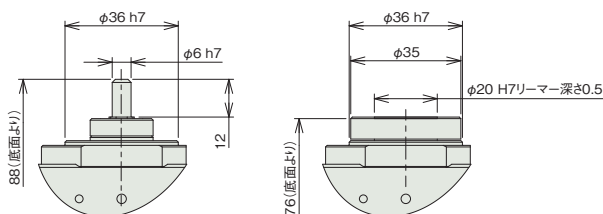
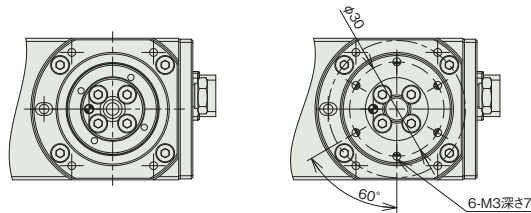
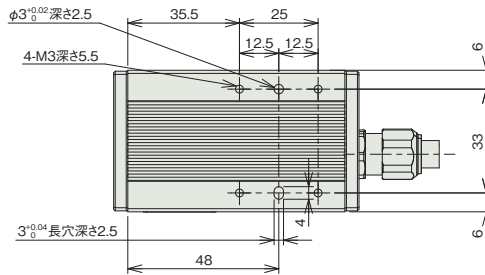
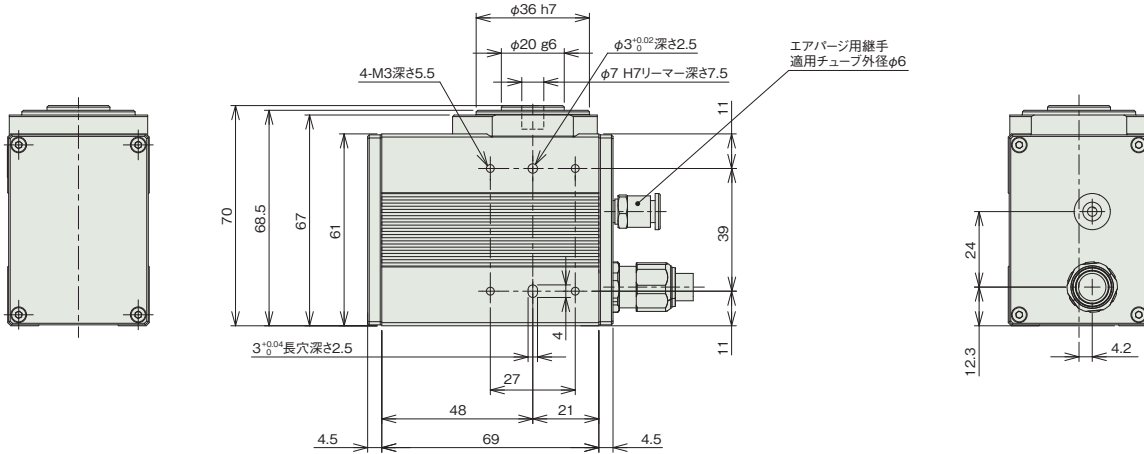
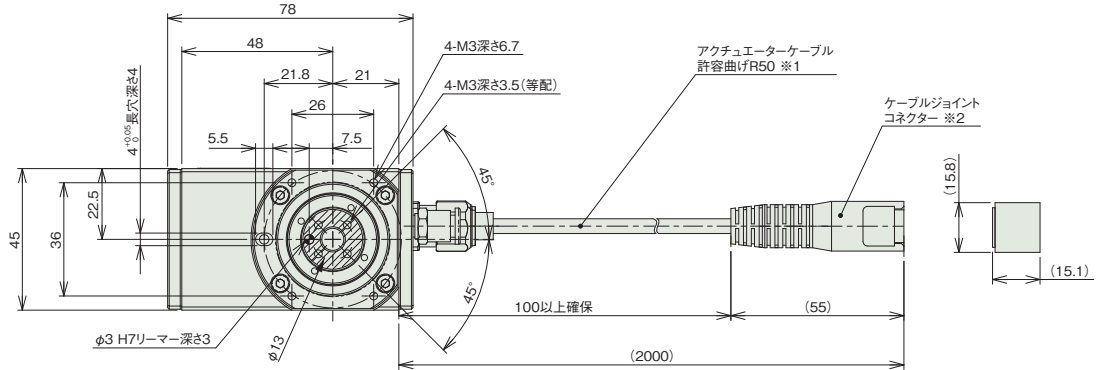
RCP2W

DDW

IXP

IXA

- ※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出来ませんので、ご注意ください。



■質量

項目	内容
質量	0.6kg

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に戻す為には、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	-

(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。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP2W-RTB

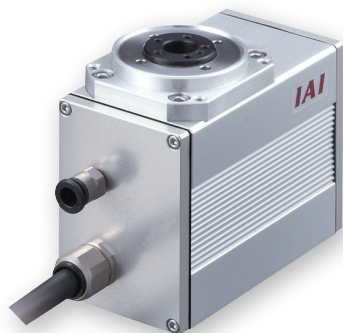
# RCP2W-RTBL

防塵・防滴 24V パルスモーター

### ■型式項目

**RCP2W** -  - **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	330度回転仕様	II	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 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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確認してください。
- 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。

### 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	7-710	-
逆回転仕様	NM	7-718	-
シャフトアダプター	SA	7-720	-
テーブルアダプター	TA	7-722	-

### 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)	-	-

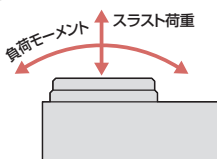
(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
P3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
P5: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

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
エアページ	流量 (NL/min)	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (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/s<sup>2</sup>

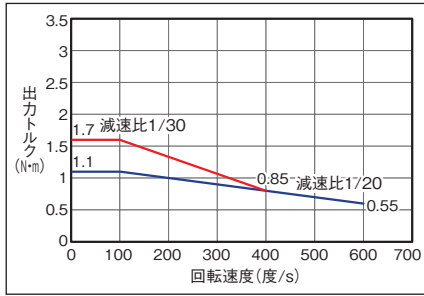
### ■ロータリータイプモーメント方向



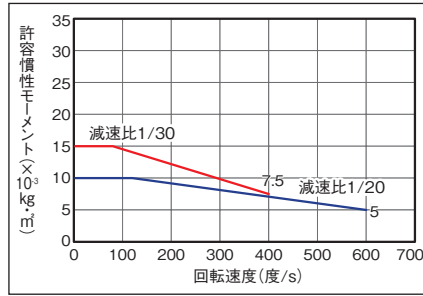
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様
	360度多回転仕様
原点復帰精度	±0.01度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
許容慣性モーメント	減速比 1/20
	減速比 1/30
主要部材質	回転部
	フレーム
	アクチュエーターケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP54
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 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

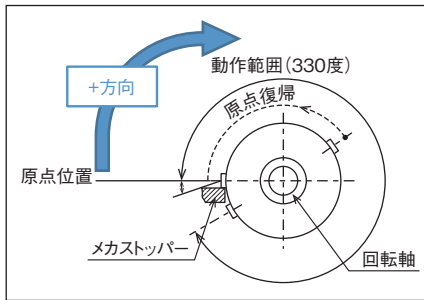


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



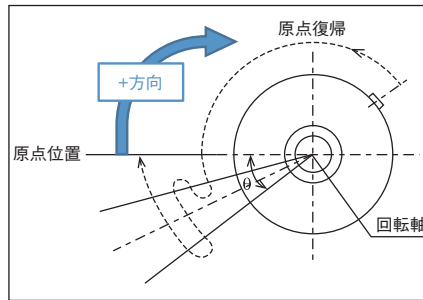
原点復帰方法と正回転方向

■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。

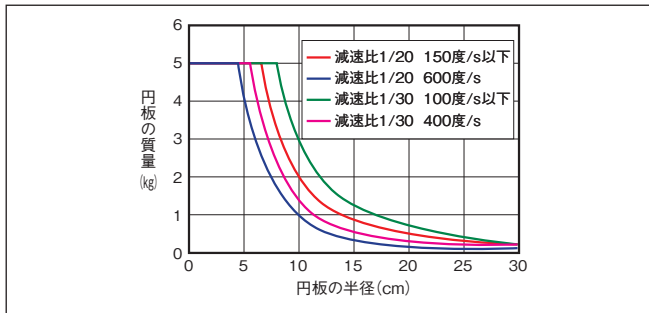
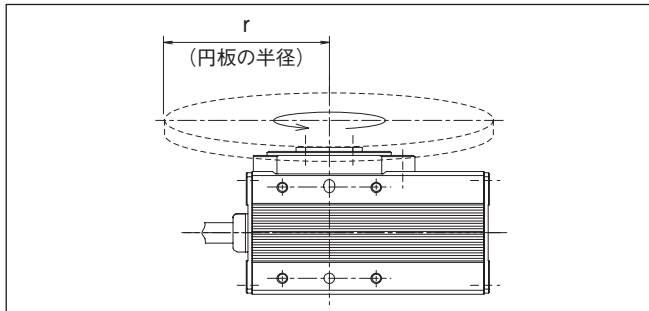
■360度多回転仕様



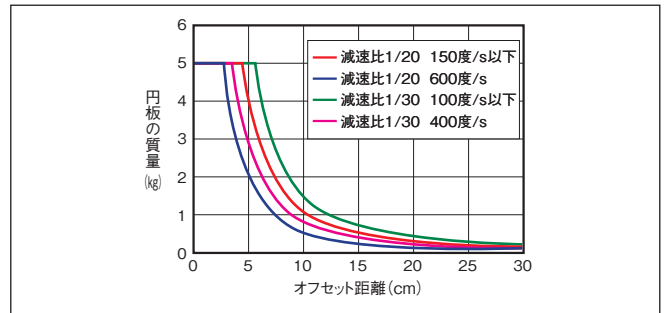
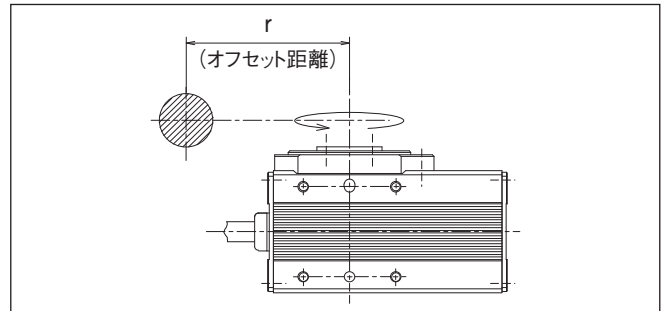
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

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](http://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 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出来ませんので、ご注意ください。

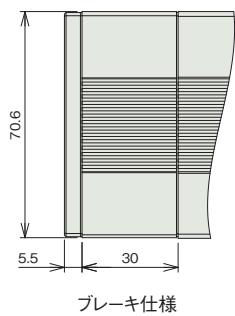
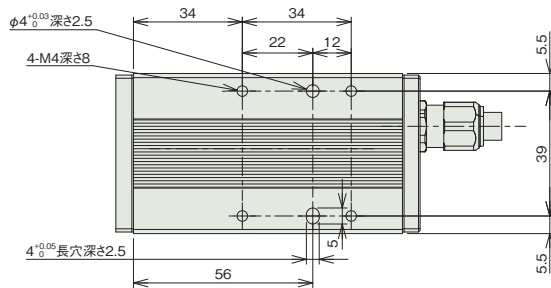
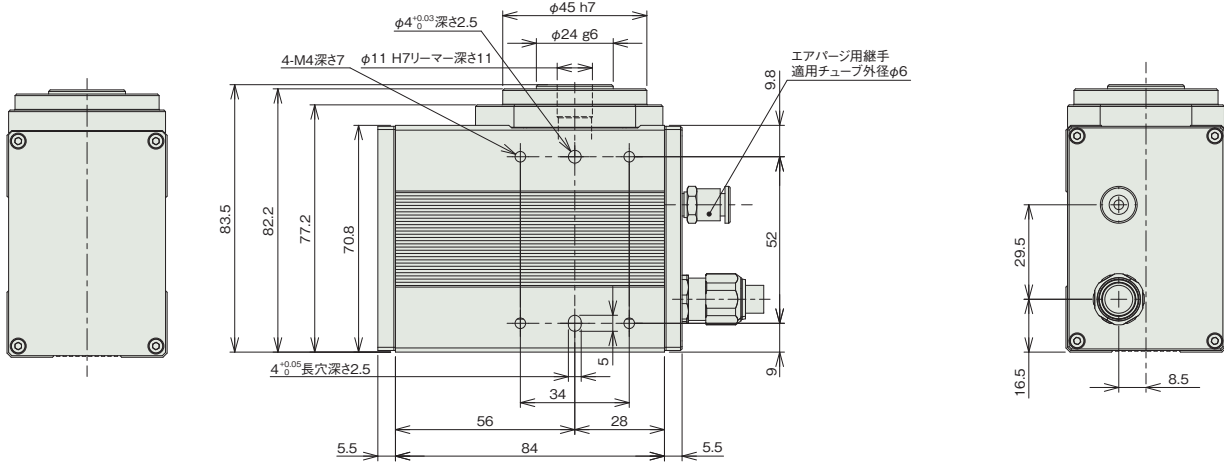
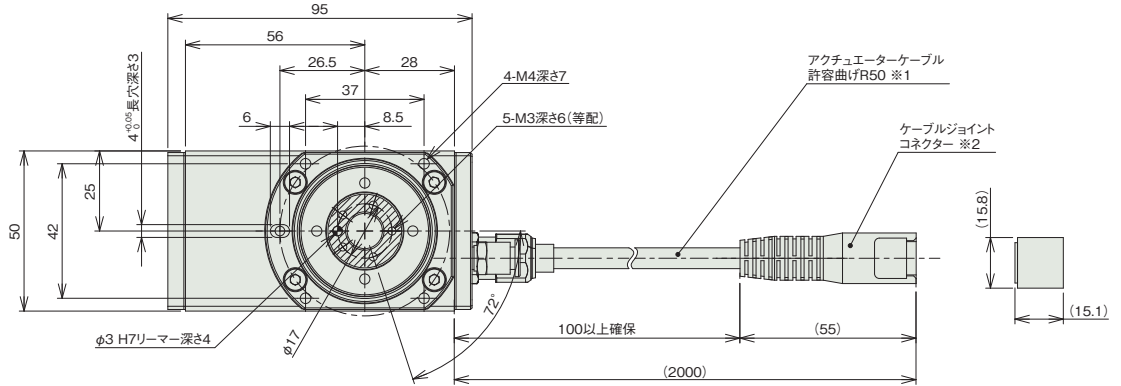
非掲載機種種

クリーン

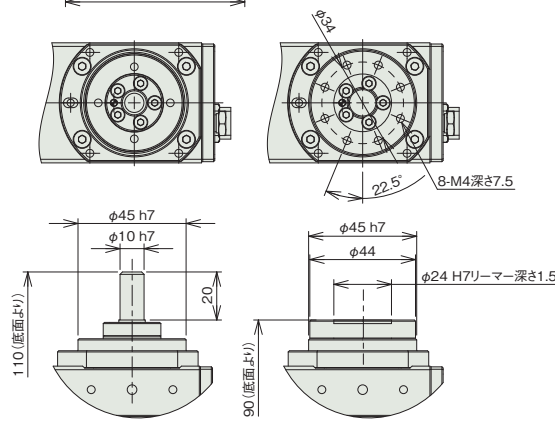
防塵防滴

オプション / 資料

ケーブル型式  
一覧表



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	0.96kg
	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に戻す為には、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	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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	-

(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。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

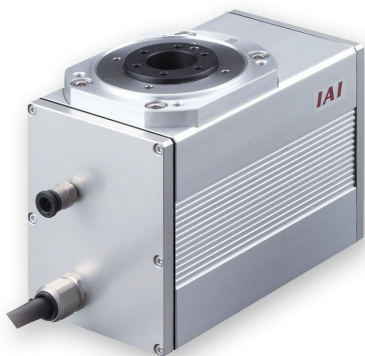
# RCP2W-RTBB

# RCP2W-RTBBL

防塵・防滴 24V パルスモーター

### ■型式項目

RCP2W		I	35P						
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	
RTBB	330度回転仕様	I	35P パルスモーター	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 P5 RCON	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	



- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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確認してください。
- 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。

### 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	7-710	-
逆回転仕様	NM	7-718	-
シャフトアダプター	SA	7-720	-
テーブルアダプター	TA	7-722	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

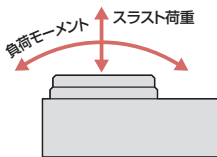
(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	3.0	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
エアページ	流量 (NL/min)	40
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	2.9
動作範囲 (度)	330度回転仕様 360度多回転仕様	330 360

(注1) 1G≒9807度/s<sup>2</sup>

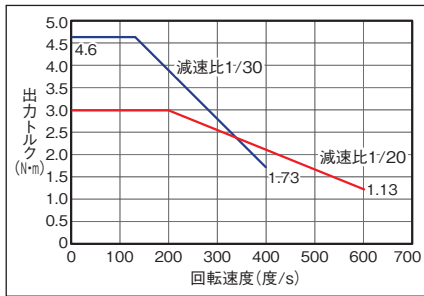
### ■ロータリータイプモーメント方向



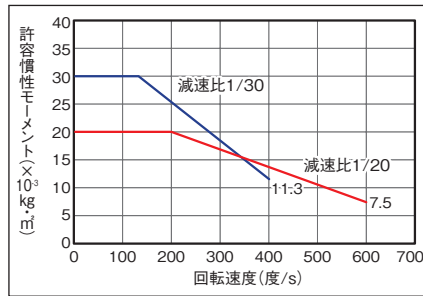
項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg・m <sup>2</sup>
	減速比 1/30	0.03kg・m <sup>2</sup>
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP54	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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

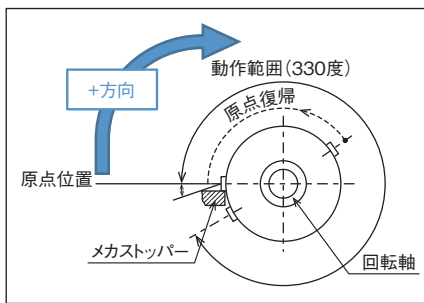


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



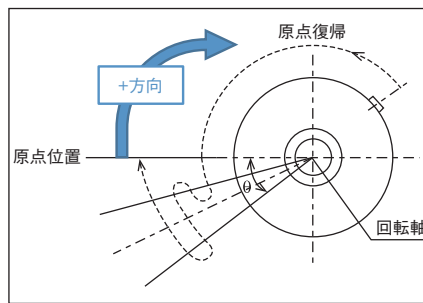
原点復帰方法と正回転方向

■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。

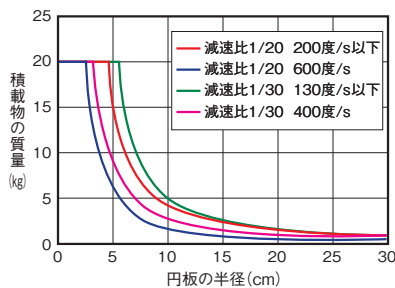
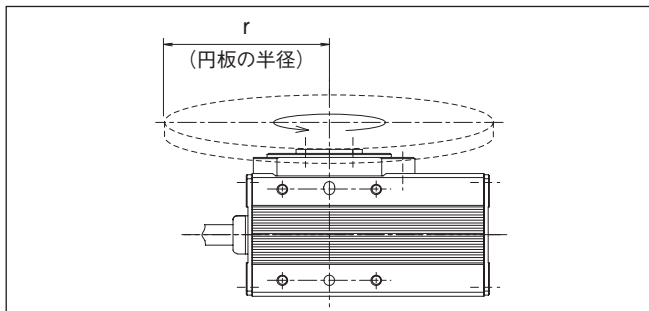
■360度多回転仕様



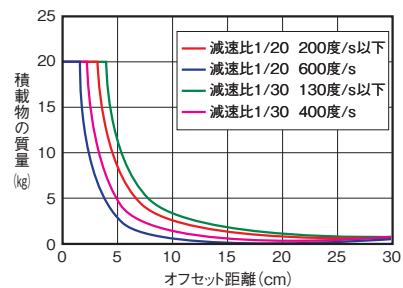
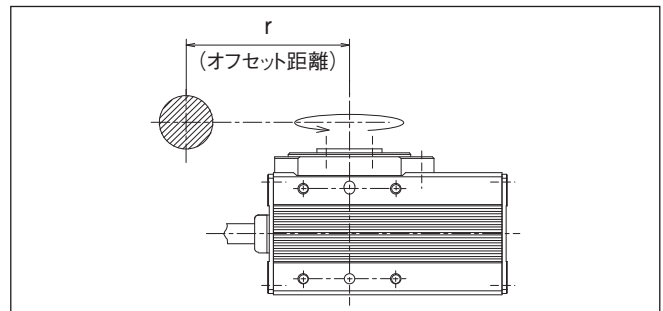
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

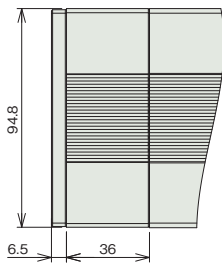
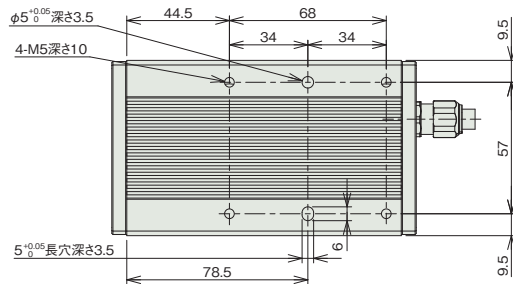
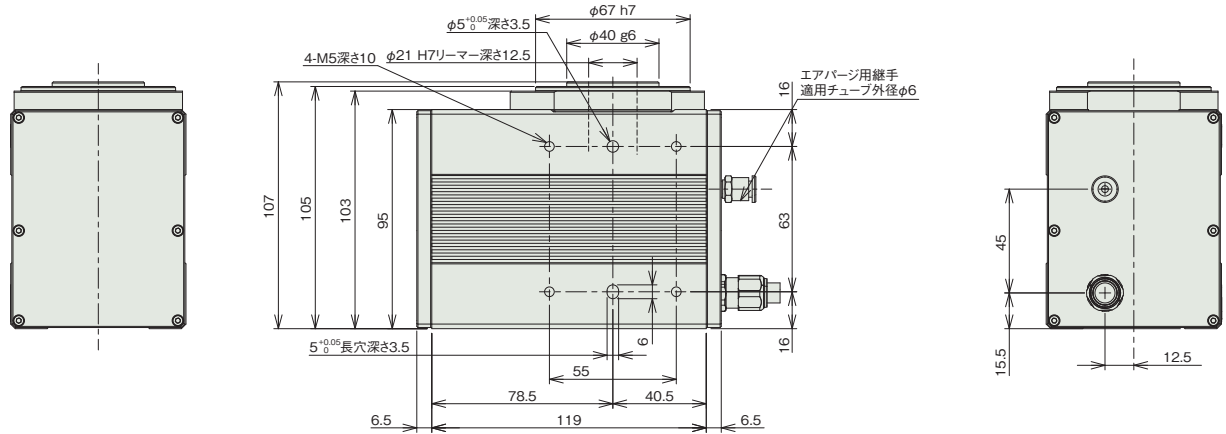
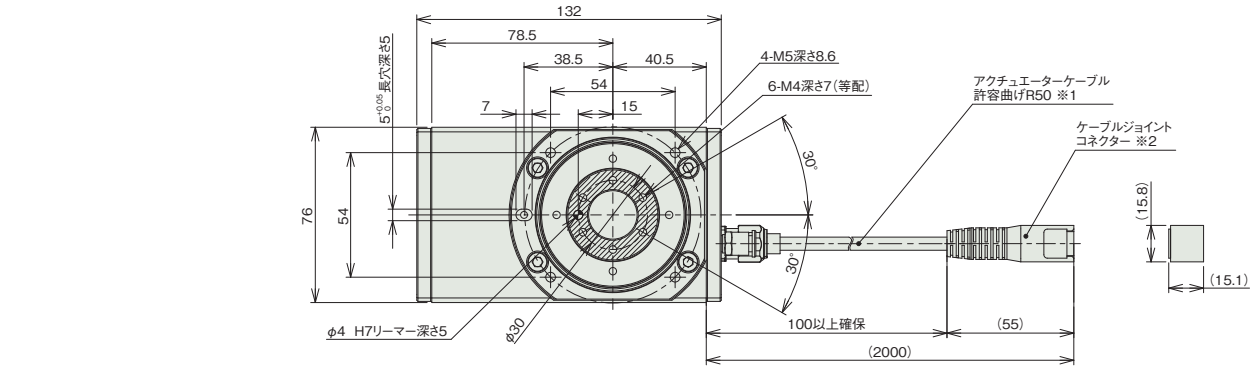
RCP2W

DDW

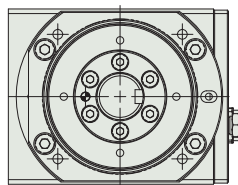
IXP

IXA

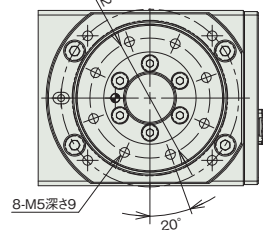
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。  
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。  
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。  
 (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。  
 原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。  
 逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。  
 出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



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
質量	ブレーキ無し	2.5kg
	ブレーキ有り	3.2kg

**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に戻す為には、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。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# RCP2W-RTCS

# RCP2W-RTCSL

防塵  
防滴

24V  
パルス  
モーター

### ■型式項目

**RCP2W** -  - **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
	RTCS 330度回転仕様 RTCSL 360度多回転仕様	I1 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 45 減速比 1/45	330 330度回転 (RTCS専用) 360 360度多回転 (RTCSL専用)	P3 PCON P5 RCON MSEL RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10



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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「I1」になります。

### 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	7-718	-
シャフトアダプター	SA	7-720	-
テーブルアダプター	TA	7-722	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

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

(注) 4方向コネクタ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。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「R-B」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容	
	1/30	1/45
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
エアページ	流量 (NL/min)	15
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/s<sup>2</sup>

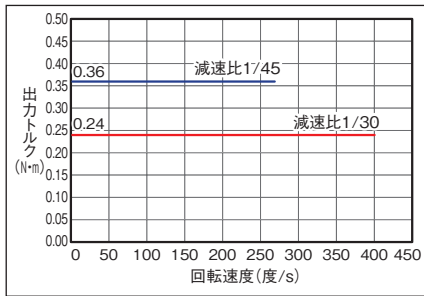
### ■ロータリータイプモーメント方向



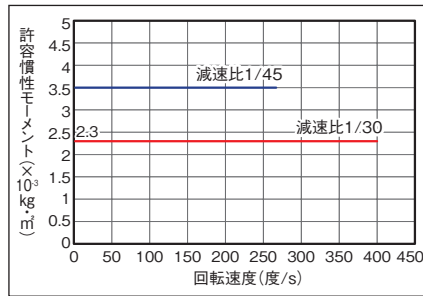
項目	内容
駆動方式	ハイポイドギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰方式	330度回転仕様
	360度多回転仕様
原点復帰精度	±0.05度
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
許容慣性モーメント	減速比 1/30
	減速比 1/45
主要部材質	回転部
	フレーム
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP54
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	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

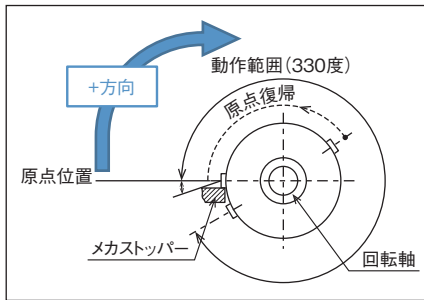


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



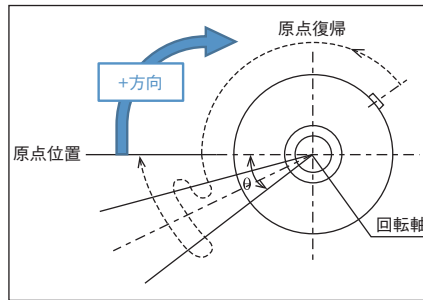
原点復帰方法と正回転方向

■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。

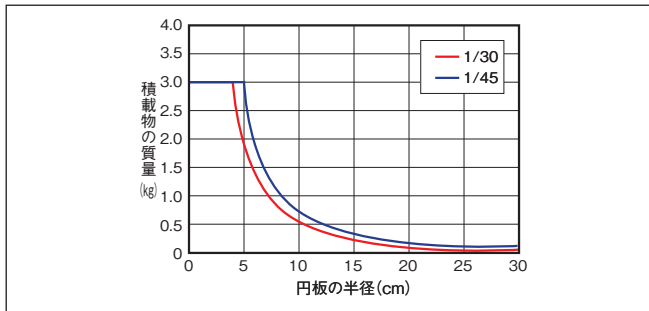
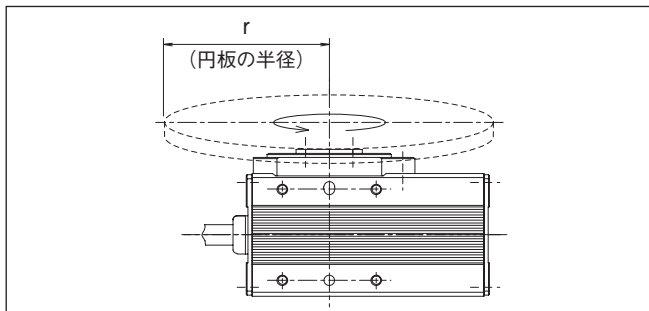
■360度多回転仕様



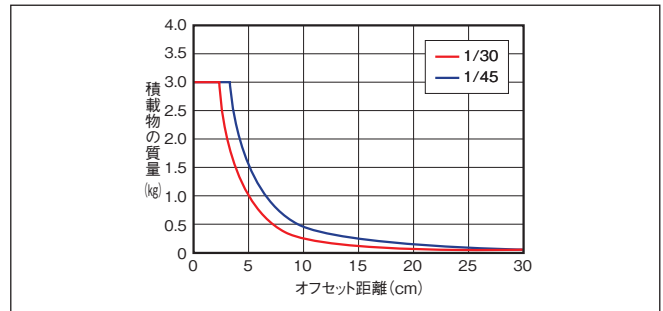
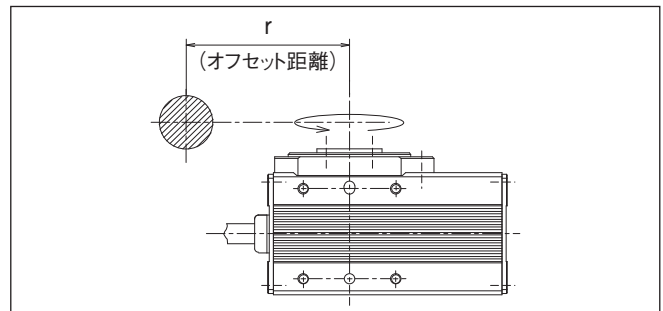
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

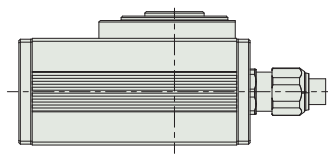
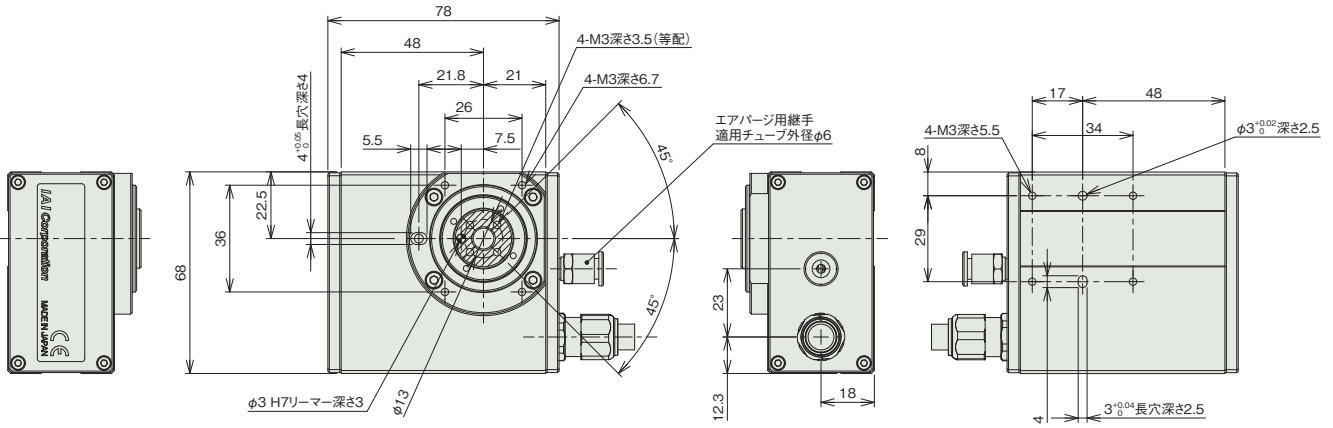
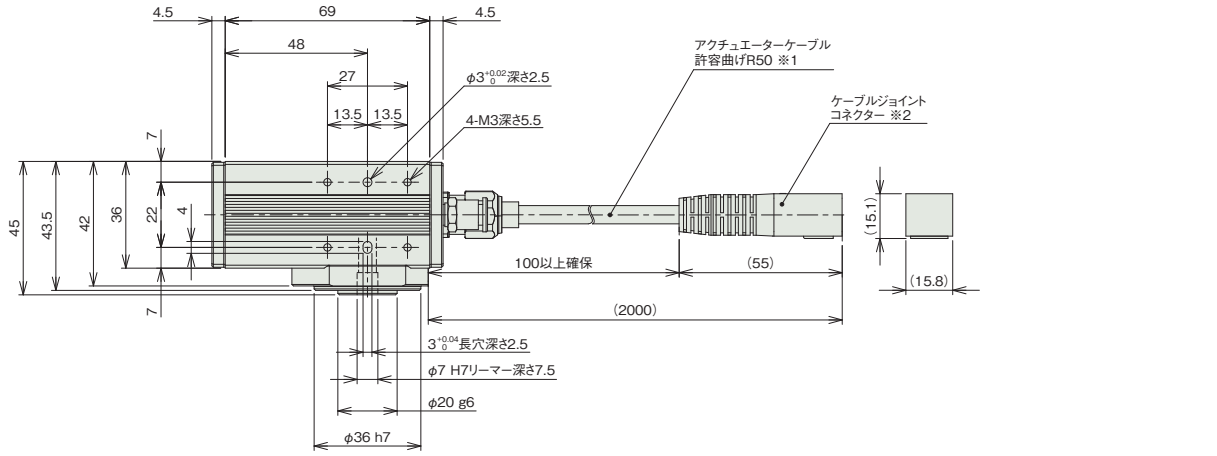
DDW

IXP

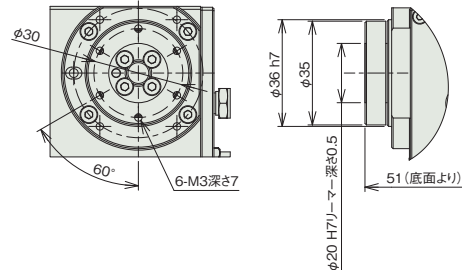
IXA



※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。  
 (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出来ませんので、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

- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W**
- DDW
- IXP
- IXA

■質量

項目	内容
質量	0.54kg

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に戻す為には、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。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

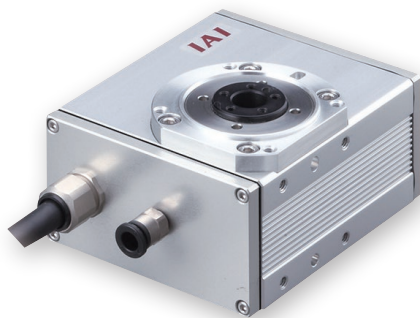
# RCP2W-RTC RCP2W-RTCL

防塵防滴 24V  
パルス  
モーター

## ■型式項目

**RCP2W** - [ ] - **I** - **28P** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCP2W	RTC 330度回転仕様 RTCL 360度多回転仕様	II 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 (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 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



- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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確認してください。
- 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。



### 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	7-710	-
逆回転仕様	NM	7-718	-
シャフトアダプター	SA	7-720	-
テーブルアダプター	TA	7-722	-

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

### メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	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
エアページ	流量 (NL/min)	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
動作範囲 (度)	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.4
	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G≒9807度/s<sup>2</sup>

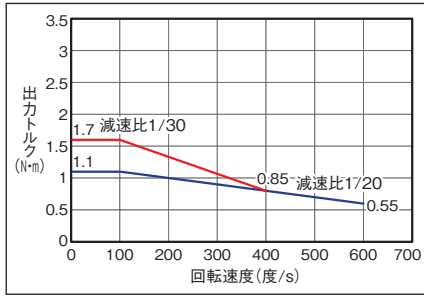
### ■ロータリータイプモーメント方向



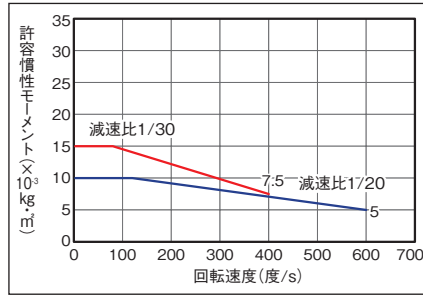
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様
	360度多回転仕様
原点復帰精度	近接センサー方式
ロストモーション	330度回転仕様
	360度多回転仕様
許容スラスト荷重	±0.01度
許容慣性モーメント	±0.05度
許容慣性モーメント	減速比 1/20
	減速比 1/30
	0.01kg・m <sup>2</sup> 0.015kg・m <sup>2</sup>
主要部材質	回転部
	フレーム
使用周囲温度・湿度	アルミ、アルマイト処理
保護等級	塩化ビニル(PVC)
耐振動・耐衝撃	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
海外対応規格	IP54
モーター種類	4.9m/s <sup>2</sup>
エンコーダ種類	CEマーク、RoHS指令
エンコーダパルス数	パルスモーター
納期	インクリメンタル
	800 pulse/rev
	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

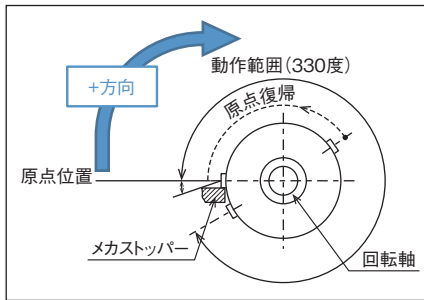


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



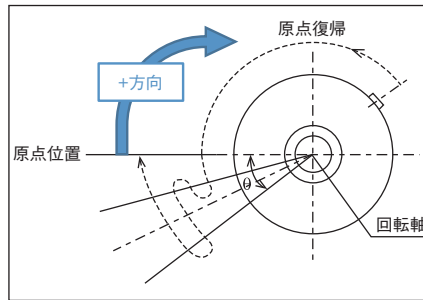
原点復帰方法と正回転方向

■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。

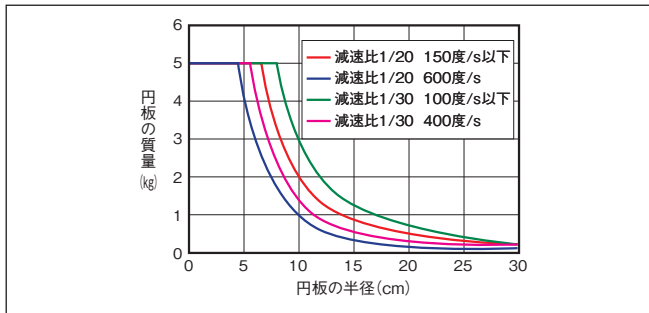
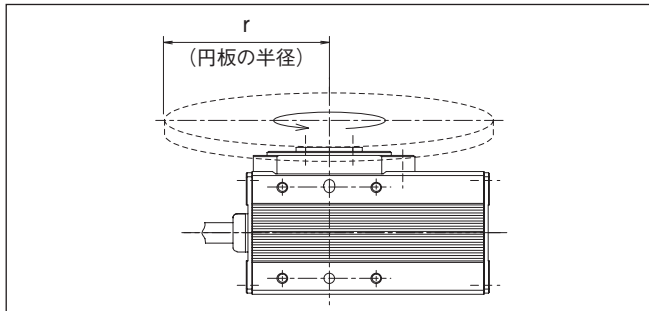
■360度多回転仕様



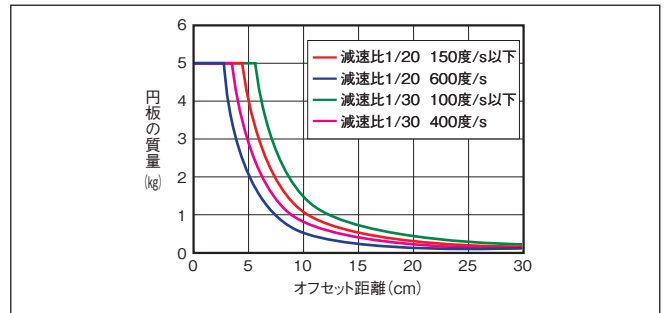
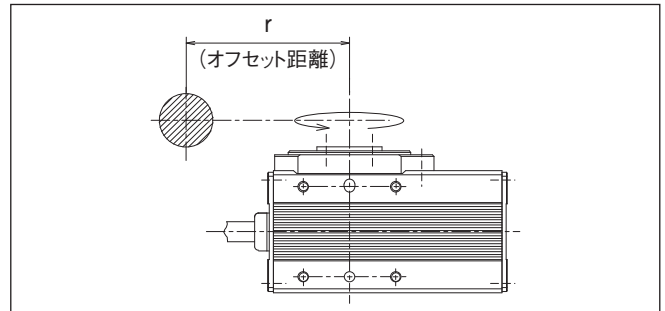
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

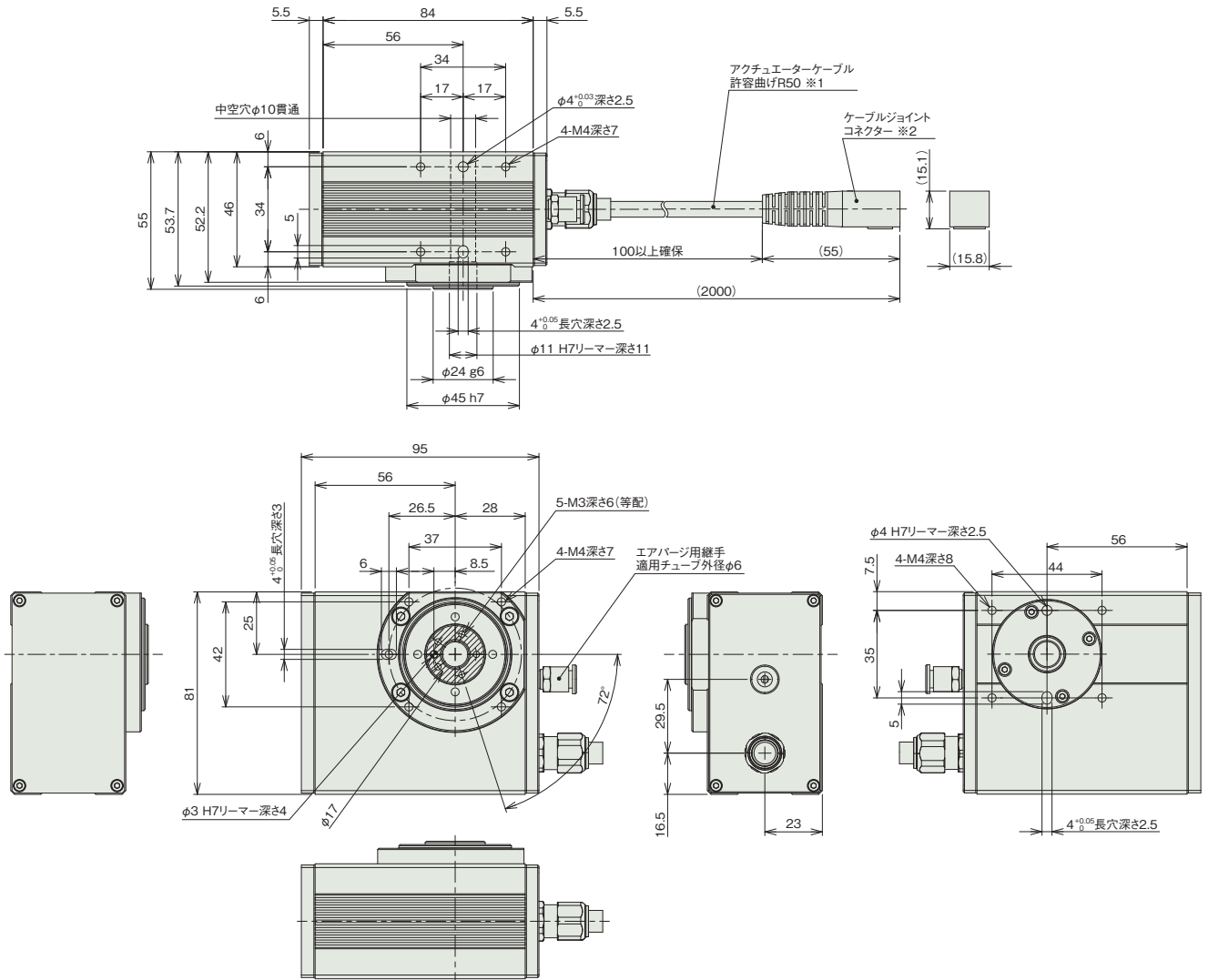
IXA

## 寸法図

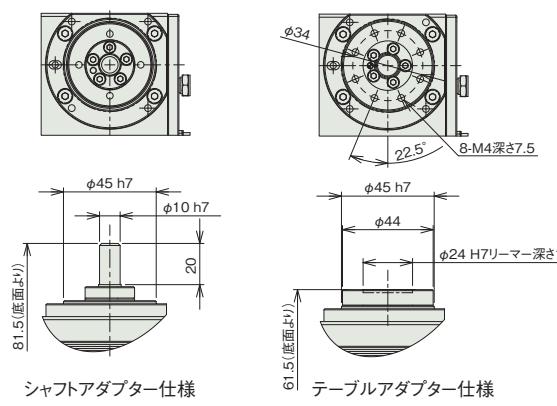
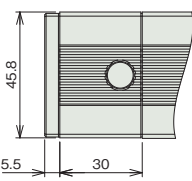
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※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。  
 (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出来ませんので、ご注意ください。



- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W**
- DDW
- IXP
- IXA



### 質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	1.04kg
	ブレーキ有り	1.42kg

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に戻す為には、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。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

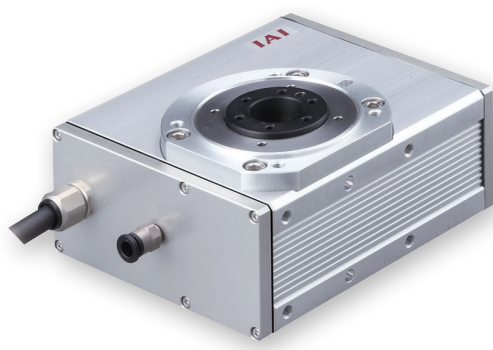
防塵防滴 24V パルスモーター

# RCP2W-RTCB RCP2W-RTCBL

■ 型式項目

**RCP2W** - [ ] - **I** - **35P** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
RCP2W	RTCB 330度回転仕様 RTCBL 360度多回転仕様	I1 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 P5 RCON MSEL 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



- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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確認してください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。

CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

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	7-710	-
逆回転仕様	NM	7-718	-
シャフトアダプター	SA	7-720	-
テーブルアダプター	TA	7-722	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

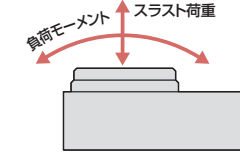
(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	3.0	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
エアページ	流量 (NL/min)	40
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/s<sup>2</sup>

■ ロータータイプモーメント方向

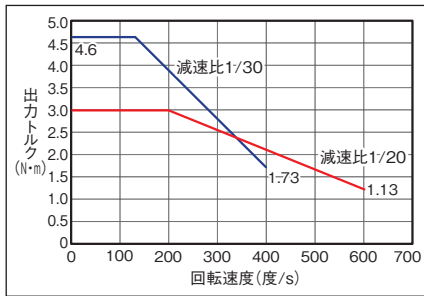


項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg・m <sup>2</sup>
	減速比 1/30	0.03kg・m <sup>2</sup>
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP54	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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	

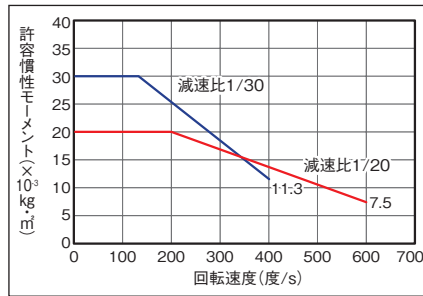


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

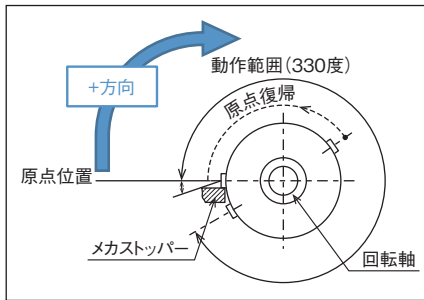


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



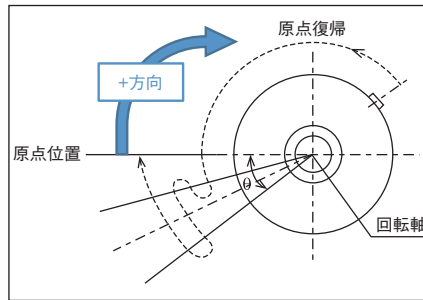
原点復帰方法と正回転方向

■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。

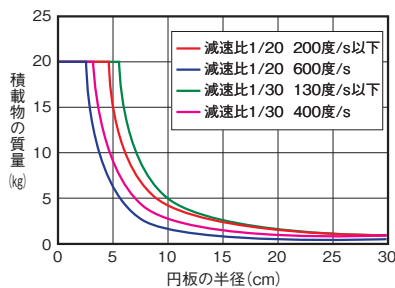
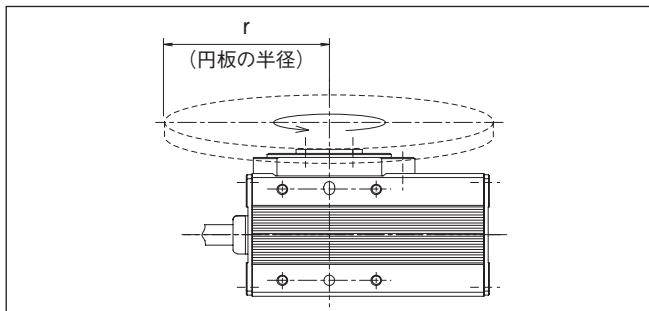
■360度多回転仕様



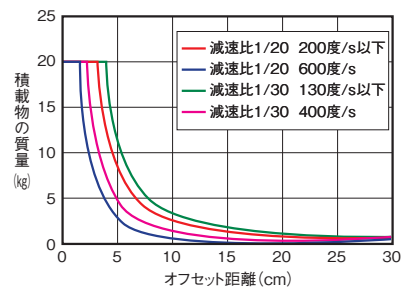
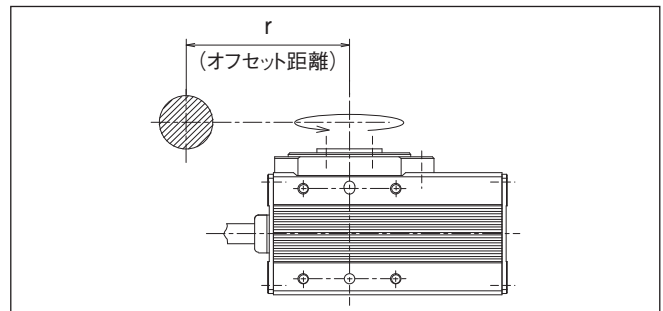
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。  
原点復帰動作は反時計方向に回転します。  
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。  
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

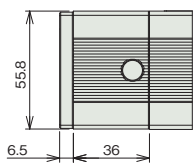
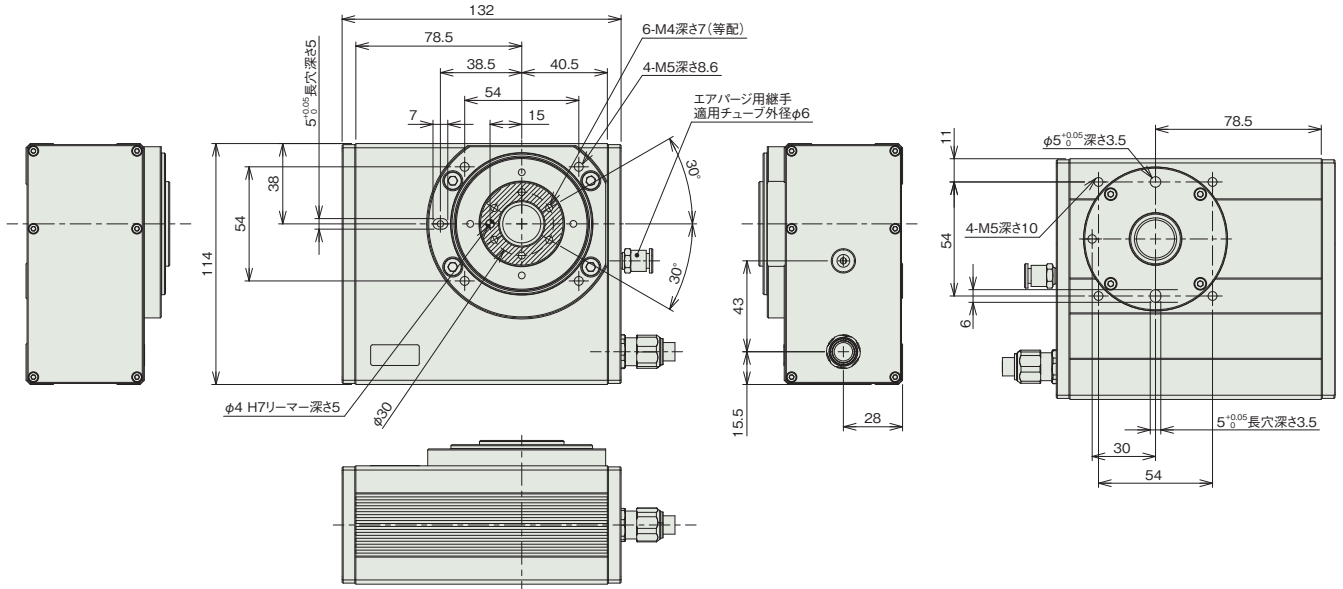
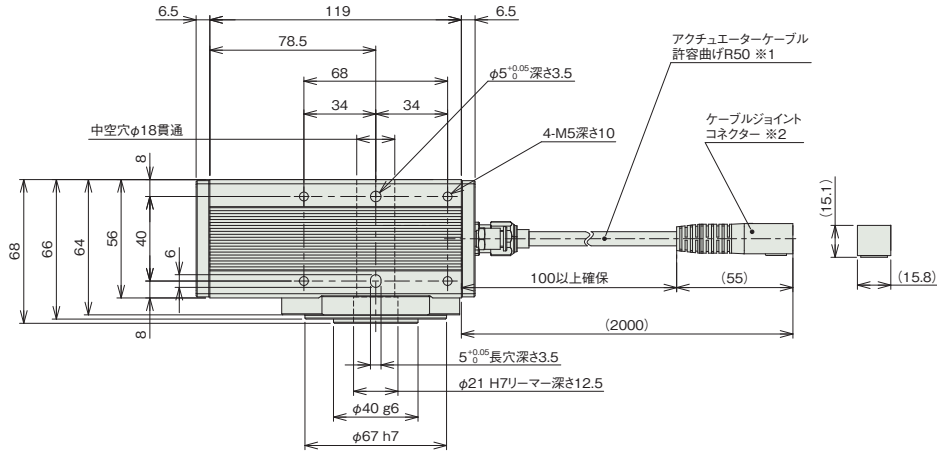
IXA

## 寸法図

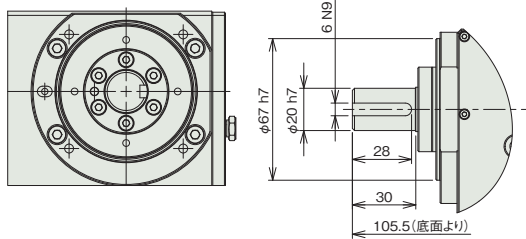
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

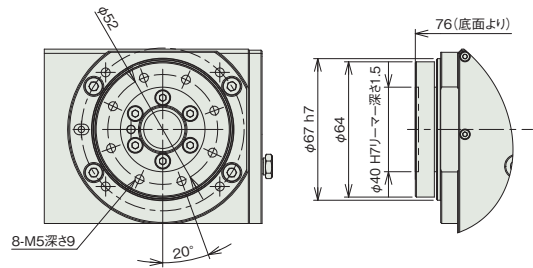
- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
- (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
- (注) 標準仕様 / 逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
- 原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
- 逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
- 出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



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
質量	ブレーキ無し	2.4kg
	ブレーキ有り	3.1kg

選定

注意事項

非掲載機種

フリー

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

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に戻す為には、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。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

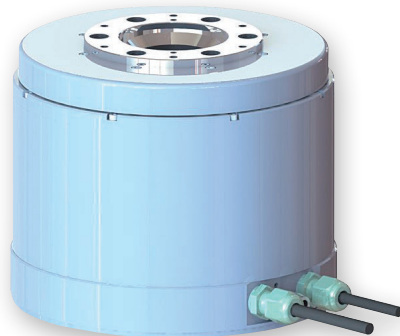
# DDW-LH18C

防塵  
防滴

■ 型式項目

DDW - 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)	AI	600	360	T2	N	A0
P	高分解能 (20bit)	AM	600W	360度	XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	S	A1
					T4	M	
					RCON RSEL	X	
						長さ指定	



タイプ別価格表 (標準価格)

型式	標準価格
DDW-LH18CS	-
DDW-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	7-710	-
ケーブル側面取出し (注1)	A1	7-710	-


(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	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**



- 移動距離が短い場合、最高速度に到達しない場合があります。
- 「メインスペック」の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年となる負荷です。
- 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ソタイプを使用できません。
- 多回転アップソタイプでパルス列制御をする場合は、インクリメンタル仕様の動作になります。インデックスアップソタイプでパルス列制御をする場合は、パラメーター変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。
- インデックスアップソタイプで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。
- 横立て設置時は、負荷重量を18kg以下にしてください。
- 選定方法は7-59ページをご覧ください。
- 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。

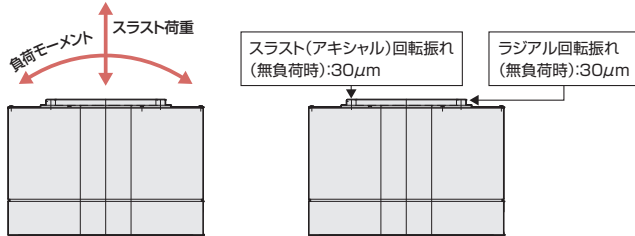
- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW**
- IXP
- IXA

メインスペック

項目	内容	
定格トルク (N・m) (注2)	12	
瞬時最大トルク (N・m)	67	
速度/加減速度 (注3)	定格速度 (度/s)	1080
	最高速度 (度/s)	1440
	最高加減速度 (G)	9.99
エアパーシ	パーシ圧力 (MPa)	0.02
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4)	±9999

(注2) 弊社定格放熱板に取付け時の特性です。詳細は1-272ページをご覧ください。  
 (注3) 1G≒9807度/s<sup>2</sup>  
 (注4) SCONと高分解能タイプ (20bit) を接続した場合は±2520となります。

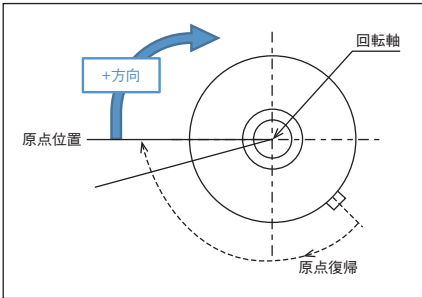
■ロータリータイプモーメント方向と出力軸の振れ



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5)	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		0.0171kg・m <sup>2</sup>
許容慣性モーメント		1.6kg・m <sup>2</sup>
ラジアル回転振れ		0.03mm
スラスト回転振れ		0.03mm
主要部材質	ベース	アルミ 白色アルマイト処理
	回転部	ステンレス
	フレーム	アルミ 白色アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
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		IP66M (IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>
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5) 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 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				0~359.999度				0~359.999度				0~359.999度				0~359.999度			
1回の移動命令の最大移動量	360度				360度				360度				180度 (注6)				180度 (注6)			
無限回転動作	可				可				可				可 (注7)				可 (注7)			
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	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列制御	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				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				可			

(注6) 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7) 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 <sup>2</sup> )	0	0.005	0.01	0.02	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 <sup>2</sup> )	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	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	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	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	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	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。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

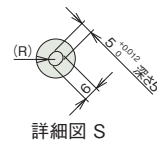
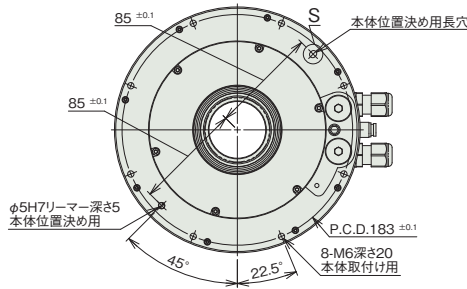
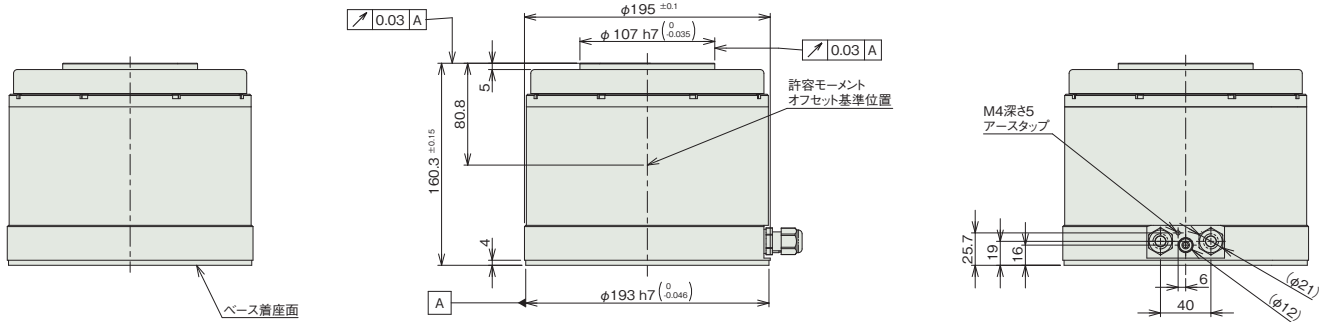
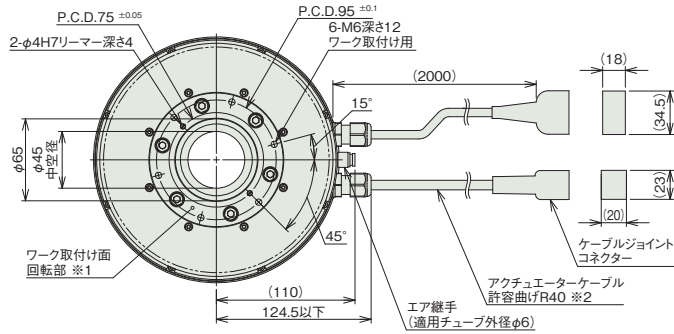
DDW

IXP

IXA

### ■ケーブル側面取出し(オプション記号A1)

※1 上面図回転部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	18.8kg

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

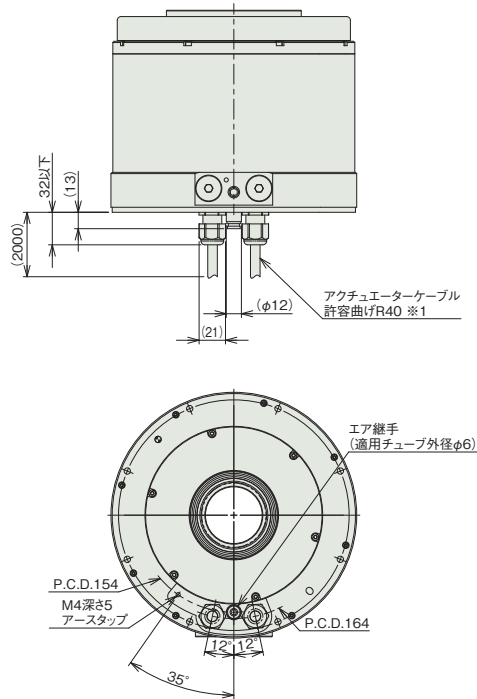
DDW

IXP

IXA

■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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

**DDW**

IXP

IXA

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はポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	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) XSEL-P/Qタイプ三相の場合は最大6軸制御です。  
 (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。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# スカラロボット IXP

パルスモーター			
IXP	パワーコンスカラ	IXP-3W3515/4W3515	7-669
		IXP-3W4515/4W4515	7-675
		IXP-3W5520/4W5520	7-681
		IXP-3W6520/4W6520	7-685



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWARCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# IXP-3W3515

# IXP-4W3515

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

アーム長  
**350**  
mm

■型式項目

IXP	-	W	35	15	-	WA	-		-	P3
シリーズ		軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類		ケーブル長		適応コントローラー
		3   3軸	W   防塵・防滴仕様	35   350mm	15   150mm	WA   バッテリーレスアプソ仕様		3L   3m 5L   5m	下記ケーブル長 価格表参照	P3   MSEL



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W3515	-
4軸仕様	IXP-4W3515	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-2	7-724	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格) <1台あたり>

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-

選定上の  
注意



- (1) (注1) ~ (注5) は7-709ページをご参照ください。
- (2) 上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
- (3) 上下軸での押付け制御はできません。
- (4) ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は60N以下となります。
- (5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- (6) フランジオプションをご用意しています。詳細は7-724ページをご参照ください。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

メインスペック

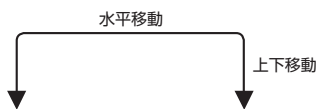
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	3		
合成最高速度 (mm/s)	2399		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	207
		第2アーム (度/s)	342
		上下軸 (mm/s)	270
		回転軸 (度/s)	1000
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
アーム長 (mm)	350		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	160	
	第2アーム	190	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.030 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	±0.020 度
ユーザー配線	無し	
ユーザー配管	無し	
LED表示灯	無し	
ブレーキ解除スイッチ	無し	
先端軸	許容トルク	1.4 N・m
	許容負荷モーメント	2.9 N・m
主要部材質	1-303ページをご確認ください。	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP65 (ジャバラ部は除く)	
エアバージ圧力 (注4)	1kPa	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	75dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.76秒
連続サイクルタイム	0.76秒

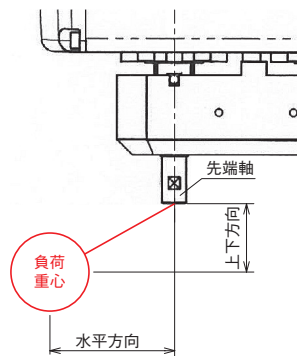
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。  
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(相位置決めアーチモーション)  
【標準サイクルタイム】  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.01 kg・m <sup>2</sup>
4軸仕様	0.003 kg・m <sup>2</sup>

スカラロボットの先端軸(3軸仕様: 上下軸、4軸仕様: 回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## 加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

### ■PTP動作

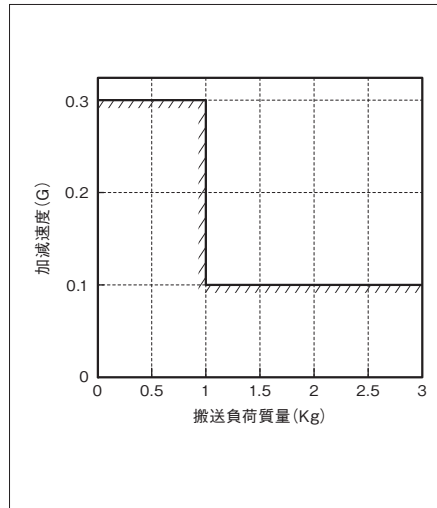
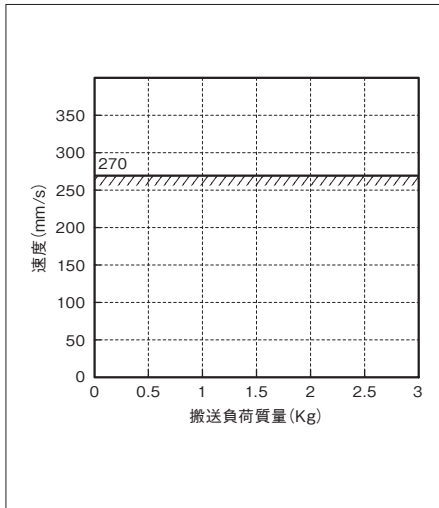
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

### ■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

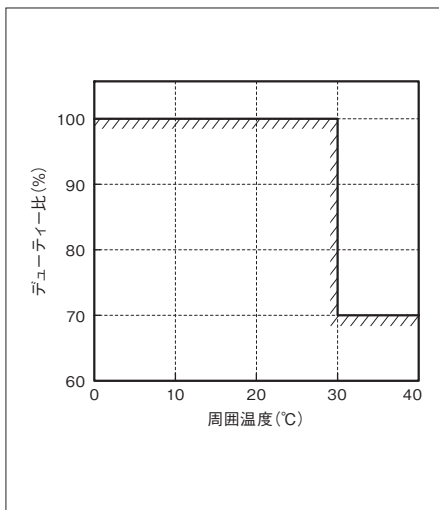
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



### ■デューティサイクル設定

デューティサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティサイクルで運転してください。



RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

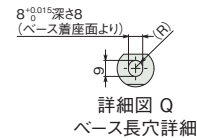
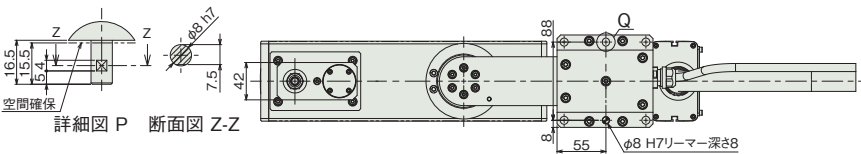
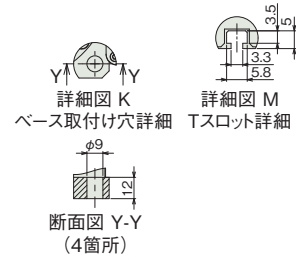
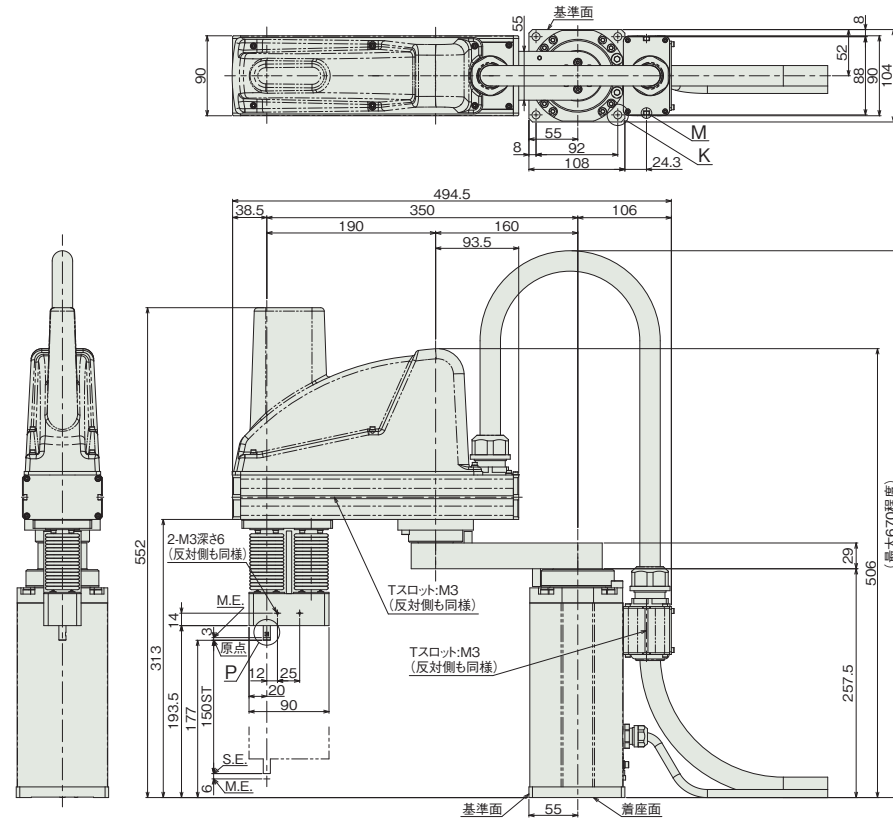
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD 3次元 CAD

■IXP-3W3515

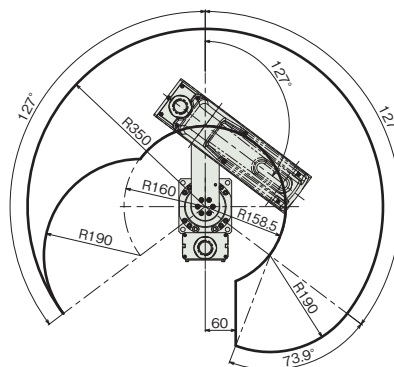
ST : ストローク  
M.E. : メカニカルエンド  
S.E. : ストロークエンド



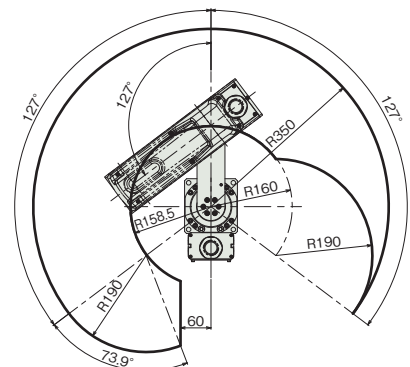
モーター・エンコーダー  
エア配管ケーブル(外径23)  
J2軸・Z軸用コントローラー  
直結ケーブル  
J2アーム内圧力調整用  
エア配管φ6.3本

モーター・  
エンコーダーケーブル  
(外径9.1)  
J1軸用コントローラー  
直結ケーブル

M6通し  
(ベース内圧力調整  
継手取り付け用)



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	3軸仕様 17.0kg

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

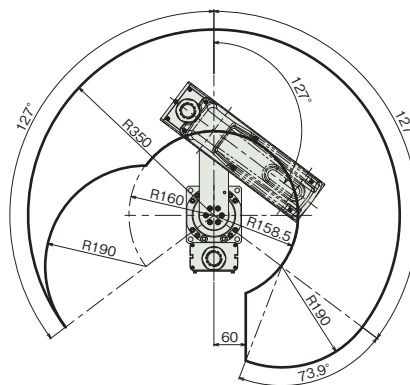
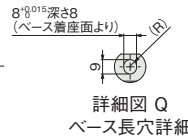
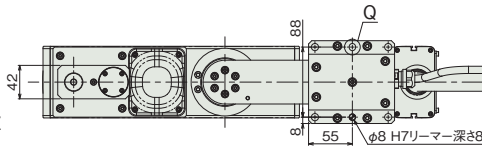
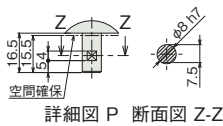
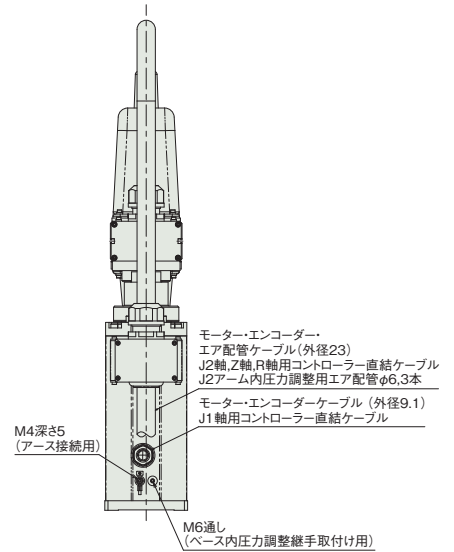
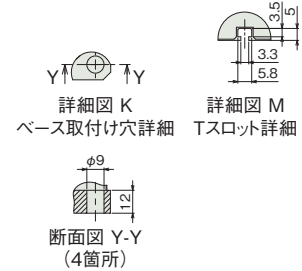
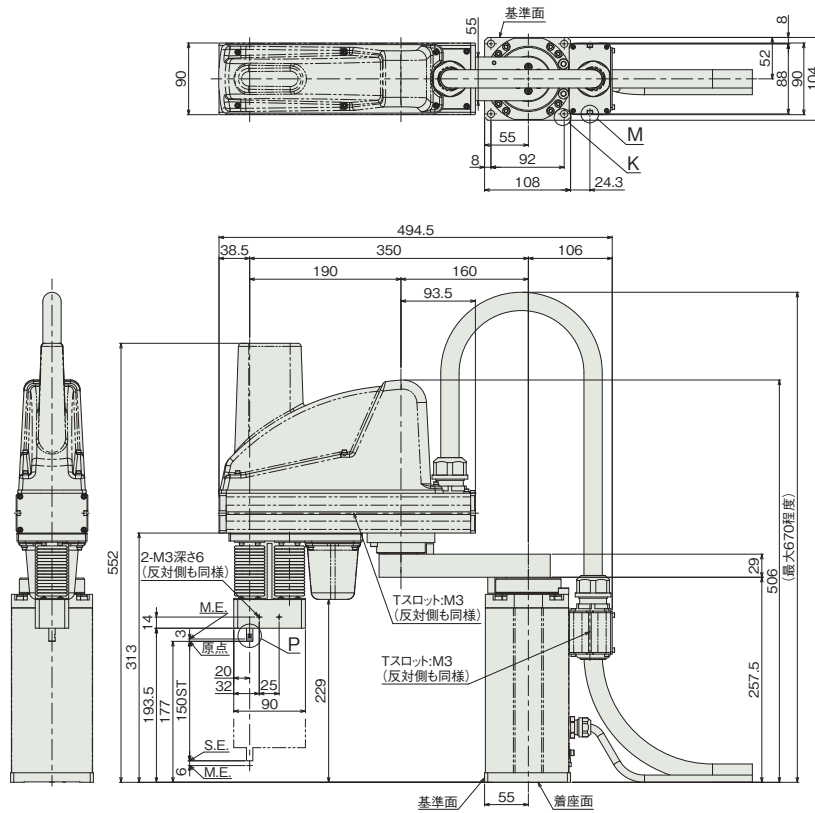
防塵防滴

オプション/資料

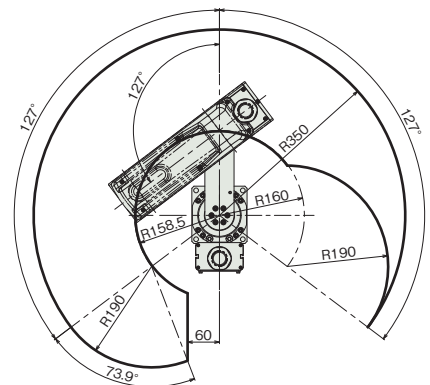
ケーブル型式  
一覧表

■IXP-4W3515

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



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容	
質量	4軸仕様	18.0kg

■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										
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	-	-	30000	-	8-291

(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

クリーン

防塵防滴

オンライン資料

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

**IXP**

IXA

# IXP-3W4515

# IXP-4W4515

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

アーム長  
**450mm**

■型式項目

IXP	-	W	45	15	-	WA	-		-	P3
シリーズ		軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類		ケーブル長		適応コントローラー
		3   3軸	W   防塵・防滴仕様	45   450mm	15   150mm	WA   バッテリーレスアプソ仕様		3L   3m 5L   5m	下記ケーブル長 価格表参照	P3   MSEL



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W4515	-
4軸仕様	IXP-4W4515	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-2	7-724	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格) <1台あたり>

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-

選定上の注意



- (1) (注1) ~ (注5) は7-709ページをご参照ください。
- (2) 上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
- (3) 上下軸での押付け制御はできません。
- (4) ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は60N以下となります。
- (5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- (6) フランジオプションをご用意しています。詳細は7-724ページをご参照ください。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

メインスペック

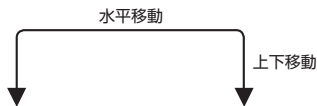
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	3		
合成最高速度 (mm/s)	2194		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	135
		第2アーム (度/s)	342
		上下軸 (mm/s)	270
		回転軸 (度/s)	— 1000
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
アーム長 (mm)	450		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	260	
	第2アーム	190	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	— ±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.030 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	— ±0.020 度
ユーザー配線	無し	
ユーザー配管	無し	
LED表示灯	無し	
ブレーキ解除スイッチ	無し	
先端軸	許容トルク	1.4 N・m 1.4 N・m
	許容負荷モーメント	2.9 N・m
主要部材質	1-303ページをご確認ください。	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP65 (ジャバラ部は除く)	
エアバージ圧力 (注4)	1kPa	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	75dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.74秒
連続サイクルタイム	0.74秒

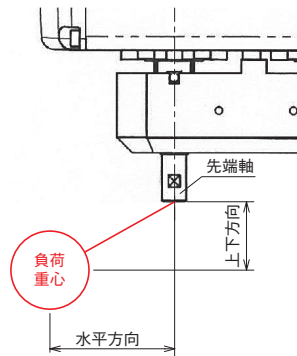
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。  
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(相位置決めアーチモーション)  
【標準サイクルタイム】  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.01 kg・m <sup>2</sup>
4軸仕様	0.003 kg・m <sup>2</sup>

スカラロボットの先端軸(3軸仕様:上下軸、4軸仕様:回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## 加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

### ■PTP動作

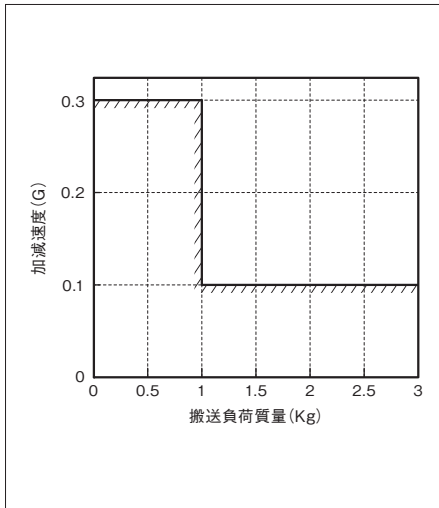
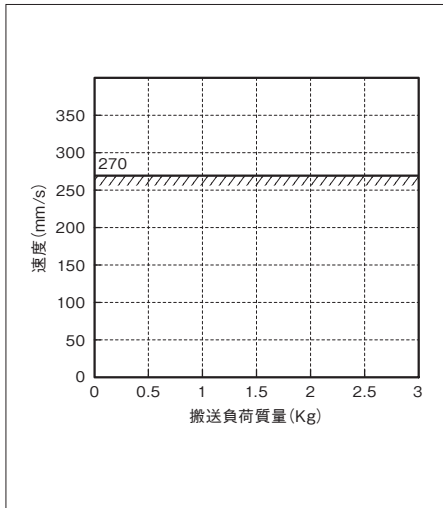
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

### ■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

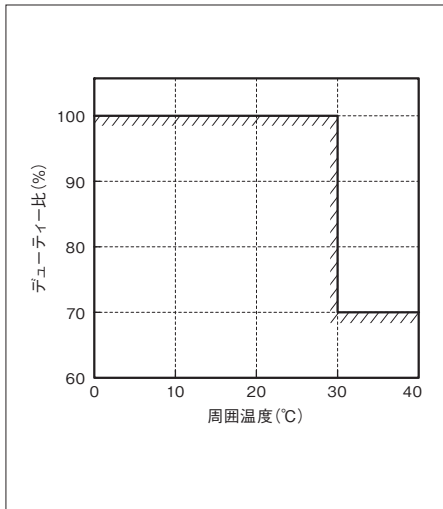
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



### ■デューティサイクル設定

デューティサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティサイクルで運転してください。



RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

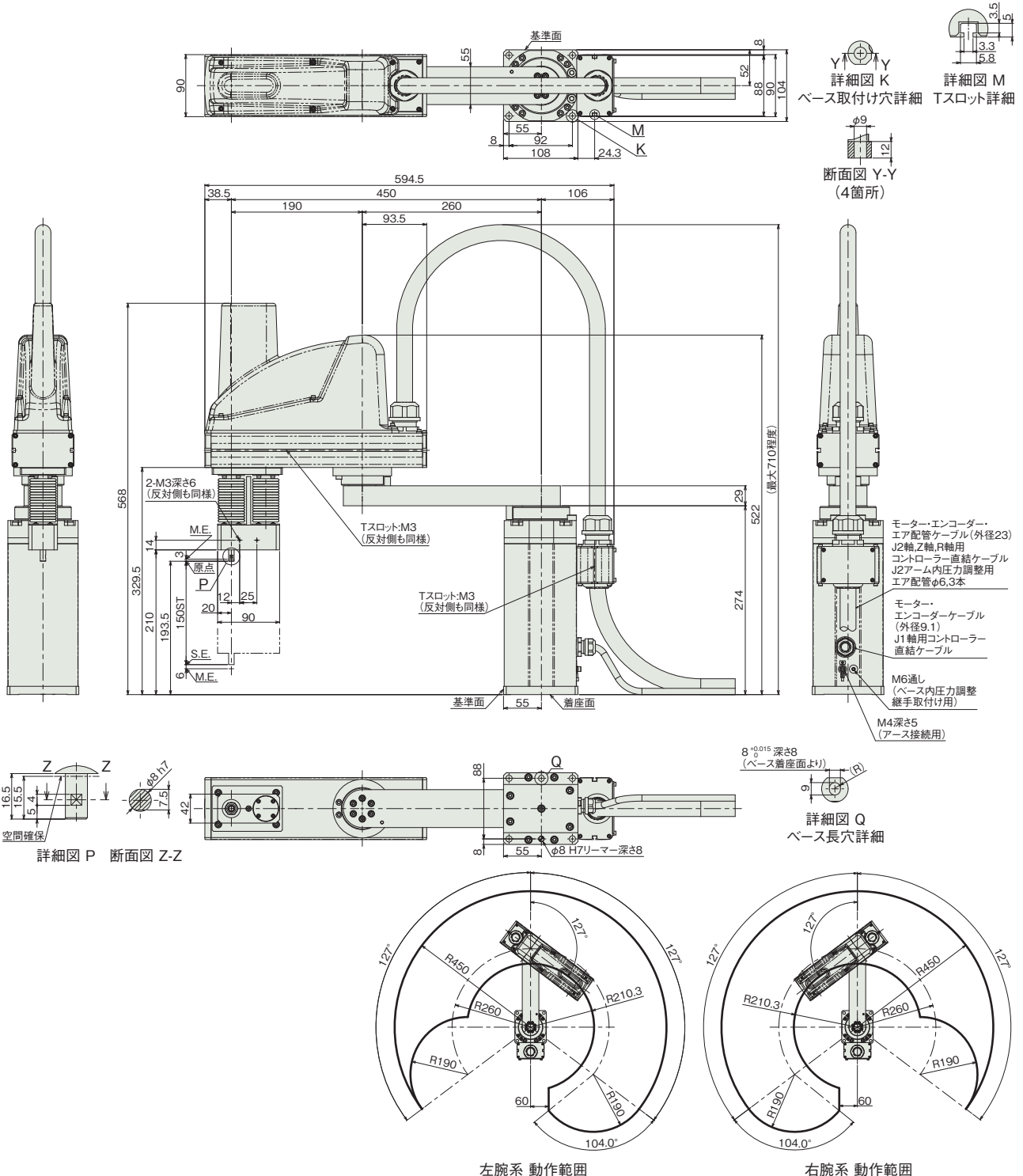
寸法図

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

■IXP-3W4515

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



■質量

項目	内容
質量	3軸仕様 18.0kg

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

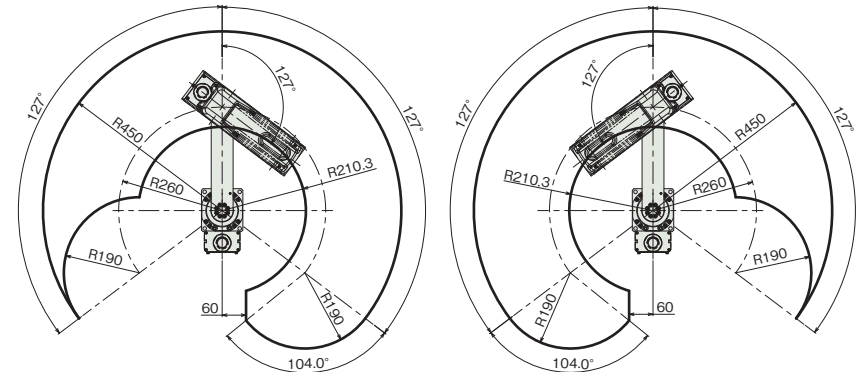
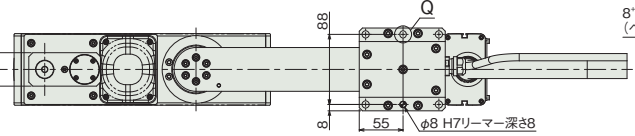
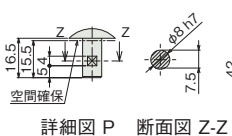
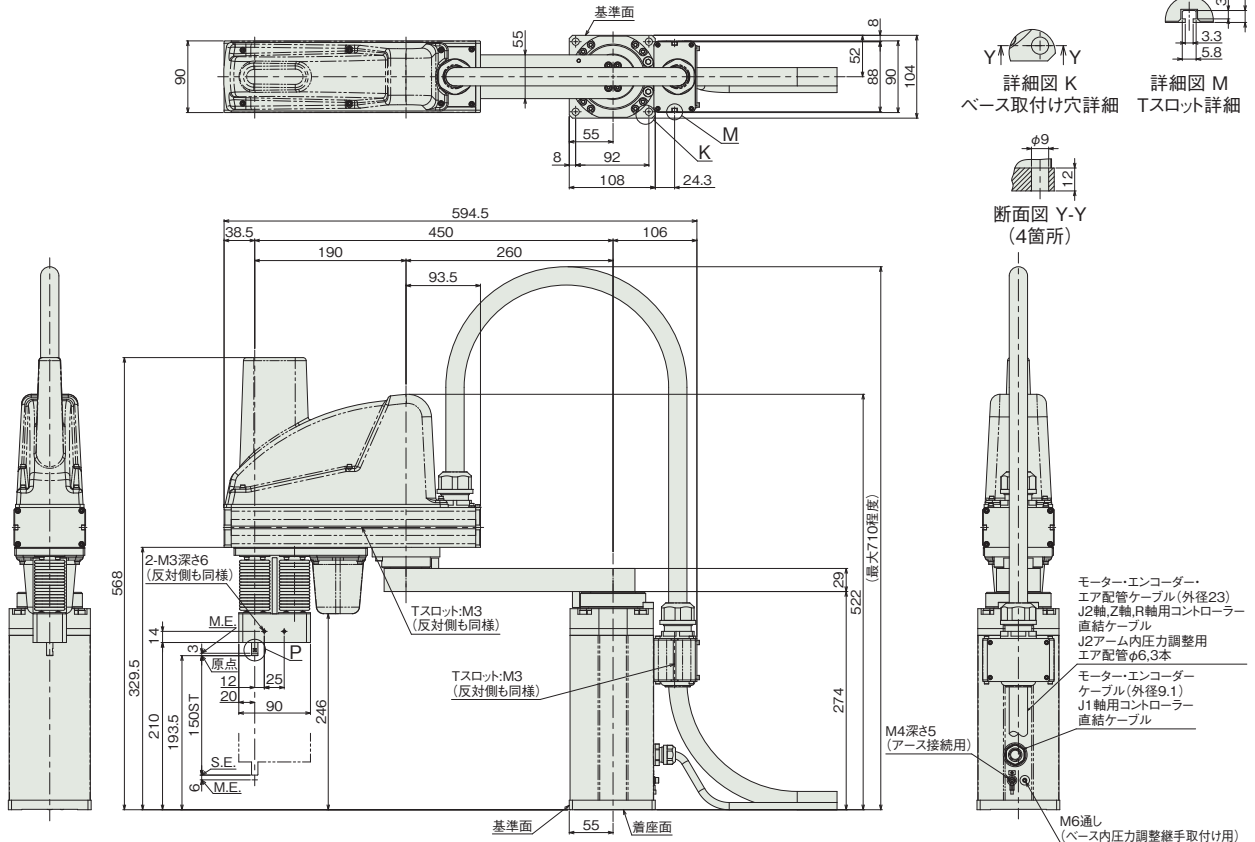
防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

■IXP-4W4515

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



- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 19.0kg

■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								ECM						
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291

(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

クリーン

防塵防滴

オンライン資料

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

**IXP**

IXA



# IXP-3W5520

# IXP-4W5520

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

アーム長 550mm

■型式項目

IXP	-	W	55	20	-	WA	-		-	P3	-	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク		エンコーダー種類		ケーブル長		適応コントローラー		オプション
3   3軸	W   防塵・防滴仕様	55   550mm	20   200mm		WA   バッテリーレスアプソ仕様		3L   3m 5L   5m	下記ケーブル長 価格表参照		P3   MSEL		下記オプション 価格表参照



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W5520	-
4軸仕様	IXP-4W5520	-

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	7-710	-

(注) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-3	7-724	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格) <1台あたり>

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-

選定上の注意



- (注1) ~ (注5) は 7-709 ページをご参照ください。
- 搬送物が 4kg 以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- 上下軸での押付け制御はできません。
- ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は 90N となります。
- 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-724 ページをご参照ください。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

メインスペック

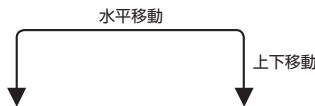
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	6		
合成最高速度 (mm/s)	2501		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	153
		第2アーム (度/s)	204
		上下軸 (mm/s)	240
		回転軸 (度/s)	- 700
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
アーム長 (mm)	550		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	260	
	第2アーム	290	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	200	
	回転軸 (度)	-	±360

項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.040 mm	
	上下軸	±0.020 mm	
	回転軸	-	±0.020 度
ユーザー配線	無し		
ユーザー配管	無し		
LED表示灯	無し		
ブレーキ解除スイッチ	無し		
先端軸	許容トルク	3.1 N・m	3.1 N・m
	許容負荷モーメント	9.4 N・m	
主要部材質	1-303ページをご確認ください。		
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)		
保護等級	IP65 (ジャバラ部は除く)		
エアバージ圧力 (注4)	1kPa		
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと		
騒音 (注5)	78dB以下		
海外対応規格	-		
モーター種類	パルスモーター		
モーター容量	第1アーム	-	
	第2アーム	-	
	上下軸	-	
	回転軸	-	-
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		

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.79秒
連続サイクルタイム	0.79秒

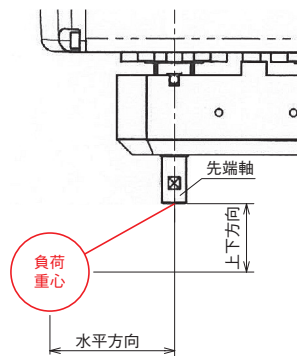
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。  
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)  
【標準サイクルタイム】  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.03 kg・m <sup>2</sup>
4軸仕様	0.01 kg・m <sup>2</sup>

スカラロボットの先端軸 (3軸仕様: 上下軸、4軸仕様: 回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## 加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

### ■PTP動作

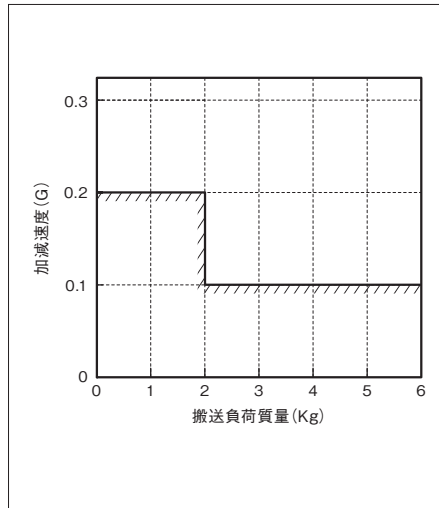
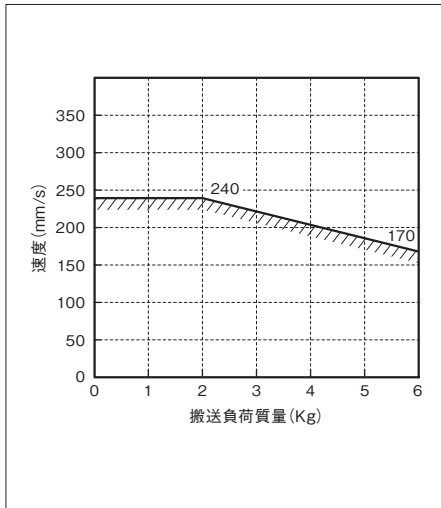
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

### ■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

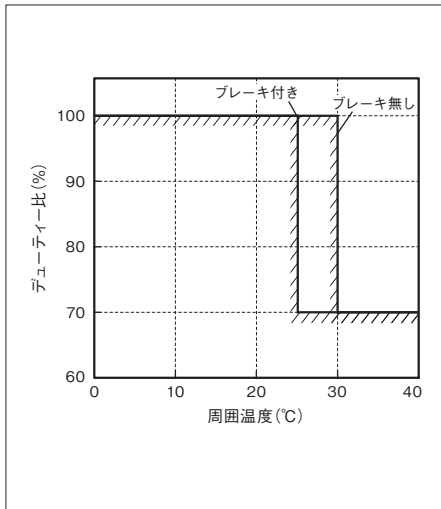
- 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



### ■デューティサイクル設定

デューティサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティサイクルで運転してください。



RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

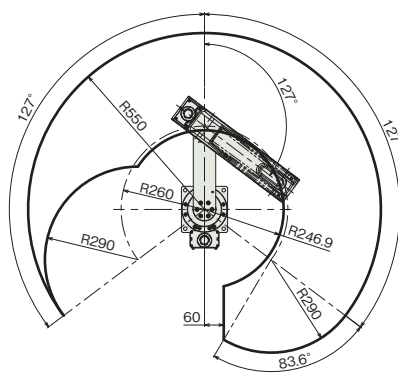
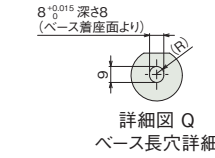
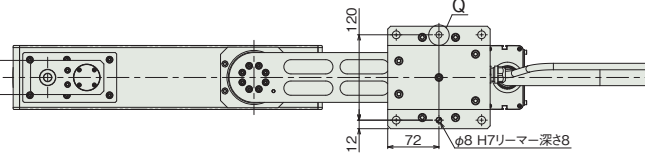
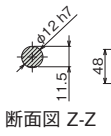
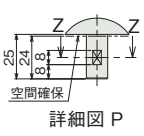
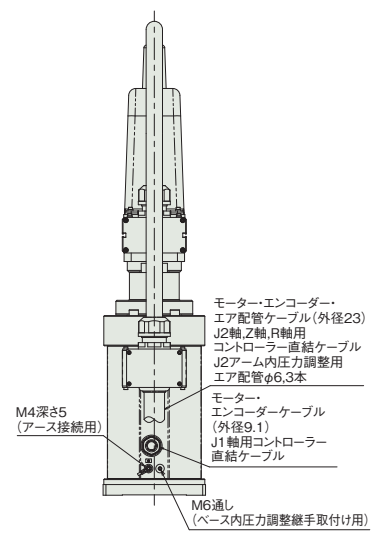
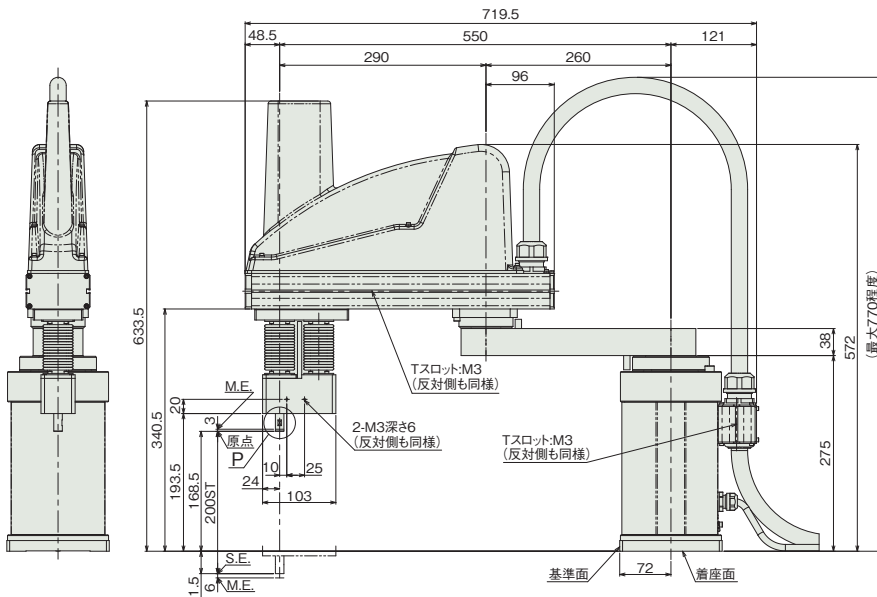
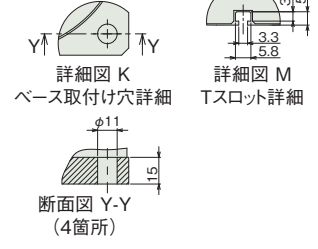
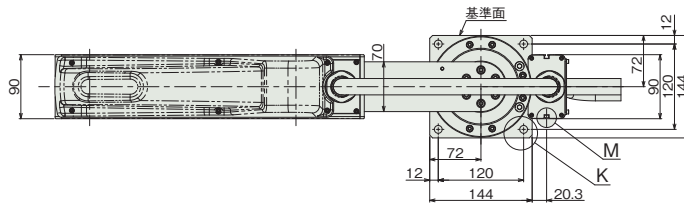
IXA

寸法図

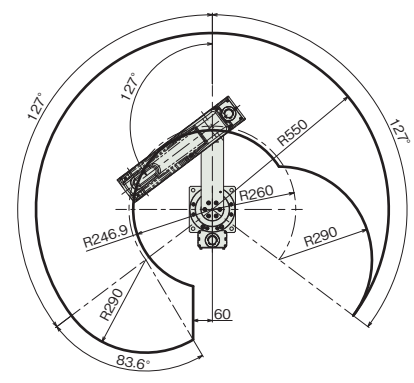
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

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



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

質量

項目	内容	
質量	3軸仕様	25.0kg
	4軸仕様	27.0kg

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						
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291

(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  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
一覧表

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA

# IXP-3W6520

# IXP-4W6520

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

アーム長  
**650**  
mm

■型式項目

IXP	-	W	65	20	-	WA	-		-	P3	-	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク		エンコーダー種類		ケーブル長		適応コントローラー		オプション
3   3軸	W   防塵・防滴仕様	65   650mm	20   200mm		WA   バッテリーレスアプソ仕様		3L   3m 5L   5m	下記ケーブル長 価格表参照		P3   MSEL		下記オプション 価格表参照



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W6520	-
4軸仕様	IXP-4W6520	-

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	7-710	-

(注) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-3	7-724	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格) <1台あたり>

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-

選定上の  
注意



- (注1) ~ (注5) は7-709ページをご参照ください。
- 搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- 上下軸での押付け制御はできません。
- ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
- 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は7-724ページをご参照ください。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

メインスペック

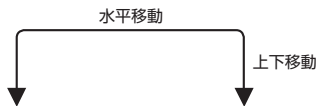
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	6		
合成最高速度 (mm/s)	2314		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	113
		第2アーム (度/s)	180
		上下軸 (mm/s)	240
		回転軸 (度/s)	-   700
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
アーム長 (mm)	650		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	360	
	第2アーム	290	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	200	
	回転軸 (度)	-	±360

項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.040 mm	
	上下軸	±0.020 mm	
	回転軸	-	±0.020 度
ユーザー配線	無し		
ユーザー配管	無し		
LED表示灯	無し		
ブレーキ解除スイッチ	無し		
先端軸	許容トルク	3.1 N・m	3.1 N・m
	許容負荷モーメント	9.4 N・m	
主要部材質	1-303ページをご確認ください。		
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級	IP65 (ジャバラ部は除く)		
エアバージ圧力(注4)	1kPa		
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと		
騒音(注5)	78dB以下		
海外対応規格	-		
モーター種類	バルスモーター		
モーター容量	第1アーム	-	
	第2アーム	-	
	上下軸	-	
	回転軸	-	-
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		

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.93秒
連続サイクルタイム	0.93秒

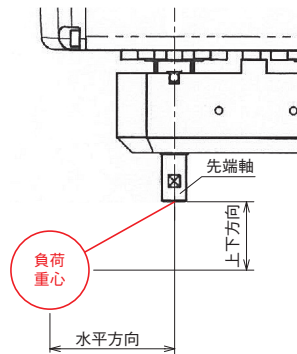
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。  
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(相位置決めアーチモーション)  
【標準サイクルタイム】  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.03 kg・m <sup>2</sup>
4軸仕様	0.01 kg・m <sup>2</sup>

スカラロボットの先端軸(3軸仕様: 上下軸、4軸仕様: 回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## 加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

### ■PTP動作

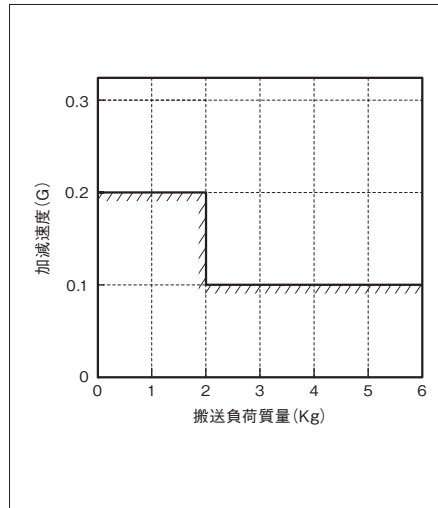
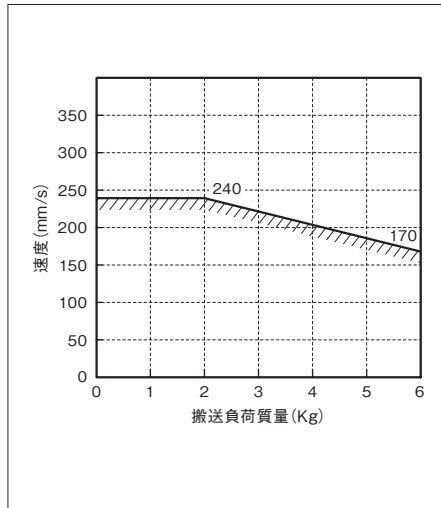
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

### ■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

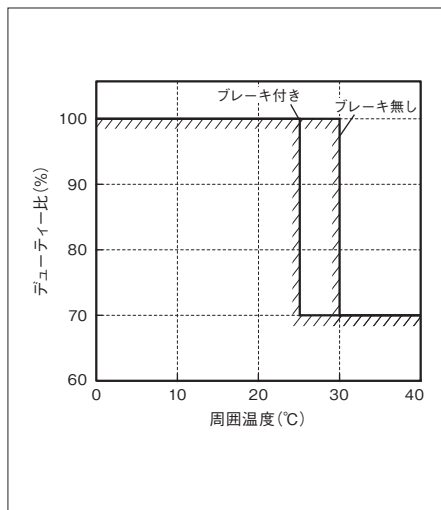
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



### ■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

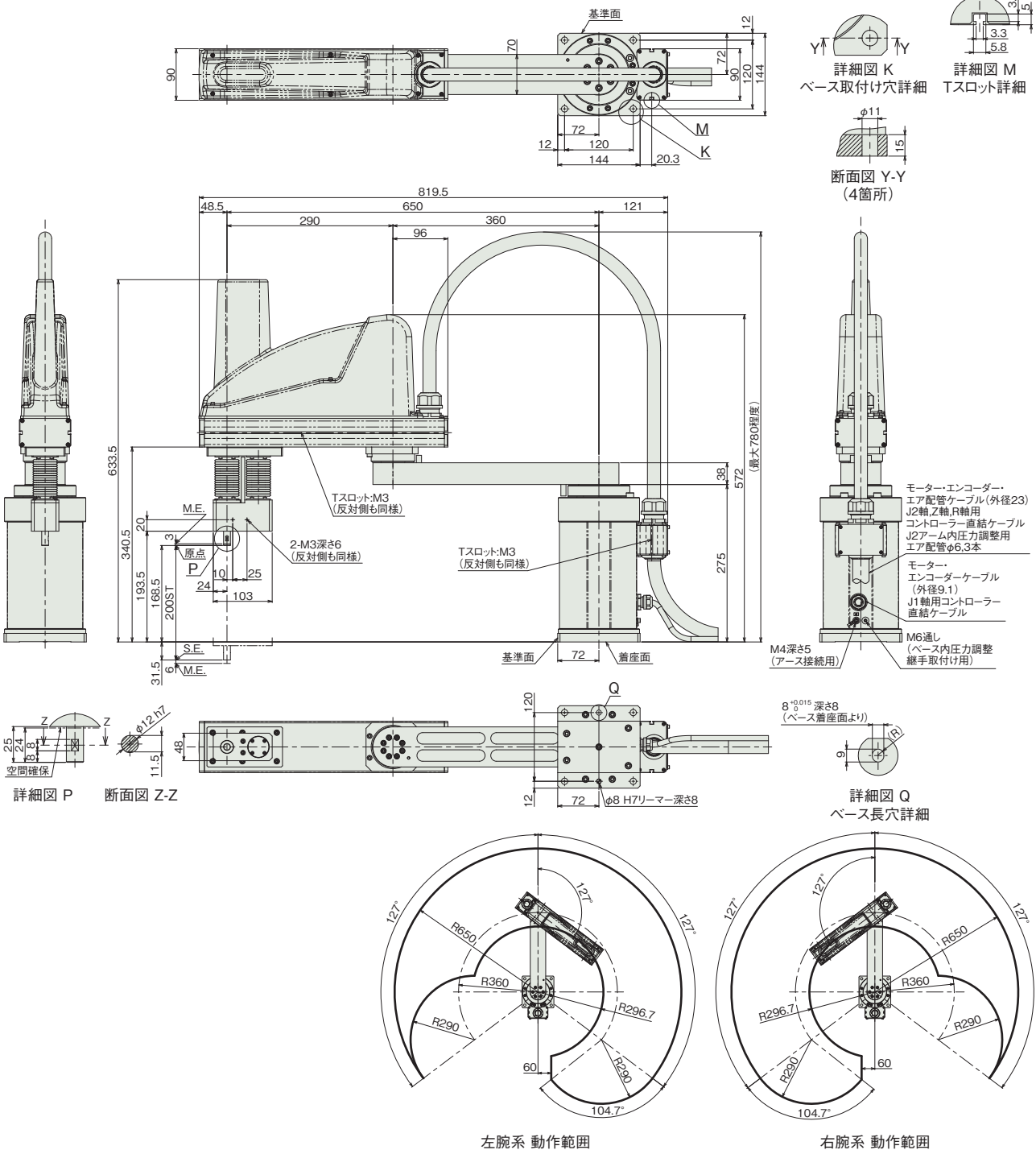


寸法図

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

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



■質量

項目	内容	
質量	3軸仕様	27.0kg
	4軸仕様	29.0kg

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						
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291

(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  
クリーン  
防塵防滴  
オプション/資料  
ケーブル型式  
一覧表

RCP4W  
ISWA/  
ISPWA  
RCP6W/  
RCP6SW  
RCP5W  
RCA2W  
RCS2W  
RCP2W  
DDW  
IXP  
IXA

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

# スカラロボット IXA

サーボモーター 200V		
IXA	標準 / 高速	IXA-4NSW3015 <b>7-691</b>
		IXA-4NSW4518/4NSW4533 <b>7-695</b>
		IXA-4NSW6018/4NSW6033 <b>7-701</b>



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション / 資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWARCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# IXA-4NSW3015

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

アーム長  
300mm

■型式項目

<b>IXA</b>	-	<b>4</b>		<b>NSW</b>		<b>30</b>		<b>15</b>	-		-					<b>T2</b>
シリーズ		軸数		タイプ		アーム長		上下軸ストローク		ケーブル長		適応コントローラー				
		4   4軸		高速タイプ 防塵・防滴仕様		30   300mm		15   150mm		N   無し		T2				XSEL-RAX/SAX
										5L   5m						
										10L   10m						
										<input type="checkbox"/> L   長さ指定 (1m単位)						



価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-4NSW3015	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	CB-IXA-USR□□□-CS	5-831	-
ユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-723	-
フランジ	IX-FL-1	7-724	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	5L(5m)	-
	10L(10m)	-
長さ指定	1L(1m) ~ 4L(4m)	-
	6L(6m) ~ 9L(9m)	-
	11L(11m)	-
	12L(12m)	-
	13L(13m)	-
	14L(14m)	-
	15L(15m)	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。  
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

- (1) (注1) ~ (注9) は、7-707ページをご参照ください。
- (2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比 (目安) を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
- (3) ジャバラに直接噴流をかけないでください。ジャバラ給排気用継手にはφ16エアチューブを接続し、先端を清浄な空間に開放してください。
- (4) スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。

- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

メインスペック

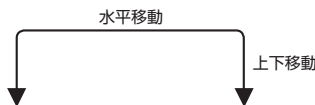
項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)		6	
速度 (注2)	合成最高速度 (mm/s)	5126	
	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	690
		第2アーム (度/s)	690
		上下軸 (mm/s)	1500
		回転軸 (度/s)	1600
押付け (N) (注3)	上限 23 下限 98		
アーム長 (mm)	300		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	155	
	第2アーム	145	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±121	
	第2アーム (度)	±125	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	±360	

項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線	10芯 (9芯+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管	外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)	
LED表示灯 (注5)	無し	
ブレーキ解除スイッチ (注6)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	4.5N・m
	許容負荷モーメント	7.1N・m
主要部材質	1-305ページをご確認ください	
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	IP65 (ジャバラ部は除く)	
エアバージ圧力 (注8)	35kPa	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注7)	80dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	600
	第2アーム	400
	上下軸	200
	回転軸	100
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.69秒

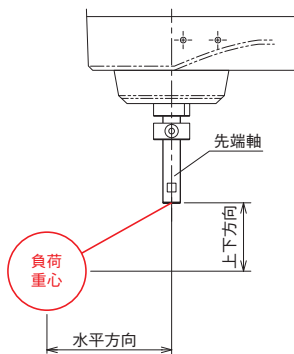
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作した場合の所要時間を表します。  
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション) [標準サイクルタイム]  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m <sup>2</sup>

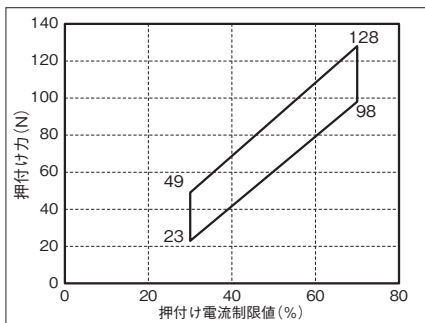
スカラロボットの先端軸 (回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図 (参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)



RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

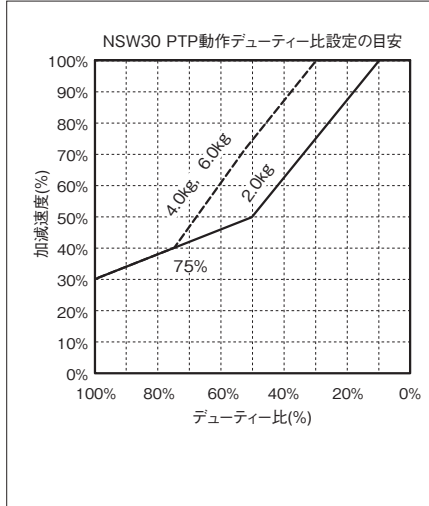
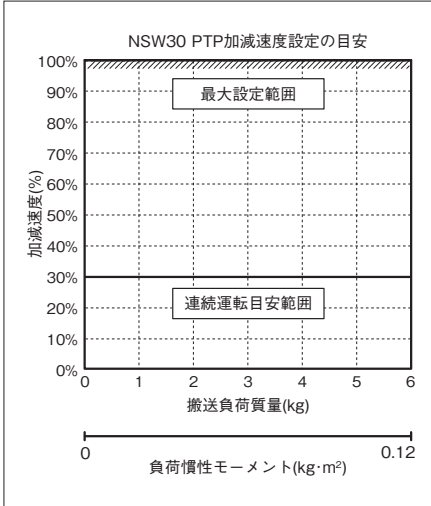
IXA

加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

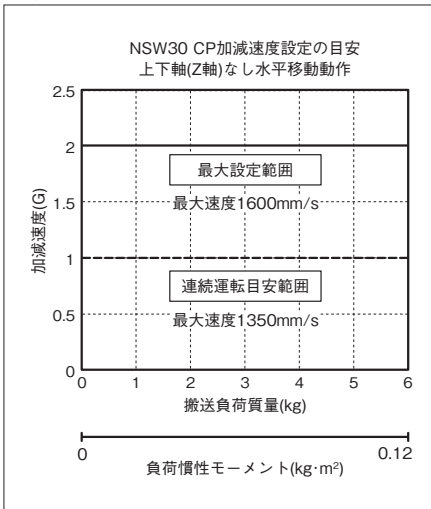
- (1) PTP動作の場合は必ずプログラムにてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げると、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) デューティー比(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
- (7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落ととして使用してください。

■PTP動作

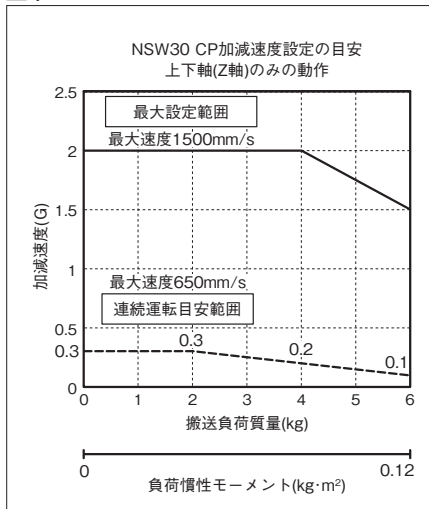


■CP動作

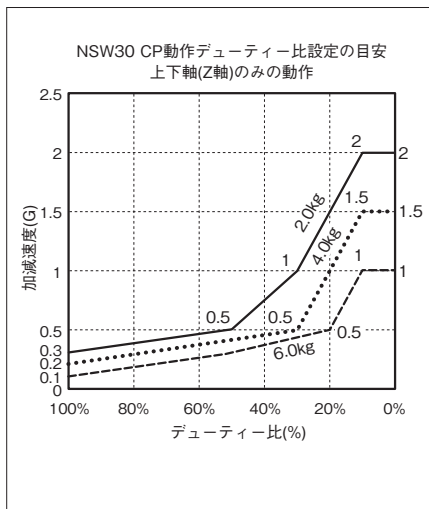
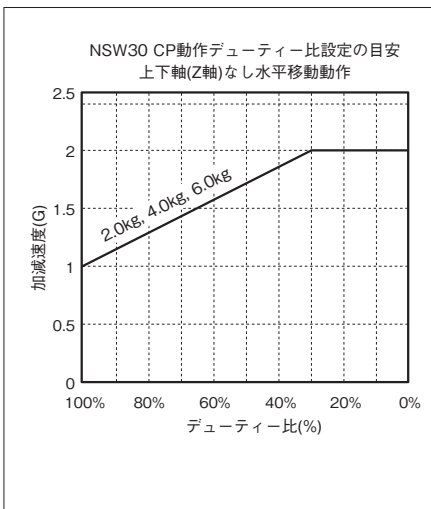
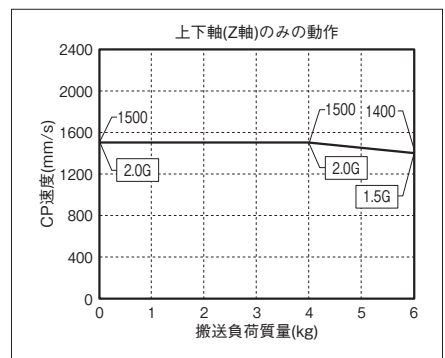
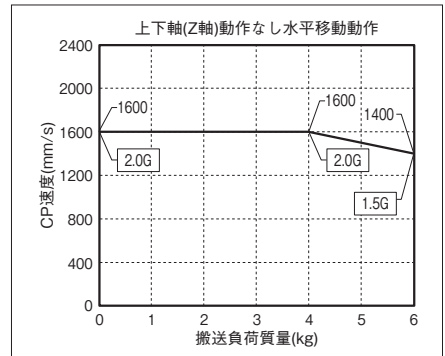
水平



上下



■CP動作 速度・加減速度制限



- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

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

クリーン

防塵防滴

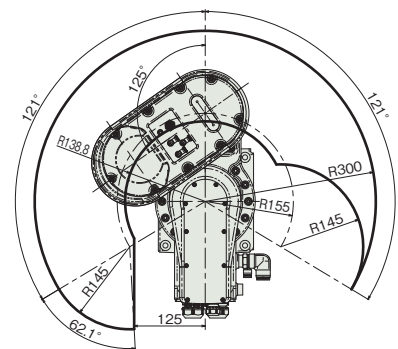
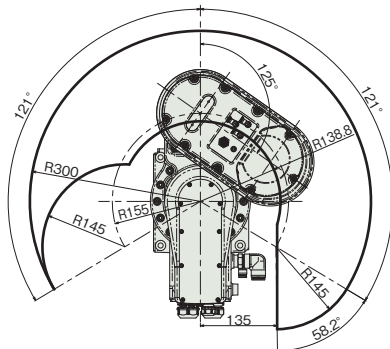
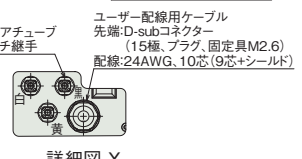
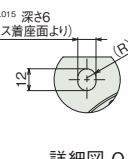
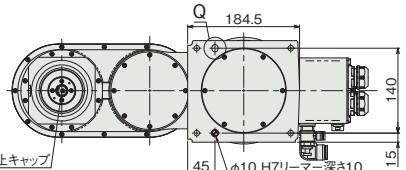
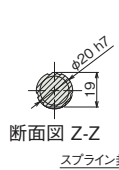
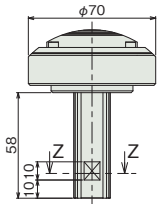
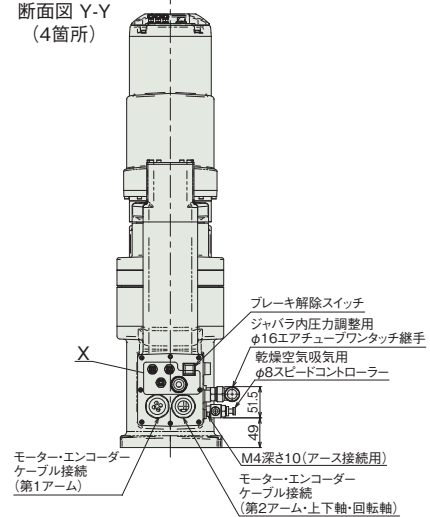
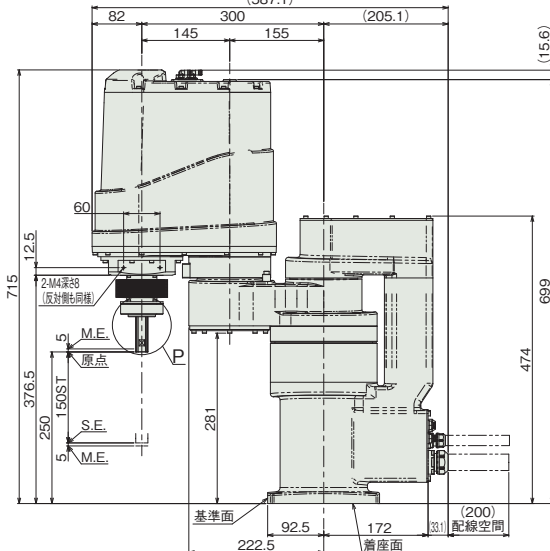
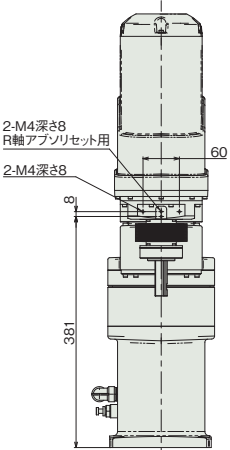
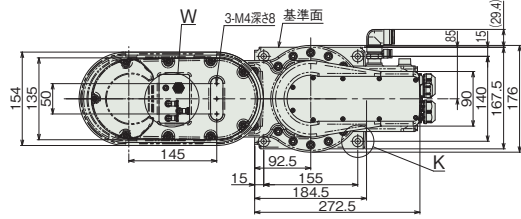
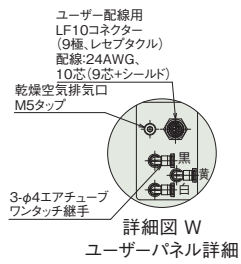
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

■IXA-4NSW3015

(注) ケーブル接続に関しては7-707ページ(注9)を参照ください。

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



■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 48.0kg

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-RAX4/SAX4 (IX・IXA用)		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-	8-333	

(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。

IXA



# IXA-4NSW4518

# IXA-4NSW4533

防塵  
防滴

バッテリー  
レスアプ

アーム長  
**450**  
mm

■型式項目

<b>IXA</b>	-	<b>4</b>		<b>NSW</b>		<b>45</b>			-		-				<b>T2</b>
シリーズ	-	軸数		タイプ		アーム長		上下軸ストローク	-	ケーブル長				適応コントローラー	
	-	4   4軸		高速タイプ 防塵・防滴仕様		45   450mm		18   180mm 33   330mm	-	N   無し 5L   5m 10L   10m <input type="checkbox"/> L   長さ指定 (1m単位)			T2	XSEL-RAX/SAX	



価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-4NSW4518	-
IXA-4NSW4533	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	CB-IXA-USR <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> -CS	5-831	-
ユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-723	-
フランジ	IX-FL-1	7-724	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	5L(5m)	-
	10L(10m)	-
長さ指定	1L(1m) ~ 4L(4m)	-
	6L(6m) ~ 9L(9m)	-
	11L(11m)	-
	12L(12m)	-
	13L(13m)	-
	14L(14m)	-
	15L(15m)	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。  
モーターケーブル: 4本・エンコーダーケーブル: 4本・ブレーキケーブル: 1本

選定上の注意

- (1) (注1) ~ (注9) は、7-707ページをご参照ください。
- (2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速度を下げるか、デューティー比 (目安) を参考にして加減速度後に停止時間を設けてください。
- (3) ジャバラに直接噴流をかけないでください。ジャバラ給排気用継手にはφ16エアチューブを接続し、先端を清浄な空間に開放してください。
- (4) スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

メインスペック

項目		内容	
最大可搬質量 (kg) (注1)		8	
合成最高速度 (mm/s)		6981	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	500
		第2アーム (度/s)	700
		上下軸 (mm/s)	1600
		回転軸 (度/s)	2000
押付け (N) (注3)		上限 110 下限 25	
アーム長 (mm)		450	
各軸アーム長 (mm)		第1アーム 200 第2アーム 250	
各軸動作範囲		第1アーム (度)	±137
		第2アーム (度)	±133
		上下軸 (mm)	180/330
		回転軸 (度)	±360

項目		内容
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10芯 (9芯+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯 (注5)		無し
ブレーキ解除スイッチ (注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	3.2N・m
	許容負荷モーメント	9.6N・m
主要部材質		1-305ページをご確認ください
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		IP65 (ジャバラ部は除く)
エアバージ圧力 (注8)		35kPa
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注7)		80dB以下
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
モーター容量	第1アーム	600W
	第2アーム	400W
	上下軸	200W
	回転軸	100W
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

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.55秒

標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。

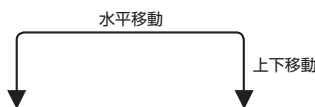
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)

【標準サイクルタイム】

最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんご注意ください。

【連続サイクルタイム】

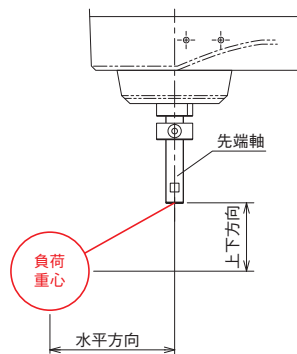
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m <sup>2</sup>

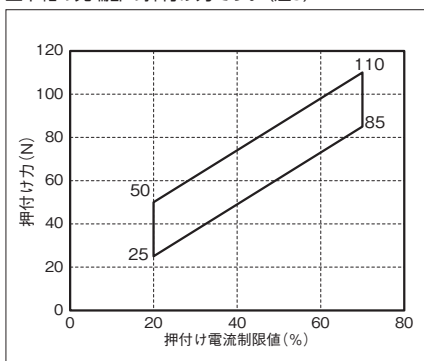
スカラロボットの先端軸 (回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図 (参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

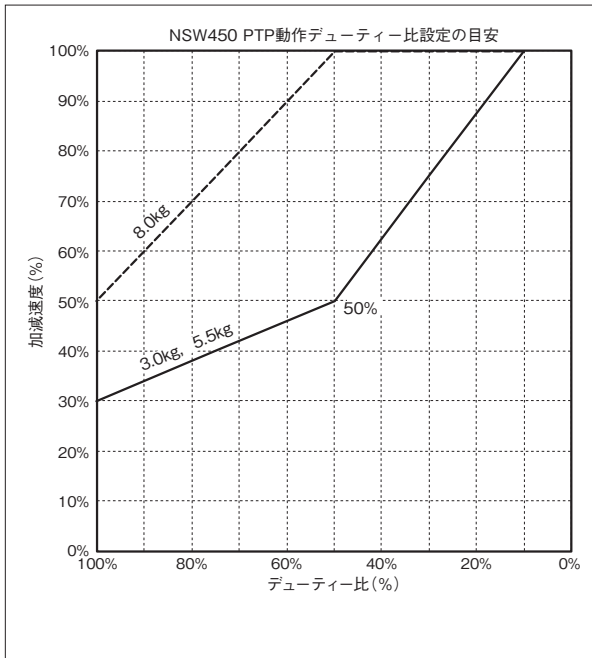
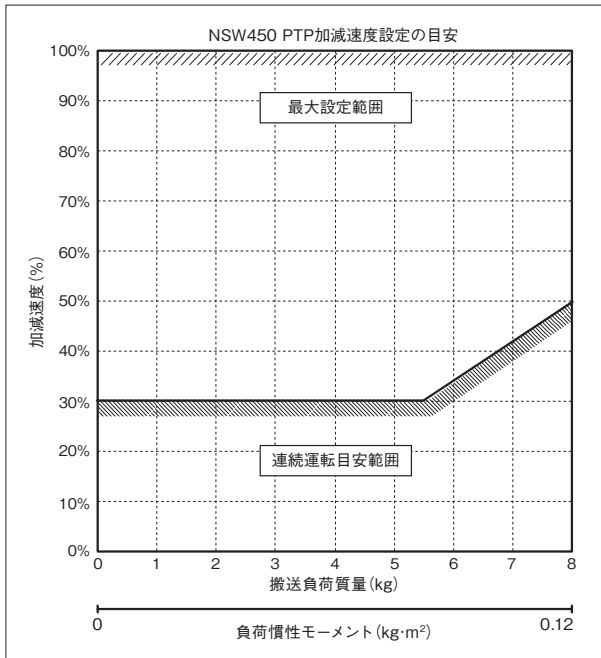
IXA

## 加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティ比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げか、連続運転デューティ比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4)  $\text{デューティ比}(\%) = (\text{運転時間} / (\text{運転時間} + \text{停止時間})) \times 100$
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
- (7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

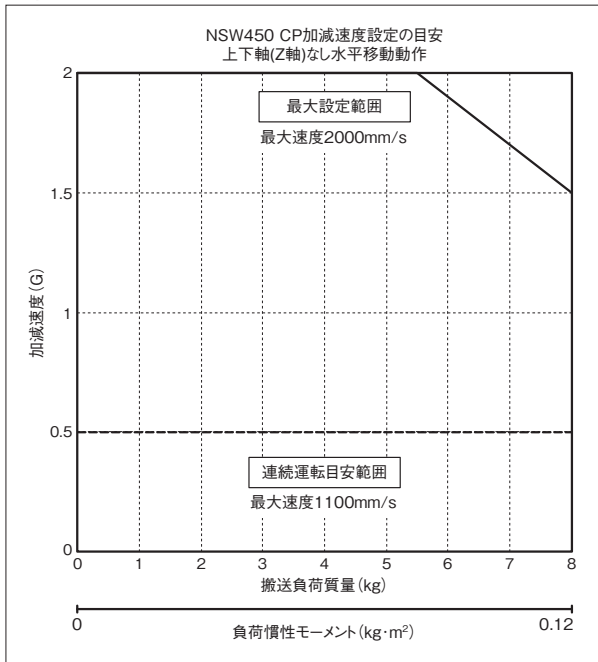
## ■PTP動作



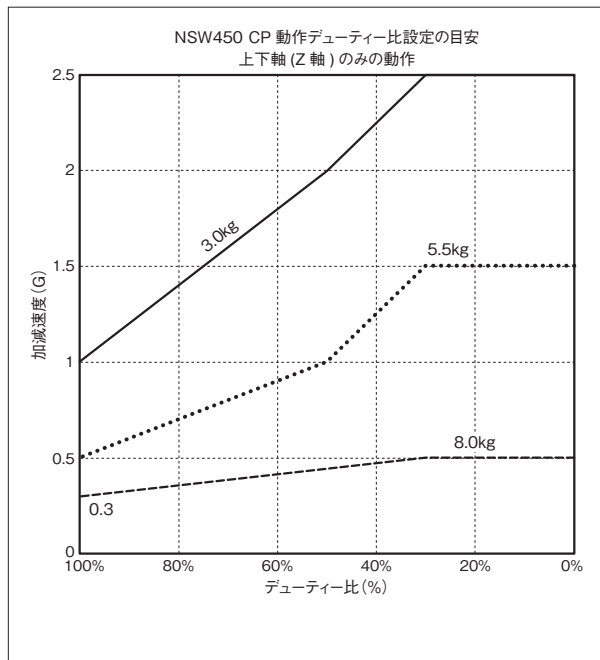
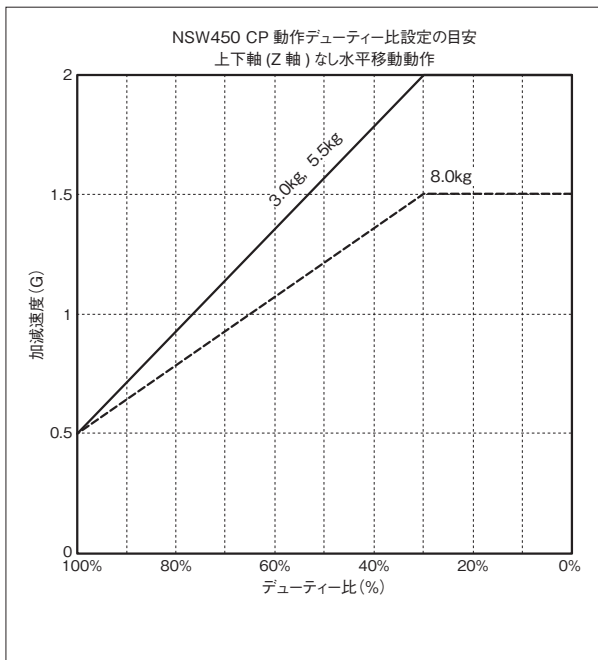
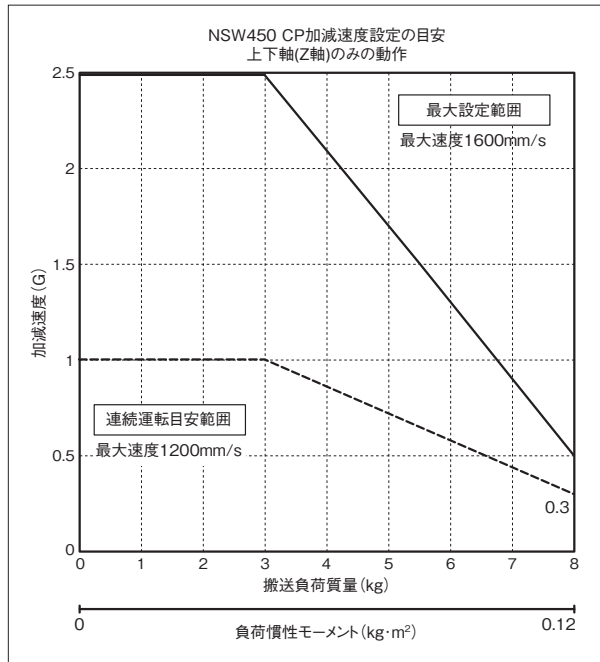
- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA**

■CP動作

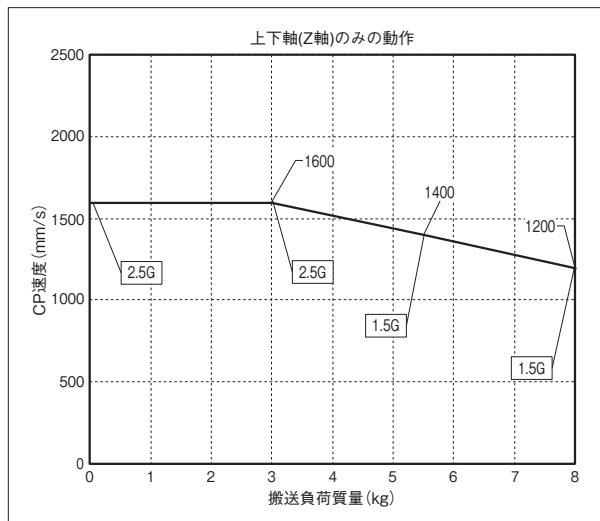
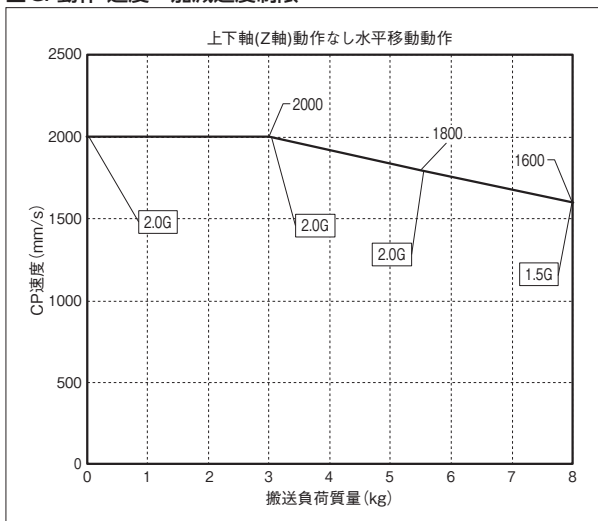
水平



上下



■CP動作 速度・加減速度制限



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

寸法図

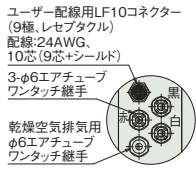
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

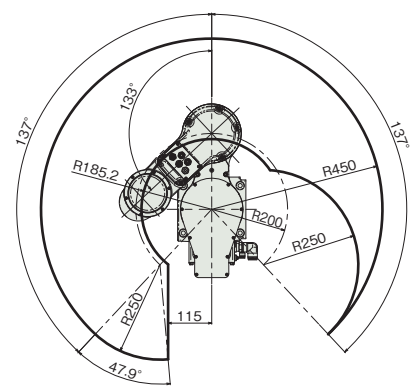
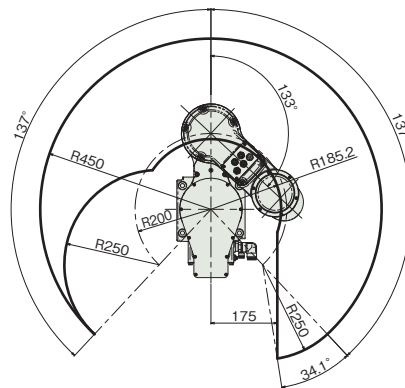
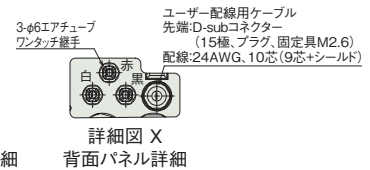
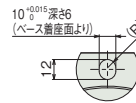
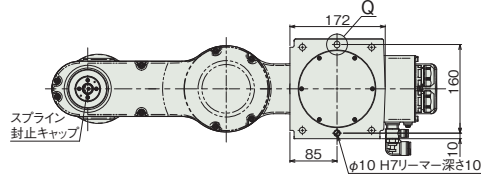
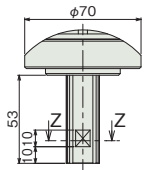
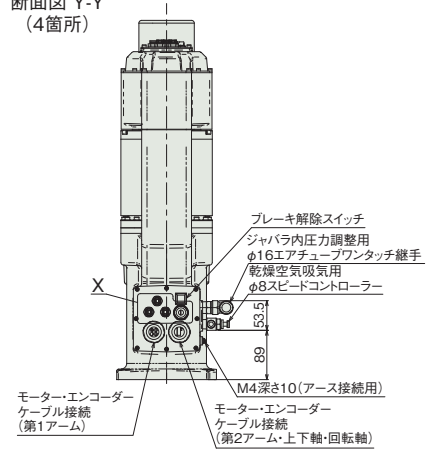
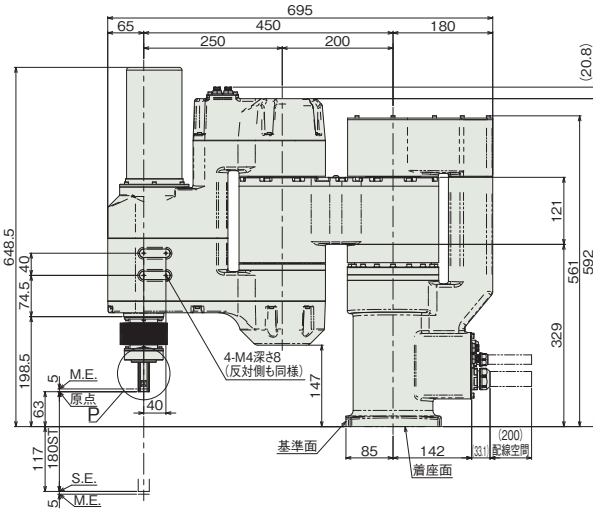
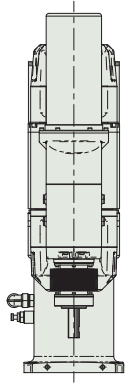
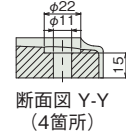
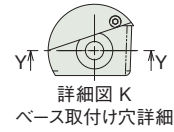
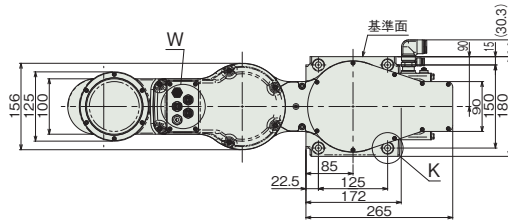
■IXA-4NSW4518

(注) ケーブル接続に関しては7-707ページ(注9)を参照ください。

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



詳細図 W  
ユーザーパネル詳細



■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 52.0kg

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

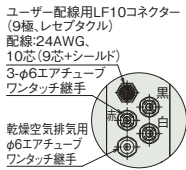
DDW

IXP

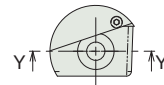
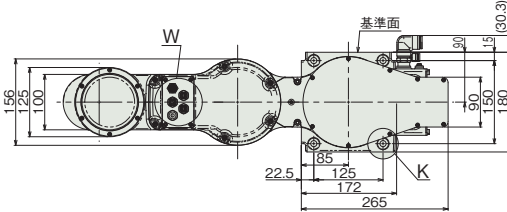
IXA

■IXA-4NSW4533

(注) ケーブル接続に関しては7-707ページ(注9)を参照ください。



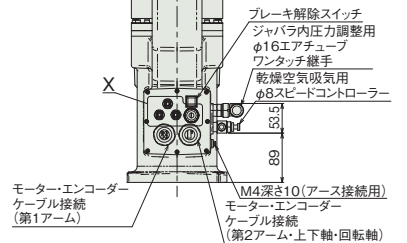
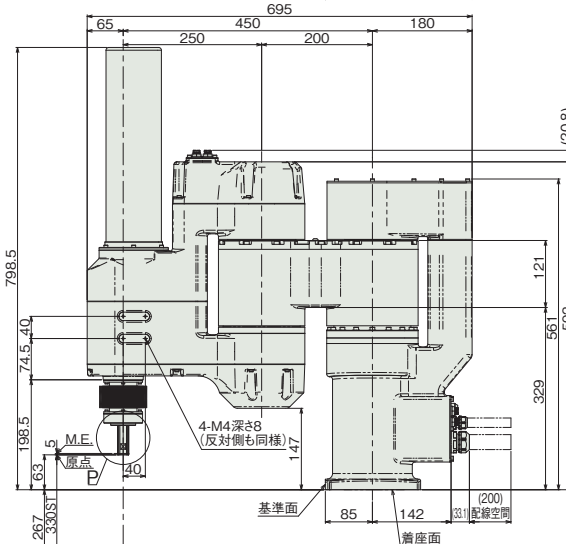
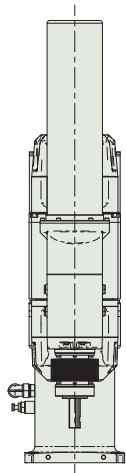
詳細図 W  
ユーザーパネル詳細



詳細図 K  
ベース取付け穴詳細



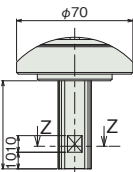
断面図 Y-Y  
(4箇所)



モーター・エンコーダー  
ケーブル接続  
(第1アーム)



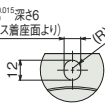
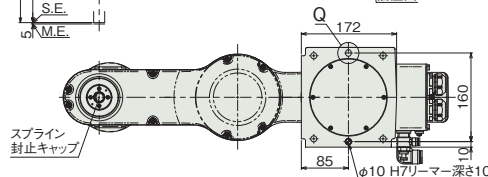
M4深さ10(アース接続用)  
モーター・エンコーダー  
ケーブル接続  
(第2アーム・上下軸・回転軸)



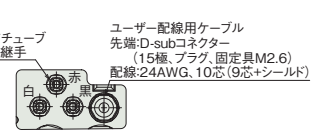
詳細図 P



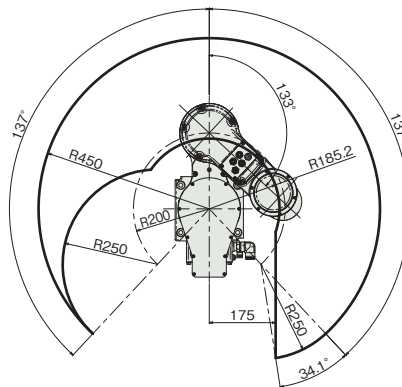
断面図 Z-Z



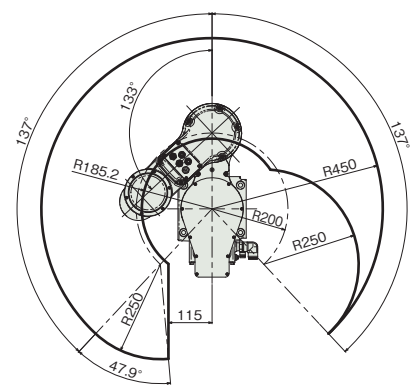
詳細図 Q  
ベース長穴詳細



詳細図 X  
背面パネル詳細



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 53.0kg

- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

■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-RAX4/SAX4 (IX・IXA用)		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-	8-333

(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

フリー

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覽表

# IXA-4NSW6018

# IXA-4NSW6033

防塵  
防滴

バッテリー  
レスアプ

アーム長  
600  
mm

■ 型式項目

<b>IXA</b>	-	<b>4</b>		<b>NSW</b>		<b>60</b>											<b>T2</b>
シリーズ	-	軸数		タイプ		アーム長		上下軸ストローク		ケーブル長		適応コントローラー					
	-	4   4軸		高速タイプ 防塵・防滴仕様		60   600mm		18   180mm 33   330mm		N   無し 5L   5m 10L   10m <input type="checkbox"/> L   長さ指定 (1m単位)		T2   XSEL-RAX/SAX					



価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-4NSW6018	-
IXA-4NSW6033	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	CB-IXA-USR <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> -CS	5-831	-
ユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-723	-
フランジ	IX-FL-1	7-724	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	5L(5m)	-
	10L(10m)	-
長さ指定	1L(1m) ~ 4L(4m)	-
	6L(6m) ~ 9L(9m)	-
	11L(11m)	-
	12L(12m)	-
	13L(13m)	-
	14L(14m)	-
	15L(15m)	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。  
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

**選定上の注意**

- (1) (注1) ~ (注9) は、7-707 ページをご参照ください。
- (2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティ比 (目安) を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
- (3) ジャバラに直接噴流をかけないでください。ジャバラ給排気用継手にはφ16エアチューブを接続し、先端を清浄な空間に開放してください。
- (4) スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



メインスペック

項目		内容	
最大可搬質量 (kg) (注1)		10	
合成最高速度 (mm/s)		6039	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	285
		第2アーム (度/s)	700
		上下軸 (mm/s)	1600
		回転軸 (度/s)	2000
押付け (N) (注3)		上限 110 下限 25	
アーム長 (mm)		600	
各軸アーム長 (mm)		第1アーム 350 第2アーム 250	
各軸動作範囲		第1アーム (度)	±137
		第2アーム (度)	±133
		上下軸 (mm)	180/330
		回転軸 (度)	±360

項目		内容
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10芯 (9芯+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯 (注5)		無し
ブレーキ解除スイッチ (注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	3.2N・m
	許容負荷モーメント	9.6N・m
主要部材質		1-305ページをご確認ください
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		IP65 (ジャバラ部は除く)
エアバージ圧力 (注8)		35kPa
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注7)		80dB以下
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
モーター容量	第1アーム	750W
	第2アーム	400W
	上下軸	200W
	回転軸	100W
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

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.57秒

標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。

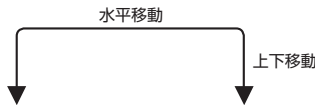
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)

【標準サイクルタイム】

最速動作の場合の所要時間です。一般に高性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。

【連続サイクルタイム】

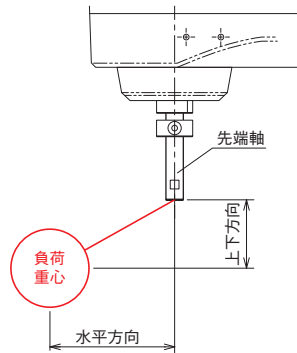
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m <sup>2</sup>

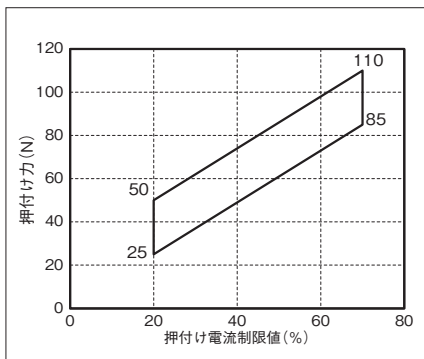
スカラロボットの先端軸 (回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図 (参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

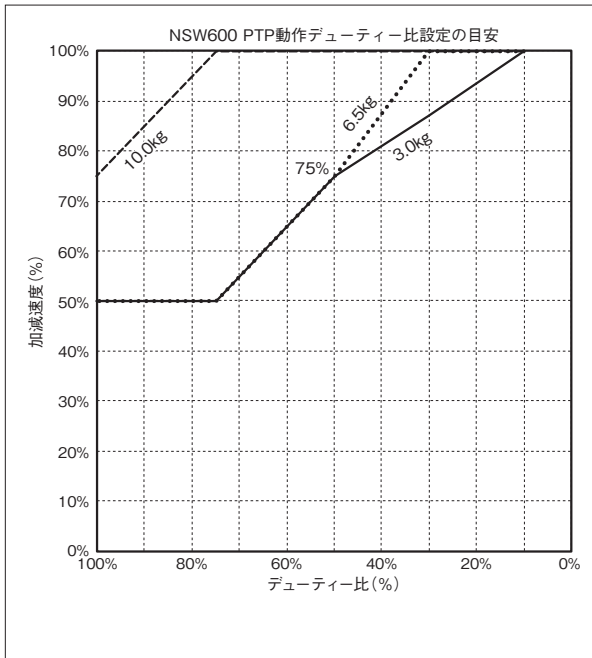
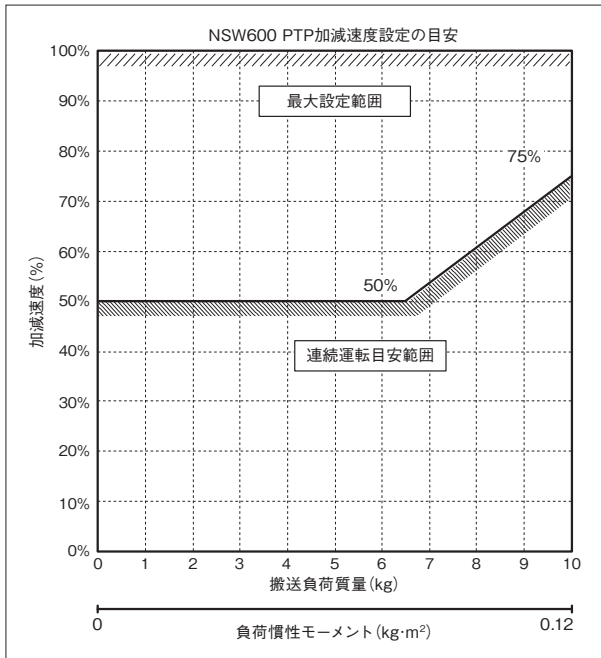
IXA

## 加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティ比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上でWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げか、連続運転デューティ比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) デューティ比(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
- (7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

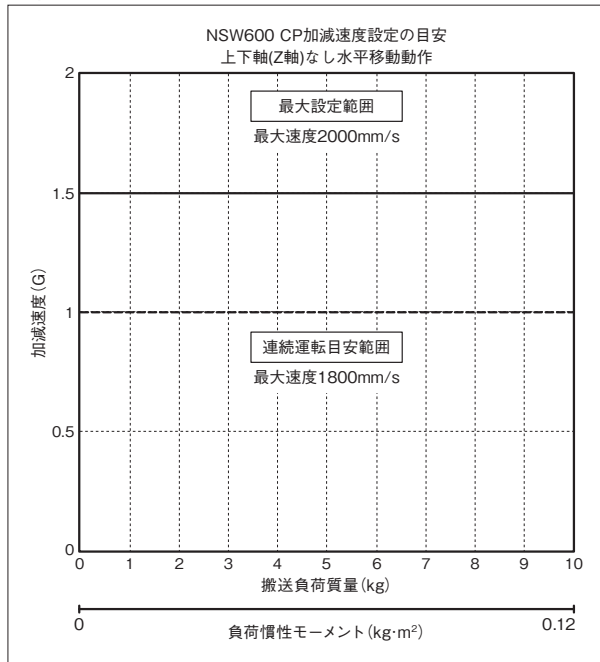
### ■PTP動作



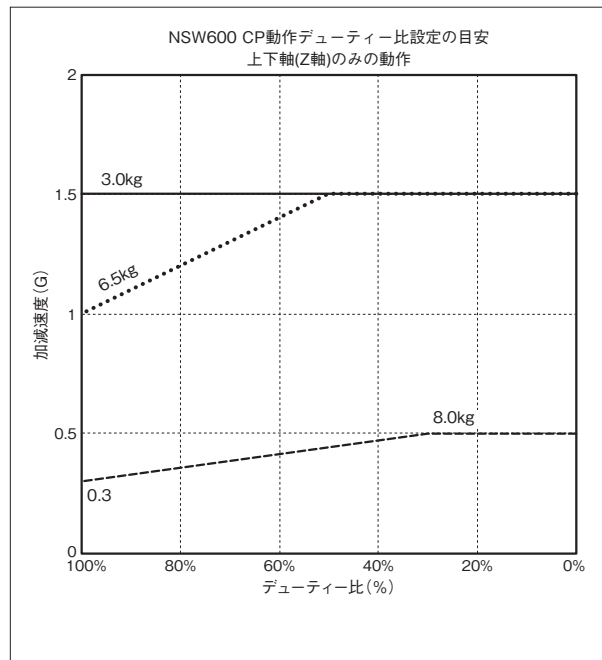
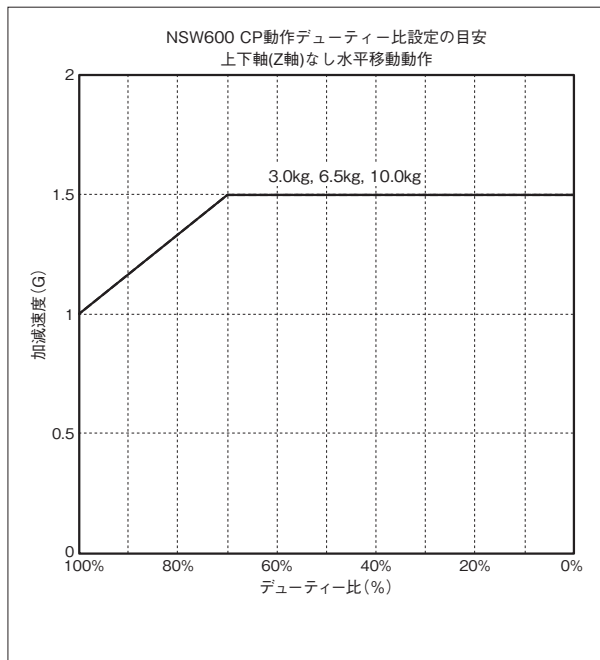
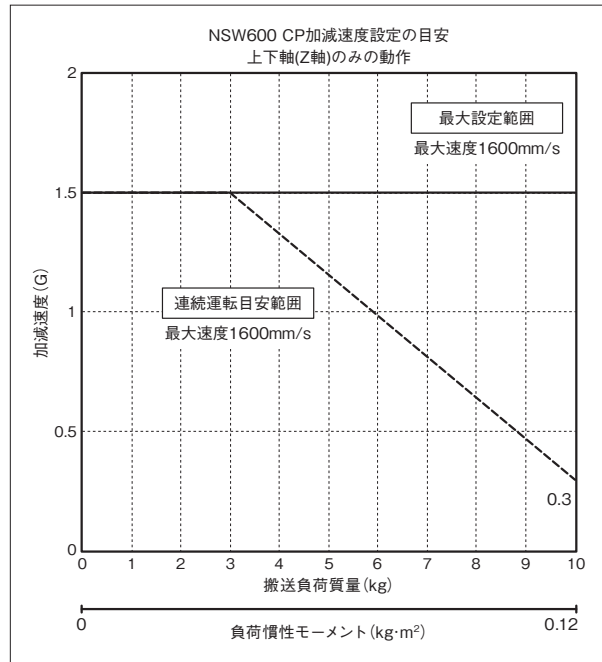
- RCP4W
- ISWA/  
ISPWA
- RCP6W/  
RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA**

■CP動作

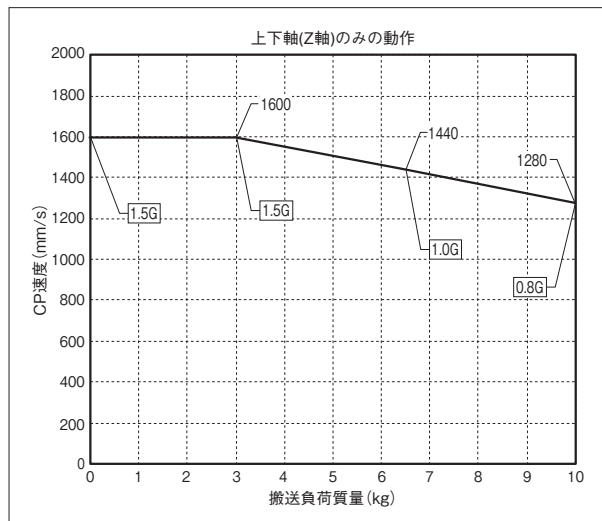
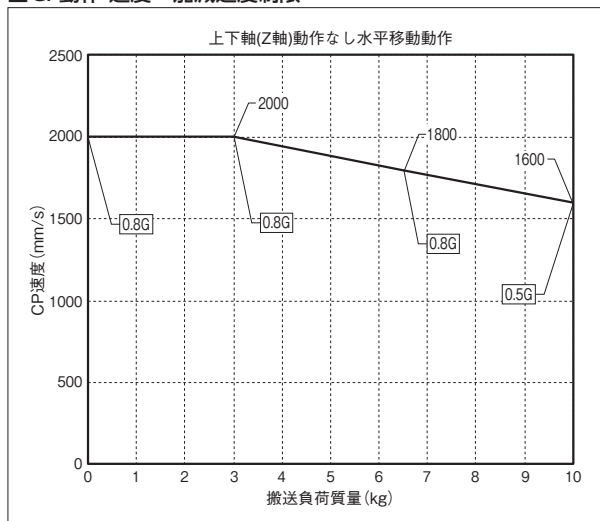
水平



上下



■CP動作 速度・加減速度制限



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

寸法図

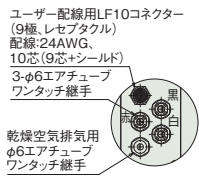
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

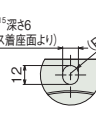
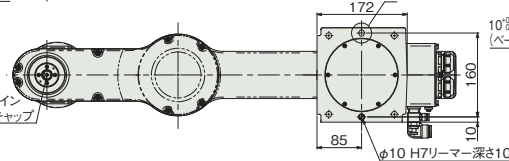
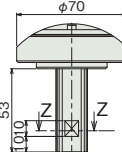
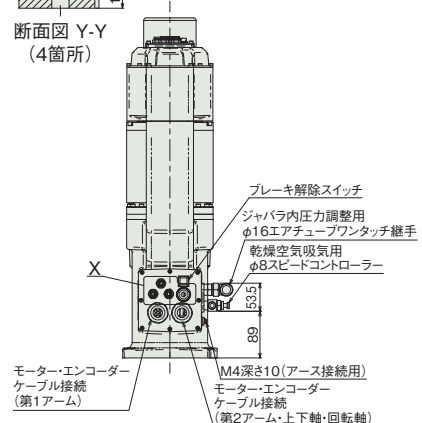
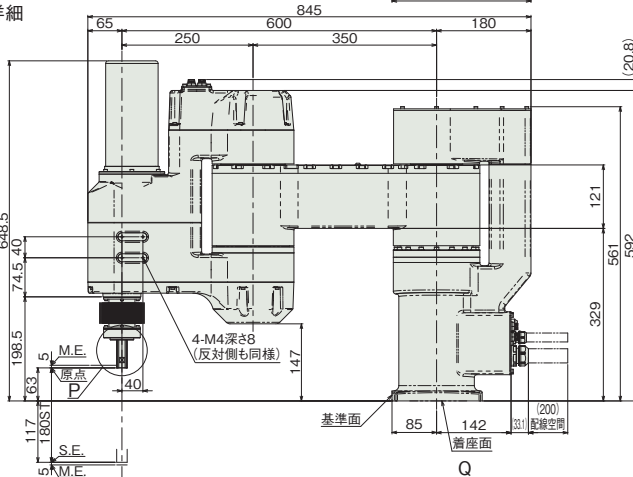
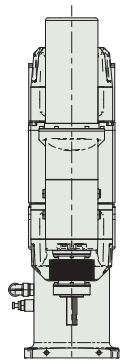
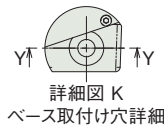
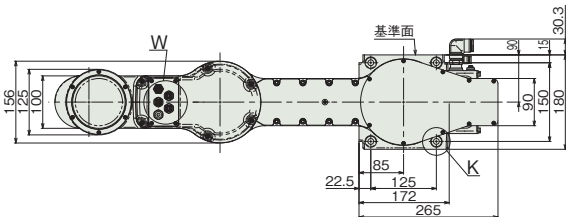
■IXA-4NSW6018

(注) ケーブル接続に関しては7-707ページ(注9)を参照ください。

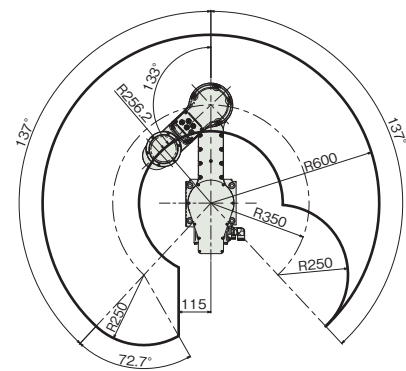
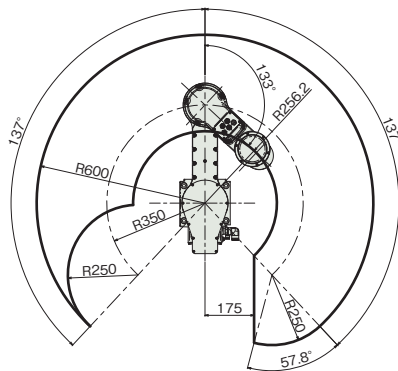
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



詳細図 W  
ユーザーパネル詳細



ユーザー配線用ケーブル  
先端D-subコネクタ  
(15極、プラグ、固定具M2.6)  
配線: 24AWG、10芯(9芯+シールド)



■質量

項目	内容	
質量	4軸仕様	53.0kg

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

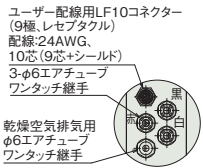
DDW

IXP

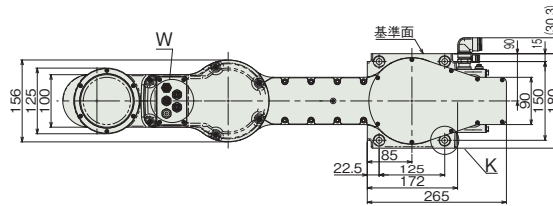
IXA

■IXA-4NSW6033

(注) ケーブル接続に関しては7-707ページ(注9)を参照ください。

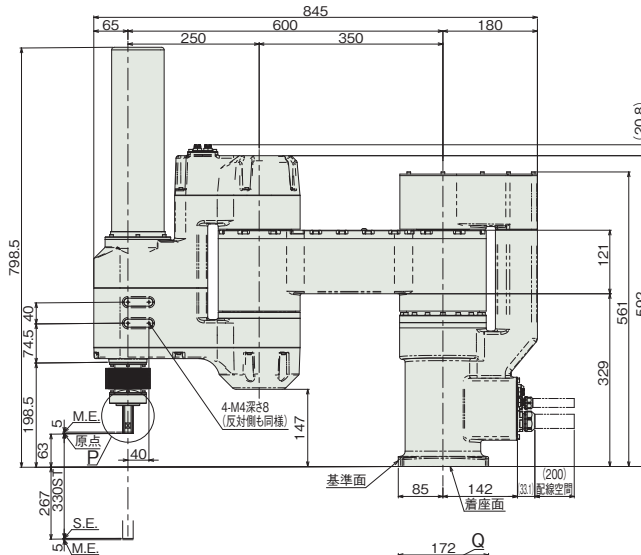
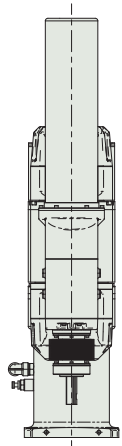


詳細図 W  
ユーザーパネル詳細

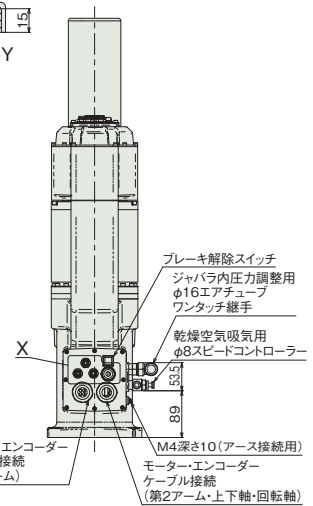


詳細図 K  
ベース取り付け穴詳細

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



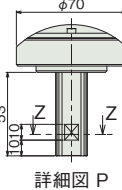
断面図 Y-Y  
(4箇所)



断面図 X  
モーター・エンコーダー  
ケーブル接続  
(第1アーム)

ブレーキ解除スイッチ  
ジャバラ内圧力調整用  
φ16エアチューブ  
ワンタッチ継手  
乾燥空気吸気用  
φ8スピードコントローラ

M4深さ10(アース接続用)  
モーター・エンコーダー  
ケーブル接続  
(第2アーム・上下軸・回転軸)

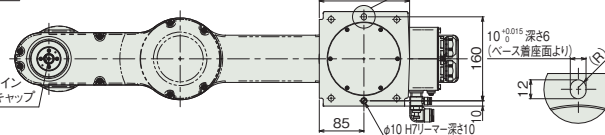


詳細図 P

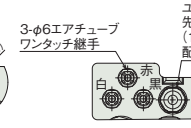


断面図 Z-Z

スプライン  
封止キャップ

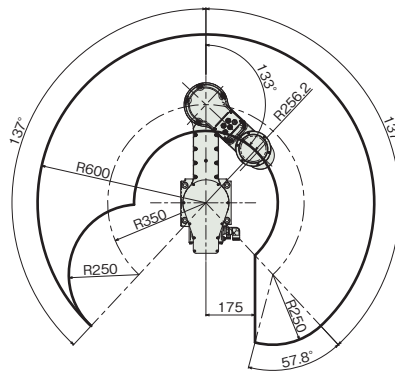


詳細図 Q  
ベース長穴詳細

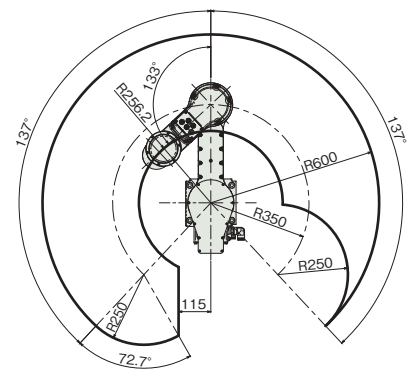


詳細図 X  
背面パネル詳細

ユーザー配線用ケーブル  
先端D-subコネクタ  
(15極、プラグ、固定具M2.6)  
配線:24AWG、10芯(9芯+シールド)



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	4輪仕様 54.0kg

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

■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					
XSEL-RAX4/SAX4 (IX・IXA用)		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	3666 (タイプにより異なります)	-	8-333

(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。

## 防塵防滴仕様 注意事項

カタログスペックの注意点 <スカラタイプ:IXA> ※(注1)～(注9)は、本文ページの注記と対応しております。

### (注1) 可搬質量

可搬質量は搬送可能な最大質量になります。  
プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な加速度が設定されます。  
負荷質量が大きくなるほど、加速度が落ちる設定となります。

### (注2) PTP 動作時 最大動作速度

スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。  
CP動作命令(補間動作)の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

### (注3) 上下軸 押付け力制御範囲

上下軸押付け力制御範囲は、上下軸先端部の押付け力です。  
上下軸に何も取付けられていない無負荷時の押す力となります。  
上限は押付け力の設定値が70%の場合の押付け力です。  
下限は設定値が4NSW3015は30%、それ以外のタイプは20%の場合の押付け力です。

### (注4) 位置繰返し精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します(JIS B 8432\_周囲温度20℃一定時の値です)。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、位置繰返し精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

### (注5) アラーム表示灯

防塵防滴仕様は設定していません。

### (注6) ブレーキ解除 スイッチ

ブレーキ解除スイッチは第1軸(J1)ベース背面に設置されています。  
ブレーキの解除を行うには、ブレーキ解除スイッチの使用・不使用にかかわらず、コントローラーへのDC24V電源の供給が必要です。

### (注7) 騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。  
騒音は、動作条件および周囲反射環境により変わる場合があります。  
(JIS B 6195)

### (注8) エアパージ圧力

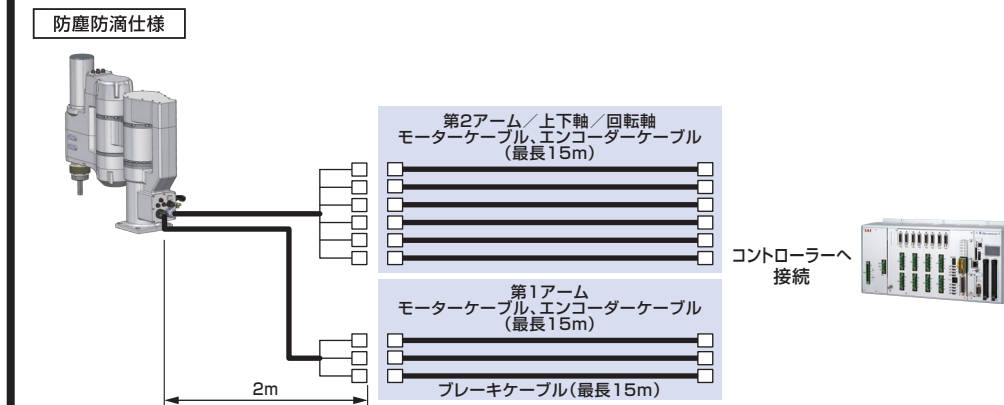
Z軸の動作条件によって、ジャバラの潰れや蛇行が発生する恐れがあります。  
このため、スピードコントローラーを介して、徐々に空気を本体に供給するようにバルブ調整を行ってください。

### 動作範囲

腕系切替えの際は一旦アームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意ください。

(注9)  
ケーブル

モーターケーブル、エンコーダケーブル、ブレーキケーブルの接続は下記の通りとなります。



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



カタログスペックの注意点 <スカラタイプ:IXP>

※(注1)～(注5)は、本文ページの注記と対応しております。

## (注1) 可搬質量

可搬質量には、定格可搬質量と最大可搬質量があります。定格可搬質量は最大速度、最大加速度で動作可能な最大質量です。最大可搬質量は速度、加速度を落とした場合に搬送可能な最大質量です。定格可搬質量以上の質量を搬送する場合は、プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な速度・加速度が適用されます。

## (注2) 最高速度

メインスペックの最高速度は、PTP命令動作の場合です。CP動作命令(補間動作)の場合は、速度に限界があります。詳細は各製品ページ「加減速度設定の目安」の「CP動作」をご確認ください。また、上下軸を下降端で動作させる場合は、速度・加速度を適宜落とす必要がありますのでご注意ください。

## (注3) 位置決め精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します(周囲温度20℃一定時の値です)。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、繰返し位置決め精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

## (注4) エアパーシ圧力

エアチューブの先端保護キャップを取外し清浄な空間に開放することで、エアパーシを行わなくてもIP65防塵滴性能を有しています。ただし、エアチューブを開放しても、上下軸の動作による内圧変化を受けてジャバラのへこみが発生する場合があります。その場合、乾燥エアを供給(エアパーシ)することでジャバラのへこみを解消することができます。エアパーシの圧力は各タイプの仕様をご参照ください。なお、各仕様の流量を流せる配管としてください。

## (注5) 騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。騒音は、動作条件および周囲反射環境により変わる場合があります。(JIS B 6195)

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# 防塵防滴仕様 オプション

## ケーブル取出し方向

**型式** A0 / A1 / A2 / A3 / AT

**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。ケーブルの取出し位置は各アクチュエーターの寸法図をご確認ください。

## アクチュエーターケーブル長変更

**型式** AC5 / AC10 / AC15

**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。AC5:5m、AC10:10m、AC15:15mとなります。

## アルマイト処理追加

**型式** AL

**説明** アクチュエーター本体にはアルマイト処理が施されていますが、テーブルおよびフロント／リア取付けブラケットの加工部品は除去されています。その部分にアルマイト処理を追加するオプションです。(水がかかる場合は設定することをお勧めします)

## ブレーキ

**型式** B

**説明** 電源 OFF またはサーボ OFF 時に、スライダが移動しないように保持する機構です。  
※電源 OFF またはサーボ OFF 時に Z 軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、本オプションの選択が必要です。

## CE 対応

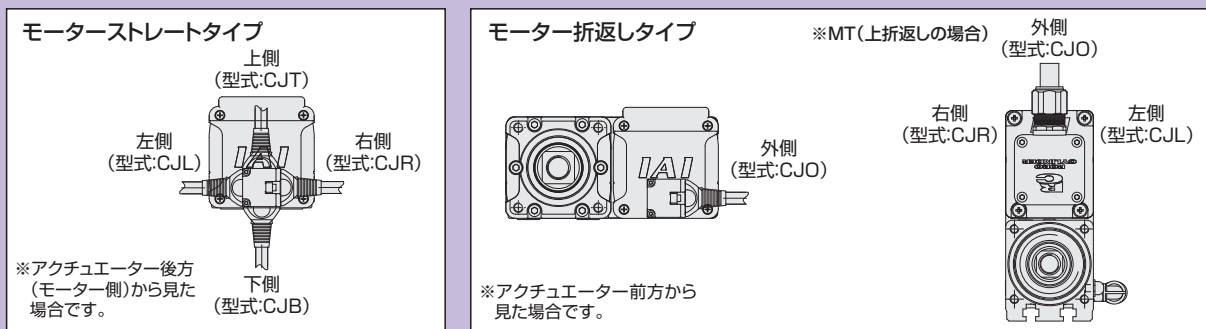
**型式** CE

**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。  
※選定上の注意(7-725ページ)を必ずご確認ください。

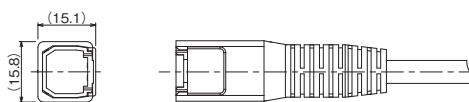


## 小型コネクター仕様

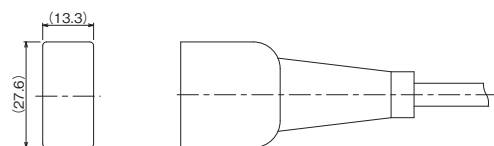
**型式** CNS

**説明** ケーブルジョイントコネクターを小型のものに変更することができます。

小型コネクター:CNS



標準:(無記入)



## 本体カバー

**型式** CO

**説明** 防水スライダタイプのガイド部やスライダ部を保護するためのカバーです。

選定

注意事項

非掲載機種

フリー

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

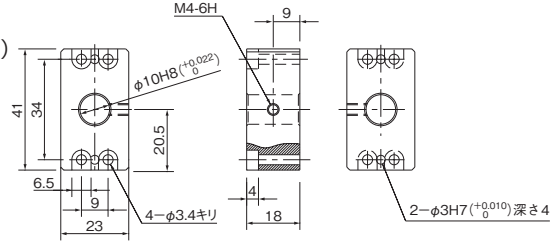
IXA

## フランジブラケット

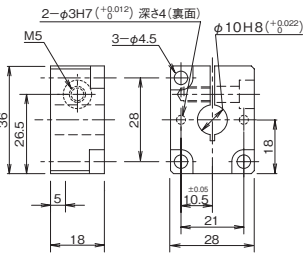
型式 **FB**

説明 グリッパ本体を固定するための  
ブラケットです。

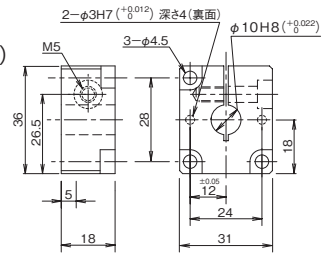
GRSS/GRLS用  
単品型式 RCP2-FB-GRSS  
(単品質量:0.05kg / 材質:アルミ)



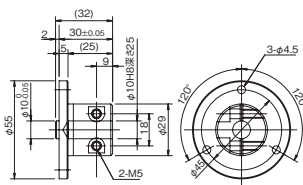
GRS用  
単品型式 RCP2-FB-GRS  
(単品質量:0.06kg / 材質:アルミ)



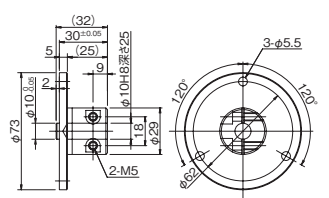
GRM用  
単品型式 RCP2-FB-GRM  
(単品質量:0.06kg / 材質:アルミ)



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)

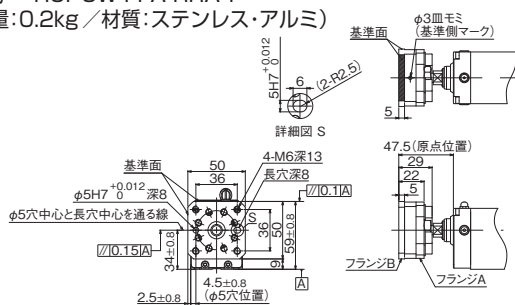


## 先端アダプター (フランジ)

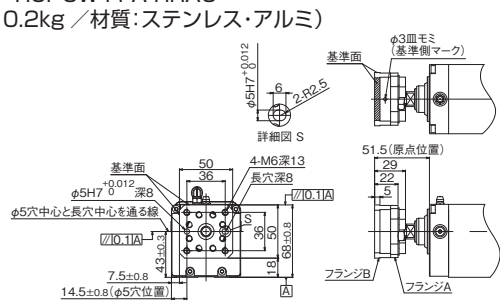
型式 **FFA**

説明 ロッド先端にジグなどをボルト4本で取付けるためのアダプターです。

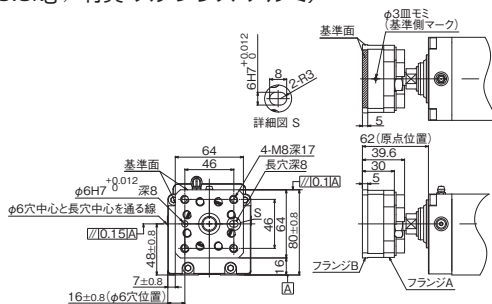
RCP6(S)W-RR4□  
単品型式 RCP6W-FFA-RR4  
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・アルミ)



RCP6(S)W-RR6□  
単品型式 RCP6W-FFA-RR6  
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・アルミ)



RCP6(S)W-RR7□  
単品型式 RCP6W-FFA-RR7  
(単品質量:0.5kg / 材質:ステンレス・アルミ)



前フランジ

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。

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

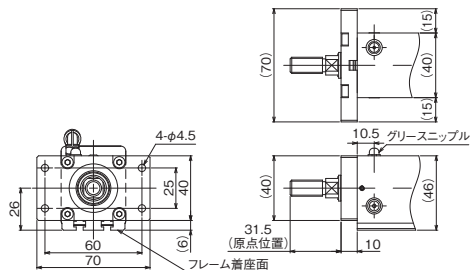
RCP2W

DDW

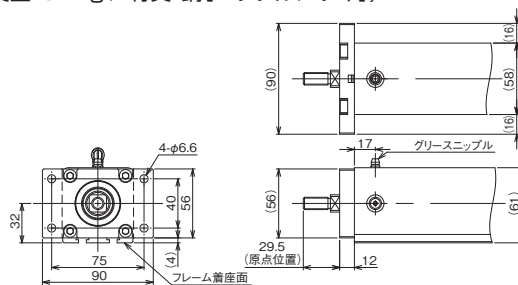
IXP

IXA

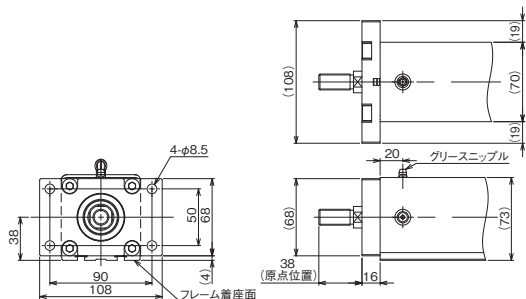
RCP6(S)W-RA4□  
単品型式 RCP6W-FL-RA4  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



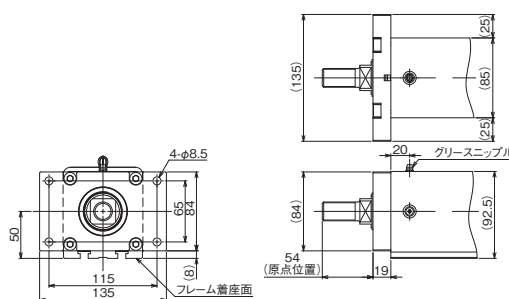
RCP6(S)W-RA6□  
単品型式 RCP6W-FL-RA6  
(単品質量:0.4kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



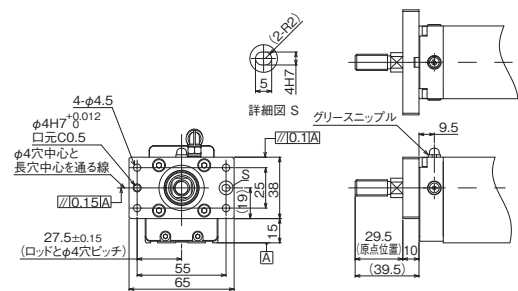
RCP6(S)W-RA7□  
単品型式 RCP6W-FL-RA7  
(単品質量:0.7kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



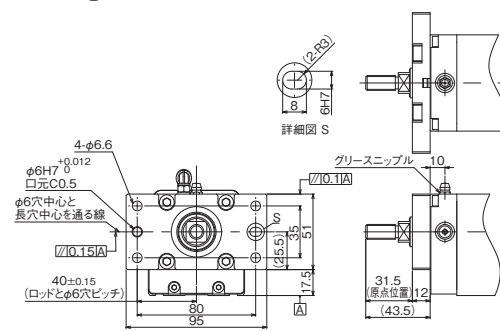
RCP6(S)W-RA8□  
単品型式 RCP6W-FL-RA8  
(単品質量:1.3kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



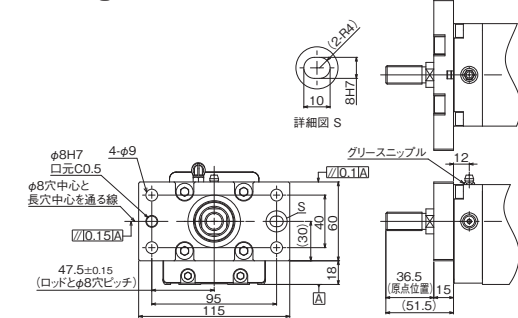
RCP6(S)W-RAA4□  
単品型式 RCP6W-FL-RAA4  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



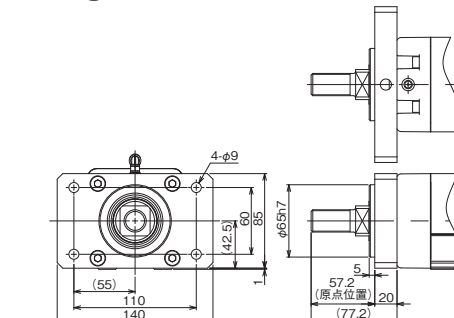
RCP6(S)W-RAA6□  
単品型式 RCP6W-FL-RAA6  
(単品質量:0.4kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP6(S)W-RAA7□  
単品型式 RCP6W-FL-RAA7  
(単品質量:0.7kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP6(S)W-RAA8□  
単品型式 RCP6W-FL-RAA8  
(単品質量:1.5kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



# 防塵防滴仕様

選定

注意事項

非掲載機種

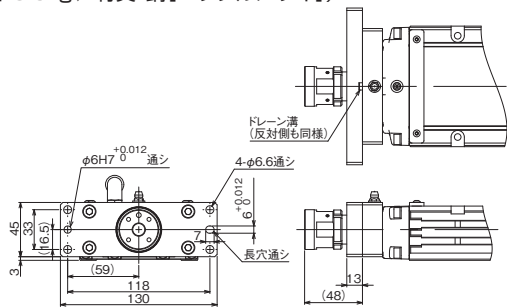
クリーン

防塵防滴

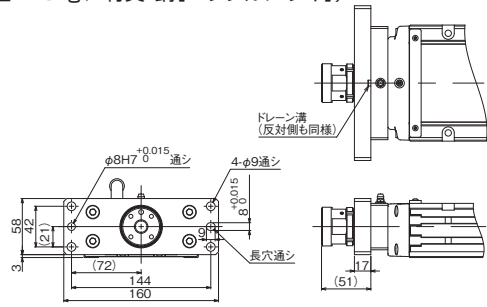
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

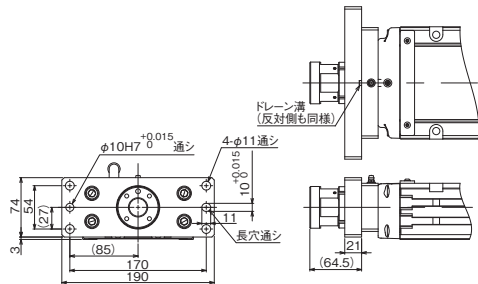
RCP6(S)W-WRA10□  
単品型式 RCP6W-FL-WRA10  
(単品質量:0.5kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



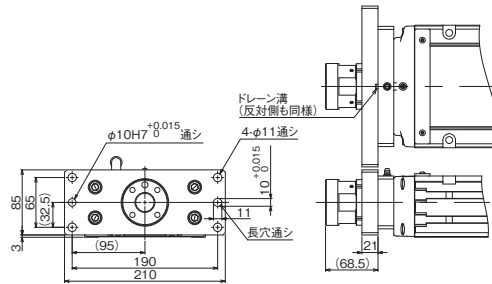
RCP6(S)W-WRA12□  
単品型式 RCP6W-FL-WRA12  
(単品質量:1.0kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



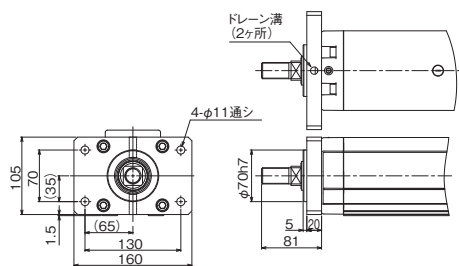
RCP6(S)W-WRA14□  
単品型式 RCP6W-FL-WRA14  
(単品質量:1.9kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP6(S)W-WRA16□  
単品型式 RCP6W-FL-WRA16  
(単品質量:2.4kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP5W-RA10C  
単品型式 RCP5W-FL-RA10  
(単品質量:2.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

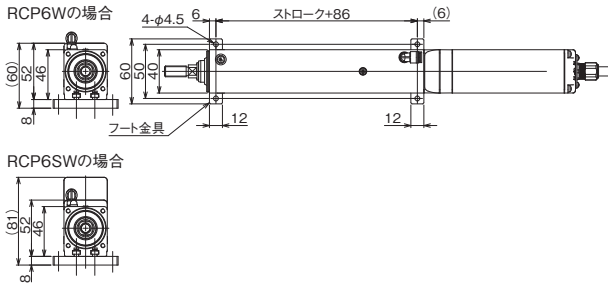
IXA

フート金具

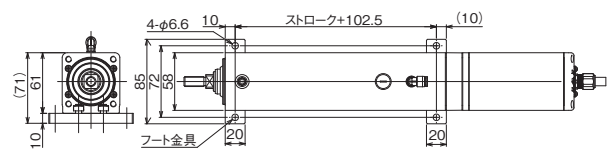
型式 FT

**説明** アクチュエーター本体を上側よりボルトで固定するための金具です。  
 スライダータイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付け穴すべてにフート金具を取付けてください。  
 フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。  
 ※フート金具間の取付けピッチ寸法はアクチュエーター図面の取付けピッチ寸法をご参照ください。

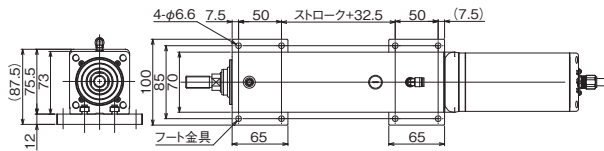
RCP6(S)W-RA4C  
 単品型式 RCP6W-FT-RA4C



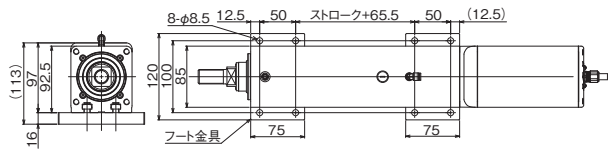
RCP6(S)W-RA6C  
 単品型式 RCP6W-FT-RA6C



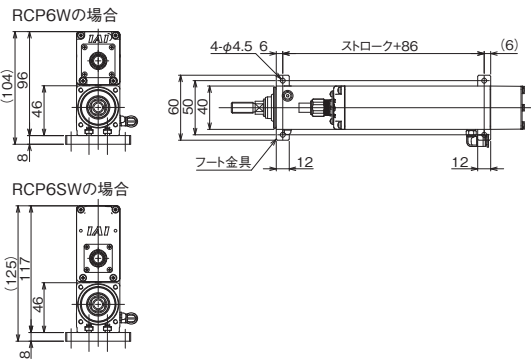
RCP6(S)W-RA7C  
 単品型式 RCP6W-FT-RA7C



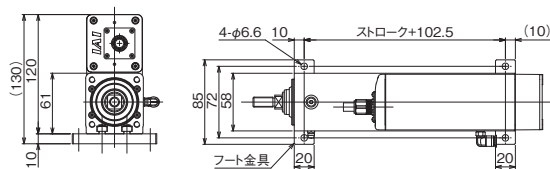
RCP6(S)W-RA8C  
 単品型式 RCP6W-FT-RA8C



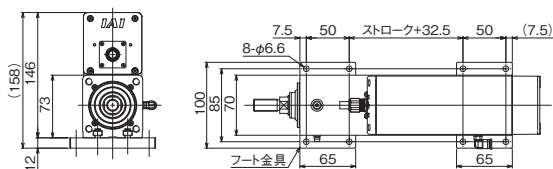
RCP6(S)W-RA4R  
 単品型式 RCP6W-FT-RA4R-1 (モーター上折返し用)



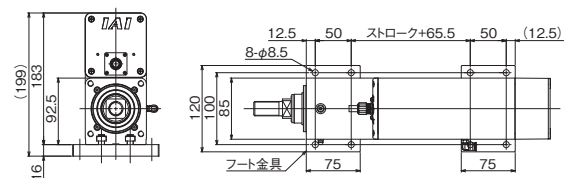
RCP6(S)W-RA6R  
 単品型式 RCP6W-FT-RA6R-1 (モーター上折返し用)



RCP6(S)W-RA7R  
 単品型式 RCP6W-FT-RA7R-1 (モーター上折返し用)



RCP6(S)W-RA8R  
 単品型式 RCP6W-FT-RA8R-1 (モーター上折返し用)



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
 一覧表

RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# 防塵防滴仕様

選定

注意事項

非掲載機種

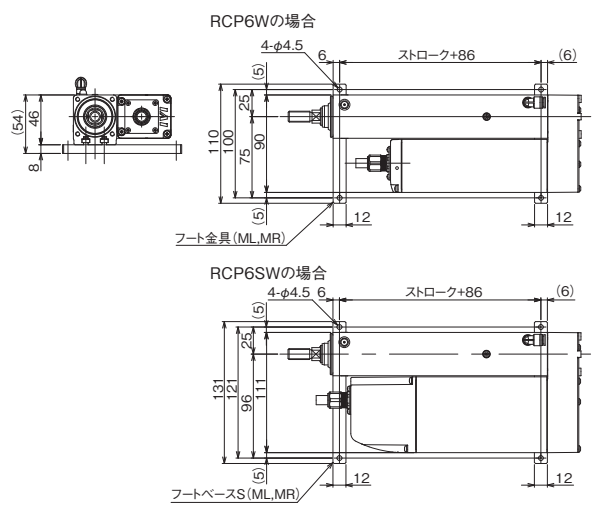
フリーン

防塵防滴

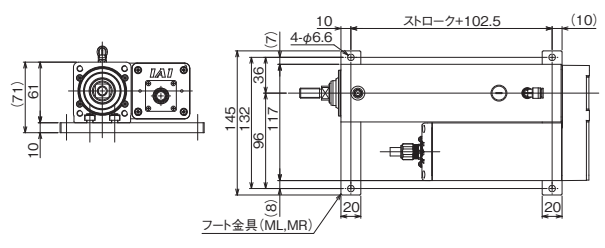
オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

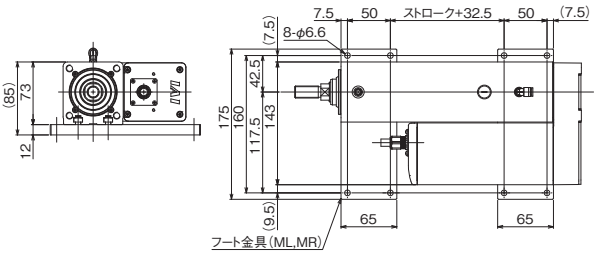
RCP6W-RA4R  
単品型式 RCP6W-FT-RA4R-2(モーター右/左折返し用)  
RCP6SW-RA4R  
単品型式 RCP6W-FT-RA4R-3(モーター右/左折返し用)



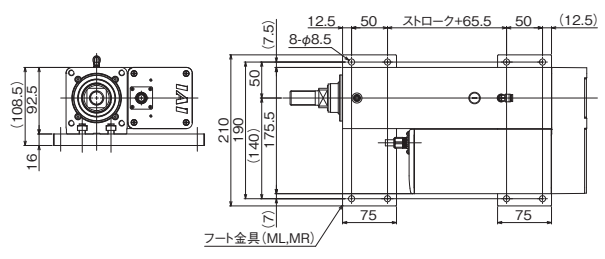
RCP6(S)W-RA6R  
単品型式 RCP6W-FT-RA6R-2(モーター右/左折返し用)



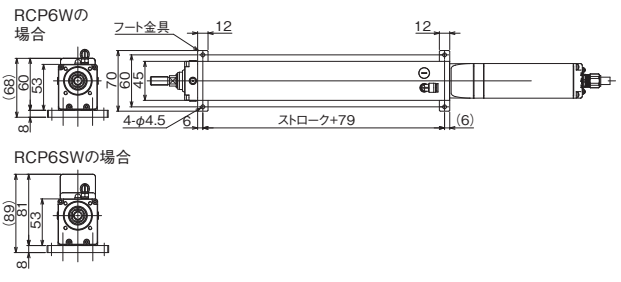
RCP6(S)W-RA7R  
単品型式 RCP6W-FT-RA7R-2(モーター右/左折返し用)



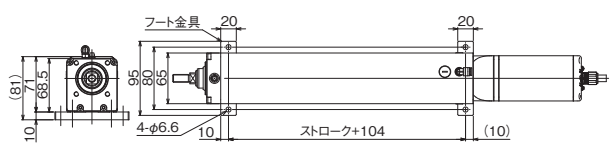
RCP6(S)W-RA8R  
単品型式 RCP6W-FT-RA8R-2(モーター右/左折返し用)



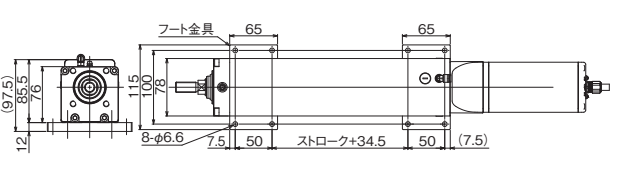
RCP6(S)W-RAA4C  
単品型式 RCP6W-FT-RAA4



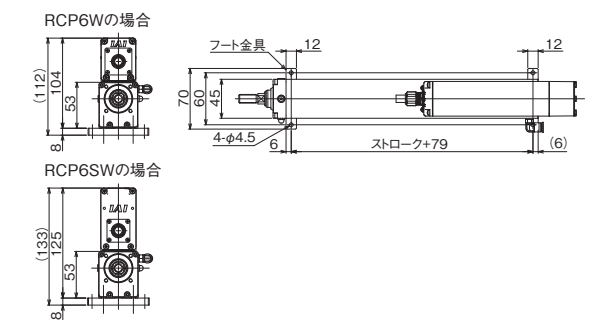
RCP6(S)W-RAA6C  
単品型式 RCP6W-FT-RAA6



RCP6(S)W-RAA7C  
単品型式 RCP6W-FT-RAA7



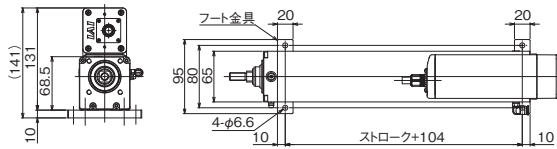
RCP6(S)W-RAA4R  
単品型式 RCP6W-FT-RAA4(モーター折返し用)



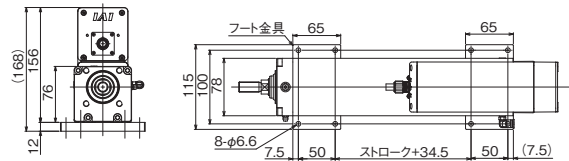
- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA



RCP6(S)W-RRA6R  
単品型式 RCP6W-FT-RRA6(モーター折返し用)



RCP6(S)W-RRA7R  
単品型式 RCP6W-FT-RRA7(モーター折返し用)



食品用グリース

型式 **GE**

説明 アクチュエーター本体のガイドおよびボールねじには、通常工業用グリースが塗布されていますが、これを食品用グリースに変更するオプションです。

指定グリース塗布仕様

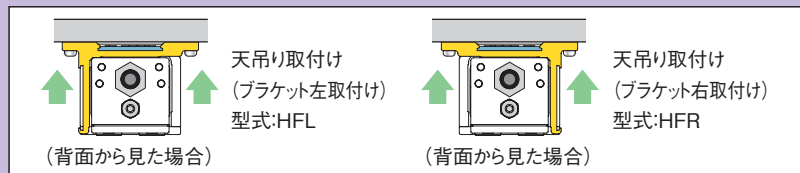
型式 **G1 / G3 / G4**

説明 アクチュエーターのボールねじ、リニアガイド、ロッド摺動面に塗るグリースをクリーン環境用低発塵グリース(G1:クロダCグリース、G3:AFFグリース、G4:AFE-CAグリース)に変更します。

本体取付けブラケット(天吊り仕様)

型式 **HFL / HFR**

説明 RCP4Wスライダータイプを、天吊りで取付けるための本体固定用ブラケットです。(設置姿勢の詳細は1-271ページ参照)



原点確認センサー

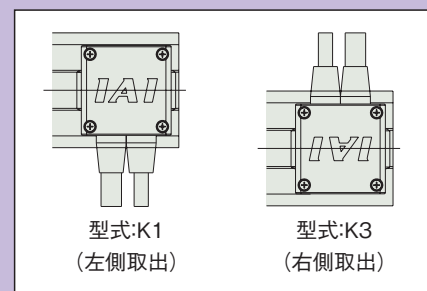
型式 **HS**

説明 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダーが移動したかを確認するためのセンサーです。  
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用できません。

コネクターケーブル取出し方向変更

型式 **K1 / K3**

説明 コネクターケーブルの取出し方向を、左側/右側から選択ができます。



RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# 防塵防滴仕様

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション／資料

ケーブル型式  
一覧表

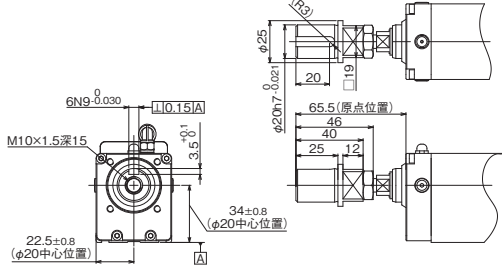
## 先端アダプター（キー溝）

型式 **KFA**

説明 ロッド先端にジグなどをボルト1本と平行キーで取付けるためのアダプターです。

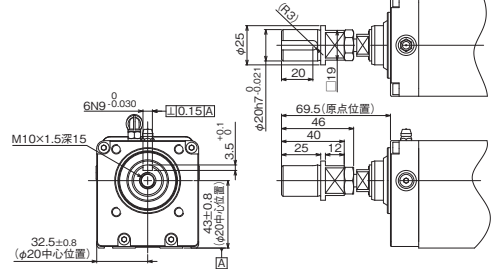
RCP6(S)W-RR44□

単品型式 RCP6W-KFA-RR44  
(単品質量:0.09kg / 材質:ステンレス)



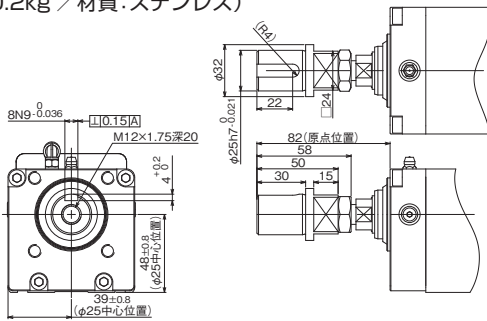
RCP6(S)W-RR46□

単品型式 RCP6W-KFA-RR46  
(単品質量:0.09kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)W-RR47□

単品型式 RCP6W-KFA-RR47  
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



## 省電力対応

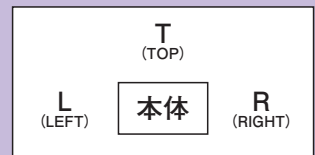
型式 **LA**

説明 コントローラーの電源容量を低減するオプションです。標準仕様／高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。(機種によって最大値は変化しますので、詳細はR-unit/ACONコントローラーの電源容量をご覧ください)

## 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です。



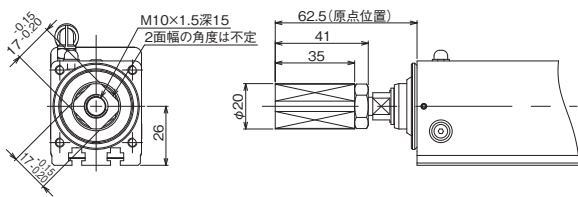
## 先端アダプター（雌ねじ）

型式 **NFA**

説明 ロッド先端にジグなどをボルト1本で取付けるためのアダプターです。

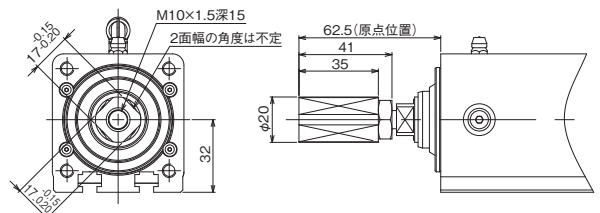
RCP6(S)W-RA4□

単品型式 RCP6W-NFA-RA4  
(単品質量:0.06kg / 材質:ステンレス)

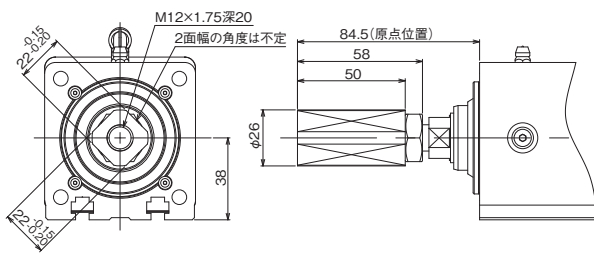


RCP6(S)W-RA6□

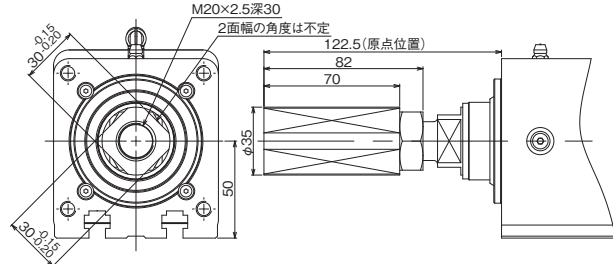
単品型式 RCP6W-NFA-RA6  
(単品質量:0.06kg / 材質:ステンレス)



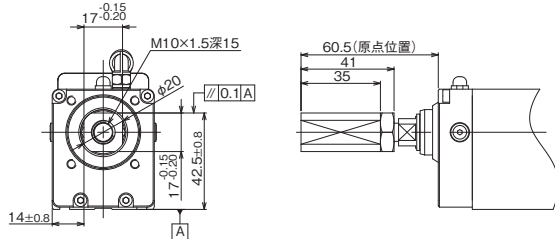
RCP6(S)W-RA7□  
単品型式 RCP6W-NFA-RA7  
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



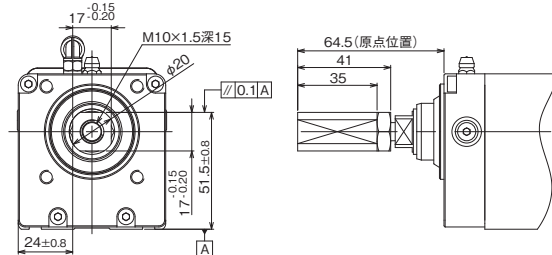
RCP6(S)W-RA8□  
単品型式 RCP6W-NFA-RA8  
(単品質量:0.4kg / 材質:ステンレス)



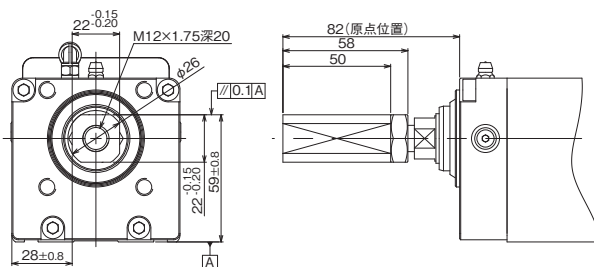
RCP6(S)W-RAA4□  
単品型式 RCP6W-NFA-RAA4  
(単品質量:0.06kg / 材質:ステンレス)



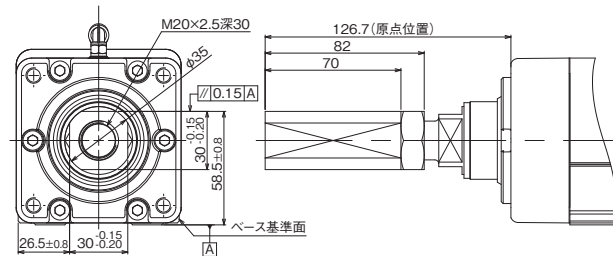
RCP6(S)W-RAA6□  
単品型式 RCP6W-NFA-RAA6  
(単品質量:0.06kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)W-RAA7□  
単品型式 RCP6W-NFA-RAA7  
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)W-RAA8□  
単品型式 RCP6W-NFA-RAA8  
(単品質量:0.4kg / 材質:ステンレス)



## 原点逆仕様

型式 **NM**

説明 通常原点位置は、スライダ・ロッド共にモーター側に設定されていますが、装置のレイアウトなどによって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することができます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却していただき調整が必要となりますのでご注意ください)

RCP4W

ISWA/

ISPSA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

## Tスロットナットバー

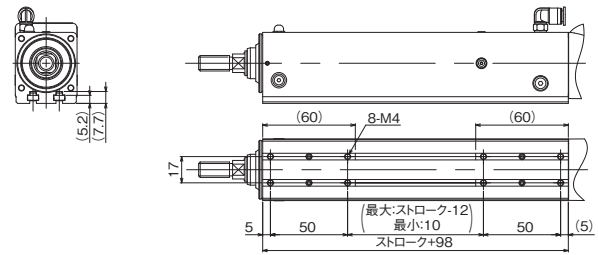
### 型式 NTB / NTBL / NTBR

**説明** アクチュエーターのTスロットに差し込むバー状の金具です。Tスロットナットバーには決められた位置にタップ穴があります。Tスロットナットバーは、4本組込まれた状態で出荷されます。ご使用の際は、ナットの中央にある六角穴付き止めねじを緩め、任意の位置へ移動してください。NTBLはモーター側から見て左側に挿入され、NTBRはモーター側から見て右側に挿入されます。

※ロッドタイプ(RA)・ラジアルシリンダー(RRA4/6/7)は NTBのみ、ワイドラジアルシリンダー(WRA)はNTBL(モーター右折返し)/NTBR(モーター左折返し)が選択できます。  
注 ワイドラジアルシリンダー(WRA)は、ナットバーと交差するベース上面の取付け穴は使用できません。  
注 ワイドラジアルシリンダー(WRA)のNTBL、NTBRは納入後、お客様が取付けることはできません。

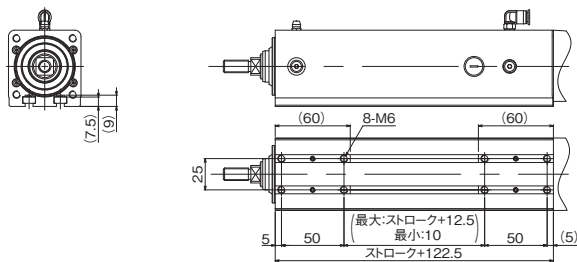
### RCP6(S)W-RA4□

単品型式 RCP6W-NTB-RA4  
(単品質量:0.05kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



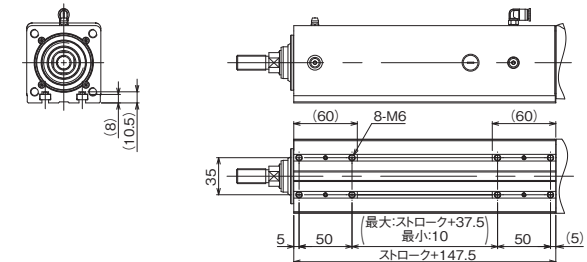
### RCP6(S)W-RA6□

単品型式 RCP6W-NTB-RA6  
(単品質量:0.09kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



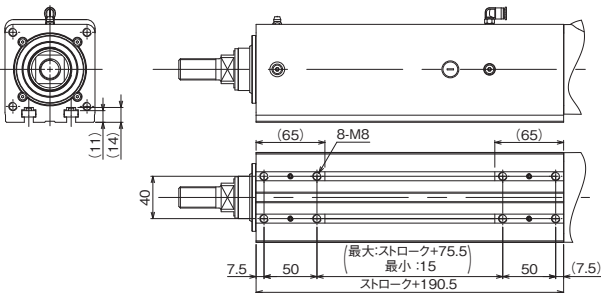
### RCP6(S)W-RA7□

単品型式 RCP6W-NTB-RA7  
(単品質量:0.09kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



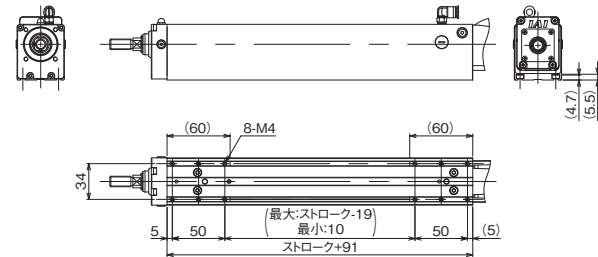
### RCP6(S)W-RA8□

単品型式 RCP6W-NTB-RA8  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



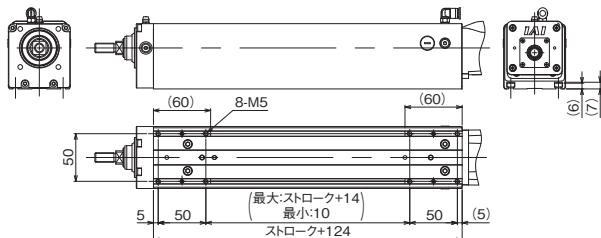
### RCP6(S)W-RAA4□

単品型式 RCP6W-NTB-RAA4  
(単品質量:0.05kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



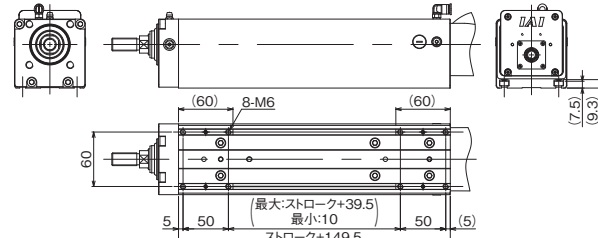
### RCP6(S)W-RAA6□

単品型式 RCP6W-NTB-RAA6  
(単品質量:0.06kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



### RCP6(S)W-RAA7□

単品型式 RCP6W-NTB-RAA7  
(単品質量:0.09kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

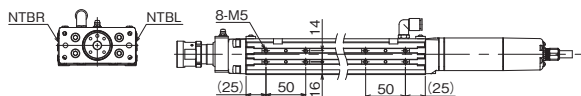
RCP2W

DDW

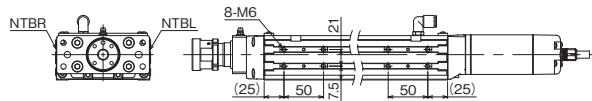
IXP

IXA

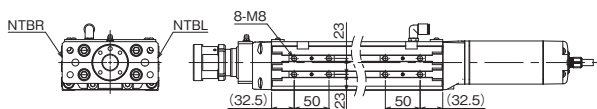
RCP6(S)W-WRA10□  
単品型式 RCP6W-NTB-WRA10  
(単品質量:0.06kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



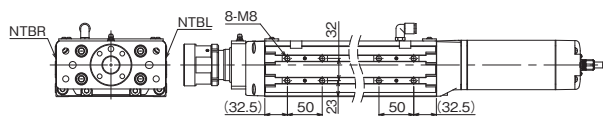
RCP6(S)W-WRA12□  
単品型式 RCP6W-NTB-WRA12  
(単品質量:0.06kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP6(S)W-WRA14□  
単品型式 RCP6W-NTB-WRA14  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



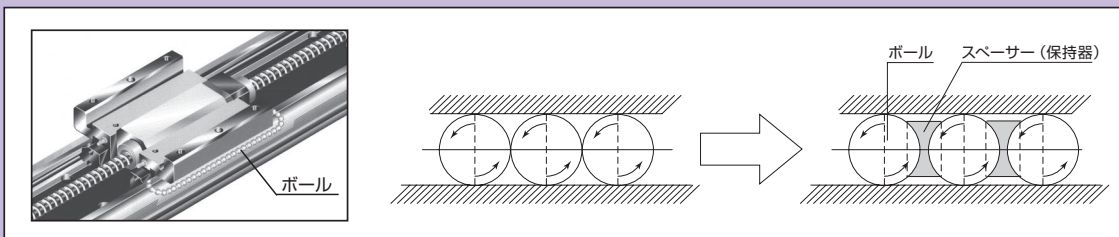
RCP6(S)W-WRA16□  
単品型式 RCP6W-NTB-WRA16  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



## ボール保持機構付きガイド

### 型式 RT

**説明** ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサー（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。ボール同士の干渉がなくなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。

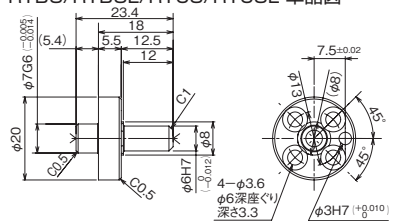


## シャフトアダプター

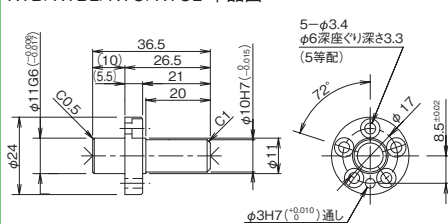
### 型式 SA

**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。

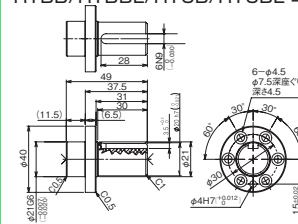
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図



RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



RCP4W

ISWA/

ISPWA

RCP6W/

RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# 防塵防滴仕様

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

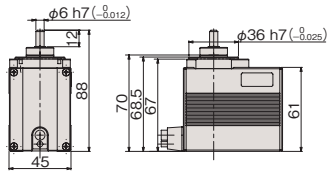
防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

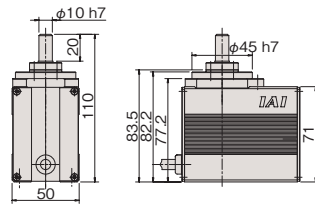
## RCP2W-RTBS / RTBSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTS  
(単品質量:0.02kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



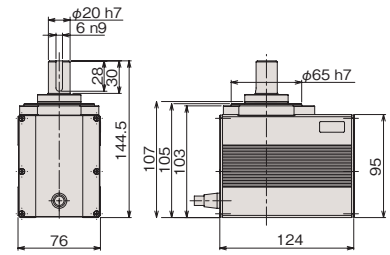
## RCP2W-RTB / RTBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RT  
(単品質量:0.04kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



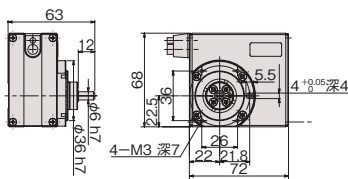
## RCP2W-RTBB / RTBBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTB  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



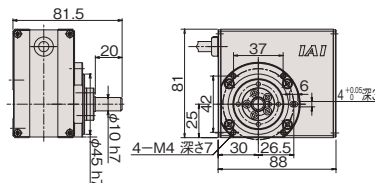
## RCP2W-RTCS / RTCSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTS  
(単品質量:0.02kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



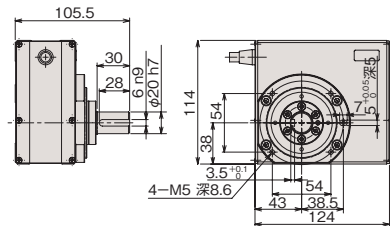
## RCP2W-RTC / RTCL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RT  
(単品質量:0.04kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



## RCP2W-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])

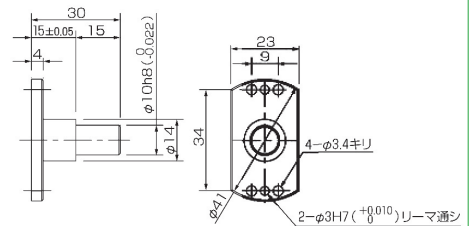


## シャフトブラケット

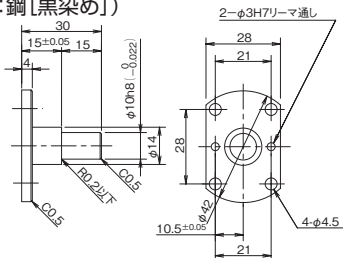
型式 **SB**

説明 グリッパー本体を取付けるための固定金具です。

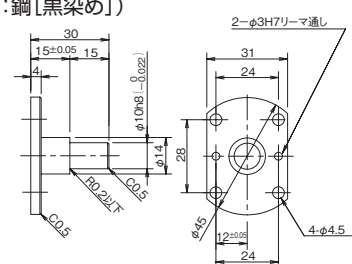
RCP2W-GRSS/GRLS用 単品型式 RCP2-SB-GRSS  
(単品質量:0.06kg / 材質:鋼 [黒染め])



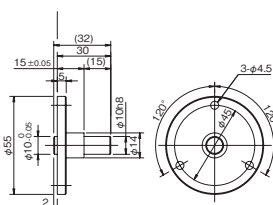
RCP2W-GRS用  
単品型式 RCP2-SB-GRS  
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼 [黒染め])



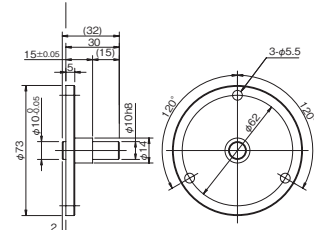
RCP2W-GRM用  
単品型式 RCP2-SB-GRM  
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼 [黒染め])



RCP2W-GR3LS/GR3SS用  
単品型式 RCP2-SB-GR3S  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼 [黒染め])



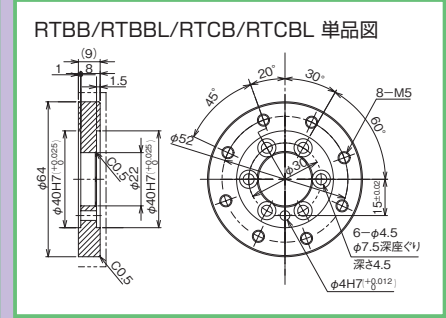
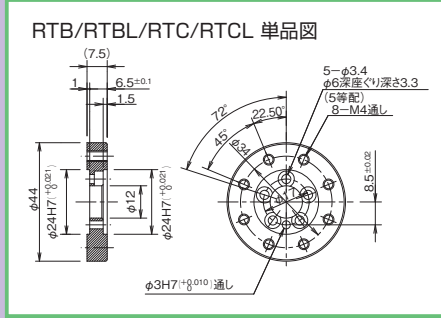
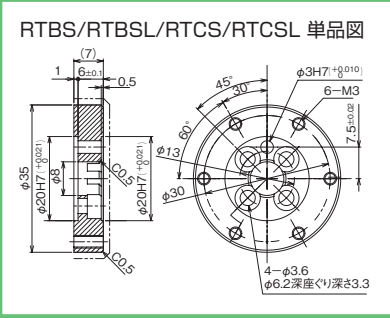
RCP2W-GR3LM/GR3SM用  
単品型式 RCP2-SB-GR3M  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼 [黒染め])



テーブルアダプター

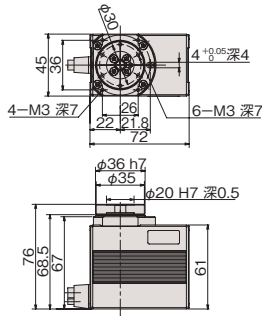
型式 TA

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。



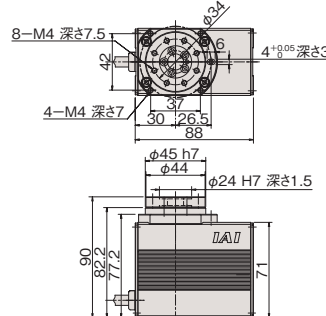
RCP2W-RTBS / RTBSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTS  
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



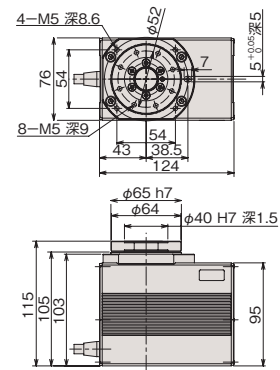
RCP2W-RTB / RTBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RT  
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



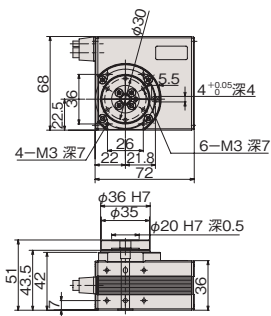
RCP2W-RTBB / RTBBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTB  
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



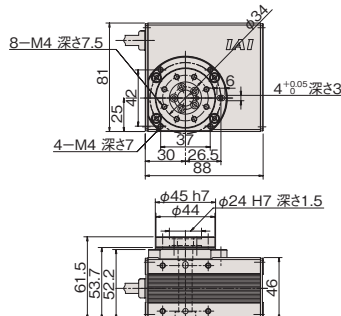
RCP2W-RTCS / RTCSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTS  
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



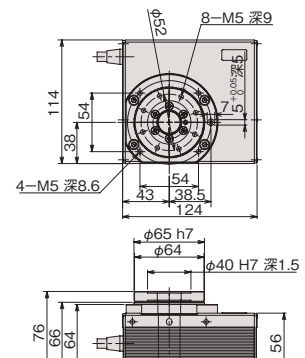
RCP2W-RTC / RTCL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RT  
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



RCP2W-RTCB / RTCBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTB  
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



選定

注意事項

非掲載機種

フリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



## 本体取付けブラケット（壁掛け仕様）

**型式** TFL / TFR

**説明** RCP4Wスライダータイプを、壁掛けで取付けるための本体固定用ブラケットです。（設置姿勢の詳細は1-271ページ参照）



## 吸排気ポート用継手 L 字仕様

**型式** VL

**説明** 吸排気ポート用継手を、ストレートタイプから L 字タイプに変更するものです。

## 機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

シリーズ	タイプ	アブソリュートデータ バックアップ用電池	アブソリュートリセット 調整ジグ
IXP	3W3515/4W3515	バッテリー不要	本体付属
	3W4515/4W4515		
	3W5520/4W5520		
	3W6520/4W6520		
IXA	NSW3015	バッテリー不要	-
	NSW45□□		
	NSW60□□		

## ユーザー配線用メタルキャップ（IXA 用）

上面パネルにあるユーザー用配線プラグにはめるキャップです。

■ 単品型式 **IXA-MC-1**  
（単品質量:0.01kg / 材質:亜鉛合金[ニッケルメッキ]）



RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

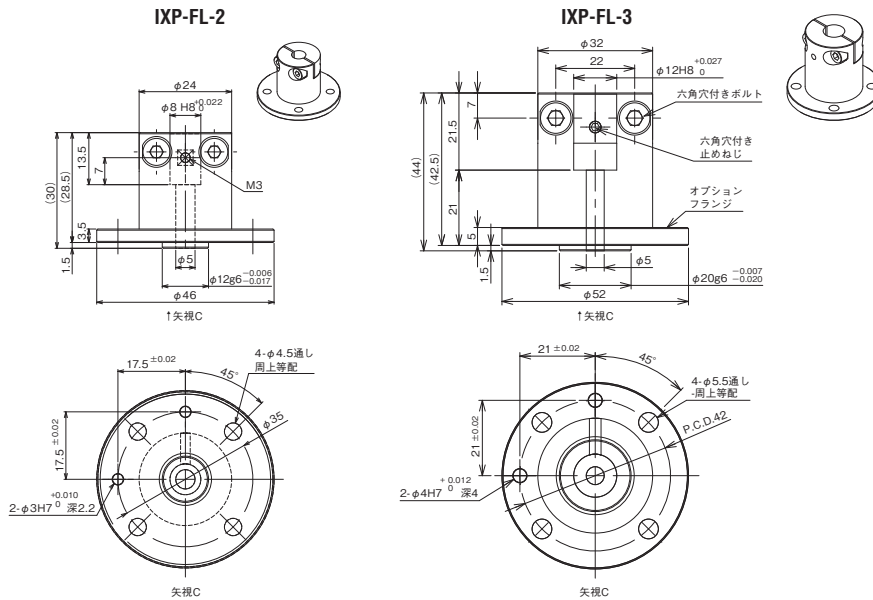
IXA

フランジ

上下軸アーム先端に物を取付ける場合にご使用ください。

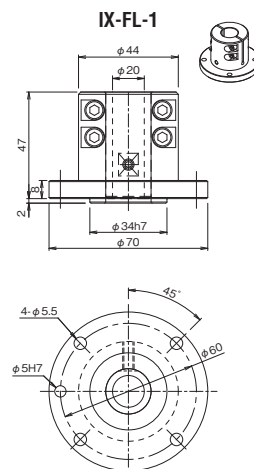
■ IXP シリーズ

型式		IXP-FL-2	IXP-FL-3
材質		鋼	鋼
質量 [g]		130	300
価格		-	-
IXP	パワーコンスカラ	3W3515/4W3515	○
		3W4515/4W4515	
		3W5520/4W5520	○
		3W6520/4W6520	



■ IXA シリーズ

型式		IX-FL-1	
材質		アルミ	
質量 [g]		210	
価格		-	
IXA	防塵防滴仕様	NSW3015	○
		NSW45 □□	
		NSW60 □□	



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# ロッド取付けオプション選定時の注意

## ■RCP6W/RCP6SW

機種	オプション								
	RCP6W	CJB	CJL	CJO	CJR	CJT	FL	NTBL	NTBR
RA4R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA6R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA7R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA8R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RRA4R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA6R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA7R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA8R	○	-	○	-	○	③④	-	-	
WRA10R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA12R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA14R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA16R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	

機種	オプション								
	RCP6SW	CJB	CJL	CJO	CJR	CJT	FL	NTBL	NTBR
RA4R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA6R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA7R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA8R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RRA4R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA6R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA7R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA8R	○	-	○	-	○	③④	-	-	
WRA10R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA12R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA14R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA16R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

- ①：ML、MR選択時に選択可能。
- ②：MT選択時に選択可能。
- ③：50ST時は選択不可。
- ④：100ST時は、CJ□を必ず選択してください。
- ⑤：MR選択時のみ選択可能。
- ⑥：ML選択時のみ選択可能。

注 NTBL、NTBRは納入後、お客様が取付けることはできません。

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

- ①：ML、MR選択時に選択可能。
- ②：MT選択時に選択可能。
- ③：50ST時、100ST時は選択不可。
- ④：150ST時は、CJ□を必ず選択してください。
- ⑤：MR選択時のみ選択可能。
- ⑥：ML選択時のみ選択可能。

- RCP6(S)W-RRA8Rにおいて、次のストロークを選定する場合、ロッド取付けオプションのフランジ(前)は横方向の取付けはできません。

・RCP6(S)W-RRA8R 50~100ストローク(標準/ブレーキ付き)

- RCP6(S)W-RRA□Rにおいて、フランジを選定する場合、一部ストロークにおいてフランジとケーブルが干渉する恐れがあります。また、RCP6(S)W-RRA4R/RRA6R/RRA7Rにおいて、先端アダプターオプション(FFA、NFA、KFA)を選定する場合、一部ストロークにおいてワークとケーブルが干渉する恐れがあります。

RCP4W

ISWA/  
ISPWA

RCP6W/  
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

# MEMO

Horizontal dotted lines for memo writing.

選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オンライン資料

ケーブル型式一覧表

選定

# 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

注意事項

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。

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

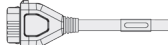

オプション/資料

ケーブル型式一覧表

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/WA16 RA8/RA10/RA8/WRA16	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA3-MPA□□□
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA3-MPA□□□-RB
	高推力タイプ(注1)以外	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-
RCP4 RCP4CR RCP4W	SA3/RA3 グリッパタイプ(全機種) GRSML/GRSL/GRSWL 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□□□
	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	
	上記以外の機種 BA□/SA5/SA6/SA7/SS7/SS8 RA2/RA3/RA4/RA6 RGS□C/RGD□C GR3LS/GR3LM/GRS/GRM 標準環境仕様(RCP2-)の ロータリータイプ(全機種) RTB(L)/RTBB(L)/RTC(L) RTCB(L)	モーターロボットケーブル	CB-RCP2-MA□□□	-	-	-
		エンコーダーケーブル	CB-RCP2-PB□□□	-	-	-
		エンコーダー ロボットケーブル	CB-RCP2-PB□□□-RB	-	-	-
モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル		-	-	CB-PPSEP-MPA□□□	-	
RCP2CR RCP2W	GRS/GRM GR3SS/GR3SM ロータリータイプ(全機種) RTB(L)/RTBB(L)/RTBS(L) RTC(L)/RTCB(L)/RTCS(L)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-PCS2-MPA□□□	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-
IXP	3N□/4N□ 3C□/4C□	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-
WU	S M	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-

◆電源・I/Oケーブルは4方向コネクタタイプも選択できます。

エリシリンダー	ケーブル種類	接続	
		ユーザー配線	RCON-EC
エリシリンダー(24V)	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
エリシリンダー(200V)	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
	モーター電源ケーブル	CB-EC-PW□□□-RB	

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
	
CB-EC-PWBIO □□□ (-RB)	CB-EC2-PWBIO □□□ (-RB)
CB-REC-PWBIO □□□ (-RB)	CB-REC2-PWBIO □□□ (-RB)

ケーブル型式検索システムがおすすめです!  
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

注意事項

非掲載機種

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

(注1) 高推力パルスモーター(56SP, 60P, 86P)を使用しているアクチュエーター  
(注2) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。  
別途型式を指定して手配が必要になります。

ケーブル詳細図は1-89をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入  
例) O80=8m

接続コントローラー						
MSEL-PC/PCX	MSEL-PCF	RCM-P6PC		R-unit		
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)	
-	CB-CFA3-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	
-	CB-CFA3-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
-	CB-CFA2-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	
-	CB-CFA2-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CA-MPA□□□	CB-CA-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	
CB-CA-MPA□□□-RB	CB-CA-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	
CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	
CB-RPSEP-MPA□□□	CB-RPSEP-MPA□□□	CB-RPSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-RPSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	
-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	
CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
-	CB-CFA-MPA□□□	-	-	CB-CFA-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	
-	CB-CFA-MPA□□□-RB	-	-	CB-CFA-MPA□□□-RB	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
CB-PSEP-MPA□□□	CB-PSEP-MPA□□□	CB-PSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-PSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CAN-MPA□□□	-	-	-	-	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	-	-	-	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	

◆[CB-CAN-MPA□□□(-RB)]と[CB-ADPC-MPA□□□(-RB)]は4方向コネクタタイプも選択できます。

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

# アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

横軸のアクチュエーターと縦軸のコントローラーを接続するケーブルの型式が表に記載されています。  
 接続アクチュエーターによっては、ロボットケーブルのみの設定もあります。

接続アクチュエーター		ケーブル種類	接続コントローラー			
			MSEP/MCON	ACON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	ACON-C/CG/CY/ PL/PO/SE-ASEL	
RCA2 RCA2CR RCA2W	CNS(小型コネクタ仕様) オプションあり	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□	CB-CAN-MPA□□□□	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□□-RB	-	
	CNS(小型コネクタ仕様) オプションなし	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-ACS-MPA□□□□	
RCA RCACR RCAW	SRA4R SRGS4R SRGD4R	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-ACS-MPA□□□□	
	上記以外の 機種	モーターケーブル	-	-	CB-ACS-MA□□□□	
		エンコーダーケーブル	-	-	CB-ACS-PA□□□□	
		エンコーダー ロボットケーブル	-	-	CB-ACS-PA□□□□-RB	
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-ASEP2-MPA□□□□	CB-ASEP2-MPA□□□□	-	
RCD	RA1DA	適応コントローラー D3 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

クリーン

防塵防滴

オプション/資料

ケーブル型式  
一覧表

(注1) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。  
別途型式を指定して手配が必要になります。

(注2) ブレーキ付き(B/BN)の場合、ブレーキケーブル(CB-RCLB-BJ□□□)が必要になります。

(注3) RCLのブレーキ付きアクチュエーターはR-unitに接続できません。

ケーブル詳細図は1-89をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入  
例) O80=8m

接続コントローラー

	DCON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	RCM-P6AC		RCM-P6DC	R-unit	
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)
	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	-
	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-
	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-
	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-
	-	-	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-
	-	CB-APSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	-	-
	-	CB-ASEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-APSEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)
	CB-CA-MPA□□□	-	-	-	-	-
	CB-CA-MPA□□□-RB	-	-	-	-	-
	CB-CAN-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-
	CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-
	CB-CAN-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-
	CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB) (注3)	-

◆[CB-CAN-MPA□□□(-RB)]と[CB-ADPC-MPA□□□(-RB)]は4方向コネクタタイプも選択できます。

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

# アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

横軸のアクチュエーターと縦軸のコントローラーを接続するケーブルの型式が表に記載されています。  
接続アクチュエーターによっては、ロボットケーブルのみの設定もあります。

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)		R-unit		エンコーダー ケーブル	エンコーダー ロボットケーブル	
		モーター ケーブル	モーター ロボットケーブル	モーター ケーブル	モーター ロボットケーブル			
RCS4(CR)		CB-RCC-MA□□□□	CB-RCC-MA□□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□□	CB-X2-MA□□□□	-	CB-X1-PA□□□□	
RCS3 RCS3P	RA15R/RA20R	-	CB-RCS3-MA□□□□-RB	-	-	-	CB-RCS3-PLA□□□□-RB	
	RA4R/RA6R/ RA7R /RA8R/RA10R					CB-RCS2-PLDA□□□□	CB-RCS2-PLDA□□□□-RB	
	CTZ5C CT8C					-	CB-X1-PA□□□□	
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PA□□□□	CB-X3-PA□□□□	
RCS3CR RCS3PCR RCS2 RCS2CR RCS2W	RTC□□L					CB-RCS2-PLA□□□□	CB-X2-PLA□□□□	
	RT6							
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PA□□□□	CB-X3-PA□□□□	
RCS2	ブレーキ無					CB-RCS2-PLA□□□□	CB-X2-PLA□□□□	
		ロードセル無	ブレーキ付き (ブレーキボ ックス付き)	CB-RCC-MA□□□□	CB-RCC-MA□□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□□	CB-X2-MA□□□□	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ 【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLA□□□□
	ブレーキ付き (ブレーキ ボックス無)					【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□	
	ブレーキ無					CB-RCS2-PLLA□□□□	CB-RCS2-PLLA□□□□-RB	
	ロードセル付き ※1	ブレーキ付き (ブレーキボ ックス付き)					【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ 【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLLA□□□□-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						【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□	

※1 ロードセル付きアクチュエーターには、CB-LDC-CTL□□□□(ベア内ケーブル)が付属されます。

※2 CB-RCS2-PLLA□□□□(ブレーキボックス～コントローラー間)、CB-LDC-CTL□□□□-JY(ロードセル～コントローラー間)が別途必要になります。

ケーブル型式検索システムがおすすめです!  
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

注意事項

非掲載機種

フリー

防塵防滴

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以下の場合は CB-X1-PA□□□□-AWG24	
ISDB ISPDB ISDBCR ISPDBCR	S M MX L LX				CB-X1-PLA□□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PLA□□□□-AWG24	
SSPA SSPDACR	SXM/MXM/LXM					
ISA ISPA ISACR ISPACR	SXM/SYM/SZM MXM/MYM/MZM MXMX LXM/LYM/LZM LXMX/LXUWX WXM/WXMX					CB-X1-PA□□□□ (標準仕様)  CB-X1-PLA□□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様)
ISDA ISPDA ISDACR ISPDACR	S M MX L LX					
IFA	SA MA					
RS	RS-30/60					
NSA	MXMS/MXMM LXMS/LXMM LXMXS/LXMXM WXMS/WXMM WXMXS/WXMXM					CB-X1-PA□□□□ (標準仕様)
NS	SXMSA/SXMMA SZMSA/SZMMA MXMSA/MXMMA MXMXSA MZMSA/MZMMA LXMSA/LXMMA LXMXSA LZMSA/LZMMA					CB-X3-PA□□□□ (標準仕様)  CB-X2-PLA□□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様)
ZR	S M					Z軸 :CB-X1-PA□□□□ R軸 :CB-X1-PLA□□□□ (注1)
DD DDCR DDW DDA DDACR	T18□/LT18□  H18□/LH18□	CB-XMC-MA□□□□	CB-XMC1-MA□□□□	CB-X3-PA□□□□ (標準仕様)		

# アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

(注1) リミットスイッチ付きのアクチュエーターを動作する場合は、リミットスイッチ付き仕様のケーブルになります。  
(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)

ケーブル詳細図は1-89をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入  
例) 080=8m

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (*接続不可の機種があります。)		R-unit	エンコーダー ロボットケーブル
		モーター ロボットケーブル	モーター ロボットケーブル	モーター ロボットケーブル	
LSA	S6 S8 S10	CB-X-MA□□□	CB-X-2-MA□□□	CB-X-3-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-X-2-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-X-2-MA□□□	CB-X1-PA□□□ (標準仕様)  CB-X1-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様)	ISDBCR-ISPBCR(バッテリーレスアプソ仕様) で、21m以上30m以下の場合  CB-X1-PA□□□-AWG24 (標準仕様)  CB-X1-PLA□□□-AWG24 (リミットスイッチ付き仕様)
ISPDCR	W WX				
ISDACR ISPDACR	S M MX L LX W WX				
ISDBCR ISPBCR	S M MX L LX				
SSPDACR	S M L				
ISWA ISPWA	S M L				

# アクチュエーターケーブル ロボットケーブル対応一覧表

アクチュエーターケーブルがロボットケーブル対応か非ロボットケーブル対応かを以下の表に記載しています。  
 ジョイント式は、アクチュエーターケーブルがなく、モーター・エンコーダーケーブルを直接アクチュエーターに接続する  
 様式になります。

ロボットケーブル対応 ○…対応 ×…非対応 ……ジョイント式によりアクチュエーターケーブルなし

## ■スライダタイプ

機種	ロボットケーブル対応	
ERC2	SA6,7	○
ERC3	SA5,7	—
RCP2	SA5,6,7	×
	SS7,8	×
	HS8	×
	BA6,7	×
RCP3	SA2	○
	SA3,4,5,6	—
RCP4	SA3	—
	SA5,6,7	×
RCP5	SA4,6,7	—
	BA4,6,7	—
RCP6	SA4,6,7,8	—
	WSA10,12,14,16	—
RCA	SA4,5,6	×
	SS4,5,6	×
RCA2	SA3,4,5,6	—
	SA4,5,6,7	×
RCS2	SS7,8	×
	SA8	×
RCS3	SS8	×
	CT8	○
RCS4	全機種	○
ISA	S,M,L	×
	W	×
ISB	S,M,L,W	○
ISDA	S,M,L	×
ISDB	S,M,L	○
SSPA	S,M,L	○
NS	S,M,L	○
NSA	全機種	○
IFA	SA,MA	×
RS	30,60	○
LSA	S6,S8,S10	○
	H8	○
	L15	○
	N10,N15,N19	○
	W21S	○
	W21H	○
LSAS	N10,N15	○

## ■グリッパー

機種	ロボットケーブル対応	
RCP2	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GRST	○
	GR3L,GR3S	×
	GRHM,GRHB	—
RCP4	GRSML,GRSLL,GRSWL	○
	GRLM,GRL,GRLLW	○
RCP6	GRT7	○
RCD	GRSNA	×
RCS2	GR8	×

## ■ロッドタイプ

機種	ロボットケーブル対応	
ERC2	RA6,7	○
ERC3	RA4,6	—
RCP2	RA2	×
	RA3	×
	RA4,6	×
	RA8	×
	RA10	×
	SRA4R	○
	RA2(すべりねじ)	○
RCP3	RA2(ボールねじ)	○
	RA3	—
RCP4	RA5,6	×
	RA4,6,7,8,10	—
RCP5	RA4,6,7,8	—
	RRA4,6,7,8	—
RCP6	WRA10,12,14,16	—
	RA1DA	×
RCD	RA3,4	×
RCA	SRA4R	○
	R*3N,4N(すべりねじ)	○
RCA2	R*3N,4N(ボールねじ)	○
	RA2	×
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

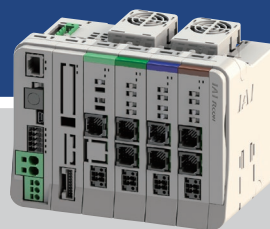
機種	ロボットケーブル対応	
RCP2CR	SA5,6,7	×
	SS7,8	×
	HS8	×
	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GR3L,GR3S	×
	RT*S(小型)	○
RCP4CR	RT*(中型)	○
	RT*B(大型)	○
RCP5CR	SA5,6,7	×
RCP6CR	SA4,6,7	—
	SA4,6,7,8	—
RCACR	WSA10,12,14,16	—
	SA3,4,5,6	×
RCA2CR	細小型	○
	SA4,5,6,7	×
RCS2CR	SS7,8	×
	SA8	×
	細小型	○
RCS3CR	SS8	×
	S,M,L	×
ISDACR	SS8	×
	S,M,L(ESD)	×
ISDBCR	W	×
	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	○

# 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

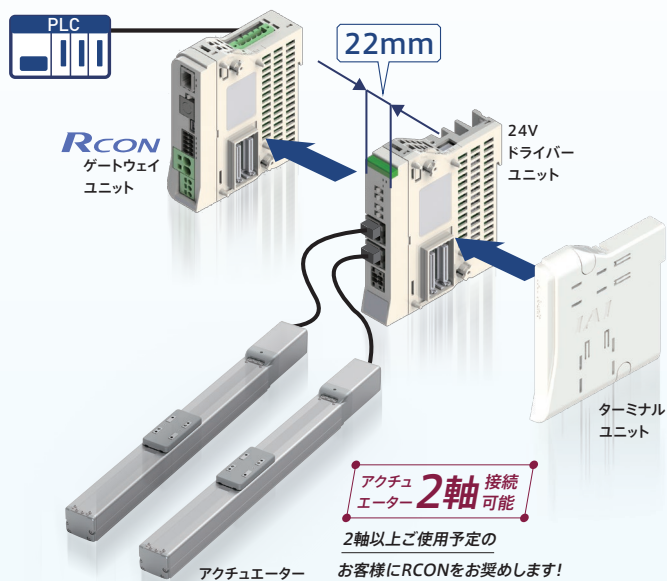
XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカル)

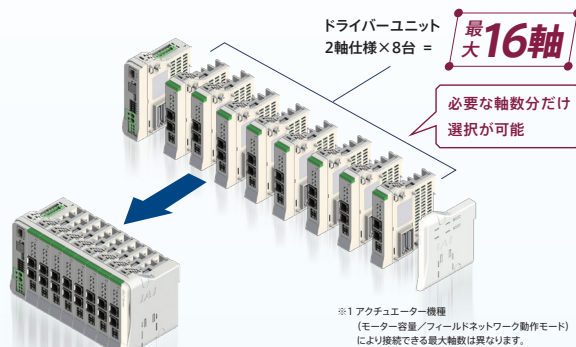
2軸以上のアクチュエーターには  
**RCON**がお奨めです。

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<sup>※1</sup>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。

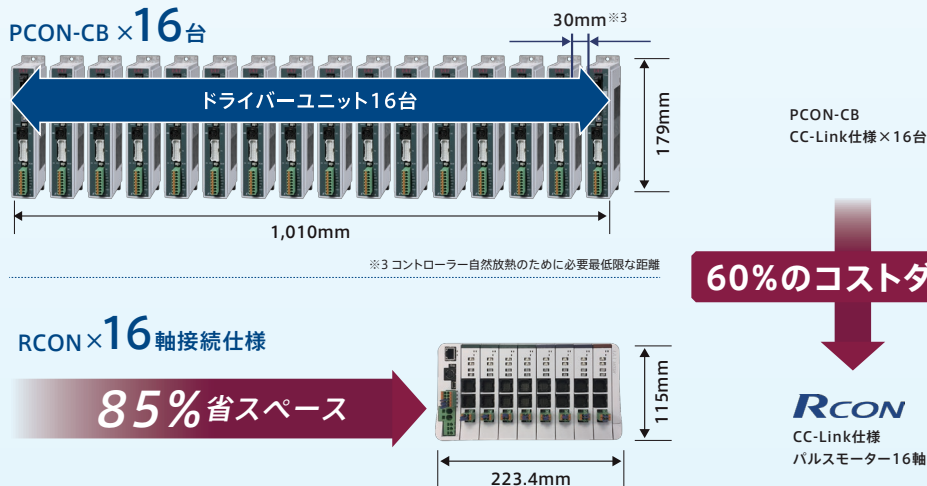


最大85%<sup>※2</sup>の制御盤省スペース化と最大60%のコスト削減を実現します。

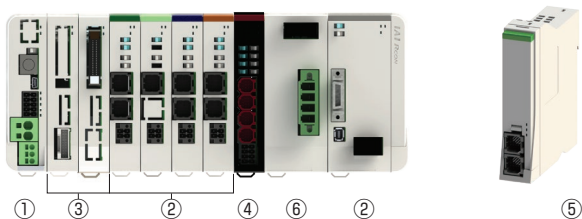
※2 アイエイアイ製品比較

1台のドライバーユニットに1軸のアクチュエーターを接続するタイプと比較すると  
最大で約85%の制御盤省スペース化が図れます。

従来タイプ(下記【比較例】)は、コントローラー台数分ネットワークオプションの搭載が必要です。  
RCONはゲートウェイ1台でアクチュエーター最大16軸分のドライバーユニットを制御できますので最大約60%  
のコスト削減が図れます。複数軸ご使用の場合に、特にお奨めです。



型式項目/標準価格



① マスターユニット

■ 型式 **RCON** - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	I/O 種類	オプション
GW	標準タイプ	DV	ET
GWG	安全カテゴリー対応タイプ	CC	FU <input type="checkbox"/>
		CIE	TRN
		PR	
		EC	
		ECM	
		EP	
		PRT	
		ML3	
		SSN	

※・ファンユニットは 24V ドライバーユニットに接続する数です。  
・動作時はターミナルユニットが必要です。  
ただし、RCON-SC を接続 / 手配する場合は、200V 電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

■ 標準価格

型式		RCON-GW/GWG									
		フィールドネットワーク									
I/O 種類	IO 種類型式記号	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	EtherCAT		EtherNet/IP	PROFINET	MECHATROLINK	SSCNET III/H
		接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様
ファンなし		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
24V ドライ バー用 ファン 付き	FU1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU3	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスプラス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON  
-CB

SCON  
-CB (サーボプラス)

SSEL

MSEL

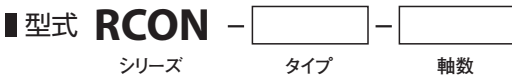
XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)



## ②ドライバーユニット



PC	パルスモーター	1	1軸仕様
PCF	高推力パルスモーター	2	2軸仕様
AC	AC サーボモーター		
DC	DC ブラシレスモーター		
SC	200V AC サーボモーター		

※ タイプ: PCF、SCは、1軸のみ選択可能

### 24V仕様

タイプ: PC 1.2A モーター 1軸 2軸	20P 20SP 28P 35P 42P 42SP 56P	20 □パルスモーター 20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用) 28 □パルスモーター 35 □パルスモーター 42 □パルスモーター 42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用) 56 □パルスモーター
タイプ: PCF 4A モーター 1軸	56SP 60P 86P	56 □高推力パルスモーター 60 □高推力パルスモーター 86 □高推力パルスモーター
タイプ: AC 2-30W モーター 1軸 2軸	2 5 10 20 20S 30	2W サーボモーター 5W サーボモーター 10W サーボモーター 20W サーボモーター 20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用) 30W サーボモーター
タイプ: DC 3D モーター 1軸 2軸	3D	2.5WDC ブラシレスモーター

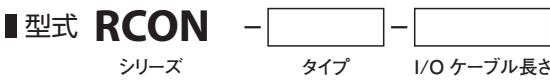
## 標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	PC	PCF	AC	DC	SC
軸数	1	—	—	—	—
	2	—	—	—	—

### 200V仕様

タイプ: SC 60-750W モーター 1軸	30R 60 100 100S 150 200 200S 300S 400 600 750	30W (RS 用) 60W サーボモーター 100W サーボモーター 100W サーボモーター (LSA 用) 150W サーボモーター 200W サーボモーター 200W サーボモーター (LSA、DD 用) 300W サーボモーター (LSA 用) 400W サーボモーター 600W サーボモーター 750W サーボモーター
-------------------------------	---	--

## ③拡張ユニット



EXT	SCON 拡張	0	ケーブルなし
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)	2	2m (標準)
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	3	3m
NP	PIO (NPN 仕様)	5	5m
PN	PIO (PNP 仕様)		

※ SCON 拡張 (EXT) を選択した場合は選択不要です

## 標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	—	—	—	—	—

## ④ EC 接続ユニット



## 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	—

## ⑤簡易アブソユニット



P	パルスモーター
A	AC サーボモーター

## 標準価格

シリーズ型式	RCON	
タイプ記号	ABU-P	ABU-A
標準価格	—	—

## ⑥ 200V 電源ユニット

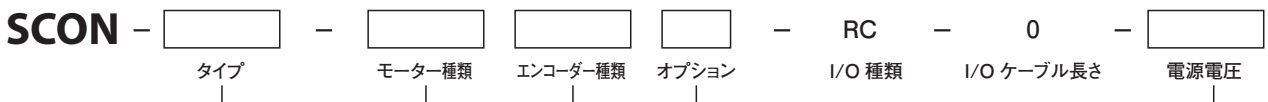


3	三相 / 単相 200V	TRN	ターミナルユニットなし
---	--------------	-----	-------------

## 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	PS2-3
標準価格	—

## ⑦ SCON コントローラー (RCON-EXT 接続仕様)



型式選定項目は、8-255 ページをご参照ください

■ RCON に接続できないアクチュエーター

マスターユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
		24Vドライバーユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバーユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RCON (注1)		手首ユニット:WU テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP パルスプレス:RCP6 <下記仕様に該当するアクチュエーター> アブソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H LSA-W21S(单相電源) スカラロボット:IX/IXA ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(单相電源) 単軸ロボット:ZR ロータリー:DD/DDA(单相電源)	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 単軸ロボット:ZR	オプション型式に 「ACR」がない エレシリンダー

(注1) モーションネットワーク仕様の場合、一部のアクチュエーターには接続できません。(下表参照)

アクチュエーター (ユニット)	モーションネットワーク		
	ECM	ML3	SSN
ロータリーインデックスモード	×	×	×
LSASアクチュエーター	○	○	×
エレシリンダー(RCON-EC)	×	×	×

■ 接続制限

- ・接続する全てのアクチュエーターの合計は16軸以内となるようにしてください。  
マルチスライダ仕様の場合は、2軸として計算します。
- ・EC接続ユニットのみの接続はできません。  
必ず、24V/200Vドライバーユニットもしくは拡張ユニットにSCON-CB RCON仕様接続を含めて接続してください。
- ・動作モードにより最大接続可能軸数が異なります。「最大接続可能軸数 (8-89ページ) をご参照ください。
- ・下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。(三相仕様のみ接続可能)  
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON-CB RCON仕様を接続してご使用ください。  
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量 (8-77ページ) の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

- ・EC-RTC18をEC接続ユニット (RCON-EC-4) の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	EC-RTC18以外の エレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

- ・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。  
最大接続台数は8台です。  
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。  
PIO付ユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

■ 接続認識

R-unit に接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い	24Vドライバーユニット
↓	200Vドライバーユニット
	拡張ユニット(SCON接続仕様)
	EC接続ユニット
低い	

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボプレス)

SSEL

MSEL

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)

## システム構成

# RCON

### オプション

パソコン専用  
ティーチングソフト  
(8-95ページ参照)  
<型式:IA-OS>

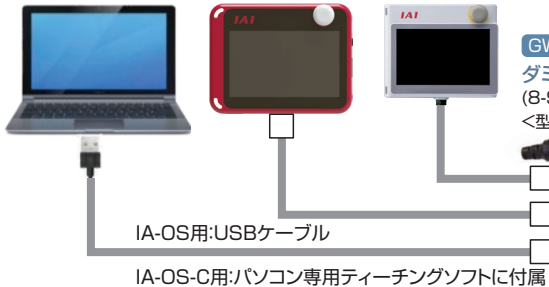
### オプション

ティーチングボックス  
(8-95ページ参照)  
<型式:TB-03><型式:TB-02(D)>



フィールドネットワーク

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS-DP, PROFINET IO, EtherCAT モーション, MECHATROLINK-III, SSCNET II/H



GWG仕様に付属  
ダミープラグ  
(8-97ページ参照)  
<型式:DP-5>

ゲートウェイユニットに付属  
システムI/Oコネクター  
(8-97ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/5-ST-3.5>

### オプション

ファンユニット  
(8-97ページ参照)  
<型式:RCON-FU>

### オプション

DC24V電源  
(8-96ページ参照)  
<型式:PSA-24>

SCON接続、PIO/SIO/  
SCON接続ユニットに付属

拡張SIOポートコネクター  
(8-98ページ参照)  
<型式:FMC1.5/3-STF-3.5>

200Vドライバーユニットに付属

ダミープラグ  
(8-97ページ参照)  
<型式:DP-6>



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  
[I/O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>

簡易アプソユニットに付属  
接続ケーブル  
(8-87ページ参照)  
<型式:CB-ADPC-MPA050>

### オプション

簡易アプソユニット  
(8-87ページ参照)  
<型式:RCON-ABU-P  
(パルスモーター用)>  
<型式:RCON-ABU-A  
(ACサーボモーター用)>

EC接続ユニットに付属  
駆動源遮断コネクター  
(8-97ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/4-ST-3.5>

モーター電源  
三相/単相  
AC200V

## モーター・エンコーダーケーブル / 電源・通信ケーブル (EC 接続) ※1

接続可能アクチュエーター

### 「拡張ユニット」と接続

RCS2/3/4シリーズ  
IS(D)B/SSPAシリーズ  
IF(A)シリーズ  
DD(A)シリーズ  
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは  
8-71ページを参照ください。

### 「24Vドライバーユニット」と接続

RCP2/3/4/5/6シリーズ

RCA/2シリーズ

RCDシリーズ

### 「EC接続ユニット」と接続

ECシリーズ  
※2

### 「200Vドライバーユニット」と接続

(60W ~ 750W搭載アクチュエーター)  
RCS2/3/4シリーズ  
IS(D)B/SSPAシリーズ  
IF(A)シリーズ  
DD(A)シリーズ  
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは  
8-71ページを参照ください。

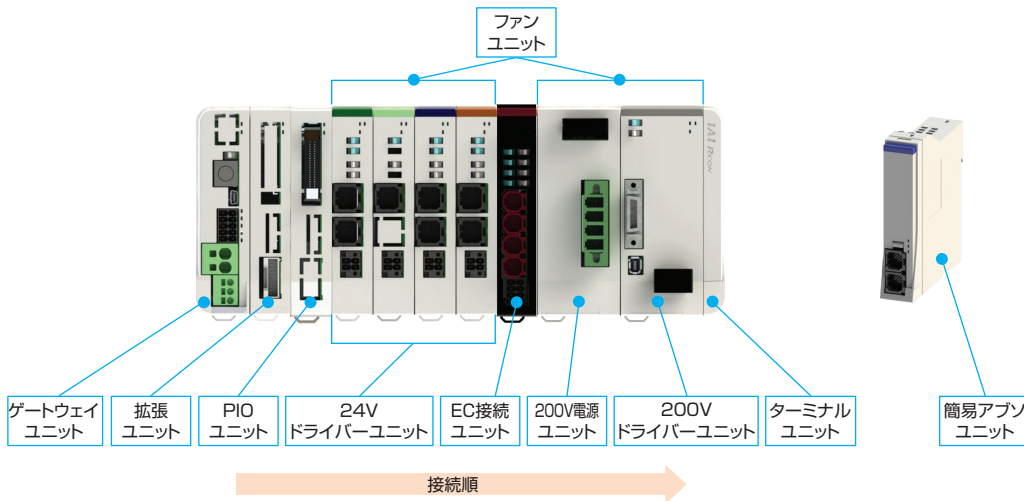
※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。  
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。  
電源・通信ケーブルは軸の接続数分を別途手配してください。  
ケーブルの単品手配は、8-99ページをご参照ください。

注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。  
基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け  
「回生抵抗ユニット」を使用します。  
回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。  
注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページ  
をご参照ください。

※2 エレシリンダーはダブルソレノイドのみ動作可能です。  
タイプにより接続方法が異なります。詳細は、8-151ページをご参照ください。  
デジタルスピコン付きエレシリンダーを接続した場合、デジタルスピコンの操作はできません。

ユニット構成

RCONはロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクタとなっており、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 <sup>®</sup> 、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、EtherCAT <sup>®</sup> 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 <sup>2</sup> XYZ 各方向 掃引時間: 10 分 掃引回数: 10 回						
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面						
感電保護機構	24V	クラス III						
	200V	クラス I						
保護等級		IP20						
絶縁耐圧		DC500V 10MΩ						
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットにより強制冷却						
各ユニット間の接続		ユニット連結方式						
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け						
法令・規格	ユニット名称	ゲートウェイユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○

※1 フィールドネットワーク (SSN) の場合、RCP5 (エンコーダー分解能 800) はインクリメンタルの設定として扱われます。



■ エンコーダー分解能

項目	モーター種別	機種	エンコーダータイプ	数値 [pulse/r]	
24V ドライバーユニット	パルスモーター	RCP6	バッテリーレスアブソ	8192	
		RCP5/RCP4/RCP3/RCP2	バッテリーレスアブソ	800	
	インクリメンタル				
	AC サーボモーター	RCA	バッテリーレスアブソ		16384
			インクリメンタル		800
		RCA2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> N/NA	インクリメンタル	1048
上記以外	インクリメンタル		800		
DC ブラシレスモーター	RCD	RA1R/GRSN RA1DA/GRSNA	インクリメンタル	480	
200V ドライバーユニット	AC サーボモーター	RCS4/RCS3		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	
		RCS2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> 5N	インクリメンタル	1600
			SR <input type="checkbox"/> 7BD	インクリメンタル	3072
			上記機種以外	インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		ISB/ISDB		バッテリーレスアブソ	131072
				インクリメンタル	16384
		ISDBCR		インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		SSPA/ISA/ISDA/IF		インクリメンタル	16384
		IFA		バッテリーレスアブソ	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S <input type="checkbox"/>	インクリメンタル	2400
上記機種以外	16384				
LSA/LSAS		インクリメンタル	分解能 0.001 mm		
DD/DDA	<input type="checkbox"/> 18S	インデックスアブソ / 多回転	131072		
	<input type="checkbox"/> 18P	インデックスアブソ / 多回転	1048576		
EC 接続ユニット	パルスモーター	EC	バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	800	
	パルスモーター(□20)		インクリメンタル	32768	
	AC サーボモーター		バッテリーレスアブソ	16384	

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスアブソ)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボアブソ)

SSEL

MSEL

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)

■ 発熱量 (ユニット 1 台あたり)

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC	高出力設定無効	5.0W
		高出力設定有効	8.0W
	RCON-PCF	高出力設定なし	19.2W
	RCON-AC	標準 / 高加減速 / 省電力	4.5W
	RCON-DC	標準	3.0W
200V ドライバーユニット	RCON-SC		54W
電源ユニット	RCON-PS2		42W

■ 突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC		8.3A
	RCON-PCF		10A
	RCON-AC		10A
	RCON-DC		10A
200V ドライバーユニット	RCON-SC		25A
EC 接続ユニット	RCON-EC	(4 軸接続の場合)	40A

## 電源容量

RCONは接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。

また、200Vドライバーユニットはモーター合計W数が最大接続軸合計W数を超えないことを確認して選定してください。200V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用DC電源の台数を選定してください。  
※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値	項目	最大接続軸合計 W 数	接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続 モーター W 数
制御電源	9.0A 以下	モーター電源 単相 AC200V	1,600W	AC100V	6 軸	800W
モーター電源	37.5A 以下	モーター電源 三相 AC200V	2,400W	AC200V	6 軸	1,600W

## 電源容量

### <制御電源>

項目	仕様		電源電流
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	ゲートウェイユニット	Ethernetなし 0.8A
			Ethernetあり 1.0A
	24Vドライバーユニット (全タイプ共通)	ブレーキなし	0.2A
		ブレーキあり(1軸仕様)	0.4A
		ブレーキあり(2軸仕様)	0.6A
	200Vドライバーユニット	ブレーキなし	0.2A
		ブレーキあり	0.5A
	拡張ユニット(各ユニット共通)		0.1A
	簡易アプソユニット(全タイプ共通)		0.2A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)		0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.3A
		ブレーキあり	0.5A
	200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.32A
		ブレーキあり	EC-S10□、EC-S10X□ 0.54A
EC-S13□、EC-S13X□ EC-S15□、EC-S15X□ 1.2A			

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください

注 ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

### <モーター電源>

#### ● 24Vドライバーユニット

項目	アクチュエーター/ドライバーユニット			定格電流	最大電流				
	シリーズ	モーター種類			省電力設定時				
モーター電源容量 (アクチュエーター 1軸当たり)	パルスモーター /RCON-PC	RCP2	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	-	-		
		RCP3	28P*/35P/42P/56P		1.9A	-	-		
		RCP4	28P/35P/42P/ 42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	-	-		
		RCP5			高出力設定有効	2.3A	-	3.9A	
		RCP6		2.3A		-	3.9A		
		パルスモーター /RCON-PCF	RCP2	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	-	-	
	RCP4		5.7A			-	-		
	AC サーボモーター /RCON-AC	RCA	RCA2		標準/高加減速/ 省電力	1.0A	-	3.3A	
						10W	1.3A	2.5A	4.4A
						20W	1.3A	2.5A	4.4A
						20W (20S)	1.7A	3.4A	5.1A
		30W	1.3A	2.2A		4.0A			
		RCL				0.8A	-	4.6A	
						2W	1.0A	-	6.4A
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			
				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

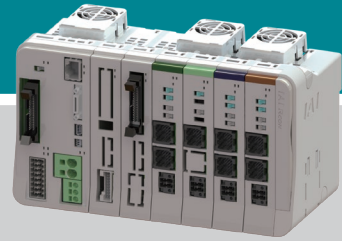


- ・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合  
モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。  
必要な電源容量を自動計算できます。 「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター

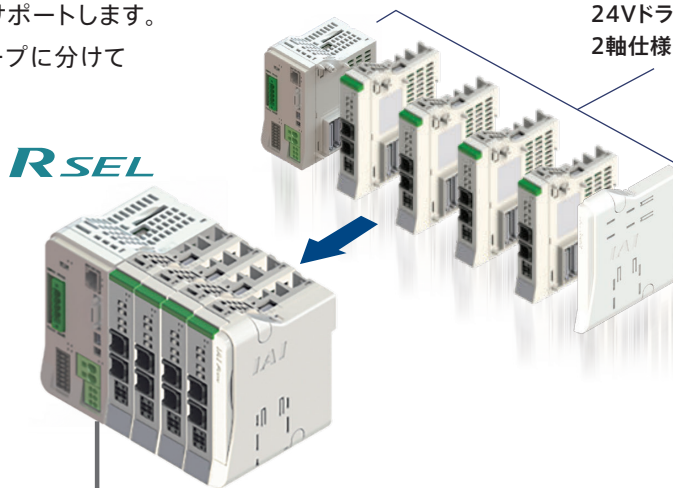
# RSEL

ユニット連結型  
プログラムコントローラー



## 最大16軸<sup>※1</sup>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。

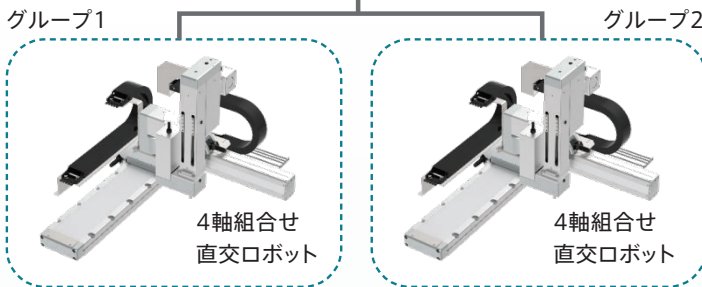


**最大 8軸**

※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

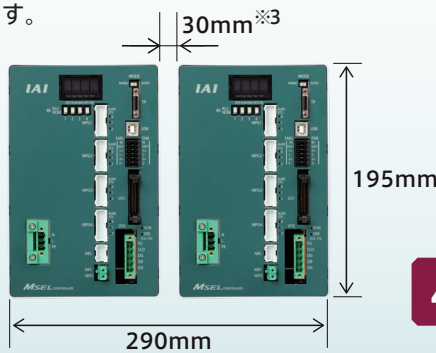
※1 アクチュエーター機種（モーター容量）  
により接続できる最大軸数は異なります。



## 最大 67%<sup>※2</sup> 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)

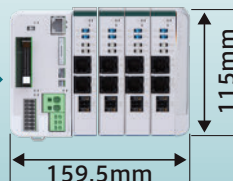


MSEL  
CC-Link仕様  
8軸(4軸×2台)

**44%のコストダウン**

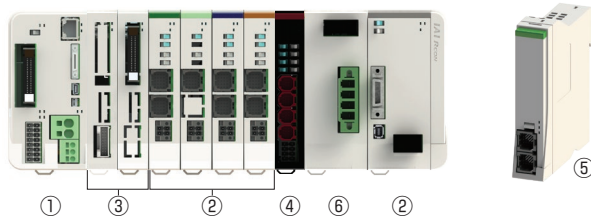
RSEL × 8軸接続仕様

67%  
省スペース



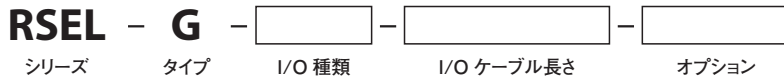
RSEL  
CC-Link仕様  
パルスモーター8軸

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。

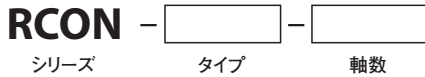
■ 標準価格

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 <sup>®</sup> 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 (パルスアス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアス)
- 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		
AC	AC サーボモーター	2	2 軸仕様
DC	DC ブラシレスモーター		
SC	200V AC サーボモーター		

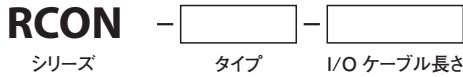
※ タイプ：PCF、SC は、1 軸のみ選択可能

### ■ 標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	PC	PCF	AC	DC	SC
軸数 1	-	-	-	-	-
軸数 2	-	-	-	-	-

## ③ 拡張ユニット

### ■ 型式



EXT	SCON 拡張	0	ケーブルなし
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)		
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	2	2m (標準)
NP	PIO (NPN 仕様)		
PN	PIO (PNP 仕様)	3	3m
		5	5m

※ 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

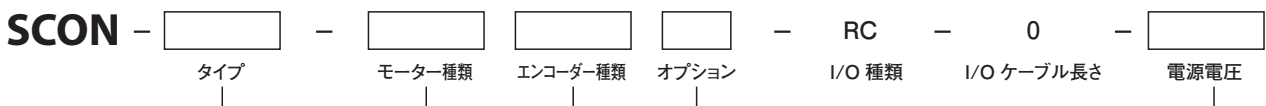


P	パルスモーター
A	AC サーボモーター

### ■ 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	20 □パルスモーター
	20SP	20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用)
	28P	28 □パルスモーター
	35P	35 □パルスモーター
	42P	42 □パルスモーター
	42SP	42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用)
タイプ：PCF 4A モーター 1 軸	56P	56 □パルスモーター
	56SP	56 □高推力パルスモーター
	60P	60 □高推力パルスモーター
86P	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	2W サーボモーター
	5	5W サーボモーター
	10	10W サーボモーター
	20	20W サーボモーター
	20S	20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用)
	30	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	30W (RS 用)
	60	60W サーボモーター
	100	100W サーボモーター
	100S	100W サーボモーター (LSA 用)
	150	150W サーボモーター
	200	200W サーボモーター
	200S	200W サーボモーター (LSA、DD 用)
	300S	300W サーボモーター (LSA 用)
	400	400W サーボモーター
	600	600W サーボモーター
	750	750W サーボモーター

## ④ EC 接続ユニット

### ■ 型式

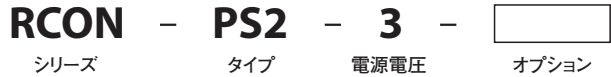


### ■ 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ名称	EC 接続ユニット
タイプ記号	EC-4
標準価格	-

## ⑥ 200V 電源ユニット

### ■ 型式



3	三相 / 単相 200V	TRN	ターミナルユニットなし
---	--------------	-----	-------------

### ■ 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	PS2-3
標準価格	-

■ RSEL に接続できないアクチュエーター

マスターユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
		24Vドライバーユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバーユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/ PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RSEL		テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP パルスプレス:RCP6 <下記仕様に該当するアクチュエーター> アブソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H LSA-W21S(単相電源) スカラロボット:IX/IXA ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源) 単軸ロボット:ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源) <下記仕様に該当するアクチュエーター> ・60W未満 750Wを超えるモーターが 搭載されているアクチュエーター (RS-30を除く) ・アブソリュートエンコーダー、多回転アブソを 搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 単軸ロボット:ZR	オプション型式に 「ACR」がない エレシリンダー

■ 接続制限

- 接続する全てのアクチュエーターの合計は16軸以内となるようにしてください。  
マルチスライダ仕様の場合は、2軸として計算します。  
但し、24V/200Vドライバーユニットもしくは拡張ユニット(SCON接続仕様)に接続可能なアクチュエーターの合計は最大8軸までです。
- 下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。(三相仕様のみ接続可能)  
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON-CB RCON仕様を接続してご使用ください。  
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量 (8-121ページ) の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

- EC-RTC18をEC接続ユニット (RCON-EC-4) の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	EC-RTC18以外の エレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

- 拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。  
最大接続台数は8台です。  
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。  
PIO付ユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

■ 接続認識

R-unit に接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い	24Vドライバーユニット
↓	200Vドライバーユニット
	拡張ユニット(SCON接続仕様)
低い	EC接続ユニット

RCON  
RSEL  
REC  
RSEL (直交型6軸)  
RCP6S  
PCON -CB/CFB  
PCON -CBP (パルスプレス)  
PCON  
ACON-CB  
DCON-CB  
ACON DCON  
SCON -CB  
SCON -CB (サーボプレス)  
SSEL  
MSEL  
XSEL -RA/SA  
XSEL -P/Q  
XSEL (スカラ)



## システム構成

# RSEL

### オプション

パソコン専用  
ティーチングソフト  
(8-137ページ参照)  
<型式:IA-101-\*>

### オプション

ティーチングボックス  
(8-137ページ参照)  
<型式:TB-03><型式:TB-02(D)>

SELユニット(NP/PN仕様)  
のオプション

PIOケーブル  
(8-140ページ参照)  
<型式:CB-PAC-PIO\*\*>

SELユニットに付属  
ダミープラグ  
(8-139ページ参照)  
<型式:DP-4S>

フィールドネットワーク

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS-DP, PROFINET IO

SELユニットに付属

システムI/Oコネクター  
(8-139ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/8-ST-3.5>

### オプション

ファンユニット  
(8-139ページ参照)  
<型式:RCON-FU(H)>

### オプション

DC24V電源  
(8-138ページ参照)  
<型式:PSA-24>

SCON接続、PIO/SIO/  
SCON接続ユニットに付属

拡張SIOポートコネクター  
(8-140ページ参照)  
<型式:FMC1.5/3-STF-3.5>

200Vドライバーユニットに付属

ダミープラグ  
(8-139ページ参照)  
<型式:DP-6>

SCON(RC仕様)に付属

接続ケーブル  
(8-140ページ参照)  
<型式:CB-RE-CTL002>

RCON-EXT接続仕様  
SCONコントローラー  
[IO種類:RC]

24Vドライバーユニットに付属

駆動源遮断コネクター  
(8-139ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/2-STF-3.5>

オプション

再生抵抗ユニット(注1)  
(8-138ページ参照)  
<型式:RESU-2/  
RESUD-2>

電源ユニットに付属

200V電源コネクター  
(8-139ページ参照)  
<型式:SPC5/4-  
STF-7.62>

簡易アブソユニットに付属

接続ケーブル  
(8-130ページ参照)  
<型式:CB-ADPC-MPA005>

EC接続ユニットに付属

駆動源遮断コネクター  
(8-140ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/4-ST-3.5>

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。

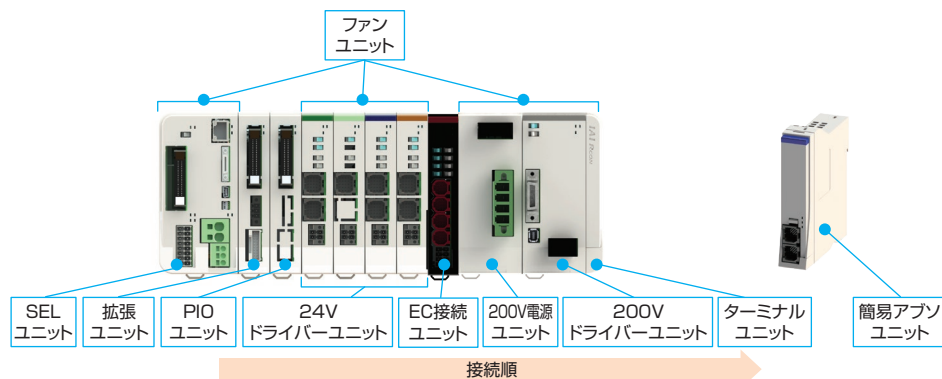
注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの再生抵抗が内蔵されています。  
基本的には再生抵抗が必要ありませんが、もし再生抵抗が不足する場合は、外付け  
「再生抵抗ユニット」を使用します。  
再生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。  
注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページ  
をご参照ください。

**ユニット構成**

RSELはロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクタとなっております。但し、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。

正面から見てSELユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。

※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
SEL ユニット	1	左端に配置
拡張ユニット (SCON 接続仕様)	1	いずれかのタイプを選択
拡張ユニット (PIO ユニット)	(最大) 8	PIO/SIO/SCON 拡張ユニットを接続する場合は、最大 7 台
24V ドライバユニット	(最大) 8	24V ドライバユニット内での入れ替えは可能
EC 接続ユニット	(最大) 4	
200V 電源ユニット	1	最も左に接続する 200V ドライバユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバユニット	(最大) 8	200V ドライバユニット内での入れ替えは可能
ターミナルユニット	1	右端に配置(左隣に接続するドライバーにより種類が異なります)

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-115ページを参照してください。

**■ユニット名称と単品型式一覧**

製品名		型式	参照頁	
マスターユニット/ SEL ユニット	IO 未接続仕様	RSEL-G-E	8-123	
	PIO(NPN) 接続仕様	RSEL-G-NP		
	PIO(PNP) 接続仕様	RSEL-G-PN		
	DeviceNet 接続仕様	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	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 <sup>®</sup> 、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 <sup>2</sup> 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		1.9A	-	-	
		RCP4	28P/35P/42P/ 42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	-	-	
		RCP5 RCP6		高出力設定有効	2.3A	-	3.9A	
		WU	28P/35P	高出力設定のみ	2.3A*2	-	3.9A*2	
	パルスモーター /RCON-PCF	RCP2 RCP4 RCP5 RCP6	56SP/60P/86P		高出力設定なし	5.7A	-	-
		AC サーボモーター /RCON-AC	RCA RCA2	5W	標準/高加減速/ 省電力	1.0A	-	3.3A
	10W			1.3A		2.5A	4.4A	
	20W			1.3A		2.5A	4.4A	
	20W (20S)			1.7A		3.4A	5.1A	
30W	1.3A		2.2A	4.0A				
RCL	2W	標準/高加減速	0.8A	-	4.6A			
	5W		1.0A	-	6.4A			
	10W		1.3A	-	6.4A			
DCブラシレスモーター /RCON-DC	RCD	3W	標準	0.7A	-	1.5A		

※ 1 対象機種：RCP2-RA3、RCP2-RGD3

※ 2 1台につき、モーターを2軸搭載しています。表中の数値はモーター1軸分を表しています。

● 200Vドライバーユニット

アクチュエーターモーターW数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
30R (RS用)	138	414
60	138	414
60 (RCS3-CTZ5)	197	591
100	234	702
100S (LSA)	283	851
150	328	984
200	421	1263
200S (DD)	503	1509
200S (LSA (S) -N15H以外)	486	1458
200S (LSA (S) -N15H)	773	2319
300S (LSA)	662	1986
400	920	2760
400 (RCS3-CT8)	1230	3690
600	1164	2328
600 (DD)	1462	4386
750	1521	3042

下記型式のアクチュエーターは、「計算用モーター W 数」で電源容量を計算してください。

アクチュエーター型式	アクチュエーターモーターW数	算出用モーターW数	
		単相	三相
RCS3-CTZ5C	60W	—	120W
RCS3-CT8C	400W	—	800W
LSA-S6S□/S8S□/S8H□/N10S□、LSAS-N10S□	100W	300W/1スライダ	100W/1スライダ
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダ	200W/1スライダ
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダ	300W/1スライダ
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダ

※型式の□には、S(シングルスライダ)もしくはM(マルチスライダ)が入ります。  
算出用モーターW数は1スライダの値です。マルチスライダの場合は、2スライダの値で計算してください。

● EC 接続ユニット  
(24V仕様 エレシリンダ)

項目	アクチュエーター/接続ユニット			電源電流			
	シリーズ	タイプ	モーター種類	定格	最大		
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V パルスモーター	EC	RTC18	□56SP	—	5.7A	
			S,R,RR,B	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			S,WS,R,RR,B,RTC12,SRG15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			ST	□42	—	—	1.9A
			S/WS/RR/B/SRG11/RP5/GD5/ TC5/TW5	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			S3/RR3	—	—	—	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/ GRB10/GRB13	□28	—	—	1.7A
GRB8	□20	—	—	0.7A			
SL3,GDS3,GDB3,T3	□20	—	—	0.4A 0.8A			

(200V仕様 エレシリンダ)

項目	アクチュエーター型式	モーターW数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10□、EC-S10X□	100	238	714
	EC-S13□、EC-S13X□	200	402	1206
	EC-S15□、EC-S15X□	400	772	2316



注意

- ・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合  
モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。  
必要な電源容量を自動計算できます。「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター

# REC

エレシリンダー専用  
駆動ユニット



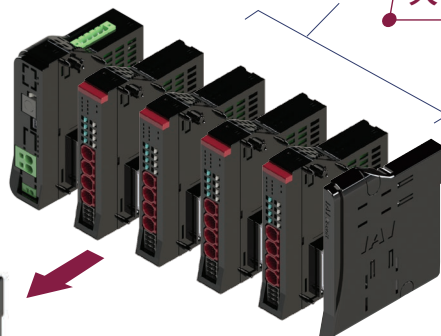
## エレシリンダーをフィールドネットワークに接続

エレシリンダー専用のフィールドネットワーク接続ユニットです。  
最大16軸のエレシリンダーを接続することができます。  
省配線、制御盤の省スペース化に最適です。

EC接続ユニット  
4軸仕様×4台 =

**最大 16軸**

REC



フィールドネットワーク  
通信ケーブル



RCON-EC用 電源・通信ケーブル



エレシリンダー (コントローラー内蔵)

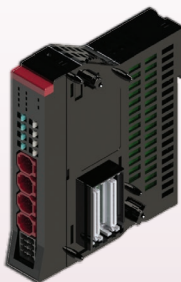
## EC接続ユニットはRCON/RSELに接続するドライバーユニットとの混在接続が可能です

エレシリンダーはEC接続ユニットに接続することで、  
ロボシリンダーや単軸ロボットとの混在接続が可能です。

ポジションで動作

SEL 言語に対応

RCON

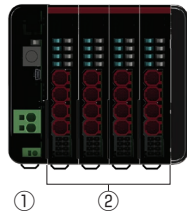


EC 接続ユニット

RSEL



型式項目



① マスターユニット

■ 型式 **REC - GW** -  -

シリーズ      タイプ      I/O 種類      オプション

DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

**TRN** ターミナルユニットなし  
※ 動作時はターミナルユニットが必要です。

■ 標準価格

型式	REC-GW						
I/O 種類	フィールドネットワーク						
IO 種類型式記号	CC	CIE	DV	EC	EP	PR	PRT
標準価格	-	-	-	-	-	-	-

② EC 接続ユニット

■ 型式 **RCON - EC - 4**

シリーズ      タイプ      軸数

■ 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	-

■ R-unit に接続できないアクチュエーター  
オプション「ACR」が付いていないエレシリンダー

■ 接続制限

- ・ 接続する全ての軸の合計は16軸以内となるようにしてください。
- ・ EC-RTC18をEC接続ユニット (RCON-EC-4) の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	EC-RTC18以外のエレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

RCON

RSEL

**REC**

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスアレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボアレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)



## システム構成

# REC

### オプション

パソコン専用  
ティーチングソフト  
(8-163ページ参照)  
<型式:IA-OS-C>



IA-OS用:USBケーブル

IA-OS-C用:パソコン専用ティーチングソフトに付属

### オプション

ティーチングボックス  
(8-163ページ参照)  
<型式:TB-03><型式:TB-02>



フィールドネットワーク DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO

### EC接続ユニットに付属

駆動源遮断コネクタ  
(8-165ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/4-ST-3.5>



### オプション

モーター駆動用DC電源  
(8-164ページ参照)  
<型式:PSA-200>

※電源を接続する際は、必ずノイズフィルターをご使用ください  
<推奨機種>  
NF2010A-UP(メーカー:双信電機)  
NAC-10-472(メーカー:COSEL)



### オプション

DC24V電源  
(8-163ページ参照)  
<型式:PSA-24>



### アクチュエーターに付属

電源・I/Oケーブル  
(8-165ページ参照)  
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB  
(標準コネクタ)>  
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB  
(4方向コネクタ)>

### アクチュエーターに付属

モーター電源ケーブル  
(8-165ページ参照)  
<型式:CB-EC-PW□□□□-RB>

### アクチュエーターに付属

電源・I/Oケーブル  
(8-165ページ参照)  
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB  
(標準コネクタ)>  
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB  
(4方向コネクタ)>

### オプション

電源・I/Oケーブル  
(8-165ページ参照)  
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB  
(標準コネクタ)>  
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB  
(4方向コネクタ)>

### アクチュエーターに付属

電源・I/Oケーブル  
(8-165ページ参照)  
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB  
(標準コネクタ)>  
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB  
(4方向コネクタ)>

### アクチュエーターに付属

インターフェイス  
ボックス  
※アクチュエーターの  
オプション選択により  
付属される仕様が  
異なります

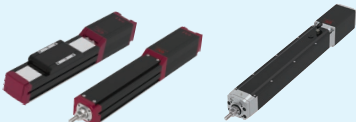
### オプション

インターフェイス  
ボックス  
(8-164ページ参照)  
<型式:ECW-CVNWL-CB-ACR>

### オプション

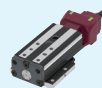
インターフェイス  
ボックス変換ケーブル  
(8-164ページ参照)  
<型式:CB-CVN-BJ002>

(防塵防滴仕様)



ECシリーズ(24V仕様)

(ティーチングボックス  
有線接続)



超小型ECシリーズ(24V仕様)

(ティーチングボックス  
無線接続)



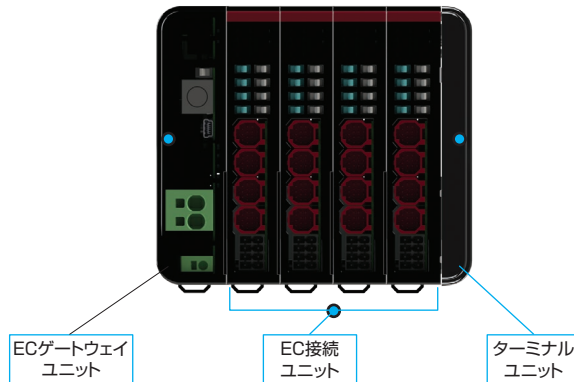
ECシリーズ(200V仕様)

- (注) ・ エレシリンダーはダブルソレノイドのみ接続が可能です。  
 ・ デジタルスピコン付きエレシリンダーを接続した場合、デジタルスピコンの操作はできません。  
 ・ デジタルスピコンティーチングとリモスピはRECに接続できません。



## ユニット構成

RECはユニット連結構造です。どのユニットも同じ連結コネクタとロック構造となっています。ただし、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見てECゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
ECゲートウェイユニット	1	左端に配置
EC接続ユニット	(最大) 4	ユニット内での入れ替えは可能(最大接続軸数は16軸です)
ターミナルユニット	1	右端に配置

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-150ページを参照してください。

製品名		型式	参照頁
マスターユニット/ ECゲートウェイユニット	DeviceNet 接続仕様	REC-GW-DV	8-155
	CC-Link 接続仕様	REC-GW-CC	8-155
	CC-Link IE Field 接続仕様	REC-GW-CIE	8-156
	PROFIBUS-DP 接続仕様	REC-GW-PR	8-156
	EtherCAT 接続仕様	REC-GW-EC	8-157
	EtherNet/IP 接続仕様	REC-GW-EP	8-157
	PROFINET IO 接続仕様	REC-GW-PRT	8-158
EC接続ユニット	EC接続ユニット4軸仕様	RCON-EC-4	8-159
ターミナルユニット	REC用	RCON-GW-TRE	8-159

RCON

RSEL

**REC**

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)

## 基本仕様

項目	仕様		
電源電圧	DC24V ± 10%		
電源電流	システム構成により異なります		
軸数制御	1 ~ 16 軸		
対応エンコーダー	EC 接続	エレシリンダーのみ接続可 インクリメンタル、バッテリーレスアブソ	
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 <sup>2</sup> 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

RCON  
RSEL  
REC  
RSEL (直交型6軸)  
RCP6S  
PCON -CB/CFB  
PCON -CBP (パルスレス)  
PCON  
ACON-CB  
DCON-CB  
ACON  
DCON  
SCON -CB  
SCON -CB (サーボレス)  
SSEL  
MSEL  
XSEL -RA/SA  
XSEL -P/Q  
XSEL (スカラ)

# RSEL

直交型6軸ロボットCRS専用  
ユニット連結型コントローラー

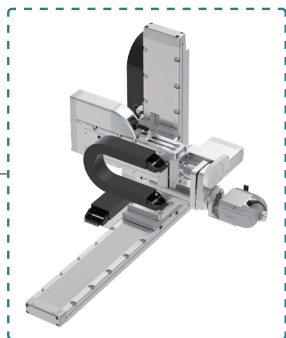


## 特長

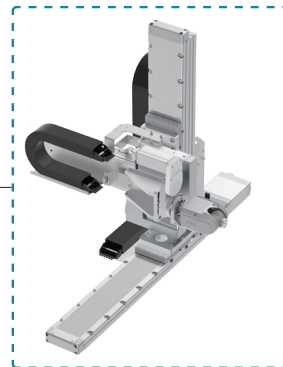
### CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

自由な組合わせが可能なRSELに、直交型6軸ロボット「CRSシリーズ」に必要なユニットを組合わせたコントローラーをご用意しました。ユニットの構成内容は、8-169ページをご確認ください。

CRS用 RSEL  
(直交軸パルスモータータイプ)



CRS用 RSEL  
(直交軸 ACサーボモータータイプ)



### 2軸分のドライバーユニットを追加可能

RSELコントローラーは最大8軸の接続が可能です。そのため、CRSシリーズ6軸分にさらに2軸分のドライバーユニットを追加接続(\*)が可能です。  
(※)ドライバーユニットは別途ご購入ください。詳細は、8-169ページをご参照ください。

(例)

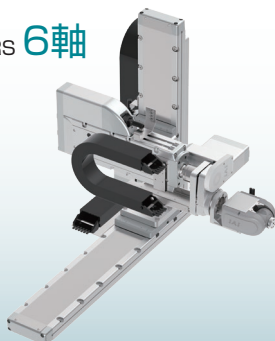
CRS用 RSEL **6軸分**

ドライバーユニット最大 **2軸分**





CRS **6軸**

最大 **2軸**



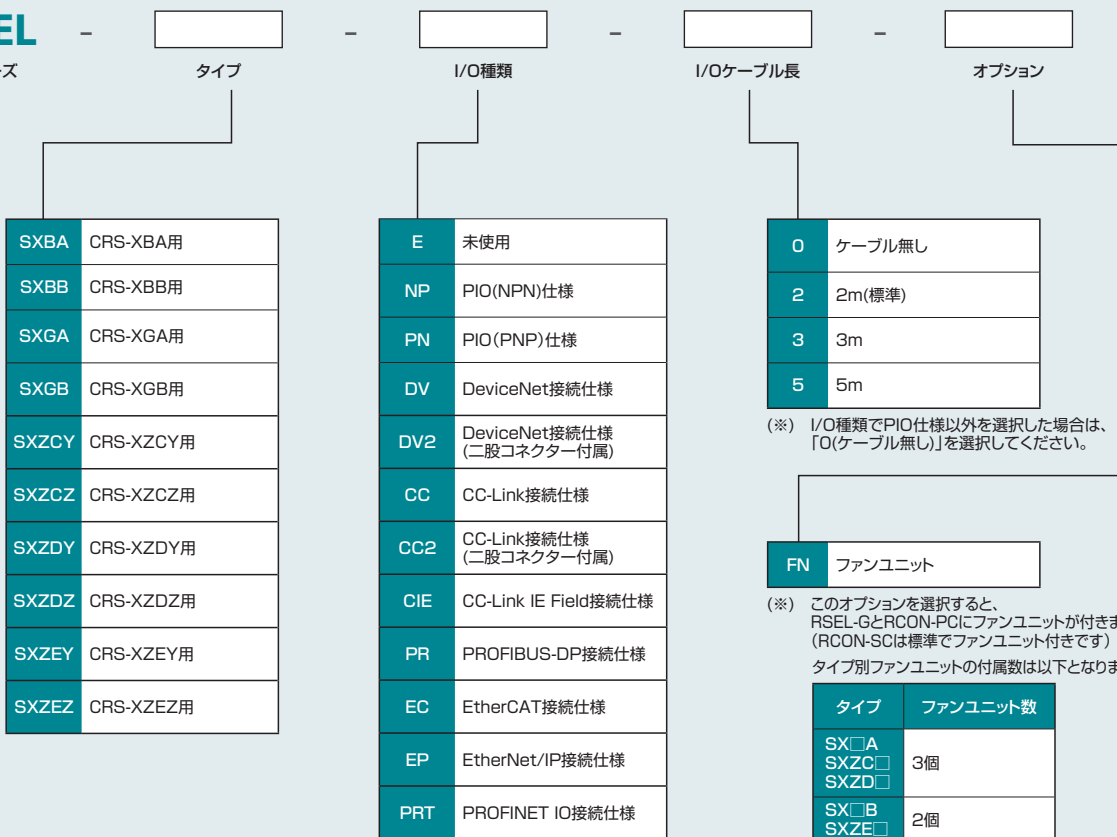
機種一覧

コントローラータイプ	SXBA	SXGA	SXZCY	SXZCZ	SXZDY	SXZDZ	SXBB	SXGB	SXZEY	SXZEZ
接続軸(※1)	CRS-XBA	CRS-XGA	CRS-XZCY	CRS-XZCZ	CRS-XZDY	CRS-XZDZ	CRS-XBB	CRS-XGB	CRS-XZEY	CRS-XZEZ
外観	 <p>※付加軸無しの場合の外観です。</p>						 <p>※付加軸無しの場合の外観です。</p>			
標準価格	-						-			

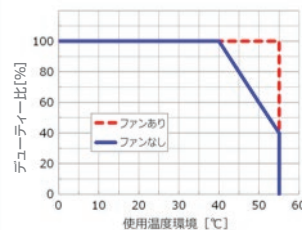
(※1) 別途ドライバーユニットを追加することで、付加軸として2軸を追加接続可能です。

型式項目

RSEL  
シリーズ

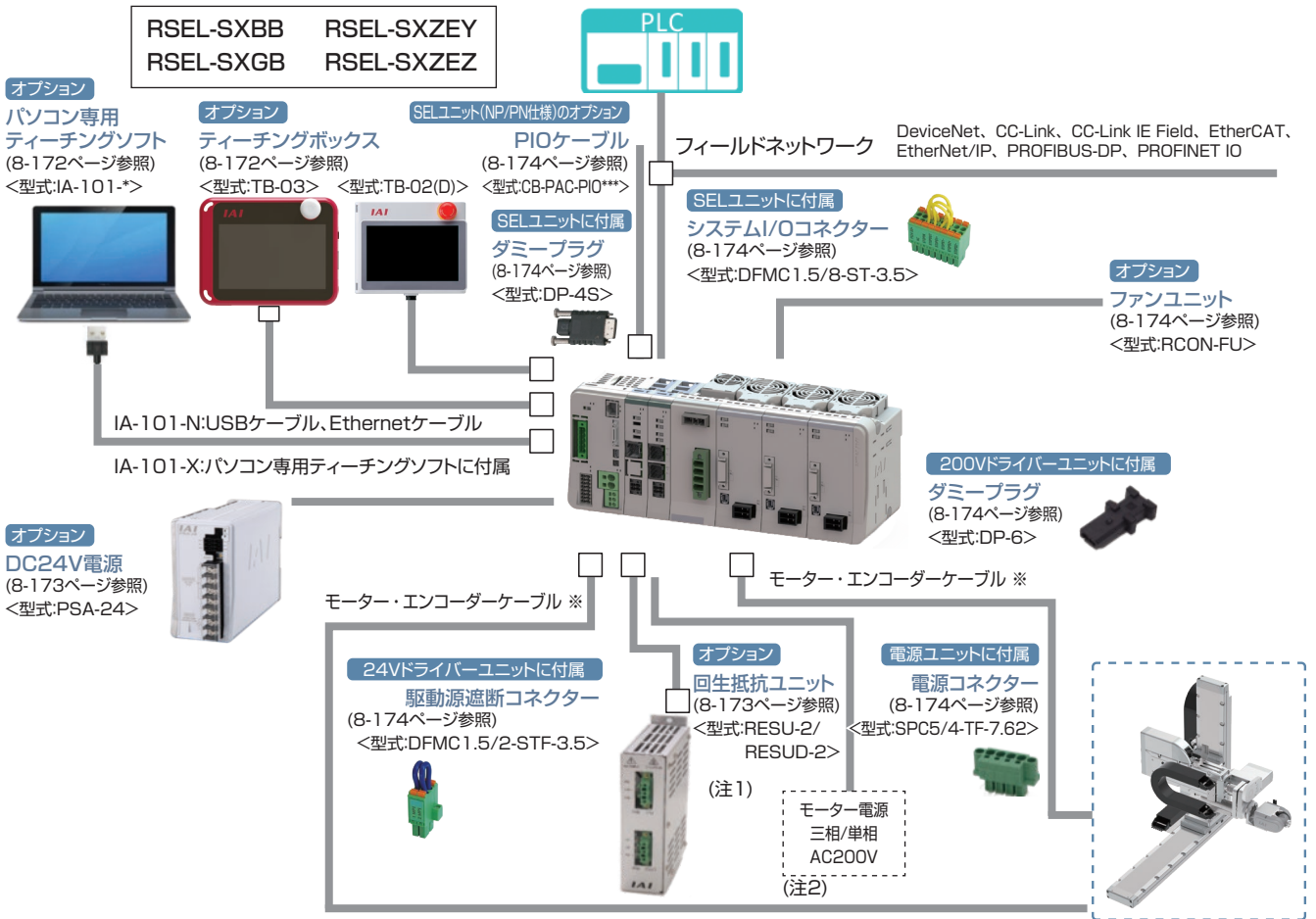
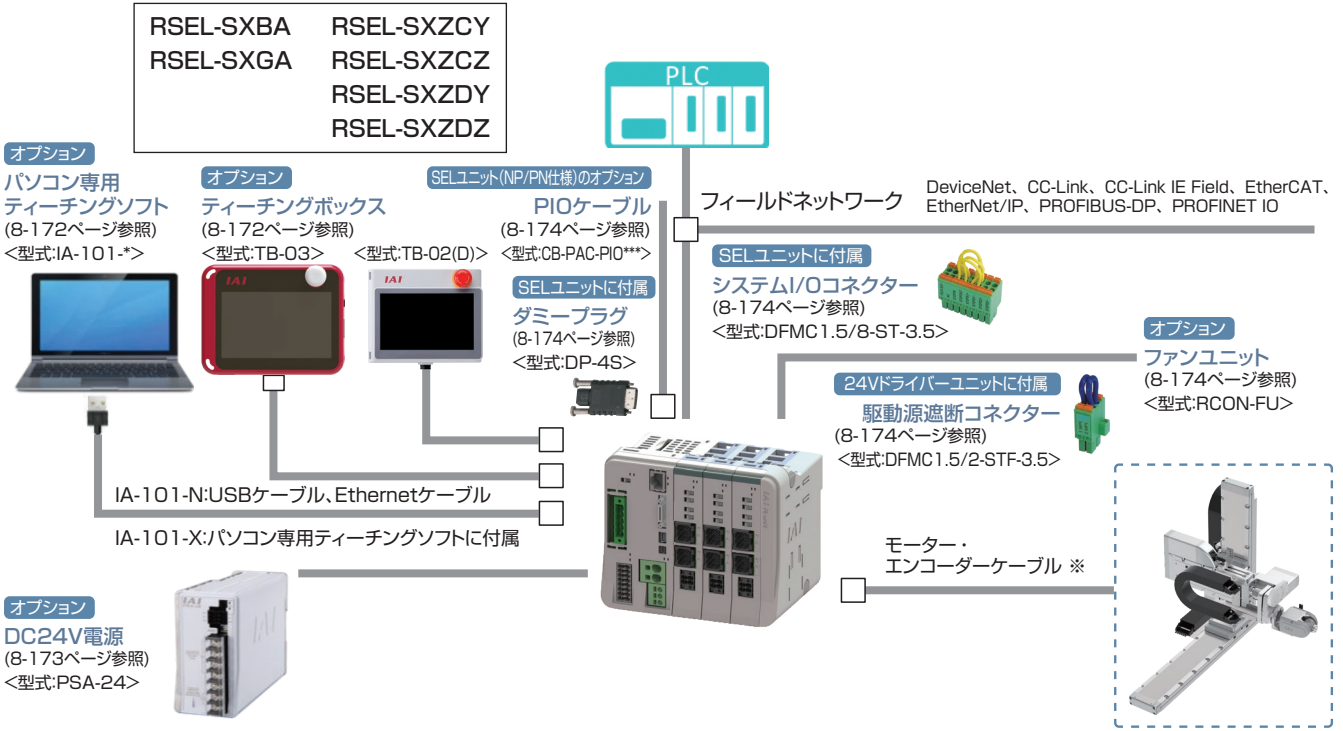


SELユニットドライバーユニットの使用温度範囲は0~55℃です。  
ただし、SELユニットは40℃を超えた環境で使用する場合は、ファンユニットが必要です。  
また、ドライバーユニットはファンユニットの有無による温度デレーティングがあります。  
ファンユニットなしの場合、0~40℃ではデレーティングなしで動作可能ですが、  
0~55℃では5℃につき20%ずつアクチュエーターの動作デューティー比を下げる必要があります。



- 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・エンコーダケーブルはアクチュエーターに付属されます。接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダケーブルが異なります。交換用ケーブルを手配される場合は、8-175ページをご参照ください。



基本仕様

項目		仕様							
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (200V 電源ユニット)							
電源電流		システム構成により異なります							
軸数制御		1 ~ 8 軸							
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO							
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、拡張ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット							
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-232C						
		通信速度	最大 115.2kbps						
	USB ポート	通信方式	USB						
		通信速度	12Mbps フルス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 <sup>2</sup> 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)



# 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



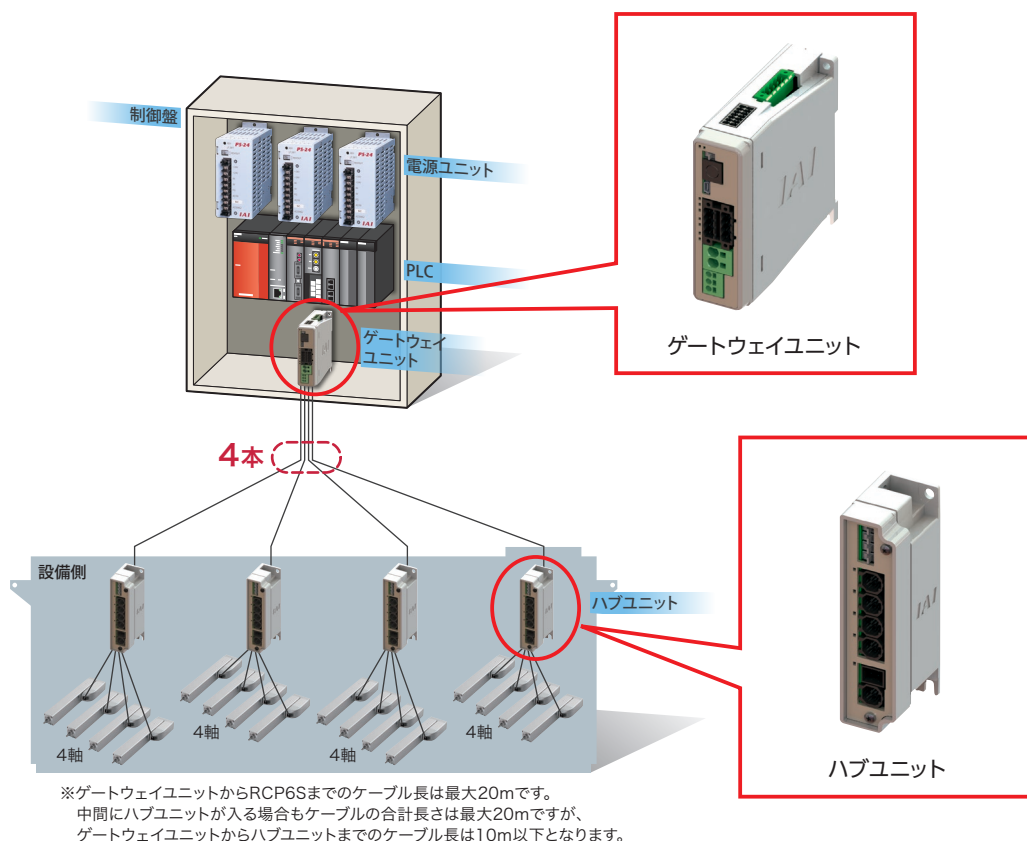
## 特長

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



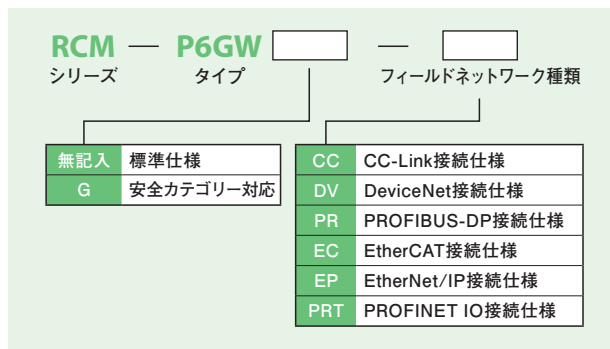
**RCP6S周辺機器** RCP6Sを動作させるには、ゲートウェイユニットが必要です。

- 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

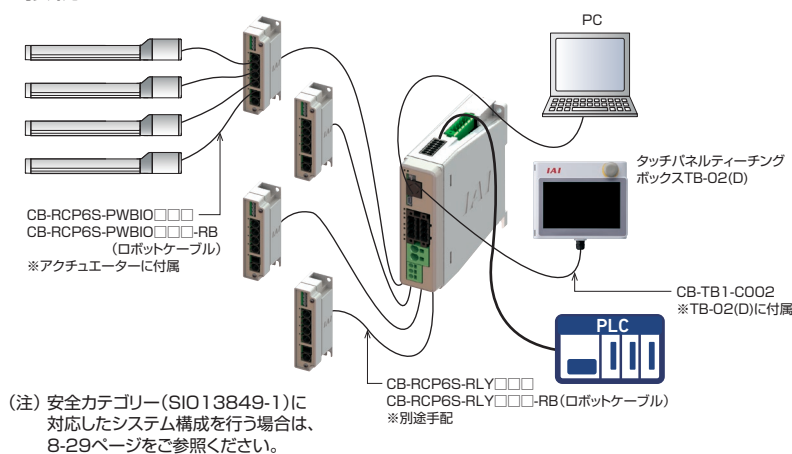


## 標準価格

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〉

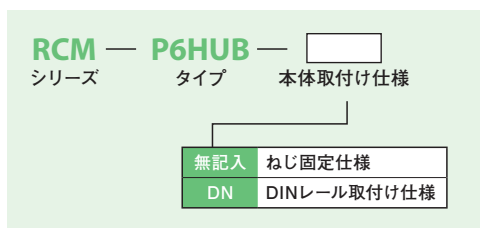
この製品は単体で使用できません。必ずゲートウェイユニットと併用してください。

## 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	—



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

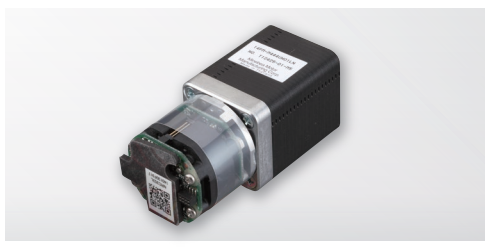
(※1)

(※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

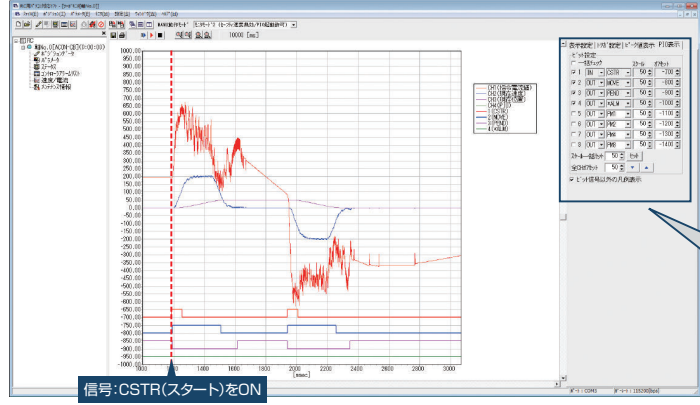
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、速やかに停止する機能です。負荷があまりかからず停止するので、機械の損傷を軽減できます。



### 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+] 補正表示 [PI] 表示

種類/補正設定

- DI1 指令電流値
- DI2 現在速度
- DI3 現在位置
- DI4 停止
- DI5 位置決め完了
- DI6 位置決めエラー
- DI7 位置決め完了
- DI8 位置決めエラー

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

トリガー設定

トリガー種類 [PI] 補正表示 [PI] 表示

トリガー種類 [立ち上がりエッジ(セット)]


信号選択 [CSTR]

トリガー時刻 [0.00s]

※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。

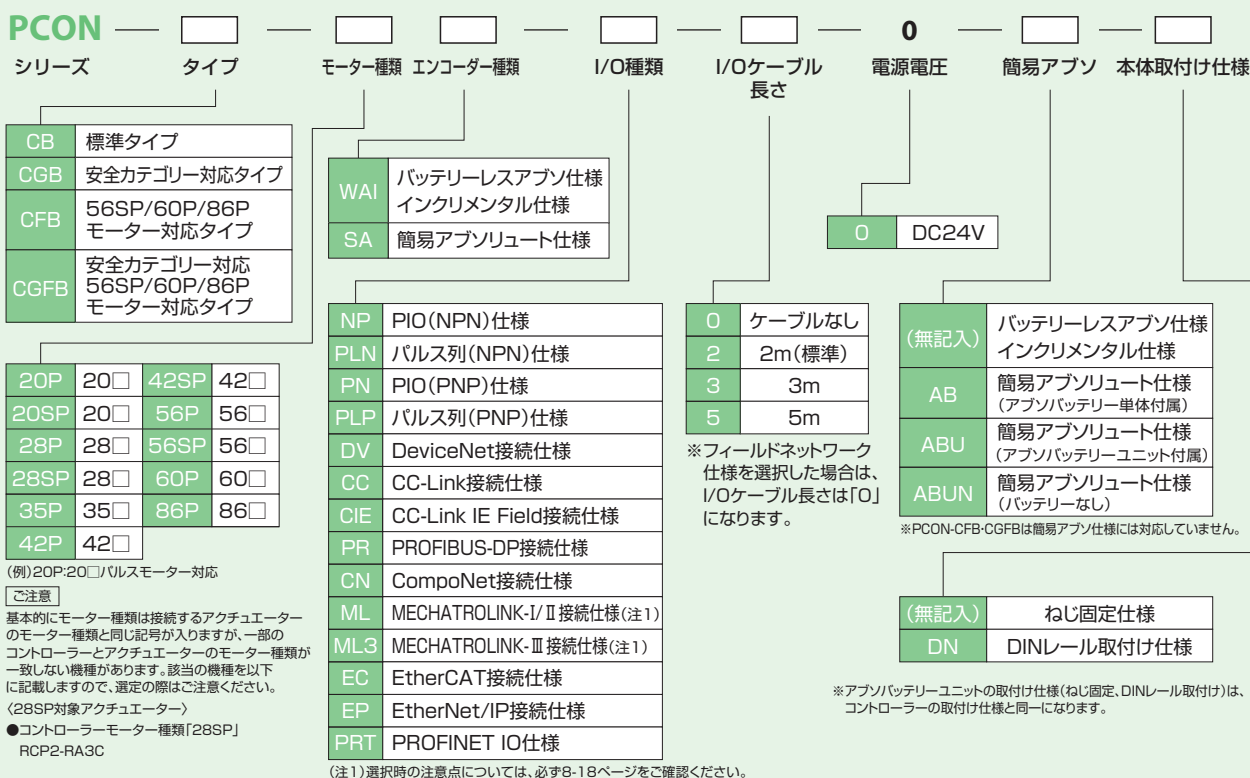
※モニターしたい内容が選択できます。

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 ユニット付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON- CFB/ CGFB	アプソバッテリー なし	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	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。

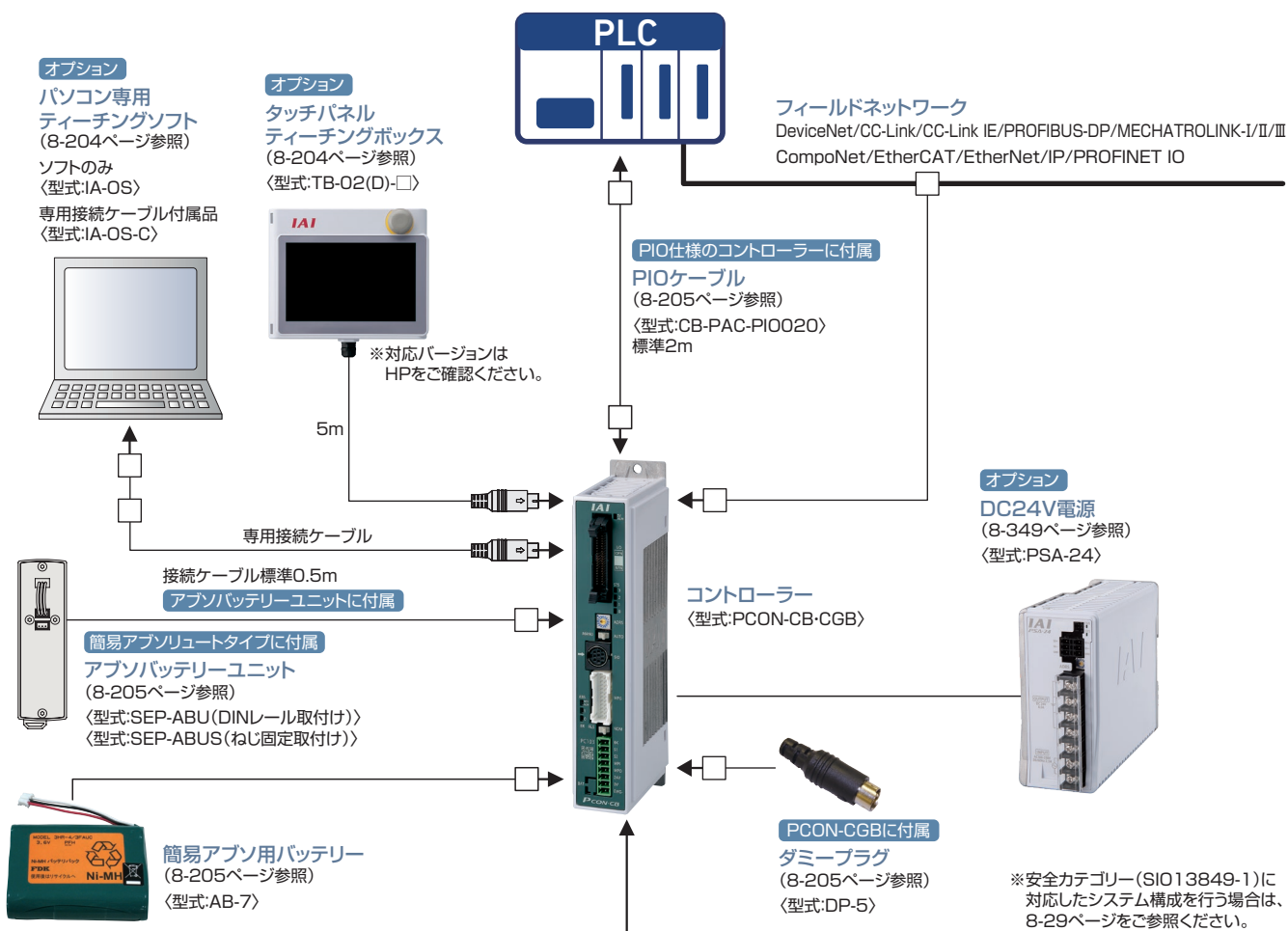
型式項目



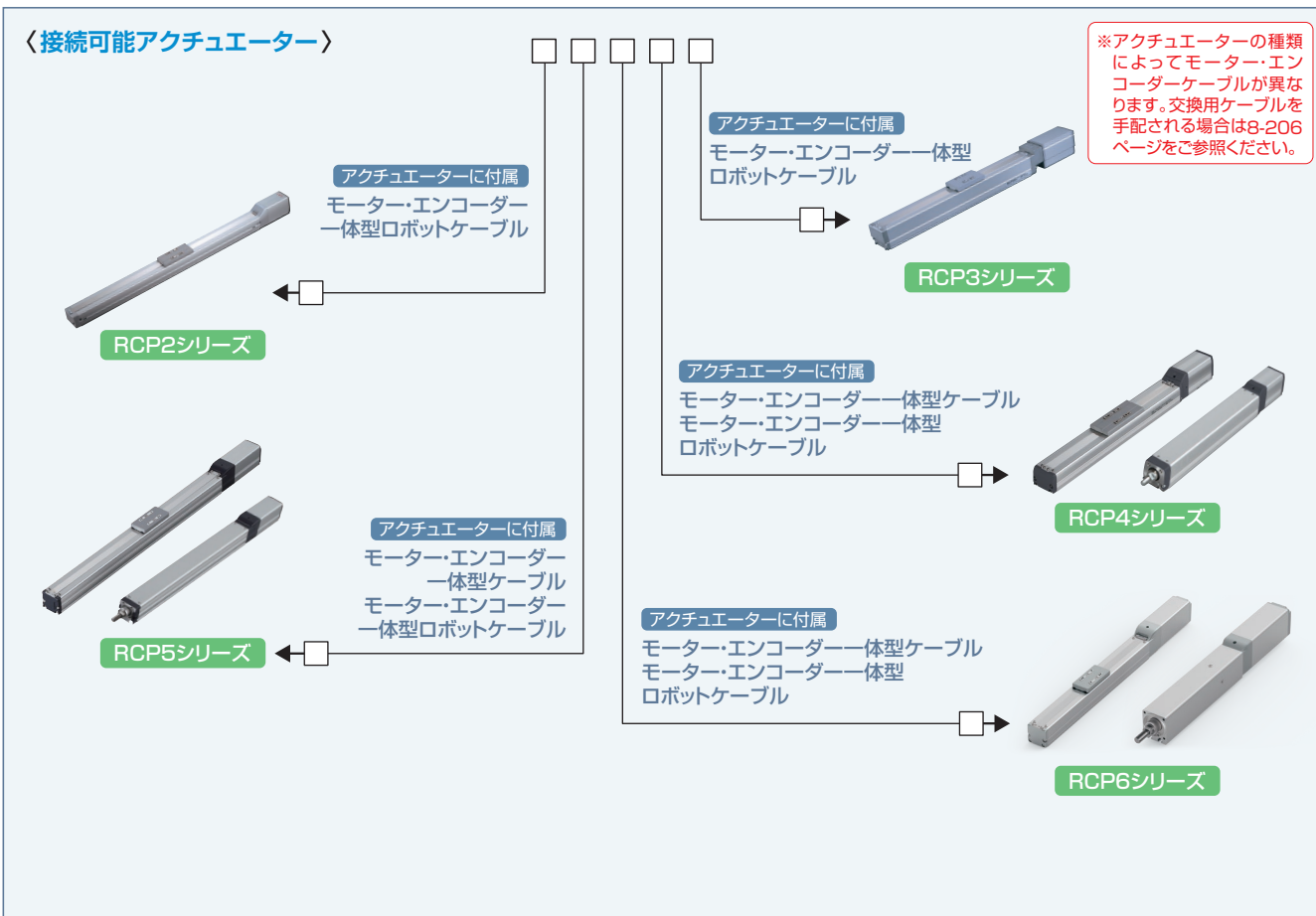
- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

## システム構成

### ■〈PCON-CB・CGB〉



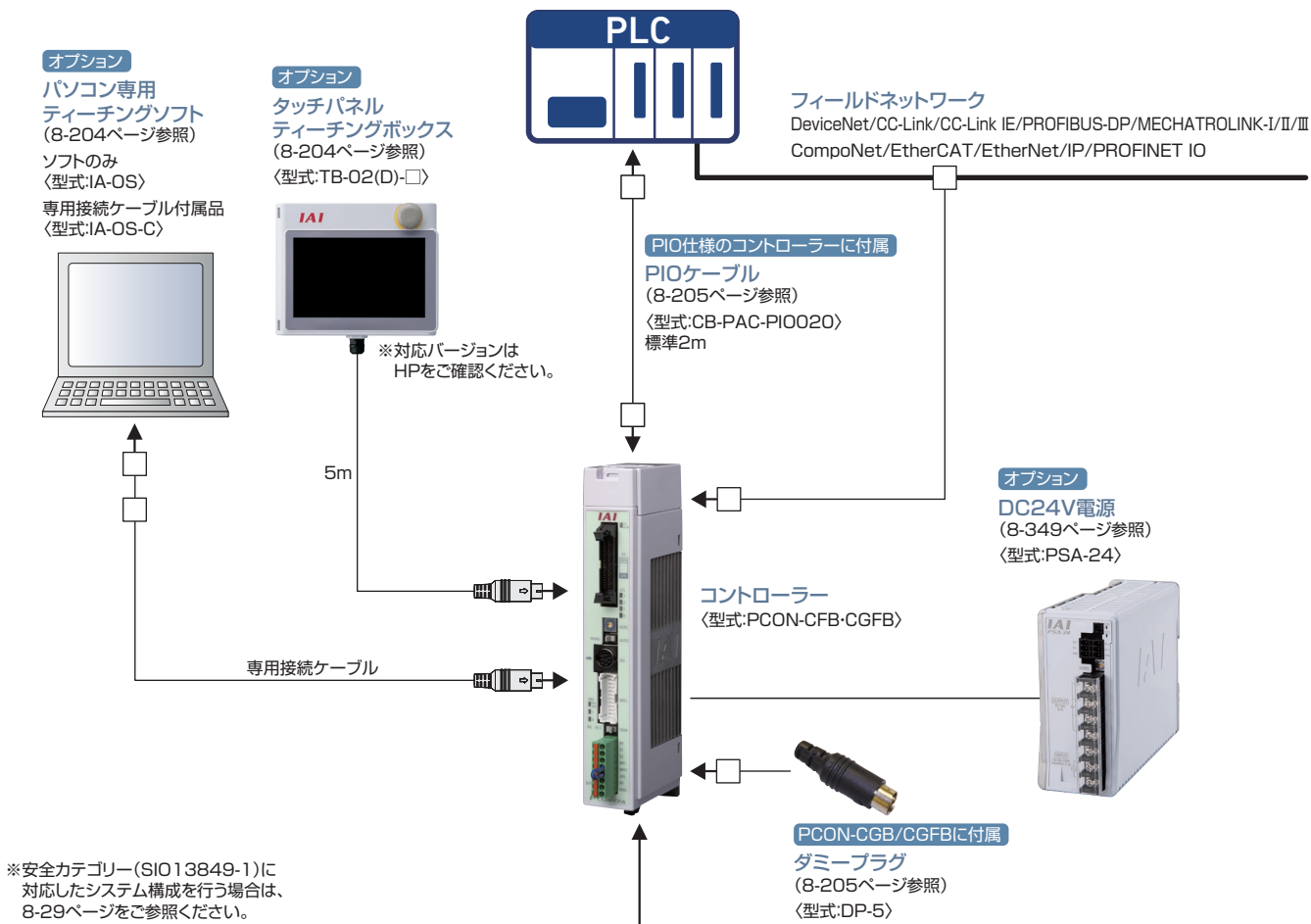
### 〈接続可能アクチュエーター〉



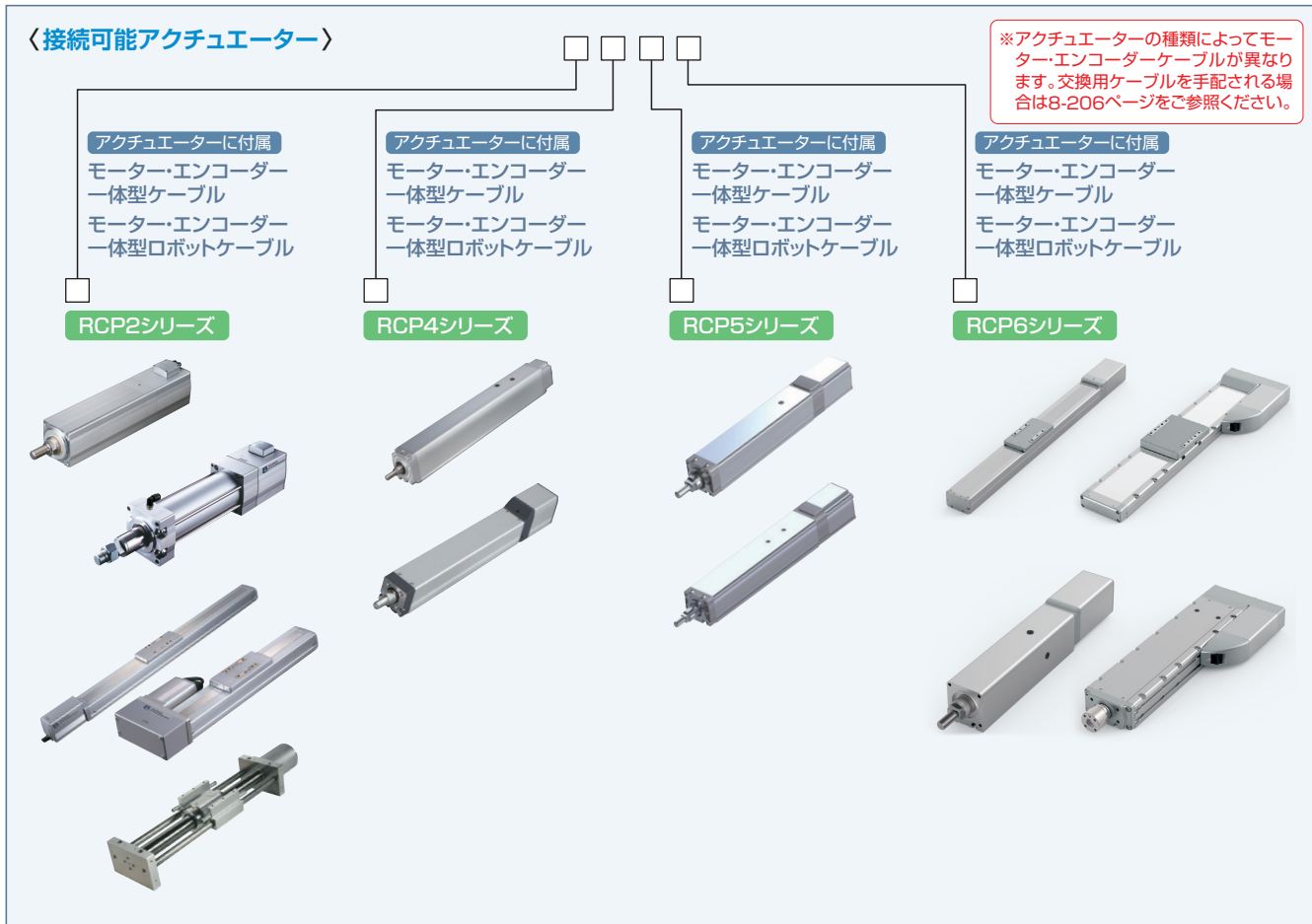


システム構成

■ <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)

# 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。



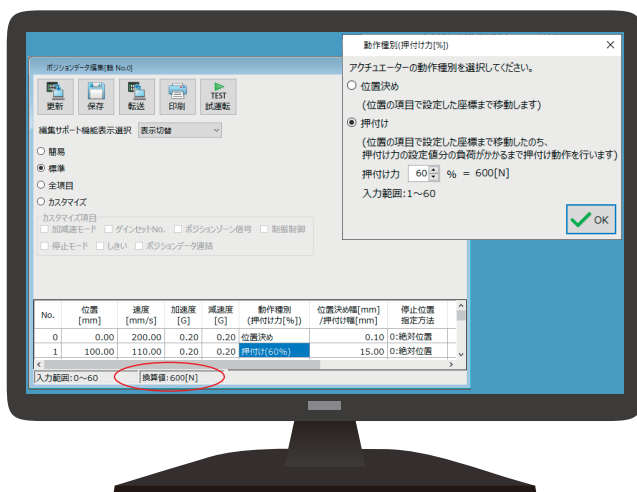
### 2 ロードセルを使用した力制御に対応

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

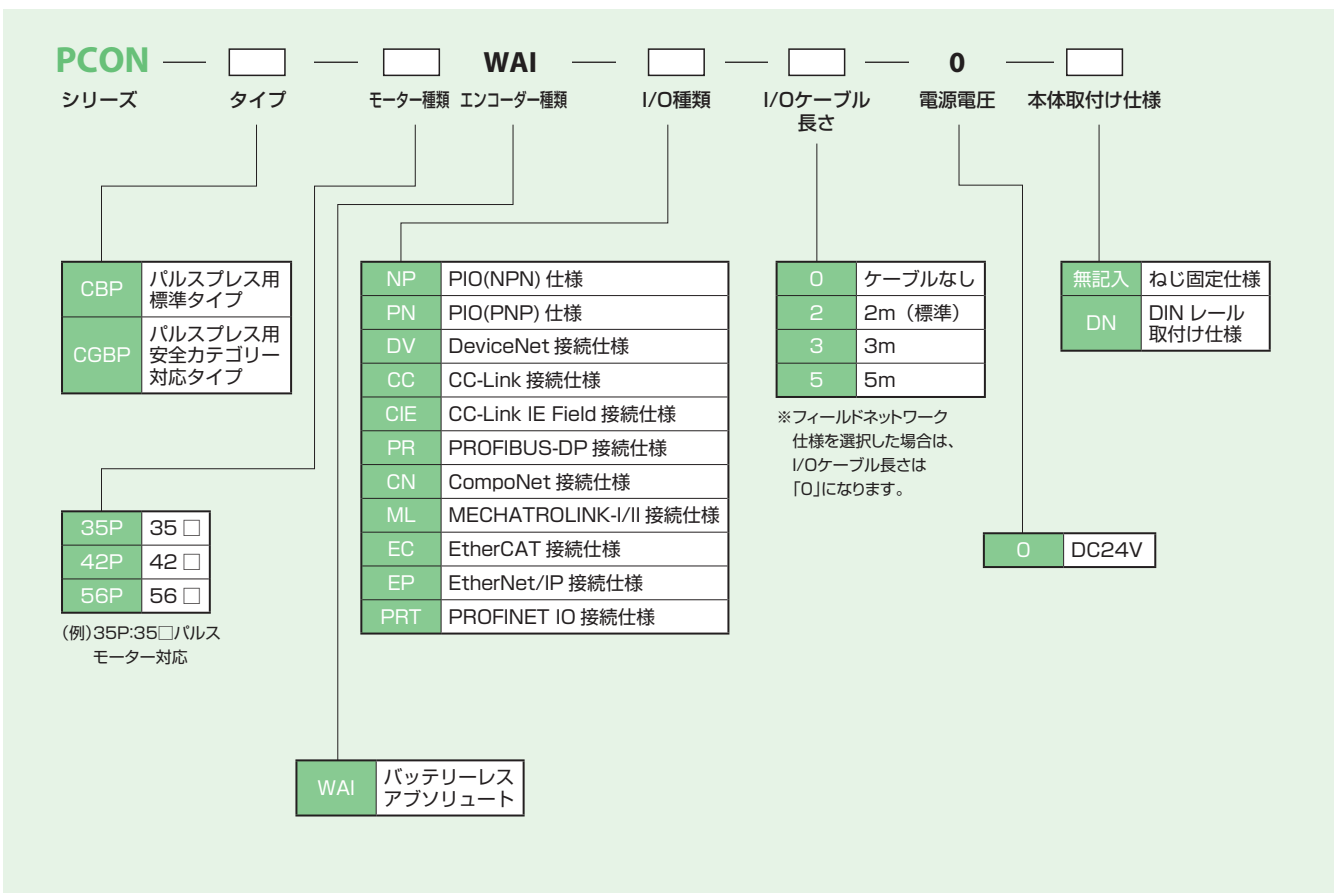


機種一覧/価格

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。

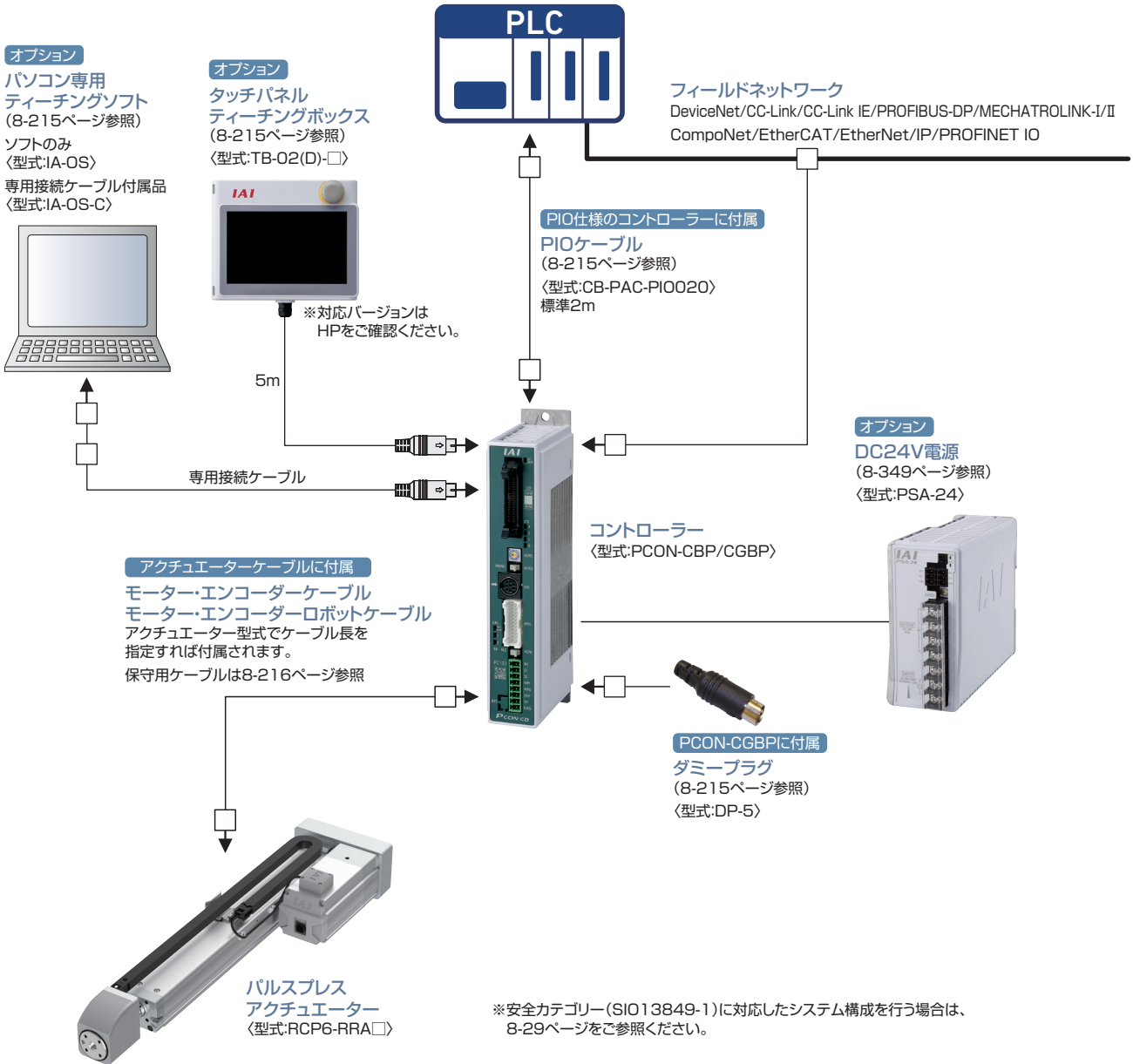
型式項目



- 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)



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)

# 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)



ロボシリンダー用  
ポジションコントローラー



特長

1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。  
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、  
原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

2 パワーコン®対応

更なるステッピングモーターの性能を引き出す、高出力ドライバー『パワーコン®』を標準搭載しています。  
サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

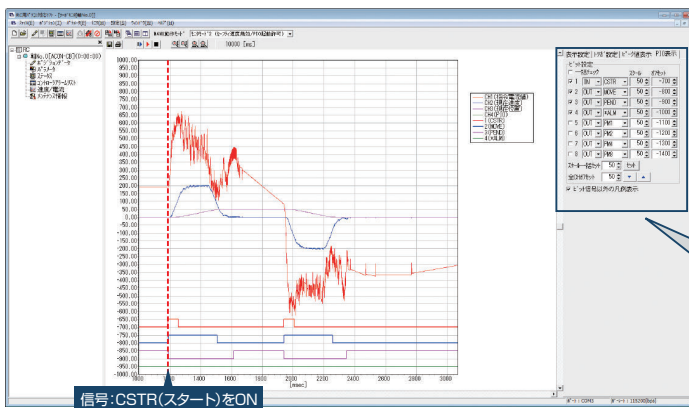
3 スマートチューニング機能を搭載

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています(※)。  
(※)スマートチューニング機能を使用する場合は、パソコン専用ティーチングソフトか、TB-O2(タッチパネルティーチングボックス)が必要です。

4 モニター機能充実

パソコン専用ティーチングソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラーの情報をパソコン画面に波形として表示することができます。※表示可能な情報:指令電流値、現在速度/位置、PIO信号(スタート、位置決め完了、アラーム他)  
PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定することでパソコン画面に波形の表示を開始することができるトリガー機能も備えています。

モニター機能画面(例)



**表示設定**

表示設定 | 桁数設定 | ビット種表示 | PIO表示

桁数設定

PI0 指令電流値 [確定]

PI1 現在速度 [確定]

PI2 現在位置 [確定]

PI3 速度 [確定]

PI4 位置 [確定]

PI5 [確定]

PI6 [確定]

PI7 [確定]

PI8 [確定]

位置/速度表示設定

PIs単位 [pls単位]

電圧表示設定(定格電流: 1610[mA])

電流単位[mA] [電圧単位[V]]

デフォルト値設定

[1] [ms] -> (0h: 00s 04s 00ms)

動作モード [確定]

※モニターしたい内容が選択  
できます。

**トリガー設定**

表示設定 | 桁数設定 | ビット種表示 | PIO表示

トリガー設定

デジタル種別 [PI0(機械入力専用桁数桁)]

桁数種別 [立ち上がりエッジ(レ'スト)]

信号選択 [CSTR]

デフォルト値

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

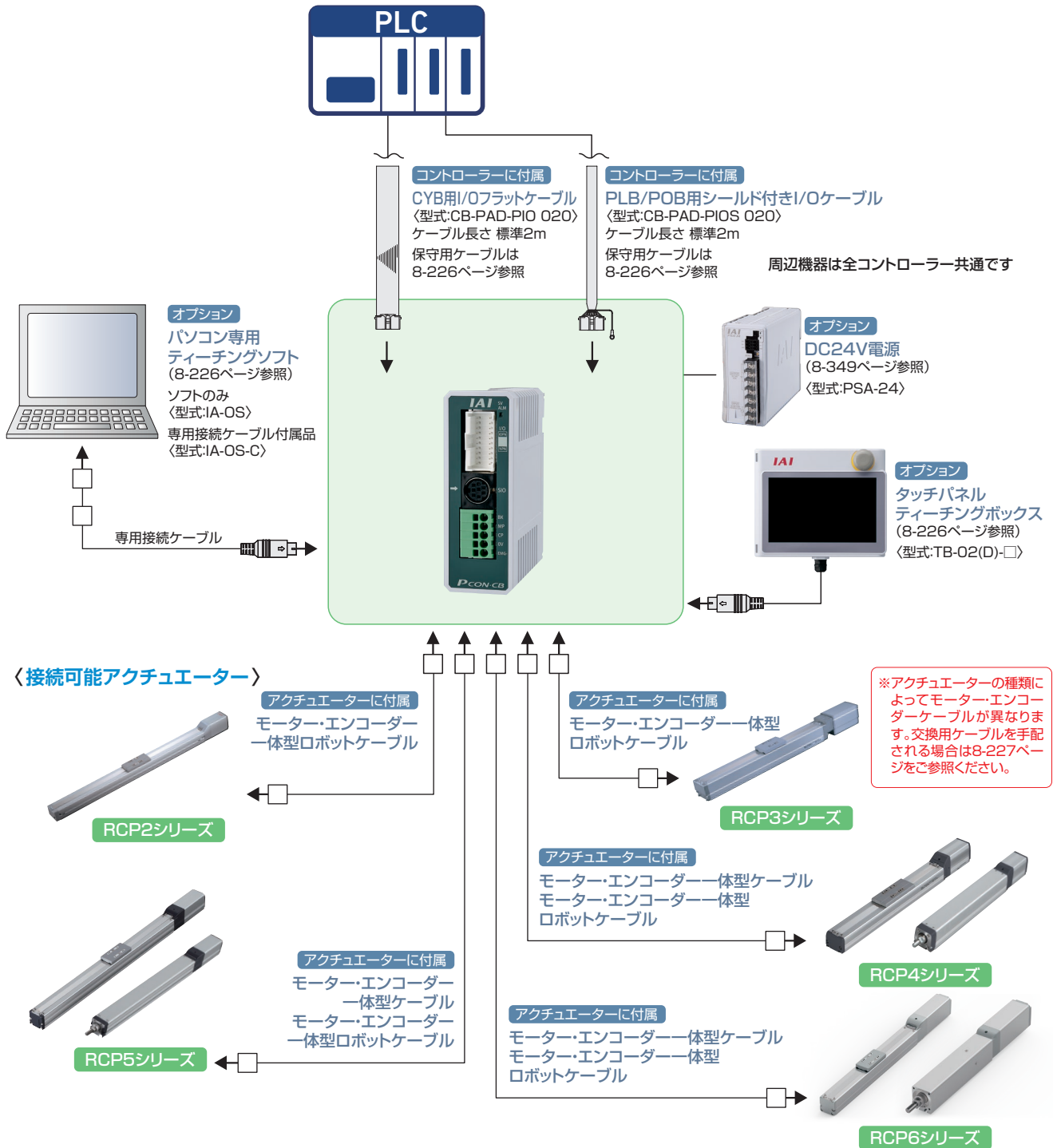
0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※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

PLCコントローラー(抜粋)

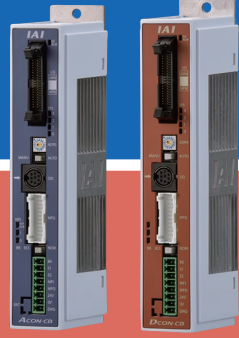


# ACON-CB

RCA/RCA2用  
ポジションコントローラー

# DCON-CB

RCD用  
ポジションコントローラー

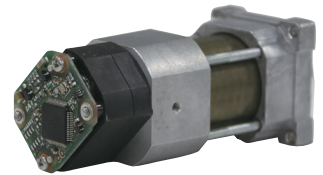


(※1) CC-Link IE Field, MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

**特長**

**1 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。



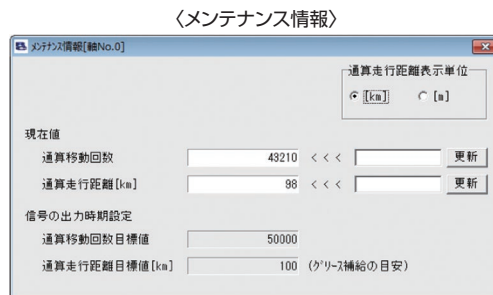
**2 主要なフィールドネットワークに対応**

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。



警報名	発生時刻	発生状態
警報001	11/18/18 15:10:25	発生
警報002	11/18/18 16:10:25	発生
警報003	11/18/18 17:10:25	発生
警報004	11/18/18 18:10:25	発生
警報005	11/18/18 19:10:25	発生
警報006	11/18/18 20:10:25	発生
警報007	11/18/18 21:10:25	発生
警報008	11/18/18 22:10:25	発生
警報009	11/18/18 23:10:25	発生
警報010	11/18/18 00:10:25	発生
警報011	11/18/18 01:10:25	発生
警報012	11/18/18 02:10:25	発生
警報013	11/18/18 03:10:25	発生
警報014	11/18/18 04:10:25	発生
警報015	11/18/18 05:10:25	発生
警報016	11/18/18 06:10:25	発生
警報017	11/18/18 07:10:25	発生
警報018	11/18/18 08:10:25	発生
警報019	11/18/18 09:10:25	発生
警報020	11/18/18 10:10:25	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
- MSSEL
- 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	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			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
RSEL (直交型6軸)	アプソバッテリーなし		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
RCP6S	アプソリニア仕様		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
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** アプソリニア

(無記入) 標準仕様

**HA** 高加減速仕様\*

**LA** 省電力仕様\*

\*アクチュエーターのオプションで「HA/LA」を選択した場合。

**0** DC24V

2	2W	10	10W	NP	PIO(NPN)仕様	0	ケーブルなし	(無記入)	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様 アプソリニア仕様
5	5W	20	20W	PN	PIO(PNP)仕様	2	2m(標準)	AB	簡易アプソリニア仕様 (アプソバッテリー単体付属)
5S	5W	20S	20W	PLN	パルス列(NPN)仕様	3	3m	ABU	簡易アプソリニア仕様 (アプソバッテリーユニット付属)
		30	30W	PLP	パルス列(PNP)仕様	5	5m	ABUN	簡易アプソリニア仕様 (アプソバッテリーなし)

(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□

I/O種類対応表:

NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
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

I/Oケーブル長さ対応表:

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

電源電圧対応表:

0	DC24V
---	-------

本体取付け仕様対応表:

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

(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。

**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

**3** 3W

**I** インクリメンタル

**0** DC24V

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		

I/O種類対応表:

NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
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

I/Oケーブル長さ対応表:

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

電源電圧対応表:

0	DC24V
---	-------

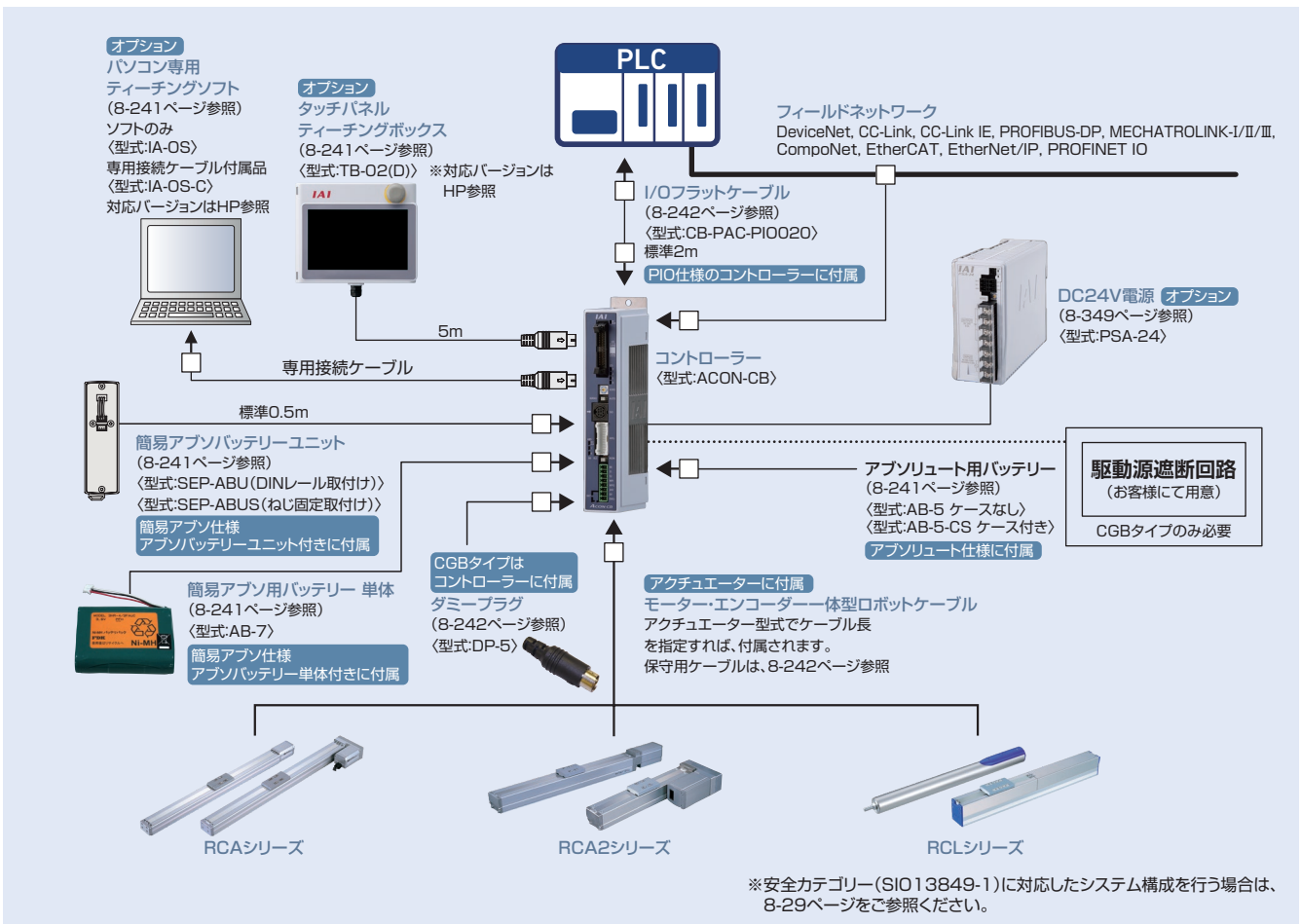
本体取付け仕様対応表:

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

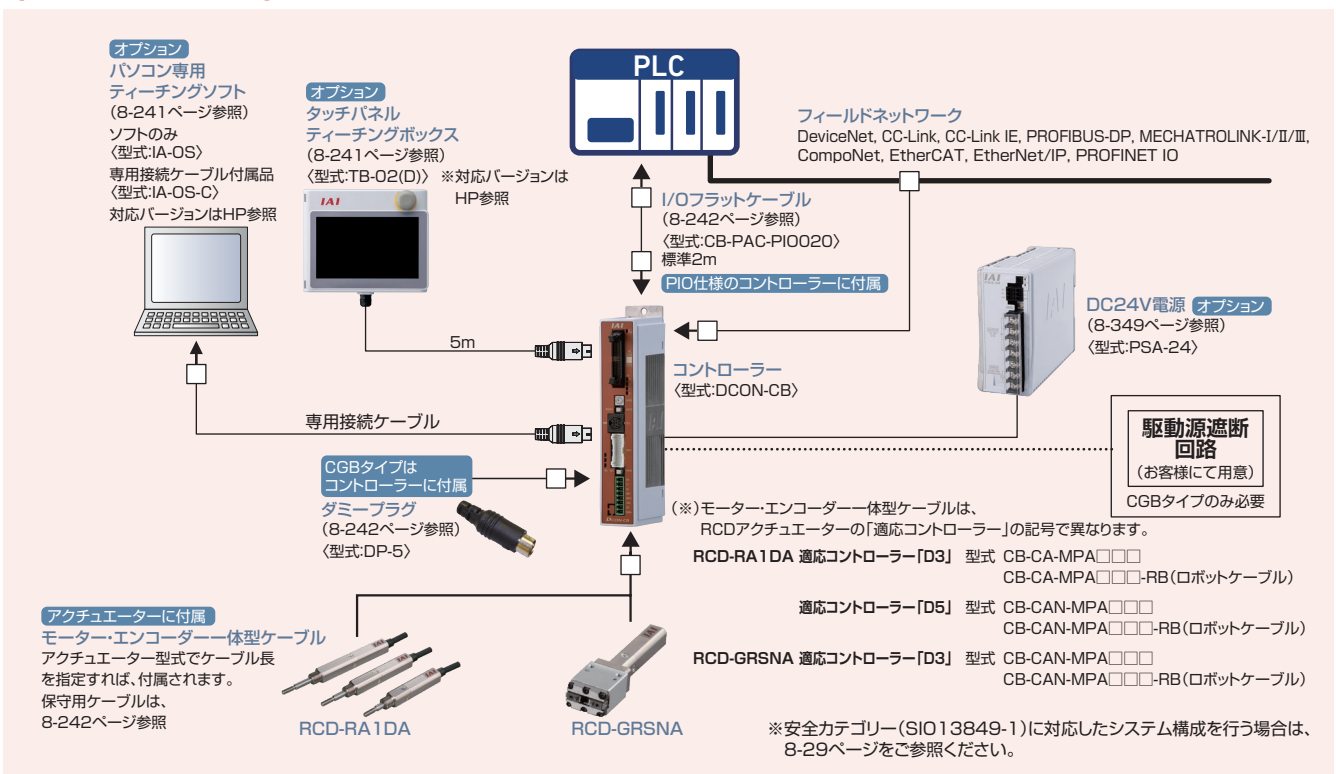
(注1) 選択時の注意点については、必ず8-18ページをご確認ください。

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 (サルズレス)  
PCON  
ACON-CB  
DCON-CB  
ACON  
DCON  
SCON -CB  
SCON -CB (サルズレス)  
SSEL  
MSEL  
XSEL -RA/SA  
XSEL -P/Q  
XSEL (スカラ)

# ACON-CYB/PLB/POB

# DCON-CYB/PLB/POB

ロボシリンダー用  
ポジションコントローラー



## 特長

### 1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応 (ACONのみ)

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。  
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、  
原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。



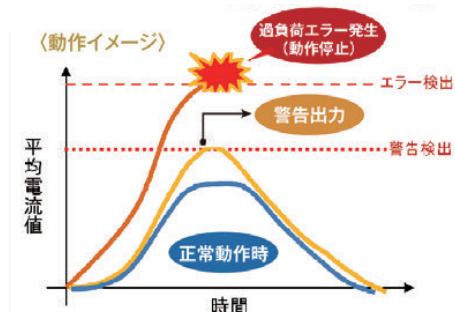
バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

### 2 スマートチューニング機能を搭載 (ACONのみ)

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています。

### 3 予兆保全

平均電流値の変化から、過負荷エラーになる前に警告を出力します。



- ガイド、ボールねじのメンテナンス不足による摺動抵抗の増大や過大な負荷が加わることで、モーターに加わる電流が増えます。その結果、過負荷エラーが発生し装置が停止します。
- ガイド、ボールねじのグリースアップを行わない場合、摺動抵抗が大きくなり、徐々にモーターに加わる電流が増えます。お客様が任意に設定した閾値に到達すると警告を出力します。この時、装置は停止しませんが、点検、メンテナンスを行い、早急に原因を取り除いてください。
- 正常動作時

- 予兆保全機能を使うことで、設備の突発停止を回避できます。
- 保全員を必要最小限の配置に抑えられるので人件費の削減に効果的です。

### 4 低価格

よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式	バッテリーレスアブソ	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プリアリュート仕様は動作できません。アプリアリュート仕様を動作するにはACON-CBまたは、ASELをご使用ください。

2	2W	20	20W
5	5W	20S	20W
5S	5W	30	30W
10	10W		

(例) 2: 2Wサーボモーター対応

【ご注意】  
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。  
(5S・20S対象アクチュエーター)  
●コントローラーモーター種類「5S」…RCA2-RA2A□、RCA2-SA2A□  
●コントローラーモーター種類「20S」…RCA2-SA4□、RCA2-TA5□、RCA-RA3□、RCA-RG□3□、RCAW-RA3□

(無記入) 標準仕様

**HA** 高加減速仕様\*

**LA** 省電力仕様\*

**NP** PIO (NPN) 仕様

**PN** PIO (PNP) 仕様

(無記入) ねじ固定仕様

**DN** DINレール取付け仕様

**0** DC24V

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

**DCON** - [ ] - **3** **I** - [ ] - [ ] - **0** - [ ]

シリーズ      タイプ      モーター種類      エンコーダー種類      I/O種類      I/Oケーブルの長さ      電源電圧      本体取付け仕様

**CYB** ポジショナー / 電磁弁タイプ

**PLB** パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)

**POB** パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

**I** インクリメンタル

※DCブラシレスモーター対応

**NP** PIO (NPN) 仕様

**PN** PIO (PNP) 仕様

(無記入) ねじ固定仕様

**DN** DINレール取付け仕様

**0** DC24V

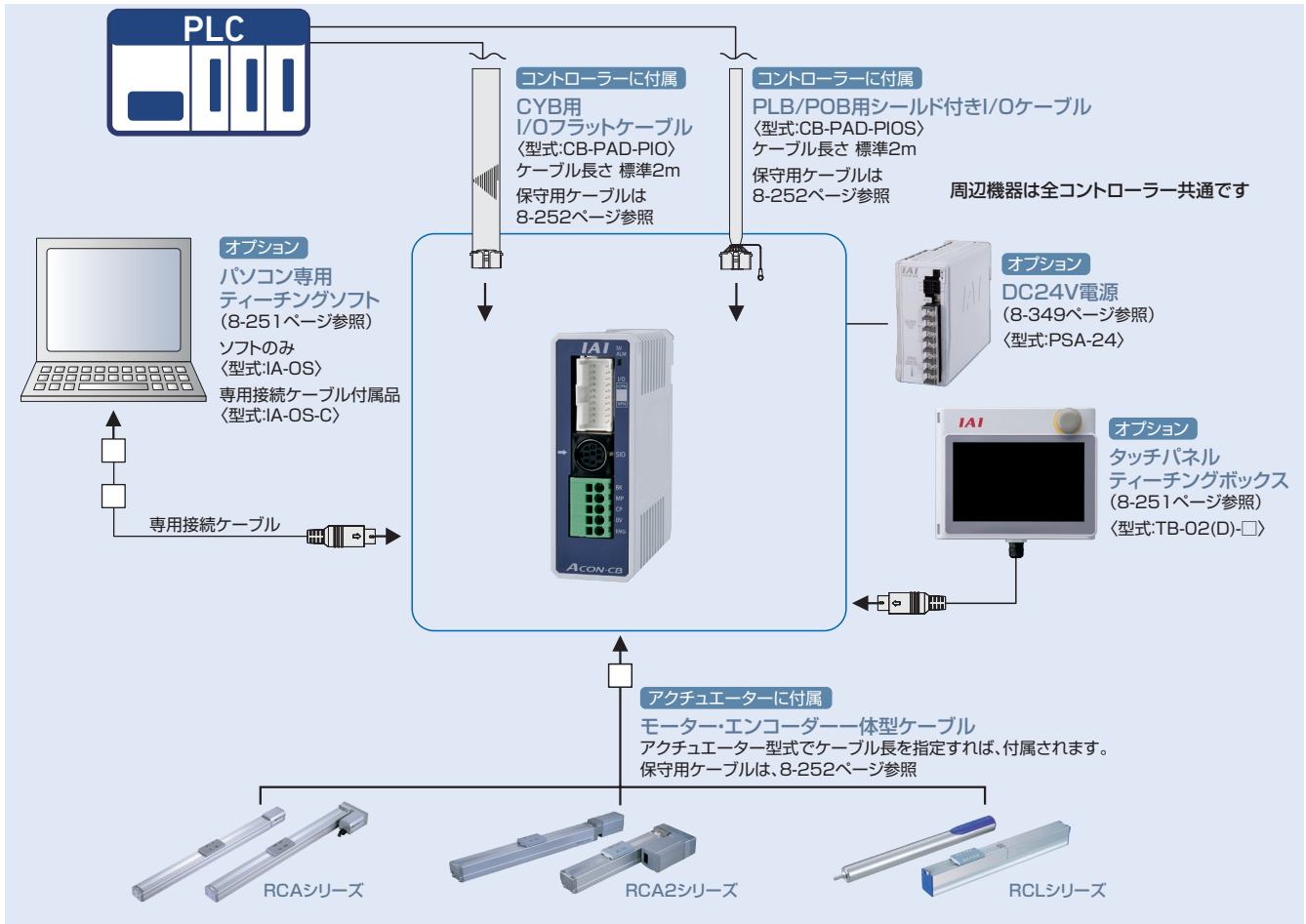
0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

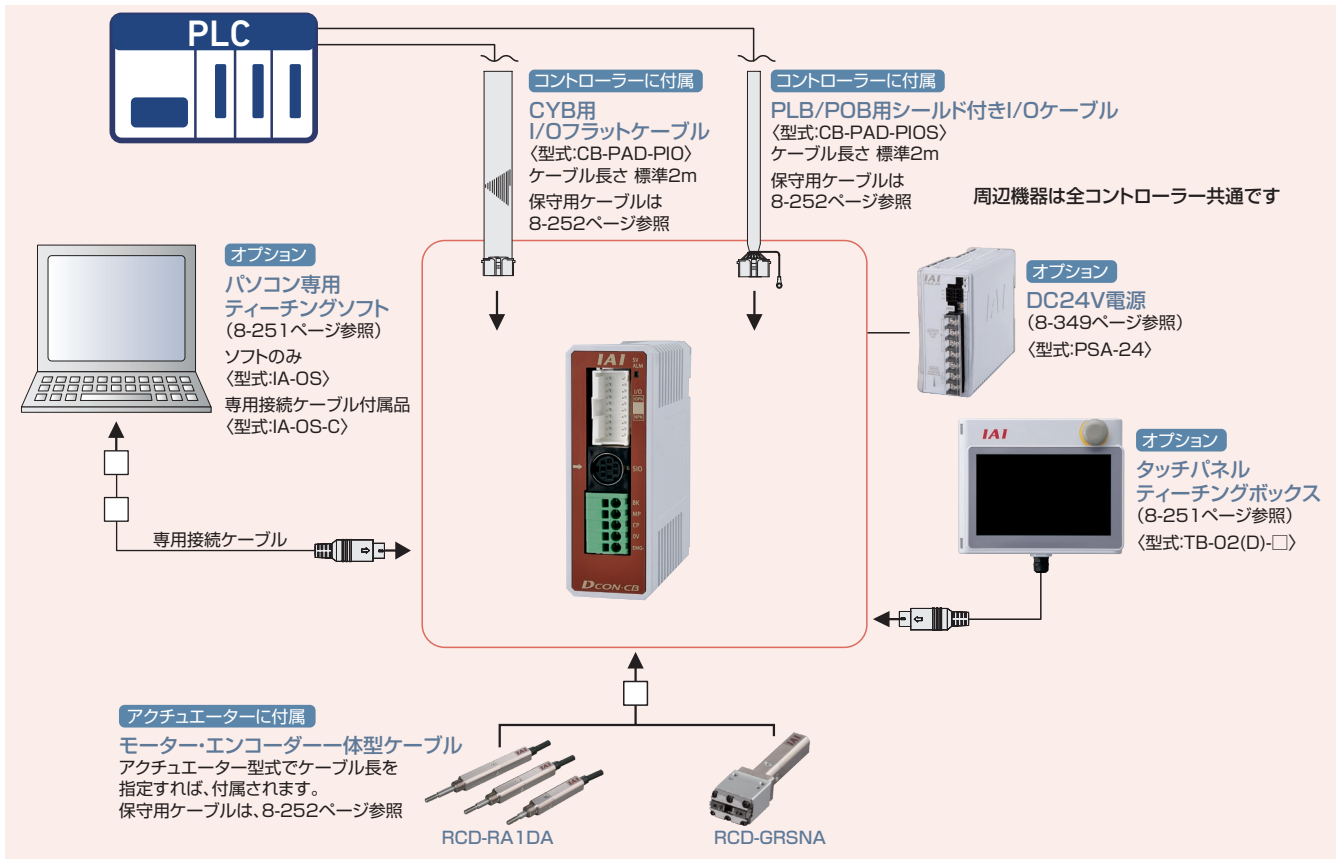
- RCN
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON**
- DCON**
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

## システム構成

### <ACON-CYB/PLB/POB>



### <DCON-CYB/PLB/POB>



# MEMO

Horizontal dotted lines for writing a memo.

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)



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

CE (※1) RoHS 10 cV US (※2)



(※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。



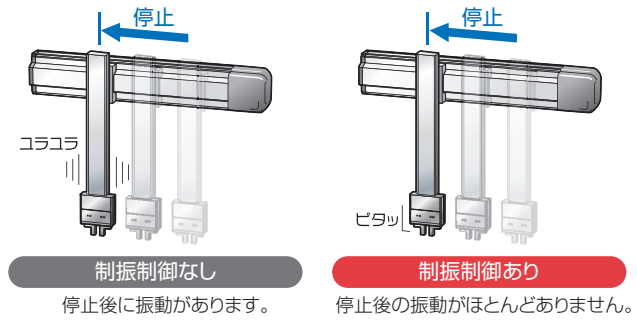
## 2 主要なフィールドネットワークに対応 (オプション機能)

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)

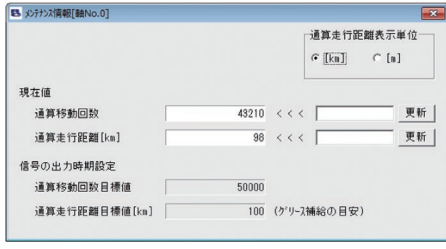
アクチュエーターのスライダ移動時に、スライダに装着したワークの振れ(振動)を抑える制振制御機能を装備しています。振動収束の待ち時間が短縮され、サイクルタイムの短縮が可能になります。



## 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」-「ロ」*(ノ・リ)	----	----	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」-「ロ」*(ノ・リ)	----	----	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通電駆動時間エラー	----	----	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通電駆動時間エラー	----	----	11/01/01 00:01:21
8回前	04D	FAN通電駆動時間エラー	----	----	11/01/01 00:00:00
9回前	0E8	リファクタリング異常	----	----	11/01/01 00:00:00
10回前	0E8	リファクタリング異常発生検出	----	----	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」-「ロ」*(ノ・リ)	----	----	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。

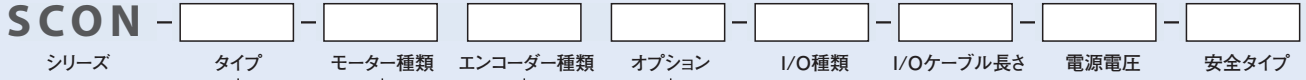
### 機種一覧/価格

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	アブソリユート
G	疑似アブソリユート ※1
AI	インデックスアブソ ※2
AM	多回転アブソ ※2

※1 疑似アブソリユートは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。

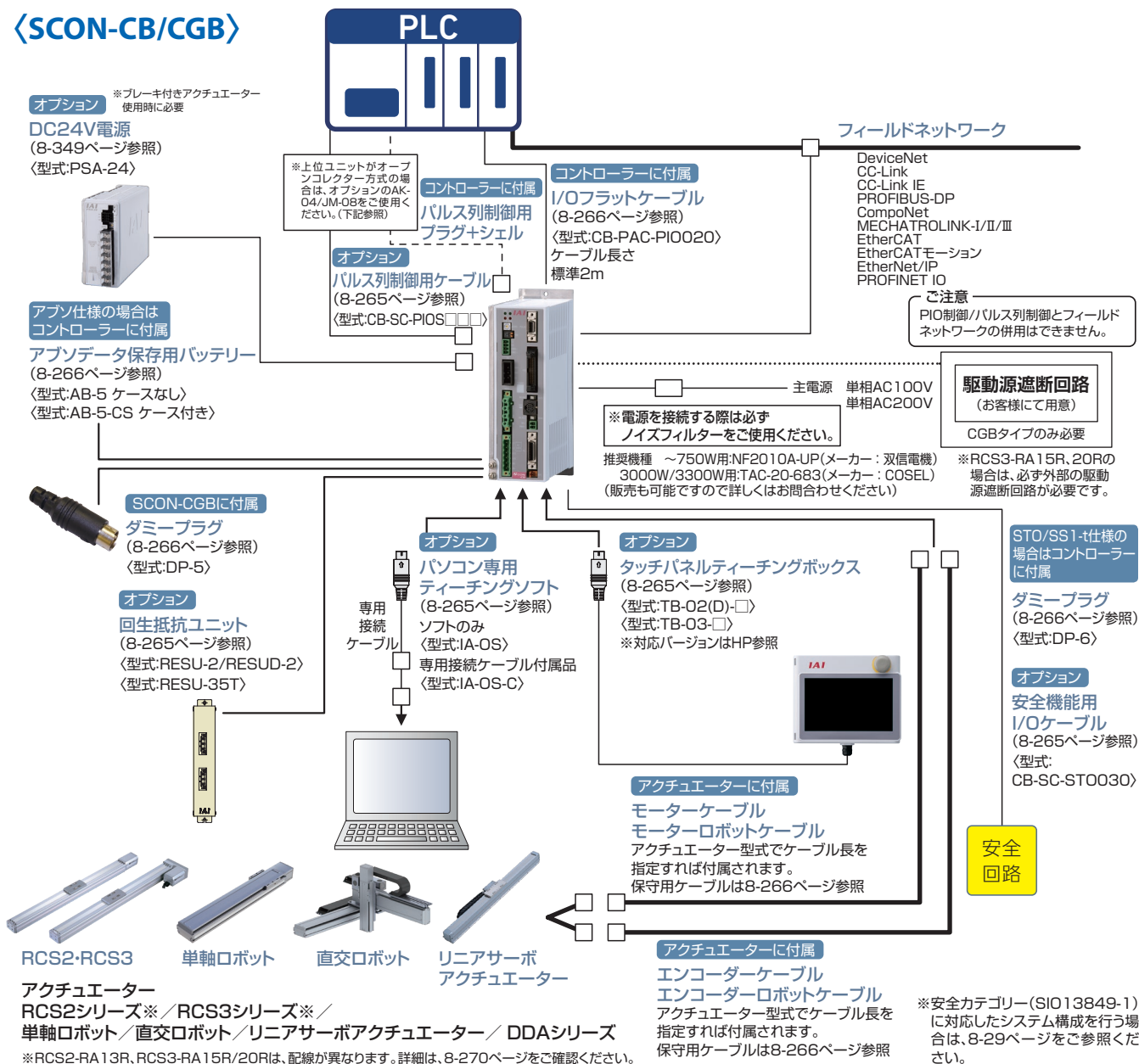
〈30D・30R・200S対象アクチュエーター〉

- 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>

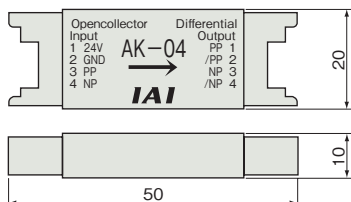


■パルス変換器：型式 AK-04

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

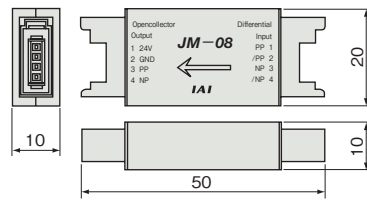


■パルス変換器：型式 JM-08

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)

RCP65

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルススレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボスレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)

# SCON-CB (サーボプレス仕様)

サーボプレス専用コントローラー



(※1) MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応  
(※2) 3000、3300WタイプはUL規格非対応

## 特長

### 1 専用のプレスプログラムを搭載

9種類の動作モードから選択可能

<b>速度制御</b> 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
<b>力制御</b> 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。

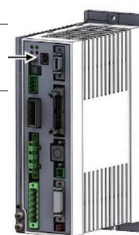
SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用いただくことで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。



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は標準タイプのみの選択です。

30D	30W	400	400W
60	60W	750S	750W
100	100W	3000	3000W
200	200W	3300	3300W

(例)60:60Wサーボモーター対応

(注1) プレスプログラムを使用しない場合は無記入となります。(3000W、3300W除く)

### ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・750S対象アクチュエーター〉

- コントローラーモーター種類「30D」      ●コントローラーモーター種類「750S」  
RCS3-RA4R      RCS2-RA13R オプションLCT選択時

WAI	バッテリーレスアップ
-----	------------

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。

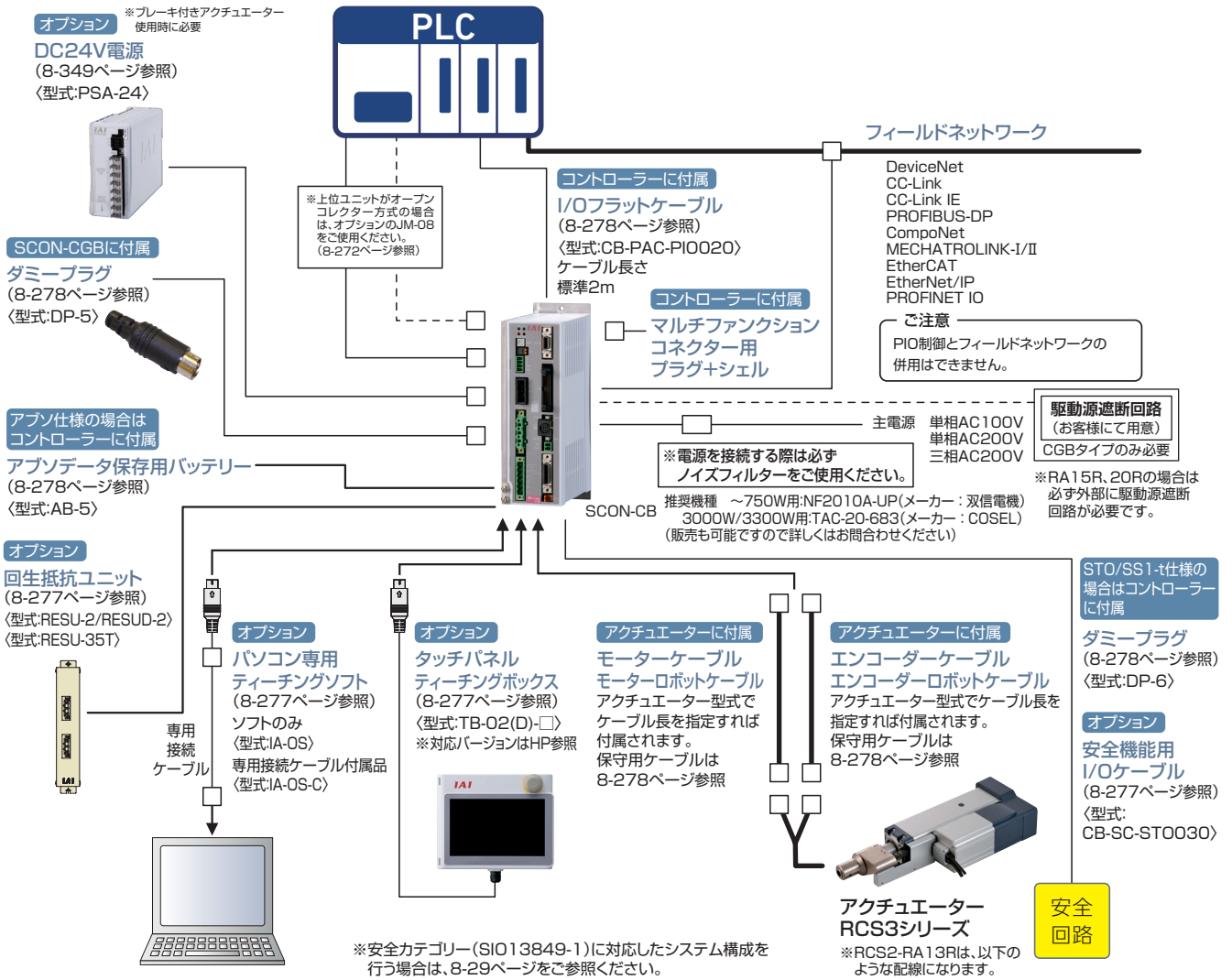
NP	PIO NPN仕様 (標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様 (注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

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。

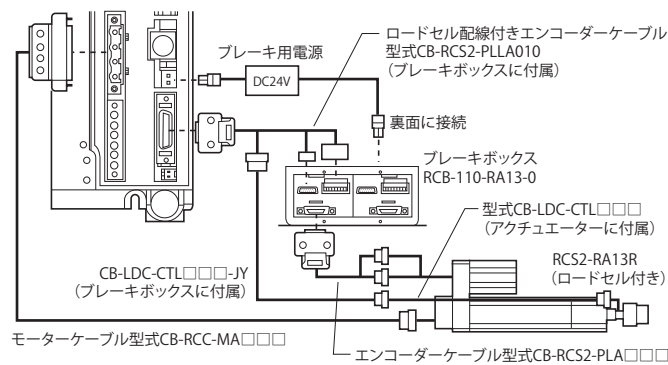
システム構成



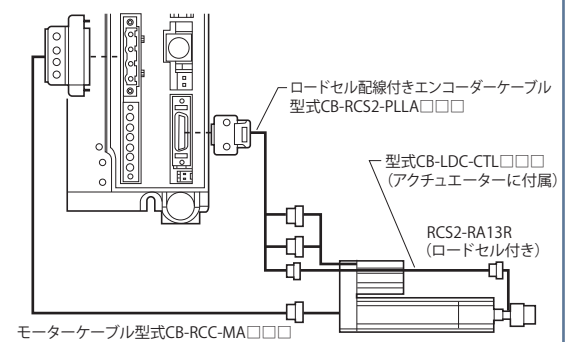
RCS2-RA13R配線

※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



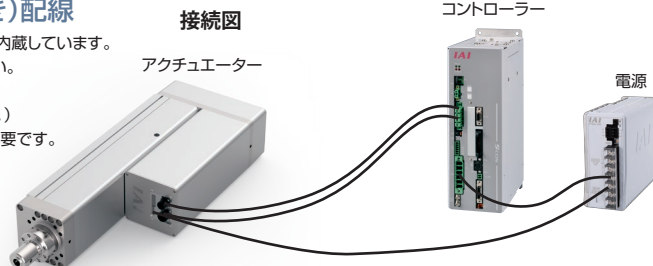
ブレーキなしの場合



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 (サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)



# SSEL

単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用  
プログラムコントローラー



機種一覧/価格

タイプ名		CS				
名称		プログラムモード			ポジショナーモード	
外観						
内容		アクチュエーターの動作、外部との通信がコントローラー単体で実行可能。 2軸動作の際は円弧補間、バス動作、シンクロ動作が可能です。			最大 20000 点の位置決めが可能。 押し付け動作や教示動作も可能です。	
ポジション点数		20000 点				
		20 ~ 150W	200W	300 ~ 400W	600W	750W
標準 価格	1軸	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート	-	-	-	-
		アブソリュート	-	-	-	-
	2軸	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート	-	-	-	-
		アブソリュート	-	-	-	-

※2軸仕様はモーターW数の大きな軸の方で選定してください。

型式項目

※1軸仕様の場合は、2軸目内容は不要です。

**SSEL - CS -** [ ] - [ ] [ ] [ ] - ( [ ] [ ] [ ] ) - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ    タイプ    接続軸数    (1軸目内容)    (2軸目内容)    I/O種類    I/Oケーブル長    電源電圧

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

**CS 標準タイプ**

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	30W	200S	200W
30R	30W	300S	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	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

**1軸仕様**

1 1軸仕様  
2 2軸仕様

**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(※4)

(※4) LSASシリーズ専用

**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

**2軸仕様**

**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(※4)

(※4) LSASシリーズ専用

**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

**S** スレーブ軸指定

**1 単相AC100V**

**2 単相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。

**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。

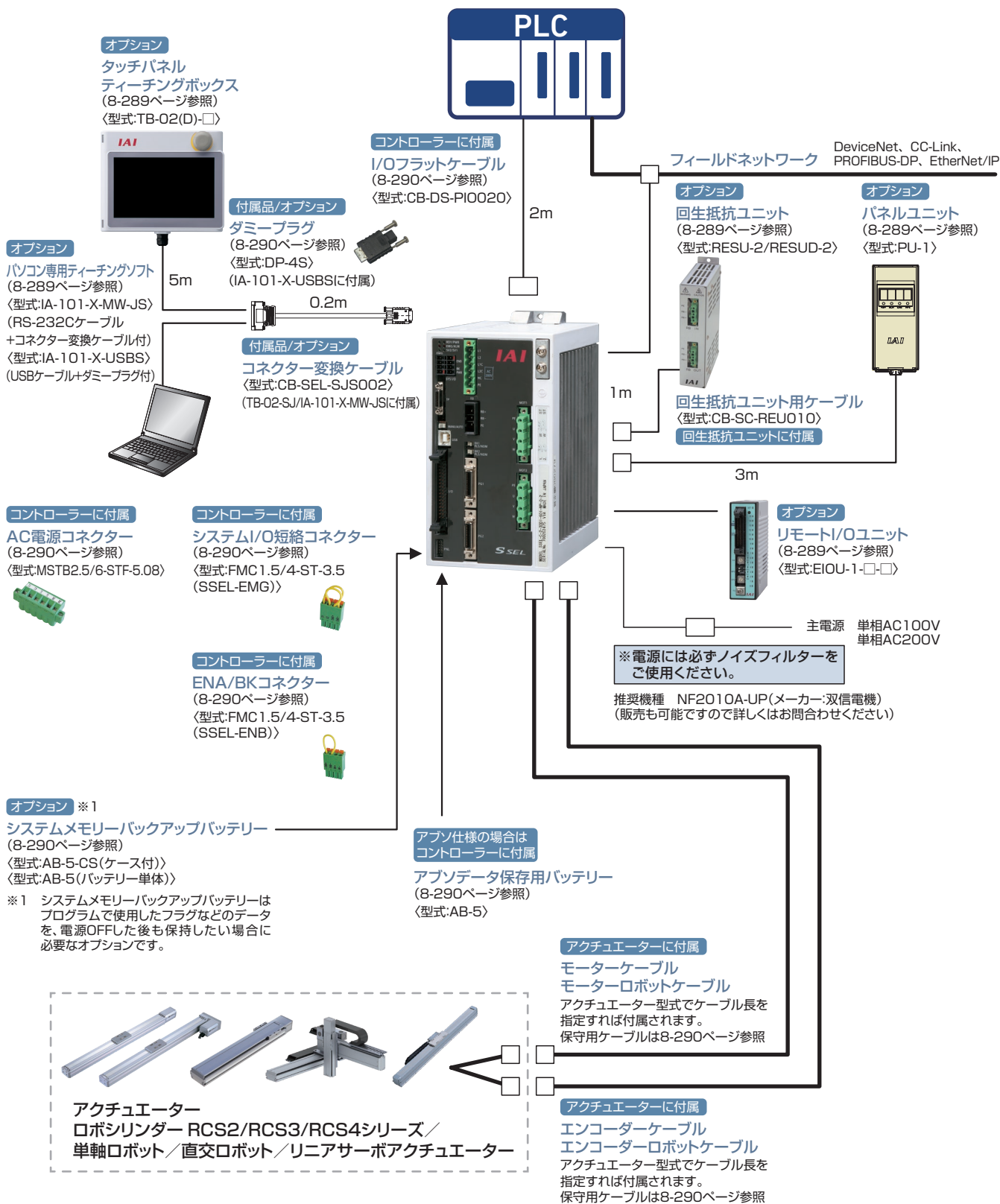
12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	30W	200S	200W
30R	30W	300S	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	100W	750	750W

(例) 12: 12Wサーボモーター対応

NP	PIO NPN仕様(標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
IA	IAネット接続ボード

※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用するには、  
IAネット接続ボードが必要です。

システム構成



(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

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)
<b>SSEL</b>
MSSEL
XSEL -RA/SA
XSEL -P/Q
XSEL (スカラ)

# MSEL

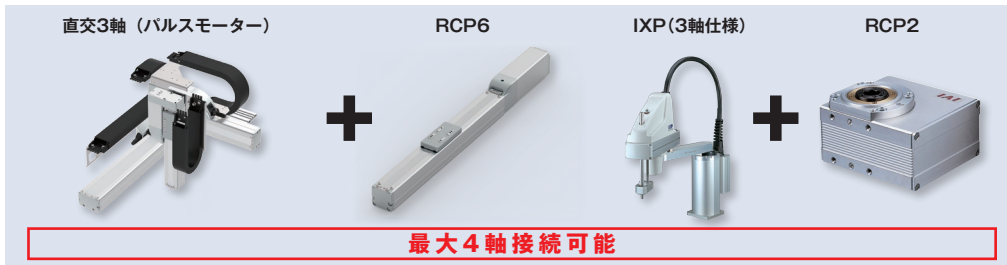
RCP6 / RCP5 / RCP4 / RCP3 / RCP2 / IXP  
手首ユニット WU 用  
プログラムコントローラー



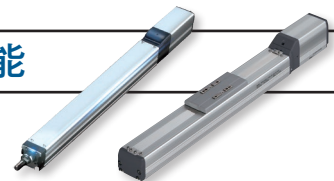
## 特長

**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



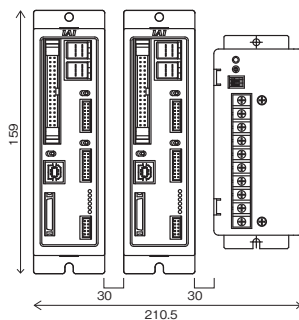
**2 ロボシリンダーRCP6・RCP5・RCP4の接続が可能**  
パワーコン対応により、従来のプログラムコントローラー PSELでは制御できなかった高出力ドライバード対応ロボシリンダー RCP6・RCP5・RCP4を使用した補間動作が可能になりました。



**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。

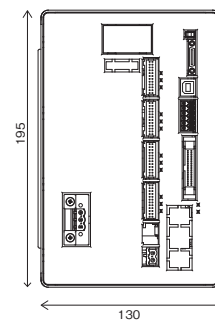
### アクチュエーターを4軸制御する場合

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		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	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
PG	安全カテゴリ対応タイプ				ブレーキ			ブレーキ	NP NPN仕様 PN PNP仕様		4	AC100~230		

1	1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		WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様						無記入	ねじ固定仕様
2	2軸仕様		SA	簡易アブソリュート仕様		SA	簡易アブソリュート仕様						ABB	アブソバッテリーボックス付属
3	3軸仕様												ABBN	アブソバッテリーボックスなし
4	4軸仕様												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

\*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。

\*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□	20P	20□	E	未使用	0	ケーブルなし
20SP	20□	20SP	20□	NP	拡張PIOボード (NPN仕様)	2	2m(標準)
28P	28□	28P	28□	PN	拡張PIOボード (PNP仕様)	3	3m
28SP	28□	28SP	28□	DV	DeviceNetボード	5	5m
35P	35□	35P	35□	DV2	DeviceNetボード (二股コネクタ付)		
42P	42□	42P	42□	CC	CC-Linkボード		
42SP	42□	42SP	42□	CC2	CC-Linkボード (二股コネクタ付)		
56P	56□	56P	56□	PR	PROFIBUS-DPボード		
WUS	WU-S用	WUS	WU-S用	EP	EtherNet/IPボード		
WUM	WU-M用	WUM	WU-M用	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

(例) 20P:20□/ビスモーター対応  
\*WUS, WUMは2軸分使用します。また、エンコーダ種類、オプションの記載は不要です。

(例) 20P:20□/ビスモーター対応  
\*WUS, WUMは2軸分使用します。また、エンコーダ種類、オプションの記載は不要です。

【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、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。

\*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。

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)

アクチュエーター型式のモーター種類が56SP、60P、86Pの機種を接続する場合

機種一覧

タイプ名	PCF	PGF																																																																																																		
名称	56SP/60P/86Pモーター対応タイプ	安全カテゴリー対応 56SP/60P/86Pモーター対応タイプ																																																																																																		
最大制御軸数	4																																																																																																			
ポジション点数	30,000点																																																																																																			
電源	単相AC100~230V																																																																																																			
安全カテゴリー	B	3※1																																																																																																		
標準価格	<table border="1"> <tr> <th colspan="2">1</th> <th colspan="2">+</th> <th colspan="2">2</th> <th colspan="2">+</th> <th colspan="2">3</th> <th colspan="2">=</th> <th colspan="2">価格</th> </tr> <tr> <td colspan="2">基本価格</td> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">56SP, 60P, 86Pの アクチュエーター数</td> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">簡易アプソリュート 数量</td> <td colspan="2"></td> <td colspan="2"></td> </tr> <tr> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td></td> <td></td> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td></td> <td></td> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>1軸仕様</td> <td>-</td> <td></td> <td></td> <td>1軸</td> <td>-</td> <td></td> <td></td> <td>1軸</td> <td>-</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>2軸仕様</td> <td>-</td> <td></td> <td></td> <td>2軸</td> <td>-</td> <td></td> <td></td> <td>2軸</td> <td>-</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>3軸仕様</td> <td>-</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>3軸</td> <td>-</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>4軸仕様</td> <td>-</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		1		+		2		+		3		=		価格		基本価格				56SP, 60P, 86Pの アクチュエーター数				簡易アプソリュート 数量						軸数	価格			軸数	価格			軸数	価格					1軸仕様	-			1軸	-			1軸	-					2軸仕様	-			2軸	-			2軸	-					3軸仕様	-							3軸	-					4軸仕様	-												
1		+		2		+		3		=		価格																																																																																								
基本価格				56SP, 60P, 86Pの アクチュエーター数				簡易アプソリュート 数量																																																																																												
軸数	価格			軸数	価格			軸数	価格																																																																																											
1軸仕様	-			1軸	-			1軸	-																																																																																											
2軸仕様	-			2軸	-			2軸	-																																																																																											
3軸仕様	-							3軸	-																																																																																											
4軸仕様	-																																																																																																			



※1:安全カテゴリーに対応するには、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- [ ] - [ ] - [ ] WAI [ ] - [ ] [ ] [ ] - [ ] [ ] [ ] - [ ] [ ] [ ] - [ ] [ ] [ ] - [ ] [ ] [ ] - 4 - [ ] [ ] [ ]

シリーズ タイプ 接続軸数 (1軸目内) (2軸目内) (3,4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 アプソリュート 本体取付け 仕様

**PCF** 56SP/60P/86Pモーター対応タイプ  
**PGF** 安全カテゴリー対応 56SP/60P/86Pモーター対応タイプ

**WAI** プレーキ  
**SA** バッテリーレスアプソリュート仕様  
 ※56SP, 60P, 86Pのアクチュエーターを接続する場合、簡易アプソリュートは選択できません。

**WAI** プレーキ  
**SA** バッテリーレスアプソリュート仕様  
 ※バッテリーレスアプソリュート、インクリメントと簡易アプソリュートの混在はできません。簡易アプソリュートを使用する場合は3軸目、4軸目ともに簡易アプソリュートになります。

**NP** NPN仕様  
**PN** PNP仕様  
**B** プレーキ

**4** AC100~230  
**無記入** ねじ固定仕様  
**DN** DINレール取付け仕様

**ABB** アプソリュートボックス付属  
**ABBN** アプソリュートボックスなし  
**無記入** バッテリーレスアプソリュートもしくはインクリメント  
 ※簡易アプソリュート仕様[SA]を選択した場合は必ずABB/ABBNを選択してください。

**0** ケーブルなし  
**2** 2m(標準)  
**3** 3m  
**5** 5m

**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

**56SP** 56□  
**60P** 60□  
**86P** 86□  
 (例)20P:20□バリスモーター対応

**20P** 20□  
**20SP** 20□  
**28P** 28□  
**28SP** 28□  
**35P** 35□  
**42P** 42□  
**42SP** 42□  
**56P** 56□  
**56SP** 56□  
**60P** 60□  
**86P** 86□  
**WUS** WU-S用  
**WUM** WU-M用  
 (例)20P:20□バリスモーター対応  
 ※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。

**WAI** プレーキ  
**SA** バッテリーレスアプソリュート仕様  
 ※56SP, 60P, 86Pのアクチュエーターを接続する場合、簡易アプソリュートは選択できません。

**WAI** プレーキ  
**SA** バッテリーレスアプソリュート仕様  
 ※バッテリーレスアプソリュート、インクリメントと簡易アプソリュートの混在はできません。簡易アプソリュートを使用する場合は3軸目、4軸目ともに簡易アプソリュートになります。

**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

**0** ケーブルなし  
**2** 2m(標準)  
**3** 3m  
**5** 5m

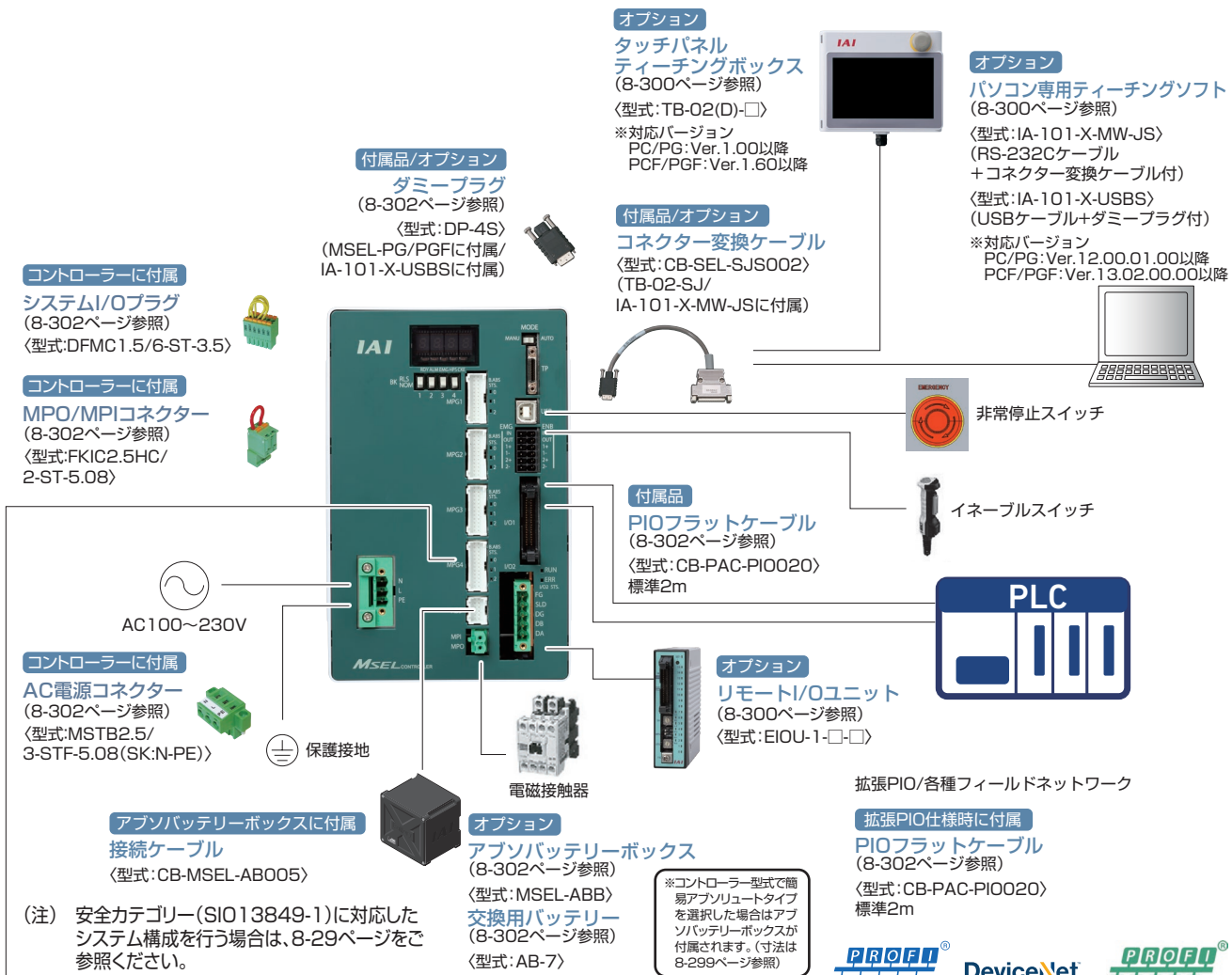
**E** 未使用  
**NP** 拡張PIOボード (NPN仕様)  
**PN** 拡張PIOボード (PNP仕様)  
**DV** DeviceNetボード  
**DV2** DeviceNetボード (二股コネクタ付)  
**CC** CC - Linkボード  
**CC2** CC - Linkボード (二股コネクタ付)  
**PR** PROFIBUS-DPボード  
**EP** EtherNet/IPボード  
**EC** EtherCAT接続仕様  
**PRT** PROFINET IO接続仕様  
**SE1** RS-232C接続ボード  
**SE2** RS-485接続ボード  
**IA** IAネット接続ボード

※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B-301ページを参照ください。

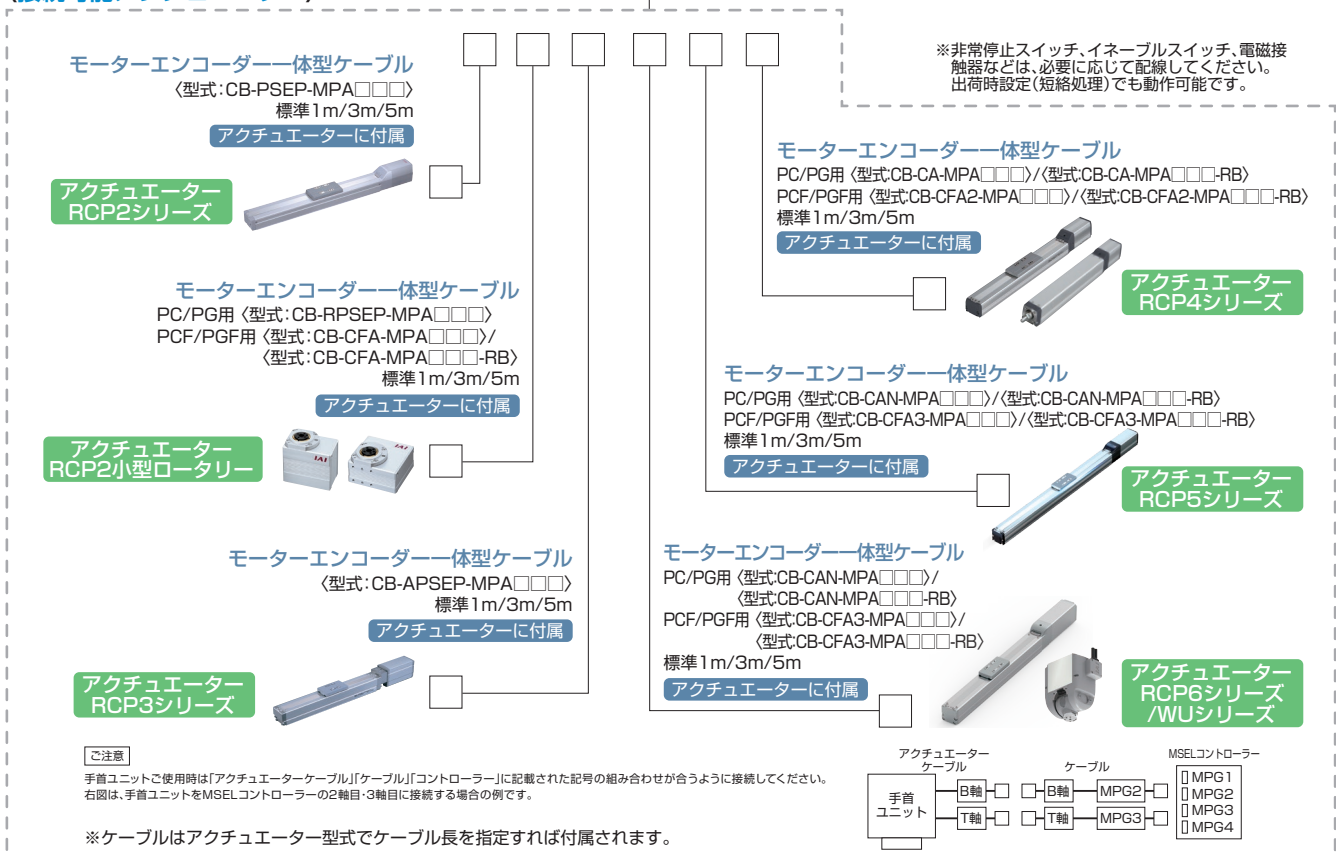
**ご注意**  
 1台のMSELに対してWUは1台のみ接続可能です。



システム構成



〈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 (バルブスレ)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボスレ)
- 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

**MSEL** —  —  — **WAI**  —  — **WAI**  —  —  —  — **4** —

※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。

スカラ内容		付加軸内容			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																																																																		
コントローラータイプ	スカラタイプ	エンコーダー種類	オプション	モーター種類	エンコーダー種類	オプション	標準 I/O 種類	拡張 I/O 種類	PIOケーブル種類	電源電圧	本体取付け仕様																																																																				
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>PCX3</td><td>3軸標準仕様</td></tr> <tr><td>PGX3</td><td>3軸安全カテゴリ対応仕様</td></tr> <tr><td>PCX4</td><td>4軸標準仕様</td></tr> <tr><td>PGX4</td><td>4軸安全カテゴリ対応仕様</td></tr> </table>	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	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>B</td><td>ブレーキ</td></tr> </table> <p>※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。</p>	B	ブレーキ	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>20P</td><td>20□</td></tr> <tr><td>20SP</td><td>20□</td></tr> <tr><td>28P</td><td>28□</td></tr> <tr><td>28SP</td><td>28□</td></tr> <tr><td>35P</td><td>35□</td></tr> <tr><td>42P</td><td>42□</td></tr> <tr><td>42SP</td><td>42□</td></tr> <tr><td>56P</td><td>56□</td></tr> </table> <p>(例)20P:20□パルスモーター対応</p> <p>☞注意</p> <p>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</p>	20P	20□	20SP	20□	28P	28□	28SP	28□	35P	35□	42P	42□	42SP	42□	56P	56□	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>NP</td><td>NPN仕様</td></tr> <tr><td>PN</td><td>PNP仕様</td></tr> </table>	NP	NPN仕様	PN	PNP仕様	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>E</td><td>未使用</td></tr> <tr><td>NP</td><td>拡張PIOボード(NPN仕様)</td></tr> <tr><td>PN</td><td>拡張PIOボード(PNP仕様)</td></tr> <tr><td>DV</td><td>DeviceNetボード</td></tr> <tr><td>DV2</td><td>DeviceNetボード(二股コネクター付属)</td></tr> <tr><td>CC</td><td>CC-Linkボード</td></tr> <tr><td>CC2</td><td>CC-Linkボード(二股コネクター付属)</td></tr> <tr><td>PR</td><td>PROFIBUS-DPボード</td></tr> <tr><td>EP</td><td>EtherNet/IPボード</td></tr> <tr><td>EC</td><td>EtherCAT接続仕様</td></tr> <tr><td>PRT</td><td>PROFINET IO接続仕様</td></tr> <tr><td>SE1</td><td>RS-232C接続ボード</td></tr> <tr><td>SE2</td><td>RS-485接続ボード</td></tr> <tr><td>IA</td><td>IAネット接続ボード</td></tr> </table> <p>※CC2, DV2選択時は、分岐配線用の二股コネクターが付属されます。 ※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。</p>	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(二股コネクター付属)	CC	CC-Linkボード	CC2	CC-Linkボード(二股コネクター付属)	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	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>(無記入)</td><td>ねじ固定仕様</td></tr> <tr><td>DN</td><td>DINレール取付け仕様</td></tr> </table>	(無記入)	ねじ固定仕様	DN	DINレール取付け仕様	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>4</td><td>AC100~230V</td></tr> </table>	4	AC100~230V	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>0</td><td>ケーブルなし</td></tr> <tr><td>2</td><td>2m(標準)</td></tr> <tr><td>3</td><td>3m</td></tr> <tr><td>5</td><td>5m</td></tr> </table>	0	ケーブルなし	2	2m(標準)	3	3m	5	5m
PCX3	3軸標準仕様																																																																														
PGX3	3軸安全カテゴリ対応仕様																																																																														
PCX4	4軸標準仕様																																																																														
PGX4	4軸安全カテゴリ対応仕様																																																																														
B	ブレーキ																																																																														
20P	20□																																																																														
20SP	20□																																																																														
28P	28□																																																																														
28SP	28□																																																																														
35P	35□																																																																														
42P	42□																																																																														
42SP	42□																																																																														
56P	56□																																																																														
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(二股コネクター付属)																																																																														
CC	CC-Linkボード																																																																														
CC2	CC-Linkボード(二股コネクター付属)																																																																														
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																																																																														
(無記入)	ねじ固定仕様																																																																														
DN	DINレール取付け仕様																																																																														
4	AC100~230V																																																																														
0	ケーブルなし																																																																														
2	2m(標準)																																																																														
3	3m																																																																														
5	5m																																																																														

※□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

コントローラーに付属  
システムI/Oプラグ  
(8-302ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/6-ST-3.5>

コントローラーに付属  
MPO/MPIコネクタ  
(8-302ページ参照)  
<型式:FKIC2.5HC/  
2-ST-5.08>

付属品/オプション  
ダミープラグ  
(8-302ページ参照)  
<型式:DP-4S>  
(MSEL-PGXに付属/  
IA-101-X-USBSに付属)

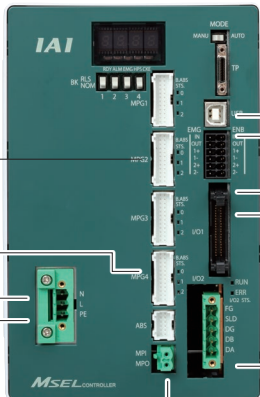
オプション  
タッチパネル  
ティーチングボックス  
(8-300ページ参照)  
<型式:TB-02(D)-□>

オプション  
パソコン専用  
ティーチングソフト  
(8-300ページ参照)  
<型式:IA-101-X-MW-JS>  
(RS-232Cケーブル  
+コネクタ変換ケーブル付)  
<型式:IA-101-X-USBS>  
(USBケーブル+ダミープラグ付)

付属品/オプション  
コネクタ変換ケーブル  
<型式:CB-SEL-SJS002>  
(TB-02-SJ/  
IA-101-X-MW-JSに付属)



スカロロボットに付属  
モーターエンコーダ  
一体型ケーブル  
<型式:CB-CAN-MPA□□□>  
標準1m/3m/5m  
※スカロロボットは  
PCX/PGXにのみ接続可



付属品  
PIOフラットケーブル  
(8-302ページ参照)  
<型式:CB-PAC-PIO020>  
標準2m

オプション  
リモートI/Oユニット  
(8-300ページ参照)  
<型式:EIOU-1-□-□>

拡張PIO/各種フィールドネットワーク

拡張PIO仕様時に付属  
PIOフラットケーブル  
(8-302ページ参照)  
<型式:CB-PAC-PIO020>  
標準2m

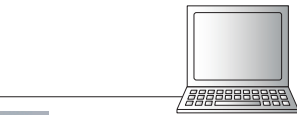
(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を  
行う場合は、8-29ページをご参照ください。

AC100~230V

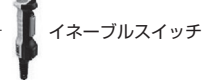
コントローラーに付属  
AC電源コネクタ  
(8-302ページ参照)  
<型式:MSTB2.5/  
3-STF-5.08(SK:N-PE)>

保護接地

電磁接触器



非常停止スイッチ



イネーブルスイッチ

<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



※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接  
触器などは、必要に応じて配線してください。  
出荷時設定(短絡処理)でも動作可能です。

モーターエンコーダ一体型ケーブル  
<型式:CB-PSEP-MPA□□□>  
標準1m/3m/5m  
アクチュエーターに付属

アクチュエーター RCP2シリーズ

モーターエンコーダ一体型ケーブル  
<型式:CB-RPSEP-MPA□□□>  
標準1m/3m/5m  
アクチュエーターに付属

アクチュエーター RCP2小型ロータリー

モーターエンコーダ一体型ケーブル  
<型式:CB-APSEP-MPA□□□>  
標準1m/3m/5m  
アクチュエーターに付属

アクチュエーター RCP3シリーズ

モーターエンコーダ一体型ケーブル  
<型式:CB-CA-MPA□□□>  
<型式:CB-CA-MPA□□□-RB>  
標準1m/3m/5m  
アクチュエーターに付属

アクチュエーター RCP4シリーズ

モーターエンコーダ一体型ケーブル  
<型式:CB-CAN-MPA□□□>  
<型式:CB-CAN-MPA□□□-RB>  
標準1m/3m/5m  
アクチュエーターに付属

アクチュエーター RCP5シリーズ

モーターエンコーダ一体型ケーブル  
<型式:CB-CAN-MPA□□□>  
<型式:CB-CAN-MPA□□□-RB>  
標準1m/3m/5m  
アクチュエーターに付属

アクチュエーター RCP6シリーズ

※ケーブルはアクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。

# 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		
						B	ブレーキ付仕様						
						C	クリーブセンサー仕様						
						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

(※) EPとCIEの同時接続はできません。

(※) I/Oスロットで入出力ボード(N□/P□)を選択しない場合は、I/Oケーブル長の記号を0(ケーブルなし)としてください。

(※) ネットワーク専用スロットは、スロット1～スロット2で選択可能なボードが決まっています。決められた中から1枚を選択して記号を記入してください。

(※) ネットワーク専用スロットとI/Oスロットは併用可能です。

(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

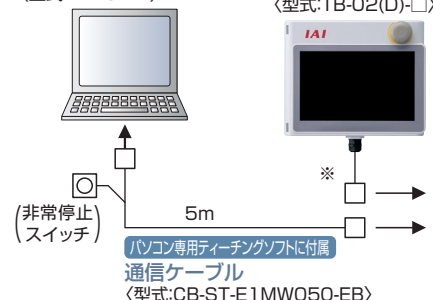
(8-315ページ参照) ※①=PC側、②=コントローラー側

XSEL-RA用

- ①RS-232C-②RS-232C  
〈型式:IA-101-X-MW〉
- ①USB-②RS-232C  
〈型式:IA-101-X-USBMW〉
- ①USB-②USB/Ethernet  
〈型式:IA-101-N〉

XSEL-SA用

- ①RS-232C-②RS-232C  
〈型式:IA-101-XA-MW〉
- ①USB-②USB/Ethernet  
〈型式:IA-101-N〉



- アクチュエーターに付属
- モーターケーブル
  - モーターロボットケーブル
  - エンコーダケーブル
  - エンコーダロボットケーブル
  - アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。(8-318ページ参照)
- 接続可能なアクチュエーター  
〈各アクチュエーター製品ページ参照〉

- コントローラーに付属
- システムI/O短絡コネクター  
(8-317ページ参照)  
〈型式:FMC1.5/  
10-ST-3.5(XSEL)〉
  - AC電源コネクター  
(8-317ページ参照)  
〈型式:GMSTB2.56-  
STF-7.62〉
  - 回生抵抗ユニットに付属  
回生抵抗ユニットケーブル 1m

回生抵抗ユニット  
回生抵抗ユニットの必要数の目安については8-316ページをご覧ください。



- フィールドネットワーク
- DeviceNet
  - CC-Link
  - CC-Link IE Field
  - PROFIBUS-DP
  - EtherCAT
  - EtherNet/IP

コントローラーに付属  
PIOケーブル  
(8-317ページ参照)  
〈型式:CB-X-PIO020〉  
標準2m  
(PIO仕様のコントローラーに付属)

- 拡張モーション  
(ケーブルはお客様にて用意)
- PCON/ACON/  
SCON-CB  
MCON  
(メカトロリンクⅢ仕様)

モーター電源  
三相/単相  
AC200V/230V

制御用電源  
単相  
AC200V/230V

ブレーキ解除用電源  
DC24V

ブレーキ付き仕様の  
コントローラーに付属

ブレーキ電源  
コネクター  
(8-317ページ参照)  
〈型式:FMC1.5/  
2-ST-3.5-RF〉

I/O用電源  
DC24V

- (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)

- 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)

※ 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。

# 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

<b>P</b> 標準タイプ	<b>Q</b> 安全カテゴリ対応タイプ
----------------	----------------------

<b>B</b> ブレーキ	<b>C</b> クリープセンサー	<b>HA</b> 高加減速仕様	<b>L</b> 原点センサー/LS対応	<b>M</b> マスター軸指定	<b>S</b> スレーブ軸指定
---------------	-------------------	------------------	----------------------	------------------	------------------

<b>WAI</b> バッテリーレスアブソインクリメンタル	<b>A</b> アブソリュート	<b>G</b> 擬似アブソ	<b>AI</b> インデックスアブソ	<b>AM</b> 多回転アブソ
-------------------------------	------------------	----------------	---------------------	------------------

<b>WAI</b> バッテリーレスアブソインクリメンタル	<b>A</b> アブソリュート	<b>G</b> 擬似アブソ	<b>AI</b> インデックスアブソ	<b>AM</b> 多回転アブソ
-------------------------------	------------------	----------------	---------------------	------------------

<b>B</b> ブレーキ	<b>C</b> クリープセンサー	<b>HA</b> 高加減速仕様	<b>L</b> 原点センサー/LS対応	<b>M</b> マスター軸指定	<b>S</b> スレーブ軸指定
---------------	-------------------	------------------	----------------------	------------------	------------------

<b>1</b> 1軸仕様	<b>2</b> 2軸仕様	<b>3</b> 3軸仕様	<b>4</b> 4軸仕様	<b>5</b> 5軸仕様	<b>6</b> 6軸仕様
---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------

<b>12</b> 12W	<b>20</b> 20W	<b>30D</b> 30W	<b>30R</b> 30W	<b>60</b> 60W
<b>100</b> 100W	<b>100S</b> 100W	<b>150</b> 150W	<b>200</b> 200W	<b>200S</b> 200W
<b>300S</b> 300W	<b>400</b> 400W	<b>600</b> 600W	<b>750</b> 750W	<b>1000</b> 1000W

<b>12</b> 12W	<b>20</b> 20W	<b>30D</b> 30W	<b>30R</b> 30W	<b>60</b> 60W
<b>100</b> 100W	<b>100S</b> 100W	<b>150</b> 150W	<b>200</b> 200W	<b>200S</b> 200W
<b>300S</b> 300W	<b>400</b> 400W	<b>600</b> 600W	<b>750</b> 750W	<b>1000</b> 1000W

<b>0</b> ケーブルなし	<b>2</b> 2m (標準)	<b>3</b> 3m	<b>5</b> 5m
-----------------	------------------	-------------	-------------

<b>2</b> 単相AC200V	<b>3</b> 三相AC200V
<b>2L</b> リニア専用単相AC200V	<b>3L</b> 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。

※EtherNet/IP仕様は、EtherNetに対応できます。

※標準I/O, 拡張I/Oで入力ボード (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>E</b> 未使用	<b>N1</b> 入力32 / 出力16 (NPN)	<b>N2</b> 入力16 / 出力32 (NPN)	<b>N3</b> 入力48 / 出力48 (NPN)
<b>P1</b> 入力32 / 出力16 (PNP)	<b>P2</b> 入力16 / 出力32 (PNP)	<b>P3</b> 入力48 / 出力48 (PNP)	<b>MC</b> バルブ入出力ボード (※)
<b>S</b> 拡張I/Oベース付	※拡張I/Oに対して最大2枚装着可能です。		

※拡張I/Oは装着せず拡張I/Oベースのみ装着する場合は、右のようになります。

※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)

(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
	-	-

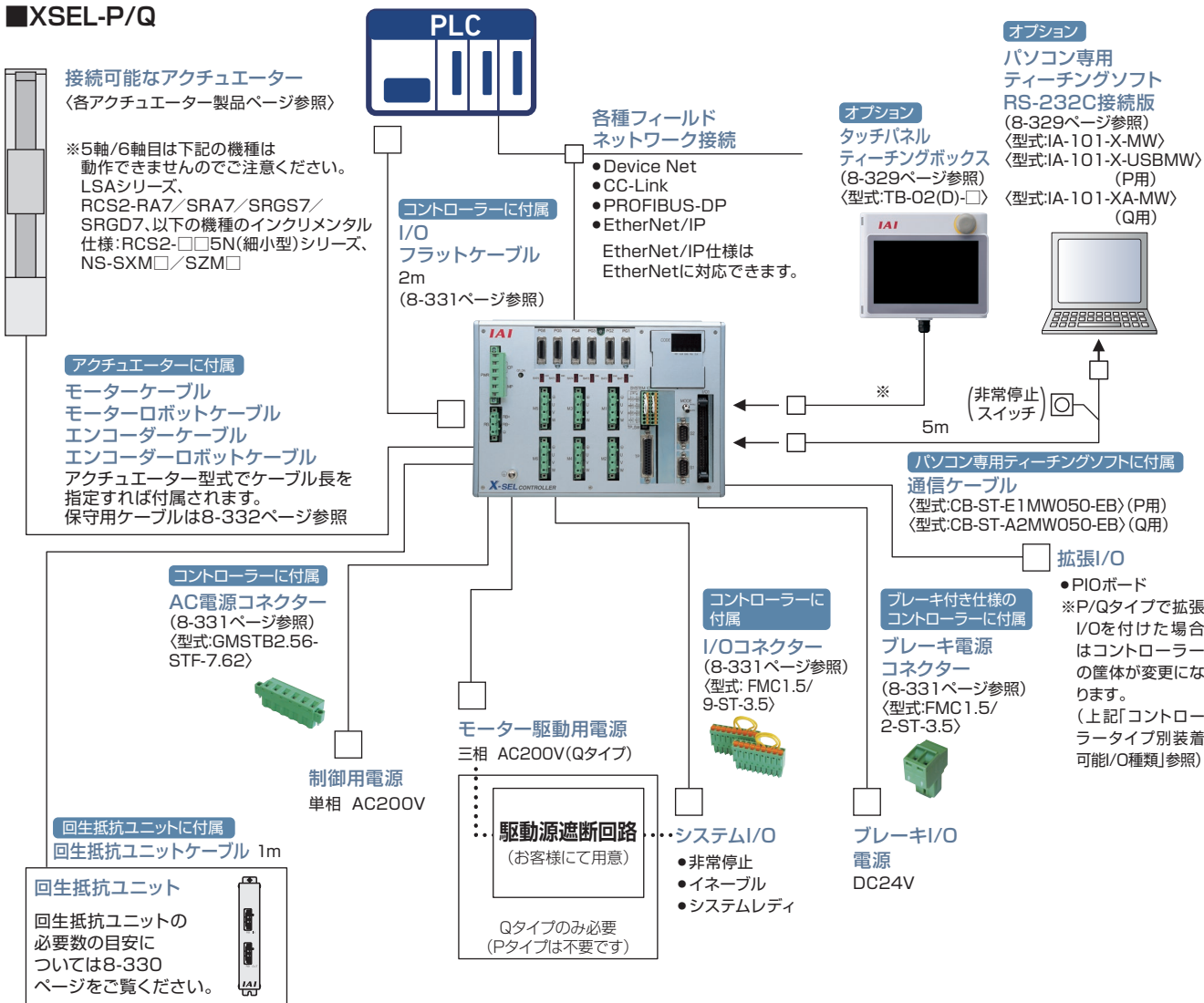
### ■XSEL-P/Qに接続できないアクチュエーター

- ・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



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

MSSEL

XSEL -RA/SA

**XSEL -P/Q**

XSEL (スカラ)

(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。

# X-SEL

スカラロボット用  
プログラムコントローラー

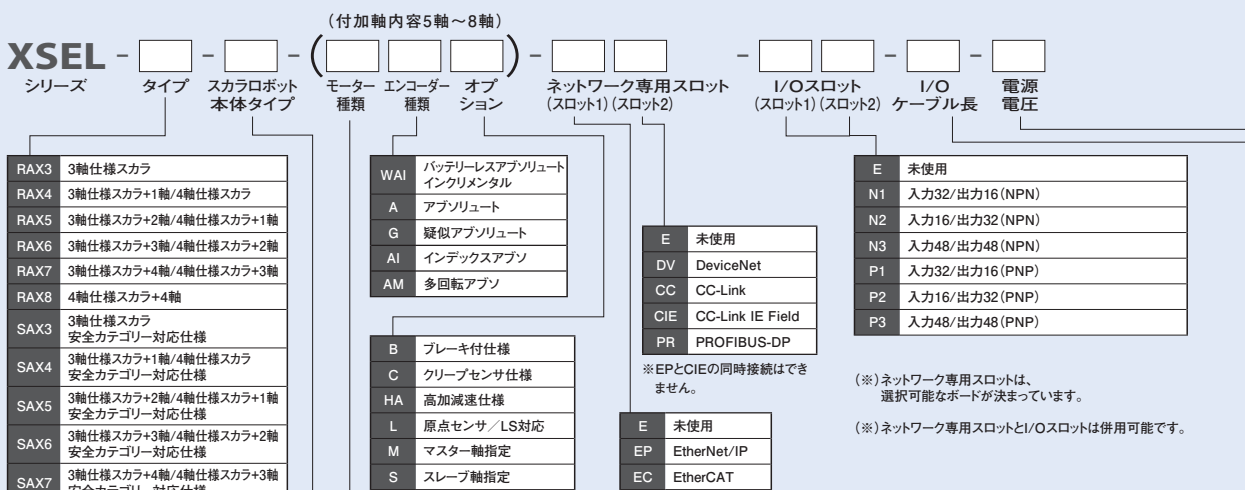


(※1) IX-NNN10040/12040と接続する場合、非対応

## ●スカラロボット IXA 対象

### 型式項目

### [XSEL-RAX/SAX タイプ]



※接続するスカラロボットのタイプおよび接続付加軸により筐体サイズが変わります。詳細は8-342ページの外形寸法を参照ください。

3NNN1805	IXA-3NNN1805	3N□N6018	IXA-3N□N6018
4NNN1805	IXA-4NNN1805	3N□N6033	IXA-3N□N6033
3N□N3015	IXA-3N□N3015	4N□N6018	IXA-4N□N6018
4N□N3015	IXA-4N□N3015	4N□N6033	IXA-4N□N6033
3N□N4518	IXA-3N□N4518	4N□N8020	IXA-4N□N8020
3N□N4533	IXA-3N□N4533	4N□N8040	IXA-4N□N8040
4N□N4518	IXA-4N□N4518	4N□N10020	IXA-4N□N10020
4N□N4533	IXA-4N□N4533	4N□N10040	IXA-4N□N10040
		4NHN10040	IXA-4NHN10040
		4NHN12040	IXA-4NHN12040
		4NSW3015	IXA-4NSW3015
		4NSW4518	IXA-4NSW4518
		4NSW4533	IXA-4NSW4533
		4NSW6018	IXA-4NSW6018
		4NSW6033	IXA-4NSW6033
		4NSC3015	IXA-4NSC3015
		4NSC4518	IXA-4NSC4518
		4NSC4533	IXA-4NSC4533
		4NSC6018	IXA-4NSC6018
		4NSC6033	IXA-4NSC6033

※□には下記の記号が入ります  
N:標準タイプ  
S:高速タイプ

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	DS用30W	200S	リニア用200W
30R	RS用30W	300	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	リニア用100W	750	750W

(例) 12 : 12Wサーボモーター対応

#### ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

(30D・30R・100S/200S対象アクチュエーター)

- コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
- コントローラーモーター種類「30R」…RS
- コントローラーモーター種類「100S/200S」…LSAS

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m
3	三相200V

※選定時の注意点は8-335ページを参照ください。

接続不可アクチュエーター(付加軸)

リニアサーボアクチュエーター(LSASシリーズ以外)、RCS2-□□5N(インクリメンタル仕様)、RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/SRGD7BD、NS-SXM□/SZM□(共にインクリメンタル仕様のみ)、RCS3-CT□、RCS2-RA13R(ロードセル付)、RCS3-RA□R、DD/DDA(高分解能仕様)

付加軸の接続に関する制限

スカラ用コントローラーにおいて、スカラロボット以外に接続できる付加軸アクチュエーターのモーターW数の合計には制限があります。下表“合計W数と接続可能軸数”以内になるように選定してください。

スカラロボット型式		XSEL-RAX/SAXへ接続可能な合計W数と接続可能軸数			
		合計W数	接続可能軸数		
標準タイプ	IXA-3NNN1805	合計1500W以下(1軸最大750W)	最大4軸(5~8軸目)		
	IXA-3NNN3015				
	IXA-3NNN45□□				
	IXA-3NNN60□□	合計600W以下(1軸最大700W)			
	IXA-4NNN1805				
	IXA-4NNN3015				
	高速タイプ	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□□					
IXA-4NSN3015 / 4NSN3015					
高可搬タイプ	IXA-3NSN45□□ / 4NSN45□□	接続不可			
	IXA-3NSN60□□ / 4NSN60□□				
	IXA-4NSN80□□				
防塵防滴仕様 高速タイプ	IXA-4NSN100□□	接続不可			
	IXA-4NHN10040				
クリーンルーム仕様 高速タイプ	IXA-4NHN12040	接続不可			
	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

RCOIN

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

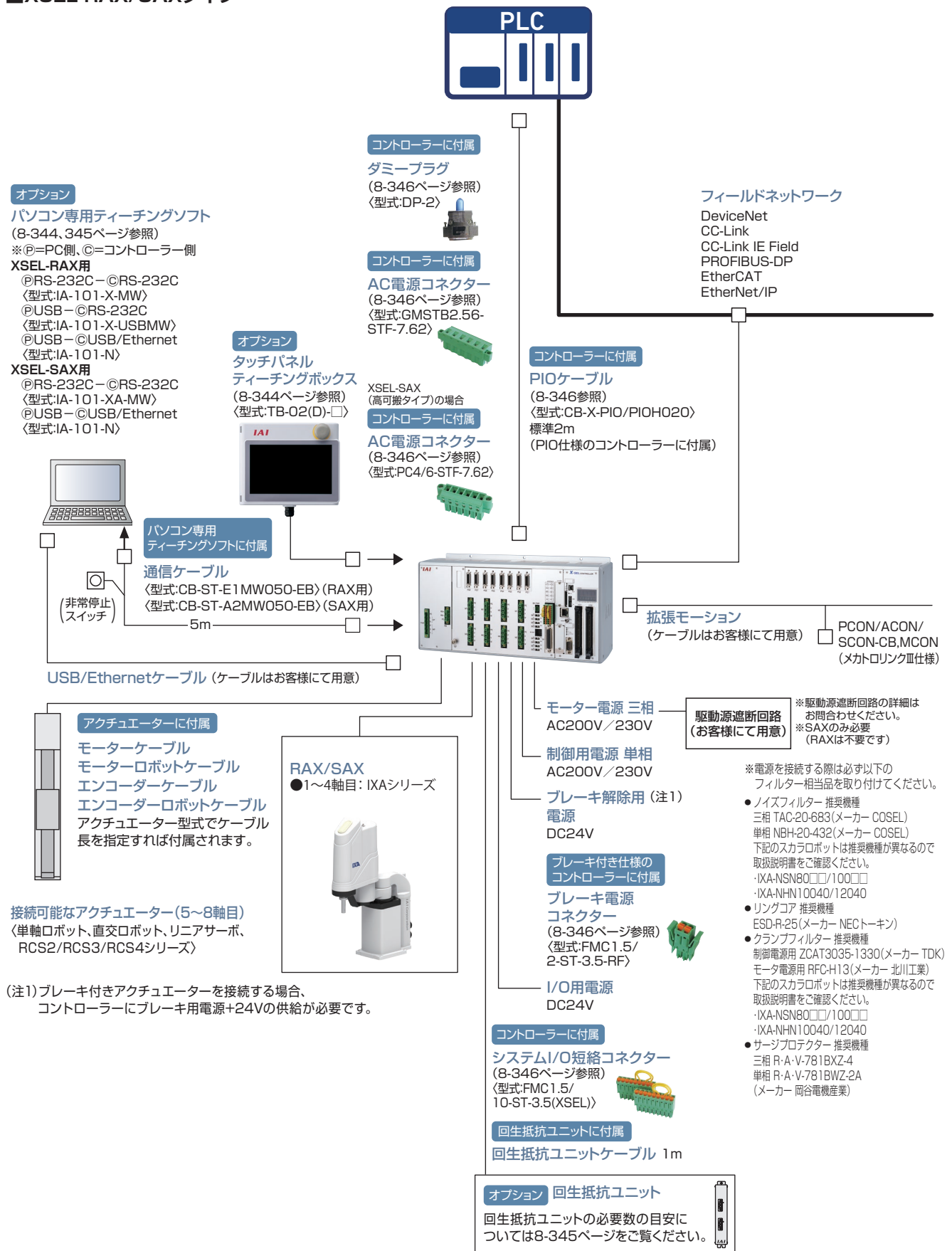
(スカラ)



## ●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

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
<b>0-9</b>		
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
<b>A</b>		
A0		6-321, 7-409, 7-710
A1		3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 7-409, 7-710
A1E/A1S/A3E/A3S	ケーブル取出し方向	3-605, 5-527, 7-409
A2		4-583, 6-321, 7-710
A3		3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 7-710
A6	ケーブル取出し方向逆側	3-605
AB-3	アプソバッテリー	7-417
AB-5	アプソデータ保存用バッテリー/ 交換用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー	8-241, 8-266, 8-278, 8-290, 8-309, 8-317, 8-331
AB-5-CS	アプソデータ保存用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー (ケース付き)	8-241, 8-266, 8-278, 8-290
AB-5-CS3	アプソデータ保存用バッテリー (ケース付き)	8-278
AB-6	アプソバッテリー	7-417
AB-7	交換用バッテリー	8-97, 8-139, 8-205, 8-241, 8-302, 8-357
AB-8	交換用バッテリー	2-516
AC1/AC1.5/AC2/AC3	アクチュエーターケーブル□m仕様	6-321
AC5	アクチュエーターケーブル長変更	2-477, 6-321, 7-710
AC10/AC15	アクチュエーターケーブル長変更 (フッ素ゴム被覆仕様)	2-477
ACF2/ACF5	アクチュエーターケーブル長変更 (フッ素ゴム被覆仕様)	2-477
ACON-CB/CGB	コントローラー	8-231
ACON-CYB/PLB/POB	コントローラー	8-245
ACR	RCON-EC接続仕様	2-477
ADTB	ディッチングボックス用 アクチュエーター駆動電源ユニット	2-557
AHT	本体前面(反モーター側)組付け穴 =タップ穴仕様	6-321
AK-04	パルス変換器	8-237, 8-256
AL	アルマイト処理追加	7-710
AP	TTA支柱追加オプション	5-647
APL/APR	エアパーシジョン継手付き仕様	2-477
AQ	AQシール	3-605, 5-527, 7-409
AR	防錆黒色皮膜処理	6-321
AT	ケーブル取出し方向	7-710
<b>B</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
<b>C</b>		
C	クリーブセンサー	3-605, 5-527, 7-409
CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-90
CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-90
CB-APSEP-AB005	コントローラー・アプソバッテリー ユニット間接続ケーブル	8-205, 8-241
CB-APSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	1-91
CB-ASEP2-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-91
CB-CA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-91
CB-CAN-AJ002	変換ケーブル	1-104
CB-CAN-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-92, 8-206, 8-227, 8-303
CB-CAN2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-92
CB-CFA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-92, 8-206

型式	内容	掲載頁
CB-CFA2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-93, 8-206
CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-93, 8-206
CB-CON-LB005	コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	8-29, 8-360
CB-CVN-BJ002	インターフェイスボックス変換ケーブル	2-504
CB-DS-PIO□□□	I/Oケーブル	1-102
CB-EC-PW□□□-RB	エレシリンダー用モーター電源ケーブル	1-99, 2-512
CB-EC-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (ユーザー配線仕様)	2-505, 2-512
CB-EC2-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (ユーザー配線仕様、4方向コネクター)	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—体型 ロボットケーブル	1-93, 8-206
CB-RCA-SIO050	外部機器通信ケーブル	2-504, 2-511, 8-95, 8-189, 8-204, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	1-94
CB-RCC-MA□□□(-RB)	モーター(ロボット)ケーブル	1-95, 8-266, 8-278
CB-RCP6S-PWBIO□□□(-RB)	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間接続ケーブル	8-190
CB-RCP6S-PWBIO□□□-JY1(-RB)	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	8-190
CB-RCP6S-RLY□□□(-RB)	ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間接続ケーブル	8-190
CB-RCP6S-RLY□□□-JY1(-RB)	ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間延長ケーブル	8-190
CB-RCS2-PA□□□	エンコーダーケーブル	1-97, 8-318
CB-RCS2-PLA□□□(-RB)	エンコーダーケーブル	1-97, 8-278
CB-RCS2-PLDA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	8-278
CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-97
CB-RCS2-PLLA010	ロードセル配線付エンコーダーケーブル	8-270
CB-RCS3-MA□□□-RB	モーター(ロボット)ケーブル	1-95
CB-RCS3-PLA□□□-RB	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-96
CB-RE-CTL□□□	拡張ユニット用ケーブル	1-104, 8-64, 8-108
CB-RPSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	1-95
CB-SC-PIOS□□□	パルス列制御用ケーブル	1-103
CB-SC-REU010	回生抵抗接続ケーブル	8-96, 8-138, 8-173, 8-265, 8-277, 8-289
CB-SC-STO□□□	ドライバー停止機能用I/Oケーブル	1-103
CB-SEL-SJS002	コネクター変換ケーブル	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	1-98
CB-X2-PLA□□□□		1-97, 8-278
CB-X3-PA□□□□		1-97, 8-318
CB-XEU-MA□□□□	モーターケーブル	1-96, 8-348
CB-XMC-MA□□□□		1-96, 8-266
CC	CC-Link	8-15
CC	フィールドネットワーク接続用ボード	8-306, 8-334
CE	CE対応オプション	3-606, 4-583, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
CIE	CC-Link IE Field	8-15
CIM	天吊り取付け仕様	3-606
CJB/CJL/CJR/CJT	ケーブル取出し方向変更	2-478, 3-606, 4-583, 5-528, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	ケーブル取出し方向(RCP6-GRT7)	6-322
CJO	ケーブル取出し方向変更	3-606, 4-583, 5-528, 6-107, 7-409, 7-710
CL	クリープセンサー(反対側取付け仕様)	3-605, 5-527, 7-409
CN	CompoNet	8-15
CNS	小型コネクタ仕様	4-583, 7-410, 7-710
CO	本体カバー	5-527, 5-647, 6-322, 7-710
CRS-XBA		5-659
CRS-XBB		5-663
CRS-XGA		5-667
CRS-XGB		5-671
CRS-XZCZ	CRS 直交ロボット	5-679
CRS-XZCY		5-675
CRS-XZDZ		5-687
CRS-XZDY		5-683
CRS-XZEZ		5-695
CRS-XZEY		5-691
CS	エアシリンダー互換取付けプレート	2-473
CSM	天吊り・横立て取付け仕様	3-606
CT1		3-613
CT2		3-691
CT3/CT4	ケーブルベアオプション	3-606, 3-613, 3-691
CT5/CT6		3-691
CVR	ケーブル(エア継手)勝手違い	6-322

## D

DB	ダブルガイドブロック	4-584
DCB	軸先端Dカット仕様(背面)	6-322
DCL	軸先端Dカット仕様(左面)	6-322
DCON-CB/CGB		8-230
DCON-CYB/PLB/POB	コントローラー	8-243
DCR	軸先端Dカット仕様(右面)	6-322
DCT	軸先端Dカット仕様(前面)	6-322
DDA-FL-□	フランジ	6-324, 7-410
DDA-LH18C		6-267
DDA-LH18C-B	DDA ダイレクトドライブモーター	6-271
DDA-LT18C		6-259
DDA-LT18C-B		6-263
DDACR-LH18C	DDACR クリーン仕様	7-361
DDACR-LT18C	ダイレクトドライブモーター	7-357
DDW-LH18C	DDW 防塵防滴仕様 ダイレクトドライブモーター	7-663
DL/DR	デジタルスピコン取付け方向	2-479
DP-2	ダミープラグ	5-652, 8-317, 8-331

型式	内容	掲載頁
DP-4S		8-139, 8-290, 8-302
DP-5	ダミープラグ	8-97, 8-205, 8-242, 8-266, 8-278
DV	DeviceNet	8-15

E		
EB	吊り金具	2-479, 3-606, 3-692
EC-CSB-T3-(ストローク)	エアシリンダー互換取付けプレート	2-496
EC-GRB8		2-375
EC-GRB10	EC グリップバー	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
<b>F</b>		
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
<b>G</b>		
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
<b>H</b>		
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
<b>I</b>		
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	アプノリユ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	アプノ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
<b>N</b>		
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
<b>O</b>		
OS	操作部脱着可能仕様	5-648
<b>P</b>		
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
<b>Q</b>		
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
<b>R</b>		
RCA-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-586, 4-587
RCA-FLR-□	フランジ(後)	4-587
RCA-FT-□	フート金具	3-607, 4-590, 7-411
RCA-NJ-RA□	ナックルジョイント	4-595
RCA-QR-RA□	クレビス金具	4-598
RCA-RA3C		4-261
RCA-RA3R	RCA ロッドタイプ	4-269
RCA-RA4C		4-265
RCA-RA4R		4-271
RCA-RP-RA□	背面取付けプレート	4-598
RCA-SA4C		3-227
RCA-SA4R		3-239
RCA-SA5C	RCA スライダータイプ	3-231
RCA-SA5R		3-243
RCA-SA6C		3-235
RCA-SA6R		3-247
RCA-SS-SA4	スライダースペース	3-610, 7-414
RCA-TRF-□		4-599
RCA-TRR-□	トラニオン金具	4-599
RCA2-GD3NA		4-235
RCA2-GD4NA	RCA2 ロッドタイプ	4-251
RCA2-GS3NA		4-231
RCA2-GS4NA		4-247
RCA2-MU□	RCA2交換用モーター	1-200
RCA2-RN3NA		4-227
RCA2-RN4NA		4-243
RCA2-RP3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-229
RCA2-RP4NA		4-245
RCA2-SD3NA		4-239
RCA2-SD4NA		4-255

型式	内容	掲載頁
RCA2-TCA3NA		4-511
RCA2-TCA4NA		4-517
RCA2-TFA3NA	RCA2 テーブルタイプ	4-515
RCA2-TFA4NA		4-521
RCA2-TWA3NA		4-513
RCA2-TWA4NA		4-519
RCA2CR-GD3NB		7-265
RCA2CR-GD4NB		7-281
RCA2CR-GS3NB		7-261
RCA2CR-GS4NB		7-277
RCA2CR-RN3NB	RCA2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-257
RCA2CR-RN4NB		7-273
RCA2CR-RP3NB		7-259
RCA2CR-RP4NB		7-275
RCA2CR-SD3NB		7-269
RCA2CR-SD4NB		7-285
RCA2W-GD3NB		7-571
RCA2W-GD4NB		7-587
RCA2W-GS3NB		7-567
RCA2W-GS4NB		7-583
RCA2W-RN3NB	RCA2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-563
RCA2W-RN4NB		7-579
RCA2W-RP3NB		7-565
RCA2W-RP4NB		7-581
RCA2W-SD3NB		7-575
RCA2W-SD4NB		7-591
RCACR-SA4C		7-123
RCACR-SA5C	RCACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-127
RCACR-SA6C		7-131
RCB-110-RA13-0	プレーキボックス	1-251, 4-362, 5-512, 5-514, 6-98
RCB-CV-USB	USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	8-95, 8-137, 8-163, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
RCB-LB-TGS	TPアダプター(ポジションコントローラー用)	8-29, 8-360
RCB-P6PLC	PLC接続ユニット(RCP6S用)	8-184
RCD-GRSNA	RCD グリッパタイプ	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 P/O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	SSPDACR	7-233
SSPDACR-M-400	クリーン仕様 スライダータイプ	7-229
SSPDACR-S-200		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	ダブルスライダー仕様	3-612, 7-415, 2-494
WA	バッテリーレスアプソリュートエンコーダー仕様	2-494, 5-543, 5-544, 5-706
WCS	配線カラー付き	6-330
WL	無線通信仕様	2-494
WL2	無線軸動作対応仕様	2-495
WR-□	テンションワイヤー	1-164, 1-210, 1-212
WS	ワイパーシール取付け仕様	2-495
WU-M		6-299
WU-S	WU 手首ユニット	6-295

## X

XSEL-RA/SA		8-305
XSEL-P/Q	コントローラー	8-319
XSEL-RAX/SAX		8-333

型式	内容	掲載頁
<b>Z</b>		
ZCAT3035-1330	クランプフィルター(制御電源用)	8-321, 8-336
ZR-M		6-293
ZR-S	ZR垂直/回転一体型	6-291



あ  
か  
さ  
た  
な  
は  
ま  
や  
ら  
わ

# カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
<b>あ</b>		
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		1-230, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
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		1-51
アルマイト処理追加	AL	7-710
安全カテゴリー		1-334
<b>い</b>		
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
<b>え</b>		
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
<b>お</b>		
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
<b>か</b>		
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
<b>き</b>		
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
<b>く</b>		
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		
<b>け</b>		
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-PIJO05	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		
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		
ケーブル固定金具	FST	1-81, 3-693, 4-603, 6-331, 7-727
	TST	2-483, 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
ケーブル取だし方向逆側 ケーブルベアオプション	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 ケーブルベアオプション	A6	3-605
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 (スタイブ)		
	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
小型コネクター仕様	CNS	4-583, 7-410, 7-710
コネクターケーブル取出し方向変更	K1/K3	4-592, 7-412, 7-716
	K2	4-592
コネクター変換ケーブル		
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
<b>さ</b>		
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
<b>し</b>		
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
<b>す</b>		
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
<b>せ</b>		
生産中止機種と後継機種		1-351
整定時間		1-338
静的許容モーメント		1-228, 1-235, 1-338, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
ZR軸位置変更オプション	FZ	5-647
ZRユニット		6-285
Z相		1-334
SEL言語		1-334
SELプログラム支援サービスFAXシート		1-17
センサー	GRS-S1N-M	6-326
	GRS-S1N-S	6-326
	GRS-S1P-M	6-326
	GRS-S1P-S	6-326
	GRS-S2N-M	6-326
	GRS-S2N-S	6-326
	GRS-S2P-M	6-326
	GRS-S2P-S	6-326
	S1N/S2N/S1P/S2P	6-326
	KFA	4-592, 7-717
先端アダプター(キー溝)	RCP6-KFA-RRA□	4-592
	RCP6W-KFA-RRA□	7-717
先端アダプター(フランジ)	EC-FFA-RR□	2-480
	FFA	2-480, 4-584, 7-711
	RCP6-FFA-RRA□	4-584
	RCP6W-FFA-RRA□	7-711
先端アダプター(離ねじ)	EC-NFA-□	2-488
	NFA	2-488, 4-593, 7-717
	RCP6-NFA-□	4-593, 4-594
	RCP6W-NFA-□	7-717, 7-718
<b>そ</b>		
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
<b>た</b>		
ダイオード		1-338
タイマー		1-339
タイマー回路		1-323
タクトタイム		1-339

## カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
タッチパネルティーチングボックス	TB-02-□ TB-03-□	5-652, 8-353 2-547, 8-353
脱調		1-339
多点I/Oボード	IA-IO-3204-NP/PN	8-316, 8-330
ダブルガイドブロック	DB	4-584
ダブルスライダ		1-339
ダブルスライダ仕様	W	3-612, 7-415
ターミナルユニット	RCON-GW-TR	8-68, 8-74, 8-87, 8-112, 8-118, 8-130
	DP-2	5-652, 8-316, 8-345
ダミープラグ	DP-4S	8-139, 8-290, 8-302
	DP-5	8-204, 8-242, 8-266, 8-278
単軸アクチュエーター		3-55, 4-59, 4-415
単相交流		1-339
<b>ち</b>		
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
<b>つ</b>		
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
<b>て</b>		
DC24V電源	PSA-24/24L	8-349
	NTB/NTBL/NTBR	4-595, 7-719
Tスロットナットバー	RCP6-NTB-□ RCP6W-NTB-□	4-595, 4-596 7-719, 7-720
ティーチング		1-339
ティーチングボックス	TB-02-□ TB-03-□	5-652, 8-353 2-547, 8-353
TTA支柱追加オプション	AP	5-647
TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-SEL-SJS002 CB-TB1-X002	8-172, 8-289, 8-300, 8-359, 8-356 8-359
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	2-555, 8-359
TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	8-359
TB-02用TPアダプター接続ケーブル		
コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	CB-SEL26H-LBS005	8-360
コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	CB-CON-LB005	8-29, 8-360
TPアダプター(プログラムコントローラー用)	IA-LB-TGS	8-29, 8-360
TPアダプター(ポジションコントローラー用)	RCB-LB-TGS	8-29, 8-360
定格推力		1-339
定格トルク		1-339
ディスペンサー		1-339
データ設定器	TB-03-□ RCP2-TA-□	2-547, 8-353 6-329, 7-415, 7-722
テーブルアダプター	TA	2-480, 2-493, 6-329, 7-414, 7-722
テーブルタイプ		1-228
テーブルトップロボット		5-541
テーブル取付け方向	GT2/GT3/GT4	2-487
デジタルスピコン取付け方向	DL/DR	2-479
DeviceNet	DV	8-15
デューティー比		1-226, 1-339, 1-286, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
電源2系統仕様	TMD2	2-477, 2-493 8-68, 8-74, 8-85, 8-112, 8-118, 8-128
電源ユニット(200V電源ユニット)	RCON-PS2-3	8-85, 8-112, 8-118, 8-128
電磁弁タイプ		1-339
テンションワイヤー	WR-□	1-164, 1-210, 1-212
天吊り取付け仕様	CIM	3-606
天吊り・横立て取付け仕様	CSM	3-606

内容	型式	掲載頁
<b>と</b>		
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
<b>な</b>		
	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
<b>に</b>		
N(ニュートン)		1-333
N・m(ニュートンメートル)		1-334
<b>ね</b>		
ネットワーク対応		8-15
<b>の</b>		
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
<b>は</b>		
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
<b>ひ</b>		
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
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
<b>ふ</b>		
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	5-647
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	
フランジ(IXA用)	IX-FL-1	5-827, 7-416, 7-724	
	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	
<b>ブレーキ</b>			
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	
IA-110-DD-4		1-341, 6-321	
ブレーキボックス	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	
フロントスベーター	FS	2-482	
<b>へ</b>			
ベルト駆動		1-341	
変換アダプター	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	
	RCB-CV-USB		
	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 =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		
		1-227, 3-51, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
	ERC2-MU□	1-198
	ERC3-MURA□-□-□	1-198
	ERC3-MUSA□-□-□	1-197
モーター	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		
	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	1-95
SCON用	CB-X-MA□□□□	1-96
	CB-XEU-MA□□□□	1-96
	CB-XMC-MA□□□□	1-96
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-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
	CB-APSEP-MPA□□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	1-91
MSEL用	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	1-92
	CB-PAC-PIO□□□□	1-102
	CB-PSEP-MPA□□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□□	1-95
	CB-APSEP-MPA□□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	1-92
PCON-CB/CFB用	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
	CB-APSEP-MPA□□□□	1-91
PCON用	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	1-92
	CB-PSEP-MPA□□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□□	1-95
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	1-92
	CB-PSEP-MPA□□□□	1-93
RCON用	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
		2-487, 3-608, 4-592, 5-648, 6-111, 6-325, 7-717
モーター折返し方向	ML/MR	7-717
	MT	4-592, 6-111, 6-325, 7-717
モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	MT□/MR□/ML□	4-593, 6-111
モーメント		1-235, 1-342
漏れ電流		1-342

内容	型式	掲載頁
<b>ゆ</b>		
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
<b>よ</b>		
ヨーイング		1-342
<b>ら</b>		
ラジアル荷重		1-23, 1-342
ラジアルシリンダー		1-23
<b>り</b>		
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
<b>ろ</b>		
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
<b>わ</b>		
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





# 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<sup>®</sup>」から、より高性能な「ロボシリンダー<sup>®</sup>・単軸ロボット」「直交・スカラロボット」まで、お客様の用途にあわせたロボットを多数取り揃えています。

Network

## ネットワーク力

国内外に数多くの拠点を構え、お客様の競争力向上に貢献。

国内は30か所の営業所があり、お客様のご要望にいち早くお応えします。  
海外市場も13の国と地域の強固なネットワークで対応しています。

Service

## サービス力

技術、設備、人、環境…そのすべてがモノづくりを動かす。

「充実のサポート体制、広範な採用実績、先進の生産システムによる短納期、揺るぎない高品質」  
お客様の革新を支える安心サービスを提供します。

## アイエイアイお客様センター “エイト”

安心とは**24時間対応**のことです

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

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

(\*上記フリーダイヤルがつかない場合は、こちらをご利用ください (通話料無料))  
**TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486**

アイエイアイお客様センター

エイト FAQ



お困りの方は  
こちら!

# 株式会社 アイエイアイ

本社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0005 大阪市北区中之島6-2-40 中之島インテス14F	TEL 06-6479-0331	FAX 06-6479-0236
名古屋支店			
名古屋営業所	〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
小牧営業所	〒485-0029 愛知県小牧市中央1-271 大垣共立銀行 小牧支店ビル6F	TEL 0568-73-5209	FAX 0568-73-5219
四日市営業所	〒510-0086 三重県四日市市諏訪栄町1-12 朝日生命四日市ビル6F	TEL 059-356-2246	FAX 059-356-2248
豊田支店			
新豊田営業所	〒471-0034 愛知県豊田市小坂本町1-5-3 朝日生命新豊田ビル4F	TEL 0565-36-5115	FAX 0565-36-5116
安城営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
秋田出張所	〒018-0402 秋田県にかほ市平沢字行ヒ森2-4	TEL 0184-37-3011	FAX 0184-37-3012
仙台営業所	〒980-0011 宮城県仙台市青葉区上杉1-6-6 イースタンビル7F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
厚木営業所	〒243-0014 神奈川県厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
静浜営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 シャンソン浜松ビル7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
滋賀営業所	〒524-0033 滋賀県守山市浮気町300-21 第2小島ビル2F	TEL 077-514-2777	FAX 077-514-2778
京都営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 第5池内ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0051 広島県広島市中区大手町3-1-9 広島鯉城通りビル5F	TEL 082-544-1750	FAX 082-544-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樽味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](http://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