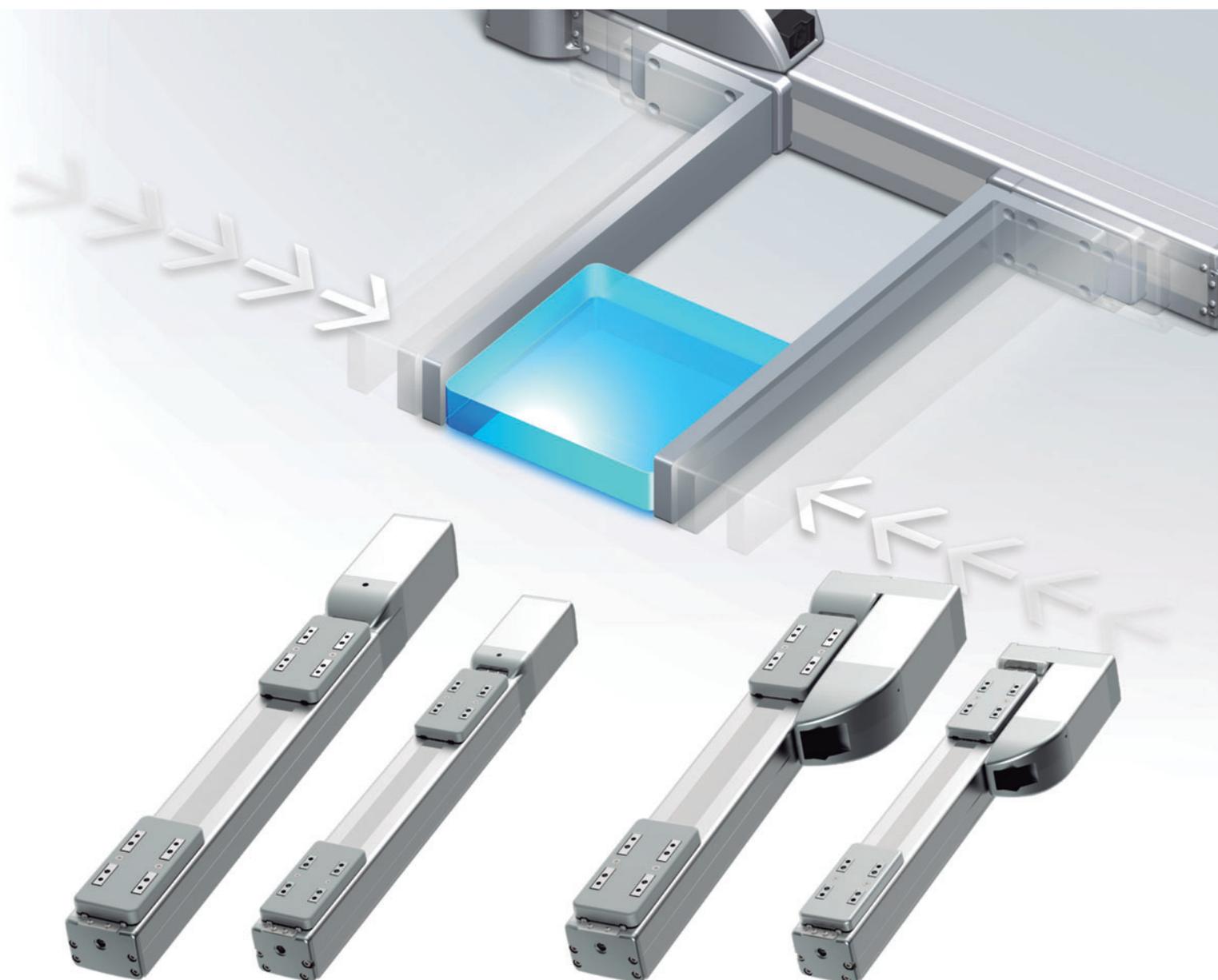


ロングストロークグリッパー **RCP6(S)-GRST**



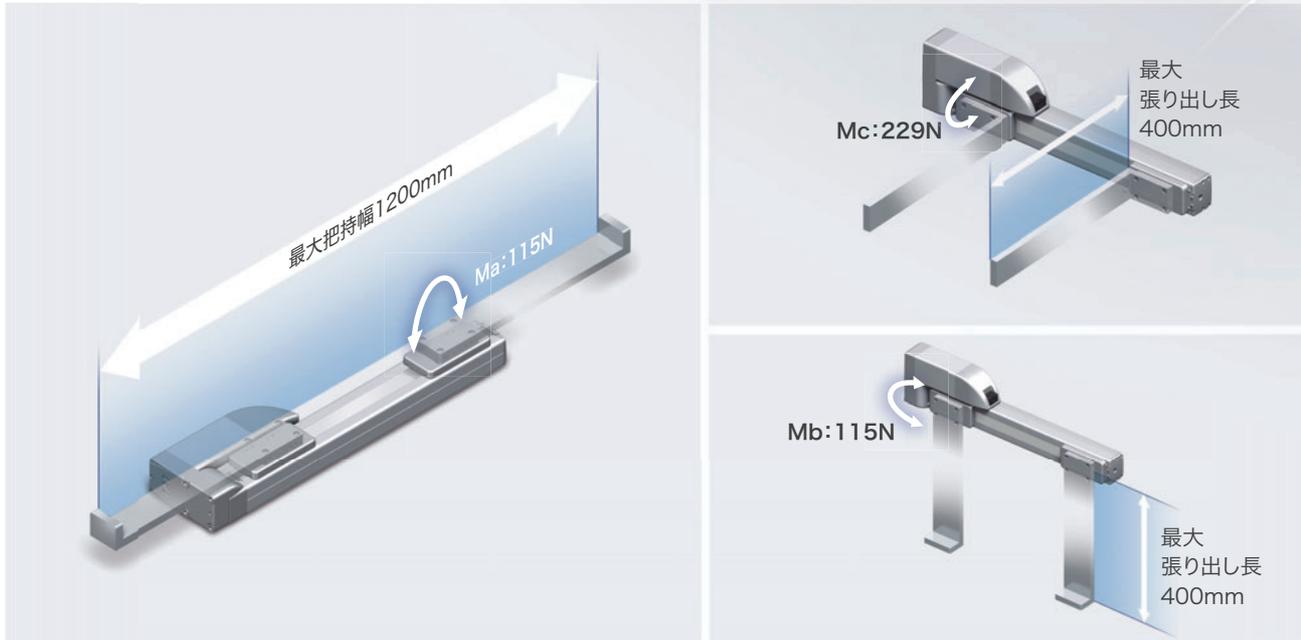
代理店

長ストローク・高把持力!!

大型ワークの把持に最適なロングストロークグリッパー

1. 長ストロークで高剛性

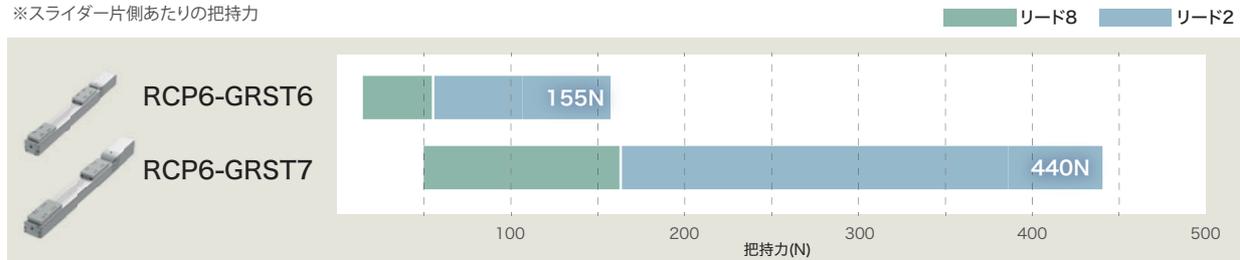
- 1. 開閉最大ストローク260mm(片側130mm)のロングストロークです。



2. 最大440Nの高把持力

- 2. ワークに合わせた把持力調整が可能です。

※スライダ片側あたりの把持力



3. バッテリーレスアブソリュートエンコーダー標準搭載

- 3. 電源遮断後に電源再投入した際も原点位置を覚えているため、原点復帰が必要ありません。さらに、ワークを保持した状態で次の作業に移ることができます。



4. コントローラー内蔵タイプ選択可能

- 4. コントローラー別置型(RCP6)とコントローラー内蔵型(RCP6S)を選ぶことができます。

コントローラー
内蔵型のメリット

- ・制御盤を小さくすることができます。
- ・配線処理が簡単になります。

製品ラインナップ

種類	カップリングタイプ				モーター折返しタイプ			
	RCP6(S)-GRST6C		RCP6(S)-GRST7C		RCP6(S)-GRST6R		RCP6(S)-GRST7R	
型式	RCP6(S)-GRST6C		RCP6(S)-GRST7C		RCP6(S)-GRST6R		RCP6(S)-GRST7R	
外観								
開閉ストローク【mm】	180/230		210/260		180/230		210/260	
ねじリード【mm】	8	2	8	2	8	2	8	2
最大開閉速度【mm/s】	180(片側)	45(片側)	180(片側)注	45(片側)	180(片側)	45(片側)	180(片側)注	45(片側)
最大把持力【N】	55(片側)	155(片側)	170(片側)	440(片側)	55(片側)	155(片側)	170(片側)	440(片側)
繰返し位置決め精度【mm】	±0.01							
掲載ページ	P3		P7		P11		P15	

【注】使用环境温度5℃以下の場合は140(片側)

型式項目説明

RCP6 RCP6S シリーズ

タイプ — **WA** — エンコーダー種類 — モーター種類 — ねじリード — ストローク — 適応コントローラー (RCP6) / I/Oタイプ (RCP6S) — ケーブル長 — オプション

RCP6 コントローラー別置型
RCP6S コントローラー内蔵型

WA バッテリーレスアプソ
42P 42□パルスモーター
56P 56□パルスモーター

2 リード2mm
8 リード8mm
180 180mm(片側90mm)
210 210mm(片側105mm)
230 230mm(片側115mm)
260 260mm(片側130mm)

SE SIOタイプ
P3 PCON, MCON, MSEL
P5 RCM-P6PC, RCON

N 無し
P 1m
S 3m
M 5m
X□□ 長さ指定
R□□ ロボットケーブル

GRST6C 本体幅60mm カップリングタイプ
GRST7C 本体幅70mm カップリングタイプ
GRST6R 本体幅60mm モーター折返しタイプ
GRST7R 本体幅70mm モーター折返しタイプ

B ブレーキ
CJT ケーブル取出し方向(上側)
CJR ケーブル取出し方向(右側)
CJL ケーブル取出し方向(左側)
CJB ケーブル取出し方向(下側)
CJO ケーブル取出し方向(外側)
MJF フィンガーアタッチメント取付けジグ
ML モーター左折り返し仕様
MR モーター右折り返し仕様
NM 原点逆仕様
SR スライダ一部ローラー仕様
SS スライダスペース

※RCP6を選択時は適応コントローラー記号を、RCP6S選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

RCP6-GRST6C

RCP6S-GRST6C

±10μm 標準
簡易防塵
バッテリーレスアプソ
スライドタイプ
2ツ爪
モーターストレート
本体幅 60mm
24V パルスモーター

型式項目

シリーズ		GRST6C	WA	42P	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	8 8mm 2 2mm	180 180mm (片側90mm) 230 230mm (片側115mm)	RCP6 P3 PCON MCON MSEL P5 RCM-P6PC 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
RCP6S	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 42□サイズ			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	
	RCP6	RCP6S
180	-	-
230	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→21	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	→21	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	→21	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	→21	-
ケーブル取出し方向 (下側)	CJB	→21	-
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	→21	-
原点逆仕様	NM	→22	-
スライダー部ローラー仕様	SR	→22	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-GRST6C		RCP6S-GRST6C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
		-	-	-
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)	-	-	-

※保守用ケーブルは総合カタログ2018をご参照ください。



- 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。
- 最大把持力はスライダー上面 (把持位置 0mm、オーバーハング量 0mm) の場合の両スライダー把持力の合計値です。
- 移動時の最大加減速度は 0.3G です。
- 把持力のバラツキは±25% (F.S.) (目安) です。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm以下です。
- リード 2 はセルフロックにより、サーボ OFF やコントローラ電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード 8 はセルフロックがありません。

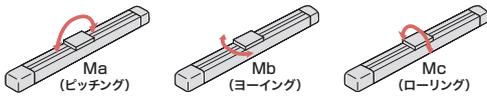
メインスペック

項目	内容	
リード	ねじリード (mm)	
	8	2
把持	最大把持力 (N)	110 (片側55) 310 (片側155)
	把持動作時の最高速度 (mm/s)	10 5
速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	180 (片側) 45 (片側)
	最低速度 (mm/s)	10 (片側) 5 (片側)
	最高加減速度 (G)	0.3 0.3
ブレーキ (オプション)	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	5.5 -
開閉ストローク	最小ストローク (mm)	180 (片側90) 180 (片側90)
	最大ストローク (mm)	230 (片側115) 230 (片側115)

項目	内容
駆動方式	左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	リード8mm: 片側0.3mm以下、リード2mm: 片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm: 片側0.3mm以下、リード2mm: 片側0.25mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 48N·m
	Mb: 69N·m
	Mc: 103N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 11N·m
	Mb: 16N·m
	Mc: 24N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュートエンコーダー
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2018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

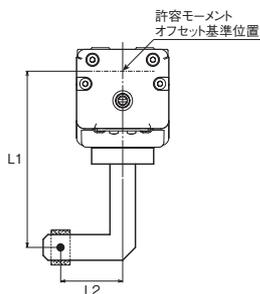
リード (mm)	ストローク	180 (mm)	230 (mm)
	8		180
2		45	

(単位はmm/s)

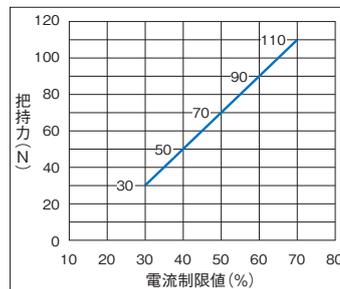
把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力 (押付け力) はコントローラーの電流制限値30%~70%の範囲で調整が可能です。
※L1、L2は、「グリッパー選定方法」(19ページ) をご参照ください。

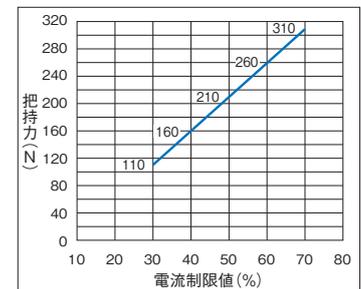
下記グラフの把持力は、左図のL1、L2が0の場合になります。
また把持力は両フィンガーの合計値です。



リード8



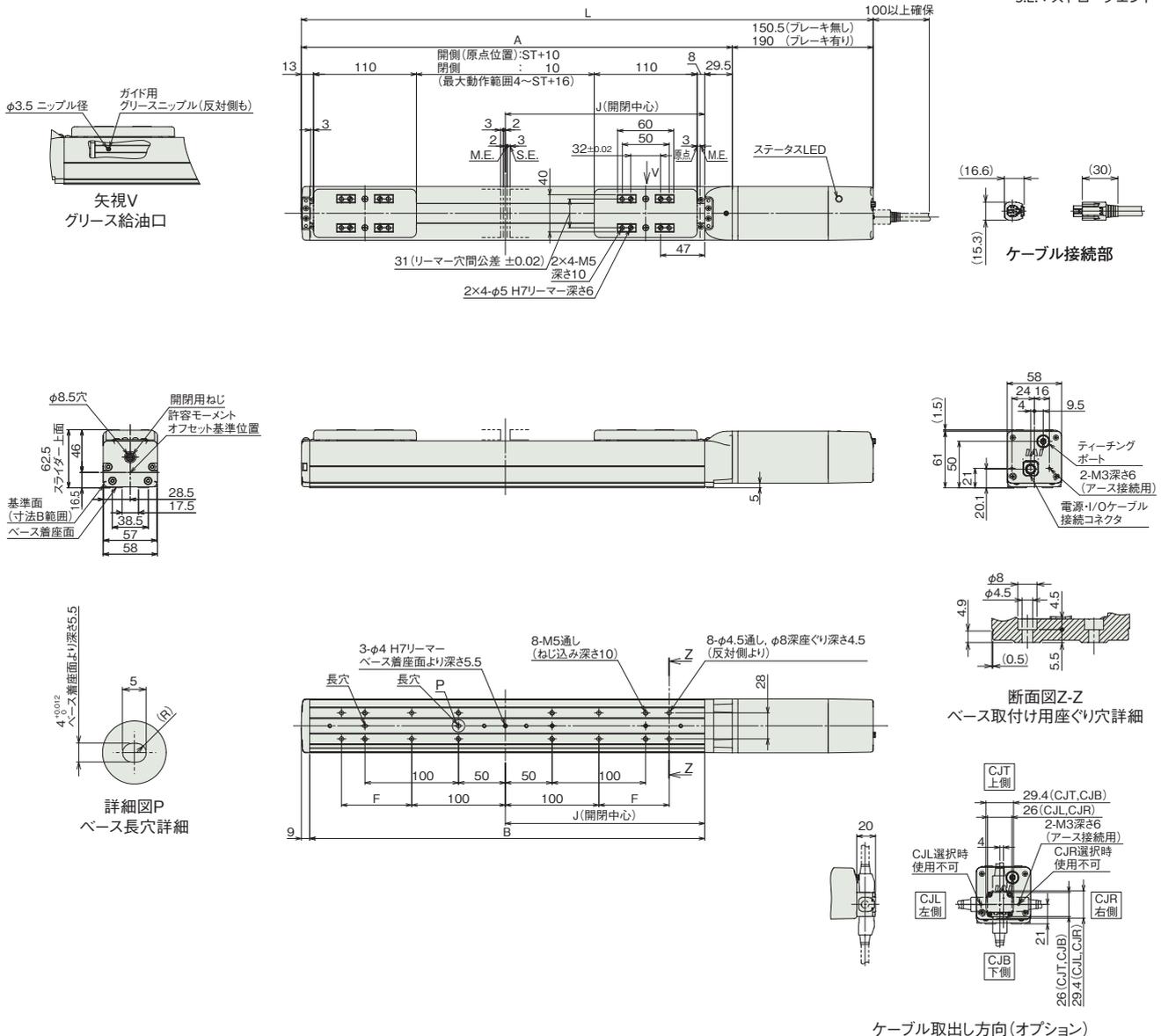
リード2



■RCP6S-GRST6C

(注) 原点復帰を行った場合は両スライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 両スライダは同時に反対方向に動作します。

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	180	230
	ブレーキ無し	611	661
ブレーキ有り	650.5	700.5	
A	460.5	510.5	
B	422	472	
F	75	100	
J	213	238	

■ストローク別質量

質量 (kg)	RCP6S	ストローク	180	230
		ブレーキ無し	3.3	3.5
ブレーキ有り	3.5	3.7		

■適応コントローラ

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

名称	外観	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				
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	256	-	総合 カタログ 2018	
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	●	●	-	●	●	-	●	●	-	256			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-		
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-		
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-		
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご利用いただけます。													768	-		
RCON		16	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	128	-	RCON リーフレット

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ2018 6-13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、総合カタログ2018 6-23ページをご確認ください。

RCP6-GRST7C

RCP6S-GRST7C

±10μm 標準	簡易防塵	バッテリー レスアプソ	スライド タイプ	2ツ爪	モーター ストレート	本体幅 70mm	24V パルス モーター
-------------	------	----------------	-------------	-----	---------------	-------------	--------------------

型式項目

シリーズ		GRST7C	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
RCP6 コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類	56P パルスモーター 56□サイズ	8 8mm 2 2mm	210 210mm (片側105mm) 260mm (片側130mm)	RCP6 P3 PCON MCON MSEL P5 RCM-P6PC 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	
RCP6S コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアプソ				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	
	RCP6	RCP6S
210	-	-
260	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→21	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	→21	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	→21	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	→21	-
ケーブル取出し方向 (下側)	CJB	→21	-
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	→21	-
原点逆仕様	NM	→22	-
スライダー部ローラー仕様	SR	→22	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-GRST7C		RCP6S-GRST7C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
		-	-	-
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)	-	-	-

※保守用ケーブルは総合カタログ2018をご参照ください。



- (1) 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) 最大保持力はスライダー上面 (把持位置 0mm、オーバーハング量 0mm) の場合の両スライダー保持力の合計値です。
- (3) 移動時の最大加減速度は 0.3G です。
- (4) 保持力のバラツキは±25%(F.S.) (目安) です。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm以下です。
- (6) リード 2 はセルフロックにより、サーボ OFF やコントローラ電源遮断時においてもワーク保持力を維持します。リード 8 はセルフロックがありません。

メインスペック

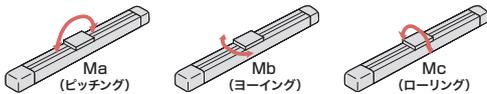
項目	内容	
リード	ねじリード (mm)	8 2
把持	最大把持力 (N)	340 (片側170) 880 (片側440)
	把持動作時の最高速度 (mm/s)	10 5
速度/加減速度	最高速度 (mm/s) (注1)	180 (片側) 《140 (片側)》 45 (片側)
	最低速度 (mm/s)	10 (片側) 5 (片側)
	最高加減速度 (G)	0.3 0.3
ブレーキ (オプション)	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	17 -
開閉ストローク	最小ストローク (mm)	210 (片側105) 210 (片側105)
	最大ストローク (mm)	260 (片側130) 260 (片側130)

(注1) 《 》は使用環境温度5℃以下の場合です。

項目	内容
駆動方式	左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：115N・m
	Mb：115N・m
	Mc：229N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma：44N・m
	Mb：44N・m
	Mc：89N・m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュートエンコーダー
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2018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 (mm)	ストローク	210 (mm)	260 (mm)
	8		180 《140》
2		45	

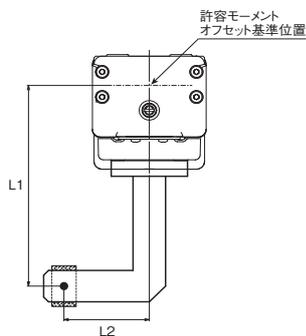
《 》は使用環境温度5℃以下の場合です。

(単位はmm/s)

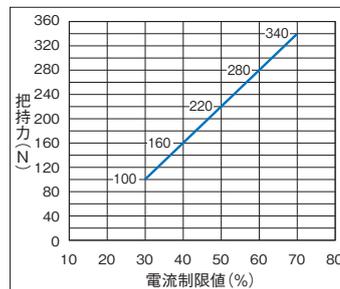
把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラーの電流制限値20%～70%の範囲で調整が可能です。
※L1、L2は、「グリッパー選定方法」(19ページ)をご参照ください。

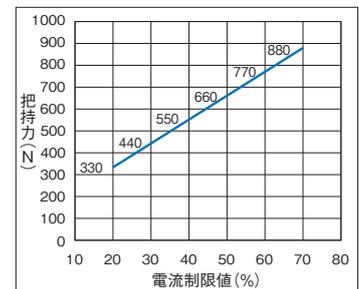
下記グラフの把持力は、左図のL1、L2が0の場合になります。
また把持力は両フィンガーの合計値です。



リード8



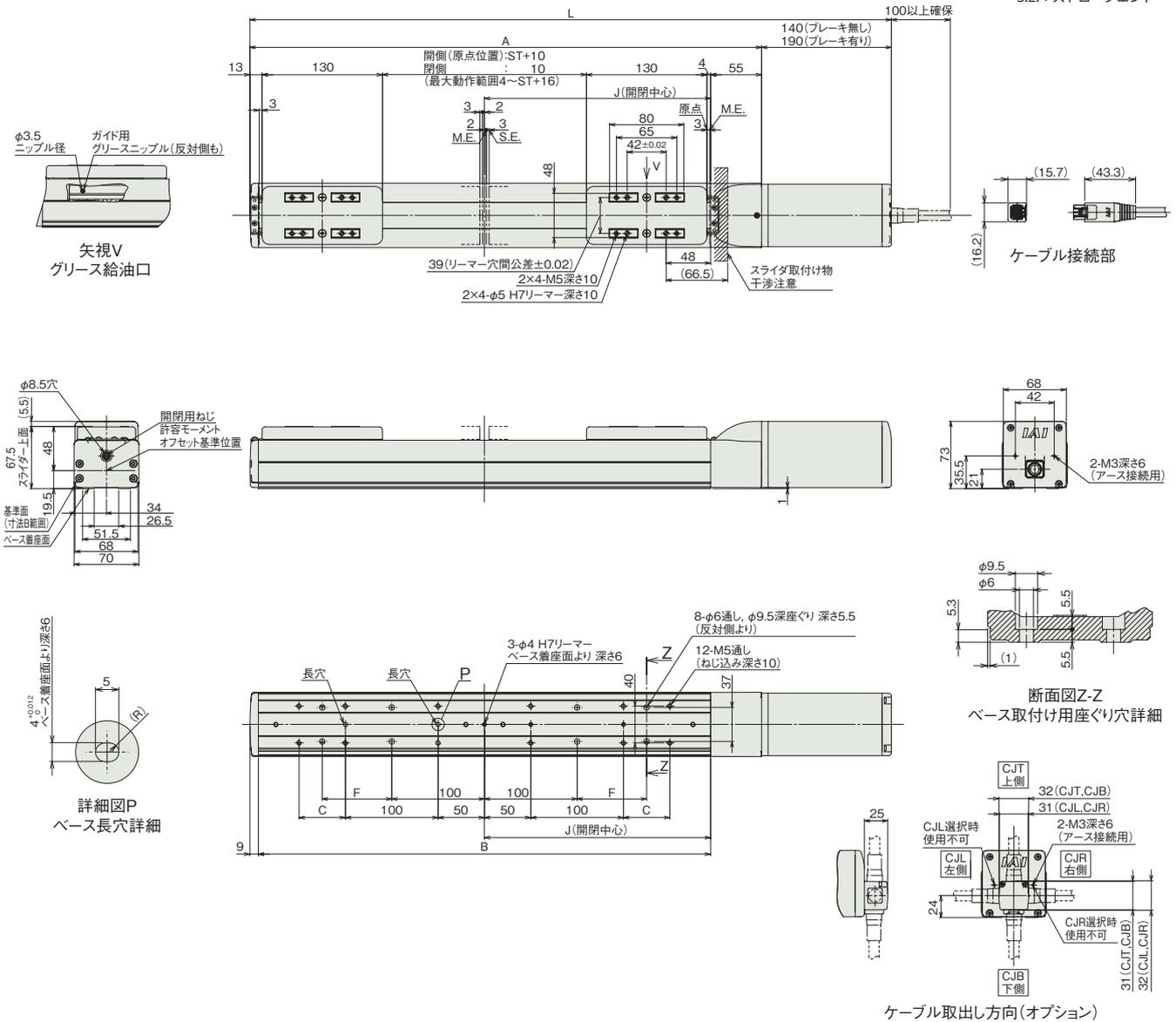
リード2



■RCP6-GRST7C

(注) 原点復帰を行った場合は両スライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 両スライダは同時に反対方向に動作します。

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	210	260
	ブレーキ無し	692	742
ブレーキ有り	742	792	
A	552	602	
B	488	538	
C	50	100	
F	75	100	
J	244	269	

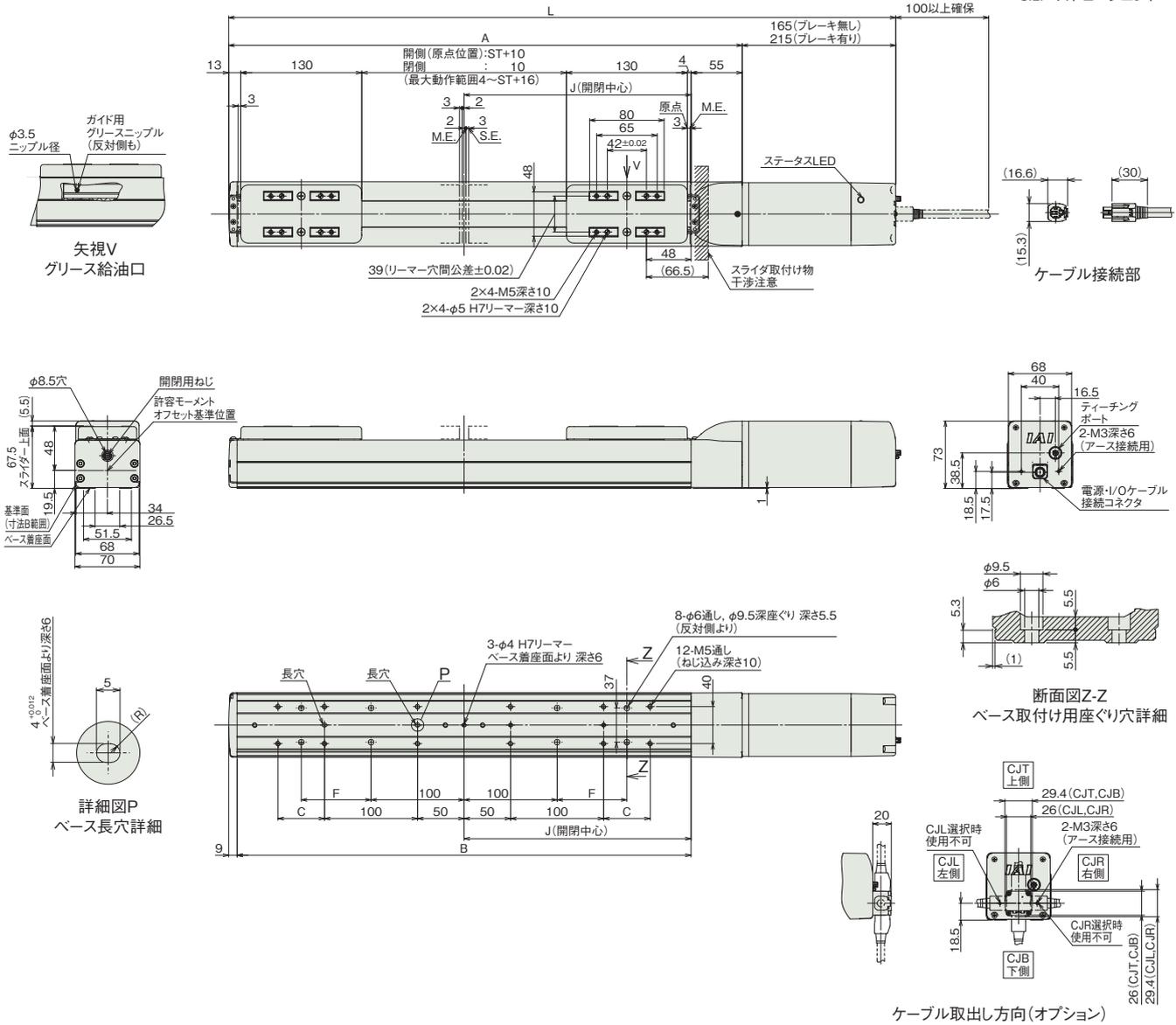
■ストローク別質量

		ストローク		210	260
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し		5.4	5.6
		ブレーキ有り		5.8	6.0

■RCP6S-GRST7C

(注) 原点復帰を行った場合は両スライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 両スライダは同時に反対方向に動作します。

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	210	260
	ブレーキ無し	717	767
ブレーキ有り	767	817	
A	552	602	
B	488	538	
C	50	100	
F	75	100	
J	244	269	

■ストローク別質量

質量 (kg)	RCP6S	ストローク		
		210	260	
		ブレーキ無し	5.5	5.8
		ブレーキ有り	6.0	6.2

■適応コントローラ

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

名称	外観	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							
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	256	-	総合 カタログ 2018			
MCON-LC/LCG		6		-	-	-	●	●	-	●	●	-	●	●	●	●	256					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	-	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)					
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64					
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご利用いただけます。													768	-					
RCON		16	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	128	-	RCON リーフレット		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ2018 6-13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、総合カタログ2018 6-23ページをご確認ください。

RCP6-GRST6R

RCP6S-GRST6R

±10μm 標準
簡易防塵
バッテリーレスアプソ
スライドタイプ
2ツ爪
モーター折返し
本体幅 60mm
24V パルスモーター

型式項目

シリーズ		GRST6R	WA	42P	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	8 8mm 2 2mm	180 180mm (片側90mm) 230 230mm (片側115mm)	RCP6 P3 PCON MCON MSEL P5 RCM-P6PC 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
RCP6S	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 42□サイズ			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	
	RCP6	RCP6S
180	-	-
230	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→21	-
ケーブル取出し方向(外側)	CJO	→21	-
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	→21	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	→22	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	→22	-
原点逆仕様	NM	→22	-
スライダ一部ローラー仕様	SR	→22	-

(注1) 型式項目オプション欄に必ずど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	RCP6-GRST6R		RCP6S-GRST6R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
		-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

※保守用ケーブルは総合カタログ2018をご参照ください。



- 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。
- 最大把持力はスライダ上面(把持位置0mm、オーバーハング量0mm)の場合の両スライダ把持力の合計値です。
- 移動時の最大加減速度は0.3Gです。
- 把持力のバラツキは±25%(F.S.) (目安)です。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 300mm以下です。
- リード2はセルフロックにより、サーボOFFやコントローラ電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード8はセルフロックがありません。

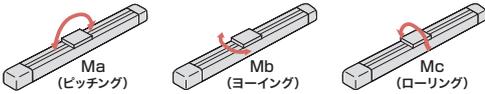
メインスペック

項目	内容	
リード	ねじリード (mm)	
	8	2
把持	最大把持力 (N)	110 (片側55) 310 (片側155)
	把持動作時の最高速度 (mm/s)	10 5
速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	180 (片側) 45 (片側)
	最低速度 (mm/s)	10 (片側) 5 (片側)
	最高加減速度 (G)	0.3 0.3
ブレーキ (オプション)	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	5.5 -
開閉ストローク	最小ストローク (mm)	180 (片側90) 180 (片側90)
	最大ストローク (mm)	230 (片側115) 230 (片側115)

項目	内容
駆動方式	左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	リード8mm: 片側0.3mm以下、リード2mm: 片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm: 片側0.3mm以下、リード2mm: 片側0.25mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 48N·m
	Mb: 69N·m
	Mc: 103N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 11N·m
	Mb: 16N·m
	Mc: 24N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュートエンコーダー
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2018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

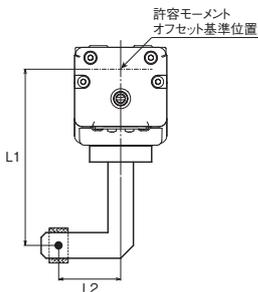
リード (mm)	ストローク	
	180 (mm)	230 (mm)
8	180	
2	45	

(単位はmm/s)

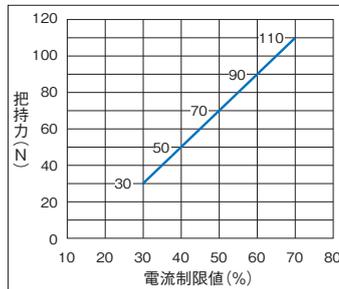
把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラーの電流制限値30%~70%の範囲で調整が可能です。
※L1、L2は、「グリッパー選定方法」(19ページ)をご参照ください。

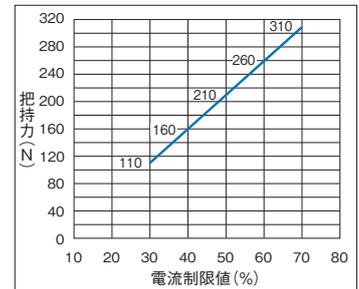
下記グラフの把持力は、左図のL1、L2が0の場合になります。
また把持力は両フィンガーの合計値です。



リード8



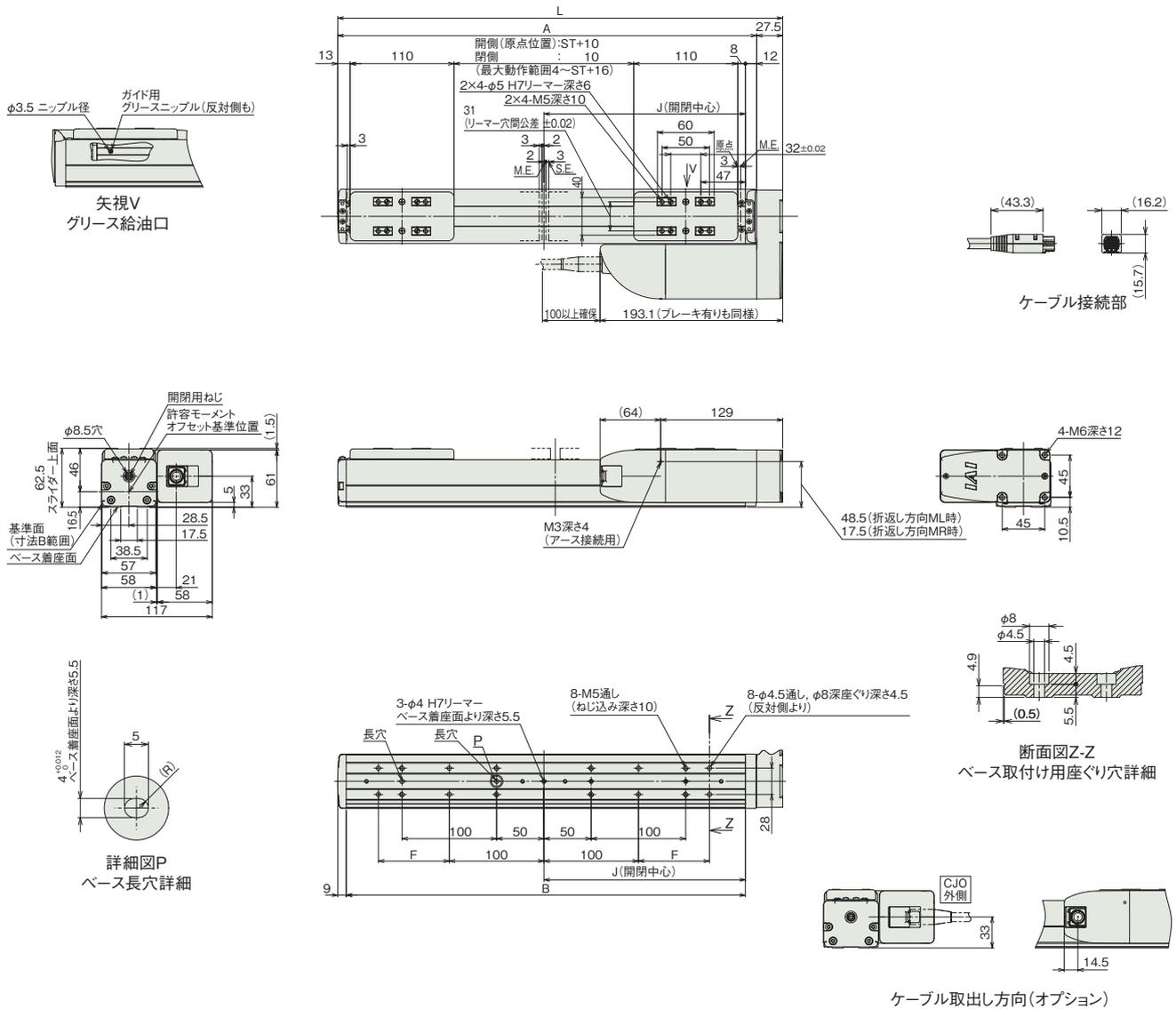
リード2



■RCP6-GRST6R

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

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

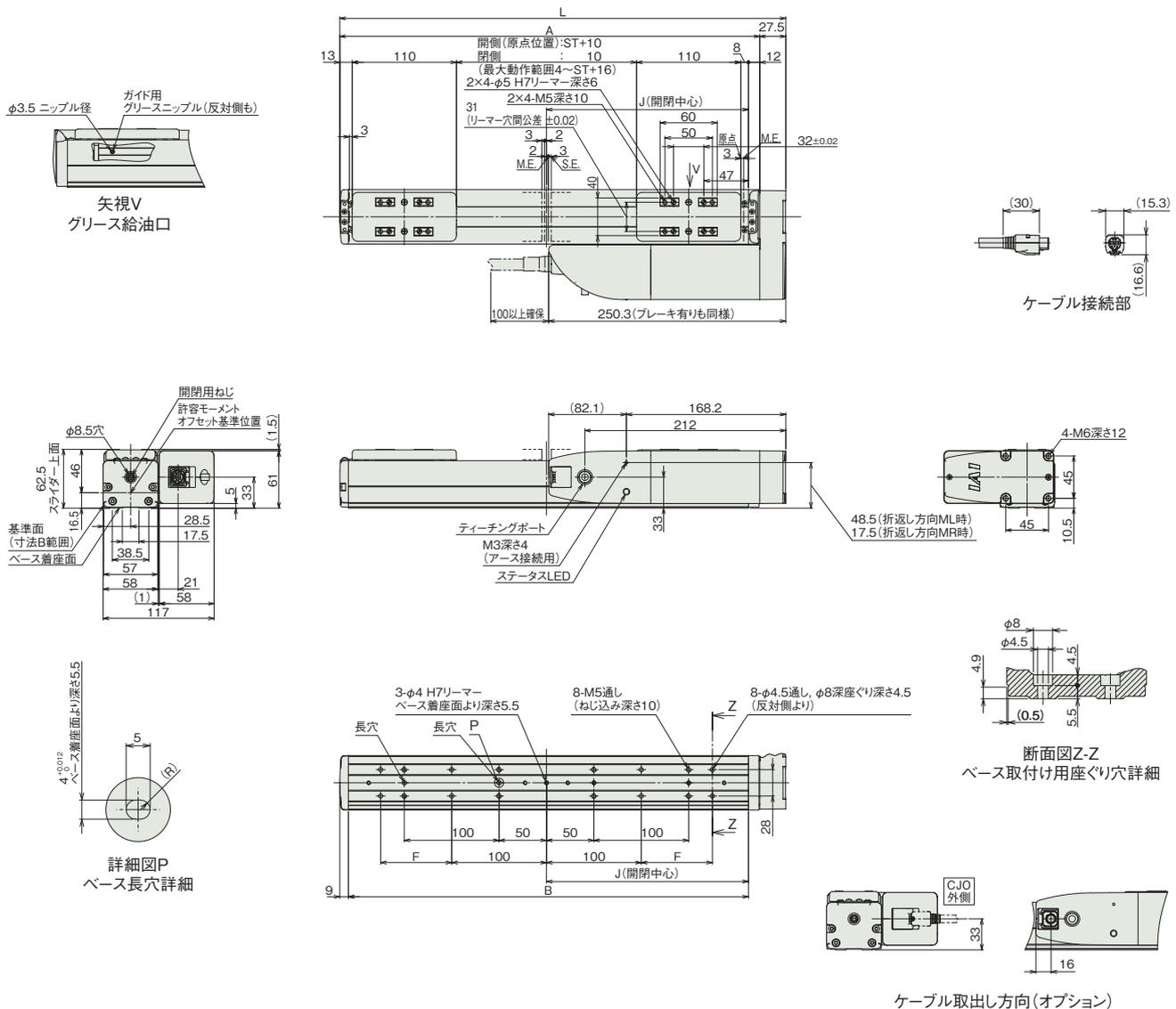
■ストローク別質量

ストローク		180	230
質量 (kg)	RCP6	3.5	3.6
		3.5	3.7

■RCP6S-GRST6R

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

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

■ストローク別質量

質量 (kg)	RCP6S	ストローク	180	230
		ブレーキ無し	3.6	3.8
		ブレーキ有り	3.7	3.8

■適応コントローラ

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	
				ポジジョナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択						ECM							
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	総合カタログ 2018
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)			
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64			
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご利用いただけます。													768				
RCON		16	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128	-	RCON リープレット

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ2018 6-13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、総合カタログ2018 6-23ページをご確認ください。

RCP6-GRST7R

RCP6S-GRST7R

±10μm 標準	簡易防塵	バッテリーレスアプソ	スライドタイプ	2ツ爪	モーター折返し	本体幅 70mm	24V パルスモーター
-------------	------	------------	---------	-----	---------	-------------	----------------

型式項目

シリーズ		GRST7R	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
RCP6 コントローラ別置	RCP6S コントローラ内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 56P パルスモーター 56□サイズ	8 8mm 2 2mm	210 210mm (片側105mm) 260 260mm (片側130mm)	RCP6 P3 PCON MCON MSEL P5 RCM-P6PC RCON 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	
	RCP6	RCP6S
210	-	-
260	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→21	-
ケーブル取出し方向(外側)	CJO	→21	-
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	→21	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	→22	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	→22	-
原点逆仕様	NM	→22	-
スライダー部ローラー仕様	SR	→22	-
スライダースペーサー	SS	→22	-

(注1) 型式項目オプション欄に必ずど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	RCP6-GRST7R		RCP6S-GRST7R
		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)	-	-	-

※保守用ケーブルは総合カタログ2018をご参照ください。



- 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。
- 最大保持力はスライダー上面(把持位置0mm、オーバーハング量0mm)の場合の両スライダー保持力の合計値です。
- 移動時の最大加減速度は0.3Gです。
- 保持力のバラツキは±25%(F.S.) (目安)です。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向300mm以下です。
- リード2はセルフロックにより、サーボOFFやコントローラ電源遮断時においてもワーク保持力を維持します。リード8はセルフロックがありません。

メインスペック

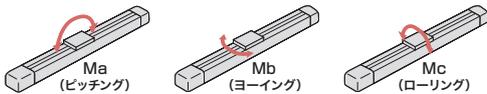
項目	内容	
リード	ねじリード (mm)	8 2
把持	最大把持力 (N)	340 (片側170) 880 (片側440)
	把持動作時の最高速度 (mm/s)	10 5
速度/加減速度	最高速度 (mm/s) (注2)	180 (片側) 《140 (片側)》 45 (片側)
	最低速度 (mm/s)	10 (片側) 5 (片側)
	最高加減速度 (G)	0.3 0.3
ブレーキ (オプション)	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	17 -
開閉ストローク	最小ストローク (mm)	210 (片側105) 210 (片側105)
	最大ストローク (mm)	260 (片側130) 260 (片側130)

(注2) 《 》は使用環境温度5℃以下の場合です。

項目	内容
駆動方式	左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm以下
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3)	Ma：44N・m
	Mb：44N・m
	Mc：89N・m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュートエンコーダー
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2018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 (mm)	ストローク	210 (mm)	260 (mm)
	8		180 《140》
2		45	

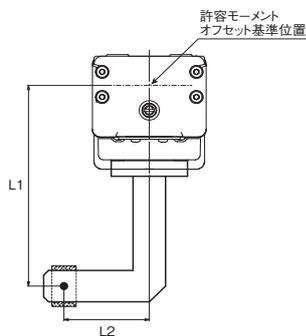
《 》は使用環境温度5℃以下の場合です。

(単位はmm/s)

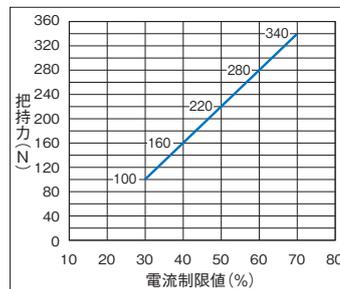
把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラーの電流制限値20%～70%の範囲で調整が可能です。
※L1、L2は、「グリッパー選定方法」(19ページ)をご参照ください。

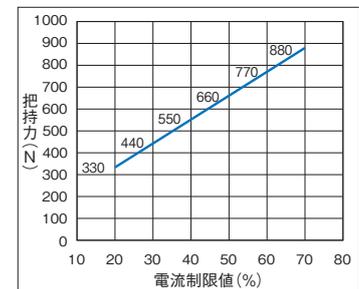
下記グラフの把持力は、左図のL1、L2が0の場合になります。
また把持力は両フィンガーの合計値です。



リード8



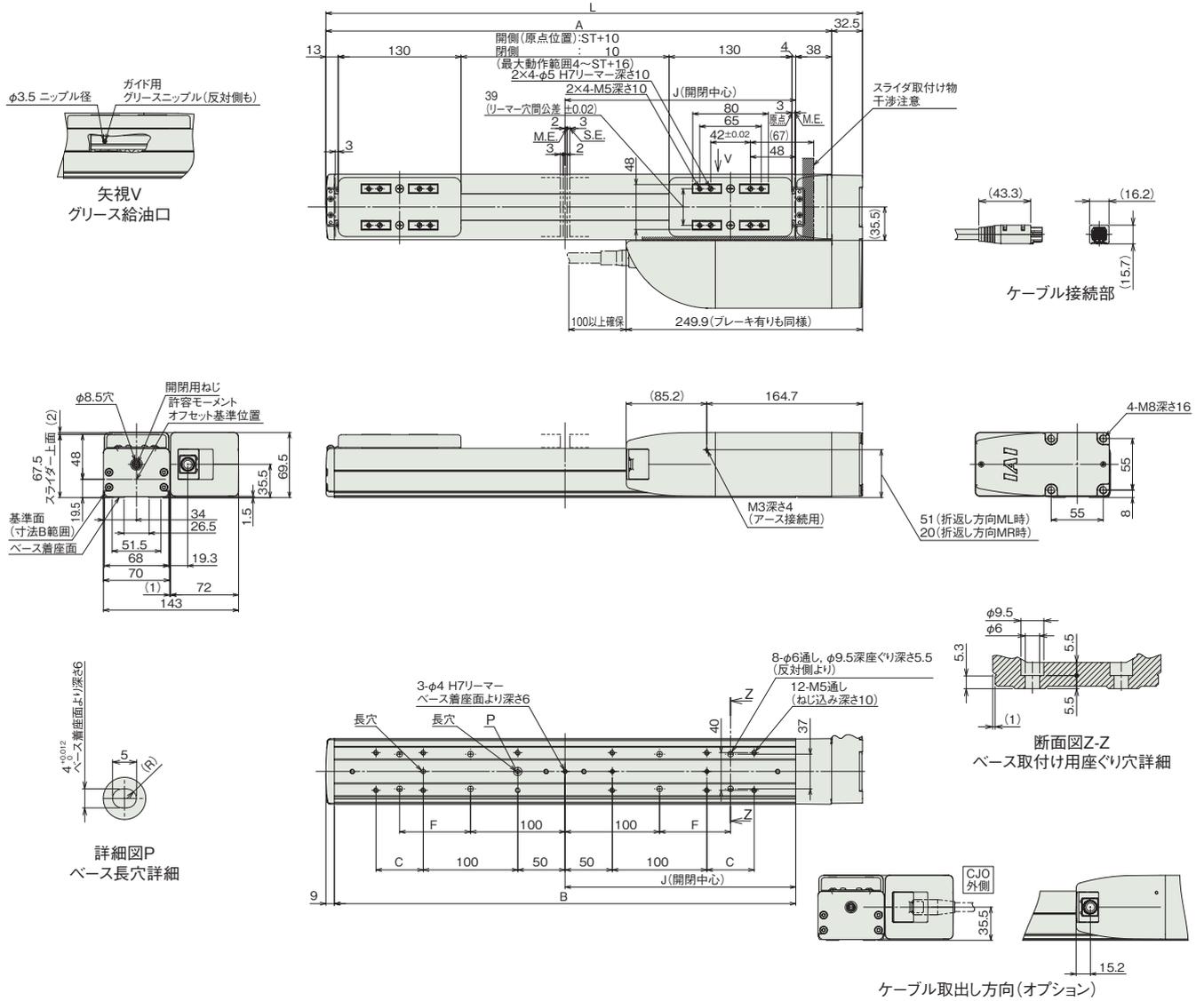
リード2



■RCP6-GRST7R

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

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		210	260
L	ブレーキ無し	567.5	617.5
	ブレーキ有り		
A		535	585
B		488	538
C		50	100
F		75	100
J		244	269

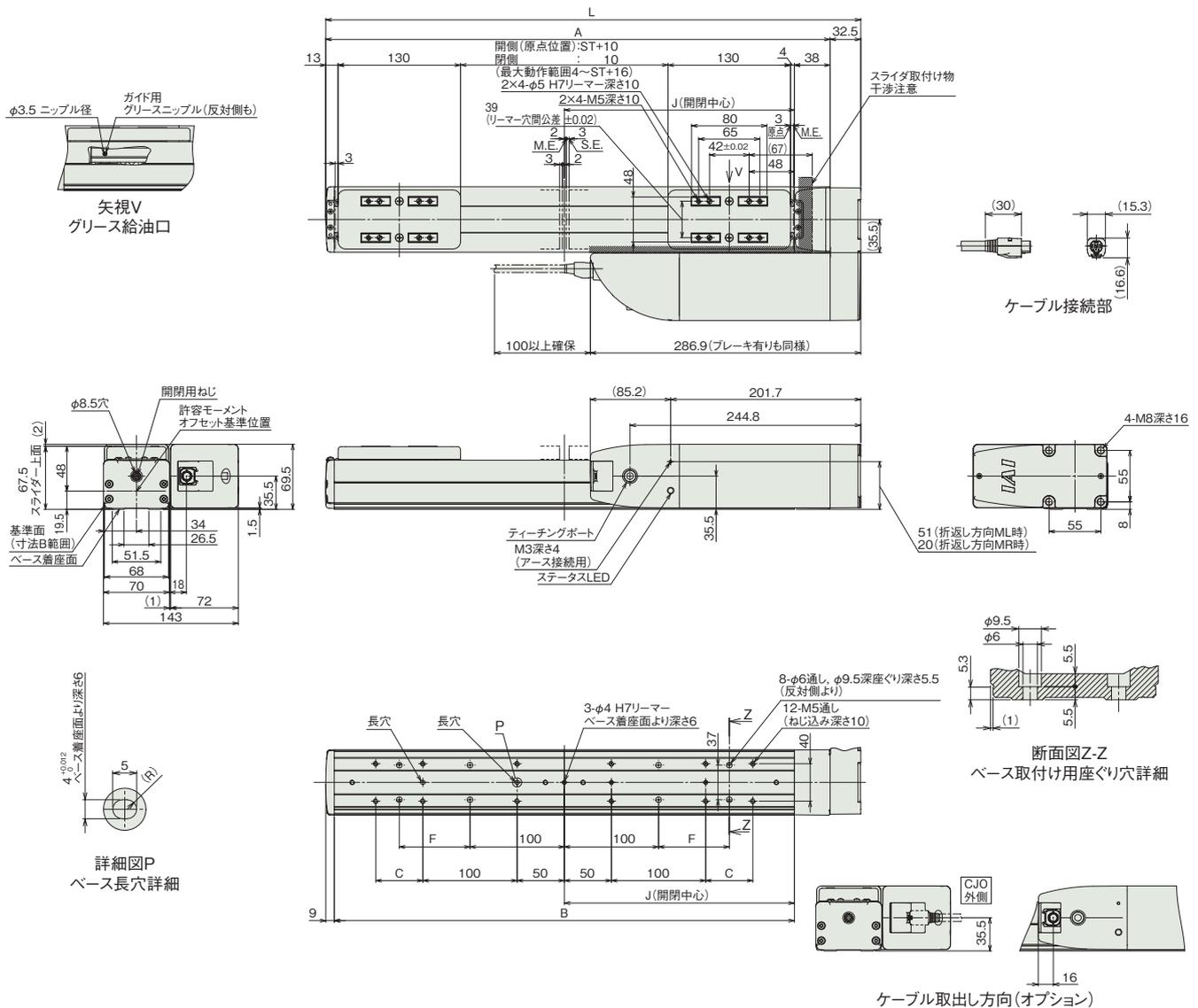
■ストローク別質量

ストローク		210	260
質量 (kg)	RCP6	6.0	6.2
		6.1	6.3

■RCP6S-GRST7R

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

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	210	260
	ブレーキ無し	567.5	617.5
ブレーキ有り			
A		535	585
B		488	538
C		50	100
F		75	100
J		244	269

■ストローク別質量

質量 (kg)	RCP6S	ストローク	210	260
		ブレーキ無し	6.1	6.3
ブレーキ有り	6.2	6.4		

■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	ECM						
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	-	●	●	●	●	●	●	256	-				
MCON-LC/LCG		6		●	●	-	●	●	-	-	●	●	●	-	-	256					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	総合 カタログ 2018			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)					
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64					
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご利用いただけます。													768					
RCON		16	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	128	-	RCON リーフレット

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ2018 6-13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、総合カタログ2018 6-23ページをご確認ください。

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

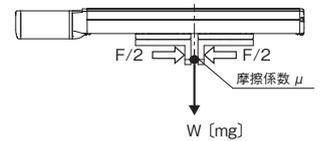
フィンガーに掛かる外力の確認

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



- ワークを静的に把持し、ワークが落下しない条件は

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

- 通常搬送における推奨安全率2とすると必要把持力は

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

- 摩擦係数μ0.1~0.2の時

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

通常のワーク搬送の場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の10~20倍以上
 搬送出来るワーク質量 ▶ 把持力の1/10~1/20以下

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

② ワーク移送時に大きな加減速、衝撃力が加わる場合

重力に加えてさらに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。

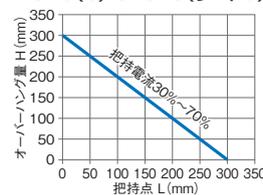
大きな加減速度、衝撃が加わる場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の30~50倍以上
 搬送出来るワーク質量 ▶ 把持力の1/30~1/50以下

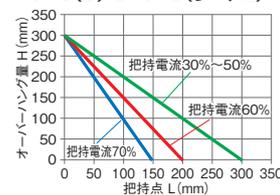
手順2 把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持点までの距離(L、H)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、フィンガー摺動部及び内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

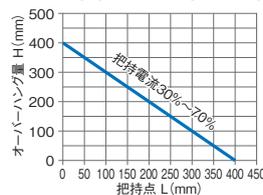
RCP6(S)-GRST6(リード8)



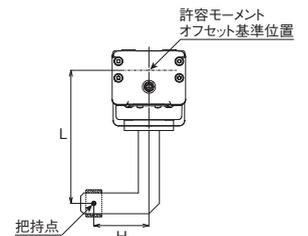
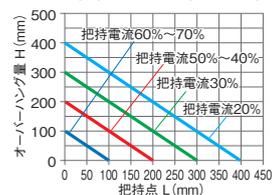
RCP6(S)-GRST6(リード2)



RCP6(S)-GRST7(リード8)



RCP6(S)-GRST7(リード2)



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。

グripper選定方法

手順3 フィンガーに掛かる外力の確認

① 許容垂直方向荷重

各フィンガーに掛かる垂直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。

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

$$\text{許容荷重 } F(N) > \frac{M(\text{最大許容モーメント}(N\cdot m))}{L(\text{mm}) \times 10^{-3}}$$

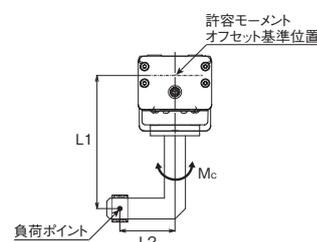
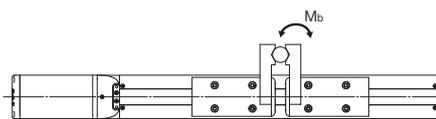
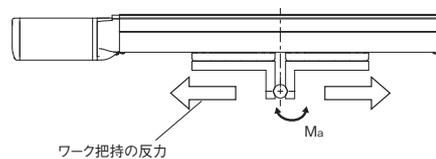
許容荷重 F(N)は、L1、L2とも算出してください。

フィンガーに掛かる外力が算出した許容荷重 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	許容垂直方向荷重F(N)	最大許容負荷モーメント(N・m)		
		Ma	Mb	Mc
RCP6(S)-GRST6	1080	48.5	69.3	103
RCP6(S)-GRST7	1400	115	115	229

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

※フィンガーの重量及びワーク重量も外力の一部となります。
又ワークを把持した状態でグripperを旋回させた時の遠心力、移動時の加減速による慣性力もフィンガーに掛かる外力となります。



※上記負荷ポイントはフィンガーにか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毎に計算した合計値となります。

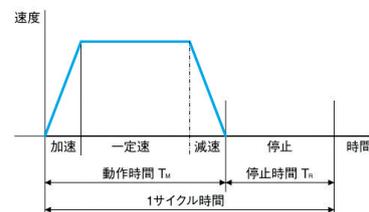
デューティについて

デューティとはアクチュエーターの稼働率（1サイクル中アクチュエーターが動作している時間）をあらわします。
デューティは100%で動作可能です。

【デューティ比】
デューティ比とは、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%で表した稼働率のことです。

$$D = \frac{T_M}{T_M + T_R} \times 100 (\%)$$

D: デューティ
T_M: 動作時間 (押付け動作を含む)
T_R: 停止時間



RCP6シリーズ オプション

ブレーキ

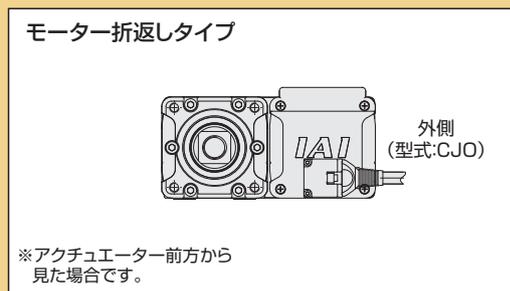
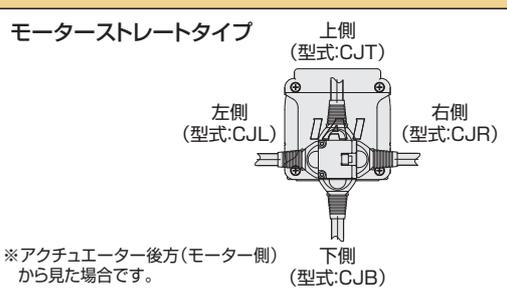
型式 B 対象機種 全機種

説明 アクチュエーターが垂直姿勢になった場合に、電源 OFF またはサーボ OFF 時にスライダの落下を防ぐことができます。但し、セルフロックと同等のワーク保持力の維持はできません。
 ※リード2は、振動や衝撃によりセルフロックが効かなくなる場合があります。
 振動や衝撃が伝わる環境でご使用する場合はブレーキオプションを選択してください。

ケーブル取出し方向変更

型式 CJT / CJR / CJL / CJB / CJO 対象機種 全機種

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方向を上下左右に変更することができます。

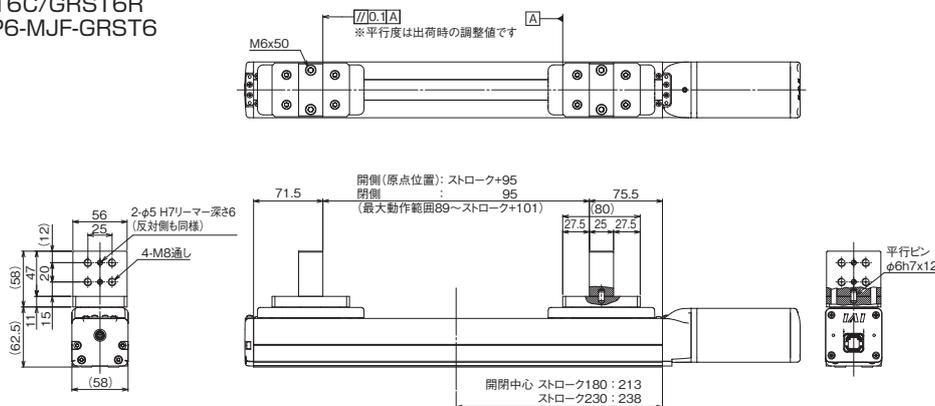


フィンガーアタッチメント取付ジグ

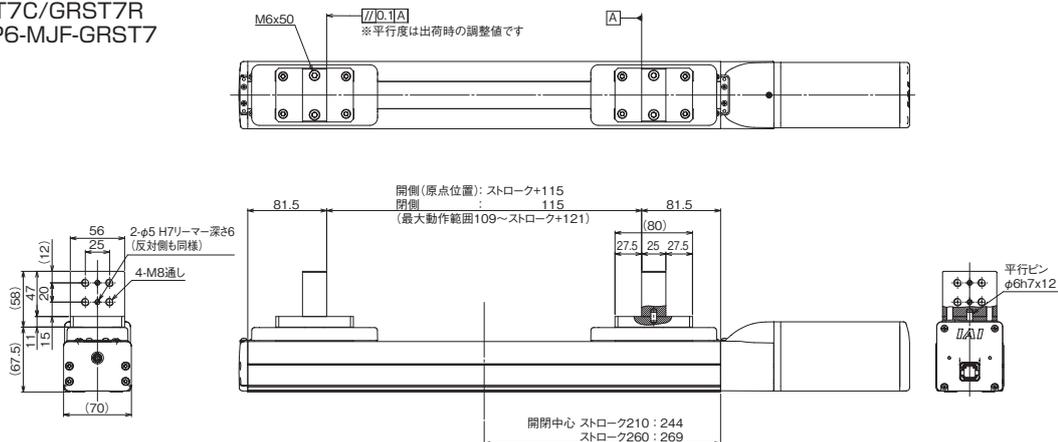
型式 MJF 対象機種 全機種

説明 フィンガーアタッチメントをスライダに取付けるジグです。

RCP6(S)-GRST6C/GRST6R
 単品型式 RCP6-MJF-GRST6



RCP6(S)-GRST7C/GRST7R
 単品型式 RCP6-MJF-GRST7



モーター折返し方向

型式 **ML / MR**

対象機種 RCP6(S)-GRST□R

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



原点逆仕様

型式 **NM** 対象機種 **全機種**

説明 通常原点位置は、開き側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって閉じ側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することが出来ます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却して頂き調整が必要となる場合があります)

スライダ部ローラー仕様

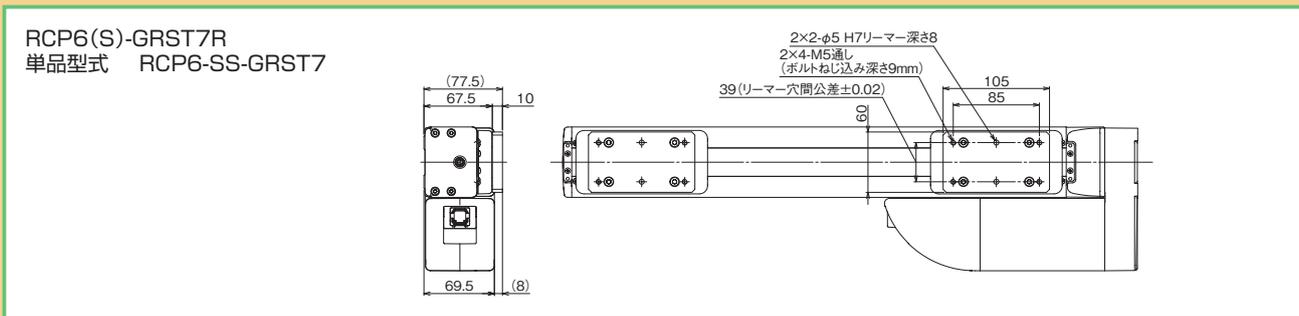
型式 **SR** 対象機種 **全機種**

説明 標準仕様のスライダー構造を、クリーン対応仕様と同様のローラー構造に変更します。

スライダスペーサー

型式 **SS** 対象機種 RCP6(S)-GRST7R

説明 スライダー上面位置を、モーター高さ位置よりも上にするためのスペーサーです。



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	〒530-0002 大阪市北区曽根崎新地2-5-3 堂島TSSビル4F	TEL 06-6457-1171 FAX 06-6457-1185
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
仙台営業所	〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二日町14-15 アミグランド二日町4F	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 ハーモネットビル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
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 セキスイハイム鶴江小路ビルディング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 甲南アセット明石第二ビル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311-1-14 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611 FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0802 広島県広島市中区本川町2-1-9 日宝本川町ビル5F	TEL 082-532-1750 FAX 082-532-1751
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
大分出張所	〒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	〒862-0954 熊本県熊本市中央区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210 FAX 096-386-5112

IAI America, Inc.

Head Office: 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA
Chicago Office: 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

ホームページ www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

ロボシリンダ/ロボシリンダー/ROBOCYLINDER/エレシリンダ/エレシリンダー/ELECYLINDER/ラジアルシリンダ/ラジアルシリンダー/RADIAL CYLINDER/
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 Floor, Bangna-Trad RD.,
Bangna, Bangna, Bangkok 10260, Thailand