

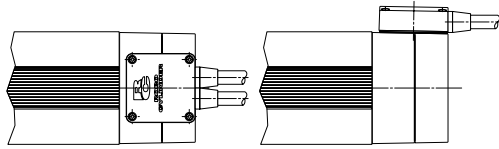
スライダタイプ・ロッドタイプ オプション

ケーブル取出し方向

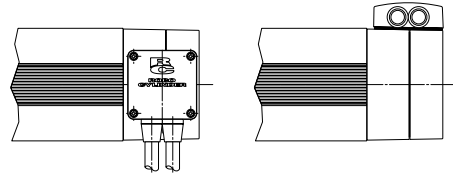
型 式 A1 / A2 / A3

説 明 アクチュエータケーブルの取り出し方向を変更したい場合に指定します。

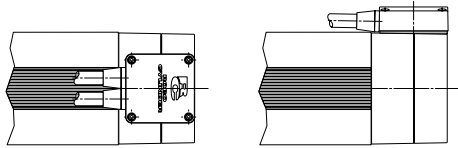
モータ方向取出 (標準) ■オプション指定なし (無記入)



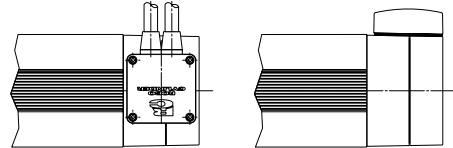
左側取出 ■オプション指定: A1



ロッド方向取出 ■オプション指定: A2

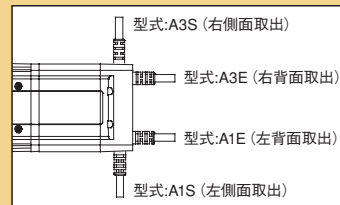


右側取出 ■オプション指定: A3



型 式 A1S / A1E / A3S / A3E

説 明 アクチュエータ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種類から選択出来ます。
※ 取出し方向はいずれかを必ず選択して頂きます。



簡易アプソ仕様 (ERC3 用)

型 式 ABU

説 明 電源投入時に原点復帰なしで動作可能にするためのオプションです。
本来はコントローラのオプションですが、ERC3 シリーズはコントローラ内蔵のため、アクチュエータ型式に設定されています。



注意

本オプションはアクチュエータのI/OタイプがSE(SIO通信タイプ)の場合のみ使用可能です。また本オプションを使用する場合は、コントローラオプションのPIO変換器が必要となりますので、一緒にご注文をお願い致します。

AQ シール

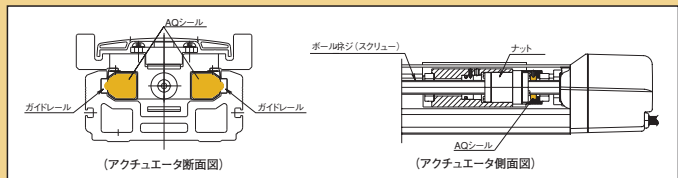
型 式 AQ

説 明

AQシールは潤滑油を樹脂で固化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。

多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴を持っています。

AQシールをガイド及びボールネジの表面 (鋼球転動面) に押し当てることで潤滑油が供給され、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 / BN (ブレーキボックス無)

説 明

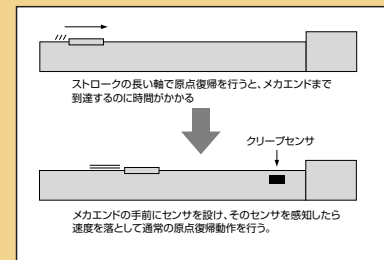
アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源 OFF 又はサーボ OFF 時にスライダが落下して取り付け物等を破損しない為の保持機構です。ISA / ISPA シリーズの S、M、L タイプに設定されている Z 軸タイプ (SZM、MZM、LZM) 及び NS シリーズの SZMS、SZMM、MZMS、MZMM、LZMS、LZMM タイプは、最初から垂直用に設定されている為ブレーキが標準で付いています。Z 軸以外の軸を垂直で使用する場合は、オプションのブレーキをご使用下さい。外径寸法は Z 軸タイプのブレーキ寸法をご参照下さい。また NS シリーズの SZMS、SZMM、MZMS、MZMM、LZMS、LZMM タイプと ZR ユニットの、アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中にブレーキボックスが必要になります。

クリープセンサ

型 式 C (標準) CL (反対側取付)

説 明

原点復帰を高速で行うためのセンサです。通常原点復帰は、モータ側ストロークエンドのストップにスライダを押し当てて反転させる方式の為、原点復帰速度は 10 ~ 20mm / s に抑えられています。その為ストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかりますので、それを短縮させる為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です。センサの取り付け位置は、モータ側から見てアクチュエータ本体右側が標準 (型式 C) となります。(B-202 ページリミットスイッチ図参照) センサの外側にはリミットスイッチと同様のカバーが付きます。センサを反対側 (勝手違い) に設置したい場合は、CL (取付位置勝手違い) をご選択下さい。



CE 対応

型 式 CE

説 明

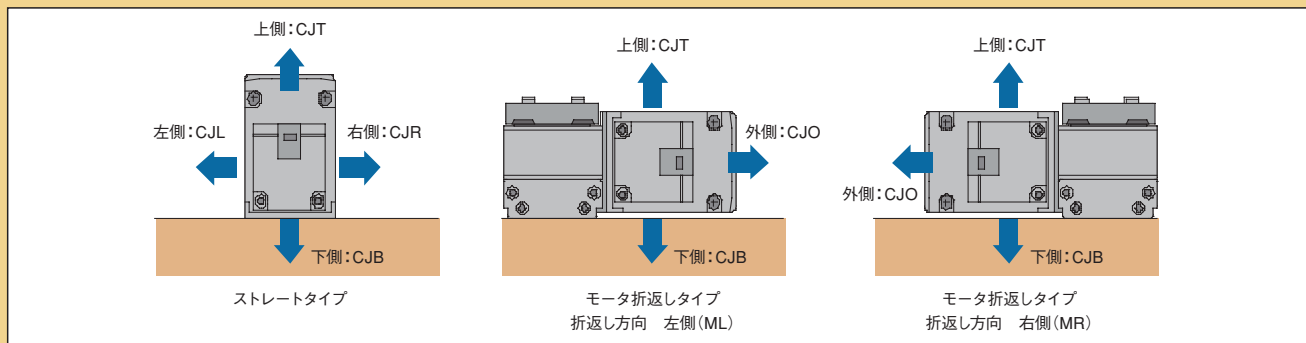
巻末 -70 ページ CE マーク対応表をご参照下さい。
標準で CE に対応していない機種で、CE 対応が必要な場合は本オプションをご指定下さい。

ケーブル取出し方向変更

型 式 CJT / CJR / CJL / CJB / CJO

説 明

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



標準ケーブルベア取付方向／拡張ケーブルベア取付方向

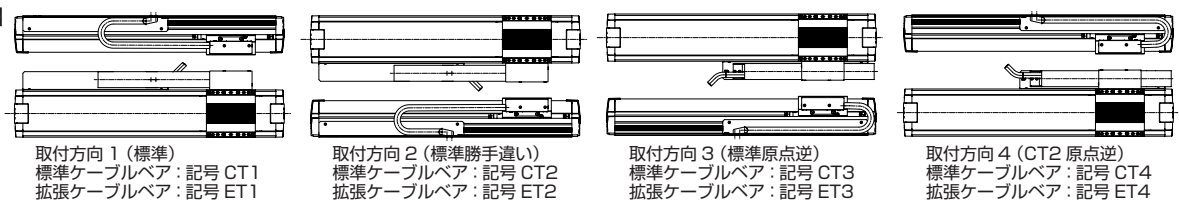
型 式 CT1 / CT2 / CT3 / CT4 (標準ケーブルベア取付方向)

ET1 / ET2 / ET3 / ET4 (拡張ケーブルベア取付方向) ※ 拡張ケーブルベアは大型タイプ限定となります。

説 明

ケーブルベアの取付方向を下記の 4 種類 (標準取付方向含む) から選択が可能です。(本体ベースはリーマ穴が右側、長穴が左側になります) また標準のケーブルベアでは容量が足りない場合に、容量を増やした拡張ケーブルベアの選択が可能です。(大型タイプ限定)

【取付方向】



スライダタイプ・ロッドタイプ

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリッパ
ロータリ

D
テーブル
アームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

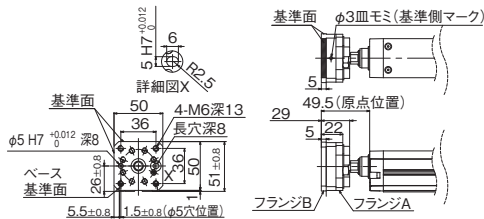
M
コント
ローラ

先端アダプタ (フランジ)

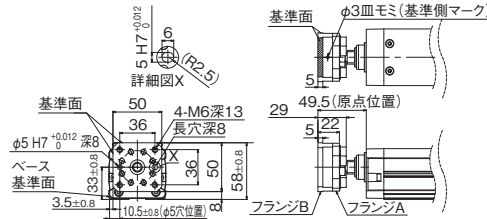
型 式 **FFA**

説 明 ロッド先端に治具等をボルト4本で取り付けるためのアダプタです。

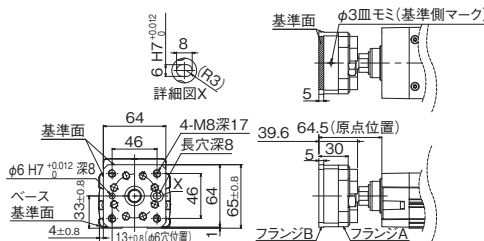
RCP5-RA4C
単品型式 RCP5-FFA-RA4



RCP5-RA6C
単品型式 RCP5-FFA-RA6



RCP5-RA7C
単品型式 RCP5-FFA-RA7

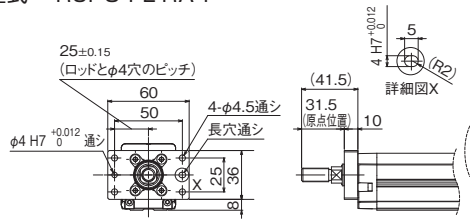


前フランジ

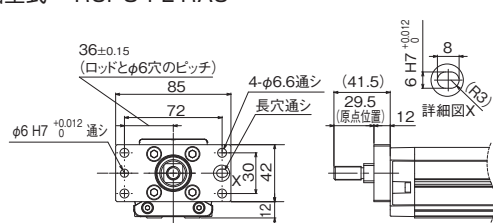
型 式 **FL**

説 明 アクチュエータ本体側よりボルトで固定するための金具です。

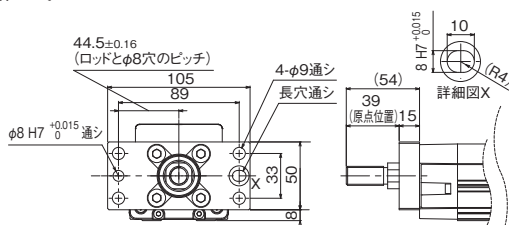
RCP5-RA4C
単品型式 RCP5-FL-RA4



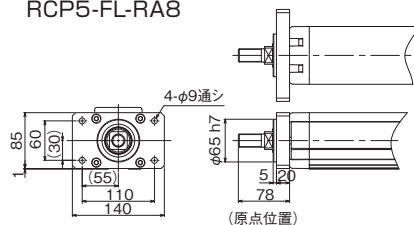
RCP5-RA6C
単品型式 RCP5-FL-RA6



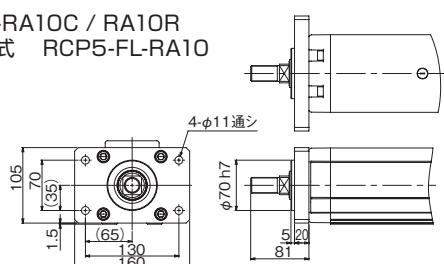
RCP5-RA7C
単品型式 RCP5-FL-RA7



RCP5-RA8C / RA8R
単品型式 RCP5-FL-RA8



RCP5-RA10C / RA10R
単品型式 RCP5-FL-RA10



4-RA5C / RA5R
型式 RCP4-FL-RA5

4-6.6キリ通し

45
30
7
65
80

10
(41.5)

A6C / RA6R
RCP4-FL-RA6

4-9キリ通し

50
33
3
95
12
12
12
12
54
12

型式 RCP2-FL-RA3

4-φ4.5キリ通し

24 35 5.5 45 55 10 (39) 原点

The technical drawing shows two views of the device. The left view is a top-down perspective showing a circular base with a central lens-like feature. Dimensions include a total width of 120mm, a central opening of 100mm, and mounting holes spaced at 50mm from the center. A label points to four mounting holes with the specification "4-φ8.5通シ". The right view is a side profile showing the device's thickness as 16mm and the distance from the base to the top edge as 67mm.

CP2-RA2C
品型式 RCP2-FL-RA2

Technical drawing of the RCP2-FL-RA2C actuator. The drawing includes three views: a front view (top left), a side view (top right), and a detail view of the mounting bracket (bottom right). The front view shows a square base with a central circular feature and four mounting holes. Dimensions include 44.5, 15, 25, 40, 50, 20, 30, and 4. The side view shows the actuator's profile with dimensions 12.5, 25, and 12.5. The detail view shows the mounting bracket with dimensions 16, 25, 2.5, 2.5, and 8.

C3-RA4C
型式 ERC3-FL-RA4

Technical drawing of the ERC3-FL-RA4 component. The drawing includes three views: a front view (bottom left), a side view (top right), and a top view (bottom right). The front view shows a square flange with a central circular feature and four mounting holes. Dimensions include a total width of 75, a central hole diameter of 60, and a flange thickness of 34. The side view shows a cylindrical body with a diameter of 10 and a total length of 39. The top view shows a square flange with a central circular feature and four mounting holes, with a dimension of 4-φ6.6キリ通シ (4 holes, 6.6mm diameter, through) indicated.

C3-RA6C
品型式 **ERC3-FL-RA6**

4-φ9キリ通し

63.5
50
25
82
99

12
(49.5)

CA / RCAW-RA3 □

品型式 RCA-FL-RA3

M26x1.5
(ネジ有効範囲15.5)

M8x1.25
(ネジ有効範囲16)

φ16 (ロッド外径)

16

18

18

4

48.6

40

26

70

55

4-φ6.8

st

49

10

8

3

3

14

432

原点

ME

SE

ナットA
32 (2面幅)

ナットC
14 (2面幅)

フランジ

RCS2-RA4 □
W / RCS2W-RA4 □
型式 RCA-FL-RA4

M10X1.25
(ネジ有効範囲20)

M30X1.5
(ネジ有効範囲17.5)

4

20

L

φ

3

st

56

3

10

9

36 (2面幅)

29

フランジ

ナット

ナット

ME

SE

原点

19 (2面幅)

4-φ6.8

75

60

45.8

31

Technical drawing of the 1000 series motor showing front and side views with dimensions.

Front View Dimensions:

- Total width: 106
- Total height: 73
- Mounting hole diameter: 4 - $\phi 9$
- Distance between mounting holes (vertical): 56
- Distance between mounting holes (horizontal): 90
- Distance from bottom edge to mounting holes: 37.5
- Distance from left edge to mounting holes: 1

Side View Dimensions:

- Motor body width: 45
- Terminal box width: 9

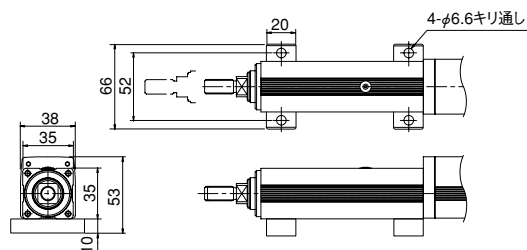
取付フランジ質量：約2kg

st	L1	L2
50	125	234
100	175	284
150	225	334
200	275	384
250	325	434
300	375	484

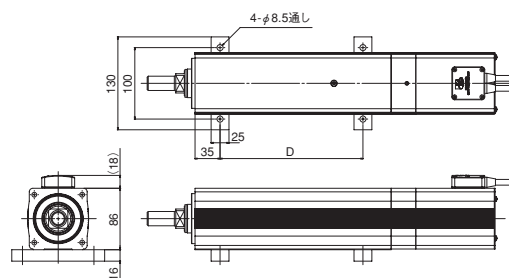
スライダタイプ・ロッドタイプ

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

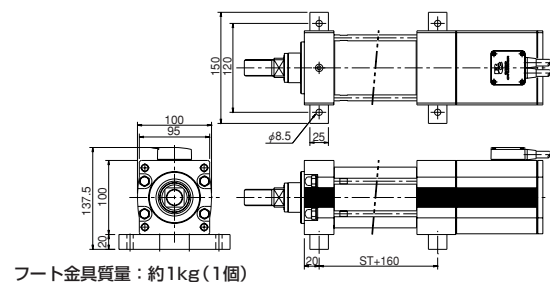
RCP2-RA3C / RGD3C
単品型式 RCP2-FT-RA3



RCP2-RA8C / RA8R
単品型式 RCP2-FT-RA8

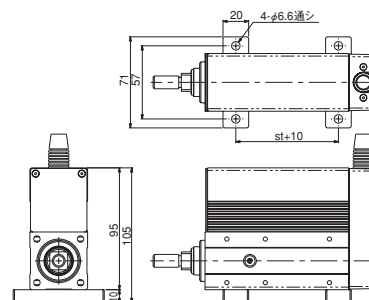


RCP2-RA10C / RCP2W-RA10C
単品型式 RCP2-FT-RA10

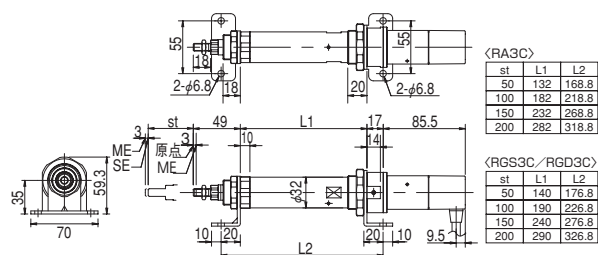


フート金具質量: 約1kg (1個)

RCP2 / RCA-SRA4R
単品型式 RCP2-FT-SRA4



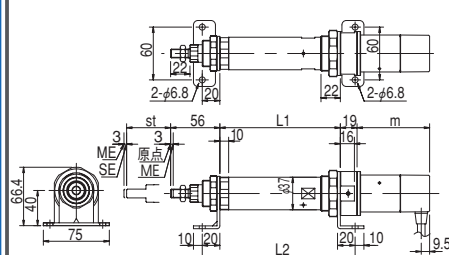
RCA-RA3C / RGS3C / RGD3C
単品型式 RCA-FT-RA3



st	L1	L2
50	132	168.8
100	182	218.8
150	232	268.8
200	282	318.8

st	L1	L2
50	140	176.8
100	190	226.8
150	240	276.8
200	290	326.8

RCA(RCS2) -RA4C / RGS4C / RGD4C
単品型式 RCA-FT-RA4

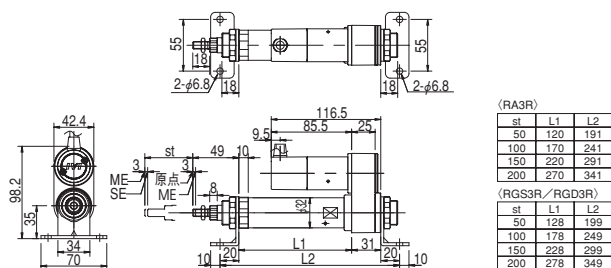


st	L1	L2
50	137	173.8
100	187	223.8
150	237	273.8
200	287	323.8
250	337	373.8
300	487	423.8

st	L1	L2
50	145	181.8
100	195	231.8
150	245	281.8
200	295	331.8
250	345	381.8
300	495	431.8

m寸法	m
RCA	20w 1 30w
インクリ	67.5 82.5
アップ	80.5 95.5
RCS2	インクリ・アップ
	80.5 95.5

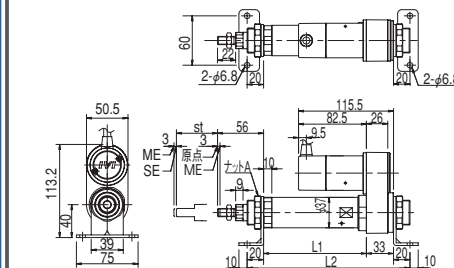
RCA / RA3R / RGS3R / RGD3R
単品型式 RCA-FT-RA3R



st	L1	L2
50	120	191
100	170	241
150	220	291
200	270	341

st	L1	L2
50	128	199
100	178	249
150	228	299
200	278	349

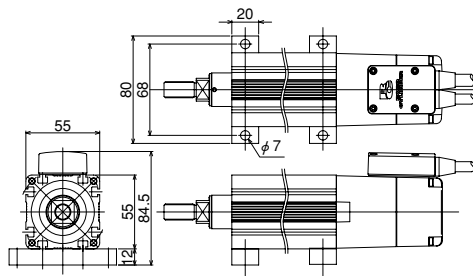
RCA(RCS2) -RA4R / RGS4R / RGD4R
単品型式 RCA-FT-RA4R



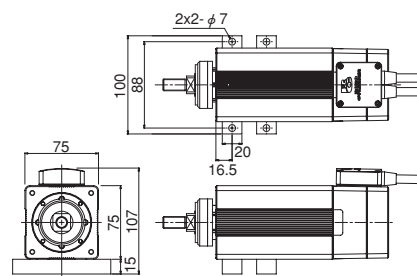
st	L1	L2
50	125	198
100	175	248
150	225	298
200	275	348
250	325	398
300	375	448

st	L1	L2
50	133	206
100	183	256
150	233	306
200	283	356
250	333	406
300	383	456

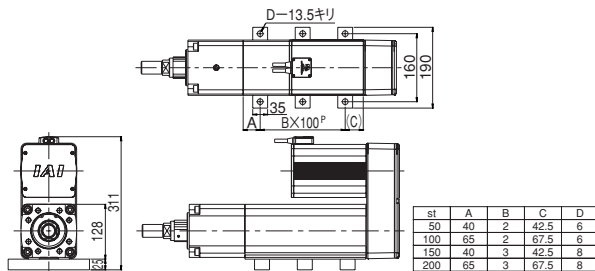
RCS2-RA5C / RA5R / RGS5C / RGD5C
単品型式 RCS2-FT-RA5



RCS2-SRA7BD / SRGS7BD / SRGD7BD
単品型式 RCS2-FT-SRA7



RCS2-RA13R
単品型式 RCS2-FT-RA13

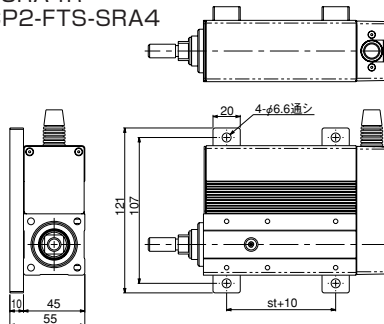


フット (右側面 / 左側面取付)

型 式 **FT2 / FT4**

説 明 アクチュエータ本体を上側よりボルトで固定するための金具です。RCP2(RCA)-SRA4Rは側面にも取り付けが可能です。

RCP2 / RCA-SRA4R
単品型式 RCP2-FTS-SRA4



ガイド取付方向 (シングルガイドタイプ専用)

型 式 **GS2 / GS3 / GS4**

説 明 シングルガイド付タイプのロッドの位置を、右取付(GS2)、下取付(GS3)、左取付(GS4)から選択出来ます。

高加減速対応

型 式 **HA**

説 明 標準仕様の定格加速度(0.3G)を1Gにアップさせるオプションです。加減速1Gでも0.3Gと同じ可搬質量で動作が可能です。コントローラの設定が標準仕様と異なりますので、高加減速で動作する場合はコントローラも高加減速仕様にする必要があります。

原点確認センサ

型 式 **HS** (HSR: 右側 / HSL: 左側)

説 明 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダが移動したかを確認するためのセンサです。
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用出来ません。

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリッパ
・ロータリ

D
テーブル
・アームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

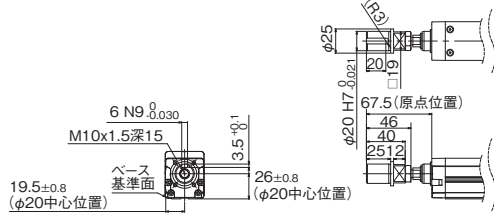
M
コント
ローラ

先端アダプタ (キー溝)

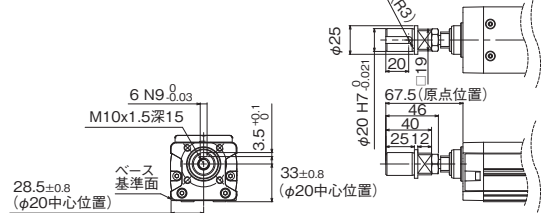
型 式 **KFA**

説 明 ロッド先端に治具等をボルト1本と平行キーで取り付けるためのアダプタです。

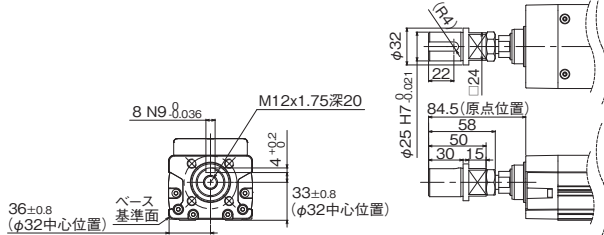
RCP5-RA4C
単品型式 RCP5-KFA-RA4



RCP5-RA6C
単品型式 RCP5-KFA-RA6



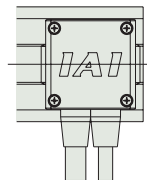
RCP5-RA7C
単品型式 RCP5-KFA-RA7



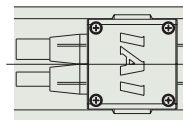
コネクタケーブル取出方向変更

型 式 **K1 / K2 / K3**

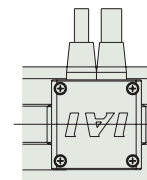
説 明 コネクタケーブルの取出し方向を、左側／前側／右側の3方向から選択が出来ます。



型式:K1
(左側取出)



型式:K2
(前側取出)



型式:K3
(右側取出)

ロードセル付き

型 式 **LCT / LCN**

説 明 RCS2-RA13R(超高推力アクチュエータ)のロッド先端にロードセルを装着し、力制御で動作させるためのオプションです。
LCTはロードセル配線用ケーブルベア付き、LCNはお客様で配線をされるためのケーブルベアなしの仕様となります。



注意

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

原点リミットスイッチ

型 式 L (標準) LL (反対側取付)

説 明

原点復帰を実行した際、押し当て方式はメカエンドに押し当たってから反転し原点を確定しますが、その反転のきっかけをセンサで行なうためのオプションです。Lオプションを指定しますと、HOME (原点検出用)、+ OT (反モータ側オーバートラベル)、- OT (モータ側オーバートラベル) の3つの近接センサが装着されます。(HOMEと-OTは一体型のツインセンサとなります)

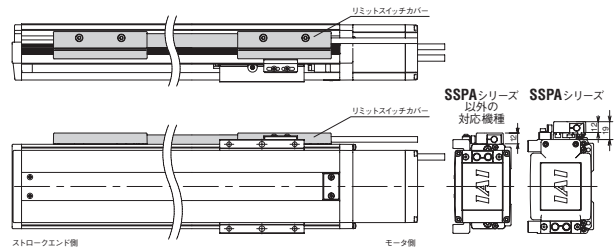
反転位置の微調整を行いたい場合や確実性を高めたい場合にご利用下さい。(原点センサを大きく移動するとストロークが短縮する場合がありますのでご注意ください)

原点リミットスイッチ及びカバー取り付け位置は、モータ側から見てアクチュエータ本体の右側が標準(型式: L)となります。センサを反対側(勝手違い)に設置したい場合は、LL (取付位置勝手違い) をご選択下さい。

ISA / ISPA-WXM / WXM、NSシリーズは、リミットスイッチが本体内部に装着されますので本体側面にカバーは付きません。

又、ZRシリーズはインクリメンタル仕様の場合のみリミットスイッチが標準装備となり、アブソリュート仕様の場合はリミットスイッチは不要となります。

※ISP-W / ISPCR-Wはリミットスイッチが標準装備となります。
又、リミットスイッチは本体内に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。(クリーブセンサも内蔵されます)



省電力対応

型 式 LA

説 明

コントローラ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ACON / ASELコントローラの電源容量をご覧ください)

シンクロ動作時マスター軸指定 / スレーブ軸指定

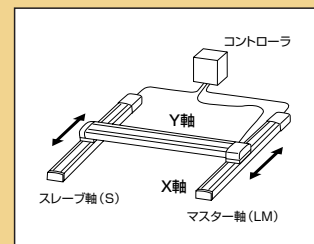
型 式 LM (リミット仕様マスター軸指定) LLM (反対側取付) S (スレーブ軸指定)

説 明

X-SELコントローラの機能のひとつに「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は、同じ仕様 (タイプ、リードモータ出力、ストローク) にする必要があります。

シンクロ動作を行う場合は、マスター軸はリミットスイッチ仕様となりますので、手配の際はマスター軸の型式にLM (リミット仕様マスター軸指定) を、スレーブ軸の型式にS (スレーブ軸指定) を付けて下さい。リミットスイッチ及びカバー取付位置はモータ側から見てアクチュエータ本体の右側が標準となります。マスター軸のリミットスイッチを反対側 (勝手違い) に設置したい場合はLLM をご選択下さい。



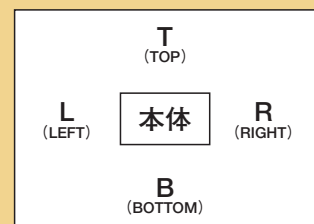
モータ折返し方向

型 式 MB / ML / MR / MT

説 明

モータ折返しタイプのモータ折返し方向を指定する記号です。モータ側から見て下側折返しのがMB (アームタイプ限定)

左側折返しのがML (全機種)、右側折返しのがMR (全機種) 上側折返しのがMT となります。
アームタイプはMBが、その他の機種はMLが標準となります。(RCS2-RA13RはMTが基準となります)



防錆皮膜処理

型 式 MD

説 明

SSPAシリーズ専用のオプションです。ベース基準面 (底面・側面)、スライダ基準面 (上面・側面) に防錆処理 (電解防錆黒色被膜処理) を施します。錆が出やすい環境、発塵を抑えたい場合などに使用します。

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

スライダタイプ・ロッドタイプ

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリッパ
ロータリ

D
テーブル
アームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
対応

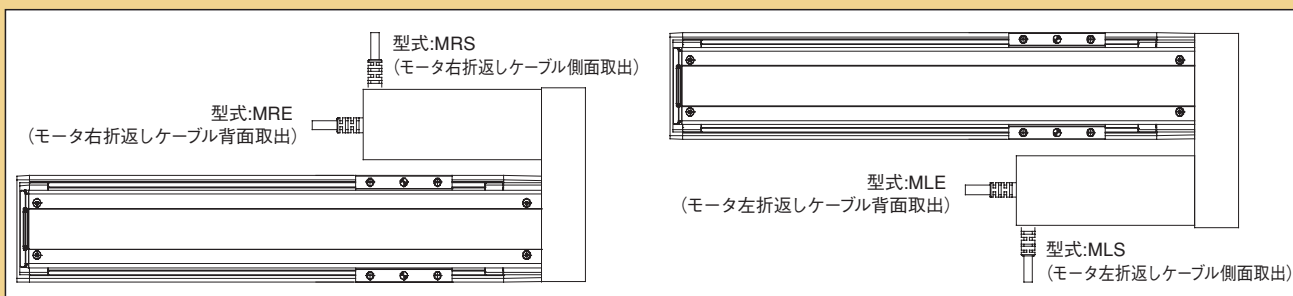
L
防塵・
防滴対応

M
コント
ローラ

ケーブル取出し方向変更（モータ折返しタイプ）

型 式 **MLE / MLS / MRE / MRS**

説 明 アクチュエータ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種類から選択出来ます。
※ 取出し方向はいずれかを必ず選択して頂きます。



モータ折返し方向／ケーブル取出位置

型 式 **MT□ / MR□ / ML□**

説 明 モータ折返し方向とケーブル取出方向の組合せを指定出来ます。

ご注意 モータ折返し方向／ケーブル取出位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入下さい。							
オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モータ折返し方向	上側（標準）	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出位置	上側（標準）	右側	左側	上側	上側	右側	左側

カバーなし仕様

型 式 **NCO**

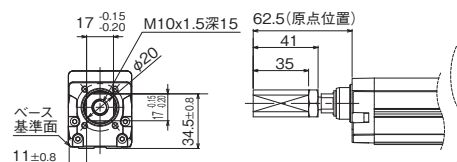
説 明 アクチュエータ本体のカバーを取り除くことで、コストダウンとメンテナンス性をアップすることが出来ます。

先端アダプタ（めネジ）

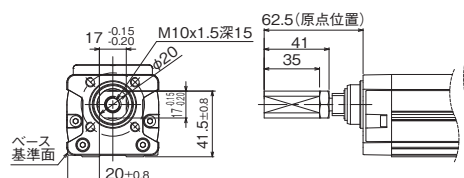
型 式 **NFA**

説 明 ロッド先端に治具等をボルト1本で取り付けるためのアダプタです。

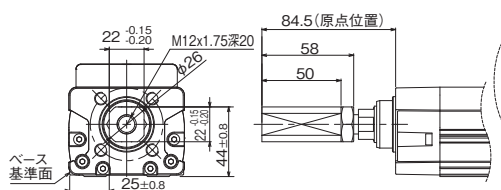
RCP5-RA4C
単品型式 RCP5-NFA-RA4



RCP5-RA6C
単品型式 RCP5-NFA-RA6



RCP5-RA7C
単品型式 RCP5-NFA-RA7

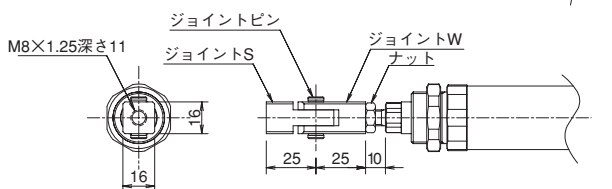


ナックルジョイント

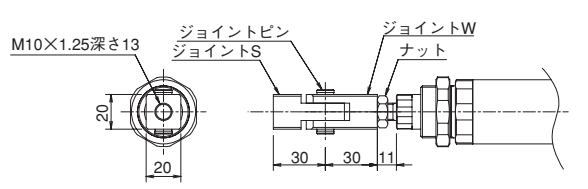
型 式 **NJ**

説 明 クレビスやトラニオン金具を使用する際、アクチュエータのロッド先端の動きに自由度(回転)を持たせる為の金具です。

RCA-RA3□用
単品型式 RCA-NJ-RA3



RCA / RCS2-RA4□用
単品型式 RCA-NJ-RA4



原点逆仕様

型 式 **NM**

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

クレビス金具

型 式 **QR**

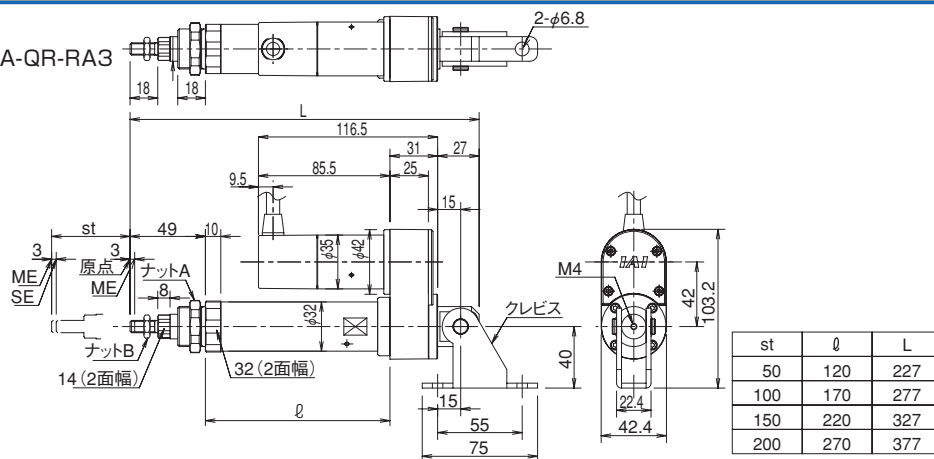
説 明 ロッド先端に取り付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合に、シリンダ本体を追従させる為の金具です。



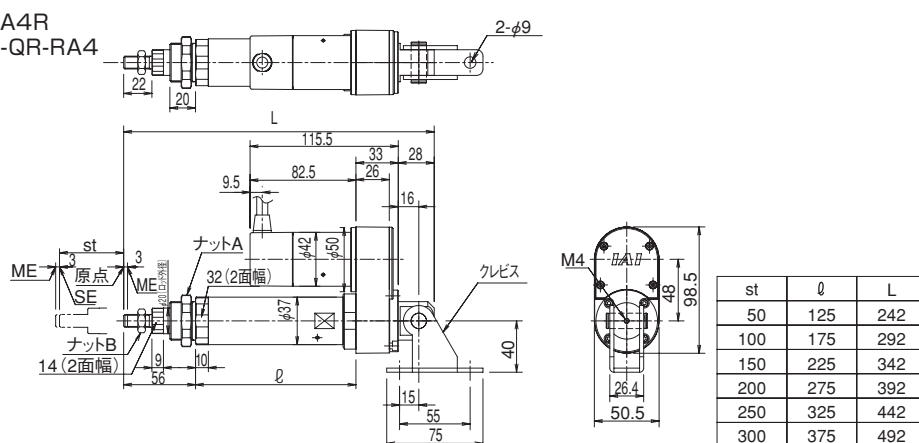
注意

クレビス金具を取り付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの負荷がかからないよう、外付けガイドの設置をお願いします。

RCA-RA3R
単品型式 RCA-QR-RA3



RCA / RCS2-RA4R
単品型式 RCA-QR-RA4



スライダタイプ・ロッドタイプ

■真直度高精度仕様

型 式 **ST**

説 明

スライダの運動平行度(水平/垂直)、スライダの運動真直度(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です。それぞれの走り精度はアクチュエータのストローク毎に規定されます。下表は、1mあたりの規格値になります。ストローク毎の規格値の算出方法は、「アルミベースと鉄ベース」の計算例を参照下さい。

		アルミベース		鉄ベース	
		真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)	真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)
1	運動平行度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は 一律0.015mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は 一律0.015mmとする〕
2	運動真直度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.020 〔ストローク500mm以下は 一律0.01mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.015 〔ストローク500mm以下は 一律0.008mmとする〕

(※)精度測定の方法はIAI検査基準によります。

「アルミベースと鉄ベース」の計算例(真直度高精度仕様 有り)

① アルミベース ISB/ISPB/ISDB/ISPDB/ISDBCR/ISPDBCRシリーズ

例) ストローク 1500mmの場合

運動平行度 → 0.03mm(1mあたりの規格値) × 1.5m(ストローク) = 0.045mm

運動真直度 → 0.02mm(1mあたりの規格値) × 1.5m(ストローク) = 0.03mm

※小数点第4位を切り上げ

② 鉄ベース SSPA/SSPDACRシリーズ

例) ストローク 900mmの場合

運動平行度 → 0.03mm(1mあたりの規格値) × 0.9m(ストローク) = 0.027mm

運動真直度 → 0.015mm(1mあたりの規格値) × 0.9m(ストローク) = 0.014mm

※小数点第4位を切り上げ

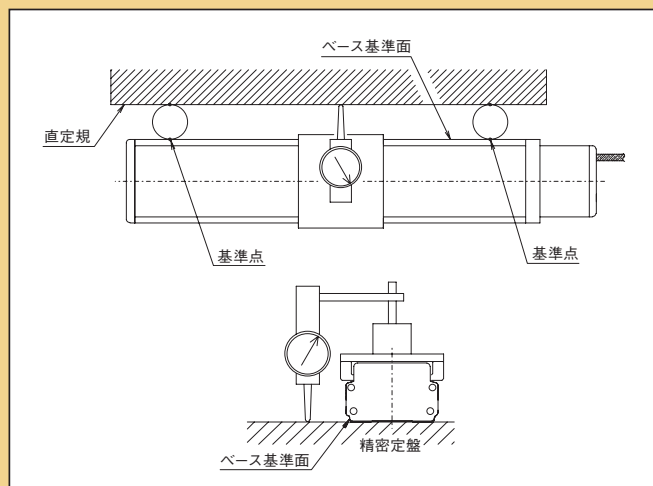
1 運動平行度(水平/垂直)

① ベース基準面とスライダ運動の平行度(水平)

ベースを精密定盤に固定した状態で、スライダ上のインジケータをベース基準面の両端2点と平行に置いた直定規に当て、ストローク全域を移動させたときの測定値の最大差を表します。

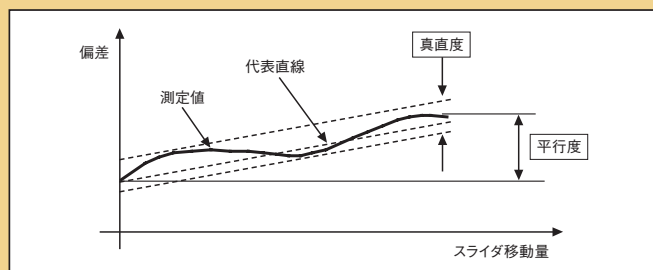
② ベース取付面とスライダ運動の平行度(垂直)

ベースを精密定盤に固定した状態で、スライダ上のインジケータを定盤に当て、ストローク全域を移動させたときの測定値の最大差を表します。



2 運動真直度(水平/垂直)

ベースを精密定盤に固定した状態で、直定規もしくはオートコリメーターを用いて測定したスライダ運動の代表直線からのずれ量を表します。



スライダタイプ・ロッドタイプ

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリップ・
ロータリ

D
テーブル・
アームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

M
コント
ローラ

前トラニオン

型 式 **TRF**

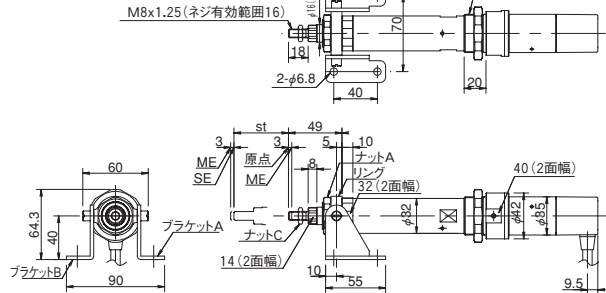
説 明 ロッド先端に取り付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合にシリンダ本体を追従させる為の金具です。



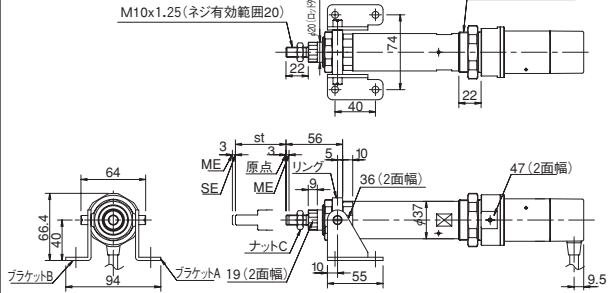
注意

トラニオン金具を取り付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの負荷がかからないよう、ガイド付タイプを使用するか外付けガイドの設置をお願いします。

RCA-RA3□用
単品型式 RCA-TRF-RA3



RCA(RCS2)-RA4□用
単品型式 RCA-TRF-RA4



後トラニオン

型 式 **TRR**

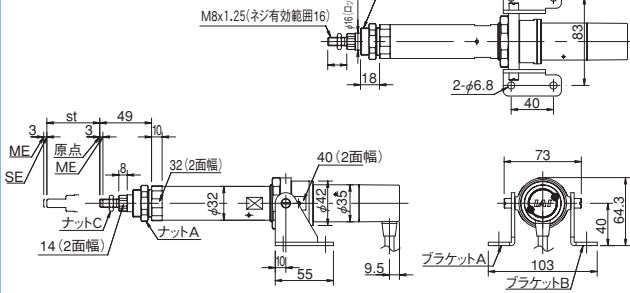
説 明 ロッド先端に取り付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合にシリンダ本体を追従させる為の金具です。



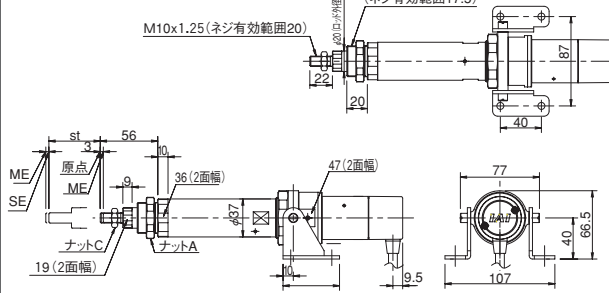
注意

トラニオン金具を取り付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの負荷がかからないよう、ガイド付タイプを使用するか外付けガイドの設置をお願いします。

RCA-RA3□用
単品型式 RCA-TRR-RA3



RCA(RCS2)-RA4□用
単品型式 RCA-TRR-RA4



ダブルスライダ仕様

型 式 **W**

説 明 ボールネジまたは駆動ベルトに接続されていないフリーのスライダ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、モーメント及び張出し負荷長を大きくすることが出来ます。

※ 中間サポート付タイプ (MXMX/LXMX/LXUWX/MX/LX) では使用出来ません。

ダブルスライダの動的許容モーメント・張出し負荷長に関しては、巻末-49ページをご確認下さい。

MEMO

A
スライダ
タイプB
ロッド
タイプC
グリップ・
ロータリD
テーブル・
アームフラットE
リニア
サーボF
その他G
直交
ロボットH
テーブル
トップJ
スカラ
ロボットK
クリーン
対応L
防塵・
防滴対応M
コント
ローラ