テーブルトップ型ロボット

TTA

TTA-A2

TTA-A3

TTA-A4

TTA-C2

TTA-C3

TTA-C4

型式項目説明				H-2
各部名称				H-3
TTA パルスモータ	テーブル移動タイプ	2軸仕様	TTA-A2(G)-20-20	H-5
			TTA-A2(G)-30-30	H-7
			TTA-A2(G)-40-40	H-9
			TTA-A2(G)-50-50	H-11
		3軸仕様	TTA-A3(G)-20-20	H-13
			TTA-A3(G)-30-30	H-15
			TTA-A3(G)-40-40	H-17
			TTA-A3(G)-50-50	H-19
		ZR仕様	TTA-A4(G)	H-21
	片持ちタイプ	2軸仕様	TTA-C2(G)-20-15	H-23
			TTA-C2(G)-30-25	H-25
			TTA-C2(G)-40-35	H-27
			TTA-C2(G)-50-45	H-29
		3軸仕様	TTA-C3(G)-20-15	H-31
			TTA-C3(G)-30-25	H-33
			TTA-C3(G)-40-35	H-35
			TTA-C3(G)-50-45	H-37
		ZR仕様	TTA-C4(G)	H-39
PIO信号表				H-41
I/O配線図				H-42
コントローラ仕様				H-43
オプション				H-44
注意事項				H-50

テーブルトップ型ロボットシリーズ 型式項目説明

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸内容		Y軸内容		Z軸内容		R軸内容		標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	□	I	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦	⑧	⑨	⑩	⑪	⑫	⑬	⑭	⑮	⑯	⑰

③ エンコーダ種類

I	インクリメンタル

② タイプ

標準仕様	グローバル仕様	
A2	A2G	テーブル移動タイプ2軸
A3	A3G	テーブル移動タイプ3軸
A4	A4G	テーブル移動タイプ4軸（R180度仕様・R360度仕様）
C2	C2G	片持ち（カンチレバー）タイプ2軸
C3	C3G	片持ち（カンチレバー）タイプ3軸
C4	C4G	片持ち（カンチレバー）タイプ4軸（R180度仕様・R360度仕様）

注意）グローバル仕様は、CE対応または、安全カテゴリB〜3への対応を希望される場合にご選択下さい。

④ X軸ストローク

20	200mm
30	300mm
40	400mm
50	500mm

⑤ X軸オプション

HS	原点確認センサ
NM	原点逆仕様

⑥ Y軸ストローク

TTA-Aシリーズ		TTA-Cシリーズ	
20	200mm	15	150mm
30	300mm	25	250mm
40	400mm	35	350mm
50	500mm	45	450mm

⑦ Y軸オプション

HS	原点確認センサ
NM	原点逆仕様

⑧ Z軸ストローク

10	100mm
15	150mm

⑨ Z軸オプション

B	ブレーキ（標準装備）	→H-44
CO	カバー付（4軸仕様専用）	→H-44
HS	原点確認センサ	→H-45
NM	原点逆仕様	→H-45

⑩ R軸ストローク

18L	±180度
36L	±360度

※原点リミットスイッチ付き

⑪ R軸オプション

ML	モータ左折返し（標準）
MR	モータ右折返し

※A4の場合はどちらかを必ず記入してください。C4の場合はMRのみ選択可能です。

⑫ 標準I/Oスロット

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

⑬ 拡張I/Oスロット1

E	未使用
NP	拡張PIOボード（NPN仕様）
DV	DeviceNet接続ボード
CC	CC-Link接続ボード
PR	PROFIBUS-DP接続ボード
EP	EtherNet/IP接続ボード

※EtherNet／IP接続ボードは1スロットのみ接続可能です。他ボードと同時使用時は拡張スロット2に搭載されます。

⑭ 拡張I/Oスロット2

0	なし
2	2m
3	3m
5	5m

⑮ I/Oケーブル長

PU	本体側装着プラグのみ
1	AC100V用 電源ケーブル（2m）〔先端プラグ〕
2	AC200V用 電源ケーブル（2m）〔先端丸端子〕

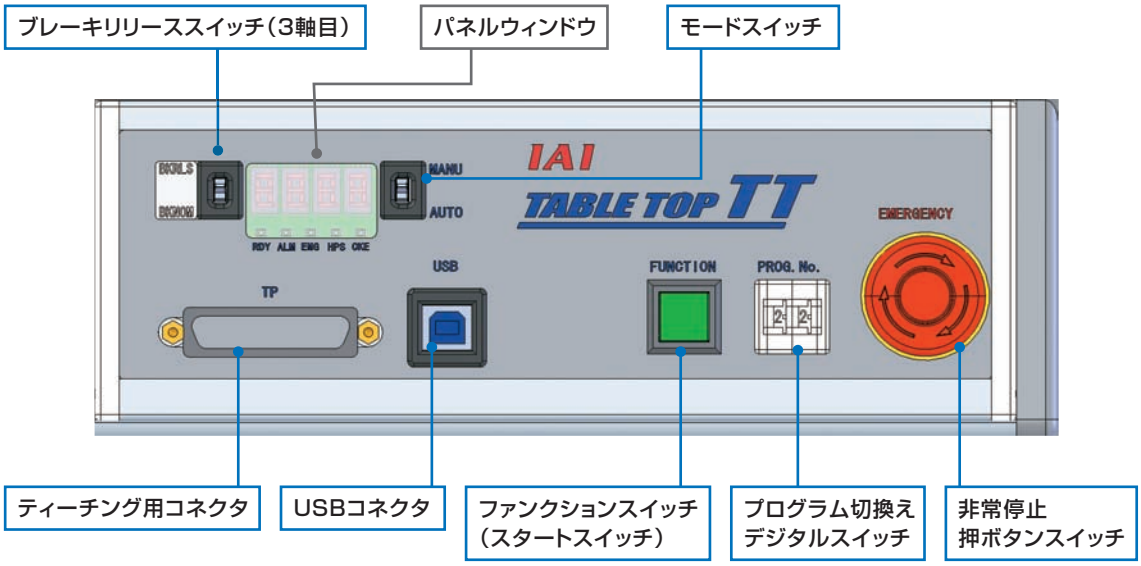
⑯ 電源ケーブル仕様

⑰ オプション

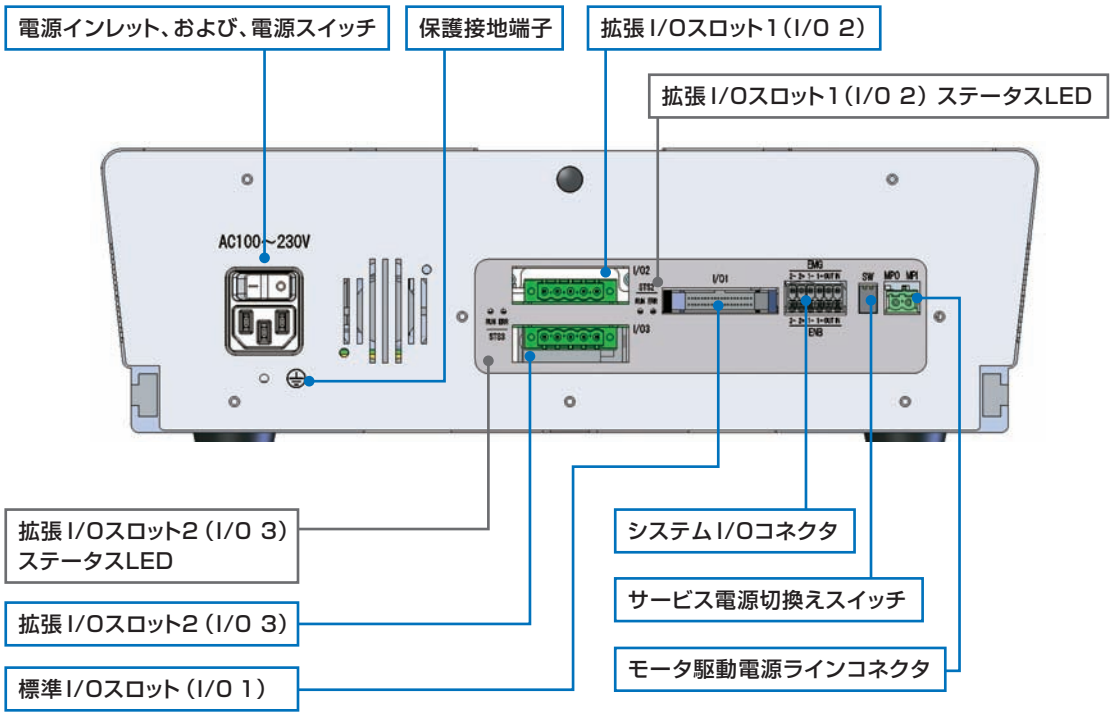
支柱高さ・位置変更 支柱追加オプション	H1	Y軸取付高さ50mmアップ	→H-45
	H2	Y軸取付高さ100mmアップ	
	F1	Y軸取付位置90mm前方	→H-44
	F2	Y軸取付位置180mm前方	
	AP	20-15・20-20タイプ用支柱追加	
本体取付金具オプション	FT4	本体金具付仕様（金具4個付）	→H-44
	FT6	本体金具付仕様（金具6個付）	
サイドスロットオプション	SLT0	サイドスロット180mm取付け仕様	→H-45
	SLT	ストローク別サイドスロット取付け仕様	
サイドプレートオプション	PTH	機器取付け用サイドプレート（穴あり）	→H-45
	PTN	機器取付け用サイドプレート（穴なし）	
操作部オプション	OS	操作部脱着可能仕様	→H-45
ZR軸位置変更オプション	FZ	ZR軸取付位置64.5mm前方	→H-44

テーブルトップ型ロボットシリーズ 各部名称

正面



背面



I/Oインターフェース

標準I/Oスロット	標準PIO(入力16点/出力16点)
拡張I/Oスロット1【オプション】	拡張PIO(入力16点/出力16点)、もしくはフィールドネットワーク(※1)
拡張I/Oスロット2【オプション】	拡張PIO(入力16点/出力16点)、もしくはフィールドネットワーク(※1)
システムI/Oスロット	非常停止入力2接点、イネーブル入力2接点
モータ電源入出コネクタ	外部駆動電源遮断用

※1:フィールドネットワーク(CC-Link、DeviceNet、PROFIBUS-DP、EtherNet/IP)最大入力点数240点、最大出力点数240点
EtherNet/IP+EtherNet/IPは使用不可
ビジョンシステムはEtherNet/IPボードに接続します

テーブルトップ型ロボットシリーズ システム構成

前面配線図

タッチパネルティーチング（オプション）

型式 TB-01-S

5m

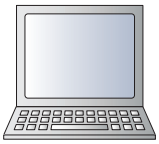
ダミープラグ

型式 DP-2

※安全カテゴリ対応仕様とパソコン対応ソフト（IA-101-TTA-USB）に付属

5m/3m

パソコン接続ケーブル
（パソコン対応ソフトに付属）
型式CB-ST-E1MW050（5m）
CB-SEL-USB030（3m）
CB-ST-AIMW050（5m）



パソコン対応ソフト（オプション）

型式 IA-101-X-MW
IA-101-TTA-USB
IA-101-X-USBMW
IA-101-XA-MW

背面配線図

PLC

各種フィールドネットワーク（オプション）

CC-Link　DeviceNet　PROFIBUS　EtherNet/IP

I/Oフラットケーブル（付属品）

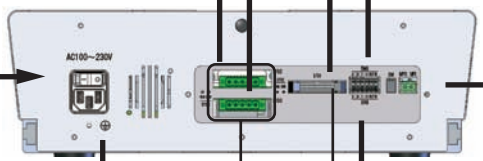
型式 CB-PAC-PIO020

2m

非常停止スイッチ

電磁接触器

イネーブルスイッチ



AC100～230V

電源ケーブルは以下から選択
●本体側装着プラグのみ
●AC100V用電源ケーブル（2m）
●AC200V用電源ケーブル（2m）

保護接地

拡張I/Oスロット

標準I/Oサービス電源コネクタ

※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接触器等は、必要に応じて配線。出荷時設定(短絡処理)でも動作可能。

TTA-A2(G)-20-20 テーブルトップ型ロボット　門型2軸仕様 XY軸200mm

■型式項目

TTA — □ — I — 20 □ — 20 □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A2:2軸標準仕様 A2G:2軸安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	20:200mm		20:200mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS
※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。

※20-20サイズのみ片持ちです。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)
(注4)Xスライダにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認して下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-A2(G)-I-20①-20②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	200	1～800	20
	Y軸			24相当	200	1～800	10

記号説明 ①②XY軸オプション ③標準I/Oスロット ④⑤拡張I/Oスロット ⑥I/Oケーブル長 ⑦電源ケーブル仕様 ⑧オプション

テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-A2(G)-20-20	—

④⑤拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②⑧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
20-15・20-20タイプ用支柱追加	AP	→H-44	—
Y軸取付位置90mm前方	F1	→H-44	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	→H-44	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ(φ12mm 転造C10) タイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:15.9Nm Mb:15.9Nm Mc:32.0Nm Y軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量※	20kg
本体質量	24kg

※テーブル部とは、スライダ部以外の本体上部面です。X軸の可搬質量ではありません。

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

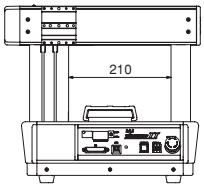
特注対応のご案内 巻末-67

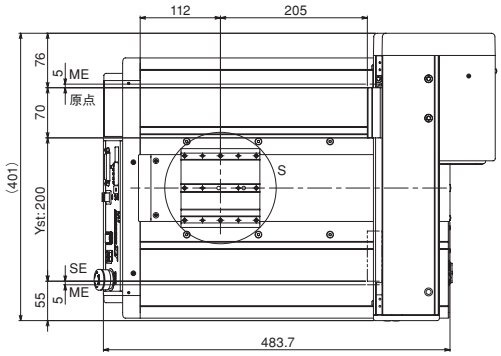
2次元CAD 3次元CAD

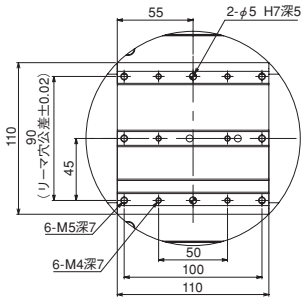
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

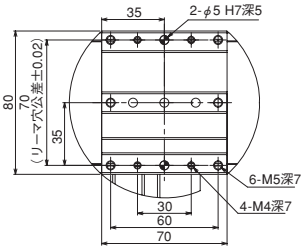
■AP（支柱追加オプション）
寸法図



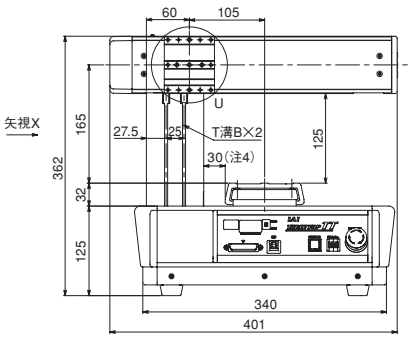


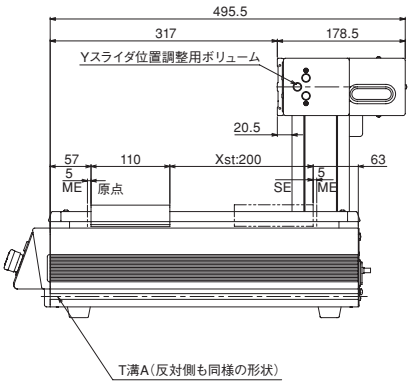


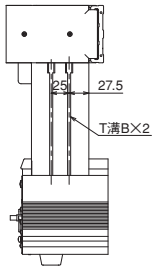
詳細図 S（X軸スライダ詳細）



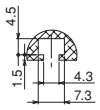
詳細図 U（Y軸スライダ詳細）



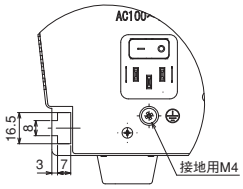




矢視X



T溝B形状



T溝A形状

TTA-A2(G)-30-30 テーブルトップ型ロボット　門型2軸仕様 XY軸300mm

■型式項目

TTA — □ — I — 30 — □ — 30 — □ — □ — □ — □ — □ — □ —— □ —— □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A2:2軸標準仕様 A2G:2軸安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	30:300mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	30:300mm		NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS

※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)

(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

(注4)Xスライダにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認して下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-A2(G)-I-30①-30②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	300	1～800	20
	Y軸			24相当	300	1～800	10

記号説明 ①②XY軸オプション ③標準I/Oスロット ④⑤拡張I/Oスロット ⑥I/Oケーブル長 ⑦電源ケーブル仕様 ⑧オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-A2(G)-30-30	—

④⑤拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②⑧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
Y軸取付位置90mm前方	F1	→H-44	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	→H-44	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ(φ12mm 転造C10) タイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm (注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:15.9Nm Mb:15.9Nm Mc:32.0Nm Y軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量※	30kg
本体質量	31kg

※テーブル部とは、スライダ部以外の本体上部面です。X軸の可搬質量ではありません。

寸法図

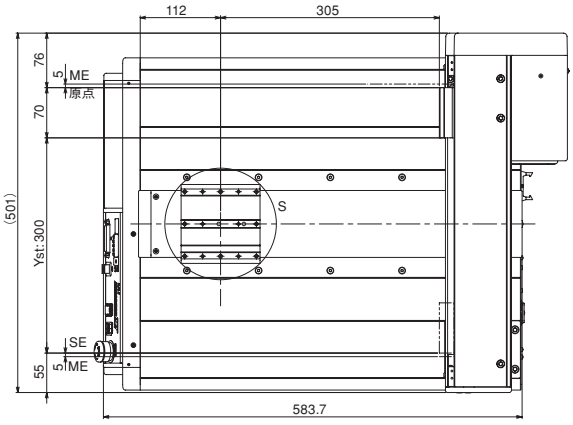
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

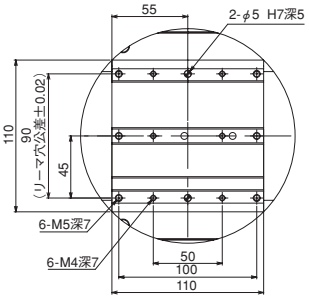
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

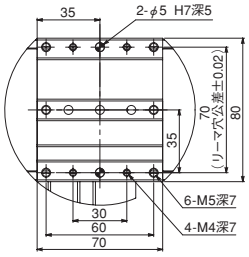
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

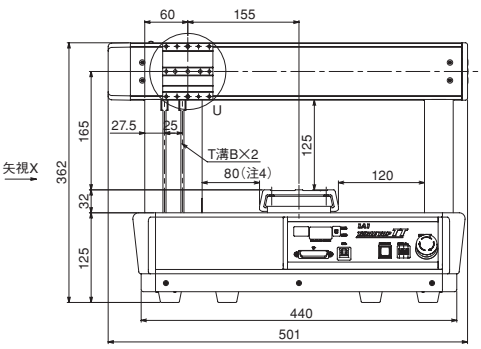


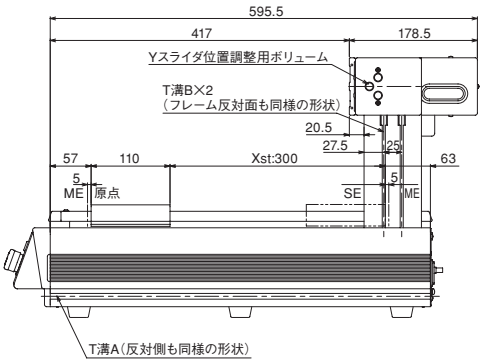


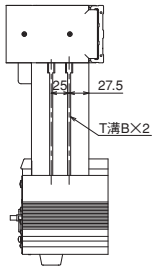
詳細図 S（X軸スライダ詳細）



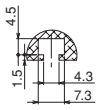
詳細図 U（Y軸スライダ詳細）



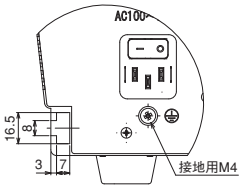




矢視X



T溝B形状



T溝A形状

TTA-A2(G)-40-40 テーブルトップ型ロボット 門型2軸仕様 XY軸400mm

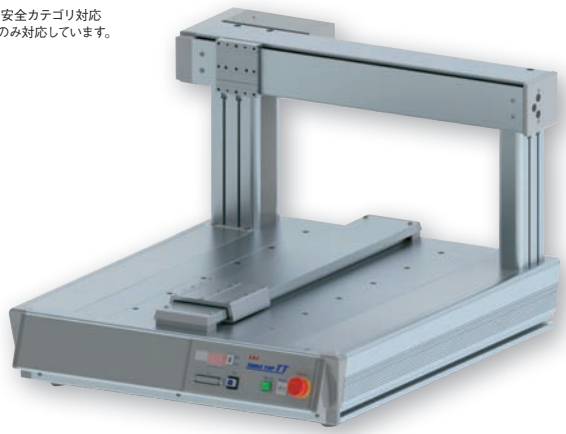
■型式項目

TTA — □ — I — 40 □ — 40 □ — □ — □ — □ — □ — □ —— □ —— □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A2:2軸標準仕様 A2G:2軸安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	40:400mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	40:400mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。	0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS

※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)

(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

(注4)Xスライダにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認して下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-A2(G)-I-40①-40②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	400	1～800	20
	Y軸			24相当	400	1～800	10

記号説明 ①②XY軸オプション ③標準I/Oスロット ④⑤拡張I/Oスロット ⑥I/Oケーブル長 ⑦電源ケーブル仕様 ⑧オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-A2(G)-40-40	—

④⑤拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②⑧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
Y軸取付位置90mm前方	F1	→H-44	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	→H-44	—
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ(φ12mm 転造C10) タイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:15.9Nm Mb:15.9Nm Mc:32.0Nm Y軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量※	40kg
本体質量	37kg

※テーブル部とは、スライダ部以外の本体上部面です。X軸の可搬質量ではありません。

寸法図

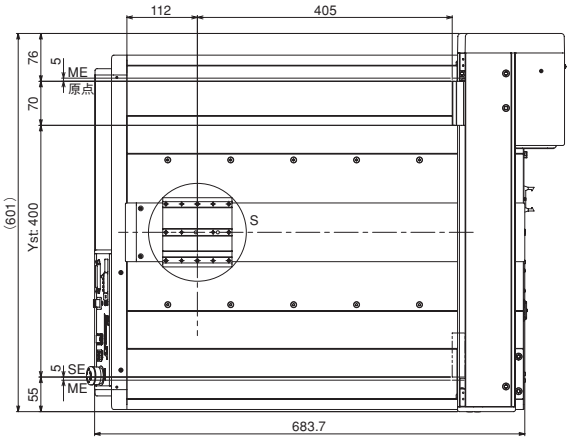
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

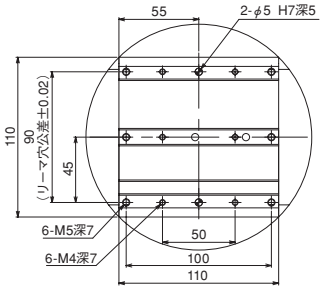
2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67

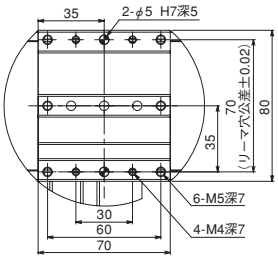
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

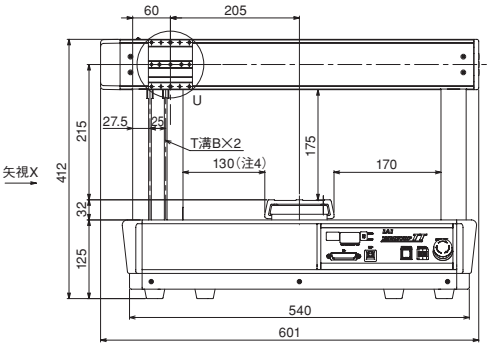


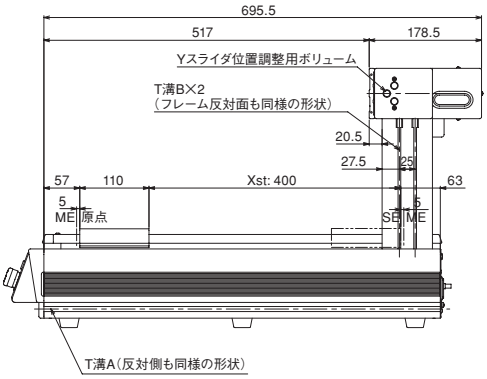


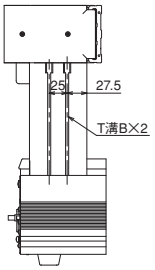
詳細図 S（X軸スライダ詳細）



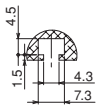
詳細図 U（Y軸スライダ詳細）



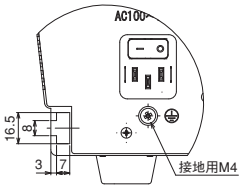




矢視X



T溝B形状



T溝A形状

TTA-A2(G)-50-50 テーブルトップ型ロボット　門型2軸仕様 XY軸500mm

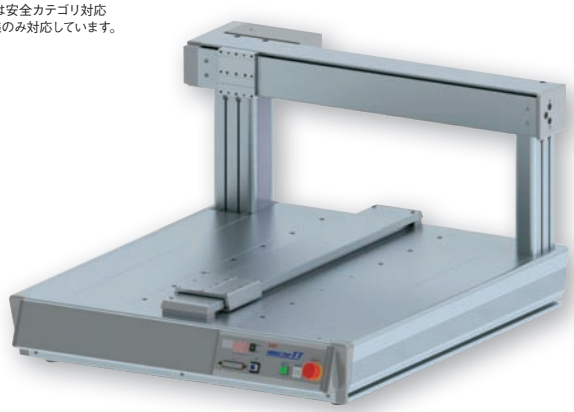
■型式項目

TTA — □ — I — 50 — □ — 50 — □ — □ — □ — □ — □ — □ —— □ —— □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
A2:2軸標準仕様 A2G:2軸安全カテゴリ対応仕様		I:インクリメンタル仕様	50:500mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	50:500mm		NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS

※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)

(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

(注4)Xスライダにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認して下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-A2(G)-I-50①-50②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	500	1～800	20
	Y軸			24相当	500	1～800	10

記号説明 ①②XY軸オプション ③標準I/Oスロット ④⑤拡張I/Oスロット ⑥I/Oケーブル長 ⑦電源ケーブル仕様 ⑧オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-A2(G)-50-50	—

④⑤拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②⑧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
Y軸取付位置90mm前方	F1	→H-44	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	→H-44	—
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ(φ12mm 転造C10) タイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:15.9Nm Mb:15.9Nm Mc:32.0Nm Y軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量※	50kg
本体質量	44kg

※テーブル部とは、スライダ部以外の本体上部面です。X軸の可搬質量ではありません。

寸法図

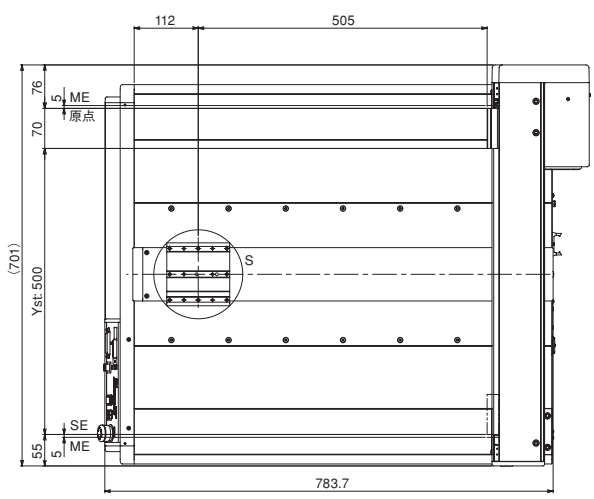
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

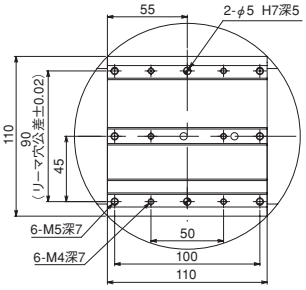
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

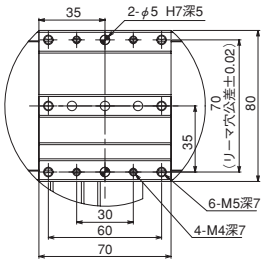
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

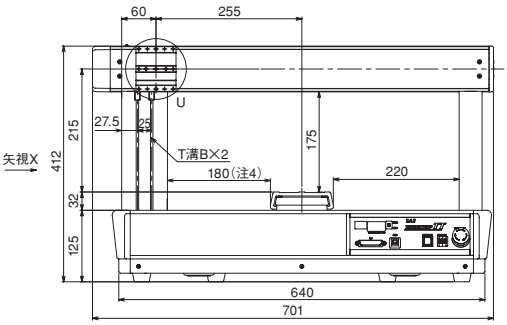


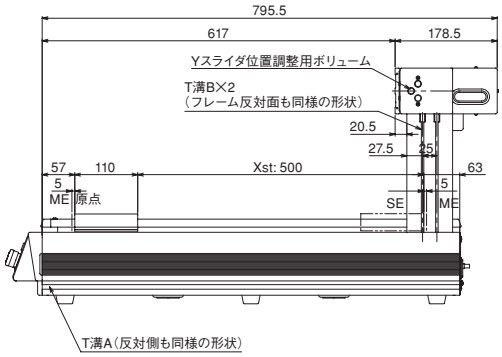


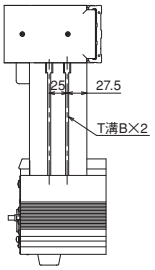
詳細図 S（X軸スライダ詳細）



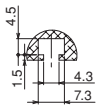
詳細図 U（Y軸スライダ詳細）



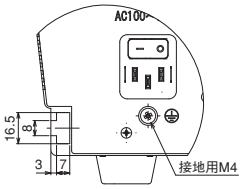




矢視X



T溝B形状



T溝A形状

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

TTA-A3(G)-20-20 テーブルトップ型ロボット　門型3軸仕様 XY軸200mm　Z軸100mm/150mm

■型式項目

TTA — □ — I — 20 □ — 20 □ — □ — □ — □ — □ - □ - □ - □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
A3:3軸標準仕様 A3G:3軸安全カテゴリ対応仕様		I:インクリメンタル仕様	20:200mm		20:200mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	10:100mm 15:150mm	B:ブレーキ(標準) HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。

※20-20サイズのみ片持ちです。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)

(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

(注4)Xスライダにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認して下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-A3(G)-I-20①-20②-③B④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	200	1～800	20
	Y軸			24相当	200	1～800	—
	Z軸			12	100/150	1～400	6

記号説明 ①②XY軸オプション ③Z軸ストローク ④Z軸オプション ⑤標準I/Oスロット ⑥⑦拡張I/Oスロット ⑧I/Oケーブル長 ⑨電源ケーブル仕様 ⑩オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A3(G)-20-20	—	—

⑥⑦拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②④⑩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
20-15・20-20タイプ用支柱追加	AP	→H-44	—
ブレーキ(標準装備)	B	→H-44	—
Y軸取付位置90mm前方	F1	→H-44	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	→H-44	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	X軸、Y軸、Z軸ボールネジ(XY軸:φ12mm、Z軸:φ10mm 転造C10) X軸、Y軸はタイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:15.9Nm　Mb:15.9Nm　Mc:32.0Nm Z軸:Ma:9.7Nm　Mb:9.7Nm　Mc:20.5Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量※	20kg
本体質量	27kg

※テーブル部とは、スライダ部以外の本体上部面です。X軸の可搬質量ではありません。

寸法図

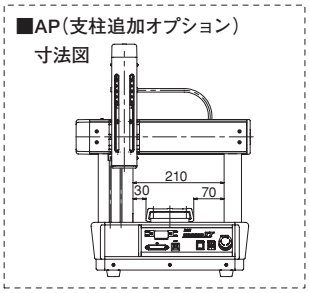
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

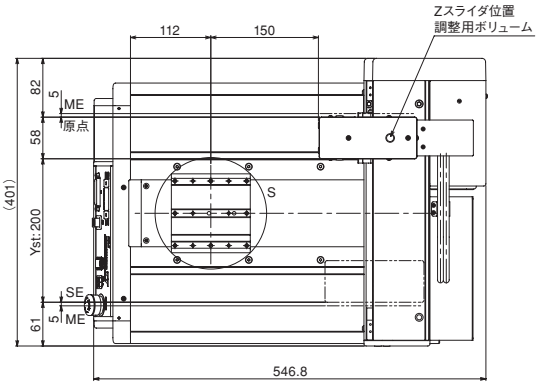
特注対応のご案内 巻末-67

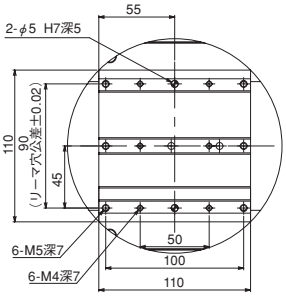
2次元CAD 3次元CAD

※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

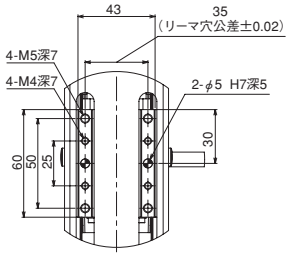
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド



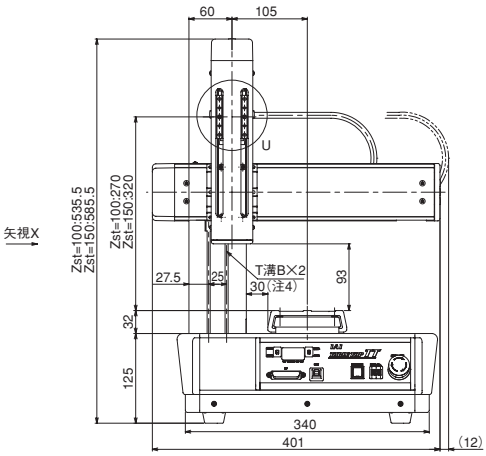


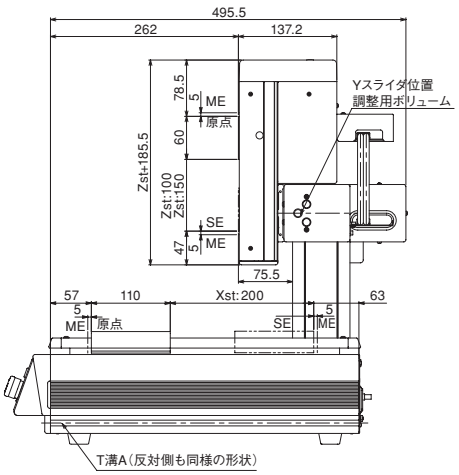


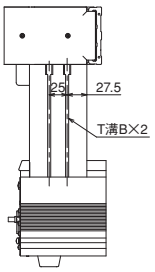
詳細図 S（X軸スライダ詳細）



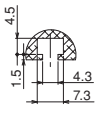
詳細図 U（Z軸スライダ詳細）



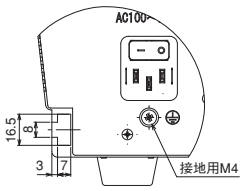




矢視X



T溝B形状



T溝A形状

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

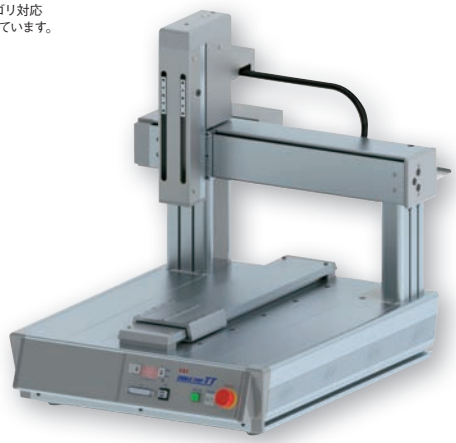
TTA-A3(G)-30-30 テーブルトップ型ロボット　門型3軸仕様 XY軸300mm　Z軸100mm/150mm

■型式項目

TTA — □ — I — 30 — □ — 30 — □ — □ — □ — □ — □ - □ - □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
A3:3軸標準仕様 A3G:3軸安全カテゴリ対応仕様		I:インクリメンタル仕様	30:300mm		30:300mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	10:100mm 15:150mm	B:ブレーキ(標準) HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS
※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)
(注4)Xスライダにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認して下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-A3(G)-I-30①-30②-③B④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	300	1～800	20
	Y軸			24相当	300	1～800	—
	Z軸			12	100/150	1～400	6

記号説明 ①②XY軸オプション ③Z軸ストローク ④Z軸オプション ⑤標準I/Oスロット ⑥⑦拡張I/Oスロット ⑧I/Oケーブル長 ⑨電源ケーブル仕様 ⑩オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A3(G)-30-30	—	—

⑥⑦拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②④⑩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(標準装備)	B	→H-44	—
Y軸取付位置90mm前方	F1	→H-44	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	→H-44	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	X軸、Y軸、Z軸ボールネジ(XY軸:φ12mm、Z軸:φ10mm 転造C10) X軸、Y軸はタイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:15.9Nm　Mb:15.9Nm　Mc:32.0Nm Z軸:Ma:9.7Nm　Mb:9.7Nm　Mc:20.5Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量※	30kg
本体質量	34kg

※テーブル部とは、スライダ部以外の本体上部面です。X軸の可搬質量ではありません。

寸法図

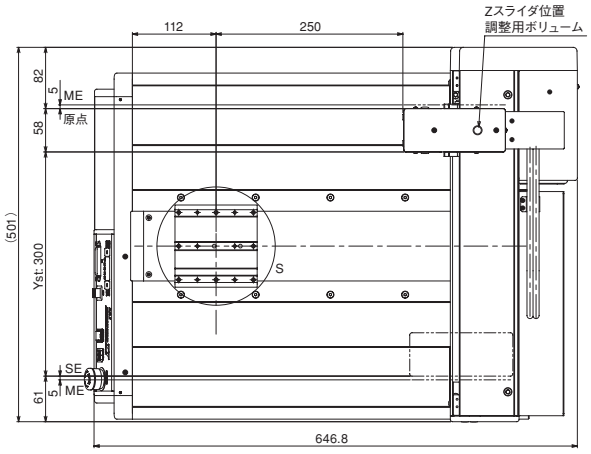
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

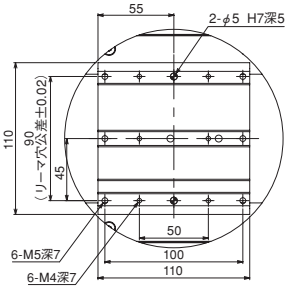
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

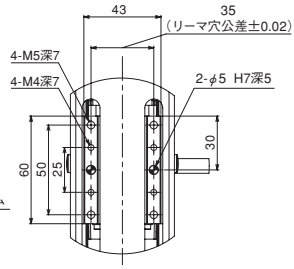
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

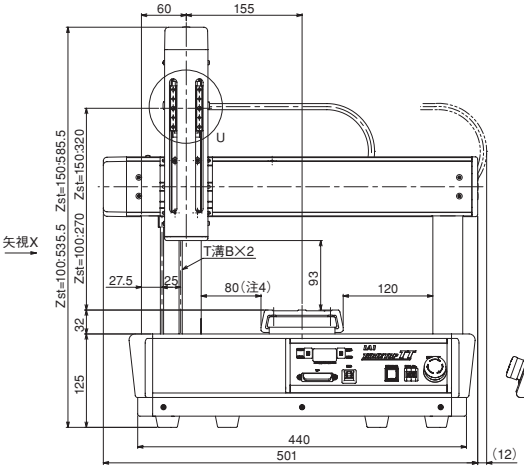


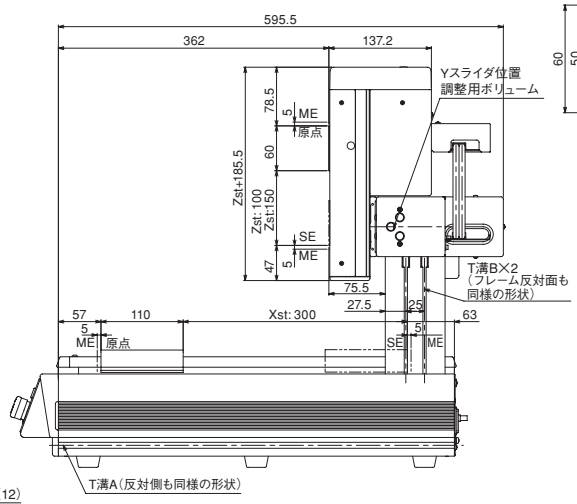


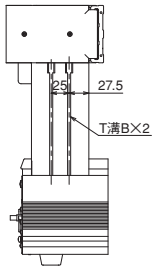
詳細図 S（X軸スライダ詳細）



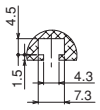
詳細図 U（Z軸スライダ詳細）



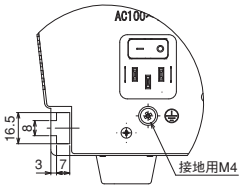




矢視X



T溝B形状



T溝A形状

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

TTA-A3(G)-40-40

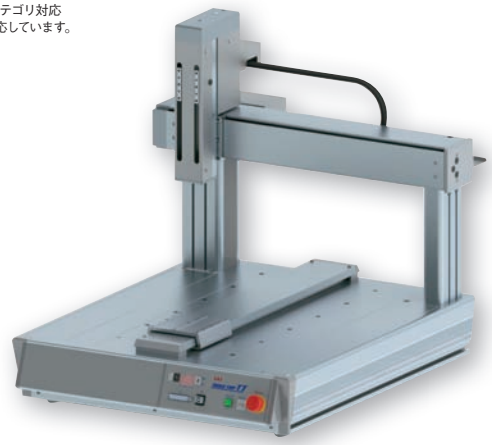
テーブルトップ型ロボット　門型3軸仕様
XY軸400mm　Z軸100mm/150mm

■型式項目

TTA — □ — I — 40 □ — 40 □ — □ — □ — □ — □ - □ - □ - □ — □ — □

	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
	TTA	A3:3軸標準仕様 A3G:3軸安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	40:400mm		40:400mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	10:100mm 15:150mm	B:ブレーキ(標準) HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS
※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)
(注4)Xスライダにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認して下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-A3(G)-I-40①-40②-③B④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	400	1～800	20
	Y軸			24相当	400	1～800	—
	Z軸			12	100/150	1～400	6

記号説明 ①②XY軸オプション ③Z軸ストローク ④Z軸オプション ⑤標準I/Oスロット ⑥⑦拡張I/Oスロット ⑧I/Oケーブル長 ⑨電源ケーブル仕様 ⑩オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A3(G)-40-40	—	—

⑥⑦拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②④⑩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(標準装備)	B	→H-44	—
Y軸取付位置90mm前方	F1	→H-44	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	→H-44	—
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	X軸、Y軸、Z軸ボールネジ(XY軸:φ12mm、Z軸:φ10mm 転造C10) X軸、Y軸はタイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:15.9Nm Mb:15.9Nm Mc:32.0Nm Z軸:Ma:9.7Nm Mb:9.7Nm Mc:20.5Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量※	40kg
本体質量	40kg

※テーブル部とは、スライダ部以外の本体上部面です。X軸の可搬質量ではありません。

寸法図

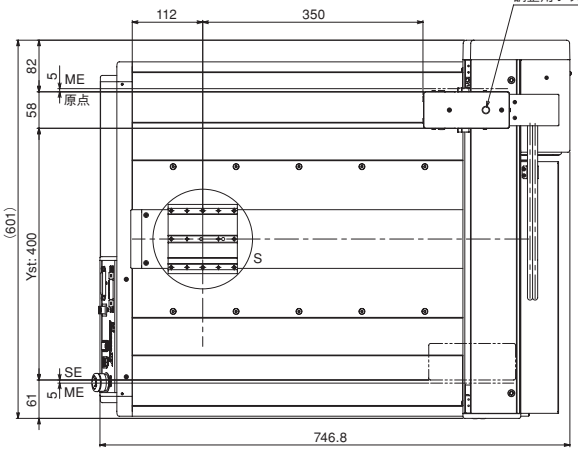
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

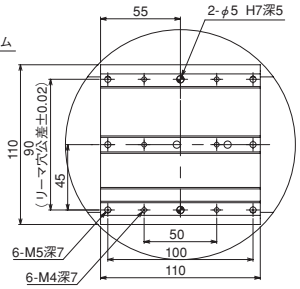
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

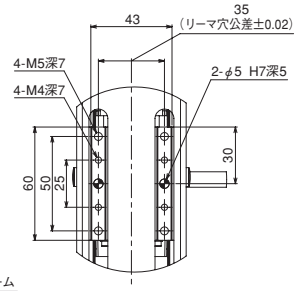
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

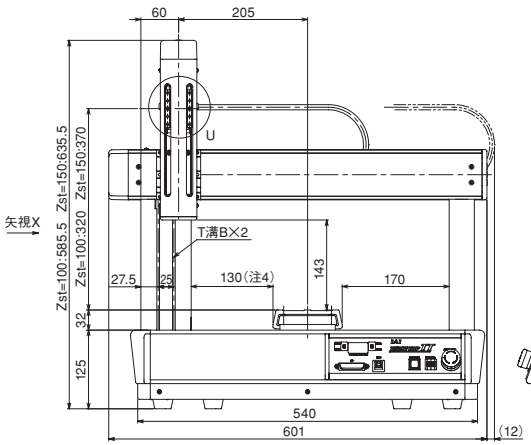


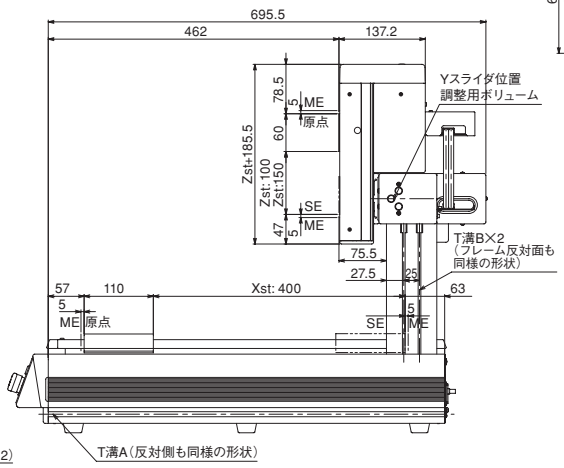


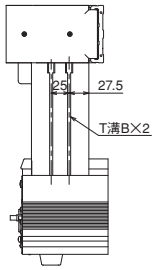
詳細図 S（X軸スライダ詳細）



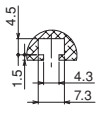
詳細図 U（Z軸スライダ詳細）



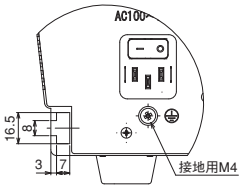




矢視X



T溝B形状



T溝A形状

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

TTA-A3(G)-50-50 テーブルトップ型ロボット 門型3軸仕様 XY軸500mm Z軸100mm/150mm

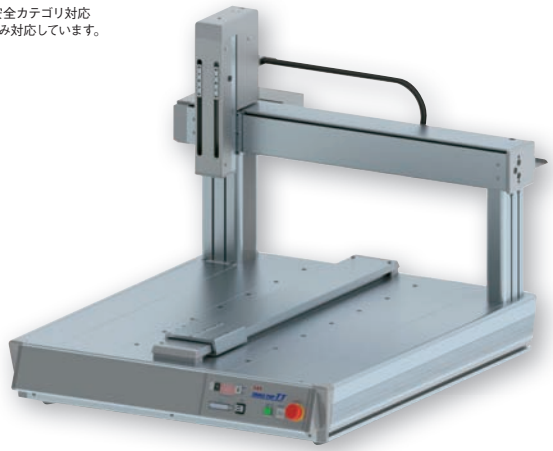
■型式項目

TTA — □ — I — 50 □ — 50 □ — □ — □ — □ — □ - □ - □ - □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
A3:3軸標準仕様 A3G:3軸安全カテゴリ対応仕様		I:インクリメンタル仕様	50:500mm		50:500mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	10:100mm 15:150mm	B:ブレーキ(標準) HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS

※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)

(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

(注4)Xスライダにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認して下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-A3(G)-I-50①-50②-③B④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	500	1～800	20
	Y軸			24相当	500	1～800	—
	Z軸			12	100/150	1～400	6

記号説明 ①②XY軸オプション ③Z軸ストローク ④Z軸オプション ⑤標準I/Oスロット ⑥⑦拡張I/Oスロット ⑧I/Oケーブル長 ⑨電源ケーブル仕様 ⑩オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A3(G)-50-50	—	—

⑥⑦拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②④⑩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(標準装備)	B	→H-44	—
Y軸取付位置90mm前方	F1	→H-44	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	→H-44	—
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	X軸、Y軸、Z軸ボールネジ(XY軸:φ12mm、Z軸:φ10mm 転造C10) X軸、Y軸はタイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:15.9Nm Mb:15.9Nm Mc:32.0Nm Z軸:Ma:9.7Nm Mb:9.7Nm Mc:20.5Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量※	50kg
本体質量	47kg

※テーブル部とは、スライダ部以外の本体上部面です。X軸の可搬質量ではありません。

寸法図

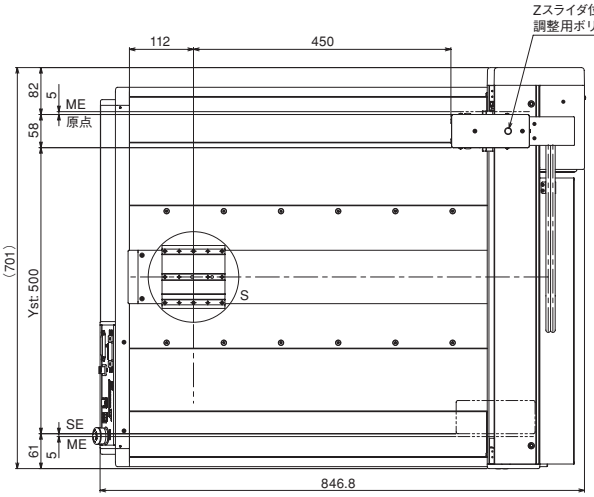
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

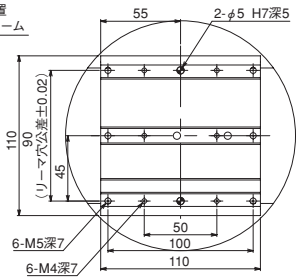
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

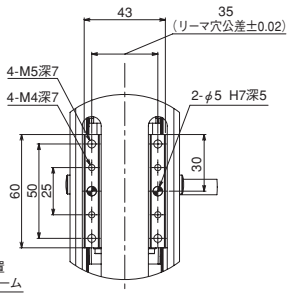
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

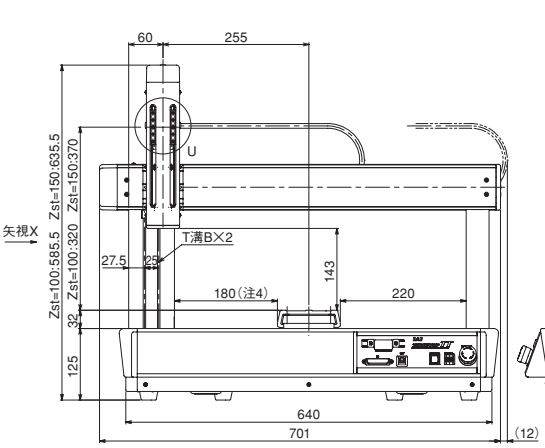


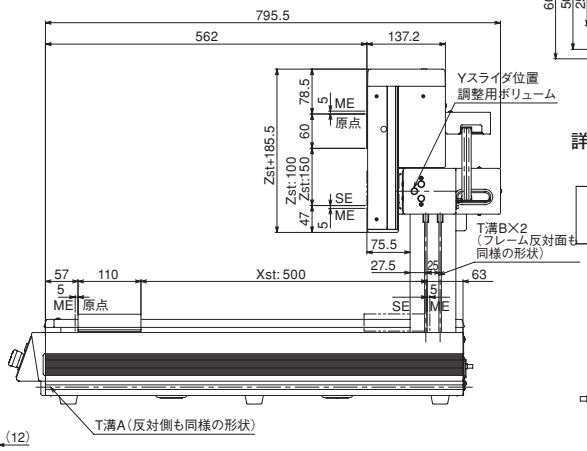


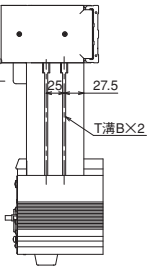
詳細図 S（X軸スライダ詳細）



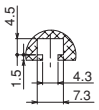
詳細図 U（Z軸スライダ詳細）



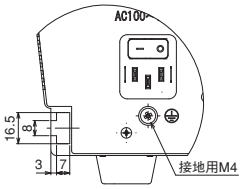




矢視X



T溝B形状



T溝A形状

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

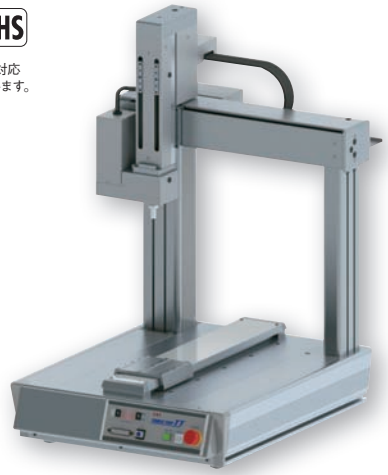
TTA-A4(G)-□-□ テーブルトップ型ロボット 門型4軸仕様

■型式項目

TTA-□-I-□ □-□ □-□ □-□ □-□ □-□ □-□ □-□ □-□ □-□ □-□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	R軸ストローク	R軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
	A4: 4軸ZRタイプ 標準仕様 A4G:4軸ZRタイプ 安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	20:200mm 30:300mm 40:400mm 50:500mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	20:200mm 30:300mm 40:400mm 50:500mm		10:100mm 15:150mm	B:ブレーキ(標準) CO:カバー付 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	18L:±180度 36L:±360度 (原点リミットスイッチ付)	ML:モータ左折返し(標準) MR:モータ右折返し	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は[E]を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS
※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
回転軸は、負荷慣性モーメントの数値によっては最高速度が出ませんので、ご注意ください。(H-52ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)
(注4)Xスライダにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認して下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)	最大負荷慣性モーメント(kg・m²)
TTA-A4(G)-I-20□-20□	X軸	24相当	200	1~800	20	—
	Y軸	24相当	200	1~800	—	—
	Z軸	12	100/150	1~400	6	—
	R軸	—	18L:±180度 36L:±360度	1000度/s		0.01
TTA-A4(G)-I-30□-30□	X軸	24相当	300	1~800	20	—
	Y軸	24相当	300	1~800	—	—
	Z軸	12	100/150	1~400	6	—
	R軸	—	18L:±180度 36L:±360度	1000度/s		0.01
TTA-A4(G)-I-40□-40□	X軸	24相当	400	1~800	20	—
	Y軸	24相当	400	1~800	—	—
	Z軸	12	100/150	1~400	6	—
	R軸	—	18L:±180度 36L:±360度	1000度/s		0.01
TTA-A4(G)-I-50□-50□	X軸	24相当	500	1~800	20	—
	Y軸	24相当	500	1~800	—	—
	Z軸	12	100/150	1~400	6	—
	R軸	—	18L:±180度 36L:±360度	1000度/s		0.01

価格表(標準価格)

型式	標準価格			
	R軸 動作範囲 ±180度		R軸 動作範囲 ±360度	
	Z軸100mm	Z軸150mm	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A4(G)-20-20	—	—	—	—
TTA-A4(G)-30-30	—	—	—	—
TTA-A4(G)-40-40	—	—	—	—
TTA-A4(G)-50-50	—	—	—	—

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

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
20-15・20-20タイプ用支柱追加	AP	→H-44	—
ブレーキ(標準装備)	B	→H-44	—
Z軸カバー付	CO	→H-44	—
Y軸取付位置90mm前方	F1	→H-44	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	→H-44	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	→H-44	—
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	→H-44	—
ZR軸取付位置64.5mm前方	FZ	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
モータ左折返し(標準装備)	ML	→H-45	—
モータ右折返し	MR	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	→H-45	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLTO	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLTO	→H-45	—

寸法図

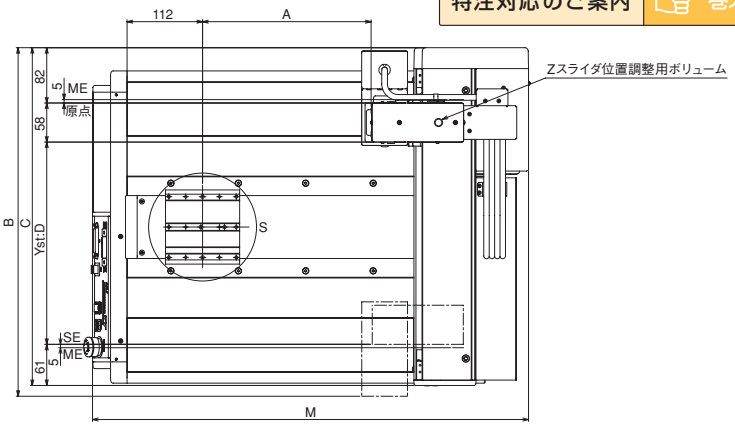
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

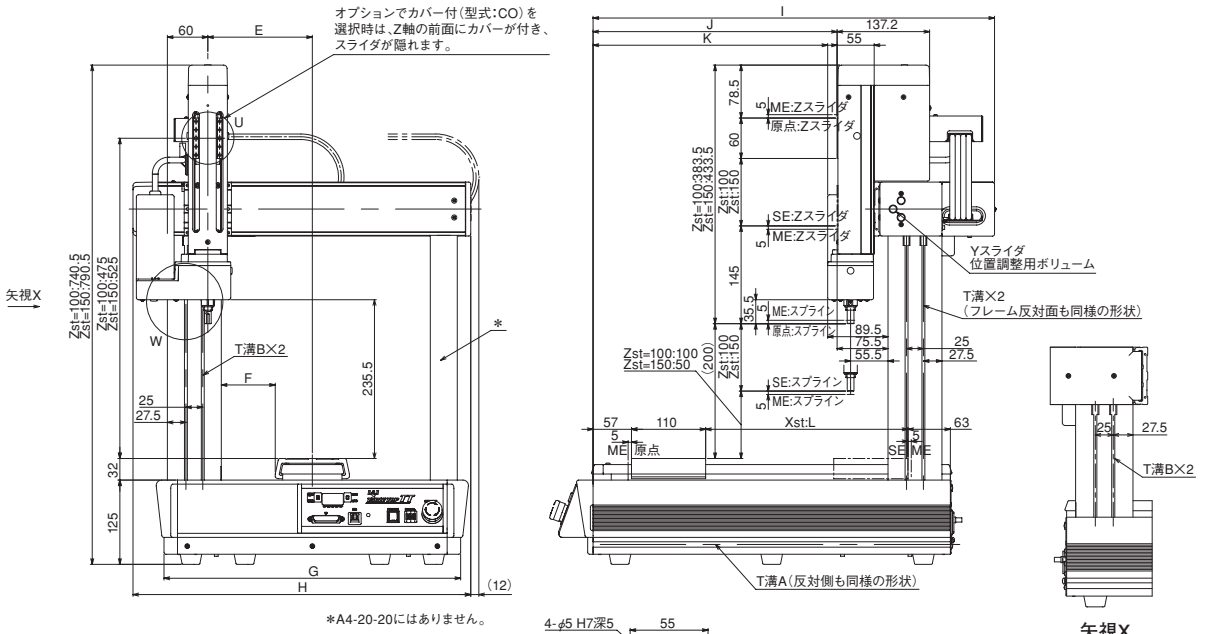
2次元CAD 3次元CAD

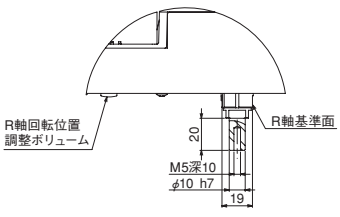
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

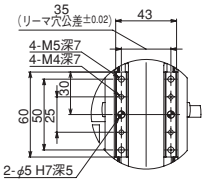
特注対応のご案内 巻末-67



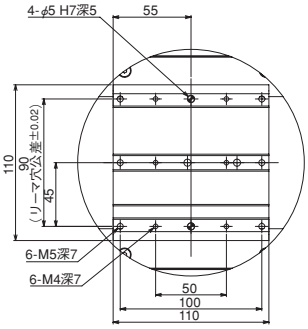




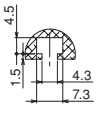
詳細図W(Rスプライン先端部詳細)



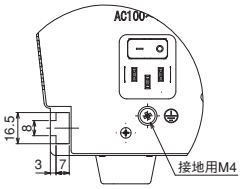
詳細図 U
(Z軸スライダ詳細)



詳細図 S
(X軸スライダ詳細)



T溝B形状



T溝A形状

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	X軸、Y軸、Z軸ボールネジ (XY軸:φ12mm、Z軸:φ10mm 転造C10) X軸、Y軸はタイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	X軸、Y軸、Z軸：±0.02mm R軸：±0.015度（注2）
ロストモーション	X軸、Y軸、Z軸：0.1mm以下 R軸：0.06度以下
動的許容モーメント (注3)	X軸：Ma：15.9Nm Mb：15.9Nm Mc：32.0Nm Z軸：Ma：9.7Nm Mb：9.7Nm Mc：20.5Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下（結露なきこと）
テーブル部積載重量 ※	20-20：20kg 30-30：30kg 40-40：40kg 50-50：50kg
本体質量	20-20：28kg 30-30：35kg 40-40：41kg 50-50：48kg

※張出し負荷長の目安／R軸:半径100mm以下

	2020	3030	4040	5050
A	150	250	350	450
B	417	517	617	717
C	401	501	601	701
D	200	300	400	500
E	105	155	205	255
F	30	80	130	180
G	340	440	540	640
H	401	501	601	701
I	495.5	595.5	695.5	795.5
J	262	362	462	562
K	248	348	448	548
L	200	300	400	500
M	546.8	646.8	746.8	846.8

TTA-C2(G)-20-15 テーブルトップ型ロボット　片持ち2軸仕様 X軸200mm　Y軸150mm

■型式項目

TTA — □ — I — 20 □ — 15 □ — □ — □ — □ — □ — □ —— □ —— □

TTA	□	I	20	□	15	□	□	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
	C2:2軸標準仕様 C2G:2軸安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	20:200mm		15:150mm HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様		NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS
※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-C2(G)-I-20①-15②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	200	1～600	—
	Y軸			24相当	150	1～540	10

記号説明 ①②XY軸オプション ③標準I/Oスロット ④⑤拡張I/Oスロット ⑥I/Oケーブル長 ⑦電源ケーブル仕様 ⑧オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-C2(G)-20-15	—

④⑤拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②⑧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
20-15・20-20タイプ用支柱追加	AP	→H-44	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ(φ12mm 転造C10) タイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm (注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm Y軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量	40kg
本体質量	25kg

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

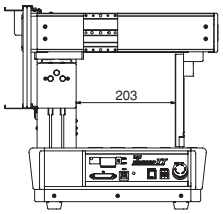
特注対応のご案内 巻末-67

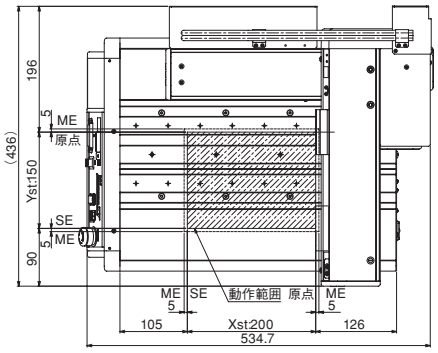
2次元CAD 3次元CAD

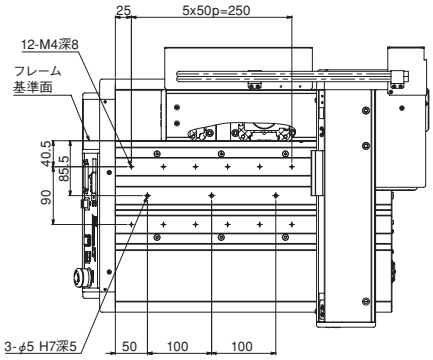
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

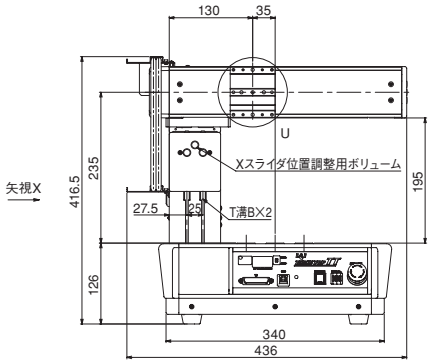
■AP（支柱追加オプション）
寸法図

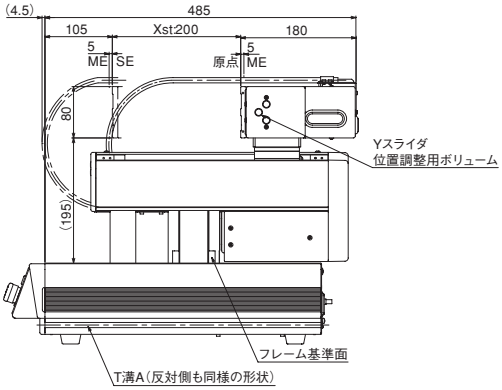


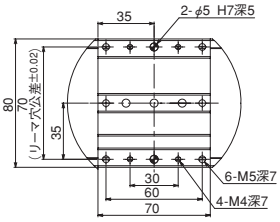




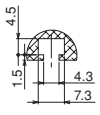
トップベース穴配置図



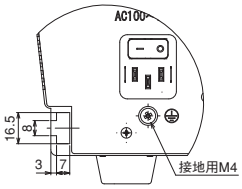




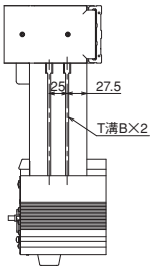
詳細図 U（Yスライダ詳細図）



T溝B形状



T溝A形状



矢視X

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

TTA-C2(G)-30-25 テーブルトップ型ロボット　片持ち2軸仕様 X軸300mm　Y軸250mm

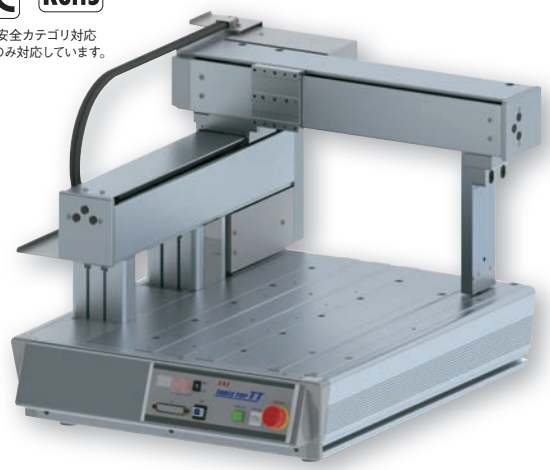
■型式項目

TTA — □ — I — 30 □ — 25 □ — □ — □ — □ — □ — □ —— □ —— □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C2:2軸標準仕様 C2G:2軸安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	30:300mm		25:250mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS

※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)

(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-C2(G)-I-30①-25②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	300	1～700	—
	Y軸			24相当	250	1～640	10

記号説明 ①②XY軸オプション ③標準I/Oスロット ④⑤拡張I/Oスロット ⑥I/Oケーブル長 ⑦電源ケーブル仕様 ⑧オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-C2(G)-30-25	—

④⑤拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②⑧オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ(φ12mm 転造C10) タイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm (注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm Y軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量	60kg
本体質量	33kg

寸法図

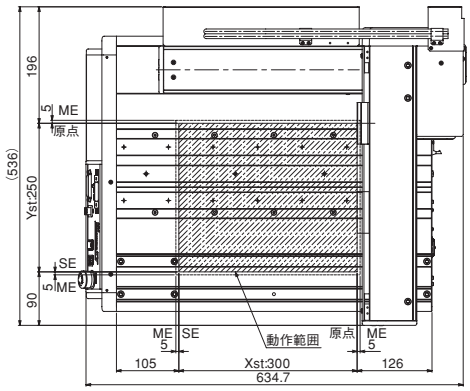
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

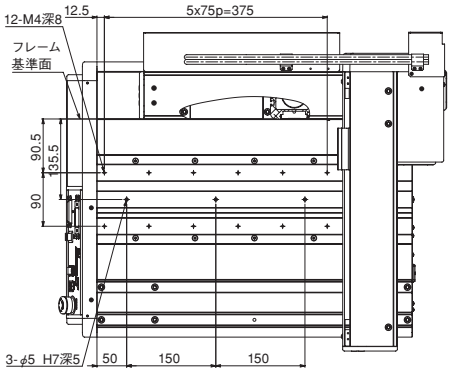
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

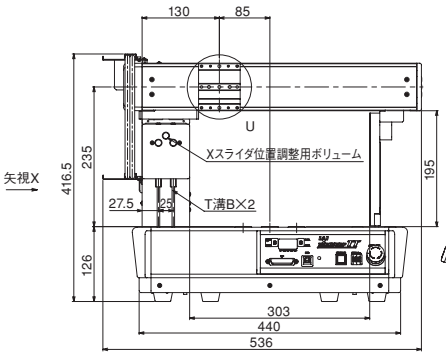
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

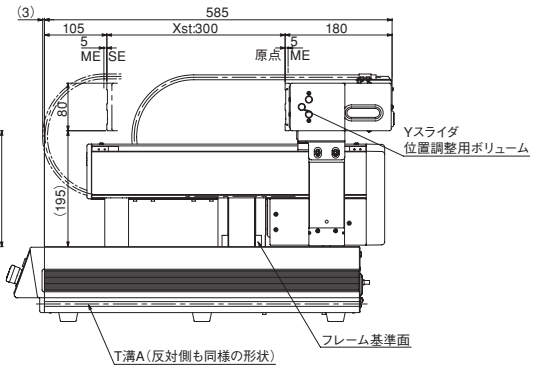
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

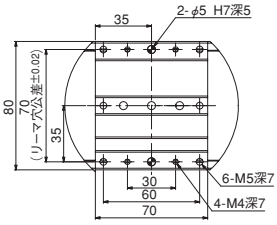




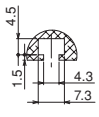
トップベース穴配置図



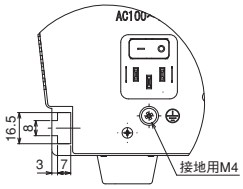




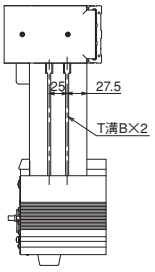
詳細図 U（Yスライダ詳細図）



T溝B形状



T溝A形状



矢視X

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

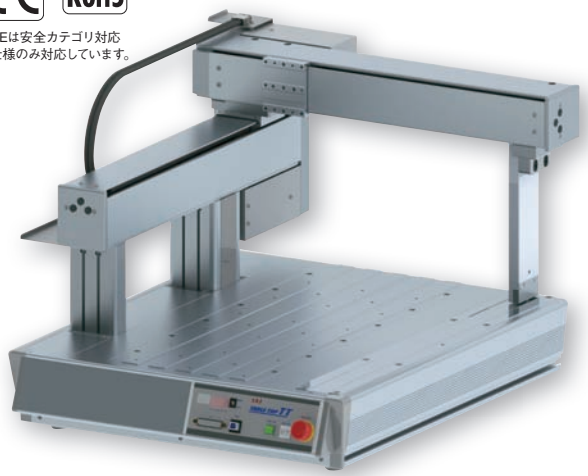
TTA-C2(G)-40-35 テーブルトップ型ロボット　片持ち2軸仕様 X軸400mm　Y軸350mm

■型式項目

TTA — □ — I — 40 □ — 35 □ — □ — □ — □ — □ — □ —— □ —— □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C2:2軸標準仕様 C2G:2軸安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	40:400mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	35:350mm		NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS
※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-C2(G)-I-40①-35②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	400	1～800	—
	Y軸			24相当	350	1～800	10

記号説明 ①②XY軸オプション ③標準I/Oスロット ④⑤拡張I/Oスロット ⑥I/Oケーブル長 ⑦電源ケーブル仕様 ⑧オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-C2(G)-40-35	—

④⑤拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②⑧オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ(φ12mm 転造C10) タイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm Y軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量	80kg
本体質量	40kg

テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

寸法図

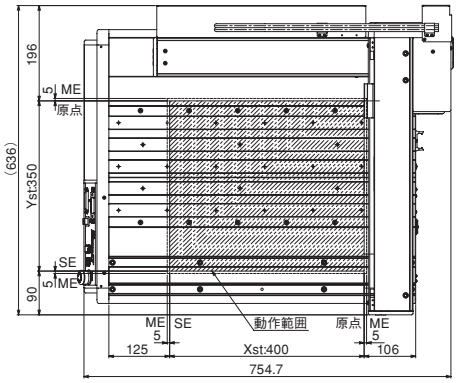
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

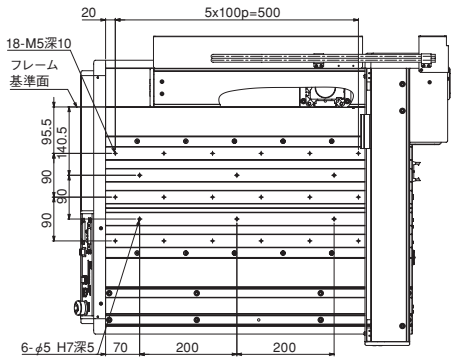
2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67

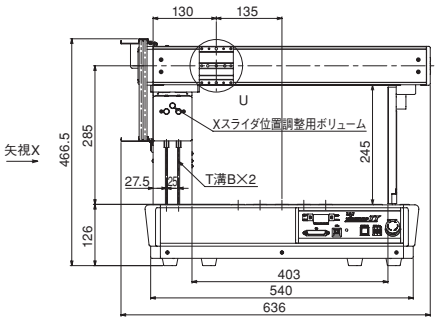
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

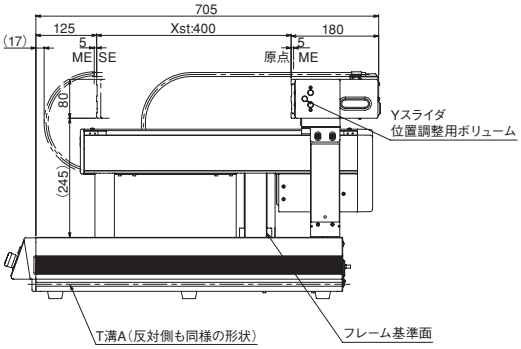
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

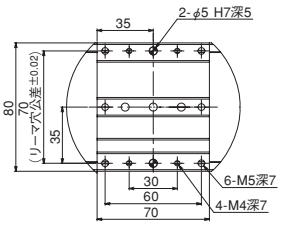




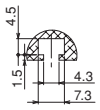
トップベース穴配置図



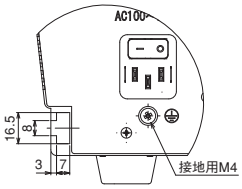




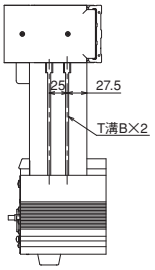
詳細図 U（Yスライダ詳細図）



T溝B形状



T溝A形状



矢視X

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

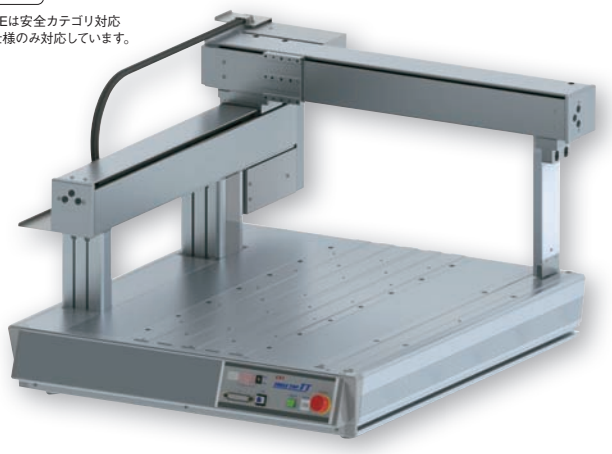
TTA-C2(G)-50-45 テーブルトップ型ロボット　片持ち2軸仕様 X軸500mm　Y軸450mm

■型式項目

TTA — □ — I — 50 □ — 45 □ — □ — □ — □ — □ — □ —— □ —— □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C2:2軸標準仕様 C2G:2軸安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	50:500mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	45:450mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。	0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS
※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-C2(G)-I-50①-45②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	500	1～800	—
	Y軸			24相当	450	1～800	10

記号説明 ①②XY軸オプション ③標準I/Oスロット ④⑤拡張I/Oスロット ⑥I/Oケーブル長 ⑦電源ケーブル仕様 ⑧オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-C2(G)-50-45	—

④⑤拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②⑧オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ(φ12mm 転造C10) タイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm Y軸:Ma:12.6Nm Mb:12.6Nm Mc:37.4Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量	100kg
本体質量	47kg

寸法図

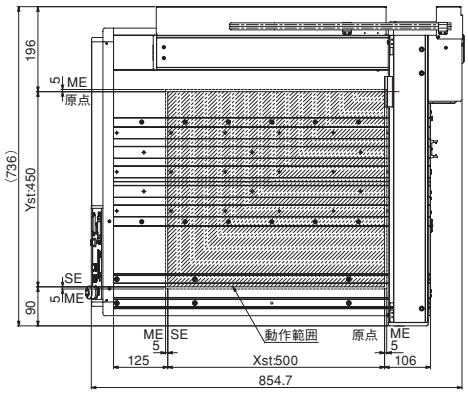
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

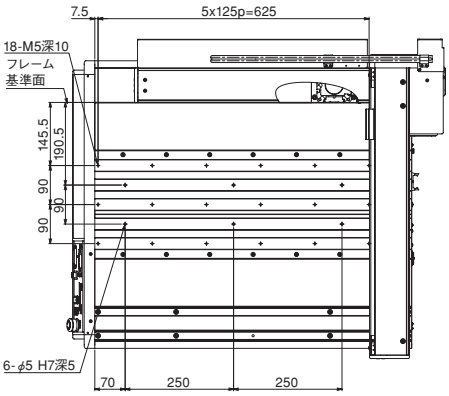
2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67

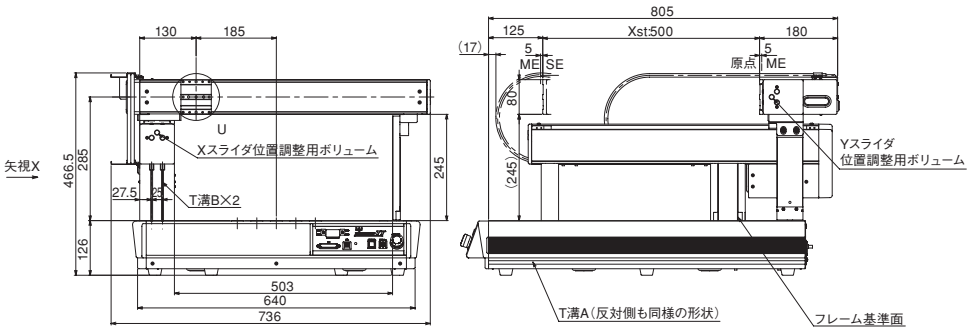
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

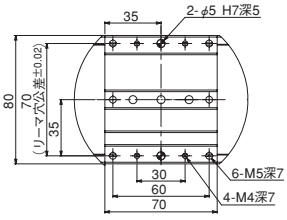
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド



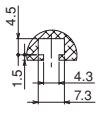


トップベース穴配置図

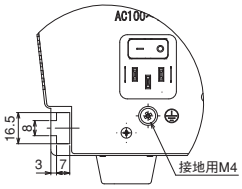




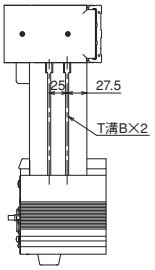
詳細図 U（Yスライダ詳細図）



T溝B形状



T溝A形状



矢視X

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

TTA-C3(G)-20-15

テーブルトップ型ロボット　片持ち3軸仕様
X軸200mm　Y軸150mm　Z軸100mm/150mm

■型式項目

TTA — □ — I — 20 □ — 15 □ — □ — □ — □ — □ - □ - □ - □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C3:3軸標準仕様 C3G:3軸安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	20:200mm		15:150mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	10:100mm 15:150mm	B:ブレーキ(標準) HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS

※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-C3(G)-I-20①-15②-③B④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	200	1～600	—
	Y軸			24相当	150	1～540	—
	Z軸			12	100/150	1～400	6

記号説明 ①②XY軸オプション ③Z軸ストローク ④Z軸オプション ⑤標準I/Oスロット ⑥⑦拡張I/Oスロット ⑧I/Oケーブル長 ⑨電源ケーブル仕様 ⑩オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C3(G)-20-15	—	—

⑥⑦拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②④⑩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
20-15・20-20タイプ用支柱追加	AP	→H-44	—
ブレーキ(標準装備)	B	→H-44	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	X軸、Y軸、Z軸ボールネジ (X軸、Y軸:φ12mm/Z軸:φ10mm　転造C10) X軸、Y軸はタイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:12.6Nm　Mb:12.6Nm　Mc:37.4Nm Z軸:Ma:9.7Nm　Mb:9.7Nm　Mc:20.5Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量	40kg
本体質量	29kg

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

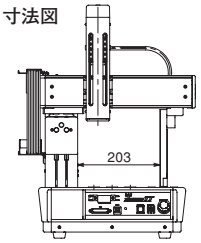
2次元CAD 3次元CAD

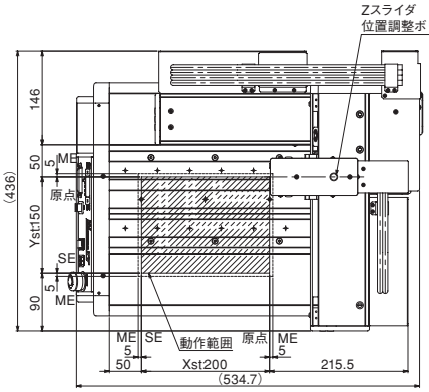
特注対応のご案内 巻末-67

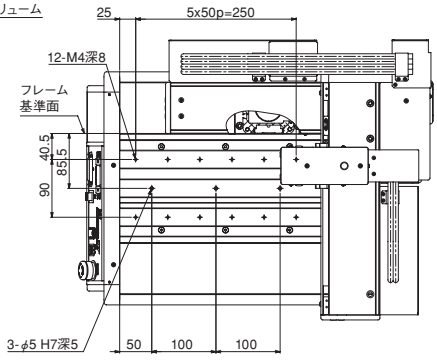
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

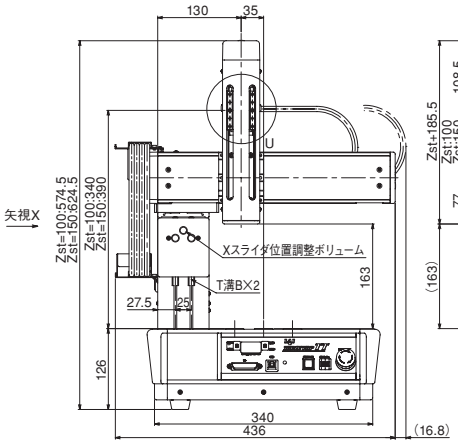
■AP（支柱追加オプション）
寸法図

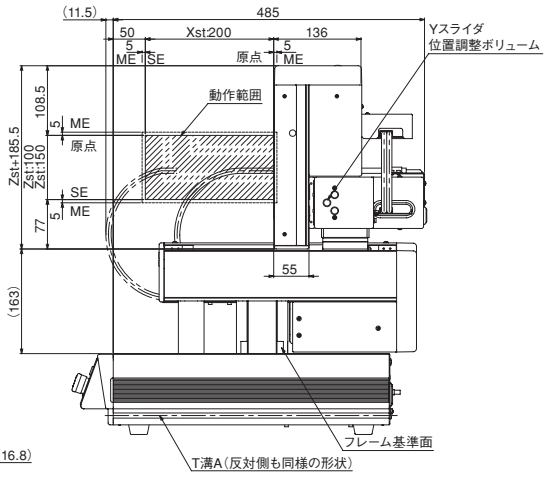


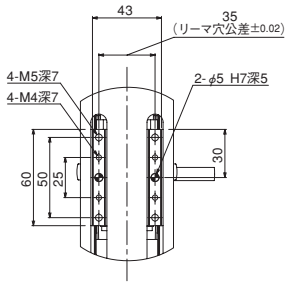




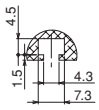
トップベース穴配置図



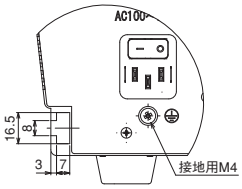




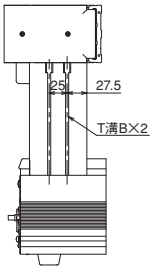
詳細図 U（Z軸スライダ詳細）



T溝B形状



T溝A形状



矢視X

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

TTA-C3(G)-30-25

テーブルトップ型ロボット　片持ち3軸仕様
X軸300mm　Y軸250mm　Z軸100mm/150mm

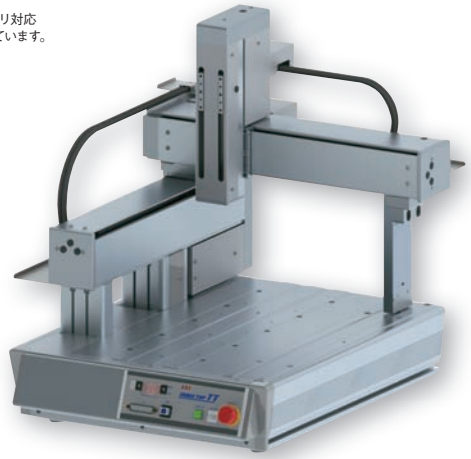
■型式項目

TTA — □ — I — 30 □ — 25 □ — □ — □ — □ — □ - □ - □ - □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C3:3軸標準仕様 C3G:3軸安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	30:300mm		25:250mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	10:100mm 15:150mm	B:ブレーキ(標準) HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS

※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-C3(G)-I-30①-25②-③B④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	300	1～700	—
	Y軸			24相当	250	1～640	—
	Z軸			12	100/150	1～400	6

記号説明　①②XY軸オプション　③Z軸ストローク　④Z軸オプション　⑤標準I/Oスロット　⑥⑦拡張I/Oスロット　⑧I/Oケーブル長　⑨電源ケーブル仕様　⑩オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C3(G)-30-25	—	—

⑥⑦拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②④⑩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(標準装備)	B	→H-44	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	X軸、Y軸、Z軸ボールネジ (X軸、Y軸:φ12mm/Z軸:φ10mm　転造C10) X軸、Y軸はタイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:12.6Nm　Mb:12.6Nm　Mc:37.4Nm Z軸:Ma:9.7Nm　Mb:9.7Nm　Mc:20.5Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量	60kg
本体質量	37kg

寸法図

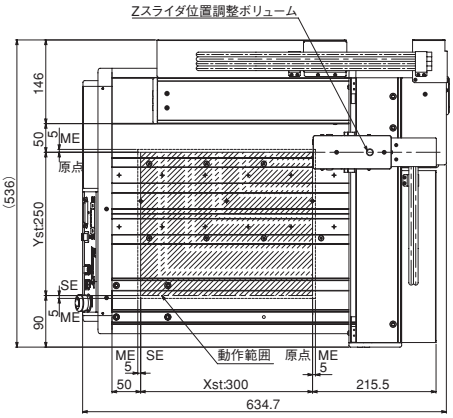
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

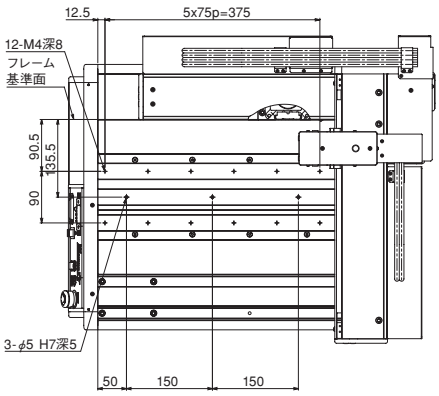
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

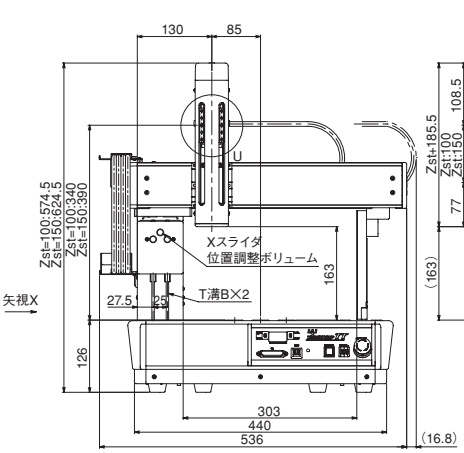
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

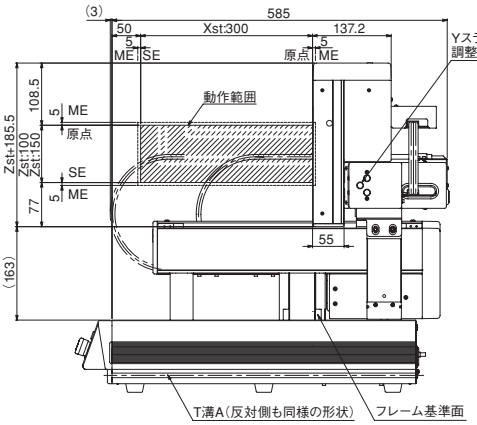
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

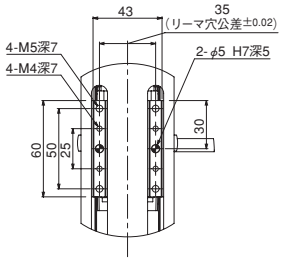




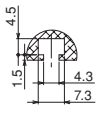
トップベース穴配置図



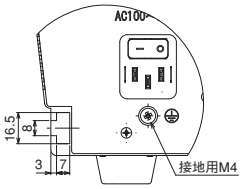




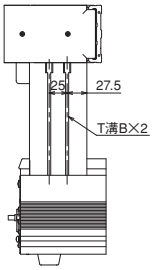
詳細図 U（Z軸スライダ詳細）



T溝B形状



T溝A形状



矢視X

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

TTA-C3(G)-40-35

テーブルトップ型ロボット　片持ち3軸仕様
X軸400mm　Y軸350mm　Z軸100mm/150mm

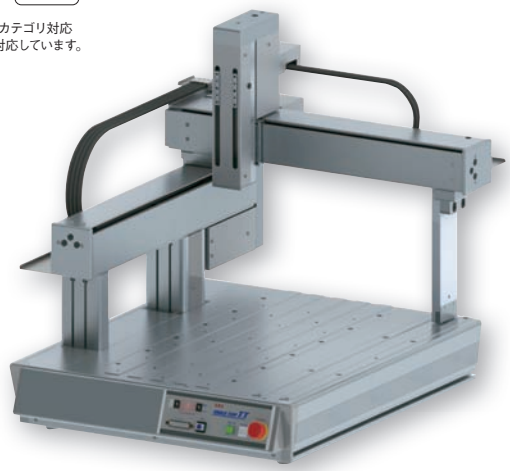
■型式項目

TTA — □ — I — 40 □ — 35 □ — □ — □ — □ — □ - □ - □ - □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C3:3軸標準仕様 C3G:3軸安全カテゴリ対応仕様	I:インクリメンタル仕様	40:400mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	35:350mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	10:100mm 15:150mm	B:ブレーキ(標準) HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS

※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-C3(G)-I-40①-35②-③B④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	400	1～800	—
	Y軸			24相当	350	1～800	—
	Z軸			12	100/150	1～400	6

記号説明　①②XY軸オプション　③Z軸ストローク　④Z軸オプション　⑤標準I/Oスロット　⑥⑦拡張I/Oスロット　⑧I/Oケーブル長　⑨電源ケーブル仕様　⑩オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C3(G)-40-35	—	—

⑥⑦拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②④⑩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(標準装備)	B	→H-44	—
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	X軸、Y軸、Z軸ボールネジ (X軸、Y軸:φ12mm/Z軸:φ10mm　転造C10) X軸、Y軸はタイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:12.6Nm　Mb:12.6Nm　Mc:37.4Nm Z軸:Ma:9.7Nm　Mb:9.7Nm　Mc:20.5Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量	80kg
本体質量	44kg

寸法図

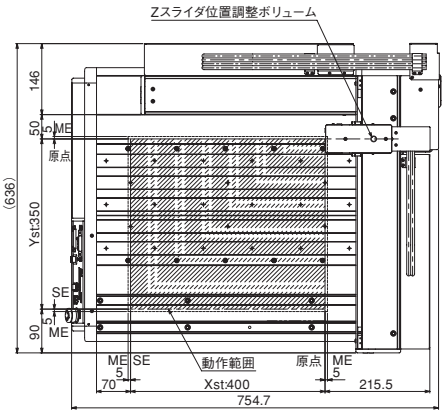
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

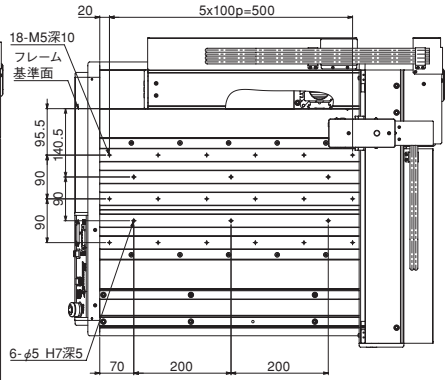
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

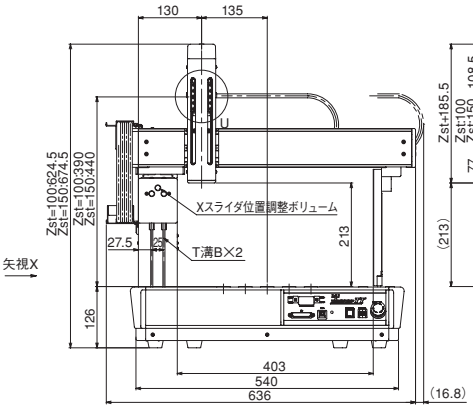
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

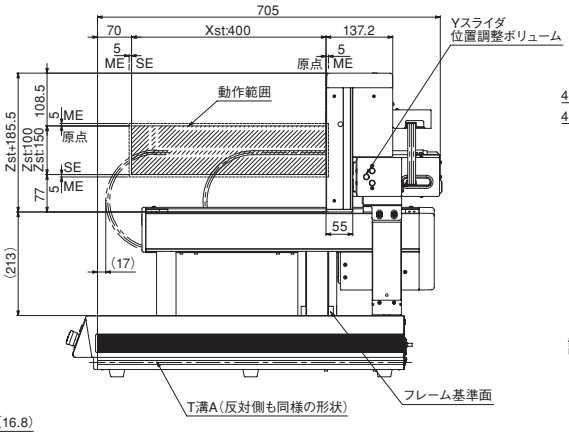
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

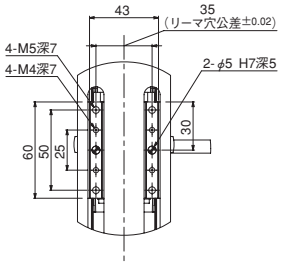




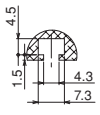
トップベース穴配置図



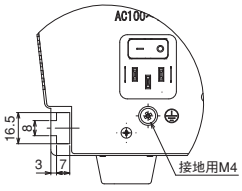




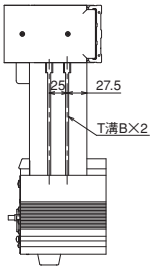
詳細図 U（Z軸スライダ詳細）



T溝B形状



T溝A形状



矢視X

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

TTA-C3(G)-50-45

テーブルトップ型ロボット　片持ち3軸仕様
X軸500mm　Y軸450mm　Z軸100mm/150mm

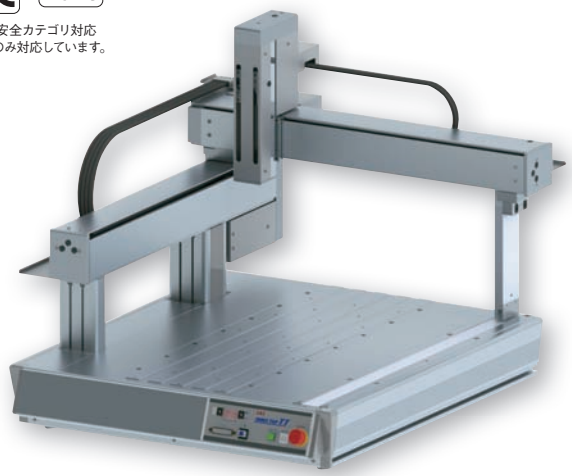
■型式項目

TTA — □ — I — 50 □ — 45 □ — □ — □ — □ — □ - □ - □ - □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
C3:3軸標準仕様 C3G:3軸安全カテゴリ対応仕様		I:インクリメンタル仕様	50:500mm		45:450mm		10:100mm 15:150mm		NP:NPN仕様 PN:PNP仕様			0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照
					HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様			B:ブレーキ(標準) HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様		下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。				

CE RoHS

※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ種類	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)(注1)
TTA-C3(G)-I-50①-45②-③B④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩	X軸	インクリメンタル	パルスモータ	24相当	500	1～800	—
	Y軸			24相当	450	1～800	—
	Z軸			12	100/150	1～400	6

記号説明　①②XY軸オプション　③Z軸ストローク　④Z軸オプション　⑤標準I/Oスロット　⑥⑦拡張I/Oスロット　⑧I/Oケーブル長　⑨電源ケーブル仕様　⑩オプション

価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C3(G)-50-45	—	—

⑥⑦拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

①②④⑩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(標準装備)	B	→H-44	—
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLTO	→H-45	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	X軸、Y軸、Z軸ボールネジ (X軸、Y軸:φ12mm/Z軸:φ10mm　転造C10) X軸、Y軸はタイミングベルトで1.5:1増速
繰返し位置決め精度	±0.02mm(注2)
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(注3)	X軸:Ma:12.6Nm　Mb:12.6Nm　Mc:37.4Nm Z軸:Ma:9.7Nm　Mb:9.7Nm　Mc:20.5Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
テーブル部積載重量	100kg
本体質量	51kg

寸法図

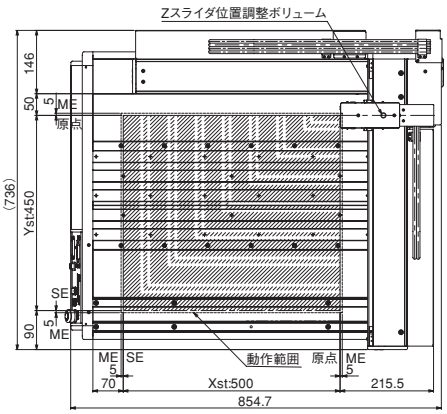
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

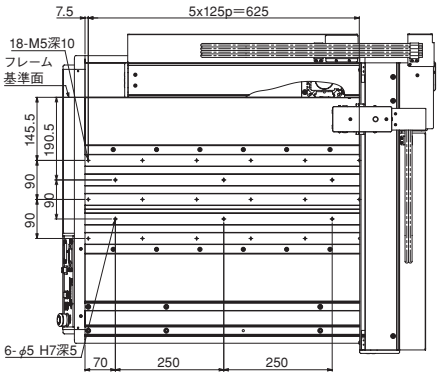
2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67

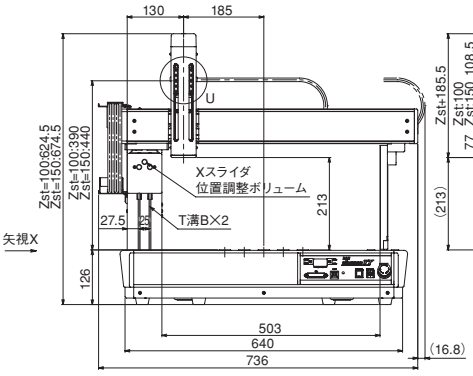
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

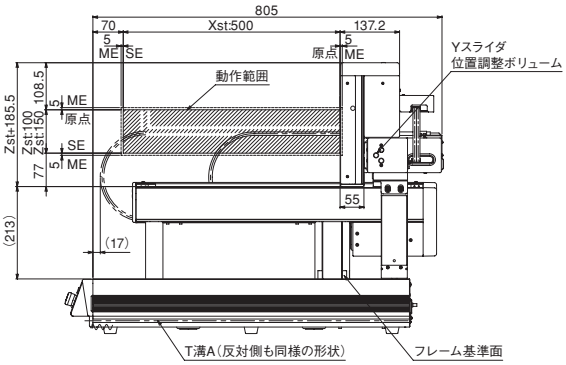
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

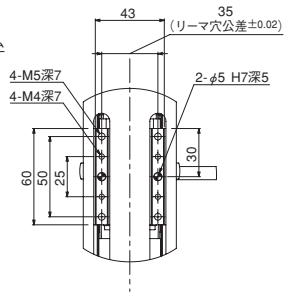




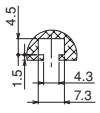
トップベース穴配置図



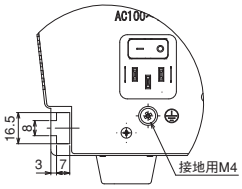




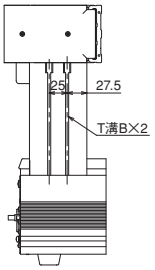
詳細図 U（Z軸スライダ詳細）



T溝B形状



T溝A形状



矢視X

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
テーブル移動タイプ TTA-A2
テーブル移動タイプ TTA-A3
テーブル移動タイプ TTA-A4
片持ちタイプ TTA-C2
片持ちタイプ TTA-C3
片持ちタイプ TTA-C4

TTA-C4(G)-□-□ テーブルトップ型ロボット 片持ち4軸仕様

■型式項目

TTA-□—I-□ □-□ □-□ □-□ □-□ □—□—□ □-□-□—□-□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	R軸ストローク	R軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
C4: 4軸ZRタイプ 標準仕様 C4G:4軸ZRタイプ 安全カテゴリ対応仕様		I:インクリメンタル仕様	20:200mm 30:300mm 40:400mm 50:500mm	HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	15:150mm 25:250mm 35:350mm 45:450mm		10:100mm 15:150mm	B:ブレーキ(標準) CO:カバー付 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様	18L:±180度 36L:±360度 (原点リミットスイッチ付)	MR:モータ右折返し(標準)	NP:NPN仕様 PN:PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照 ※未使用の場合は「E」を記入してください。		0:無し 2:2m 3:3m 5:5m	PU:本体側装着プラグのみ 1:AC100V用電源ケーブル(2m) 2:AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照

CE RoHS
※CEは安全カテゴリ対応仕様のみ対応しています。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。また可搬質量によって最大加減速度が異なります。(H-51ページ参照)
回転軸は、負荷慣性モーメントの数値によっては最高速度が出ませんので、ご注意ください。(H-52ページ参照)
(注2)本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(注3)動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.5の場合です。(動的許容モーメントについてはH-50ページをご参照下さい)

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成	リード(mm)	ストローク(mm)	速度(mm/sec)	可搬質量(kg)	最大負荷慣性モーメント(kg・m²)
TTA-C4(G)-I-20□-15□	X軸	24相当	200	1~600	—	—
	Y軸	24相当	150	1~540	—	—
	Z軸	12	100/150	1~400	6	—
	R軸	—	18L:±180度 36L:±360度	1000度/s		0.01
TTA-C4(G)-I-30□-25□	X軸	24相当	300	1~700	—	—
	Y軸	24相当	250	1~640	—	—
	Z軸	12	100/150	1~400	6	—
	R軸	—	18L:±180度 36L:±360度	1000度/s		0.01
TTA-C4(G)-I-40□-35□	X軸	24相当	400	1~800	—	—
	Y軸	24相当	350	1~800	—	—
	Z軸	12	100/150	1~400	6	—
	R軸	—	18L:±180度 36L:±360度	1000度/s		0.01
TTA-C4(G)-I-50□-45□	X軸	24相当	500	1~800	—	—
	Y軸	24相当	450	1~800	—	—
	Z軸	12	100/150	1~400	6	—
	R軸	—	18L:±180度 36L:±360度	1000度/s		0.01

価格表(標準価格)

型式	標準価格			
	R軸 動作範囲 ±180度		R軸 動作範囲 ±360度	
	Z軸100mm	Z軸150mm	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C4(G)-20-20	—	—	—	—
TTA-C4(G)-30-30	—	—	—	—
TTA-C4(G)-40-40	—	—	—	—
TTA-C4(G)-50-50	—	—	—	—

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—
DeviceNet接続ボード	DV	—
CC-Link接続ボード	CC	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—
EtherNet/IP接続ボード	EP	—

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
20-15・20-20タイプ用支柱追加	AP	→H-44	—
ブレーキ(標準装備)	B	→H-44	—
Z軸カバー付	CO	→H-44	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	→H-44	—
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	→H-44	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	→H-45	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	→H-45	—
原点確認センサ	HS	→H-45	—
モータ右折返し(標準装備)	MR	→H-45	—
原点逆仕様	NM	→H-45	—
操作部脱着可能仕様	OS	→H-45	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLTO	→H-45	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLTO	→H-45	—

寸法図

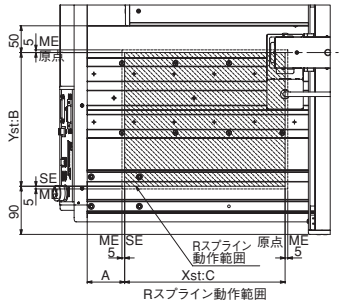
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

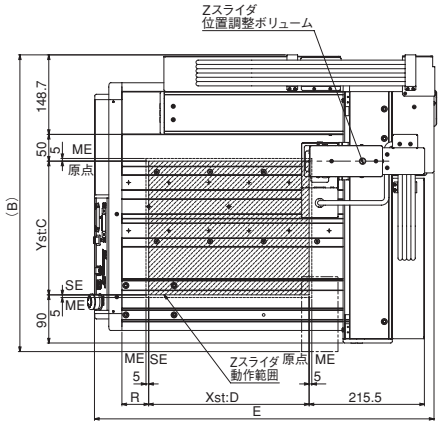
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

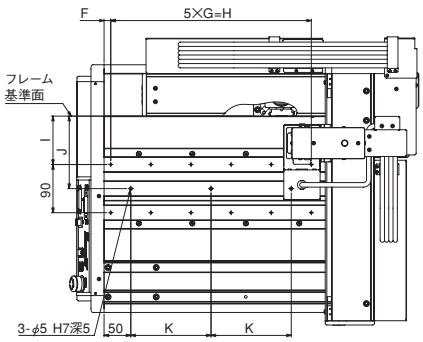
※ 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

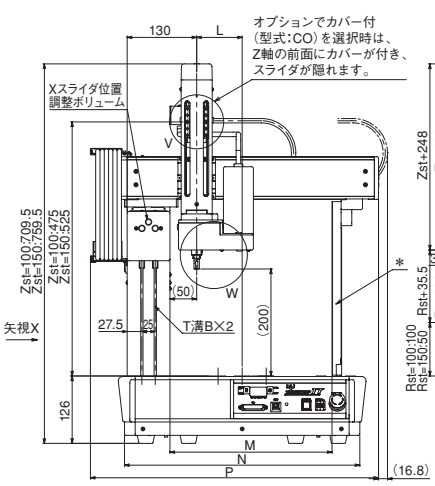




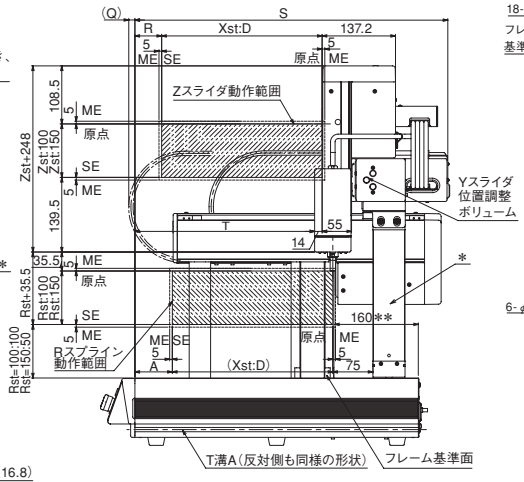
2015／3025



トップベース穴配置図

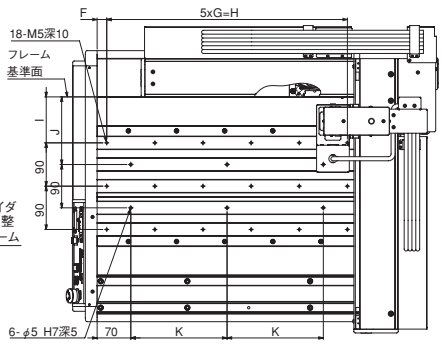


＊2015にはありません。

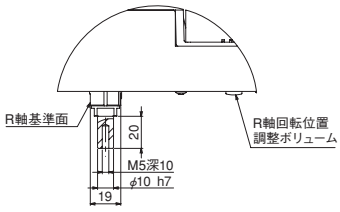


＊2015にはありません。
＊＊2015の時の値

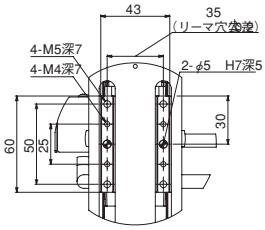
4035／5045



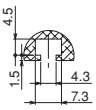
トップベース穴配置図



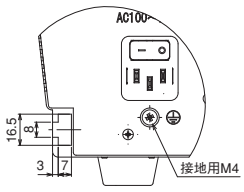
詳細図W（Rスプライン先端部詳細）



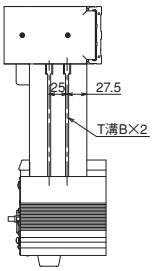
詳細図 V（Zスライダ詳細）



T溝B形状



T溝A形状



矢視X

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	X軸、Y軸、Z軸ボールネジ（XY軸:φ12mm、Z軸:φ10mm 転造C10） X軸、Y軸はタイミングベルトで1.5：1増速
繰返し位置決め精度	X軸、Y軸、Z軸：±0.02mm R軸：±0.015度（注2）
ロストモーション	X軸、Y軸、Z軸：0.1mm以下 R軸：0.06度以下
動的許容モーメント（注3）	Z軸：Ma：9.7Nm　Mb：9.7Nm　Mc：20.5Nm
周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下（結露なきこと）
テーブル部積載重量	20-15：40kg　30-25：60kg 40-35：80kg　50-45：100kg
本体質量	20-15：36kg　30-25：41kg 40-35：48kg　50-45：56kg

※張出し負荷長の目安／R軸:半径100mm以下

	2015	3025	4035	5045
A	70	70	90	90
B	454.8	554.8	654.8	754.8
C	150	250	350	450
D	200	300	400	500
E	534.8	634.8	754.8	854.8
F	25	12.5	20	7.5
G	50	75	100	125
H	250	375	500	625
I	40.5	90.5	95.5	145.5
J	85.5	135.5	140.5	190.5
K	100	150	200	250
L	35	85	135	185
M	–	303	403	503
N	340	440	540	640
P	438.7	538.7	638.7	738.7
Q	11.5	11.5	−17	−17
R	50	50	70	70
S	485	585	705	805
T	236	336	456	556

テーブルトップ型ロボットシリーズ PIO信号表

PIO 信号表

標準 PIO コネクタ　ピン配置

ピン番号	区分	割付	ピン番号	区分	割付
1A	24V※	P24	1B	出力	OUT0
2A	24V※	P24	2B		OUT1
3A	-	-	3B		OUT2
4A	-	-	4B		OUT3
5A	入力	IN0	5B		OUT4
6A		IN1	6B		OUT5
7A		IN2	7B		OUT6
8A		IN3	8B		OUT7
9A		IN4	9B		OUT8
10A		IN5	10B		OUT9
11A		IN6	11B		OUT10
12A		IN7	12B		OUT11
13A		IN8	13B		OUT12
14A		IN9	14B		OUT13
15A		IN10	15B		OUT14
16A		IN11	16B		OUT15
17A		IN12	17B	-	-
18A		IN13	18B	-	-
19A		IN14	19B	0V※	N
20A		IN15	20B	0V※	N

※[24V][0V]は、サービス電源出力オフ時は24V電源入力、サービス電源出力オン時は24V電源出力となる。
※[24V][0V]は、サービス電源出力オン時は、外部より電源接続を行わないこと。

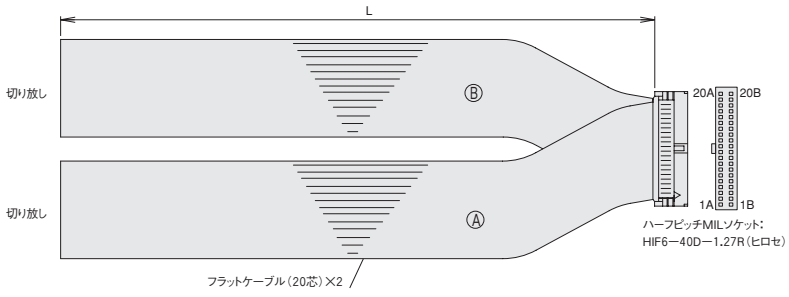
拡張 PIO コネクタ　ピン配置

ピン番号	区分	割付	ピン番号	区分	割付
1A	24V※	P24	1B	出力	OUT0
2A	24V※	P24	2B		OUT1
3A	-	-	3B		OUT2
4A	-	-	4B		OUT3
5A	入力	IN0	5B		OUT4
6A		IN1	6B		OUT5
7A		IN2	7B		OUT6
8A		IN3	8B		OUT7
9A		IN4	9B		OUT8
10A		IN5	10B		OUT9
11A		IN6	11B		OUT10
12A		IN7	12B		OUT11
13A		IN8	13B		OUT12
14A		IN9	14B		OUT13
15A		IN10	15B		OUT14
16A		IN11	16B		OUT15
17A		IN12	17B	-	-
18A		IN13	18B	-	-
19A		IN14	19B	0V※	N
20A		IN15	20B	0V※	N

※[24V][0V]は、サービス電源出力オン時も、電源供給が必要。
（サービス電源と未接続）

I/O ケーブル（CB-PAC-PIO □□□）

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長10mまで対応
例) 080=8m



HIF6−40D−1.27R

No.	信号名称	ケーブル色	配線	No.	信号名称	ケーブル色	配線
1A	24V	茶−1	フラットケーブルⒶ（圧接）	1B	OUT0	茶−3	フラットケーブルⒷ（圧接）AWG28
2A	24V	赤−1		2B	OUT1	赤−3	
3A	—	橙−1		3B	OUT2	橙−3	
4A	—	黄−1		4B	OUT3	黄−3	
5A	IN0	緑−1		5B	OUT4	緑−3	
6A	IN1	青−1		6B	OUT5	青−3	
7A	IN2	紫−1		7B	OUT6	紫−3	
8A	IN3	灰−1		8B	OUT7	灰−3	
9A	IN4	白−1		9B	OUT8	白−3	
10A	IN5	黒−1		10B	OUT9	黒−3	
11A	IN6	茶−2		11B	OUT10	茶−4	
12A	IN7	赤−2		12B	OUT11	赤−4	
13A	IN8	橙−2		13B	OUT12	橙−4	
14A	IN9	黄−2		14B	OUT13	黄−4	
15A	IN10	緑−2		15B	OUT14	緑−4	
16A	IN11	青−2		16B	OUT15	青−4	
17A	IN12	紫−2		17B	—	紫−4	
18A	IN13	灰−2		18B	—	灰−4	
19A	IN14	白−2		19B	0V	白−4	
20A	IN15	黒−2		20B	0V	黒−4	

I/O配線図

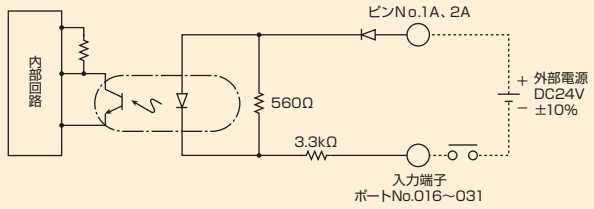
標準 PIO

■入力部　外部入力仕様（NPN 仕様）

項　目	仕　様
入力電圧	DC24V ＋10%
入力電流	7mA　1回路
ON/OFF電圧	ON電圧…Min　DC16.0V　OFF電圧…Max　DC5.0V
絶縁方式	フォトカプラ絶縁

※下記回路図は、外部電源入力時(サービス電源出力オフ時)を示す。
※下記回路図内のポートNo.は、通常出荷時設定時のポートNo.を示す。
※入力オフ時の、許容漏洩電流1mA以下。

【入力回路】

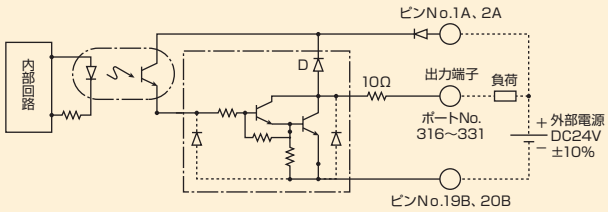


■出力部　外部出力仕様（NPN 仕様）

項　目	仕　様	
負荷電圧	DC24V	TD62084(相当)使用
最大負荷電流	100mA/1点、400mA/8ポート 注)	
漏洩電流	Max　0.1mA/1点	
絶縁方式	フォトカプラ絶縁	

※回路図は、外部電源入力時(サービス電源出力オフ時)を示す。
※下記回路図内のポートNo.は、通常出荷時設定時のポートNo.を示す。
注：標準I/O No.316から8点毎に、負荷電流合計が400mA。
　(1点あたりの最大値は100mA)

【出力回路】

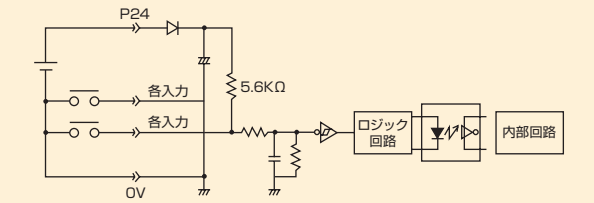


拡張 PIO

■入力部　外部入力仕様

項　目	仕　様
入力点数	16点
入力電圧	DC24V ＋10%
入力電流	4mA　1回路
ON/OFF電圧	ON電圧…Min　DC18V(3.5mA) OFF電圧…Max　DC6V(1mA)
絶縁方式	フォトカプラ絶縁

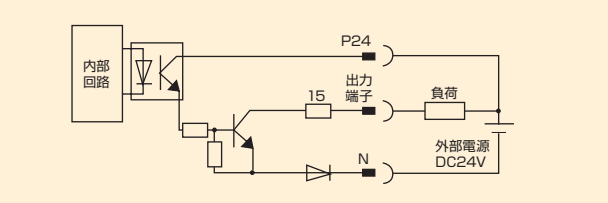
【NPN仕様】



■出力部　外部出力仕様

項　目	仕　様
出力点数	16点
定格負荷電圧	DC24V
最大電流	50mA　1回路
絶縁方式	フォトカプラ絶縁

【NPN仕様】



テーブルトップ型ロボットシリーズ コントローラ仕様

コントローラ仕様

項目			
モータ種別			パルスモータ(サーボ制御)
対応エンコーダ			インクリメンタルエンコーダ
データ記憶装置			FlashROM/FRAM
プログラムステップ数			9999
ポジション数			30000
プログラム数			255
マルチタスク数			16
運転モード	シリアル通信		○
	プログラム		○
	ポジショナ		×
	パルス列		×
SIOインターフェイス	通信方式		RS232
	通信速度		9.6、19.2、38.4、57.6、76.8、115.2kpps
	活線挿抜	TPポート	×
		USB	○
標準I/O インターフェイス	入力仕様	入力点数	16点
		入力電圧	DC24V±10%
		入力電流	7mA/1回路
		ON電圧	Min. DC16V
		OFF電圧	Max. DC5V
		漏洩電流	許容漏洩電流 Max.1mA
		絶縁方式	フォトカプラ絶縁
	出力仕様	出力点数	16点
		負荷電圧	DC24V±10%
		最大電流	100mA/1点 400mA/8点 (注1)
		飽和電圧	Max.3V
		漏洩電流	Max 0.1mA
		絶縁方式	フォトカプラ絶縁
適合拡張I/O インターフェイス			拡張PIO NPN仕様(16IN/16OUT)
			CC-Link(リモートデバイス)
			DeviceNet
			PROFIBUS-DP
			EtherNet/IP
ブレーキ出力電圧			DC24V±10%
接続可能ブレーキ電力			Max.5W
カレンダ・時計機能	保持時間		約10日
	充電時間		約100時間
保護機能			過電流、ファン速度低下監視など
電源容量			100V：2.9A　200V：1.2A

(注1)：標準I/O No.316から8点毎に、負荷電流合計が400mA。(1点あたりの最大値は100mA)

テーブルトップ型ロボットシリーズ オプション

20-15・20-20タイプ用支柱追加

型 式 **AP**

説 明 20-15・20-20は標準で片持ちですが、このオプションで門型にすることが可能です。

ブレーキ(標準装備)

型 式 **B**

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Z軸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。

カバー付(4軸仕様専用)

型 式 **CO**

説 明 4軸仕様でZ軸のスライダを使用しない場合にスライダ部を隠すカバーが装備されます。

本体金具付仕様(金具4個付)

型 式 **FT4**

説 明 X軸ストローク20/30用

本体金具付仕様(金具6個付)

型 式 **FT6**

説 明 X軸ストローク40/50用

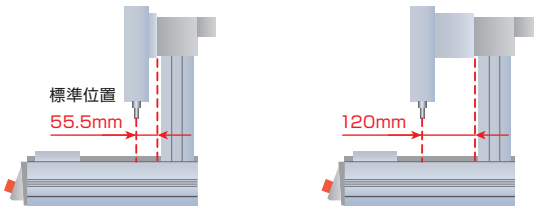
ZR軸位置変更オプション(TTA−Aタイプのみ)

型 式 **FZ**

説 明 ZR軸の取付位置を標準より64.5mm前方に変更する場合に選択します。

	標準	標準＋64.5mm前方
ZR軸取付前後位置変更型式	−	FZ

ZR軸取付
前後位置変更



(標準)　FZ (標準より64.5mm前方)

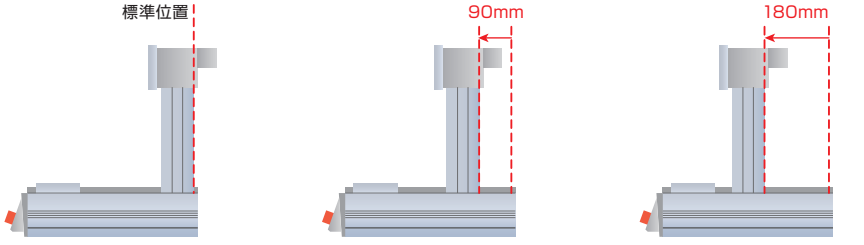
Y軸取付前後位置変更(TTA−Aタイプのみ)

型 式 **F1 / F2**

説 明 Y軸の取付位置を標準より前方+90mm(F1)、+180mm(F2)に変更する場合に選択します。

	標準	標準＋90mm前方	標準＋180mm前方
Y軸取付前後位置変更型式	−	F1	F2

Y軸取付
前後位置変更
(TTA-Aタイプのみ選択可)



(標準)　F1 (標準より90mm前方)　F2 (標準より180mm前方)

※Y軸高さ位置変更とY軸前後位置変更の両方を行う場合は、型式記号を他オプション記号と一緒にアルファベット順に記載してください。(例:AP-F1-Ft-H2-OS)

テーブルトップ型ロボットシリーズ オプション

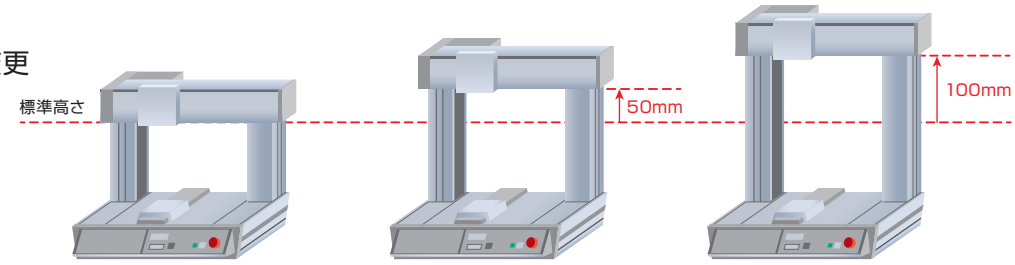
Y軸取付高さ位置変更

型 式 **H1 / H2**

説 明 Y軸の取付位置を標準の高さより+50mm(H1)、+100mm(H2)に変更する場合に選択します。

	標準	標準＋50mmアップ	標準＋100mmアップ
Y軸取付高さ位置変更型式	−	H1	H2

Y軸取付
高さ位置変更



(標準)　H1 (標準+50mm)　H2 (標準+100mm)

※Y軸高さ位置変更とY軸前後位置変更の両方を行う場合は、型式記号を他オプション記号と一緒にアルファベット順に記載してください。(例:AP-F1-Ft-H2-OS)

原点確認センサ

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が移動したかを確認するためのセンサです。

モータ左折返し(標準)／右折返し

型 式 **ML**(標準) **/ MR**

説 明 TTA-A4(G)を選択する場合、R軸のモータ折返し方向を指定する記号です。モータから見て左側折返しがML、右側折返しがMRとなります。型式を指定する際、どちらかの記号を必ず記入してください。
※TTA-C4(G)は、MRしか選択できません。

原点逆仕様

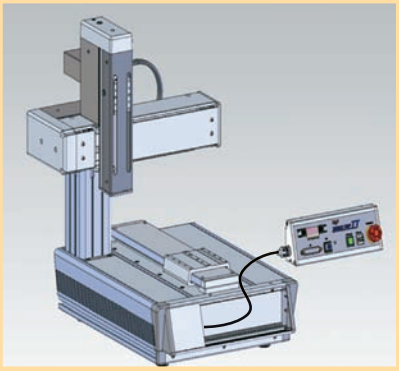
型 式 **NM**

説 明 通常原点位置は、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。

操作部脱着可能仕様

型 式 **OS**

説 明 製品本体から操作部のみを離して手元操作を可能にします。(ケーブル長900mm)



機器取付け用サイドプレート

型 式 **PTH**(穴あり) **/ PTN**(穴なし)

説 明 Y軸取付位置、標準位置、F1、F2の各タイプに適したサイズが選ばれます。
※TTA-Aタイプのみ選択可

サイドスロット180mm取付け仕様

型 式 **SLT0**

説 明 FT4または、FT6を選んだ際、ストッロ仕様にする場合に選択します。
X軸ストロークが20/30タイプは、サイドスロット180mmが2個、40/50タイプは4個取付きます。

ストローク別サイドスロット取付け仕様

型 式 **SLT**

説 明 本体サイズにあわせてスロット仕様にする場合に選択します。
※FT4および、FT6は選択不可

テーブルトップ型ロボットシリーズ サイドスロットオプション

オプションでサイドスロットを選択することができます。お客様でTTAに機器を取り付けるのに最適です。
サイドスロットは、ストローク別仕様(オプション型式:SLT)と180mm仕様(オプション型式SLT0)をご用意しています。

■ストローク別サイドスロット (オプション型式「SLT」)

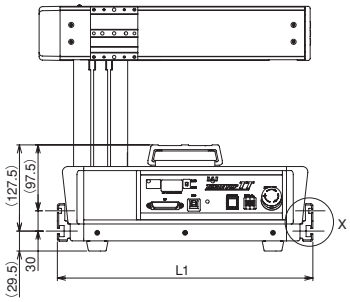
本体サイズにあわせて、スロット仕様にする場合に選択が可能です。
オプションで、FT4およびFT6を選択された場合は、お選びいただけません。

寸法表

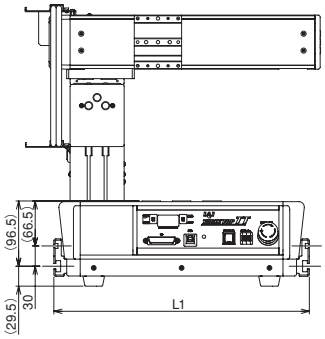
機　種	L1	L2
20-20・20-15	378	430
30-30・30-25	478	530
40-40・40-35	578	630
50-50・50-45	678	730

■正面図

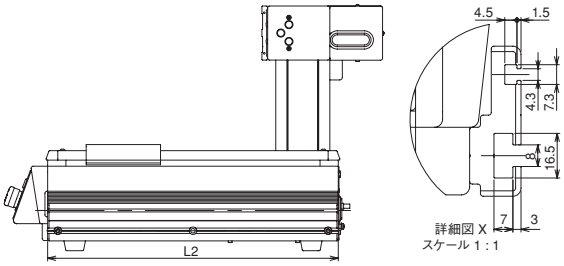
TTA-Aタイプ



TTA-Cタイプ



■側面図(TTA-A、TTA-C)

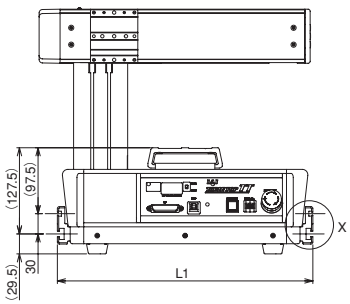


■サイドスロット180mm取付け仕様 (オプション型式:SLT0)

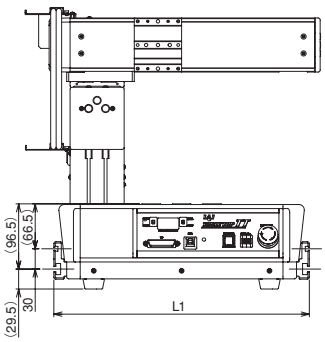
FT4またはFT6を選んだ際、スロット仕様にする場合に選択が可能です。
X軸ストロークが20/30タイプは、サイドスロット180mmが2個、40/50タイプは4個取付きます。

■正面図

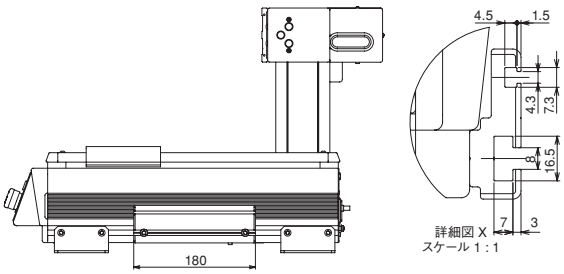
TTA-Aタイプ



TTA-Cタイプ



■側面図(TTA-A、TTA-C)



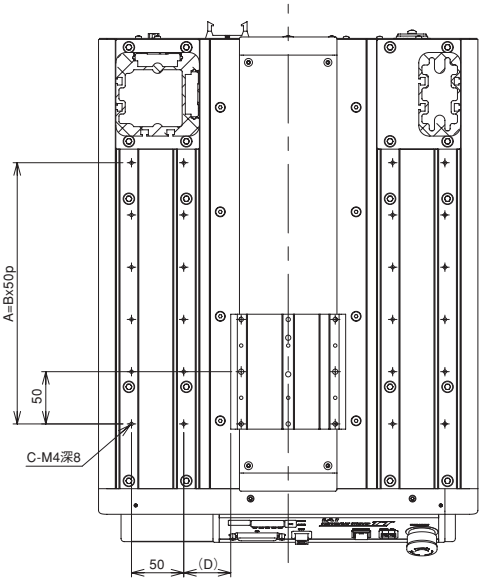
テーブルトップ型ロボットシリーズ サイドプレートオプション

オプションでサイドプレートを選択することができます。お客様でTTAに機器を取り付けるのに最適です。
サイドプレートは、穴があいているもの(オプション型式:PTH)と、お客様で穴をあけてご使用いただくもの(オプション型式:PTN)をご用意しています。
※こちらのオプションは、TTA-Aタイプのみ選択可能です。
※オプション型式:PTNは、下図のM4深8の穴があいていないプレートです。

■標準仕様穴位置

寸法表

機　種	A	B	C	D
20-20・20-15	250	5	12	45
30-30・30-25	350	7	16	95
40-40・40-35	450	9	20	145
50-50・50-45	550	11	24	195

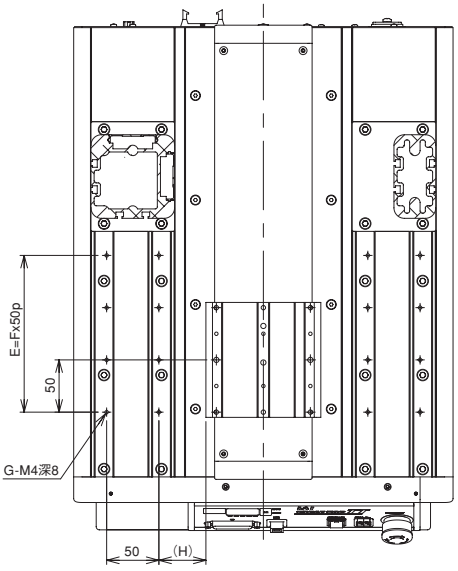


■フレーム位置 F1仕様穴位置

アクチュエータ型式で、オプションF1をお選びいただいた場合

寸法表

機　種	E	F	G	H
20-20・20-15	150	3	8	45
30-30・30-25	250	5	12	95
40-40・40-35	350	7	16	145
50-50・50-45	450	9	20	195

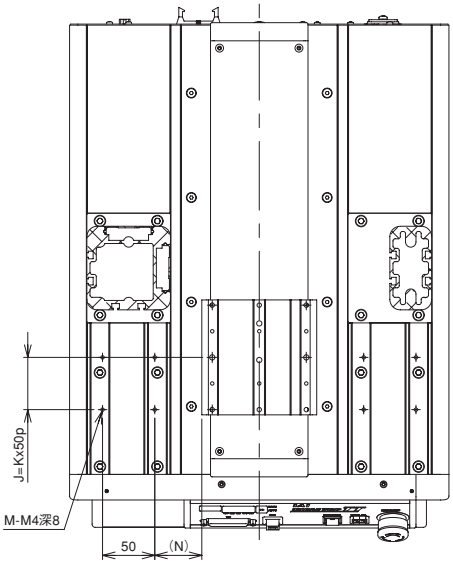


■フレーム位置 F2仕様穴位置

アクチュエータ型式で、オプションF2をお選びいただいた場合

寸法表

機　種	J	K	M	N
20-20・20-15	50	1	4	45
30-30・30-25	150	3	8	95
40-40・40-35	250	5	12	145
50-50・50-45	350	7	16	195



テーブルトップ型ロボットシリーズ オプション

タッチパネルティーチング

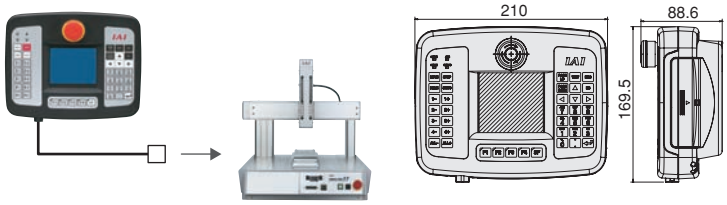
■特長　プログラム、ポジションの入力、試験運転、モニタ等の機能を備えた教示装置です。

■型式　**TB－01－□**

■仕様

項　目	TB-01-S
定格電圧	24V DC
消費電力	3.6W 以下（150mA 以下）
使用周囲温度	0～50℃
使用周囲湿度	20～85%RH（ただし結露なきこと）
耐環境性	IP40（初期状態において）
重量	507g（TB-01-S 本体のみの場合）

■構成



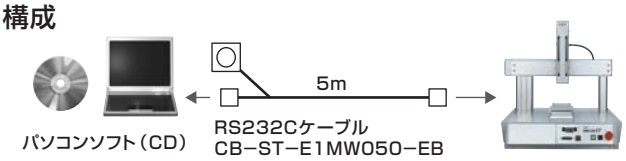
パソコン対応ソフト（Windows専用）

■特長　プログラム/ポジションの入力、試験運転、モニタ機能等を備えた立上げ支援ソフトです。デバック作業に必要な機能をアップし、立上げ時間短縮に貢献します。

ご注意　TTAに使用出来るのはVer.10.0.0.0以降になります。

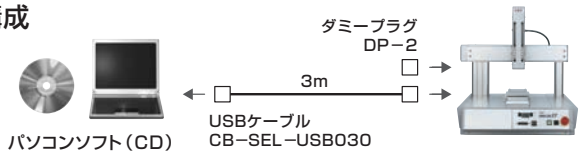
■型式　**IA－101－X－MW**（RS232Cケーブル付）

■構成



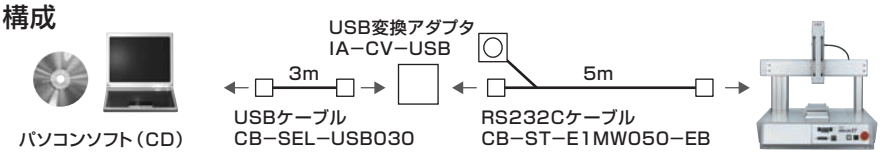
■型式　**IA－101－TTA－USB**（USBケーブル付）

■構成



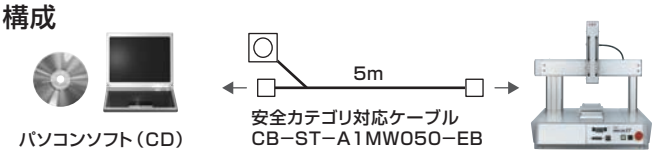
■型式　**IA－101－X－USBMW**（USB変換アダプタ＋ケーブル付）

■構成



■型式　**IA－101－XA－MW**（安全カテゴリ4対応ケーブル付）

■構成

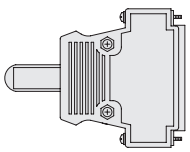


〈IA-101-TT-USBをお持ちの場合〉
・ソフトのバージョンアップを行えばTTAにご使用頂けます。
・IA-101-TT-USBに付属しているダミープラグ「DP-1」は、安全カテゴリ対応しておりません。
対応させる場合は「DP-2」が必要になります。

ダミープラグ

■特長　TTAをUSBケーブルでパソコンとつなぐ場合に、イネーブル回路を遮断するためにティーチングコネクタに装着するプラグです。

■型式　**DP-2** 安全カテゴリ対応仕様（TTA-A□G・TTA-C□G）および、パソコン対応ソフト（型式 IA-101-TTA-USB）の付属品です。



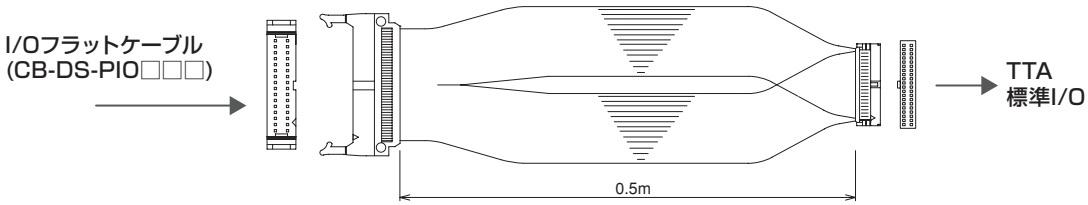
・非常停止、イネーブル回路の2重化（カテゴリ3まで）に対応しています。

テーブルトップ型ロボットシリーズ オプション

I/O変換ケーブル

■特長　従来のTT用I/Oフラットケーブル(CB-DS-PIO□□□)を、TTA標準I/Oに接続するための変換ケーブルです。

■型式　**CB-TTA-PIOJ005**



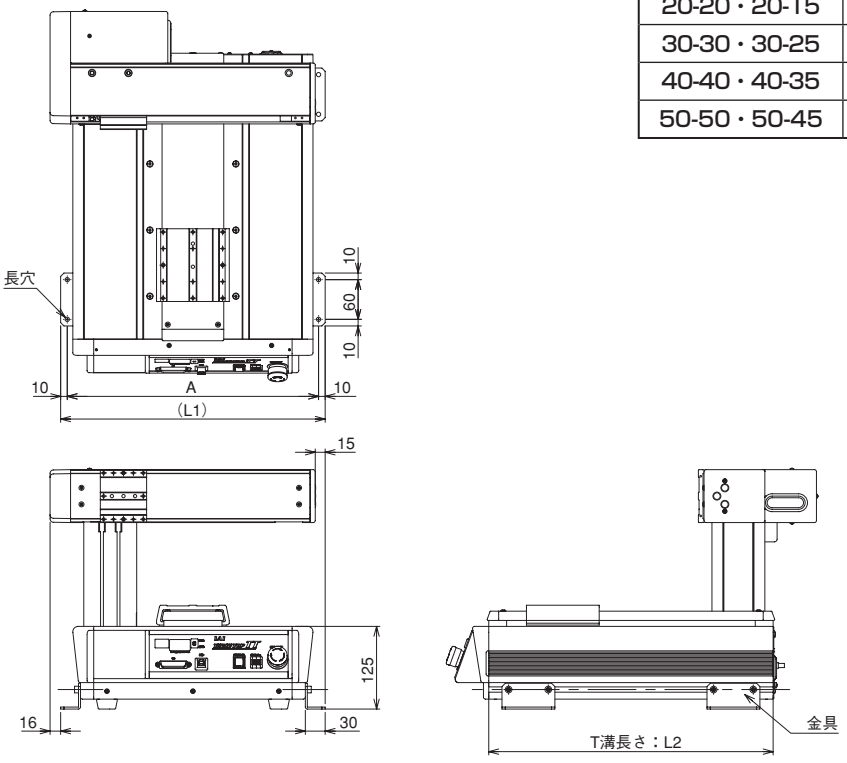
本体取付金具（4個/6個1セット、本体への取付ボルト・ナット付属）

■型式　**TTA-FT-4**（X軸ストローク 20/30用）
TTA-FT-6（X軸ストローク 40/50用）

※X軸ストロークが20/30タイプは取付金具が4個、40/50タイプは取付金具が6個付属します。

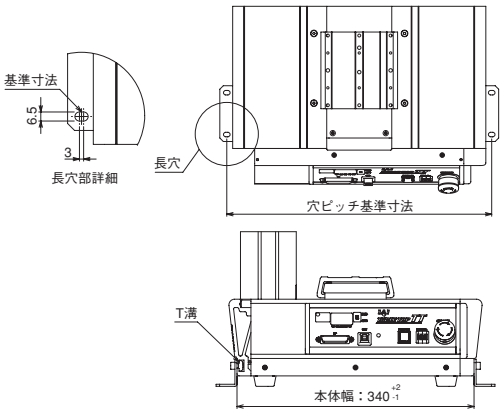
■寸法図

X-Y ストローク	L1	L2	A	金具取付数
20-20・20-15	400	430	380	4
30-30・30-25	500	530	480	
40-40・40-35	600	630	580	6
50-50・50-45	700	730	680	



ブラケットを自作する場合

ブラケット製作時は、製品幅方向の穴ピッチ寸法に対し、取り付け余裕を持たせた長穴にして下さい。
長穴は基準位置に対し、3mm以上として下さい。



テーブルトップ型ロボットシリーズ 注意事項

カタログスペックの注意点

速度

速度は、アクチュエータのスライダ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。

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。
設定単位は「G」で入力します（0.3G=2940mm/sec²。回転軸は0.3G=2940度/sec²）

デューティサイクル

テーブルトップ型ロボットは、デューティサイクル100%で動作させることが可能です。

$$\text{デューティサイクル（\%）} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間＋停止時間}} \times 100$$

繰返し位置決め精度

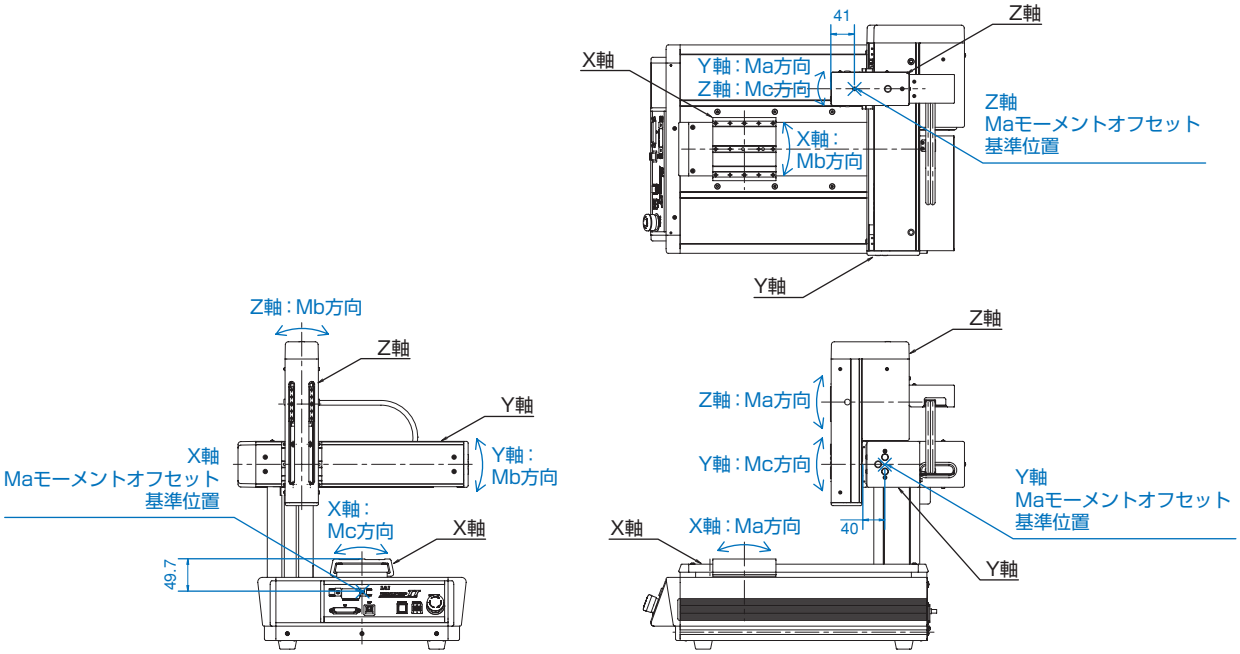
予め記憶させたポジションに、繰り返し移動させた場合の位置決め精度を表します。
「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意下さい。

原点

原点は標準仕様がモータ側、原点逆仕様が反モータ側になります。（テーブル移動タイプのX軸は操作部側）
原点復帰時は、スライダ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下さい。

動的許容モーメント（Ma、Mb、Mc）

負荷モーメントは5,000kmを想定した数値です。
モーメント仕様値を超えて使用した場合は、ガイドの寿命が低下しますのでご注意ください。
モーメントの方向及び基準点は下図の通りです。



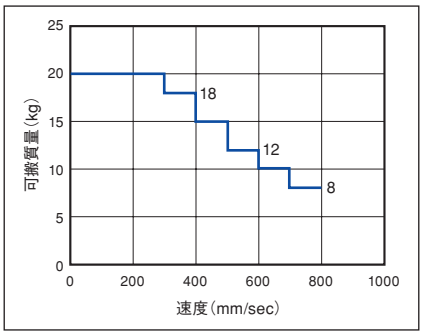
テーブルトップ型ロボットシリーズ 注意事項

■可搬質量と速度の相関図(X軸・Y軸・Z軸)

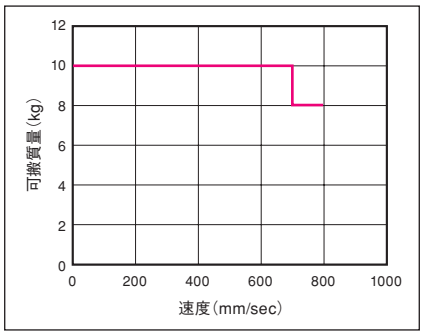
TTAシリーズはすべてパルスモータを使用しています。パルスモータの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

【TTA-Aシリーズ】

X軸

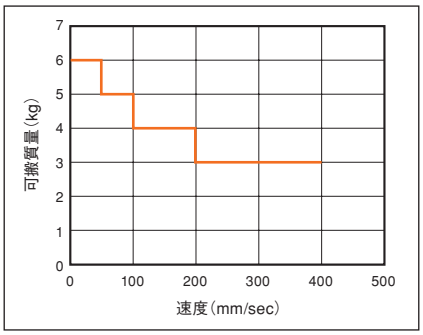


Y軸



・設定加減速度は0.4G以下としてください

Z軸



・設定加減速度は0.2G以下としてください

可搬質量と加減速度

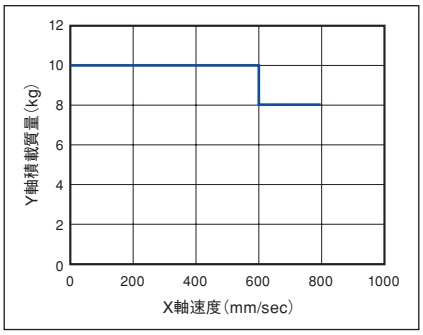
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

【TTA-Cシリーズ】

TTA-C2はY軸の積載重量により、X軸の最高速度が変わります。また、C3、C4はZ軸の積載重量により、X軸Y軸の最高速度が変わります。

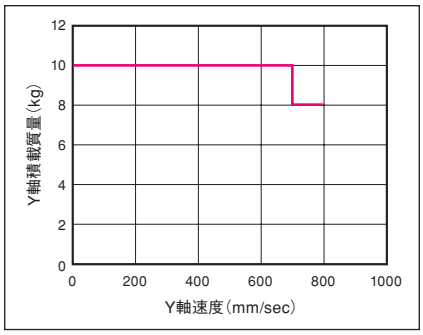
TTA-C2

X軸



・設定加減速度は0.2G以下としてください

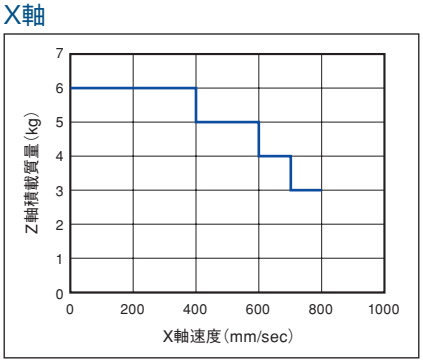
Y軸



・設定加減速度は0.2G以下としてください

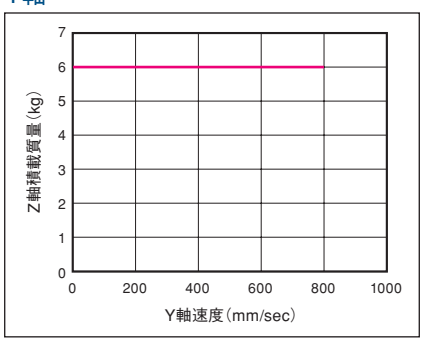
TTA-C3・C4

X軸



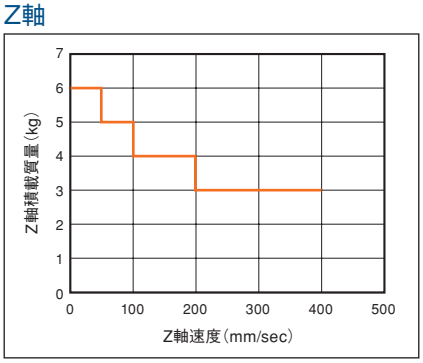
・設定加減速度は0.2G以下としてください

Y軸



・設定加減速度は0.2G以下としてください

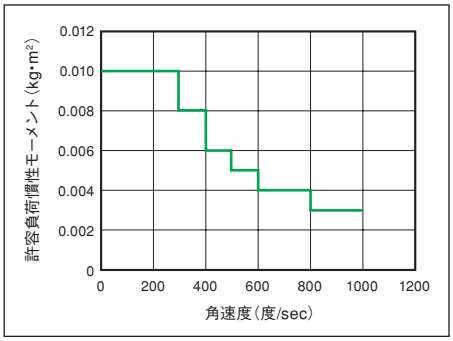
Z軸



・設定加減速度は0.2G以下としてください

■許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図(R軸)

R軸



許容負荷慣性モーメントと角速度・角加減速度(R)

許容負荷慣性モーメント	角速度	加減速度
0.010kg·m²	100度/sec	1000度/sec²
0.010kg·m²	200度/sec	1000度/sec²
0.010kg·m²	300度/sec	1000度/sec²
0.008kg·m²	400度/sec	1778度/sec²
0.006kg·m²	500度/sec	2778度/sec²
0.005kg·m²	600度/sec	4000度/sec²
0.004kg·m²	700度/sec	5444度/sec²
0.004kg·m²	800度/sec	7111度/sec²
0.003kg·m²	900度/sec	9000度/sec²
0.003kg·m²	1000度/sec	11111度/sec²

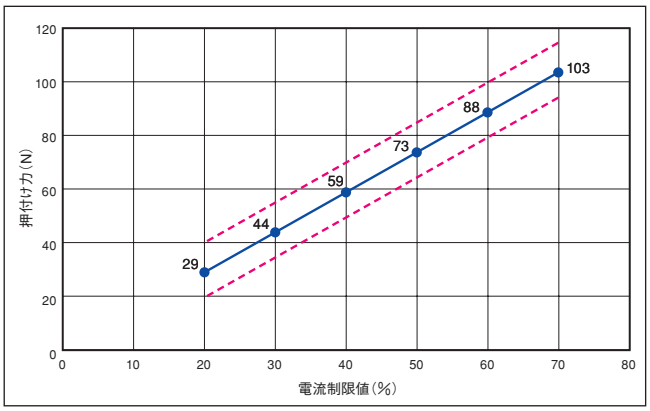
(注)パソコン対応ソフトなどのティーチングツールには、Gに換算して設定してください。(1G=9800度/sec²)。

■押付け力／電流制限値相関図

押付け動作時の押付け力はコントローラの電源制限値を変更することで自由に変更が可能です(TTA-Aシリーズのみ)。

下記の押付け力の値は目安です。

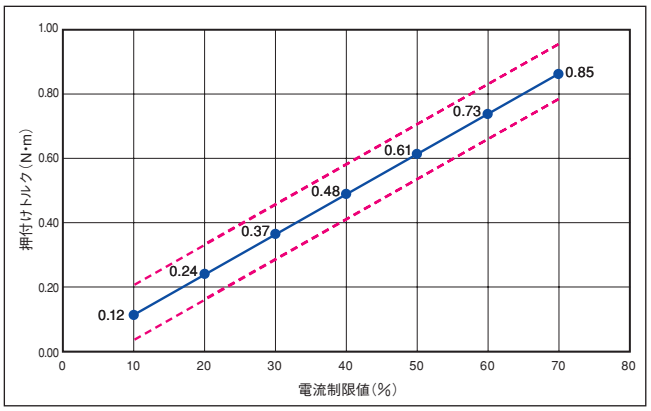
Z軸



※押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(赤点線)があります。

回転軸(R軸)での押付け制御を希望される場合は弊社までご相談下さい。
下記のグラフは目安です。

R軸



※押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(赤点線)があります。