

クリーン仕様

RCP5CR	RCACR	ISDBCR/ISPDBCR
RCP4CR	RCS3CR	SSPDACR
RCP2CR	RCS2CR	ISDACR/ISPDACR
ERC3CR	DDCR	IXP
		IX-NNC



- 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

- RCP5CR
- RCP4CR
- RCP2CR
- ERC3CR
- RCA CR
- RCS3CR
- RCS2CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

性能(スペック)確認		K-3
RCP5CR パルスモータ	スライダタイプ	RCP5CR-SA4C K-9 RCP5CR-SA6C K-11 RCP5CR-SA7C K-13
	スライダタイプ	RCP4CR-SA3C K-15 RCP4CR-SA5C K-17 RCP4CR-SA6C K-19 RCP4CR-SA7C K-21
	スライダタイプ	RCP2CR-SS7C K-23 RCP2CR-SS8C K-25 RCP2CR-HS8C K-27
RCP2CR パルスモータ	グリッパタイプ	RCP2CR-GRSS K-29 RCP2CR-GRLS K-31 RCP2CR-GRS K-33 RCP2CR-GRM K-35 RCP2CR-GR3SS K-37 RCP2CR-GR3SM K-39
	ロータリタイプ	RCP2CR-RTBS/RTBSL K-41 RCP2CR-RTCS/RTCSL K-43 RCP2CR-RTB/RTBL K-45 RCP2CR-RTC/RTCL K-47 RCP2CR-RTBB/RTBBL K-49 RCP2CR-RTCB/RTCBL K-51
	スライダタイプ	ERC3CR-SA5C K-53 ERC3CR-SA7C K-55
	スライダタイプ	RCACR-SA4C K-57 RCACR-SA5C K-59 RCACR-SA6C K-61 RCACR-SA5D K-63 RCACR-SA6D K-65
	スライダタイプ	RCS3CR-SA8C K-67 RCS3CR-SS8C K-69
	スライダタイプ	RCS2CR-SA4C K-71 RCS2CR-SA5C K-73 RCS2CR-SA6C K-75 RCS2CR-SA7C K-77 RCS2CR-SS7C K-79 RCS2CR-SA5D K-81 RCS2CR-SA6D K-83
	ロータリタイプ	DDCR-T18 K-85 DDCR-LT18 K-87 DDCR-H18 K-89 DDCR-LH18 K-91 DDCR-T18C K-93 DDCR-LT18C K-95 DDCR-H18C K-97 DDCR-LH18C K-99

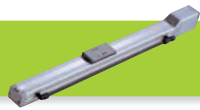
ISDBCR/ISPDBCR サーボモータ 200V	高性能タイプ	ISDBCR/ISPDBCR-S K-101 ISDBCR/ISPDBCR-M-100 K-103 ISDBCR/ISPDBCR-M-200 K-105 ISDBCR/ISPDBCR-MX-200 K-107 ISDBCR/ISPDBCR-L-200 K-109 ISDBCR/ISPDBCR-L-400 K-111 ISDBCR/ISPDBCR-LX-200 K-113 ISDBCR/ISPDBCR-LX-400 K-115
	静電気対策タイプ	ISDBCR/ISPDBCR-S-ESD K-117 ISDBCR/ISPDBCR-M-ESD K-119 ISDBCR/ISPDBCR-L-ESD K-121
	高剛性タイプ	SSPDACR-S-200 K-123 SSPDACR-M-400 K-125 SSPDACR-L-750 K-127
	標準タイプ	ISDACR/ISPDACR-W-600 K-129 ISDACR/ISPDACR-W-750 K-131 ISDACR/ISPDACR-WX-600 K-133 ISDACR/ISPDACR-WX-750 K-135
	スカラタイプ	IXP-3C3515/4C3515 K-137 IXP-3C4515/4C4515 K-139 IXP-3C5520/4C5520 K-141 IXP-3C6520/4C6520 K-143
	スカラタイプ	IX-NNC1205 K-145 IX-NNC1505 K-147 IX-NNC1805 K-149 IX-NNC2515H K-151 IX-NNC3515H K-153 IX-NNC50□□H K-155 IX-NNC60□□H K-157 IX-NNC70□□H K-159 IX-NNC80□□H K-161
	注意事項	K-163
	オプション	K-165

A	スライダタイプ
B	ロードタイプ
C	テーブル・アームフラク
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
RCP5CR	
RCP4CR	
RCP2CR	
ERC3CR	
RCA CR	
RCS3CR	
RCS2CR	
DDCR	
ISDBCR/ISPDBCR	
SSPDA CR	
ISDACR/ISPDACR	
IXP	
IX-NNC	

クリーン仕様

性能(スペック)確認

クリーン仕様



クリーン仕様はワークの搬送及び位置決めに使われますが、選定する場合は動作方向が「水平使用」か「垂直使用」かでスペックが変わりますのでご注意ください。

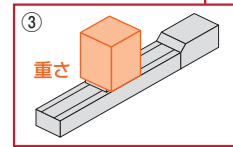
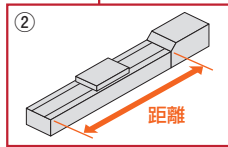
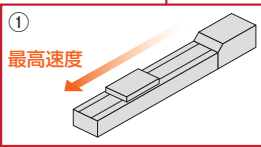
【位置決め動作選定条件】

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)																リード (mm)	可搬質量 (kg)		
25mm	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900		1000	1100	水平
※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																			
665																10	4	1	
330																5	6	2.5	

選定条件



- 〈表のご注意〉 (1) 帯の色はモータ種類毎に設定されています。
 (緑: パルスモータ、青: 24Vサーボ、グレー: 200Vサーボモータ、赤: コントローラ一体型)
 (2) パルスモータ仕様は速度によって可搬質量が変化しますので、各機種掲載ページの速度と可搬質量の相関図で、実際のスペックをご確認ください。

ご注意 搬送するものがアクチュエータより大きく張り出している場合は、アクチュエータのスペックとは別にガイドの寿命を考慮する必要があります。詳細は本カタログ巻末 -59ページをご参照ください。

スライダタイプ

クリーン仕様

シリーズ	外 観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)																リード (mm)	可搬質量 (kg)		エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型 式 ※□はモータ形状を表します。	掲 載 ページ												
		25mm	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900		1000	1100					水平	垂直										
RCP5CR		※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																																		
		1260																16	4	1			RCP5CR-SA4C	—	K-9											
		785																10	10	2.25																
		390																5	12	4.5																
		195																2.5	12	9																
		1440 (1280)																20	10	1		⊕24V														
		900																12	15	2.5		⊕100V														
		450																6	25	6		⊖														
		225																3	25	16		⊕230V														
		1200																24	20	3																
		980 (840)																16	40	8																
		490																8	45	16																
245 (210)																4	45	25																		

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

W = バッテリレスアップ

⊕ = DC (直流) ⊖ = AC (交流)

スライダタイプ

クリーン仕様

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)										リード (mm)	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				
		※秤の長さ=ストローク ※秤の中の数字=ストローク別の最大速度()は垂直使用の場合											水平										
		25mm	50	100	150	200	250	300	350	400	450		500	550	600					700	800	900	1000
RCP4CR		420										6	3	1.5	I	⊕24V ⊖100V ⊖230V	RCP4CR-SA3C	—	K-15				
		280										4	5	2.5			RCP4CR-SA5C	—	K-17				
		140										2	8	3.5			RCP4CR-SA6C	—	K-19				
		1440 (1280)										20	6.5	1			RCP4CR-SA7C	—	K-21				
		900										12	9	2.5			I	⊕24V ⊖100V ⊖230V	RCP2CR-SS7C	—	K-23		
		450										6	18	6									
		225										3	20	12									
		1440 (1280)										20	10	1									
		RCP2CR		900										12			15	2.5	I	⊕24V ⊖100V ⊖230V	RCP2CR-SS8C	—	K-25
				450										6			25	6					
225										3	25	12											
1200										24	20	3											
980 (840)										16	40	8	I	⊕24V	RCP2CR-HS8C	—	K-27						
490										8	45	16											
245 (210)										4	45	25											
1200 (750)										30	~20	~3											
ERC3CR				1120										20	6.5	1	I	⊕24V			ERC3CR-SA5C	—	K-53
				900										12	9	2.5							
		450										6	18	6									
		225										3	20	12									
		1200										24	17	3									
		980 (840)										16	35	6									
		490										8	40	14									
		210										4	45	22									
		RCACR		665										10	4	1			I A W	⊕24V	RCACR-SA4C	—	K-57
				330										5	6	2.5							
165										2.5	8	4.5											
800										12	4	1											
400										6	8	2											
200										3	12	4											
800										12	6	1.5											
400										6	12	3											
200										3	18	6											
RCS3CR				1800										30	8	2	I A W	⊖100V ⊖200V			RCS3CR-SA8C (100W)	—	K-67
		1200										20	20	4									
		600										10	40	8									
		300										5	80	16									
		1800										30	12	3									
		1200										20	30	6									
		600										10	60	12									
		1800										30	8	2									
		1200										20	20	4									
		600										10	40	8									
RCS2CR		1800										30	8	2	I A W	⊖100V ⊖200V	RCS3CR-SS8C (100W)	—	K-69				
		1200										20	30	6									
		600										10	60	12									
		1800										30	12	3									
		1200										20	30	6									
		600										10	60	12									
		1800										30	8	2									
		1200										20	30	6									
		600										10	60	12									
		1800										30	12	3									
RCS2CR		665										10	4	1	I A W	⊖100V ⊖200V	RCS2CR-SA4C	—	K-71				
		330										5	6	2.5									
		165										2.5	8	4.5									
		800										12	4	1									
		400										6	8	2									
		200										3	12	4									
		800										12	6	1.5									
		400										6	12	3									
		200										3	18	6									
		800										16	12	3									
400										8	25	6											
200										4	40	12											
600										12	15	4											
300										6	30	8											
230										6	30	8											

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート W = バッテリレスアブソ

⊕ = DC (直流) ⊖ = AC (交流)

- 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

クリーン仕様

性能(スペック)確認

単軸ロボット

クリーン仕様

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																							リード(mm)	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 *帯中の数字=ストローク別の最大速度()は垂直使用の場合																															
		100~500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500											
ISDBCR ISPDBCR		960 795 610 480																						16	13	3	IS (P) DBCR-S	-	K-101				
		480 400 305 240																							8	27				6			
		240 200 150 120																								4				55	14		
				1800 1440 1150 935 780 660																						30	15	2	IS (P) DBCR-M-100	-	K-103		
				1200 960 765 625 520 440																						20	23	4					
				600 480 380 310 260 220																							10	45				10	
				300 240 190 155 130 110																							5	85	20	IS (P) DBCR-M-200	-	K-105	
				1800 1440 1150 935 780 660																						30	30	6					
				1200 960 765 625 520 440																							20	45	10				
				600 480 380 310 260 220																							10	90	20	IS (P) DBCR-MX-200	-	K-107	
				300 240 190 155 130 110																							5	110	40				
				1800 1650 1500 1425 1200 1050 900 825 750 675																							30	30	-				
		1200 1100 1000 950 800 700 600 550 500 450																								20	45	-	IS (P) DBCR-L-200	-	K-109		
		1800 1540 1290 1095 940 815																							40	15	2.5						
		1200 1165 940 770 645 545 470 410																								20	45	9					
		600 585 470 385 320 275 235 205																								10	90	20	IS (P) DBCR-L-400	-	K-111		
		1800 1540 1290 1095 940 815																							40	40	8						
		1200 1165 940 770 645 545 470 410																								20	90	20					
		600 585 470 385 320 275 235 205																								10	120	40	IS (P) DBCR-LX-200	-	K-113		
		1800 1660 1480 1300 1180 1080 980 880 820 740 680																								40	15	-					
		1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 410 370 340																									20	45				-	IS (P) DBCR-LX-400
		1800 1660 1480 1300 1180 1080 980 880 820 740 680																								40	40	-					
		1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 410 370 340																									20	90	-				
ISDBCR ESD ISPDBCR ESD		960 795 610 480																							16	13	3	IS (P) DBCR-S-60 -□□□-ESD	-	K-117			
		480 400 305 240																								8	27				6		
		240 200 150 120																									4				55	14	
				1800 1440 1150 935 780 660																							30	15	2	IS (P) DBCR-M-100 -□□□-ESD	-	K-119	
				1200 960 765 625 520 440																							20	23	4				
				600 480 380 310 260 220																								10	45				10
				300 240 190 155 130 110																								5	85	20	IS (P) DBCR-M-200 -□□□-ESD	-	K-121
				1800 1440 1150 935 780 660																							30	30	6				
				1200 960 765 625 520 440																								20	45	10			
				600 480 380 310 260 220																								10	90	20	IS (P) DBCR-L-200 -□□□-ESD	-	K-121
				300 240 190 155 130 110																								5	110	40			
				1800 1540 1290 1095 940 815																								40	15	2.5			
		1200 1165 940 770 645 545 470 410																									20	45	9	IS (P) DBCR-L-400 -□□□-ESD	-	K-121	
		600 585 470 385 320 275 235 205																								10	90	20					
		1800 1540 1290 1095 940 815																								40	40	8					
		1200 1165 940 770 645 545 470 410																									20	90	20	SSPDACR-S-200 -□□□	-	K-123	
		600 585 470 385 320 275 235 205																								10	120	40					
		1600 1290 1040 860 720 610																									30	30	4				
		1100 1090 860 690 570 480 400																									20	45	6	SSPDACR-M-400 -□□□	-	K-125	
		600 540 430 340 280 240 200																									10	90	12				
		1600 1410 1180 1010 880 760																									40	45	6				
		1100 1040 850 700 590 500 440 380																									20	90	12	SSPDACR-L-750 -□□□	-	K-127	
		600 520 420 350 290 250 220 190																									10	120	25				
		1600 1550 1340 1170 1040																									50	60	12				
		1100 1060 900 770 670 580 520																									25	120	25				


*可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

単軸ロボット

クリーン仕様

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)																	リード (mm)	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			IS (P) DACR-W-600	—		K-129					
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700~2000	2100~2500	40	60	14	I			100V		IS (P) DACR-W-750	—	K-131		
ISDACR ISPDACR		2000																	1965	1605	1335	1130		970	840		20				120	29
		1000																	980	800	665	565	485	420	10	150	60					
		500																	490	400	330	280	240	210	25	120	29	I <td rowspan="2">200V</td> <td rowspan="2">IS (P) DACR-WX-750</td> <td rowspan="2">—</td> <td rowspan="2">K-135</td>	200V	IS (P) DACR-WX-750	—	K-135
		2000																	1780	1525	1320	40	60	—								
		1250																	1050	890	760	660	20	120	—							
		2000																	1965	1725	1530	1365	1005	915	~ 655	50	60	—				
1000																	980	860	765	680	~ 500	455	~ 325	20	120	—						
2000																	2000	1580	1440	~ 1035	50	60	—									
1250																	1200	1075	~ 790	720	~ 515	25	120	—								

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

I = インクリメンタル


A = アブソリュート

⊖ = DC (直流)

⊕ = AC (交流)

グリッパタイプ

クリーン仕様

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)				最大把持力 (N)	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							I	24V		RCP2CR-GRSS	—	K-29						
		8mm	10	14	180度	14	I	100V 230V			RCP2CR-GRLS				—	K-31				
RCP2CR		78				6.4			I	100V 230V		RCP2CR-GRS	—	K-33						
		33				21	RCP2CR-GRM	—			K-35									
		40				80									RCP2CR-GR3SS	—	K-37			
		36				22												RCP2CR-GR3SM	—	K-39
		50				102														

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

I = インクリメンタル

⊖ = DC (直流)

⊕ = AC (交流)

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

クリーン仕様

性能(スペック)確認

ロータリタイプ

クリーン仕様

シリーズ	外観	振動角度(度)と最高速度(度/sec)			最大トルク(N)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式		掲載ページ	
		300度	330	360								
DDCR				1800	25.2	0.6		200V	DDCR-T18	—	K-85	
				1800	25.2	0.6			DDCR-LT18	—	K-87	
				1440	75	1.8			DDCR-H18	—	K-89	
				1440	75	1.8	AI		DDCR-LH18	—	K-91	
				1800	25.2	0.6	AM		DDCR-T18C	—	K-93	
				1800	25.2	0.6			DDCR-LT18C	—	K-95	
				1440	75	1.8			DDCR-H18C	—	K-97	
				1440	75	1.8			DDCR-LH18C	—	K-99	
RCP2CR			400		0.24	0.0023		24V 100V 230V	RCP2CR-RTBS	—	K-41	
			266		0.36	0.0035			RCP2CR-RTBSL	—		
				400		0.24	0.0023			RCP2CR-RTCS	—	K-43
				266		0.36	0.0035			RCP2CR-RTCSL	—	
			400		0.24	0.0023			RCP2CR-RTB	—	K-45	
			266		0.36	0.0035			RCP2CR-RTBL	—		
			600		1.1	0.01			RCP2CR-RTC	—	K-47	
			400		1.7	0.015			RCP2CR-RTCL	—		
				600		1.1	0.01			RCP2CR-RTBB	—	K-49
				400		4.6	0.03			RCP2CR-RTBBL	—	
				600		3.0	0.02			RCP2CR-RTCB	—	K-51
				400		4.6	0.03			RCP2CR-RTCBL	—	

I = インクリメンタル AI = インデックスアプソタイプ AM = 多回転アプソタイプ ⊕ = DC (直流) ⊗ = AC (交流)

スカラロボット

クリーン仕様

シリーズ	タイプ	外観	アーム長(mm)と合成最高速度(mm/sec)								標準サイクルタイム(sec)	可搬質量(kg)		Z軸ストローク(mm)		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									定格	最大	標準	オプション						
IXP パワーコン スカラ			120	150	180	250	350	500	600	700	800	0.76	1	3	150	—	IXP-3C3515	—	K-137		
							2399														
									2399												
										2194				0.74	1	3	150	—	IXP-3C4515	—	K-139
										2194											
											2501			0.79	2	6	200	—	IXP-3C5520	—	K-141
											2501										
												2314		0.93	2	6	200	—	IXP-3C6520	—	K-143
									2314												
IX 標準タイプ											0.38	0.2	1	50	—	IX-NNC1205	—	K-145			
												0.38	0.2	1	50	—	IX-NNC1505	—	K-147		
							2555						0.41	0.2	1	50	—	IX-NNC1805	—	K-149	
								3191					0.44	1	3	150	—	IX-NNC2515H	—	K-151	
									4042				0.46	1	3	150	—	IX-NNC3515H	—	K-153	
										6381			0.41	2	10	200	300	IX-NNC5020 (5030) H	—	K-155	
											7232		0.45	2	10	200	300	IX-NNC6020 (6030) H	—	K-157	
												7010	0.45	5	20	200	400	IX-NNC7020 (7040) H	—	K-159	
										0.46	5	20	200	400	IX-NNC8020 (8040) H	—	K-161				

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

RCP5CR-SA4C

クリーン仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 40mm | 24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP5CR-SA4C-WA-35P** - □ - □ - **P3** - □ - □

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

WA: バッテリーレスアプン | 35P: パルスモーター 35□サイズ | 16: 16mm | 50: 50mm | P3: PCON | N: 無し | 下記オプション価格表参照

5: 5mm | 10: 10mm | MCON | P: 1m | 16: 16mm | 500: 500mm (50mm毎) | MSEP | S: 3m | M: 5m | X□: 長さ指定 | R□: ロボットケーブル

2.5: 2.5mm | MSEL

※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。



※垂直・横立て・天吊り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。



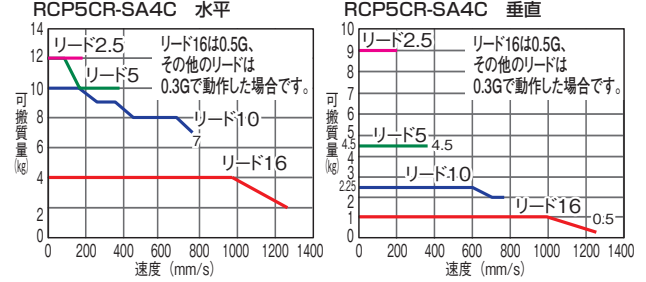
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



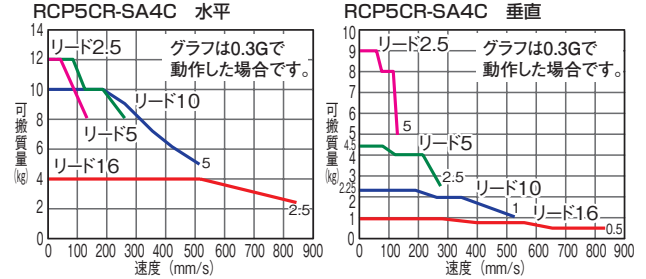
- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-153、154ページの選定の目安 (RCP5・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5CR-SA4C-WA-35P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	4	1	50~500 (50mm毎)
		高出力無効			
RCP5CR-SA4C-WA-35P-10-①-P3-②-③	10	高出力有効	10	2.25	
		高出力無効			
RCP5CR-SA4C-WA-35P-5-①-P3-②-③	5	高出力有効	12	4.5	
		高出力無効			
RCP5CR-SA4C-WA-35P-2.5-①-P3-②-③	2.5	高出力有効	12	9	
		高出力無効			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度と吸引量 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	吸引量 (N ₂ /min)
16	高出力有効	1260	1060	875	60
	高出力無効	840			
10	高出力有効	785	675	555	40
	高出力無効	525			
5	高出力有効	390	330	275	20
	高出力無効	260			
2.5	高出力有効	195	165	135	10
	高出力無効	130			

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
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	500	-

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

※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-165	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ K-166	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ K-166	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ K-166	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ K-166	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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方向8.60N・m Mb方向12.2N・m Mc方向16.7N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向4.98N・m Mb方向7.11N・m Mc方向9.68N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

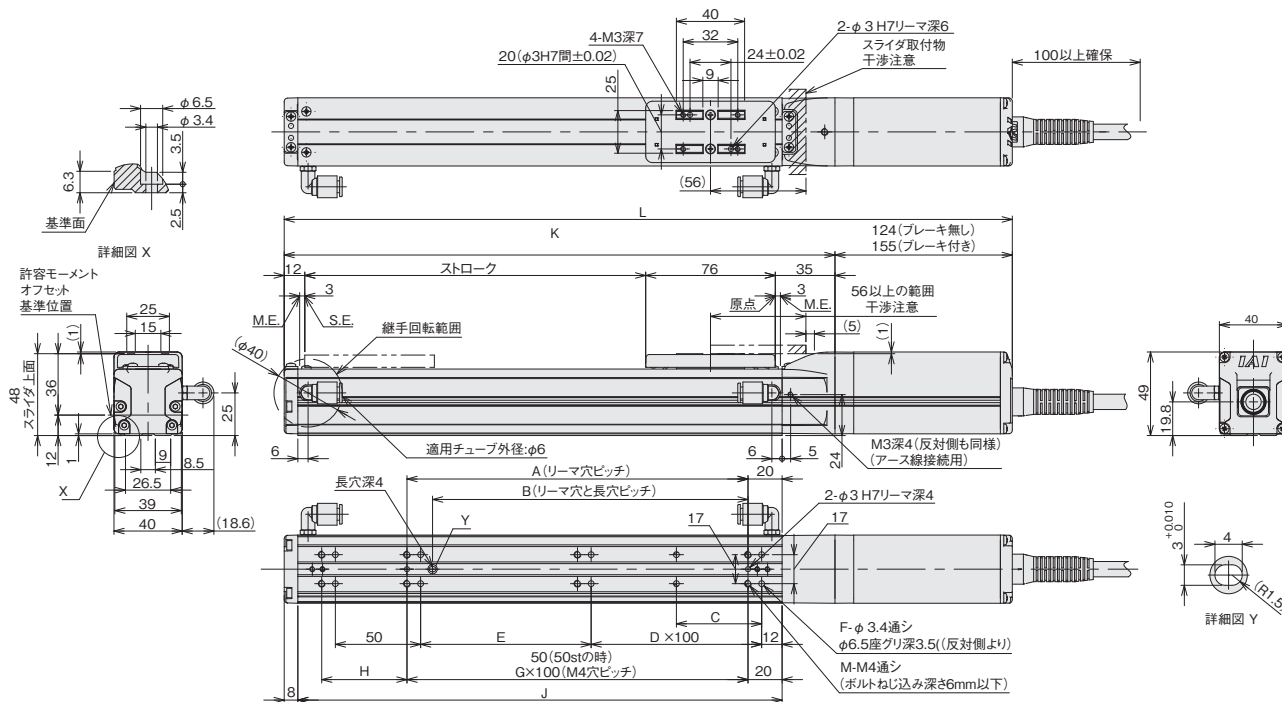
※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

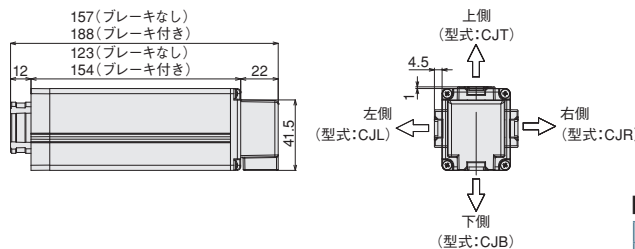
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合は、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



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
	ブレーキ有り	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778
A	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500
B	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485
C	25	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
D	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	4
E	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	100
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	16
G	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
J	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	584
K	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623	623
M	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.0	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	ブレーキ有り	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

■適応コントローラ

RCP5CR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				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
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						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-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。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCP5CR-SA6C

クリーン仕様
バッテリーレスアンプ
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモーター

型式項目 RCP5CR-SA6C-WA-42P-□-□-□-□-□-□-□-□-□-□
 シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モーター種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

WA: バッテリーレスアンプ	42P: パルスモーター 42□サイズ	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50: 50mm ? : ? 800: 800mm (50mm毎)	P3: PCON MCON MSEP MSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定 R□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照
----------------	---------------------	--	---	----------------------------------	--	------------------

※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。



※垂直・横立て・天吊り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。

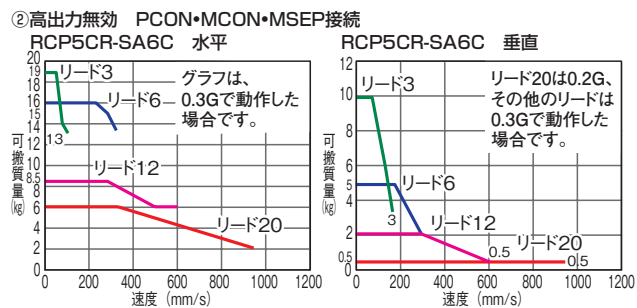
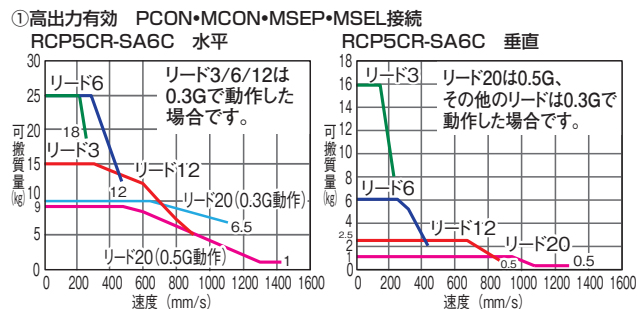


技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-153、154ページの選定の目安 (RCP5・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
 (2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5CR-SA6C-WA-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	6	
RCP5CR-SA6C-WA-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
			高出力無効	8.5	
RCP5CR-SA6C-WA-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
			高出力無効	16	
RCP5CR-SA6C-WA-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	16	
			高出力無効	19	10

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度と吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	ストローク (mm)								吸引量 (N/mm)
		50~400 (50mm毎)	450	500	550	600	650	700	750	
20	高出力有効	1440 < 1280 >	1335 < 1280 >	1130	970	840	735	650	575	100
	高出力無効	960						840	735	
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	315	70
	高出力無効	600				535	460	405	315	
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	30
	高出力無効	300			265	230	200	175	155	
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	15
	高出力無効	150		130	115	100	85	75	75	

< >内は垂直使用の場合です。

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
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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

※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ K-165	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ K-166	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ K-166	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ K-166	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ K-166	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向38.3N・m Mb方向54.7N・m Mc方向81.0N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

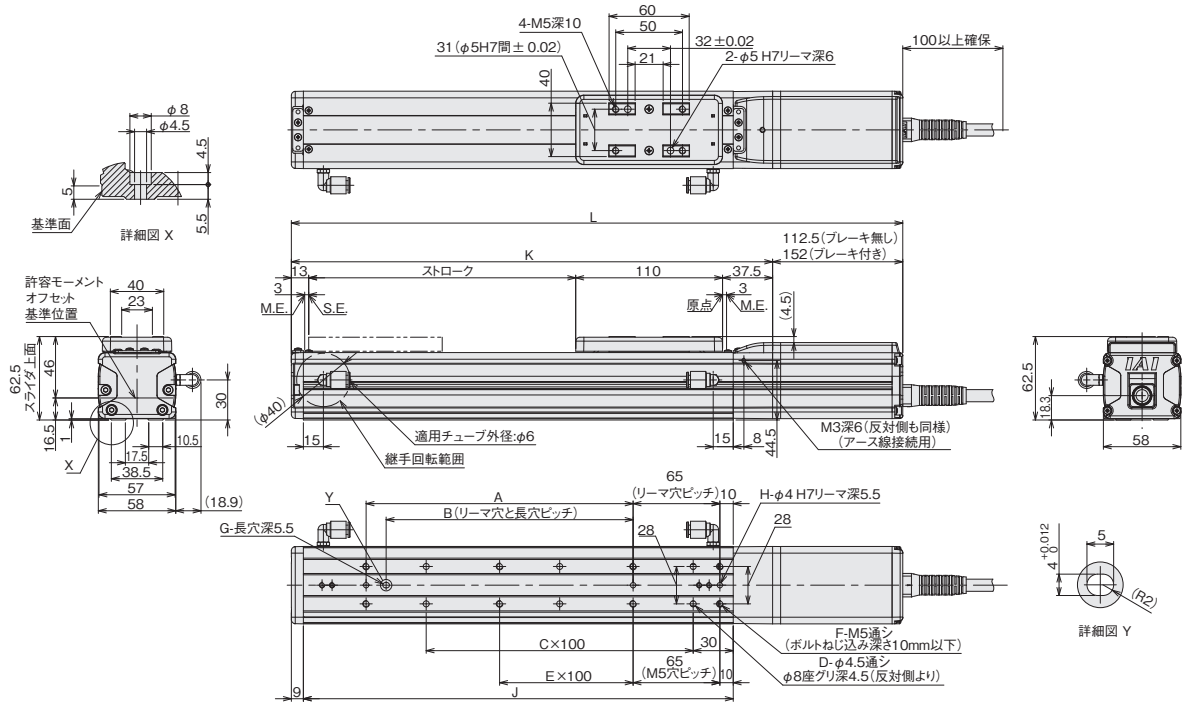
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 150mm以下、Mb、Mc方向: 150mm以下
 (※1) []内はリード20の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

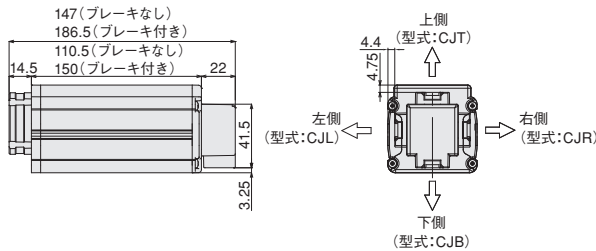
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合は、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



■ケーブル取り出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073
	ブレーキ有り	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
J	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	
K	210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	810.5	860.5	910.5	960.5	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3
	ブレーキ有り	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5

■適応コントローラ

RCP5CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
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						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISDACR
- IXP
- IX-NNC

RCP5CR-SA7C

クリーン仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 73mm
24Vパルスモータ

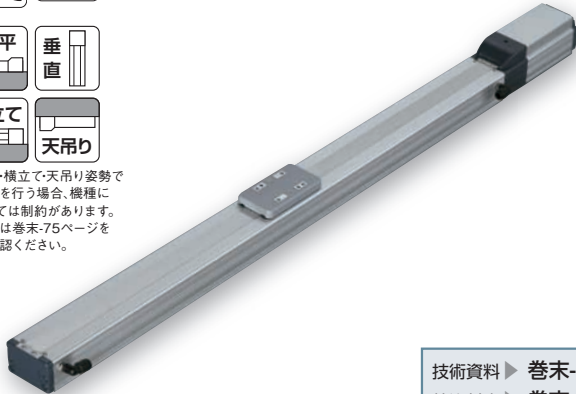
型式項目 RCP5CR-SA7C-WA-56P-□-□-□-□-□-□-□-□-□
 シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

WA: バッテリーレスアプン 56P: パルスモータ56□サイズ 24: 24mm 50: 50mm P3: PCON N: 無し 下記オプション価格表参照
 16: 16mm ? MCON P: 1m X□□: 長さ指定
 8: 8mm 800: 800mm (50mm毎) MSEP S: 3m R□□: ロボットケーブル
 4: 4mm MSEL

※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。



※垂直・横立て・天吊り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。



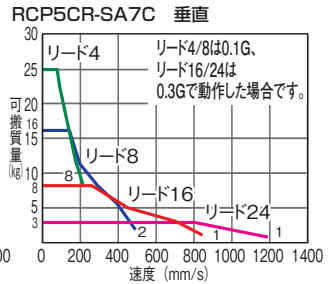
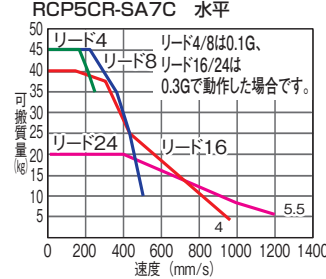
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



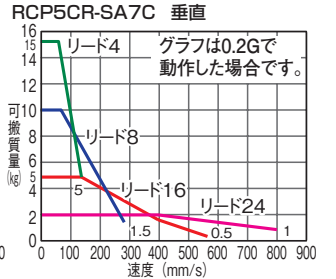
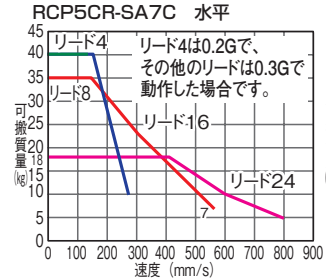
- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-153、154ページの選定の目安 (RCP5・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
 (2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

① 高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



② 高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5CR-SA7C-WA-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	18	
RCP5CR-SA7C-WA-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
		高出力無効	35	5	
RCP5CR-SA7C-WA-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
		高出力無効	40	10	
RCP5CR-SA7C-WA-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
		高出力無効	40	15	

■ストロークと最高速度と吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/mm)
24	高出力有効	1200	1145	1000	885	785	785	90
	高出力無効	800						
16	高出力有効	980 <840>	875 <840>	755	660	585	520	70
	高出力無効	560						
8	高出力有効	490	430	375	325	290	255	40
	高出力無効	280						
4	高出力有効	245 <210>	215 <210>	185	160	140	125	30
	高出力無効	140						

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

< >内は垂直使用の場合です。

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
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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

※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-165	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ K-166	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ K-166	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ K-166	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ K-166	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向51.2N・m Mb方向73.1N・m Mc方向148N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向33.7N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

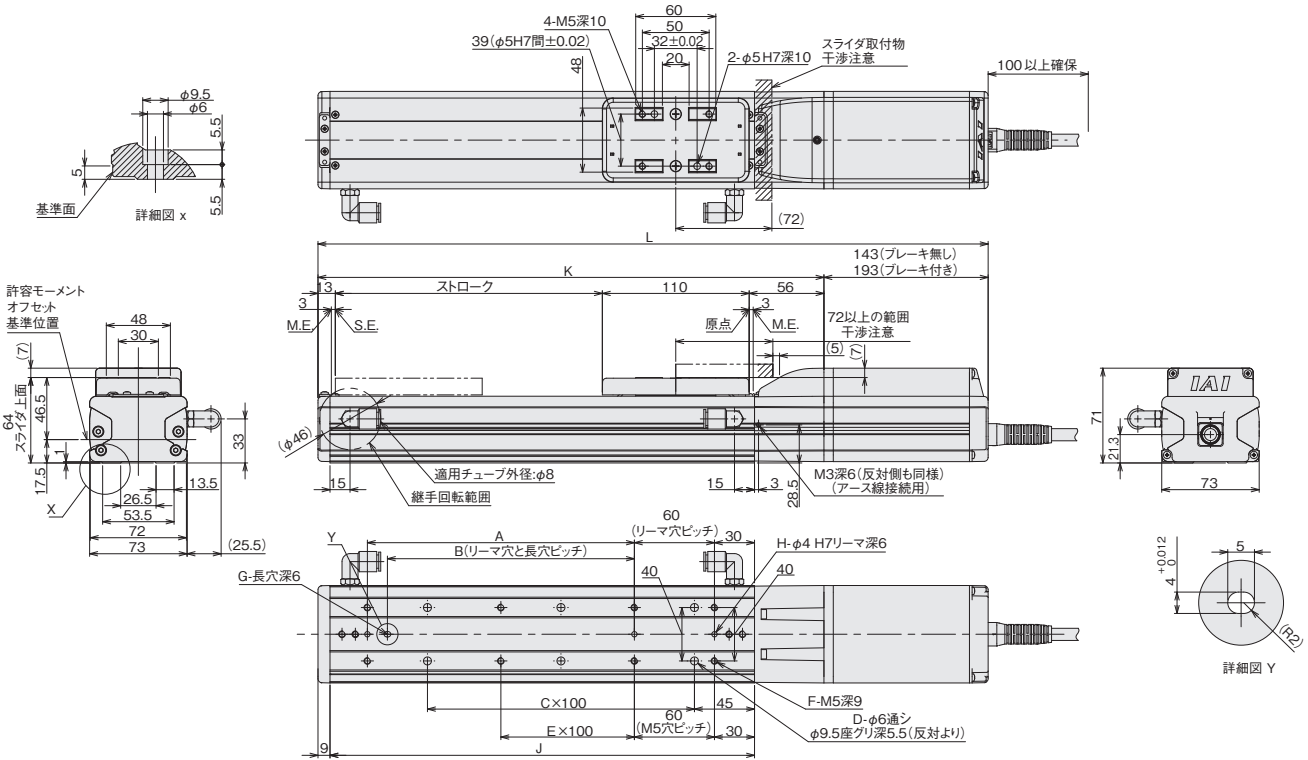
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 230mm以下、Mb、Mc方向: 230mm以下
 (※1) []内はリード24の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

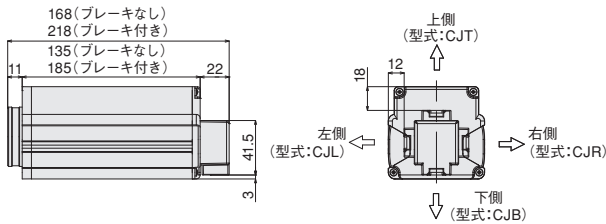
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合は、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



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122
	ブレーキ有り	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
J	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	
K	229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9	6.1	6.4
	ブレーキ有り	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.9

■適応コントローラ

RCP5CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
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 ・PCON-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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●				
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISDACR
- IXP
- IX-NNC

RCP4CR-SA3C

クリーン仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 32mm 24Vパルスモーター

■型式項目 RCP4CR - SA3C - I - 28P - □ - □ - P3 - □ - □
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - リード - ストローク - 対応コントローラ - ケーブル長 - オプション

↑インクリメンタル 28P:パルスモーター 28□サイズ 6: 6mm 25: 25mm 300: 300mm (25mm毎) P3:PCON MCON MSEP MSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル

*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。



※垂直・横立で・天吊り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。



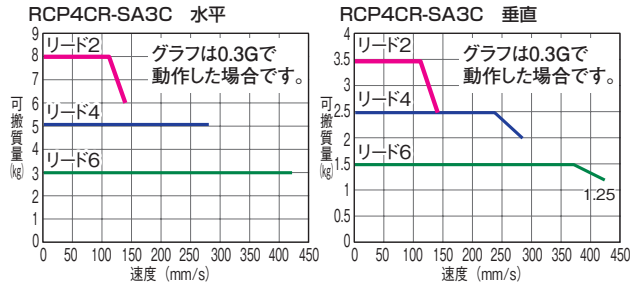
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



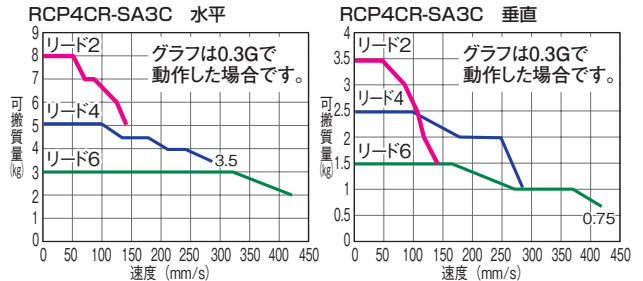
- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、巻末-161、162の「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作については、巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4CR-SA3C-I-28P-6-①-P3-②-③	6	3	1.5	25~300 (25mm毎)
RCP4CR-SA3C-I-28P-4-①-P3-②-③	4	5	2.5	
RCP4CR-SA3C-I-28P-2-①-P3-②-③	2	8	3.5	

■ストロークと最高速度と吸引量 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	25~300 (25mm毎)	吸引量 (Nl/min)
6	高出力有効	420	20
	高出力無効		
4	高出力有効	280	15
	高出力無効		
2	高出力有効	140	10
	高出力無効		

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)

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

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	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ	B	→ K-165	—
原点確認センサ (右側)	HSR	→ K-167	—
原点確認センサ (左側)	HSL	→ K-168	—
原点逆仕様	NM	→ K-171	—
パキウム継手取付位置勝手違い	VR	→ K-171	—

※原点確認センサ「HS」は、取付方向により「HSR」(右側取付)「HSL」(左側取付)があります。取付方向については次頁をご参照下さい。

アクチュエータ仕様

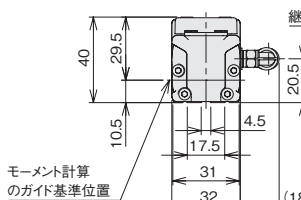
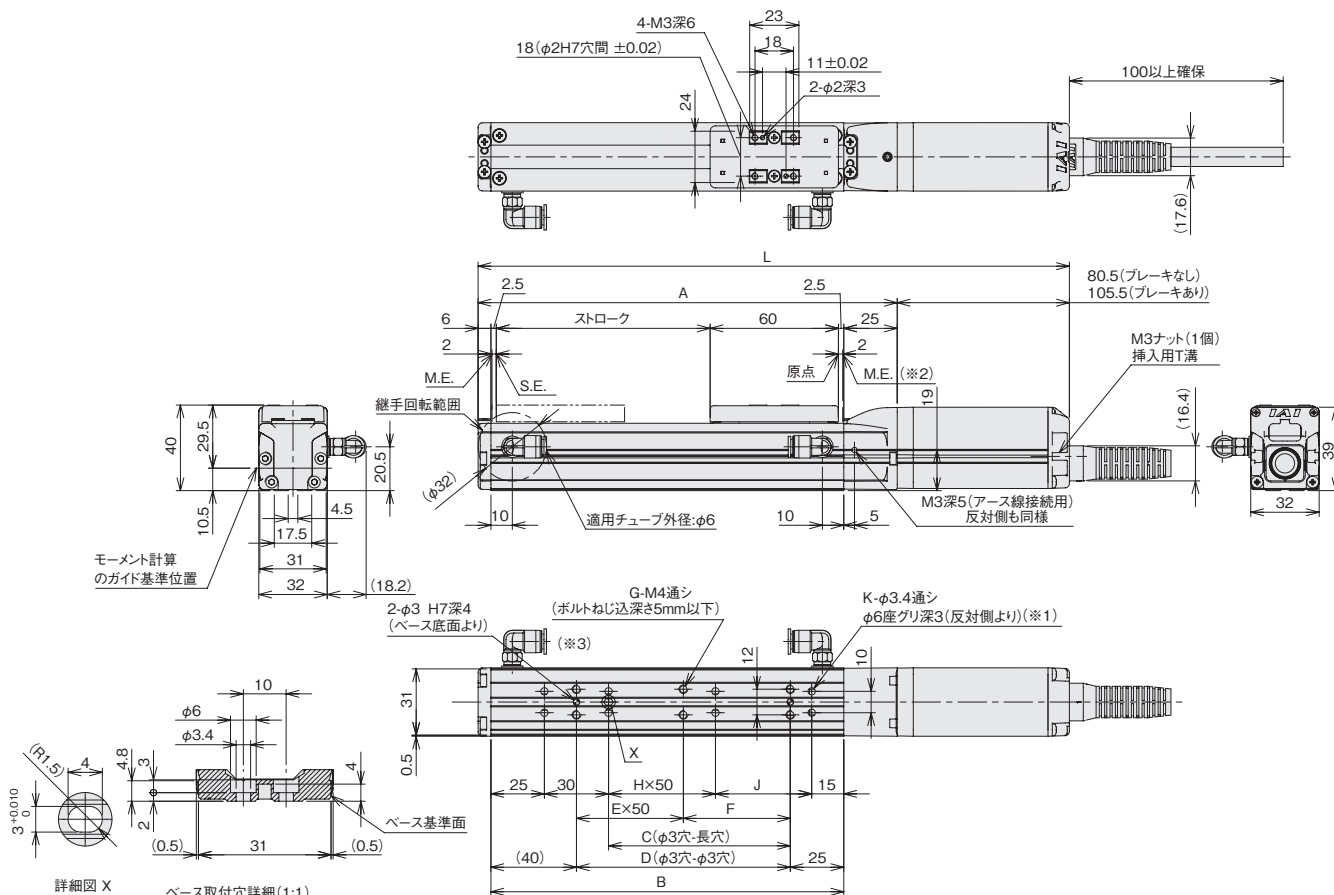
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	リニアガイド
静的許容モーメント	Ma方向6.30N・m Mb方向8.90N・m Mc方向10.0N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向3.82N・m Mb方向5.45N・m Mc方向6.10N・m
グリス	低発塵グリス (ウレア系) 使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D 規格)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
・張出し負荷長の目安 / Ma方向:100mm以下、Mb、Mc方向:100mm以下	
※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付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。	
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。	

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



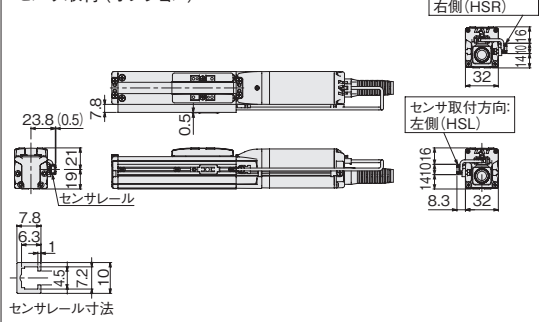
※1 25mmストロークは、上面からの取付穴が6箇所あります。
取付けに使用できるのは、両端の4箇所だけです。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



詳細図 X

ベース取付穴詳細(1:1)

センサ取付(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	201.5	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
A	121	146	171	196	221	246	271	296	321	346	371	396
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
D	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
F	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
J	(20)	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
K	(6)	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
質量 (kg)	0.51	0.55	0.58	0.61	0.65	0.68	0.71	0.75	0.78	0.81	0.85	0.88
	0.6	0.64	0.67	0.7	0.74	0.77	0.8	0.84	0.87	0.9	0.94	0.97

適応コントローラ

RCP4CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
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 ・PCON-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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●				
その他接続可能機種				MSEP-C/LC(→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4、LC: 3です。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCP4CR-SA5C

クリーン仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 52mm 24Vパルスモーター

■型式項目 RCP4CR - SA5C - I - 42P - - - P3 - -

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

↑インクリメンタル 42P:パルスモーター 20:20mm 50:50mm P3:PCON N:無し 下記オプション
42□サイズ 12:12mm ? MCON P:1m 価格表参照
6:6mm 800:800mm MSEP S:3m
3:3mm (50mm毎) MSEL M:5m
X□:長さ指定
R□:ロボットケーブル

※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。



※垂直・横立て・天吊り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。

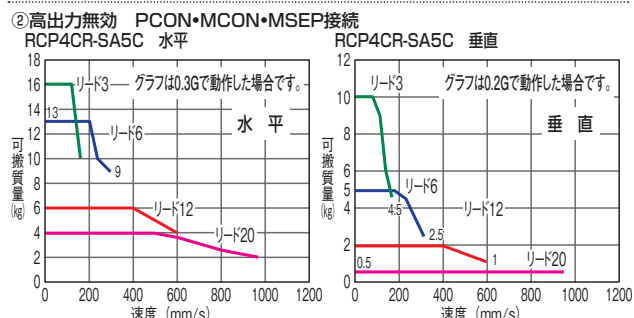
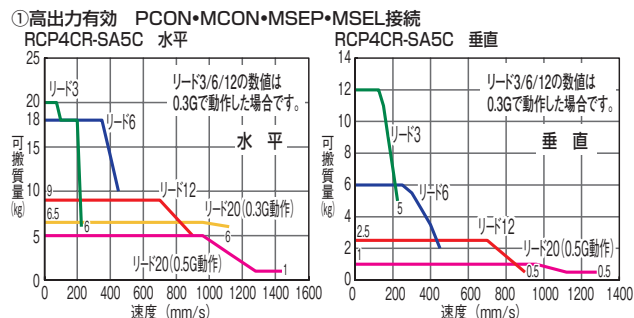


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限は1G（※）ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。（※）接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-161、162ページの選定の目安をご参照ください。
- (2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。（下記アクチュエータスペック参照）
- (3) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4CR-SA5C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	6.5	1	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	4	
RCP4CR-SA5C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	9	2.5	
			高出力無効	6	
RCP4CR-SA5C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	18	6	
			高出力無効	13	
RCP4CR-SA5C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	20	12	
			高出力無効	16	10

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
20	高出力有効	1440<1280>	1225	1045	900	785	690	610	80		
	高出力無効	960	900	785	690	610	80				
	高出力無効	960	900	785	690	610	80				
12	高出力有効	900	795	665	570	490	425	375	330	50	
	高出力無効	600	570	490	425	375	330	50			
	高出力無効	600	570	490	425	375	330	50			
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165	30	
	高出力無効	300	285	245	215	185	165	30			
	高出力無効	300	285	245	215	185	165	30			
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80	15	
	高出力無効	150	140	120	105	90	80	15			
	高出力無効	150	140	120	105	90	80	15			

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
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-165	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ K-166	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ K-166	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ K-166	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ K-166	—
原点逆仕様	NM	→ K-168	—
バキューム継手	VR	→ K-171	—
取付位置勝手違い	VR	→ K-171	—
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向18.6N・m Mb方向26.6N・m Mc方向47.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向5.81N・m Mb方向8.30N・m Mc方向14.8N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

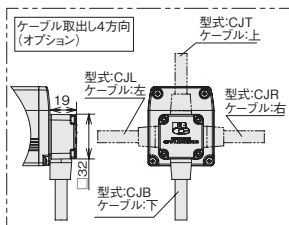
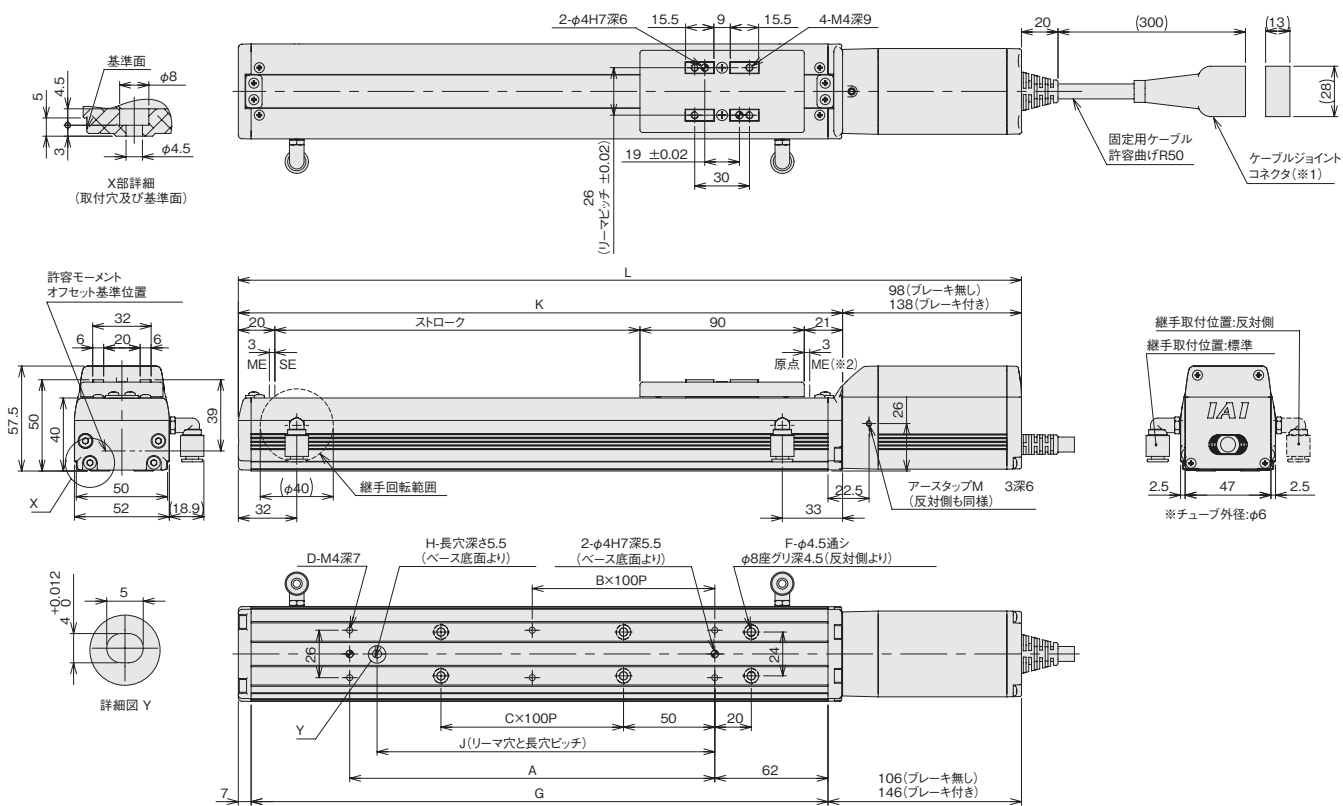
・張出し負荷長の目安 / Ma方向:150mm以下、Mb、Mc方向:150mm以下
 (※1) 【 】内はリード20の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合は、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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
	ブレーキ有り	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	7
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	18
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	916
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	785
K	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	931
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7	3.9

適応コントローラ

RCP4CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
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 ・PCON-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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISDACR
- IXP
- IX-NNC

RCP4CR-SA6C

クリーン仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 58mm 24Vパルスモーター

■型式項目 RCP4CR - SA6C - I - 42P - [] - [] - P3 - [] - []

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

↑インクリメンタル 42P:パルスモーター 20:20mm 50:50mm P3:PCON N:無し 下記オプション
42□サイズ 12:12mm ? MCON P:1m 価格表参照
6:6mm 800:800mm MSEP S:3m
3:3mm (50mm毎) MSEL M:5m X□:長さ指定
R□:ロボットケーブル

*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。



※垂直・横立て・天吊り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。

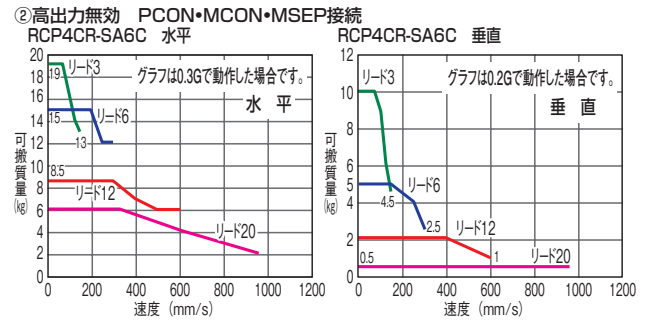
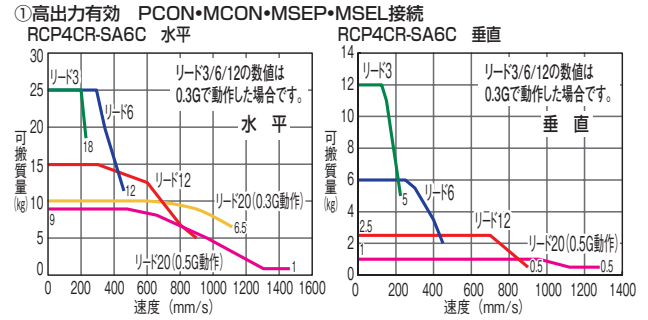


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-161、162ページの選定の目安をご参照ください。
- (2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- (3) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4CR-SA6C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	6	
RCP4CR-SA6C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
			高出力無効	8.5	
RCP4CR-SA6C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
			高出力無効	15	
RCP4CR-SA6C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	12	
			高出力無効	19	10

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	800 (mm)	吸引圧 (N/μm)
20	高出力有効	1440<1280>	1230	1045	905	785	690	615	80		
	高出力無効	960	905	785	690	615					
	高出力有効	900	795	670	570	490	430	375	335	50	
12	高出力有効	600	570	490	430	375	335				
	高出力無効	300	285	245	215	185	165				
	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80	15	
3	高出力有効	150	140	120	105	90	80				
	高出力無効										
	高出力有効										

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
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-165	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ K-166	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ K-166	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ K-166	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ K-166	—
原点逆仕様	NM	→ K-168	—
バキューム継手	VR	→ K-171	—
取付位置勝手違い	VR	→ K-171	—
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向38.3N・m Mb方向54.7N・m Mc方向81.0N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb、Mc方向:220mm以下

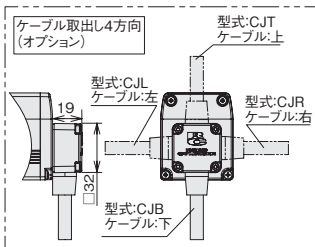
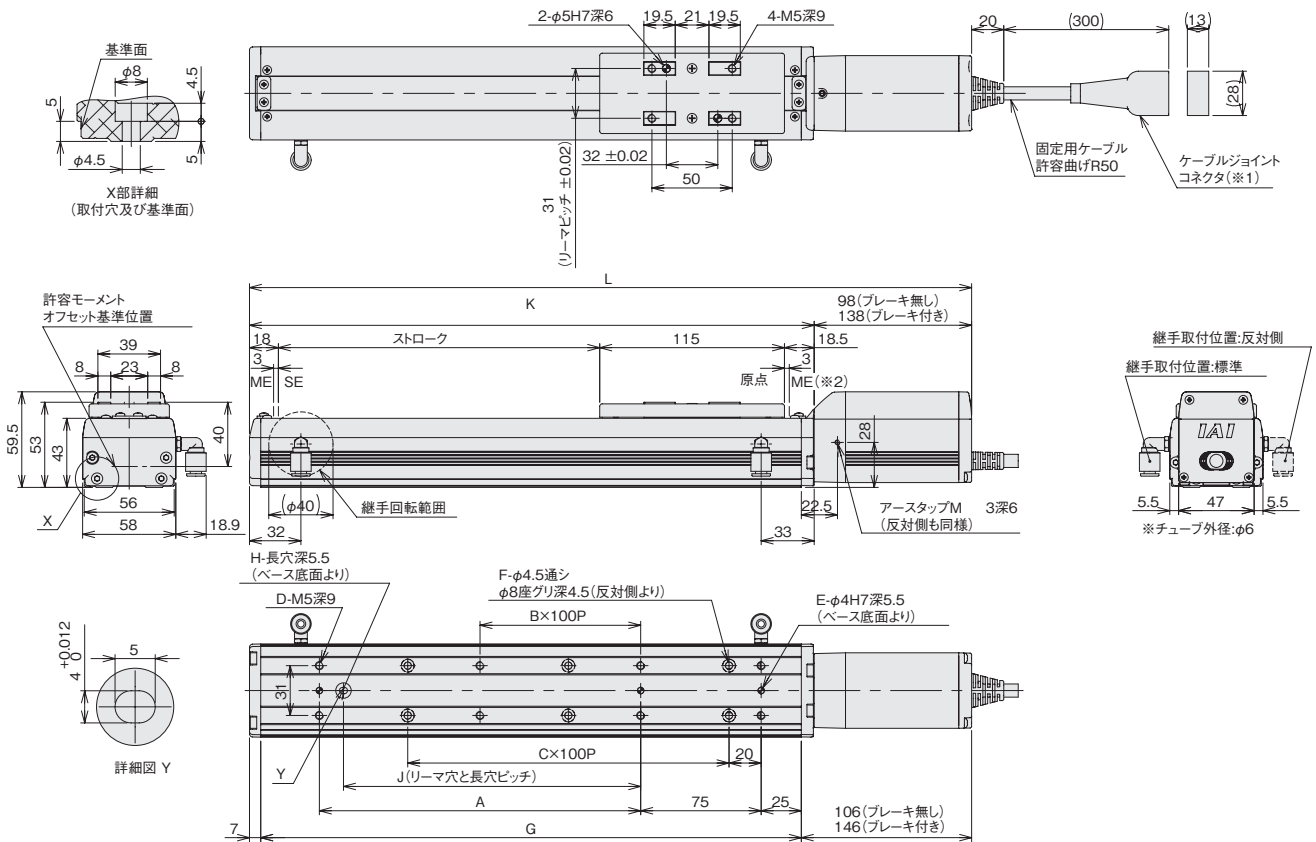
(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合は、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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5
	ブレーキ有り	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
G	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5	
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	201.5	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.1	4.3
	ブレーキ有り	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.5

適応コントローラ

RCP4CR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				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
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						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-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。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON, MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISDPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDCR
- IXP
- IX-NNC

RCP4CR-SA7C

クリーン仕様 モータユニット型 モータストレート 本体幅 73mm 24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP4CR-SA7C-I-56P** - **P3**

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

↑インクリメンタル 56P:パルスモータ 24:24mm 50:50mm P3:PCON N:無し 下記オプション
 56□サイズ 16:16mm ? MCON P:1m 価格表参照
 8:8mm 800:800mm MSEP S:3m X□:長さ指定
 4:4mm (50mm毎) MSEL M:5m R□:ロボットケーブル

※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。



※垂直・横立て・天吊り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。

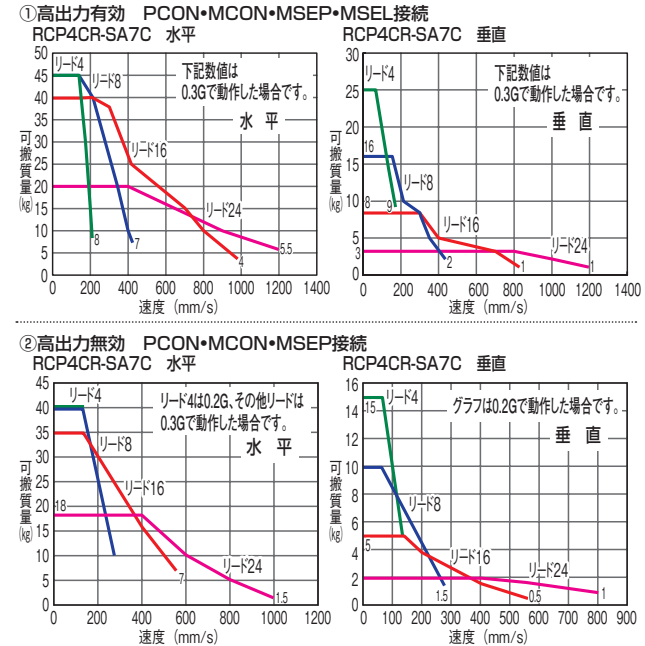


技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-161、162ページの選定の目安をご参照ください。
- (2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- (3) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



■アクチュエータスペック

※) 0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	18	2(※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
		高出力無効	35	5(※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
		高出力無効	40	10(※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
		高出力無効	40(※)	15(※)	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※ 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700	750	800	850	800	900	900
24	高出力有効	1200		1155		1010	890	790	90				
	高出力無効	1000<800>		890<800>		790							
	高出力無効	980<840>		865<840>		750	655	580	515	70			
16	高出力有効	560		515		515		40					
	高出力無効	490		430		375	325	290	255				
8	高出力有効	280		255		255		30					
	高出力無効	245<210>		215<210>		185	160	145	125				
4	高出力有効	140		125		125							
	高出力無効	140		125		125							

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-165	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ K-166	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ K-166	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ K-166	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ K-166	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
バキューム継手	VR	→ K-171	-
取付位置勝手違い	VR	→ K-171	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向50.4N・m Mb方向71.9N・m Mc方向138N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向20.7N・m Mb方向29.6N・m Mc方向56.7N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

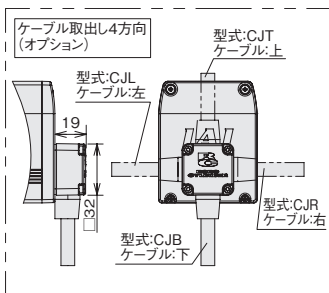
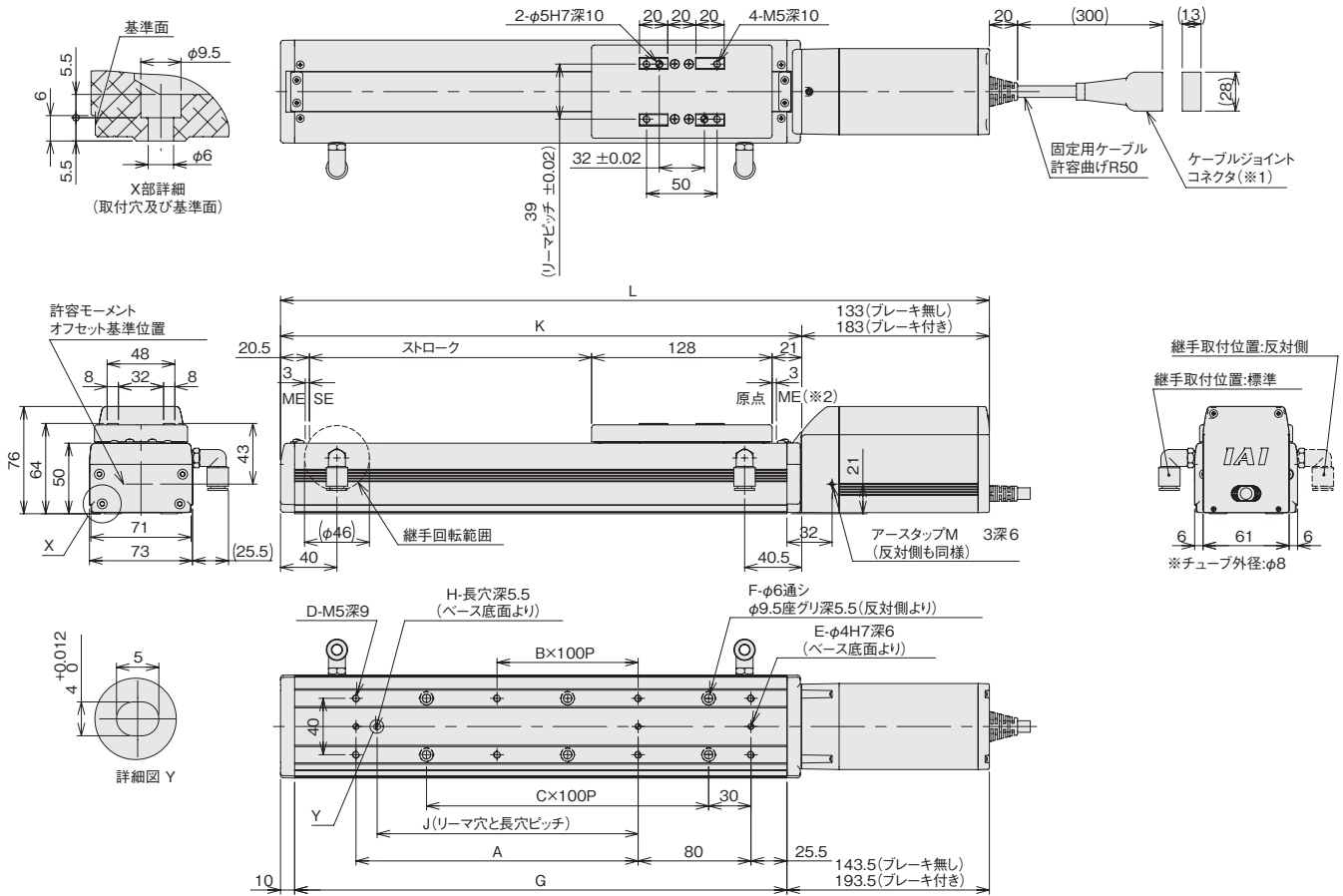
・張出し負荷長の目安 / Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
 (※1) 【 】内はリード20の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合は、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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレーキ無し	352.5	102.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5
	プレーキ有り	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
G	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5	
質量 (kg)	プレーキ無し	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.8	7.0
	プレーキ有り	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0	7.3	7.5

適応コントローラ

RCP4CR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				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
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						
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-				
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON, MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCP2CR-SS7C

クリーン仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 60mm 24Vパルスモーター 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2CR-SS7C-I-42P-□-□-□-□-□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I	インクリメンタル	42P:パルスモーター	12:12mm	50:50mm	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m	下記オプション 価格表参照	
	※簡易アプで使用される場合も型式は「I」になります。	42□サイズ	6:6mm 3:3mm	↓ 600:600mm (50mmピッチ毎認定)		X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		

※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。



※垂直・横立で天吊り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。



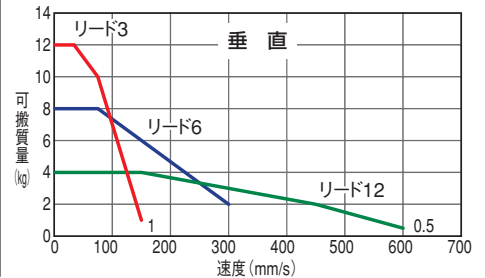
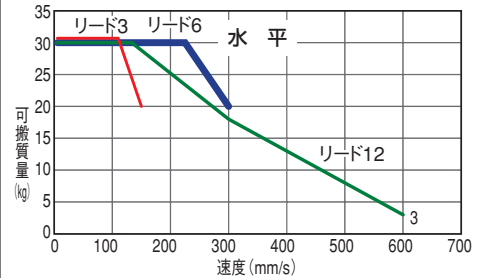
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモーターを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.3G (リード3と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

■ストロークと最高速度と吸引力

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)	ストローク/リード	最高速度 (mm/s)	吸引力 (N & /min)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
RCP2CR-SS7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~30	~4	50~600 (50mm毎)	12	600	470
RCP2CR-SS7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~30	~8		6	300	230
RCP2CR-SS7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~30	~12		3	150	115

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 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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

※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
ブレーキ	B	→ K-165	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-171	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:79.4N・m Mb:79.4N・m Mc:172.9N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:17.9N・m Mb:17.9N・m Mc:39.0N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40°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。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

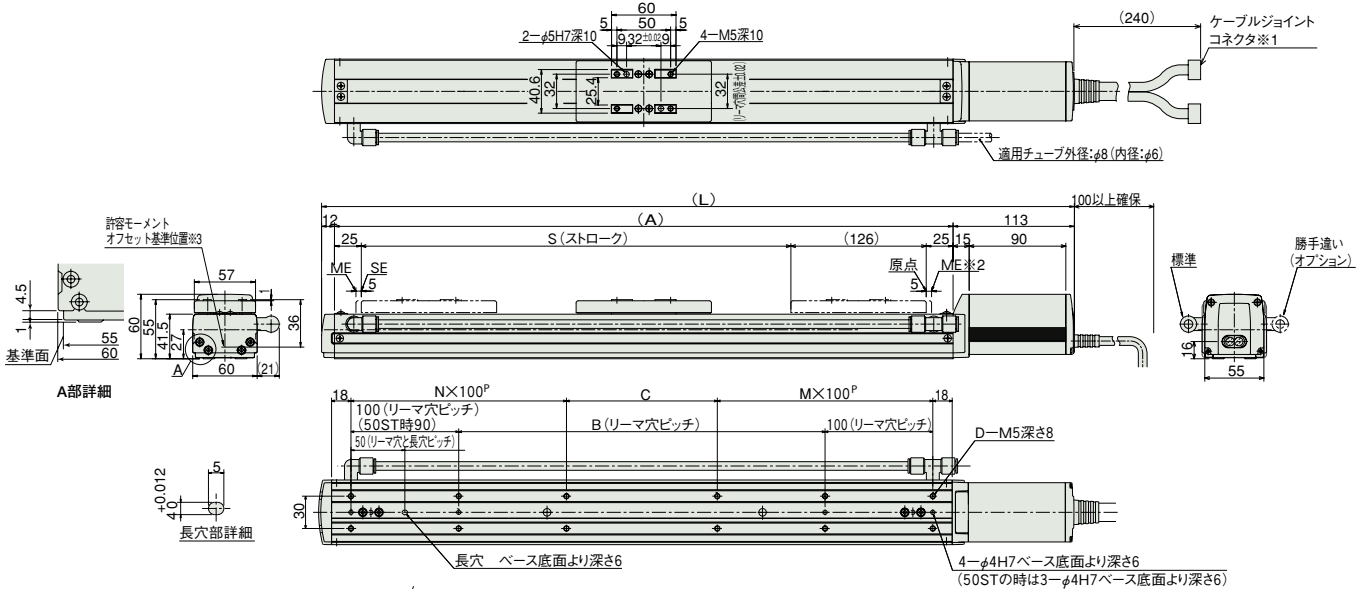
寸法図

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



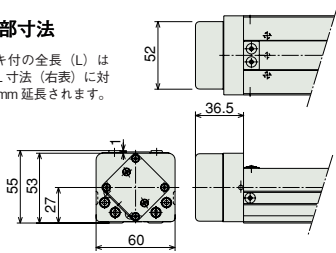
※原点逆仕様の場合は
モータ側の寸法(原点まで
の距離)と反モータ側の
寸法が逆になります。

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、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
() 付寸法は参考寸法です。
※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付の全長(L)は
標準のL寸法(右表)に対
し24.5mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	351	401	451	501	551	601	651	701		801		901
A	226	276	326	376	426	476	526	576		676		776
B	0	40	90	140	190	240	290	340		440		540
C	90	40	90	140	190	40	90	140		40		140
D	6	8	8	8	8	12	12	12		16		16
M	1	1	1	1	1	2	2	2		3		3
N	0	1	1	1	1	2	2	2		3		3
質量 (kg)	3.3	3.6	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3	5.6		6.3		6.9

②適応コントローラ

RCP2CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種										PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)

注
・PCON-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。

- 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

- RCP5
CR
- RCP4
CR
- RCP2
CR
- ERC3
CR
- RCA
CR
- RCS3
CR
- RCS2
CR
- DDCR
- ISDBCR/
ISPBCR
- SSPDA
CR
- ISDACR/
ISPDACR
- IXP
- IX-
NNC

RCP2CR-SS8C

クリーン仕様
モータユニット型
モータストレート
本体幅 80mm
24Vパルスモータ
鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2CR-SS8C-I-56P-□-□-□-□-□

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	56P:パルスモータ	20:20mm	50:50mm	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m	下記オプション 価格表参照	
	※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	56□サイズ	10:10mm 5:5mm	1000:1000mm (50mmピッチ毎認定)		X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		

※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。



※垂直・横立で天吊り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。



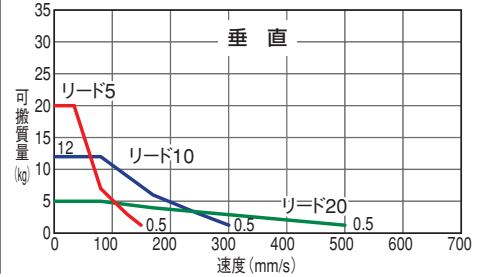
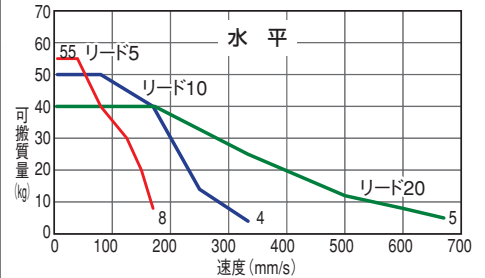
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.3G (リード5と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2CR-SS8C-I-56P-20-①-②-③-④	20	~ 40	~ 5	50~1000 (50mm毎)
RCP2CR-SS8C-I-56P-10-①-②-③-④	10	~ 50	~ 12	
RCP2CR-SS8C-I-56P-5-①-②-③-④	5	~ 55	~ 20	

■ストロークと最高速度と吸引量

ストローク / リード	50~800 (50mm毎)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)	吸引量 (N ₂ /min)
20	666 (500)	625 (500)	515 (500)	80
10	333 (300)	310 (300)	255	40
5	165 (150)	155 (150)	125	20

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 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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

※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
ブレーキ	B	→ K-165	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-171	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:43.4N・m Mb:43.4N・m Mc:90.9N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40°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。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

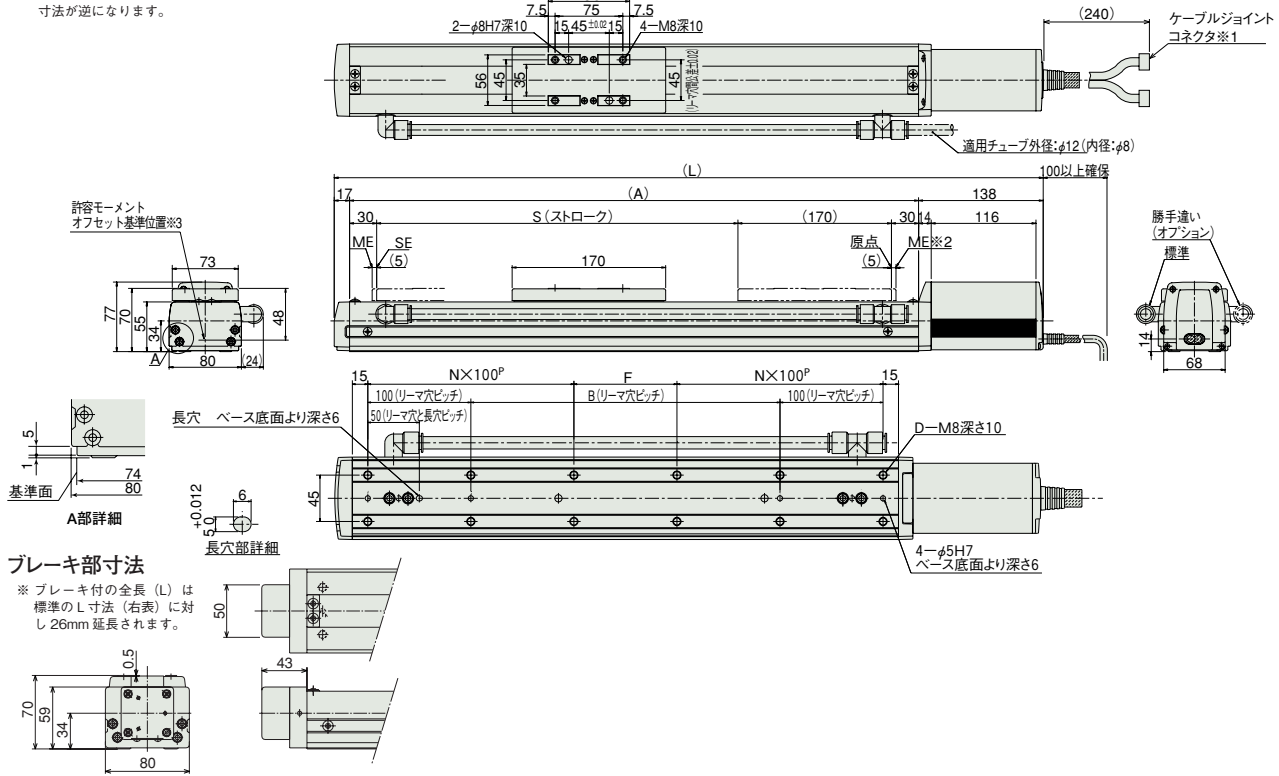
寸法図

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



※原点逆仕様の場合は
モータ側の寸法(原点まで
の距離)と反モータ側の
寸法が逆になります。

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、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
※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法
※ブレーキ付の全長(L)は
標準のL寸法(右表)に対
し26mm延長されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.6	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.4	15.9	16.5	17.0

②適応コントローラ

RCP2CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
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 ・PCON-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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)						

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDRC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCP2CR-HS8C

クリーン仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 80mm 24Vパルスモーター 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2CR-HS8C-I-86P-30-□-□-□-□-□-□-□-□-□

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

I:インクリメンタル 86P:パルスモーター 30:30mm 50:50mm P4:PCON-CFB/CGFB N:無し 下記オプション価格表参照

56□高出力 1000:1000mm (50mmピッチ指定)

※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。

M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル



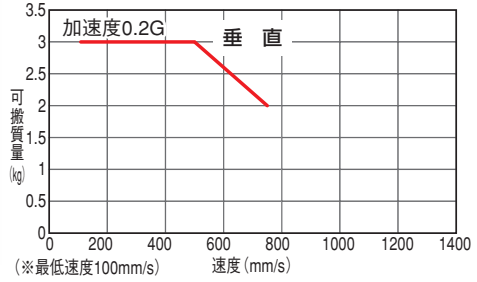
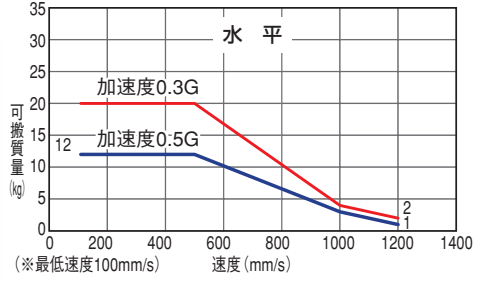
※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT** 選定上の注意
- 高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は100mm/s以上でご使用ください。
 - ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモーターを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度0.3G（垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は水平0.5G、垂直0.3Gが上限となります。
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図
RCP2シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2CR-HS8C-I-86P-30-①-P4-②-③	30	~ 20	~ 3	50~1000 (50mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~80 (50mm毎)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)	吸引量 (N _z /min)
30	1200 (750)	1000 (750)	800 (750)	180

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※〈 〉内は垂直使用の場合 (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
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

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	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-165	—
原点逆仕様	NM	→ K-168	—
吸引用継手勝手違い	VR	→ K-171	—
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:43.4N・m Mb:43.4N・m Mc:90.9N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・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。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

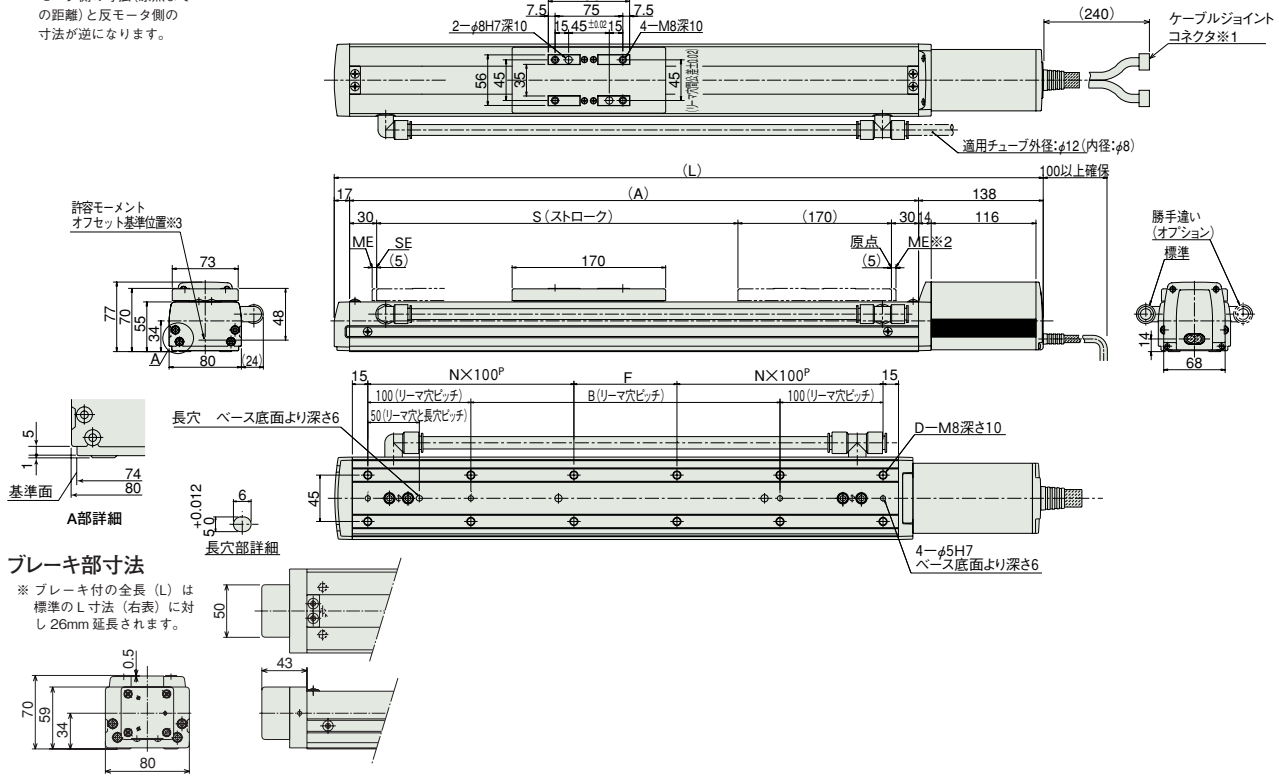
寸法図

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



※原点逆仕様の場合は
モータ側の寸法(原点まで
の距離)と反モータ側の
寸法が逆になります。

※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 原点復帰を行った場合は、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
※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.6	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.4	15.9	16.5	17.0

適応コントローラ

RCP2CR-HS8Cタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

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			
PCON-CFB/CGFB (86Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
				● ※選択	● ※選択	● ※選択			

注
・PCON-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。

※簡易アプユニットは使用できません。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDRCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCP2CR-GRSS

クリーン仕様 2ツ爪グリッパ 細小型スライドタイプ 本体幅 42mm 24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2CR-GRSS-I-20P-30-8-□-□-□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	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 ※ 簡易アプで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	8.8mm (片側4mm)	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	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。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



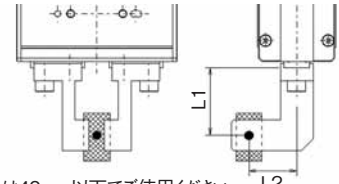
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



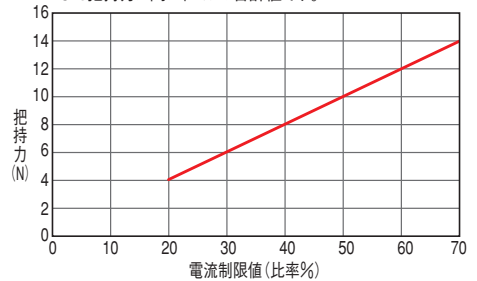
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 (2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。
 (詳細は巻末-193ページをご参照ください)
 (3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1は40mm以下でご使用ください。
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
 (L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2CR-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14 (片側7)	8 (片側4)

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

■ストロークと開閉最高速度と吸引量

ストローク	8 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
30	78	10

(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
8	-

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)	-

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③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	→ K-168	-
フランジブラケット	FB	→ K-166	-
シャフトブラケット	SB	→ K-169	-

アクチュエータ仕様

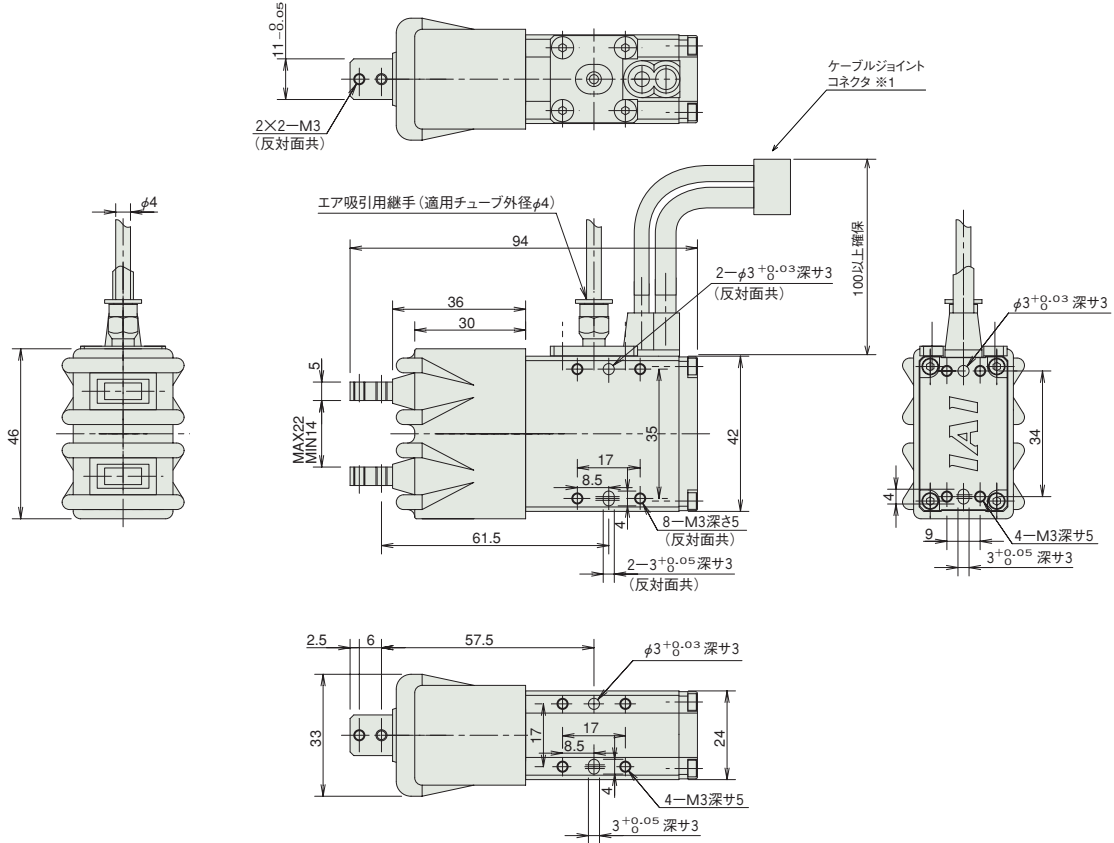
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア+はずばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.05mm以下
静的許容モーメント	Ma:0.5N・m Mb:0.5N・m Mc:1.5N・m
質量	0.2kg
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



※スライダは開側が原点になります。
※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。



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-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。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCP2CR-GRLS

クリーン仕様 2ツ爪グリッパ 細小型レバータイプ 本体幅 42mm 24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2CR - GRLS - I - 20P - 30 - 180 - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 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 ※ 簡易アプで使用される場合も型式は「I」になります。

20P: パルスモータ 20□サイズ

30: 減速比 1/30

180: 180度 (片側 90度)

P1: PSEL P3: PCON PSEP MCON MSEP MSEL

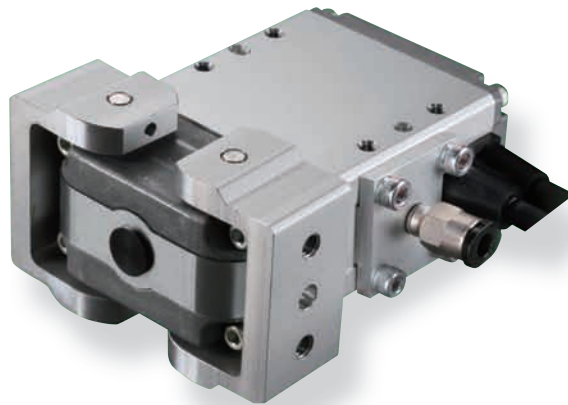
N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

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。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



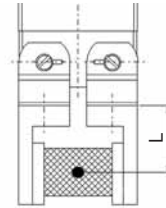
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハンク距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10 ~ 1/20以下が目安となります。(詳細は巻末-196ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

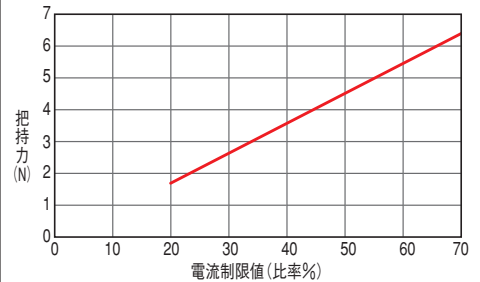
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。

$$\text{実効把持力(GRLS)} = F \times 15.5 / (L + 15.5)$$

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(度)
RCP2CR-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4 (片側 3.2)	180 (片側 90)

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

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	180(度)
減速比	600

(単位は度/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(度)	標準価格
180	-

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)	-
	-	-

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③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	→ K-168	-
フランジブラケット	FB	→ K-166	-
シャフトブラケット	SB	→ K-169	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側1度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.1度以下
静的許容モーメント	-
質量	0.2kg
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露無きこと)

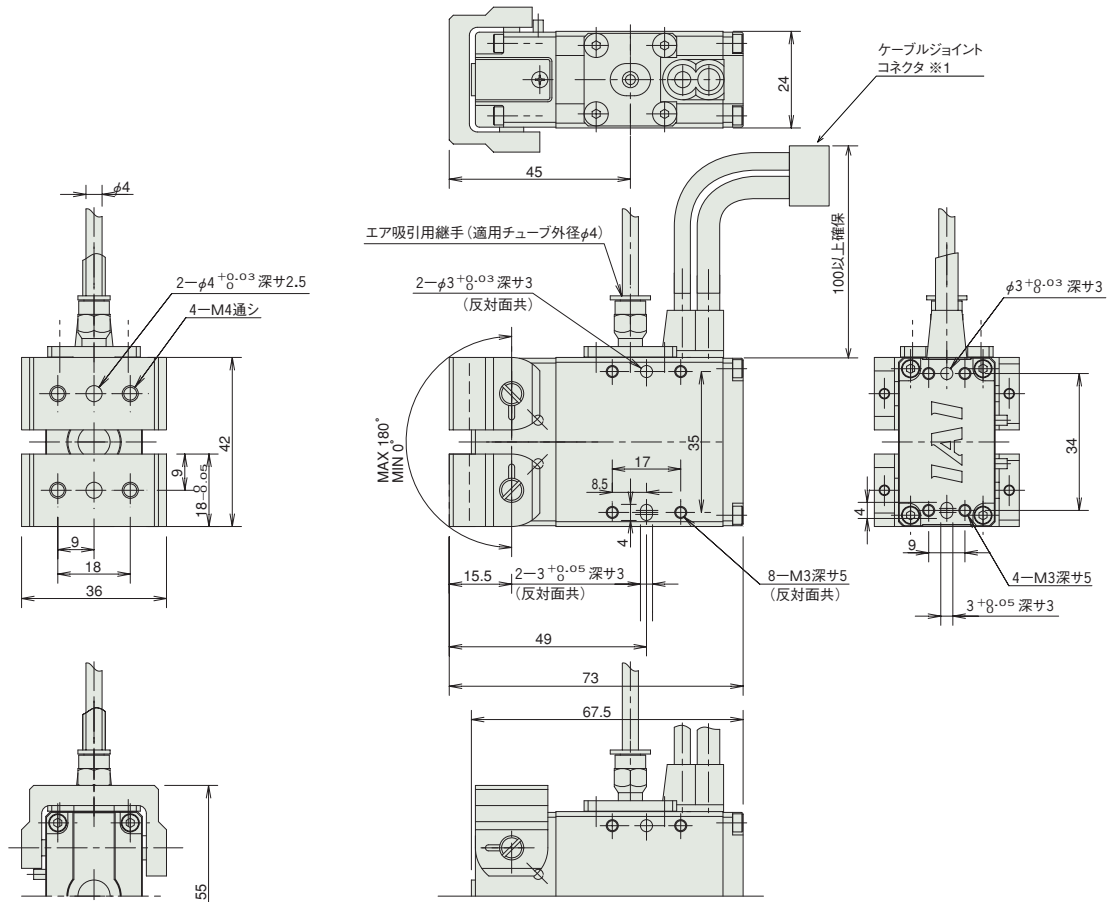
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。

※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。



質量 (kg) 0.2

① 適応コントローラ

RCP2CR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
				ポジションナ	パルス列	プログラム				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
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 ・PCON-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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種	PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)									

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCP2CR-GRS

クリーン仕様 2ツ爪グリップ 小型スライドタイプ 本体幅74mm 24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2CR — GRS — I — 20P — 1 — 10 — □ — □ — □

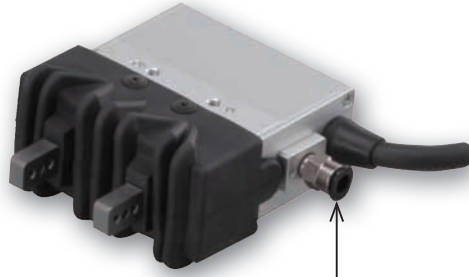
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 開閉ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル 20P:パルスモータ 1:減速比 10:10mm P1:PSEL N:無し 下記オプション
 * 簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。 20□サイズ 1/1 (片側5mm) P3:PCON P:1m 下記オプション
 PSEP S:3m 価格表参照
 MCON M:5m
 MSEP X□□:長さ指定
 MSEL R□□:ロボットケーブル

*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。



*設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



エア吸引用継手

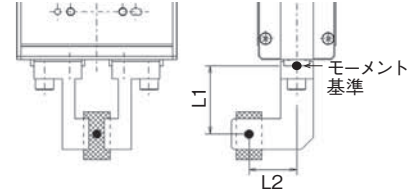
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



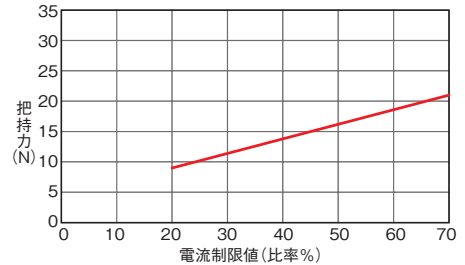
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離0(※)、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。
 ※ 把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
- (3) 選定方法は巻末-193ページをご参照ください。
- (4) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1はモーメント基準から50mm以下でご使用ください。
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※ 把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2CR-GRS-I-20P-1-10-①-②-③	1	21 (片側10.5)	10 (片側5)

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

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

ストローク	10 (mm)	吸引量
減速比 1	33mm/s (片側)	10Nℓ/min

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
10	-

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	
		適用コントローラ記号 P3	P1
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-
			-

※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ K-166	-
シャフトブラケット	SB	→ K-169	-
吸引用継手L字仕様	VL	→ K-171	-

(オプション記号)

FB...単品型式:RCP2-FB-GRS

SB...単品型式:RCP2-SB-GRS

*ブラケットの寸法は、K-166、169ページでご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3 N・m Mb:6.3N・m Mc:7.0N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
本体質量	0.42kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

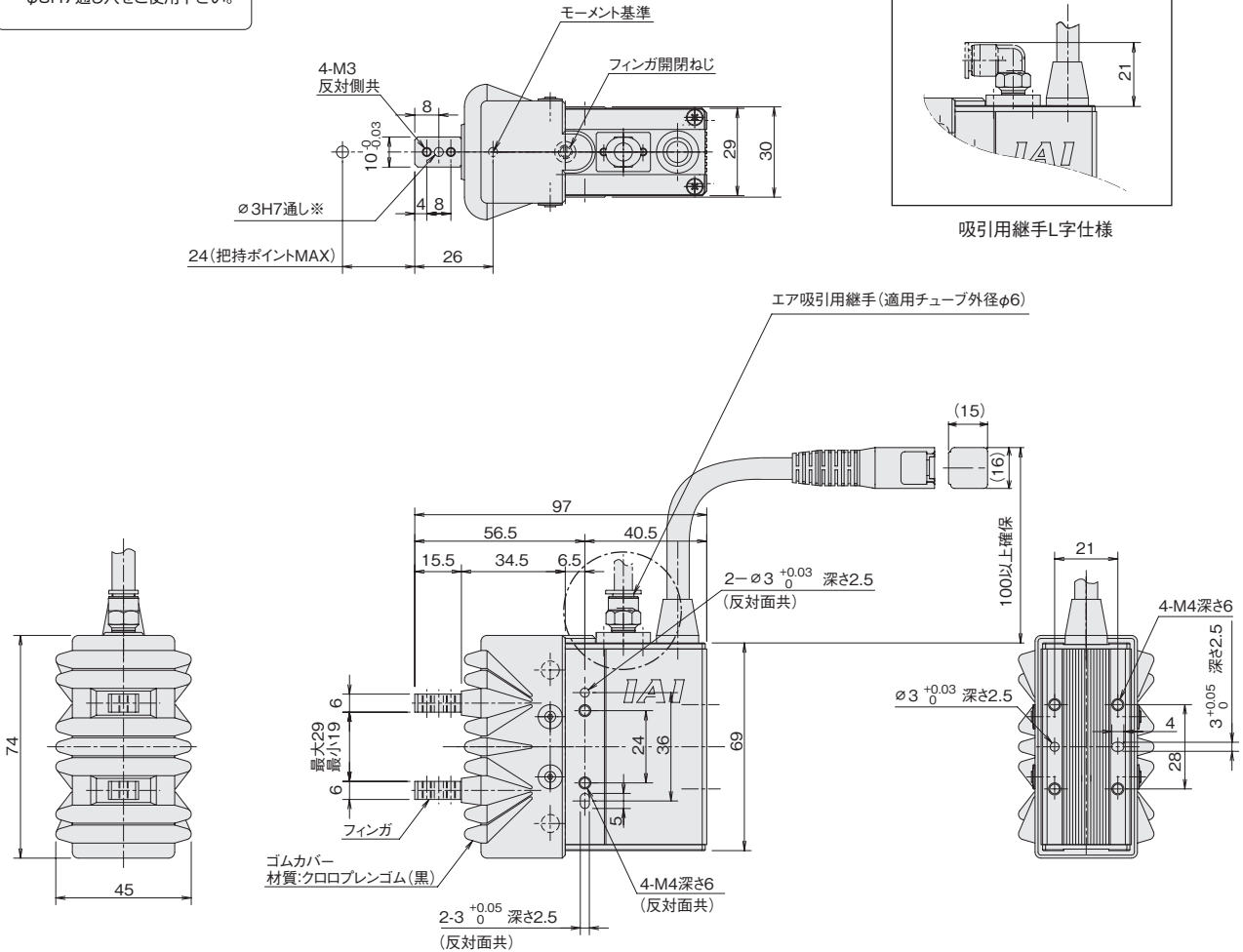
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※スライダは開側が原点になります。
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。

ご注意

※フィンガの位置決めには、
φ3H7通し穴をご使用下さい。



質量 (kg) 0.42

①適応コントローラ

RCP2CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—		64	—	→M-129
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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	注 ・PCON-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。	30000	—	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDCR
- IXP
- IX-NNC

RCP2CR-GRM

クリーン仕様 2ツ爪グリッパ 中型スライドタイプ 本体幅 79mm 24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2CR-GRM-I-28P-1-14

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

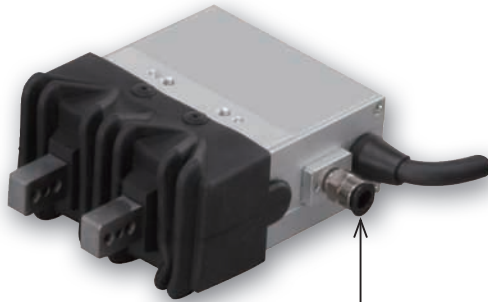
I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 1:減速比 14:14mm
 ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。 28□サイズ 1/1 (片側7mm)

P1:PSEL N:無し 下記オプション
 P3:PCON P:1m 価格表参照
 PSEP S:3m
 MCON M:5m
 MSEP X□□:長さ指定
 MSEL R□□:ロボットケーブル

※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。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



エア吸引用継手

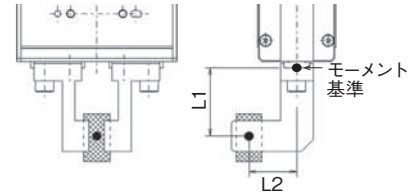
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



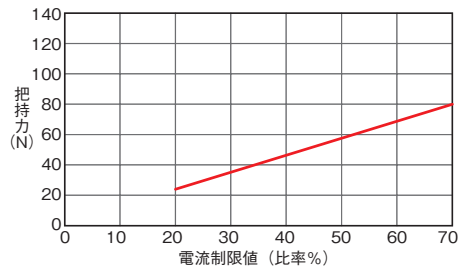
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離0(※)、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。
 ※ 把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
- (3) 選定方法は巻末-193ページをご参照ください。
- (4) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1はモーメント基準か80mm以下でご使用ください。
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※ 把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(mm)
RCP2CR-GRM-I-28P-1-14-①-②-③	1	80 (片側40)	14 (片側7)

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

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

ストローク	14 (mm)	吸引量
減速比 1	36.7mm/s (片側)	10Nℓ/min

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
14	-

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	
		適用コントローラ記号 P3	P1
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-
			P1用は標準でロボットケーブル

※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ K-166	-
シャフトブラケット	SB	→ K-169	-
吸引用継手L字仕様	VL	→ K-171	-

(オプション記号)

FB…単品型式:RCP2-FB-GRM

SB…単品型式:RCP2-SB-GRM

※ブラケットの寸法は、K-166、169ページでご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3 N・m Mb:6.3N・m Mc:8.3N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
本体質量	0.62kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

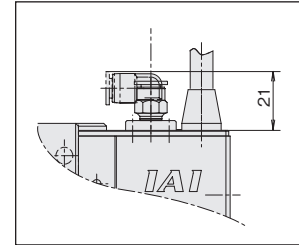
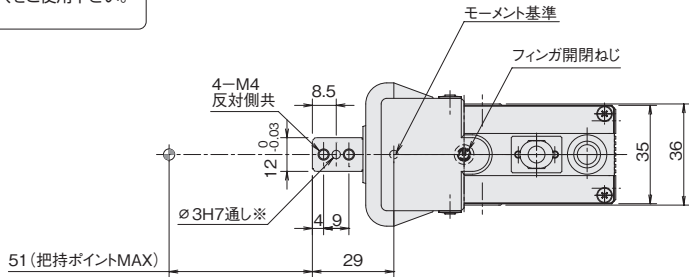
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



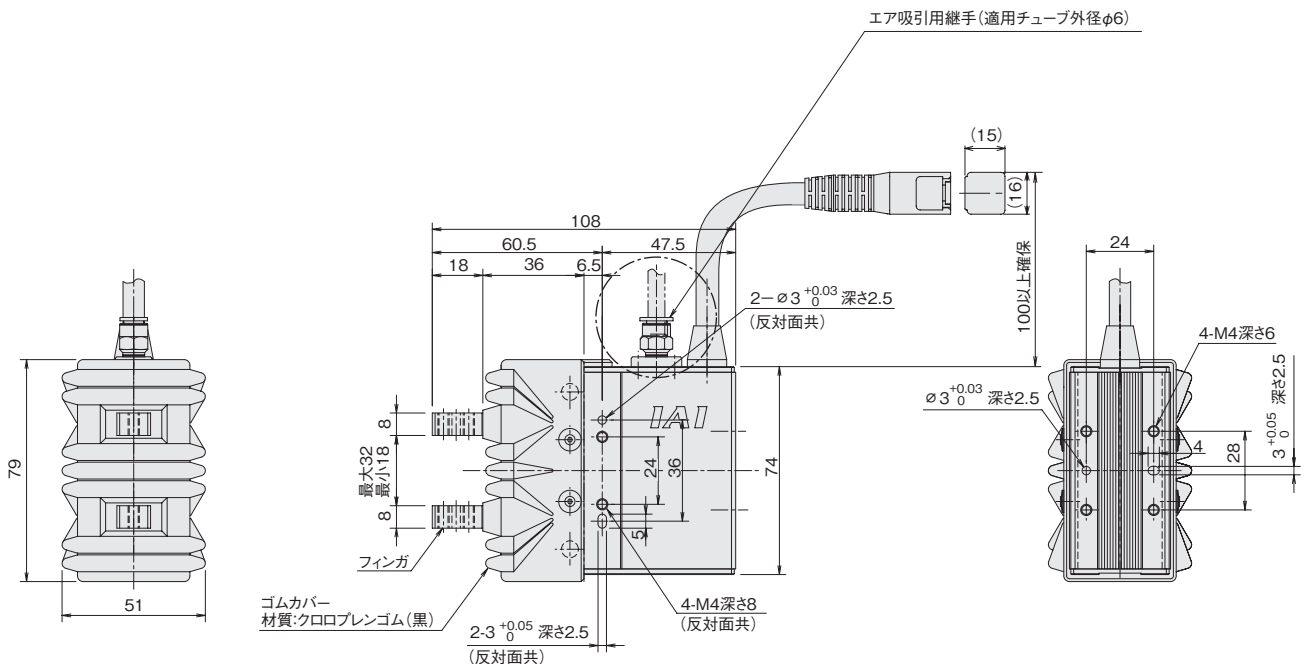
※スライダは開側が原点になります。
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。

ご注意

※フィンガの位置決めには、
φ3H7通し穴をご使用下さい。



吸引用継手L字仕様



質量 (kg) 0.62

①適応コントローラ

RCP2CR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
				ポジションナ	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-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。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDCR
- IXP
- IX-NNC

RCP2CR-GR3SS

クリーン仕様 3ツ爪グリッパ スライドタイプ 本体幅 62mm 24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2CR-GR3SS-I-28P-30-10-□-□-□

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 開閉ストローク — 適用コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 30:減速比 10:10mm (片側5mm) P1:PSEL N:無し 下記オプション
 * 簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。 28□サイズ P3:PCON P:1m 価格表参照
 PSEP S:3m M:5m
 MCON M:5m
 MSEP X□□:長さ指定
 MSEL R□□:ロボットケーブル

※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。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



エア吸引用継手

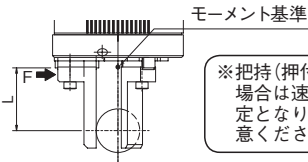
技術資料▶ 巻末-55
 特注対応▶ 巻末-87



- (1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2)最大把持力は、把持ポイント距離0(※)、オーバーハング距離0の場合の、全フィンが把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照ください。
 ※ 把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
- (3)選定方法は巻末-193ページをご参照ください。
- (4)移動時の定格加速度は0.3Gです。

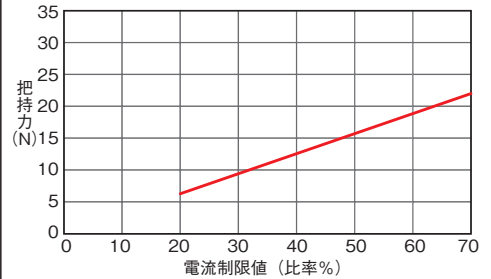
■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

※L1はモーメント基準から50mm以下でご使用ください。
 ※下記グラフの把持力は、上図のLが0の場合になります。
 また把持力は全フィンがの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2CR-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③	30	22 (片側7.3)	10 (片側5)

記号説明 ① 適用コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

ストローク (mm)	10 (mm)	吸引量
30	40mm/s	10Nℓ/min

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
10	-

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	
		適用コントローラ記号 P3	P1
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-
			P1用は標準で ロボットケーブル

※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→K-166	-
シャフトブラケット	SB	→K-169	-
吸引用継手L字仕様	VL	→K-171	-

(オプション記号)

FB…単品型式:RCP2-FB-GR3S
 SB…単品型式:RCP2-SB-GR3S
 ※ブラケットの寸法は、K-166、169ページをご確認ください。

アクチュエータ仕様

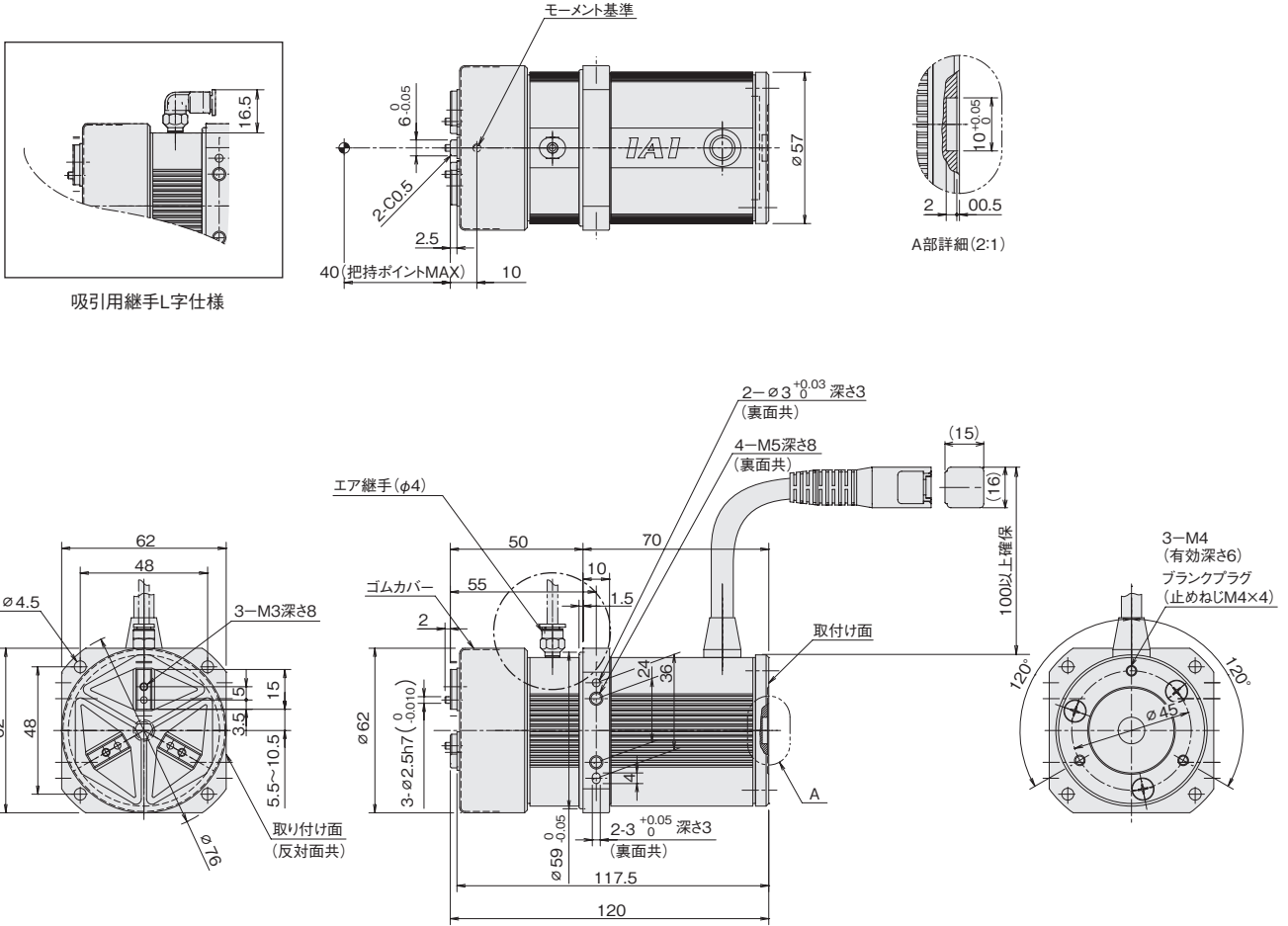
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:3.8 N・m Mb:3.8N・m Mc:3.0N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
本体質量	0.7kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)

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



※スライダは開側が原点になります。
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。



質量 (kg) 0.7

①適応コントローラ

RCP2CR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
				ポジションナ	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK 	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
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						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-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。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDCR
- IXP
- IX-NNC

RCP2CR-GR3SM

クリーン仕様 3ツ爪グリッパ スライドタイプ 本体幅 80mm 24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2CR-GR3SM-I-42P-30-14-□-□-□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I	上:インクリメンタル ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	30:減速比 1/30	14:14mm (片側7mm)	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※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。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



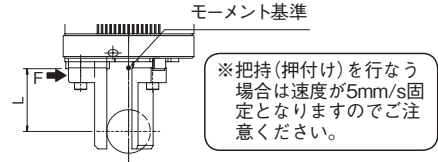
エア吸引用継手

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

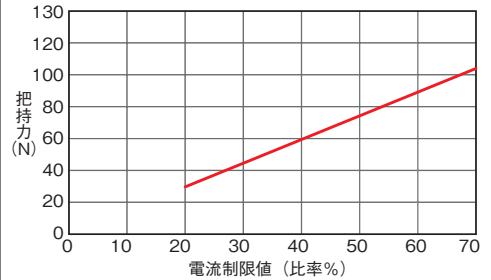
- POINT**
選定上の注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - 最大把持力は、把持ポイント距離0(※)、オーバーハング距離0の場合の、全フィンが把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照ください。
※把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
 - 選定方法は巻末-193ページをご参照ください。
 - 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1はモーメント基準から80mm以下でご使用ください。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。また把持力は両フィンが合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2CR-GR3SM-I-42P-30-14-①-②-③	30	102 (片側34)	14 (片側7)

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

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

ストローク (mm)	10 (mm)	吸引量
30	50mm/s	10Nℓ/min

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
14	-

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	
		適用コントローラ記号 P3	P1
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-
			P1用は標準でロボットケーブル

※保守用のケーブルは巻末-3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	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ K-166	-
シャフトブラケット	SB	→ K-169	-
吸引用継手L字仕様	VL	→ K-171	-

(オプション記号)

FB...単品型式:RCP2-FB-GR3M

SB...単品型式:RCP2-SB-GR3M

※ブラケットの寸法は、K-166、169ページをご確認ください。

アクチュエータ仕様

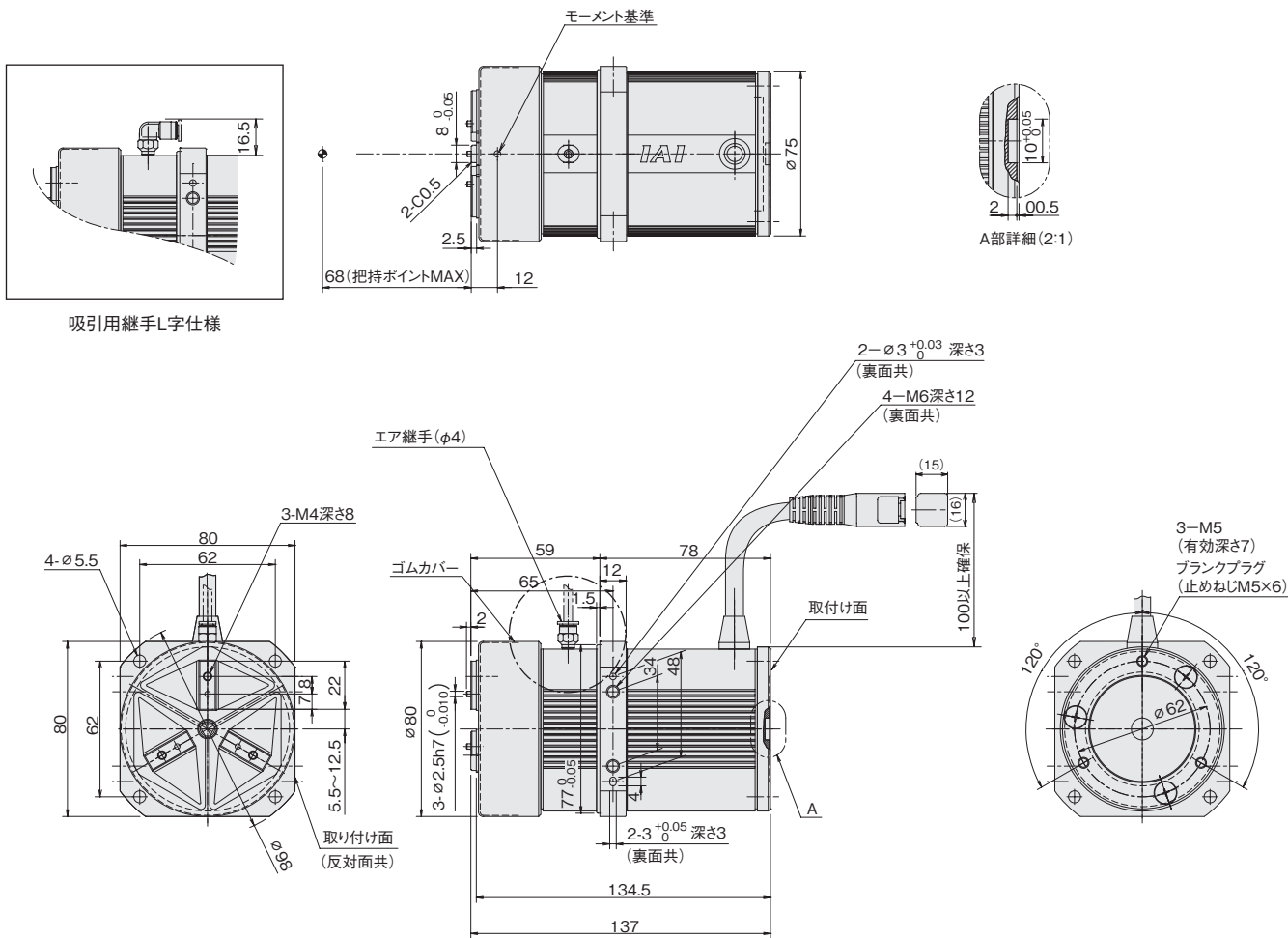
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3 N·m Mb:6.3N·m Mc:5.7N·m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
本体質量	1.3kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)

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



※スライダは開側が原点になります。
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。



吸引用継手L字仕様

質量 (kg) 1.3

①適応コントローラ

RCP2CR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				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK 	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
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						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-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。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDCR
- IXP
- IX-NNC

RCP2CR-RTBS/RTBSL

グリーン
仕様

小型
ロータリ

本体幅
45
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2CR- [] - I - 20P - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適用コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTBS :330度回転仕様
RTBSL:多回転仕様

I:インクリメンタル仕様
※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。

20P:パルスモータ
20□サイズ

30:減速比 1/30
45:減速比 1/45

330:330度 (RTBS 専用)
360:360度 (RTBSL 専用)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

下記オプション
価格表参照

※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。

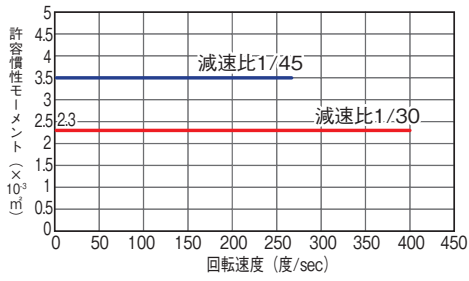
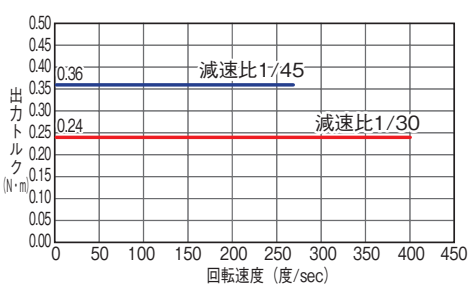


※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図



- POINT** 選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
 - 移動時の定格加速度は 0.2G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CBパルス列タイプ・PCON-PLB/POB)

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTBS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2CR-RTBS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2CR-RTBSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2CR-RTBSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度 (度)	
	330/360	最高速度 (度/s)
1/30	330/360	400
1/45	330/360	266

(単位は度/s)

記号説明 ① 適用コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBS	330	-
RTBSL	360	-

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ K-168	-
シャフトアダプタ	SA	→ K-169	-
テーブルアダプタ	TA	→ K-170	-

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	
		適用コントローラ記号	
		P3	P1
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	P1用は標準で ロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	

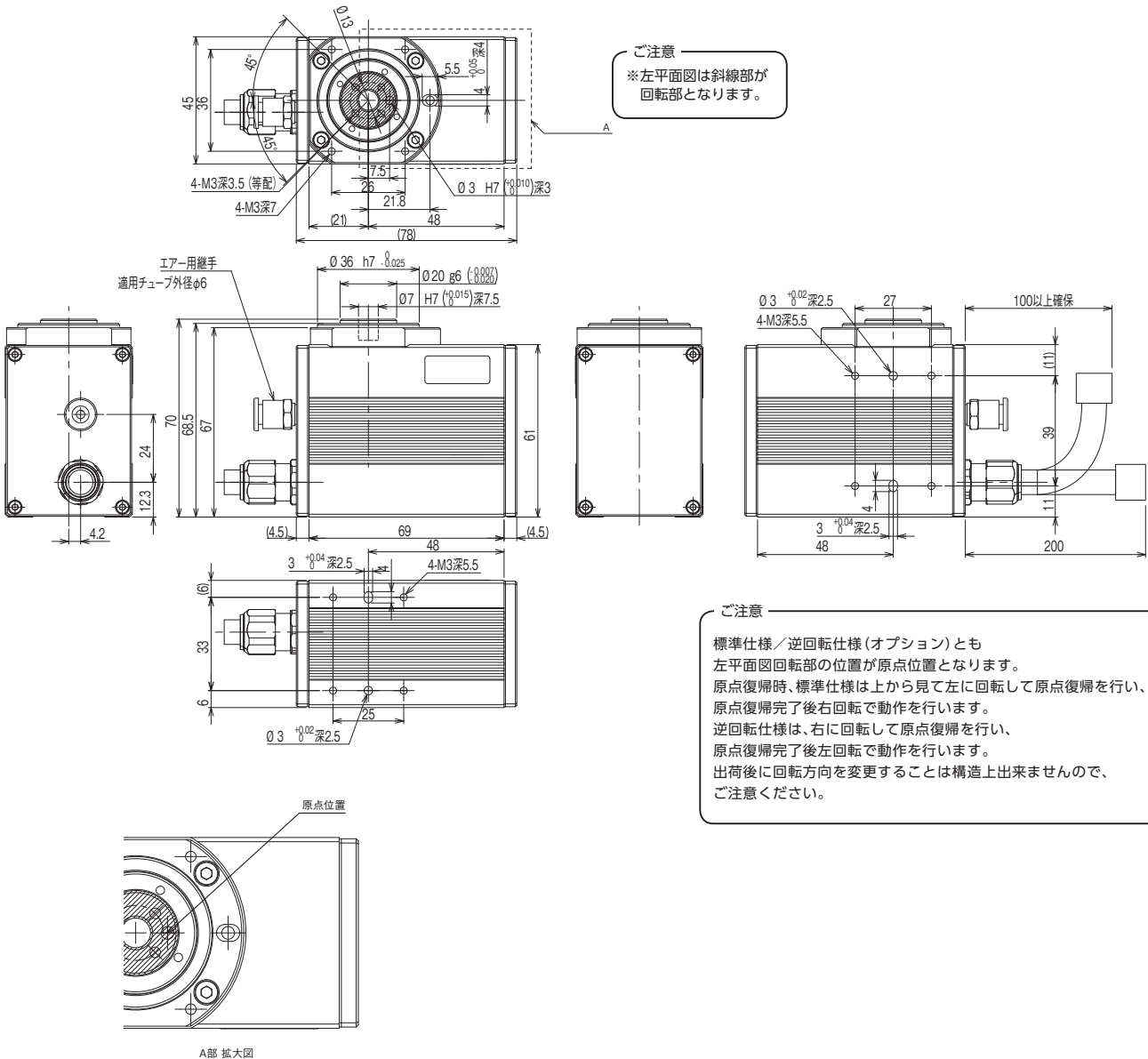
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰精度	±0.05度以内 (RTBS) / ±0.05度以内 (RTBSL)
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
クリーン度	クラス10 (0.1μm)
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6
エア吸引量	10 Nl/min
質量	0.6kg

寸法図

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

2次元
CAD



- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

① 適応コントローラ

RCP2CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
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 ・PCON-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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

RCP2CR-RTCS/RTCSL

クリーン仕様

小型扁平ロータリ

本体幅 72mm

24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2CR - - I - 20P - - - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTCS :330度回転仕様
RTCSL :多回転仕様

I:インクリメンタル仕様
※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。

20P:パルスモータ 20□サイズ

30:減速比 1/30
45:減速比 1/45

330:330度 (RTCS専用)
360:360度 (RTCSL専用)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

下記オプション
価格表参照

※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。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。

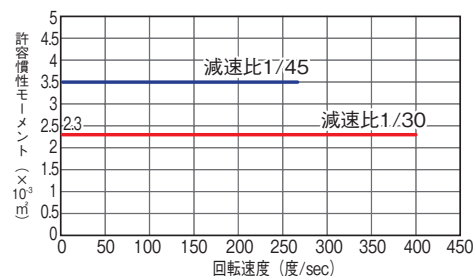
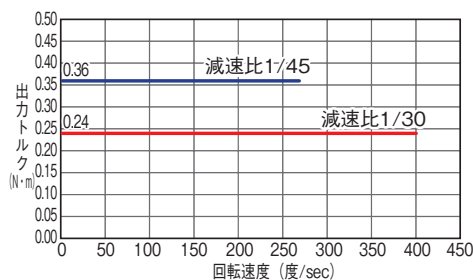


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
- 移動時の定格加速度は 0.2G です。
- 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CBパルス列タイプ・PCON-PLB/POB)

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図



アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTCS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2CR-RTCS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2CR-RTCSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2CR-RTCSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

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

■減速比と最高速度

揺動角度 (度)	330/360 (度)
減速比 1/30	400
減速比 1/45	266

(単位は度/s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCS	330	-
RTCSL	360	-

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ K-168	-
シャフトアダプタ	SA	→ K-169	-
テーブルアダプタ	TA	→ K-170	-

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	
		適用コントローラ記号	
		P3	P1
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	P1用は標準で ロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	

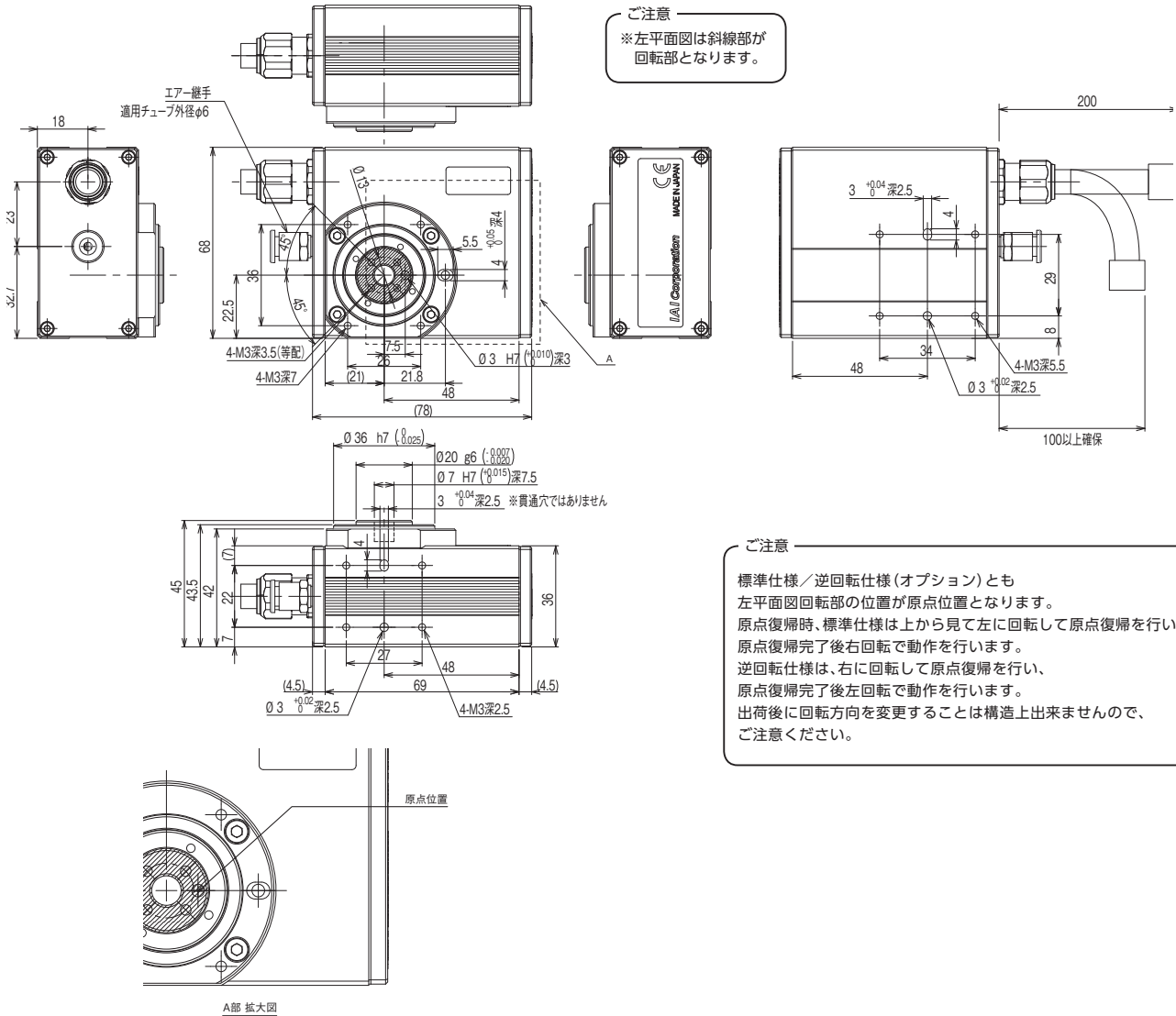
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰精度	±0.05度以内 (RTCS) / ±0.05度以内 (RTCSL)
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
クリーン度	クラス10 (0.1μm)
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6
エア吸引量	10 Nl/min
質量	0.54kg

寸法図

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

2次元
CAD



- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

①適応コントローラ

RCP2CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
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 ・PCON-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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

RCP2CR-RTB/RTBL

グリーン
仕様

中型
ロータリ

本体幅
50
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2CR — — I — 28P — — — — — —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 揺動角度 — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

RTB :330度回転仕様
RTBL:多回転仕様

I:インクリメンタル仕様
※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。

28P:パルスモータ
28□サイズ

20:減速比 1/20
30:減速比 1/30

330:330度 (RTB専用)
360:360度 (RTBL専用)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

下記オプション
価格表参照

※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。

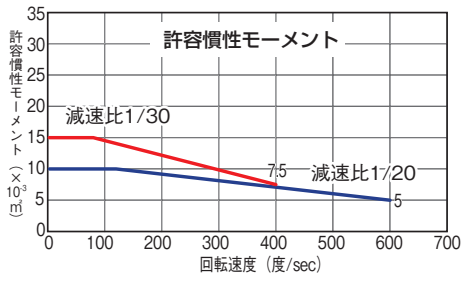
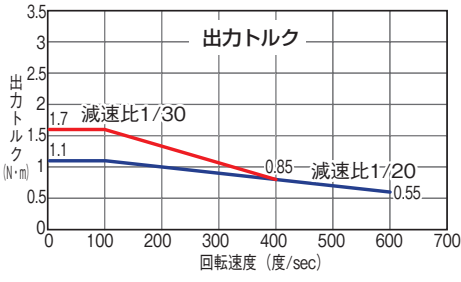


※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図



- POINT**
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CB/パルス列タイプ・PCON-PLB/POB)
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTB-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2CR-RTB-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2CR-RTBL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2CR-RTBL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

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

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	最高速度 (度/s)
1/20	600	
1/30	400	

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTB	330	—
RTBL	360	—

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-165	—
逆回転仕様	NM	→ K-168	—
シャフトアダプタ	SA	→ K-169	—
テーブルアダプタ	TA	→ K-170	—

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	
		適用コントローラ記号	
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	P1用は標準で ロボットケーブル
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
		—	

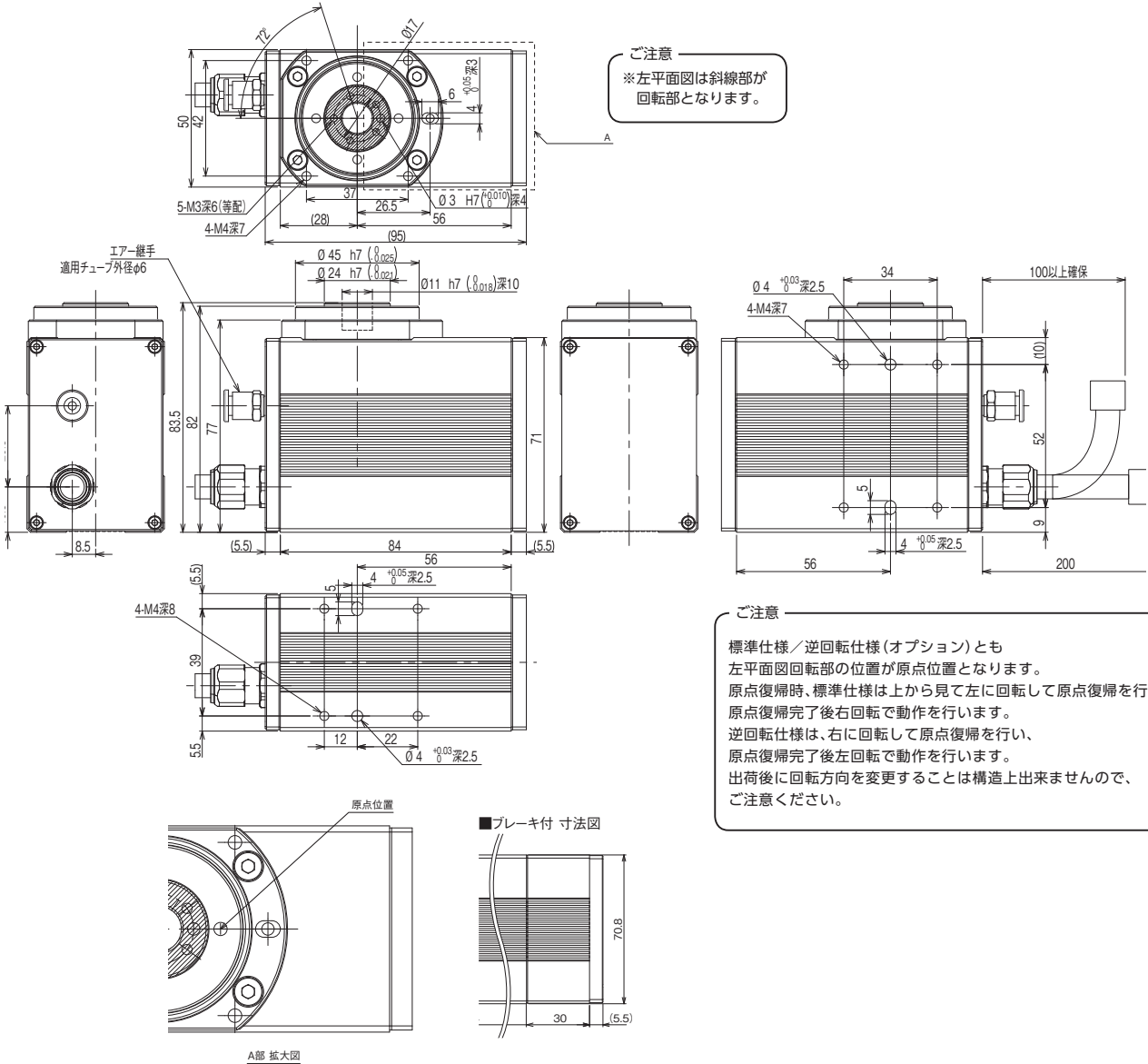
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	±0.01度以内 (RTB) / ±0.05度以内 (RTBL)
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
ブレーキ保持トルク	0.4N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
クリーン度	クラス10 (0.1μm)
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6
エア吸引量	15 Nℓ/min
質量	0.96kg

寸法図

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

2次元
CAD



- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

①適応コントローラ

RCP2CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—		64	—	→M-129
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 ・PCON-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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●		30000	—	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

RCP2CR-RTC/RTCL

グリーン仕様 中型扁平ロータリ 本体幅 88mm 24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2CR — — I — 28P — — — — — —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 揺動角度 — 適用コントローラ — ケーブル長 — オプション

RTC :330度回転仕様
RTCL :多回転仕様

I:インクリメンタル仕様
※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。

28P:パルスモータ 28□サイズ

20:減速比 1/20
30:減速比 1/30

330:330度 (RTC専用)
360:360度 (RTCL専用)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

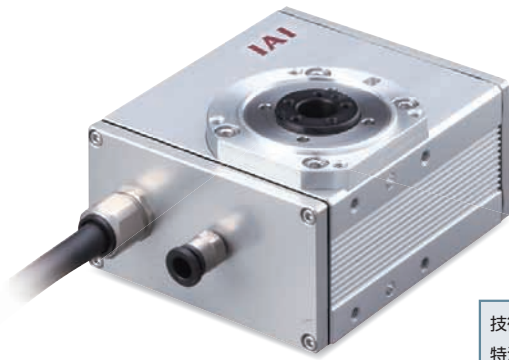
N:無し
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:長さ指定
R□□:ロボットケーブル

※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。

下記オプション 価格表参照

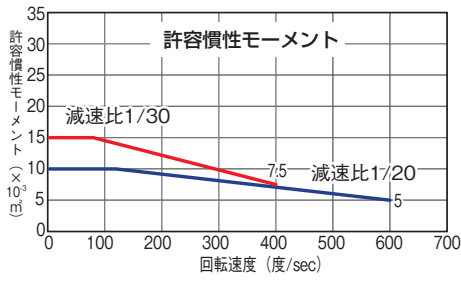
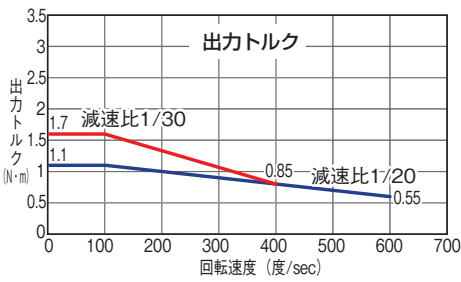


※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図



- POINT** 選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CB/パルス列タイプ・PCON-PLB/POB)
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTC-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2CR-RTC-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2CR-RTCL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2CR-RTCL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度 (度)	
	330/360 (度)	最高速度 (度/s)
1/20	600	
1/30	400	

記号説明 ① 適用コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTC	330	-
RTCL	360	-

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-165	-
逆回転仕様	NM	→ K-168	-
シャフトアダプタ	SA	→ K-169	-
テーブルアダプタ	TA	→ K-170	-

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	
		適用コントローラ記号	
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	P1用は標準で ロボットケーブル
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	

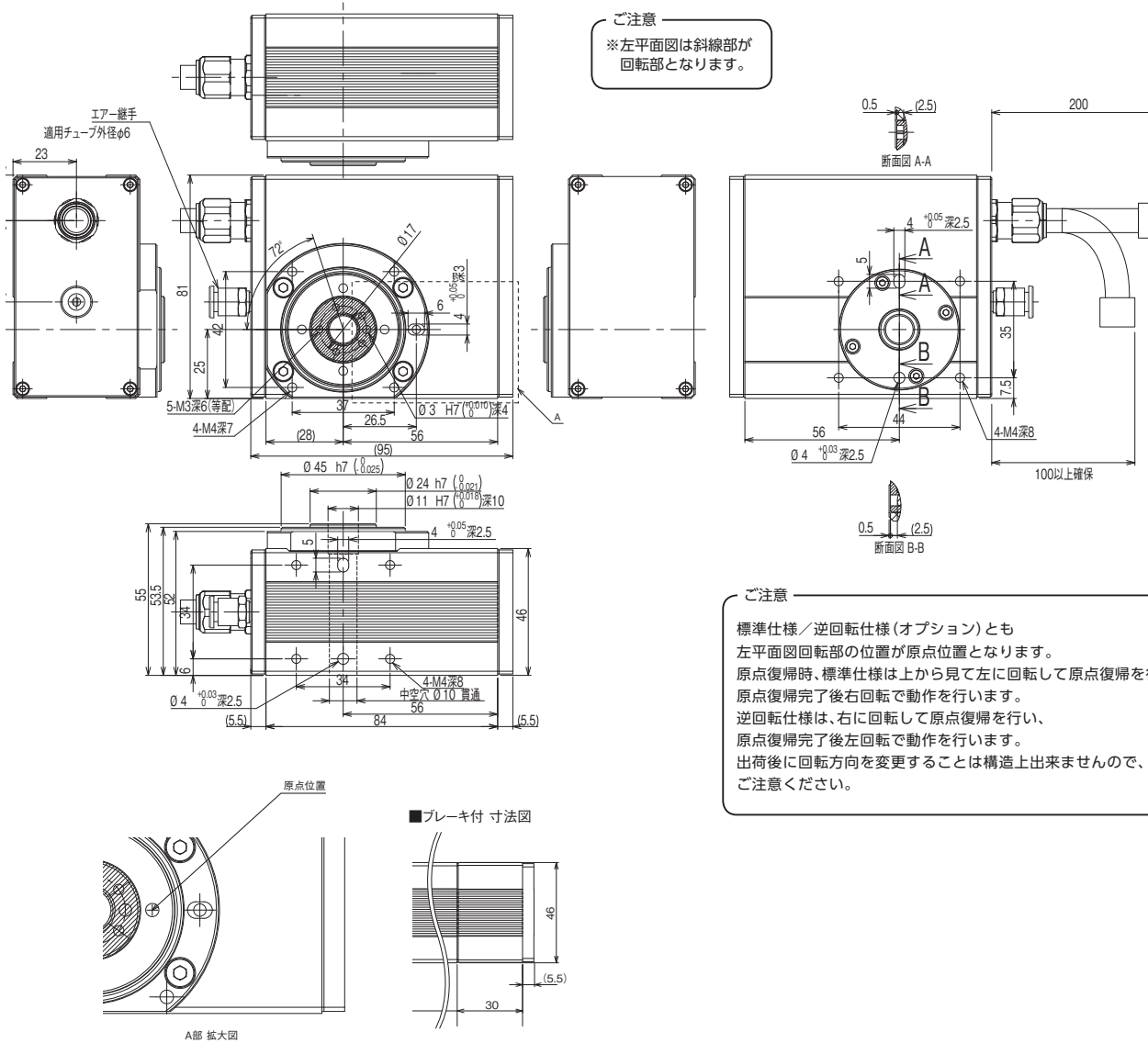
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	±0.01度以内 (RTC) / ±0.05度以内 (RTCL)
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
ブレーキ保持トルク	0.4N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
クリーン度	クラス10(0.1μm)
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6
エア吸引量	15 Nℓ/min
質量	1.04kg

寸法図

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

2次元
CAD



ご注意
※左平面図は斜線部が
回転部となります。

ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも
左平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、
ご注意ください。

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

①適応コントローラ

RCP2CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
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 ・PCON-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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

RCP2CR-RTBB/RTBBL

グリーン仕様

大型ロータリ

本体幅 76mm

24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2CR — — I — 35P — — — — — —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 揺動角度 — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

RTBB :330度回転仕様
RTBBL:多回転仕様

I:インクリメンタル仕様
※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。

35P:パルスモータ 35□サイズ

20:減速比 1/20
30:減速比 1/30

330:330度 (RTBB専用)
360:360度 (RTBBL専用)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

※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。

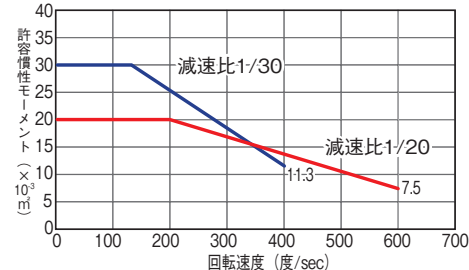
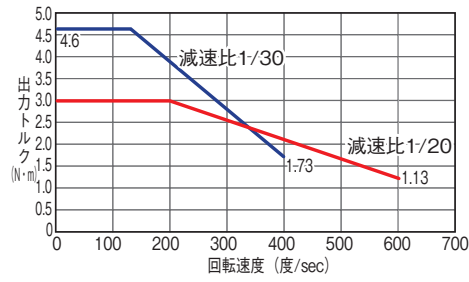


※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図



- POINT**
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CB/パルス列タイプ・PCON-PLB/POB)
 - ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m ²)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTBB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2CR-RTBB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2CR-RTBBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2CR-RTBBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度 (度)	
	330	360
1/20	600	600
1/30	400	400

(単位は度/s)

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

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBB	330	—
RTBBL	360	—

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-165	—
逆回転仕様	NM	→ K-168	—
シャフトアダプタ	SA	→ K-169	—
テーブルアダプタ	TA	→ K-170	—

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	
		適用コントローラ記号 P3	P1
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	P1用は標準で ロボットケーブル
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	

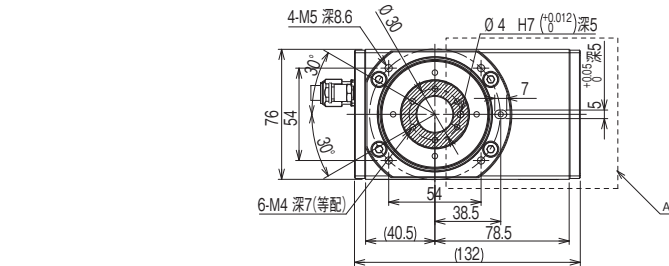
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	±0.01度以内 (RTBB) / ±0.03度以内 (RTBBL)
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N·m
ブレーキ保持トルク	2.9N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
クリーン度	クラス10 (0.1μm)
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6
エア吸引量	20 Nℓ/min
質量	2.5kg

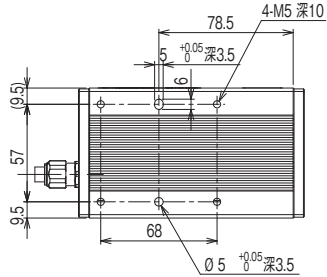
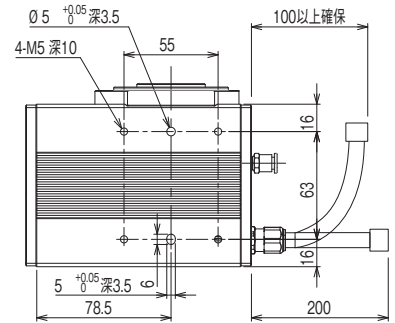
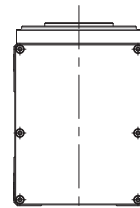
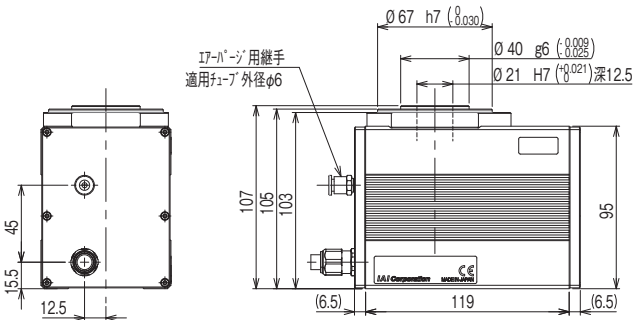
寸法図

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

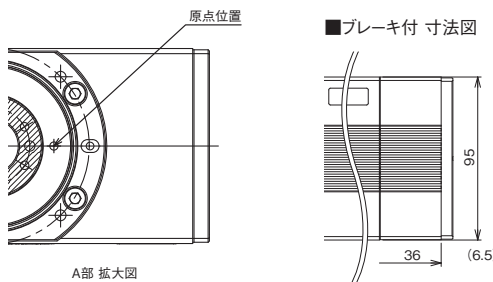
2次元
CAD



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。



ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



①適応コントローラ

RCP2CR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				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-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。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDCR
- IXP
- IX-NNC

RCP2CR-RTCB/RTCBL

グリーン
仕様

大型
扁平
ロータリ

本体幅
124
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2CR - - - I - 35P - - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適用コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTCB :330度回転仕様
RTCBL :多回転仕様

I:インクリメンタル
仕様

35P:パルスモータ
35□サイズ

20:減速比
1/20

30:減速比
1/30

330:330度
(RTCB専用)

360:360度
(RTCBL専用)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

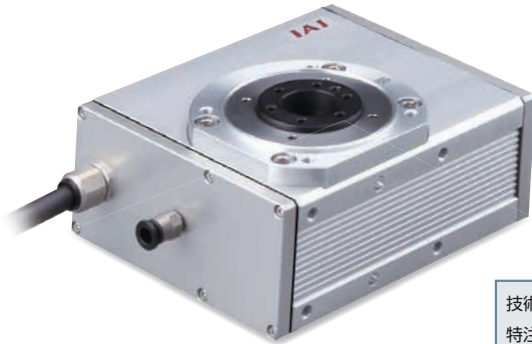
下記オプション
価格表参照

※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。

※簡易アプンで使用
される場合も型式は
「I」になります。

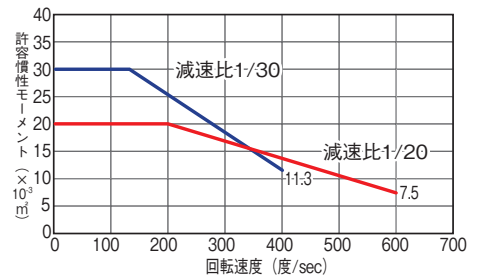
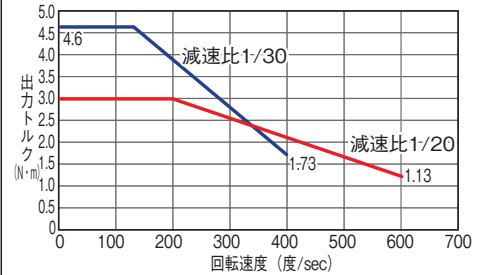


※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図



- POINT**
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CB/パルス列タイプ・PCON-PLB/POB)
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTCB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2CR-RTCB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2CR-RTCBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2CR-RTCBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適用コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度 (度)	
	330	360
1/20	600	
1/30		400

(単位は度 / s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCB	330	-
RTCBL	360	-

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-165	-
逆回転仕様	NM	→ K-168	-
シャフトアダプタ	SA	→ K-169	-
テーブルアダプタ	TA	→ K-170	-

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	
		適用コントローラ記号	
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	P1用は標準で ロボットケーブル
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	

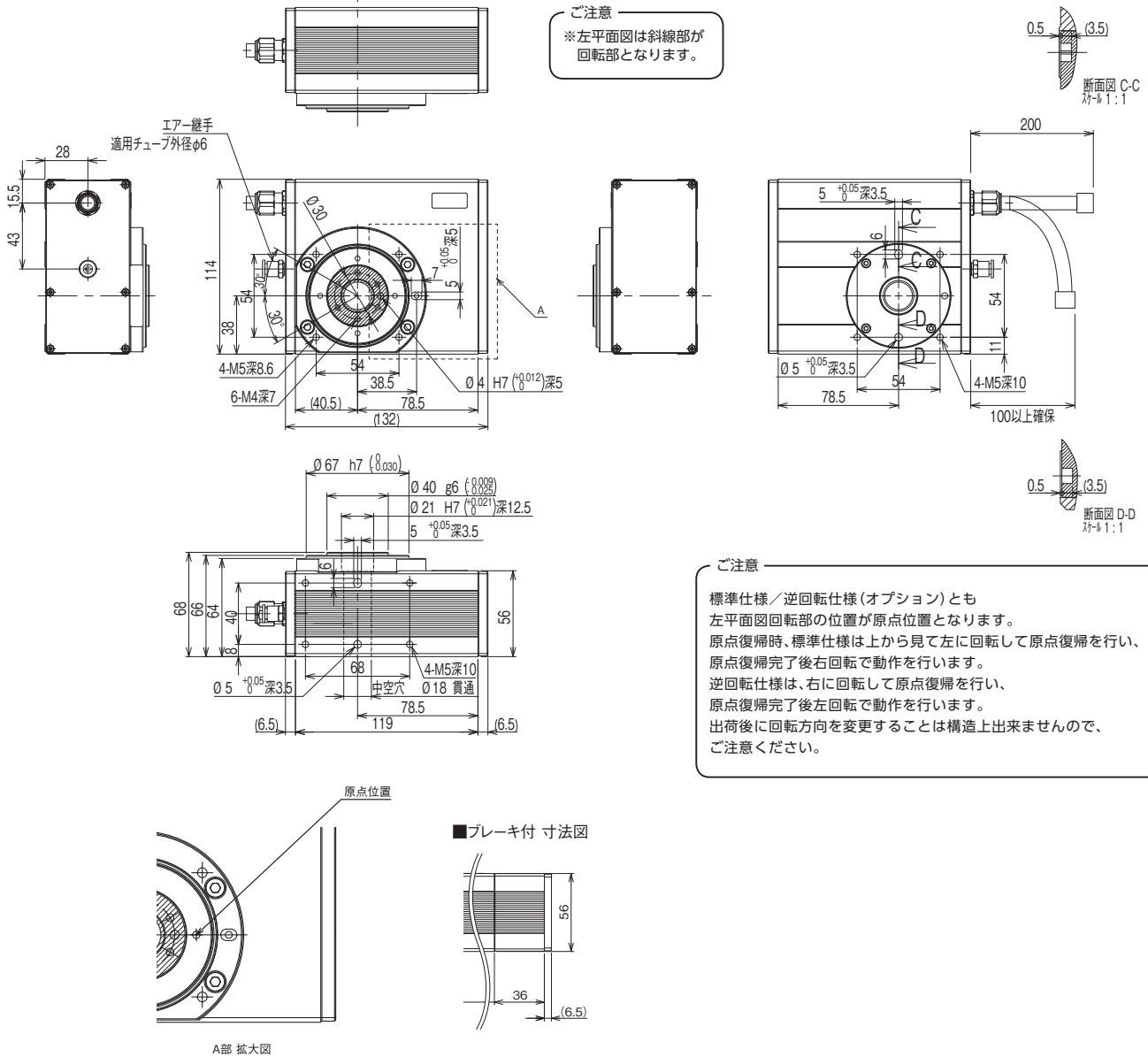
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	±0.01度以内 (RTCB) / ±0.03度以内 (RTCBL)
ロスモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N·m
ブレーキ保持トルク	2.9N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
クリーン度	クラス10 (0.1μm)
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6
エア吸引量	20 Nℓ/min
質量	2.4kg

寸法図

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

2次元
CAD



- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

① 適応コントローラ

RCP2CR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 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-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-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
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
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-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。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

ERC3CR-SA5C

クリーン仕様
コントローラ一体型
モータユニット型
モータストレート
本体幅 50mm
24Vパルスモータ

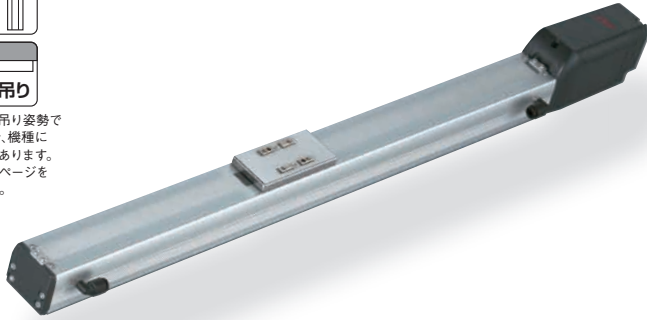
型式項目 ERC3CR-SA5C-I-42P

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	I/Oタイプ	ケーブル長	コントローラタイプ	オプション
I	インクリメンタル	42□パルスモータ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm }	NP :PIO(NPN)タイプ PN :PIO(PNP)タイプ SE :SIOタイプ PLN :パルス列(NPN)タイプ PLP :パルス列(PNP)タイプ	N :無し P :1m S :3m M :5m	CN :CONモード MC :MECモード	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。



※垂直・横立て・天吊り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

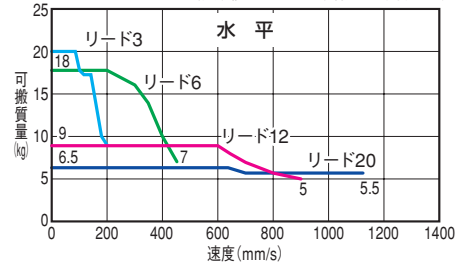


- (1) 高出力設定有効（工場出荷時設定）の場合はデューティの制限が必要です。（巻末-131ページ参照）高出力設定を無効にした場合は、可搬質量と最大速度が低下しますが、デューティ100%で使用が可能です。高出力設定の変更については取扱説明書をご参照ください。
- (2) 高出力設定有効の場合の速度・加速度別の可搬質量については、巻末-140ページをご参照ください。

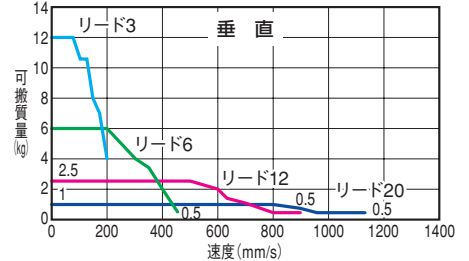
速度と可搬質量の相関図

ERC3シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

下記数値は0.3Gで動作した場合です。



下記数値は0.3Gで動作した場合です。



高出力設定有効（工場出荷時設定）

アクチュエータスペック（高出力設定有効時のスペック）

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC3CR-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	6.5	1	50~800 (50mm毎)
ERC3CR-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	9	2.5	
ERC3CR-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	18	6	
ERC3CR-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	20	12	

記号説明 ① ストローク ② I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション

ストロークと最高速度/リード別吸引量

※リード3は加速度0.1Gの場合

ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
20	1120	1045	900	785	690	610	80		
12	900	795	665	570	490	425	375	330	50
6	450	395	335	285	245	215	185	165	30
3	225	195	165	140	120	105	90	80	15

(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	①ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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	
		PIOタイプ用	SIOタイプ用
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)	—	—

※保守用のケーブルはM-70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
ブレーキ	B	→ K-165	—
原点逆仕様	NM	→ K-168	—
バキューム継手 取付位置勝手違い	VR	→ K-171	—
簡易アプン仕様	ABU	→ K-165	— (※)

(※) 簡易アプン仕様で使用される場合は、別途PIO変換器簡易アプン仕様 (バッテリー付) が必要です。

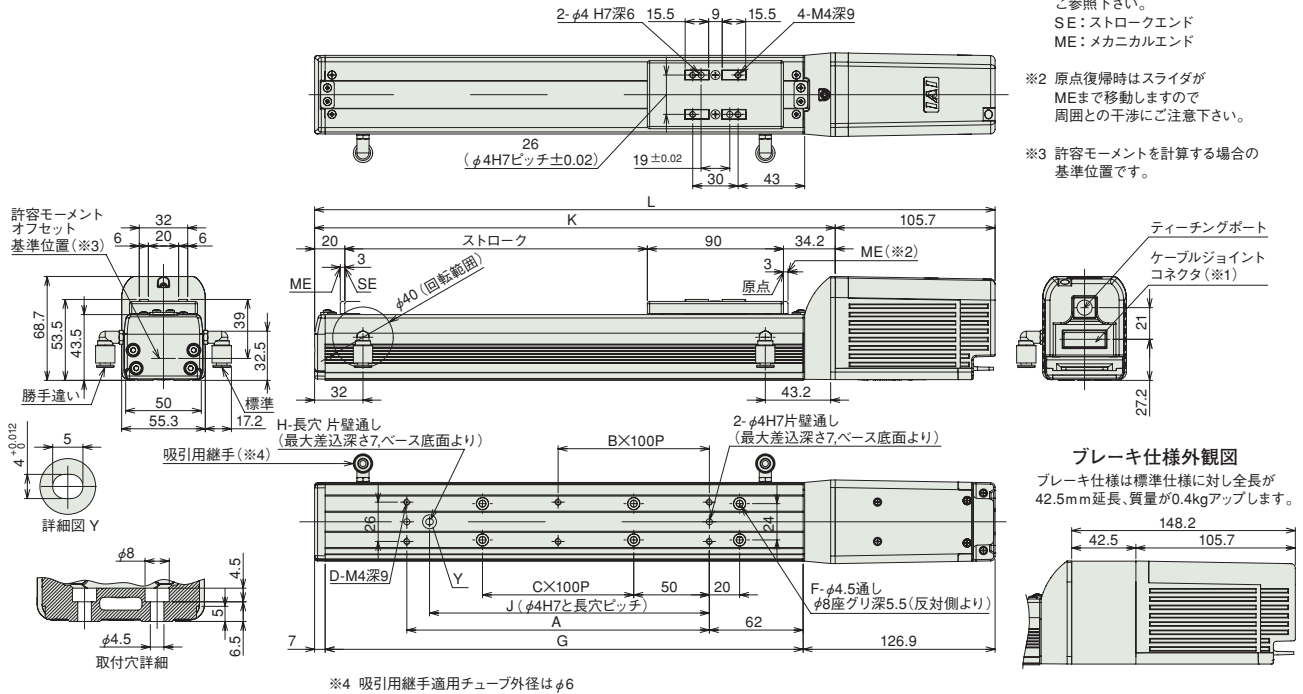
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85%RH以下 (結露無きこと)

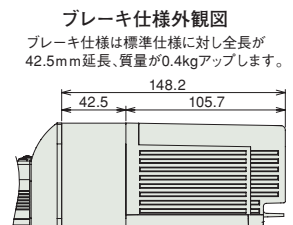
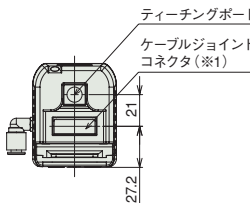
・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
 (※1) 【 】内はリード20mmの仕様となります。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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 電源・I/Oケーブルを接続します。ケーブルの詳細はM-70ページをご参照下さい。
SE: ストロークエンド
ME: メカニカルエンド
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲との干渉にご注意下さい。
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9	599.9	649.9	699.9	749.9	799.9	849.9	899.9	949.9	999.9	1049.9
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	194.2	244.2	294.2	344.2	394.2	444.2	494.2	544.2	594.2	644.2	694.2	744.2	794.2	844.2	894.2	944.2
質量 (kg)	1.6	1.8	2.0	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.1

■適応コントローラ (本体内置)

ERC3CRシリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ERC3		DC24V	PIO (NPN)	16	-	→M-61
			PIO (PNP)			
			SIO	768 ※ (PIO変換器使用時512)		
			パルス列 (NPN)	-		
			パルス列 (PNP)	-		

※シリアル通信制御で使用する場合は、アクチュエータの型式でケーブル長「N:無し」とし、別途CB-ERC3P-PWBI0□□□を手配してください。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ERC3CR-SA7C

クリーン仕様
コントローラ一体型
モータユニット型
モータストレート
本体幅 73mm
24Vパルスモータ

■型式項目 ERC3CR-SA7C-I-56P

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	I/Oタイプ	ケーブル長	コントローラタイプ	オプション
I	インクリメンタル	56□パルスモータ	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm }	800:800mm (50mmピッチ毎設定)	NP :PIO(NPN)タイプ PN :PIO(PNP)タイプ SE :SIOタイプ PLN :パルス列(NPN)タイプ PLP :パルス列(PNP)タイプ	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□ :長さ指定	CN :CONモード MC :MECモード	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。



*垂直・横立て・天吊り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

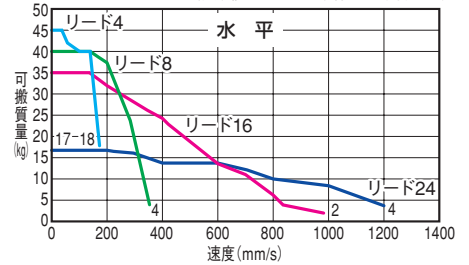


- (1) 高出力設定有効（工場出荷時設定）の場合はデューティの制限が必要です。（巻末-131ページ参照）高出力設定を無効にした場合は、可搬質量と最大速度が低下しますが、デューティ100%で使用が可能です。高出力設定の変更については取扱説明書をご参照ください。
- (2) 高出力設定有効の場合の速度・加速度別の可搬質量については、巻末-140ページをご参照ください。

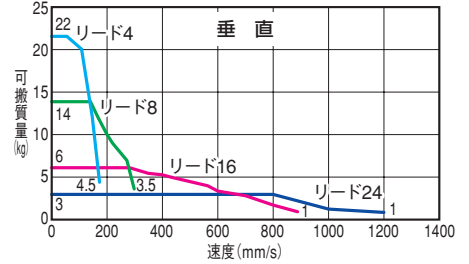
■速度と可搬質量の相関図

ERC3シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

下記数値は0.3Gで動作した場合です。



下記数値は0.3Gで動作した場合です。



高出力設定有効（工場出荷時設定）

■アクチュエータスペック（高出力設定有効時のスペック）

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC3CR-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	17	3	50~800 (50mm毎)
ERC3CR-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	35	6	
ERC3CR-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	40	14	
ERC3CR-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	45	22	

記号説明 ① ストローク ② I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション

■ストロークと最高速度/リード別吸引量

*リード8とリード4は加速度0.1Gの場合

ストローク/リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (NL/min)
24	1200	1155	1010	890	790	90	
16	980 (840)	865 (840)	750	655	580	515	70
8	490	430	375	325	290	255	40
4	210	185	160	145	125	30	

< > 内は垂直使用の場合

(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	①ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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	
		PIOタイプ用	SIOタイプ用
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)	—	—

*保守用のケーブルはM-70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
ブレーキ	B	→ K-165	—
原点逆仕様	NM	→ K-168	—
バキューム継手 取付位置勝手違い	VR	→ K-171	—
簡易アプン仕様	ABU	→ K-165	— (※)

(※) 簡易アプン仕様で使用される場合は、別途PIO変換器簡易アプン仕様 (バッテリー付) が必要です。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:20.7N・m Mb:29.6N・m Mc:56.7N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85%RH以下 (結露無きこと)

*張出し負荷長の目安/Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下

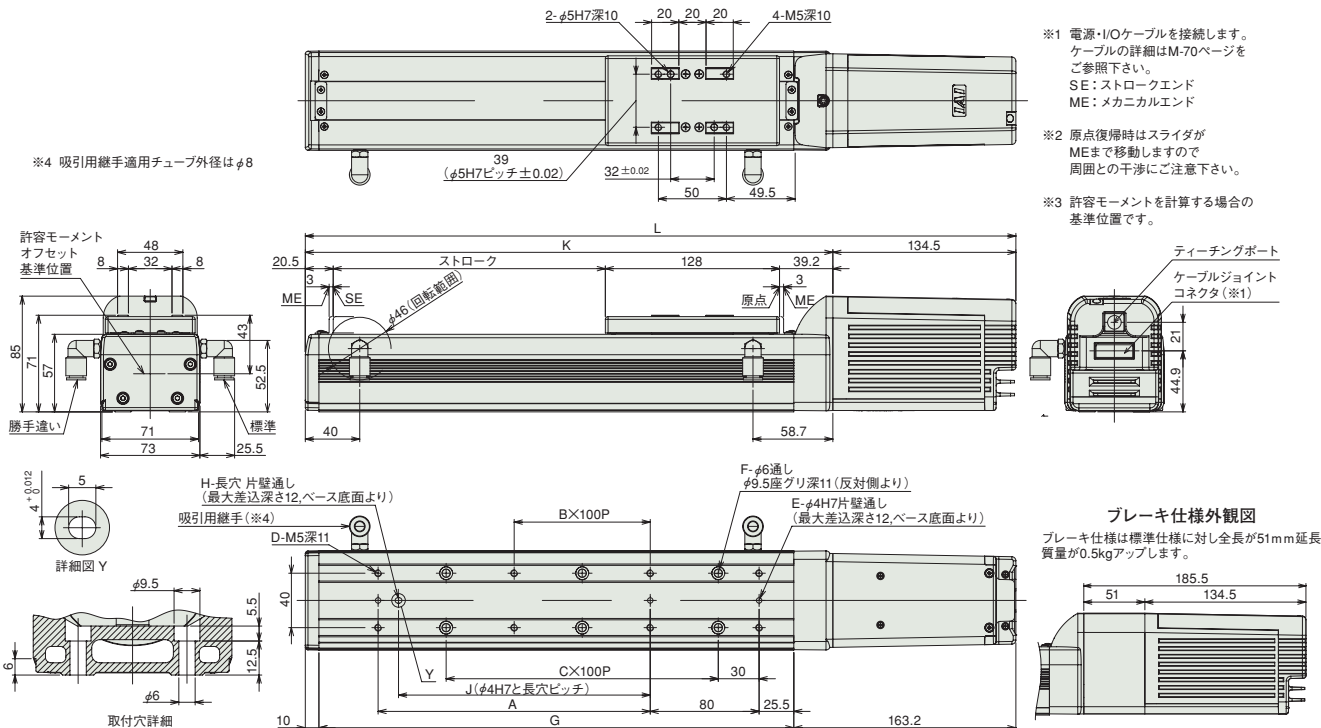
(※1) 【 】内はリード24mmの仕様となります。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付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。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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 電源・I/Oケーブルを接続します。
ケーブルの詳細はM-70ページを
ご参照下さい。
SE: ストロークエンド
ME: メカニカルエンド

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

※3 許容モーメントを計算する場合の
基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	372.2	422.2	472.2	522.2	572.2	622.2	672.2	722.2	772.2	822.2	872.2	922.2	972.2	1022.2	1072.2	1122.2
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	237.7	287.7	337.7	387.7	437.7	487.7	537.7	587.7	637.7	687.7	737.7	787.7	837.7	887.7	937.7	987.7
質量(kg)	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.5	6.8	7.1	7.3	7.6

■適応コントローラ(本体内容)

ERC3CRシリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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
ERC3		DC24V	PIO(NPN)	16	-	→M-61
			PIO(PNP)			
			SIO	768 ※ (PIO変換器使用時512)		
			パルス列(NPN)	-		
			パルス列(PNP)	-		

※シリアル通信制御で使用される場合は、アクチュエータの型式でケーブル長「N:無し」とし、別途CB-ERC3P-PWBIO□□□を手配してください。

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

RCP5
CR

RCP4
CR

RCP2
CR

ERC3
CR

RCA
CR

RCS3
CR

RCS2
CR

DDCR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

IXP

IX-
NNC

RCACR-SA4C

クリーン仕様
バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 40mm
24V ACサーボモーター
アルミベースタイプ

■型式項目 **RCACR-SA4C-WA-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
WA		バッテリーレスアプン	20:サーボモーター 20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 400:400mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※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。

省電力対応



※垂直・横立で天吊り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



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライド位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータ仕様

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度/吸引量		
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク	50~400 (50mm毎)	吸引量 (Nℓ/min)
RCACR-SA4C-WA-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1	19.6	10	665	50	
RCACR-SA4C-WA-20-5-①-②-③-④		5	6	2.5	39.2	5	330	30	
RCACR-SA4C-WA-20-2.5-①-②-③-④		2.5	8	4.5	78.4	2.5	165	15	

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 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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

※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
ブレーキ	B	→ K-165	-
フット金具	FT	→ K-167	-
原点確認センサ	HS	→ K-167	-
省電力対応	LA	→ K-168	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
スライダスペーサ	SS	→ K-170	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
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:6.90N・m Mb:9.90N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N・m Mb:4.71N・m Mc:8.07N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85%RH以下 (結露無きこと)

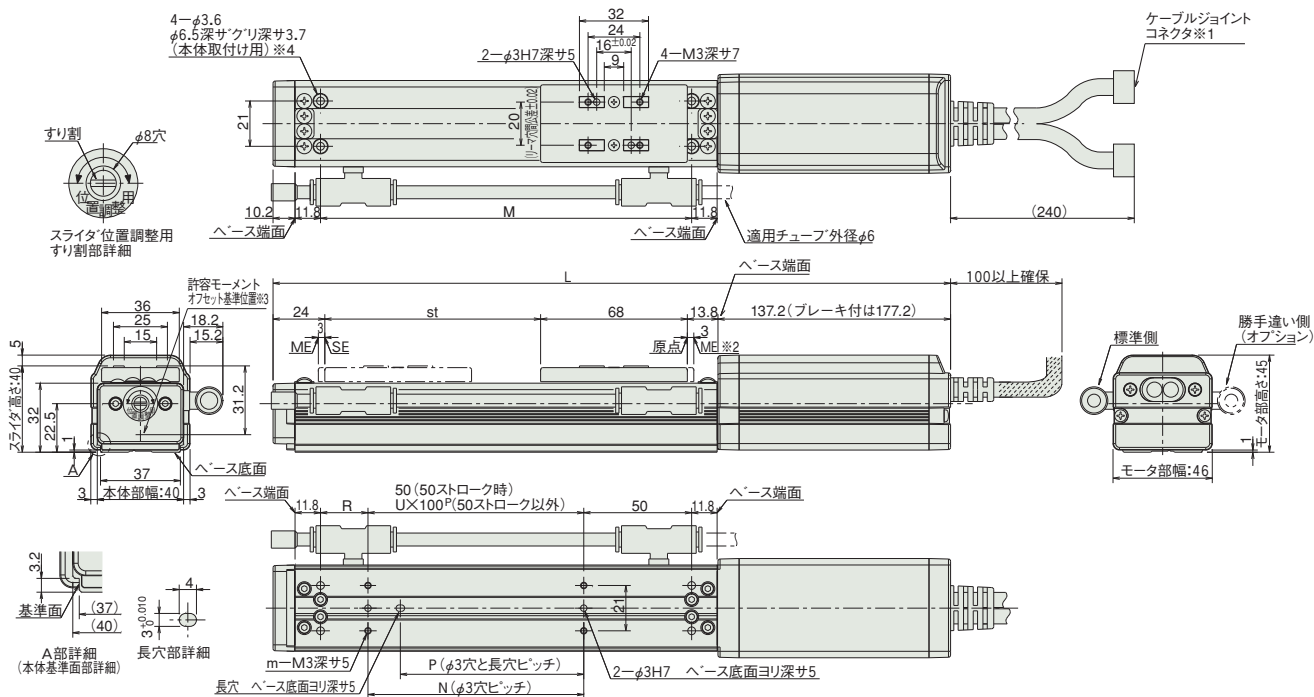
・張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合は、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
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	ブレーキ無	293	343	393	443	493	543	593	643
	ブレーキ付	333	383	433	483	533	583	633	683
M	122	172	222	272	322	372	422	472	
N	50	100	100	200	200	300	300	400	
P	35	85	85	185	185	285	285	385	
R	22	22	72	22	72	22	72	22	
U	-	1	1	2	2	3	3	4	
m	4	4	4	6	6	8	8	10	
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	

②適応コントローラ

RCACR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	-				
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		●	-	●				
その他接続可能機種				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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISDACR
- IXP
- IX-NNC

RCACR-SA5C

クリーン仕様
バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 52mm
24V ACサーボモーター
アルミベースタイプ

■型式項目 **RCACR-SA5C-WA-20**

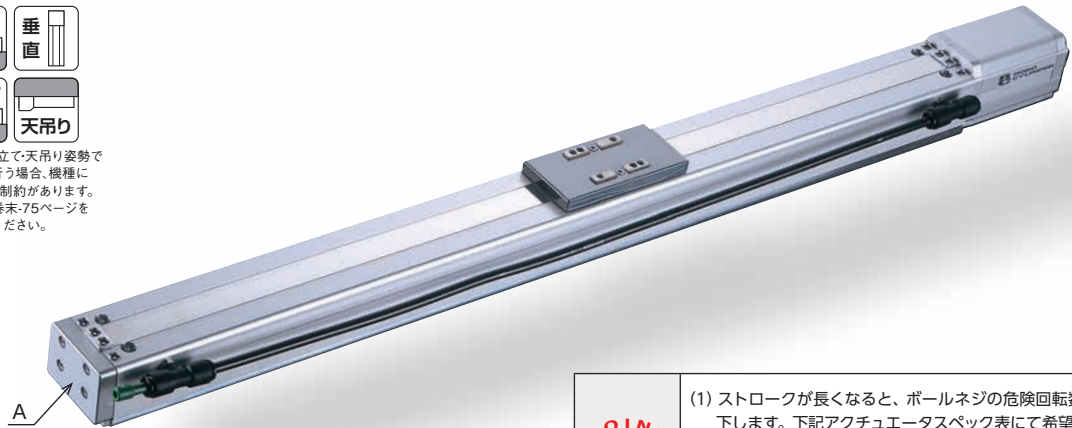
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
WA	バッテリーレスアプン	20	サーボモーター 20W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※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。

省電力対応



※垂直・横立て・天吊り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

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータスペック

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度/吸引量			
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストロークリード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
RCACR-SA5C-WA-20-20-①-②-③-④	20	20	2	0.5	10.7	50~500 (50mm毎)	20	1300 (800)	1300 (800)	80
RCACR-SA5C-WA-20-12-①-②-③-④		12	4	1	16.7		12	800	760	50
RCACR-SA5C-WA-20-6-①-②-③-④		6	8	2	33.3		6	400	380	30
RCACR-SA5C-WA-20-3-①-②-③-④		3	12	4	65.7		3	200	190	15

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 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ()内は垂直使用の場合(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
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—

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	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	R20 (20m)	—

※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
ブレーキ	B	→ K-165	—
フット金具	FT	→ K-167	—
原点確認センサ	HS	→ K-167	—
省電力対応	LA	→ K-168	—
原点逆仕様	NM	→ K-168	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	—
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D), クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85%RH以下 (結露無きこと)

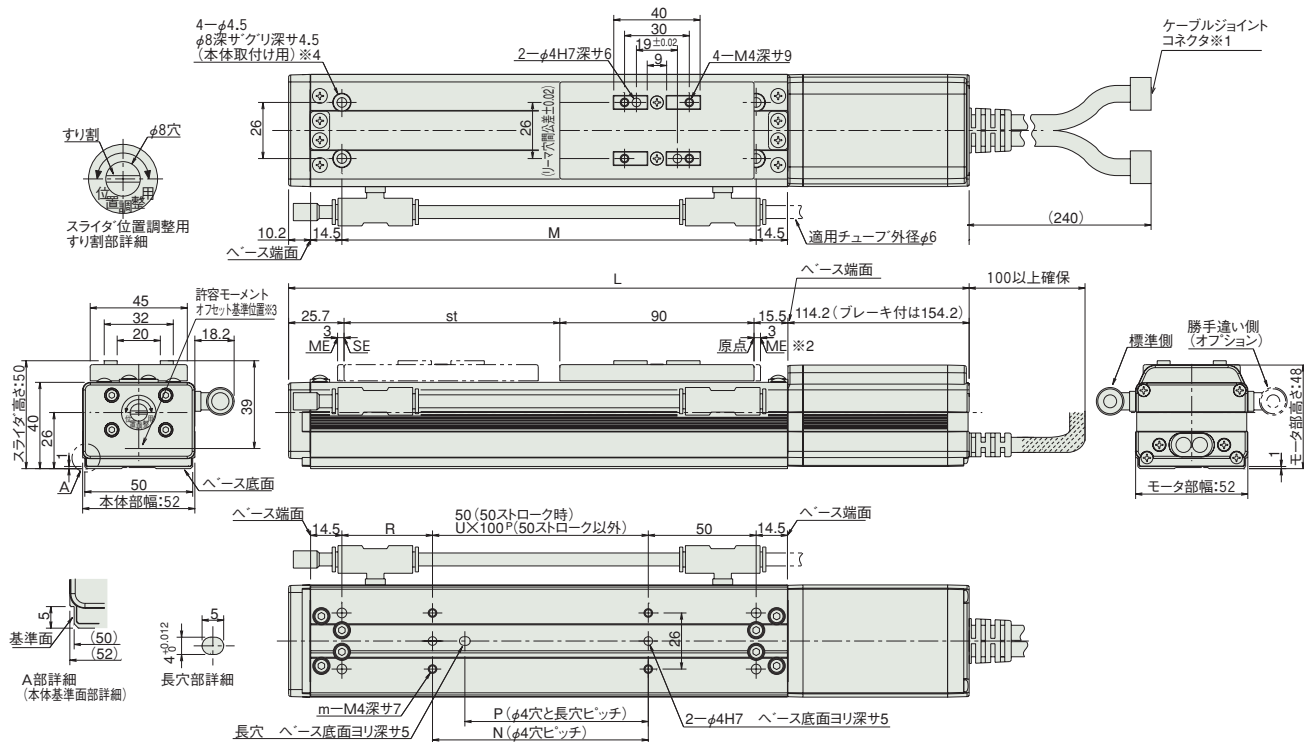
・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
(※1) 【 】内はリード20mmの仕様となります。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合は、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
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	745.4
	ブレーキ付	335.4	385.4	435.4	485.4	535.4	585.4	635.4	685.4	785.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

②適応コントローラ

RCACR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	-				
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		●	-	●				
その他接続可能機種				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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDCR
- IXP
- IX-NNC

RCACR-SA6C

クリーン仕様
バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 58mm
24V ACサーボモーター
アルミベースタイプ

■型式項目 **RCACR-SA6C-WA-30**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
WA	バッテリーレスアプン	30	サーボモーター 30W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※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。

省電力対応

CE
RoHS

水平
垂直

横立て
天吊り

※垂直・横立て・天吊り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

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA6C-WA-30-20-①-②-③-④	30	20	3	0.5	15.8	50~600 (50mm毎)
RCACR-SA6C-WA-30-12-①-②-③-④		12	6	1.5	24.2	
RCACR-SA6C-WA-30-6-①-②-③-④		6	12	3	48.4	
RCACR-SA6C-WA-30-3-①-②-③-④		3	18	6	96.8	

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 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (N _z /min)
	20	12	6	3	
20	1300 (800)	990 (800)	80		
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

〈 〉内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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

※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
ブレーキ	B	→ K-165	-
フート金具	FT	→ K-167	-
原点確認センサ	HS	→ K-167	-
省電力対応	LA	→ K-168	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85%RH以下 (結露無きこと)

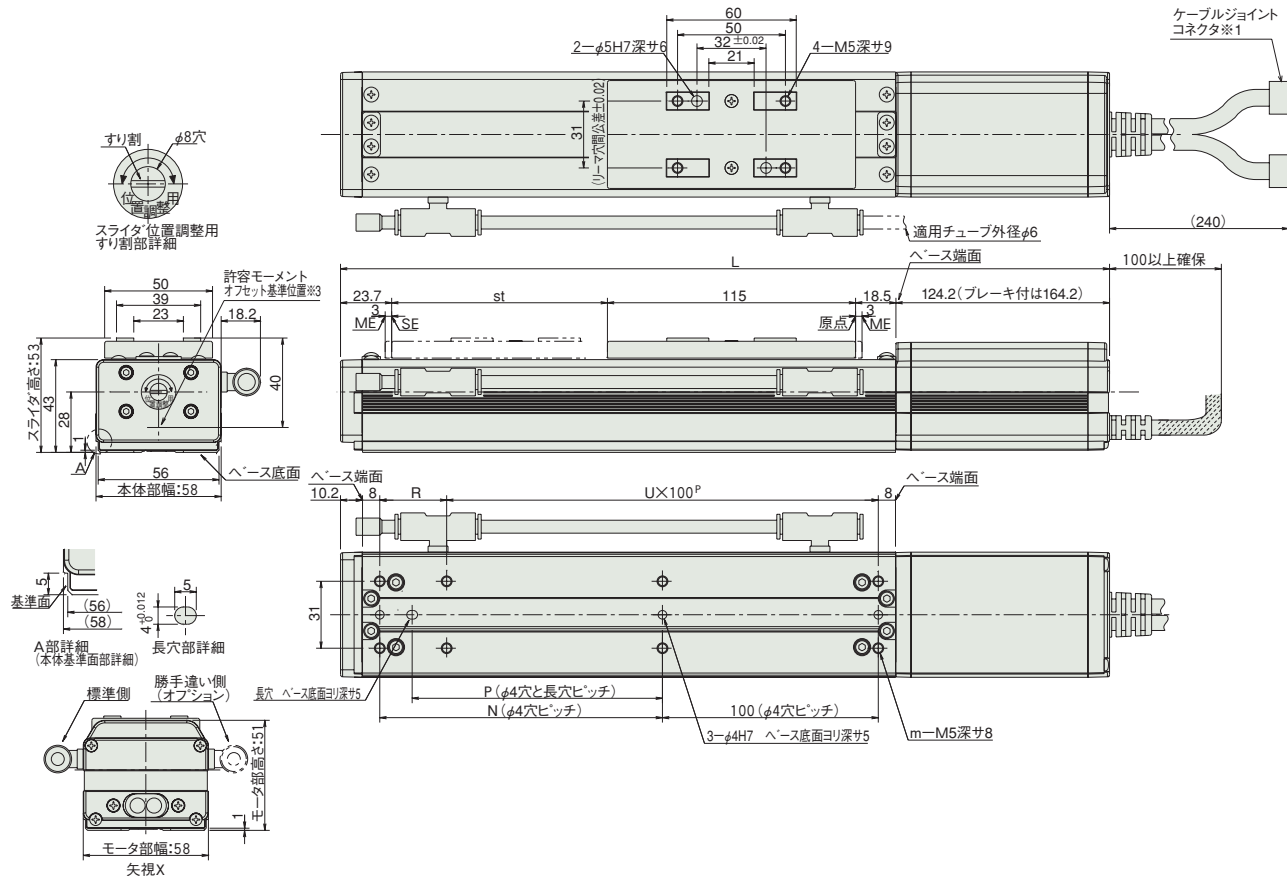
・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
 (※1) 【 】内はリード20mmの仕様となります。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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 モーター・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 原点復帰を行った場合は、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
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	600
L	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4
ブレーキ付	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	18
質量 (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4

②適応コントローラ

RCACR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	-				
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		●	-	●				
その他接続可能機種				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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDCR
- IXP
- IX-NNC

RCACR-SA5D

クリーン仕様
モータ直結型
モータストレート
本体幅 52mm
24V ACサーボモータ
アルミベースタイプ

■型式項目 RCACR-SA5D- [] - 20 - [] - [] - [] - []

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 20:サーボモータ 12:12mm 50:50mm A1:ASEL N:無し 下記オプション
 A:アブソリュート 20W 6:6mm 500:500mm A3:ACON-CYB/PLB/POB P:1m 価格表参照
 3:3mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定) ASEP MCON M:5m
 MSEP X□□:長さ指定
 A5:ACON-CB/CGB R□□:ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。 ※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。 簡易アプンで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



※垂直・横立て・天吊り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

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCACR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→ K-165	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→ K-165	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→ K-165	-
フート金具	FT	→ K-167	-
省電力対応	LA	→ K-168	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D),クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
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150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

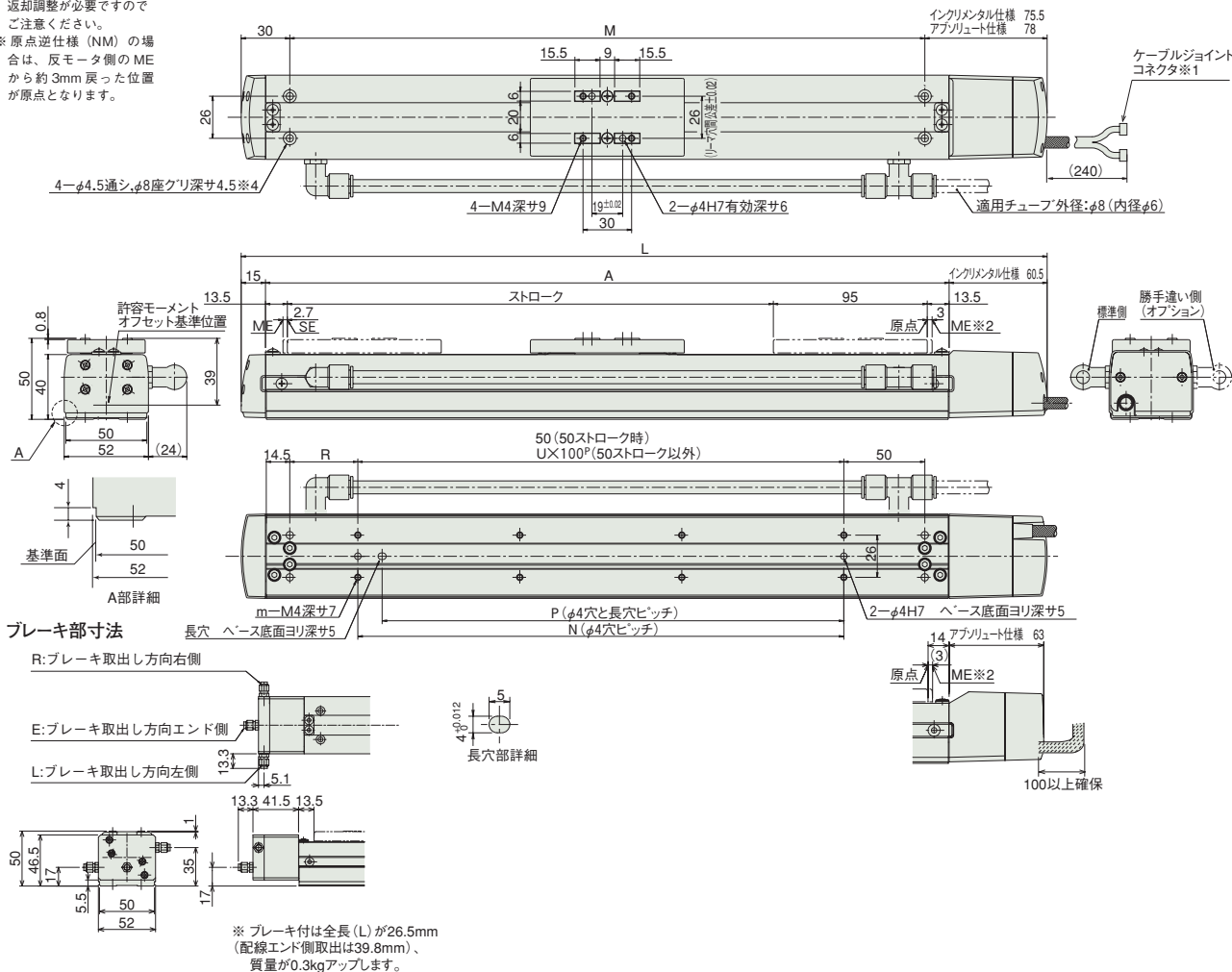
寸法図

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



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
※原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側の ME から約 3mm 戻った位置が原点となります。

- ※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 原点復帰を行った場合は、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。
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 300mm 以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	インクリメンタル	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5
	アブリュート	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42	
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	
質量 (kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	

③適応コントローラ

RCACR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	-				
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				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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDRCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCACR-SA6D

クリーン仕様
モータ直結型
モータストレート
本体幅 58mm
24V ACサーボモータ
アルミベースタイプ

■型式項目 RCACR-SA6D- [] - 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 30:サーボモータ 12:12mm 50:50mm A1:ASEL N:無し 下記オプション
 A:アブソリュート 30W 6:6mm 50:50mm S:1m 価格表参照
 3:3mm 600:600mm M:5m
 (50mmピッチ毎設定) X□□:長さ指定
 R□□:ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。 ※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。 簡易アプンで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



※垂直・横立で天吊り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
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立で、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCACR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCACR-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ K-165	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ K-165	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ K-165	-
フット金具	FT	→ K-167	-
省電力対応	LA	→ K-168	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

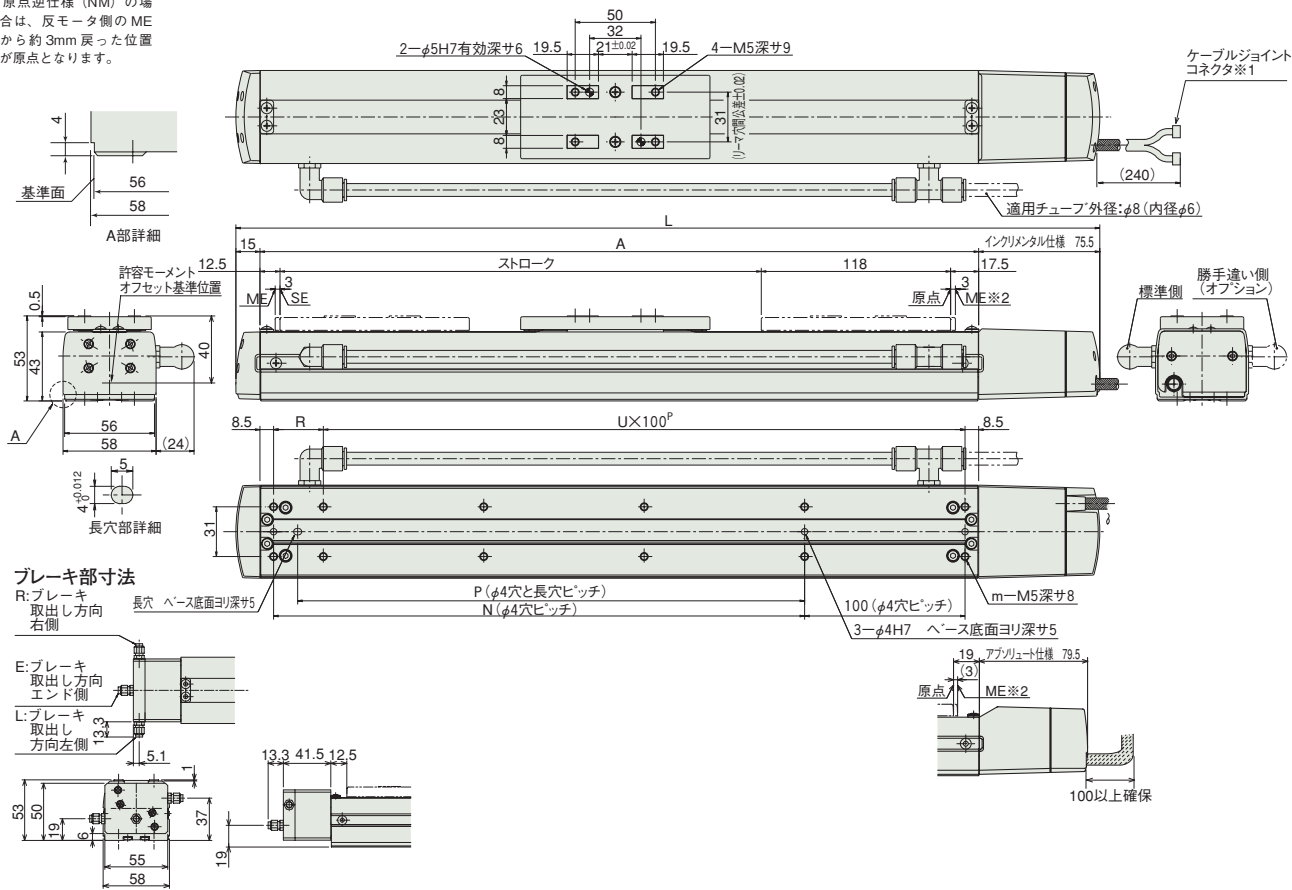
寸法図

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



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
※原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。

- ※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 原点復帰を行った場合は、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
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



※ ブレーキ付は全長 (L) が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5
インクリメンタル	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

③適応コントローラ

RCACR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	-				
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		●	-	●				
その他接続可能機種				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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDCR
- IXP
- IX-NNC

RCS3CR-SA8C

RCS3PCR-SA8C 高精度仕様

±20μm 標準
±10μm 高精度
クリーン仕様
バッテリーレスアプソ
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 80mm
200V ACサーボモーター
アルミベースタイプ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS3CR : 標準仕様 RCS3PCR : 高精度仕様	SA8C	WA: バッテリーレスアプソ注 I: インクリメンタル A: アブソリュート	100: サervoモーター 100W 150: サervoモーター 150W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	50: 50mm 1100: 1100mm (50mmピッチ毎設定)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入ください。

※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。

注: 高精度仕様(RCS3P)は
バッテリーレスアプソをお選びいただけます。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で
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

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G (リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-170ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	8 2	56.6	50 ~ 1100 (50mm毎)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-20-②-T2-③-④		20	20 4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-10-②-T2-③-④		10	40 8	169.8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-5-②-T2-③-④		5	80 16	339.7	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-30-②-T2-③-④	150	30	12 3	85.1	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-20-②-T2-③-④		20	30 6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-10-②-T2-③-④		10	60 12	255.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

ストロークと最高速度 (単位: mm/s)

ストローク / リード	50-650 / 50mm毎	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	吸引量 (Nℓ/min)
30	1800	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660	130 (160) (※)
20	1200	1010	890	790	710	640	580	530	480	440	110
10	600	500	440	390	350	320	290	260	240	220	60
5	300	250	220	190	170	160	140	130	120	110	30

(※) 速度が1500mm/s以下の場合には130Nℓ/min、それを超えた速度の場合には160Nℓ/minとなります。

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3CR-SA8C				RCS3PCR-SA8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	バッテリーレスアプソ	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	バッテリーレスアプソ	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-	-	-	-	-

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

※保守用のケーブルは巻末-5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
ケーブル左背面取出し	A1E	→ K-165	-
ケーブル左側面取出し	A1S	→ K-165	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→ K-165	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→ K-165	-
ブレーキ	B	→ K-165	-
CE対応仕様	CE	→ K-165	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手L字仕様	VL	→ K-171	-
吸引用継手なし	VN	→ K-171	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	-

アクチュエータ仕様 []内はRCS3PCRの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10 [転造C5]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロスモーション	0.1mm [0.05mm]以下
ベース	材質アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:113.5N・m Mb:177N・m Mc:266N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:26.9N・m Mb:38.4N・m Mc:63.1N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

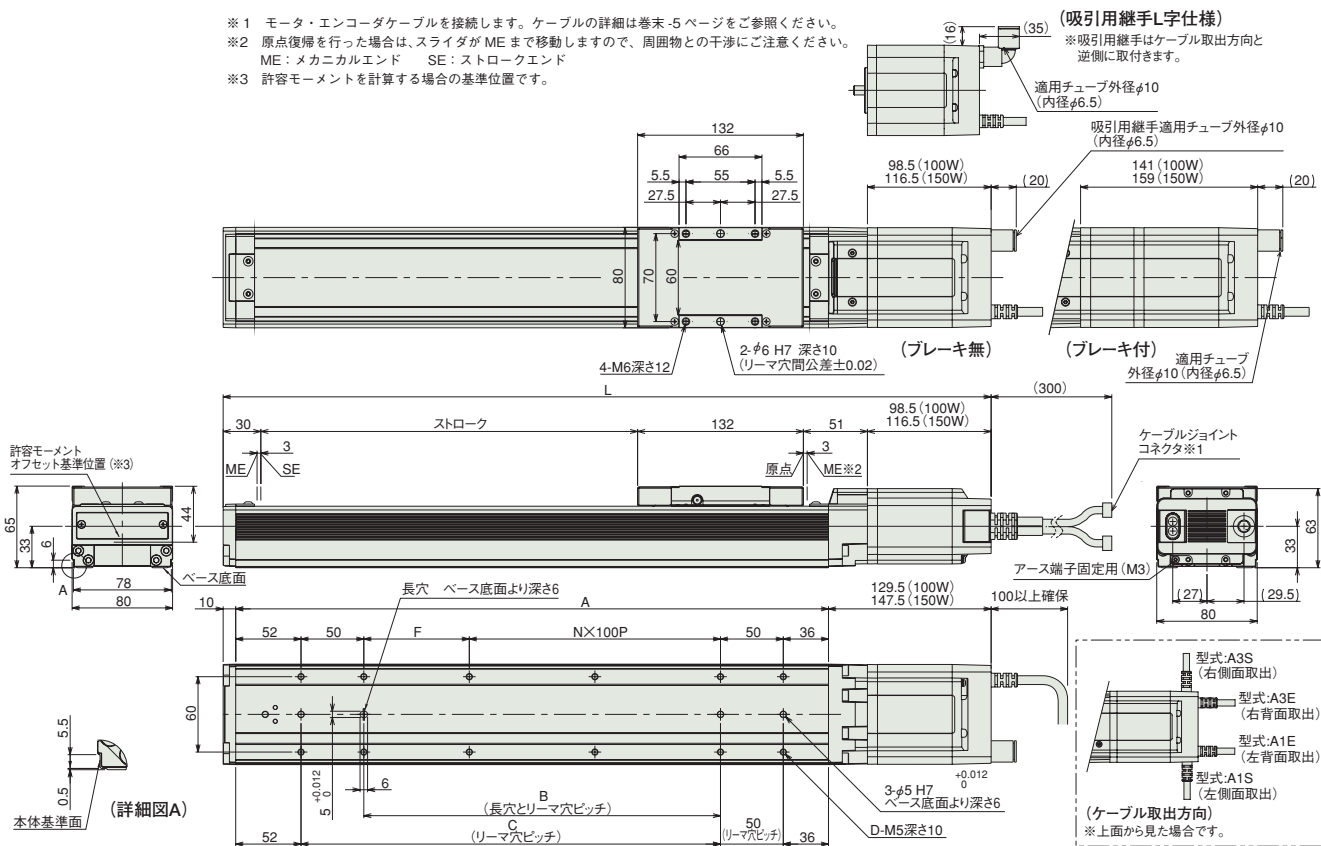
・張出し負荷長の目安/Ma方向390mm以下 Mb・Mc方向390mm以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、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
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDRCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	100W	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5
	150W	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5	979.5	1029.5	1079.5	1129.5	1179.5	1229.5	1279.5	1329.5	1379.5	1429.5
A	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322
B	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	
C	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
D	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	
F	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	
N	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
質量	100W	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	
	150W	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	
	ブレーキ無	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	
	ブレーキ付	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	

■適応コントローラ

RCS3CR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AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 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	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

RCS3CR-SS8C

RCS3PCR-SS8C 高精度仕様

±20μm 標準
±10μm 高精度
クリーン仕様
バッテリーレスアプソ
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 80mm
200V ACサーボモーター
鉄ベースタイプ

型式項目				T2				オプション	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長		
RCS3CR : 標準仕様 RCS3PCR : 高精度仕様	SS8C	WA: バッテリーレスアプソ注 I: インクリメンタル A: アブソリュート	100: サervoモーター 100W 150: サervoモーター 150W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	50: 50mm 1000: 1000mm (50mmピッチ毎設定)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入ください。	

※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。

注: 高精度仕様(RCS3P)は
バッテリーレスアプソをお選びいただけます。

CE
RoHS

※CEはオプションになります。

水平
垂直
横立て
天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で
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

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G (リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-170ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	8	2	50 ~ 1000 (50mm毎)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-20-②-T2-③-④		20	20	4	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-10-②-T2-③-④		10	40	8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-5-②-T2-③-④		5	80	16	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-30-②-T2-③-④	150	30	12	3	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-20-②-T2-③-④		20	30	6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-10-②-T2-③-④		10	60	12	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク / リード	50-600 (50mm毎)	650	700	750	800	850	900	950	1000	吸引量 (N ₂ /min)
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775	160 (190) (※)
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515	120
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255	80
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125	30

(※) 速度が1500mm/s以下の場合は160N₂/min、それを超えた速度の場合は190N₂/minとなります。

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3CR-SS8C				RCS3PCR-SS8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	バッテリーレスアプソ	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	バッテリーレスアプソ	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モーター W数	モーター W数	モーター W数	モーター W数	モーター W数	モーター W数	モーター W数	モーター W数
50/100	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
150/200	-	-	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-	-	-

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

※保守用のケーブルは巻末-5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
ケーブル左背面取出し	A1E	→ K-165	-
ケーブル左側面取出し	A1S	→ K-165	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→ K-165	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→ K-165	-
ブレーキ	B	→ K-165	-
CE対応仕様	CE	→ K-165	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手L字仕様	VL	→ K-171	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	-

アクチュエータ仕様 []内はRCS3PCRの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.1mm [0.05mm]以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:43.4N・m Mb:43.4N・m Mc:90.9N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

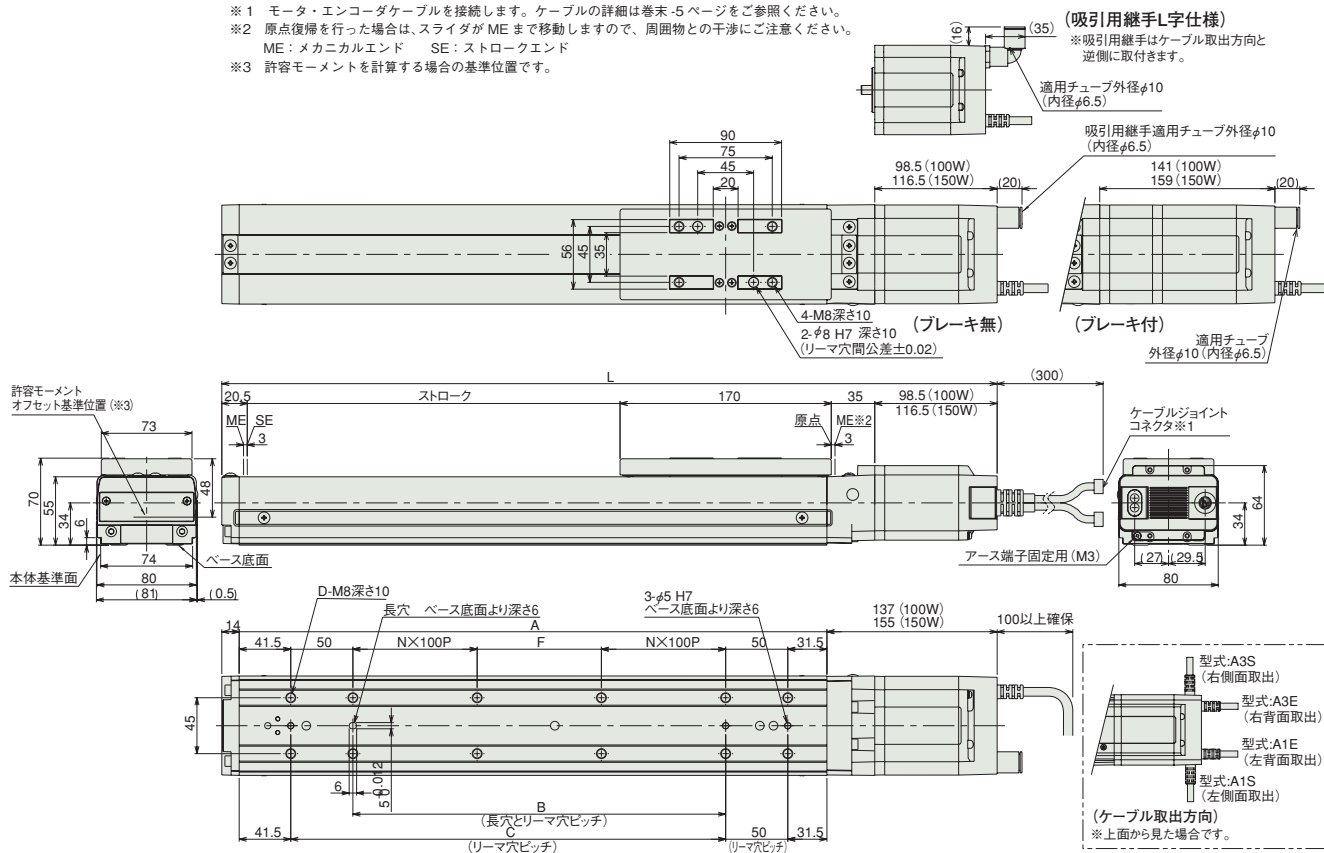
・張出し負荷長の目安/Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、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
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



- 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

■ストローク別寸法・質量

L	ストローク	質量 (g)																			
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
100W	ブレーキ無	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324
	ブレーキ付	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
150W	ブレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
	ブレーキ付	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
A		223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173
B		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
C		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
D		8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F		50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
質量	100W	5.3	5.8	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7
	ブレーキ付	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6	16.1
	150W	5.3	5.9	6.4	7.0	7.5	8.1	8.6	9.2	9.7	10.3	10.8	11.4	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7	15.2	15.8
	ブレーキ付	5.8	6.3	6.9	7.4	8.0	8.5	9.1	9.6	10.2	10.7	11.3	11.8	12.4	12.9	13.5	14.0	14.6	15.1	15.7	16.2

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDRCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

■適応コントローラ

RCS3CR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 ※選別				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	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	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

RCS2CR-SA4C

クリーン仕様
バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター
アルミベースタイプ

型式項目 RCS2CR-SA4C-WA-20
10
5
T2
N
P

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モーター種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション
 WA: バッテリーレスアプン 20: サーボモーター 20W 10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm 50: 50mm 400: 400mm (50mmピッチ毎設定) T2: SCON, MSCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S N: 無し, P: 1m, S: 3m, M: 5m, X□□: 長さ指定, R□□: ロボットケーブル 下記オプション価格表参照

※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。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り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



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA4C-WA-20-10-①-T2-②-③	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2CR-SA4C-WA-20-5-①-T2-②-③		5	6	2.5	39.2	
RCS2CR-SA4C-WA-20-2.5-①-T2-②-③		2.5	8	4.5	78.4	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク / リード	50 ~ 400 (50mm 毎)	吸引量 (Nℓ/min)
10	665	50
5	330	30
2.5	165	15

(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
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—

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	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは巻末-5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	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ K-165	—
CE対応仕様	CE	→ K-165	—
フット金具	FT	→ K-167	—
原点確認センサ	HS	→ K-167	—
原点逆仕様	NM	→ K-168	—
スライダスペーサ	SS	→ K-170	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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:6.90N・m Mb:9.90N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N・m Mb:4.71N・m Mc:8.07N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

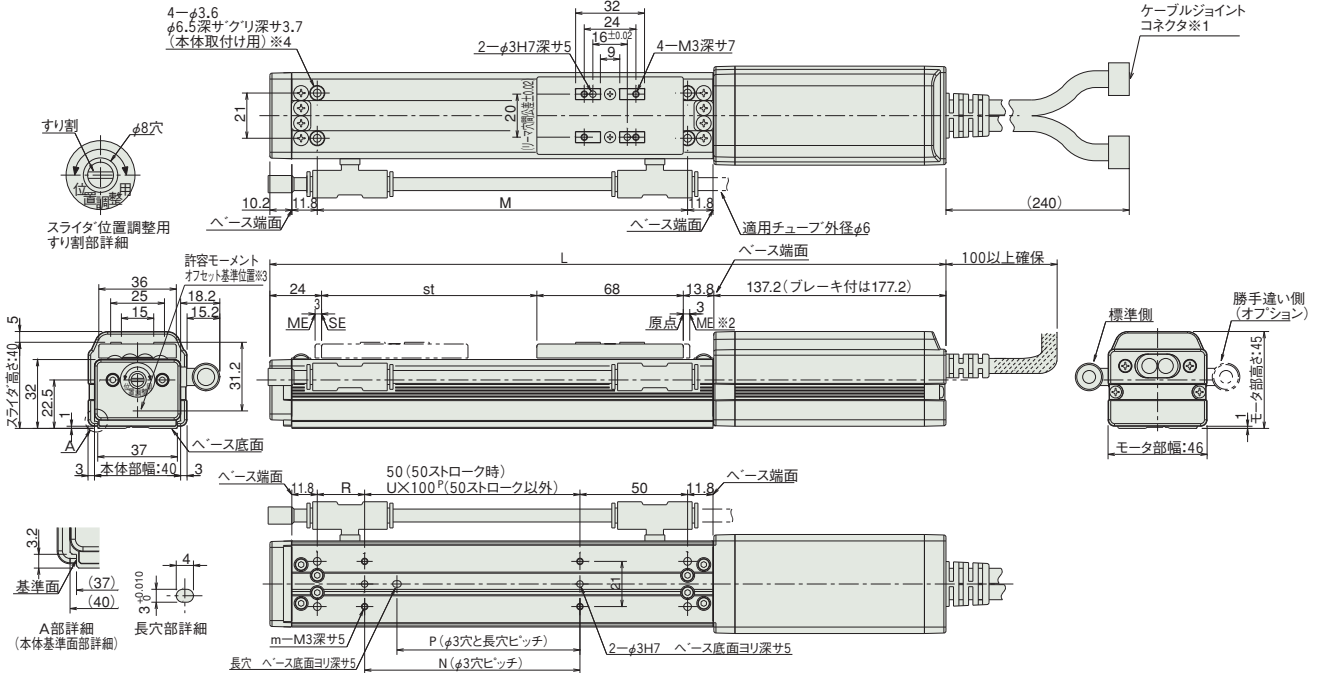
・張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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 モーター・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-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、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
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用の場合はストローク200mm以下でご使用ください。



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

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	ブレーキ無	293	343	393	443	493	543	593	643
	ブレーキ付	333	383	433	483	533	583	633	683
M	122	172	222	272	322	372	422	472	
N	50	100	100	200	200	300	300	400	
P	35	85	85	185	185	285	285	385	
R	22	22	72	22	72	22	72	22	
U	-	1	1	2	2	3	3	4	
m	4	4	4	6	6	8	8	10	
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	

■ 対応コントローラ

RCS2CR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				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AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由回路 自由回路 CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP 自由回路 自由回路	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

RCP5 CR
RCP4 CR
RCP2 CR
ERC3 CR
RCA CR
RCS3 CR
RCS2 CR
DDCR
ISDBC/ISPD BCR
SSPDA CR
ISDACR/IS PDACR
IXP
IX- NNC

RCS2CR-SA5C

クリーン仕様
バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 52mm
200V ACサーボモーター
アルミベースタイプ

■型式項目 RCS2CR-SA5C-WA-20---T2--

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

WA: バッテリーレスアプン 20: サーボモーター20W 20:20mm
 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm
 50:50mm
 500:500mm (50mmピッチ毎設定)

T2: SCON M:無し N:無し
 MSCON P: 1m 下記オプション価格表参照
 SSEL S: 3m
 XSEL-P/Q M: 5m
 XSEL-R/S X: 長さ指定
 R: ロボットケーブル

*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。

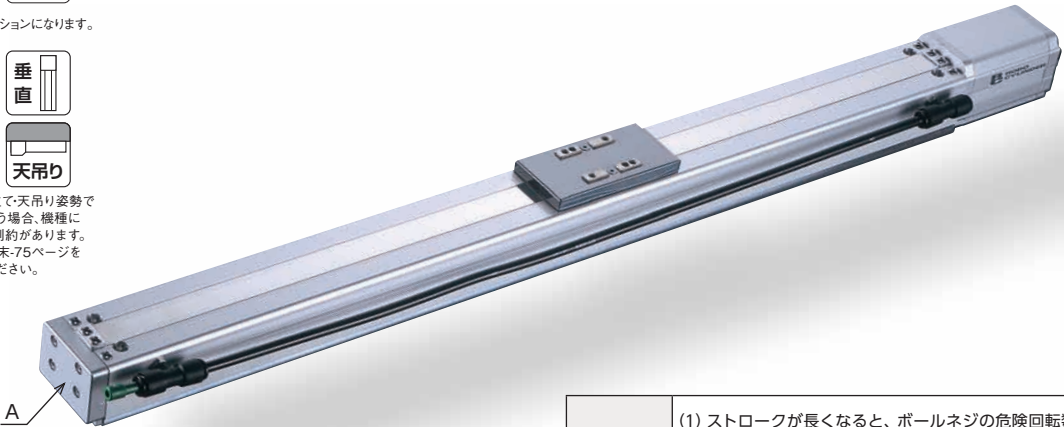
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コン트롤ロー



*CEはオプションになります。



*垂直・横立て・天井吊り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

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

*製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA5C-WA-20-20-①-T2-②-③	20	20	2	0.5	10.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5C-WA-20-12-①-T2-②-③		12	4	1	16.7	
RCS2CR-SA5C-WA-20-6-①-T2-②-③		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5C-WA-20-3-①-T2-②-③		3	12	4	65.7	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク/リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
20	1300 (800)	1300 (800)	80
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

(<) 内は垂直使用の場合(単位はmm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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

*保守用のケーブルは巻末-5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	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ K-165	-
CE対応仕様	CE	→ K-165	-
フート金具	FT	→ K-167	-
原点確認センサ	HS	→ K-167	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

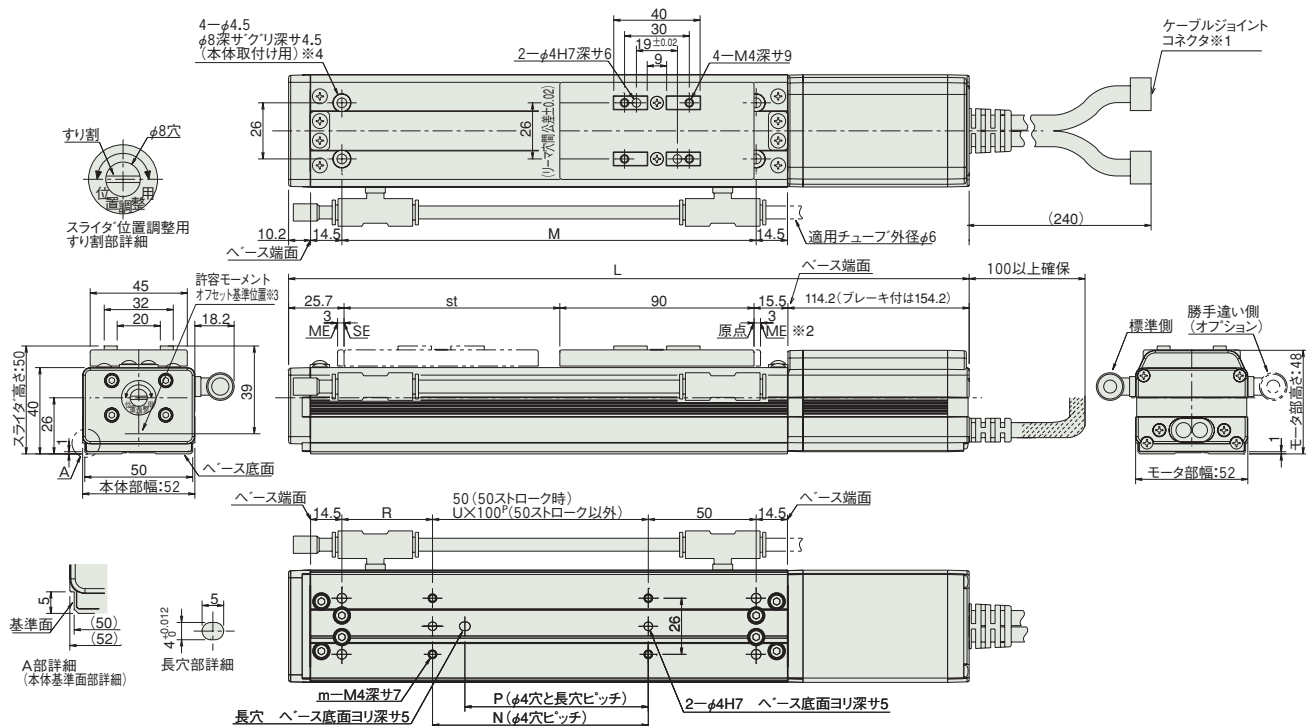
・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、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
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	プレーキ無	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	745.4
	プレーキ付	335.4	385.4	435.4	485.4	535.4	585.4	635.4	685.4	785.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

■適応コントローラ

RCS2CR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AC 100V/200V	●	●	-	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	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDRCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCS2CR-SA6C

クリーン仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 58mm
200V ACサーボモータ
アルミベースタイプ

型式項目 RCS2CR - SA6C - WA - 30 - - - T2 - -

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

WA: バッテリーレスアプン 30: サーボモータ 30W 20: 20mm 50: 50mm T2: SCON N: 無し 下記オプション価格表参照
 6: 6mm 12: 12mm MSCON P: 1m
 3: 3mm 600: 600mm (50mmピッチ毎設定) SSEL S: 3m M: 5m
 XSEL-P/Q X□□: 長さ指定
 XSEL-R/S R□□: ロボットケーブル

※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。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天井吊り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

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA6C-WA-30-20-①-T2-②-③	30	20	3	0.5	15.8	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6C-WA-30-12-①-T2-②-③		12	6	1.5	24.2	
RCS2CR-SA6C-WA-30-6-①-T2-②-③		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6C-WA-30-3-①-T2-②-③		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
	20	1300 (800)	1160 (800)	990 (800)	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

() 内は垂直使用の場合 (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
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

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

※保守用のケーブルは巻末-5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	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ K-165	-
CE対応仕様	CE	→ K-165	-
フット金具	FT	→ K-167	-
原点確認センサ	HS	→ K-167	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

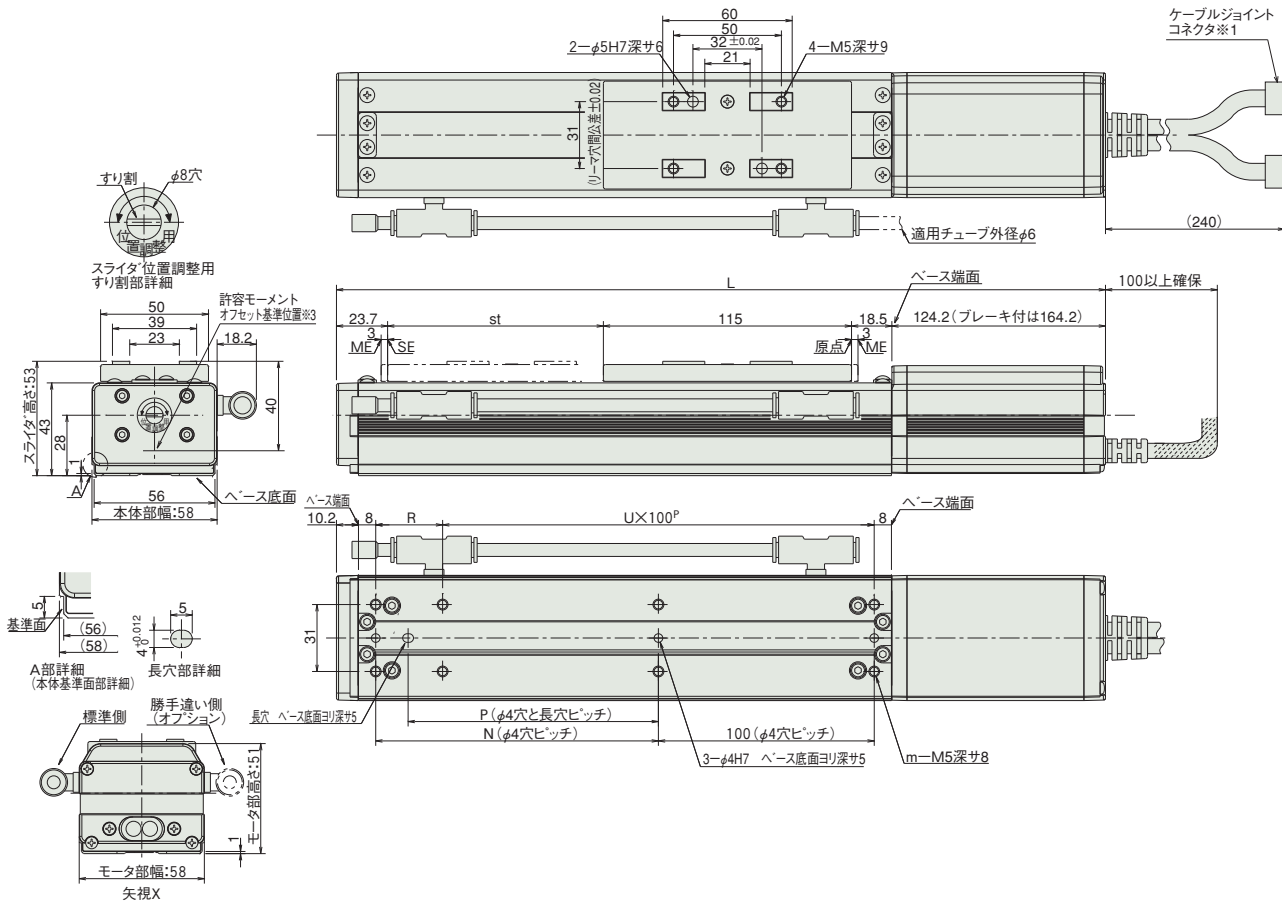
・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、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
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4	881.4
ブレーキ無	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4	881.4
ブレーキ付	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4	921.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

■適応コントローラ

RCS2CR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AC 100V/200V	●	●	-	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	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		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・ローグリ
- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISDPCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCS2CR-SA7C

- クリーン仕様
- バッテリーレスアプン
- モータユニット型
- モータストレート
- 本体幅 73mm
- 200V ACサーボモータ
- アルミベースタイプ

■型式項目 **RCS2CR-SA7C-WA-60** - □ - □ - **T2** - □ - □

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

WA: バッテリーレスアプン 60: サーボモータ 60W 16: 16mm 50: 50mm T2: SCON N: 無し 下記オプション価格表参照
 8: 8mm ↓ MCON P: 1m
 4: 4mm 800: 800mm (50mmピッチ毎設定) SSEL S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
 XSEL-P/Q R□□: ロボットケーブル
 XSEL-R/S

※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。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り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



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作については巻末-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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA7C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	12	3	63.8	50~800 (50mm毎)
RCS2CR-SA7C-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25	6	127.5	
RCS2CR-SA7C-WA-60-4-①-T2-②-③		4	40	12	255.0	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
16	800	640	480	50
8	400	320	240	30
4	200	160	120	10

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

(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
50/100	-
150/200	-
250/300	-
350/400	-
450/500	-
550/600	-
650/700	-
750/800	-

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

※保守用のケーブルは巻末-5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	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ K-165	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ K-165	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ K-165	-
CE対応仕様	CE	→ K-165	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:20.7N・m Mb:29.6N・m Mc:56.7N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

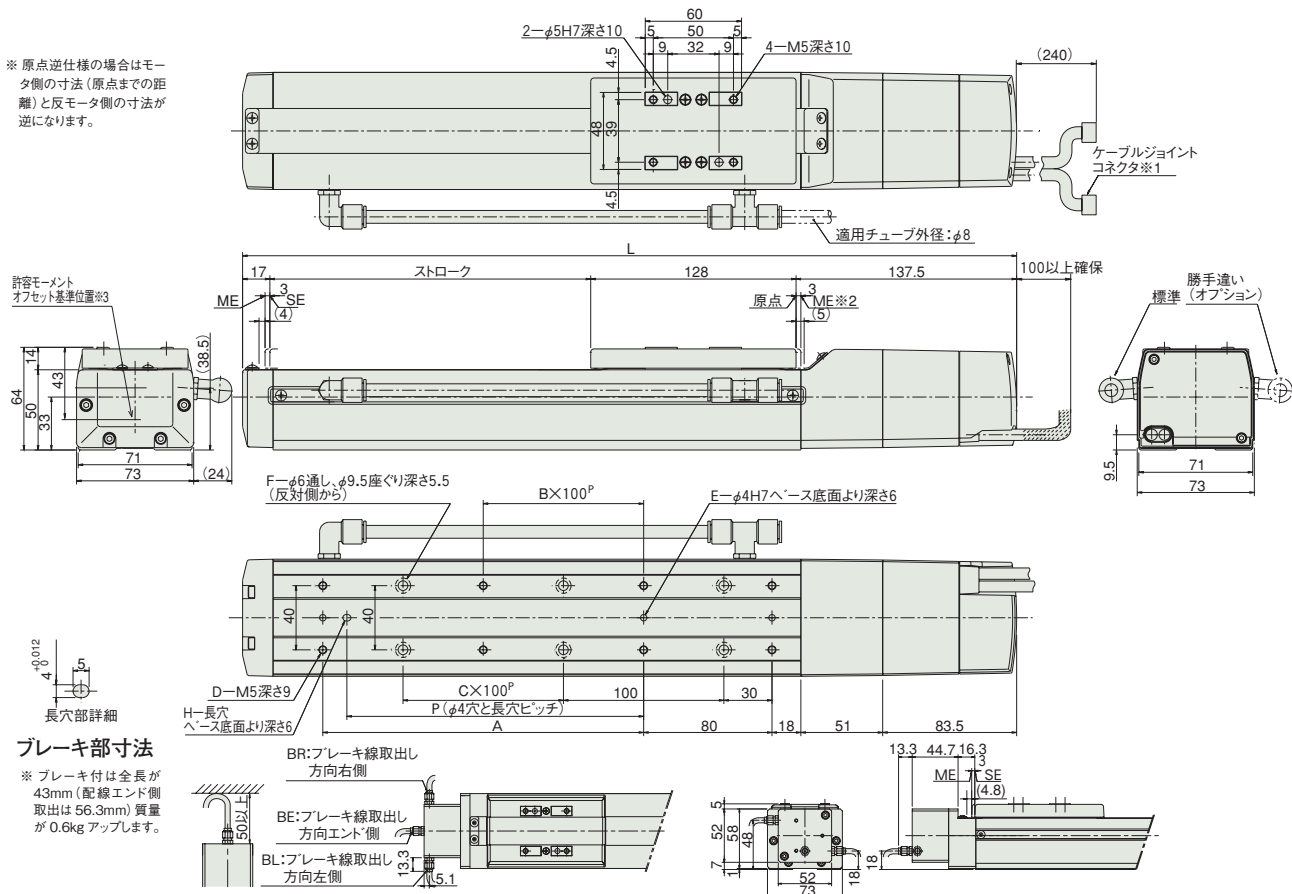
・張出し負荷長の目安/Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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

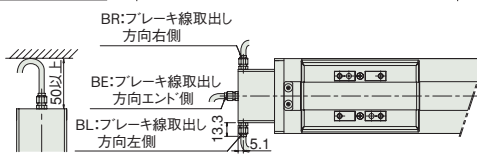


※ 原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が43mm（配線エンド側）取出しは56.3mm）質量が0.6kgアップします。



- ※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-5ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰を行った場合は、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
() 付寸法は参考寸法です。
- ※3. 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9

■適応コントローラ

RCS2CR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AC 100V/200V	●	●	-	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	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDRCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCS2CR-SS7C

クリーン仕様
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
鉄ベースタイプ

■型式項目 **RCS2CR-SS7C** - - **60** - - - **T2** - -

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

I:インクリメンタル
 A:アブソリュート

60:サーボモーター
 60W

12:12mm
 6:6mm

50:50mm
 600:600mm
 (50mmピッチ毎認定)

T2:SCON
 MSCON
 SSEL
 XSEL-P/Q
 XSEL-R/S

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

※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。

下記オプション価格表参照



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て天吊り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



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SS7C-①-60-12-②-T2-③-④	60	12	15	4	85	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SS7C-①-60-6-②-T2-③-④		6	30	8		

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク / リード	50~500 (50mm 毎)	~600 (mm)	吸引量 (N ₂ /min)
12	600	470	50
6	300	230	30

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50/100	I	A
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—

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	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは巻末-5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
プレーキ	B	→ K-165	—
CE対応仕様	CE	→ K-165	—
原点逆仕様	NM	→ K-168	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	—
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	—

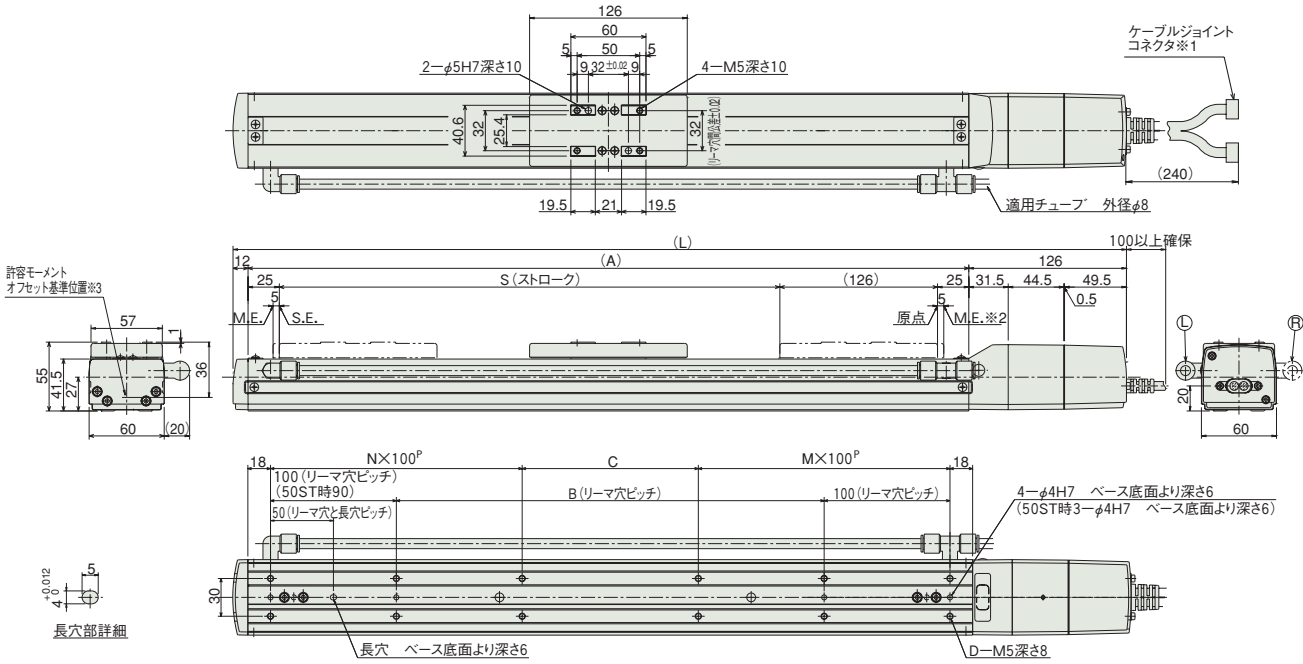
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:79.4N・m Mb:79.4N・m Mc:172.9N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:17.9N・m Mb:17.9N・m Mc:39.0N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D), クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40°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。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

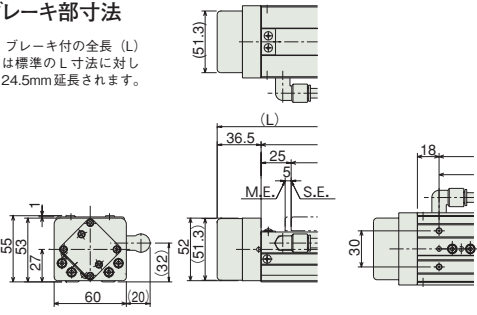
寸法図

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



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長 (L) は標準のL寸法に対し24.5mm延長されます。



- ※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-5ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰を行った場合は、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
() 付寸法は参考寸法です。
- ※3. 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.1	3.4	3.7	4.0	4.4	4.7	5.0	5.3	5.7	6.0	6.3	6.6

■ 対応コントローラ

RCS2CR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				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPCBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

RCS2CR-SA5D

クリーン仕様
モータ直結型
モータストレート
本体幅 52mm
200V ACサーボモータ
アルミベースタイプ

型式項目 RCS2CR - SA5D - - 20 - - - T2 - -

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 20:サーボモータ 12:12mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション
 A:アブソリュート 20W 6:6mm 500:500mm M:5m X□□:長さ指定
 (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q XSEL-R/S R□□:ロボットケーブル

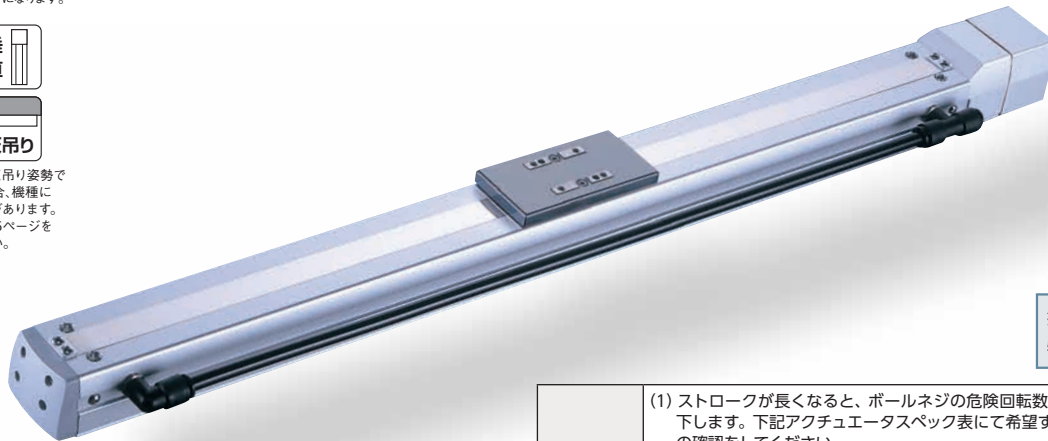
※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り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



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA5D-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5D-①-20-6-②-T2-③-④		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5D-①-20-3-②-T2-③-④		3	12	4	65.7	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

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	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは巻末-5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
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ K-165	—
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ K-165	—
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ K-165	—
CE対応仕様	CE	→ K-165	—
原点逆仕様	NM	→ K-168	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

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

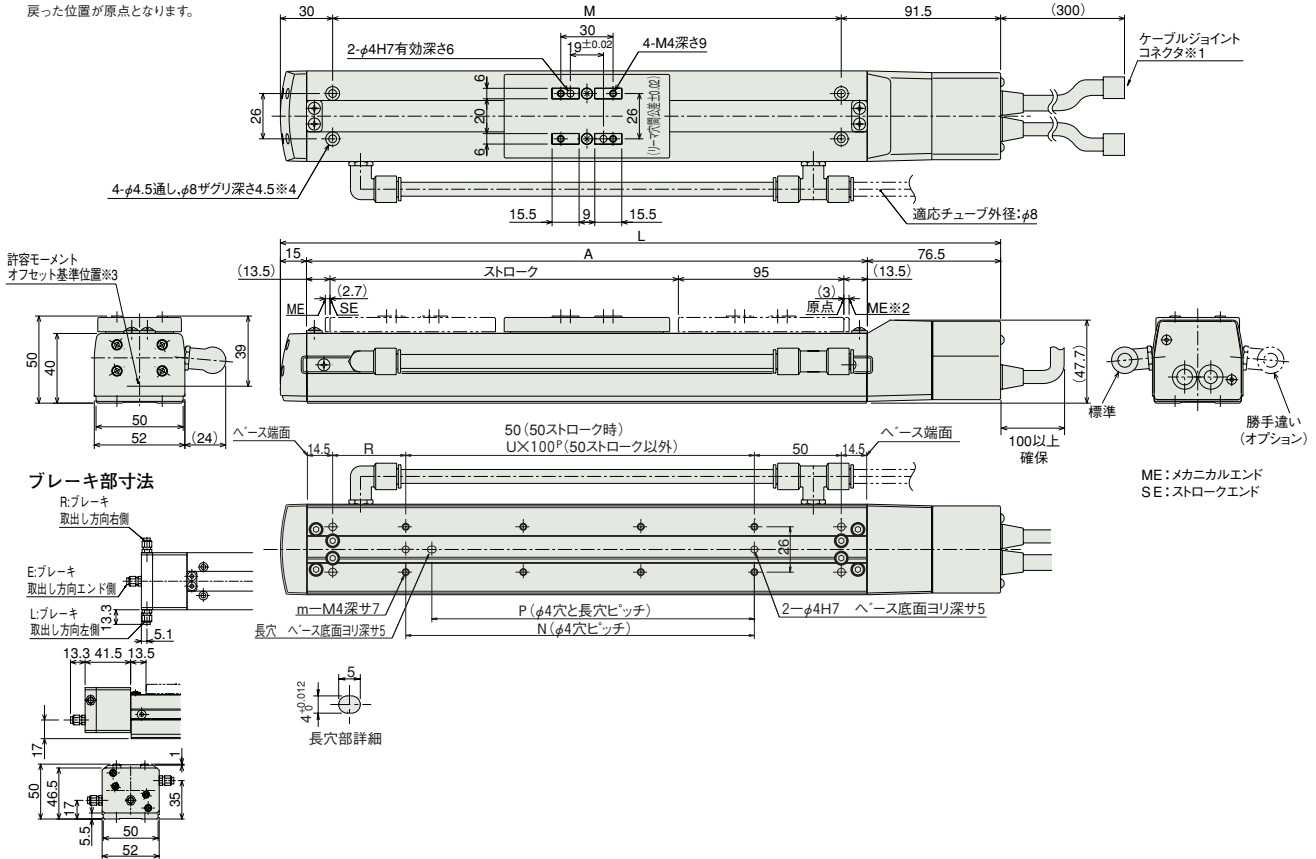
2次元
CAD

※原点方向を変更するには
返却調整が必要です
ご注意ください。

※原点逆仕様(NM)の場合は、
反モータ側のMEから約3mm
戻った位置が原点となります。

※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-5ページをご参照ください。
※2.原点復帰を行った場合は、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
()付寸法は参考寸法です。
※3.許容モーメントを計算する場合の基準位置です。

※4.ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。



※ブレーキ付は全長が26.5mm
(配線エンド側取付は39.8mm)、質量が0.3kgアップ
します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

■適応コントローラ

RCS2CR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AC 100V/200V	●	●	-	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
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
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/R/S		8		-	-	●		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

- RCP5
CR
- RCP4
CR
- RCP2
CR
- ERC3
CR
- RCA
CR
- RCS3
CR
- RCS2
CR
- DDCR
- ISDBC/
ISPDCR
- SSPDA
CR
- ISDAC/
ISPDCR
- IXP
- IX-
NNC

RCS2CR-SA6D

クリーン仕様
モータ直結型
モータストレート
本体幅 58mm
200V ACサーボモータ
アルミベースタイプ

■型式項目 **RCS2CR-SA6D** - - **30** - - - **T2** - -

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 30:サーボモータ 12:12mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション
 A:アブソリュート 30W 6:6mm 50:50mm M:1m P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定
 3:3mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q XSEL-R/S R□□:ロボットケーブル

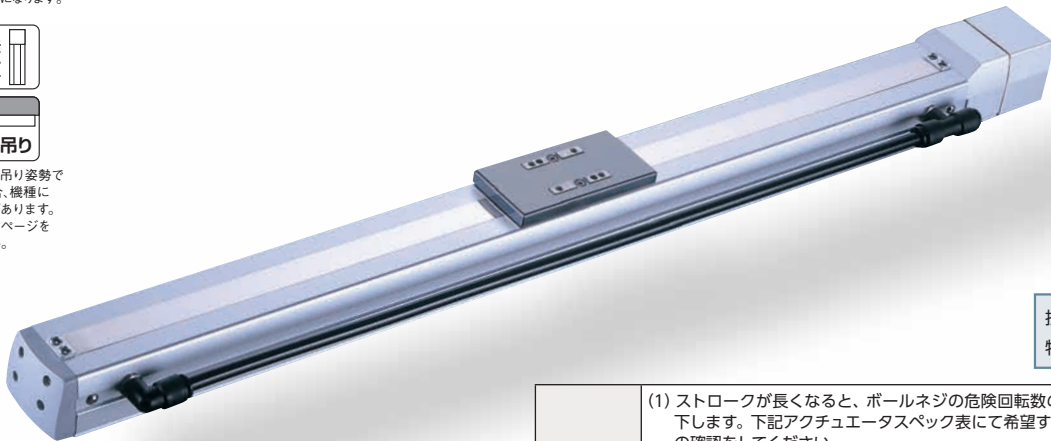
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て天吊り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



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA6D-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6D-①-30-6-②-T2-③-④		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6D-①-30-3-②-T2-③-④		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	最高速度 (mm/min)					吸引量 (N ₂ /min)
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	600 (mm)	
12	800	760	640	540	50	
6	400	380	320	270	30	
3	200	190	160	135	15	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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

※保守用のケーブルは巻末-5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
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ K-165	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ K-165	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ K-165	-
CE対応仕様	CE	→ K-165	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

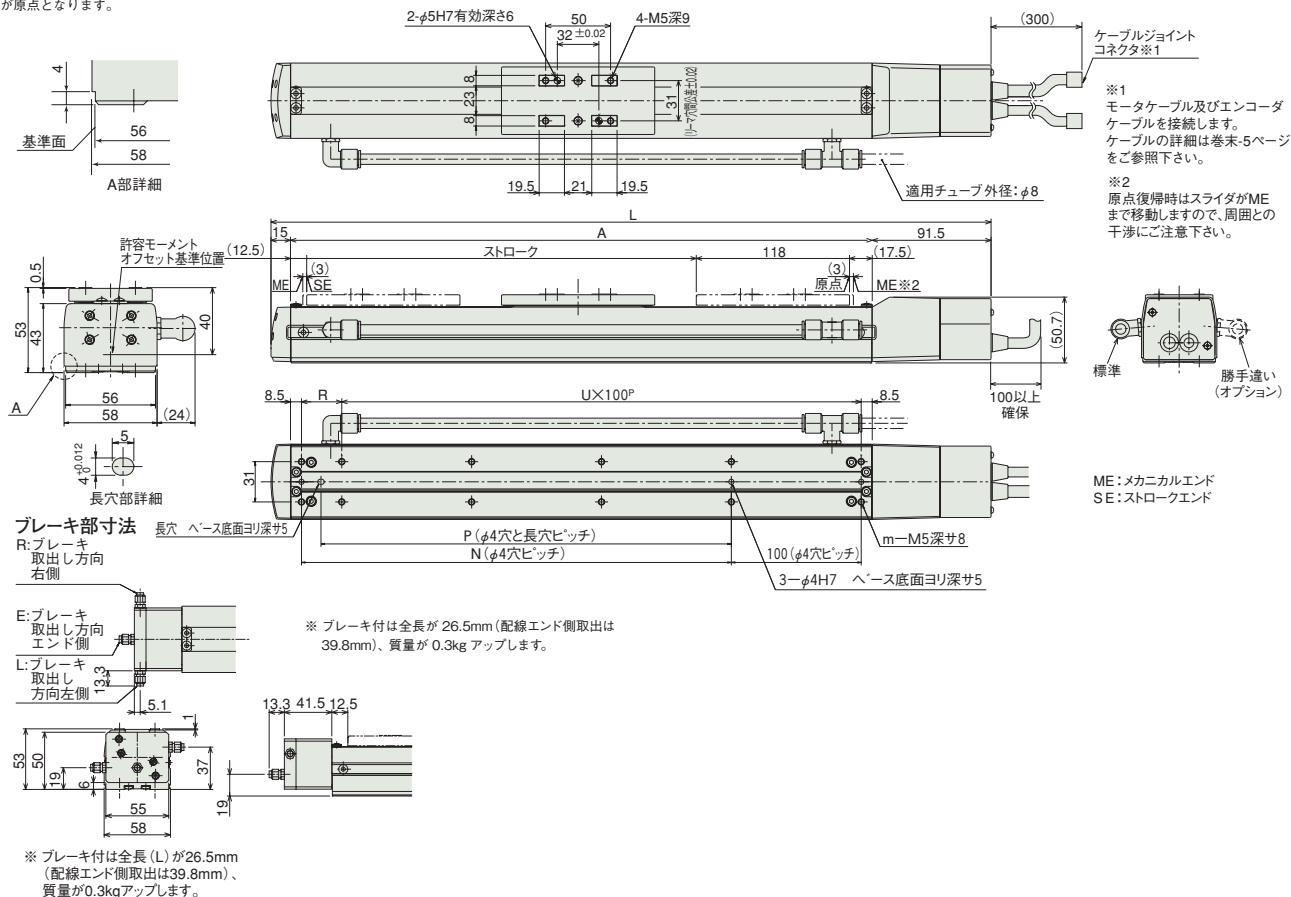
・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

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

2次元
CAD

※原点方向を変更するには
返却調整が必要ですので
ご注意ください。
※ 原点逆仕様 (NM) の場
合は、反モータ側の ME
から約 3mm 戻った位置
が原点となります。



- 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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6

■適応コントローラ

RCS2CR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AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです					256	-
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-

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。

DDCR-T18

クリーン仕様 標準口径タイプ 薄型タイプ

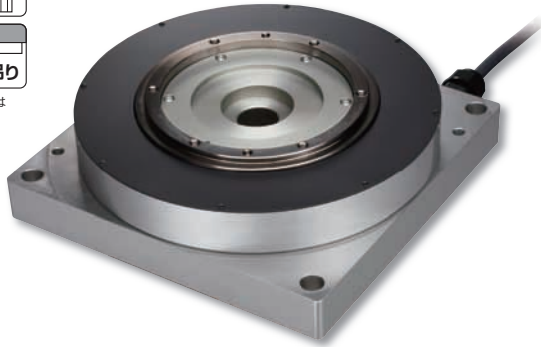
■型式項目 **DDCR** - **T18** - - **200** - **360** - **T2** -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S:標準(17bit) AI:インデックスアップソタイプ N:無し
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アップソタイプ XSEL-P/Q S:3m
 XSEL-R/S M:5m
 注: T18Pの場合は、X□□:長さ指定 SCONのみ

※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。



※設置方法の詳細は巻末-76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) ()内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアップソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアップソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

※上写真は、標準対応品です。
 クリーン対応品はエア吸着用継手があります。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナシヤ(kg・m ²)
17bit インデックスアップソタイプ	DDCR-T18S-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アップソタイプ	DDCR-T18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアップソタイプ	DDCR-T18P-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アップソタイプ	DDCR-T18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

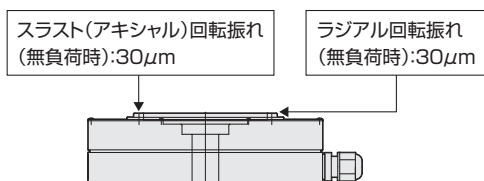
型 式	標準価格
DDCR-T18S	—
DDCR-T18P	—

①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)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

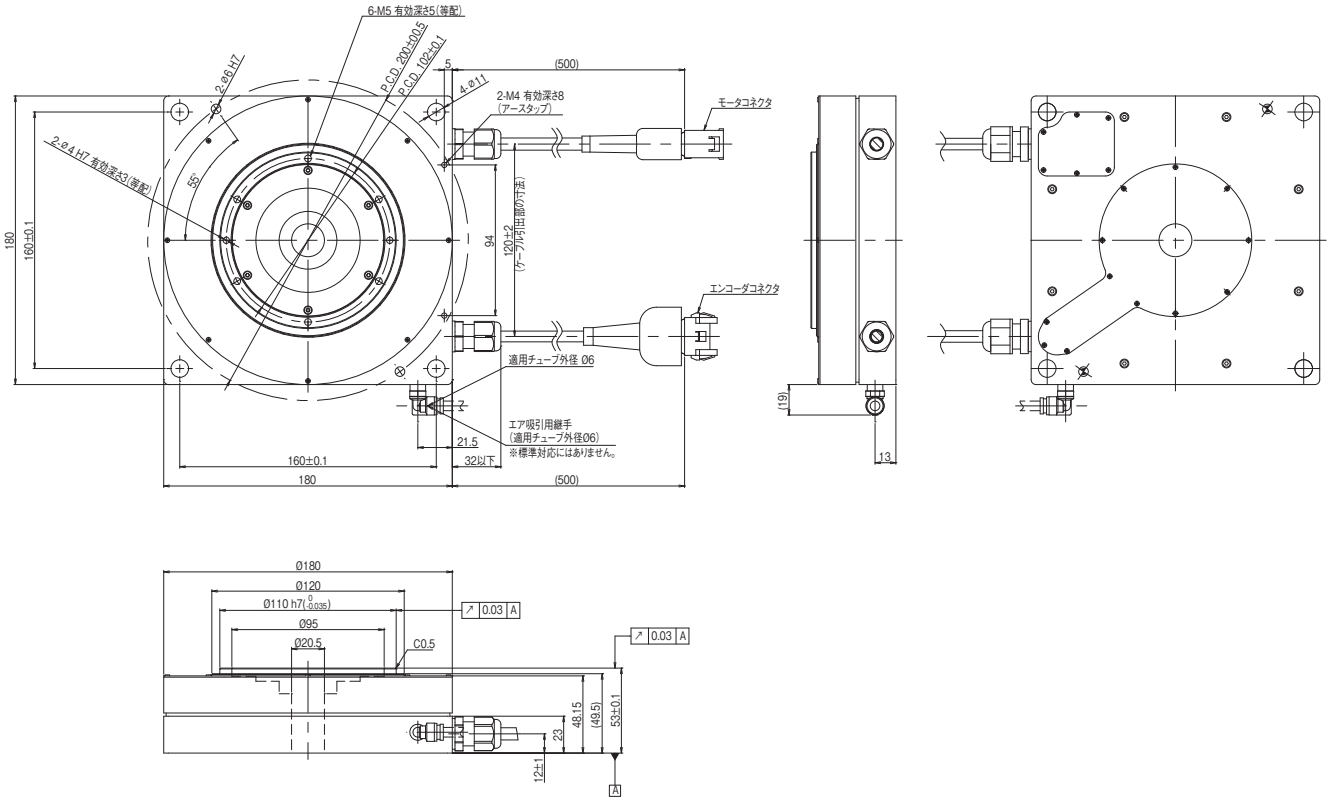


共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	T18S	T18P	
	正方向	3400N	3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1μm)	
	吸引量	35Nℓ/min	
本体質量	5.6kg		

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



- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR

- DDCR**
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

適応コントローラ

DDCR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)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
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

※DDCR-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

DDCR-LT18

クリーン仕様 大口径タイプ 薄型タイプ

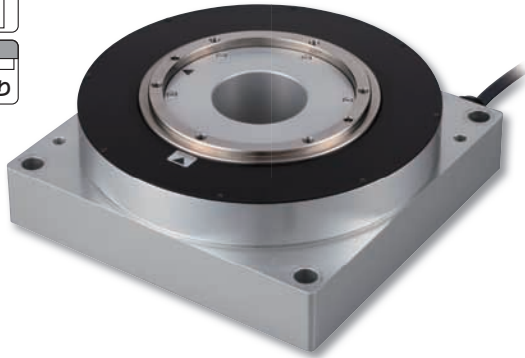
■型式項目 DDCR — LT18 — — 200 — 360 — T2 —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S:標準(17bit) AI:インデックスアップソタイプ 200:200W 360:360度 T2:SCON N:無し
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S:3m
 XSEL-R/S M:5m
 注:LT18Pの場合は、X□□:長さ指定
 SCONのみ

*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。



*設置方法の詳細は巻末-76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) ()内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアプソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

*上写真は、標準対応品です。
 クリーン対応品はエア吸着用継手があります。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナシヤ(kg・m ²)
17bit インデックスアプソタイプ	DDCR-LT18S-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LT18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DDCR-LT18P-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LT18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDCR-LT18S	—
DDCR-LT18P	—

①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)	—

*保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

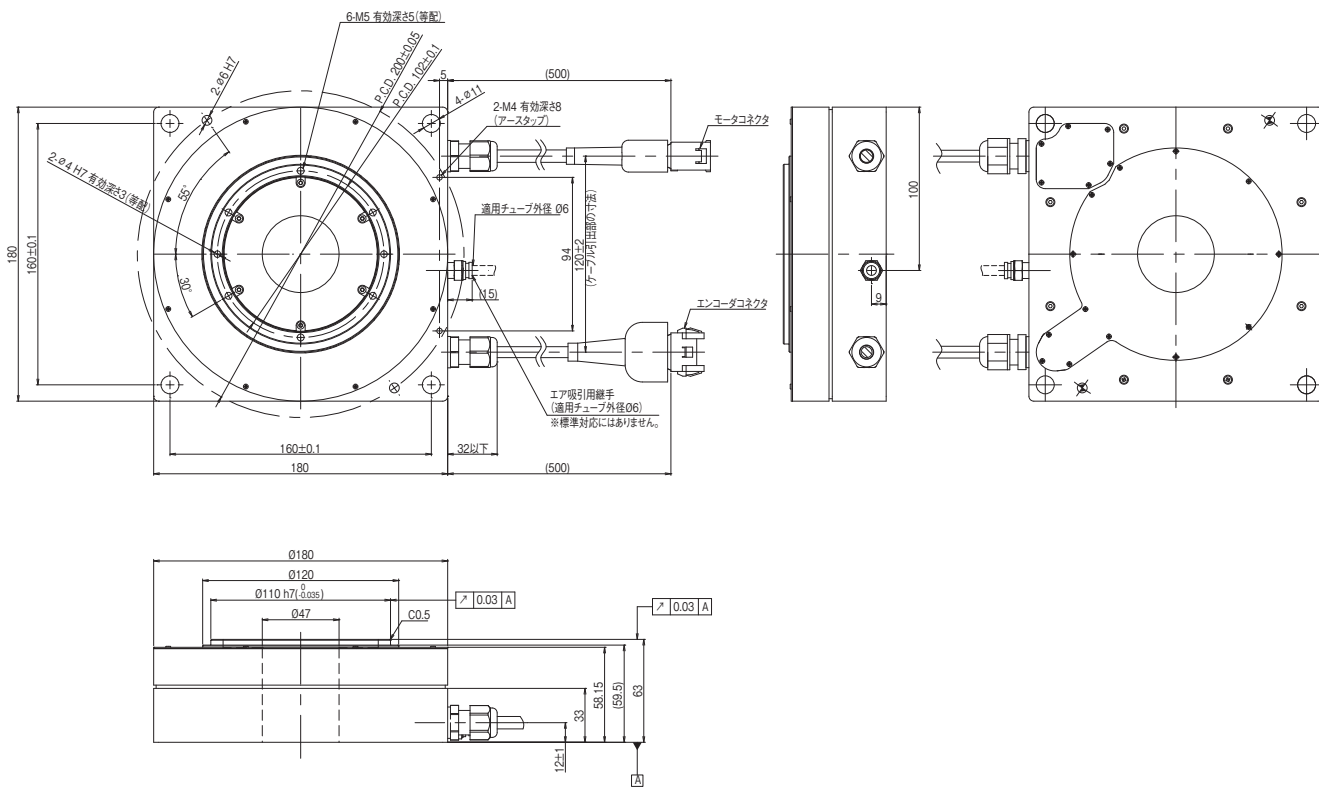


共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	LT18S	LT18P	
	正方向	3400N	3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1µm)	
	吸引量	35Nℓ/min	
本体質量	6.2kg		

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



- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR

- DDCR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

適応コントローラ

DDCR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 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
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

※DDCR-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

DDCR-H18

クリーン仕様 標準口径タイプ 高トルクタイプ

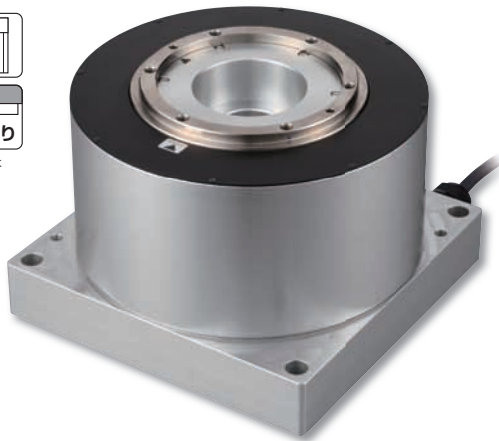
■型式項目 **DDCR** - **H18** - - **600** - **360** - **T2** -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S: 標準(17bit) AI: インデックスアップタイプ 600: 600W 360: 360度 T2: SCON N: 無し
 P: 高分解能(20bit) AM: 多回転アップタイプ XSEL-P/Q S: 3m
 XSEL-R/S M: 5m
 注: H18Pの場合は、X□□: 長さ指定 SCONのみ

※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。



※設置方法の詳細は巻末-76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) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアップタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアップタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

※上写真は、標準対応品です。
 クリーン対応品はエア吸着用継手があります。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナシヤ(kg・m ²)
17bit インデックスアップタイプ	DDCR-H18S-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アップタイプ	DDCR-H18S-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアップタイプ	DDCR-H18P-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アップタイプ	DDCR-H18P-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

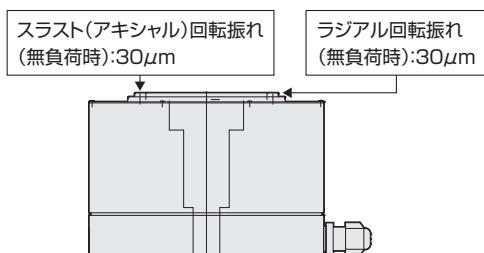
型式	標準価格
DDCR-H18S	—
DDCR-H18P	—

①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)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

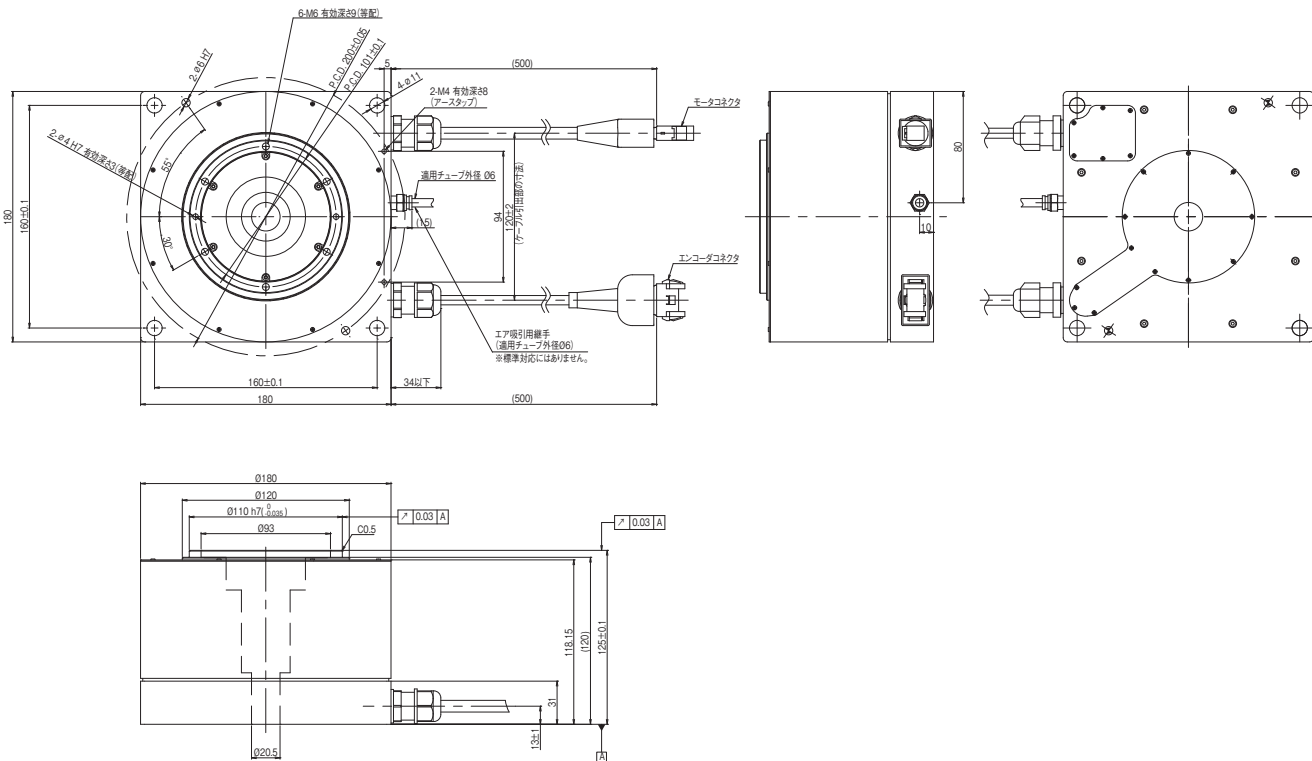


共通仕様

項目	内容	
駆動方式	ダイレクトドライブ	
繰返し位置決め精度	17bit: ±0.0055度 20bit: ±0.00103度	
許容負荷モーメント(注2)	80N・m	
エンコーダ分解能	17bit: 131,072pulse/rev	
	20bit: 1,048,576pulse/rev	
許容スラスト荷重(注2)	H18S	H18P
	正方向 3400N 逆方向 250N	3100N 250N
ベース材質	アルミ	
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)	
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1µm)
	吸引量	35Nℓ/min
本体質量	13.6kg	

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



- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR

適応コントローラ

DDCR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	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CC-Link IE CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	EtherCAT EtherNet/IP CC-Link CC-Link IE CompoNet MECHATROLINK	53332 (タイプにより異なります)	—	→M-255

※DDCR-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

DDCR-LH18

クリーン仕様 大口径タイプ 高トルクタイプ

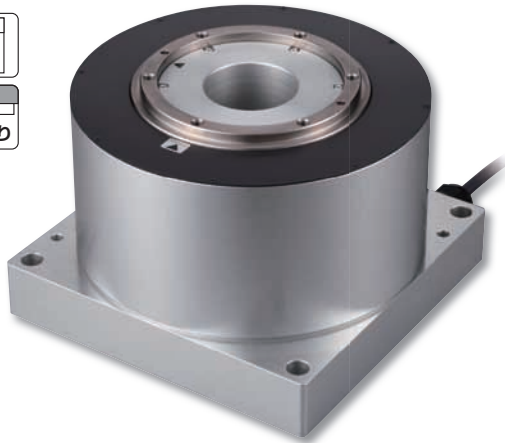
■型式項目 **DDCR** — **LH18** — — **600** — **360** — **T2** —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S:標準(17bit) AI:インデックスアップタイプ 600:600W 360:360度 T2:SCON N:無し
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S:3m
 XSEL-R/S M:5m
 注: LH18Pの場合は、X□□:長さ指定
 SCONのみ

※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。



※設置方法の詳細は巻末-76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) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアップタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアップタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

※上写真は、標準対応品です。
 クリーン対応品はエア吸着用継手があります。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナシヤ(kg・m ²)
17bit インデックスアップタイプ	DDCR-LH18S-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LH18S-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアップタイプ	DDCR-LH18P-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LH18P-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

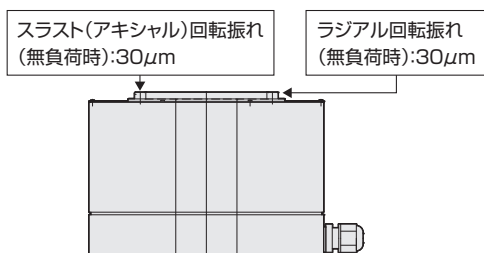
型 式	標準価格
DDCR-LH18S	—
DDCR-LH18P	—

①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)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

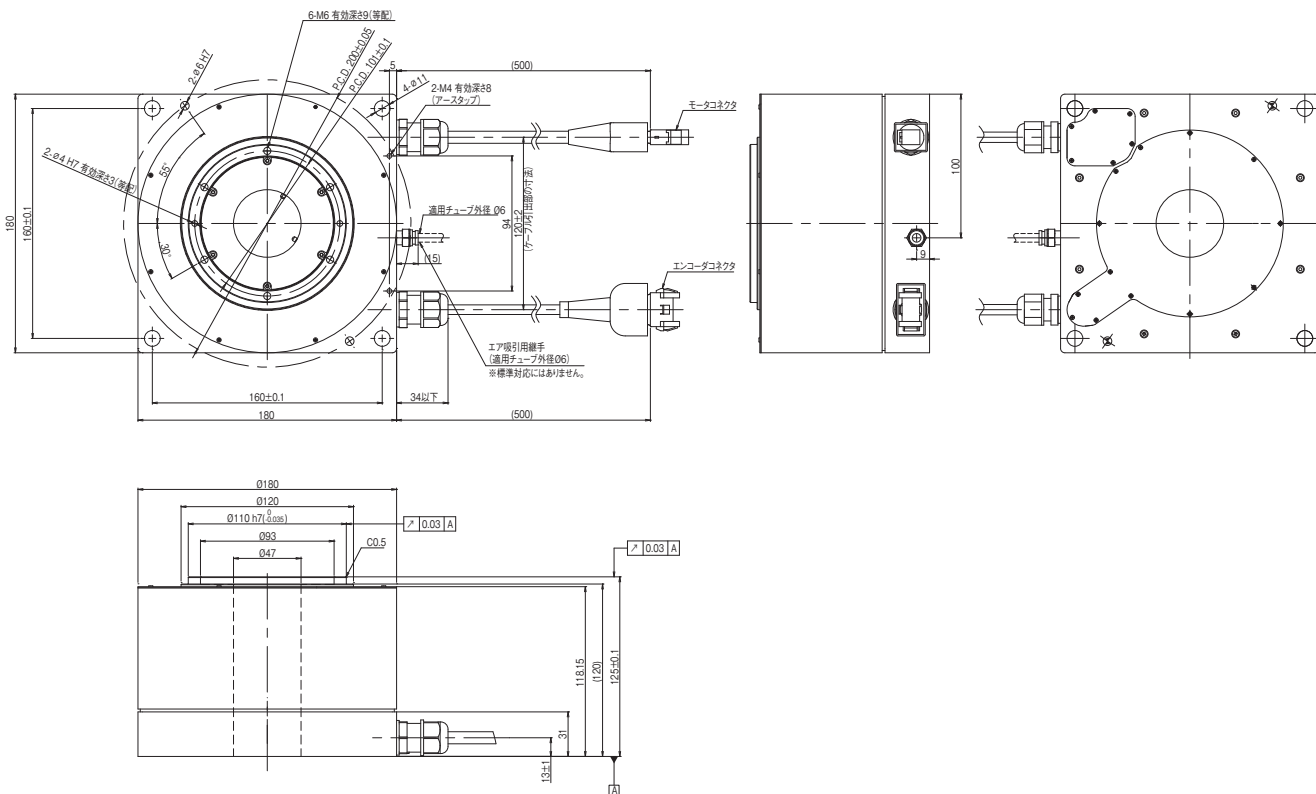


共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	正方向	3400N	LH18P 3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1µm)	
	吸引量	35Nℓ/min	
本体質量	13.2kg		

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



- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR

適応コントローラ

DDCR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)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
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

※DDCR-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

DDCR-T18C

グリーン仕様 標準口径タイプ 薄型タイプ フランジレスタイプ

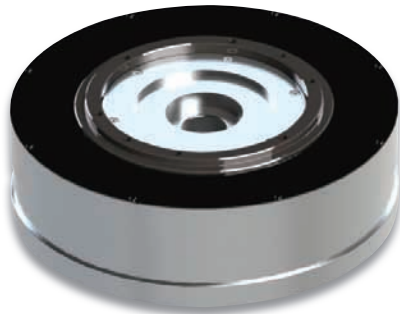
■型式項目 DDCR — T18C — 200 — 360 — T2

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S:標準(17bit) AI:インデックスアップソタイプ N:無し
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アップソタイプ XSEL-P/Q S:3m
 XSEL-R/S M:5m
 注: T18CPの場合は、X□□:長さ指定 SCONのみ

※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。



※設置方法の詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特対対応 ▶ 巻末-87

POINT
 選定上の注意

(注1) ()内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアップソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアップソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナジー(kg・m ²)
17bit インデックスアップソタイプ	DDCR-T18CS-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080(1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アップソタイプ	DDCR-T18CS-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアップソタイプ	DDCR-T18CP-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アップソタイプ	DDCR-T18CP-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

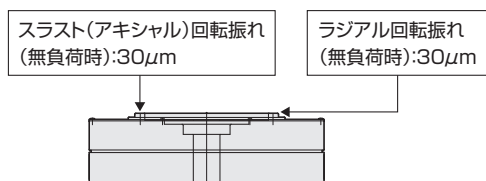
型 式	標準価格
DDCR-T18CS	—
DDCR-T18CP	—

①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)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ



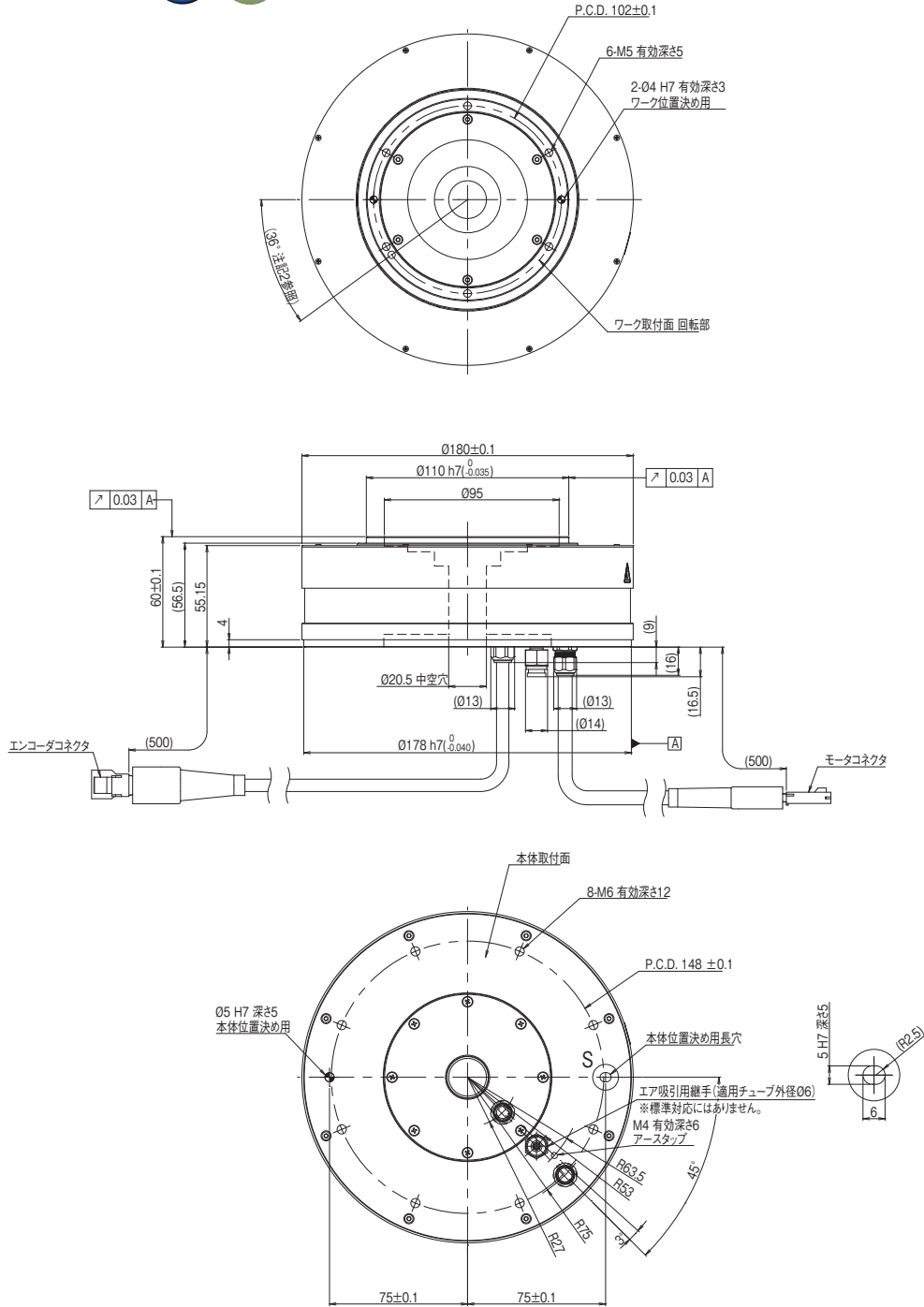
共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	T18CS	T18CP	
	正方向	3400N	3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
クリーン対応	クリーン度	クラス10 (0.1µm)	
	吸引量	35Nℓ/min	
本体質量	5.6kg		

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD



- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR

- DDCR
- ISDBC/ISPD/BCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPD/ACR
- IXP
- IX-NNC

適応コントローラ

DDCR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 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
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

※DDCR-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

DDCR-LT18C

グリーン仕様 大口径タイプ 薄型タイプ フランジレスタイプ

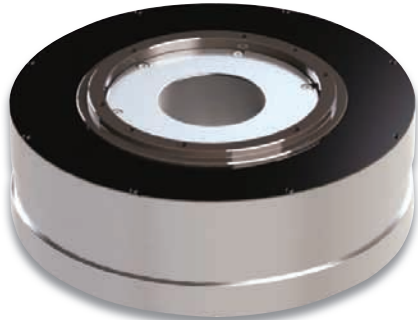
■型式項目 DDCR — LT18C — — 200 — 360 — T2 —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S:標準(17bit) AI:インデックスアプソタイプ 200:200W 360:360度 T2:SCON N:無し
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S:3m
 XSEL-R/S M:5m
 注:LT18CPの場合は、X□□:長さ指定 SCONのみ

※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。



※設置方法の詳細は巻末-76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) ()内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアプソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナジー(kg・m ²)
17bitインデックスアプソタイプ	DDCR-LT18CS-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080(1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit多回転アプソタイプ	DDCR-LT18CS-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bitインデックスアプソタイプ	DDCR-LT18CP-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit多回転アプソタイプ	DDCR-LT18CP-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

型式	標準価格
DDCR-LT18CS	—
DDCR-LT18CP	—

①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)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

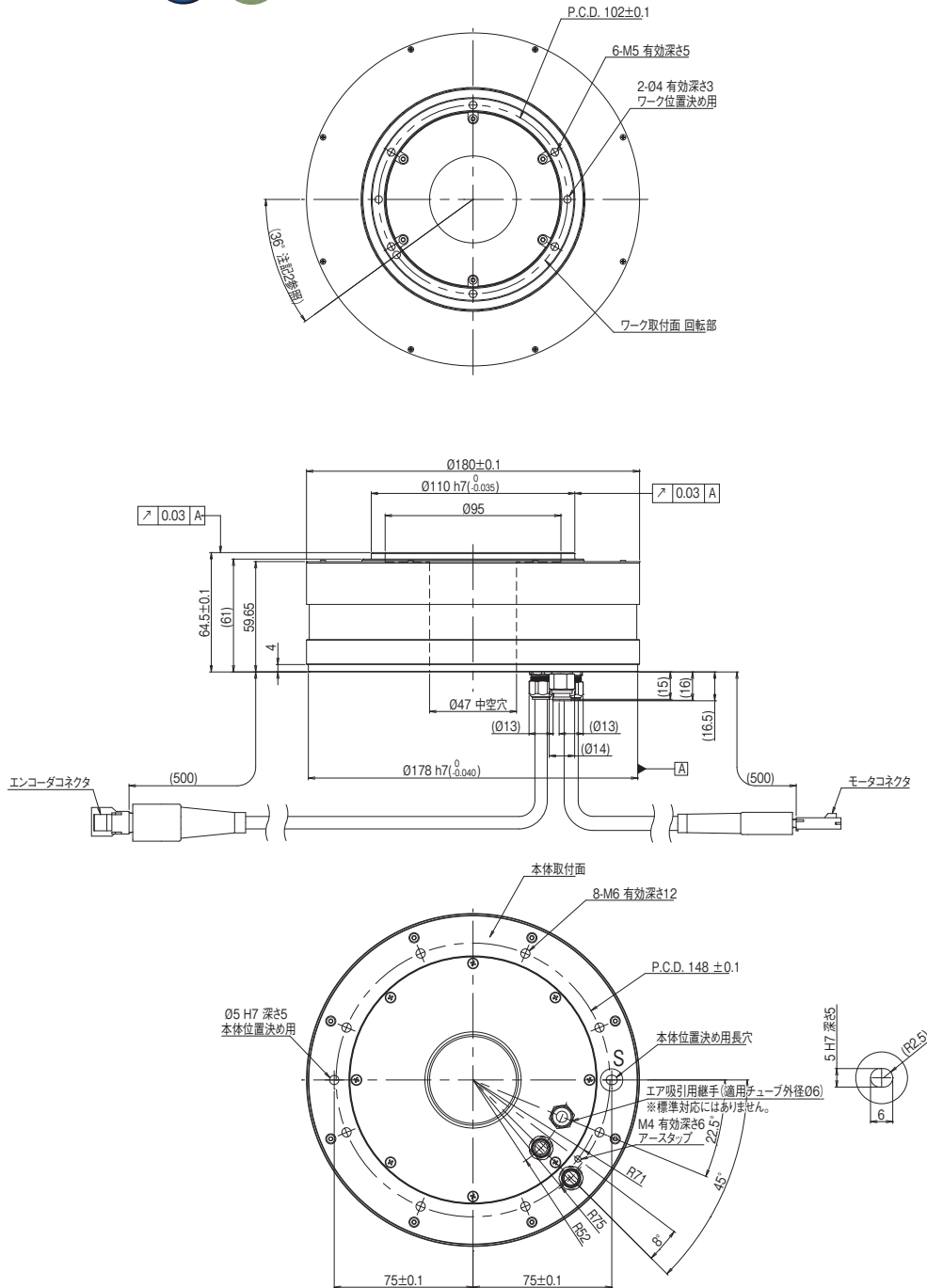


共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	LT18CS	LT18CP	
	正方向	3400N	3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
クリーン対応	クリーン度	クラス10 (0.1µm)	
	吸引量	35Nℓ/min	
本体質量	5.8kg		

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



- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR

- DDCR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

適応コントローラ

DDCR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			
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)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
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

※DDCR-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

DDCR-H18C

クリーン仕様 標準口径タイプ 高トルクタイプ フランジレスタイプ

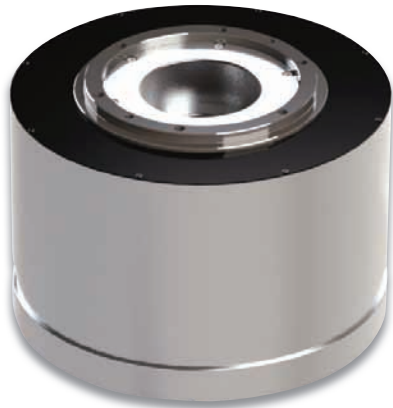
■型式項目 DDCR — H18C — 600 — 360 — T2

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 選定コントローラ — ケーブル長
 S:標準(17bit) AI:インデックスアップソタイプ N:無し
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アップソタイプ XSEL-P/Q S:3m
 XSEL-R/S M:5m
 注: H18CPの場合は、X□□:長さ指定 SCONのみ

※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。



※設置方法の詳細は巻末-76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) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアップソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアップソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナシヤ(kg・m ²)
17bit インデックスアップソタイプ	DDCR-H18CS-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アップソタイプ	DDCR-H18CS-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアップソタイプ	DDCR-H18CP-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アップソタイプ	DDCR-H18CP-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

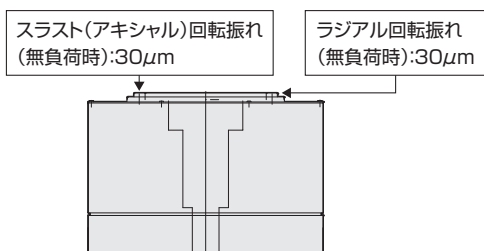
型式	標準価格
DDCR-H18CS	—
DDCR-H18CP	—

①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)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

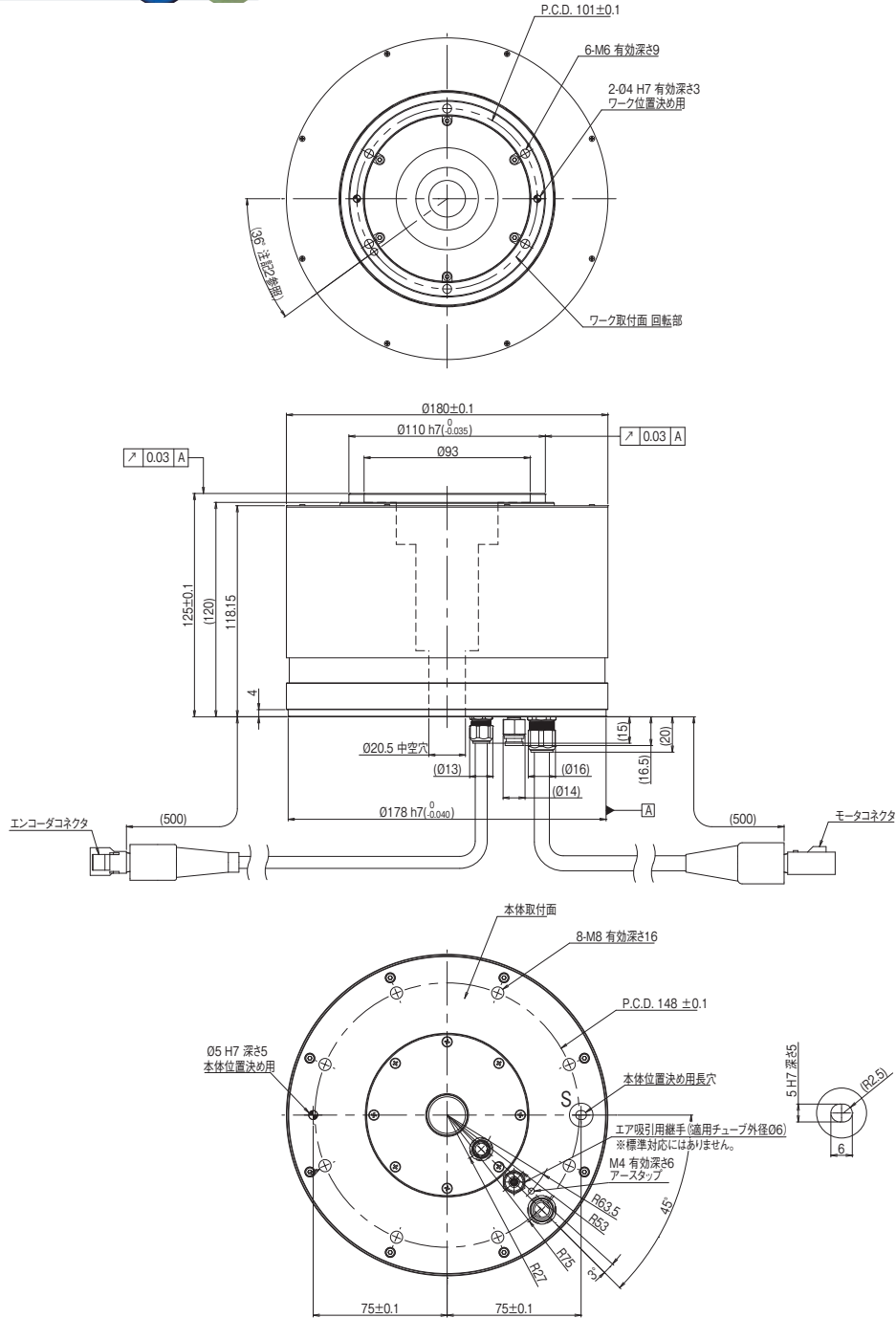


共通仕様

項目	内容
駆動方式	ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度
許容負荷モーメント(注2)	80N・m
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev
	20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	H18CS H18CP
	正方向 3400N 3100N 逆方向 250N 250N
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)
クリーン対応	クリーン度 クラス 10 (0.1μm)
	吸引量 35Nℓ/min
本体質量	13.2kg

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



- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR

- DDCR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

■ 適応コントローラ

DDCR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)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
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

※DDCR-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

DDCR-LH18C

クリーン仕様 大口径タイプ 高トルクタイプ フランジレスタイプ

■型式項目 DDCR — LH18C — 600 — 360 — T2 —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S: 標準 (17bit) AI: インデックスアップソタイプ 600: 600W 360: 360度 T2: SCON N: 無し
 P: 高分解能 (20bit) AM: 多回転アップソタイプ XSEL-P/Q XSEL-R/S M: 5m
 注: LH18CPの場合は、X□□: 長さ指定 SCONのみ

*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。



*設置方法の詳細は巻末-76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) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアップソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアップソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数 (W)	動作範囲 (度) (※1)	速度 (注1) (度/s)	定格トルク (N・m) (※2)	瞬時最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	ロータイナシヤ (kg・m ²)
17bit インデックスアップソタイプ	DDCR-LH18CS-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アップソタイプ	DDCR-LH18CS-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアップソタイプ	DDCR-LH18CP-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アップソタイプ	DDCR-LH18CP-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

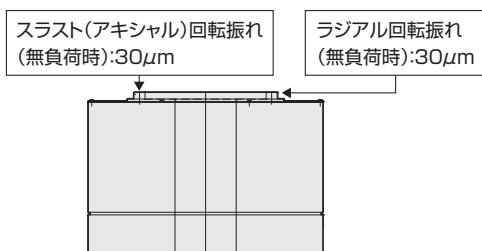
型 式	標準価格
DDCR-LH18CS	—
DDCR-LH18CP	—

①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)	—

*保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

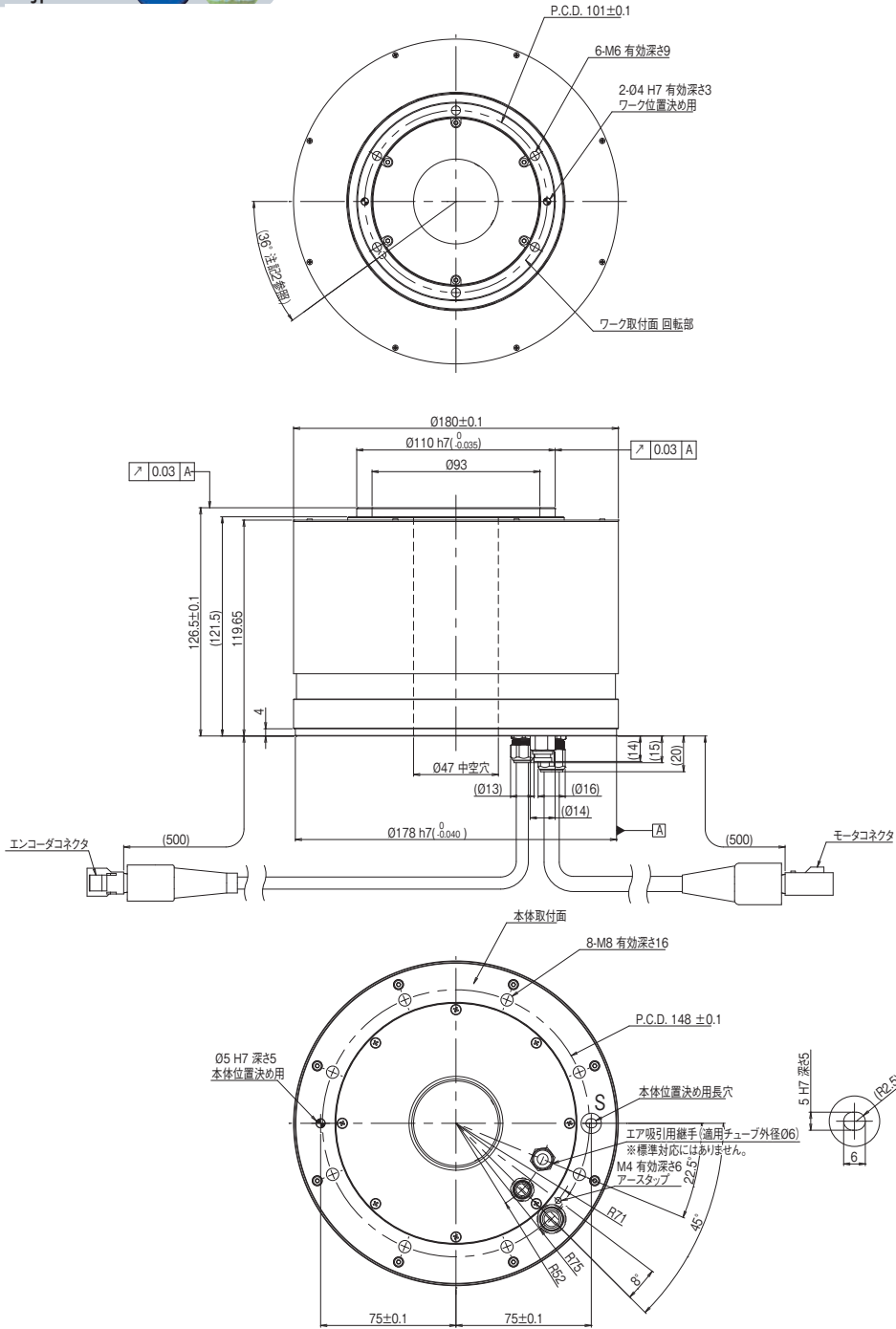


共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit: ±0.0055度 20bit: ±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit: 131,072pulse/rev		
	20bit: 1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	正方向	LH18CS: 3400N	LH18CP: 3100N
	逆方向	250N	
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40°C、20 ~ 85% (結露無きこと)		
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1µm)	
	吸引量	35Nℓ/min	
本体質量	12.8kg		

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



- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

適応コントローラ

DDCR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 自由空間 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
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

※DDCR-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

- 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

ISDBCR-S

ISPDBCR-S 高精度仕様

±10μm
標準

±3μm
高精度

クリーン仕様

バッテリーレスアップ

小型タイプ

本体幅 90mm

60W

■型式項目

シリーズ	S	タイプ	WA	エンコーダ種類	60	モータ種類	60:60W	リード	16:16mm 8:8mm 4:4mm	ストローク	100:100mm ? 800:800mm (50mm毎)	適応コントローラ	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	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。



※垂直・横立て・天吊り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-76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) 可搬質量は、加速度0.4G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
(注2, 3, 4) 【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※) ダブルスライド選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が0.5kgとなります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR [ISPDBCR] -S-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	13	3	53.1	60	100~800 (50mm毎)
ISDBCR [ISPDBCR] -S-WA-60-8-①-T2-②-③		8	27	6	106.1	30	
ISDBCR [ISPDBCR] -S-WA-60-4-①-T2-②-③		4	55	14	212.3	15	

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 リード	100~500	550	600	650	700	750	800
16	960	920	795	690	610	540	480
8	480	460	400	345	305	270	240
4	240	230	200	170	150	135	120

(単位は mm/s)

エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアップ	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-

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	
		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	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-K-165	-	マスター軸指定	LM	-K-168	-
ケーブル左背面取出し	A1E	-K-165	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-K-168	-
ケーブル右側面取出し	A3S	-K-165	-	原点逆仕様	NM	-K-168	-
ケーブル右背面取出し	A3E	-K-165	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-K-168	-
AQ シール (標準装備)	AQ	-K-165	-	スレーブ軸指定	S	-K-168	-
ブレーキ	B	-K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-K-170	-
クリーブセンサ	C	-K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~800)	ST	-K-170	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	-K-165	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	-K-171	-
原点リミットスイッチ	L	-K-168	-	ダブルスライド仕様	W	-K-171	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-K-168	-				

※ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード16)の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ12mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm [±0.003mm]
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

・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。

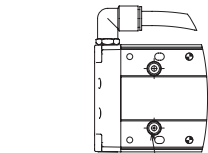
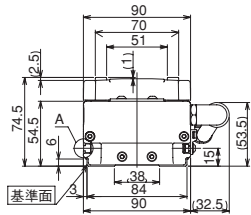
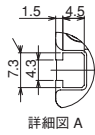
寸法図

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

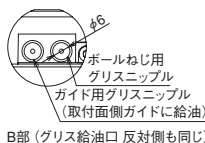


ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

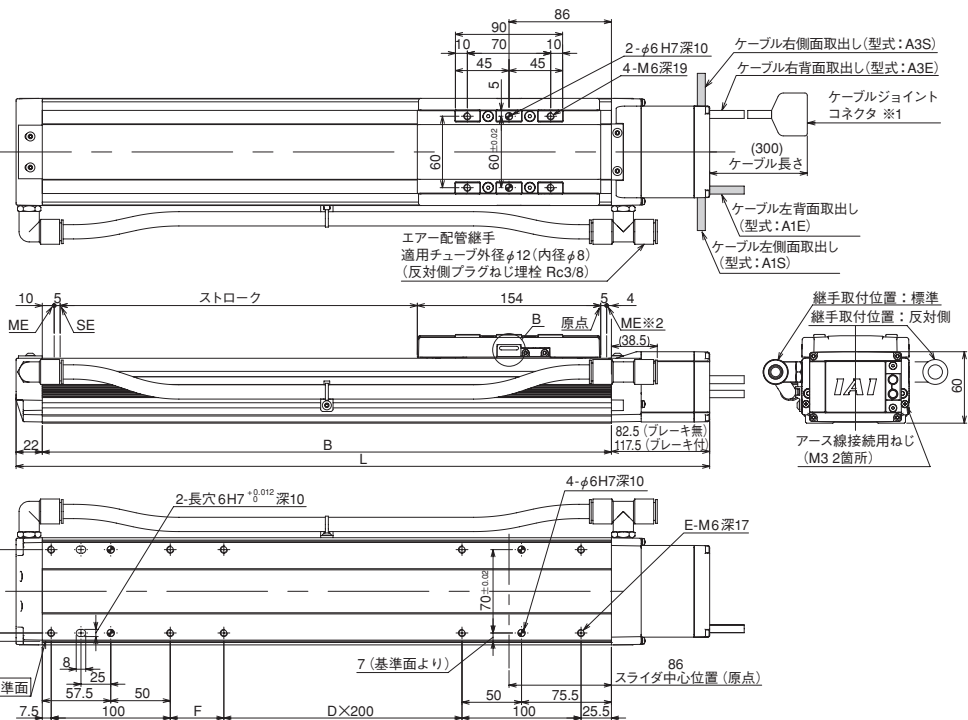
※許容モーメント
オフセット基準位置は、
スライダワーク取付
位置より42.5mmの
ところになります。



ベース底面全体に加工用シグ穴あり。
本体取付用ではありません。
ゴム製グロメットにより埋栓。
ガイド高精度仕様時のベース取付面



B部 (グリス給油口 反対側も同じ)



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続しますケーブルは、巻末7ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が0.2kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレーキ無	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
	プレーキ付	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
B	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	
F	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145	
質量(kg)	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.9	9.2	

適応コントローラ

IS(P)DBCR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AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

- 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

- RCP5
CR
- RCP4
CR
- RCP2
CR
- ERC3
CR
- RCA
CR
- RCS3
CR
- RCS2
CR
- DDCR
- ISDBCR/
ISPDBCR
- SSPDA
CR
- ISDACR/
ISPDACR
- IXP
- IX-
NNC

ISDBCR-M-100

ISPDBCR-M-100 高精度仕様

±10μm
標準

±3μm
高精度

クリーン仕様

バッテリーレスアプン

中型タイプ

本体幅
120mm

100W

■型式項目 — **M** — **WA** — **100** — — — **T2** — —

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

ISDBCR:標準仕様 WA:バッテリーレスアプン 100:100W 30:30mm 100:100mm T2:SCON N:無し 下記オプション
ISPDBCR:高精度仕様 20:20mm ? S:3m MSCON S:3m 下記オプション
10:10mm 1100:1100mm SSEL M:5m XSEL-P/Q 価格表参照
5:5mm (50mm毎) XSEL-R/S 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。



※垂直・横立で天吊り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-76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) 可搬質量は、加速度0.4G(リード5)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。

(注2,3,4) 【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。

(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。

(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が0.5kgとなります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR [ISPDBCR]-M-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	15	2	56.6	180	100~1100 (50mm毎)
ISDBCR [ISPDBCR]-M-WA-100-20-①-T2-②-③		20	23	4	84.9	120	
ISDBCR [ISPDBCR]-M-WA-100-10-①-T2-②-③		10	45	10	169.8	50	
ISDBCR [ISPDBCR]-M-WA-100-5-①-T2-②-③		5	85	20	339.7	20	

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

(単位は mm/s)

ストローク	100~600	650	700	750	800
リード	30	1800	1630	1440	1280
	20	1200	1085	960	855
	10	600	545	480	430
	5	300	270	240	215
ストローク	850	900	950	1000	1050
リード	30	1035	935	850	780
	20	690	625	570	520
	10	345	310	285	260
	5	170	155	140	130

エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	対応コントローラ	
		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	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取だし	A1S	→K-165	-	マスター軸指定	LM	→K-168	-
ケーブル左背面取だし	A1E	→K-165	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-168	-
ケーブル右側面取だし	A3S	→K-165	-	原点逆仕様	NM	→K-168	-
ケーブル右背面取だし	A3E	→K-165	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-168	-
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-165	-	スレーブ軸指定	S	→K-168	-
ブレーキ	B	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→K-170	-
クリーブセンサ	C	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	→K-170	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-165	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-171	-
原点リミットスイッチ	L	→K-168	-	ダブルスライダ仕様	W	→K-171	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-168	-				

※ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ16mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm [±0.003mm]
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:81.0N・m Mb:116N・m Mc:189N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 対応チューブ外径 φ12

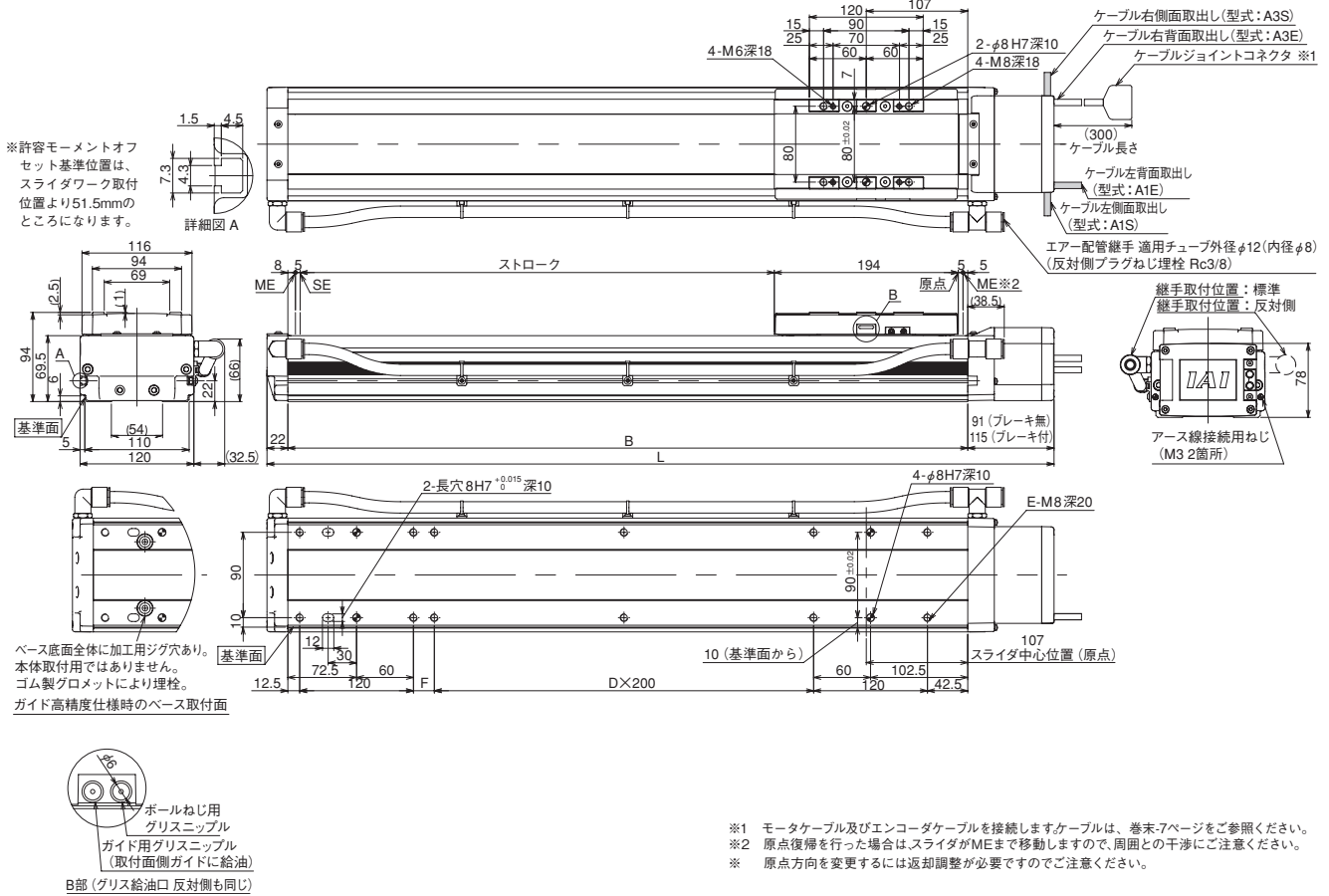
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下
(※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



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

※ブレーキ付は質量が0.3kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L																						
ブレーキ無	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	
ブレーキ付	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454	
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	
質量(kg)	7.6	8.2	8.8	9.5	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.2	18.9	19.5	20.1	

適応コントローラ

IS(P)DBCR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AC 100V/200V	●	●	-	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	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

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。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDPCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDBCR-M-200

ISPDBCR-M-200 高精度仕様

±10μm
標準

±3μm
高精度

クリーン仕様

バッテリーレスアプン

中型タイプ

本体幅
120mm

200W

■型式項目

シリーズ	M	タイプ	WA	エンコーダ種類	200	モータ種類	200	リード	200	ストローク	T2	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様			WA:バッテリーレスアプン		200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm ? :3mm 1100:1100mm (50mm毎)		T2:SCON MSCON 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。



※垂直・横立て・天吊り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-76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) 可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
(注2,3,4) 【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR [ISPDBCR]-M-WA-200-30-①-T2-②-③	200	30	30	6	113.9	180	100~1100 (50mm毎)
ISDBCR [ISPDBCR]-M-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	10	170.9	120	
ISDBCR [ISPDBCR]-M-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20	341.8	50	
ISDBCR [ISPDBCR]-M-WA-200-5-①-T2-②-③		5	110	40	683.6	20	

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

(単位は mm/s)

ストローク (mm)	100~600	650	700	750	800
リード30	1800	1630	1440	1280	1150
リード20	1200	1085	960	855	765
リード10	600	545	480	430	380
リード5	300	270	240	215	190

ストローク (mm)	850	900	950	1000	1050	1100
リード30	1035	935	850	780	715	660
リード20	690	625	570	520	475	440
リード10	345	310	285	260	240	220
リード5	170	155	140	130	120	110

エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

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	
		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	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取だし	A1S	-K-165	-	マスター軸指定	LM	-K-168	-
ケーブル左背面取だし	A1E	-K-165	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-K-168	-
ケーブル右側面取だし	A3S	-K-165	-	原点逆仕様	NM	-K-168	-
ケーブル右背面取だし	A3E	-K-165	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-K-168	-
AQ シール (標準装備)	AQ	-K-165	-	スレーブ軸指定	S	-K-168	-
ブレーキ	B	-K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-K-170	-
クリーブセンサ	C	-K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	-K-170	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	-K-165	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	-K-171	-
原点リミットスイッチ	L	-K-168	-	ダブルスライダ仕様	W	-K-171	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-K-168	-				

※ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ16mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm [±0.003mm]
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:81.0N・m Mb:116N・m Mc:189N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

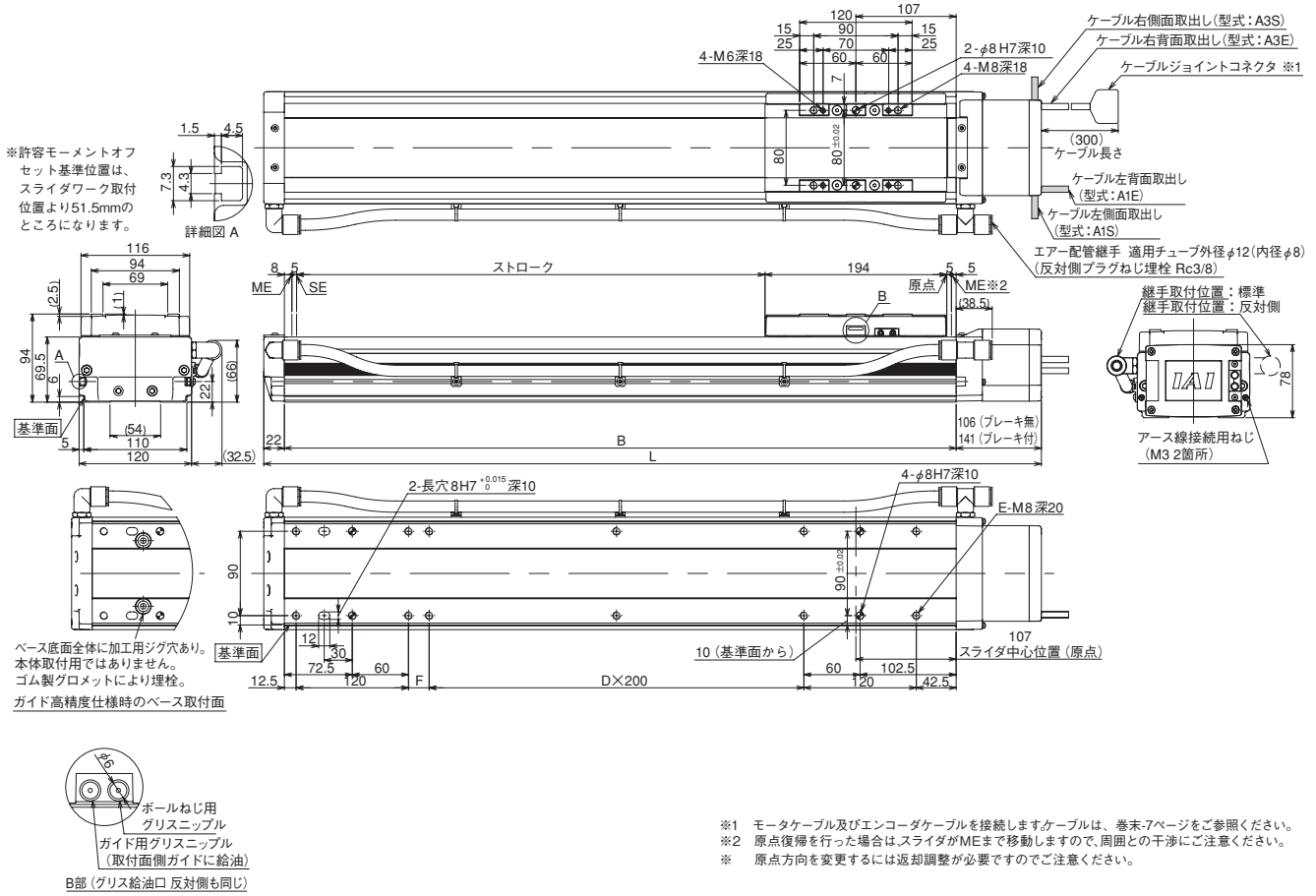
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



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

※ブレーキ付は質量が0.4kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L ブレーキ無	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445
ブレーキ付	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)	8.0	8.6	9.2	9.9	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5

適応コントローラ

IS(P)DBCR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AC 100V/200V	●	●	-	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	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

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。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDBCR-MX-200

ISPDBCR-MX-200 高精度仕様

±10μm
標準

±3μm
高精度

クリーン仕様

バッテリーレスアンプ

中型タイプ

中間サポートタイプ

本体幅
120mm

200W

型式項目	□	MX	WA	200	□	□	T2	□	□
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	
ISDBCR:標準仕様		WA:バッテリーレスアンプ	200:200W	30:30mm 20:20mm	800:800mm ? 2000:2000mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON 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。



※設置方法の詳細は巻末-76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) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
(注2, 3, 4) []内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平 (kg) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
ISDBCR [ISPDBCR]-MX-WA-200-30-①-T2-②-③	200	30	30 水平専用	113.9	180	800~2000 (50mm毎)
ISDBCR [ISPDBCR]-MX-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	170.9	120	

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/リード	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
30	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675
20	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450

(単位は mm/s)

エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアンプ	
	ISDBCR	ISPDBCR
800	-	-
900	-	-
1000	-	-
1100	-	-
1200	-	-
1300	-	-
1400	-	-
1500	-	-
1600	-	-
1700	-	-
1800	-	-
1900	-	-
2000	-	-

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	
		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	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取だし	A1S	→K-165	-	マスター軸指定	LM	→K-168	-
ケーブル右側面取だし	A1E	→K-165	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-168	-
ケーブル左側面取だし (標準装備)	A3S	→K-165	-	原点逆仕様	NM	→K-168	-
ケーブル右側面取だし	A3E	→K-165	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-168	-
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-165	-	スレーブ軸指定	S	→K-168	-
ブレーキ	B	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク800~1300)	ST	→K-170	-
クリープセンサ	C	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	→K-170	-
クリープセンサ勝手違い	CL	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク2000)	ST	→K-170	-
原点リミットスイッチ	L	→K-168	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-171	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-168	-				

※ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ16mm 転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma:81.0N・m Mb:116N・m Mc:189N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

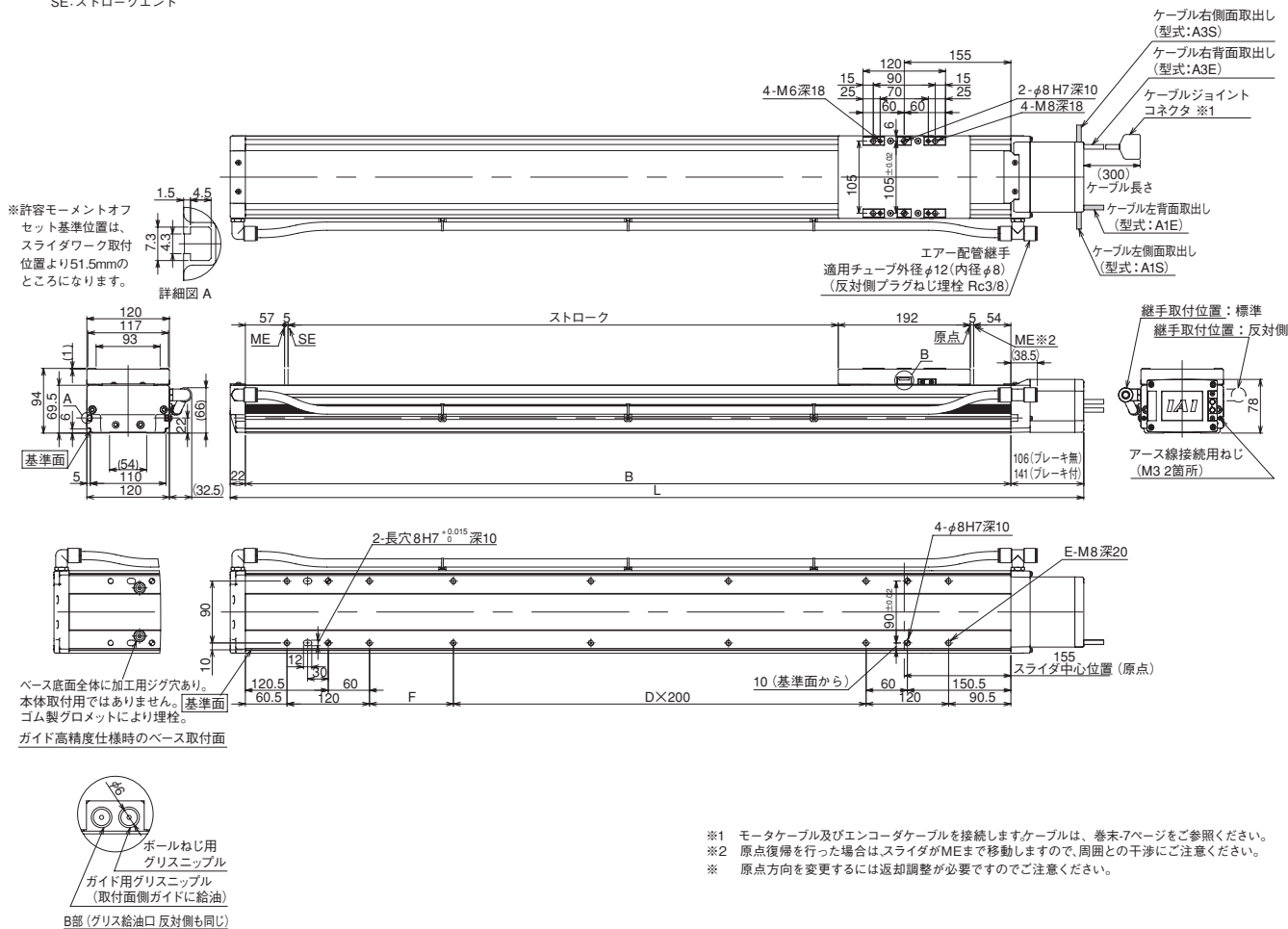
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm以下 Mb、Mc 方向 600mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



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

※プレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
プレーキ無	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441
プレーキ付	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476
B	1113	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	2063	2113	2163	2213	2263	2313
D	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9
E	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26
F	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122
質量(kg)	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.7	22.3	23.0	23.6	24.2	24.9	25.5	26.2	26.8	27.4	28.1	28.7	29.4	30.0	30.6	31.3	31.9	32.6	33.2	33.8

適応コントローラ

IS(P)DBCR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AC 100V/200V	●	●	-	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	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDBCR-L-200

ISPDBCR-L-200 高精度仕様

±10μm
標準

±3μm
高精度

クリーン仕様

バッテリーレスアプン

大型タイプ

本体幅
150mm

200W

型式項目 - **L** - **WA** - **200** - - - **T2** - -

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

ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様 WA:バッテリーレスアプン 200:200W 40:40mm 20:20mm 10:10mm 100:100mm ? 1300:1300mm (50mm毎) T2:SCON MSCON 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。



※垂直・横立で・天吊り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-76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) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
(注2, 3, 4) 【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-1.0kgとなります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR [ISPDBCR]-L-WA-200-40-①-T2-②-③	200	40	15	2.5	85.5	180	100~1300 (50mm毎)
ISDBCR [ISPDBCR]-L-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	9	170.9	120	
ISDBCR [ISPDBCR]-L-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20	341.8	50	

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 リード	100~650	700	750	800	850	900	950
40	1800				1700	1540	1410
20	1200	1165	1045	940	850	770	705
10	600	585	520	470	425	385	350
ストローク リード	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1290	1185	1095	1015	940	875	815
20	645	595	545	505	470	440	410
10	320	295	275	255	235	220	205

(単位は mm/s)

エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-

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
ケーブル左側面取だし	A1S	-K-165	-	マスター軸指定	LM	-K-168	-
ケーブル右側面取だし	A1E	-K-165	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-K-168	-
ケーブル右側面取だし	A3S	-K-165	-	原点逆仕様	NM	-K-168	-
ケーブル右側面取だし	A3E	-K-165	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-K-168	-
AQ シール (標準装備)	AQ	-K-165	-	スレーブ軸指定	ST	-K-168	-
ブレーキ	B	-K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-K-170	-
クリーブセンサ	C	-K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	-K-170	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	-K-165	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	-K-171	-
原点リミットスイッチ	L	-K-168	-	ダブルスライダ仕様	W	-K-171	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-K-168	-				

※ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

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	
		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。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジφ20mm 転造 C10【転造 C5相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma:123N・m Mb:176N・m Mc:291N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m以下
グリース	低発塵グリース使用(ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

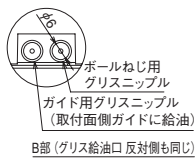
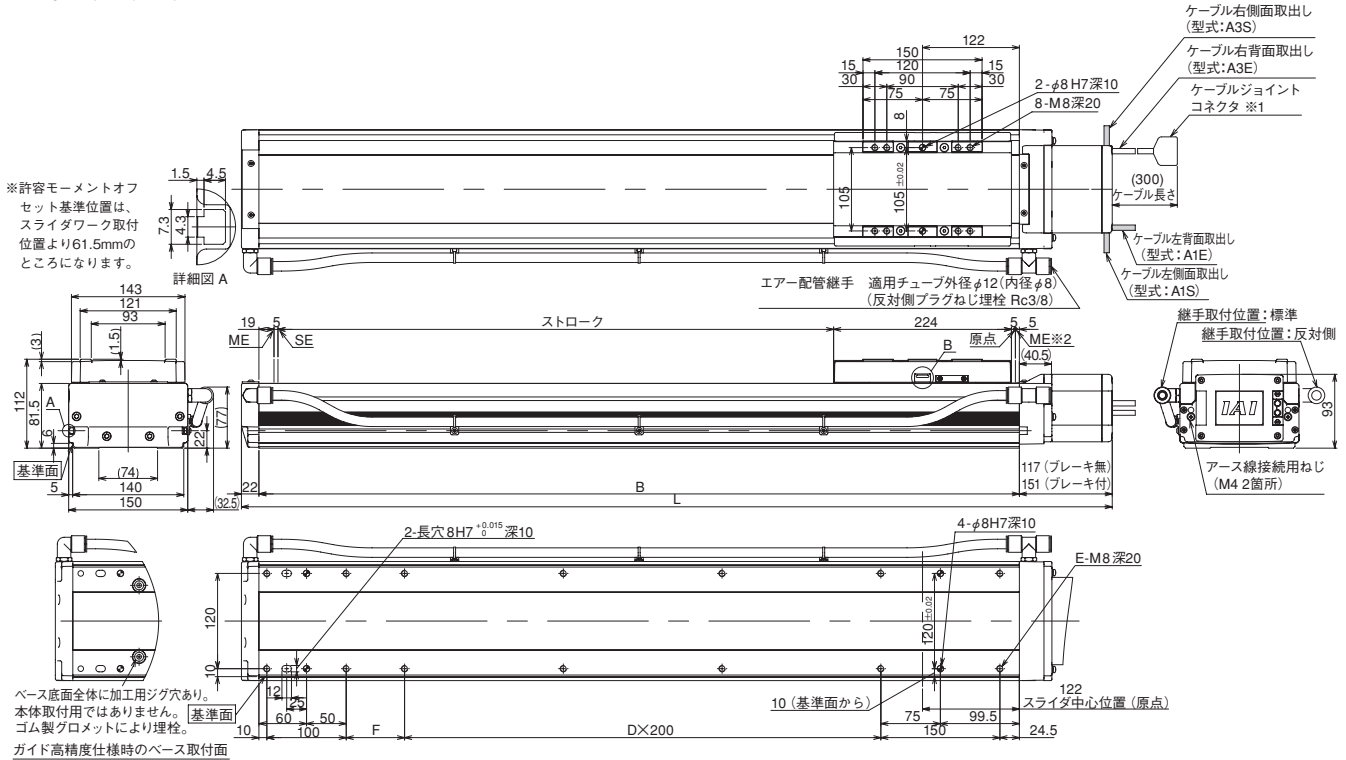
・張出し負荷長の目安/Ma 方向 750mm以下 Mb、Mc 方向 750mm以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続しますケーブルは、巻末7ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
プレーキ無	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697
プレーキ付	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
F	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
質量(kg)	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4

適応コントローラ

IS(P)DBCR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 ※選別				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラフ
- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDBCR-L-400

ISPDBCR-L-400 高精度仕様

±10μm
標準

±3μm
高精度

クリーン仕様

バッテリーレスアプン

大型タイプ

本体幅 150mm

400W

■型式項目

シリーズ	L	タイプ	WA	モータ種類	400	リード	40	ストローク	100	適応コントローラ	T2	ケーブル長	N	オプション
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様			WA:バッテリーレスアプン	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1300:1300mm (50mm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。



※垂直・横立で・天吊り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-76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) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
(注2, 3, 4) 【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR [ISPDBCR]-L-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	8	169.6	180	100~1300 (50mm毎)
ISDBCR [ISPDBCR]-L-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90	20	339.1	120	
ISDBCR [ISPDBCR]-L-WA-400-10-①-T2-②-③		10	120	40	678.3	50	

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 リード	最高速度 (mm/s)							
	100~650	700	750	800	850	900	950	950
40	1800				1700	1540	1410	
20	1200	1165	1045	940	850	770	705	
10	600	585	520	470	425	385	350	
ストローク リード	最高速度 (mm/s)							
	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
40	1290	1185	1095	1015	940	875	815	
20	645	595	545	505	470	440	410	
10	320	295	275	255	235	220	205	

(単位は mm/s)

エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-

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
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-165	-	マスター軸指定	LM	→K-168	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-165	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-168	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-165	-	原点逆仕様	NM	→K-168	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-165	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-168	-
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-165	-	スレーブ軸指定	ST	→K-168	-
ブレーキ	B	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→K-170	-
クリーブセンサ	C	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	→K-170	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-165	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-171	-
原点リミットスイッチ	L	→K-168	-	ダブルスライダ仕様	W	→K-171	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-168	-				

※ISPDBCR (全リード) と ISDBCR (リード40) の時は、ボール保持機構付きガイド (RT) は選択できません。

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	
		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。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式 (注2)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度 (注3)	±0.01mm [±0.003mm]
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション (注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント (※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
運動真直度 (注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

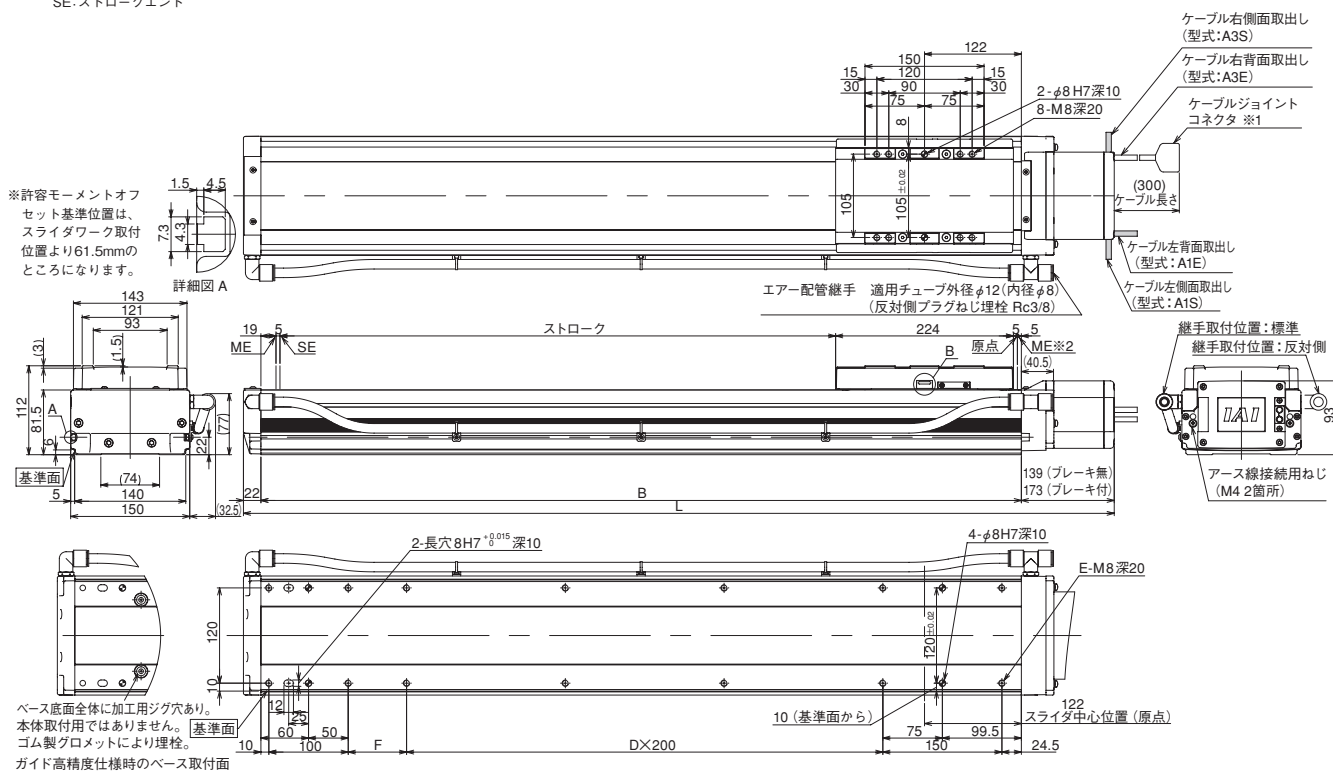
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続しますケーブルは、巻末7ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
ブレーキ無	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619	1669	1719
ブレーキ付	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
F	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
質量(kg)	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8

適応コントローラ

IS(P)DBCR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/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・アームワラフ
- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDBCR-LX-200

ISPDBCR-LX-200 高精度仕様



クリーン仕様 | バッテリーレスアブ | 大型タイプ | 中間サポートタイプ | 本体幅 150mm | 200W

型式項目: **LX** (シリーズ) - **WA** (タイプ) - **200** (エンコーダ種類) - **T2** (モータ種類) - **200:200W** (リード) - **1000:1000mm** (ストローク) - **2500:2500mm** (50mm毎) (適応コントローラ) - **MSCON** (ケーブル長) - **N:無し** (オプション)

ISDBCR:標準仕様 | ISPDBCR:高精度仕様 | WA:バッテリーレスアブ | 200:200W | 40:40mm | 20:20mm | 1000:1000mm | 2500:2500mm (50mm毎) | T2:SCON | MSCON | SSEL | XSEL-P/Q | XSEL-R/S | 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。



※設置方法の詳細は巻末-76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) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
(注2, 3, 4) 【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nl/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR【ISPDBCR】-LX-WA-200-40-①-T2-②-③	200	40	15	水平専用	85.5	180	1000~2500 (50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-LX-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45				

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

リード	ストローク							
	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1800
40	1800			1660	1480	1300		
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	
リード	ストローク							
	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2500
40	1180	1080	980	880	820	740	680	
20	590	540	490	440	410	370	340	

(単位は mm/s)

エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類	
	バッテリーレスアブ	
	ISDBCR	ISPDBCR
1000	-	-
1100	-	-
1200	-	-
1300	-	-
1400	-	-
1500	-	-
1600	-	-
1700	-	-
1800	-	-
1900	-	-
2000	-	-
2100	-	-
2200	-	-
2300	-	-
2400	-	-
2500	-	-

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	
		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	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-165	-	マスター軸指定	LM	→K-168	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-165	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-168	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-165	-	原点逆仕様	NM	→K-168	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-165	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-168	-
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-165	-	スレーブ軸指定	S	→K-168	-
ブレーキ	B	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	→K-170	-
クリーブセンサ	C	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	→K-170	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク2000~2500)	ST	→K-170	-
原点リミットスイッチ	L	→K-168	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-171	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-168	-				

※ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジφ20mm 転造 C10【転造 C5相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma:123N・m Mb:176N・m Mc:291N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m以下
グリース	低発塵グリース使用(ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

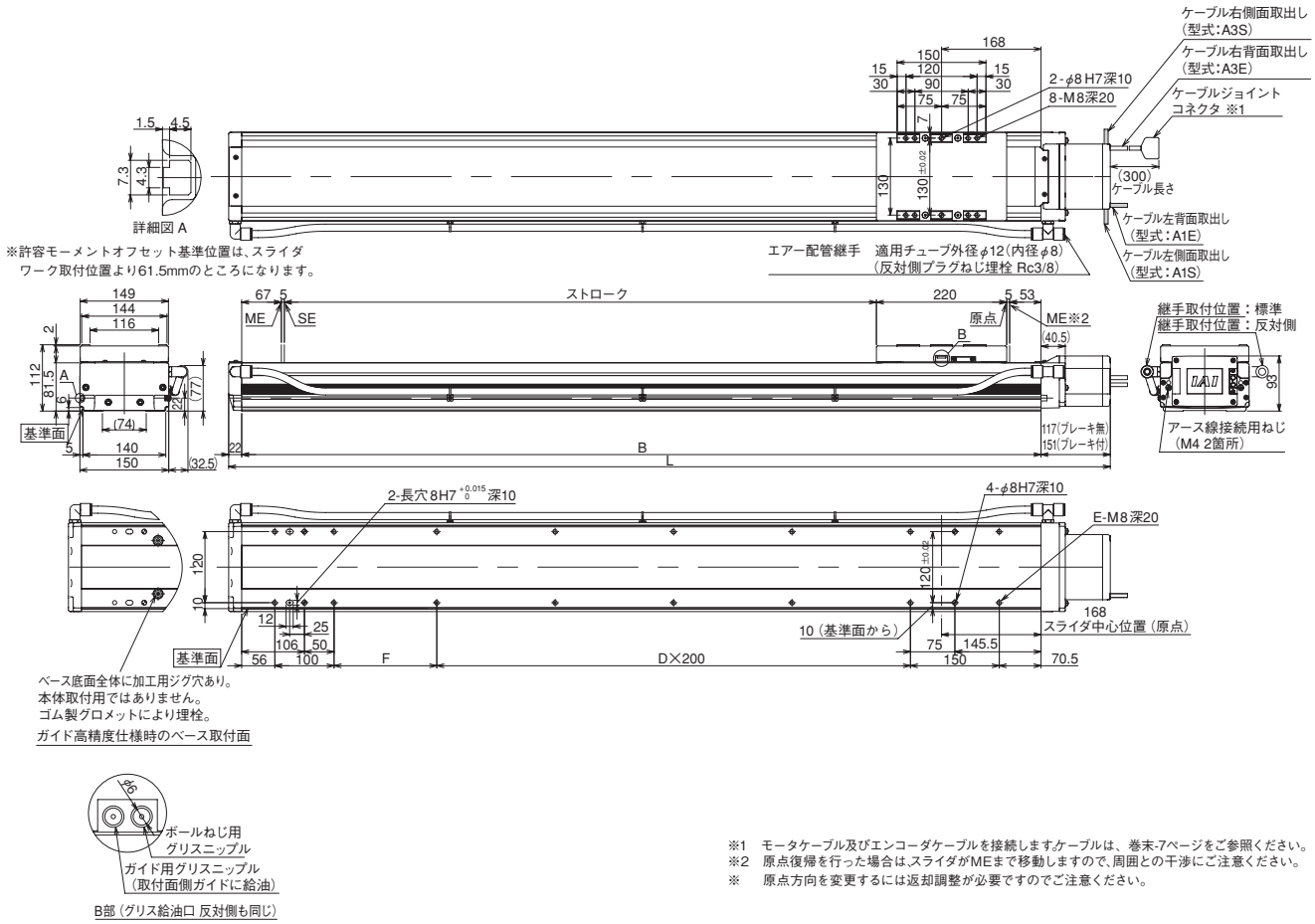
・張出し負荷長の目安/Ma 方向 750mm以下 Mb、Mc 方向 750mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



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

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
ブレーキ無	1489	1539	1589	1639	1689	1739	1789	1839	1889	1939	1989	2039	2089	2139	2189	2239	2289	2339	2389	2439	2489	2539	2589	2639	2689	2739	2789	2839	2889	2939	2989
ブレーキ付	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123	2173	2223	2273	2323	2373	2423	2473	2523	2573	2623	2673	2723	2773	2823	2873	2923	2973	3023
B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
D	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32
F	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5
質量(kg)	29.8	30.6	31.5	32.4	33.2	34.1	35.0	35.8	36.7	37.6	38.5	39.3	40.2	41.1	41.9	42.8	43.7	44.5	45.4	46.3	47.2	48.0	48.9	49.8	50.5	51.5	52.4	53.2	54.1	55.0	55.8

適応コントローラ

IS(P)DBCR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AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDBCR-LX-400

ISPDBCR-LX-400 高精度仕様



クリーン仕様 | バッテリーレスアブ | 大型タイプ | 中間サポートタイプ | 本体幅 150mm | 400W

型式項目 — **LX** — **WA** — **400** — — — **T2** — —

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

ISDBCR: 標準仕様 WA: バッテリーレスアブ 400: 400W 40: 40mm 1000: 1000mm T2: SCON N: 無し 下記オプション
 ISPDBCR: 高精度仕様 20: 20mm 2500: 2500mm (50mm毎) SSEL S: 3m 下記オプション
 XSEL-P/Q M: 5m 価格表参照
 XSEL-R/S 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。



※設置方法の詳細は巻末-76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) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
 (注2, 3, 4) 【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
 (注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nz/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR [ISPDBCR]-LX-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	水平専用	169.6	180	1000~2500 (50mm毎)
ISDBCR [ISPDBCR]-LX-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90				

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

リード	ストローク (mm)							
	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900
40	1800			1660	1480	1300		
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	
リード	ストローク (mm)							
	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600
40	1180	1080	980	880	820	740	680	
20	590	540	490	440	410	370	340	

(単位は mm/s)

エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアブ	
	ISDBCR	ISPDBCR
1000	—	—
1100	—	—
1200	—	—
1300	—	—
1400	—	—
1500	—	—
1600	—	—
1700	—	—
1800	—	—
1900	—	—
2000	—	—
2100	—	—
2200	—	—
2300	—	—
2400	—	—
2500	—	—

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	
		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	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-165	—	マスター軸指定	LM	→K-168	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-165	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-168	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-165	—	原点逆仕様	NM	→K-168	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-165	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-168	—
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-165	—	スレーブ軸指定	S	→K-168	—
ブレーキ	B	→K-165	—	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	→K-170	—
クリーブセンサ	C	→K-165	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	→K-170	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-165	—	真直度高精度仕様 (ストローク2000~2500)	ST	→K-170	—
原点リミットスイッチ	L	→K-168	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-171	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-168	—				

※ISPDBCR (全リード) と ISDBCR (リード40) の時は、ボール保持機構付きガイド (RT) は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式 (注2)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 (転造 C5 相当)
繰返し位置決め精度 (注3)	±0.01mm [±0.003mm]
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション (注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント (※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
運動真直度 (注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

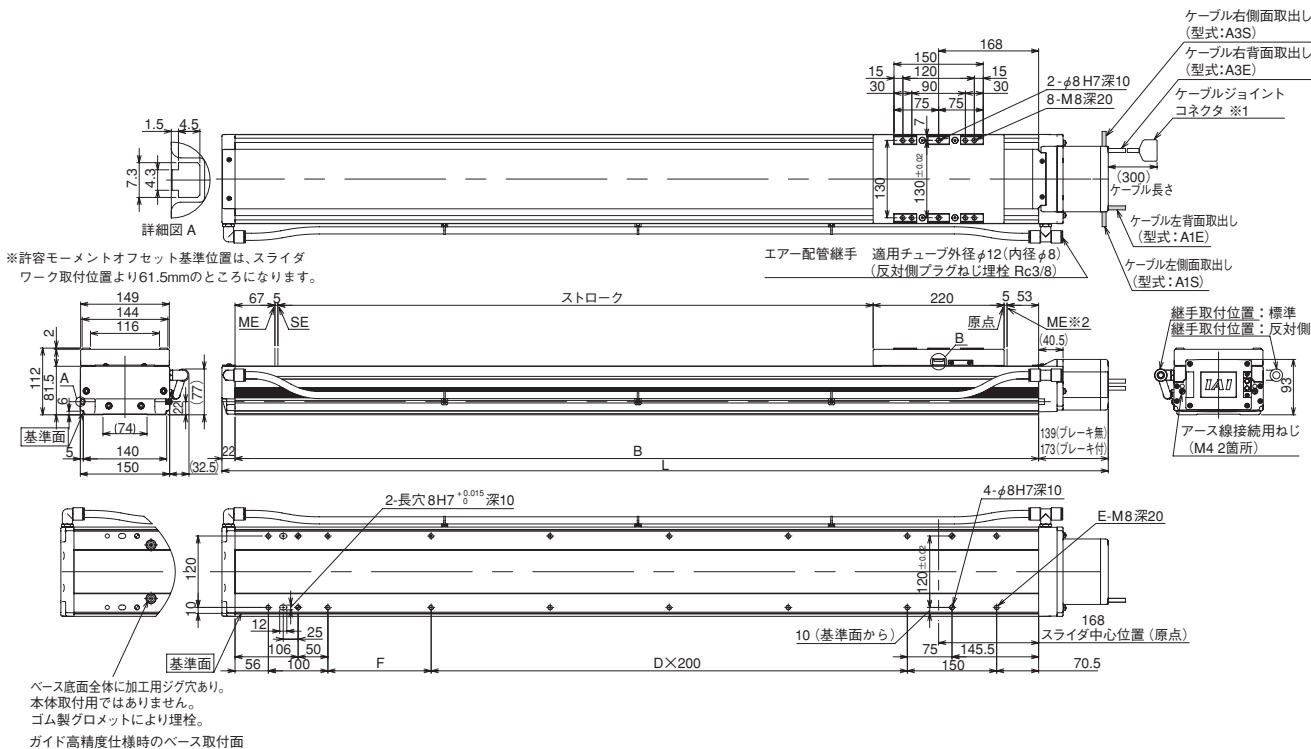
※張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下
 (※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



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

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
ブレーキ無	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011
ブレーキ付	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045
B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
D	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32
F	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5
質量(kg)	30.2	31.0	31.9	32.8	33.6	34.5	35.4	36.3	37.1	38.0	38.9	39.7	40.6	41.5	42.3	43.2	44.1	45.0	45.8	46.7	47.6	48.4	49.3	50.2	51.0	51.9	52.8	53.6	54.5	55.4	56.3

適応コントローラ

IS(P)DBCR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/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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPBBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDBCR-S-□□□-ESD

ISPDBCR-S-□□□-ESD 高精度仕様

±10μm
標準

±3μm
高精度

クリーン仕様

バッテリーレスアプン

小型タイプ

静電気対策仕様

本体幅 90mm

60W

型式項目 □ — S — WA — 60 — □ — □ — T2 — □ — ESD — □

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
 ISDBCR: 標準仕様 WA: バッテリーレスアプン 60: 60W 16: 16mm 100: 100mm T2: SCON N: 無し 下記オプション
 ISPDBCR: 高精度仕様 8: 8mm ? MSCON S: 3m 価格表参照
 4: 4mm 800: 800mm (50mm毎) SSEL M: 5m
 XSEL-P/Q X □ □: 長さ指定 (注) [ESD]の型式表記は、選択オプションを含めアルファベット順にご記入ください。(前-245ページ参照)
 XSEL-R/S

※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。



※垂直・横立て・天吊り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-76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) 可搬質量は、加速度0.4G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
 (注2, 3, 4) 【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
 (注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nl/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR [ISPDBCR]-S-WA-60-16-①-T2-②-ESD-③	60	16	13	3	53.1	60	100~800 (50mm毎)
ISDBCR [ISPDBCR]-S-WA-60-8-①-T2-②-ESD-③		8	27	6	106.1	30	
ISDBCR [ISPDBCR]-S-WA-60-4-①-T2-②-ESD-③		4	55	14	212.3	15	

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 リード	100~500	550	600	650	700	750	800
	16	960	920	795	690	610	540
8	480	460	400	345	305	270	240
4	240	230	200	170	150	135	120

(単位は mm/s)

エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	対応コントローラ	
		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	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-165	—	マスター軸指定	LM	→K-168	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-165	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-168	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-165	—	原点逆仕様	NM	→K-168	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-165	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-168	—
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-165	—	スレーブ軸指定	S	→K-168	—
ブレーキ	B	→K-165	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→K-170	—
クリーブセンサ	C	→K-165	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~800)	ST	→K-170	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-165	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-171	—
原点リミットスイッチ	L	→K-168	—	ダブルスライダ仕様	W	→K-171	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-168	—				

※ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード16)の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ12mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm [±0.003mm]
ベース他構造部材	材質: アルミ 無電解ニッケルめっき処理
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 対応チューブ外径 φ12

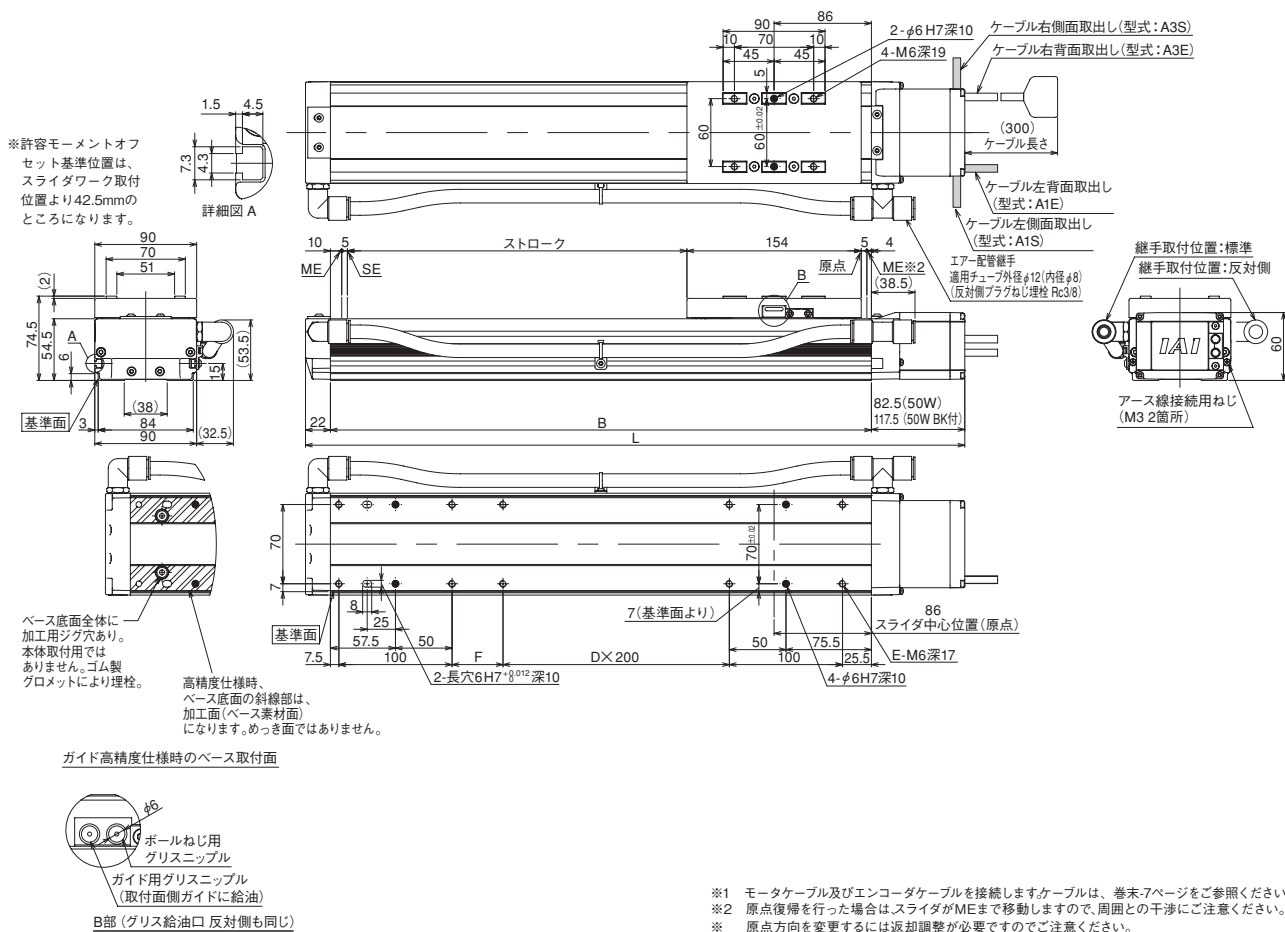
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 450mm 以下 Mb, Mc 方向 450mm 以下
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

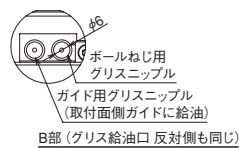
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



ガイド高精度仕様時のベース取付面



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続しますケーブルは、巻末7ページをご参照ください。
 ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
 ※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が0.2kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
プレーキ無	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
プレーキ付	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
B	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
質量(kg)	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.9	9.2

適応コントローラ

IS(P)DBCR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AC 100V/200V	●	●	-	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	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDBCR-M-□□□-ESD

ISPDBCR-M-□□□-ESD

高精度仕様



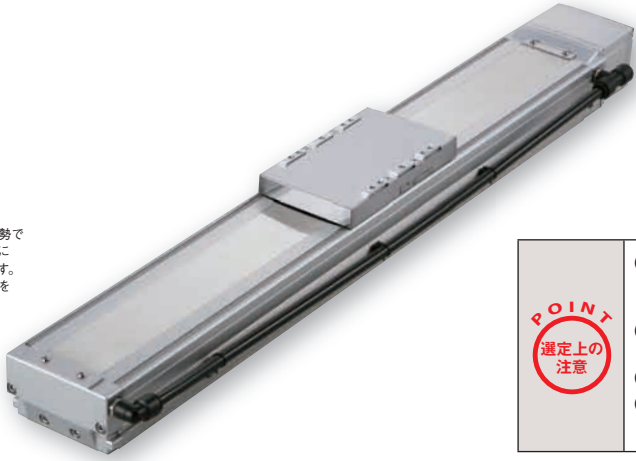
クリーン仕様 | バッテリーレスアプン | 中型タイプ | 静電気対策仕様 | 本体幅 120mm | 100W | 200W

型式項目	□	M	WA	□	□	□	T2	□	ESD	□
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		
ISDBCR: 標準仕様	ISPDBCR: 高精度仕様	WA: バッテリーレスアプン	100: 100W 200: 200W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	100: 100mm ? 1100: 1100mm (50mm毎)	T2: SCON MSCON 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 (注) [ESD]の型式表記は、選択オプションを含めアルファベット順にご記入ください。 (前-245ページ参照)		

*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。



*垂直・横立て・天吊り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-76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) 可搬質量は、加速度0.4G(リード5)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
(注2, 3, 4) 【 】内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (N/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR [ISPDBCR]-M-WA-100-30-①-T2-②-ESD-③	100	30	15	2	56.6	180	100~1100 (50mm毎)
		20	23	4	84.9	120	
		10	45	10	169.8	50	
		5	85	20	339.7	20	
ISDBCR [ISPDBCR]-M-WA-200-30-①-T2-②-ESD-③	200	30	30	6	113.9	180	100~1100 (50mm毎)
		20	45	10	170.9	120	
		10	90	20	341.8	50	
		5	110	40	683.6	20	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)					
	100~600	650	700	750	800	850
30	1800	1630	1440	1280	1150	1020
20	1200	1085	960	855	765	675
10	600	545	480	430	380	330
5	300	270	240	215	190	165

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン			
	ISDBCR		ISPDBCR	
	モーター W 数		モーター W 数	
	100W	200W	100W	200W
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-

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	
		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	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-K-165	-	マスター軸指定	LM	-K-168	-
ケーブル左背面取出し	A1E	-K-165	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-K-168	-
ケーブル右側面取出し	A3S	-K-165	-	原点逆仕様	NM	-K-168	-
ケーブル右背面取出し	A3E	-K-165	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-K-168	-
AQ シール (標準装備)	AQ	-K-165	-	スレーブ軸指定	ST	-K-168	-
ブレーキ	B	-K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-K-170	-
クリーブセンサ	C	-K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	-K-170	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	-K-165	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	-K-171	-
原点リミットスイッチ	L	-K-168	-	ダブルスライダ仕様	W	-K-171	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-K-168	-				

*ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ16mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm [±0.003mm]
ベース他構造部材	材質: アルミ 無電解ニッケルめっき処理
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

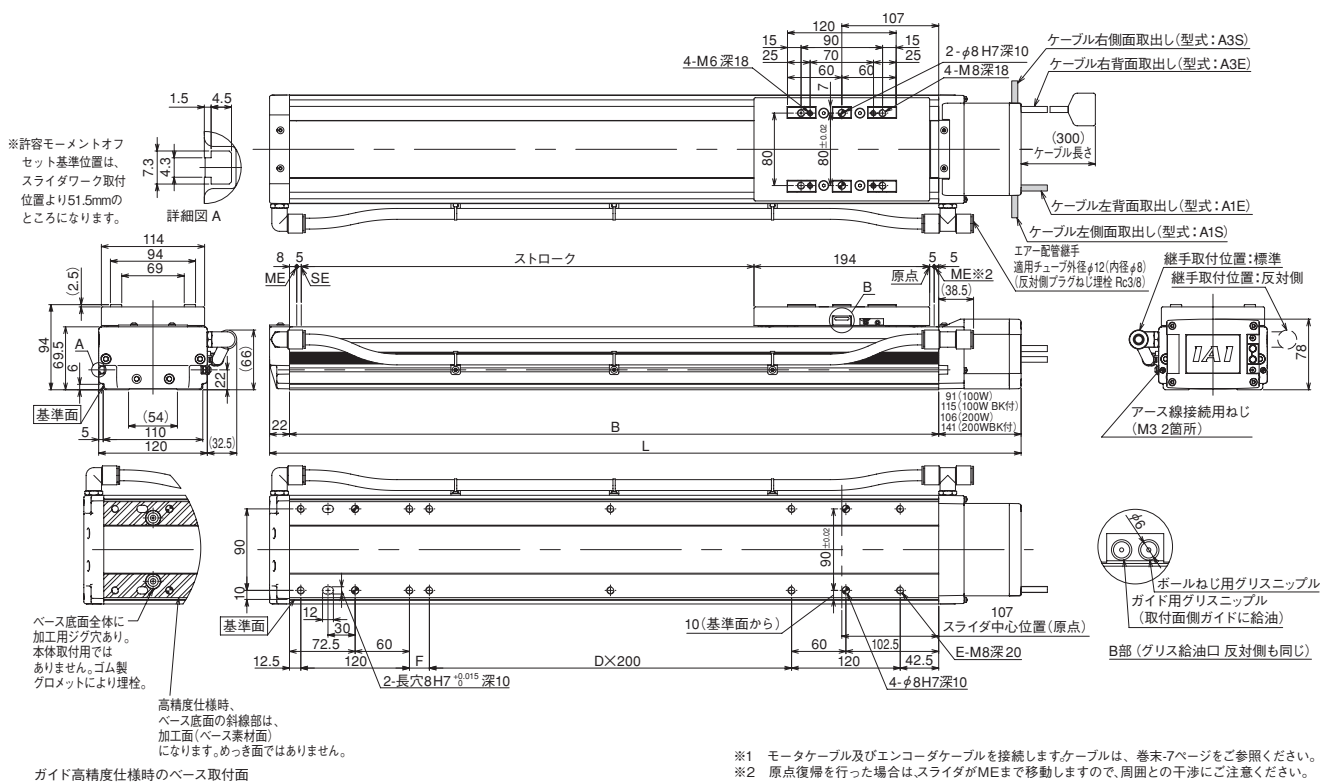
*張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下
(※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



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

※ブレーキ付の質量は、100Wタイプが0.3kg、200Wタイプが0.4kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
L	100W	ブレーキ無	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430
		ブレーキ付	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
	200W	ブレーキ無	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445
		ブレーキ付	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317		
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	18	
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22		
質量(kg)	100W	7.6	8.2	8.8	9.5	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.2	18.9	19.5	20.1	
	200W	8.0	8.6	9.2	9.9	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5	

適応コントローラ

IS(P)DBCR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AC 100V/200V	●	●	-	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	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR

- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDBCR-L-□□□-ESD

ISPDBCR-L-□□□-ESD 高精度仕様

±10μm 標準

±3μm 高精度

クリーン仕様

バッテリーレスアプン

大型タイプ

静電気対策仕様

本体幅 150mm

200W

400W

■型式項目 □ — L — WA — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — ESD — □

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

ISDBCR: 標準仕様 ISPDBCR: 高精度仕様 WA: バッテリーレスアプン 200: 200W 400: 400W 40: 40mm 20: 20mm 10: 10mm 100: 100mm ? 1300: 1300mm (50mm毎) T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S N: 無し S: 3m M: 5m X □ □: 長さ指定 (注) [ESD]の型式表記は、選択オプションを含めアルファベット順にご記入ください。(前-245ページ参照)

*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。



*垂直・横立で天吊り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-76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) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
(注2, 3, 4) []内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDBCR [ISPDBCR]-L-WA-200-40-①-T2-②-ESD-③	200	40	15	2.5	85.5	180	100~1300 (50mm毎)
		20	45	9	170.9	120	
		10	90	20	341.8	50	
ISDBCR [ISPDBCR]-L-WA-400-40-①-T2-②-ESD-③	400	40	40	8	169.6	180	100~1300 (50mm毎)
		20	90	20	339.1	120	
		10	120	40	678.3	50	

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 / リード	100~650	700	750	800	850	900	950
40	1800			1700	1540	1410	
20	1200	1165	1045	940	850	770	705
10	600	585	520	470	425	385	350
ストローク / リード	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1290	1185	1095	1015	940	875	815
20	645	595	545	505	470	440	410
10	320	295	275	255	235	220	205

(単位は mm/s)

エンコーダ種類 / ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン			
	ISDBCR		ISPDBCR	
	モーター W 数		モーター W 数	
	200W	400W	200W	400W
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-

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	
		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	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取だし	A1S	-K-165	-	マスター軸指定	LM	-K-168	-
ケーブル左背面取だし	A1E	-K-165	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-K-168	-
ケーブル右側面取だし	A3S	-K-165	-	原点逆仕様	NM	-K-168	-
ケーブル右背面取だし	A3E	-K-165	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-K-168	-
AQ シール (標準装備)	AQ	-K-165	-	スレーブ軸指定	ST	-K-168	-
ブレーキ	B	-K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-K-170	-
クリーブセンサ	C	-K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	-K-170	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	-K-165	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	-K-171	-
原点リミットスイッチ	L	-K-168	-	ダブルスライダ仕様	W	-K-171	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-K-168	-				

*ISPDBCR (全リード) と ISDBCR (リード40) の時は、ボール保持機構付きガイド (RT) は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式 (注2)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度 (注3)	±0.01mm [±0.003mm]
ベース他構造部材	材質: アルミ 無電解ニッケルめっき処理
ロストモーション (注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント (※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
運動真直度 (注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

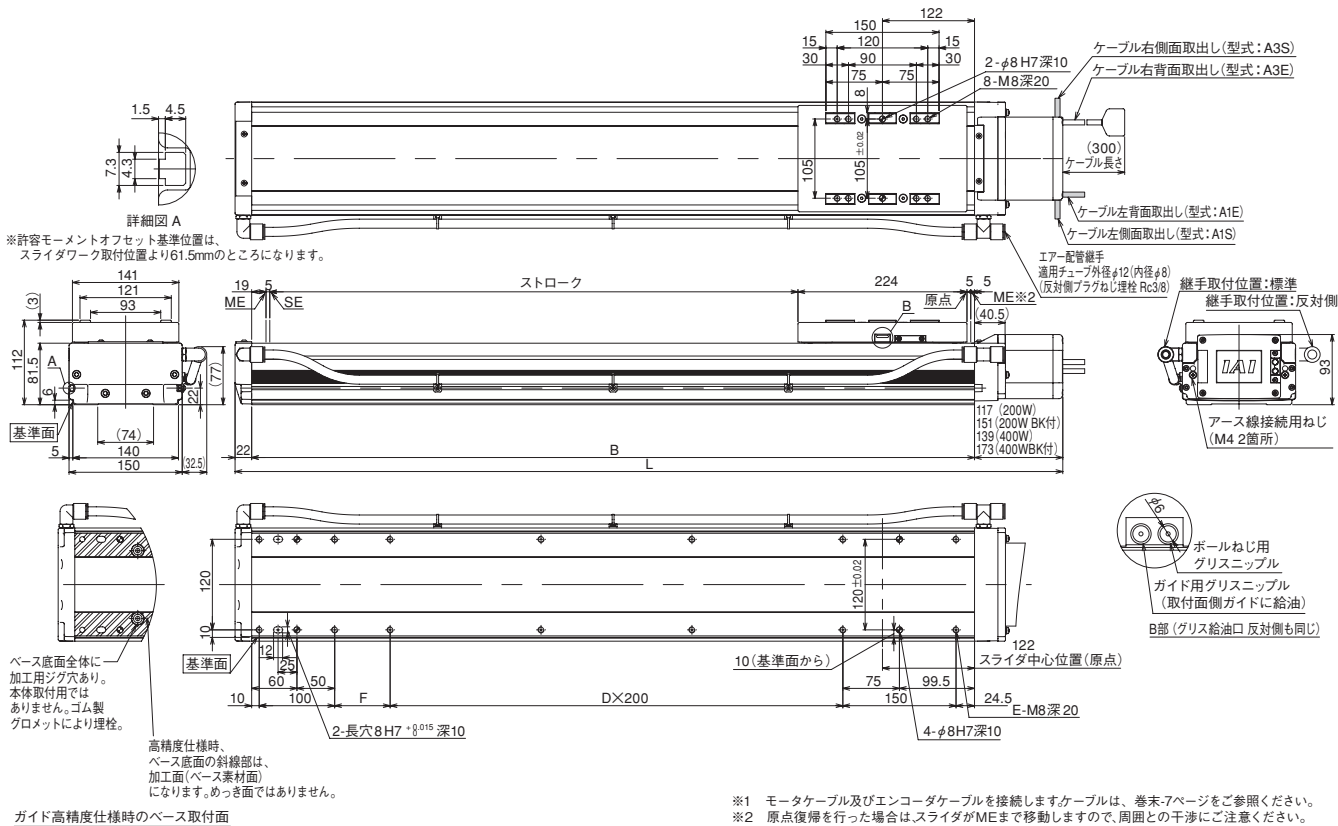
*張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下
(※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



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

※プレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300		
L	200W	プレーキ無	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697
		プレーキ付	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
	400W	プレーキ無	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619	1669	1719
		プレーキ付	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558		
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6		
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20		
F	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5		
質量(kg)	200W	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4	
	400W	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8	

■適応コントローラ

IS(P)DBCR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AC 100V/200V	●	●	-	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	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。

※SCON-CAL/CGAL, MSCONは、モータ種類200Wの場合に選択可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラフ
- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR

- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

SSPDACR-S-200 高精度仕様

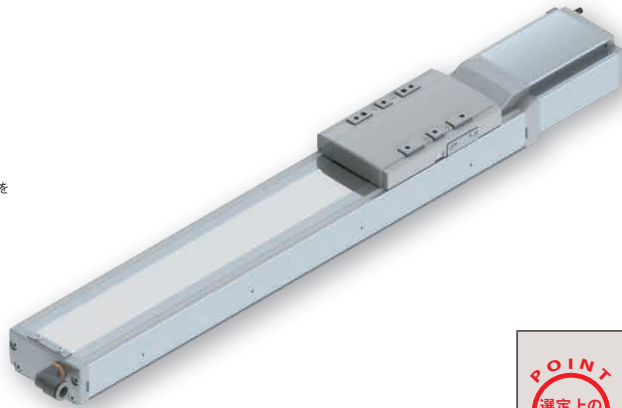
±5μm 高精度
クリーン仕様
小型高剛性タイプ
本体幅 100mm
200W

型式項目	SSPDACR	S		200				T2		
シリーズ	SSPDACR:高精度仕様		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
				B:インクリメンタル A:アブソリュート	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 1100:1100mm (50mm 毎)	T2:SCON MSCON 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。



*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-76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) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
SSPDACR-S-①-200-30-②-T2-③-④	200	30	30	4	113.9	150	100~1100 (50mm毎)
SSPDACR-S-①-200-20-②-T2-③-④		20	45	6	170.9	100	
SSPDACR-S-①-200-10-②-T2-③-④		10	90	12	341.8	50	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

ストロークと最高速度

リード	ストローク	100~550	600	650	700	750	800
30	100~550	1600	1450	1290	1160	1040	
20	100~550	1100	1090	970	860	770	690
10	100~550	600	540	480	430	380	340
リード	ストローク	850	900	950	1000	1050	1100
30	850	940	860	780	720	660	610
20	850	630	570	520	480	440	400
10	850	310	280	260	240	220	200

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

③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	
		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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-165	-	マスター軸指定	LM	→K-168	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-165	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-168	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-165	-	原点逆仕様	NM	→K-168	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-165	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-168	-
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-165	-	スレーブ軸指定	S	→K-168	-
ブレーキ	B	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→K-170	-
クリーブセンサ	C	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	→K-170	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-165	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-171	-
原点リミットスイッチ	L	→K-168	-				
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-168	-				

*リード20、30の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ベース	材質: 鋳鉄 塗装処理
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 43.4N・m Mb: 43.4N・m Mc: 116N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

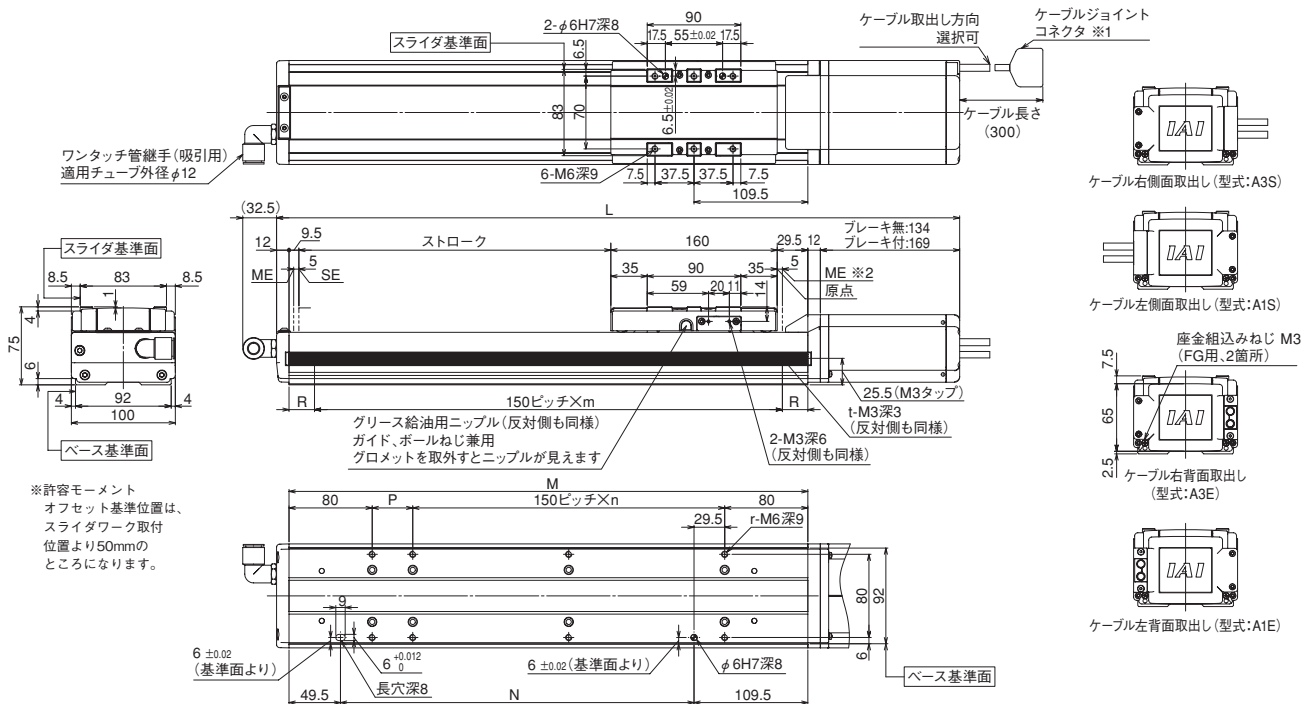
*張出し負荷長の目安 / Ma 方向 450mm 以下 Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



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50mmの
ところになります。

※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末7ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L ブレーキ無	457	507	557	607	657	707	757	807	857	907	957	1007	1057	1107	1157	1207	1257	1307	1357	1407	1457
	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	1392	1442	1492
M	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299
N	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
P	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89
R	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5
m	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8
n	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7
r	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18
t	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9
質量(kg)	7.5	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.8

■適応コントローラ

SSPDACR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AC 100V/200V	●	●	-	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							
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-					512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189				
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです										256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●											20000
XSEL-P/Q/R/S		8	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255									

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。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

SSPDACR-M-400 高精度仕様

±5μm
高精度

クリーン
仕様

中型
高剛性
タイプ

本体幅
130
mm

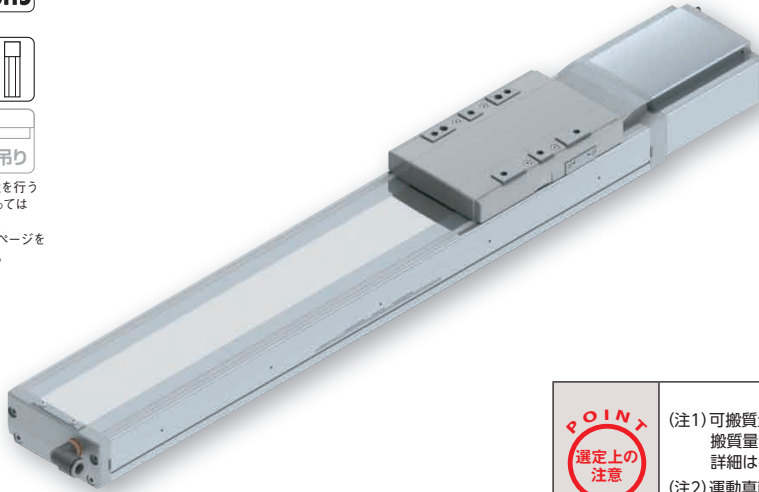
400
W

型式項目	SSPDACR	M		400				T2			
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			
SSPDACR:高精度仕様		Hインクリメンタル A:アブソリュート	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ↓ 1300:1300mm (50mm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。



※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-76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) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。

(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
SSPDACR-M-①-400-40-②-T2-③-④	400	40	45	6	169.6	160	100~1300 (50mm毎)
SSPDACR-M-①-400-20-②-T2-③-④		20	90	12	339.1	110	
SSPDACR-M-①-400-10-②-T2-③-④		10	120	25	678.3	60	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク 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 (mm)	100~600	650	700	750	800	850	900
40	1600					1540	1410
20	1100		1040	940	850	770	700
10	600	580	520	470	420	380	350

ストローク (mm)	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1290	1180	1100	1010	940	880	820	760
20	640	590	550	500	470	440	410	380
10	320	290	270	250	230	220	200	190

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—

③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	
		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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-165	—	マスター軸指定	LM	→K-168	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-165	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-168	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-165	—	原点逆仕様	NM	→K-168	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-165	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-168	—
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-165	—	スレープ軸指定	S	→K-168	—
ブレーキ	B	→K-165	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→K-170	—
クリーブセンサ	C	→K-165	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	→K-170	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-165	—	吸引用配管機手取付勝手違い	VR	→K-171	—
原点リミットスイッチ	L	→K-168	—				
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-168	—				

※リード40の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ベース	材質: 鋳鉄 塗装処理
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 107N・m Mb: 107N・m Mc: 276N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

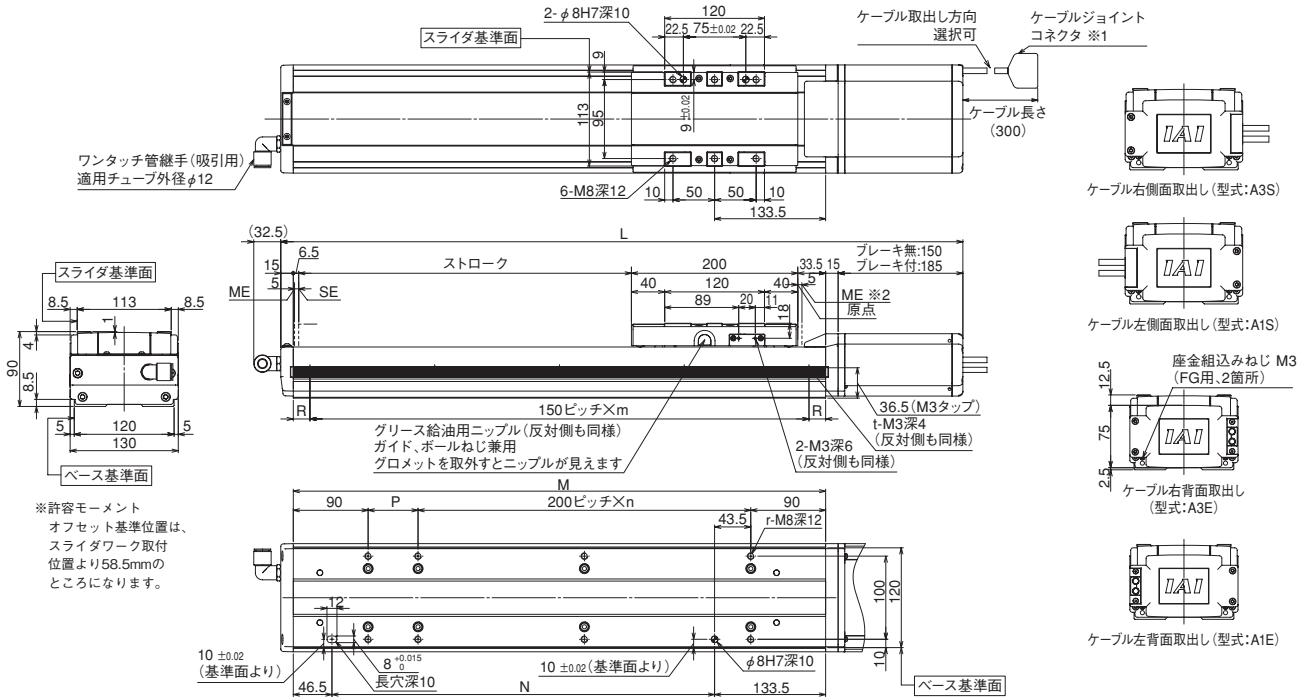
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末7ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L ブレーキ無	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
	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
M	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
N	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360
P	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160
R	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20
m	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10
n	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
r	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
t	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10	10	10	11
質量(kg)	13.9	15.0	16.0	17.1	18.1	19.2	20.2	21.3	22.3	23.4	24.4	25.5	26.5	27.6	28.7	29.7	30.8	31.8	32.9	33.9	35.0	36.0	37.1	38.1	39.2

■適応コントローラ

SSPDACR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 AC 100V/200V	●	-	●	CompoNet MECHATROLINK 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISDPCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

SSPDACR-L-750 高精度仕様

±5μm
高精度

クリーン
仕様

大型
高剛性
タイプ

本体幅
155mm

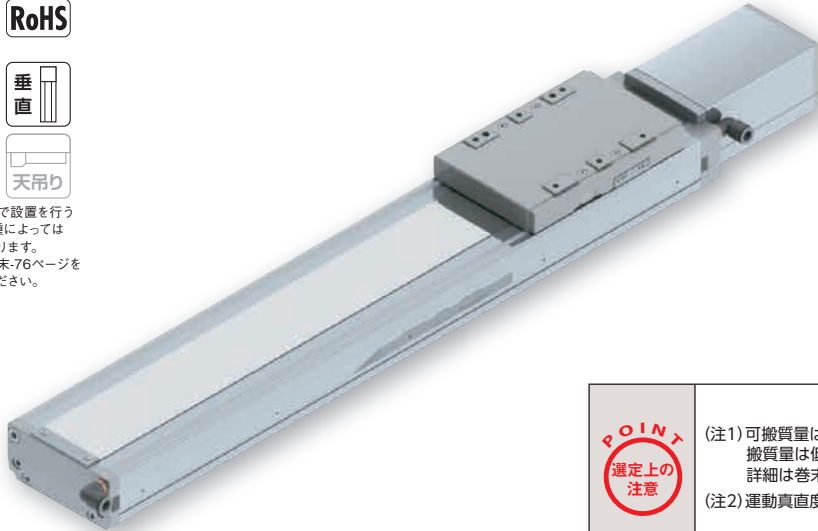
750W

型式項目	SSPDACR	L		750				T2		
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		
SSPDACR:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm ↓ 1500:1500mm (50mm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。



※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-76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) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。

(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

リードと可搬質量

※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が2.0kgとなります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
SSPDACR-L-①-750-50-②-T2-③-④	750	50	60	12	255	180	100~1500 (50mm毎)
SSPDACR-L-①-750-25-②-T2-③-④		25	120	25	510	120	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク 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	100~900	950 1000	1050 1100	1150 1200	1250 1300	1350 1400	1450 1500
	50	1600		1550	1340	1170	1040
25	1100	1060	900	770	670	580	520

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-

③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	
		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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→K-165	-	マスター軸指定	LM	→K-168	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→K-165	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→K-168	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→K-165	-	原点逆仕様	NM	→K-168	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→K-165	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→K-168	-
AQ シール (標準装備)	AQ	→K-165	-	スレーブ軸指定	S	→K-168	-
ブレーキ	B	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→K-170	-
クリーブセンサ	C	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	→K-170	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	→K-165	-	真直度高精度仕様 (ストローク1350~1500)	ST	→K-170	-
原点リミットスイッチ	L	→K-168	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→K-171	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→K-168	-				

※リード50の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ25mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ベース	材質: 鋳鉄 塗装処理
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 162N・m Mc: 391N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用 (ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

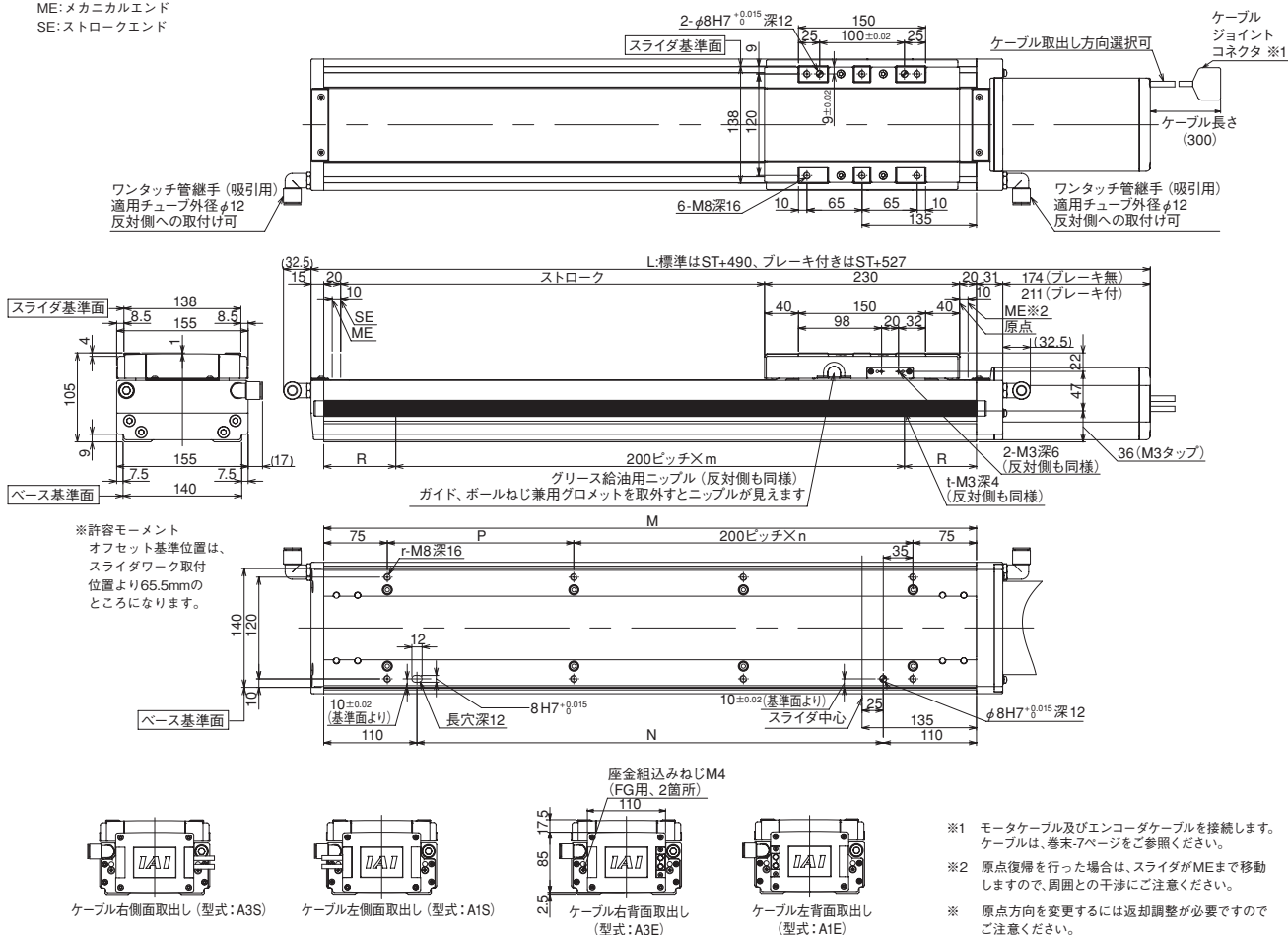
※張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



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

※プレーキ付は質量が1.0kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	
L	プレーキ無	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990
	プレーキ付	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
M	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	
N	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	
P	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	
R	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	
m	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	
n	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	
r	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	
t	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	
質量(kg)	24	26	28	29	31	32	34	36	37	39	40	42	44	45	47	48	50	52	53	55	56	58	60	61	63	65	66	68	70	

■適応コントローラ

SSPDACR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・ローグリ
- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDACR-W-600

ISPDACR-W-600 高精度仕様

±20μm
標準

±10μm
高精度

クリーン
仕様

超大型
タイプ

本体幅
198
mm

600
W

■型式項目

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
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	600:600W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1300:1300mm (50mm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。



※垂直・横立て・天吊り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-76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) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
(注3, 4, 5) []内はISPDACRシリーズの数値です。
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDACR[ISPDACR]-W-①-600-40-②-T2-③-L-④	600	40	60	14	255	120	100~1300 (50mm毎)
ISDACR[ISPDACR]-W-①-600-20-②-T2-③-L-④		20	120	29	510	60	
ISDACR[ISPDACR]-W-①-600-10-②-T2-③-L-④		10	150	60	1020	40	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~700	750 800	850 900	950 1000	1050 1100	1150 1200	1250 1300
	40	2000	1965	1605	1335	1130	970
20	1000	980	800	665	565	485	420
10	500	490	400	330	280	240	210

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-

③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	
		標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m)	-	-
	~ X10 (10m)	-	-
	~ 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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール	AQ	→ K-165	-
ブレーキ	B	→ K-165	-
クリープセンサ	C	→ K-165	-
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→ K-168	-
マスター軸指定	LM	→ K-168	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
スレーブ軸指定	S	→ K-168	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造 C10相当【C5相当】
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーメント(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
動的許容モーメント(※)	Ma:162N・m Mb:231N・m Mc:455N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D),クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
グリース	低発塵グリース使用 (ボールスクリュウ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

・張出し負荷長の目安/Ma 方向 800mm 以下 Mb・Mc 方向 800mm 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。

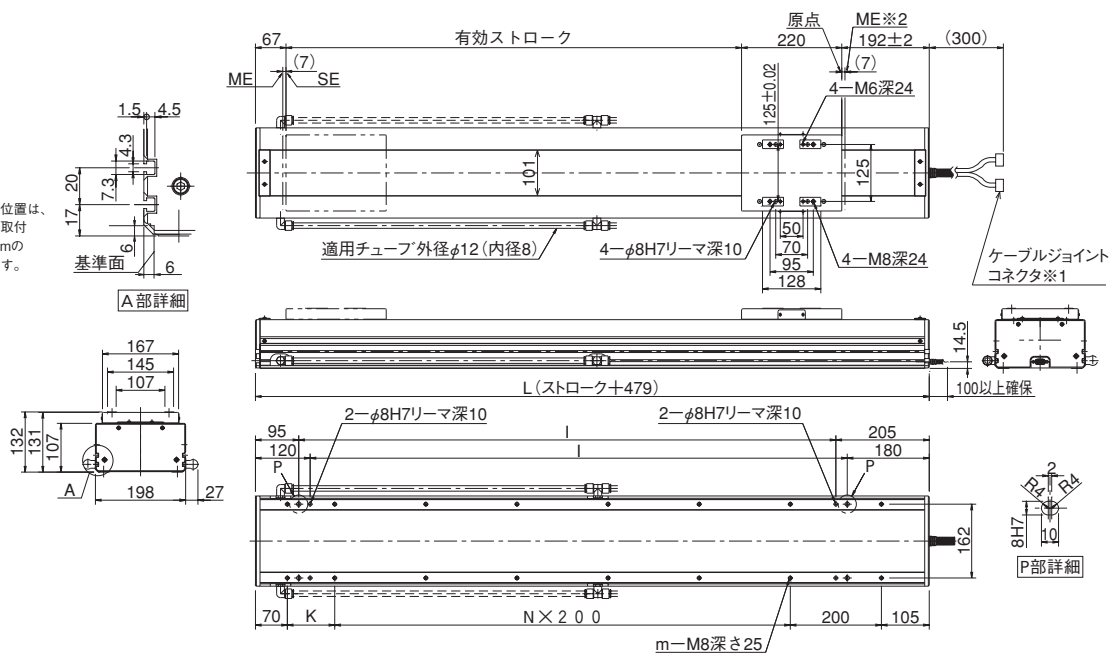
寸法図

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



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83.5mmの
ところになります。



- ※1 モーターケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末7ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
- ※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479	1529	1579	1629	1679	1729	1779
I	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479
K	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量 (kg)	19.4	20.9	22.0	23.0	24.0	25.0	26.0	27.0	28.1	29.1	30.1	31.1	32.1	33.2	34.2	35.2	36.2	37.2	38.2	39.3	40.3	41.3	42.3	43.3	44.3

■適応コントローラ

IS(P)DACR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	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

※Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いているのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDACR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDACR-W-750

ISPDACR-W-750 高精度仕様

±20μm
標準

±10μm
高精度

クリーン仕様

超大型タイプ

本体幅
198mm

750W

型式項目 - **W** - - **750** - - - **T2** - -

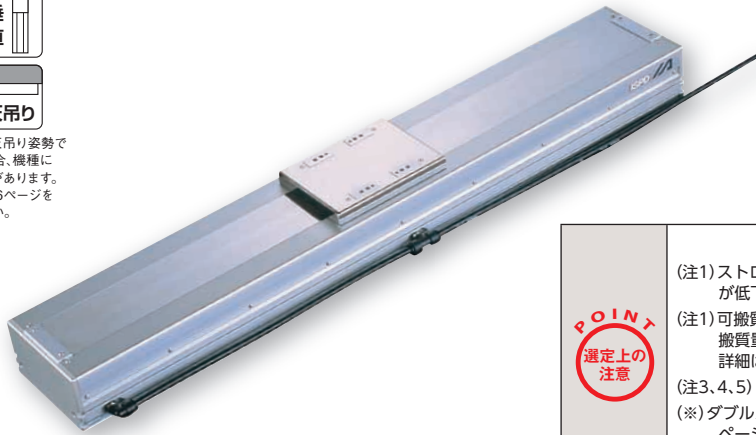
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

ISDACR: 標準仕様 I: インクリメンタル 750: 750W 50: 50mm 100: 100mm T2: SCON N: 無し 下記オプション
 ISPDACR: 高精度仕様 A: アブソリュート 25: 25mm 1300: 1300mm (50mm毎) SSEL S: 3m 価格表参照
 XSEL-P/Q M: 5m
 XSEL-R/S 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。



※垂直・横立て・天吊り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-76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) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
 (注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-172ページをご参照ください。
 (注3, 4, 5) []内はISPDACRシリーズの数値です。
 (※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nl/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDACR [ISPDACR]-W-①-750-50-②-T2-③-L-④	750	50	60	14	255	120	100~1300 (50mm毎)
ISDACR [ISPDACR]-W-①-750-25-②-T2-③-L-④		25	120	29	510	60	

ストロークと最高速度

ストローク リード	100~900	950 1000	1050 1100	1150 1200	1250 1300
	50	2000	1780	1525	1320
25	1250	1050	890	760	660

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-

③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	
		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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール	AQ	→ K-165	-
ブレーキ	B	→ K-165	-
クレープセンサ	C	→ K-165	-
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→ K-168	-
マスター軸指定	LM	→ K-168	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
スレーブ軸指定	S	→ K-168	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-
ダブルスライダ仕様	W	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式 (注3)	ボールネジ φ25mm 転造 C10 相当 【C5 相当】
繰返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm 【±0.01mm】
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション (注5)	0.05mm 以下 【0.02mm 以下】
動的許容モーメント (※)	Ma: 162N·m Mb: 231N·m Mc: 455N·m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
グリース	低発塵グリース使用 (ボールスクリュウ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形 φ12

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 800mm 以下 Mb・Mc 方向 800mm 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。

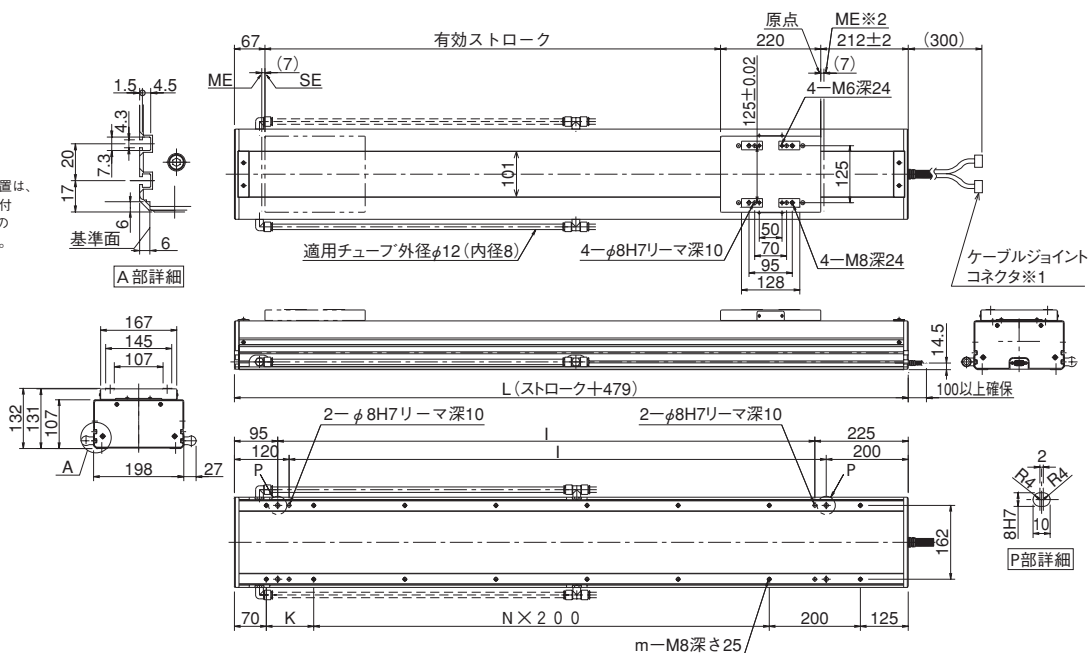
寸法図

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



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83.5mmの
ところになります。



- ※1 モーターケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末7ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
- ※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	1349	1399	1449	1499	1549	1599	1649	1699	1749	1799
I	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479
K	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量 (kg)	23.4	24.4	25.5	26.5	27.5	28.5	29.5	30.5	31.5	32.6	33.6	34.6	35.6	36.6	37.6	38.6	39.7	40.7	41.7	42.7	43.7	44.7	45.8	46.8	47.8

■適応コントローラ

IS(P)DACR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/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

※Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDACR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

- A スライドタイプ
- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

ISDACR-WX-600

ISPDACR-WX-600 高精度仕様

±20μm
標準

クリーン仕様

超大型タイプ

中間サポートタイプ

本体幅
198mm

600W

±10μm
高精度

■型式項目

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
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様	WX	I:インクリメンタル A:アブソリュート	600:600W	40:40mm 20:20mm	900:900mm ? 2500:2500mm (50mm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。



※設置方法の詳細は巻末-76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) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2) 加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5) []内はISPDACRシリーズの数値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
ISDACR[ISPDACR]-WX-①-600-40-②-T2-③-L-④	600	40	60	水平専用	255	120	900~2500 (50mm毎)
ISDACR[ISPDACR]-WX-①-600-20-②-T2-③-L-④		20	120				

■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	900~1300	1350/1400	1450/1500	1550/1600	1650/1700	1750/1800
40	2000	1965	1725	1530	1365	1225
20	1000	980	860	765	680	610

ストローク (mm)	1850/1900	1950/2000	2050/2100	2150/2200	2250/2300	2350/2400	2450/2500
40	1110	1005	915	840	770	710	655
20	555	500	455	420	385	355	325

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-
1350/1400	-	-	-	-
1450/1500	-	-	-	-
1550/1600	-	-	-	-
1650/1700	-	-	-	-
1750/1800	-	-	-	-
1850/1900	-	-	-	-
1950/2000	-	-	-	-
2050/2100	-	-	-	-
2150/2200	-	-	-	-
2250/2300	-	-	-	-
2350/2400	-	-	-	-
2450/2500	-	-	-	-

③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	
		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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール	AQ	→ K-165	-
ブレーキ	B	→ K-165	-
クレープセンサ	C	→ K-165	-
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→ K-168	-
マスター軸指定	LM	→ K-168	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
スレーブ軸指定	S	→ K-168	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造 C10相当【C5相当】
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
動的許容モーメント(※)	Ma:162N・m Mb:231N・m Mc:455N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
グリース	低発塵グリース使用 (ボールスクリュウ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 800mm以下 Mb・Mc 方向 800mm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。

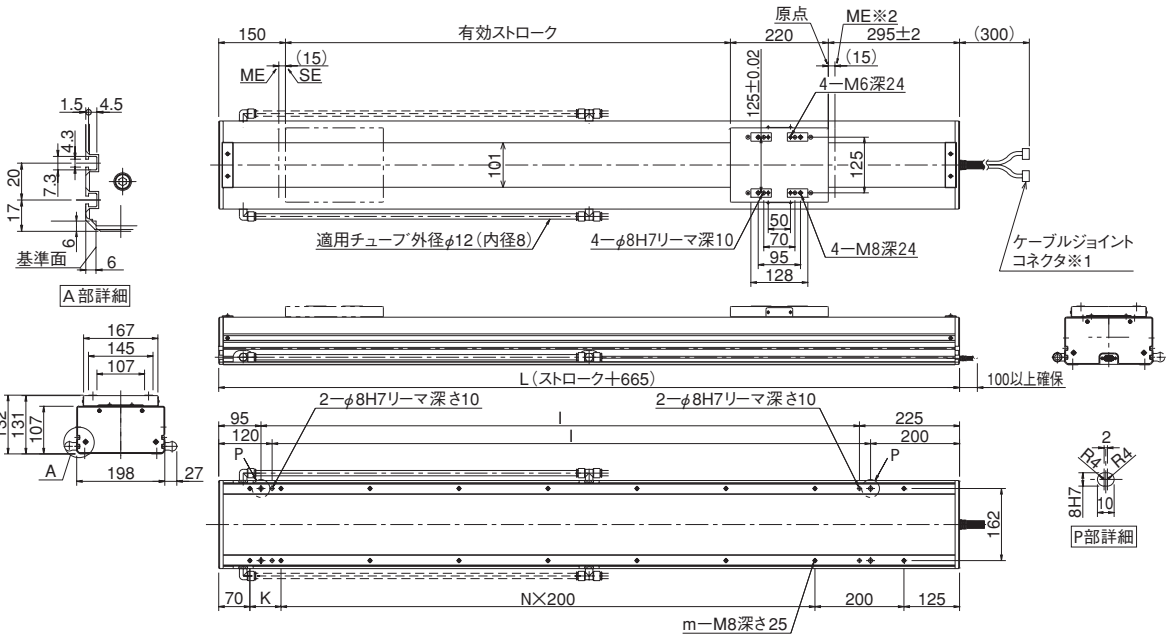
寸法図

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



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83.5mmの
ところになります。



※ 中間サポートタイプはその
構造上、水平横立方向及び
垂直方向での使用は出来
ません。

- ※1 モーターケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末7ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
- ※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
I	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845
K	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
N	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13
m	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
質量 (kg)	39.5	40.5	41.5	42.6	43.6	44.6	45.6	46.6	47.6	48.7	49.7	50.7	51.7	52.7	53.8	54.8	55.8	56.8	57.8	58.8	59.9	60.9	61.9	62.9	63.9	65.0	66.0	67.0	68.0	69.0	70.0	71.1	72.1

■適応コントローラ

IS (P) DACR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 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		●	-	●				
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

※WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

- 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

- RCP5
CR
- RCP4
CR
- RCP2
CR
- ERC3
CR
- RCA
CR
- RCS3
CR
- RCS2
CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDCR
- SSPDA
CR
- ISDACR/
ISPDACR
- IXP
- IX-
NNC

- A スライドタイプ
- 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

ISDACR-WX-750

ISPDACR-WX-750 高精度仕様

±20μm
標準

±10μm
高精度

クリーン仕様

超大型タイプ

中間サポートタイプ

本体幅
198mm

750W

■型式項目

	WX		750			T2		
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
ISDACR: 標準仕様 ISPDACR: 高精度仕様		I: インクリメンタル A: アブソリュート	750: 750W	50: 50mm 25: 25mm	900: 900mm ? 2500: 2500mm (50mm 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。



*設置方法の詳細は巻末-76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) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)

(注2) 加速度は、0.3Gが最大となります。

(注3, 4, 5) []内はISPDACRシリーズの数値です。

型式スペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)		最大可搬質量(注1) 水平 (kg) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度					
		25	50					900~2500 (50mm毎)	50	25	50	25	50
ISDACR[ISPDACR]-WX-①-750-50-②-T2-③-L-④	750	50	60	水平専用	255	120	900~2500 (50mm毎)	900~1500	1550	1650	1750	1850	1900
ISDACR[ISPDACR]-WX-①-750-25-②-T2-③-L-④		25	120					2000	1200	1075	965	870	
								1950	2050	2150	2250	2350	2450
								1580	1440	1320	1210	1115	1035
								790	720	660	605	555	515

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-
1350/1400	-	-	-	-
1450/1500	-	-	-	-
1550/1600	-	-	-	-
1650/1700	-	-	-	-
1750/1800	-	-	-	-
1850/1900	-	-	-	-
1950/2000	-	-	-	-
2050/2100	-	-	-	-
2150/2200	-	-	-	-
2250/2300	-	-	-	-
2350/2400	-	-	-	-
2450/2500	-	-	-	-

③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	
		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。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール	AQ	→ K-165	-
ブレーキ	B	→ K-165	-
クレープセンサ	C	→ K-165	-
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→ K-168	-
マスター軸指定	LM	→ K-168	-
原点逆仕様	NM	→ K-168	-
スレーブ軸指定	S	→ K-168	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→ K-171	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジφ25mm 転造 C10 相当【C5 相当】
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 231N・m Mc: 455N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
グリース	低発塵グリース使用 (ボールスクリュウ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

*張出し負荷長の目安 / Ma 方向 800mm 以下 Mb・Mc 方向 800mm 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。

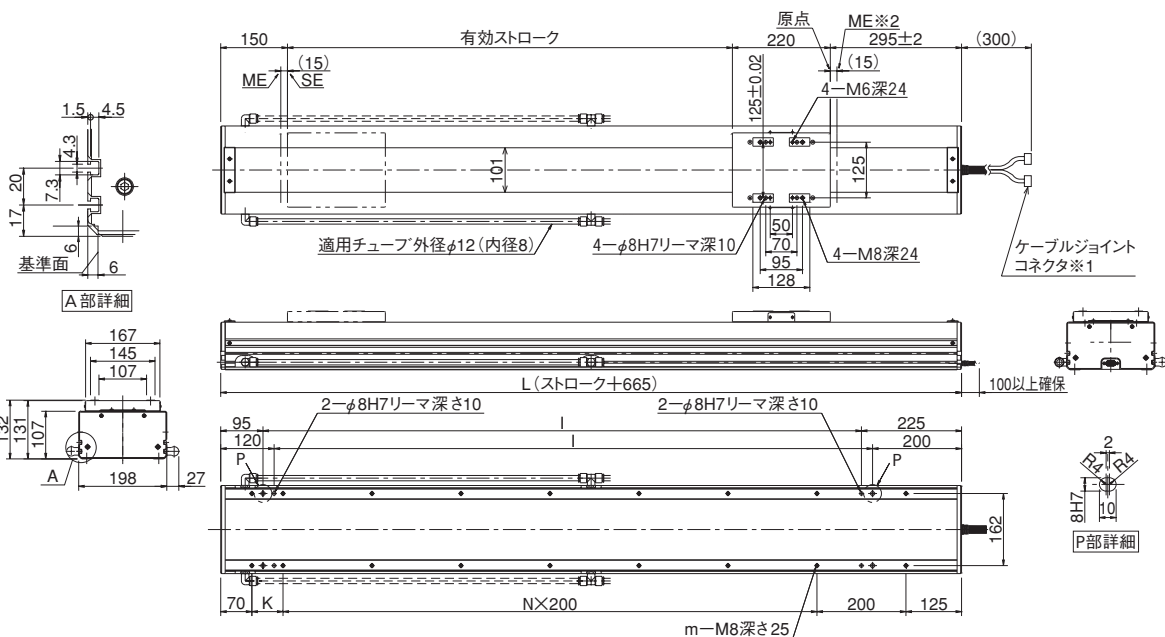
寸法図

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



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83.5mmの
ところになります。



※ 中間サポートタイプはその
構造上、水平横立方向及び
垂直方向での使用は出来
ません。

※1 モーターケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末7ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
I	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845
K	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
N	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13
m	16	16	18	18	18	18	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	
質量 (kg)	44.5	45.5	46.6	47.6	48.6	49.6	50.6	51.6	52.6	53.7	54.7	55.7	56.7	57.7	58.7	59.7	60.8	61.8	62.8	63.8	64.8	65.8	66.9	67.9	68.9	69.9	70.9	71.9	72.9	74.0	75.0	76.0	77.0

適応コントローラ

IS(P)DACR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 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/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●		53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

IXP- 3C3515 / 4C3515

クリーン仕様 アーム長 350 mm 上下軸 150 mm

■型式項目	IXP	C	35	15	WA		P3	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダ種類	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	3:3軸 4:4軸	C:クリーン仕様	35:350mm	15:150mm	WA:バッテリーレス アブソ仕様	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照	P3:MSEL	下記オプション 価格表参照 ※L字継手取出し方向は VLL/VLRのどちらかを 必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。

POINT
選定上の注意

- ※1~※6はK-164ページをご参照ください。
- ・上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
- ・上下軸での押付け制御はできません。
- ・ツールや押付け側にバネなどのパuffアを設けた場合の許容押付力は60N以下となります。
- ・動作範囲の注意事項はK-164ページを、加減速度の設定の注意事項は巻末-208ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成	アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度※2	可搬質量 (kg) ※3		
					定格	最大	
1軸	第1アーム	160	±127度	±0.03mm	2399mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	190	±127度				
3軸	上下軸	—	150mm	±0.02mm	270mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	1000度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 1本	
標準サイクルタイム※4 (sec)	0.76	
許容トルク (4軸目) (N・m)	—	1.4
許容モーメント (N・m)	2.9	
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m)	定格 0.003 最大 0.01	定格 0.003 最大 0.003
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH (結露無きこと)	
本体質量 (kg)	13	14
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 3本	
吸引圧力	-3~-5kPa	
吸引量 ※6	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10 (Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当 (ISO 14644-1)	

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C3515	—
4軸仕様	IXP-4C3515	—

ケーブル長価格表 (標準価格) <1軸あたり> ※

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

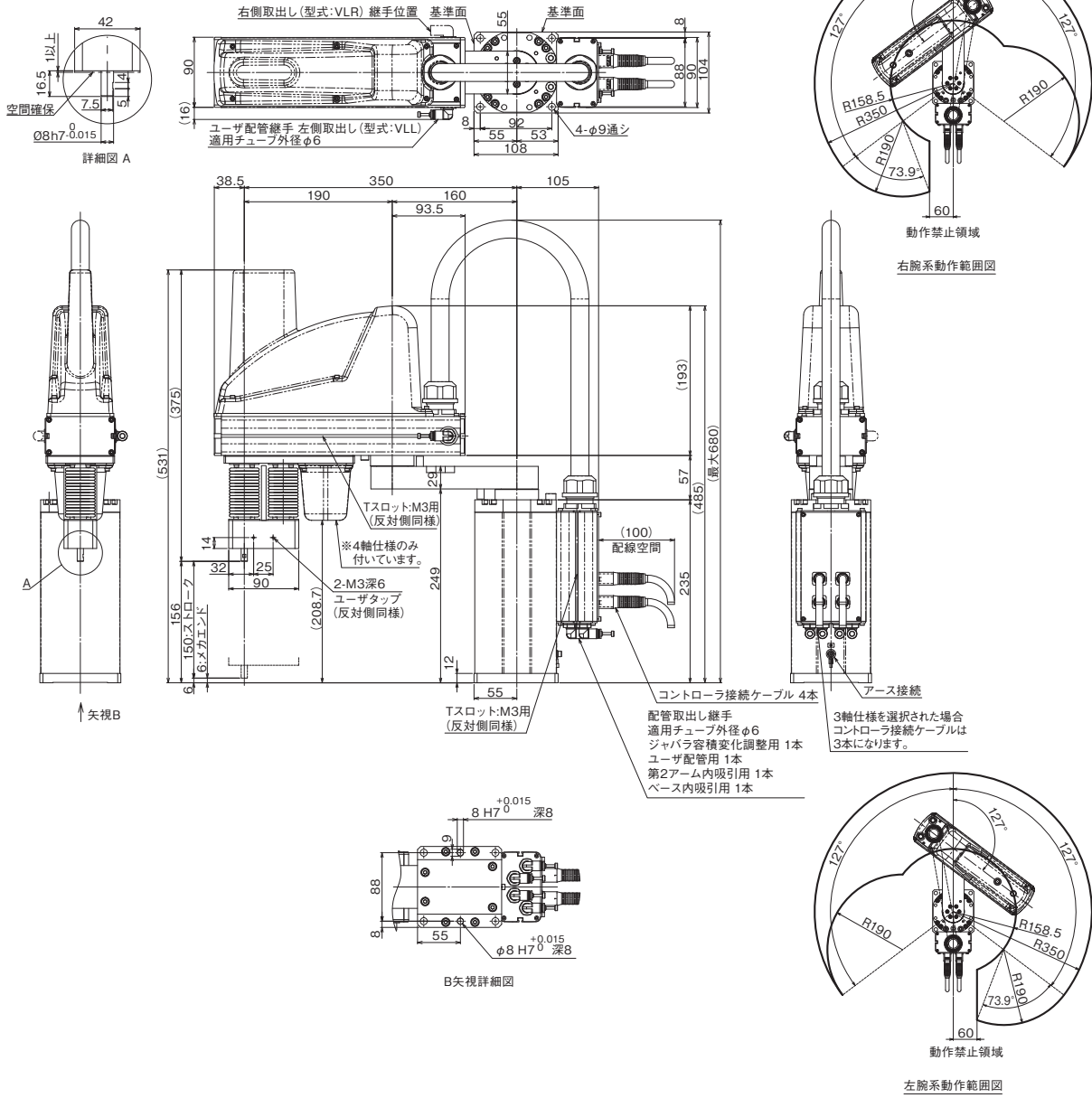
※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
L字継手左側取出し	VLL	→ K-171	—
L字継手右側取出し	VLR	→ K-171	—

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



- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPACR

適応コントローラ

IXP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				
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	30000	-	→M-245

IXP- 3C4515 / 4C4515

クリーン仕様 アーム長 450mm 上下軸 150mm

■型式項目	IXP	C	45	15	WA		P3	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダ種類	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	3:3軸 4:4軸	C:クリーン仕様	45:450mm	15:150mm	WA:バッテリーレス アブソ仕様	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照	P3:MSEL	下記オプション 価格表参照 ※1字継手取出し方向は VLL/VLRのどちらかを 必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。

POINT
選定上の注意

- ※1~※6はK-164ページをご参照ください。
- ・上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
- ・上下軸での押付け制御はできません。
- ・ツールや押付け側にバネなどのパuffアを設けた場合の許容押付け力は60N以下となります。
- ・動作範囲の注意事項はK-164ページを、加減速度の設定の注意事項は巻末-208ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成	アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度※2	可搬質量 (kg) ※3	
					定格	最大
1軸	第1アーム	260	±0.03mm	2194mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	190				
3軸	上下軸	—	150mm	±0.02mm		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 1本	
標準サイクルタイム※4 (sec)	0.74	
許容トルク (4軸目) (N・m)	—	1.4
許容モーメント (N・m)	2.9	
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m)	定格 0.003 最大 0.01	定格 0.003 最大 0.003
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH (結露無きこと)	
本体質量 (kg)	14	15
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 3本	
吸引圧力	-3~-5kPa	
吸引量 ※6	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10 (Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当 (ISO 14644-1)	

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C4515	—
4軸仕様	IXP-4C4515	—

ケーブル長価格表 (標準価格) <1軸あたり> ※

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

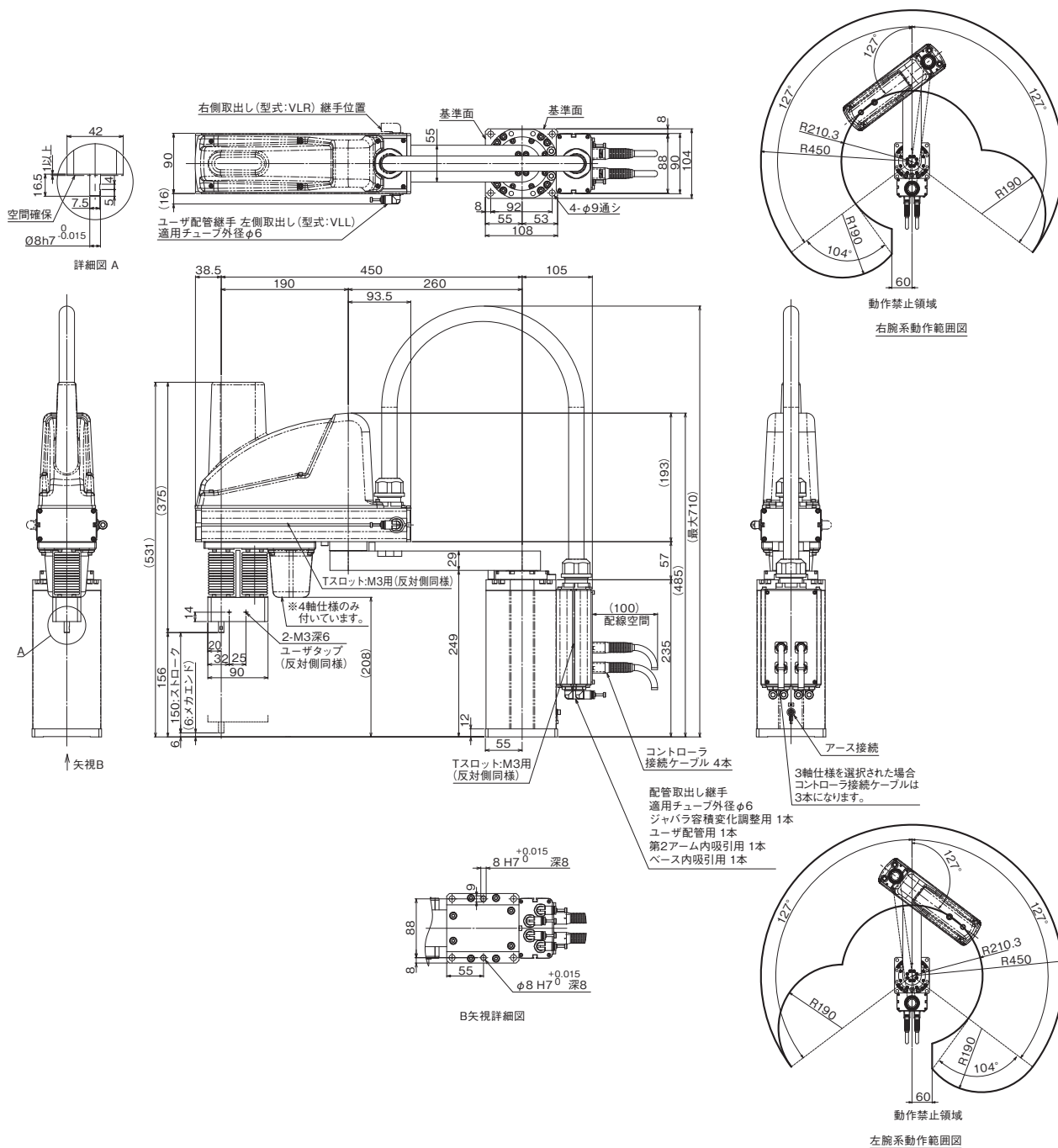
※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
L字継手左側取出し	VLL	→ K-171	—
L字継手右側取出し	VLR	→ K-171	—

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



適応コントローラ

IXP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				
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	30000	-	→M-245

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

IXP- 3C5520 / 4C5520

クリーン仕様 アーム長 550mm 上下軸 200mm

■型式項目	IXP	□	C	55	20	—	WA	—	□	—	P3	—	□
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダ種類	ケーブル長	適応コントローラ	オプション					
3:3軸	C:クリーン仕様	55:550mm	20:200mm	WA:バッテリーレスアブソ仕様	N:無し P:1m S:3m M:5m	X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照	P3:MSEL	下記オプション 価格表参照 ※L字継手取出し方向は VLL/VLRのどちらかを 必ずご記入ください。					

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。

POINT
選定上の注意

- ※1~※6はK-164ページをご参照ください。
- ・搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- ・上下軸での押付け制御はできません。
- ・ツールや押付け側にパネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
- ・動作範囲の注意事項はK-164ページを、加減速度の設定の注意事項は巻末-208ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成	アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度 ※2	可搬質量 (kg) ※3		
					定格	最大	
1軸	第1アーム	260	±127度	±0.04mm	2501mm/s (合成速度)	2	6
2軸	第2アーム	290	±127度				
3軸	上下軸	—	200mm	±0.02mm	240mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	700度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 1本	
標準サイクルタイム※4 (sec)	0.79	
許容トルク (4軸目) (N・m)	—	3.06
許容モーメント (N・m)	9.4	
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m)	定格 0.01 最大 0.03	定格 0.01 最大 0.01
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH (結露無きこと)	
本体質量 (kg)	21	23
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 3本	
吸引圧力	-3~-5kPa	
吸引量 ※6	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10 (Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当 (ISO 14644-1)	

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C5520	—
4軸仕様	IXP-4C5520	—

ケーブル長価格表 (標準価格) <1軸あたり> ※

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

※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

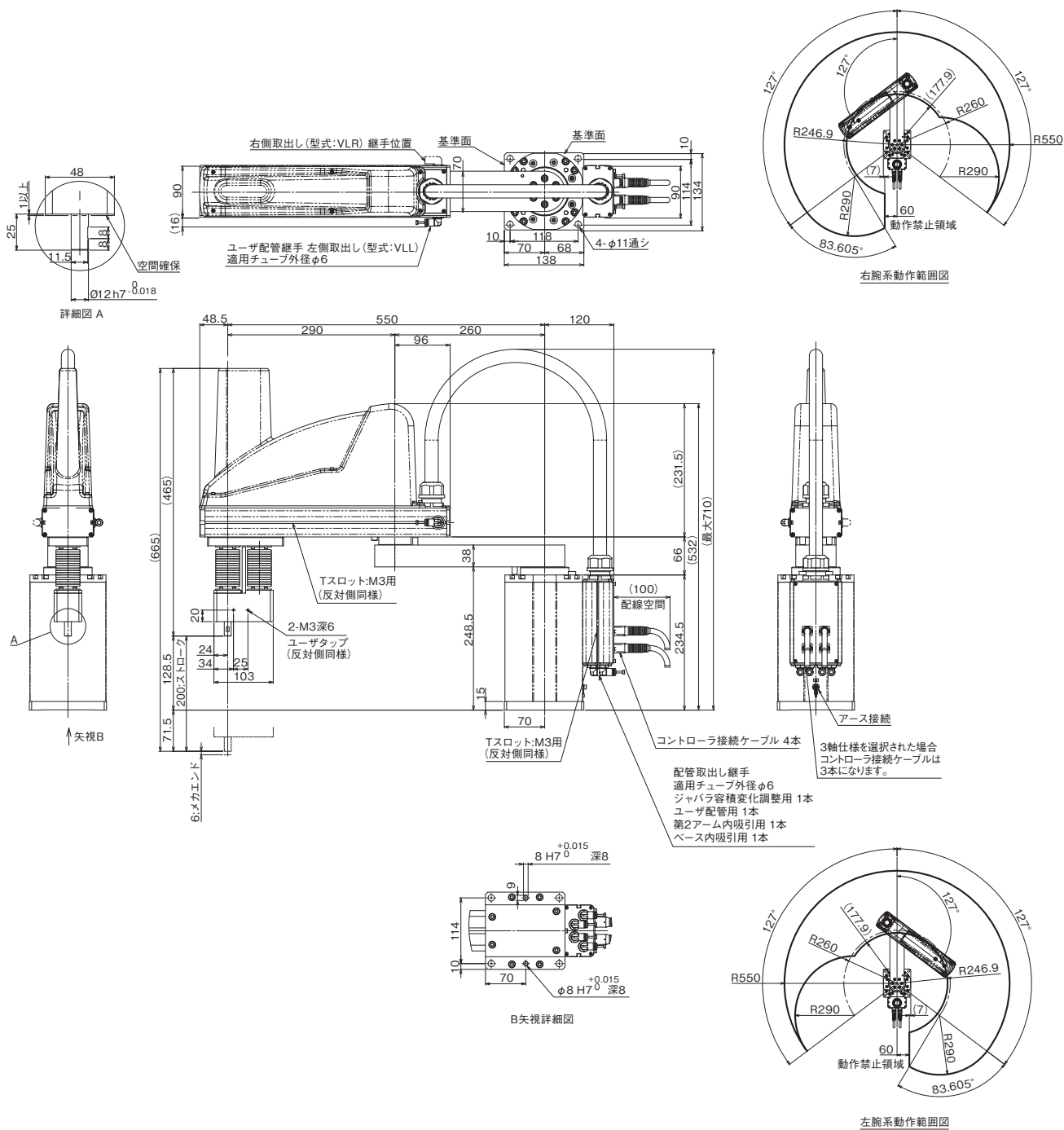
オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ ※	B	→ K-165	—
L字継手左側取出し	VLL	→ K-171	—
L字継手右側取出し	VLR	→ K-171	—

※搬送物が4kg以上の場合は、必ず選択してください。

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



適応コントローラ

IXP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				
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	30000	-	→M-245

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

IXP- 3C6520 / 4C6520

クリーン仕様 アーム長 650mm 上下軸 200mm

■型式項目	IXP	C	65	20	WA		P3	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダ種類	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	3:3軸 4:4軸	C:クリーン仕様	65:650mm	20:200mm	WA:バッテリーレス アブソ仕様	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照	P3:MSEL	下記オプション 価格表参照 ※L字継手取出し方向は VLL/VLRのどちらかを 必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。

POINT
選定上の注意

- ※1~※6はK-164ページをご参照ください。
- ・搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- ・上下軸での押付け制御はできません。
- ・ツールや押付け側にパネなどのバフアを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
- ・動作範囲の注意事項はK-164ページを、加減速度の設定の注意事項は巻末-208ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成	アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度 ※2	可搬質量 (kg) ※3		
					定格	最大	
1軸	第1アーム	360	±127度	±0.04mm	2314mm/s (合成速度)	2	6
2軸	第2アーム	290	±127度				
3軸	上下軸	—	200mm	±0.02mm	240mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	700度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 1本	
標準サイクルタイム※4 (sec)	0.93	
許容トルク (4軸目) (N・m)	—	3.06
許容モーメント (N・m)	9.4	
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m)	定格 0.01 最大 0.03	定格 0.01 最大 0.01
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH (結露無きこと)	
本体質量 (kg)	24	25
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 3本	
吸引圧力	-3~-5kPa	
吸引量 ※6	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10 (Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当 (ISO 14644-1)	

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C6520	—
4軸仕様	IXP-4C6520	—

ケーブル長価格表 (標準価格) <1軸あたり> ※

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

※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

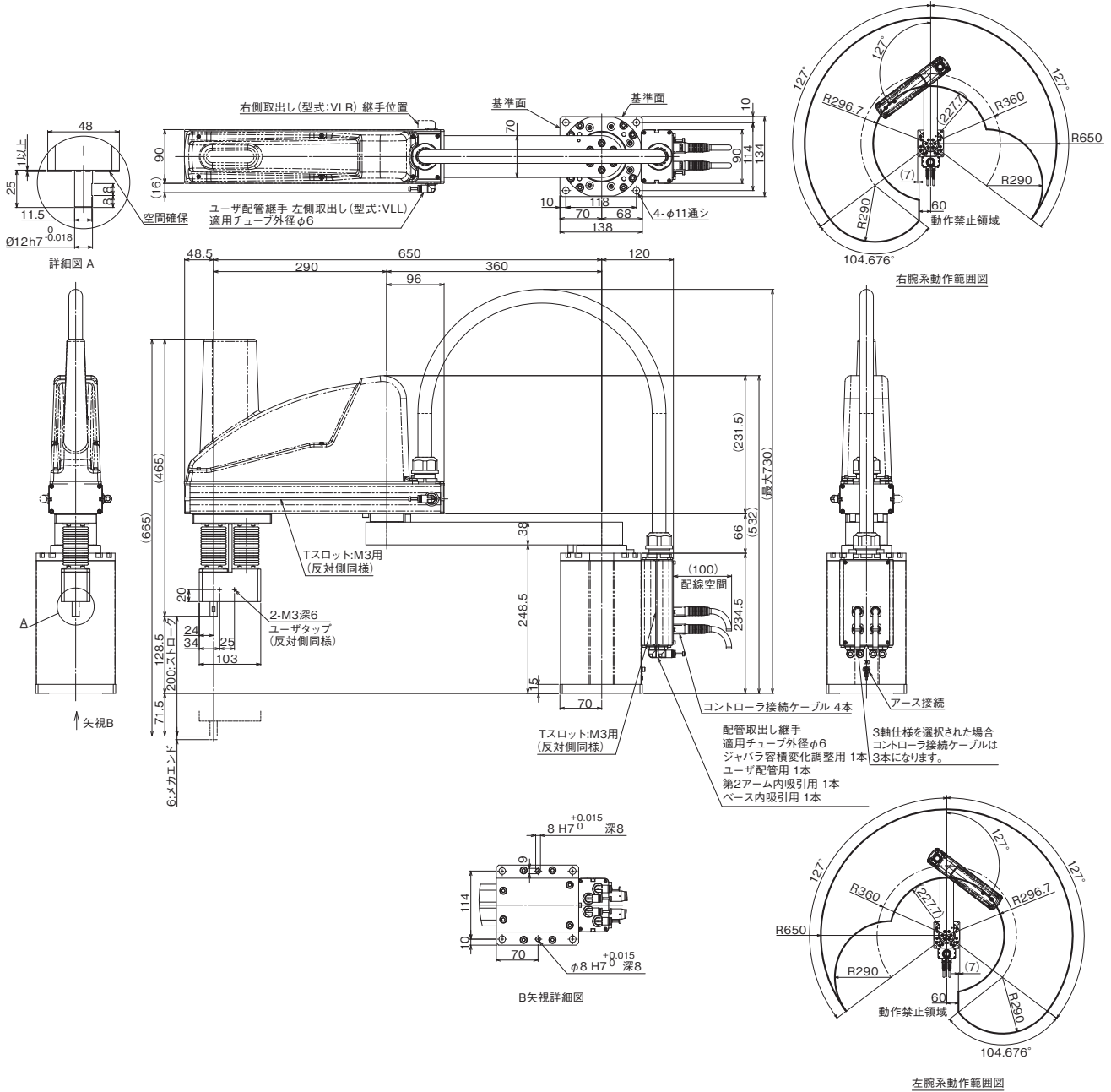
オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ ※	B	→ K-165	—
L字継手左側取出し	VLL	→ K-171	—
L字継手右側取出し	VLR	→ K-171	—

※搬送物が4kg以上の場合は、必ず選択してください。

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



- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR

適応コントローラ

IXP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
				ポジションナ	パルス列	プログラム				
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	30000	-	→M-245

IX-NNC1205

クリーン仕様

超小型タイプ

アーム長 120 mm

上下軸 50 mm

■型式項目 **IX** — **NNC1205** — — **T2** —

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
クリーン仕様		3L: 3m (標準) 5L: 5m	T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD	下記オプション 価格表参照
アーム長 120mm				
上下軸 50mm				

※コントローラは付属しません。



※CEはオプションになります。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1)～(注10)は、K-163ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第4軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m ²) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC1205-①-T2-②	1軸 第1アーム	45	12	±115度	±0.005 (XY)	2053mm/s (合成速度)	0.38	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2軸 第2アーム	75	12	±130度									
	3軸 上下軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-205ページの技術資料をご覧ください。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC1205	—

①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	3L (3m)	—
長さ指定	5L (5m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
上下軸ブレーキ付	B	→ K-165	—
CE 対応仕様	CE	→ K-165	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-167	—

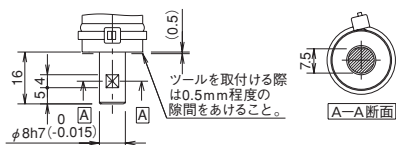
アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG 26シールド付き コネクタ:SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径φ3 内径φ2 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.7MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6
吸引量(注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0～40℃ 湿度 20～85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	2.8kg
ケーブル長(注9)	3L: 3m 5L: 5m

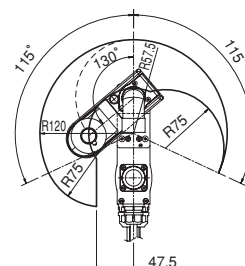
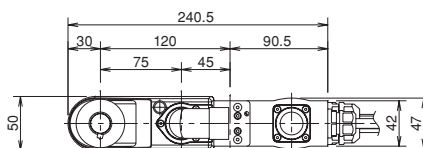
寸法図

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

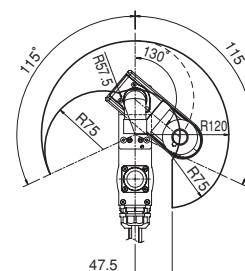
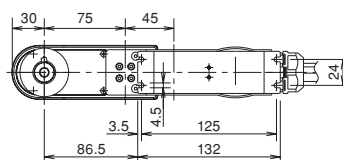
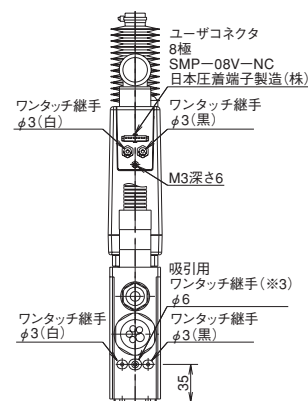
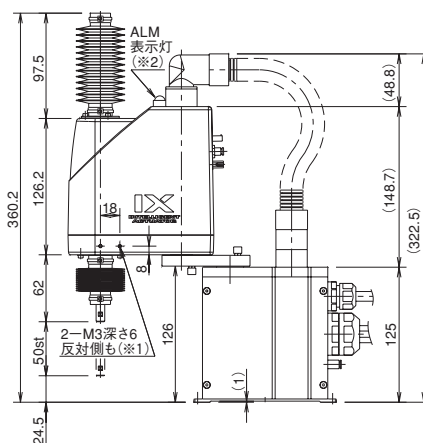
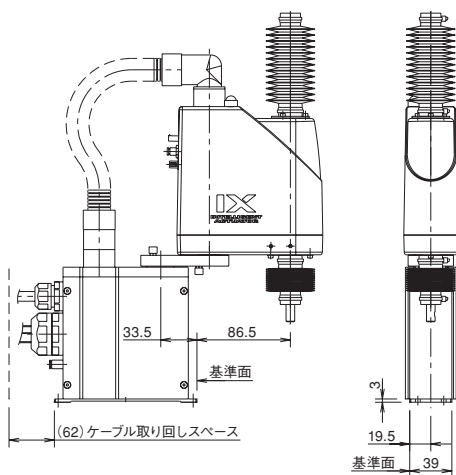
2次元
CAD



上下軸先端部詳細



右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)

- ※1 セットスクリューで塞いで有ります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。
- ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ

IX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				
XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD		8	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-281

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RXD/SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。M-281にてご確認ください。

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
グリップ・
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

RCP5
CR

RCP4
CR

RCP2
CR

ERC3
CR

RCA
CR

RCS3
CR

RCS2
CR

DDCR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

IXP

IX-
NNC

IX-NNC1505

クリーン仕様

超小型タイプ

アーム長 150mm

上下軸 50mm

■型式項目 **IX** — **NNC1505** — — **T2** —

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
クリーン仕様		3L: 3m (標準) 5L: 5m	T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD	下記オプション 価格表参照
アーム長 150mm				
上下軸 50mm				

※コントローラは付属しません。



※CEはオプションになります。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1)～(注10)は、K-163ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第4軸許容負荷	
								定格	最大	上限(注4)	下限(注4)	許容慣性モーメント (kg・m ²) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC1505-①-T2-②	1軸 第1アーム	75	12	±125度	±0.005 (XY)	2304mm/s (合成速度)	0.38	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2軸 第2アーム	75	12	±134度									
	3軸 上下軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-205ページの技術資料をご覧ください。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC1505	—

①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	3L (3m)	—
長さ指定	5L (5m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
上下軸ブレーキ付	B	→ K-165	—
CE 対応仕様	CE	→ K-165	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-167	—

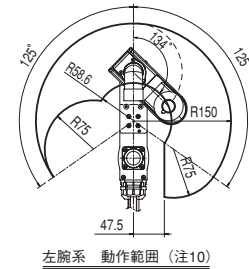
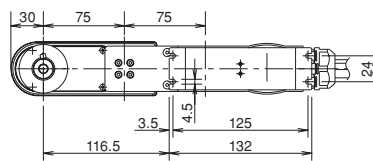
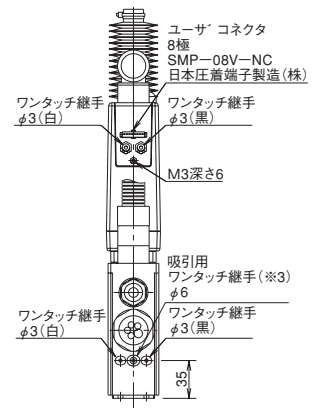
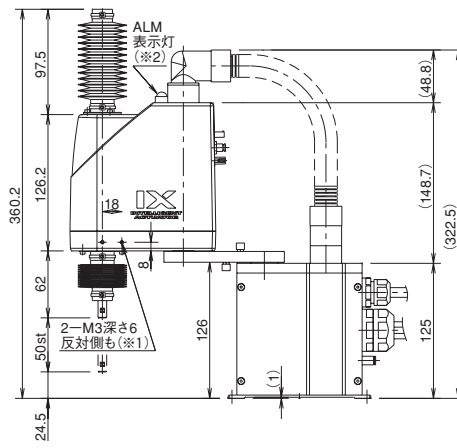
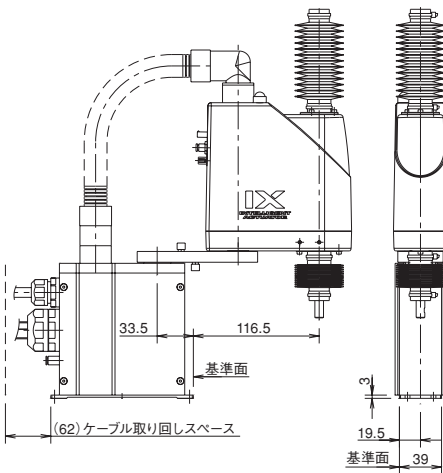
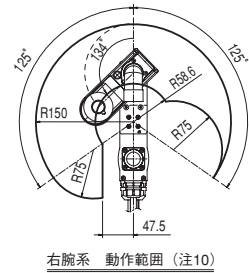
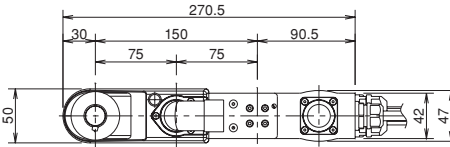
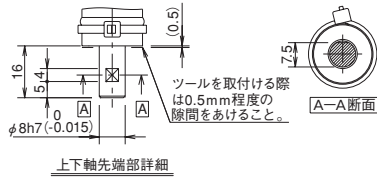
アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG 26シールド付き コネクタ:SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径φ3 内径φ2 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.7MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6
吸引量(注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0～40℃ 湿度 20～85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	2.8kg
ケーブル長(注9)	3L: 3m 5L: 5m

寸法図

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

2次元
CAD



- ※1 セットスクリューで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。
- ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ

IX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				
XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD		8	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-281

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RXD/SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。M-281にてご確認ください。

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

IX-NNC1805

クリーン仕様

超小型タイプ

アーム長
180mm

上下軸
50mm

■型式項目 **IX** — **NNC1805** — — **T2** —

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
クリーン仕様		3L: 3m (標準) 5L: 5m	T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD	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。



※CEはオプションになります。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1)～(注10)は、K-163ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第4軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m ²) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC1805-①-T2-②	1軸 第1アーム	105	12	±125度	±0.005 (XY)	2555mm/s (合成速度)	0.41	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2軸 第2アーム	75	12	±145度									
	3軸 上下軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-205ページの技術資料をご覧ください。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC1805	—

①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	3L (3m)	—
長さ指定	5L (5m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
上下軸ブレーキ付	B	→ K-165	—
CE 対応仕様	CE	→ K-165	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-167	—

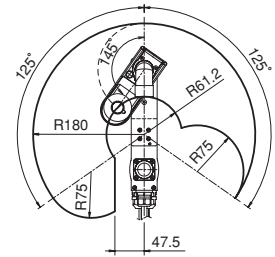
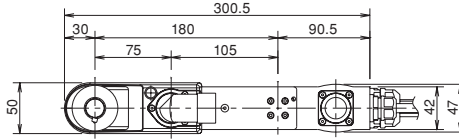
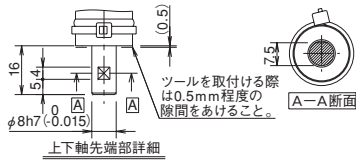
アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG 26シールド付き コネクタ:SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径φ3 内径φ2 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.7MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6
吸引量(注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0～40℃ 湿度 20～85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	2.9kg
ケーブル長(注9)	3L: 3m 5L: 5m

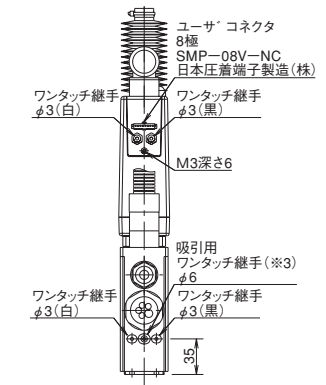
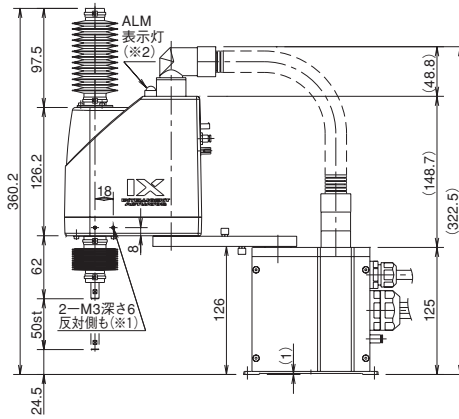
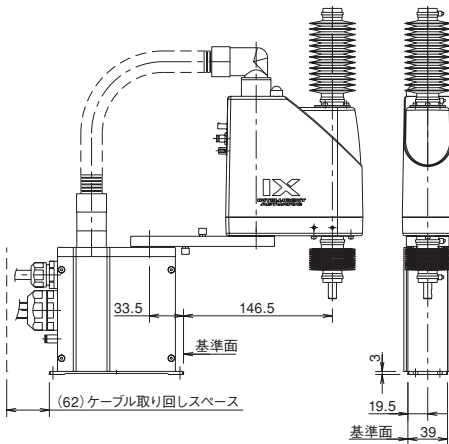
寸法図

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

2次元
CAD



右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)

- ※1 セットスクリーンで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。
- ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ

IX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				
XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD		8	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-281

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RXD/SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。M-281にてご確認ください。

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

RCP5
CR

RCP4
CR

RCP2
CR

ERC3
CR

RCA
CR

RCS3
CR

RCS2
CR

DDCR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

IXP

IX-
NNC

IX-NNC2515H

クリーン仕様 小型タイプ アーム長 250mm 上下軸 150mm

■型式項目 **IX** — **NNC2515H** — — **T2** —

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 適応コントローラ — オプション

クリーン仕様 アーム長 250mm 上下軸 150mm 5L: 5m (標準) 10L: 10m T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD 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。



※CEはオプションになります。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1)～(注10)は、K-163ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第4軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m ²) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC2515H-①-T2-②	1軸 第1アーム	125	200	±120度	±0.010 (XY)	3191mm/s (合成速度)	0.44	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2軸 第2アーム	125	100	±120度									
	3軸 上下軸	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4軸 回転軸	—	50	±360度	±0.005	1600度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-205ページの技術資料をご覧ください。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC2515H	—

①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	5L (5m)	—
長さ指定	10L (10m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	CE	→ K-165	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-167	—

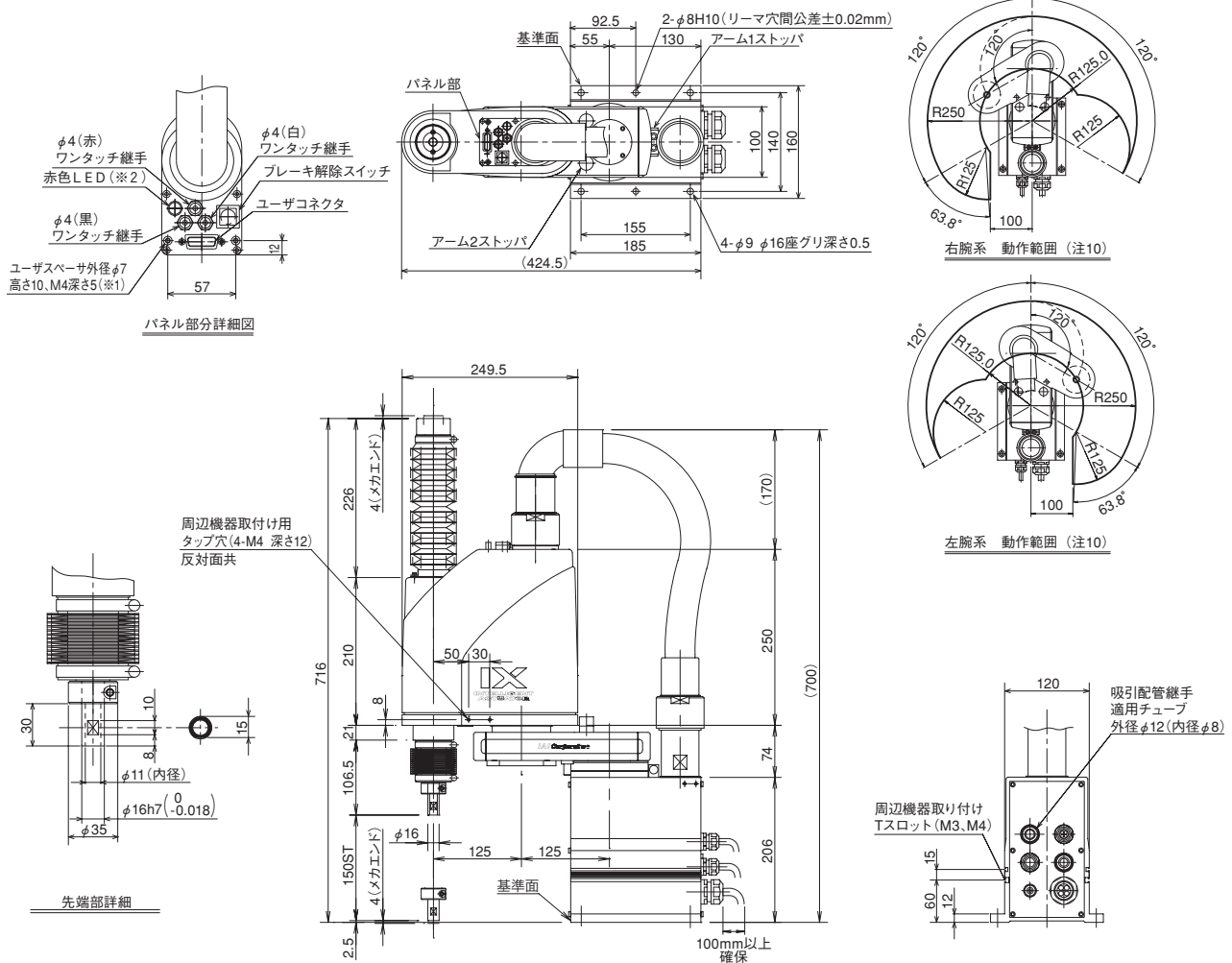
アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	15芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub15ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 3本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯 (注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	適用チューブ外径φ12
吸引量 (注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0～40℃ 湿度 20～85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	19kg
ケーブル長 (注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m

寸法図

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

2次元
CAD



※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサ1個あたり)
 ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ユーザ配線ケーブル 5m/10m
 - エア配管 (3本) 0.15m

適応コントローラ

IX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				
XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD		8	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-281

※最大でスカラ+4軸ポートの制御が可能です。
 ※スカラを2台接続する場合はXSEL-RXD/SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。M-281にてご確認ください。

- 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・ローグリ
- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

IX-NNC3515H

クリーン仕様

小型タイプ

アーム長
350mm

上下軸
150mm

■型式項目 **IX** — **NNC3515H** — — **T2** —

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 適応コントローラ — オプション

クリーン仕様 アーム長 350mm 上下軸 150mm

5L : 5m (標準) 10L : 10m

T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD

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。



※CEはオプションになります。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1)～(注10)は、K-163ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m ²) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC3515H-①-T2-②	1軸 第1アーム	225	200	±120度	±0.010 (XY)	4042mm/s (合成速度)	0.46	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2軸 第2アーム	125	100	±135度									
	3軸 上下軸	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4軸 回転軸	—	50	±360度	±0.005	1600度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカルロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-205ページの技術資料をご覧ください。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC3515H	—

①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	5L (5m)	—
長さ指定	10L (10m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	CE	→ K-165	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-167	—

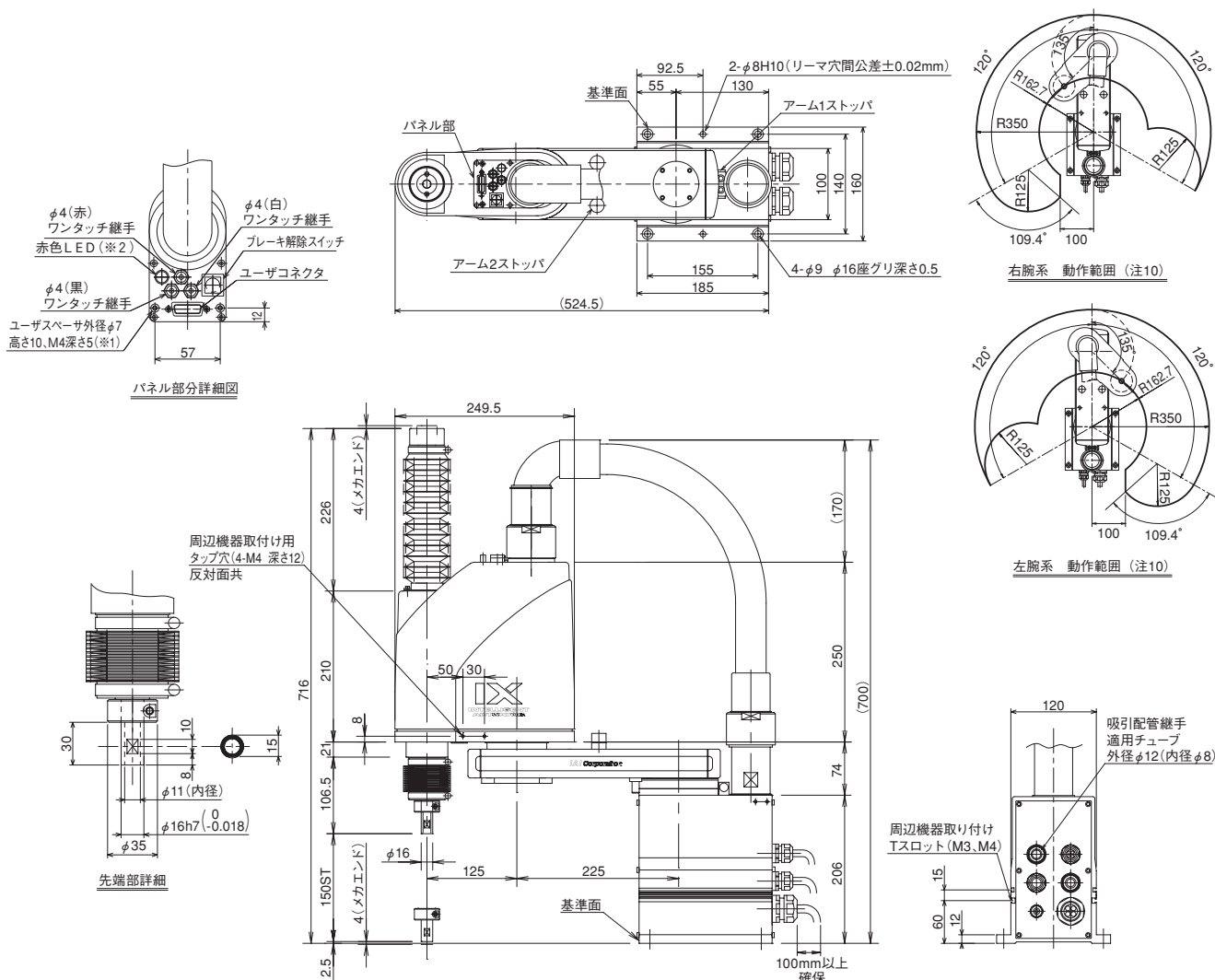
アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	15芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub15ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 3本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	適用チューブ外径φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0～40℃ 湿度 20～85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	20kg
ケーブル長(注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m

寸法図

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

2次元
CAD



※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサ1個あたり)
 ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ユーザ配線ケーブル 5m/10m
 - エア配管 (3本) 0.15m

適応コントローラ

IX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				
XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD		8	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-281

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
 ※スカラを2台接続する場合はXSEL-RXD/SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。M-281にてご確認ください。

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

IX-NNC50□□H

クリーン仕様 中型タイプ アーム長 500mm 上下軸 200mm 上下軸 300mm

■型式項目

IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション
NC5020H:				5L: 5m (標準)		T2: XSEL-PX/QX		下記オプション
アーム長 500mm / 上下軸 200mm				10L: 10m		XSEL-RX/SX		価格表参照
NC5030H:						XSEL-RXD/SXD		
アーム長 500mm / 上下軸 300mm								

※コントローラは付属しません。



※CEはオプションになります。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1)～(注10)は、K-163ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲 (N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m ²) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC5020H-①-T2-② [IX-NNC5030H-①-T2-②]	1軸 第1アーム	250	400	±120度	±0.010 (XY)	6381mm/s (合成速度)	0.41	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2軸 第2アーム	250	200	±145度									
	3軸 上下軸	—	200	200mm [300mm]	±0.010	1473mm/s							
	4軸 回転軸	—	100	±360度	±0.005	1857度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-205ページの技術資料をご覧ください。
※【 】内は上下軸が300mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は上下軸200mmも300mmも共通です。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC5020H	—
IX-NNC5030H	—

①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	5L (5m)	—
長さ指定	10L (10m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	CE	→ K-165	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-167	—

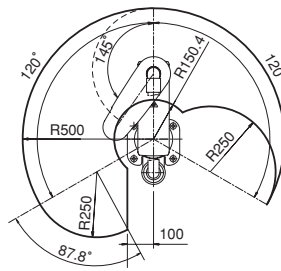
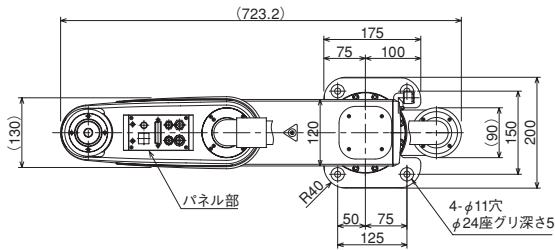
アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	31.5kg
ケーブル長(注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m

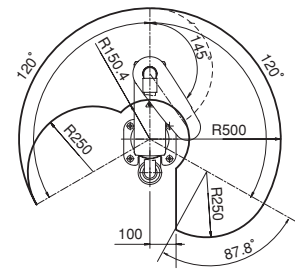
寸法図

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

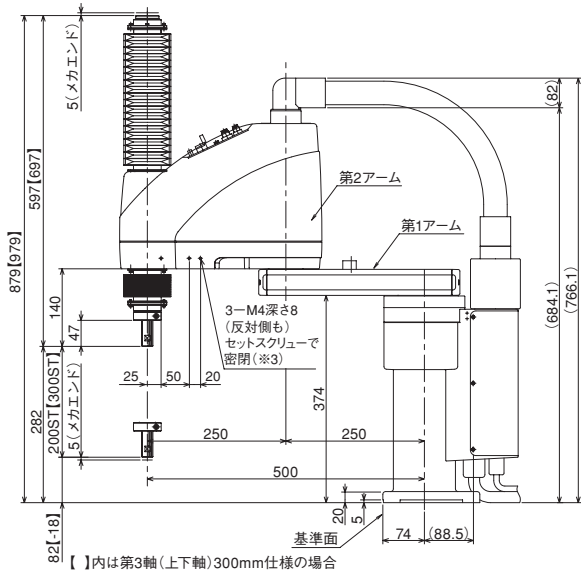
2次元
CAD



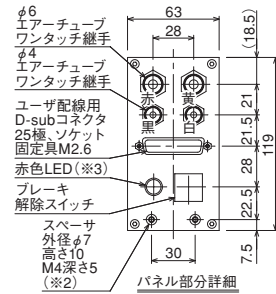
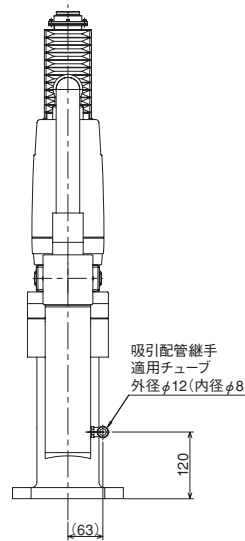
右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)



【 】内は第3軸(上下軸)300mm仕様の場合



先端部詳細

- ※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサ1個あたり)
- ※2 お客様がコントローラの1/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※3 3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますのでご注意ください。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉してください。

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 - ・エア配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ

IX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				
XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD		8	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-281

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RXD/SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。M-281にてご確認ください。

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBCR/ISPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDCR

- IXP
- IX-NNC

- 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

IX-NNC60□□H

クリーン仕様

中型タイプ

アーム長 600mm

上下軸 200mm

上下軸 300mm

型式項目	IX	T2			
シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション	
IX-NNC6020H: アーム長 600mm / 上下軸 200mm		5L: 5m (標準) 10L: 10m	T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD	下記オプション 価格表参照	
IX-NNC6030H: アーム長 600mm / 上下軸 300mm					

※コントローラは付属しません。



※CEはオプションになります。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1)～(注10)は、K-163ページをご参照ください。

型式スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲 (N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m ²) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC6020H-①-T2-② IX-NNC6030H-①-T2-②	1軸 第1アーム	350	400	±120度	±0.010 (XY)	7232mm/s (合成速度)	0.45	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2軸 第2アーム	250	200	±145度									
	3軸 上下軸	—	200	200mm [300mm]	±0.010	1473mm/s							
	4軸 回転軸	—	100	±360度	±0.005	1857度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカルロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-205ページの技術資料をご覧ください。
※【 】内は上下軸が300mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は上下軸200mmも300mmも共通です。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC6020H	—
IX-NNC6030H	—

①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	5L (5m)	—
長さ指定	10L (10m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	CE	→ K-165	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-167	—

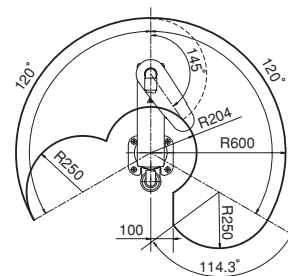
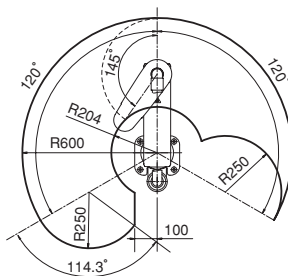
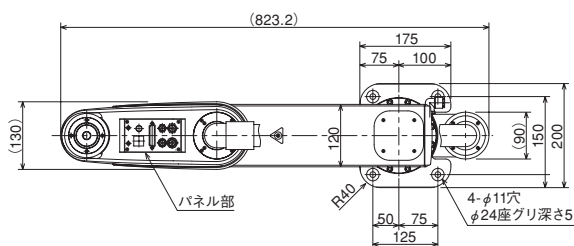
アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯 (注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ12
吸引量 (注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0～40℃ 湿度 20～85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	32.5kg
ケーブル長 (注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m

寸法図

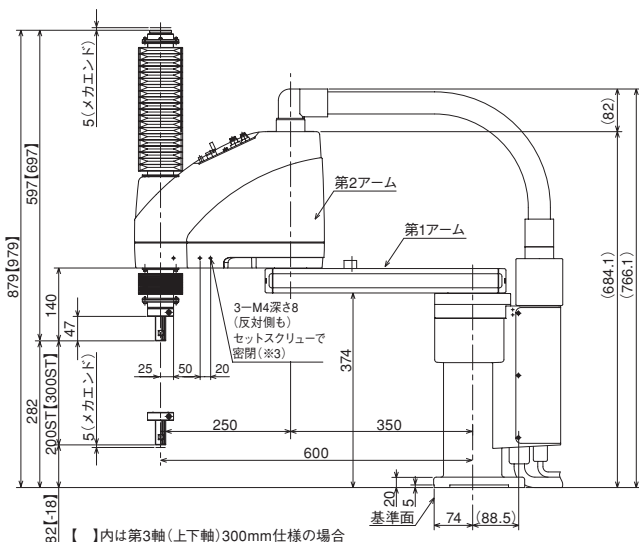
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

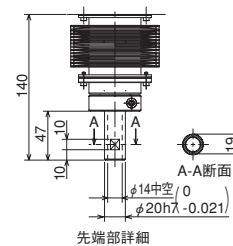
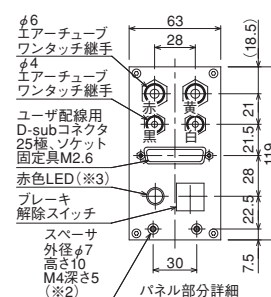
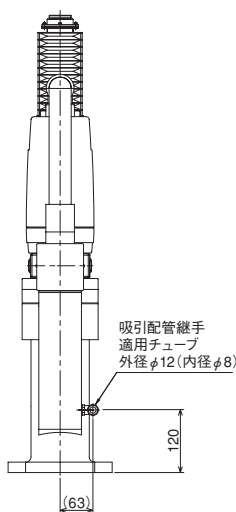


右腕系 動作範囲 (注10)

左腕系 動作範囲 (注10)



【 】内は第3軸(上下軸)300mm仕様の場合



- ※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサ1個あたり)
- ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※3 3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉してください。

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ・プレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ・ユーザ配線ケーブル 5m/10m
 - ・エアー配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ

IX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				
XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD		8	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-281

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RXD/SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。M-281にてご確認ください。

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-INNC

IX-NNC70□□H

クリーン仕様 大型タイプ アーム長 700mm 上下軸 200mm 上下軸 400mm

■型式項目	IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
	NNC7020H:	アーム長 700mm / 上下軸 200mm		5L: 5m (標準) 10L: 10m		T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX		下記オプション 価格表参照	
	NNC7040H:	アーム長 700mm / 上下軸 400mm							

※コントローラは付属しません。



※CEはオプションになります。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1)～(注10)は、K-163ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m ²) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC7020H-①-T2-② [IX-NNC7040H-①-T2-②]	1軸 第1アーム	350	750	±125度	±0.015 (XY)	7010mm/s (合成速度)	0.45	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2軸 第2アーム	350	400	±145度									
	3軸 上下軸	—	400	200mm [400mm]	±0.010	1614mm/s							
	4軸 回転軸	—	200	±360度	±0.005	1266度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカルロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-205ページの技術資料をご覧ください。
※【】内は上下軸が400mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は上下軸200mmも400mmも共通です。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC7020H	—
IX-NNC7040H	—

①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	5L (5m)	—
長さ指定	10L (10m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	CE	→ K-165	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-167	—

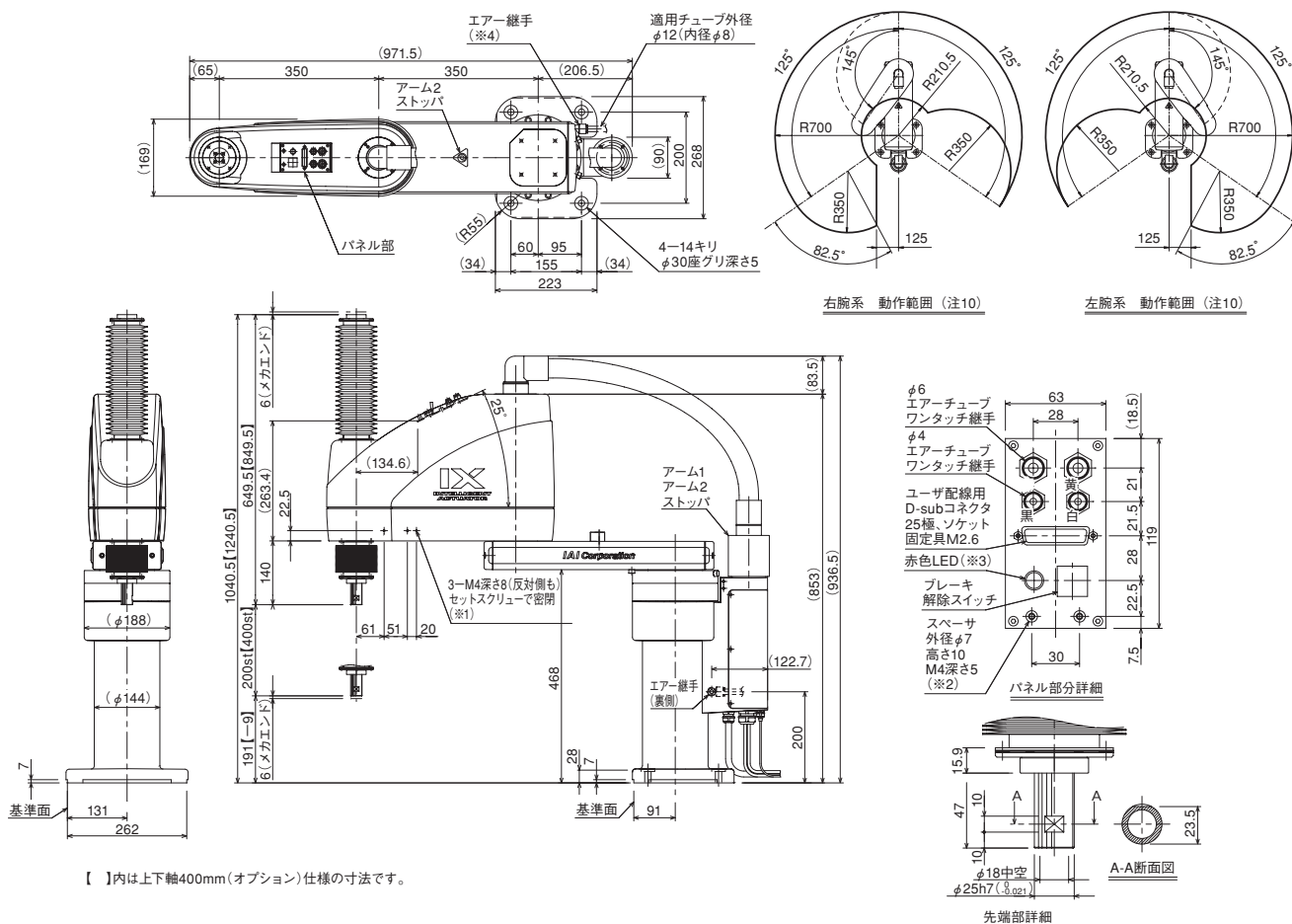
アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ12
吸引量(注8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0～40℃ 湿度 20～85%RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	60kg
ケーブル長(注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m

寸法図

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

2次元
CAD



- ※1 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
- ※2 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサ1個あたり)
- ※3 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※4 継手は取付け方向を反対にする事が可能です。(PT3/8プラグを外し、継手と入換えることにより)

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ・ユーザ配線ケーブル 5m/10m
 - ・エア配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ

IX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				
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RX4/SX4		4	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-281

- 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

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR

- IXP
- IX-NNC

IX-NNC80□□H

クリーン仕様 大型タイプ アーム長 800mm 上下軸 200mm 上下軸 400mm

■型式項目

IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション
NNC8020H:				5L: 5m (標準)		T2: XSEL-PX/QX		下記オプション
アーム長 800mm / 上下軸 200mm				10L: 10m		XSEL-RX/SX		価格表参照
NNC8040H:								
アーム長 800mm / 上下軸 400mm								

※コントローラは付属しません。



※CEはオプションになります。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1)～(注10)は、K-163ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲 (N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m ²) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC8020H-①-T2-② [IX-NNC8040H-①-T2-②]	1軸 第1アーム	450	750	±125度	±0.015 (XY)	7586mm/s (合成速度)	0.46	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2軸 第2アーム	350	400	±145度									
	3軸 上下軸	—	400	200mm [400mm]	±0.010	1614mm/s							
	4軸 回転軸	—	200	±360度	±0.005	1266度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

※スカルロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-205ページの技術資料をご覧ください。
※【】内は上下軸が400mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は上下軸200mmも400mmも共通です。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC8020H	—
IX-NNC8040H	—

①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	5L (5m)	—
長さ指定	10L (10m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	CE	→ K-165	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ K-167	—

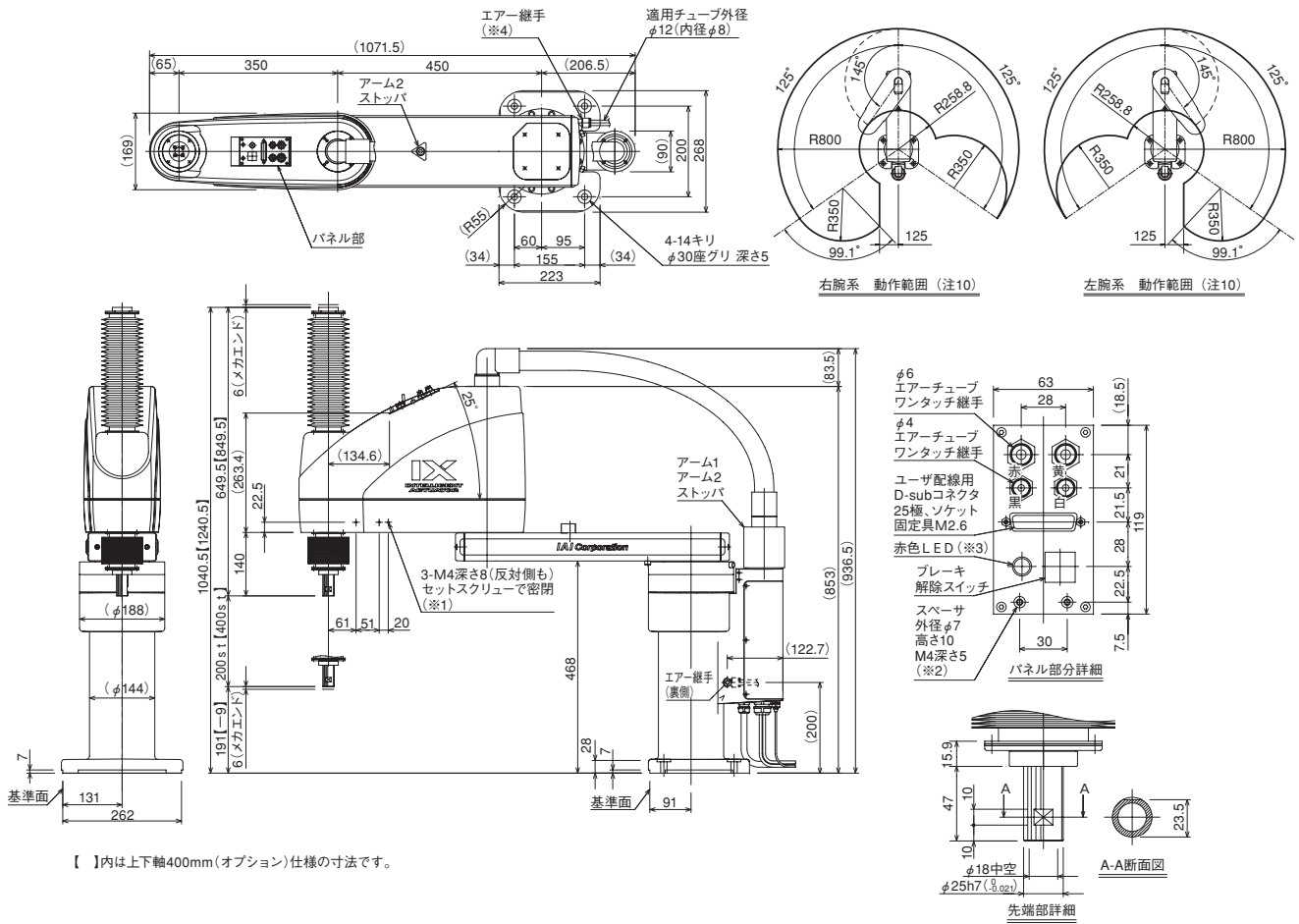
アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯 (注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ12
吸引量 (注8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0～40℃ 湿度 20～85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	62kg
ケーブル長 (注9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m

寸法図

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

2次元
CAD



【 】内は上下軸400mm(オプション)仕様の寸法です。

- ※1 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
- ※2 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサ1個あたり)
- ※3 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※4 継手は取付け方向を反対にする事が可能です。

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 - ・エア配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ

IX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				
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RX4/SX4		4	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-281

- 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
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR
- ISDBC/ISPDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

クリーン仕様 注意事項

<スカラタイプIX-NNC>

※(注1)～(注10)は、本文ページの注記と対応しております。

(注1) 繰返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。
(繰返し位置決め精度と絶対位置決め精度の違いは前-80ページをご参照ください)
スペックの繰返し位置決め精度の数値は、周囲温度20℃一定時の値です。

(注2) PTP動作時 最大動作速度

スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。
CP動作命令(補間動作)の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

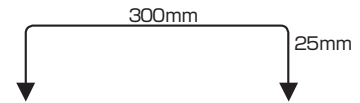
(注3) 標準サイクルタイム

標準サイクルタイムは、上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作の時間です(粗位置決め)
※アーム長120/150/180タイプは、0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作となります。

<ご注意ください>

スペックの数値は、2kg搬送、最速動作条件時の値です。

最速動作での連続運転は出来ません。



(注4) 第3軸押し込み推力

第3軸押し込み推力は、垂直軸の先端でものを押す力です。
上限は押付け力の設定値(ドライバーカードパラメータNo.38)が70%の場合の押付け力です。
下限は同パラメータ設定値が、アーム長120/150/180は50%、アーム長250/350は20%、アーム長500/600は40%、アーム長700/800は35%の場合の押付け力です。

(注5) 第4軸許容慣性モーメント

第4軸許容慣性モーメントは、スカラロボットの第4軸(回転軸)の回転中心換算の慣性モーメント許容値です。
第4軸回転中心からツール重心までのオフセット量は、40mm以内としてください。
ツール重心位置が第4軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。

(注6) アラーム表示灯

アラーム表示灯はスカラロボット本体第2アーム上部に設置されています。
コントローラがエラーを発生した場合等に点灯させることが出来ますが、使用する場合はお客様がコントローラのI/O出力の信号を使って、ユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

(注7) ブレーキ解除スイッチ

ブレーキ解除スイッチはアラーム表示等同様、本体第2アーム上部に設置されています。
ブレーキ解除スイッチを有効にするためには、お客様がロボット本体にあるブレーキ電源の配線に、**DC24Vを供給してください。**

(注8) 本体内部エア吸引

スカラクリーン仕様をクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベース横(または後ろ)のエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。
吸引量は各タイプの共通仕様をご参照ください。
また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

(注9) ケーブル

スカラロボットのモータ・エンコーダケーブルの標準仕様は、本体に直接接続されています。
ジョイント仕様をご利用の場合は、オプションにてジョイントケーブル仕様を選択ください。
ケーブルの長さは、アーム長120/150/180タイプが3m(記号3L)と5m(記号5L)、
その他タイプが5m(記号5L)と10m(記号10L)の2種類から選択可能です。

(注10) 動作範囲

アブソリュートリセット及び腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びますので周辺機器との干渉にご注意ください。

加減速度の設定について

加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。
また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。
連続動作を行う際は加減速値を下げるか、加減速後に3秒以上の停止時間を設けてください。
※ **加減速度設定の目安は巻末-205ページをご参照ください。**

- 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 クリップ・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

カタログスペックの注意点 <スカラタイプ:IXP> ※(※1)～(※6)は、本文ページの注記と対応しております。

**(※1)
繰返し位置決め精度**

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します(周囲温度20℃一定時の値です)。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切り替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、繰返し位置決め精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

**(※2)
PTP動作時
最大動作速度**

スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。CP動作命令(補間動作)の場合は、速度に限界があります。詳細は、巻末-208ページ「パワーコンスカラIXP加減速度設定の目安」の「CP動作」をご確認ください。また、上下軸を下降端で動作させる場合は、速度・加速度を適宜落とす必要がありますのでご注意ください。

**(※3)
可搬質量**

可搬質量には、定格可搬質量と最大可搬質量があります。定格可搬質量は最大速度、最大加速度で動作可能な最大質量です。最大可搬質量は速度、加速度を落とした場合に搬送可能な最大質量です。定格可搬質量以上の質量を搬送する場合は、プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な速度・加速度が適用されます。

**(※4)
標準サイクルタイム**

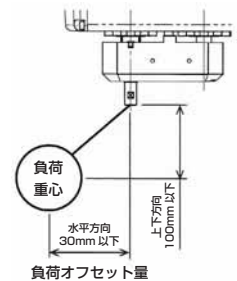
標準サイクルタイムは下記の条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間を表します。一般に高速性能の目安となります。



アーム長	搬送質量(kg)	水平移動距離(mm)	上下移動距離(mm)	サイクルタイム(sec)
350	1	300	25	0.76
450	1	300	25	0.74
550	2	300	25	0.79
650	2	300	25	0.93

**(※5)
先端軸
許容慣性モーメント**

スカラロボットの先端軸中心(3軸仕様:ガイドシャフト 4軸仕様:回転軸)換算の慣性モーメント許容値です。先端軸回転中心から負荷重心までのオフセット量は、下記のとおりです。
アーム長 350/450 ... 水平方向30mm以下、上下方向100mm以下
550/650 ... 水平方向30mm以下、上下方向100mm以下
定格の可搬質量を超えると水平方向のオフセット量を小さくする必要があります。詳細は取扱説明書をご確認ください。
なお、ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。



**(※6)
本体内部エア吸引**

スカラクリーン仕様をクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベースのエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。各仕様の流量を流せる配管としてください。また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

動作範囲

腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意ください。

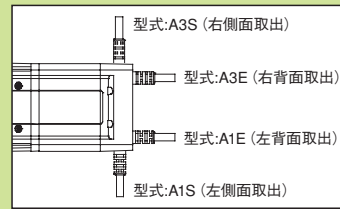
- A
スライダ
タイプ
- B
ロッド
タイプ
- C
テーブル・
アームブラケット
- D
グリッパ
ロータリ
- E
リニア
サーボ
- F
その他
- G
直交
ロボット
- H
テーブル
トップ
- J
スカラ
ロボット
- K
クリーン
仕様
- L
防塵・
防滴仕様
- M
コント
ローラ

クリーン仕様 オプション

ケーブル取出し方向

型式 A1S / A1E / A3S / A3E

説明 アクチュエータケーブルの取出し方向を、左背面、左側面、右背面、右側面の4種類から選択出来ます。
※ 取出し方向はいずれかを必ず選択していただきます。



簡易アブソ仕様 (ERC3 用)

型式 ABU

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



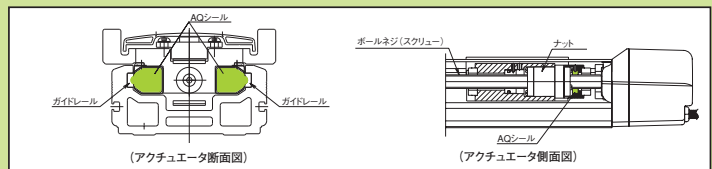
注意

本オプションはアクチュエータのI/OタイプがSE(SIO通信タイプ)の場合のみ使用可能です。また本オプションを使用する場合は、コントローラオプションのPIO変換器が必要となりますので、一緒にご注文をお願い致します。(詳細はM-71ページをご参照ください)

AQ シール

型式 AQ

説明 AQシールは潤滑油を樹脂で固形化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴をもっています。AQシールをガイド及びボールネジの表面(鋼球転動面)に押し当てることで潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。



ブレーキ

型式 B / BE / BL / BR

説明 アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源 OFF またはサーボ OFF 時にスライダが落下して取り付け物等を破損しないための保持機構です。
※ スカラロボット NNC1205 / 1505 / 1805 のみ Z 軸用ブレーキがオプション設定となります。(それ以外の機種は標準設定となります)
電源 OFF またはサーボ OFF 時に Z 軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、ブレーキの手配をお願いします。

クリーブセンサ

型式 C(標準) / CL(反対側取付)

説明 原点復帰を高速で行うためのセンサです。通常原点復帰はモータ側ストロークエンドのストップにスライダを押し当てて反転させるため、原点復帰速度は 10 ~ 20mm/s に抑えられています。そのためストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかります。それを短縮させるために途中までは高速でスライダを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサです。ISDBCR/ISPBCR/SSPDACR シリーズは、センサ及びカバーがアクチュエータ本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準(型式:C)となります。センサを反対側(勝手違い)に設置したい場合は CL をご選択ください。ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型(W/WX)タイプはセンサが本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式は C(標準)をご選択ください。

CE 対応

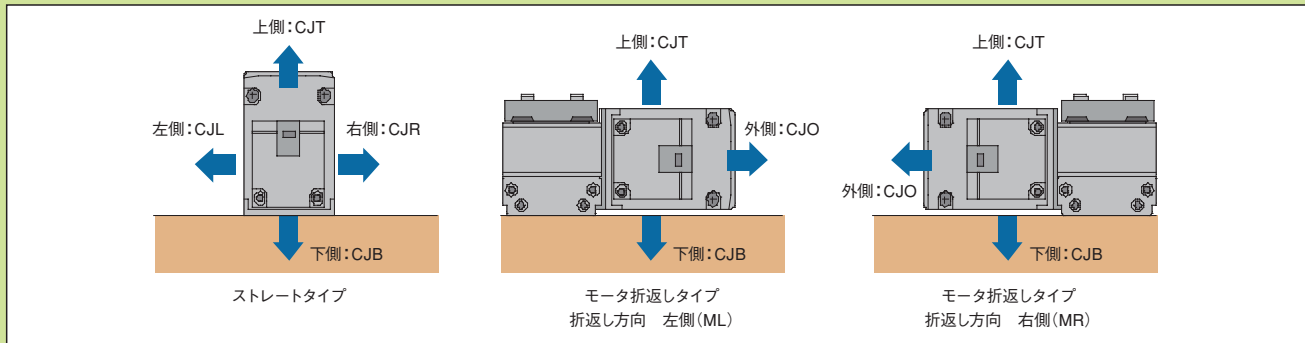
型式 CE

説明 巻末-91 ページ CE マーク対応表をご参照ください。標準で CE に対応していない機種で、CE 対応が必要な場合は本オプションをご指定ください。

ケーブル取り出し方向変更

型式 CJT / CJR / CJL / CJB / CJO

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

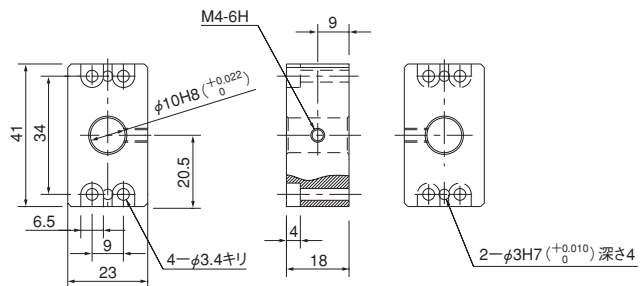


フランジブラケット

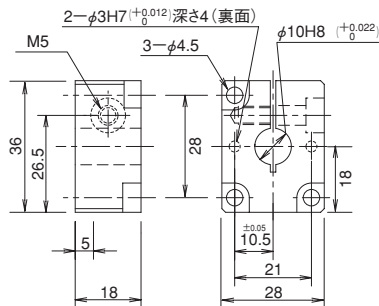
型式 FB

説明 グリッパ本体を固定するためのブラケットです。

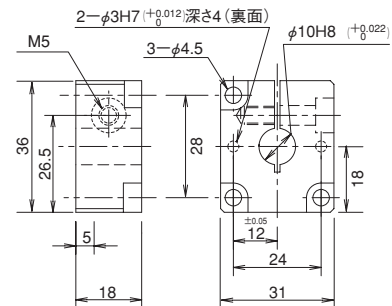
GRSS/GRLS用
単品型式
RCP2-FB-GRSS



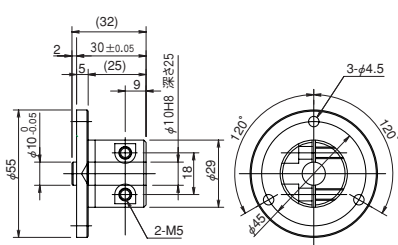
GRS用
単品型式 RCP2-FB-GRS



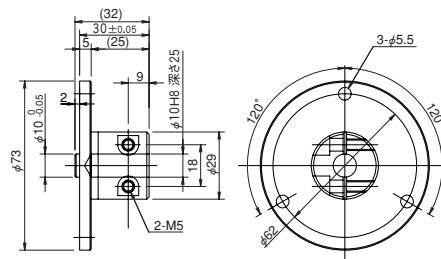
GRM用
単品型式 RCP2-FB-GRM



GR3LS/GR3SS用
単品型式 RCP2-FB-GR3S



GR3LM/GR3SM用
単品型式 RCP2-FB-GR3M



- 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

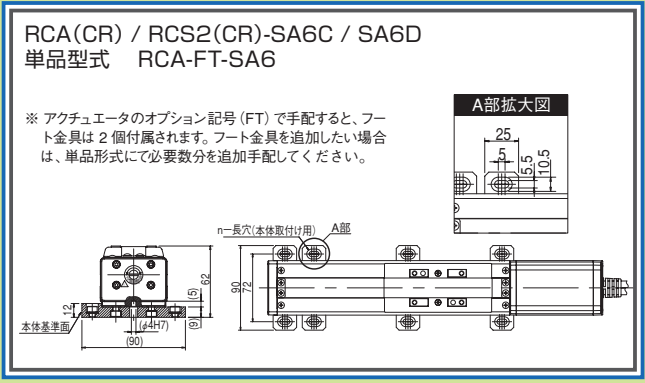
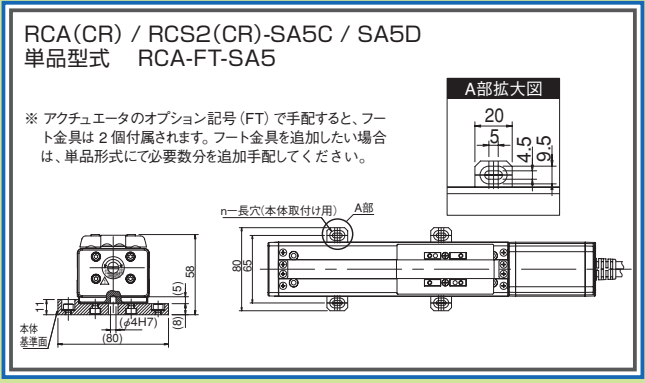
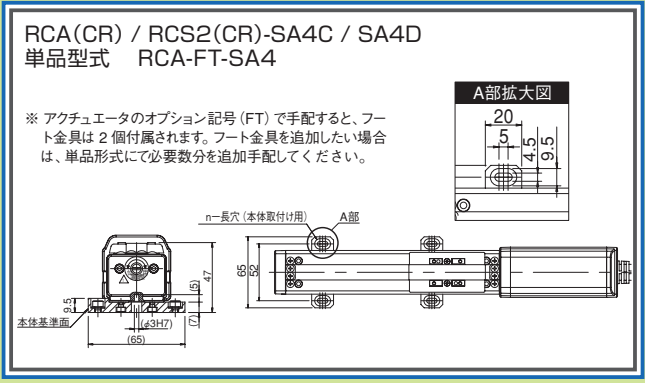
クリーン仕様

- 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

フート金具

型式 FT

説明 アクチュエータ本体を上側よりボルトで固定するための金具です。スライダタイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付穴全てにフート金具を取付けてください。フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
※フート金具間の取付ピッチ寸法はアクチュエータ図面の取付ピッチ寸法をご参照ください。



原点確認センサ

型式 HS / HSL (左側取付) / HSR (右側取付)

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

ジョイントケーブル仕様 (スカラロボット IXシリーズ用)

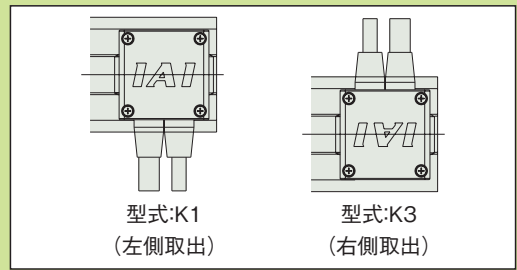
型式 JY

説明 本体・コントローラ間のケーブルをジョイントケーブル仕様に変更することができます。ケーブルを可動させる場合は断線の恐れがありますので、ジョイントケーブル仕様をご使用ください。

コネクタケーブル取出方向変更

型式 K1 / K3

説明 コネクタケーブルの取出し方向を、左側 / 右側の 2 方向から選択が出来ます。



省電力対応

型式 LA

説明 コントローラの電源容量を低減するオプションです。
標準仕様 / 高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。
(機種によって最大値は変化しますので、詳細はACON/ASELコントローラの電源容量をご覧ください)

原点リミットスイッチ

型式 L(標準) / LL(反対側取付)

説明 原点復帰を実行した際、押し当て方式はメカエンドに押し当たってから反転し原点を確定しますが、その反転のきっかけをセンサで行なうためのオプションです。
Lオプションを指定しますと、HOME(原点検出用)、+OT(反モータ側オーバーtravel)、-OT(モータ側オーバーtravel)の3つの近接センサが装着されます。(HOMEと-OTは一体型のツインセンサとなります)
ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACRシリーズは、原点リミットスイッチ及びカバーが本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準(型式:L)となります。原点リミットスイッチを反対側(勝手違い)に設置したい場合はLLをご選択ください。
ISDACR/ISPDACRシリーズの超大型(W/WX)タイプは原点リミットスイッチが標準装備となります。センサは、本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式はL(標準)をご選択ください。

シンクロ動作時マスター軸指定

型式 LM(標準) / LLM(反対側取付) / S(スレーブ軸指定)

説明 X-SELコントローラの機能のひとつに「シンクロ動作機能」があります。
これは2軸のアクチュエータを同時に動作させるもので、1軸をマスター(記号:M)とし、もう1軸がスレーブ(記号:S)となり、スレーブがマスターに対し超高速制御で追従することにより、2軸が同時に動作するものです。
シンクロ動作を行う2軸のアクチュエータは、全く同じ仕様(タイプ、リード、モータ出力、ストローク)でなければなりません。
シンクロ動作を行う場合は、マスター軸はリミットスイッチ仕様となりますので、手配の際はマスター軸の型式にLM(リミット仕様マスター軸指定)を、スレーブ軸の型式にS(スレーブ軸指定)を付けてください。
ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACRシリーズは、原点リミットスイッチ及びカバーが本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準(型式:LM)となります。原点リミットスイッチを反対側(勝手違い)に設置したい場合はLLMをご選択ください。
ISDACR/ISPDACRシリーズの超大型(W/WX)タイプは原点リミットスイッチが本体内部に内蔵されます。型式はLM(標準)をご選択ください。また本体側面にカバーは付きません。

原点逆仕様

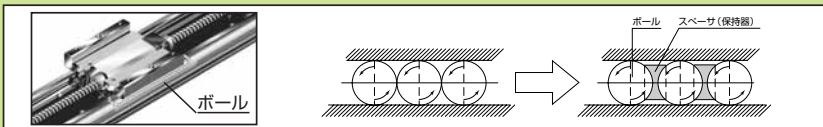
型式 NM

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

ボール保持機構付ガイド

型式 RT

説明 ガイドのボール(鋼球)とボールの間にスペーサ(保持器)を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。
ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。
ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。
ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。



※ISDACR/ISPDACR-W/WX ではご使用出来ません。
※ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACRのボール保持機構付きガイド仕様を垂直で使用する場合には、一部の機種にて垂直可搬質量が変わりますのでご注意ください。
詳細は各タイプのページをご参照ください。

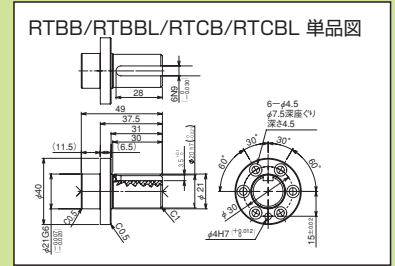
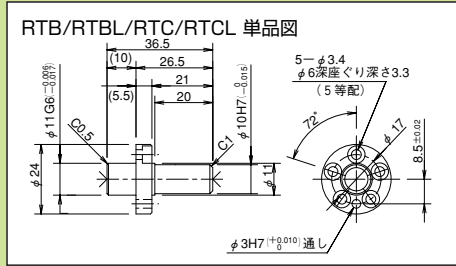
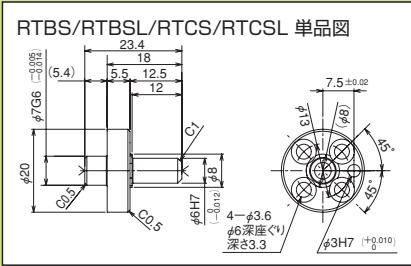
A	スライダタイプ
B	ロッドタイプ
C	テーブル・アームワラカ
D	グリッパ・ロータリ
E	リニアサーボ
F	その他
G	直交ロボット
H	テーブルトップ
J	スカラロボット
K	クリーン仕様
L	防塵・防滴仕様
M	コントローラ

- 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

シャフトアダプタ

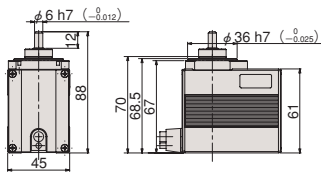
型式 SA

説明 ロータリの回転部に治具等を取り付けるためのアダプタです。



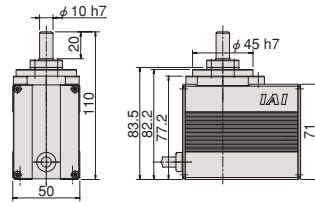
RCP2CR-RTBS / RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量 0.02kg)



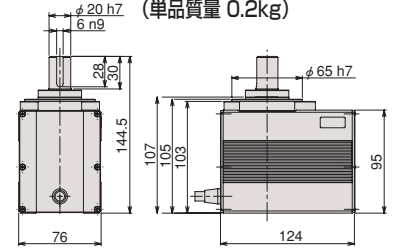
RCP2CR-RTB / RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量 0.04kg)



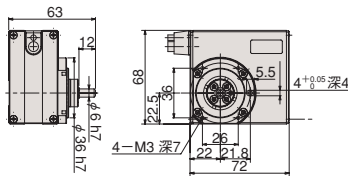
RCP2CR-RTBB / RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量 0.2kg)



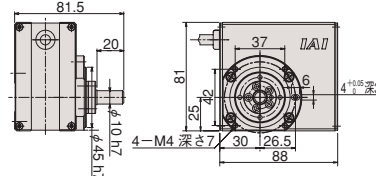
RCP2CR-RTCS / RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量 0.02kg)



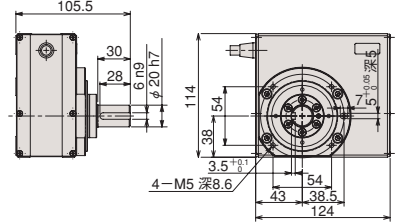
RCP2CR-RTC / RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量 0.04kg)



RCP2CR-RTCB / RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量 0.2kg)

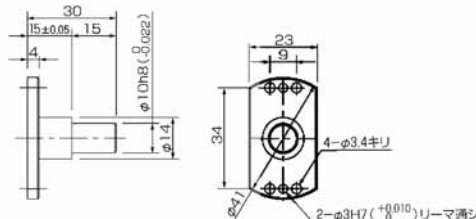


シャフトブラケット

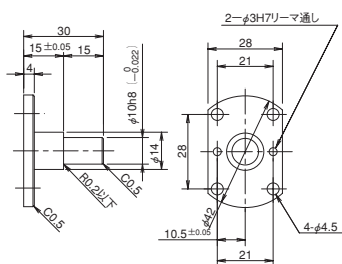
型式 SB

説明 グリッパ本体を取り付けるための固定金具です。

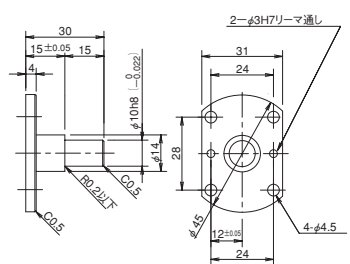
RCP2CR-GRSS/GRLS用 単品型式 RCP2-SB-GRSS



RCP2CR-GRS用
単品型式 RCP2-SB-GRS

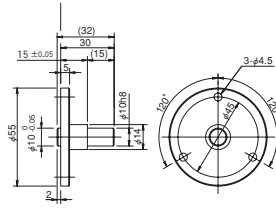


RCP2CR-GRM用
単品型式 RCP2-SB-GRM

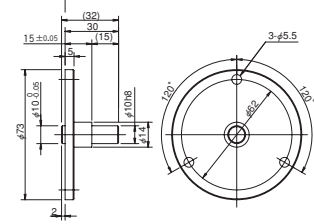


- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCP2CR-GR3LS/GR3SS用
単品型式 RCP2-SB-GR3S



RCP2CR-GR3LM/GR3SM用
単品型式 RCP2-SB-GR3M

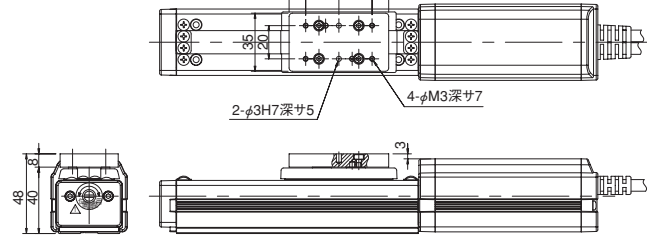


スライダスペース

型式 SS

説明 SA4タイプのスライダ上面位置を、モータ高さ位置よりも上にするためのスペースです。SA4以外のアクチュエータは、スライダ上面位置がモータ高さ位置より高くなっているため必要ありません。

RCACR / RCS2CR-SA4□用
単品型式 RCA-SS-SA4



真直度高精度仕様

型式 ST

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

		アルミベース		鉄ベース	
		真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)	真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)
1	運動平行度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は一律0.015mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は一律0.015mmとする〕
2	運動真直度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.020 〔ストローク500mm以下は一律0.01mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.015 〔ストローク500mm以下は一律0.008mmとする〕

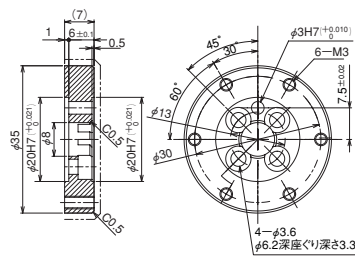
※運動平行度/運動真直度の詳細、ストローク毎の規格値の算出方法は、B-275 ページをご参照ください。(※)精度測定の方法はIAI検査基準によります。

テーブルアダプタ

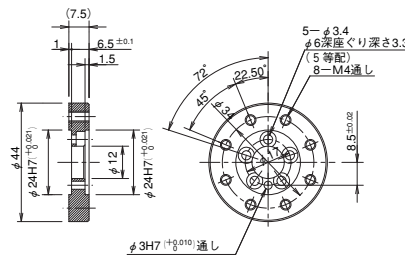
型式 TA

説明 ロータリタイプの回転部に治具等を取り付けるためのアダプタです。

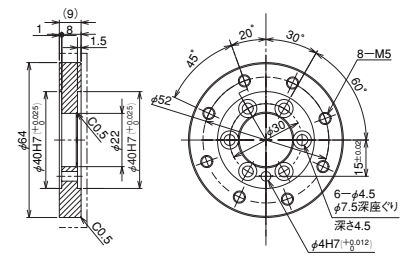
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図



RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図

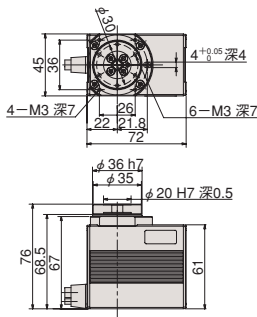


クリーン仕様

- 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
グリップ・
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

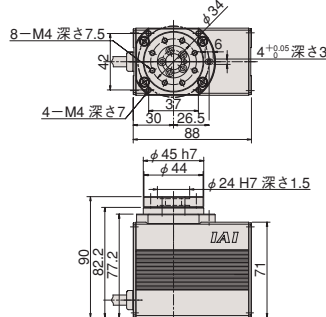
RCP2CR-RTBS / RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量 0.02kg)



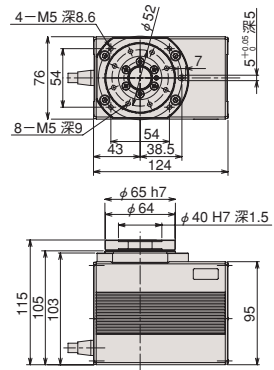
RCP2CR-RTB / RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量 0.03kg)



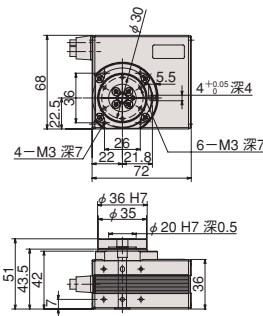
RCP2CR-RTBB / RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量 0.06kg)



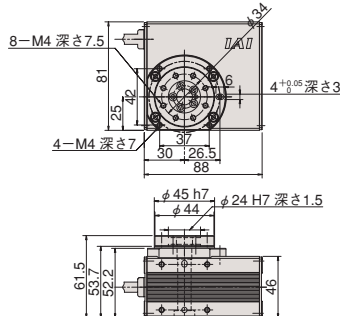
RCP2CR-RTCS / RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量 0.02kg)



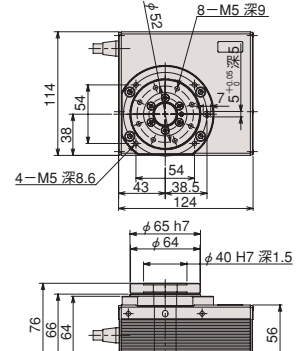
RCP2CR-RTC / RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量 0.03kg)



RCP2CR-RTCB / RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量 0.06kg)



吸引用継手 L 字仕様

型式 **VL**

説明 クリーン仕様の吸引用継手を、ストレートタイプから L 字タイプに変更するものです。

L 字継手取出し方向

型式 **VLL / VLR**

説明 クリーン仕様の吸引用 L 字継手の取出し方向を左側(型式:VLL)か右側(型式:VLR)が選択できます。
※どちらかを必ず選択ください。

吸引用継手なし

型式 **VN**

説明 クリーン仕様から吸引用継手を取り外して簡易防塵タイプとして使用するオプションです。

吸引用継手勝手違い

型式 **VR**

説明 パキューム用継手は標準がモータ側から見て本体左側に設置されていますが、これを勝手違い側(右側)に変更するオプションです。

ダブルスライダ仕様

型式 **W**

説明 ボールネジに接続されていないフリーのスライダを追加するオプションです。
スライダをダブルにすることで、モーメント及び張り出し負荷長を大きくすることが出来ます。
※ 中間サポート付タイプ (MX/LX/WX) では使用出来ません。

機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

シリーズ	タイプ	アブソリュートデータ バックアップ用電池	アブソリュートリセット 調整治具	フランジ
IXP	3C3515/4C3515	-	本体付属	IXP-FL-2
	3C4515/4C4515			
	3C5520/4C5520			IXP-FL-3
	3C6520/4C6520			
IX	NNC1205	AB-6 ※1	JG-5	IX-FL-4
	NNC1505			
	NNC1805			
	NNC2515H	AB-3 ※1	JG-2	IX-FL-2
	NNC3515H			
	NNC50□□H			
	NNC60□□H			
	NNC70□□H			
NNC80□□H	JG-1	IX-FL-1		
			JG-3	IX-FL-3

※1 電池はスカラ全機種 1台につき 4個必要です。AB-3の荷姿は 1個単位ですのでご注文の際は必要個数をご指定ください。

アブソリュートリセット調整治具 (IXシリーズ用)

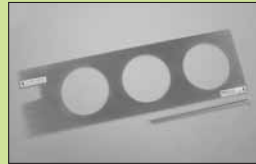
エンコーダのアブソリュートデータが消失しアブソリュートリセットが必要な場合に使用する調整治具です。



JG-1



JG-2



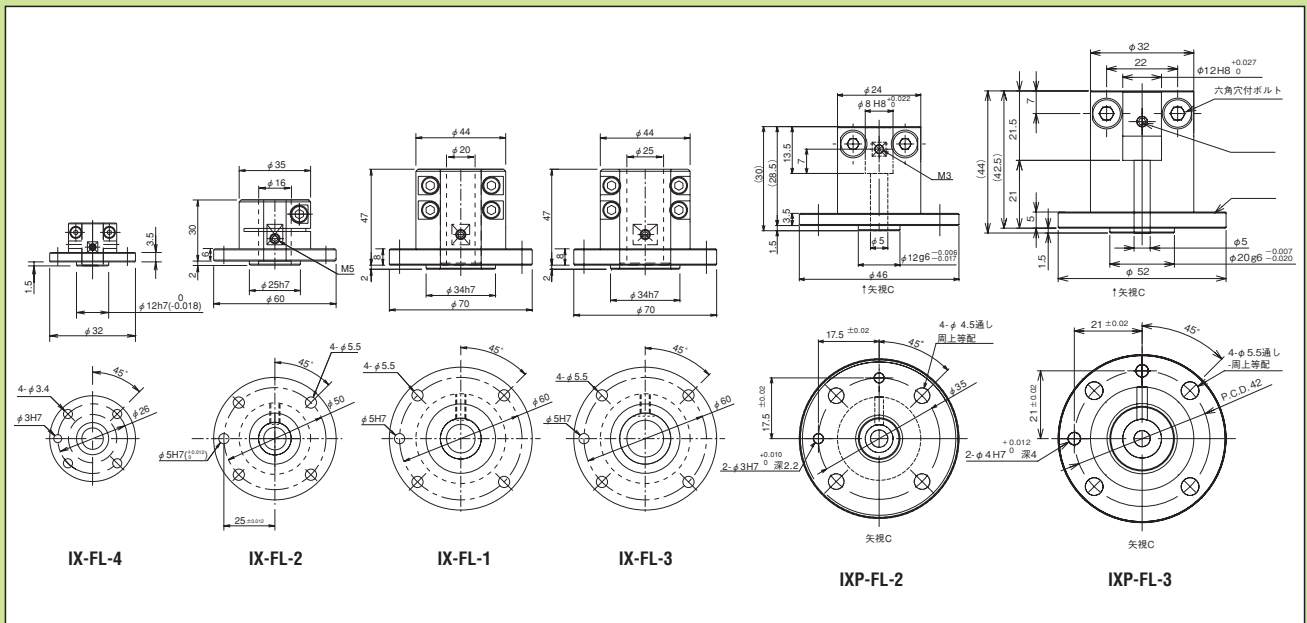
JG-3



JG-5

フランジ

Z軸アーム先端に物を取り付ける場合にご使用ください。



アブソリュートデータバックアップ用電池 (IXシリーズ用)

スカラロボットのアブソリュートデータを保持するための電池です。

コントローラから「アブソデータバックアップバッテリー電圧低下警告エラーコード: EAO3」が出力されたら、すみやかに電池の交換をしてください。

※ 電池は (スカラ全機種) 1台につき 4個必要です。荷姿は 1個単位ですのでご注文の際は必要数をご指定ください。



型式 AB-3



型式 AB-6

クリーン仕様 クリーン度規格について

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

No.	規格名	クラス名	対象粒径	基準体積	備考
1	Fed.Std.209D	クラス1,10,100…10万	0.5μm	1ft³	1963年に制定。2001年に廃止
2	ISO146-4461	クラス1~9	0.1μm	1m³	1999年に制定



規定の大きさの空間(1m³、1ft³)に対象粒径の塵埃がいくつ存在するかを規定

アイエイアイ規格は、Fed.Std.209Dを準用していますが、対象の粒径は0.1μmです。

<クリーン度規格>

クリーン度規格について、以下の表にまとめます。

1. Fed.Std.209D

対象粒径 クラス基準	0.5μm以上 1ft³の粒子数				
	測定粒子径 [個/ft³ (個/m³)]				
	0.1μm	0.2μm	0.3μm	0.5μm	5μm
クラス1	35	7.5	3	1 (35)	
クラス10	350	75	30	10 (353)	
クラス100		750	300	100 (3530)	
クラス1000				1,000 (35,300)	7
クラス10000				10,000 (353,000)	70
クラス100000				100,000 (3,530,000)	700

1. ISO 14644-1

対象粒径 クラス基準	0.1μm 1m³の粒子数のべき乗 上限濃度 [個/m³]					
	0.1μm					
	0.1μm	0.2μm	0.3μm	0.5μm	1μm	5μm
クラス1	10	2				
(クラス1.5)	32					
クラス2	100	24	10	4		
(クラス2.5)	316					
クラス3	1,000	237	102	35	8	
(クラス3.5)	3,160					
クラス4	10,000	2,370	1,020	352	83	
(クラス4.5)	31,600					
クラス5	100,000	23,700	10,200	3,520	832	29
クラス6	1,000,000	237,000	102,000	35,200	8,320	293
クラス7				352,000	83,200	2,930
クラス8				3,520,000	832,000	29,300
クラス9				35,200,000	8,320,000	293,000

※網掛け部は対象粒径

表 規格対応表

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

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

※クラスについては、以下の式で規定される

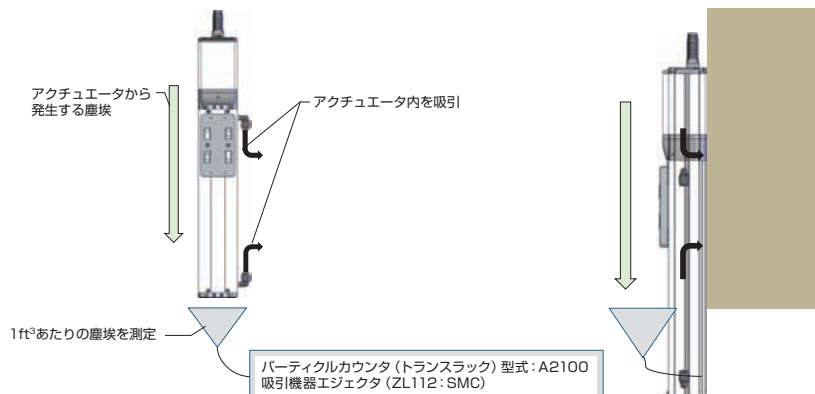
$$C_n = 10^N \times \left(\frac{0.1}{D} \right)^{208}$$

Cn: 粒径以上の上限濃度 (個/m³)
N: 清浄度クラス
⇒ 中間域の清浄度クラスは1.1~8.9まで0.1刻みで規定
D: 粒径 [μm]

<アイエイアイにおけるクリーン度測定方法>

アイエイアイでの測定条件を下図に示す。

垂直設置にて測定し、1ft³あたりの塵埃の量を3回計測し、その最大値をクリーン度とする。



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・
アームワラカ
- 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