

リニアサーボタイプ

RCL LSA LSAS

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様

- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCL-SA/SM

RCL-RA

LSA-S

LSA-N

LSA-W

LSAS-N



性能(スペック)確認				E-3	
RCL リニアサーボモータ	スライダタイプ	細小型スリムタイプ	RCL-SA1L	E-5	
			RCL-SA2L	E-7	
			RCL-SA3L	E-9	
		細小型ロングストロークタイプ	RCL-SA4L	E-11	
			RCL-SA5L	E-15	
			RCL-SA6L	E-19	
	ロッドタイプ	細小型スリムタイプ	RCL-SM4L	E-13	
			RCL-SM5L	E-17	
			RCL-SM6L	E-21	
		細小型スリムタイプ	RCL-RA1L	E-23	
			RCL-RA2L	E-25	
			RCL-RA3L	E-27	
LSA リニアサーボモータ	インクリメンタル	シャフトタイプ	LSA-S6SS	E-29	
			LSA-S6SM	E-31	
			LSA-S8SS	E-33	
			LSA-S8SM	E-35	
			LSA-S8HS	E-37	
			LSA-S8HM	E-39	
			LSA-S10SS	E-41	
			LSA-S10SM	E-43	
			LSA-S10HS	E-45	
			LSA-S10HM	E-47	
			中型タイプ	LSA-N10SS	E-49
				LSA-N10SM	E-51
	LSA-N15SS	E-53			
	LSA-N15SM	E-55			
	LSA-N15HS	E-57			
	LSA-N15HM	E-59			
	大型タイプ	LSA-W21SS	E-73		
		LSA-W21SM	E-75		
		LSA-W21HS	E-77		
		LSA-W21HM	E-79		
		疑似アブソリュート	中型タイプ	LSAS-N10SS	E-61
				LSAS-N10SM	E-63
	LSAS-N15SS			E-65	
	LSAS-N15SM			E-67	
LSAS-N15HS	E-69				
LSAS-N15HM	E-71				
選定の目安				E-81	
オプション				F-11	

A	スライダタイプ
B	ロッドタイプ
C	テーブル・アームフラット
D	グリッパ・ロータリ
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	クリーン仕様
L	防塵・防滴仕様
M	コントローラ
RCL-SA/SM	
RCL-RA	
LSA-S	
LSA-N	
LSA-W	
LSAS-N	

性能(スペック)確認

リニアサーボタイプ



リニアサーボタイプには、「スライダタイプ」と「ロッドタイプ」がありますが、スライダタイプは「[位置決め動作](#)」、ロッドタイプは「[押付け動作](#)」での使用となりますので、下記の内容で選定してください。

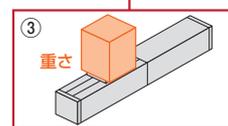
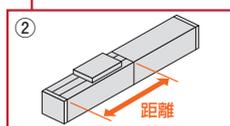
【位置決め動作選定条件】

下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件(①最高速度、②距離、③重さ)を満たす機種を選択してください。

【例】

ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)								定格推力	最大 押付力	可搬質量 (kg)	
※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、()は垂直使用の場合										水平	垂直
25mm	30	40	48	64	100	200	300	(N)	(N)	0.5	—
		420						2	—	1	—
			460					4	—	—	—

選定条件



【押付け動作】

下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件(①距離、②押付け力)を満たす機種を選択してください。

【例】

ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)								定格推力	最大 押付力	可搬質量 (kg)	
※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、()は垂直使用の場合										水平	垂直
25mm	30	40	48	64	100	200	300	(N)	(N)	0.5	0.1
	300							2.5	2	1	0.2
		340						5	4	—	—

選定条件



押付け動作についての詳細は、巻末-109ページをご参照ください。

- A
スライダ
タイプ
- B
ロッド
タイプ
- C
テーブル・
アームワラト
- D
グリッパ・
ロータリ
- 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
仕様
- L
防塵・
防滴仕様
- M
コント
ローラ

リニアサーボタイプ

シリーズ	外 観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)							定格推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種類	コントローラ 入力電源	型 式	掲 載 ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度()は垂直使用の場合									水平	垂直					
		25mm	30	40	48	64	100	200									300
RCL		420							2	—	0.5	—	I	⊖ 24V	RCL-SA1L	—	E-5
		460							4	—	1	—			RCL-SA2L	—	E-7
		600							8	—	2	—			RCL-SA3L	—	E-9
		1200							2.5	—	0.8	—			RCL-SA4L	—	E-11
		1400							5	—	1.6	—			RCL-SA5L	—	E-15
		1600							10	—	3.2	—			RCL-SA6L	—	E-19
		1200							2.5	—	0.8	—			RCL-SM4L	—	E-13
		1400							5	—	1.6	—			RCL-SM5L	—	E-17
		1600							10	—	3.2	—			RCL-SM6L	—	E-21
		300							2.5	2	0.5	0.1			RCL-RA1L	—	E-23
		340							5	4	1	0.2			RCL-RA2L	—	E-25
		450							10	8	2	0.4			RCL-RA3L	—	E-27

I = インクリメンタル ⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

リニアサーボタイプ

シリーズ	外 観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)									定格推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種類	コントローラ 入力電源	型 式	掲 載 ページ		
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度()は垂直使用の場合											水平	垂直						
		40mm	48	100	200	300	1000	2000	3000	4155										
LSA		2500									15	—	3	—	I	⊕ 100V ⊕ 200V	LSA-S6SS	—	E-29	
		2500									—	—	—	—			⊕ 200V	LSA-S6SM	—	E-31
		2500									25	—	5	—		⊕ 100V ⊕ 200V	LSA-S8SS	—	E-33	
		2500									—	—	—	—			⊕ 200V	LSA-S8SM	—	E-35
		2500									35	—	7	—			⊕ 100V ⊕ 200V	LSA-S8HS	—	E-37
		2500									—	—	—	—		⊕ 200V	LSA-S8HM	—	E-39	
		2500									65	—	15	—			⊕ 100V ⊕ 200V	LSA-S10SS	—	E-41
		2500									—	—	—	—			⊕ 200V	LSA-S10SM	—	E-43
		2500									80	—	20	—		⊕ 200V	LSA-S10HS	—	E-45	
		2500									—	—	—	—			⊕ 200V	LSA-S10HM	—	E-47
		2500									54	—	15	—			—	LSA-N10SS	—	E-49
		2500									—	—	—	—		⊕ 200V	LSA-N10SM	—	E-51	
		2500									86	—	20	—			LSA-N15SS	—	E-53	
		2500									—	—	—	—			LSA-N15SM	—	E-55	
		2500									—	—	—	—			LSA-N15HS	—	E-57	
		2500									125	—	30	—			LSA-N15HM	—	E-59	
		2500									200	—	60	—		⊕ 200V	LSA-W21SS	—	E-73	
		2500									—	—	—	—			LSA-W21SM	—	E-75	
2500									400	—	120	—	LSA-W21HS	—	E-77					
2500									—	—	—	—	LSA-W21HM	—	E-79					
LSAS		2500									54	—	15	—	G	⊕ 200V	LSAS-N10SS	—	E-61	
		2500									—	—	—	—			LSAS-N10SM	—	E-63	
		2500									86	—	20	—			LSAS-N15SS	—	E-65	
		2500									—	—	—	—			LSAS-N15SM	—	E-67	
		2500									—	—	—	—			LSAS-N15HS	—	E-69	
2500									125	—	30	—	LSAS-N15HM	—	E-71					

I = インクリメンタル G = 疑似アブソリュート ⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

RCL-SA1L

簡易防塵仕様 スライドタイプ 細小型スリムタイプ 本体幅 20mm リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL - SA1L - I - 2 - N - 40** - □ - □
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長

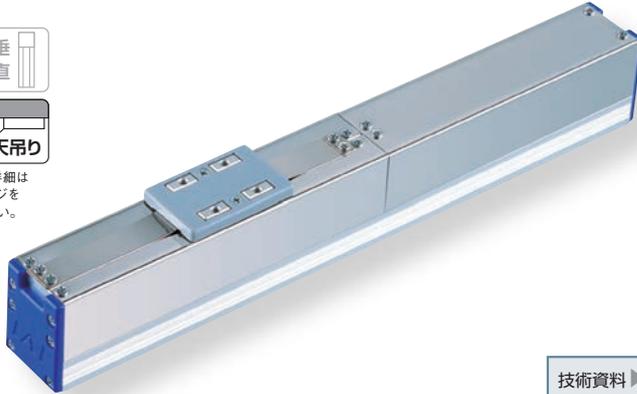
I:インクリメンタル 2:リニアサーボモータ N:送りネジなし 40:40mm
 A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEF MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB
 N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

*コントローラは付属しません。
 *型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



*設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認ください。
 デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	デューティ 70% 以下
0.1	0.5	0.5
0.3		
0.5	0.42	
1	0.25	0.32
1.5	0.18	0.24
2	0.15	0.2

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA1L-I-2-N-40-①-②	2	上記表参照	-	2	10	2	± 0.1	40 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)
40 (mm)	40
(送りネジなし)	420

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

* RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
 * 保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:0.31N・m Mb:0.29N・m Mc:0.50N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:0.13N・m Mb:0.12N・m Mc:0.21N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

*張出し負荷長の目安 / 50mm以下

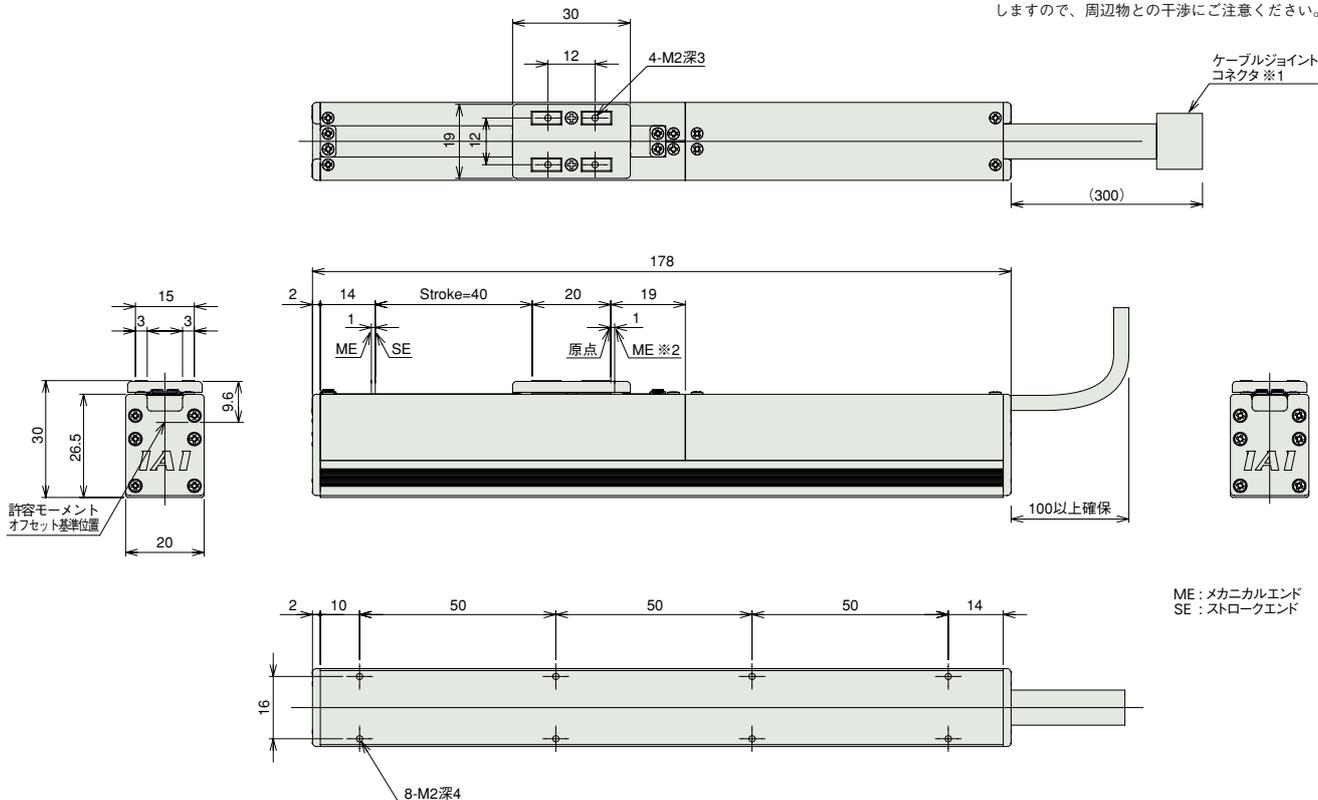
(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動
しますので、周辺物との干渉にご注意ください。



ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	40
質量 (kg)	0.28

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

RCL-SA2L

簡易防塵仕様 スライドタイプ 細小型スリムタイプ 本体幅 24mm リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL - SA2L - I - 5 - N - 48** - □ - □
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長

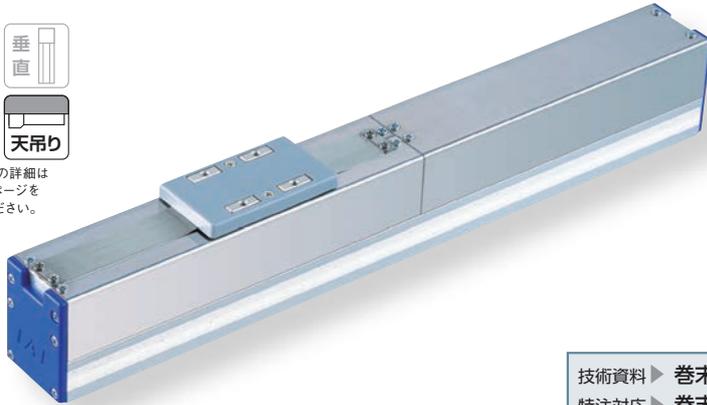
I:インクリメンタル 5:リニアサーボモータ N:送りネジなし 48:48mm
 SW
 A1:ASEL N:無し
 A3:ACON-CYB/PLB/POB P:1m
 ASEP S:3m
 MCON M:5m
 MSEP X□□:長さ指定
 A5:ACON-CB/CGB

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認ください。
 デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	デューティ 70% 以下
0.1	1	1
0.3		
0.5	0.85	
1	0.5	0.6
1.5	0.36	0.45
2	0.3	0.36

■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA2L-I-5-N-48-①-②	5	上記表参照	-	4	18	2	± 0.1	48 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク	48 (mm)
リード	
(送りネジなし)	460

(単位は mm/s)

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
48	-

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
 ※ 保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照ください。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	± 0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:0.48N・m Mb:0.40N・m Mc:0.60N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:0.2N・m Mb:0.17N・m Mc:0.25N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 60mm以下

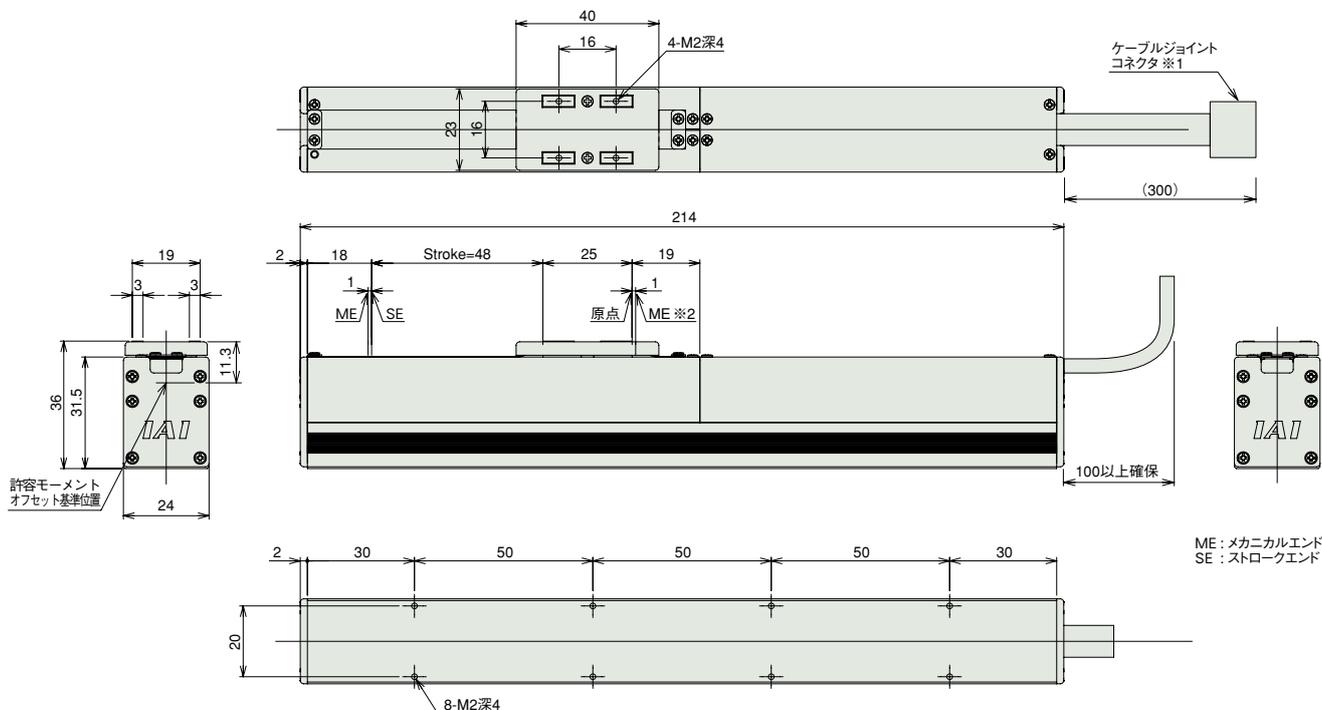
(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動
しますので、周辺物との干渉にご注意ください。



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	48
質量 (kg)	0.45

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

RCL-SA3L

簡易防塵仕様 スライドタイプ 細小型スリムタイプ 本体幅 28mm リニアサーボモータ

型式項目 RCL - SA3L - I - 10 - N - 64

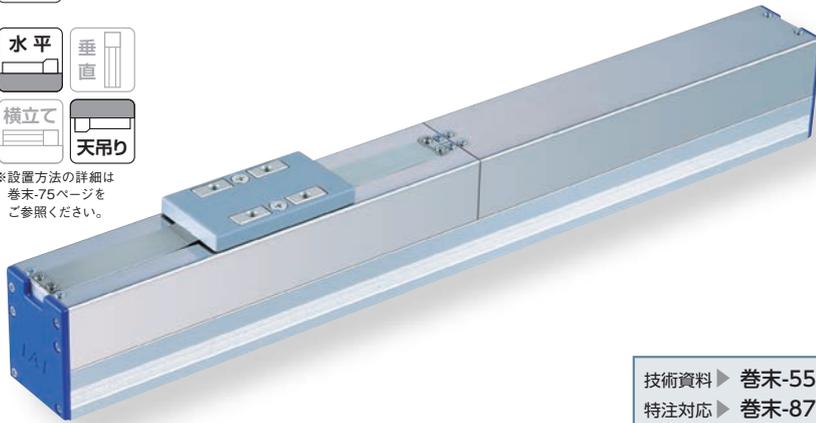
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 対応コントローラ - ケーブル長
 I:インクリメンタル 10:リニアサーボモータ N:送りネジなし 64:64mm
 A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEF MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB
 N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認ください。
 デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	デューティ 70% 以下
0.1	2	2
0.3		
0.5	1.8	
1	1	1.2
1.5	0.65	0.8
2	0.5	0.6

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA3L-I-10-N-64-①-②	10	上記表参照	-	8	30	2	± 0.1	64 (固定)

記号説明 ① 対応コントローラ ② ケーブル長

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度	
	64 (mm)	64 (mm)
(送りネジなし)		600

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
64	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
 ※ 保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:2.44N・m Mb:1.94N・m Mc:0.68N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:1.22N・m Mb:1.08N・m Mc:0.34N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

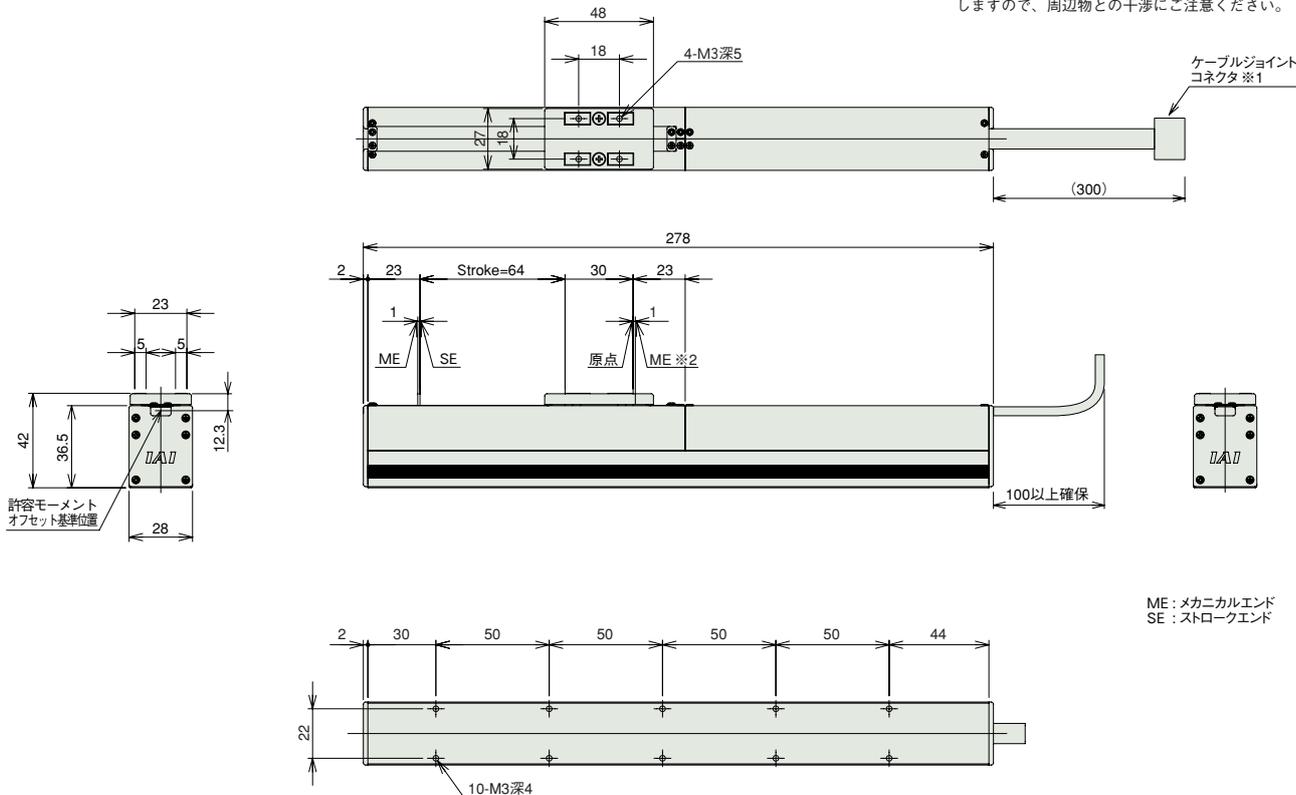
・張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb、Mc方向80mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動
しますので、周辺物との干渉にご注意ください。



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	64
質量 (kg)	0.82

①適応コントローラ

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

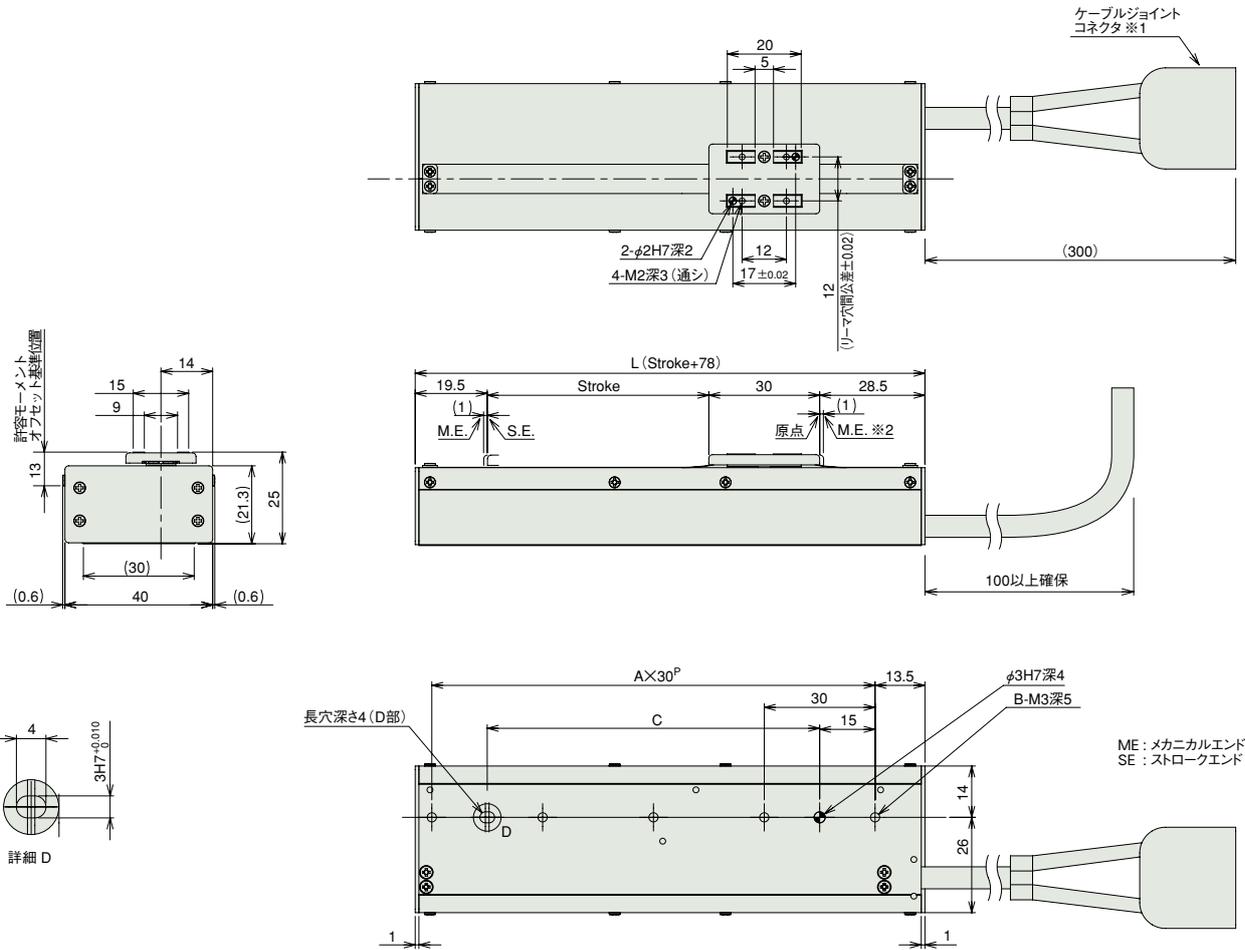
名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末:3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動
しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	60	90	120	150	180
L	108	138	168	198	228	258
A	3	4	5	6	7	8
B	4	5	6	7	8	9
C	60	90	120	150	180	210
質量 (kg)	0.21	0.25	0.29	0.32	0.36	0.4

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCL-SM4L

簡易防塵仕様

スライダタイプ

細小型マルチスライダタイプ

本体幅
40mm

リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL - SM4L - I - 2 - N -** - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長

I: インクリメンタル 2: リニアサーボモータ N: 送りネジなし 30: 30mm 5 120: 120mm (30mmピッチ毎設定)

A1: ASEL A3: ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5: ACON-CB/CGB

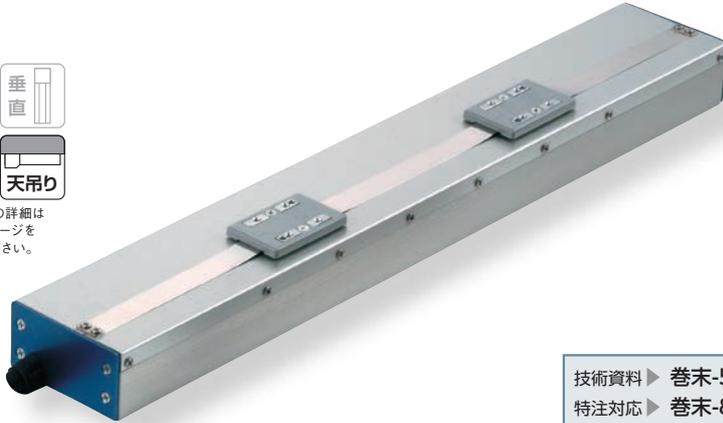
N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	0.8	
0.3		
0.5	0.5	
1	0.25	
1.5	0.18	
2	0.14	

- POINT** 選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用ください)
 - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認ください。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
 - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
 - 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SM4L-I-2-N-①-②-③	2	上記表参照	-	2.5	10	2	± 0.1	30~120 (30mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	30 ~ 120 (30mm 毎)
(送りネジなし)	1200

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
30	-
60	-
90	-
120	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照ください。

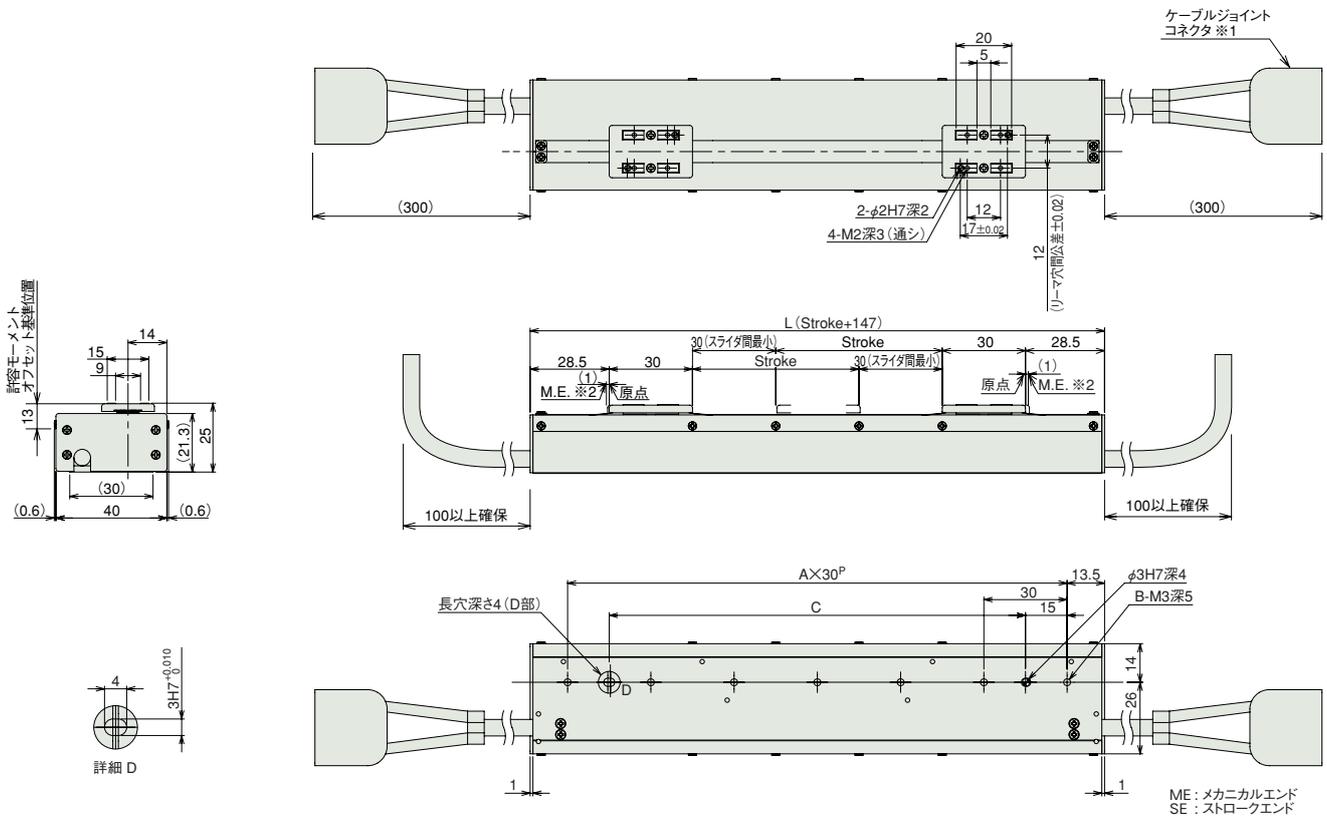
■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 0.48N・m Mb: 0.34N・m Mc: 0.60N・m
動的許容モーメント (※)	Ma: 0.2N・m Mb: 0.17N・m Mc: 0.25N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向60mm以下 Mb、Mc方向80mm以下
(※) 基準定格寿命5,000km, 標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動
しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ご注意
コントローラは各スライダに1台必要です。
(又は2軸コントローラが1台必要です)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	60	90	120
L	177	207	237	267
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	120	150	180	210
質量 (kg)	0.37	0.4	0.44	0.48

②適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご確認ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-CG/LC/LCG		C : 8 LC : 6		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

RCL-SA5L

簡易防塵仕様 スライドタイプ 細小型ロングストロークタイプ 本体幅 48mm リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL** - **SA5L** - **I** - **5** - **N** - □ - □ - □ - □
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 対応コントローラ - ケーブル長 - オプション

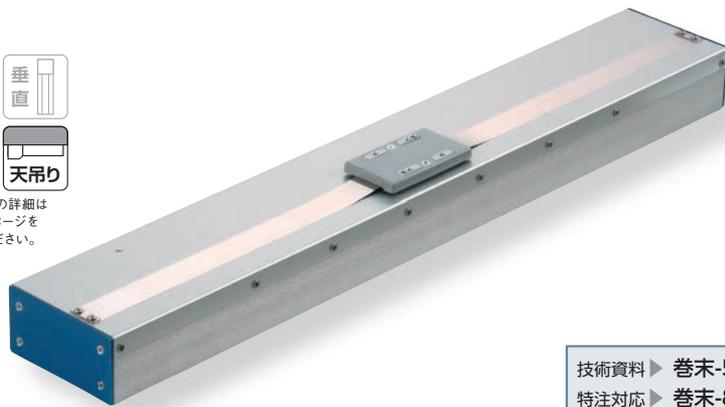
I:インクリメンタル 5:リニアサーボモータ N:送りネジなし 36:36mm S 216:216mm (36mmピッチ毎設定)
 A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEF MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB
 N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定
 下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用ください)
- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認ください。
 デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	1.6	
0.3	1.0	
0.5	0.5	
1	0.35	
1.5	0.25	
2	0.25	

■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA5L-I-5-N-①-②-③-④	5	上記表参照	-	5	18	2	± 0.1	36~216 (36mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 対応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	36 ~ 216 (36mm 毎)
(送りネジなし)	1400

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
36	-
72	-
108	-
144	-
180	-
216	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
 ※ 保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→F-11	-

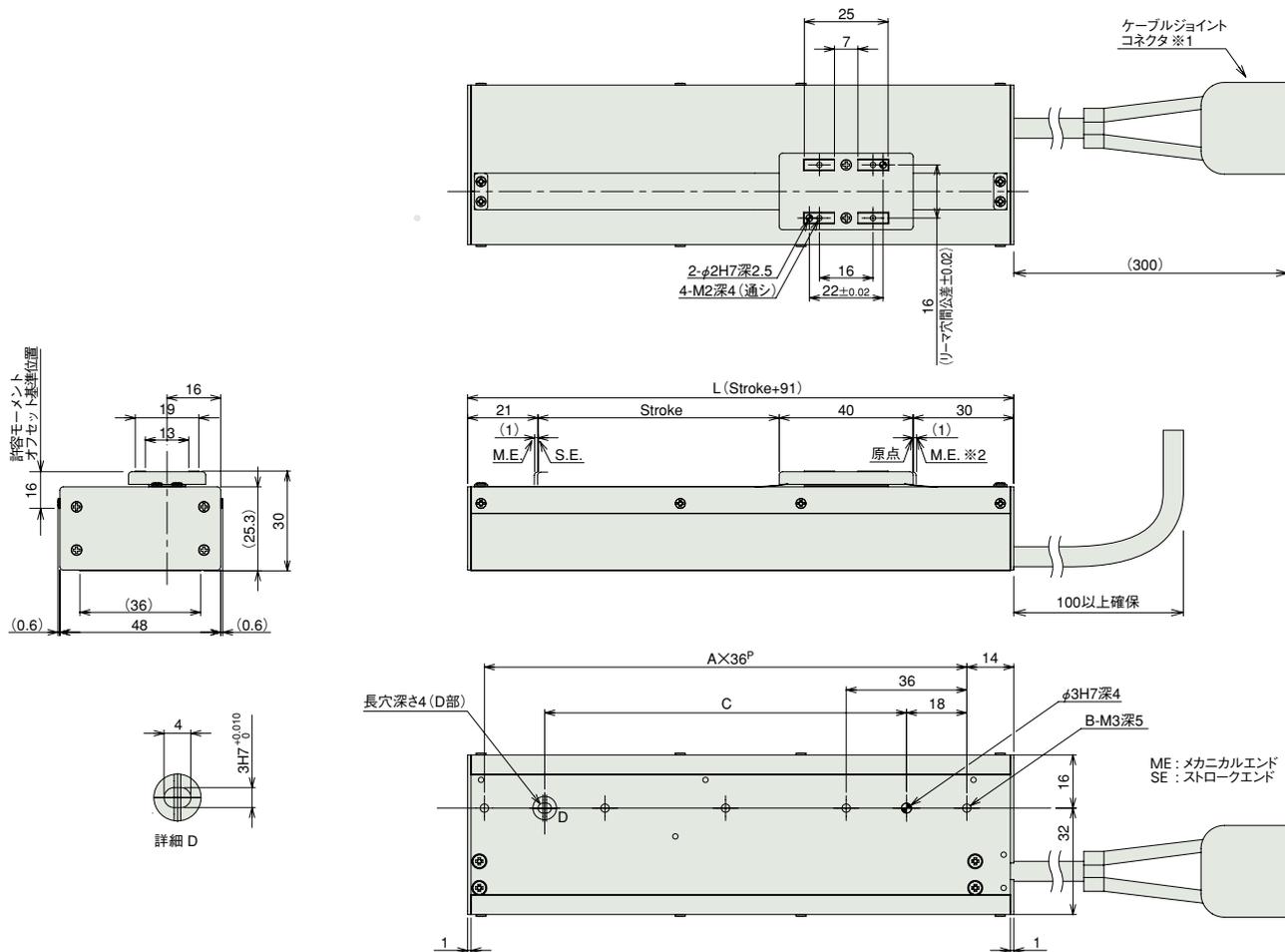
■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:1.18N・m Mb:0.82N・m Mc:1.73N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:0.49N・m Mb:0.41N・m Mc:0.72N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向80mm以下 Mb、Mc方向100mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末:3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	36	72	108	144	180	216
L	127	163	199	235	271	307
A	3	4	5	6	7	8
B	4	5	6	7	8	9
C	72	108	144	180	216	252
質量 (kg)	0.35	0.42	0.48	0.55	0.62	0.68

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

RCL-SM5L

簡易防塵仕様 スライドタイプ 細小型マルチスライドタイプ 本体幅 48mm リニアサーボモータ

型式項目 RCL - SM5L - I - 5 - N - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長

I:インクリメンタル 5:リニアサーボモータ SW N:送りネジなし 36:36mm
 144:144mm (36mmピッチ毎設定)

A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB

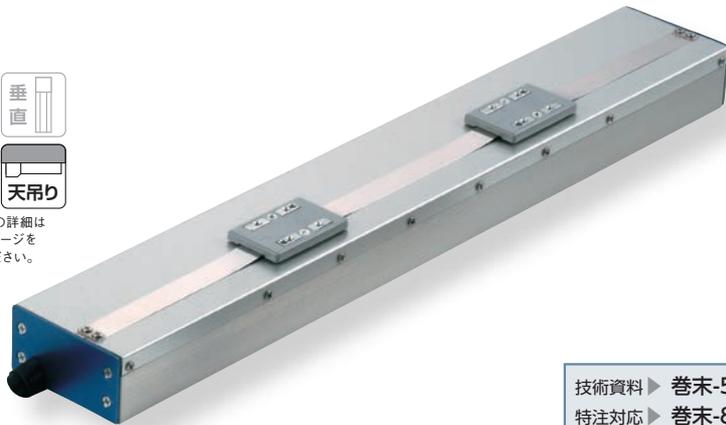
N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	1.6	
0.3	1.0	
0.5	0.5	
1	0.35	
1.5	0.25	
2	0.25	

- POINT** 選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。
 (磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用ください)
 - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
 右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認ください。
 デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
 - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
 - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SM5L-I-5-N-①-②-③	5	上記表参照	-	5	18	2	± 0.1	36~144 (36mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長

ストロークと最高速度

ストローク	36 ~ 144 (36mm 毎)
リード	
(送りネジなし)	1400

(単位は mm/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

① ストローク (mm)	標準価格
36	-
72	-
108	-
144	-

③ ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
 ※ 保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照ください。

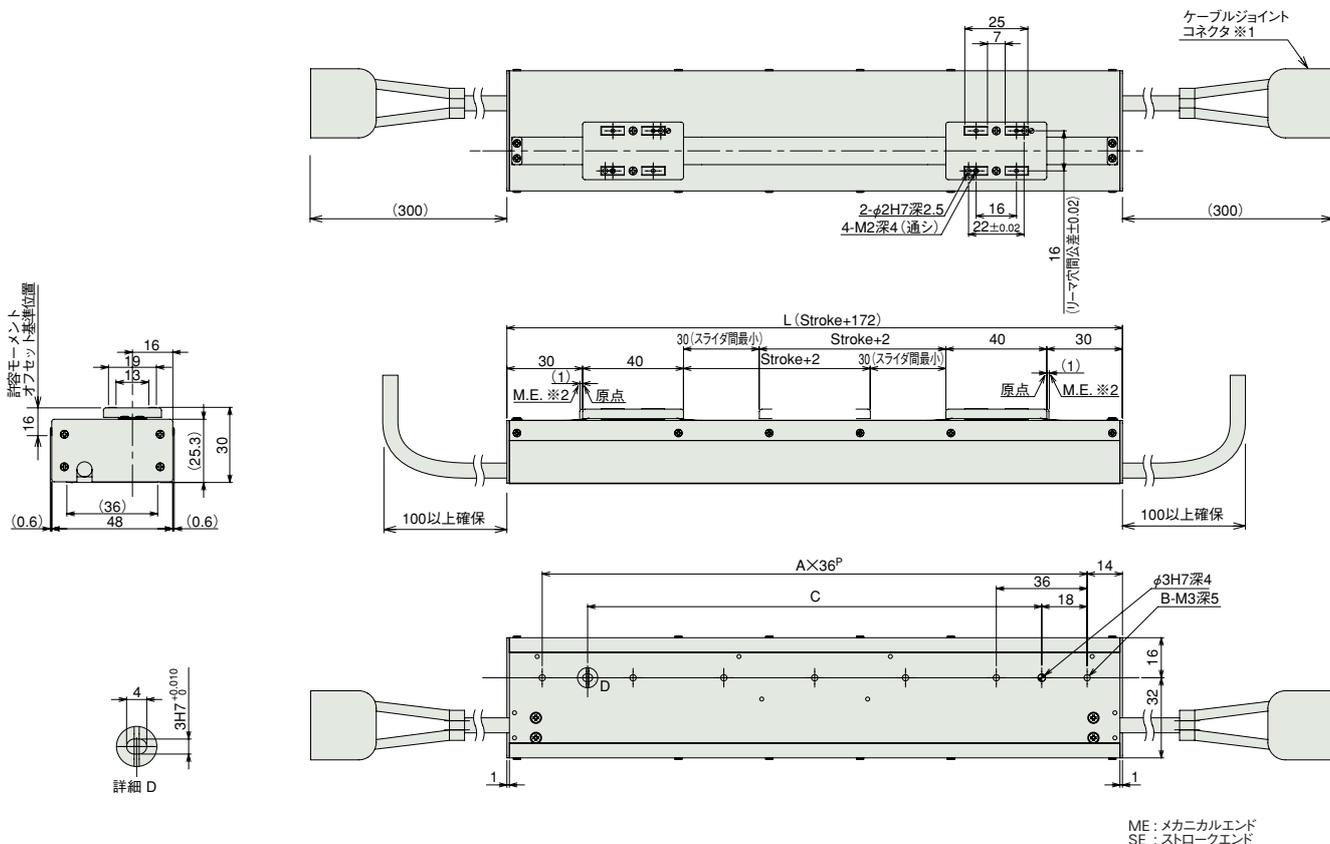
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:1.18N・m Mb:0.82N・m Mc:1.73N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:0.49N・m Mb:0.41N・m Mc:0.72N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向80mm以下 Mb、Mc方向100mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ご注意
コントローラは各スライダに1台必要です。
(又は2軸コントローラが1台必要です)

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

■ストローク別寸法・質量

ストローク	36	72	108	144
L	208	244	280	316
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	144	180	216	252
質量 (kg)	0.62	0.69	0.75	0.82

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, EtherNet/IP, CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	64	-	→M-151
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15), MSEP-C/LC (→M-29)						

RCL-SA6L

簡易防塵仕様 スライドタイプ 細小型ロングストロークタイプ 本体幅 58mm リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL** - **SA6L** - **I** - **10** - **N** - □ - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 対応コントローラ - ケーブル長 - オプション

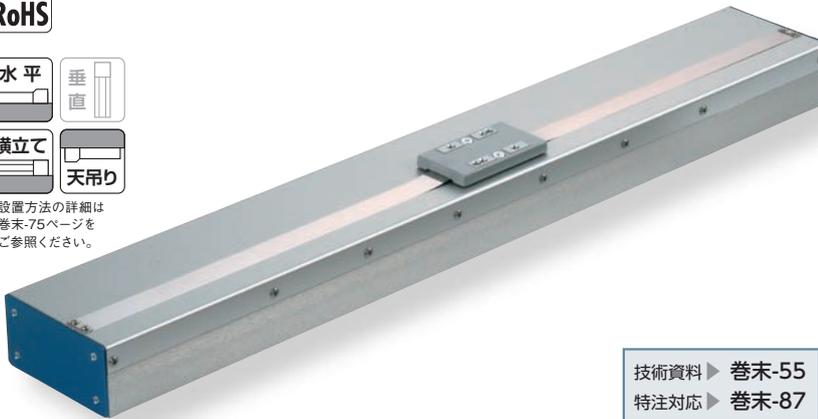
I:インクリメンタル 10:リニアサーボモータ N:送りネジなし 48:48mm 5 288:288mm (48mmピッチ毎設定) A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB N:無し P:1m S:3m M:5m NM:原点逆仕様 X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT** 選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用ください)
 - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認ください。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
 - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
 - 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	3.2	
0.3	3.2	
0.5	2	
1	1	
1.5	0.65	
2	0.5	

■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA6L-I-10-N-①-②-③-④	10	上記表参照	-	10	30	2	± 0.1	48~288 (48mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 対応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	48 ~ 288 (48mm 毎)
(送りネジなし)	1600

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
48	-
96	-
144	-
192	-
240	-
288	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→F-11	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:2.08N・m Mb:1.50N・m Mc:2.93N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:0.87N・m Mb:0.75N・m Mc:1.22N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向80mm以下 Mb、Mc方向120mm以下
(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

RCL-SM6L

簡易防塵仕様 スライドタイプ 細小型マルチスライドタイプ 本体幅 58mm リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL - SM6L - I - 10 - N -** □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長

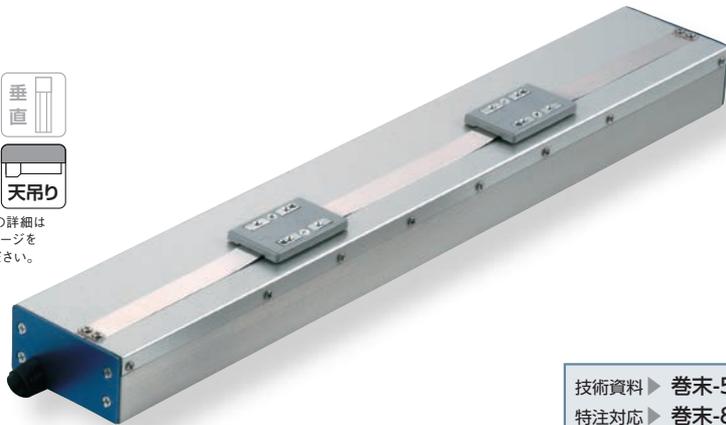
I:インクリメンタル 10:リニアサーボモータ N:送りネジなし 48:48mm 5 A1:ASEL N:無し
10W 192:192mm (48mmピッチ毎設定) A3:ACON-CYB/PLB/POB P:1m
MCON S:3m
MSEP M:5m
A5:ACON-CB/CGB X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	3.2	
0.3	3.2	
0.5	2	
1	1	
1.5	0.65	
2	0.5	

- POINT** 選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用ください)
 - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認ください。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
 - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
 - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SM6L-I-10-N-①-②-③	10	上記表参照	-	10	30	2	± 0.1	48~192 (48mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク	48 ~ 192 (48mm 毎)
リード (送りネジなし)	1600

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
48	-
96	-
144	-
192	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照ください。

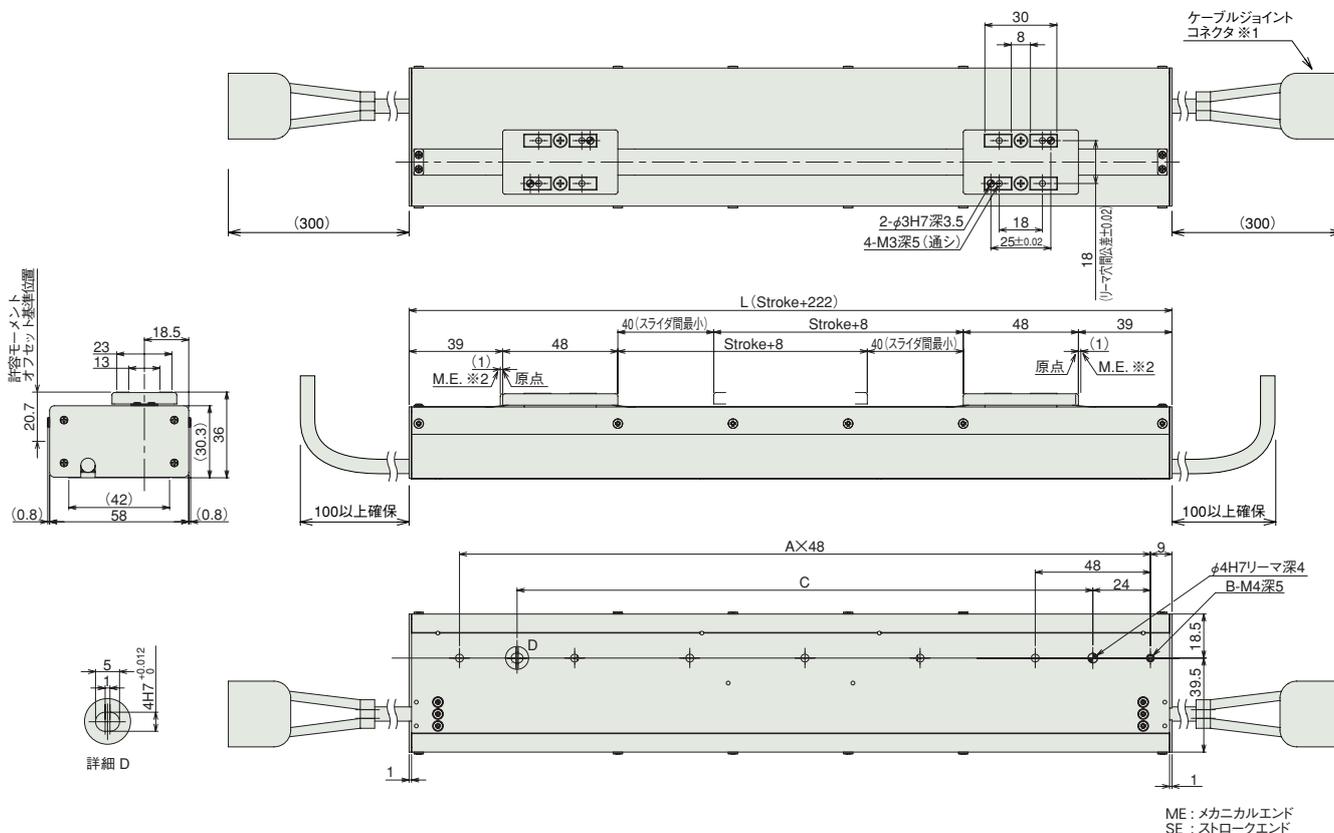
■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:2.08N・m Mb:1.50N・m Mc:2.93N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:0.87N・m Mb:0.75N・m Mc:1.22N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向80mm以下 Mb、Mc方向120mm以下
(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末・3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ご注意
コントローラは各スライダに1台必要です。
(又は2軸コントローラが1台必要です)

■ストローク別寸法・質量

ストローク	48	96	144	192
L	270	318	366	414
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	192	240	288	336
質量 (kg)	1.17	1.31	1.44	1.58

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

RCL-RA1L

簡易防塵仕様 ロッドタイプ 細小型スリムタイプ 本体径 $\phi 16$ mm リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL - RA1L - I - 2 - N - 25** - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

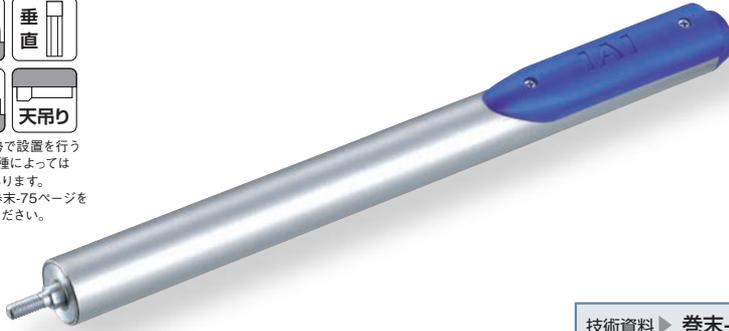
I:インクリメンタル 2:リニアサーボモータ N:送りネジなし 25:25mm A1:ASEL N:無し 下記オプション価格表参照
 A3:ACON-CYB/PLB/POB P:1m
 ASEP S:3m
 MCON M:5m
 MSEP X□□:長さ指定
 A5:ACON-CB/CGB

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
 選定上の注意
- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認ください。
 デューティは1サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
 - 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用ください。
 - ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けてください。
 - 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。
 - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)			
	連続動作 (デューティ 100%)		デューティ 70% 以下	
	水平	垂直	水平	垂直
0.1	0.5	0.1	0.5	0.1
0.3				
0.5	0.42			
1	0.2		0.25	
1.5	0.11	-	0.15	-
2	0.07	-	0.1	-

■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。 (N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	0.75	1	1.25	1.5	1.75	2

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合は上記数値から0.5Nを引き、垂直下向きの場合は0.5Nを足してください。

■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-RA1L-I-2-N-25-①-②-③	2	上記表参照	上記表参照	2.5	10	水平 2G 垂直 1G	± 0.1	25 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)
リード	
(送りネジなし)	300

(単位は mm/s)

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
25	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		ブレーキ無	ブレーキ付
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
		-	-

※ RCLのケーブルは標準がロボットケーブルになります。
 ※ ブレーキ無用ケーブルは巻末-3ページをご参照ください。
 ※ ブレーキ付用ケーブルはE-24ページをご参照ください。
 (価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ一体型ケーブル+ブレーキケーブルの合計金額となります)

③オプション価格表

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (ブレーキボックス付)	B	→E-24	-
ブレーキ (ブレーキボックス無)	BN	→E-24	-

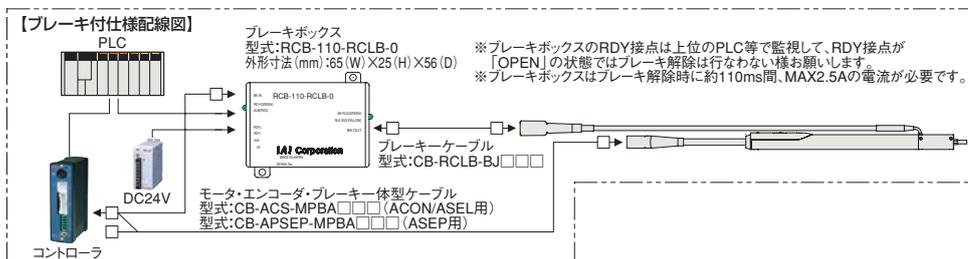
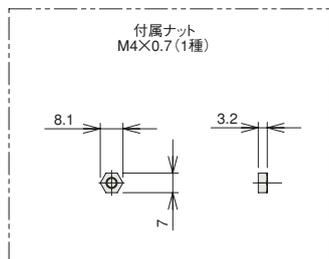
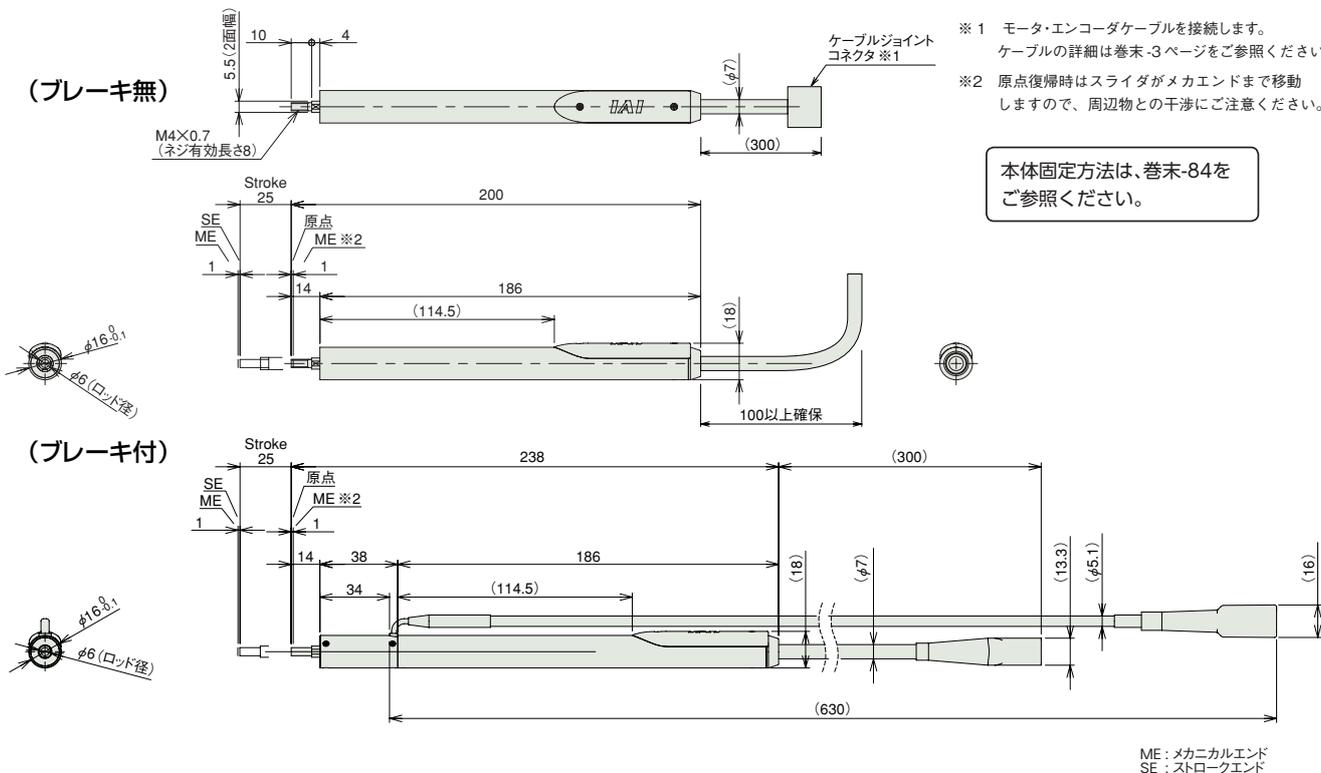
※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付用ケーブルが必要です。
 補修用にブレーキ付本体のみご購入の場合は、BN (ブレーキボックス無) をご指定ください。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
パイプ	材質:炭素鋼管 ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1,000万 往復サイクル

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25 (ブレーキ無)	25 (ブレーキ付)
質量 (kg)	0.2	0.25

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15), MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

RCL-RA2L

簡易防塵仕様
ロッドタイプ
細小型スリムタイプ
本体径 $\phi 20$ mm
リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL - RA2L - I - 5 - N - 30** - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

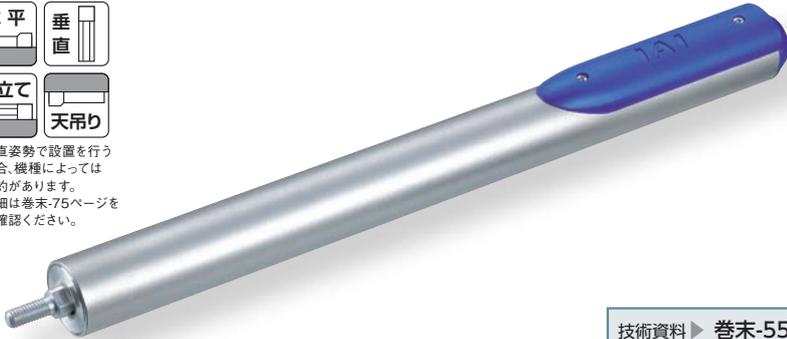
I:インクリメンタル 5:リニアサーボモータ N:送りネジなし 30:30mm
A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB N:無し 下記オプション
ASEP MCON P:1m 価格表参照
MSEP M M:5m
A5:ACON-CB/CGB X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
選定上の注意
- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認ください。
デューティは1サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
 - 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用ください。
 - ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けてください。
 - 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。
 - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量(水平)と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)			
	連続動作 (デューティ 100%)		デューティ 70% 以下	
	水平	垂直	水平	垂直
0.1	1	0.2	1	0.2
0.3				
0.5	0.85			
1	0.4		0.5	
1.5	0.24	-	0.3	-
2	0.15	-	0.2	-

■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。(N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	1.5	2	2.5	3	3.5	4

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合は上記数値から1Nを引き、垂直下向きの場合は1Nを足してください。

■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-RA2L-I-5-N-30-①-②-③	5	上記表参照	上記表参照	5	18	水平 2G 垂直 1G	± 0.1	30 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク	30 (mm)
リード	
(送りネジなし)	340

(単位は mm/s)

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		ブレーキ無	ブレーキ付
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
		-	-

※ RCLのケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ ブレーキ無用ケーブルは巻末-3ページをご参照ください。
※ ブレーキ付用ケーブルはE-26ページをご参照ください。
(価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ一体型ケーブル+ブレーキケーブルの合計金額となります)

③オプション価格表

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (ブレーキボックス付)	B	→E-26	-
ブレーキ (ブレーキボックス無)	BN	→E-26	-

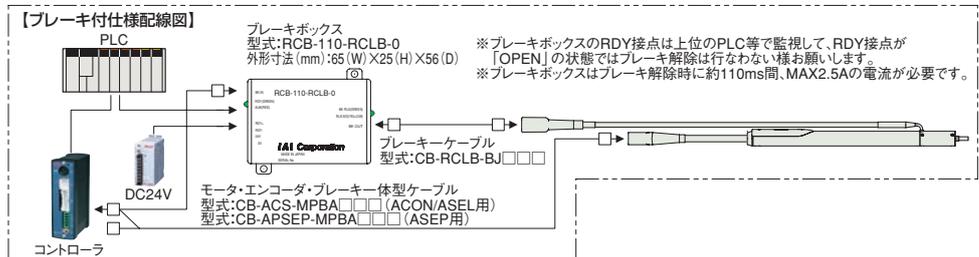
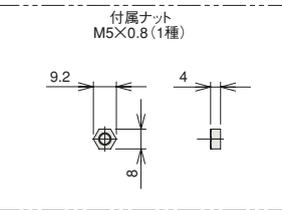
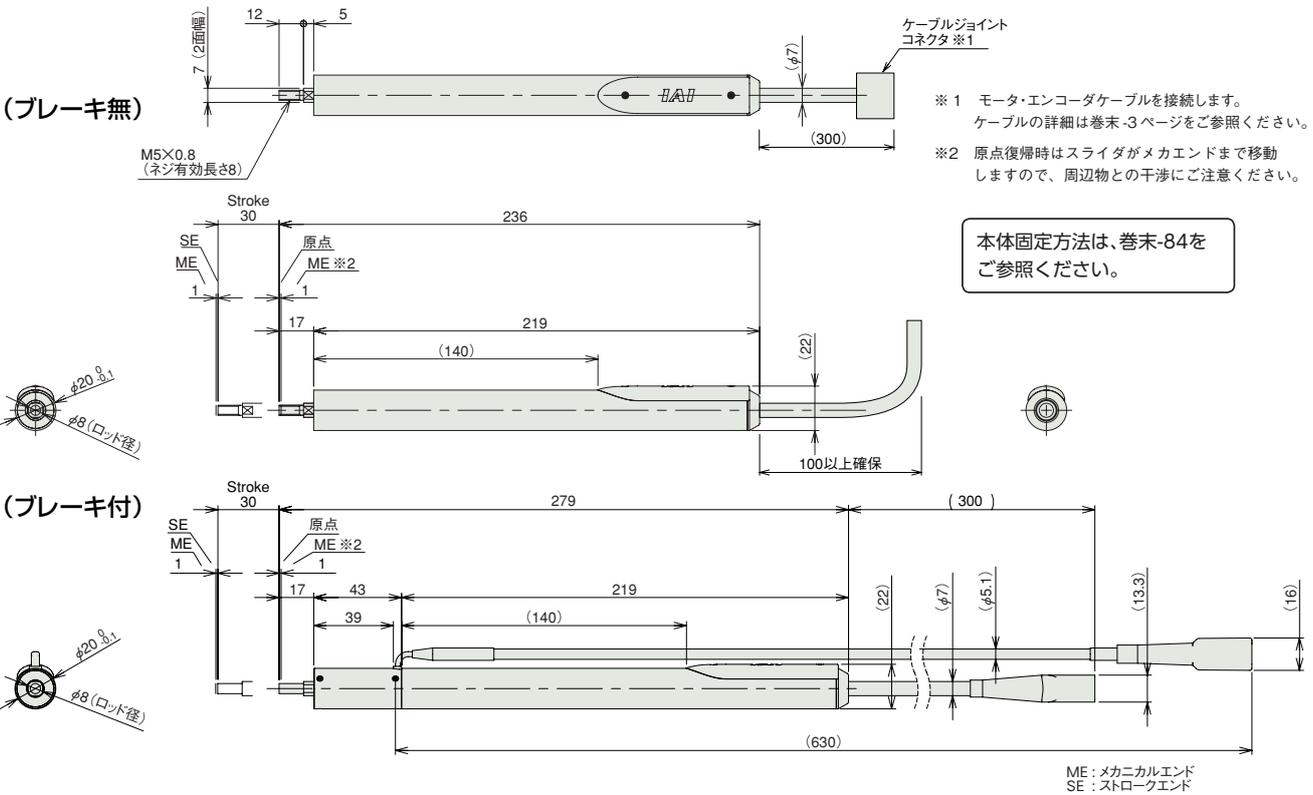
※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付用ケーブルが必要です。
補修用にブレーキ付本体のみご購入の場合は、BN (ブレーキボックス無) をご指定ください。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
パイプ	材質:炭素鋼管 ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1,000万 往復サイクル

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30 (ブレーキ無)	30 (ブレーキ付)
質量 (kg)	0.33	0.4

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

RCL-RA3L

簡易防塵仕様
ロッドタイプ
細小型スリムタイプ
本体径 $\phi 25$ mm
リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL - RA3L - I - 10 - N - 40** - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

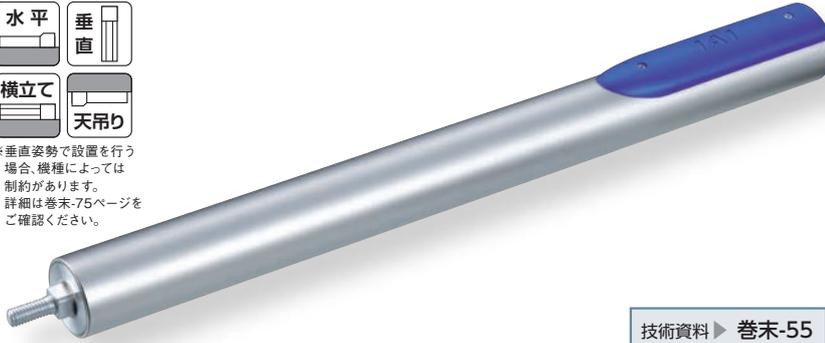
I:インクリメンタル 10:リニアサーボモータ N:送りネジなし 40:40mm
A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEF MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB
N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定
下記オプション価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
選定上の注意
- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認ください。
デューティは1サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$ となります。
 - 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用ください。
 - ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けてください。
 - 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。
 - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)			
	連続動作 (デューティ 100%)		デューティ 70% 以下	
	水平	垂直	水平	垂直
0.1	2	0.4	2	0.4
0.3				
0.5	1.6			
1	0.78		1	
1.5	0.46	-	0.6	-
2	0.3	-	0.4	-

■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。(N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	3	4	5	6	7	8

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合は上記数値から1.8Nを引き、垂直下向きの場合は1.8Nを足してください。

■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-RA3L-I-10-N-40-①-②-③	10	上記表参照	上記表参照	10	30	水平 2G 垂直 1G	± 0.1	40 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm)
40 (mm)	40 (mm)
(送りネジなし)	450

(単位は mm/s)

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	-

② ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		ブレーキ無	ブレーキ付
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-

※ RCLのケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ ブレーキ無用ケーブルは巻末-3ページをご参照ください。
※ ブレーキ付用ケーブルはE-28ページをご参照ください。
(価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ一体型ケーブル+ブレーキケーブルの合計金額となります)

③ オプション価格表

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (ブレーキボックス付)	B	→E-28	-
ブレーキ (ブレーキボックス無)	BN	→E-28	-

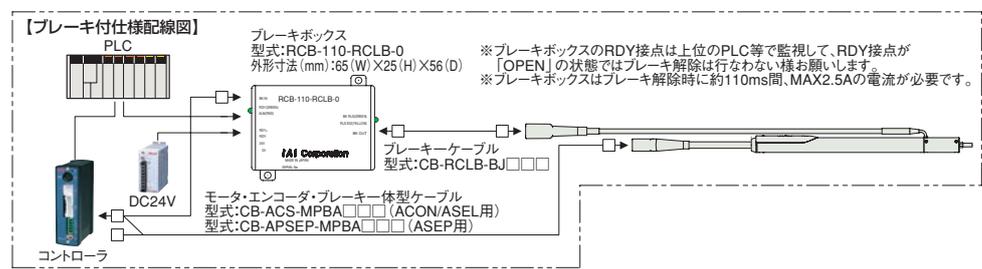
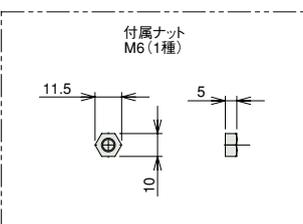
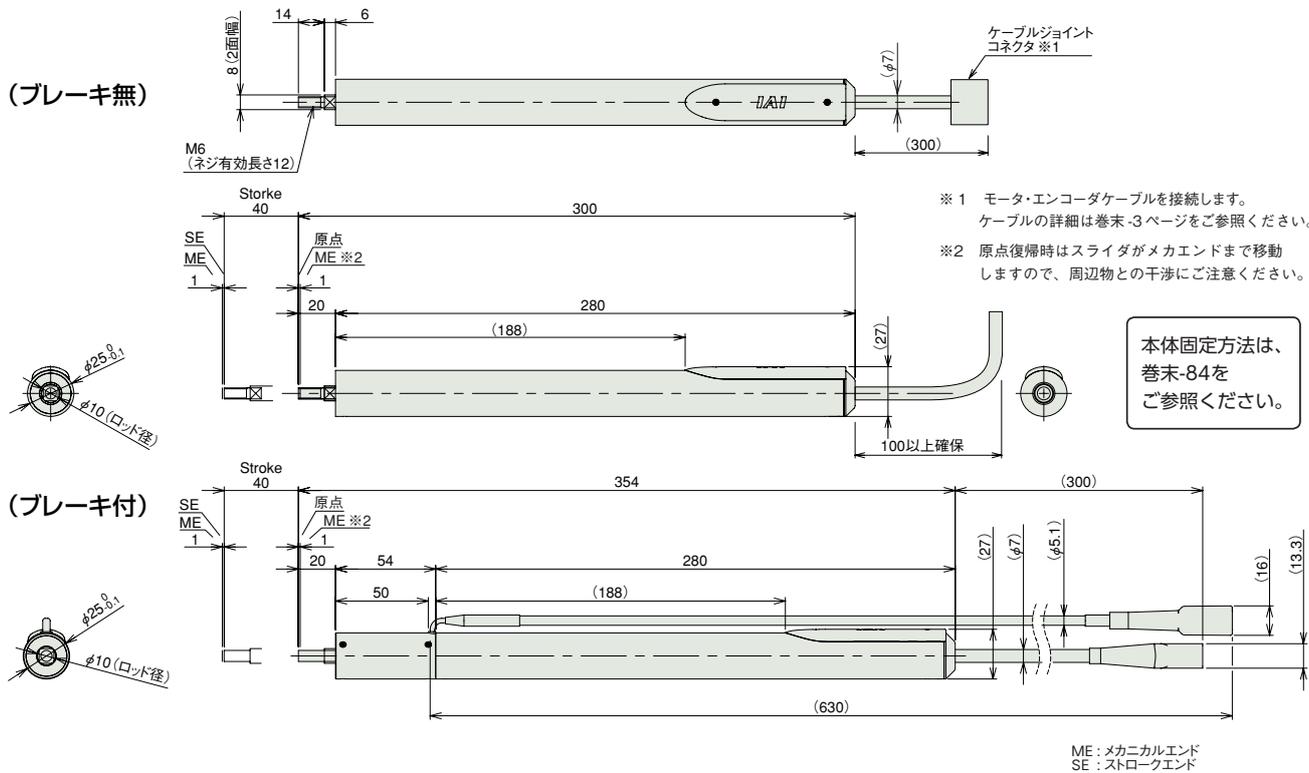
※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付用ケーブルが必要です。
補修用にブレーキ付本体のみご購入の場合は、BN (ブレーキボックス無) をご指定ください。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
パイプ	材質:炭素鋼管 ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1,000万 往復サイクル

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	40 (ブレーキ無)	40 (ブレーキ付)
質量 (kg)	0.6	0.77

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご確認ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

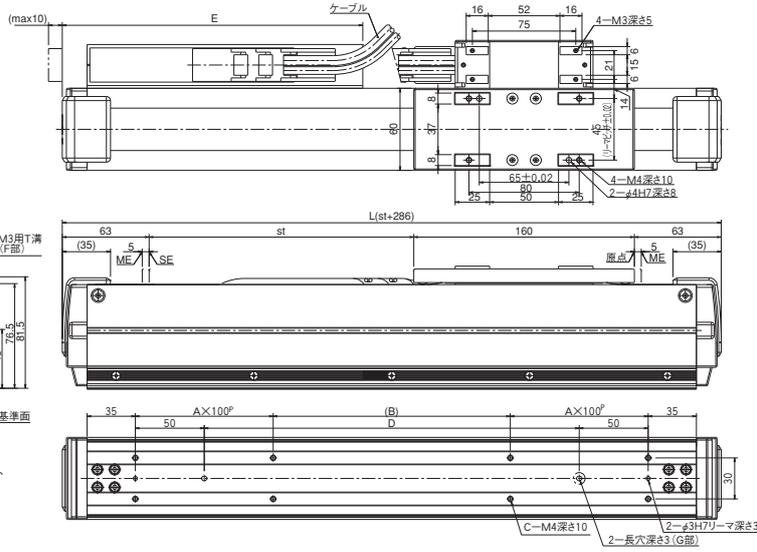
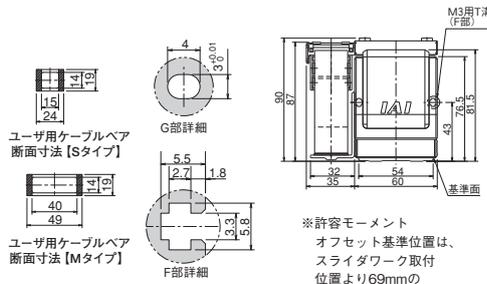
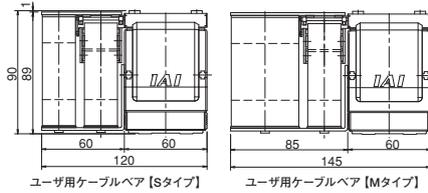
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

寸法図

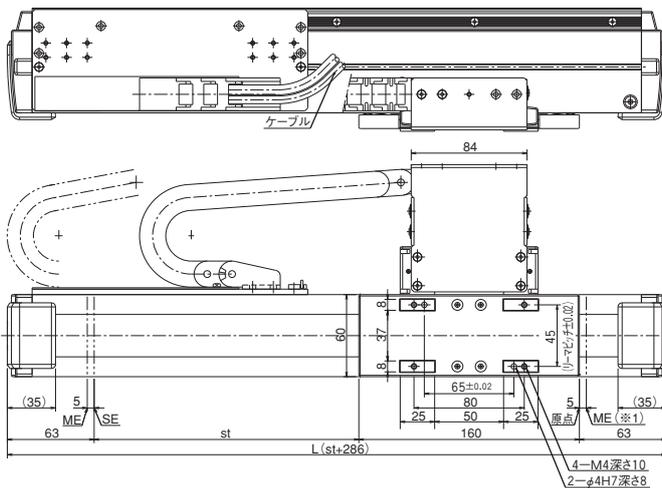
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



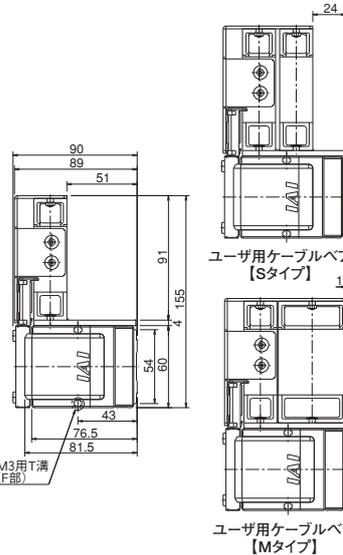
※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用ください。



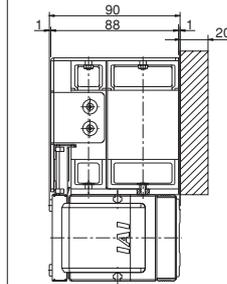
■横立て仕様 (標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。



■ユーザーケーブルペア オプションUM5について



上図のケーブルペア脇の斜線部に干渉物がないように空間を確保してご使用ください。なお、空間を確保できない場合には、ユーザーケーブルペアオプションUS5(Sタイプ)をご使用ください。

■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+0.5kgの質量となります。

ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
L	334	382	430	478	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
A	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
B	28	76	124	172	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
C	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
D	128	176	224	272	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328
E	148	173	198	223	248	273	298	323	348	373	398	423	448	473	498	523	548	573	598	623	648	673	698	723	748	773
質量 (kg)	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.3	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q		6	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

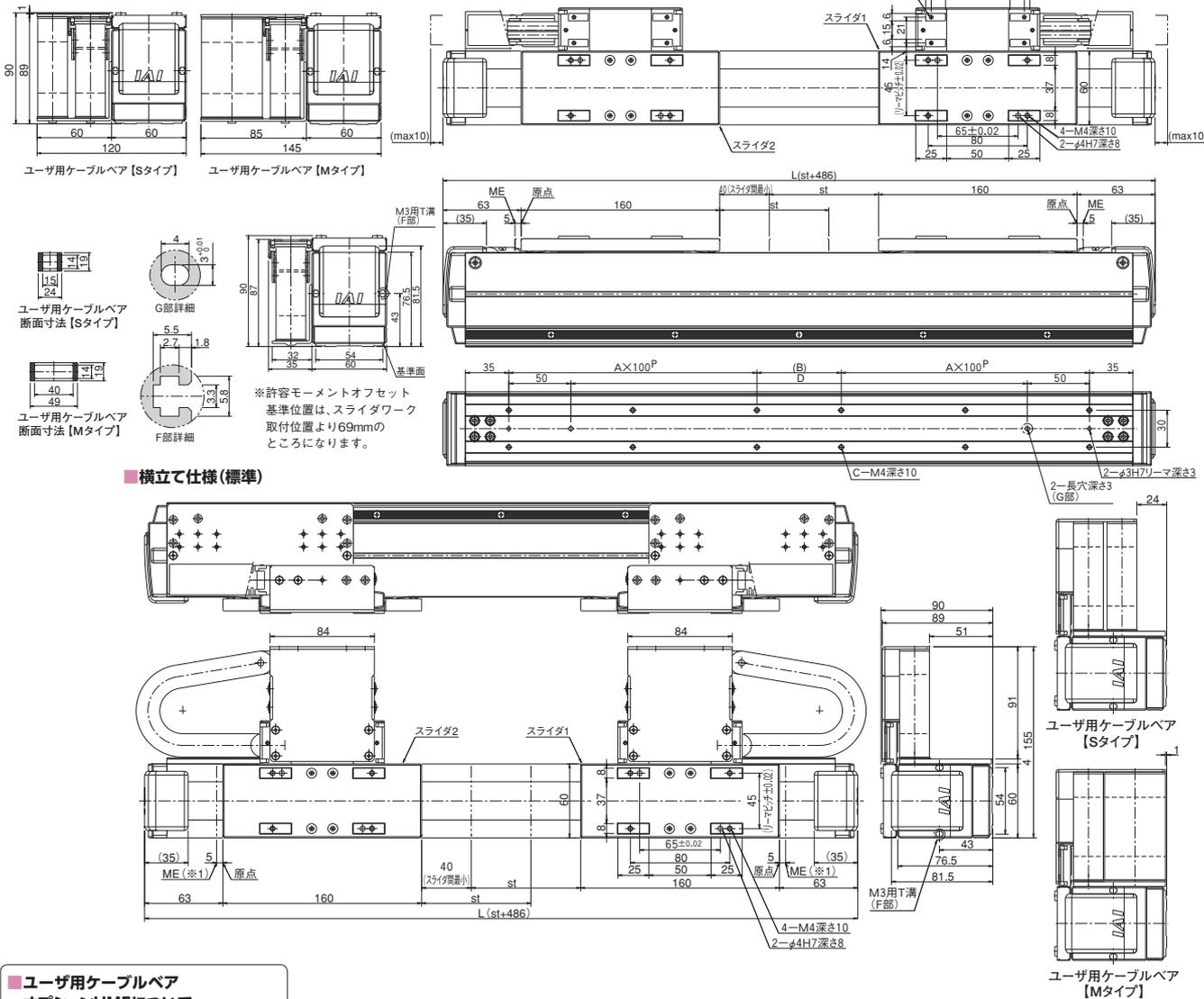
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

寸法図

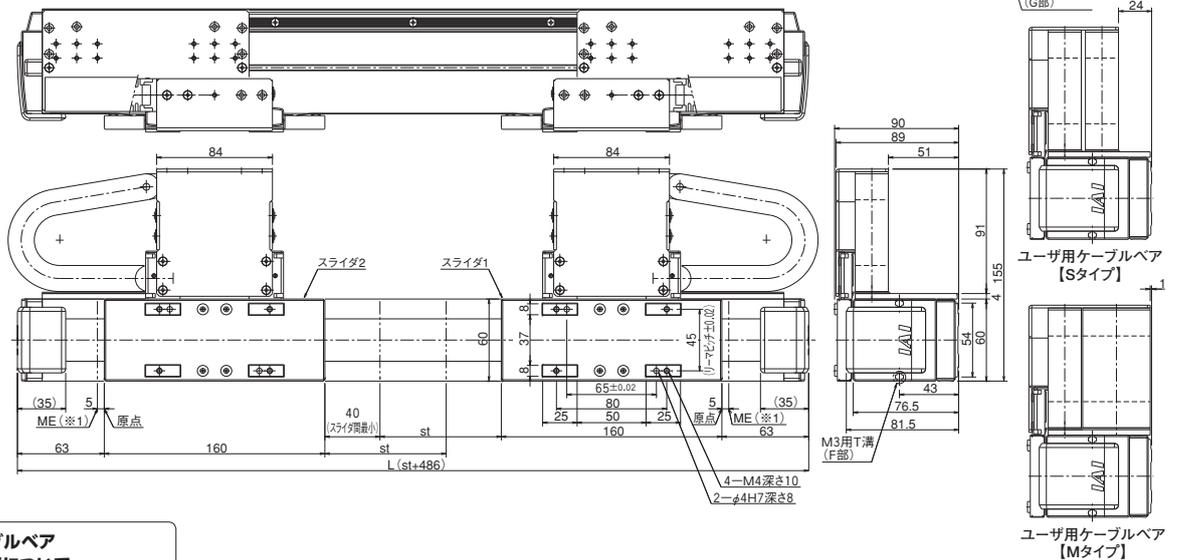
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



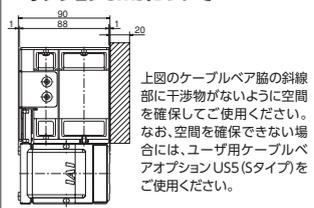
※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用ください。



■横立て仕様(標準)



■ユーザーケーブルペア オプションUM5について



■ストローク別寸法・質量

ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
L	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
A	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
B	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
C	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
D	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328
質量(kg)	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3	8.5	8.7	8.9	9.1	9.3	9.5	9.8

※横立て仕様は+1.0kgの質量となります。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CANopen CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP			
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

LSA-S8HS

簡易防塵仕様 高推力シャフトタイプ シングルスライダ 本体幅 80mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSA** - **S8HS** - **I** - **100** - - **T2** - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - 対応ドライバ出力 - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル 100:100W 60:60mm 1620:1620mm (60mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X:長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

RoHS



※横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S8HS-I-100-①-T2-②-③	100	7	-	35	140	3	60~1620 (60mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1620 (60mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
60	-	900	-
120	-	960	-
180	-	1020	-
240	-	1080	-
300	-	1140	-
360	-	1200	-
420	-	1260	-
480	-	1320	-
540	-	1380	-
600	-	1440	-
660	-	1500	-
720	-	1560	-
780	-	1620	-
840	-	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m)	-
	~ X10 (10m)	-
	X11 (11m)	-
	~ X30 (30m)	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-11	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルペアS	US5	→F-11	-
	CT3	→F-11	-		US6	→F-11	-
	CT4	→F-11	-		UM1	→F-11	-
横立て設置	CT5	→F-11	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルペアM	UM2	→F-11	-
	CT6	→F-11	-		UM3	→F-11	-
	US1	→F-11	-		UM4	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアS	US2	→F-11	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルペアM	UM5	→F-11	-
	US3	→F-11	-		UM6	→F-11	-
	US4	→F-11	-		-	-	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 79.9N・m Mb: 114N・m Mc: 29.9N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% RH 以下 (結露無きこと)

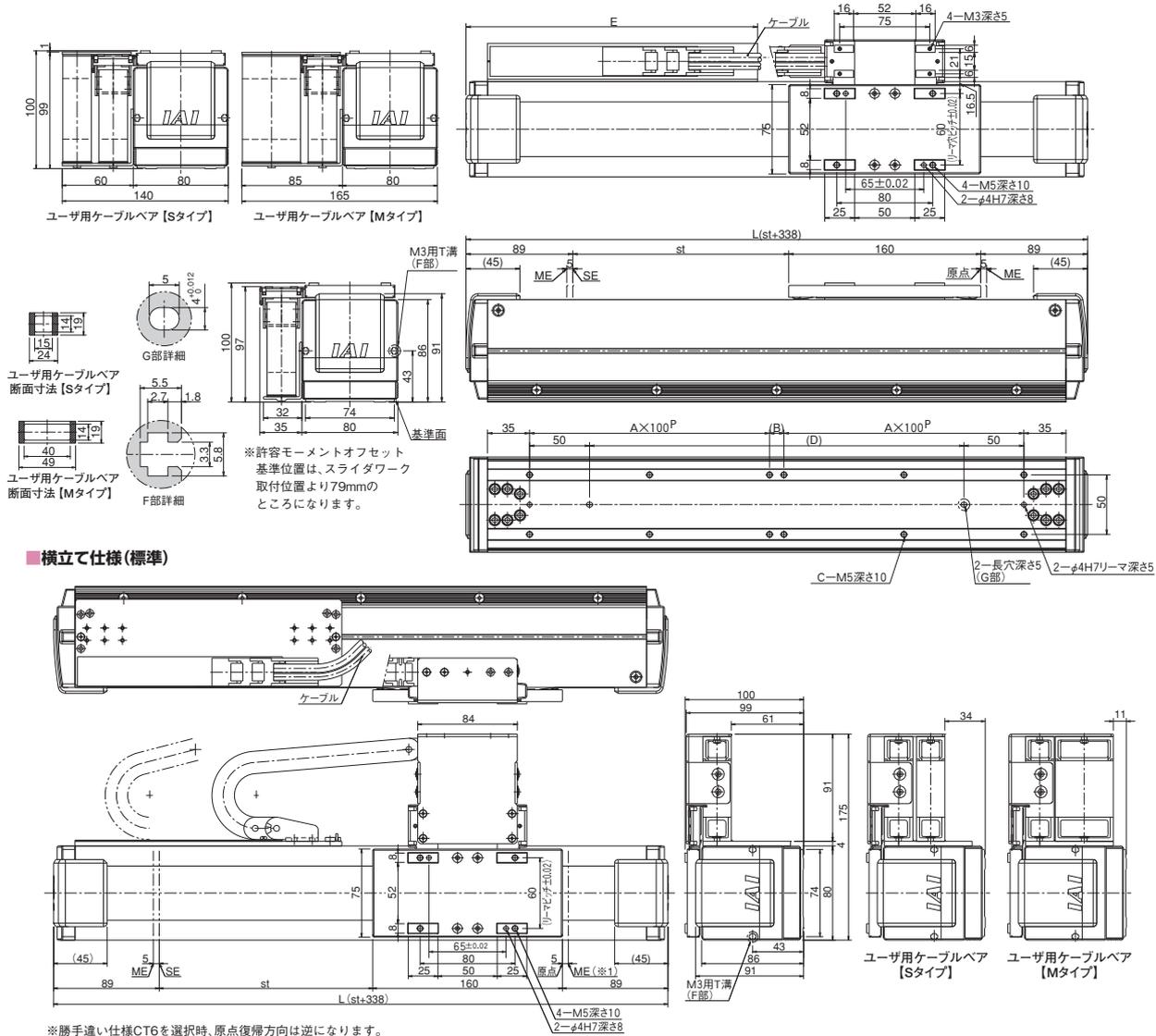
・張出し負荷長の目安/Ma 方向: 300mm 以下 Mb・Mc 方向: 300mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

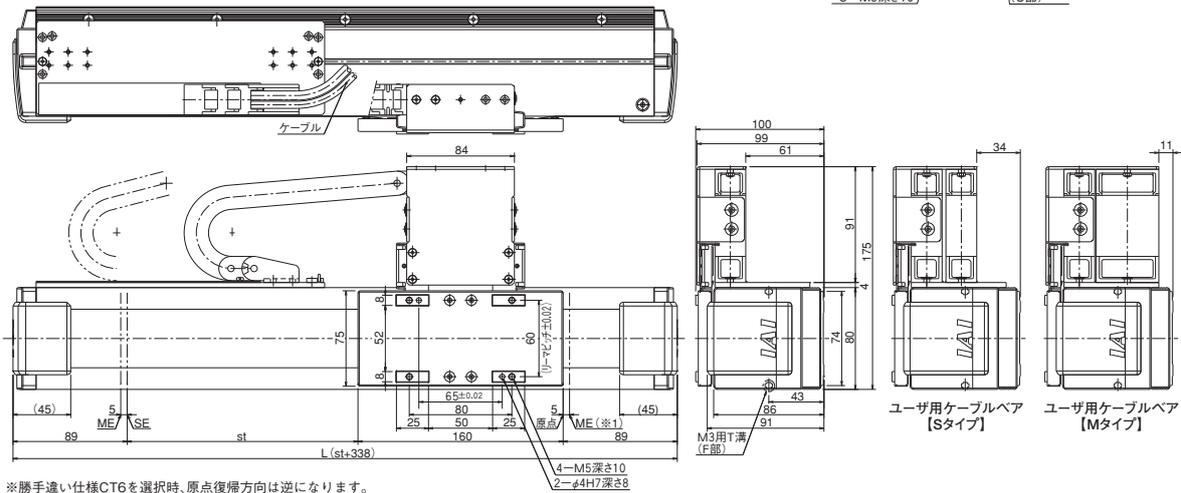
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※標準ケーブル内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用ください。



■横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+0.5kgの質量となります。

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
A	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
B	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
C	8	8	12	12	12	16	16	16	16	20	20	24	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
D	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
E	198	223	248	273	298	323	348	398	423	448	473	498	548	573	598	623	648	698	723	748	773	798	848	873	898	923	948
質量(kg)	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.8	7.1	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	10.0	10.4	10.7	11.1	11.4	11.8	12.1	12.5	12.9	13.2	13.6	13.9	14.3

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q		6	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

LSA-S8HM

簡易防塵仕様 高推力シャフトタイプ マルチスライダ 本体幅 80mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSA - S8HM - I - 100 - [] - T2 - [] - []**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバ出力 — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

上:インクリメンタル 100:100W 60:60mm ↓ 1380:1380mm (60mm 毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RoHS



※横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT 選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S8HM-I-100-①-T2-②-③	100	7	-	35	140	3	60~1380 (60mm毎)

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1380 (60mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
60	-	780	-
120	-	840	-
180	-	900	-
240	-	960	-
300	-	1020	-
360	-	1080	-
420	-	1140	-
480	-	1200	-
540	-	1260	-
600	-	1320	-
660	-	1380	-
720	-		

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m)	-
	~X10 (10m)	-
	X11 (11m)	-
	~X30 (30m)	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置	CT5	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアS	US1	→F-11	-
横立て設置 + ユーザ用ケーブルペアS	US5	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアM	UM1	→F-11	-
横立て設置 + ユーザ用ケーブルペアM	UM5	→F-11	-

注) ケーブルペアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置してください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 79.9N・m Mb: 114N・m Mc: 29.9N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

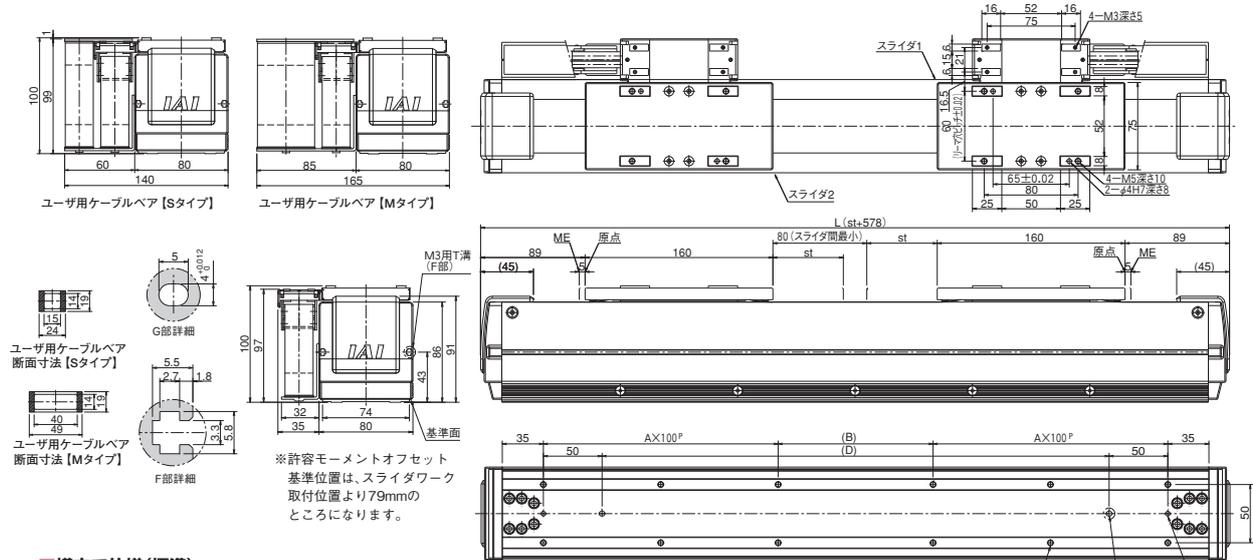
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 300mm 以下 Mb・Mc 方向: 300mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

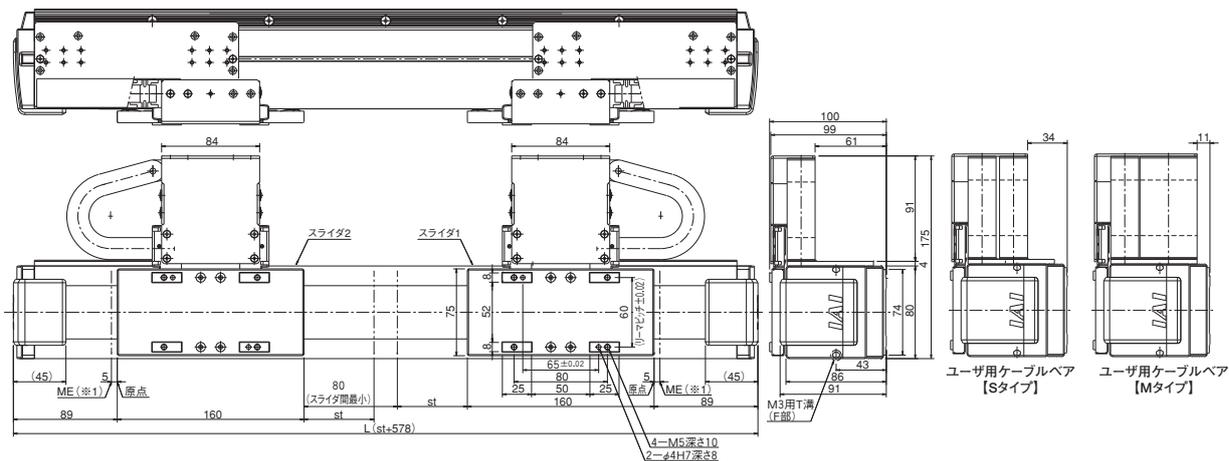
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用ください。



■横立て仕様(標準)



■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+1.0kgの質量となります。

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
L	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
A	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
B	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
C	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
D	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
質量(kg)	8.6	9.0	9.3	9.7	10.1	10.4	10.8	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	12.9	13.3	13.6	14.0	14.4	14.7	15.1	15.4	15.8	16.1	16.5

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

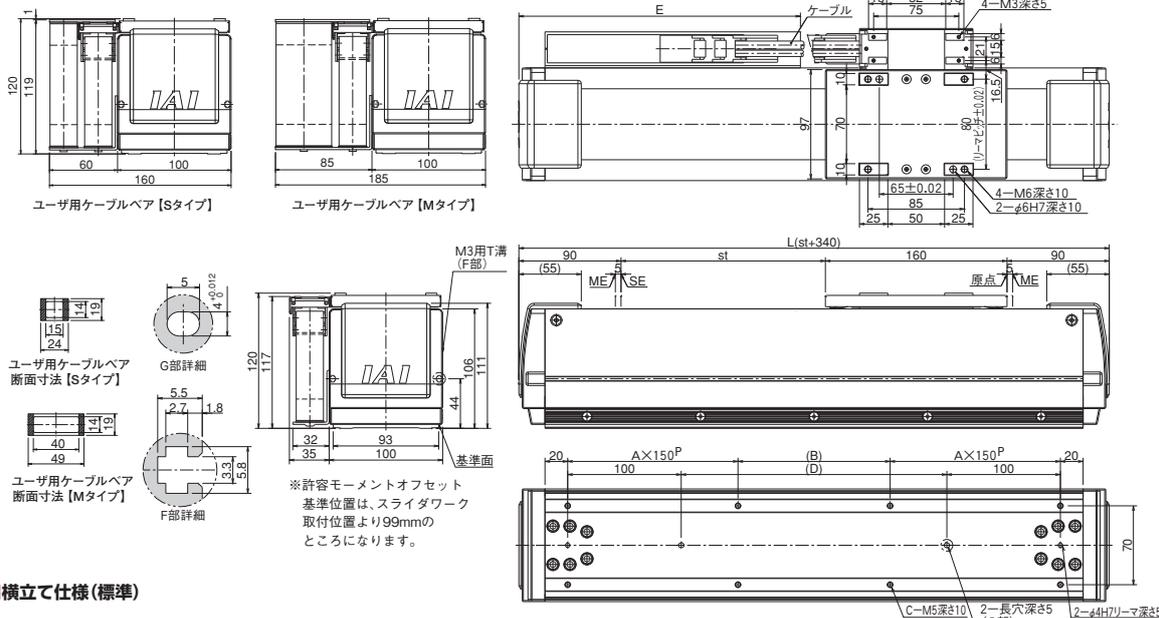
- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

寸法図

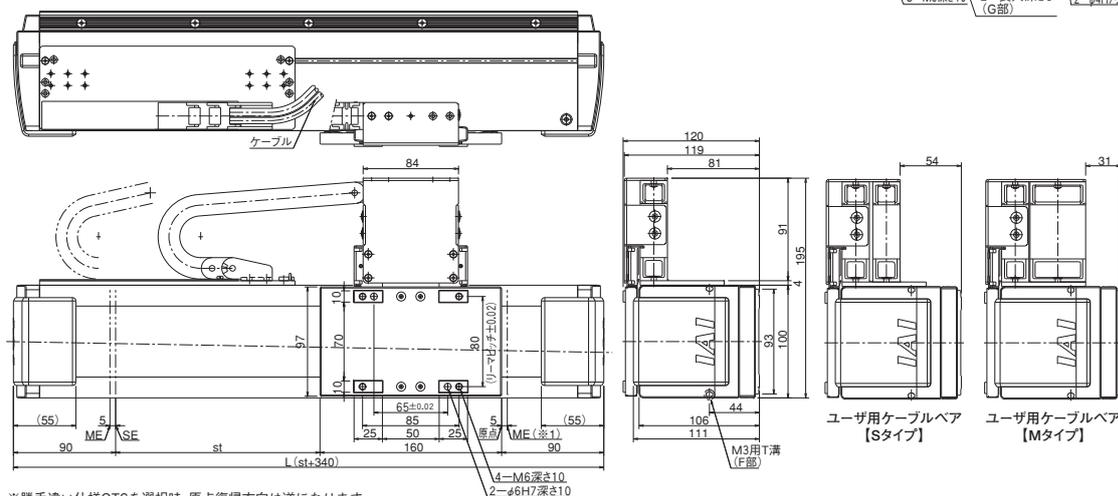
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用ください。



■横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+0.5kgの質量となります。

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	430	520	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
E	203	253	278	328	378	428	478	503	553	603	653	703	728	778	828	878	928	953	1003	1053	1103	1153	1178
質量(kg)	8.4	9.2	10.1	10.9	11.7	12.6	13.4	14.2	15.1	15.9	16.7	17.6	18.4	19.2	20.1	20.9	21.7	22.6	23.4	24.2	25.1	25.9	26.7

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q		6	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。

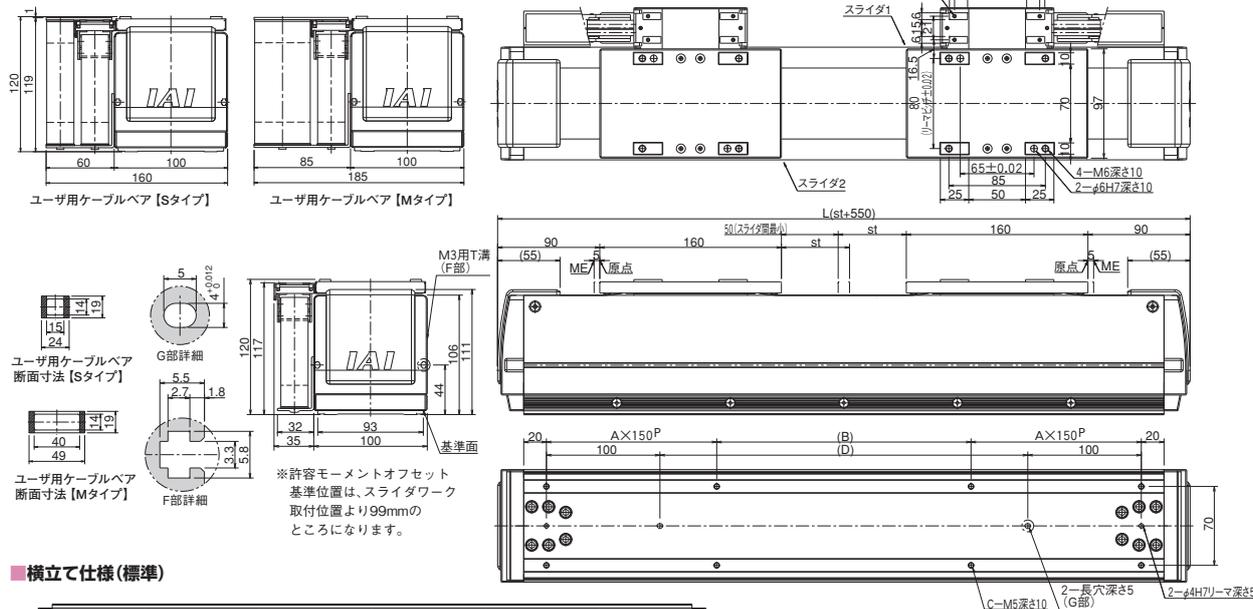
- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

寸法図

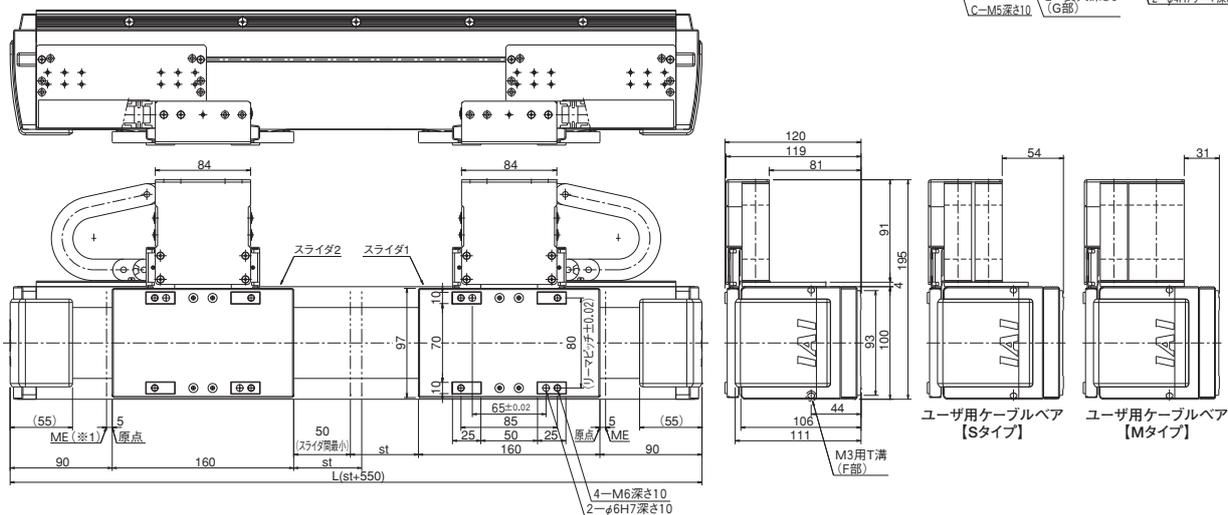
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用ください。



横立て仕様 (標準)



ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+1.0kgの質量となります。

ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
L	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
A	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量(kg)	13.5	14.4	15.2	16.0	16.9	17.7	18.6	19.4	20.2	21.1	21.9	22.7	23.6	24.4	25.2	26.1	26.9	27.7	28.6	29.4	30.2

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

LSA-S10HS

簡易防塵仕様 高推力シャフトタイプ シングルスライダ 本体幅 100mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSA** - **S10HS** - **I** - **200S** - - **T2** - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - 対応ドライバ出力 - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

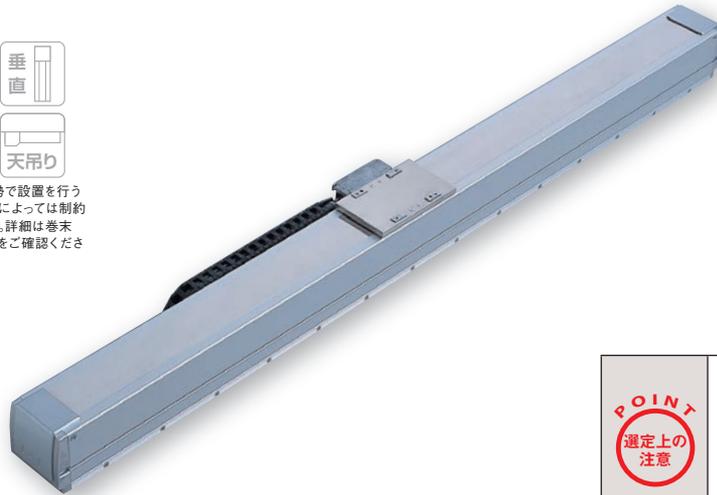
I:インクリメンタル 200S:200W 90:90mm ~ 2070:2070mm (90mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X:長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(注3) SCONコントローラで動作する場合は回生抵抗が1個必要になります。(→M-172ページ参照)

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S10HS-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	-	80	320	3	90~2070 (90mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (※1) コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照)

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	90~2070 (90mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
90	-	1170	-
180	-	1260	-
270	-	1350	-
360	-	1440	-
450	-	1530	-
540	-	1620	-
630	-	1710	-
720	-	1800	-
810	-	1890	-
900	-	1980	-
990	-	2070	-
1080	-		

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m)	-
	~ X10 (10m)	-
	X11 (11m)	-
	~ X30 (30m)	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-11	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルベア	US5	→F-11	-
	CT3	→F-11	-		US6	→F-11	-
	CT4	→F-11	-		UM1	→F-11	-
横立て設置	CT5	→F-11	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM2	→F-11	-
	CT6	→F-11	-		UM3	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベア	US1	→F-11	-	UM4	→F-11	-	-
	US2	→F-11	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM5	→F-11	-
	US3	→F-11	-		UM6	→F-11	-
	US4	→F-11	-				

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 86.5N・m Mb: 124N・m Mc: 48.4N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

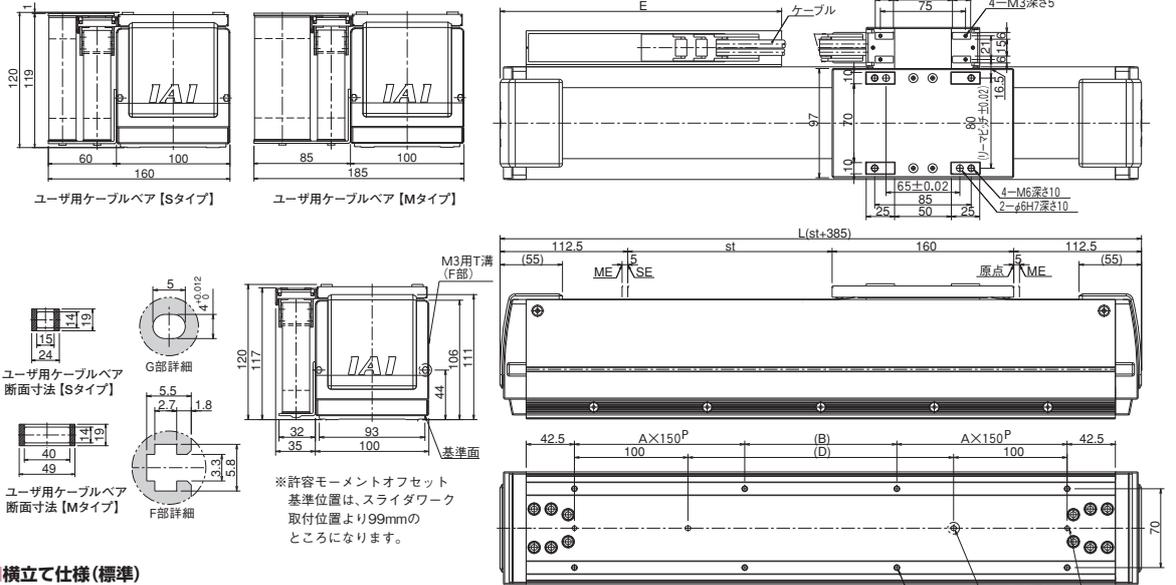
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 300mm以下 Mb・Mc方向: 300mm以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

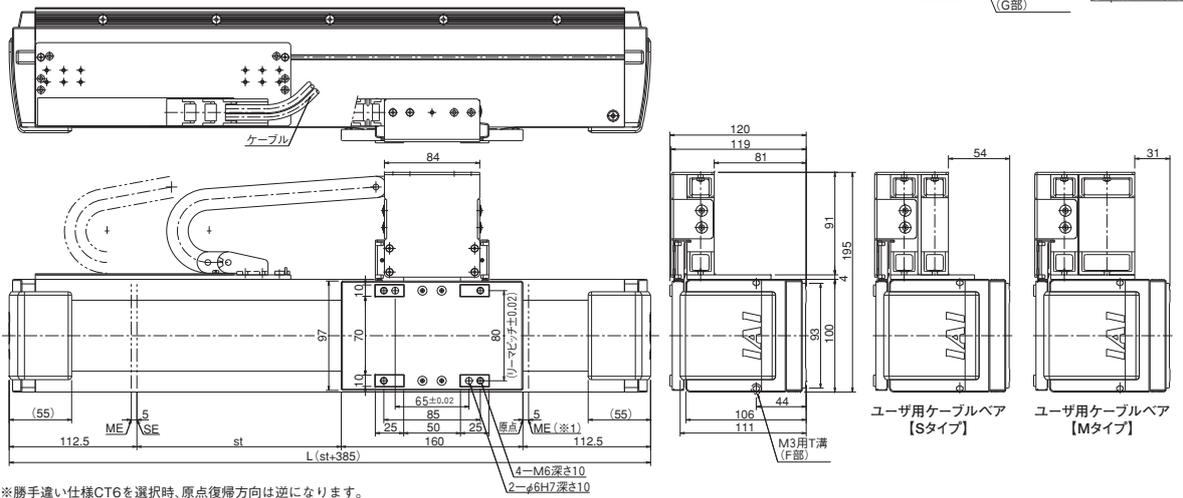
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用ください。



■横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+0.5kgの質量となります。

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	475	565	655	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
A	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	32
D	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
E	203	253	303	353	403	453	478	528	578	628	678	703	753	803	853	903	928	978	1028	1078	1128	1153	1203
質量(kg)	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5	13.4	14.2	15.0	15.9	16.7	17.6	18.4	19.2	20.1	20.9	21.7	22.6	23.4	24.2	25.1	25.9	26.7	27.6

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP			
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

LSA-S10HM

■型式項目 **LSA** - **S10HM** - **I** - **200S** - - **T2** - -

シリーズ タイプ エンコーダ種類 対応ドライバ出力 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

ト・インクリメンタル 200S:200W 105:105mm
↓
1815:1815mm (90mm毎) T2:SCON
XSEL-P/Q N:無し
S:3m
M:5m
X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご確認ください。

簡易防塵仕様

高推力シャフトタイプ

マルチスライダ

本体幅 **100mm**

リニアサーボモータ

RoHS



※横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(注3) SCONコントローラで動作する場合は回生抵抗が1個必要になります。(→M-172ページ参照)

型式スペック								■可搬質量		■ストロークと最高速度	
型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)	ストローク (mm)	105~1815 (90mm毎)	最高速度 (mm/s)	2500
		水平 (kg)	垂直 (kg)								
LSA-S10HM-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	-	80	320	3	105~1815 (90mm毎)				

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (※1) コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
105	-	1005	-
195	-	1095	-
285	-	1185	-
375	-	1275	-
465	-	1365	-
555	-	1455	-
645	-	1545	-
735	-	1635	-
825	-	1725	-
915	-	1815	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m)	-
	~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置	CT5	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US1	→F-11	-
横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US5	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM1	→F-11	-
横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM5	→F-11	-

注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置してください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 86.5N・m Mb: 124N・m Mc: 48.4N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

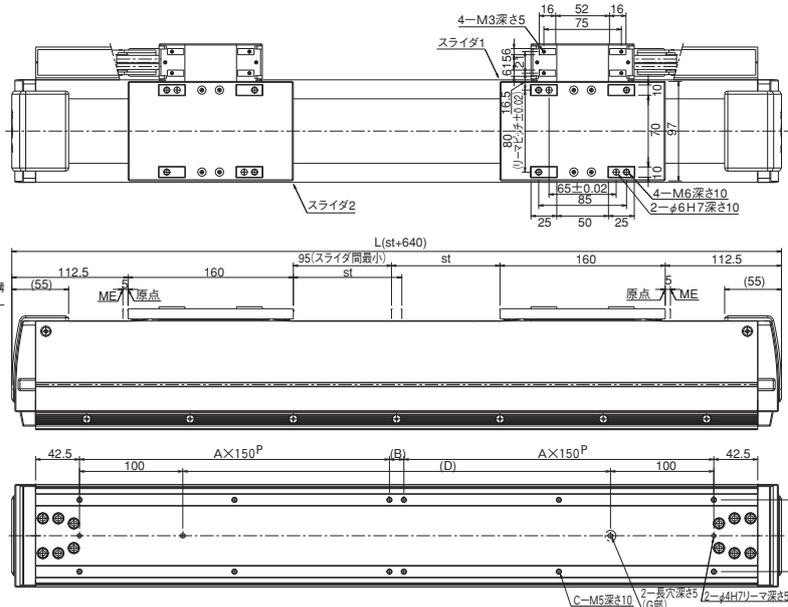
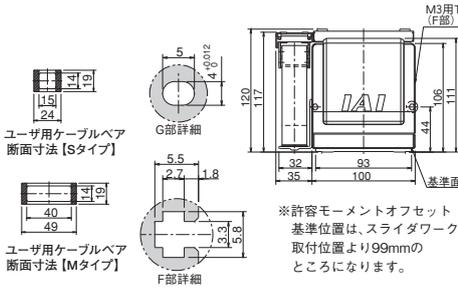
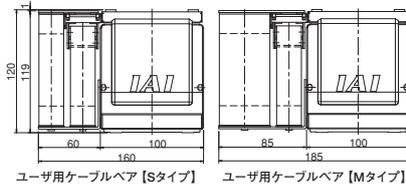
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 300mm以下 Mb・Mc 方向: 300mm以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

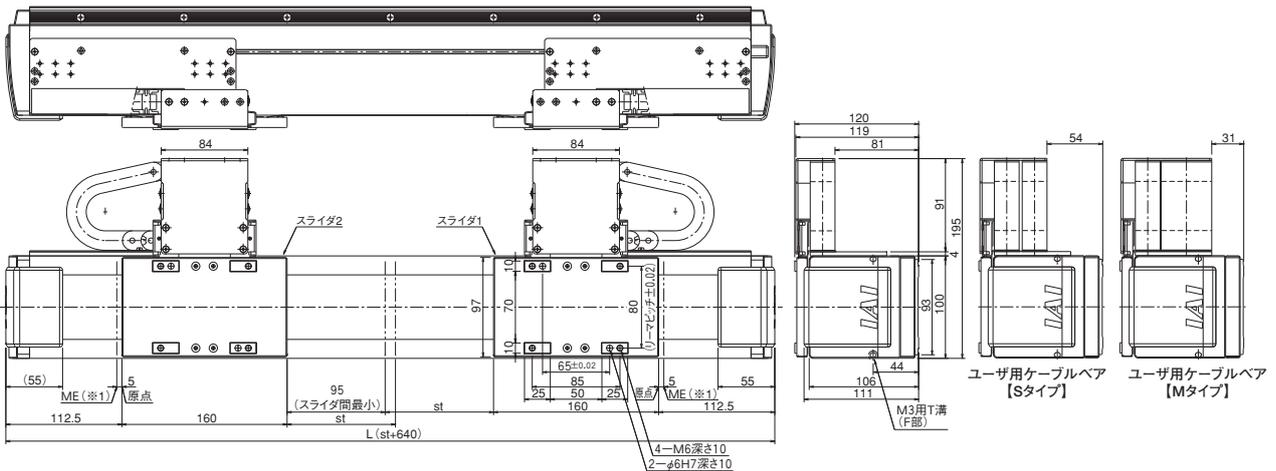
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用ください。



■横立て仕様(標準)



■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+1.0kgの質量となります。

ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
L	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
A	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量(kg)	15.6	16.4	17.3	18.1	18.9	19.8	20.6	21.4	22.3	23.1	23.9	24.8	25.6	26.4	27.3	28.1	28.9	29.8	30.6	31.4

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

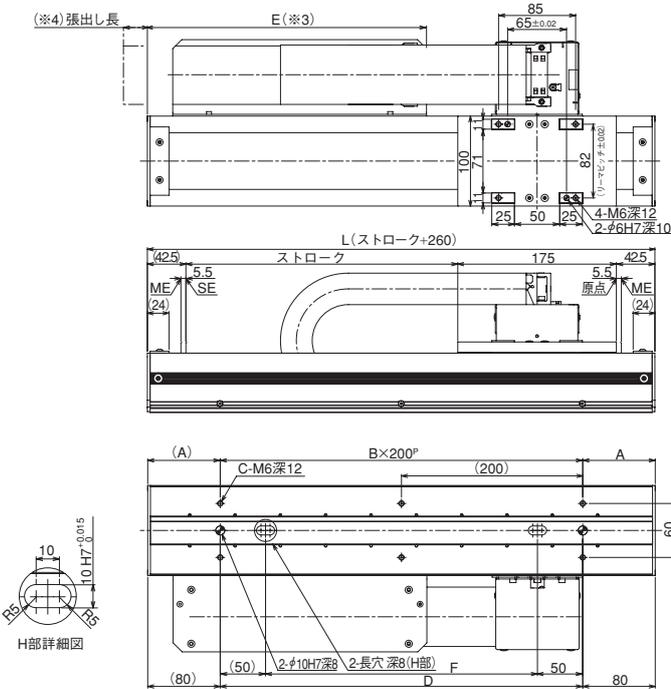
寸法図

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

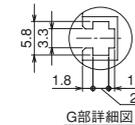
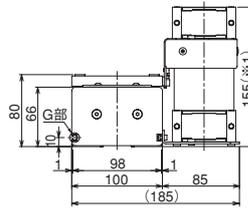


- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
 - (※2) ユーザーケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
 - (※3) ユーザーケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-60mm」となります。
 - (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
- 標準ケーブルベア: 最大10mm,
ユーザーケーブルベア: 最大20mm

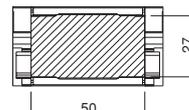
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド



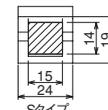
※許容モーメントオフセット
基準位置は、スライダワーク
取付位置より49mmの
ところになります。



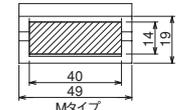
ユーザーケーブルベア(S-Mタイプ)(※2)



標準ケーブルベア内部寸法



Sタイプ



ユーザーケーブルベア断面図

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360		
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21		
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44		
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230		
F	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量(kg)	8.0	9.1	10.2	11.3	12.3	13.4	14.5	15.6	16.7	17.8	18.9	19.9	21.0	22.1	23.2	24.3	25.4	26.5	27.5	28.6	29.7	30.8	31.9	33.0	34.1	35.1	36.2	37.3	38.4	39.5	40.6	41.7	42.8	43.8	44.9	46.0	47.1	48.2	49.3	50.4	51.4		

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP			
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

LSA-N10SM

簡易防塵仕様 中型タイプ マルチスライダ 本体幅 100mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSA** - **N10SM** - **I** - **100S** - - **T2** - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - 対応ドライバ出力 - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

トインクリメンタル 100S:100W 100:100mm ↓ 3900:3900mm (100mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X:長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N10SM-I-100S-①-T2-②-③	100S (※1)	15	-	54	162	3	100~3900 (100mm毎)

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~3900 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1) コントローラのドライバは100Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照) また、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
100	-	1400	-	2700	-
200	-	1500	-	2800	-
300	-	1600	-	2900	-
400	-	1700	-	3000	-
500	-	1800	-	3100	-
600	-	1900	-	3200	-
700	-	2000	-	3300	-
800	-	2100	-	3400	-
900	-	2200	-	3500	-
1000	-	2300	-	3600	-
1100	-	2400	-	3700	-
1200	-	2500	-	3800	-
1300	-	2600	-	3900	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-11	-

(※) ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 76.4N・m Mb: 46.3N・m Mc: 25.7N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 340mm 以下 Mb・Mc 方向: 340mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

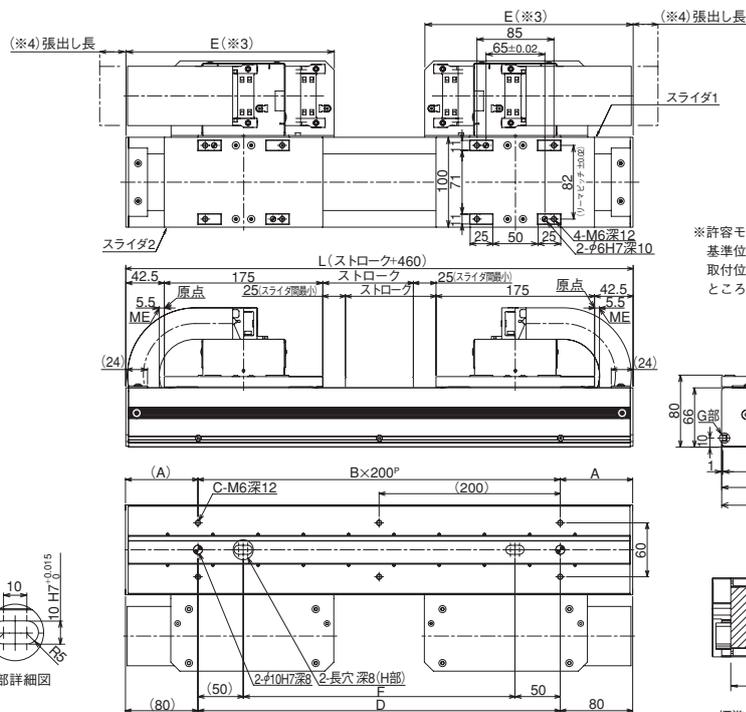
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



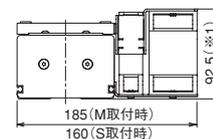
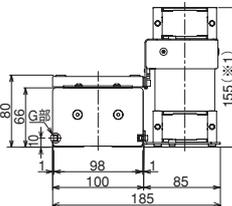
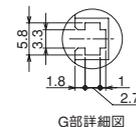
- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- (※2) ユーザーケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- (※3) ユーザーケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-60mm」となります。
- (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。

標準ケーブルベア: 最大10mm,
ユーザーケーブルベア: 最大20mm

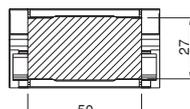
ME: メカニカルエンド



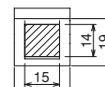
※許容モーメントオフセット
基準位置は、スライダワーク
取付位置より49mmの
ところになります。



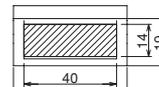
ユーザーケーブルベア(S-Mタイプ)(※2)



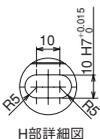
標準ケーブルベア内部寸法



Sタイプ



ユーザーケーブルベア断面図



H部詳細図

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900		
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360		
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21		
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44		
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130		
F	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量(kg)	14.7	15.9	17.1	18.2	19.4	20.6	21.8	23.0	24.2	25.4	26.6	27.8	28.9	30.1	31.3	32.5	33.7	34.9	36.1	37.3	38.5	39.7	40.8	42.0	43.2	44.4	45.6	46.8	48.0	49.2	50.3	51.6	52.7	53.9	55.1	56.3	57.5	58.7	59.8		

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

LSA-N15SS

簡易防塵仕様 中型タイプ シングルスライダ 本体幅 150mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSA - N15SS - I - 200S - [] - T2 - [] - []**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバ出力 — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

↑:インクリメンタル 200S:200W 150:150mm ↓ 4150:4150mm (100mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N15SS-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	-	86	E-81参照	3	150~4150 (100mm毎)

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~4150 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1) コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照) また、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	-	1550	-	2950	-
250	-	1650	-	3050	-
350	-	1750	-	3150	-
450	-	1850	-	3250	-
550	-	1950	-	3350	-
650	-	2050	-	3450	-
750	-	2150	-	3550	-
850	-	2250	-	3650	-
950	-	2350	-	3750	-
1050	-	2450	-	3850	-
1150	-	2550	-	3950	-
1250	-	2650	-	4050	-
1350	-	2750	-	4150	-
1450	-	2850	-		

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-
		-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-11	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルペアM (※)	UM1	→F-11	-
	CT3	→F-11	-		UM2	→F-11	-
	CT4	→F-11	-		UM3	→F-11	-
					UM4	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアS (※)	US1	→F-11	-				
	US2	→F-11	-				
	US3	→F-11	-				
	US4	→F-11	-				

(※) ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロスモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 111.7N・m Mb: 66.6N・m Mc: 50.0N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

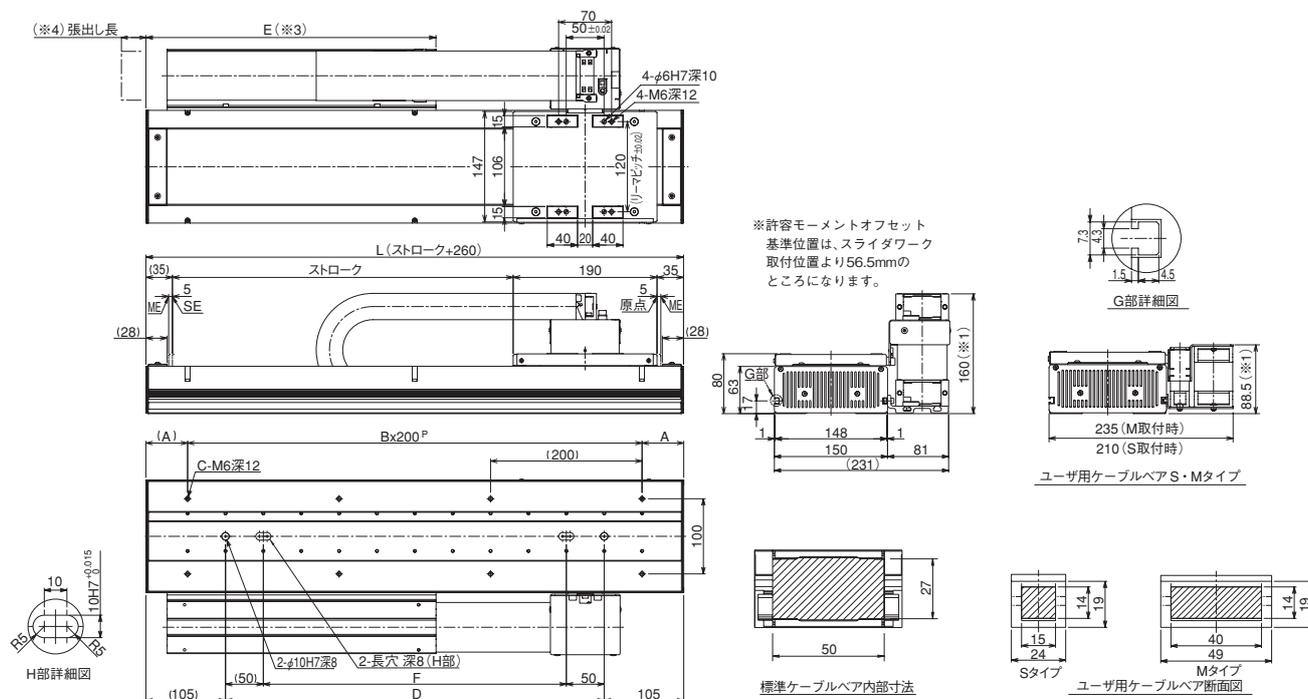
寸法図

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



- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
 - (※2) ユーザ用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
 - (※3) ユーザ用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-30mm」となります。
 - (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
- 標準ケーブルベア:最大10mm,
ユーザ用ケーブルベア:最大20mm

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050	4150					
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410					
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	22	23	23	
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46	48	48	
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400			
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230	2280	2330	2380	2430	2480
F	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400		
質量(kg)	9.3	10.6	12.0	13.3	14.6	15.9	17.2	18.5	19.8	21.2	22.5	23.8	25.1	26.4	27.7	29.0	30.4	31.7	33.0	34.3	35.6	36.9	38.2	39.6	40.9	42.2	43.5	44.8	46.1	47.4	48.8	50.1	51.4	52.7	54.0	55.3	56.6	58.0	59.3	60.6	61.9	63.2	64.5	65.8	67.1	

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送			
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

LSA-N15SM

簡易防塵仕様 中型タイプ マルチスライダ 本体幅 150mm リニアサーボモータ

■型式項目	LSA	-	N15SM	-	I	-	200S	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		トインクリメンタル	200S:200W	150:150mm ↓ 3950:3950mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



*設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N15SM-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	-	86	E-81参照	3	150~3950 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照) また、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~3950 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	-	1450	-	2750	-
250	-	1550	-	2850	-
350	-	1650	-	2950	-
450	-	1750	-	3050	-
550	-	1850	-	3150	-
650	-	1950	-	3250	-
750	-	2050	-	3350	-
850	-	2150	-	3450	-
950	-	2250	-	3550	-
1050	-	2350	-	3650	-
1150	-	2450	-	3750	-
1250	-	2550	-	3850	-
1350	-	2650	-	3950	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-

*標準がロボットケーブルです。
*保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-11	-

(※) ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 111.7N・m Mb: 66.6N・m Mc: 50.0N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% RH 以下 (結露無きこと)

*張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

LSA-N15HS

簡易防塵仕様

中型高推力タイプ

シングルスライダ

本体幅
150mm

リニアサーボモータ

■型式項目 **LSA** - **N15HS** - **I** - **200S** - - **T2** - -

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル	200S:200W	100:100mm 1 4100:4100mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT

選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック								■可搬質量		■ストロークと最高速度	
型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)	ストローク (mm)	100~4100 (100mm毎)	最高速度 (mm/s)	2500
		水平 (kg)	垂直 (kg)								
LSA-N15HS-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	30	-	125	E-81参照	3	100~4100 (100mm毎)				

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション
(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照) また、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
100	-	1500	-	2900	-
200	-	1600	-	3000	-
300	-	1700	-	3100	-
400	-	1800	-	3200	-
500	-	1900	-	3300	-
600	-	2000	-	3400	-
700	-	2100	-	3500	-
800	-	2200	-	3600	-
900	-	2300	-	3700	-
1000	-	2400	-	3800	-
1100	-	2500	-	3900	-
1200	-	2600	-	4000	-
1300	-	2700	-	4100	-
1400	-	2800	-		

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-11	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルペアM (※)	UM1	→F-11	-
	CT3	→F-11	-		UM2	→F-11	-
	CT4	→F-11	-		UM3	→F-11	-
					UM4	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアS (※)	US1	→F-11	-				
	US2	→F-11	-				
	US3	→F-11	-				
	US4	→F-11	-				

(※) ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロスモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 155.8N・m Mb: 91.1N・m Mc: 71.5N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

LSA-N15HM

簡易防塵仕様 中型高推力タイプ マルチスライダ 本体幅 150mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSA** - **N15HM** - **I** - **200S** - - **T2** - -

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 トインクリメンタル	対応ドライバ出力 200S:200W	ストローク 150:150mm ↓ 3850:3850mm (100mm毎)	適応コントローラ T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長 N:無し S:3m M:5m X <input type="checkbox"/> :長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------	-----------------------	--	---	---	---------------------------

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N15HM-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	30	-	125	E-81参照	3	150~3850 (100mm毎)

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~3850 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1) コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照) また、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	-	1450	-	2750	-
250	-	1550	-	2850	-
350	-	1650	-	2950	-
450	-	1750	-	3050	-
550	-	1850	-	3150	-
650	-	1950	-	3250	-
750	-	2050	-	3350	-
850	-	2150	-	3450	-
950	-	2250	-	3550	-
1050	-	2350	-	3650	-
1150	-	2450	-	3750	-
1250	-	2550	-	3850	-
1350	-	2650	-		

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-11	-

(※) ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 155.8N・m Mb: 91.1N・m Mc: 71.5N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

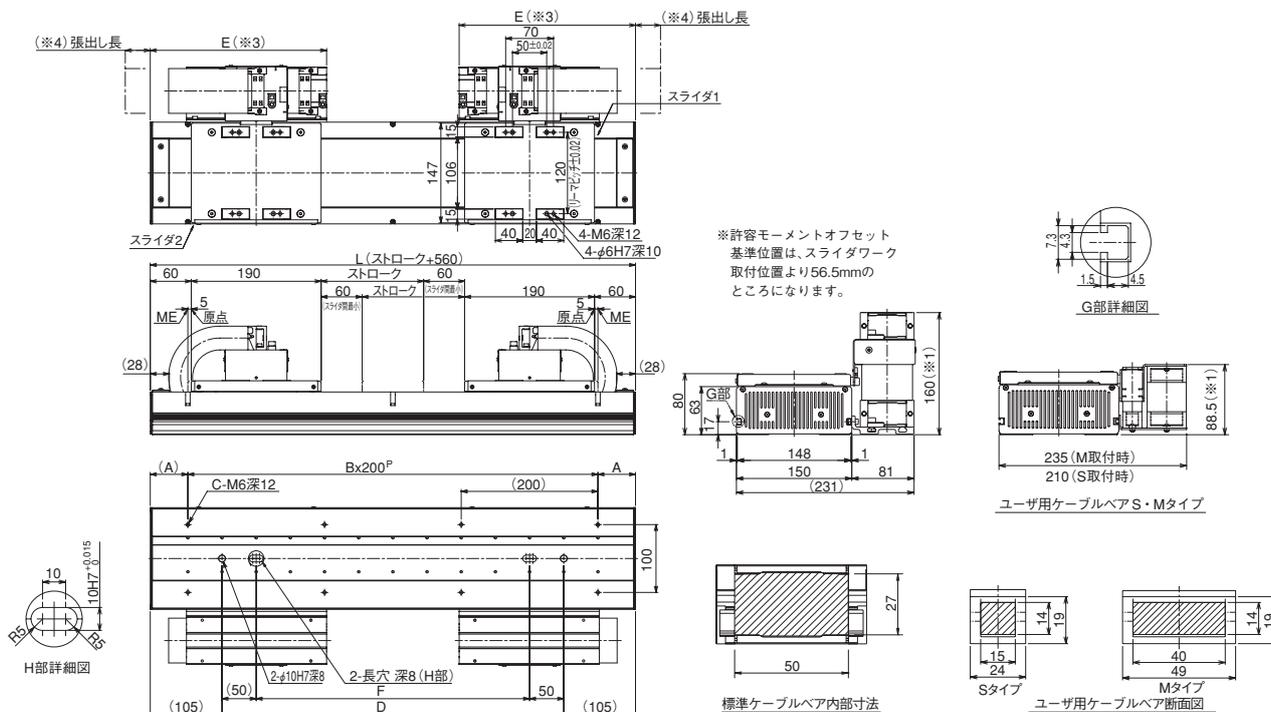
寸法図

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



- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
 - (※2) ユーザーケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
 - (※3) ユーザーケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-55mm」となります。
 - (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
- 標準ケーブルベア: 最大10mm,
ユーザーケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850		
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
B	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	21	
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	44	
D	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755	1805	1855	1905	1955	2005	2055	2105		
F	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量(kg)	19.7	21.1	22.5	23.9	25.4	26.8	28.2	29.6	31.0	32.5	33.9	35.3	36.7	38.1	39.5	40.9	42.3	43.8	45.2	46.6	48.0	49.5	50.9	52.3	53.7	55.1	56.5	57.9	59.4	60.8	62.2	63.6	65.0	66.4	67.9	69.3	70.7	72.1		

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP			
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

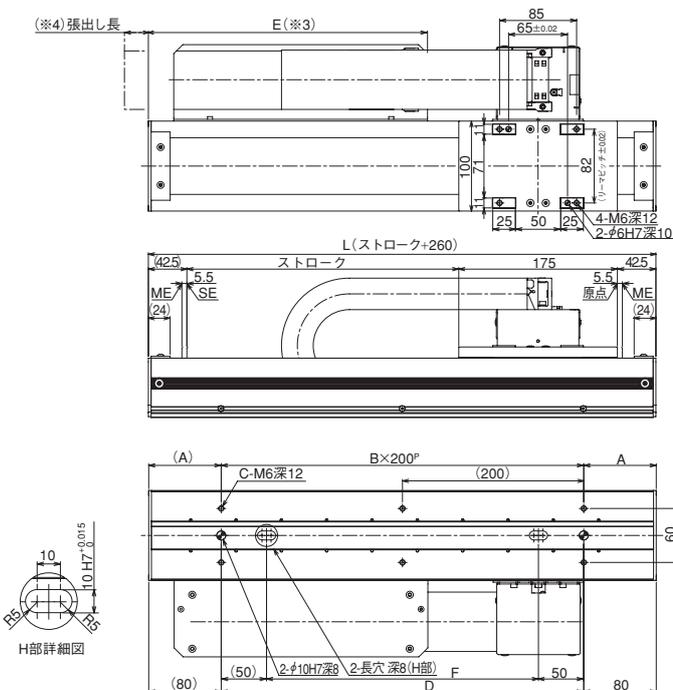
寸法図

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

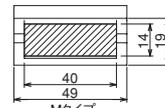
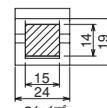
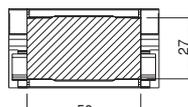
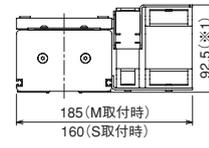
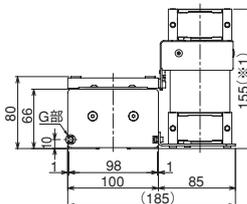
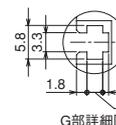


- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
 - (※2) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
 - (※3) ユーザー用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-60mm」となります。
 - (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
- 標準ケーブルベア: 最大10mm,
ユーザー用ケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド



※許容モーメントオフセット
基準位置は、スライダワーク
取付位置より49mmの
ところになります。



標準ケーブルベア内部寸法

Sタイプ ユーザー用ケーブルベア断面図

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360		
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	21	
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	44	
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230	2230	
F	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4100	
質量(kg)	8.0	9.1	10.2	11.3	12.3	13.4	14.5	15.6	16.7	17.8	18.9	19.9	21.0	22.1	23.2	24.3	25.4	26.5	27.5	28.6	29.7	30.8	31.9	33.0	34.1	35.1	36.2	37.3	38.4	39.5	40.6	41.7	42.8	43.8	44.9	46.0	47.1	48.2	49.3	50.4	51.4	51.4	

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP			
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W

LSAS-N10SM

簡易防塵仕様 中型タイプ マルチスライダ 本体幅 100mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSAS** — **N10SM** — **G** — **100S** — — **T2** — —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバ出力 — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

G: シリアルエンコーダ 疑似アブソタイプ 100S: 100W 100: 100mm ↓ 3900: 3900mm (100mm 毎) T2: SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S N: 無し S: 3m M: 5m X : 長さ指定 下記オプション 価格表参照

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



*設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSAS-N10SM-G-100S-①-T2-②-③	100S (※1)	15	—	54	162	3	100~3900 (100mm毎)

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~3900 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1) コントローラのドライバは100Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照) また、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
100	—	1400	—	2700	—
200	—	1500	—	2800	—
300	—	1600	—	2900	—
400	—	1700	—	3000	—
500	—	1800	—	3100	—
600	—	1900	—	3200	—
700	—	2000	—	3300	—
800	—	2100	—	3400	—
900	—	2200	—	3500	—
1000	—	2300	—	3600	—
1100	—	2400	—	3700	—
1200	—	2500	—	3800	—
1300	—	2600	—	3900	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—

*標準がロボットケーブルです。
*保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-11	—
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-11	—

(※) ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 76.4N・m Mb: 46.3N・m Mc: 25.7N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% RH 以下 (結露無きこと)

*張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 340mm 以下 Mb・Mc 方向: 340mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

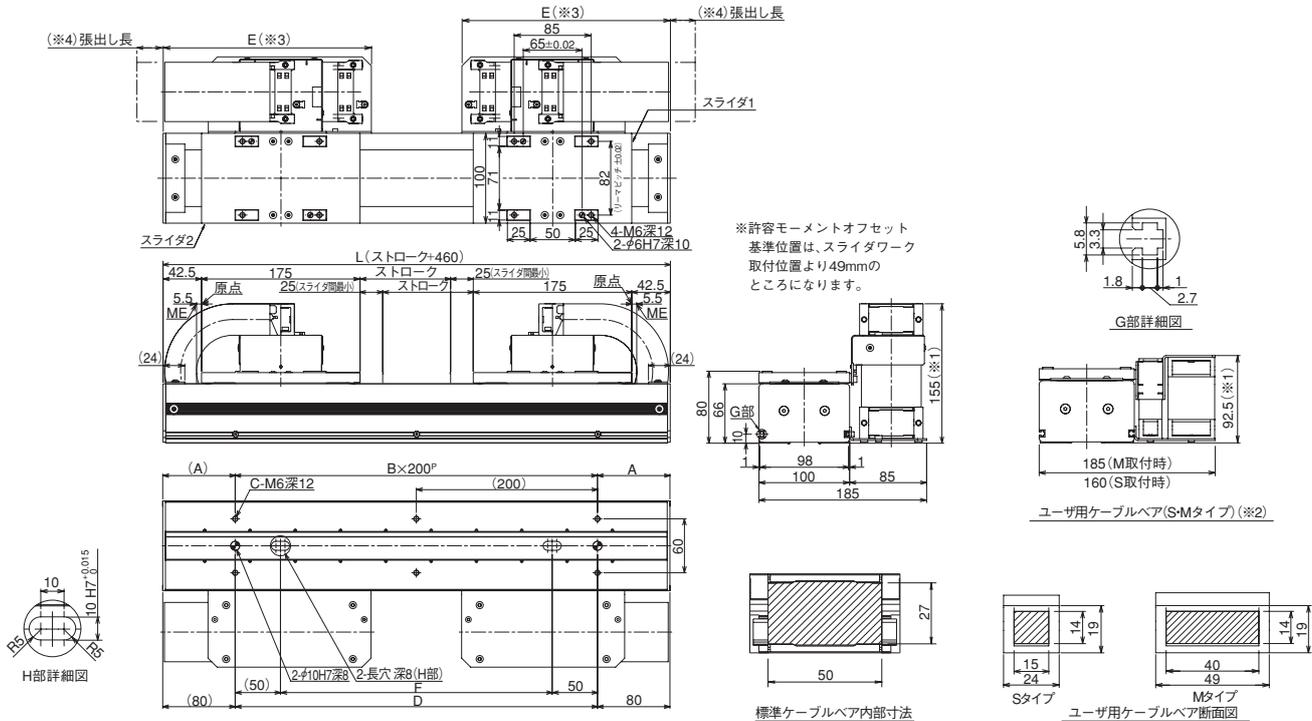
寸法図

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



- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
 - (※2) ユーザーケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
 - (※3) ユーザーケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-60mm」となります。
 - (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
- 標準ケーブルベア: 最大10mm,
ユーザーケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900		
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360		
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21		
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44		
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130		
F	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量(kg)	14.7	15.9	17.1	18.2	19.4	20.6	21.8	23.0	24.2	25.4	26.6	27.8	28.9	30.1	31.3	32.5	33.7	34.9	36.1	37.3	38.5	39.7	40.8	42.0	43.2	44.4	45.6	46.8	48.0	49.2	50.3	51.6	52.7	53.9	55.1	56.3	57.5	58.7	59.8		

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CANopen CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP			
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCL-SA/SM

RCL-RA

LSA-S

LSA-N

LSA-W

LSAS-N

LSAS-N15SS

簡易防塵仕様 中型タイプ シングルスライダ 本体幅 150mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSAS** — **N15SS** — **G** — **200S** — — **T2** — —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバ出力 — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

G:シリアルエンコーダ 200S:200W 150:150mm T2:SCON N:無し 下記オプション
 疑似アブソタイプ 4150:4150mm XSEL SSEL S:3m 下記オプション
 (100mm毎) XSEL-P/Q XSEL-R/S M:5m 価格表参照
 X:長さ指定

*コントローラは付属しません。
 *型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



*設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
 (注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
 水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSAS-N15SS-G-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	-	86	E-81参照	3	150~4150 (100mm毎)

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~4150 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1) コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照) また、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	-	1550	-	2950	-
250	-	1650	-	3050	-
350	-	1750	-	3150	-
450	-	1850	-	3250	-
550	-	1950	-	3350	-
650	-	2050	-	3450	-
750	-	2150	-	3550	-
850	-	2250	-	3650	-
950	-	2350	-	3750	-
1050	-	2450	-	3850	-
1150	-	2550	-	3950	-
1250	-	2650	-	4050	-
1350	-	2750	-	4150	-
1450	-	2850	-		

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-

*標準がロボットケーブルです。
 *保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-11	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルペアM (※)	UM1	→F-11	-
	CT3	→F-11	-		UM2	→F-11	-
	CT4	→F-11	-		UM3	→F-11	-
	UM4	→F-11	-				
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアS (※)	US1	→F-11	-				
	US2	→F-11	-				
	US3	→F-11	-				
	US4	→F-11	-				

(※) ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロスモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 111.7N・m Mb: 66.6N・m Mc: 50.0N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% RH以下 (結露無きこと)

*張出し負荷長の目安/Ma方向: 450mm以下 Mb・Mc方向: 450mm以下
 (※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

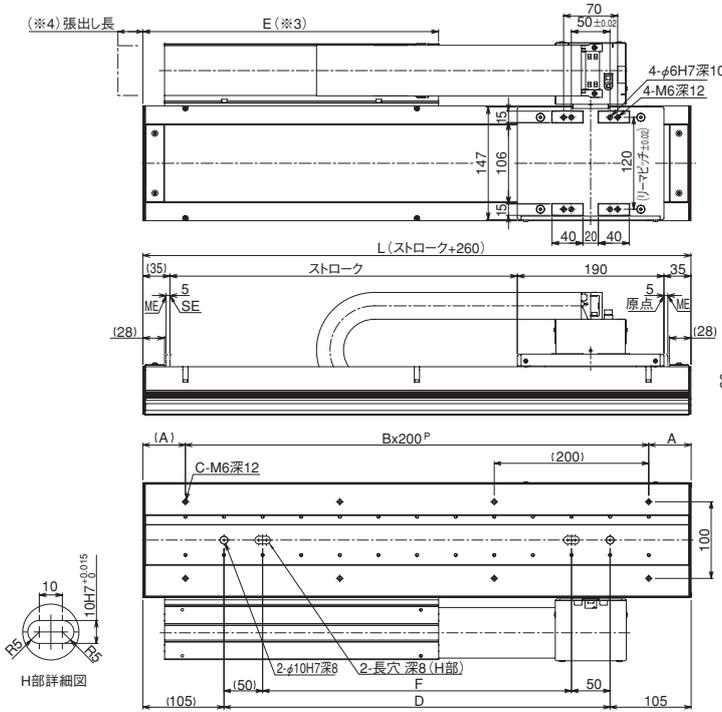
寸法図

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

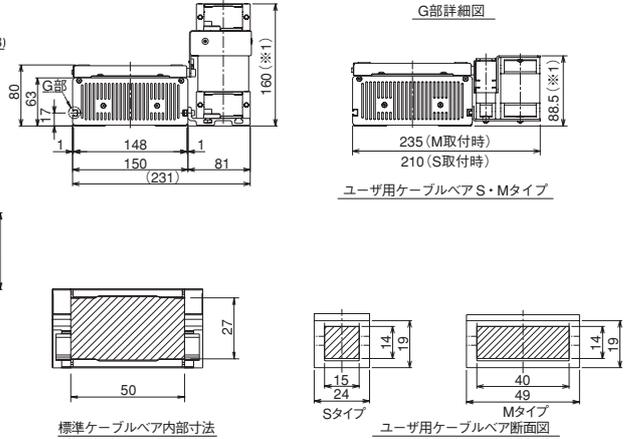


- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
 - (※2) ユーザ用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
 - (※3) ユーザ用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-30mm」となります。
 - (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
- 標準ケーブルベア:最大10mm,
ユーザ用ケーブルベア:最大20mm

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※許容モーメントオフセット
基準位置は、スライダワーク
取付位置より56.5mmの
ところになります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050	4150		
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21		
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44		
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230		
F	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量(kg)	9.3	10.6	12.0	13.3	14.6	15.9	17.2	18.5	19.8	21.2	22.5	23.8	25.1	26.4	27.7	29.0	30.4	31.7	33.0	34.3	35.6	36.9	38.2	39.6	40.9	42.2	43.5	44.8	46.1	47.4	48.8	50.1	51.4	52.7	54.0	55.3	56.6	58.0	59.3	60.6	61.9		

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCL-SA/SM

RCL-RA

LSA-S

LSA-N

LSA-W

LSAS-N

LSAS-N15SM

簡易防塵仕様

中型タイプ

マルチスライダ

本体幅
150mm

リニアサーボモータ

■型式項目 **LSAS** — **N15SM** — **G** — **200S** — — **T2** — —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバ出力 — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

G: シリアルエンコーダ 擬似アブソタイプ 200S: 200W 150: 150mm ↓ 3950: 3950mm (100mm 毎) T2: SCON ↓ XSEL-P/Q XSEL-R/S N: 無し ↓ S: 3m ↓ M: 5m ↓ X □ □: 長さ指定 下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT

選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

■型式スペック							■ストロークと最高速度			
■可搬質量										
型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)	ストローク (mm)	150~3950 (100mm毎)	
		水平 (kg)	垂直 (kg)							最高速度 (mm/s)
LSAS-N15SM-G-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	—	86	E-81 参照	3	150~3950 (100mm毎)		2500	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション
(※1) コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照) また、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	—	1450	—	2750	—
250	—	1550	—	2850	—
350	—	1650	—	2950	—
450	—	1750	—	3050	—
550	—	1850	—	3150	—
650	—	1950	—	3250	—
750	—	2050	—	3350	—
850	—	2150	—	3450	—
950	—	2250	—	3550	—
1050	—	2350	—	3650	—
1150	—	2450	—	3750	—
1250	—	2550	—	3850	—
1350	—	2650	—	3950	—

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-11	—
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-11	—

(※) ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 111.7N・m Mb: 66.6N・m Mc: 50.0N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

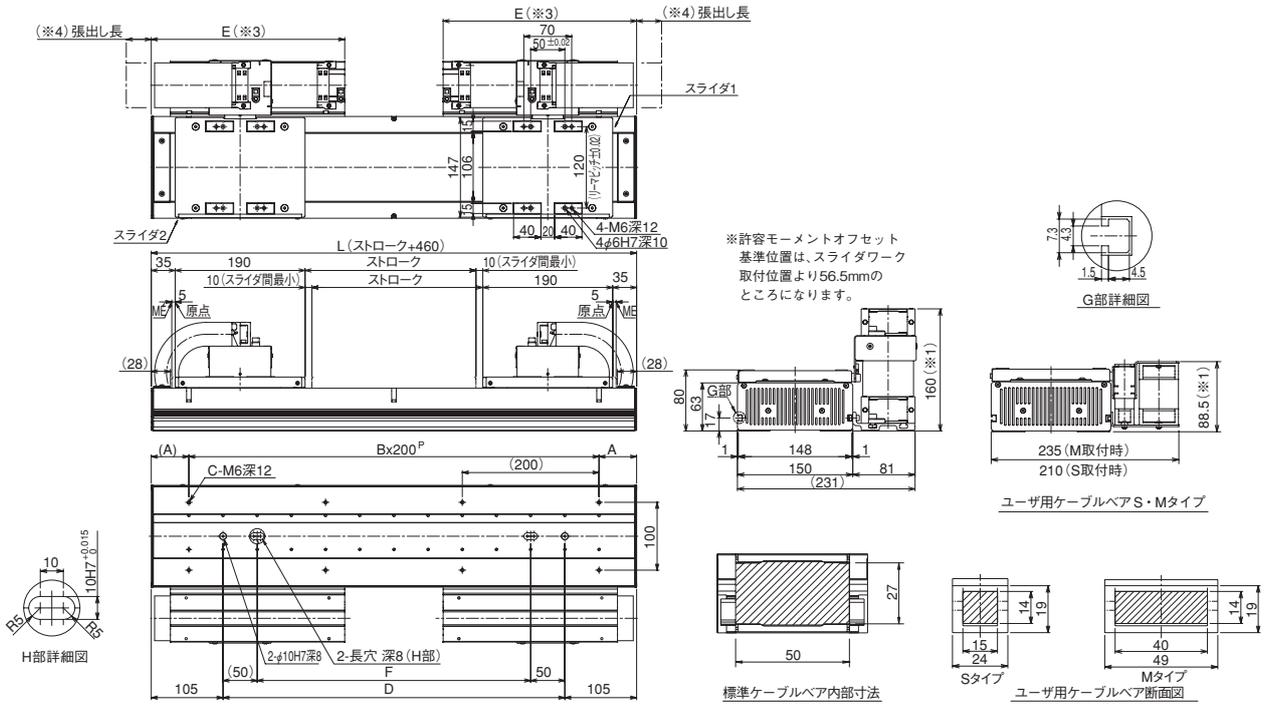
寸法図

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



- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
 - (※2) ユーザ用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
 - (※3) ユーザ用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-30mm」となります。
 - (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
- 標準ケーブルベア: 最大10mm,
ユーザ用ケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950		
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	21	
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	44	
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130		
F	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量(kg)	16.5	17.9	19.3	20.7	22.1	23.5	25.0	26.4	27.8	29.2	30.7	32.1	33.5	34.9	36.3	37.7	39.1	40.6	42.0	43.4	44.8	46.2	47.6	49.1	50.5	51.9	53.3	54.7	56.2	57.6	59.0	60.4	61.8	63.2	64.6	66.1	67.5	68.9	70.3		

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP			
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCL-SA/SM

RCL-RA

LSA-S

LSA-N

LSA-W

LSAS-N

LSAS-N15HS

簡易防塵仕様 中型高推力タイプ シングルスライダ 本体幅 150mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSAS** — **N15HS** — **G** — **200S** — — **T2** — —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバ出力 — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

G: シリアルエンコーダ 疑似アブタイプ 200S: 200W 100: 100mm
↓
4100: 4100mm (100mm 毎) T2: SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S N: 無し S: 3m M: 5m X : 長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSAS-N15HS-G-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	30	-	125	E-81 参照	3	100~4100 (100mm毎)

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~4100 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1) コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照) また、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
100	-	1500	-	2900	-
200	-	1600	-	3000	-
300	-	1700	-	3100	-
400	-	1800	-	3200	-
500	-	1900	-	3300	-
600	-	2000	-	3400	-
700	-	2100	-	3500	-
800	-	2200	-	3600	-
900	-	2300	-	3700	-
1000	-	2400	-	3800	-
1100	-	2500	-	3900	-
1200	-	2600	-	4000	-
1300	-	2700	-	4100	-
1400	-	2800	-		

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-

※標準がロボットケーブルです。

※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-11	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルペアM (※)	UM1	→F-11	-
	CT3	→F-11	-		UM2	→F-11	-
	CT4	→F-11	-		UM3	→F-11	-
	UM4	→F-11	-				
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアS (※)	US1	→F-11	-				
	US2	→F-11	-				
	US3	→F-11	-				
	US4	→F-11	-				

(※) ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロスモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 155.8N・m Mb: 91.1N・m Mc: 71.5N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下

(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

LSAS-N15HM

簡易防塵仕様 中型高推力タイプ マルチスライダ 本体幅 150mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSAS** — **N15HM** — **G** — **200S** — — **T2** — —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバ出力 — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

G: シリアルエンコーダ 擬似アブソタイプ 200S: 200W 150: 150mm ↓ 3850: 3850mm (100mm 毎) T2: SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S N: 無し S: 3m M: 5m X : 長さ指定 下記オプション 価格表参照

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



*設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSAS-N15HM-G-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	30	-	125	E-81 参照	3	150~3850 (100mm毎)

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~3850 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1) コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-171ページ参照) また、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	-	1450	-	2750	-
250	-	1550	-	2850	-
350	-	1650	-	2950	-
450	-	1750	-	3050	-
550	-	1850	-	3150	-
650	-	1950	-	3250	-
750	-	2050	-	3350	-
850	-	2150	-	3450	-
950	-	2250	-	3550	-
1050	-	2350	-	3650	-
1150	-	2450	-	3750	-
1250	-	2550	-	3850	-
1350	-	2650	-		

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-
		-

*標準がロボットケーブルです。
*保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-11	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-11	-

(※) ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 155.8N・m Mb: 91.1N・m Mc: 71.5N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% RH 以下 (結露無きこと)

*張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

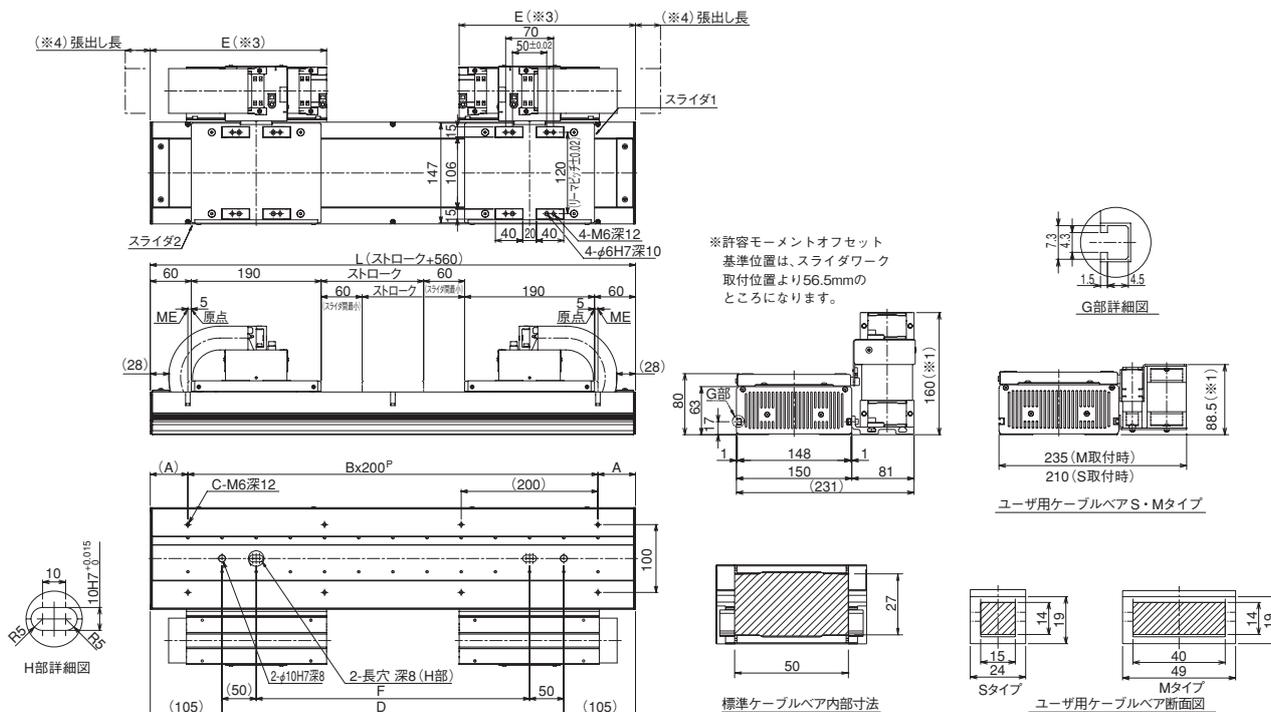
寸法図

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



- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
 - (※2) ユーザーケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
 - (※3) ユーザーケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-55mm」となります。
 - (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
- 標準ケーブルベア: 最大10mm,
ユーザーケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850		
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
B	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	21	
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	44	
D	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755	1805	1855	1905	1955	2005	2055	2105		
F	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量(kg)	19.7	21.1	22.5	23.9	25.4	26.8	28.2	29.6	31.0	32.5	33.9	35.3	36.7	38.1	39.5	40.9	42.3	43.8	45.2	46.6	48.0	49.5	50.9	52.3	53.7	55.1	56.5	57.9	59.4	60.8	62.2	63.6	65.0	66.4	67.9	69.3	70.7	72.1		

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-N
- LSA-W

LSAS-N

LSA-W21SS

簡易防塵仕様 大型タイプ シングルスライダ 本体幅 210mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSA - W21SS - I - 400 - [] - T2 - [] - []**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバ出力 — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル 400:400W 1050:1050mm
4155:4155mm (135mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X []:長さ指定

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-W21SS-I-400-①-T2-②-③-L	400	60	-	200	600	3	1050~4155 (135mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	1050~4155 (135mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
1050	-	2670	-
1185	-	2805	-
1320	-	2940	-
1455	-	3075	-
1590	-	3210	-
1725	-	3345	-
1860	-	3480	-
1995	-	3615	-
2130	-	3750	-
2265	-	3885	-
2400	-	4020	-
2535	-	4155	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-11	-
	CT3	→F-11	-
	CT4	→F-11	-
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→F-11	-

注) W21SSタイプは納品後原点方向を変更する事が出来ませんのでご注意ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 128.7N・m Mb: 128.7N・m Mc: 128.7N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 500mm以下 Mb・Mc 方向: 500mm以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

LSA-W21SM

簡易防塵仕様 大型タイプ マルチスライダ 本体幅 210mm リニアサーボモータ

■型式項目	LSA	—	W21SM	—	I	—	400	—	□	—	T2	—	□	—	L
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	対応ドライバ出力	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
					トインクリメンタル		400:400W		730:730mm ↓ 3835:3835mm (135mm毎)		T2:SCON XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



*設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-W21SM-I-400-①-T2-②-③-L	400	60	—	200	600	3	730~3835 (135mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	730~3835 (135mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
730	—	2350	—
865	—	2485	—
1000	—	2620	—
1135	—	2755	—
1270	—	2890	—
1405	—	3025	—
1540	—	3160	—
1675	—	3295	—
1810	—	3430	—
1945	—	3565	—
2080	—	3700	—
2215	—	3835	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

*標準がロボットケーブルです。
*保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→F-11	—

注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置してください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 128.7N・m Mb: 128.7N・m Mc: 128.7N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

*張出し負荷長の目安/Ma方向: 500mm以下 Mb・Mc方向: 500mm以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

LSA-W21HS

簡易防塵仕様 大型高推力タイプ シングルスライダ 本体幅 210mm リニアサーボモータ

■型式項目 **LSA - W21HS - I - 1000 - [] - T2 - [] - []**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I:インクリメンタル	対応ドライバ出力 1000:1000W	ストローク 895:895mm ↓ 4000:4000mm (135mm毎)	適応コントローラ T2:XSEL-P/Q	ケーブル長 N:無し S:3m M:5m X [] []:長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------	------------------------	--	-------------------------	---	---------------------------

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-W21HS-I-1000-①-T2-②-③-L	1000	120	-	400	1200	3	895~4000 (135mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	895~4000 (135mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
895	-	2515	-
1030	-	2650	-
1165	-	2785	-
1300	-	2920	-
1435	-	3055	-
1570	-	3190	-
1705	-	3325	-
1840	-	3460	-
1975	-	3595	-
2110	-	3730	-
2245	-	3865	-
2380	-	4000	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-11	-
	CT3	→F-11	-
	CT4	→F-11	-
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→F-11	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 275.2N・m Mb: 275.2N・m Mc: 275.2N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

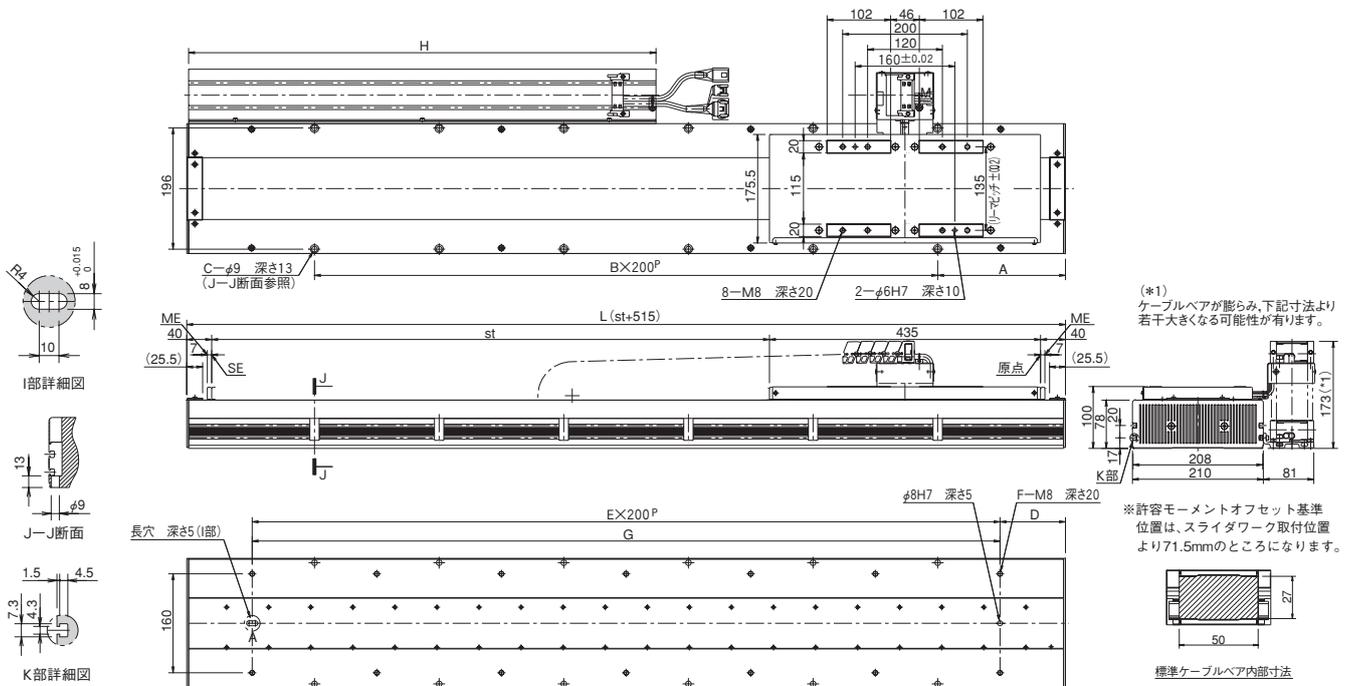
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 750mm以下 Mb・Mc方向: 750mm以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

■ストローク別寸法・質量

ストローク	895	1030	1165	1300	1435	1570	1705	1840	1975	2110	2245	2380	2515	2650	2785	2920	3055	3190	3325	3460	3595	3730	3865	4000
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
H	760	830	900	970	1040	1120	1160	1240	1310	1380	1450	1500	1570	1640	1720	1790	1840	1910	1980	2050	2120	2200	2240	2320
質量(kg)	50.0	54.0	58.0	62.0	66.0	70.0	74.0	78.0	82.0	86.0	90.0	94.0	98.0	102.0	106.0	110.0	114.0	118.0	122.0	126.0	130.0	134.0	138.0	142.0

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
XSEL-P/Q		5	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。

LSA-W21HM

簡易防塵仕様 大型高推力タイプ マルチスライダ 本体幅 210mm リニアサーボモータ

■型式項目	LSA	—	W21HM	—	I	—	1000	—	□	—	T2	—	□	—	L
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	対応ドライバ出力	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
					I:インクリメンタル		1000:1000W		420:420mm 3525:3525mm (135mm毎)		T2:XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



*設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-81ページをご参照ください。
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

型式スペック

可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-W21HM-I-1000-①-T2-②-③-L	1000	120	—	400	1200	3	420~3525 (135mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

ストロークと最高速度

ストローク (mm)	420~3525 (135mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
420	—	2040	—
555	—	2175	—
690	—	2310	—
825	—	2445	—
960	—	2580	—
1095	—	2715	—
1230	—	2850	—
1365	—	2985	—
1500	—	3120	—
1635	—	3255	—
1770	—	3390	—
1905	—	3525	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

*標準がロボットケーブルです。
*保守用のケーブルは巻末-7ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→F-11	—

注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置してください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 275.2N・m Mb: 275.2N・m Mc: 275.2N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

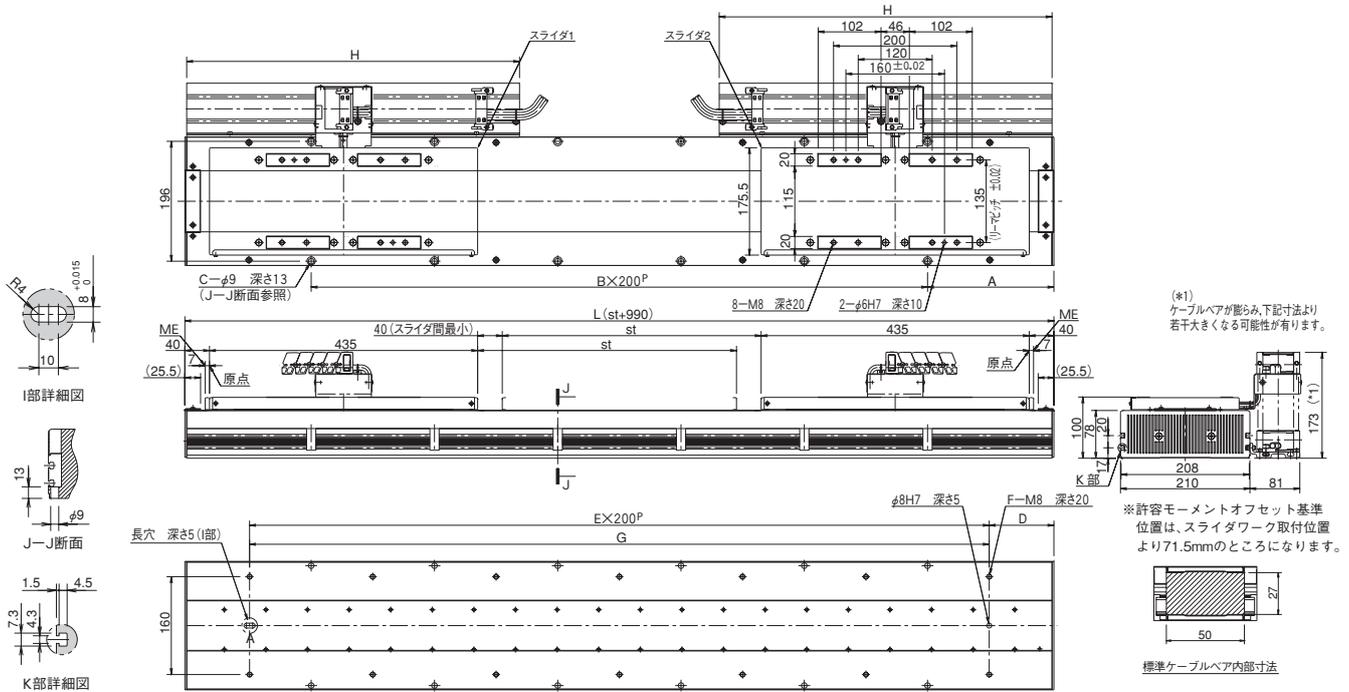
*張出し負荷長の目安/Ma方向: 750mm以下 Mb・Mc方向: 750mm以下
(※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

■ストローク別寸法・質量

ストローク	420	555	690	825	960	1095	1230	1365	1500	1635	1770	1905	2040	2175	2310	2445	2580	2715	2850	2985	3120	3255	3390	3525
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
H	540	610	680	760	830	900	970	1040	1120	1160	1240	1310	1380	1450	1500	1570	1640	1720	1790	1840	1910	1980	2050	2120
質量(kg)	65.0	69.0	73.0	77.0	81.0	85.0	89.0	93.0	97.0	101.0	105.0	109.0	113.0	117.0	121.0	125.0	129.0	133.0	137.0	141.0	145.0	149.0	153.0	157.0

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム			
XSEL-P/Q		4	三相 AC200V	-	-	●	20000	-	→M-255

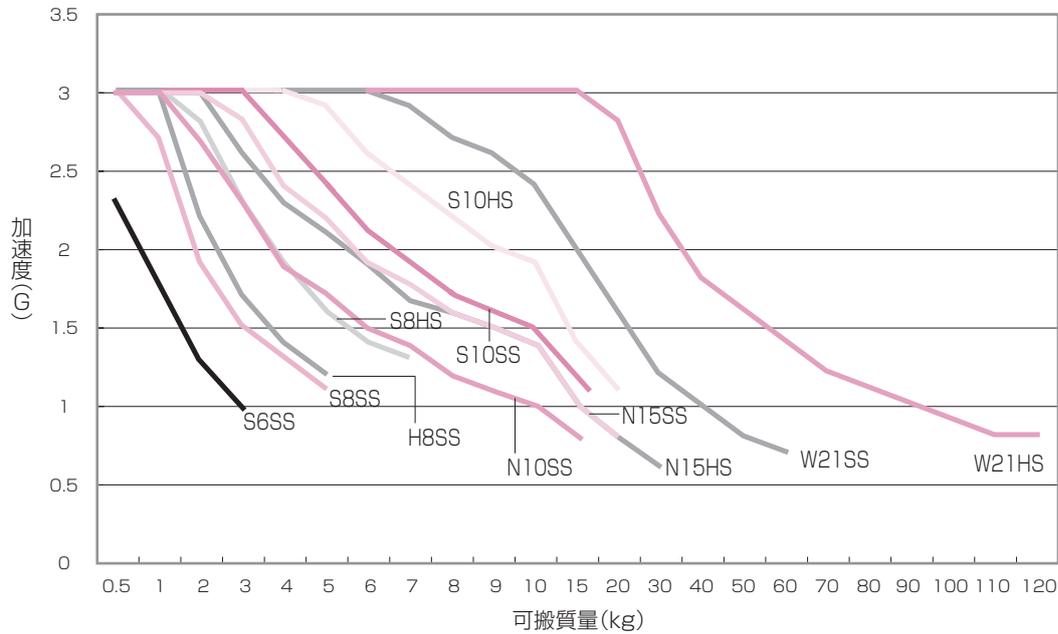
※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

リニアサーボタイプ 選定の目安

■ 加速度と可搬質量の相関図 (機種別)

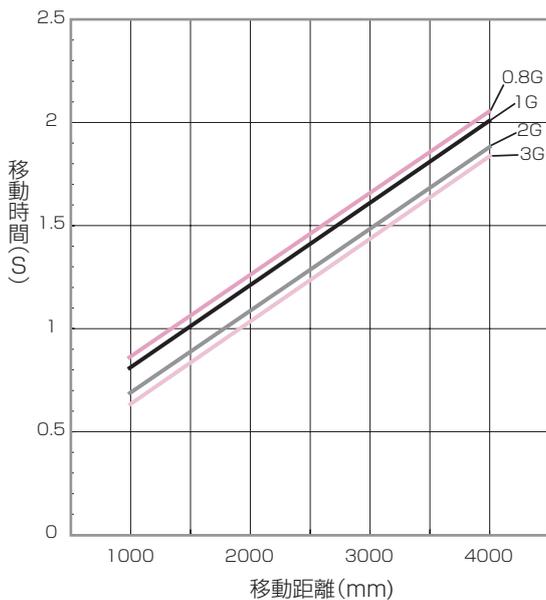
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の最大加速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用下さい。

注) 下記グラフは、デューティは考慮されていませんのでご注意ください。



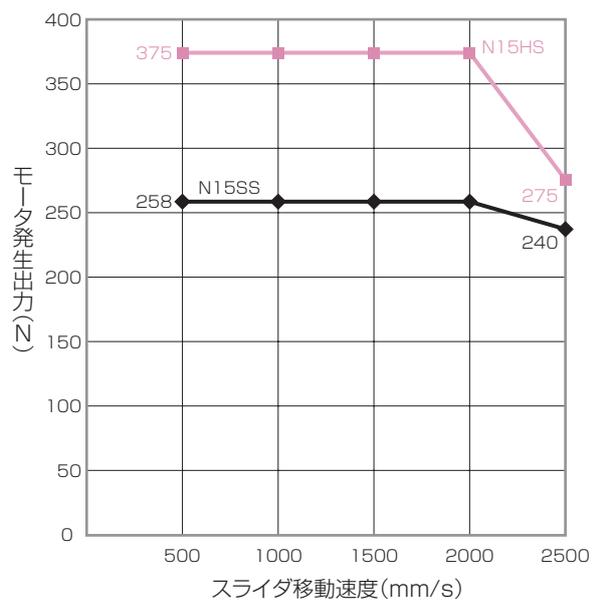
■ 速度・加速度別移動時間

加速度0.8G/1G/2G/3G、速度2500mm/sで動作させた場合の移動時間の目安です。サイクルタイムの検討の目安にご使用下さい。



■ N15S□/N15H□の最大推力

N15S□/N15H□の最大推力は、スライダの移動速度により変化します。機種選定の際に目安としてご使用下さい。



MEMO

MEMO area with horizontal dotted lines for writing.

A	スライダ タイプ
B	ロッド タイプ
C	テーブル・ アームワラック
D	グリッパ・ ロータリ
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 仕様
L	防塵・ 防滴仕様
M	コント ローラ