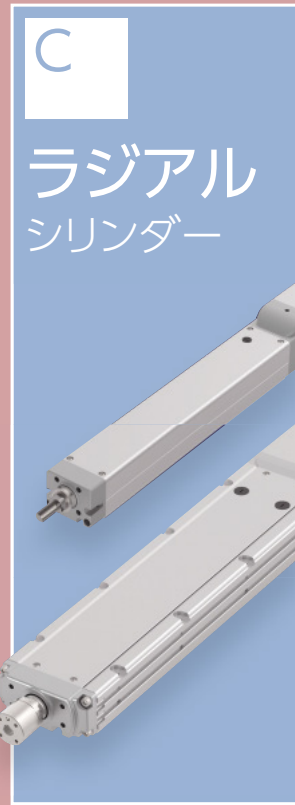
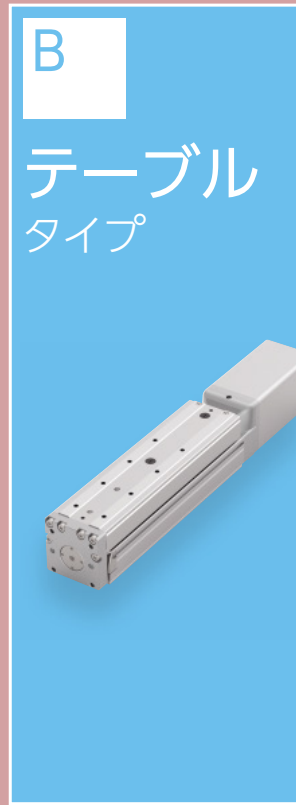
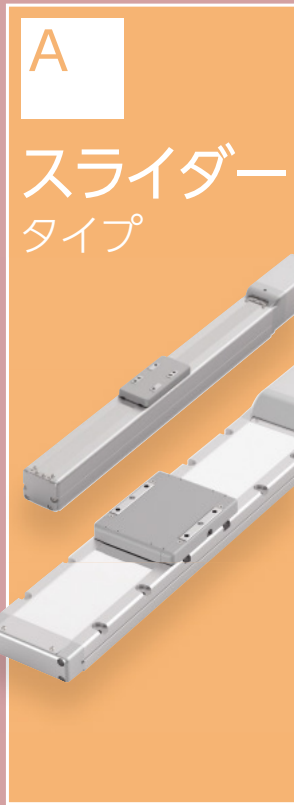


単軸アクチュエーター機種選定ガイド

単軸アクチュエーターの機種選定は、まず、タイプ別の特徴・用途からタイプを選択します。
次に「単軸アクチュエーター機種選定フロー」に沿って選定を行うと型式を特定することができます。



目次

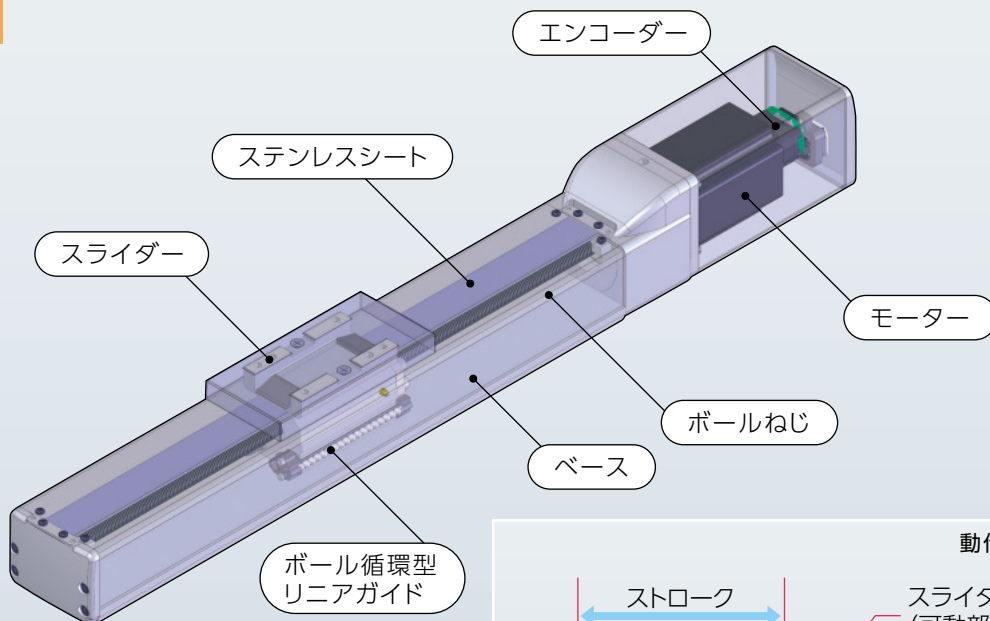
1. タイプ別の特徴と用途	1-97~99
2. 単軸アクチュエーター機種選定フロー	1-100
3. 要求仕様から選定	1-101
4. 「速度と可搬質量」のグラフの使い方	1-102
5. 速度と可搬質量からシリーズ・タイプを選ぶ	1-103~108
スライダータイプ 水平設置・垂直設置	1-103, 104
テーブルタイプ 水平設置・垂直設置	1-105, 106
ラジアルシリンダー・ロッドタイプ 水平設置・垂直設置	1-107, 108
6. 製品仕様表からアクチュエーター型式を決定する	1-109, 110
7. 単軸アクチュエーター機種選定例	1-111, 112
コントローラー機種選定ガイド	1-113~118
要求仕様から選定 各形状における特徴とスペック概要	1-119~134
機種選定ガイド補足資料 各形状における特徴とスペック概要	1-135~158

タイプ別の特徴と用途

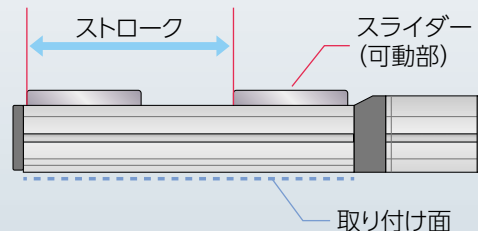
単軸アクチュエーターの機種選定は、まず、タイプ別の特徴・用途からタイプを選択します。
次に「単軸アクチュエーター機種選定フロー」に沿って選定を行うと型式を特定することができます。

A スライダータイプ

構造図



動作イメージ

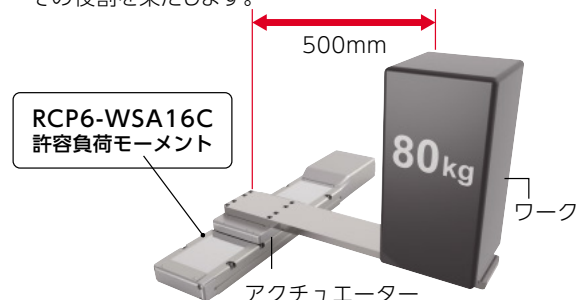


特徴

- 標準的なアクチュエーターの形状で本体上面のスライダーが動作します。
- スライダー上に設けられたタップ穴を使用し、ワークを取り付けることができます。
- ベース一体型のボール循環型リニアガイドを内蔵し、ピッチング・ヨーイング・ローリング方向のモーメントに対応できます。

【新技術】ワイドスライダータイプ登場!

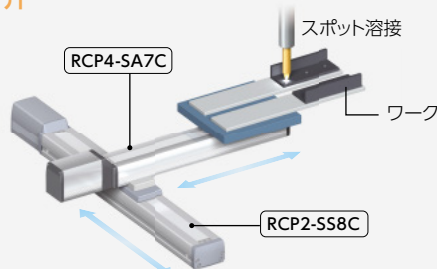
- ワイドボディの採用により許容負荷モーメントが標準スライダータイプ比べて最大14倍にアップしました。
- 張り出しが大きい用途に最適です。外付けでガイド併用をご検討されている場合は、ワイドスライダータイプ1台でその役割を果たします。



用途

- スライダー上にワークを載せた搬送用途や、位置決め用途に適しています。
- ロッドレスエアシリンダーやボールねじ+ガイド+モーターを組み合わせた内製装置への置き換えに最適です。
- 直交組合せのベース軸・可動軸として最適です。
- 検査工程のカメラの送り機構や、レーザー変位計による測長といった精度を必要とする用途に使用できます。

事例紹介



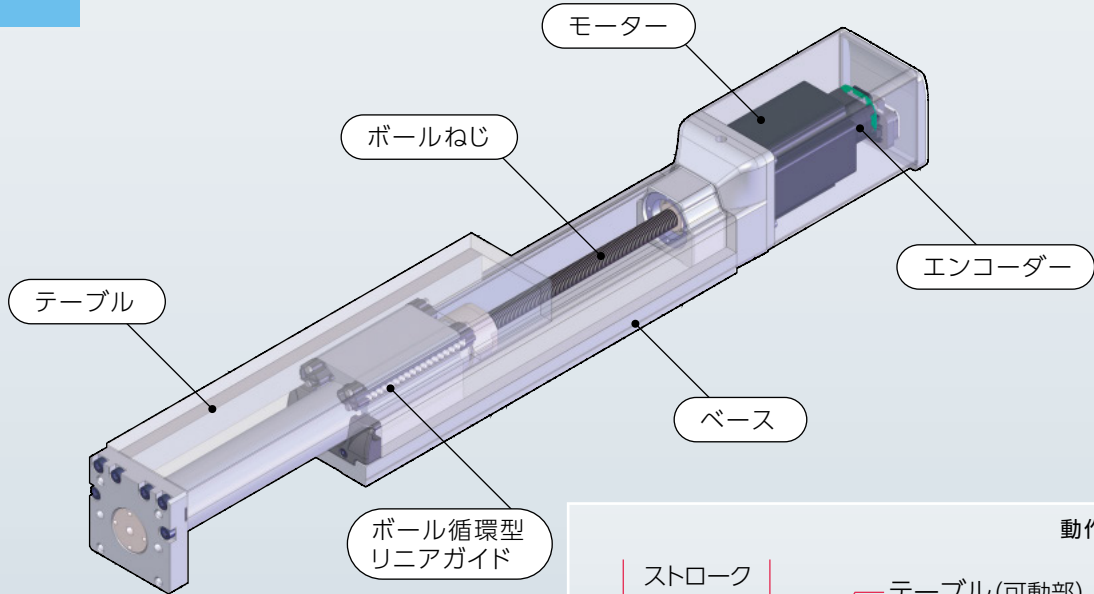
WEBサイトでは、他の事例も動画でご覧いただけます。
<http://www.iai-robot.co.jp/case/industry/automotive/spot-yousetsu.html>



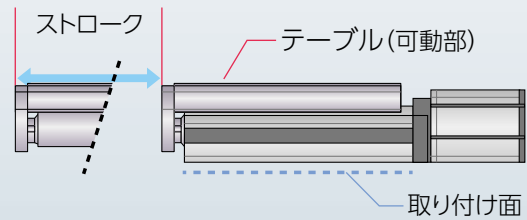
B

テーブルタイプ

構造図



動作イメージ

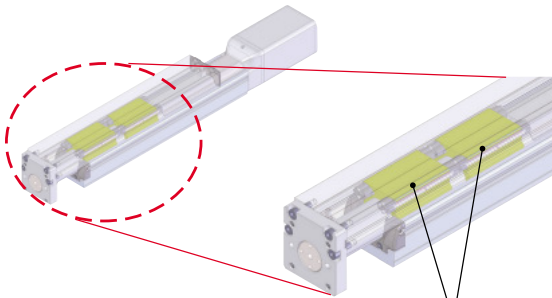


特徴

- 本体上面のテーブルが動作します。
- テーブルの上面および前面のタップ穴を使用し、ワークを取り付けることができます。
- テーブル部にボール循環型リニアガイドを内蔵し、ピッチング・ヨーイング・ローリング方向のモーメントに対応できます。

〔新技術〕ダブルブロックオプション登場!

- ガイドブロックを2個搭載することで、動的許容モーメントが最大**4.3**倍アップします。
- ダブルブロック構造を採用することにより、搬送重量は、シングルブロックの**2**倍になります。(水平設置状態)

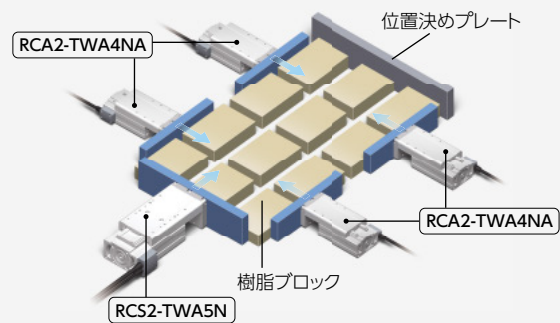


ガイドブロック2個搭載

用途

- テーブルタイプエアシリンダーの置換えに最適です。
- 左右からワークを挟み込むクランプ用途で使用できます。
- テーブル前面でワークを押さえる位置決め用途や、コンベア上を流れるワークの幅寄せ機構で使用できます。
- 直交組合せの垂直可動軸としての用途に適しています。

事例紹介

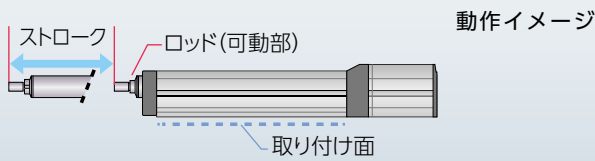
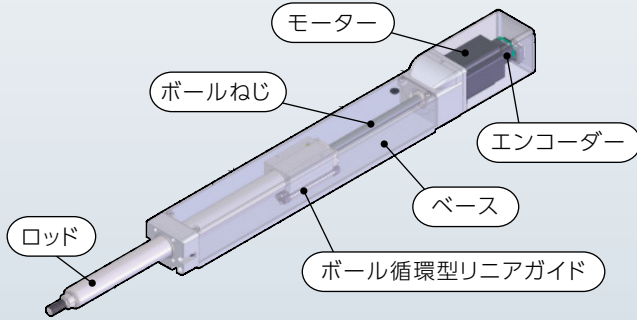


WEBサイトでは、他の事例も動画でご覧いただけます。
http://www.iai-robot.co.jp/case/industry/other/jushi-bricks_seiretsu.html



C ラジアルシリンダー

構造図

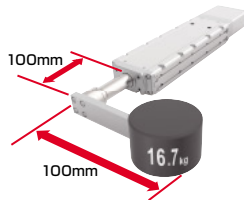


【新技術】ワイドラジアルシリンダー登場!

■ 外付けガイドが不要なラジアルシリンダーにワイドタイプが追加されました。ワイドボディーと高剛性ロッドにより標準ラジアルシリンダーに比べ最大**3倍**のロッド先端許容トルクに対応できます。

■ 電動ドライバの位置決め等の回転トルクが作用する用途にご使用いただけます。

RCP6-WRA16C
ロッド先端許容トルク



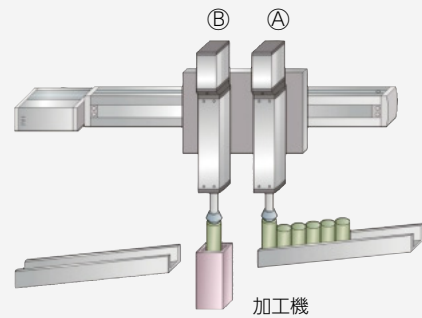
特徴

- ロッドタイプエアシリンダーと同様にロッドが動作します。
- ロッド先端のねじ部を使用して、ワークを取り付けることができます。
- ボール循環型リニアガイドを内蔵し、モーメント負荷を受けることができます。また、ロッド先端の振れがありません。
- 外付けガイドが不要になりますので、コンパクトな装置設計が可能です。

用途

- ワークの挿入用途や、圧入・カシメ用途に適しています。
- ロッドタイプのエアシリンダーの置換えに最適です。
- リフター用途や、ワークの払出し用途に適しています。
- 直交組合せの垂直可動軸としての用途に適しています。
- 軽量物の搬送・位置決め用途に適しています (ガイド不要)。
- クレビス・トラニオン等の揺動動作に適しています。

事例紹介

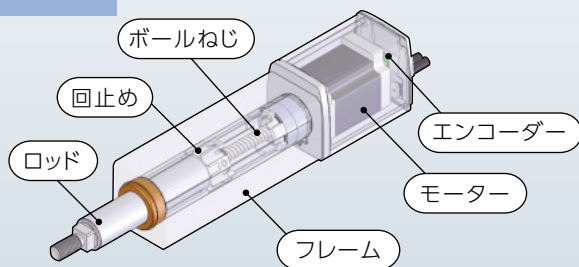


WEBサイトでは、他の事例も動画でご覧いただけます。
<http://www.lai-robot.co.jp/case/industry/automotive/buhin-kakouki.html>



D ロッドタイプ

構造図



特徴

- ロッドタイプエアシリンダーと同様にロッドが動作します。
- ロッド先端のねじ部を使用して、ワークを取り付けることができます。

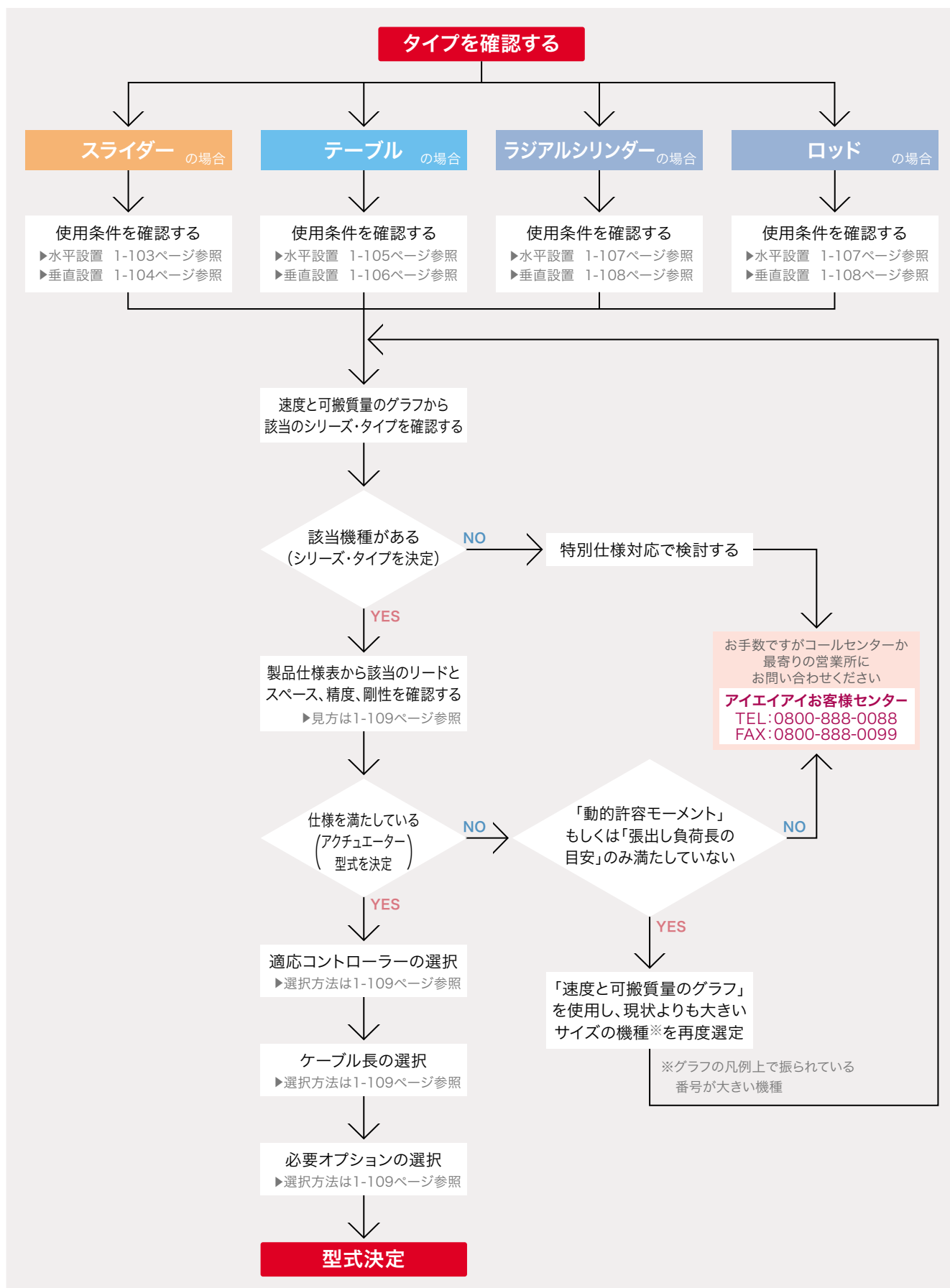
用途

- ワークの挿入用途や、圧入・カシメ用途に適しています。
- ロッドタイプのエアシリンダーの置換えに最適です。
- リフター用途や、ワークの払出し用途に適しています。
- 直交組合せの垂直可動軸としての用途に適しています。

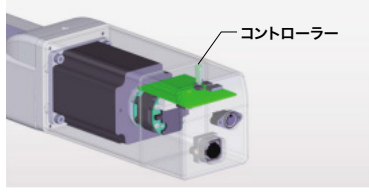

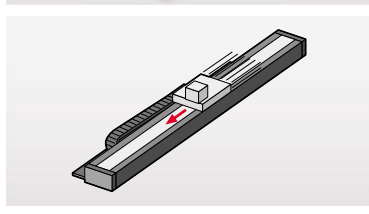
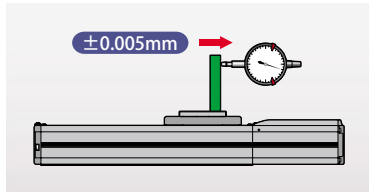
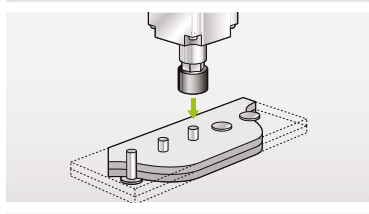
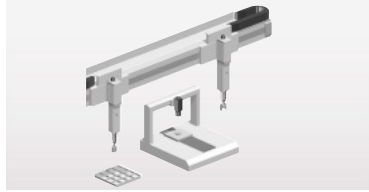
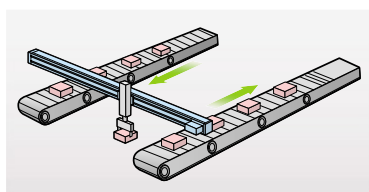
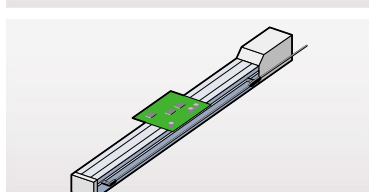
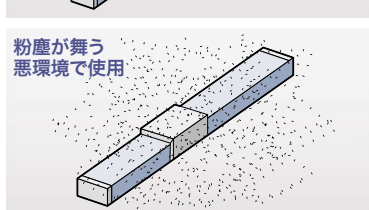
※ラジアル荷重がかかる場合は外付けガイドが必要です。

※上記以外の形状をお探しの方は、製品体系(1-9ページ)でご確認ください。

2. 単軸アクチュエーター機種選定フロー [ストローク・可搬質量・速度から選定]



3. 要求仕様から選定

<ul style="list-style-type: none"> ▶ 制御盤はできるだけ小さくしたい ▶ 配線処理を簡略化したい 	 <p>コントローラー</p>	<p>コントローラー内蔵型</p> <p>→1-119 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 装置をできるだけコンパクトにしたい ▶ エアシリンダーの置き換え 	 <p>45mm</p> <p>89.5mm</p> <p>32mm</p> <p>名刺よりコンパクト</p>	<p>コンパクト仕様</p> <p>→1-127 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 高速・高加速度・ロングストロークの位置決め用途 		<p>リニアサーボタイプ</p> <p>→1-133 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 精密な位置決め用途 	 <p>±0.005mm</p>	<p>高精度仕様</p> <p>→1-135 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 高精度な荷重制御を必要とする用途 		<p>サーボプレス アクチュエーター</p> <p>→1-143 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 1つのアクチュエーターで複数のスライダを動作させる用途 		<p>マルチスライダー仕様</p> <p>→1-145 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 長い距離を高速で搬送する用途 		<p>ロングストローク 高速仕様</p> <p>→1-149 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ クリーンルーム内での搬送・位置決め用途 		<p>クリーン仕様</p> <p>→1-151 ページ</p>
<ul style="list-style-type: none"> ▶ 水や粉塵が舞うような環境下での搬送・位置決め・圧入用途 	 <p>粉塵が舞う 悪環境で使用</p>	<p>防塵防滴仕様</p> <p>→1-155 ページ</p>

4. 「速度と可搬質量」のグラフの使い方

1 使用するグラフを確認します。

スライダタイプ テーブルタイプ ラジアルシリンダー ロッドタイプ

水平設置 垂直設置

2 以下の条件を確認します。

ストローク 可搬質量 速度

3 「速度と可搬質量のグラフ」で該当の機種を選定します。



実際に選定してみましょう

1 使用するグラフを確認します。〈例〉

スライダタイプ

水平設置

の場合

2 条件を確認します。〈例〉

ストローク 500mm

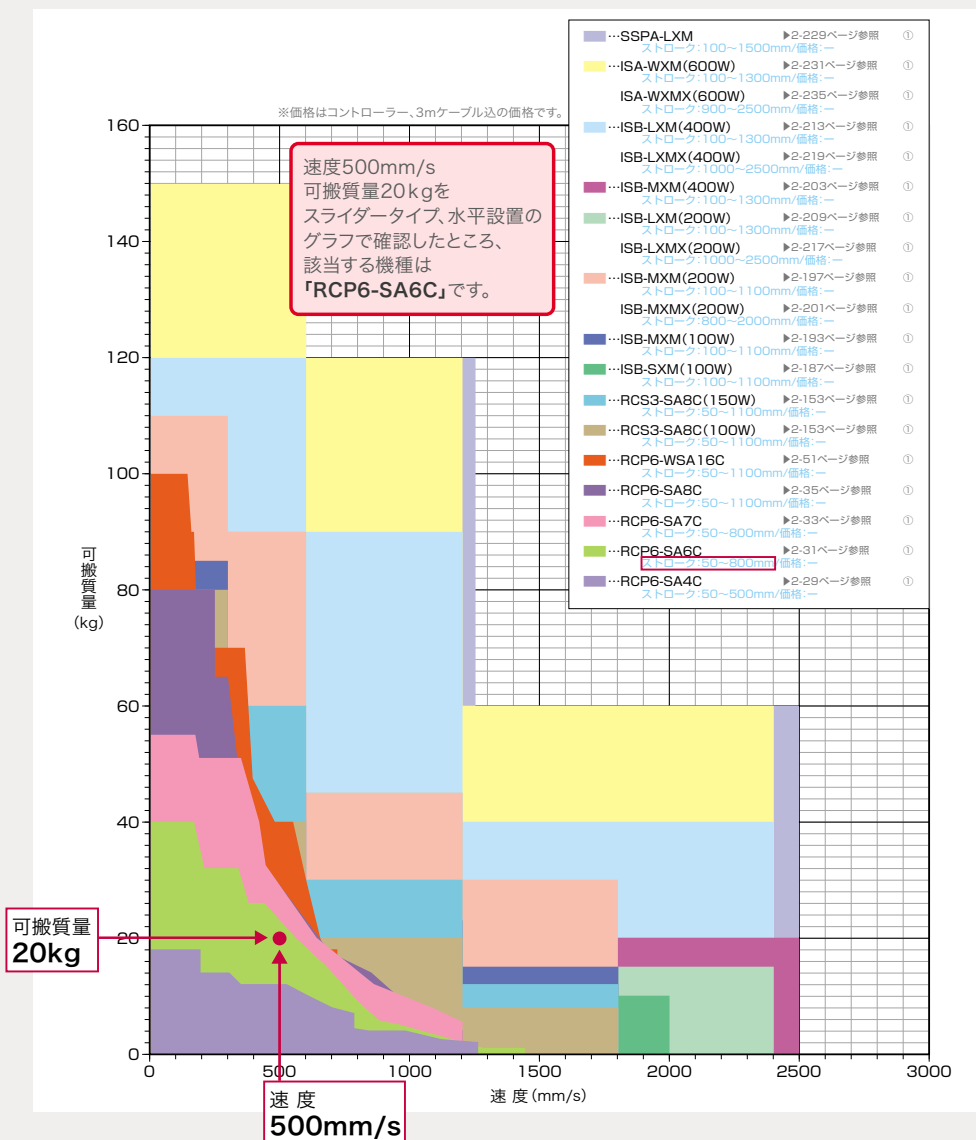
可搬質量 20Kg

速度 500mm/s

の場合

3 「速度と可搬質量のグラフ(1-103ページ)」で該当の機種を選定します。

速度と可搬質量、ストロークから該当機種を選定



※同じ色の範囲は同じ製品を表しています。 ※複数の機種が該当する場合は、安価な機種を表示しています。

5. 速度と可搬質量からシリーズ・タイプを選ぶ

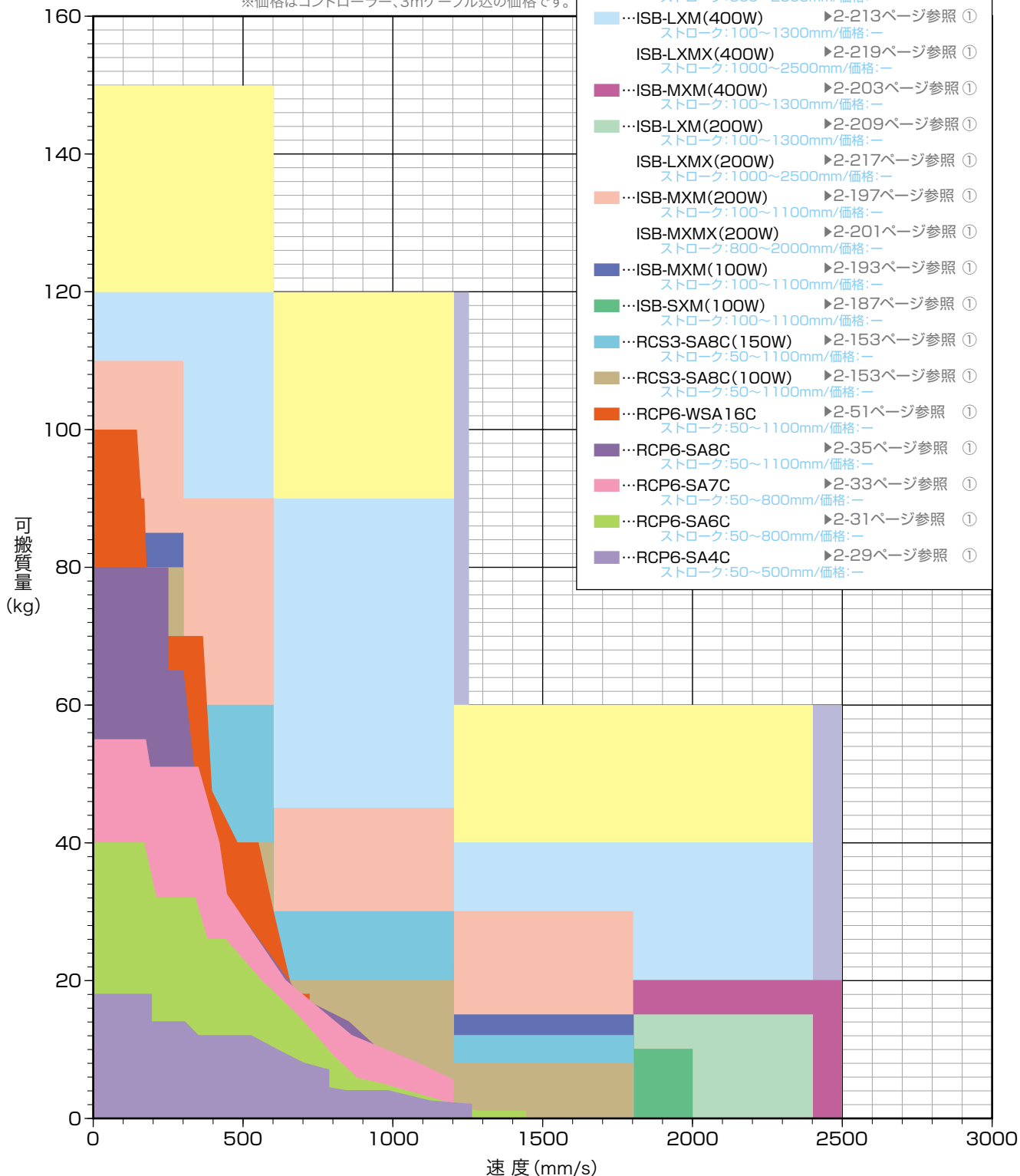
スライダータイプ

速度と可搬質量のグラフ

水平

水平設置

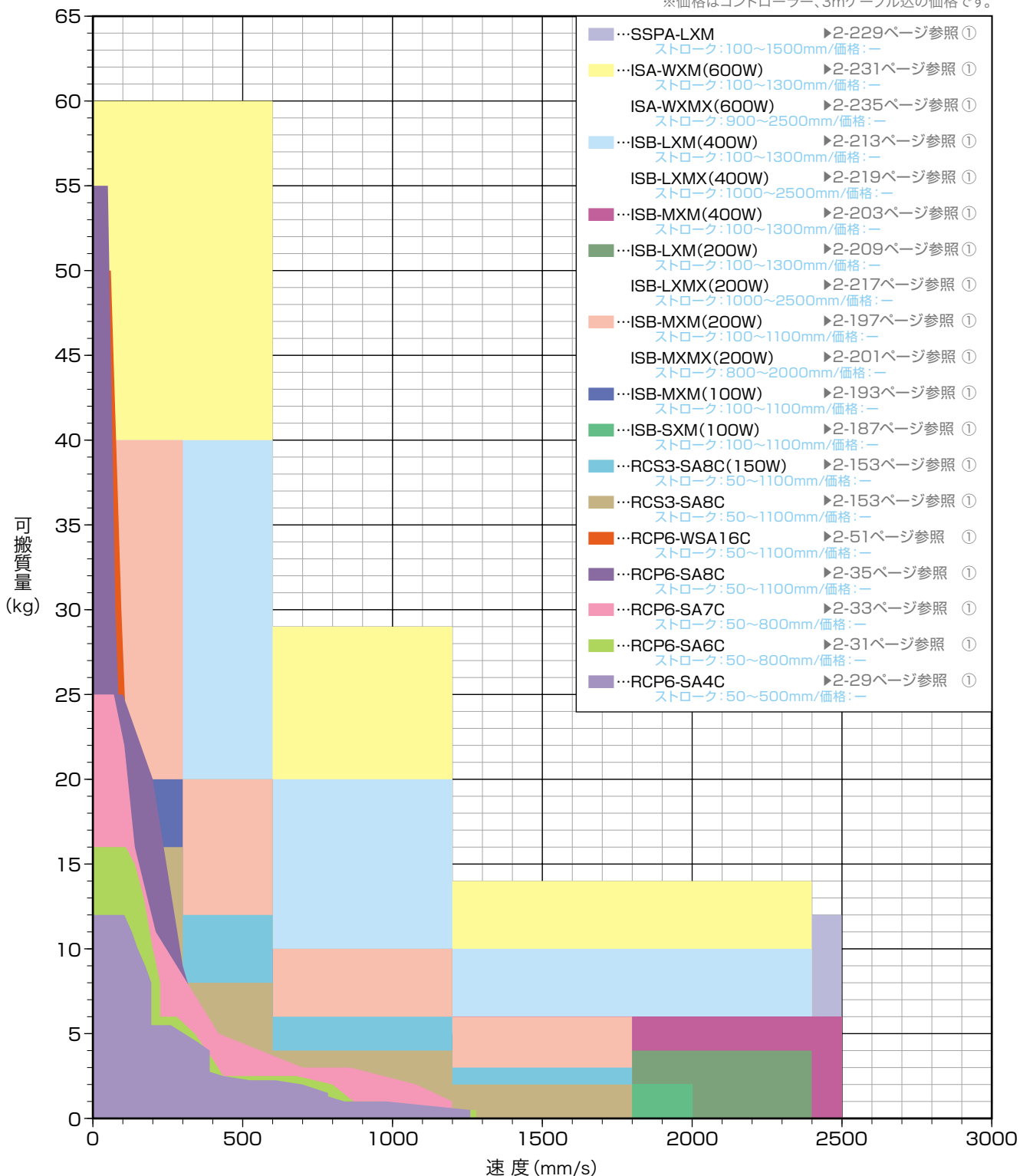
※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。





垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



5. 速度と可搬質量からシリーズ・タイプを選ぶ

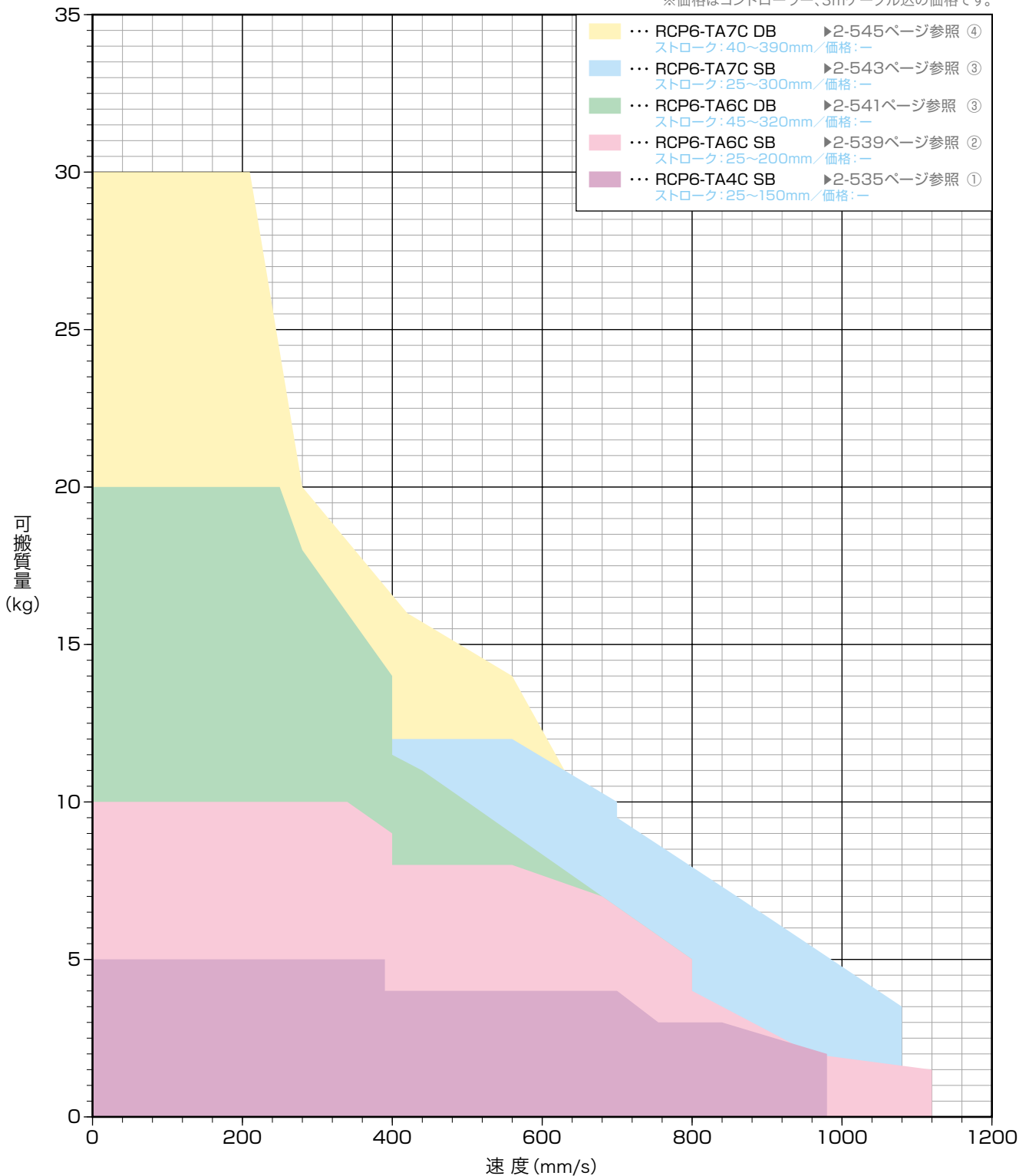
テーブルタイプ

速度と可搬質量のグラフ

水平

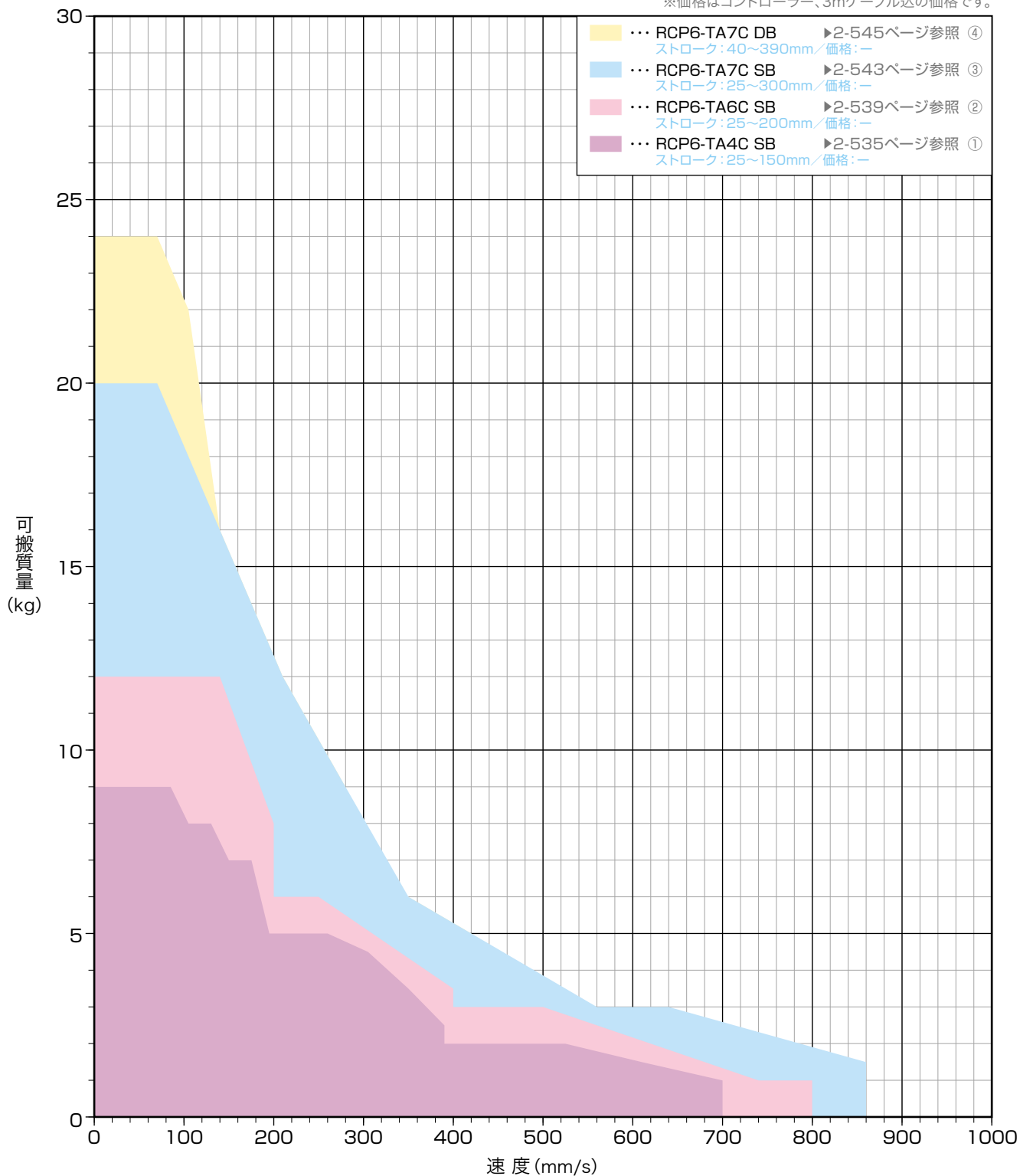
水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



5. 速度と可搬質量からシリーズ・タイプを選ぶ

ラジアルシリンダー

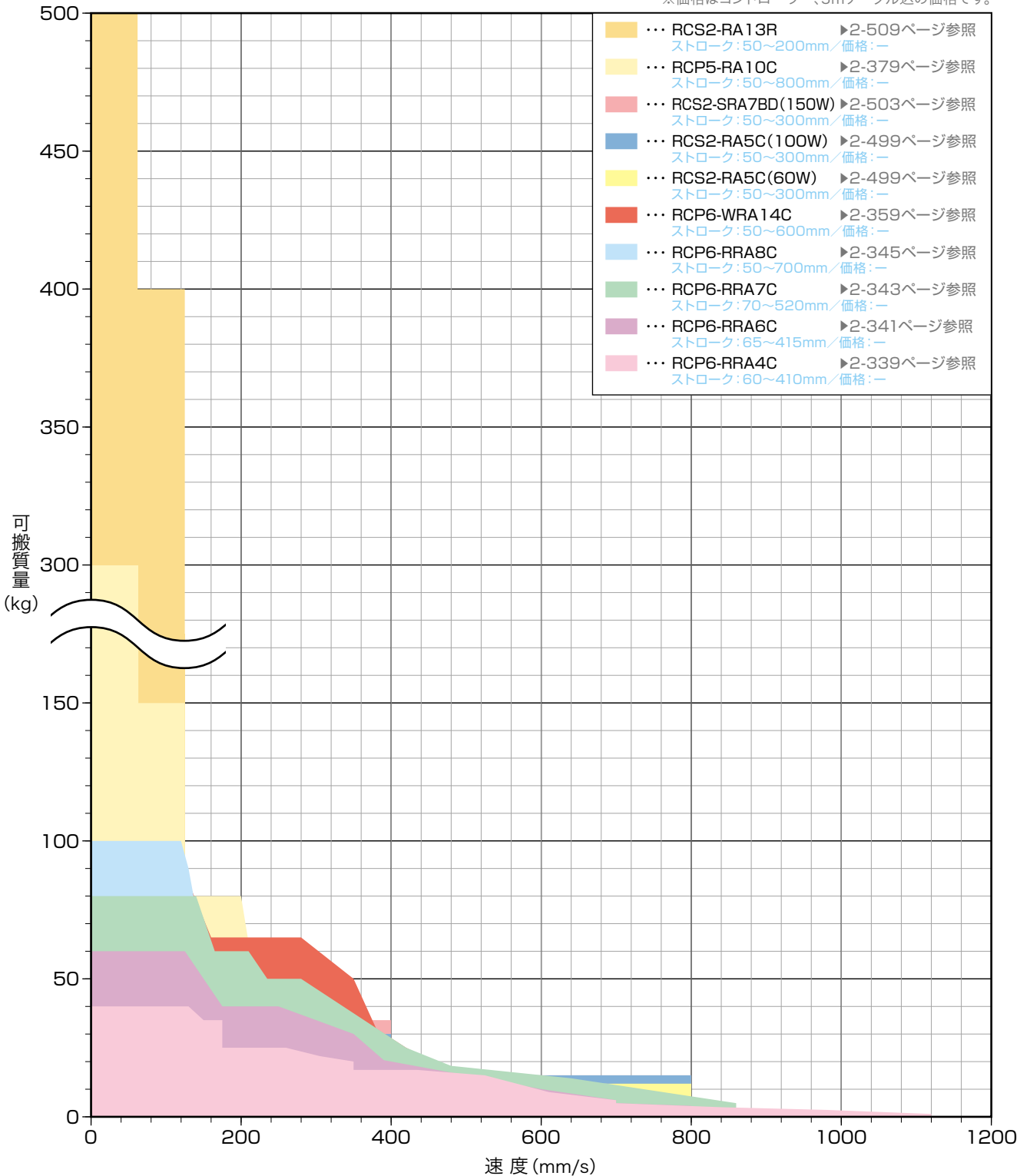
ロッドタイプ

速度と可搬質量のグラフ

水平

水平設置

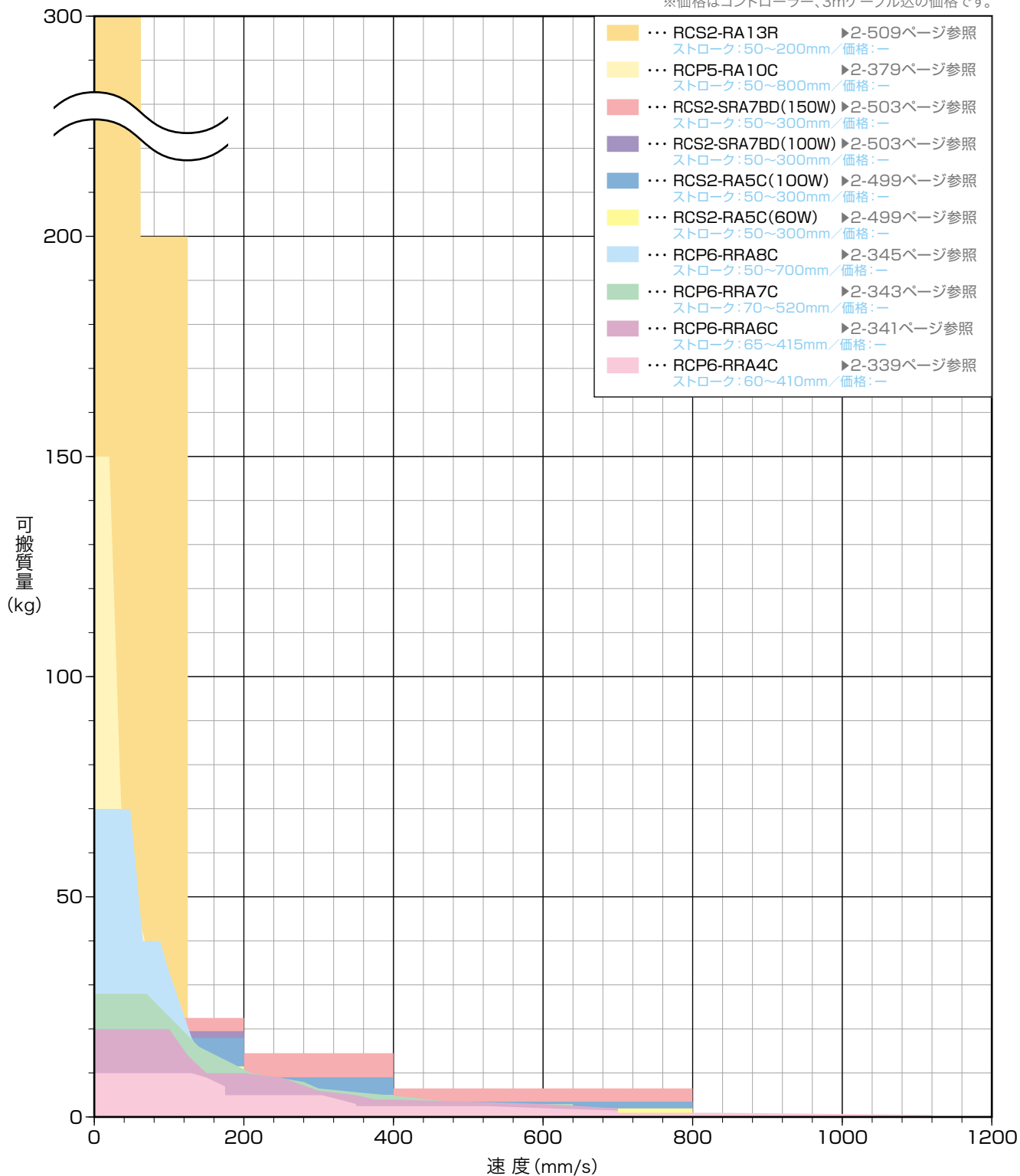
※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。





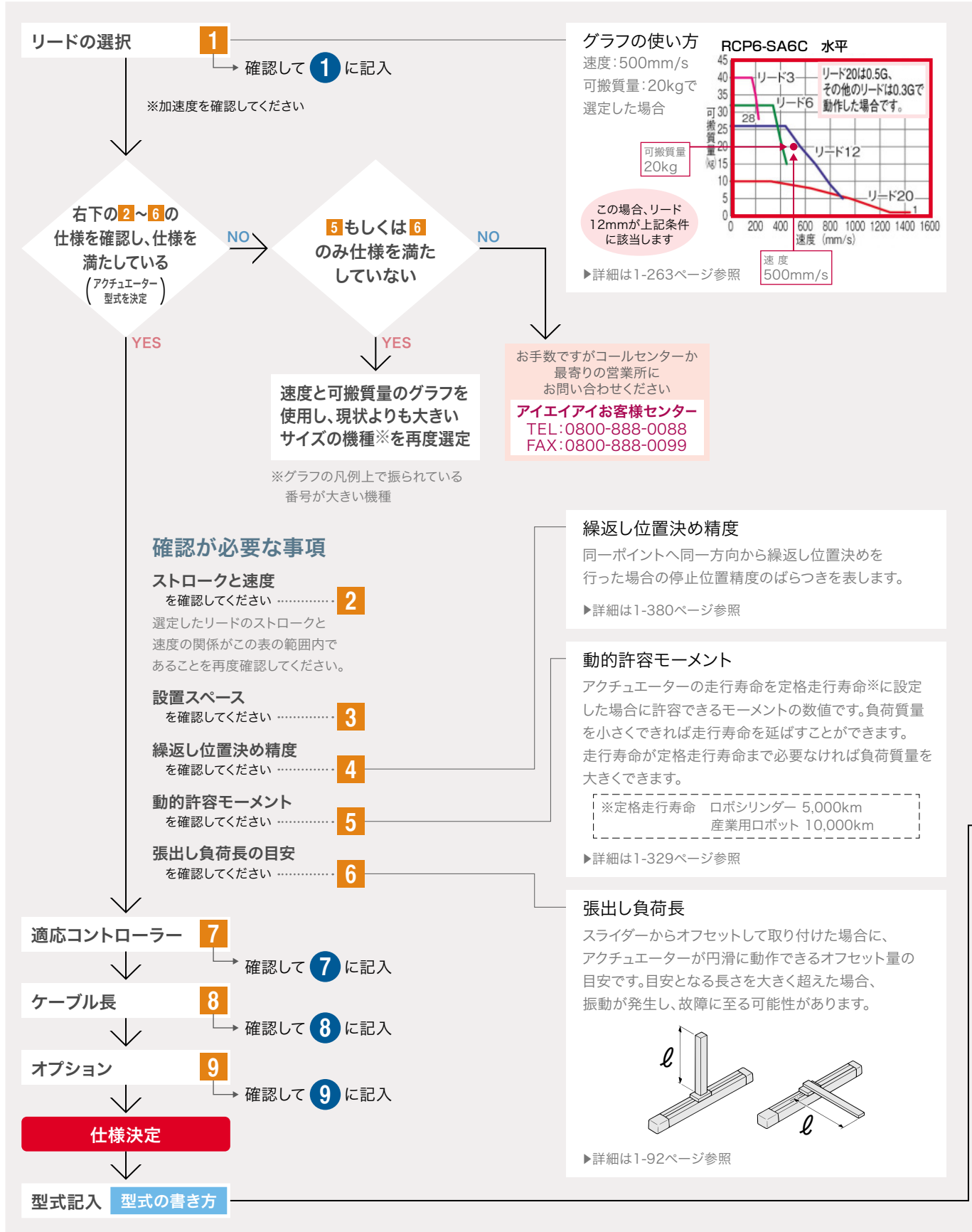
垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



6. 製品仕様表からアクチュエーター型式を決定する

選定した機種種の「製品仕様掲載ページ」を確認し、必要な仕様が満たされているか確認します。



RCP6 ロボシリンダ

RCP6(S)-SA6C

型式項目: SA6C - WA - 42P


シリーズ: RCP6; タイプ: WA; エンコーダ種類: WA; モータ種類: 42P

リード: 20:20mm; ストローク: 50:50mm; 最大出力: 960W

寸法: 長さ: 800:800mm; 径: 58mm; 質量: 2.5kg

モータ: 24Vパルスモータ

CE RoHS



1 構造と性能の概要

2 ストロークと最高速度

3 寸法と重量

4 オプション

5 接続

6 動作

7 選定表

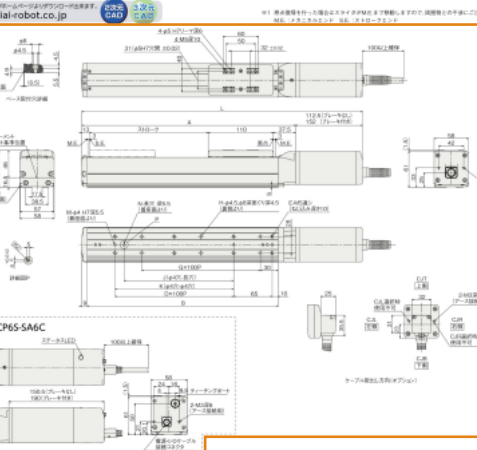
8 仕様

9 型式

RCP6 ロボシリンダ

お問い合わせ: 0800-888-0088

www.iai-robot.co.jp



1 構造と性能の概要

2 ストロークと最高速度

3 寸法と重量

4 オプション

5 接続

6 動作

7 選定表

8 仕様

9 型式

型式の書き方

RCP6(S)-SA6C

SA6C -
 WA -
 42P

20:20mm /
 50:50mm /
 800:800mm /
 58mm /
 24V

1

複数ある場合は
選択する必要あり

7

上記の数字から
該当する長さを選択

8

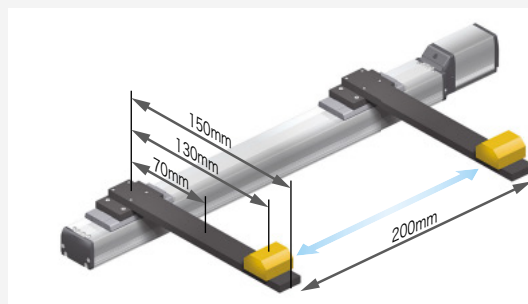
9

7. 単軸アクチュエーター機種選定例

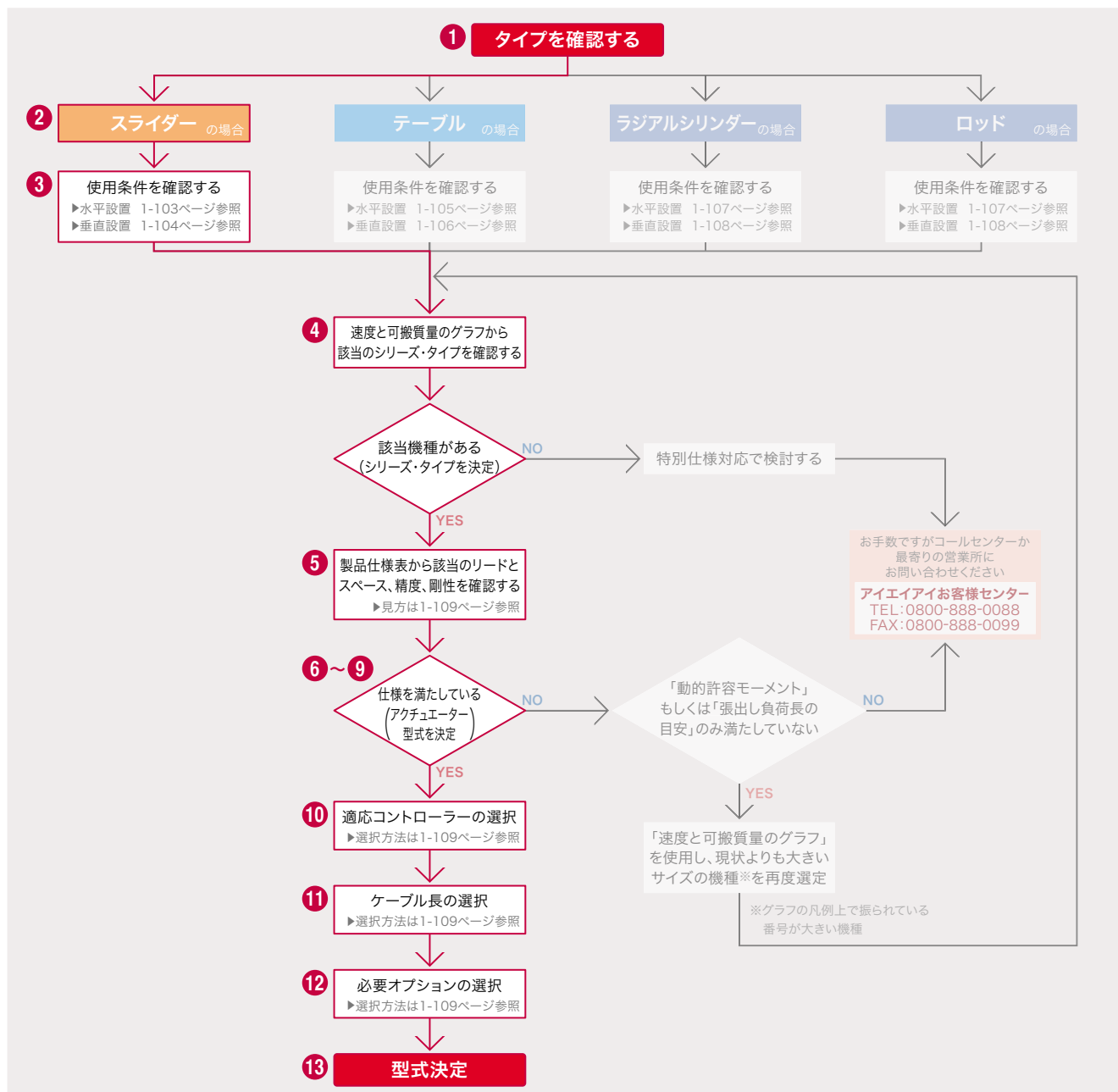
1-100ページの選定フローを使った選定例です。

条件

- 自動車部品組立てラインの工程間搬送用途
- ワーク重量は15kg、プレート重量は5kg
- 速度500mm/s、0.3Gで動かしたい
- 必要ストロークは200mm
- 可動部中心からワーク重心までの距離は130mm
- 可動部中心から張出し先端までの距離は150mm
- 可動部中心からプレート重心までの距離は70mm



上記の条件でフローに沿って選定します。赤枠で囲った部分の詳細は右ページに記載しています。

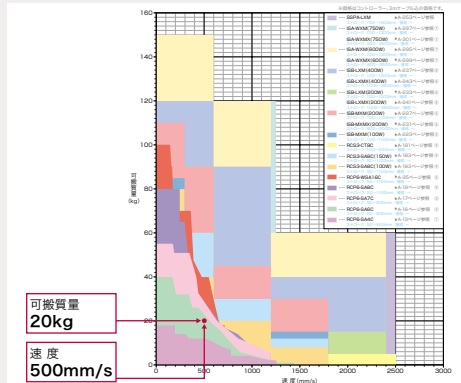


1 **タイプを確認する** 1-97ページを確認し、搬送用途なのでスライダータイプを選定

2 **使用条件を確認する**
▶水平設置 1-103ページ参照 設置姿勢…水平
▶垂直設置 1-104ページ参照

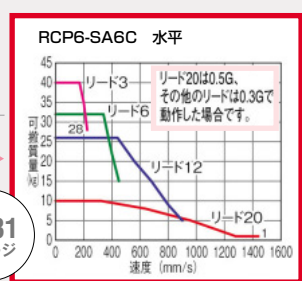
3 速度と可搬質量のグラフから 1-103ページの「速度と可搬質量のグラフ」より右のグラフを選択

4 **該当機種がある (シリーズ・タイプを決定)** 右のグラフから「RCP6-SA6C」を選定



5 製品仕様表から該当のリードとスペース、精度、剛性を確認する 製品仕様掲載ページ「2-29ページ」へ移動
▶見方は1-109ページ参照

6 **リードの選択**
▶選択の仕方は1-109ページ参照 速度と可搬質量の相関図より、該当するのはリード12mm
※加速度0.3Gの値が条件を満たしていることを確認してください。



- 7 **製品仕様を確認する**
• **ストロークと速度**
• 設置スペース
8 **繰返し位置決め精度**
9 **動的許容モーメント**
• **張出し負荷長の目安**
▶用語詳細は1-109ページ参照

ストロークと最高速度の表で確認
ストローク200mm、速度500mm/s

リード (mm)	接続コントローラ (50mm以下)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1440<1280>	1335<1280>	1130	970	840	735	650	575
	高出力無効		960			840	735	650	575
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355
	高出力無効		680		620	535	460	405	355
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175
	高出力無効		340		305	265	230	200	175
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85
	高出力無効		170		150	130	115	100	85

動的許容モーメント
Mb: $0.3\{15\text{kg}\times 9.8\times 130\text{mm}/1000 + 5\text{kg}\times 9.8\times 70\text{mm}/1000\} = 6.762$
Mc: $(15\text{kg}\times 9.8\times 130\text{mm}/1000) + (5\text{kg}\times 9.8\times 70\text{mm}/1000) = 22.54$

張出し負荷長の目安
150mm

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転送C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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48.5N・m Mb方向69.3N・m Mc方向103N・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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

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

10 **適応コントローラーの選択**
▶選択方法は1-109ページ参照 PCON-CBとする→適応コントローラー記号「P3」を選択

11 **ケーブル長の選択**
▶選択方法は1-109ページ参照 3mとする→ケーブル長3mの記号「S」を選択

12 **必要オプションの選択**
▶選択方法は1-109ページ参照 必須オプションの選択…なし

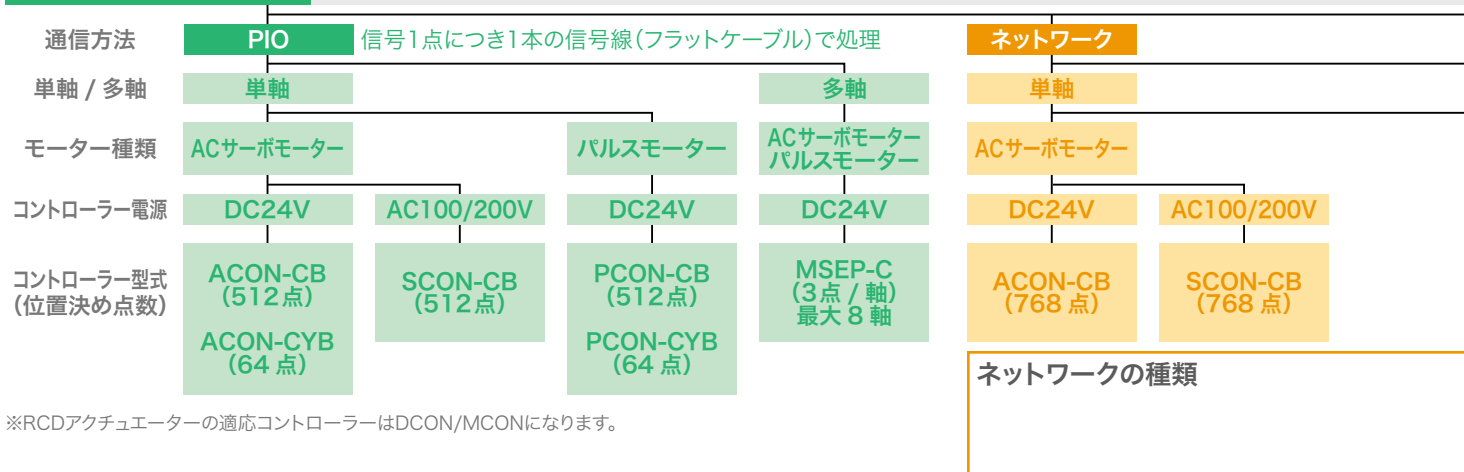
13 **型式決定** RCP6-SA6C-WA-42P-12-200-P3-S

コントローラー機種選定ガイド

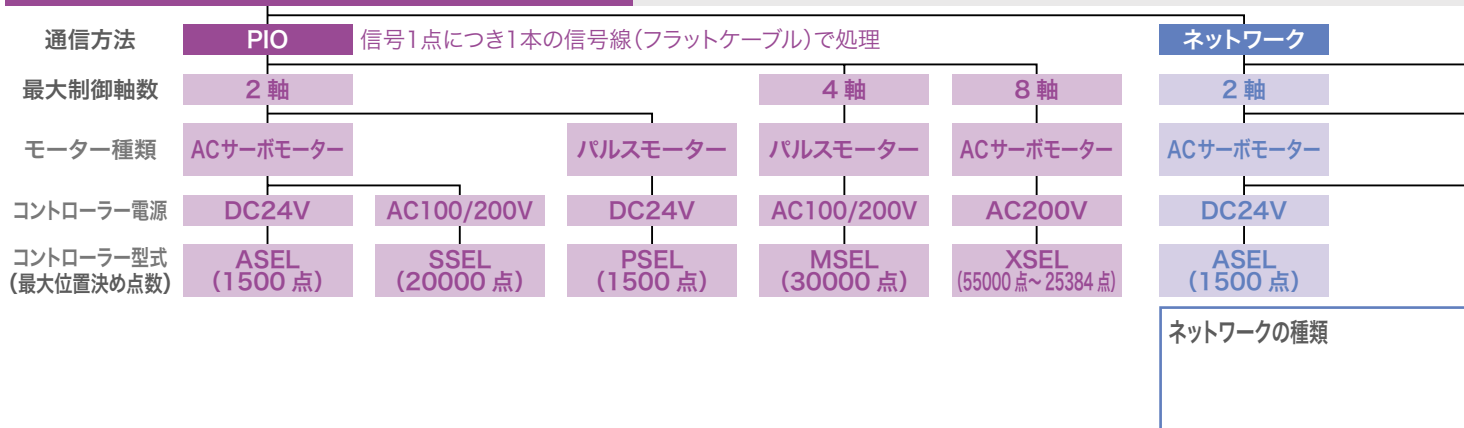
1. コントローラー製品体系

下記にコントローラーの製品体系を示します。大きく分けて、ポジショナー（位置決めコントローラー）、プログラムコントローラー（SEL言語プログラムタイプ）、プログラムコントローラー（PLC機能搭載タイプ）の3種類があります。

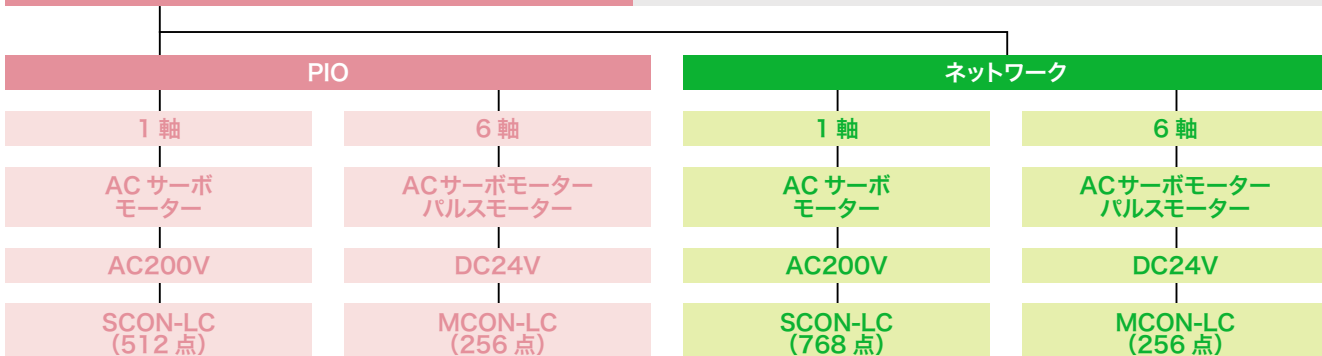
1. ポジショナー（位置決めコントローラー）



2. プログラムコントローラー【SEL言語プログラムタイプ】（SEL言語による補間機能とI/O制御ができるコントローラー）



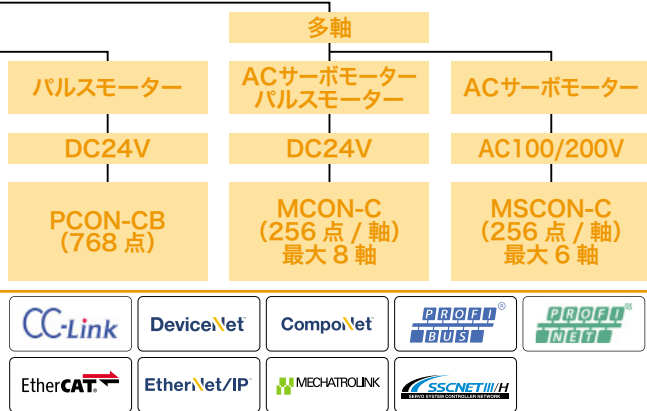
3. プログラムコントローラー【PLC機能搭載タイプ】（ラダープログラムによるI/O制御ができるコントローラー）



ネットワークの種類

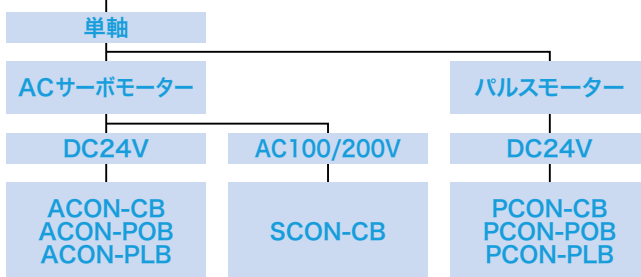


通信ケーブルで多種類の信号を処理

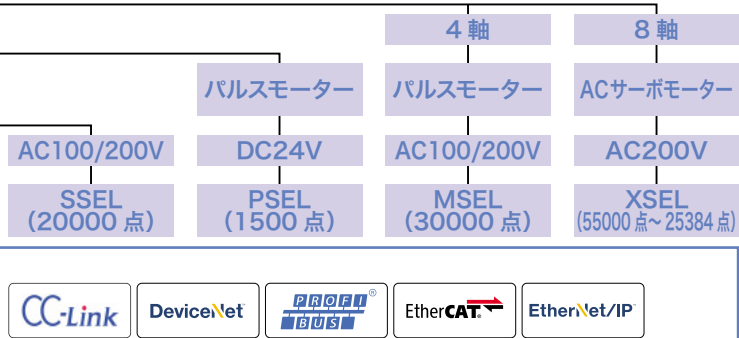


※対応ネットワークの詳細は6-13ページ参照

パルス列 パルス列で目標位置、速度を制御



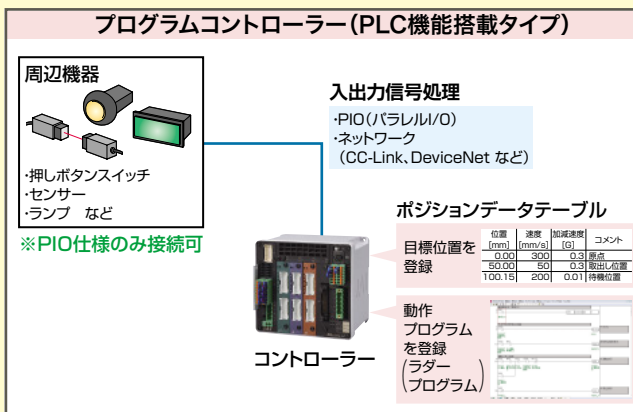
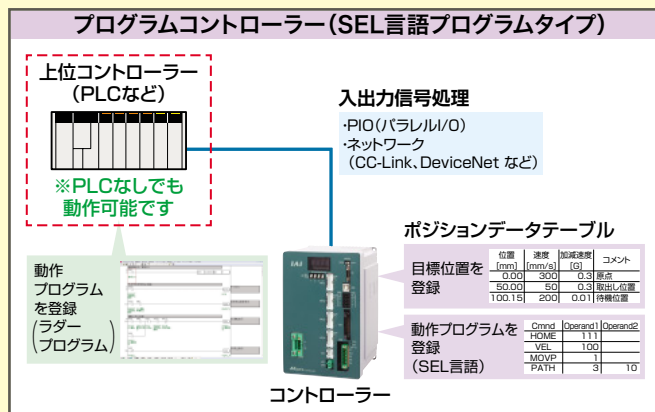
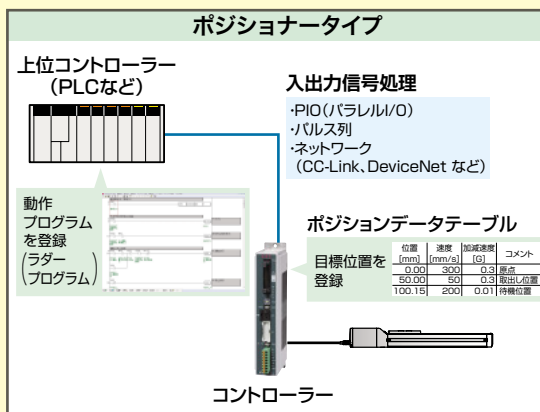
通信ケーブルで多種類の信号を処理



※対応ネットワークの詳細は6-13ページ参照

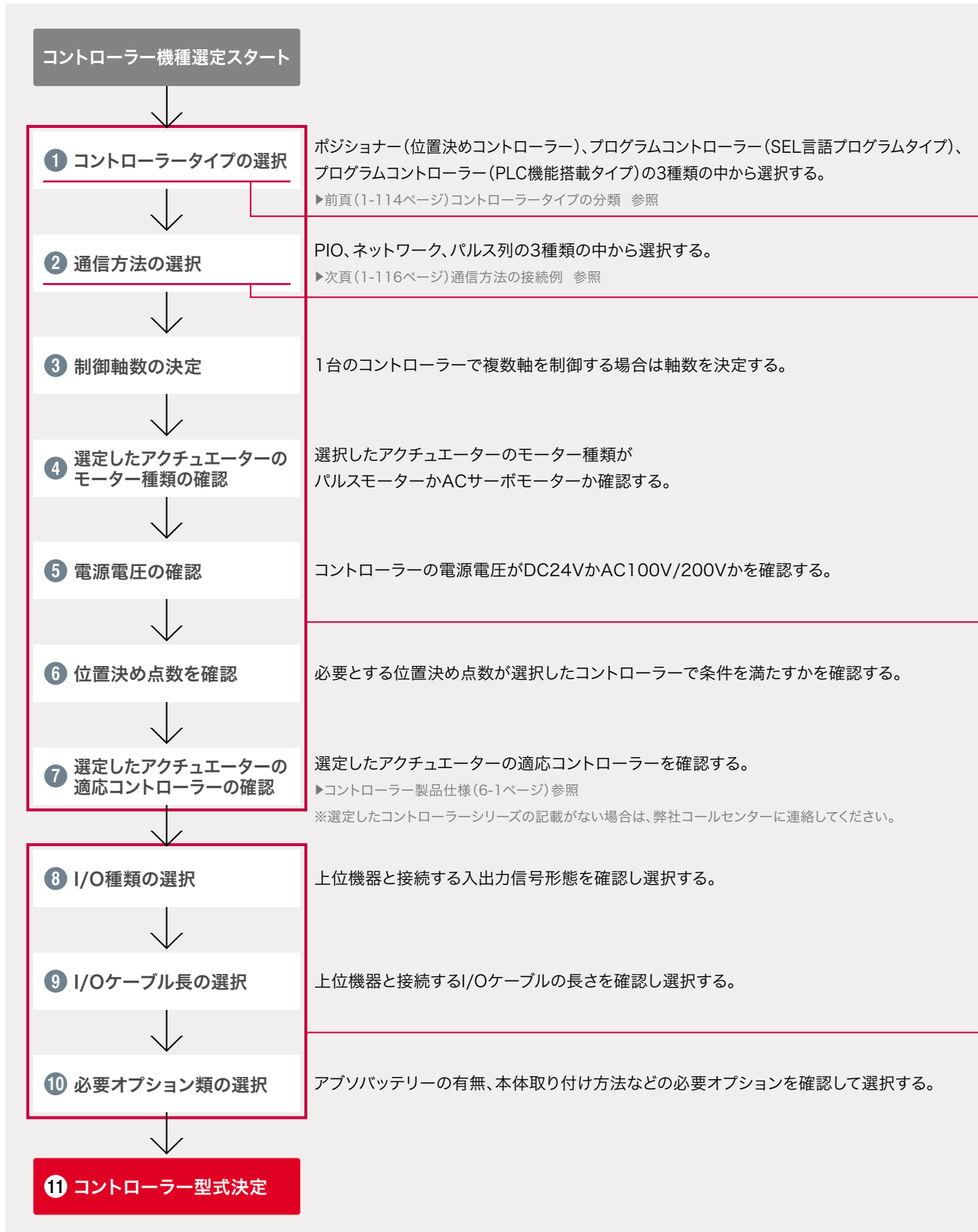
■コントローラタイプの分類

位置決めコントローラであるポジションナートと、プログラムコントローラに大別されます。プログラムコントローラは、SEL言語プログラムタイプとPLC機能搭載タイプに分けられます。

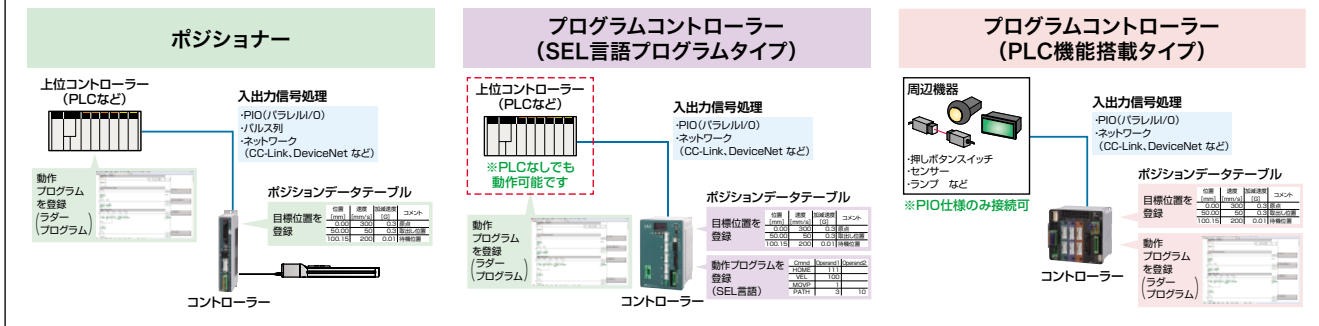


2. コントローラー機種選定フロー

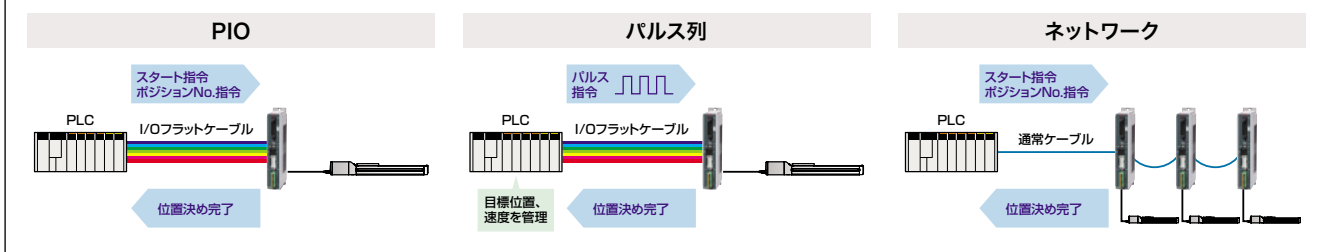
コントローラーの機種選定は、以下の手順で実施します。
コントローラー選定フローに沿ってコントローラー型式を決定します。



■コントローラタイプの分類



■通信方法の接続例 (ポジショナーの場合)



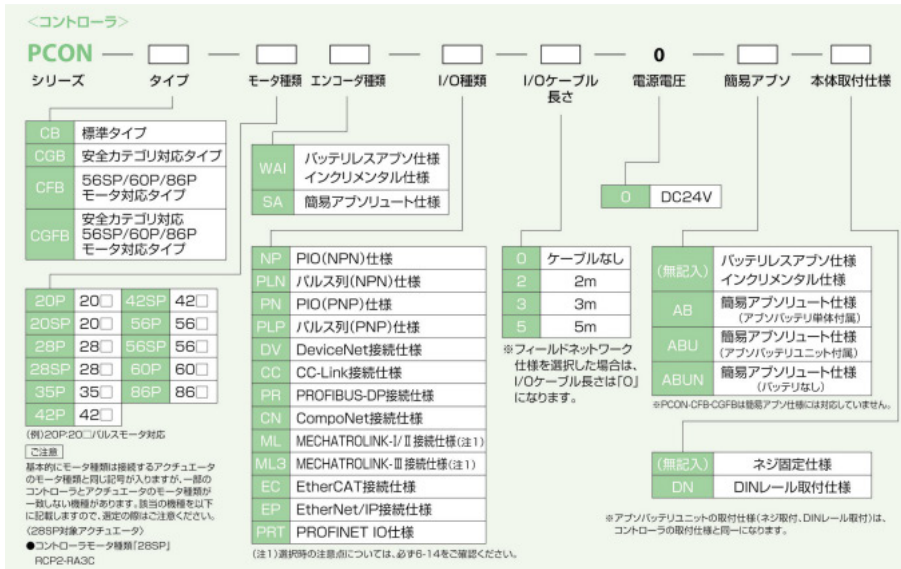
■制御軸数、モーター種類、電源電圧、位置決め点数、適応コントローラの確認

◎適応コントローラ
RCP6S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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-15ページをご参照ください。

名称	外形	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
PCON-CB/CGB		1	DC24V	ポジション ● パルス列 ● プログラム -	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-47
PCON-CYB/PLB/POB		1		ポジション ● パルス列 ● プログラム -	64	-	-6-63
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです	256	-	-6-25
MCON-LC/LCG		6		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	-	-6-25
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	ネットワーク ●	30000	-	-6-189

※MCON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。

■I/O種類、I/Oケーブル長、必要オプション類の確認



3. コントローラー機種選定例

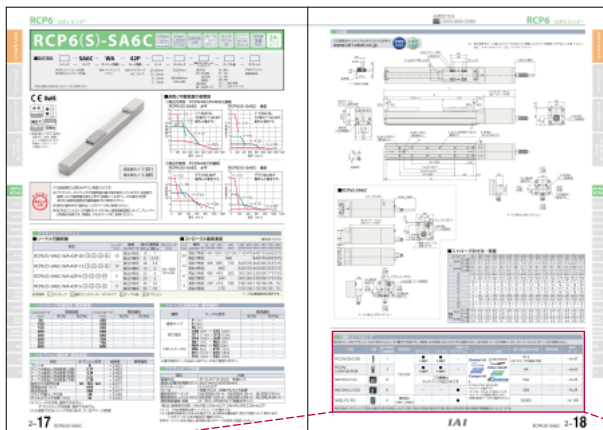
条件

- 使用するアクチュエーター型式: RCP6-SA6C-WA-42P-12-200-P3-S
(WA: エンコーダー種類はバッテリーレスアブソ仕様)
- 位置決め点数: 最大6点の位置決めが必要。
- 上位機器との通信方法: PLCとの通信方法はネットワーク(CC-Link)接続。
- 制御軸数: 1軸
- コントローラー供給電源電圧: DC24V

コントローラー機種選定スタート

- ① **コントローラータイプの選択** 位置決め動作の為、「**ポジショナー**」を選択する。
- ② **通信方法の選択** PLCとネットワーク(CC-Link)で接続する為、「**ネットワーク**」に対応している事を確認する。
- ③ **制御軸数の決定** 1台のコントローラーで1軸のアクチュエーターを制御する為、最大接続可能軸数は「**1軸**」を選択する。
- ④ **選定したアクチュエーターのモーター種類の確認** 使用するアクチュエーター型式はRCP6-SA6C-WA-42P-12-200-P3-Sであり、当該アクチュエーターのモーター種類は「**パルスモーター**」である事を確認する。
- ⑤ **電源電圧の確認** コントローラーの供給電源電圧として、「**DC24V**」を選択する。
- ⑥ **位置決め点数を確認** 位置決め点数が6点必要で、最大位置決め点数「512点」で対応可能な為、最大「**768点(ネットワーク仕様)**」を選択する。以上より、「**PCON-CB**」シリーズに決定。
- ⑦ **選定したアクチュエーターの適応コントローラーの確認** RCP6-SA6C-WA-42P-12-200-P3-Sの製品仕様掲載ページの適応コントローラーを確認し、上記で決定したコントローラー型式が記載されているかを確認する。▶コントローラー製品仕様(2-31ページ)参照
モーター種類:「**42P**」 / エンコーダー種類:「**WAI**」
- ⑧ **I/O種類の選択** I/O種類は上位PLCの仕様に合わせてCC-Link接続仕様で「**CC**」
- ⑨ **I/Oケーブル長の選択** フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「**0**」(ケーブルなし)
- ⑩ **必要オプション類の選択** 必要オプションは「**なし**」
- ⑪ **コントローラー型式決定** **PCON-CB-42PWAI-CC-0-0**

■ 選択アクチュエーターの適応コントローラーを確認



② 適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-15ページをご参照ください。

名称	外觀	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
PCON-CB/CGB		1	DC24V	ポジショナ ※選択	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT/IP SSSNETLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-47
PCON-CYB/PLB/POB		1		パルス列 ※選択		この機種はネットワーク対応のみです	64	-
MCON-C/CG		8	単相AC 100~230V	プログラム ●	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	-	→6-25
MCON-LC/LCG		6		ネットワーク対応のみです		256	-	→6-25
MSEL-PC/PG		4		●		30000	-	→6-189

※MCON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。

各詳細ページ

■ コントローラ詳細ページで型式を決定

<コントローラ>

PCON シリーズ

タイプ: CB (標準タイプ), CGB (安全カテゴリ対応タイプ), CFB (56SP/60P/86Pモータ対応タイプ), CGFB (安全カテゴリ対応56SP/60P/86Pモータ対応タイプ)

モータ種類: 20P, 20SP, 28P, 28SP, 35P, 35SP, 42P, 42SP

エンコーダ種類: WAI (バッテリーレスアプソリュート仕様), SA (簡易アプソリュート仕様)

I/O種類: NP (PIO(NPN)仕様), PLN (パルス列(NPN)仕様), PN (PIO(PNP)仕様), PLP (パルス列(PNP)仕様), DV (DeviceNet接続仕様), CC (CC-Link接続仕様), PR (PROFIBUS-DP接続仕様), CN (CompoNet接続仕様), ML (MECHATROLINK-I/II接続仕様), ML3 (MECHATROLINK-III接続仕様), EC (EtherCAT接続仕様), EP (EtherNet/IP接続仕様), PRT (PROFINET I/O仕様)

I/Oケーブル長さ: 0 (ケーブルなし), 2 (2m), 3 (3m), 5 (5m)

電源電圧: 0 (DC24V)

簡易アプソ: (無記入), AB (簡易アプソリュート仕様), ABU (簡易アプソリュート仕様), ABUN (簡易アプソリュート仕様)

本体取付仕様: (無記入), DN (ネジ固定仕様)

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

※アプソリュートユニットの取付仕様(ネジ取付、DINレール取付)、コントローラの取付仕様と同一になります。

※PCON-CFB、CGFBは簡易アプソリュート仕様には対応していません。

(注1) 選択時の注意事項については、必ず6-14をご確認ください。

要求仕様から選定

各形状における特徴とスペック概要

コントローラー内蔵型

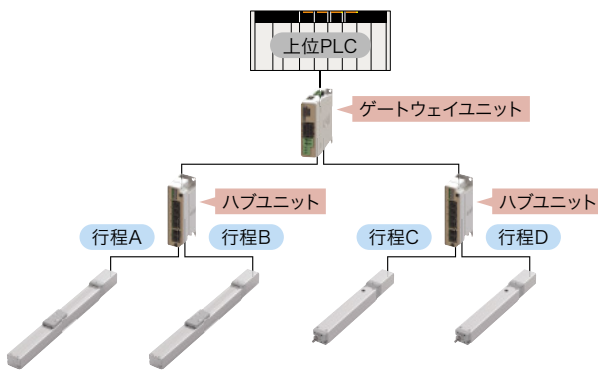
用途

制御盤を小さくしたい

複数台のアクチュエーターをネットワークを経由して制御する

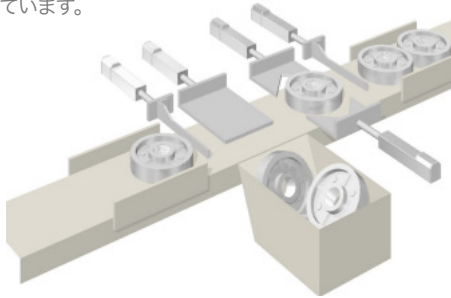
使用例

大規模装置の制御集約



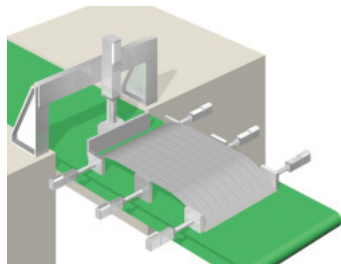
自動車部品のねじ検査装置

ねじ検査ラインでワーク位置決め、検査時の位置決め、不良品の選別をしています。



自動車用リアパネルの位置決め装置

自動車リアパネルの加工用ステージに流れてきたワークの位置ズレを、ロボリンダの“押付け”により補正します。



特徴

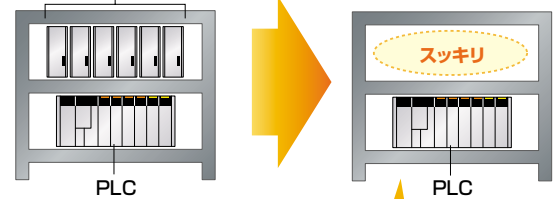
- コントローラー内蔵により、制御盤の省スペース化を実現できます。
- アクチュエーターの稼働状況が簡単に把握できます。

1 コントローラー設置不要で、省配線省スペース

省スペースで設備を有効活用できる

アクチュエーター用コントローラー

コントローラースペース不要

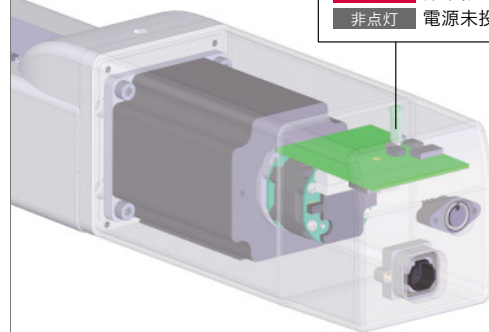


コントローラーの設置スペースが不要になり、制御盤の小型化を実現。

2 コントローラー内蔵でアクチュエーターの稼働状況が簡単に確認できます。

LEDで状態確認

緑	サーボON状態
赤	非常停止、エラー発生
非点灯	電源未投入、サーボOFF



各形状における特徴と選定グラフ

コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

対象機種

スライダタイプ RCP6S-SA



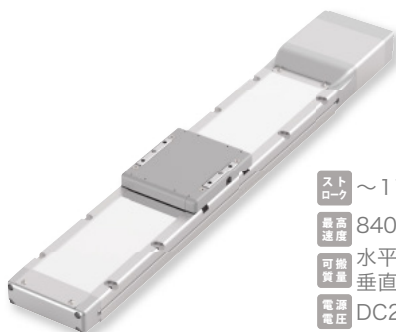
ストローク ~1100mm
 最高速度 1440mm/s
 可搬質量 水平最大 80kg
 垂直最大 55kg
 電源電圧 DC24V

ラジアルシリンダ RCP6S-RA



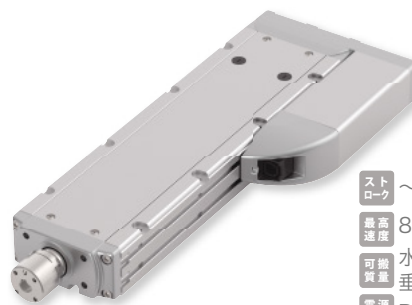
ストローク ~700mm
 最高速度 1120mm/s
 可搬質量 水平最大 100kg
 垂直最大 70kg
 電源電圧 DC24V

ワイドスライダタイプ RCP6S-WSA



ストローク ~1100mm
 最高速度 840mm/s
 可搬質量 水平最大 100kg
 垂直最大 50kg
 電源電圧 DC24V

ワイドラジアルシリンダ RCP6S-WRA



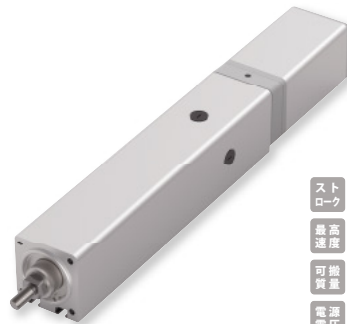
ストローク ~800mm
 最高速度 800mm/s
 可搬質量 水平最大 100kg
 垂直最大 70kg
 電源電圧 DC24V

テーブルタイプ RCP6S-TA



ストローク ~390mm
 最高速度 1120mm/s
 可搬質量 水平最大 30kg
 垂直最大 24kg
 電源電圧 DC24V

ロッドタイプ RCP6S-RA



ストローク ~300mm
 最高速度 880mm/s
 可搬質量 水平最大 100kg
 垂直最大 70kg
 電源電圧 DC24V

要求仕様から選定

各形状における特徴とスペック概要

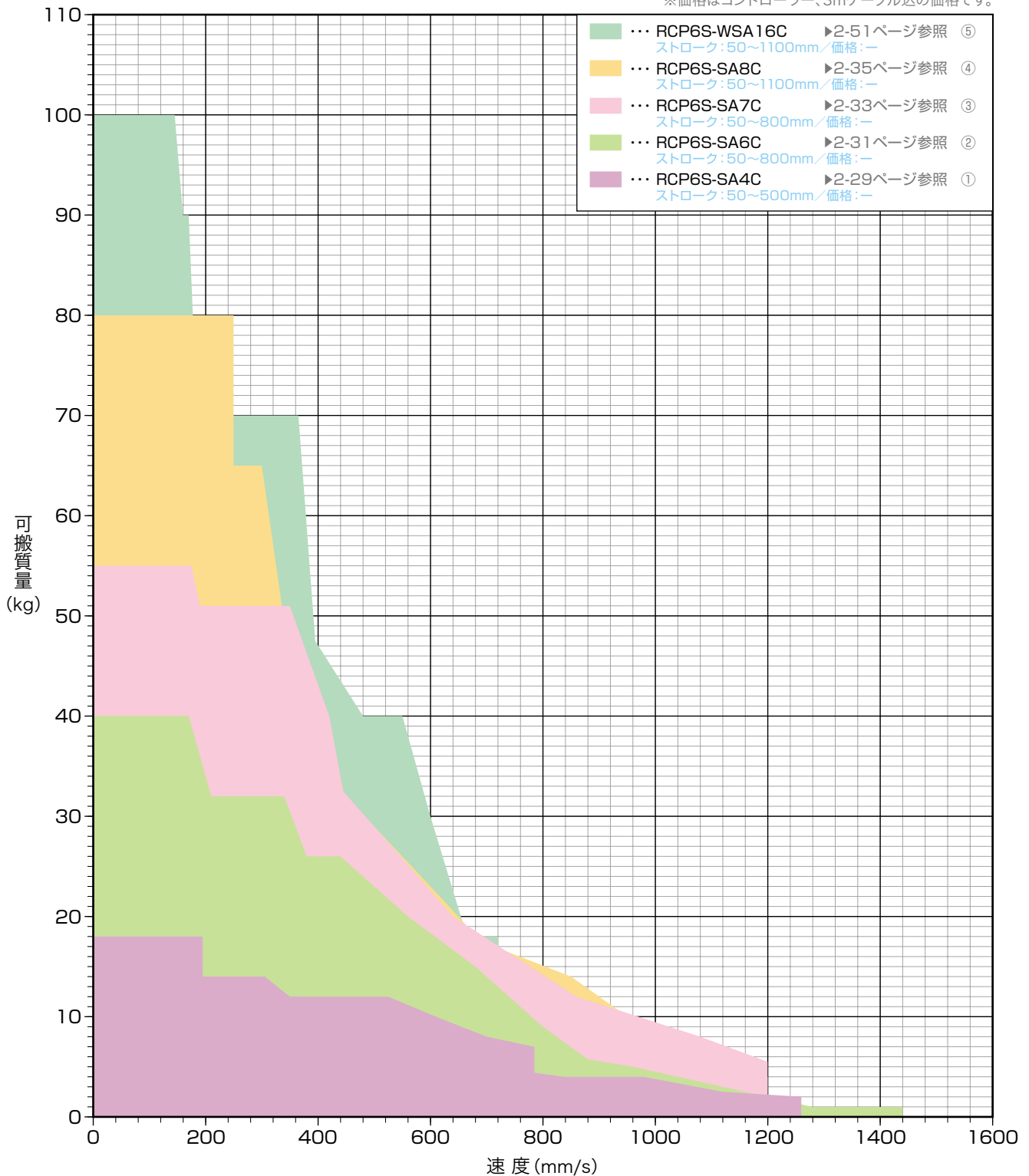
速度と可搬質量の相関図

コントローラー内蔵型

水平

スライダータイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

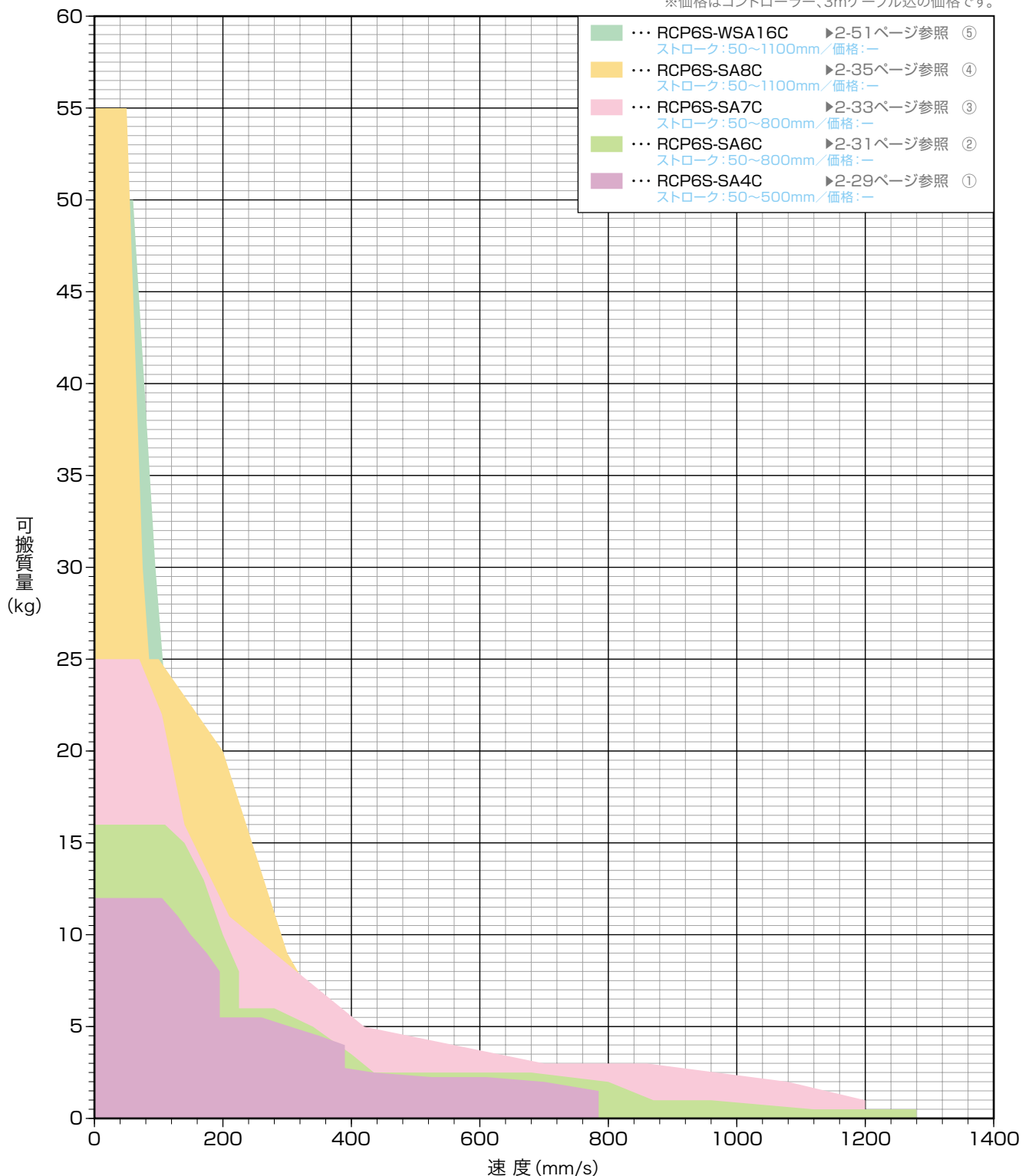


各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	サーボプレスアクチュエーター	マルチスライダ仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ



スライダタイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



要求仕様から選定

各形状における特徴とスペック概要

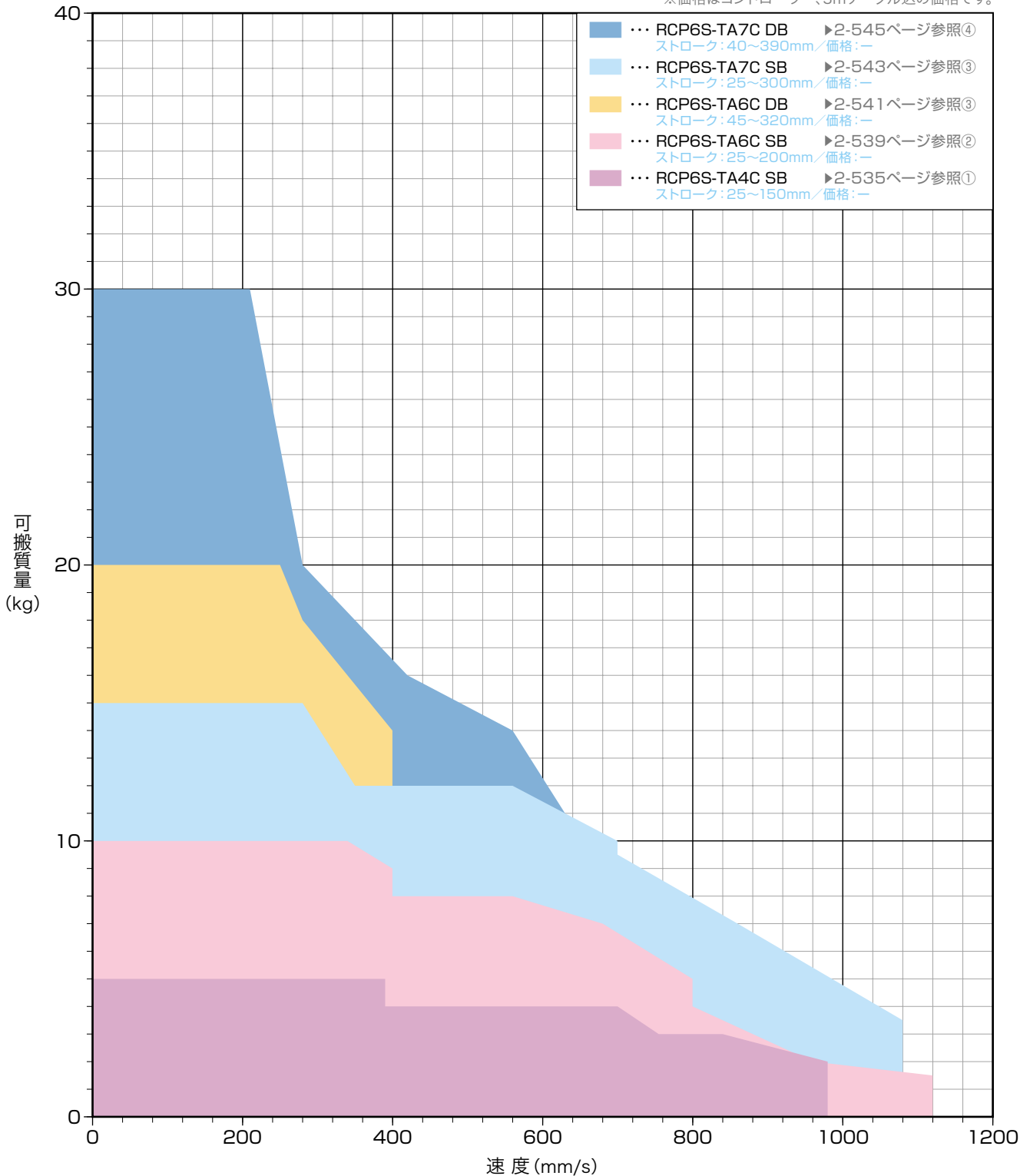
速度と可搬質量の相関図

コントローラー内蔵型

水平

テーブルタイプ 水平設置

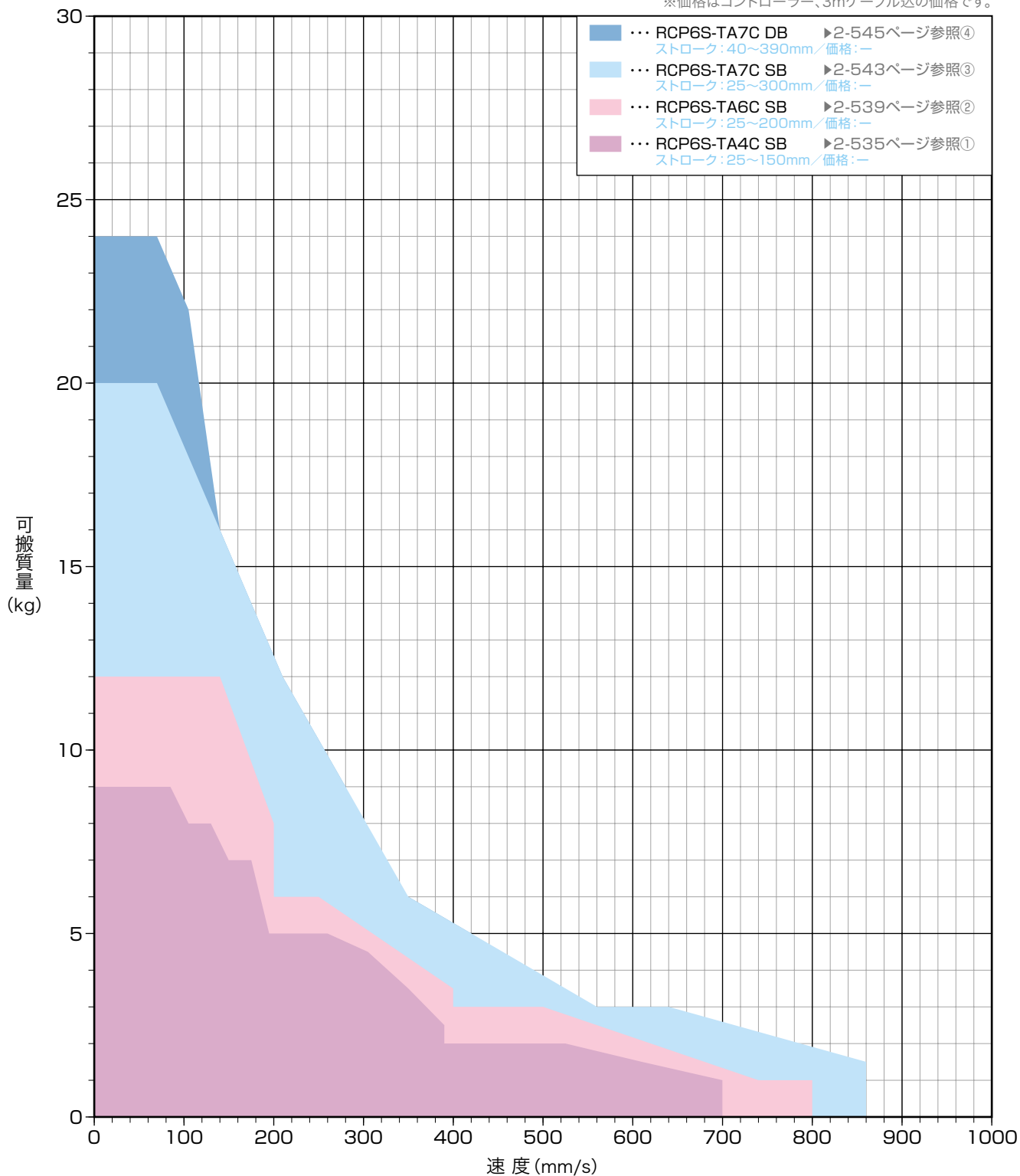
※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

垂直 テーブルタイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



要求仕様から選定

各形状における特徴とスペック概要

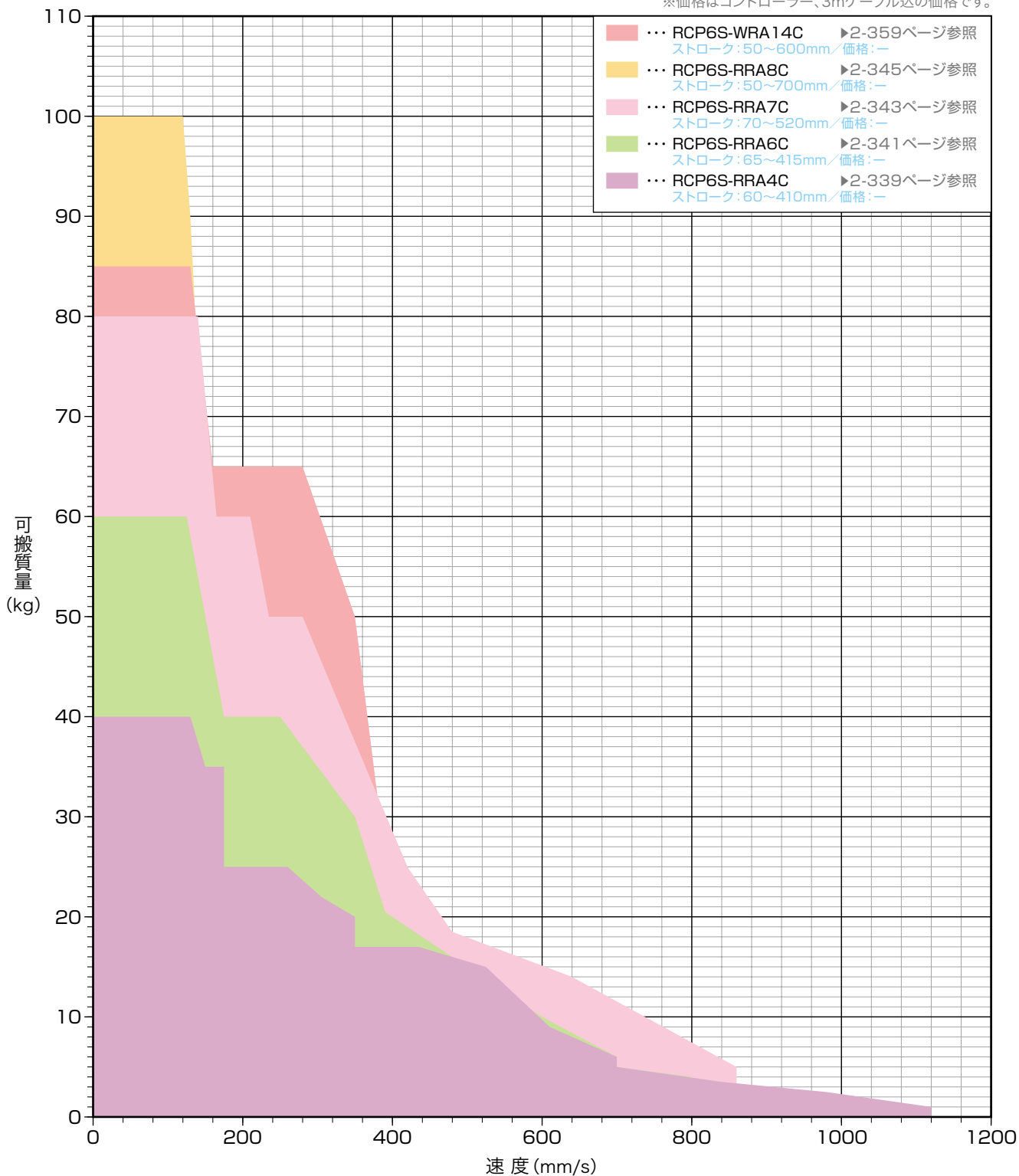
速度と可搬質量の相関図

コントローラー内蔵型

水平

ラジアルシリンダー・ロッドタイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

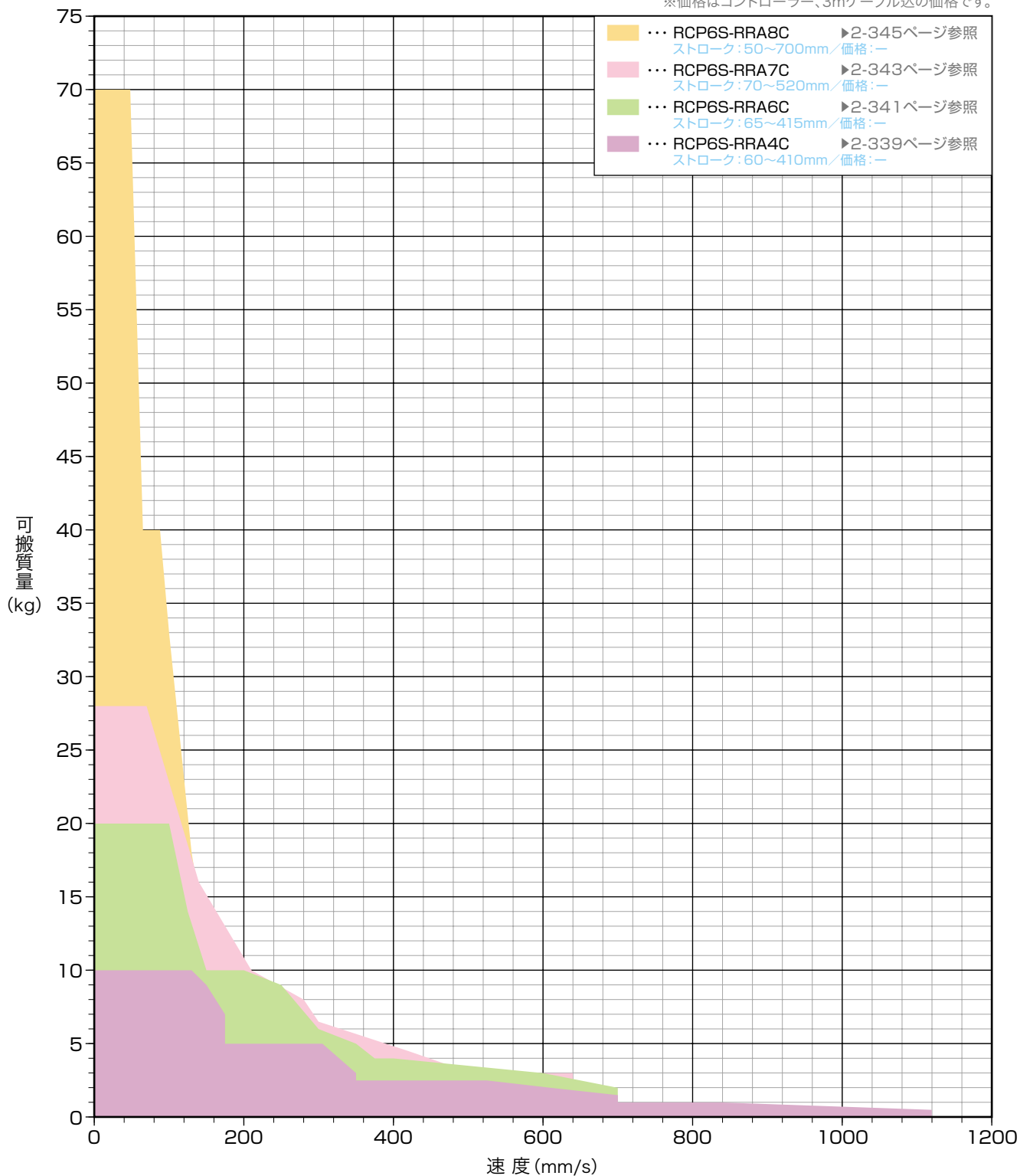


各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ



ラジアルシリンダー・ロッドタイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



要求仕様から選定

各形状における特徴とスペック概要

コンパクト仕様 (細小型)

さいしょうがた

用途

エアシリンダーの置き換え

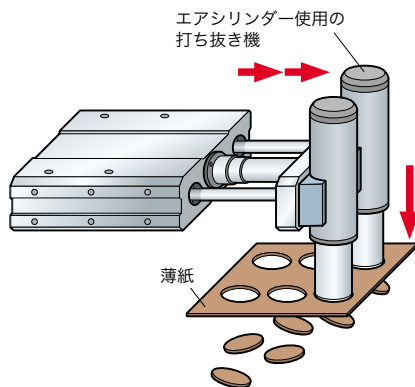
小型電子部品の搬送・移載

狭スペースでの位置決め

使用例

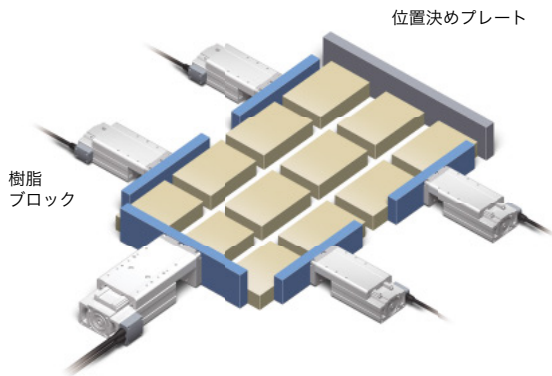
電子部品の打ち抜き機

1枚の薄紙から複数の円形の部品を打ち抜く作業を行っています。



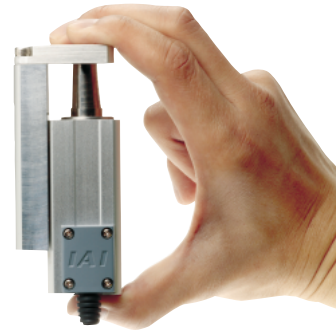
樹脂ブロックの整列

複数の樹脂ブロックの整列を行っています。

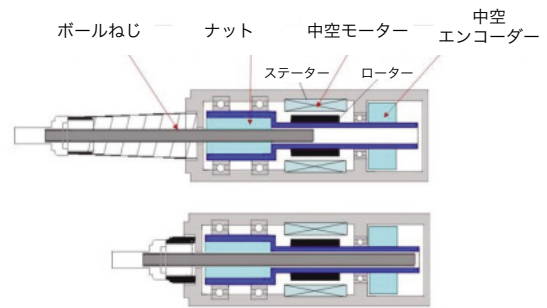


特徴

■ 全長・幅・高さ寸法を大幅に小型化し、エアシリンダーに匹敵するサイズを実現しました。



1 「ナット回転機構」の採用により電動シリンダーの大幅な小型化を実現しました。



2 小型化により、これまでスペースの関係でエアシリンダーしか使用できなかった装置も電動シリンダーへの置き換えが可能になりました。



各形状における特徴と選定グラフ

コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴対応
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

対象機種

テーブルタイプ RCA2-TC/TW/TF

24V
ACサーボ
モーター

ストローク 30, 50mm
 最高速度 300mm/s
 可搬重量 水平最大 6kg
 垂直最大 1.5kg
 電源電圧 DC24V

ロッドタイプ RCA2-RP/GS/GD/SD

24V
ACサーボ
モーター

ストローク 30, 50mm
 最高速度 300mm/s
 可搬重量 水平最大 6kg
 垂直最大 1.5kg
 電源電圧 DC24V

テーブルタイプ RCS2-TC/TW/TF

200V
ACサーボ
モーター

ストローク 50, 75mm
 最高速度 380mm/s
 可搬重量 水平最大 20kg
 垂直最大 6kg
 電源電圧 AC100V・200V

ロッドタイプ RCS2-RP/GS/GD/SD

200V
ACサーボ
モーター

ストローク 50, 70mm
 最高速度 380mm/s
 可搬重量 水平最大 20kg
 垂直最大 6kg
 電源電圧 AC100V・200V

要求仕様から選定

各形状における特徴とスペック概要

速度と可搬質量の相関図

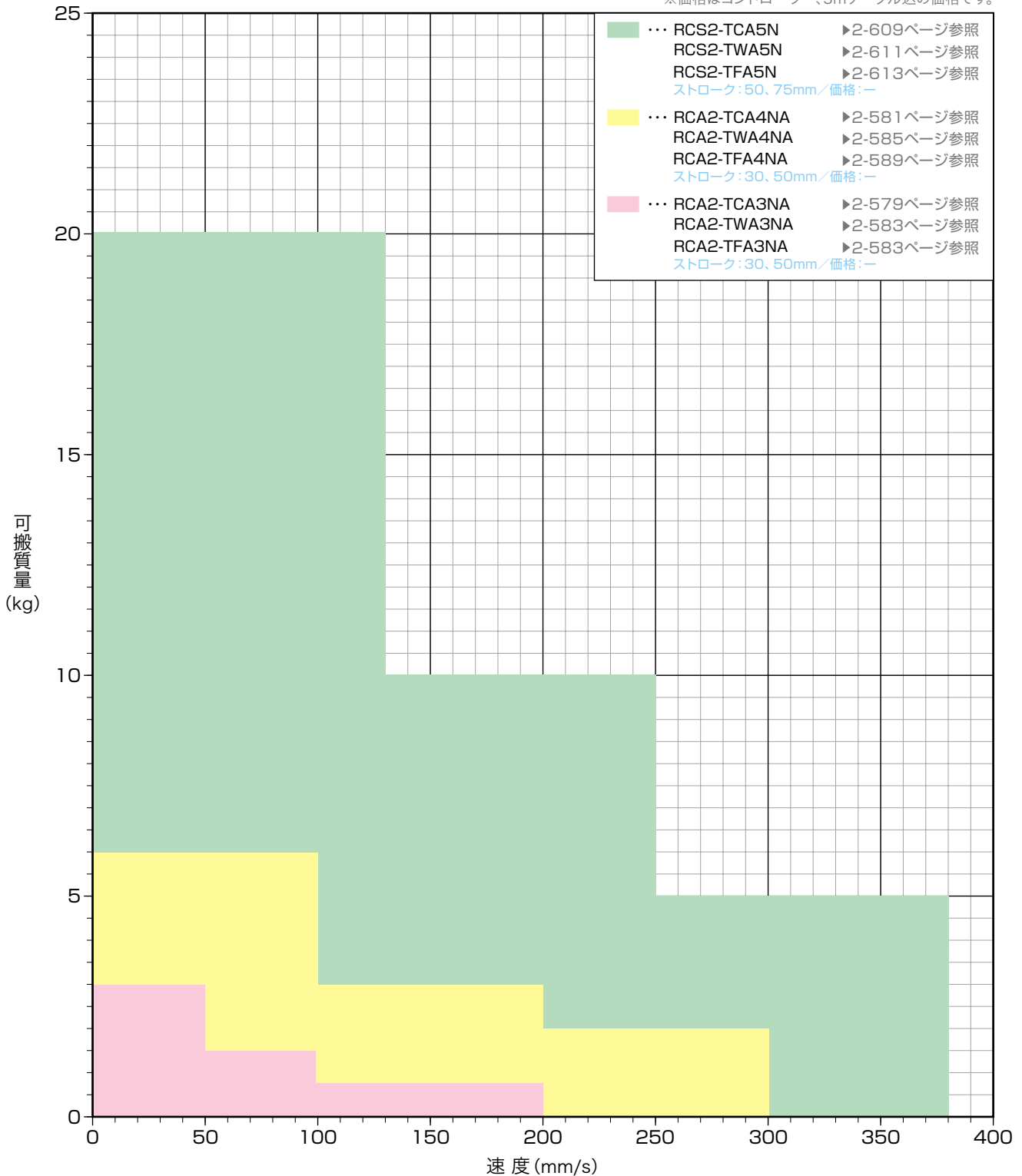
コンパクト仕様(細小型)

さいしょうがた

水平

テーブルタイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

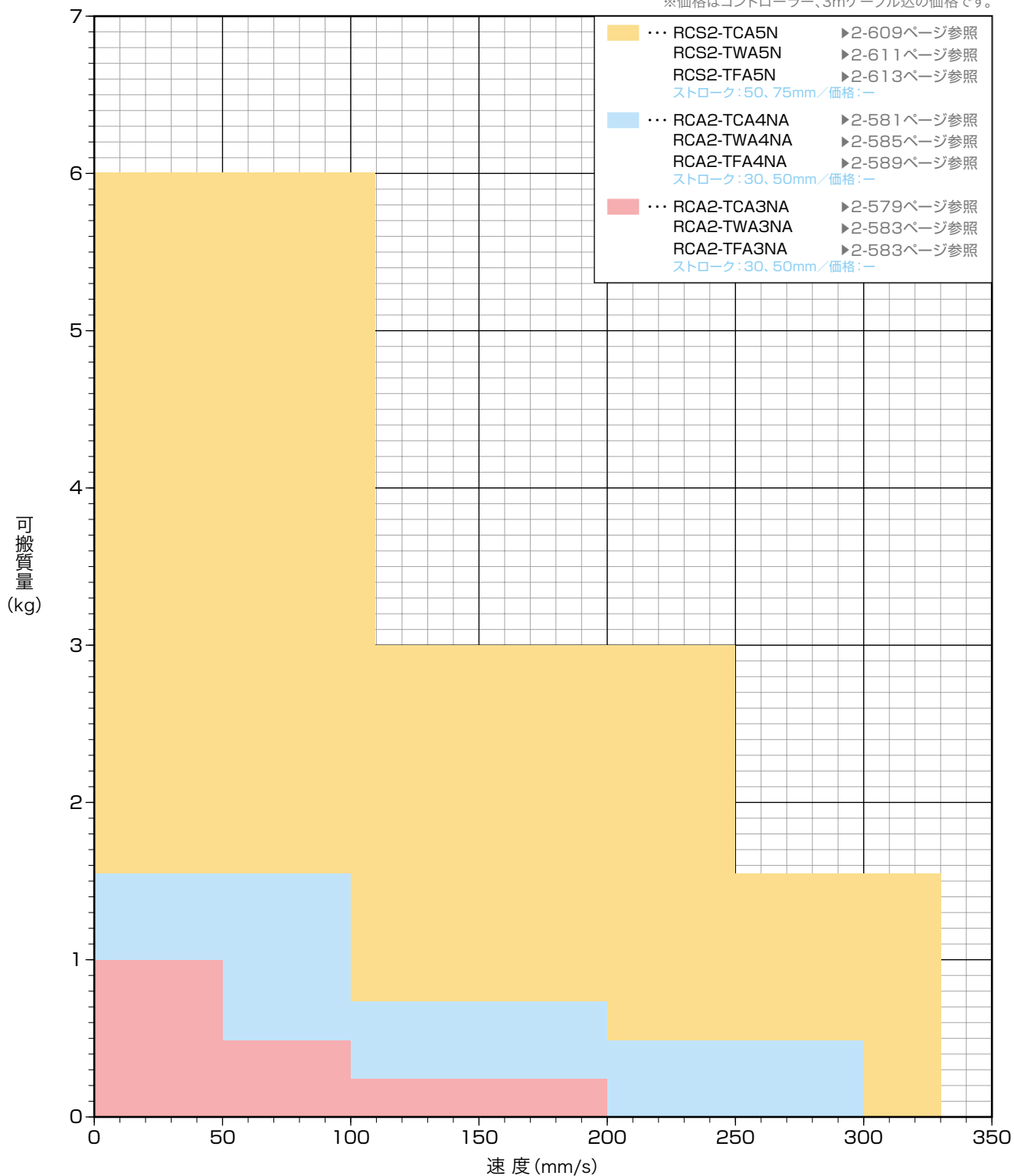


各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ



テーブルタイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



要求仕様から選定

各形状における特徴とスペック概要

速度と可搬質量の相関図

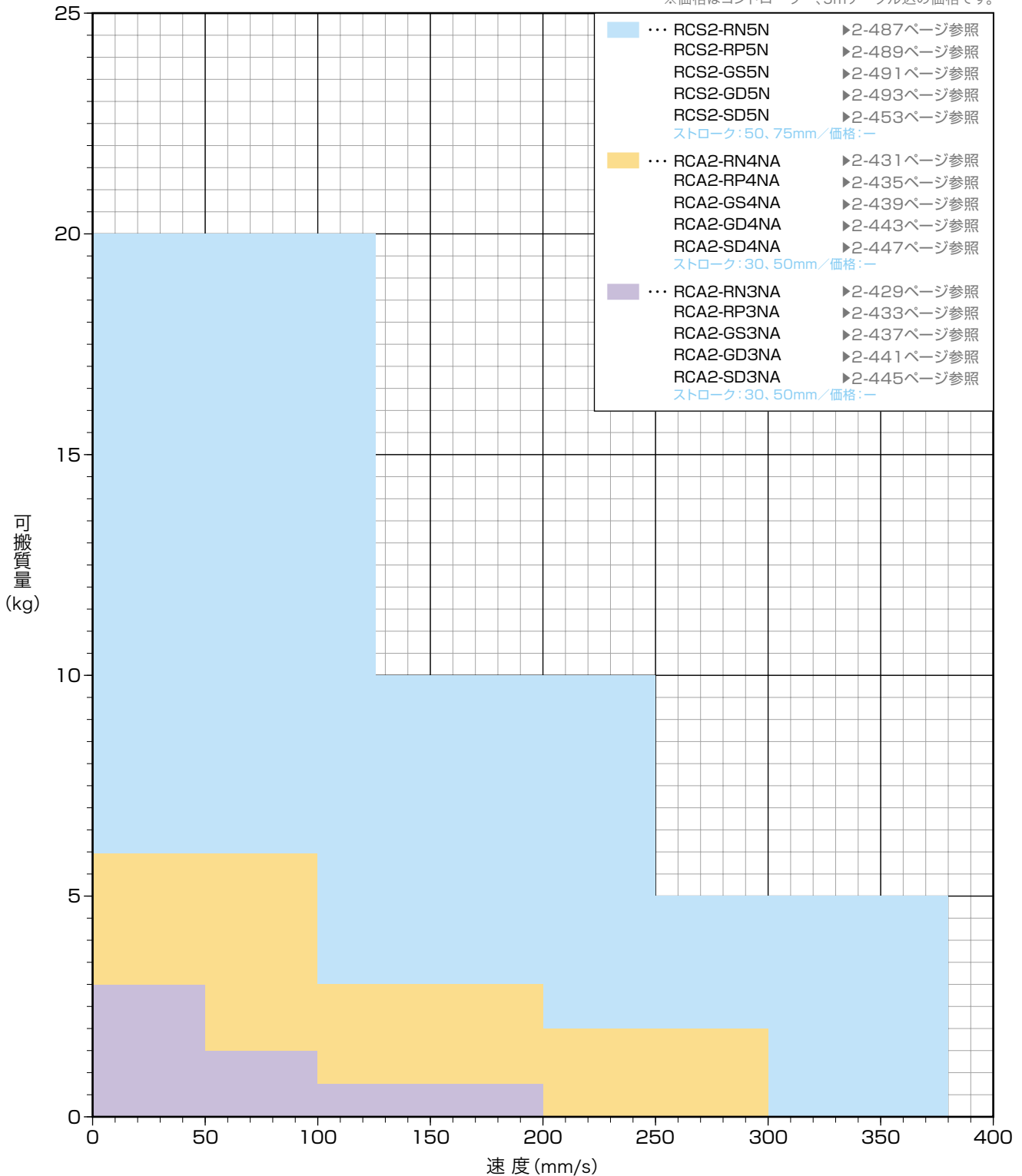
コンパクト仕様(細小型)

さいしょうがた

水平

ロッドタイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



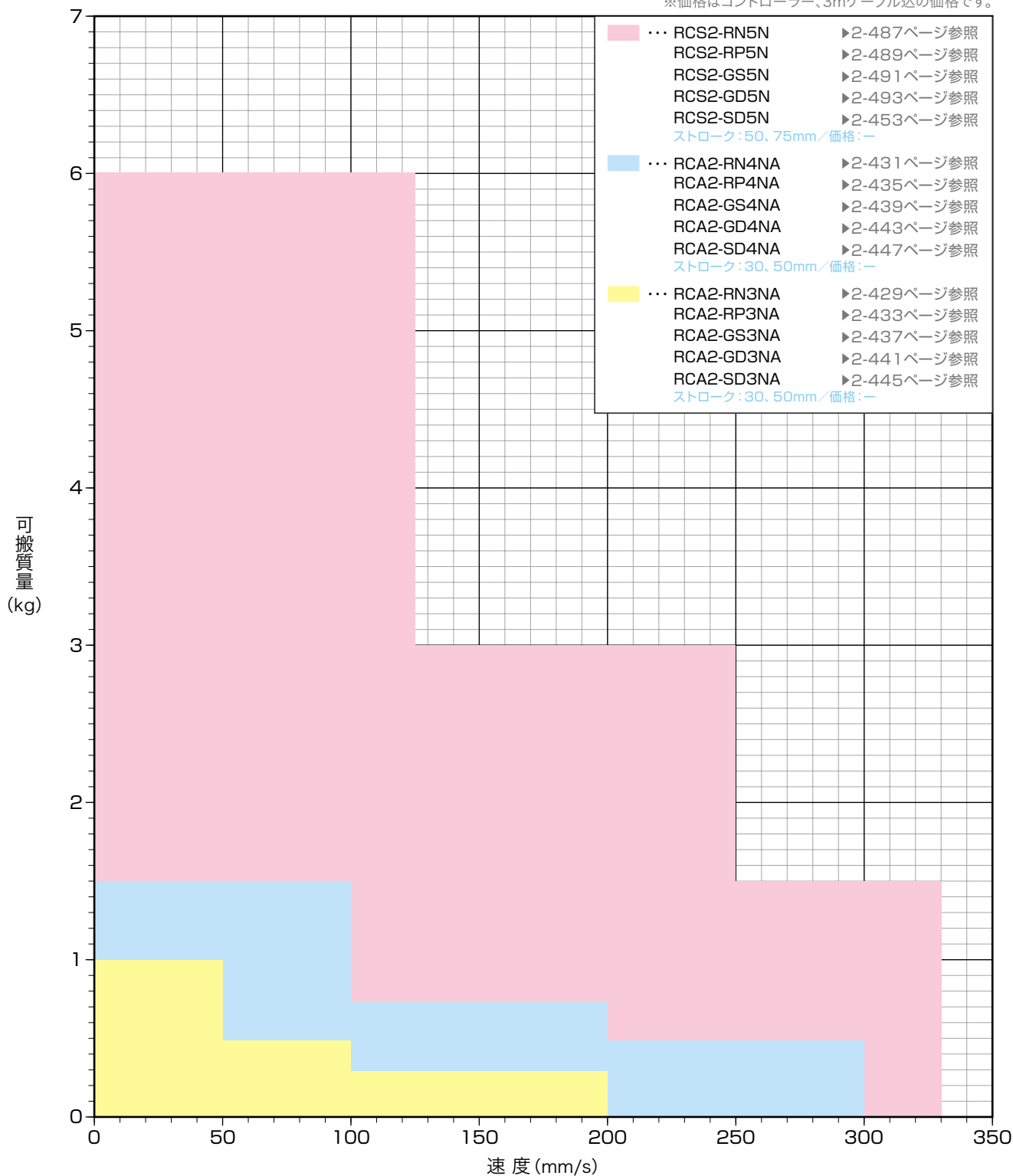
各形状における特徴と選定グラフ

コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

垂直

ロッドタイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



要求仕様から選定

各形状における特徴とスペック概要

速度と可搬質量の相関図

リニアサーボタイプ

用途

高速搬送

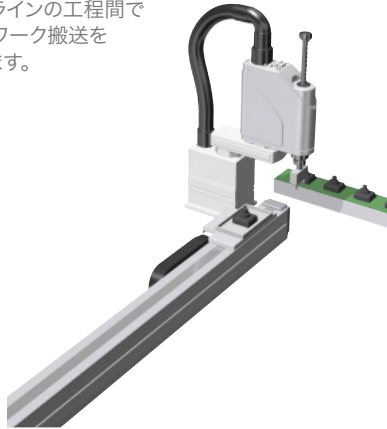
高精度位置決め

長距離搬送

使用例

工程間の長距離搬送

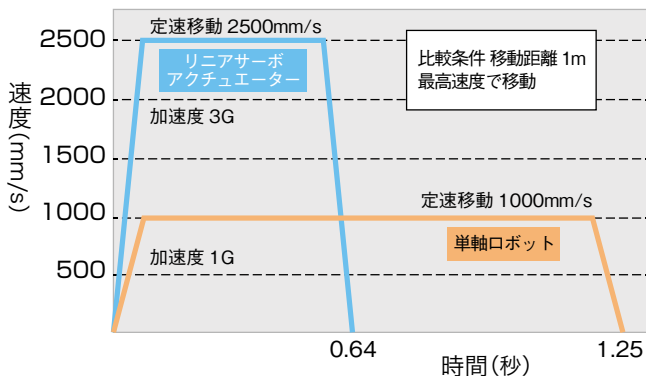
組み立てラインの工程間で
長距離のワーク搬送を
行っています。



特徴

- リニアサーボモーターを搭載し、
最高速度2500mm/s、
最高加減速3Gで移動可能。

リニアと単軸ロボットの移動時間比較



ボールねじタイプの単軸ロボットに比べ、サイクルタイムを大幅に短縮できます。また、ロングストロークでもボールねじのような危険回転速度による最高速度の低下はありません。

- ▶繰返し位置決め精度 $\pm 5\mu\text{m}$
- ▶マルチスライダ・長ストロークに対応
※水平設置専用

対象機種

スライダタイプ LSA-S6/S8/S10

小型

- ▶シャフトリニア構造によるコンパクト・
低価格を実現

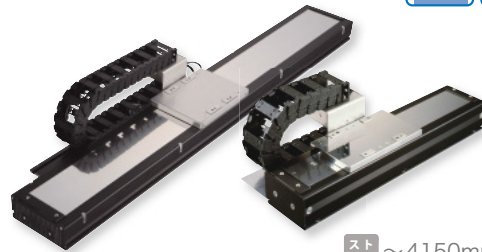


ストローク ~2070mm
可搬質量 水平最大 20kg
※水平専用
電源電圧 AC100V・200V

スライダタイプ LSA/LSAS-N10/N15

中型

- ▶高機能と低コストを両立



ストローク ~4150mm
可搬質量 水平最大 20kg
※水平専用
電源電圧 AC200V

スライダタイプ LSA-W21

大型高推力

- ▶ベース幅 210mm の大型、
高剛性タイプ



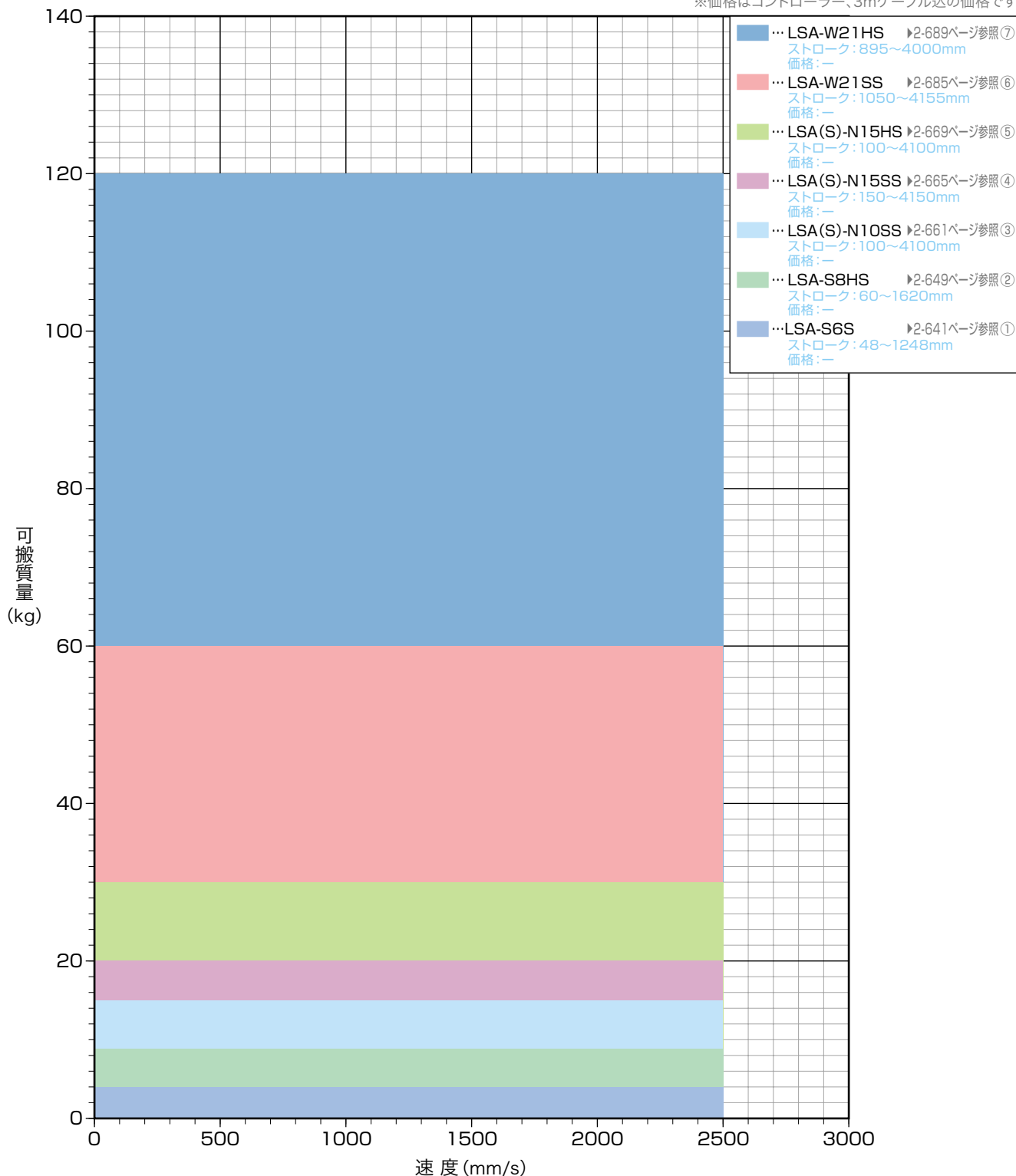
ストローク ~4155mm
可搬質量 水平最大 120kg
※水平専用
電源電圧 AC200V

各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

水平

スライダタイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



機種選定ガイド補足資料

各形状における特徴とスペック概要

高精度仕様(繰返し位置決め精度)

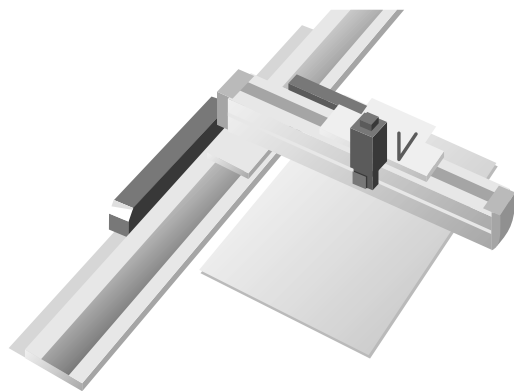
用途

ワークの外観検査等で精密な繰返し位置決め精度を必要とされる用途

使用例

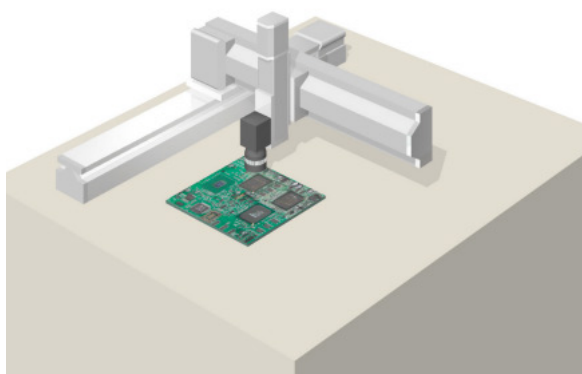
ガラス基板の検査装置

ガラス基板の外観検査を行っています。



CCDカメラの移動

直交ロボットにCCDカメラを取り付け基板の検査を行っています。

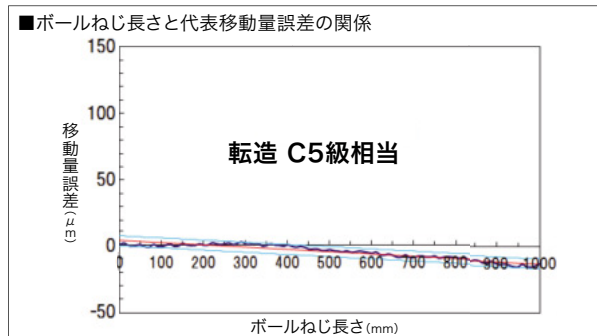


特徴

- 1 繰返し位置決め精度 $\pm 3\mu\text{m}$ の精密級製品をラインナップしています。高精度仕様の幅広いバリエーションの中から、用途に合わせ最適な機種が選べます。

- 1 ポールねじ駆動で繰返し位置決め精度 $\pm 3\mu\text{m}$ の精密級が登場

高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載
従来製品の8倍 131072パルス/revのエンコーダー分解能
(ISPB/ISPDBシリーズ)
精密ボールねじ転造技術



- 2 スライダータイプ、テーブルタイプ、ロッドタイプ、ラジアルシリンダーの幅広い形状から選択可能です。また、高精度仕様として、繰返し位置決め精度で $\pm 3\mu\text{m}$ 、 $\pm 5\mu\text{m}$ 、 $\pm 10\mu\text{m}$ から選択可能です。

アクチュエータータイプ	繰返し位置決め精度		
	$\pm 3\mu\text{m}$	$\pm 5\mu\text{m}$	$\pm 10\mu\text{m}$
スライダータイプ	ISPB ISPDB ISPDBCRシリーズ (バッテリーレスアブソリュートエンコーダー仕様)	RCP6/RCP6S -SA/WSAタイプ (高精度仕様) ※ LSA/ LSASシリーズ SSPAシリーズ	RCS3P/ RCS3PCRシリーズ ISB/ISDB/ ISDBCRシリーズ ISPA/ISPDA/ ISPDACRシリーズ NSシリーズ RCP6/RCP6S -SA/WSAタイプ
ロッドタイプ/ ラジアルシリンダー	—	—	RCP6/RCP6S -RA/RRA/ WRAタイプ
テーブルタイプ	—	—	RCP6/RCP6S -TAタイプ

※ ストレートタイプのリード 12 以下に設定

各形状における特徴と選定グラフ

コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

対象機種

スライダタイプ ISPB/ISPDB シリーズ

200V
ACサーボ
モーター

バッテリー
レス
アプソ

±3μm
高精度



ストローク ~2500mm

最高速度 2400mm/s

可搬質量 水平最大 120kg
垂直最大 40kg

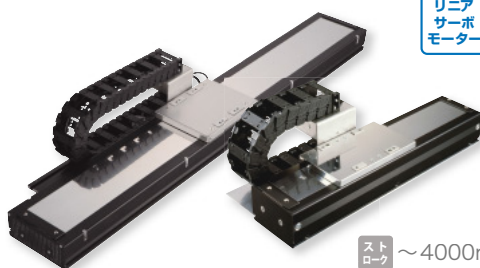
電源電圧 AC100V・200V

繰返し位置決め精度
±3μm

スライダタイプ LSA/LSAS シリーズ

リニア
サーボ
モーター

±5μm
高精度



ストローク ~4000mm

最高速度 2500mm/s

可搬質量 水平最大 120kg
※水平専用

電源電圧 AC200V

繰返し位置決め精度
±5μm

ラジアルシリンダー RCP6/RCP6S-RR/WRA

24V
パルス
モーター

バッテリー
レス
アプソ

±10μm
標準



ストローク ~800mm

最高速度 1120mm/s

可搬質量 水平最大 100kg
垂直最大 70kg

電源電圧 DC24V

繰返し位置決め精度
±10μm

スライダタイプ RCP6/RCP6S-SA/WSA

高精度仕様

24V
パルス
モーター

バッテリー
レス
アプソ

±5μm
高精度



※ ストレートタイプの
リード12以下に設定

ストローク ~1100mm

最高速度 1440mm/s

可搬質量 水平最大 100kg
垂直最大 55kg

電源電圧 DC24V

繰返し位置決め精度
±5μm

テーブルタイプ RCP6/RCP6S-TA

24V
パルス
モーター

バッテリー
レス
アプソ

±10μm
標準



ストローク ~390mm

最高速度 1120mm/s

可搬質量 水平最大 30kg
垂直最大 24kg

電源電圧 DC24V

繰返し位置決め精度
±10μm

ロッドタイプ RCP6/RCP6S-RA

24V
パルス
モーター

バッテリー
レス
アプソ

±10μm
標準



ストローク ~300mm

最高速度 880mm/s

可搬質量 水平最大 100kg
垂直最大 70kg

電源電圧 DC24V

繰返し位置決め精度
±10μm

機種選定ガイド補足資料

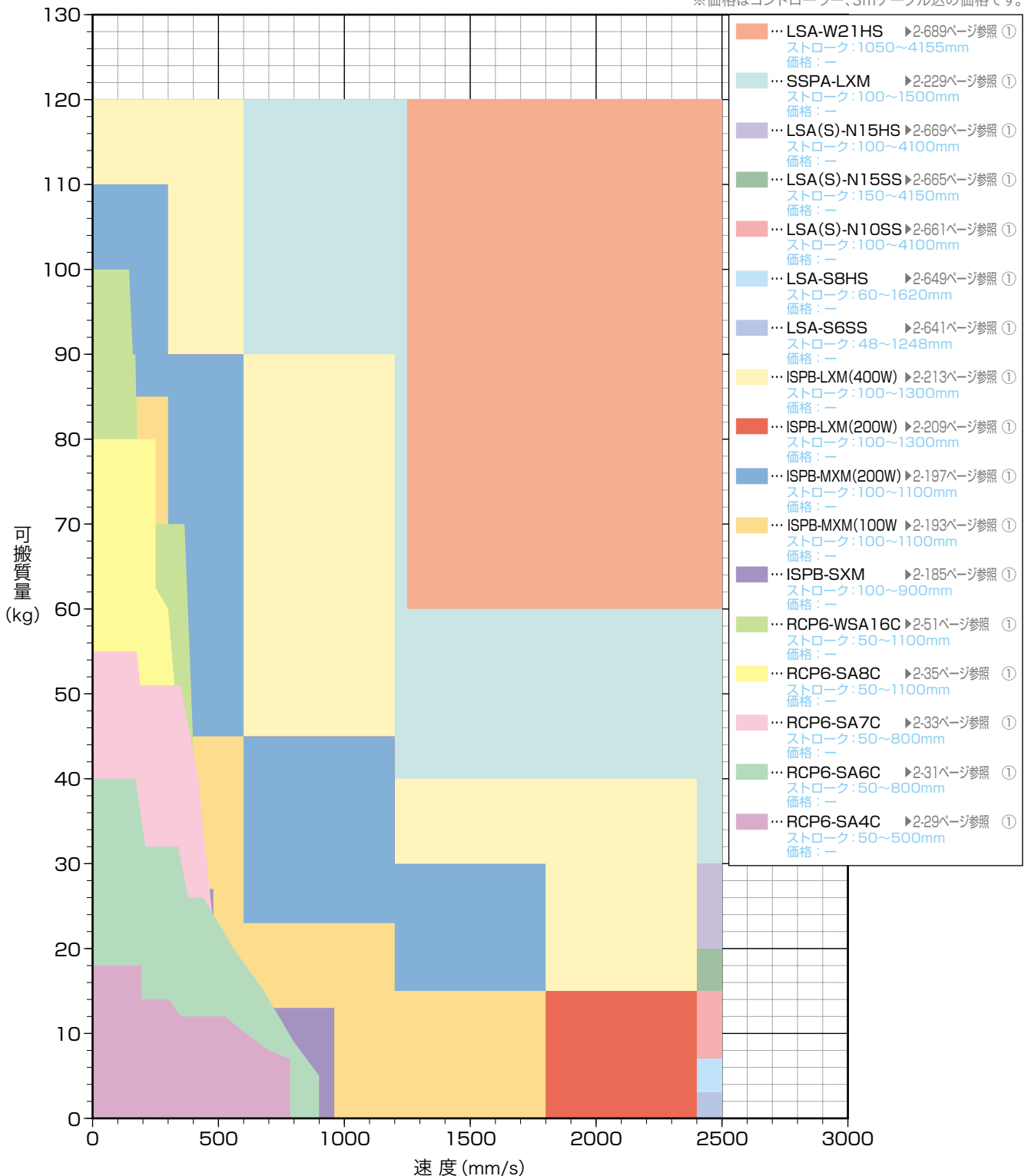
各形状における特徴とスペック概要

速度と可搬質量の相関図

高精度仕様(繰返し位置決め精度)

水平 スライダータイプ 水平設置(繰返し位置決め精度 $\pm 5\mu\text{m}$ 以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

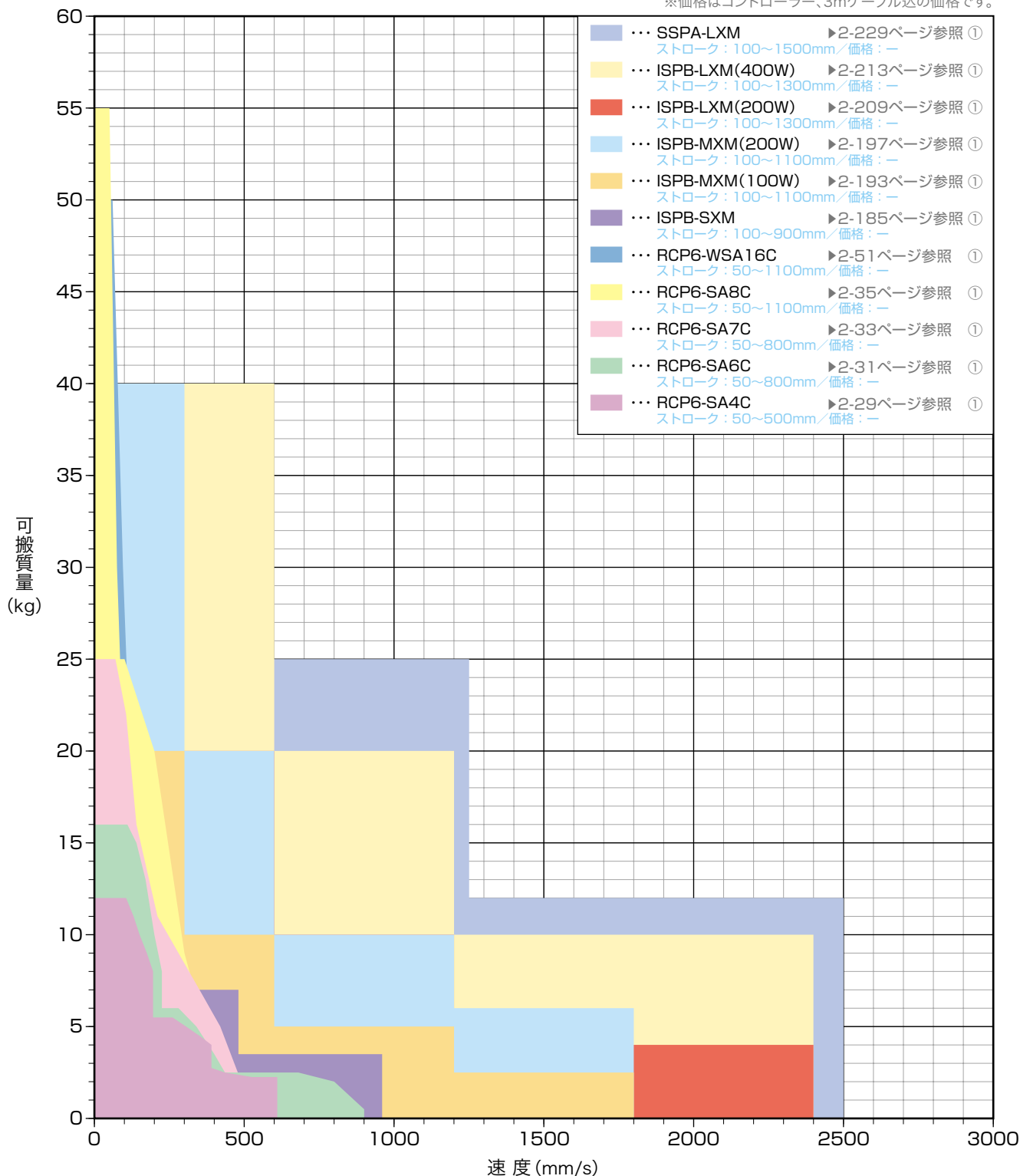


各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

垂直

スライダタイプ 垂直設置 (繰返し位置決め精度 $\pm 5\mu\text{m}$ 以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



機種選定ガイド補足資料

各形状における特徴とスペック概要

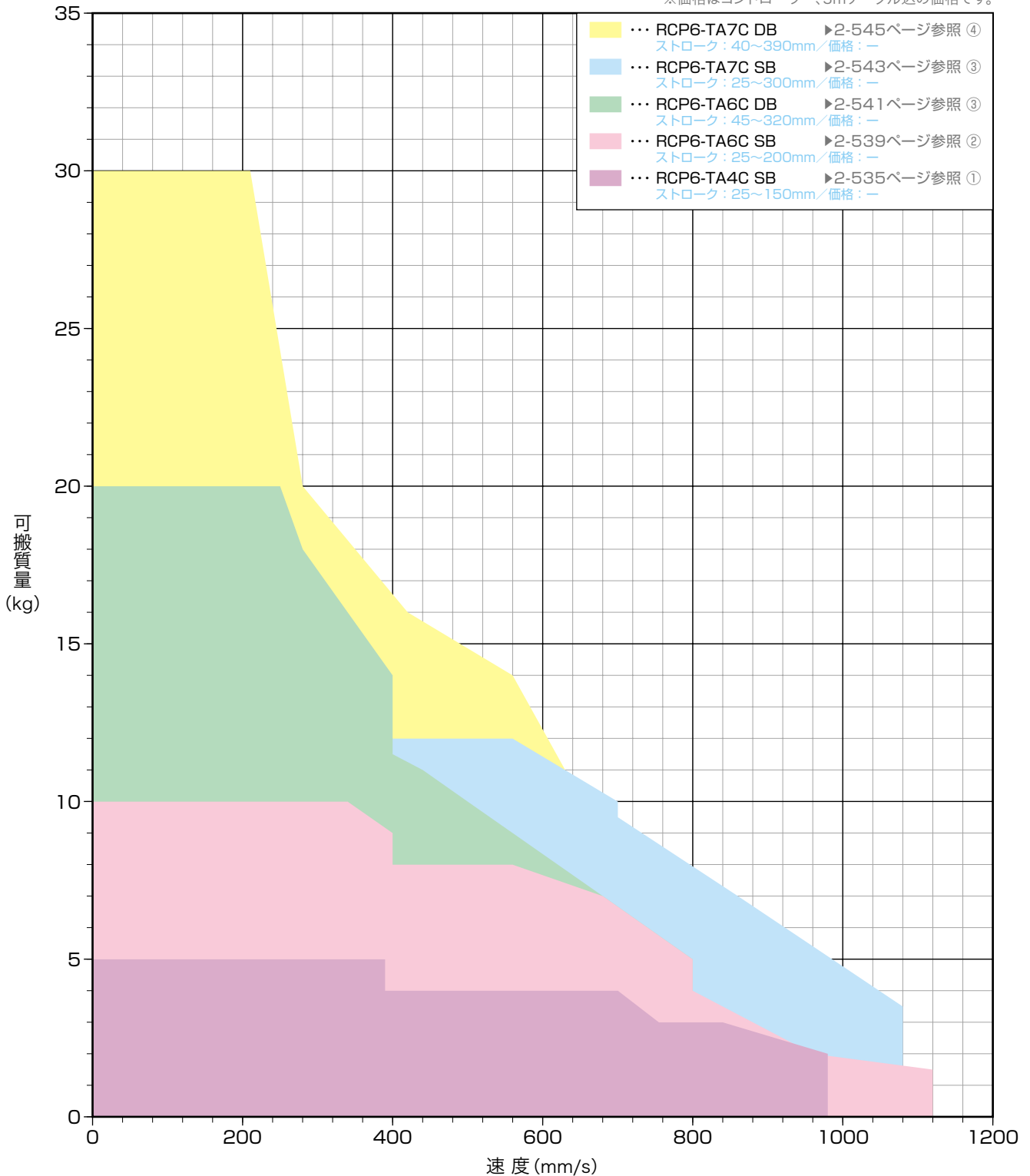
速度と可搬質量の相関図

高精度仕様(繰返し位置決め精度)

水平

テーブルタイプ 水平設置(繰返し位置決め精度 $\pm 10\mu\text{m}$ 以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

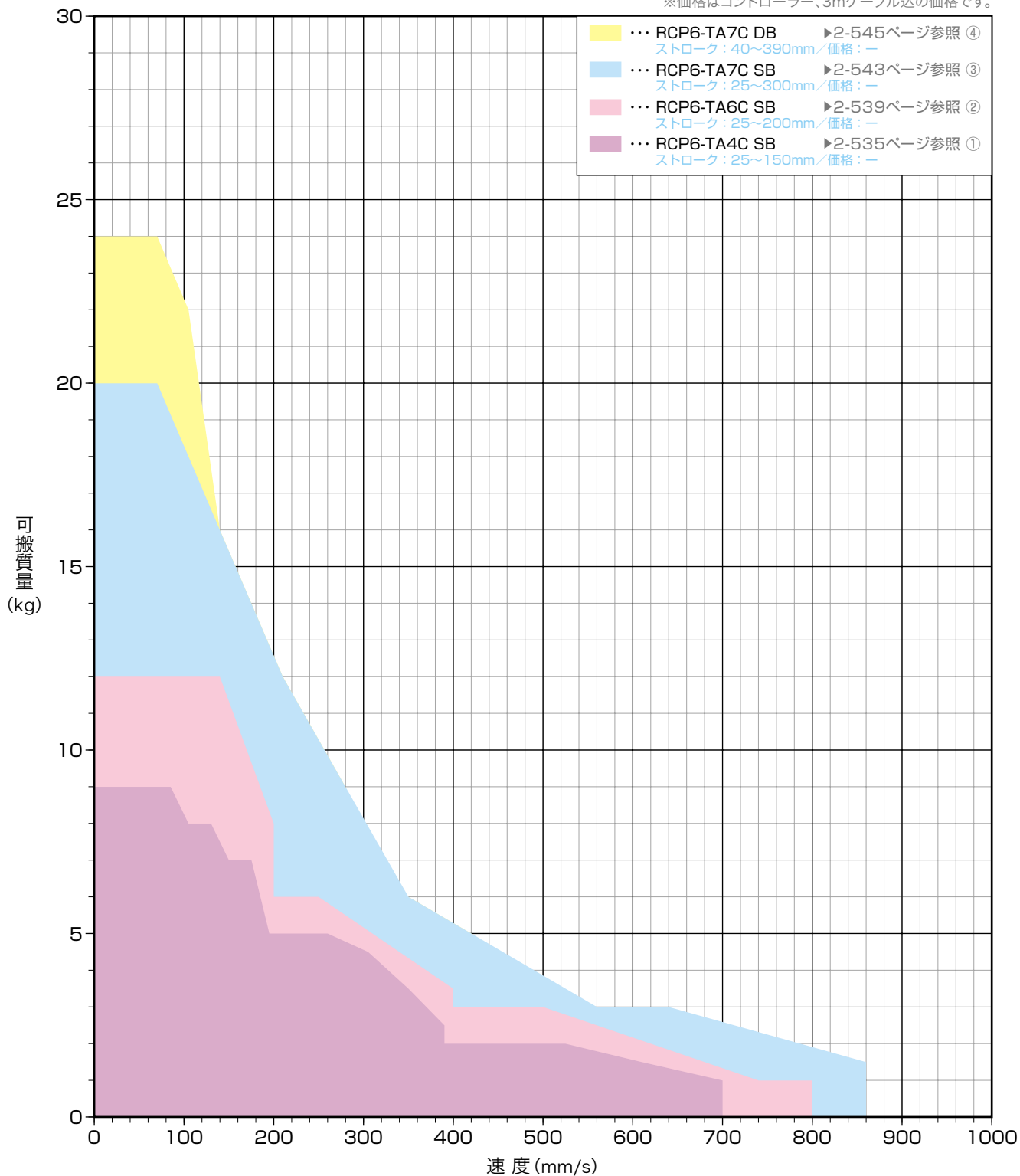


各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ



テーブルタイプ 垂直設置 (繰返し位置決め精度 $\pm 10\mu\text{m}$ 以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



機種選定ガイド補足資料

各形状における特徴とスペック概要

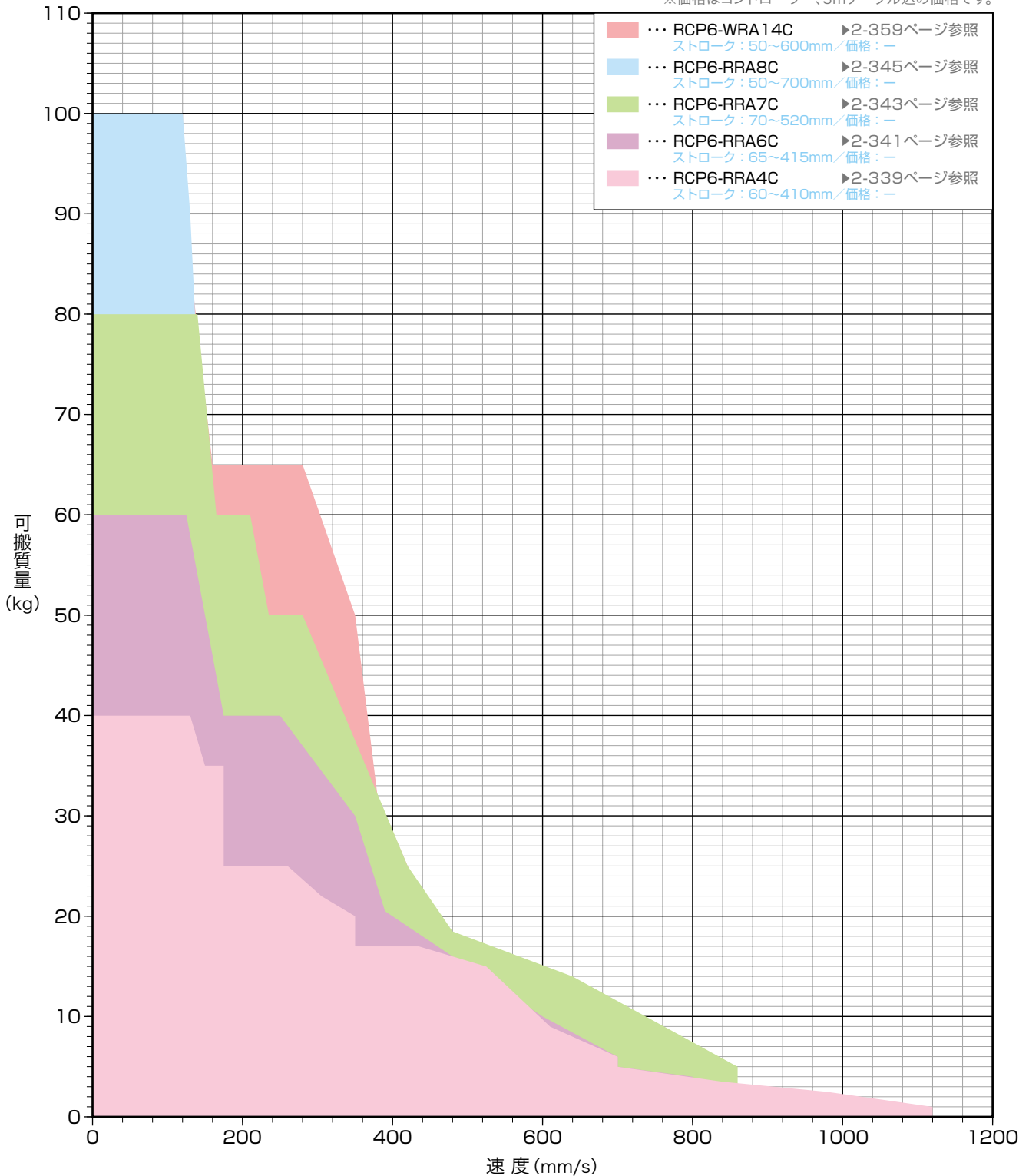
速度と可搬質量の相関図

高精度仕様(繰返し位置決め精度)

水平

ラジアルシリンダー・ロッドタイプ 水平設置 (繰返し位置決め精度 $\pm 10\mu\text{m}$ 以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

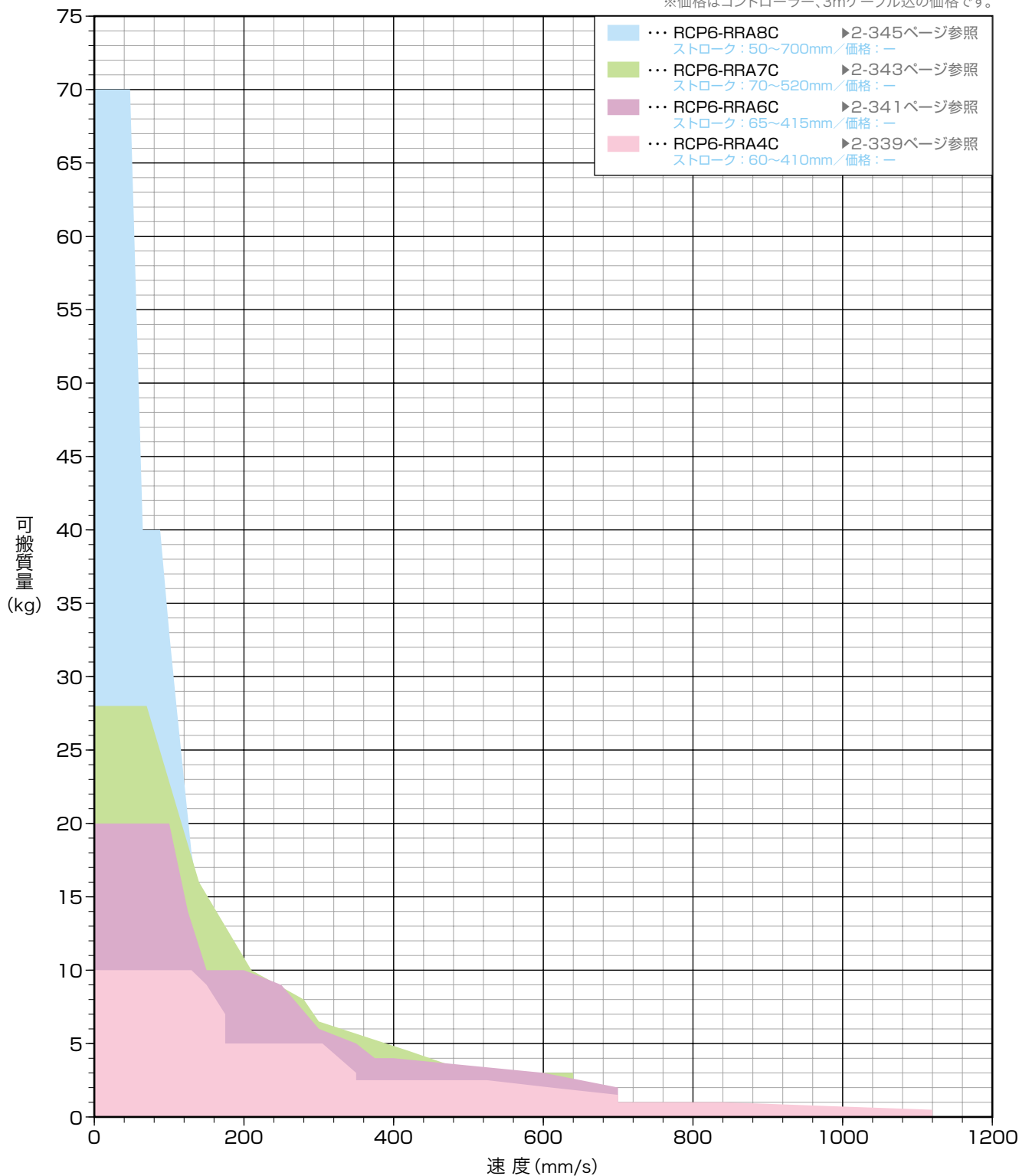


各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

垂直

ラジアルシリンダー・ロッドタイプ 垂直設置 (繰返し位置決め精度 $\pm 10\mu\text{m}$ 以下)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



機種選定ガイド補足資料

各形状における特徴とスペック概要

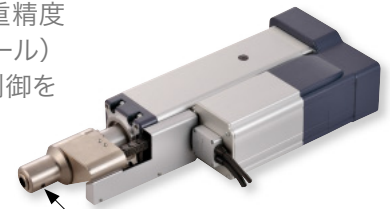
サーボプレスアクチュエーター

用途

荷重と位置、速度の条件設定を行い
カシメ、圧入、圧着、刻印など
精度の高い荷重制御を行う用途

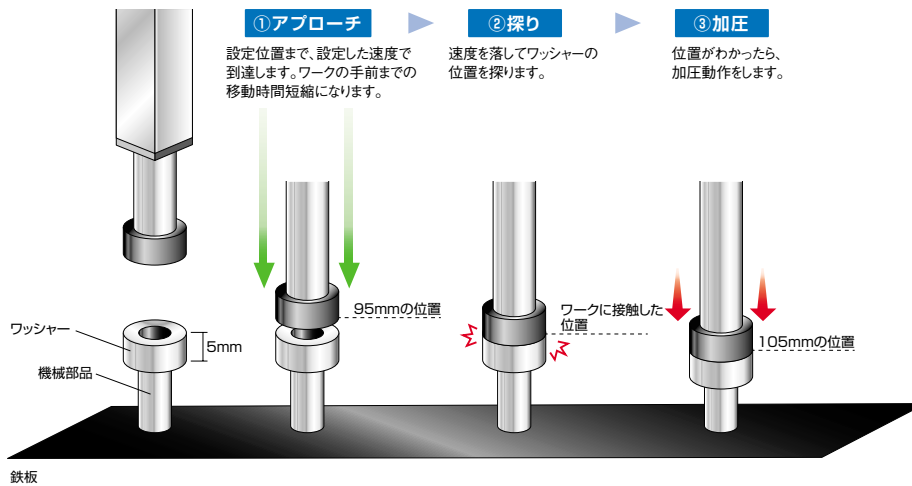
特徴

ロッド先端に専用ロードセルを搭載しており、
プレス対象に加わる荷重を検出することができます。
これにより、繰返し荷重精度
 $\pm 0.5\%$ F.S.(フルスケール)
という高精度な荷重制御を
実現します。



使用例

ワッシャーに機械部品を圧入するケース



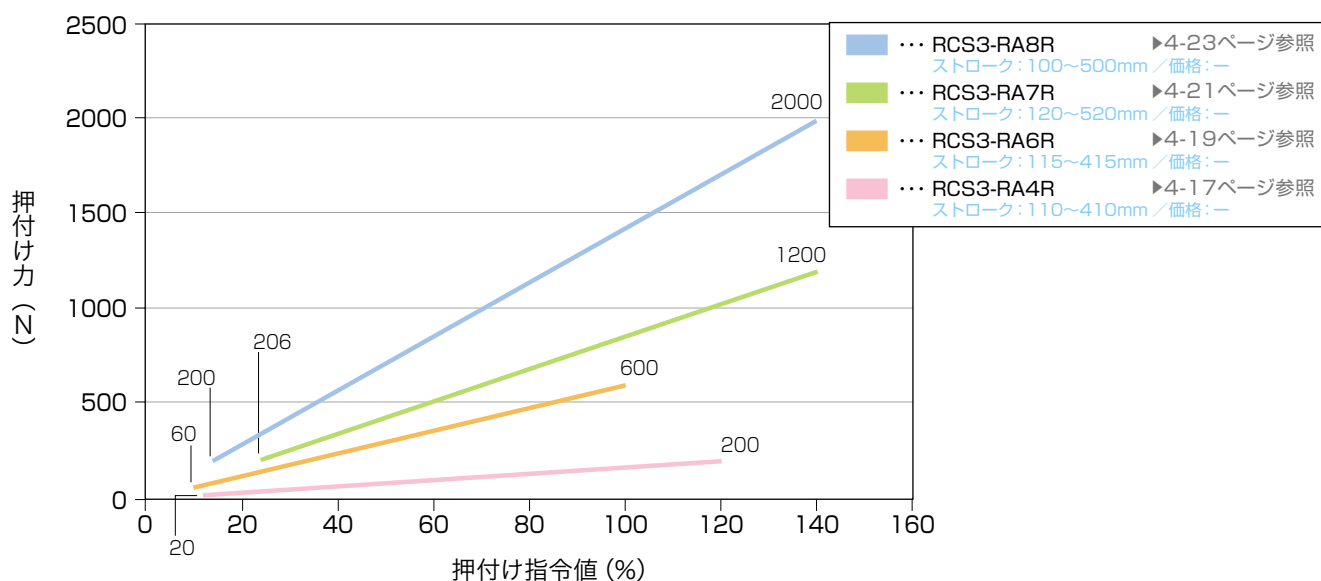
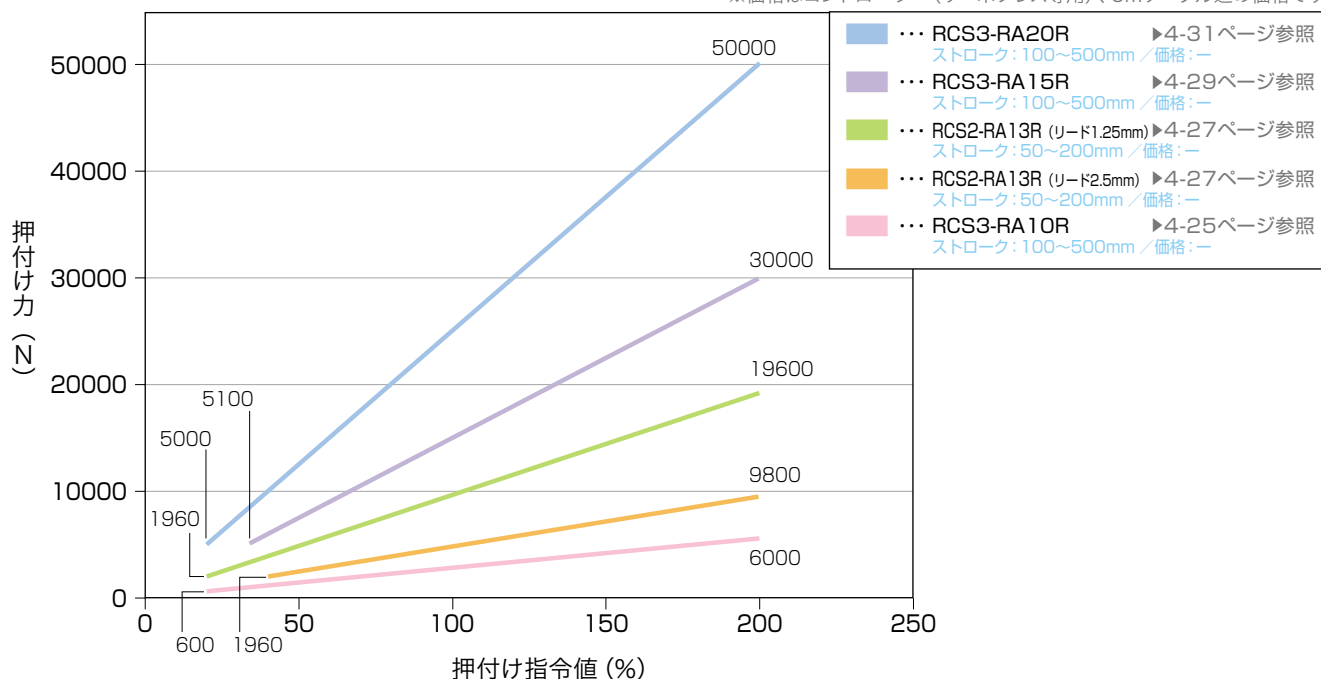
製品ラインナップ

	RCS3-RA4R	RCS3-RA6R	RCS3-RA7R	RCS3-RA8R	
					
ストローク(mm)	110~410	115~415	120~520	100~500	
モーター容量(W)	30	60	100	200	
リード(mm)	2.5	1.5	2	2.5	
最大押付け力(N)	200	600	1200	2000	
最大可搬質量(kg)	3	10	10	10	
	3	10	10	10	
最高速度(mm/s)	125	75	100	125	
	RCS3-RA10R	RCS2-RA13R		RCS3-RA15R	RCS3-RA20R
		1tタイプ	2tタイプ		
ストローク(mm)	100~500	50~200		100~500	100~500
モーター容量(W)	400	750		3300	3000
リード(mm)	2.5	2.5	1.25	3.6	4
最大押付け力(N)	6000	9800	19600	30000	50000
最大可搬質量(kg)	15	15	15	15	15
	15	15	15	15	15
最高速度(mm/s)	125	125	62	240	220

各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

押付け力と電流制限値の相関図

※価格はコントローラー（サーボプレス専用）、3mケーブル込の価格です。



選定時のご注意

- 押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、上記グラフの記載範囲内でご使用ください。
- 押付け動作を行う場合、設定した押付け力により連続押付け時間が決まっています。^{*}
また、通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は1-387ページをご参照ください。

※RCS3-RA4Rは連続押付け時間の制約はありません。デューティ比も100%での連続運転が可能です。

機種選定ガイド補足資料

各形状における特徴とスペック概要

マルチスライダー仕様

用途

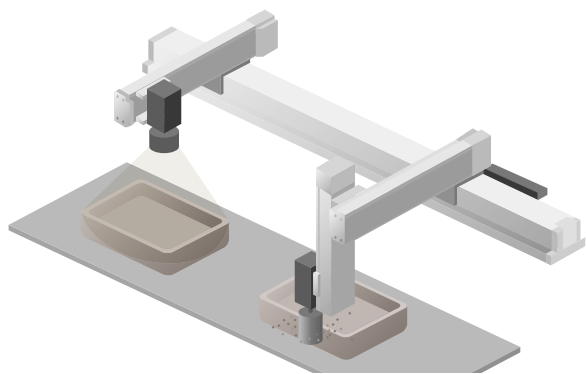
ローダー、アンローダー

各種作業の複合装置

使用例

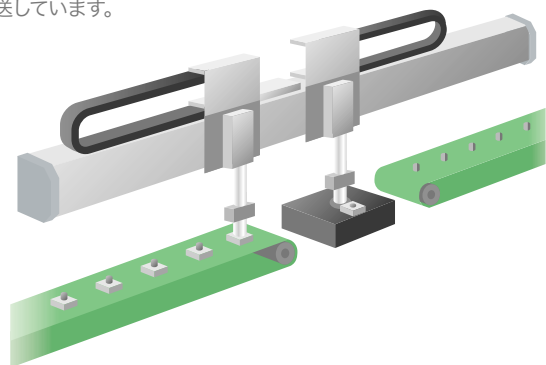
バリ取り、検査複合装置

2軸あるY軸のうち1軸でバリを取り、もう1軸に取り付けたカメラでバリが取れているか撮影して合否の判定を行っています。



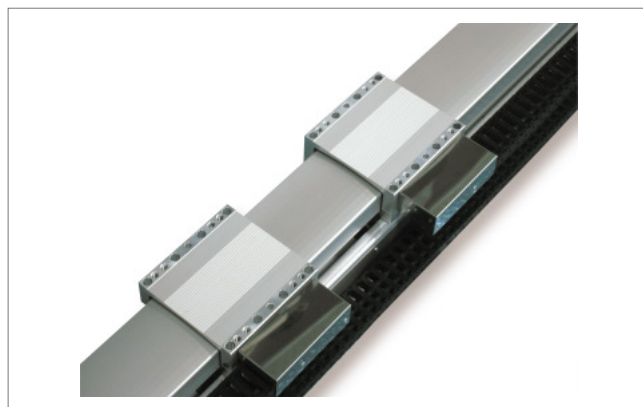
電子部品の搬送移載

右側のY軸がコンベアーから流れてくる電子部品を中央の部組ステージに移送しAssyした後、左側のY軸が排出コンベアーへ移送しています。

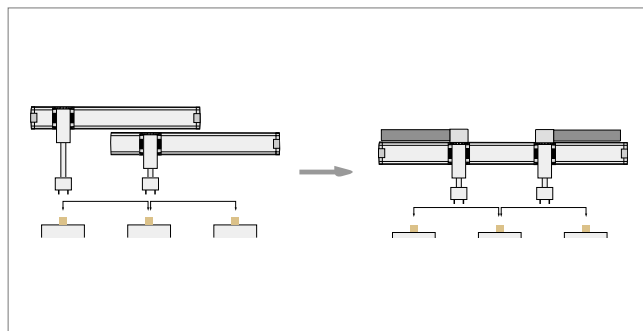


特徴

■ マルチスライダー仕様は、1軸上で2つのスライダーを別々に動作可能です。省スペース化とタクトタイム短縮に高い効果を発揮します。また、XSEL、SSELコンローラーには、スライダー同士の衝突を防止する「衝突防止機能」を標準装備しています。



1 部品の搬送等で、2セットのY軸が必要な場合に、マルチスライダーなら1軸で対応が可能となり設置スペースの省スペース化とコストダウンが可能になります。



2 NSシリーズは垂直で電源をOFFした際、スライダーの落下を防止する保持ブレーキを標準装備した垂直仕様を設定しました。マルチスライダーを垂直仕様でご使用いただけます。

各形状における特徴と選定グラフ

コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

対象機種

ナット回転駆動

スライダタイプ NS-SXMM/MXMM/LXMM

200V
ACサーボ
モーター

ストローク ~2250mm
 最高速度 2400mm/s
 可搬質量 水平最大 80kg
 ※水平専用
 電源電圧 AC100V・200V

スライダタイプ NS-SZMM/MZMM/LZMM

200V
ACサーボ
モーター

ストローク ~950mm
 最高速度 1000mm/s
 可搬質量 垂直最大 16kg
 ※垂直専用
 電源電圧 AC100V・200V

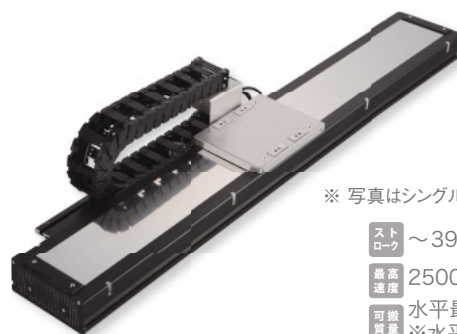
リニアサーボモーター

スライダタイプ LSA-S6SM/S8HM/S10HM

リニア
サーボ
モーター

ストローク ~1860mm
 最高速度 2500mm/s
 可搬質量 水平最大 20kg
 ※水平専用
 電源電圧 AC200V

スライダタイプ LSA/LSAS-N10SM/N15SM/N15HM

リニア
サーボ
モーター

※写真はシングルスライダです

ストローク ~3900mm
 最高速度 2500mm/s
 可搬質量 水平最大 30kg
 ※水平専用
 電源電圧 AC200V

スライダタイプ LSA-W21SM/W21HM

リニア
サーボ
モーター

※写真はシングルスライダです

ストローク ~3835mm
 最高速度 2500mm/s
 可搬質量 水平最大 120kg
 ※水平専用
 電源電圧 AC200V

機種選定ガイド補足資料

各形状における特徴とスペック概要

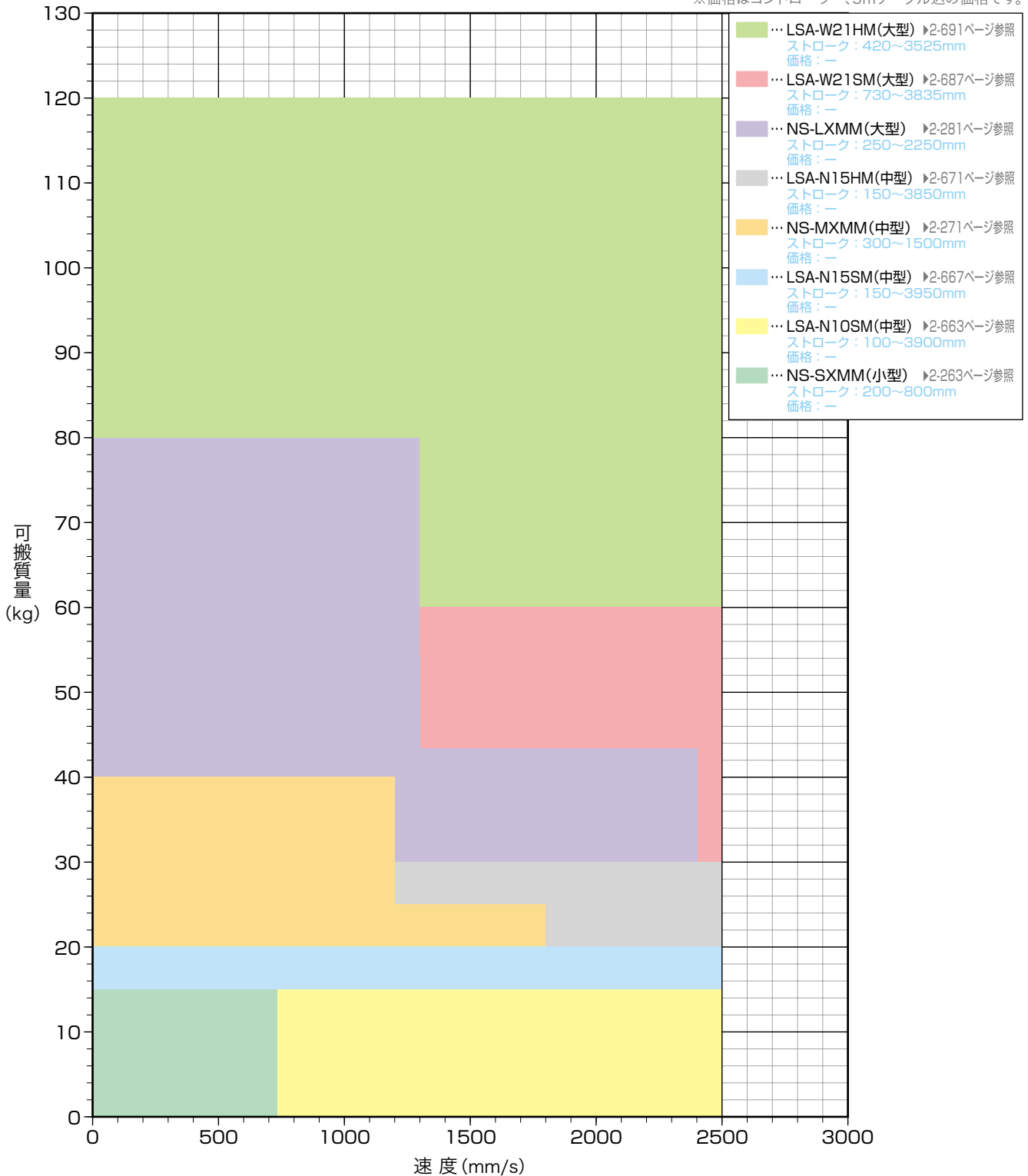
速度と可搬質量の相関図

マルチスライダー仕様

水平

スライダータイプ 水平設置(可搬質量10kg以上)

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

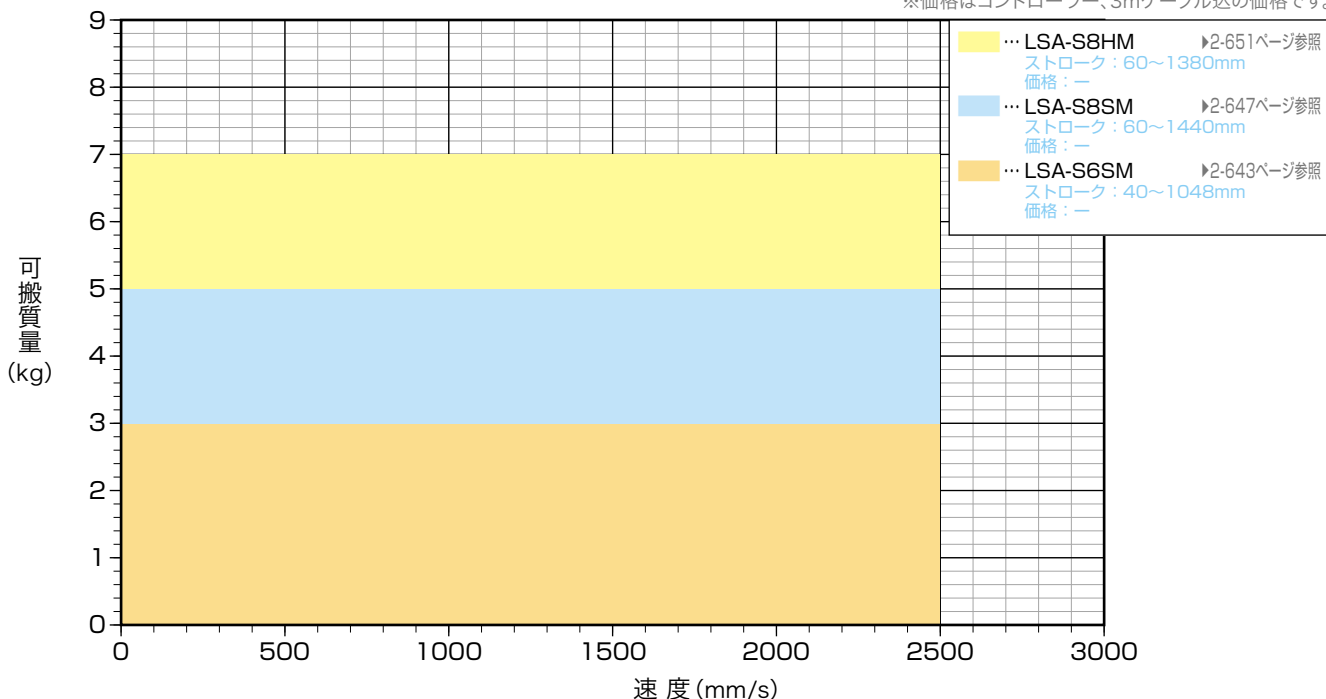


各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	サーボプレスアクチュエーター	マルチスライダ仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

水平

スライダタイプ 水平設置(可搬質量10kg未満)

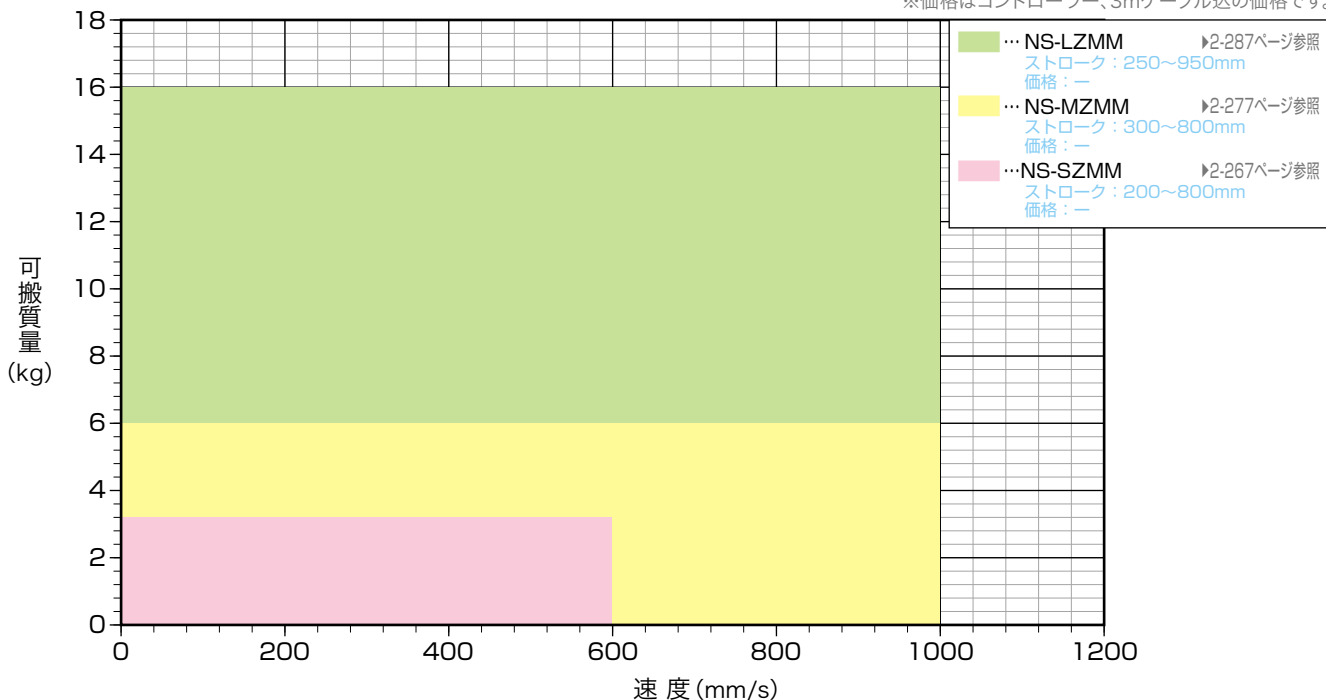
※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



垂直

スライダタイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



機種選定ガイド補足資料

各形状における特徴とスペック概要

速度と可搬質量の相関図

ロングストローク高速仕様

用途

大型ガラス基板の搬送

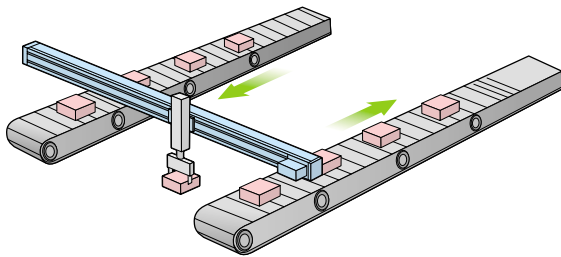
加工機間のワークの搬送

装置間のワーク搬送

使用例

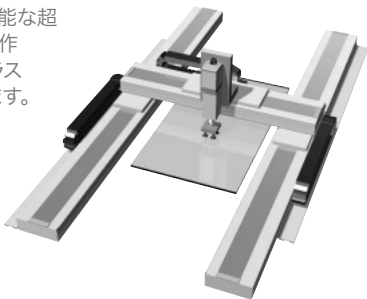
ベルトコンベアー間の製品の移送

ベルトコンベアー間の部品の搬送を高速で行っています。



ガラス基板の搬送

最大120kgの搬送が可能な超大型タイプをシンクロ動作させることで、大型のガラス基板の搬送を行っています。



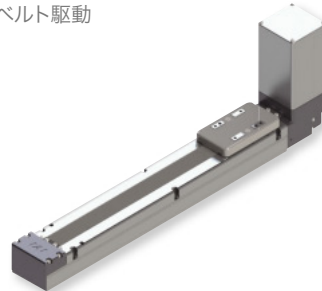
特徴

- 長い距離を高速で動作させる用途に適したアクチュエーターです。ストロークが長くなっても、速度が低下しません。ストローク1500mm以上で、速度1600mm/s以上のスペックを実現しています。

対象機種

スライダタイプ RCP5-BA

▶ベルト駆動

24V
パルス
モーターバッテリー
レス
アプソ

ストローク ~2600mm
最高速度 1800mm/s
可搬質量 水平最大 16kg
※水平専用
電源電圧 DC24V

スライダタイプ IF

▶ベルト駆動

200V
ACサーボ
モーター

ストローク ~2500mm
最高速度 1750mm/s
可搬質量 水平最大 40kg
※水平専用
電源電圧 AC100V・200V

スライダタイプ NS

▶ナット回転駆動

▶マルチスライダ対応

200V
ACサーボ
モーター

ストローク ~3000mm
最高速度 2400mm/s
可搬質量 水平最大 80kg
垂直最大 16kg
電源電圧 AC100V・200V

スライダタイプ LSA/LSAS

▶マルチスライダ対応

リニア
サーボ
モーター

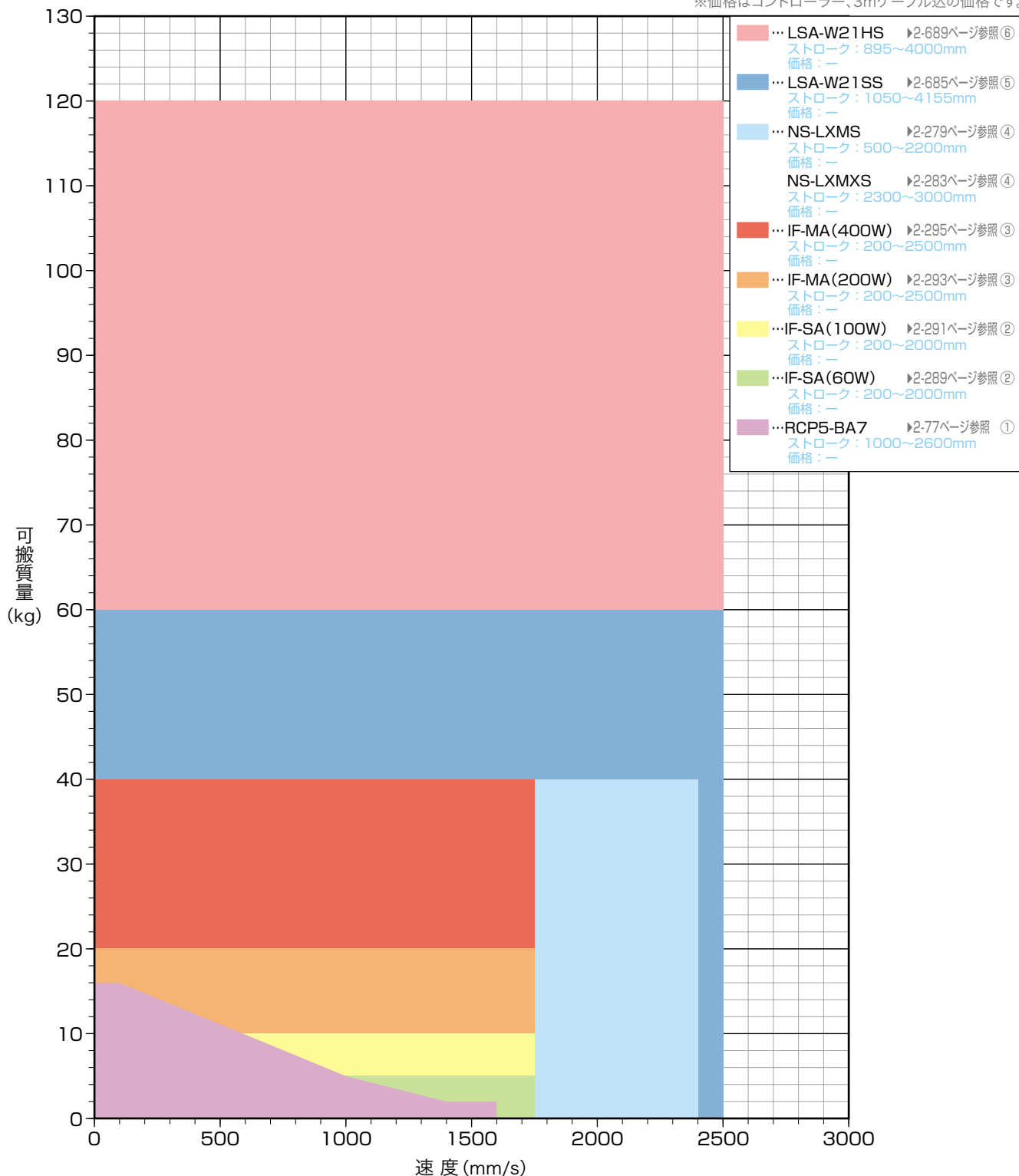
ストローク ~4000mm
最高速度 2500mm/s
可搬質量 水平最大 120kg
※水平専用
電源電圧 AC200V

各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

水平

スライダタイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



機種選定ガイド補足資料

各形状における特徴とスペック概要

クリーン仕様

用途

半導体関連や FPD 関連等、塵や埃を嫌う製造工程での

位置決め用途

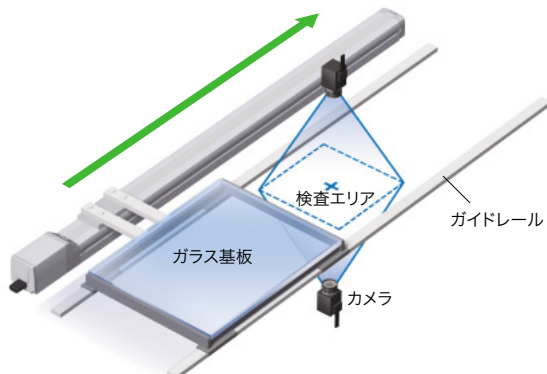
搬送用途

測長用途

使用例

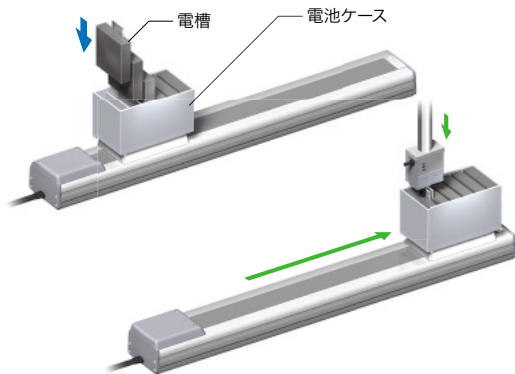
ガラス基板検査装置

ガラス基板の検査工程でワークの位置決めを行っています。



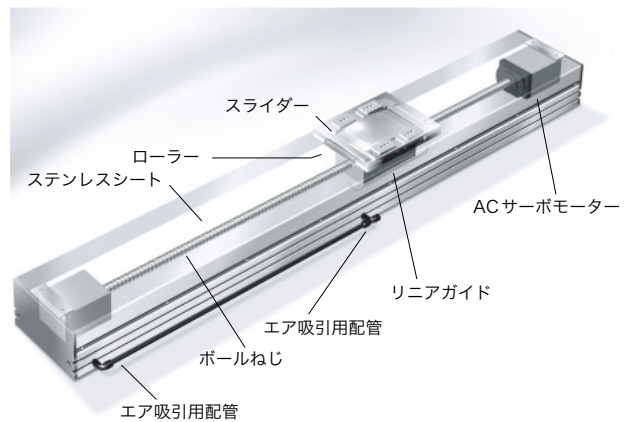
電池電槽組立機投入装置

電池ケースに電槽を投入し、電池の組み立てを行っています。



特徴

■ クリーンルーム対応シリーズは、クリーン度クラス10 (ISOクラス2.5) に対応したクリーンルーム用アクチュエーターです。



1 本体上面のステンレスシートにより開口部のない密閉構造を実現。本体内部のエア吸引を行うことで、クリーン度クラス10 (ISOクラス2.5) 対応を実現しています。また密閉構造のため、垂直方向や水平横立て方向といった設置方向でも使用が可能です。

クリーン度

クリーン度を表す規格には、以下の2種類があります。

1. Fed.Std.209D規格

0.5 μ m以上粒子を基準とし1立方フィート中の粒子数を表示します。

[表示方式: クラス1、10、100、1,000、10,000、100,000]

2. JIS B9920 (ISO 14644-1) 規格

1m³中の0.1 μ m以上の粒子数を10のべき乗で表したときの指数で表します。

[表示方式: クラス1~クラス8]

2 ワークの大きさや設置スペースに応じて、パルスモータータイプや小型 (20Wクラス) から超大型 (750Wクラス) まで幅広いバリエーションの中から選定が可能です。

各形状における特徴と選定グラフ

コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

対象機種

RCP6CR/RCP6SCR

24V
パルス
モーター

バッテリー
レス
アプソ

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~1100mm

最高速度 1440mm/s

可搬質量 水平最大 100kg
垂直最大 55kg

電源電圧 DC24V

ISDBCR

200V
ACサーボ
モーター

バッテリー
レス
アプソ

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~2500mm

最高速度 2000mm/s

可搬質量 水平最大 120kg
垂直最大 40kg

電源電圧 AC100V・200V

RCS3CR

200V
ACサーボ
モーター

バッテリー
レス
アプソ

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~1100mm

最高速度 1800mm/s

可搬質量 水平最大 60kg
垂直最大 12kg

電源電圧 AC100V・200V

ISPDBCR

高精度

200V
ACサーボ
モーター

バッテリー
レス
アプソ

±3μm
高精度

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~2500mm

最高速度 1800mm/s

可搬質量 水平最大 120kg
垂直最大 40kg

電源電圧 AC100V・200V

RCS3PCR

高精度

200V
ACサーボ
モーター

±10μm
高精度

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~1100mm

最高速度 1800mm/s

可搬質量 水平最大 60kg
垂直最大 12kg

電源電圧 AC100V・200V

ISDACR-W

200V
ACサーボ
モーター

Clean
Class
10

Clean
Class
2.5

対応 対応



ストローク ~2500mm

最高速度 2000mm/s

可搬質量 水平最大 150kg
垂直最大 60kg

電源電圧 AC200V

機種選定ガイド補足資料

各形状における特徴とスペック概要

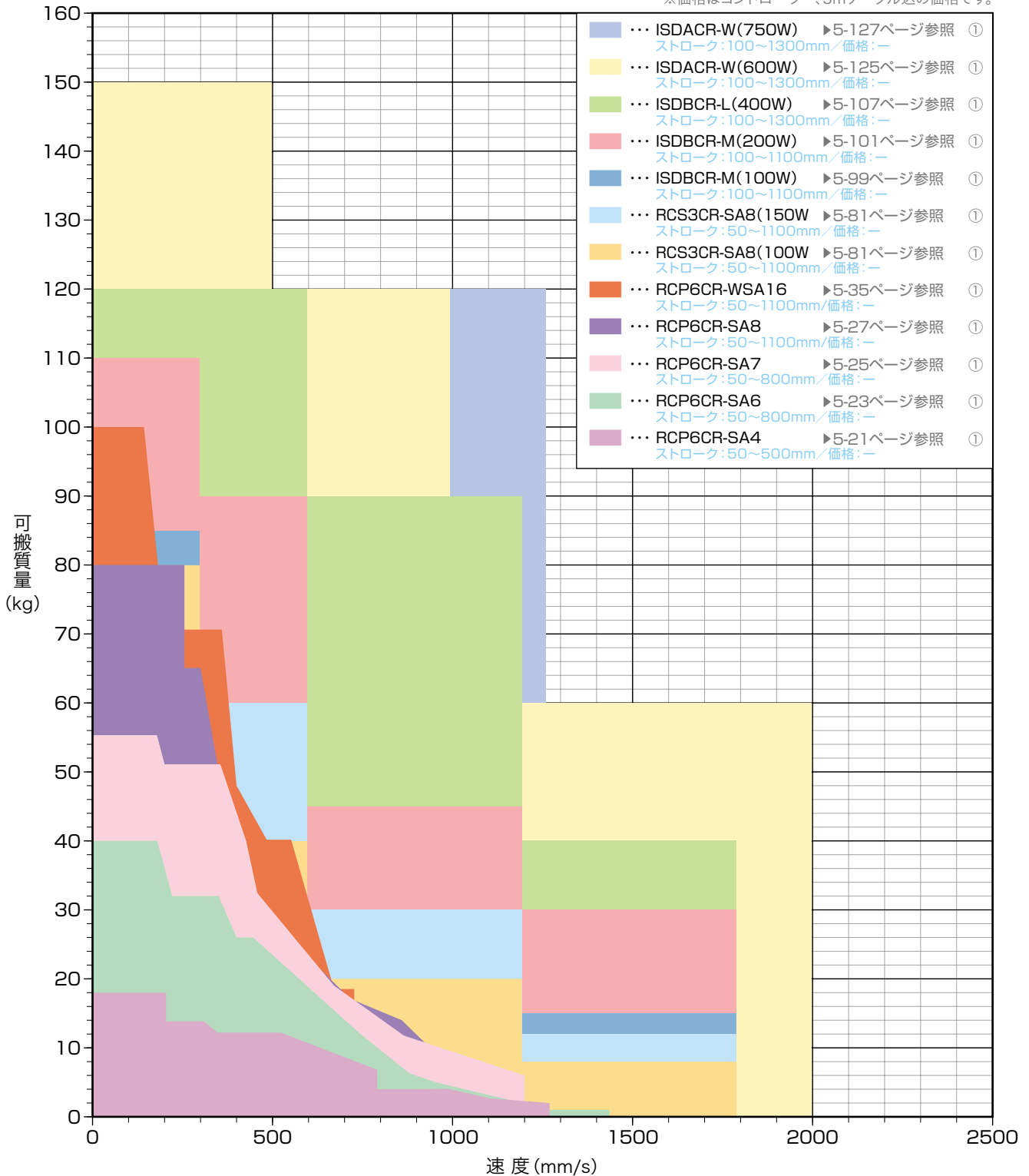
速度と可搬質量の相関図

クリーン仕様



スライダータイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

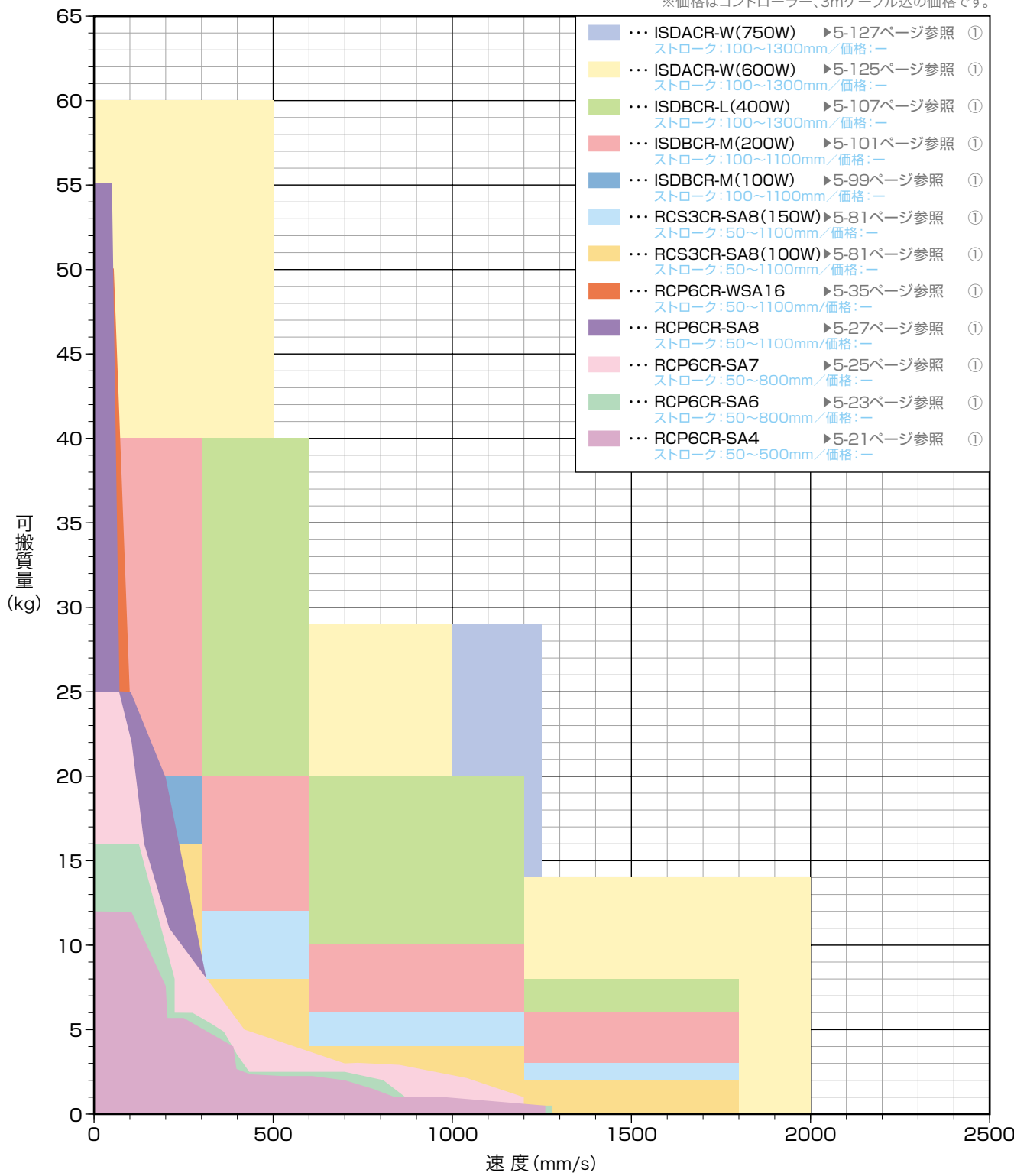


各形状における特徴と選定グラフ								
コントローラー内蔵型	コンパクト仕様(細小型)	リニアサーボタイプ	高精度仕様	サーボプレスアクチュエーター	マルチスライダ仕様	ロングストローク高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ



スライダタイプ 垂直設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。



機種選定ガイド補足資料

各形状における特徴とスペック概要

防塵防滴仕様

用途

水や異物が舞うような環境下での

位置決め用途

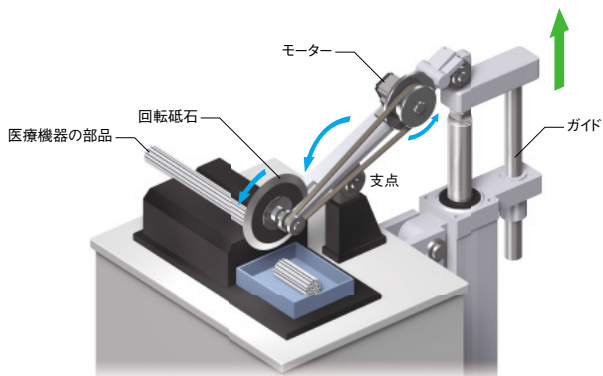
圧入・カシメ用途

測長用途

使用例

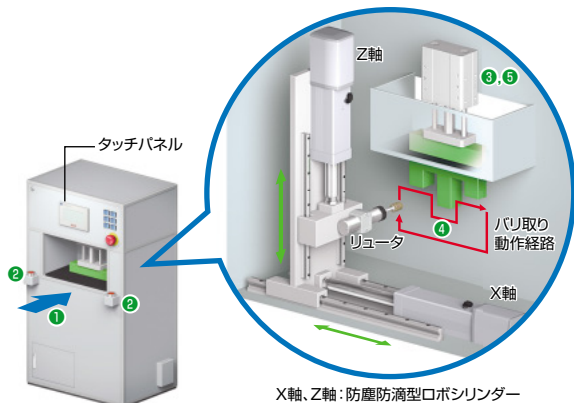
採用事例 部品の切断

医療機器部品の切断工程で回転砥石の昇降を行っています。



採用事例 部品のバリ取り

樹脂部品の加工工程でバリ取りを行っています。

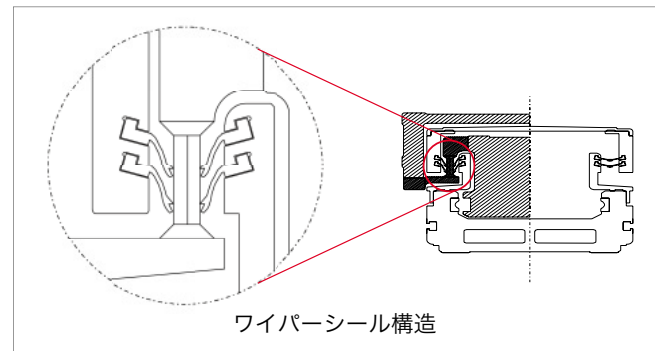
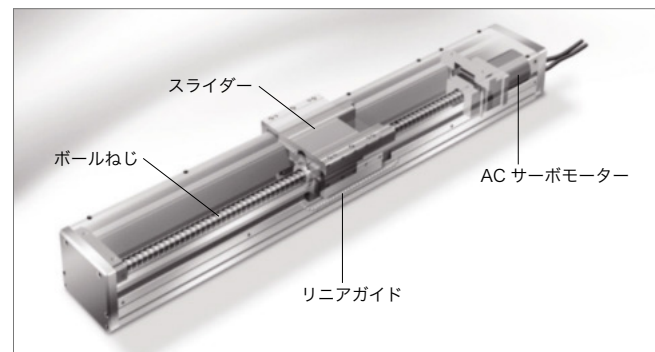


X軸、Z軸：防塵防滴型ロボシリンダー

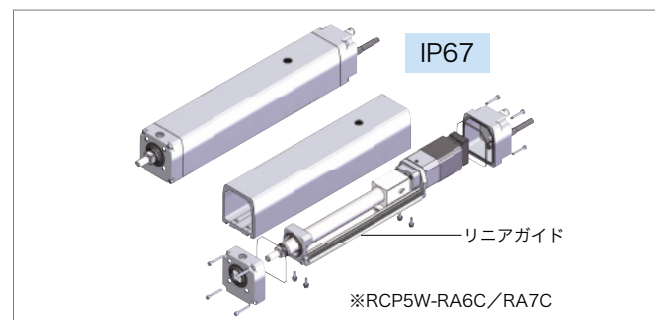
特徴

■ 防塵防滴仕様のアクチュエーターとして、スライダタイプ、ロッドタイプのバリエーションを取り揃えています。保護等級はIP52～67に対応しています。

1 アイエイアイ独自のワイパー構造の採用により、スライダタイプで、IP65を実現しています。



2 防滴ラジアルシリンダーはリニアガイド内蔵でIP67に対応



各形状における特徴と選定グラフ

コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴仕様
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

対象機種

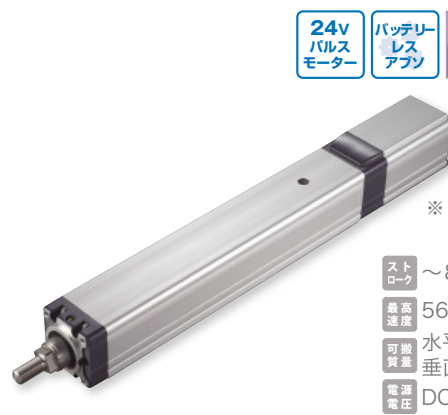
スライダタイプ RCP4W-SA



24V
パルス
モーター
IP65
対応

ストローク ~700mm
最高速度 530mm/s
可搬重量 水平最大 20kg
垂直最大 7kg
電源電圧 DC24V

ロッドタイプ RCP5W-RA



24V
パルス
モーター
IP65
対応※

バッテリー
レス
アップ
IP67
対応※

※ IPの等級はタイプにより異なります。

ストローク ~800mm
最高速度 560mm/s
可搬重量 水平最大 240kg
垂直最大 120kg
電源電圧 DC24V

スライダタイプ RCP2W-SA16



24V
パルス
モーター
IP67
対応

ストローク ~600mm
最高速度 180mm/s
可搬重量 水平最大 35kg
※水平専用
電源電圧 DC24V

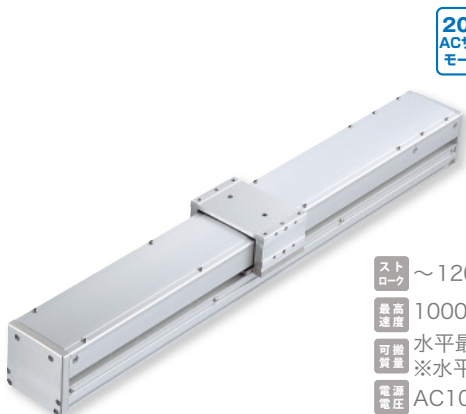
ロッドタイプ RCP2W-RA



24V
パルス
モーター
IP65
対応

ストローク ~300mm
最高速度 350mm/s
可搬重量 水平最大 300kg
垂直最大 150kg
電源電圧 DC24V

スライダタイプ ISWA



200V
ACサーボ
モーター
IP65
対応

ストローク ~1200mm
最高速度 1000mm/s
可搬重量 水平最大 70kg
※水平専用
電源電圧 AC100V, 200V

ロッドタイプ RCAW



24V
パルス
モーター
IP54
対応

ストローク ~300mm
最高速度 600mm/s
可搬重量 水平最大 18kg
垂直最大 6.5kg
電源電圧 DC24V

機種選定ガイド補足資料

各形状における特徴とスペック概要

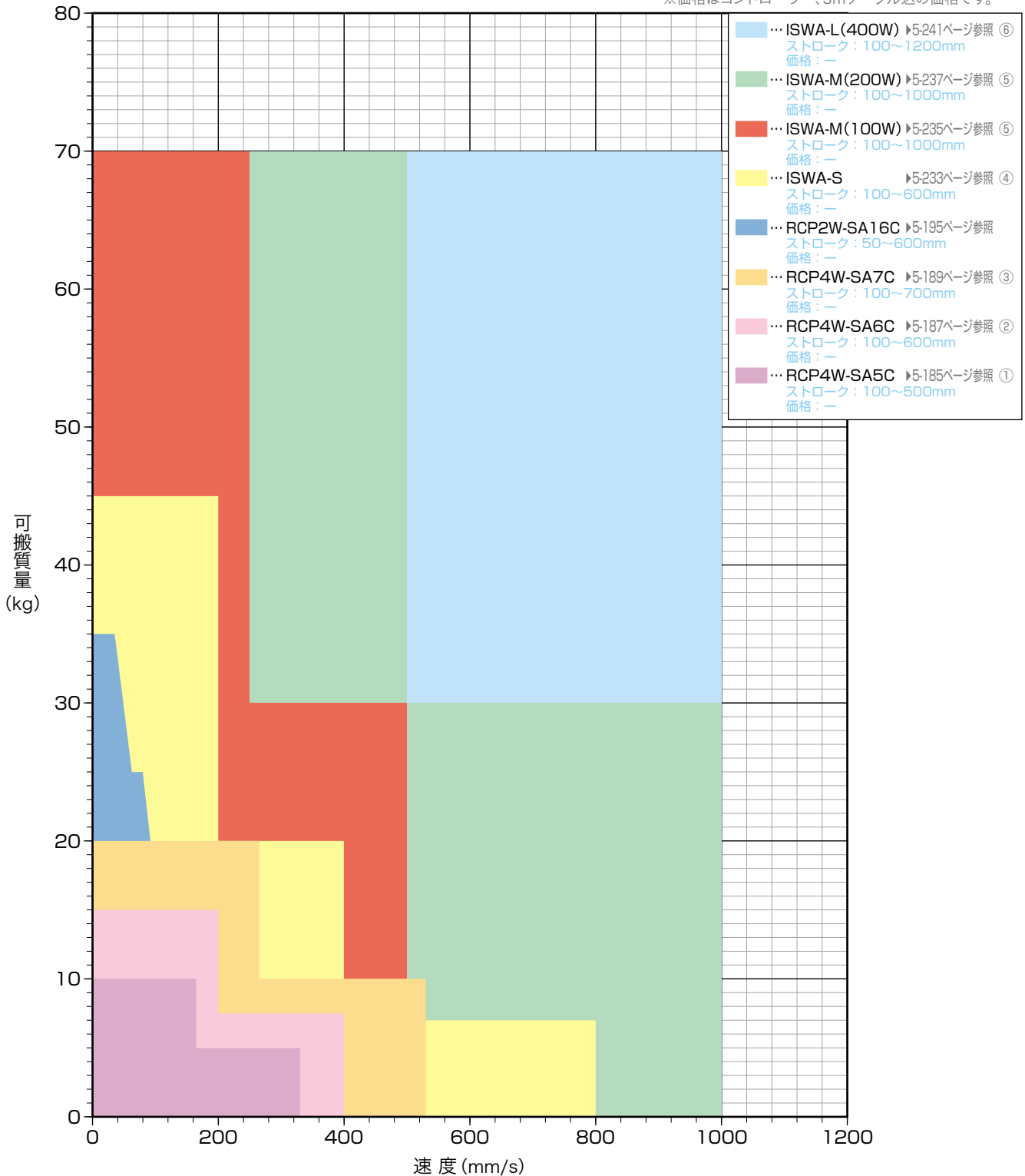
速度と可搬質量の相関図

防塵防滴仕様

水平

スライダータイプ 水平設置

※価格はコントローラー、3mケーブル込の価格です。

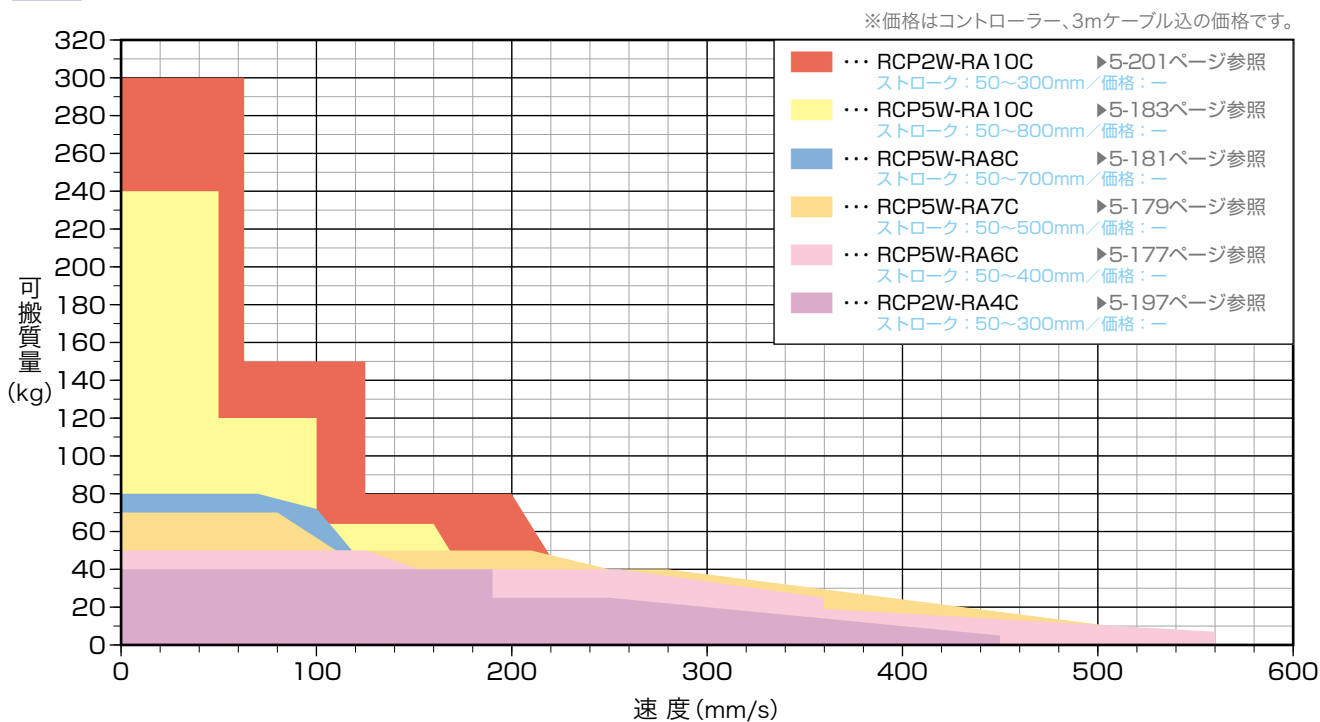


各形状における特徴と選定グラフ

コントローラー 内蔵型	コンパクト仕様 (細小型)	リニアサーボ タイプ	高精度仕様	サーボプレス アクチュエーター	マルチスライダ 仕様	ロングストローク 高速仕様	クリーン仕様	防塵防滴対応
1-119ページ	1-127ページ	1-133ページ	1-135ページ	1-143ページ	1-145ページ	1-149ページ	1-151ページ	1-155ページ

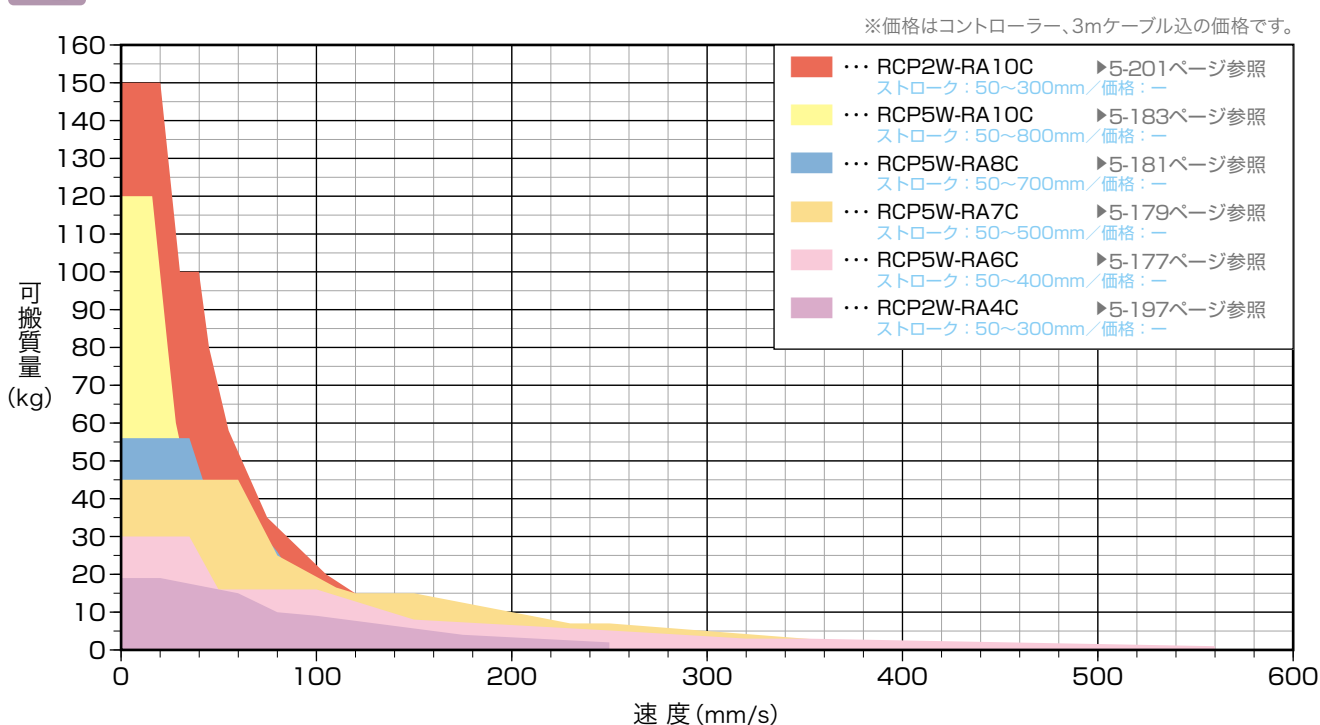
水平

ロッドタイプ 水平設置



垂直

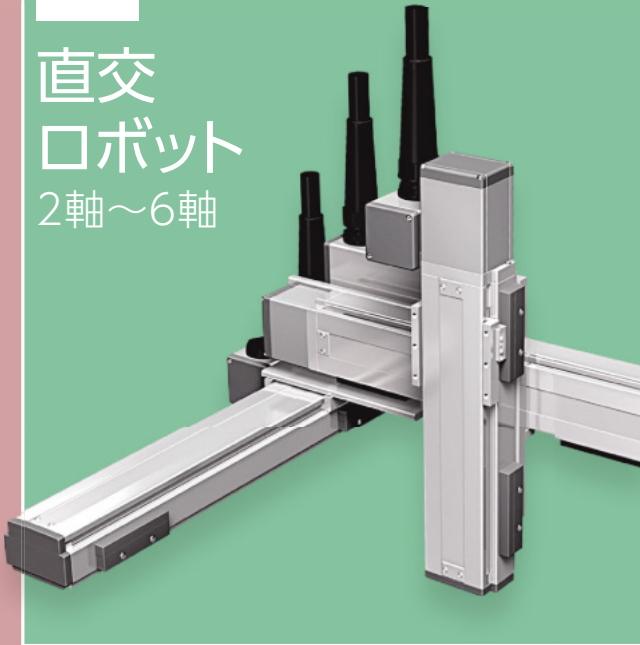
ロッドタイプ 垂直設置



欲しいものがきっと見つかる

ユニット製品機種選定ガイド

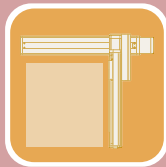
1

直交
ロボット
2軸～6軸

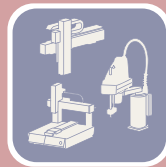
2

スカラ
ロボット
3軸～4軸

機種選定ガイド ユニット製品 目次

シリーズ・特長
から選ぶ→1-161
ページ

可動範囲、設置スペース
高速性、剛性など
各機種の特長から
お選びいただけます。

形状・使用環境
から選ぶ→1-163
ページ

直交ロボット
高速直交ロボット
テーブルトップロボット
スカラロボット
防塵防滴タイプ
クリーンルームタイプ

構成軸数
から選ぶ→1-165
ページ

2軸～6軸仕様まで
豊富なバリエーションから
お選びいただけます。

選定上の注意

選定を始める前に、必ず「製品取り扱い上の注意点」についてご確認ください。 →1-89ページ

ユニット製品の概要

2軸以上のモーターを組合せたユニット製品は下記4種のシリーズから選択いただけます。

3

高速直交型 ロボット CT4

4軸～5軸



4

テーブルトップ ロボット

2軸～4軸



可搬質量 から選ぶ



→1-169
ページ

搬送物の重量から
お選びいただけます。

※可搬質量はアクチュエーターストローク、加減速度により変動します。詳細は各アクチュエーター仕様を確認願います。

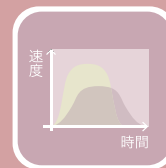
搬送距離 から選ぶ



→1-176
ページ

最短100mm～最長4155mm
ストロークをラインナップ
ワーク搬送距離から
お選びいただけます。

動作速度 から選ぶ



→1-184
ページ

直交ロボット：
最高速度 2500mm/s
スカルロボット：
最高速度 8308mm/s
のラインナップから
お選びいただけます。

シリーズ・特長から選ぶ

INDEX

注意事項

製品体系

新技術への挑戦

ロボシリンダって簡単!!!

シーケンス制御の基本

製品取り扱い上の注意

単軸アクチエーター機種選定ガイド

ユニット製品 機種選定ガイド

アプリケーション事例

搭載ページの見方

型式項目説明

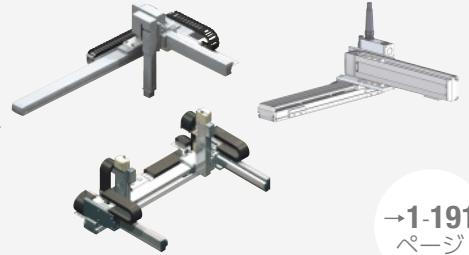
直交ロボット

直交座標系ロボット

- 小型～大型組合せまで幅広く対応可能
- 取り扱いが容易で豊富なバリエーション
- ブラケット、配線処理を施したロボット

直交ロボット

ロボシリンダ組合せ(3軸) 単軸ロボット組合せ(2軸)



ナット回転形組合せ(6軸)

→1-191
ページ

- 最大加減速度3.2G (瞬時最大4.8G)を実現したサイクルタイム重視の直交ロボット

高速直交型ロボット

直交4軸ピック&ロータリー仕様 直交4軸回転軸付仕様



直交4軸仕様

→1-203
ページ

- コントローラーを内蔵した最大4軸補間制御が可能な卓上型のロボット

テーブルトップロボット

ワーク移動タイプ3軸仕様 ZR軸付4軸仕様



ワーク固定タイプ2軸仕様

→1-207
ページ

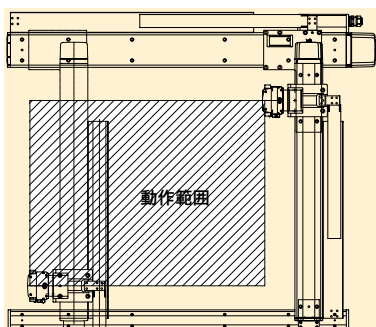
動作範囲、設置スペースの違い

直交ロボット

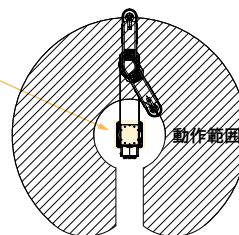
スカラロボット

高剛性かつ高精度化が可能。動作範囲を広範囲(最大4m)に設定できます。

設置スペースに対して動作範囲が広く、装置の省スペース化が可能です。



設置に必要なスペース



スカラロボット

水平多関節ロボット Selective Compliance Assembly Robot Arm

- 高速・高可搬、高精度が特長
- アーム長120mm～1200mm
- 最大可搬質量50kg
- 超小型～超大型まで選択できる省設置スペースが可能な多関節ロボットです。

ACサーボモーター搭載
スカラロボット

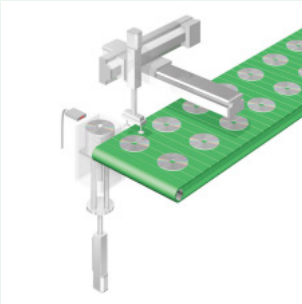
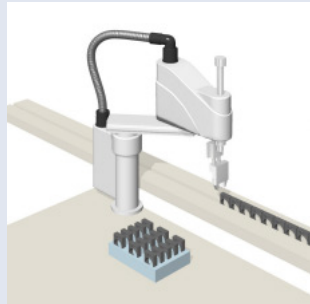


- パルスモーターを搭載し低価格を実現したコンパクトなスカラロボット
- ロボット本体標準価格一
- 3軸仕様、4軸仕様、グリッパ付きより選択できます。

バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載 & パルスモーター搭載
パワーコン
スカラロボット



直交?スカラ?? どちらを選べばいいの?

各種特長の違い	直交ロボット	スカラロボット
可動範囲	四角形 (最長4155mm)	円形 (最長2400mm)
設置スペース	○	◎ (コンパクト)
高速性	○ 最大2500mm/s	◎ 最大8308mm/s(合成速度)
繰返し位置決め精度	◎ ±0.02～0.005mm	○ ±0.05～0.01mm(水平面内)
アクチュエーター剛性	◎ (ボール循環型リニアガイド内蔵)	○
押付け用途	◎	○ (アーム剛性により注意点あり)
操作性	初心者でも理解しやすい	若干の慣れが必要
使用例	ピック&ブレース動作 	高速パレタイズ動作 

形状・使用環境から選ぶ

直交ロボット

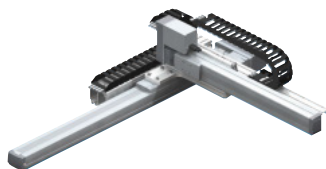
■ 組合せ直交ロボット

装置仕様に合わせた組合せを

ロボシリンダ組合せ(2軸~3軸) 単軸ロボット(ISB、NS、LSA)組合せ(2軸~6軸) から
お選びいただけます。ブラケット、配線処理を施したロボットです。

→1-191
ページ

XYB(XYベース固定)タイプ

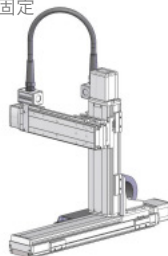


XZ(直立)タイプ



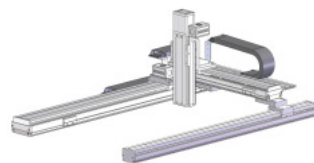
XZ+Yスライダー固定タイプ

Z軸直立固定
Y軸スライダー固定



XYG+Zベース固定タイプ

Y軸平置きガントリー固定
Z軸ベース固定



■ フレーム一体型高速直交ロボット

最大加減速度3.2G(瞬時最大4.8G)を実現したサイクルタイムを重視した
高剛性アルミフレーム一体型直交ロボットです。

→1-203
ページ



■ テーブルトップロボット

コントローラ&電源を内蔵した最大4軸補間制御が
可能な卓上型オールインワン直交型ロボットです。

→1-207
ページ

TTA-A



バッテリーレス
アプソ搭載

TTA-C



バッテリーレス
アプソ搭載

構成軸数から選ぶ

INDEX

注意事項

製品体系

新技術への挑戦

ロボコンで
簡単!!!

シーケンス制御の
基本

製品取り扱い上の
注意点

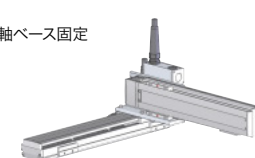
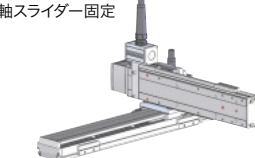

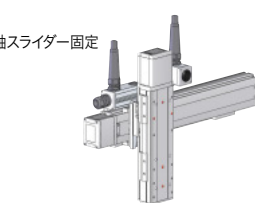




単軸アッチェネーター
機種選定ガイド

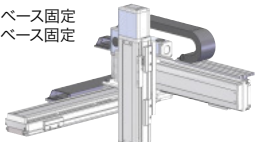




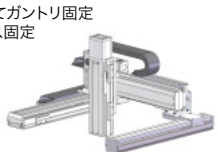




ユニット製品
機種選定ガイド

アプリケーション
事例

掲載ページの
見方

型式項目説明

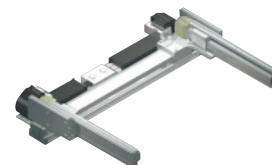
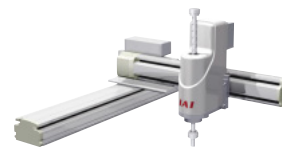
組合せ	組合せ	タイプ	
2 軸 組合せ	X-Y 2 軸組合せ	XYB(Y軸ベース固定)タイプ →1-197	Y 軸ベース固定 
		XYS(Y軸スライダ固定)タイプ →1-197	Y 軸スライダ固定 
	X-Z 2 軸組合せ	XZ(Z軸ベース固定)タイプ →1-197	Z 軸直立固定 
		YZS(Z軸スライダ固定)タイプ →1-198	Z 軸スライダ固定 
	Y-Z 2 軸組合せ	YZB(Z軸ベース固定)タイプ →1-198	Z 軸ベース固定 
		XYG(ガントリ)タイプ →1-198	Y 軸平置きガントリ固定 
	X-Y ガントリ 組合せ	XYBG(ガントリY軸横立て)タイプ →1-198	Y 軸横立てガントリ固定 
		テーブルトップ ロボット	ワーク固定タイプ →3-475~
	ワーク移動タイプ →3-493~		

組合せ	組合せ	タイプ	
3 軸 組合せ	X-Y ベース固定 (XYB)+Z 軸	XYB(Y軸ベース固定)+Z 軸ベース固定タイプ →1-199	Y 軸ベース固定 Z 軸ベース固定 
		XYB (Y 軸ベースを X 軸ブラケットに固定) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のベース面を固定したタイプです。	
	X-Z 組合せ+Y 軸 (Y 軸スライダー固定)	XYB(Y軸ベース固定)+Z 軸スライダー固定タイプ →1-199	Y 軸ベース固定 Z 軸スライダー固定 
		XYB (Y 軸ベースを X 軸ブラケットに固定) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のスライダーを固定したタイプです。	
	X-Yガントリー 組合せ (XYG)+Z 軸	XZ(Z軸直立固定)+Y 軸スライダー固定タイプ →1-199	Z 軸直立固定 Y 軸スライダー固定 
		XZ (Z 軸を X 軸の上に直立固定) タイプの Z 軸スライダーに Y 軸のスライダーを固定したタイプです。	
		XYG(ガントリーY軸平置き)+Z 軸ベース固定タイプ →1-200	Y 軸平置きガントリー固定 Z 軸ベース固定 
		XYG (X 軸と平行にガイドを設置し Y 軸を X 軸とガイドで支える) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のベース面を固定したタイプです。	
		XYG(ガントリーY軸平置き)+Z 軸スライダー固定タイプ →1-200	Y 軸平置きガントリー固定 Z 軸スライダー固定 
	XYG (X 軸と平行にガイドを設置し Y 軸を X 軸とガイドで支える) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のスライダーを固定したタイプです。		
	X-Yガントリー 組合せ (XYBG)+Z 軸	XYBG(ガントリーY軸横立て)+Z 軸ベース固定タイプ →1-200	Y 軸横立てガントリー固定 Z 軸ベース固定 
		XYBG (XYB タイプの Y 軸先端にサポートガイドを装着) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のベースを固定したタイプです。	
		XYBG(ガントリーY軸横立て)+Z 軸スライダー固定タイプ →1-200	Y 軸横立てガントリー固定 Z 軸スライダー固定 
	XYBG (XYB タイプの Y 軸先端にサポートガイドを装着) タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のスライダーを固定したタイプです。		
	テーブルトップ ロボット	ワーク移動タイプZ軸付き →3-483~	卓上ロボット テーブル上に X 軸を配置したタイプです。 Z 軸付きの3軸仕様です。 
ワーク固定タイプZ軸付き →3-501~		X 軸を卓上ロボットテーブル面以外に設置したテーブル上面を自由に活用できるタイプです。Z 軸付きの3軸仕様です。 	
スカラロボット 3 軸 (回転軸無仕様)	パルスモーター搭載(ローコスト) パワーコンスカラロボット [IXP シリーズ] →3-533~	ロボットの設置面積を可能な限りコンパクトにできるスカラロボット、回転軸を省いた3軸タイプです。 	

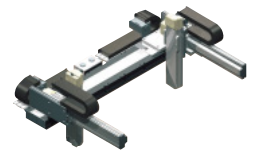
機種選定ガイド **ユニット製品**

構成軸数から選ぶ

組合せ	組合せ	タイプ
4 軸 組合せ	X-Yベース 固定 (XYB)+ZR軸	Z軸 + 回転軸一体型タイプ →1-201 XY2 軸組合せタイプに、垂直動作と回転動作を1台で可能にしたZRユニットを装着したコンパクトタイプです。
	X 軸マルチ スライダー +Y 軸 (2軸)	XYB(Y軸ベース固定)タイプ →1-201 マルチスライダーのX軸にY軸をベース固定し、1軸上に2つのY軸が動作する省スペースタイプです。
	X-Yベース固定 (XYB)+Z軸 + 回転軸	Z軸スライダー固定+回転軸タイプ 3軸組合せタイプのZ軸に回転軸を組合せたタイプです。(特注対応)
	フレーム一体型 高速直交型 ロボット	X軸2軸シンクロ+Y軸+Z軸ベース固定タイプ →3-31 最大加減速度 3.2(瞬時最大 4.8G)を実現したサイクルタイムを重視した高剛性アルミフレーム一体型直交ロボットです。
	テーブルトップ ロボット (ZR軸付)	ワーク移動タイプZ軸+R軸付き →3-491 卓上ロボット テーブル上にX軸を配置したタイプです。Z軸+R軸付きの4軸仕様です。
		ワーク固定タイプZ軸+R軸付き →3-509 X軸を卓上ロボットテーブル面以外に設置したテーブル上面を自由に活用できるタイプです。Z軸+R軸付きの4軸仕様です
	スカラロボット (4軸仕様)	パルスモーター搭載 (ローコスト) パワーコンスカラロボット [IXP シリーズ] →3-533~ ロボットの設置面積を可能な限りコンパクトにできるスカラロボットです。 パワーコンスカラロボットは価格を抑えたローコストタイプです。
		AC サーボモーター搭載 スカラロボット [IX シリーズ] →3-545~ 高速性を有し省設置スペースを実現できるスカラ型ロボットです。アーム長 120mm ~ 1200mm の豊富なバリエーションからお選びいただけます。



組合せ	組合せ	タイプ
5 軸 組合せ	フレーム 一体型 高速直交型 ロボット	X 軸 2 軸シンクロ+ Y 軸+ Z 軸ベース固定 +回転軸付きタイプ →3-27 最大加減速度 3.2G(瞬時最大 4.8G)を実現したサイクルタイムを重視した高剛性アルミフレーム一体型直交ロボットに回転軸を追加したタイプです。
		X 軸 2 軸シンクロ+ Y 軸+ Z 軸ベース固定 +回転軸+把持機構追加タイプ →3-29 サイクルタイムを重視した高剛性アルミフレーム一体型直交ロボットに回転&把持機構を追加したタイプです。 ※把持部は制御信号の ON/OFF で開閉動作します。 把持力調整、多点位置決めは出来ません。
6 軸 組合せ	X 軸 マルチスライダー +Y軸(2軸) +Z軸(2軸)	Z 軸ベース固定タイプ(Z軸スライダー可動) →1-202 水平移動する2つのY軸スライダーに固定したZ軸のスライダーが上下に移動します。
		Z 軸スライダー固定タイプ(Z軸本体可動) →1-202 水平移動する2つのY軸スライダーにZ軸のスライダーを固定し、Z軸全体が上下に移動します。



特別仕様対応について

カタログ記載のない仕様（組合せパターンなど）については特別仕様にて対応が可能です。

詳細についてはお手数ですがお問い合わせください。

無料相談お客様センター“エイト”

価格や納期のご質問、修理のご要望など、お客様から急なご相談も、安心のコールセンター“エイト”で即座に対応いたします！



- 検 討
- 選 定
- 導入・立ち上げ
- 保守・教育

アイエイアイお客様センター“エイト”

安心とは**24時間対応**のことです

0800-888-0088

FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)

※上記フリーコールがつかない場合は、こちらをご利用ください(通話料無料)
TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486

機種選定ガイド **ユニット製品**

可搬質量から選ぶ

直交ロボット 2軸組合せ

Y軸または、Z軸可搬質量 **8kg以下**※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP6 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	800	150	—	3	640	560	—	P6XBD1□□S	3-33
			800	150	—	3	640	560	—	P6XBD2□□S	3-35
			800	150	—	3	640	560	—	P6XBD3□□S	3-37
RCP6 2軸組合せ	YZB	Z軸ベース固定	—	800	200	0.5/1/2/3	—	640	800/680/340/170	P6YBC1□□S	3-69
			—	800	200	0.5/1/2/3	—	640	800/680/340/170	P6YBC2□□S	3-71
			—	800	200	0.5/1/2/3	—	640	800/680/340/170	P6YBC3□□S	3-73
			—	800	150	1/1.5	—	800	610/350	P6YBD1□□S	3-63
			—	800	150	1/1.5	—	800	610/350	P6YBD2□□S	3-65
			—	800	150	1/1.5	—	800	610/350	P6YBD3□□S	3-67
			—	1100	300	1.5/2/4/8	—	650/400	640/560/280/105	P6YBB1□□S	3-75
			—	1100	300	1.5/2/4/8	—	650/400	640/560/280/105	P6YBB2□□S	3-77
			—	1100	300	1.5/2/4/8	—	650/400	640/560/280/105	P6YBB3□□S	3-79
ISB/ISPB 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	900	400	—	6.1	960	960	—	BA□H	3-111
	XYS	Y軸スライダ固定	600	400	—	6.6	960	960	—	SA□H	3-169
	XZ	Z軸ベース固定	900	—	300	7	960	—	480	ZA□H	3-183
	YZS	Z軸スライダ固定	—	500	400	3.9	—	960	480	YSA□H	3-199
	YZB	Z軸ベース固定	—	900	400	7	—	960	480	YBA□H	3-209

Y軸または、Z軸可搬質量 **20kg以下**※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP6 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1100	250	—	1.5/8/16	650/400/300	640/560/280	—	P6XBB1□□S	3-45
			1100	250	—	1.5/8/16	650/400/300	640/560/280	—	P6XBB2□□S	3-47
			1100	250	—	1.5/8/16	650/400/300	640/560/280	—	P6XBB3□□S	3-49
			800	200	—	4/5/9	640/560/280	800/680/400	—	P6XBC1□□S	3-39
			800	200	—	4/5/9	640/560/280	800/680/400	—	P6XBC2□□S	3-41
			800	200	—	4/5/9	640/560/280	800/680/400	—	P6XBC3□□S	3-43
			800	400	—	5.5/8/16	560/420/210	640/560/280	—	P6XBF1□□S	3-51
			800	400	—	5.5/8/16	560/420/210	640/560/280	—	P6XBF2□□S	3-53
			800	400	—	5.5/8/16	560/420/210	640/560/280	—	P6XBF3□□S	3-55
			1100	500	—	9/17	365/210	650/400	—	P6XBE1□□S	3-57
			1100	500	—	9/17	365/210	650/400	—	P6XBE2□□S	3-59
			1100	500	—	9/17	365/210	650/400	—	P6XBE3□□S	3-61
ISB/ISPB 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1100	400	—	12	1200	960	—	BB□H	3-115
			900	400	—	19.4	480	480	—	BA□M	3-113
			1100	500	—	20	1200	1200	—	BC□H	3-119
			2000	500	—	20	1200	1200	—	BD□H	3-123
	XYS	Y軸スライダ固定	800	500	—	10	1200	1200	—	S1C□H	3-173
			600	400	—	19.9	480	480	—	SA□M	3-171
	XZ	Z軸直立	1100	—	400	10	1200	—	600	Z1C□H	3-187
			900	—	300	13	480	—	240	ZA□M	3-185
			1100	—	400	20	600	—	300	Z1C□M	3-189
			1100	—	400	20	1200	—	600	Z2C□H	3-191
			2000	—	400	20	1200	—	600	ZD□H	3-193
			1300	—	500	20	2400	—	1200	ZG□S	3-195
			2500	—	500	20	2400	—	1200	ZH□S	3-197
			—	900	400	14	—	480	240	YBA□M	3-211
	YZB	Z軸ベース固定	—	1100	500	20	—	1200	600	YBC□H	3-213
			—	1100	500	20	—	600	300	YBC□M	3-215
			—	1300	500	20	—	2400	1200	YBG□S	3-217
			—	500	400	11	—	480	240	YSA□M	3-201
YZS	Z軸スライダ固定	—	700	500	13.3	—	600	300	YSC□M	3-205	
		—	700	500	13.6	—	1200	600	YSC□H	3-203	
XYBG	Y軸横立てガントリ	1100	600	—	12.9	1200	960	—	GB□H	3-225	

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁			
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸					
TTA ワーク固定タイプ 2軸組合せ 	XY	パルスモーター ワーク固定タイプ	200	150	—	10	600	540	—	C2-20-15	3-493			
			300	250	—	10	700	640	—	C2-30-25	3-495			
			400	350	—	10	800	800	—	C2-40-35	3-497			
			500	450	—	10	800	800	—	C2-50-45	3-499			
			200	150	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-20-15	3-493			
		サーボモーター ワーク固定タイプ	300	250	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-30-25	3-495			
			400	350	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-40-35	3-497			
			500	450	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-50-45	3-499			
			TTA ワーク移動タイプ 2軸組合せ 	XY	パルスモーター ワーク移動タイプ	200	200	—	X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-20	3-475
						300	300	—	X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-30	3-477
400	400	—				X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-40	3-479			
500	500	—				X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-50	3-451			
サーボモーター ワーク移動タイプ	200	200			—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-20	3-475			
	300	300			—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-30	3-477			
	400	400			—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-40	3-479			
	500	500			—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-50	3-451			

Y軸または、Z軸可搬質量 30kg以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	20.9	2400	2400	—	BG□S	3-135
			2500	700	—	20.9	2400	2400	—	BH□S	3-137
			800	600	—	22.6	2400	2400	—	SG□S	3-179
		Y軸横立てガントリ	1100	700	—	23	1200	1200	—	GC□H	3-229
			2000	700	—	23	1200	1200	—	GD□H	3-233
LSA組合せ	XYB	Y軸ベース固定	4155	400	—	21.2	2500	1200	—	B1L□H	3-167
NS組合せ	XYB	Y軸ベース固定	2200	700	—	21.2	2400	1200	—	B1N□H	3-159
			3000	700	—	21.2	2400	1200	—	B2N□H	3-163

Y軸または、Z軸可搬質量 40kg以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁		
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸				
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1100	400	—	25	600	480	—	BB□M	3-117		
			1300	700	—	25.7	2400	1800	—	BE□S	3-125		
			2500	700	—	25.7	2400	1800	—	BF□S	3-131		
			1100	500	—	30	600	600	—	BC□M	3-121		
			1500	700	—	36.4	2500	2400	—	BM□H	3-147		
			1300	700	—	36.6	2400	2400	—	BK□H	3-139		
			2500	700	—	36.6	2400	2400	—	BL□H	3-143		
			Y軸スライダ固定	800	600	—	29.2	1200	1200	—	SG□H	3-181	
				800	500	—	30	600	600	—	S1C□M	3-175	
		800		500	—	31.7	1200	1200	—	S2C□H	3-177		
		Y軸横立てガントリ	1100	700	—	26.6	600	600	—	GC□M	3-231		
			1100	600	—	27	600	480	—	GB□M	3-227		
			—	1300	500	40	—	1200	600	—	YBG□H	3-219	
		YZS	Z軸スライダ固定	—	700	500	28.8	—	1200	600	—	YSG□H	3-207
				ISA/ISPA 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	31.7	2000	2400	—
2500	700	—	31.7				2000	2400	—	BQ□H	3-155		
NS組合せ	XYB	Y軸ベース固定	2200				700	—	40	1300	1200	—	B1N□M
			3000	700	—	40	1300	1200	—	B2N□M	3-165		

機種選定ガイド **ユニット製品**

可搬質量から選ぶ

Y軸または、Z軸可搬質量 **41kg以上**


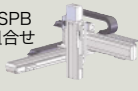

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁		
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸				
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	45	1200	1200	—	BE□H	3-127		
			2500	700	—	45	1200	1200	—	BF□H	3-133		
			1300	700	—	60	600	600	—	BE□M	3-129		
			1300	700	—	65	1200	1200	—	BK□M	3-141		
			2500	700	—	65	1200	1200	—	BL□M	3-145		
			1500	700	—	90	1250	1200	—	BM□M	3-149		
	XYBG	Y軸横立てガントリー	1300	900	—	45	1200	1200	—	GE□H	3-235		
			2500	900	—	45	1200	1200	—	GF□H	3-239		
			1300	1100	—	45	1200	1200	—	GG□H	3-241		
			2500	1100	—	45	1200	1200	—	GH□H	3-245		
			1300	900	—	60	600	600	—	GE□M	3-237		
			1300	1100	—	60	600	600	—	GG□M	3-243		
			XYG	Y軸水平ガントリー	2500	700	—	45	1200	1200	—	G1J□H	3-221
					2500	1200	—	45	1200	1200	—	G2J□H	3-223
ISA/ISPA 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	62.3	1250	1200	—	BP□M	3-153		
			2500	700	—	62.3	1250	1200	—	BQ□M	3-157		

直交ロボット 3軸組合せ

Y軸または、Z軸可搬質量 **8kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP6 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	800	200	150	3	420	560	560/525/305/150	P6BBC1□□S	3-81
			800	200	150	3	420	560	560/525/305/150	P6BBC2□□S	3-83
			800	200	150	3	420	560	560/525/305/150	P6BBC3□□S	3-85
			800	400	200	4	280	640	800/680/340/170	P6BBF1□□S	3-93
			800	400	200	4	280	640	800/680/340/170	P6BBF2□□S	3-96
			800	400	200	4	280	640	800/680/340/170	P6BBF3□□S	3-99
			1100	250	200	4	300	640	800/680/340/170	P6BBB1□□S	3-87
			1100	250	200	4	300	640	800/680/340/170	P6BBB2□□S	3-89
			1100	250	200	4	300	640	800/680/340/170	P6BBB3□□S	3-91
			1100	500	300	6	210	400	640/420/210/105	P6BBE1□□S	3-102
			1100	500	300	6	210	400	640/420/210/105	P6BBE2□□S	3-105
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1100	400	300	3.5/7.0/7.7	1200	960	960/480/240	BB□HB1□	3-249
	XYBG+Z ベース固定	Y軸横立てガントリー	1100	600	300	7.0/7.6	1200	960	480/240	GB□HB1□	3-385
	XYBG+Z スライダー固定	Y軸横立てガントリー	1000	600	300	4.3/8	1200	960	480/240	GB□HS1□	3-417
TTA ワーク固定タイプ 3軸組合せ 	XYZ	パルスモーター ワーク固定タイプ	200	150	150	6	600	540	400	C3-20-15	3-501
			300	250	150	6	700	640	400	C3-30-25	3-503
			400	350	150	6	800	800	400	C3-40-35	3-505
			500	450	150	6	800	800	400	C3-50-45	3-507


Y軸または、Z軸可搬質量 **12kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	900	400	300	3.5/7.0/8.9	480	480	960/480/240	BA□MB1□	3-247
			1000	400	300	4.3/8.1	1200	960	480/240	BB□HS1□	3-313
			2000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BD□HS1□	3-323
			900	400	300	4.3/11.3	480	480	480/240	BA□MS1□	3-311
			1000	400	300	4.3/11.3	600	480	480/240	BB□MS1□	3-315
			1000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BC□HS1□	3-317
			1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BE□HS1□	3-327
			2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BF□HS1□	3-331
	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	1000	700	500	12	2500	2400	1200	BM□HS4H	3-343
	XYBG+Z ベース固定	Y軸横立てガントリ	1100	700	400	10	1200	1200	1200	GC□HB3H	3-393
			2000	700	400	10	1200	1200	1200	GD□HB3H	3-403
			2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G1J□HS1□	3-373
			2500	1200	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G2J□HS1□	3-379
			1000	600	300	4.3/11.3	600	480	480/240	GB□MS1□	3-419
			1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GC□HS1□	3-421
			1000	700	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GC□MS1□	3-425
			2000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GD□HS1□	3-429
			1000	900	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GE□HS1□	3-433
			1000	900	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GE□MS1□	3-437
2500			900	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GF□HS1□	3-441	
XZ+Y スライダ固定	Z軸直立	1070	400	400	9.5	1200	960	600	Z3C□HS1H	3-357	
LSA組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	4155	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B1L□HB3□	3-309
			4155	400	300	11.5	2500	1200	600	B1L□HS3M	3-355
NS組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	2200	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B1N□HB3□	3-301
			3000	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B2N□HB3□	3-305
	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	2200	700	400	11.5	2400	1200	600	B1N□HS3M	3-347
			3000	700	400	11.5	2400	1200	600	B2N□HS3M	3-351

Y軸または、Z軸可搬質量 **15kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1100	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BC□HB3□	3-257
			2000	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BD□HB3□	3-267
			1100	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BC□HB2□	3-255
			2000	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BD□HB2□	3-265
			1100	400	300	3.5/7.0/14.0	600	480	960/480/240	BB□MB1□	3-251
			1100	500	400	3.5/7.0/14.0	1200	1200	960/480/240	BC□HB1□	3-253
			2000	500	400	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BD□HB1□	3-263
			1300	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BE□HB1□	3-269
			2500	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BF□HB1□	3-275
			1000	500	400	13.2	1200	1200	600	BC□HS3M	3-319
	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	2000	500	400	13.2	1200	1200	600	BD□HS3M	3-325
			1000	500	400	14.3	600	600	600	BC□MS3M	3-321
			1000	700	400	14.3	1200	1200	600	BE□HS3M	3-329
			2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	600	BF□HS3M	3-333
			1100	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GC□HB2□	3-391
	XYBG+Z ベース固定	Y軸横立てガントリ	2000	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GD□HB2□	3-401
			1000	700	400	13.1	1200	1200	600	GC□HS3M	3-423
			2000	700	400	13.1	1200	1200	600	GD□HS3M	3-431
			1100	600	300	7.0/14	600	480	480/240	GB□MB1□	3-387
			1100	700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GC□HB1□	3-389
			2000	700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GD□HB1□	3-399
			1300	900	500	14	1200	1200	240	GE□HB1L	3-405
			2500	900	500	14	1200	1200	240	GF□HB1L	3-411
			1000	700	400	14.3	600	600	600	GC□MS3M	3-427
			XYG+Z ベース固定	Y軸水平ガントリ	2500	700	600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240
	2500	1200			600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	G2J□HB1□	3-367
	2500	700			500	14.3	1200	1200	600	G1J□HS3M	3-377
	2500	1200			500	14.3	1200	1200	600	G2J□HS3M	3-383
	2500	700			500	14.8	1200	1200	300	G1J□HS2L	3-375
	2500	1200			500	14.8	1200	1200	300	G2J□HS2L	3-381

機種選定ガイド **ユニット製品**

可搬質量から選ぶ

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
NS組合せ	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	2200	700	400	13	1300	1200	600	B1N□MS3M	3-349
			3000	700	400	13	1300	1200	600	B2N□MS3M	3-353
TTA ワーク固定タイプ 3軸組合せ	XYZ	サーボモーター ワーク固定タイプ	200	150	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-20-15	3-501
			300	250	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-30-25	3-503
			400	350	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-40-35	3-505
			500	450	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-50-45	3-507

Y軸または、Z軸可搬質量 **20kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁		
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸				
ISB/ISPB 3軸組合せ	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1100	500	400	10/18.5	600	600	1200/600	BC□MB3□	3-261		
			1100	500	400	5.0/10/19	600	600	1200/600/300	BC□MB2□	3-259		
			1300	700	500	5.0/10/20	1200	1200	960/480/240	BE□HB2□	3-271		
			1300	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BE□HB3□	3-273		
			2500	700	500	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	BF□HB2□	3-277		
			2500	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BF□HB3□	3-279		
			1300	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BK□HB3□	3-281		
			1300	700	500	20	2400	2400	1200	BK□HB4H	3-283		
			1300	700	500	20	1200	1200	600	BK□MB3M	3-285		
			2500	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BL□HB3□	3-289		
	XYBG+Z ベース固定	Y軸横立てガントリ	1300	900	500	10/13	1200	1200	600/300	GE□HB2□	3-407		
			2500	900	500	10/20	1200	1200	600/300	GF□HB2□	3-413		
			1100	700	400	17.1	600	600	600	GC□MB3M	3-397		
			1100	700	400	17.6	600	600	300	GC□MB2L	3-395		
			2500	700	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G1J□HB2□	3-363		
			2500	700	600	10/20	1200	1200	1200/600	G1J□HB3□	3-365		
			2500	1200	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G2J□HB2□	3-369		
			2500	1200	600	10/20	1200	1200	1200/600	G2J□HB3□	3-371		
			XZ+Y スライダ固定	Z軸直立	1270	500	500	16.5	1200	1200	600	Z3G□HS2H	3-359
					NS組合せ	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	2200	700	500	9.0/19	1300	1200
3000	700	500	9.0/19	1300	1200			1200/600	B2N□MB3□	3-307			
TTA ワーク移動タイプ 3軸組合せ	XYZ	パルスモーター ワーク移動タイプ	200	200	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-20-20	3-483		
			300	300	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-30-30	3-485		
			400	400	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-40-40	3-487		
			500	500	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-50-50	3-489		

Y軸または、Z軸可搬質量 **36kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 3軸組合せ	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	1000	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BK□HS4□	3-335
			2500	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BL□HS4□	3-339
			1000	700	500	12/32	1200	1200	1200/600	BK□MS4□	3-337
			2500	700	500	12/32	1200	1200	1200/600	BL□MS4□	3-341
			1000	700	500	32	1250	1200	600	BM□MS4M	3-345
	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1500	700	500	33.1	1250	1200	600	BM□MB4M	3-299
			1300	700	500	36.4	1200	1200	600	BK□MB4M	3-287
			2500	700	500	36.4	1200	1200	600	BL□MB4M	3-295
			1300	900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GE□HB3□	3-409
			2500	900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GF□HB3□	3-415
XYBG+Z ベース固定	Y軸横立てガントリ	1000	900	400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GE□HS3□	3-435	
		2500	900	400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GF□HS3□	3-443	
		1000	900	400	34.3	600	600	300	GE□MS3L	3-439	
TTA ワーク移動タイプ 3軸組合せ	XYZ	サーボモーター ワーク移動タイプ	200	200	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-20	3-483
			300	300	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-30	3-485
			400	400	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-40	3-487
			500	500	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-50	3-489

直交ロボット 4軸組合せ

Y軸または、Z軸可搬質量 **6kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ZR4軸組合せ	XYB+ZR	Y軸ベース固定+ロータリー	800	400	150	1	1200	980	1005	BB□HZRS	3-445
			1000	700	200	2	1200	1200	1256	BE□HZRM	3-447
高速直交 4軸	XYB+Z ベース固定	X軸シンクロ	400	300	100	1	2500	2500	833	G1	3-31
TTA ワーク固定タイプ 3軸組合せ+ロータリ	XYZR	パルスモーター	500	500	150	6	800	800	400	C4	3-509

Y軸または、Z軸可搬質量 **40kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
LSA 4軸組合せ	XYB	X軸 マルチスライダ	3835	400	—	21.2	2500	1200	—	B2L1H	3-453
NS 4軸組合せ			2250	700	—	21.2	2400	1200	—	B3N1H	3-449
			2250	700	—	40	1300	1200	—	B3N1M	3-451
TTA ワーク移動タイプ 3軸組合せ+ロータリ	XYZR	パルスモーター	500	500	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A4	3-491
		サーボモーター	500	500	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A4S	3-491
TTA ワーク固定タイプ 3軸組合せ+ロータリ		サーボモーター	500	500	150	Z軸:7.0/15	1100/600	1100/600	400/170	C4S	3-509

直交ロボット 5軸組合せ

Y軸または、Z軸可搬質量 **0.5kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
高速直交 4軸+ロータリ	XYZR	X軸シンクロ+ロータリ	400	300	100	0.5	2500	2500	833	G1RT	3-27

直交ロボット 6軸組合せ

Y軸または、Z軸可搬質量 **0.1kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
高速直交4軸+ピック&ロータリ	XYZPR	X軸シンクロ+ピック&ロータリ	400	300	100	0.1	2500	2500	833	G1RP	3-29

Y軸または、Z軸可搬質量 **13kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
LSA6軸組合せ	XYB+Zベース固定	X軸 マルチスライダ	3835	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B2L1HB3□	3-459
			3835	400	300	10.2	2500	1200	600	B2L1HS3M	3-465
NS6軸組合せ	XYB+Zベース固定	X軸 マルチスライダ	2250	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B3N1HB3□	3-455
			2250	700	400	11.5	2400	1200	600	B3N1HS3M	3-461
			2250	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B3N1MB3□	3-457
			2250	700	400	13	1300	1200	600	B3N1MS3M	3-463

スカルロボット 3軸組合せ

上下軸可搬質量 **2kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)		可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁
			アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IXP	—	(回転軸なし)	180	80	1	2053	350	3N1808	3-533
			250	80	1	2151	350	3N2508	3-535
			350	150	1	2726	270	3N3515	3-537
			450	150	1	2438	270	3N4515	3-539
			550	200	2	2943	240	3N5520	3-541
			650	200	2	2916	240	3N6520	3-543




機種選定ガイド **ユニット製品**

可搬質量から選ぶ

スカラロボット 4軸組合せ

上下軸可搬質量 **5kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁	
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸			
IXP+GR		—	(グリッパ付)	250	80	掲載頁で ご確認ください	2151	350	3N2508GM	3-535
				350	150		2726	270	3N3515GM/3N3510GL	3-537
				450	150		2438	270	3N4515GM/3N4510GL	3-539
				550	150		2943	240	3N3515GL/3N3510GW	3-537
				650	150		2916	240	3N4515GL/3N4510GW	3-539
IXP		—	(回転軸付き)	180	80	1	2053	350	4N1808	3-533
				250	80	1	2151	350	4N2508	3-535
				350	150	1	2726	270	4N3515	3-537
				450	150	1	2438	270	4N4515	3-539
				350	200	2	2943	240	4N5520	3-541
				450	200	2	2916	240	4N6520	3-543
IX		—	—	120	50	0.2	2053	720	NNN1205	3-545
				150	50	0.2	2304	720	NNN1505	3-547
				180	50	0.2	2555	720	NNN1805	3-549
				250	150	1	3191	1316	NNN2515H	3-551
				350	150	1	4042	1316	NNN3515H	3-553
				500	300	2	6381	1473	NNN50□□H	3-555
				600	300	2	7232	1473	NNN60□□H	3-557
				700	400	5	7010	1614	NNN70□□H	3-559
				800	400	5	7586	1614	NNN80□□H	3-561
				500	160	1	5007	1304	NSN5016H	3-567
				600	160	1	5583	1304	NSN6016H	3-569
				300	150	1	3616	1316	TNN/UNN3015H	3-571
				350	150	1	4042	1316	TNN/UNN3515H	3-573
				500	200	2	6381	1473	HNN/INN5020H	3-575
				600	200	2	7232	1473	HNN/INN6020H	3-577
				700	400	5	7010	1614	HNN/INN70□□H	3-579
800	400	5	7586	1614	HNN/INN80□□H	3-581				

上下軸可搬質量 **20kg以下**

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IX	—	—	1000	400	20	7356	1000	NNN10040	3-563
			1200	400	20	8308	1000	NNN12040	3-565

クリーンルーム対応 4軸組合せ

上下軸可搬質量 **5kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁	
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸			
IX		—	—	120	50	0.2	2053	720	NNC1205	5-141
				150	50	0.2	2304	720	NNC1505	5-143
				180	50	0.2	2555	720	NNC1805	5-145
				250	150	1	3191	1316	NNC2515H	5-147
				350	150	1	4042	1316	NNC3515H	5-149
				500	300	2	6381	1473	NNC50□□H	5-151
				600	300	2	7232	1473	NNC60□□H	5-153
				700	400	5	7010	1614	NNC70□□H	5-155
				800	400	5	7586	1614	NNC80□□H	5-157

防滴対応 4軸組合せ

上下軸可搬質量 **5kg以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

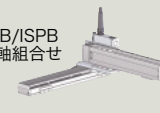
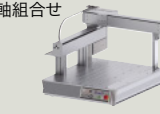

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁	
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸			
IX		—	—	250	150	1	3191	1316	NNW2515H	5-253
				350	150	1	4042	1316	NNW3515H	5-255
				500	300	2	6381	1473	NNW50□□H	5-257
				600	300	2	7232	1473	NNW60□□H	5-259
				700	400	5	7010	1614	NNW70□□H	5-261
				800	400	5	7586	1614	NNW80□□H	5-263

搬送距離から選ぶ

直交ロボット 2軸組合せ



ベース軸のストローク 700mm以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
 ※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYS	Y軸スライダ固定	600	400	—	6.6	960	960	—	SA□H	3-169
			600	400	—	19.9	480	480	—	SA□M	3-171
	YZS	Z軸スライダ固定	—	500	400	3.9	—	960	480	YSA□H	3-199
			—	500	400	11	—	480	240	YSA□M	3-201
			—	700	500	13.6	—	1200	600	YSC□H	3-203
			—	700	500	13.3	—	600	300	YSC□M	3-205
—	700	500	28.8	—	1200	600	YSG□H	3-207			
TTA ワーク固定タイプ 2軸組合せ 	XY	ハルスモーター ワーク固定タイプ	200	150	—	10	600	540	—	C2-20-15	3-493
			300	250	—	10	700	640	—	C2-30-25	3-495
			400	350	—	10	800	800	—	C2-40-35	3-497
			500	450	—	10	800	800	—	C2-50-45	3-499
	200	150	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-20-15	3-493		
	300	250	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-30-25	3-495		
	400	350	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-40-35	3-497		
	500	450	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-50-45	3-499		
TTA ワーク移動タイプ 2軸組合せ 	XY	ハルスモーター ワーク移動タイプ	200	200	—	X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-20	3-475
			300	300	—	X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-30	3-477
			400	400	—	X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-40	3-479
			500	500	—	X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-50	3-481
			200	200	—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-20	3-475
			300	300	—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-30	3-477
	400	400	—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-40	3-479		
	500	500	—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-50	3-481		

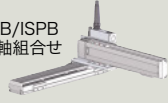
ベース軸のストローク 1100mm以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
 ※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP6 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	800	150	—	3	640	560	—	P6XBD1□□S	3-33
			800	150	—	3	640	560	—	P6XBD2□□S	3-35
			800	150	—	3	640	560	—	P6XBD3□□S	3-37
			800	200	—	4/5/9	640/560/280	800/680/400	—	P6XBC1□□S	3-39
			800	200	—	4/5/9	640/560/280	800/680/400	—	P6XBC2□□S	3-41
			800	200	—	4/5/9	640/560/280	800/680/400	—	P6XBC3□□S	3-43
			800	400	—	5.5/8/16	560/420/210	640/560/280	—	P6XBF1□□S	3-51
			800	400	—	5.5/8/16	560/420/210	640/560/280	—	P6XBF2□□S	3-53
			800	400	—	5.5/8/16	560/420/210	640/560/280	—	P6XBF3□□S	3-55
			1100	250	—	1.5/8/16	650/400/300	640/560/280	—	P6XBB1□□S	3-45
			1100	250	—	1.5/8/16	650/400/300	640/560/280	—	P6XBB2□□S	3-47
			1100	250	—	1.5/8/16	650/400/300	640/560/280	—	P6XBB3□□S	3-49
			1100	500	—	9/17	365/210	650/400	—	P6XBE1□□S	3-57
			1100	500	—	9/17	365/210	650/400	—	P6XBE2□□S	3-59
1100	500	—	9/17	365/210	650/400	—	P6XBE3□□S	3-61			
RCP6 2軸組合せ 	YZB	Z軸ベース固定	—	800	150	1/1.5	—	800	610/350	P6YBD1□□S	3-63
			—	800	150	1/1.5	—	800	610/350	P6YBD2□□S	3-65
			—	800	150	1/1.5	—	800	610/350	P6YBD3□□S	3-67
			—	800	200	0.5/1/2/3	—	640	800/680/340/170	P6YBC1□□S	3-69
			—	800	200	0.5/1/2/3	—	640	800/680/340/170	P6YBC2□□S	3-71
			—	800	200	0.5/1/2/3	—	640	800/680/340/170	P6YBC3□□S	3-73
			—	1100	300	1.5/2/4/8	—	650/400	640/560/280/105	P6YBB1□□S	3-75
			—	1100	300	1.5/2/4/8	—	650/400	640/560/280/105	P6YBB2□□S	3-77
			—	1100	300	1.5/2/4/8	—	650/400	640/560/280/105	P6YBB3□□S	3-79

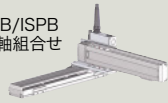
機種選定ガイド **ユニット製品**

搬送距離から選ぶ

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	900	400	—	6.1	960	960	—	BA□H	3-111
			900	400	—	19.4	480	480	—	BA□M	3-113
			1100	400	—	12	1200	960	—	BB□H	3-115
			1100	400	—	25	600	480	—	BB□M	3-117
			1100	500	—	20	1200	1200	—	BC□H	3-119
			1100	500	—	30	600	600	—	BC□M	3-121
	XYS	Y軸スライダー固定	800	600	—	22.6	2400	2400	—	SG□S	3-179
			800	500	—	10	1200	1200	—	S1C□H	3-173
			800	500	—	30	600	600	—	S1C□M	3-175
			800	500	—	31.7	1200	1200	—	S2C□H	3-177
			800	600	—	29.2	1200	1200	—	SG□H	3-181
			900	—	300	7	960	—	480	ZA□H	3-183
	XZ	Z軸直立	900	—	300	13	480	—	240	ZA□M	3-185
			1100	—	400	10	1200	—	600	Z1C□H	3-187
			1100	—	400	20	600	—	300	Z1C□M	3-189
			1100	—	400	20	1200	—	600	Z2C□H	3-191
			—	900	400	7	—	960	480	YBA□H	3-209
			—	900	400	14	—	480	240	YBA□M	3-211
	YZB	Z軸ベース固定	—	1100	500	20	—	1200	600	YBC□H	3-213
			—	1100	500	20	—	600	300	YBC□M	3-215
			1100	600	—	12.9	1200	960	—	GB□H	3-225
			1100	600	—	27	600	480	—	GB□M	3-227
	XYBG	Y軸横立てガントリ	1100	700	—	23	1200	1200	—	GC□H	3-229
			1100	700	—	26.6	600	600	—	GC□M	3-231

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

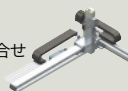
ベース軸のストローク **1500mm以下**

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	25.7	2400	1800	—	BE□S	3-125
			1300	700	—	45	1200	1200	—	BE□H	3-127
			1300	700	—	60	600	600	—	BE□M	3-129
			1300	700	—	20.9	2400	2400	—	BG□S	3-135
			1300	700	—	36.6	2400	2400	—	BK□H	3-139
			1300	700	—	65	1200	1200	—	BK□M	3-141
			1500	700	—	36.4	2500	2400	—	BM□H	3-147
			1500	700	—	90	1250	1200	—	BM□M	3-149
	XZ	Z軸直立	1300	—	500	20	2400	—	1200	ZG□S	3-195
			—	1300	500	20	—	2400	1200	YBG□S	3-217
	YZB	Z軸ベース固定	—	1300	500	40	—	1200	600	YBG□H	3-219
			1300	900	—	45	1200	1200	—	GE□H	3-235
	XYBG	Y軸横立てガントリ	1300	900	—	60	600	600	—	GE□M	3-237
			1300	1100	—	45	1200	1200	—	GG□H	3-241
			1300	1100	—	60	600	600	—	GG□M	3-243
			1300	700	—	31.7	2000	2400	—	BP□H	3-151
ISA/ISPA2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	62.3	1250	1200	—	BP□M	3-153

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

ベース軸のストローク **4155mm以下**


分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	2000	500	—	20	1200	1200	—	BD□H	3-123
			2500	700	—	25.7	2400	1800	—	BF□S	3-131
			2500	700	—	45	1200	1200	—	BF□H	3-133
			2500	700	—	20.9	2400	2400	—	BH□S	3-137
			2500	700	—	36.6	2400	2400	—	BL□H	3-143
			2500	700	—	65	1200	1200	—	BL□M	3-145
	XZ	Z軸直立	2000	—	400	20	1200	—	600	ZD□H	3-193
			2500	—	500	20	2400	—	1200	ZH□S	3-197
	XYG	Y軸水平ガントリ	2500	700	—	45	1200	1200	—	G1J□H	3-221
			2500	1200	—	45	1200	1200	—	G2J□H	3-223
	XYBG	Y軸横立てガントリ	2000	700	—	23	1200	1200	—	GD□H	3-233
			2500	900	—	45	1200	1200	—	GF□H	3-239
			2500	1100	—	45	1200	1200	—	GH□H	3-245

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISA/ISPA 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	2500	700	—	31.7	2000	2400	—	BQ□H	3-155
			2500	700	—	62.3	1250	1200	—	BQ□M	3-157
NS組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	2200	700	—	21.2	2400	1200	—	B1N□H	3-159
			2200	700	—	40	1300	1200	—	B1N□M	3-161
			3000	700	—	21.2	2400	1200	—	B2N□H	3-163
			3000	700	—	40	1300	1200	—	B2N□M	3-165
LSA組合せ	XYB	Y軸ベース固定	4155	400	—	21.2	2500	1200	—	B1L□H	3-167

直交ロボット 3軸組合せ

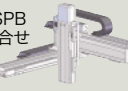
ベース軸のストローク 500mm以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
TTA ワーク固定タイプ 3軸組合せ 	XYZ	パルスモーター ワーク固定タイプ	200	150	150	6	600	540	400	C3-20-15	3-501
			300	250	150	6	700	640	400	C3-30-25	3-503
			400	350	150	6	800	800	400	C3-40-35	3-505
			500	450	150	6	800	800	400	C3-50-45	3-507
		サーボモーター ワーク固定タイプ	200	150	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-20-15	3-501
			300	250	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-30-25	3-503
			400	350	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-40-35	3-505
			500	450	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-50-45	3-507
TTA ワーク移動タイプ 3軸組合せ 	XYZ	パルスモーター ワーク移動タイプ	200	200	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-20	3-483
			300	300	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-30	3-485
			400	400	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-40	3-487
			500	500	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-50	3-489
		サーボモーター ワーク移動タイプ	200	200	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-20	3-483
			300	300	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-30	3-485
			400	400	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-40	3-487
			500	500	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-50	3-489

ベース軸のストローク 1000mm以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸 ベース固定	900	400	300	3.5/7.0/8.9	480	480	960/480/240	BA□MB1□	3-247
			900	400	300	4.3/11.3	480	480	480/240	BA□MS1□	3-311
			1000	400	300	4.3/8.1	1200	960	480/240	BB□HS1□	3-313
			1000	400	300	4.3/11.3	600	480	480/240	BB□MS1□	3-315
			1000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BC□HS1□	3-317
			1000	500	400	13.2	1200	1200	600	BC□HS3M	3-319
			1000	500	400	14.3	600	600	600	BC□MS3M	3-321
			1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BE□HS1□	3-327
			1000	700	400	14.3	1200	1200	600	BE□HS3M	3-329
			1000	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BK□HS4□	3-335
			1000	700	500	12/32	1200	1200	1200/600	BK□MS4□	3-337
			1000	700	500	12	2500	2400	1200	BM□HS4H	3-343
	1000	700	500	32	1250	1200	600	BM□MS4M	3-345		
	XYBG+Z スライダ固定	Y軸 横立て ガントリ	1000	600	300	4.3/8	1200	960	480/240	GB□HS1□	3-417
			1000	600	300	4.3/11.3	600	480	480/240	GB□MS1□	3-419
			1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GC□HS1□	3-421
			1000	700	400	13.1	1200	1200	600	GC□HS3M	3-423
			1000	700	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GC□MS1□	3-425
			1000	700	400	14.3	600	600	600	GC□MS3M	3-427
			1000	900	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GE□HS1□	3-433
			1000	900	400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GE□HS3□	3-435
			1000	900	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GE□MS1□	3-437
			1000	900	400	34.3	600	600	300	GE□MS3L	3-439

INDEX

注意事項

製品体系

新技術への挑戦

ロボットによって簡単!!!

シーケンス制御の基本

製品取り扱い上の注意点

単軸アプテネーター機種選定ガイド

機種選定ガイド

ユニット製品

アプリケーション事例


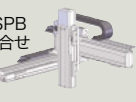
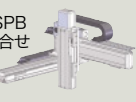
製品仕様掲載ページの見方

型式項目説明

機種選定ガイド **ユニット製品**

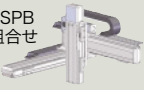
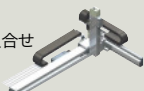
搬送距離から選ぶ

ベース軸のストローク **1500mm以下** ※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁			
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸					
RCP6 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1100	250	200	4	300	640	800/680/340/170	P6BBB1□□S	3-87			
			1100	250	200	4	300	640	800/680/340/170	P6BBB2□□S	3-89			
			1100	250	200	4	300	640	800/680/340/170	P6BBB3□□S	3-91			
			1100	500	300	6	210	400	640/420/210/105	P6BBE1□□S	3-102			
			1100	500	300	6	210	400	640/420/210/105	P6BBE2□□S	3-105			
			1100	500	300	6	210	400	640/420/210/105	P6BBE3□□S	3-108			
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1100	400	300	3.5/7.0/7.7	1200	960	960/480/240	BB□HB1□	3-249			
			1100	400	300	3.5/7.0/14.0	600	480	960/480/240	BB□MB1□	3-251			
			1100	500	400	3.5/7.0/14.0	1200	1200	960/480/240	BC□HB1□	3-253			
			1100	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BC□HB2□	3-255			
			1100	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BC□HB3□	3-257			
			1100	500	400	5.0/10/19	600	600	1200/600/300	BC□MB2□	3-259			
			1100	500	400	10/18.5	600	600	1200/600	BC□MB3□	3-261			
			1300	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BE□HB1□	3-269			
			1300	700	500	5.0/10/20	1200	1200	960/480/240	BE□HB2□	3-271			
			1300	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BE□HB3□	3-273			
			1300	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BK□HB3□	3-281			
			1300	700	500	20	2400	2400	1200	BK□HB4H	3-283			
			ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1300	700	500	20	1200	1200	600	BK□MB3M	3-285
						1300	700	500	36.4	1200	1200	600	BK□MB4M	3-287
1500	700	500				20	2500	2400	1200	BM□HB4H	3-297			
1500	700	500				33.1	1250	1200	600	BM□MB4M	3-299			
XZ+Yスライ ダート固定	Z軸直立	1070				400	400	9.5	1200	600	960	Z3C□HS1H	3-357	
		1270				500	500	16.5	1200	1200	600	Z3C□HS2H	3-359	
XYBG+Z ベース固定	Y軸横立てガントリー	1100		600	300	7.0/7.6	1200	960	480/240	GB□HB1□	3-385			
		1100		600	300	7.0/14	600	480	480/240	GB□MB1□	3-387			
		1100		700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GC□HB1□	3-389			
		1100		700	400	10/13	1200	1200	600/300	GC□HB2□	3-391			
		1100		700	400	10	1200	1200	1200	GC□HB3H	3-393			
		1100		700	400	17.6	600	600	300	GC□MB2L	3-395			
		1100		700	400	17.1	600	600	600	GC□MB3M	3-397			
		1300		900	500	14	1200	1200	240	GE□HB1L	3-405			
1300	900	500	10/13	1200	1200	600/300	GE□HB2□	3-407						
1300	900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GE□HB3□	3-409						

ベース軸のストローク 4155mm以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
 ※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	2000	500	400	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BD□HB1□	3-263
			2000	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BD□HB2□	3-265
			2000	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BD□HB3□	3-267
			2500	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BF□HB1□	3-275
			2500	700	500	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	BF□HB2□	3-277
			2500	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BF□HB3□	3-279
			2500	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BL□HB3□	3-289
			2500	700	500	20	2400	2400	1200	BL□HB4H	3-291
			2500	700	500	20	1200	1200	600	BL□MB3M	3-293
	2500	700	500	36.4	1200	1200	600	BL□MB4M	3-295		
	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	2000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BD□HS1□	3-323
			2000	500	400	13.2	1200	1200	600	BD□HS3M	3-325
			2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BF□HS1□	3-331
			2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	600	BF□HS3M	3-333
			2500	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BL□HS4□	3-339
			2500	700	500	12/32	1200	1200	1200/600	BL□MS4□	3-341
	XYBG+Z ベース固定	Y軸 横立てガントリ	2000	700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GD□HB1□	3-399
			2000	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GD□HB2□	3-401
			2000	700	400	10	1200	1200	1200	GD□HB3H	3-403
			2500	900	500	14	1200	1200	240	GF□HB1L	3-411
			2500	900	500	10/20	1200	1200	600/300	GF□HB2□	3-413
			2500	900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GF□HB3□	3-415
	XYBG+Z スライダー固定	Y軸 横立てガントリ	2000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GD□HS1□	3-429
			2000	700	400	13.1	1200	1200	600	GD□HS3M	3-431
			2500	900	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GF□HS1□	3-441
			2500	900	400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GF□HS3□	3-443
	XYG+Z ベース固定	Y軸 水平ガントリ	2500	700	600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	G1J□HB1□	3-361
			2500	700	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G1J□HB2□	3-363
			2500	700	600	10/20	1200	1200	1200/600	G1J□HB3□	3-365
			2500	1200	600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	G2J□HB1□	3-367
			2500	1200	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G2J□HB2□	3-369
			2500	1200	600	10/20	1200	1200	1200/600	G2J□HB3□	3-371
	XYG+Z スライダー固定	Y軸 水平ガントリ	2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G1J□HS1□	3-373
			2500	700	500	14.8	1200	1200	300	G1J□HS2L	3-375
			2500	700	500	14.3	1200	1200	600	G1J□HS3M	3-377
			2500	1200	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G2J□HS1□	3-379
2500			1200	500	14.8	1200	1200	300	G2J□HS2L	3-381	
2500			1200	500	14.3	1200	1200	600	G2J□HS3M	3-383	
NS組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	2200	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B1N□HB3□	3-301
			2200	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B1N□MB3□	3-303
			3000	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B2N□HB3□	3-305
			3000	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B2N□MB3□	3-307
	XYB+Z スライダー固定	Y軸ベース固定	2200	700	400	11.5	2400	1200	600	B1N□HS3M	3-347
			2200	700	400	13	1300	1200	600	B1N□MS3M	3-349
			3000	700	400	11.5	2400	1200	600	B2N□HS3M	3-351
			3000	700	400	13	1300	1200	600	B2N□MS3M	3-353
			3000	700	400	13	1300	1200	600	B2N□MS3M	3-353
LSA組合せ	XYB+Z ベース固定 XYB+Z スライダー固定	Y軸ベース固定	4155	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B1L□HB3□	3-309
			4155	400	300	11.5	2500	1200	600	B1L□HS3M	3-355

INDEX

注意事項

製品体系

新技術への挑戦

ロボリンクで
簡単!!!

シーケンス制御の
基本

製品取り扱い上の
注意点

単軸アプテネーター
機種選定ガイド

ユニット製品
機種選定ガイド

アプリケーション
事例

掲載ページの見方
製品仕様

型式項目説明

機種選定ガイド **ユニット製品**

搬送距離から選ぶ

直交ロボット 4軸組合せ

ベース軸のストローク **1000mm以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ZR 4軸組合せ	XYB+ZR	Y軸ベース固定+ロータリ	800	400	150	1	1200	980	1005	BB□HZRS	3-445
			1000	700	200	2	1200	1200	1256	BE□HZRM	3-447
高速直交 4軸	XYZ	X軸シンクロ	400	300	100	1	2500	2500	833	G1	3-31
TTA ワーク固定タイプ 3軸組合せ+ロータリ	XYZR	パルスモーター	500	500	150	6	800	800	400	C4	3-509
		サーボモーター	500	500	150	7.0/15	1100/600	1100/600	400/170	C4S	3-509
TTA ワーク移動タイプ 3軸組合せ+ロータリ	XYZR	パルスモーター	500	500	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A4	3-491
		サーボモーター	500	500	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A4S	3-491

ベース軸のストローク **3835mm以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
NS 4軸組合せ	XYB	X軸マルチスライダ	2250	700	—	21.2	2400	1200	—	B3N1H	3-449
			2250	700	—	40	1300	1200	—	B3N1M	3-451
LSA 4軸組合せ	XYB	X軸マルチスライダ	3835	400	—	21.2	2500	1200	—	B2L1H	3-453

直交ロボット 5軸組合せ

ベース軸のストローク **400mm以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
高速直交 4軸	XYZR	X軸シンクロ+ロータリ	400	300	100	0.5	2500	2500	833	G1RT	3-27

直交ロボット 6軸組合せ

ベース軸のストローク **400mm以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
高速直交 4軸	XYZPR	X軸シンクロ+ピック&ロータリ	400	300	100	0.1	2500	2500	833	G1RP	3-29

ベース軸のストローク **3835mm以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
NS 6軸組合せ	XYB+Z ベース固定	X軸マルチスライダ	2250	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B3N1HB3□	3-455
			2250	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B3N1MB3□	3-457
	XYB+Z スライダ固定	X軸マルチスライダ	2250	700	400	11.5	2400	1200	600	B3N1HS3M	3-461
			2250	700	400	13	1300	1200	600	B3N1MS3M	3-463
LSA 6軸組合せ	XYB+Z ベース固定	X軸マルチスライダ	3835	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B2L1HB3□	3-459
			3835	400	300	10.2	2500	1200	600	B2L1HS3M	3-465

スカラロボット 3軸組合せ

アーム長 650mm以下




※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IXP 	—	(回転軸なし)	180	80	1	2053	350	3N1808	3-533
	—		250	80	1	2151	350	3N2508	3-535
	—		350	150	1	2726	270	3N3515	3-537
	—		450	150	1	2438	270	3N4515	3-539
	—		550	200	2	2943	240	3N5520	3-541
	—		650	200	2	2916	240	3N6520	3-543

スカラロボット 4軸組合せ

アーム長 500mm以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IXP+GR 	—	(グリッパ付)	250	80	掲載頁で ご確認ください	2151	350	3N2508GM	3-535
	—		350	150		2726	270	3N3515GM/ 3N3510GL	3-537
	—		450	150		2438	270	3N4515GM/ 3N4510GL	3-539
IXP 	—	(回転軸付き)	180	80	1	2053	350	4N1808	3-533
	—		250	80	1	2151	350	4N2508	3-535
	—		350	150	1	2726	270	4N3515	3-537
	—		450	150	1	2438	270	4N4515	3-539
IX 	—	—	120	50	0.2	2053	720	NNN1205	3-545
	—	—	150	50	0.2	2304	720	NNN1505	3-547
	—	—	180	50	0.2	2555	720	NNN1805	3-549
	—	—	250	150	1	3191	1316	NNN2515H	3-551
	—	—	300	150	1	3616	1316	TNN/UNN3015H	3-571
	—	—	350	150	1	4042	1316	NNN3515H	3-553
	—	—	350	150	1	4042	1316	TNN/UNN3515H	3-573
	—	—	500	300	2	6381	1473	NNN50□□H	3-555
	—	—	500	160	1	5007	1304	NNS5016H	3-567
—	—	500	200	2	6381	1473	HNN/INN5020H	3-575	

アーム長 800mm以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IXP+GR 	—	(グリッパ付)	550	150	掲載頁で ご確認ください	2943	240	3N3515GL/ 3N3510GW	3-537
	—		650	150		2916	240	3N4515GL/ 3N4510GW	3-539
IXP 	—	(回転軸付き)	550	200	2	2943	240	4N5520	3-541
	—		650	200	2	2916	240	4N6520	3-543
IX 	—	—	600	300	2	7232	1473	NNN60□□H	3-557
	—	—	600	160	1	5583	1304	NNS6016H	3-569
	—	—	600	200	2	7232	1473	HNN/INN6020H	3-577
	—	—	700	400	5	7010	1614	NNN70□□H	3-559
	—	—	700	400	5	7010	1614	HNN/ INN70□□H	3-579
	—	—	800	400	5	7586	1614	NNN80□□H	3-561
	—	—	800	400	5	7586	1614	HNN/ INN80□□H	3-581

アーム長 1200mm以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IX 	—	—	1000	400	20	7356	1000	NNN10040	3-563
	—	—	1200	400	20	8308	1000	NNN12040	3-565

機種選定ガイド **ユニット製品**

搬送距離から選ぶ

クリーンルーム対応 4軸組合せ

アーム長 **700mm以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IX 	—	—	120	50	0.2	2053	720	NNC1205	5-141
	—	—	150	50	0.2	2304	720	NNC1505	5-143
	—	—	180	50	0.2	2555	720	NNC1805	5-145
	—	—	250	150	1	3191	1316	NNC2515H	5-147
	—	—	350	150	1	4042	1316	NNC3515H	5-149
	—	—	500	300	2	6381	1473	NNC50□□H	5-151
	—	—	600	300	2	7232	1473	NNC60□□H	5-153
	—	—	700	400	5	7010	1614	NNC70□□H	5-155
	—	—	800	400	5	7586	1614	NNC80□□H	5-157

防滴対応 4軸組合せ

アーム長 **800mm以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IX 	—	—	250	150	1	3191	1316	NNW2515H	5-253
	—	—	350	150	1	4042	1316	NNW3515H	5-255
	—	—	500	300	2	6381	1473	NNW50□□H	5-257
	—	—	600	300	2	7232	1473	NNW60□□H	5-259
	—	—	700	400	5	7010	1614	NNW70□□H	5-261
	—	—	800	400	5	7586	1614	NNW80□□H	5-263

動作速度から選ぶ

直交ロボット 2軸組合せ

ベース軸の最高速度 480mm/s以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP6 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1100	500	—	9/17	365/210	650/400	—	P6XBE1□□S	3-57
			1100	500	—	9/17	365/210	650/400	—	P6XBE2□□S	3-59
			1100	500	—	9/17	365/210	650/400	—	P6XBE3□□S	3-61
ISB/ISPB 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	900	400	—	19.4	480	480	—	BA□M	3-113
	YXS	Y軸スライダ固定	600	400	—	19.9	480	480	—	SA□M	3-171
	XZ	Z軸直立	900	—	300	13	480	—	240	ZA□M	3-185
	YZS	Z軸スライダ固定	—	500	400	11	—	480	240	YSA□M	3-201
	YZB	Z軸ベース固定	—	900	400	14	—	480	240	YBA□M	3-211

ベース軸の最高速度 1000mm/s以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

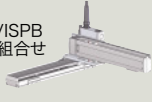


分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP6 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	800	400	—	5.5/8/16	560/420/210	640/560/280	—	P6XBF1□□S	3-51
			800	400	—	5.5/8/16	560/420/210	640/560/280	—	P6XBF2□□S	3-53
			800	400	—	5.5/8/16	560/420/210	640/560/280	—	P6XBF3□□S	3-55
			1100	250	—	1.5/8/16	650/400/300	640/560/280	—	P6XBB1□□S	3-45
			1100	250	—	1.5/8/16	650/400/300	640/560/280	—	P6XBB2□□S	3-47
			1100	250	—	1.5/8/16	650/400/300	640/560/280	—	P6XBB3□□S	3-49
			800	150	—	3	640	560	—	P6XBD1□□S	3-33
			800	150	—	3	640	560	—	P6XBD2□□S	3-35
			800	150	—	3	640	560	—	P6XBD3□□S	3-37
			800	200	—	4/5/9	640/560/280	800/680/400	—	P6XBC1□□S	3-39
			800	200	—	4/5/9	640/560/280	800/680/400	—	P6XBC2□□S	3-41
			800	200	—	4/5/9	640/560/280	800/680/400	—	P6XBC3□□S	3-43
RCP6 2軸組合せ	YZB	Z軸ベース固定	—	800	200	0.5/1/2/3	—	640	800/680/340/170	P6YBC1□□S	3-69
			—	800	200	0.5/1/2/3	—	640	800/680/340/170	P6YBC2□□S	3-71
			—	800	200	0.5/1/2/3	—	640	800/680/340/170	P6YBC3□□S	3-73
			—	1100	300	1.5/2/4/8	—	650/400	640/560/280/105	P6YBB1□□S	3-75
			—	1100	300	1.5/2/4/8	—	650/400	640/560/280/105	P6YBB2□□S	3-77
			—	1100	300	1.5/2/4/8	—	650/400	640/560/280/105	P6YBB3□□S	3-79
			—	800	150	1/1.5	—	800	610/350	P6YBD1□□S	3-63
			—	800	150	1/1.5	—	800	610/350	P6YBD2□□S	3-65
—	800	150	1/1.5	—	800	610/350	P6YBD3□□S	3-67			
ISB/ISPB 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1100	400	—	25	600	480	—	BB□M	3-117
			1100	500	—	30	600	600	—	BC□M	3-121
			1300	700	—	60	600	600	—	BE□M	3-129
	XYS	Y軸スライダ固定	900	400	—	6.1	960	960	—	BA□H	3-111
			800	500	—	30	600	600	—	S1□M	3-175
			600	400	—	6.6	960	960	—	SA□H	3-169
	XZ	Z軸直立	1100	—	400	20	600	—	300	Z1□M	3-189
			900	—	300	7	960	—	480	ZA□H	3-183
			—	1100	500	20	—	600	300	YBC□M	3-215
	YZB	Z軸ベース固定	—	900	400	7	—	960	480	YBA□H	3-209
			—	700	500	13.3	—	600	300	YSC□M	3-205
			—	500	400	3.9	—	960	480	YSA□H	3-199
XYBG	Y軸横立てガントリー	1100	600	—	27	600	480	—	GB□M	3-227	
		1100	700	—	26.6	600	600	—	GC□M	3-231	
		1300	900	—	60	600	600	—	GE□M	3-237	
		1300	1100	—	60	600	600	—	GG□M	3-243	
TTA ワーク固定タイプ 2軸組合せ	XY	ハルスモーター ワーク固定タイプ	200	150	—	10	600	540	—	C2-20-15	3-493
			300	250	—	10	700	640	—	C2-30-25	3-495
			400	350	—	10	800	800	—	C2-40-35	3-497
			500	450	—	10	800	800	—	C2-50-45	3-499
			200	200	—	X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-20-20	3-475
TTA ワーク移動タイプ 2軸組合せ	XY	ハルスモーター ワーク移動タイプ	300	300	—	X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-30-30	3-477
			400	400	—	X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-40-40	3-479
			500	500	—	X軸:20 Y軸:10	800	800	—	A2-50-50	3-481

機種選定ガイド **ユニット製品**

動作速度から選ぶ

ベース軸の最高速度 **1300mm/s以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1100	400	—	12	1200	960	—	BB□H	3-115
			1100	500	—	20	1200	1200	—	BC□H	3-119
			2000	500	—	20	1200	1200	—	BD□H	3-123
			1300	700	—	45	1200	1200	—	BE□H	3-127
			2500	700	—	45	1200	1200	—	BF□H	3-133
			1300	700	—	65	1200	1200	—	BK□M	3-141
			2500	700	—	65	1200	1200	—	BL□M	3-145
			1500	700	—	90	1250	1200	—	BM□M	3-149
	XYS	Y軸スライダー固定	800	500	—	10	1200	1200	—	S1C□H	3-173
			800	500	—	31.7	1200	1200	—	S2C□H	3-177
			800	600	—	29.2	1200	1200	—	SG□H	3-181
			1100	—	400	10	1200	—	600	Z1C□H	3-187
	XZ	Z軸直立	1100	—	400	20	1200	—	600	Z2C□H	3-191
			2000	—	400	20	1200	—	600	ZD□H	3-193
			—	700	500	13.6	—	1200	600	YSC□H	3-203
	YZS	Z軸スライダー固定	—	700	500	28.8	—	1200	600	YSG□H	3-207
			—	700	500	20	—	1200	600	YBC□H	3-213
	YZB	Z軸ベース固定	—	1100	500	40	—	1200	600	YBG□H	3-219
			—	1300	500	45	1200	1200	—	G1J□H	3-221
	XYG	Y軸水平ガントリー	2500	700	—	45	1200	1200	—	G2J□H	3-223
			2500	1200	—	45	1200	1200	—	GB□H	3-225
	XYBG	Y軸横立てガントリー	1100	600	—	12.9	1200	960	—	GC□H	3-229
			1100	700	—	23	1200	1200	—	GD□H	3-233
			2000	700	—	23	1200	1200	—	GE□H	3-235
1300			900	—	45	1200	1200	—	GF□H	3-239	
2500			900	—	45	1200	1200	—	GG□H	3-241	
1300			1100	—	45	1200	1200	—	GH□H	3-245	
2500			1100	—	45	1200	1200	—	BP□M	3-153	
1300			700	—	62.3	1250	1200	—	BQ□M	3-157	
ISA/ISPA 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	2200	700	—	40	1300	1200	—	B1N□M	3-161
			3000	700	—	40	1300	1200	—	B2N□M	3-165
NS組合せ	XYB	Y軸ベース固定	200	150	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-20-15	3-493
			300	250	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-30-25	3-495
TTA ワーク固定タイプ 2軸組合せ 	XY	サーボモーター ワーク固定タイプ	400	350	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-40-35	3-497
			500	450	—	15/20	1000/600	1000/600	—	C2S-50-45	3-499
			200	200	—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-20	3-475
TTA ワーク移動タイプ 2軸組合せ 	XY	サーボモーター ワーク移動タイプ	300	300	—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-30	3-477
			400	400	—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-40	3-479
			500	500	—	X軸:30 Y軸:20	1200/600	1200/600	—	A2S-50	3-481

ベース軸の最高速度 **2500mm/s以下**

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISA/ISPA 2軸組合せ	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	31.7	2000	2400	—	BP□H	3-151
			2500	700	—	31.7	2000	2400	—	BQ□H	3-155
ISB/ISPB 2軸組合せ 	XYB	Y軸ベース固定	1300	700	—	25.7	2400	1800	—	BE□S	3-125
			2500	700	—	25.7	2400	1800	—	BF□S	3-131
			1300	700	—	20.9	2400	2400	—	BG□S	3-135
			2500	700	—	20.9	2400	2400	—	BH□S	3-137
			1300	700	—	36.6	2400	2400	—	BK□H	3-139
			2500	700	—	36.6	2400	2400	—	BL□H	3-143
			1500	700	—	36.4	2500	2400	—	BM□H	3-147
			800	600	—	22.6	2400	2400	—	SG□S	3-179
	XZ	Z軸直立	1300	—	500	20	2400	—	1200	ZG□S	3-195
			2500	—	500	20	2400	—	1200	ZH□S	3-197
YZB	Z軸ベース固定	—	1300	500	20	—	2400	1200	YBG□S	3-217	
		2200	700	—	21.2	2400	1200	—	B1N□H	3-159	
NS組合せ	XYB	Y軸ベース固定	3000	700	—	21.2	2400	1200	—	B2N□H	3-163
			4155	400	—	21.2	2500	1200	—	B1L□H	3-167
LSA組合せ	XYB	Y軸ベース固定									

直交ロボット 3軸組合せ




ベース軸の最高速度 480mm/s以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
RCP6 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1100	500	300	6	210	400	640/420/210/105	P6BBE1□□S	3-102
			1100	500	300	6	210	400	640/420/210/105	P6BBE2□□S	3-105
			1100	500	300	6	210	400	640/420/210/105	P6BBE3□□S	3-108
			800	400	200	4	280	640	800/680/340/170	P6BBF1□□S	3-93
			800	400	200	4	280	640	800/680/340/170	P6BBF2□□S	3-96
			800	400	200	4	280	640	800/680/340/170	P6BBF3□□S	3-99
			1100	250	200	4	300	640	800/680/340/170	P6BBB1□□S	3-87
			1100	250	200	4	300	640	800/680/340/170	P6BBB2□□S	3-89
			1100	250	200	4	300	640	800/680/340/170	P6BBB3□□S	3-91
			800	200	150	3	420	560	560/525/305/150	P6BBC1□□S	3-81
800	200	150	3	420	560	560/525/305/150	P6BBC2□□S	3-83			
800	200	150	3	420	560	560/525/305/150	P6BBC3□□S	3-85			
ISB/ISPB 3軸組合せ	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	900	400	300	3.5/7.0/8.9	480	480	960/480/240	BA□MB1□	3-247
	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	900	400	300	4.3/11.3	480	480	480/240	BA□MS1□	3-311

ベース軸の最高速度 1000mm/s以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1100	400	300	3.5/7.0/14.0	600	480	960/480/240	BB□MB1□	3-251
			1100	500	400	5.0/10/19	600	600	1200/600/300	BC□MB2□	3-259
			1100	500	400	10/18.5	600	600	1200/600	BC□MB3□	3-261
	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	1000	400	300	4.3/11.3	600	480	480/240	BB□MS1□	3-315
			1000	500	400	14.3	600	600	600	BC□MS3M	3-321
	XYBG+Z ベース固定	Y軸横立て ガントリ	1100	600	300	7.0/14	600	480	480/240	GB□MB1□	3-387
			1100	700	400	17.6	600	600	300	GC□MB2L	3-395
			1100	700	400	17.1	600	600	600	GC□MB3M	3-397
	XYBG+Z スライダ固定	Y軸横立て ガントリ	1000	600	300	4.3/11.3	600	480	480/240	GB□MS1□	3-419
			1000	700	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GC□MS1□	3-425
1000			700	400	14.3	600	600	600	GC□MS3M	3-427	
1000			900	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GE□MS1□	3-437	
1000			900	400	34.3	600	600	300	GE□MS3L	3-439	
TTA ワーク固定タイプ 3軸組合せ 	XYZ	パルスモーター ワーク固定 タイプ	200	150	150	6	600	540	400	C3-20-15	3-501
			300	250	150	6	700	640	400	C3-30-25	3-503
			400	350	150	6	800	800	400	C3-40-35	3-505
			500	450	150	6	800	800	400	C3-50-45	3-507
			200	200	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-20-20	3-491
TTA ワーク移動タイプ 3軸組合せ 	XYZ	パルスモーター ワーク移動 タイプ	300	300	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-30-30	3-485
			400	400	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-40-40	3-487
			500	500	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A3-50-50	3-489

機種選定ガイド **ユニット製品**

動作速度から選ぶ

ベース軸の最高速度 **1300mm/s以下** ※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
 ※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁		
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸				
ISB/ISPB 3軸組合せ	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1100	400	300	3.5/7.0/7.7	1200	960	960/480/240	BB□HB1□	3-249		
			1100	500	400	3.5/7.0/14.0	1200	1200	960/480/240	BC□HB1□	3-253		
			1100	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BC□HB2□	3-255		
			1100	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BC□HB3□	3-257		
			2000	500	400	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BD□HB1□	3-263		
			2000	500	400	5.0/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BD□HB2□	3-265		
			2000	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BD□HB3□	3-267		
			1300	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BE□HB1□	3-269		
			1300	700	500	5.0/10/20	1200	1200	960/480/240	BE□HB2□	3-271		
			1300	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BE□HB3□	3-273		
			2500	700	500	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	BF□HB1□	3-275		
			2500	700	500	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	BF□HB2□	3-277		
			2500	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BF□HB3□	3-279		
			1300	700	500	20	1200	1200	600	BK□MB3M	3-285		
			1300	700	500	36.4	1200	1200	600	BK□MB4M	3-287		
			2500	700	500	20	1200	1200	600	BL□MB3M	3-293		
			2500	700	500	36.4	1200	1200	600	BL□MB4M	3-295		
			XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	1000	400	300	4.3/8.1	1200	960	480/240	BB□HS1□	3-313
					1000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BC□HS1□	3-317
					1000	500	400	13.2	1200	1200	600	BC□HS3M	3-319
	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	2000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BD□HS1□	3-323		
			1500	700	500	33.1	1250	1200	600	BM□MB4M	3-299		
	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	1000	700	500	32	1250	1200	600	BM□MS4M	3-345		
			2000	500	400	13.2	1200	1200	600	BD□HS3M	3-325		
	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BE□HS1□	3-327		
			1000	700	400	14.3	1200	1200	600	BE□HS3M	3-329		
			2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BF□HS1□	3-331		
			2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	600	BF□HS3M	3-333		
			1000	700	500	12/32	1200	1200	1200/600	BK□MS4□	3-337		
			2500	700	500	12/32	1200	1200	1200/600	BL□MS4□	3-341		
	XZ+Y スライダ固定	Z軸直立	1070	400	400	9.5	1200	960	600	Z3□HS1H	3-357		
			1270	500	500	16.5	1200	1200	600	Z3□HS2H	3-359		
	XYBG+Zベ ース固定	Y軸横立 てガントリー	1100	600	300	7.0/7.6	1200	960	480/240	GB□HB1□	3-385		
			1100	700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GC□HB1□	3-389		
			1100	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GC□HB2□	3-391		
			1100	700	400	10	1200	1200	1200	GC□HB3H	3-393		
			2000	700	400	7.0/14	1200	1200	480/240	GD□HB1□	3-399		
			2000	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GD□HB2□	3-401		
			2000	700	400	10	1200	1200	1200	GD□HB3H	3-403		
			1300	900	500	14	1200	1200	240	GE□HB1L	3-405		
1300			900	500	10/13	1200	1200	600/300	GE□HB2□	3-407			
1300			900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GE□HB3□	3-409			
2500			900	500	14	1200	1200	240	GF□HB1L	3-411			
2500			900	500	10/20	1200	1200	600/300	GF□HB2□	3-413			
2500			900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GF□HB3□	3-415			
XYBG+Z スライダ固定			Y軸横立 てガントリー	1000	600	300	4.3/8	1200	960	480/240	GB□HS1□	3-417	
				1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GC□HS1□	3-421	
				1000	700	400	13.1	1200	1200	600	GC□HS3M	3-423	
	2000	700		400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GD□HS1□	3-429			
	2000	700		400	13.1	1200	1200	600	GD□HS3M	3-431			
	1000	900		400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GE□HS1□	3-433			
	1000	900		400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GE□HS3□	3-435			
	2500	900		400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GF□HS1□	3-441			
	2500	900		400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GF□HS3□	3-443			
	XYG+Z ベース固定	Y軸水平 ガントリー		2500	700	600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	G1□HB1□	3-361	
2500			700	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G1□HB2□	3-363			
2500			700	600	10/20	1200	1200	1200/600	G1□HB3□	3-365			
2500			1200	600	3.5/7.0/14	1200	1200	960/480/240	G2□HB1□	3-367			
2500			1200	600	5.0/10/20	1200	1200	1200/600/300	G2□HB2□	3-369			
2500			1200	600	10/20	1200	1200	1200/600	G2□HB3□	3-371			
XYG+Z スライダ固定	Y軸水平 ガントリー	2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G1□HS1□	3-373			
		2500	700	500	14.8	1200	1200	300	G1□HS2L	3-375			
		2500	700	500	14.3	1200	1200	600	G1□HS3M	3-377			
		2500	1200	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G2□HS1□	3-379			
		2500	1200	500	14.8	1200	1200	300	G2□HS2L	3-381			
		2500	1200	500	14.3	1200	1200	600	G2□HS3M	3-383			

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
NS組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	2200	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B1N□MB3□	3-303
			3000	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B2N□MB3□	3-307
	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	2200	700	400	13	1300	1200	600	B1N□MS3M	3-349
			3000	700	400	13	1300	1200	600	B2N□MS3M	3-353
TTA ワーク固定タイプ 3軸組合せ 	XYZ	サーボモーター ワーク固定 タイプ	200	150	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-20-15	3-501
			300	250	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-30-25	3-503
			400	350	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-40-35	3-505
			500	450	150	7.0/15	1000/600	1000/600	400/170	C3S-50-45	3-507
TTA ワーク移動タイプ 3軸組合せ 	XYZ	サーボモーター ワーク移動 タイプ	200	200	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-20	3-483
			300	300	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-30	3-485
			400	400	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-40	3-487
			500	500	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A3S-50	3-489

ベース軸の最高速度 2500mm/s以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ISB/ISPB 3軸組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	1300	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BK□HB3□	3-281
			1300	700	500	20	2400	2400	1200	BK□HB4H	3-283
			2500	700	500	10/20	2400	2400	1200/600	BL□HB3□	3-289
			2500	700	500	20	2400	2400	1200	BL□HB4H	3-291
	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	1500	700	500	20	2500	2400	1200	BM□HB4H	3-297
			1000	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BK□HS4□	3-335
NS組合せ 	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	2500	700	500	12/25.1	2400	2400	1200/600	BL□HS4□	3-339
			1000	700	500	12	2500	2400	1200	BM□HS4H	3-343
			2200	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B1N□HB3□	3-301
LSA組合せ	XYB+Z ベース固定	Y軸ベース固定	3000	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B2N□HB3□	3-305
			2200	700	400	11.5	2400	1200	600	B1N□HS3M	3-347
			3000	700	400	11.5	2400	1200	600	B2N□HS3M	3-351
LSA組合せ	XYB+Z スライダ固定	Y軸ベース固定	4155	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B1L□HB3□	3-309
			4155	400	300	11.5	2500	1200	600	B1L□HS3M	3-355

直交ロボット 4軸組合せ

ベース軸の最高速度 1300mm/s以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
ZR 4軸組合せ	XYB+ZR	Y軸ベース固定+ ロータリー	800	400	150	1	1200	980	1005	BB□HZRS	3-445
			1000	700	200	2	1200	1200	1256	BE□HZRM	3-447
TTA ワーク固定タイプ 3軸組合せ+ロータリ	XYZR	ハルスモーター	500	500	150	6	800	800	400	C4	3-517
		サーボモーター	500	500	150	Z軸:7.0/15	1100/600	1100/600	400/170	C4S	3-509
TTA ワーク移動タイプ 3軸組合せ+ロータリ	XYZR	ハルスモーター	500	500	150	X軸:20 Z軸:6	800	800	400	A4	3-491
		サーボモーター	500	500	150	X軸:15/30 Z軸:7/15	1200/600	1200/600	400/170	A4S	3-491
NS 4軸組合せ	XYB	X軸 マルチスライダ	2250	700	—	40	1300	1200	—	B3N1M	3-451

ベース軸の最高速度 2500mm/s以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸 組合せ		ストローク(mm)			可搬質量 (kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
			X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
NS 4軸組合せ	XYB	X軸 マルチスライダ	2250	700	—	21.2	2400	1200	—	B3N1H	3-449
LSA 4軸組合せ	XYB	X軸 マルチスライダ	3835	400	—	21.2	2500	1200	—	B2L1H	3-453
高速直交 4軸	XYB+Z ベース固定	X軸シンクロ	400	300	100	1	2500	2500	833	G1	3-31

機種選定ガイド **ユニット製品**

動作速度から選ぶ

直交ロボット 5軸組合せ

ベース軸の最高速度 **2500mm/s以下**※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
高速直交 4軸+ロータリ	XYZR	X軸シンクロ+ロータリ	400	300	100	0.5	2500	2500	833	G1RT	3-27

直交ロボット 6軸組合せ

ベース軸の最高速度 **1300mm/s以下**※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
NS 6軸組合せ	XYB+Z ベース固定	X軸マルチ スライダ	2250	700	500	9.0/19	1300	1200	1200/600	B3N1MB3□	3-457
	XYB+Z スライダ固定	X軸マルチ スライダ	2250	700	400	13	1300	1200	600	B3N1MS3M	3-463

ベース軸の最高速度 **2500mm/s以下**※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)			可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※			型式	掲載頁
	組合せ		X軸最大	Y軸最大	Z軸最大		X軸	Y軸	Z軸		
NS 6軸組合せ	XYB+Z ベース固定	X軸マルチ スライダ	2250	700	500	9.0/11.2	2400	1200	1200/600	B3N1HB3□	3-455
	XYB+Z スライダ固定	X軸マルチ スライダ	2250	700	400	11.5	2400	1200	600	B3N1HS3M	3-461
LSA 6軸組合せ	XYB+Z ベース固定	X軸マルチ スライダ	3835	400	400	9.0/11.2	2500	1200	1200/600	B2L1HB3□	3-459
	XYB+Z スライダ固定	X軸マルチ スライダ	3835	400	300	10.2	2500	1200	600	B2L1HS3M	3-465
高速直交 4軸+ピック& ロータリ	XYZPR	X軸シンクロ+ ピック&ロータリ	400	300	100	0.1	2500	2500	833	G1RP	3-29

スカラロボット 3軸組合せ

第1・第2アーム合成速度 **2943mm/s以下**※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度				
IXP	—	(回転軸なし)	180	80	1	2053		350	3N1808	3-533
	—		250	80	1	2151		350	3N2508	3-535
	—		350	150	1	2726		270	3N3515	3-537
	—		450	150	1	2438		270	3N4515	3-539
	—		550	200	2	2943		240	3N5520	3-541
	—		650	200	2	2916		240	3N6520	3-543

スカラロボット 4軸組合せ

第1・第2アーム合成速度 8308mm/s以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IXP+GR	—	—	250	80	掲載頁で ご確認 ください	2151	350	3N2508GM	3-535
	—	—	350	150		2726	270	3N3515GM/ 3N3510GL	3-537
	—	(グリッパ付)	450	150		2438	270	3N4515GM/ 3N4510GL	3-539
	—	—	550	150		2943	240	3N3515GL/ 3N3510GW	3-537
	—	—	650	150		2916	240	3N4515GL/ 3N4510GW	3-539
IXP	—	—	180	80	1	2053	350	4N1808	3-533
	—	—	250	80	1	2151	350	4N2508	3-535
	—	(回転軸付き)	350	150	1	2726	270	4N3515	3-537
	—	—	450	150	1	2438	270	4N4515	3-539
	—	—	350	200	2	2943	240	4N5520	3-541
	—	—	450	200	2	2916	240	4N6520	3-543
IX	—	—	120	50	0.2	2053	720	NNN1205	3-545
	—	—	150	50	0.2	2304	720	NNN1505	3-547
	—	—	180	50	0.2	2555	720	NNN1805	3-549
	—	—	250	150	1	3191	1316	NNN2515H	3-551
	—	—	350	150	1	4042	1316	NNN3515H	3-553
	—	—	500	300	2	6381	1473	NNN50□□H	3-555
	—	—	600	300	2	7232	1473	NNN60□□H	3-557
	—	—	700	400	5	7010	1614	NNN70□□H	3-559
	—	—	800	400	5	7586	1614	NNN80□□H	3-561
	—	—	500	160	1	5007	1304	NSN5016H	3-567
	—	—	600	160	1	5583	1304	NSN6016H	3-569
	—	—	300	150	1	3616	1316	TNN/UNN3015H	3-571
	—	—	350	150	1	4042	1316	TNN/UNN3515H	3-573
	—	—	500	200	2	6381	1473	HNN/INN5020H	3-575
	—	—	600	200	2	7232	1473	HNN/INN6020H	3-577
	—	—	700	400	5	7010	1614	HNN/INN70□□H	3-579
—	—	800	400	5	7586	1614	HNN/INN80□□H	3-581	
—	—	1000	400	20	7356	1000	NNN10040	3-563	
—	—	1200	400	20	8308	1000	NNN12040	3-565	

クリーンルーム対応 4軸組合せ

第1・第2アーム合成速度 7586mm/s以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IX	—	—	120	50	0.2	2053	720	NNC1205	5-141
	—	—	150	50	0.2	2304	720	NNC1505	5-143
	—	—	180	50	0.2	2555	720	NNC1805	5-145
	—	—	250	150	1	3191	1316	NNC2515H	5-147
	—	—	350	150	1	4042	1316	NNC3515H	5-149
	—	—	500	300	2	6381	1473	NNC50□□H	5-151
	—	—	600	300	2	7232	1473	NNC60□□H	5-153
	—	—	700	400	5	7010	1614	NNC70□□H	5-155
—	—	800	400	5	7586	1614	NNC80□□H	5-157	

防滴対応 4軸組合せ

第1・第2アーム合成速度 7586mm/s以下

※可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

分類	軸		ストローク(mm)		可搬質量(kg)※	最高速度(mm/s)※		型式	掲載頁
	組合せ		アーム長	上下軸		第1・第2アーム合成速度	上下軸		
IX	—	—	250	150	1	3191	1316	NNW2515H	5-253
	—	—	350	150	1	4042	1316	NNW3515H	5-255
	—	—	500	300	2	6381	1473	NNW50□□H	5-257
	—	—	600	300	2	7232	1473	NNW60□□H	5-259
	—	—	700	400	5	7010	1614	NNW70□□H	5-261
	—	—	800	400	5	7586	1614	NNW80□□H	5-263

機種選定ガイド **ユニット製品**

ユニット製品の特長 ①

直交ロボット



バッテリーレスアブソリュートエンコーダー

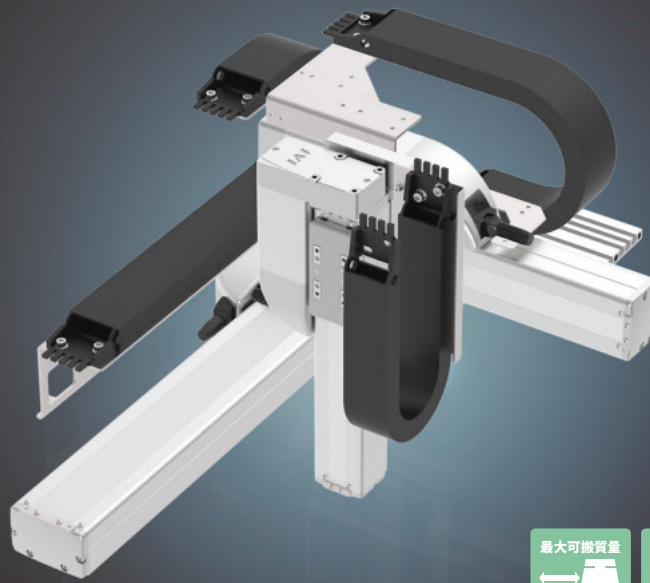
バッテリーなしメンテなしで、原点復帰なし。
しかし価格の値上げは一切なし。
もうインクリには戻れない。

直交ロボット(IK / ICSB / ICSAシリーズ)は、使用頻度の高い組合せパターンを抽出し、ブラケット・配線処理を施すことで、納品後すぐに装置に設置して使用出来るようにした即戦力の組合せユニットです。

コンパクト **ロボシリンダー組合せ (IKシリーズ)** 低価格 & 小型の
ロボシリンダーの組合せ

低価格

コンパクト



最大可搬質量

17Kg

位置決め精度

±0.01mm

最大ストローク

1100mm

最大加減速度

1.0G

1. 低価格

標準価格 - (RCP6-SA6C、RCP6-SA4Cの2軸組合せ)

従来機種よりも低価格なアクチュエーターを組合せたことにより、組合せ軸でも低価格となりました。

従来機種

IK2-PXBB1□□S
(X軸:RCP2-SS8R、Y軸:RCP2-SA7R)
50mmストロークの場合
標準価格 -

新製品

IK2-P6XBB1□□S
(X軸:RCP6-SA8R、Y軸:RCP6-SA7R)
50mmストロークの場合
標準価格 -従来機種より
16%
コストダウン

2. 豊富なバリエーション

従来機種より組合せを大幅に拡充し、**396通り**もの選択肢の中から、用途に合った組合せをお選びいただけます。(ケーブルベア選択も含めると 7056通り)

2軸組合せ (X軸・Y軸)

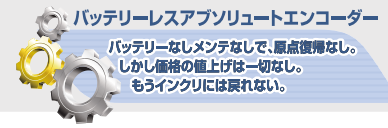
SA8 + SA7
SA7 + SA6
NEW SA6 + SA4
NEW WSA16 + SA8
NEW WSA14 + SA7

2軸組合せ (Y軸・Z軸)

SA8 + SA7
NEW SA7 + SA6
NEW SA6 + SA4

3軸組合せ (X軸・Y軸・Z軸)

SA8 + SA7 + SA6
NEW SA7 + SA6 + SA4
NEW WSA16 + SA8 + SA7
NEW WSA14 + SA7 + SA6**NEW** ... 新規追加となったサイズの組合せ



高剛性 単軸ロボット組合せ (ICSB/ICSAシリーズ)

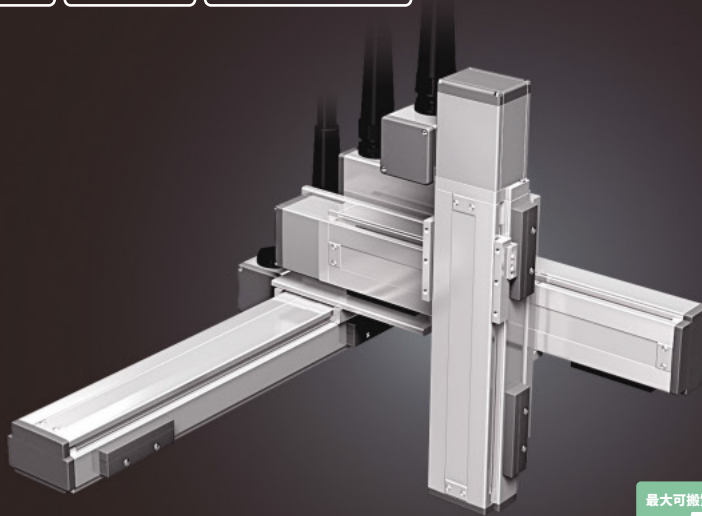
ボールネジ駆動、ナット回転型、リニアサーボアクチュエーターの組合せ

高剛性

高可搬

高精度

ロングストローク

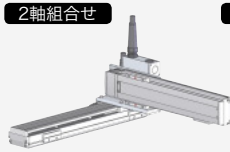


最大可搬質量 ←→ 62.3Kg	位置決め精度 ←→ ±0.005mm	最大ストローク ←→ 4155mm	最大加減速度 ↕ 1.2G
------------------------	--------------------------	-------------------------	---------------------

1. 豊富なバリエーション

使用頻度の高い組合せパターンを抽出しました。各組合せパターンは搬送重量、移動ストローク、設置スペースに応じた機種が選択可能です。

2軸組合せ



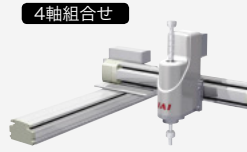
Y軸ベース固定

3軸組合せ



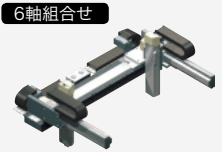
Y軸ベース固定
Z軸スライダ固定

4軸組合せ



Z軸+回転軸一体型タイプ

6軸組合せ

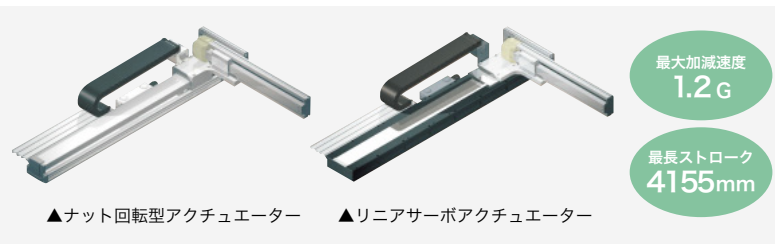


Z軸ベース固定タイプ
(Z軸スライダ可動)

2. 広い動作範囲と高速性能

直交ロボットの動作範囲は、最大で4155mm×400mm (または3000mm×700mm) と、広い動作範囲を移動できます。

またX軸にナット回転型やリニアサーボタイプを使用する事によりロングストロークを最高2500mm/sで移動、サイクルタイム短縮が可能な最適な機種がお選びいただけます。



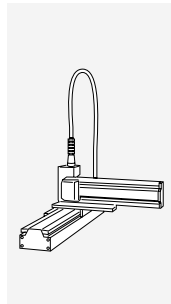
組合せタイプの種類説明 → 1-197~202

機種選定ガイド ユニット製品

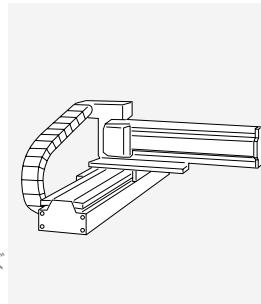
ケーブル配線

配線方法種類・特徴

直交ロボットタイプの2軸目・3軸目のモーター/エンコーダケーブルの配線方法は、「自立ケーブル」と「ケーブルベア」の2種類から選択が可能です。用途にあったタイプをご選択ください。

自立ケーブル
型式:SC

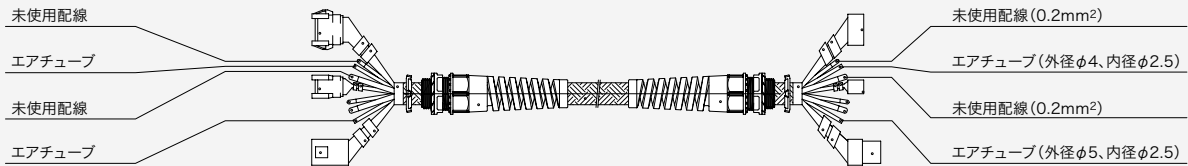
- ・ 屈曲半径が大きいため、断線しにくい
- ・ 高さ方向にスペースが必要
- ・ 複合ケーブル内にユーザー用サービス配線と配管を用意 (ICSB、ICSAシリーズ限定)

ケーブルベア
型式:CT□

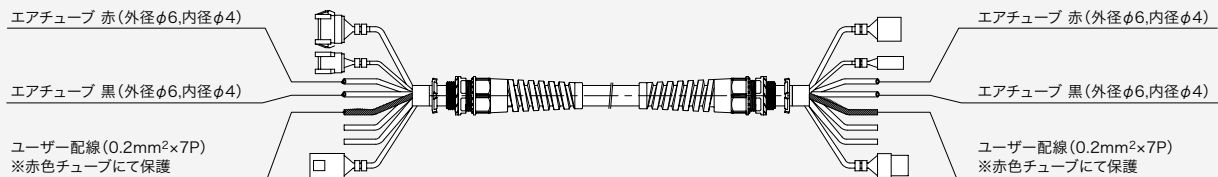
- ・ 高さが低く抑えられスペースが不用
- ・ Y軸及びZ軸に装着する機器の配線をケーブルベア内に収納可能
- ・ 収納するケーブルの量に応じて4種類のサイズから選択が可能 (ICSA、IKシリーズ限定)

自立ケーブル:お客様用サービス配線・配管図

ICSAシリーズ



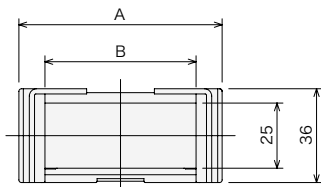
ICSBシリーズ



直交ロボット用ケーブルベア寸法

※ICSBシリーズは製品ページの寸法図をご参照ください。

ICSAシリーズ

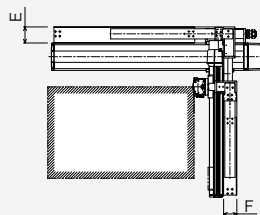
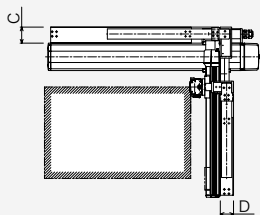


型式記号	A	B	C	D	E	F
CT(標準)	56	38	87.7	79.2	87.7	72.2
CTM	78	58	107.7	99.2	107.7	92.2
CTL	98	78	127.7	119.2	127.7	112.2
CTXL	123	103	152.7	144.2	152.7	137.2

(単位:mm)

対象機種: BB□□□□

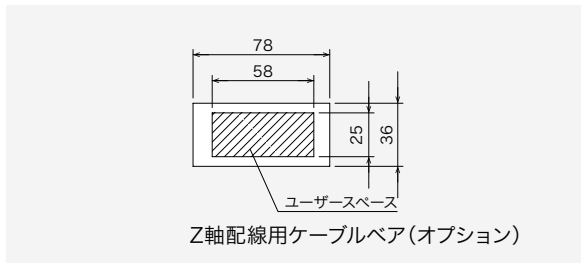
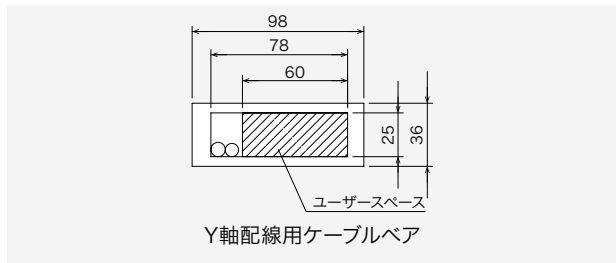
対象機種: BE□□□□



ICSAシリーズ

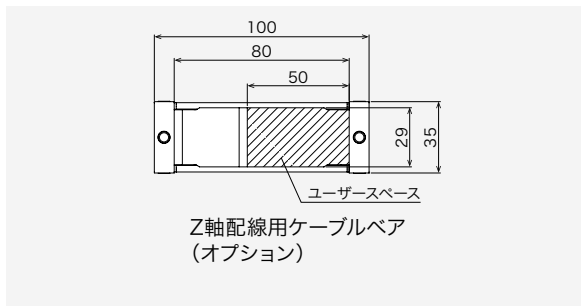
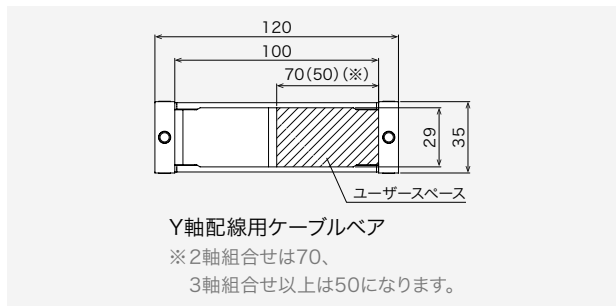
● ISA超大型タイプ2軸組合せ

対象機種: BP□□/ BQ□□



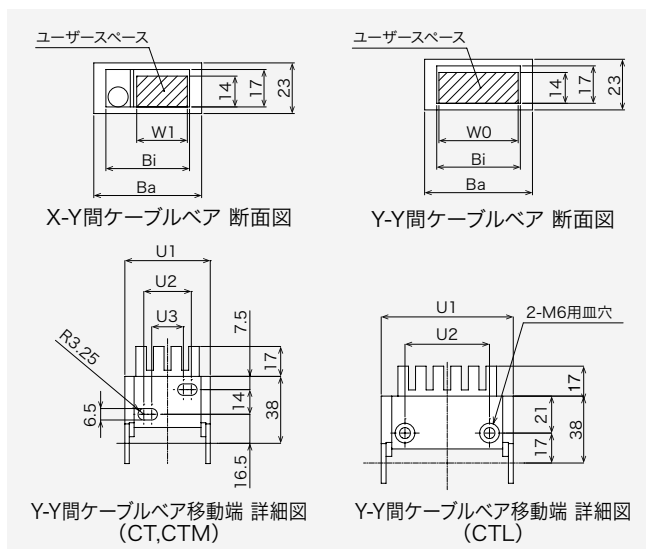
● ナット回転アクチュエーター/リニアサーボアクチュエーター 2軸/3軸/4軸/6軸組合せ

対象機種: B1N□□□□/ B2N□□□□/ B3N□□□□/ B1L□□□□/ B2L□□□□

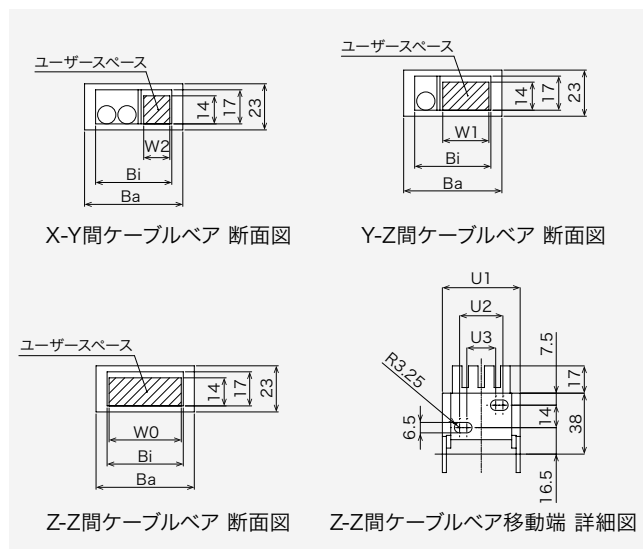


IKシリーズ

■ 2軸組合せ ケーブル収納 詳細図



■ 3軸組合せ ケーブル収納 詳細図



ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
U1	48.5	60.5	75	-
U2	27	39.5	48	-
U3	18	30.5	-	-
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W0	36	48	61	78
W1	23	35	48	65

(単位:mm)

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
U1	48.5	60.5	-	-
U2	27	39.5	-	-
U3	18	30.5	-	-
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W0	36	48	61	78
W1	23	35	48	65
W2	13	25	38	55

(単位:mm)

※ユーザースペースが足りない場合は、特別仕様でサイズアップが可能です。詳細はお問合わせ下さい。

機種選定ガイド ユニット製品

ケーブル配線

ICSBシリーズケーブル取り出し方向オプション・Z軸用配線処理オプション

ケーブル取り出し方向・センサー取り付け方向

直交ロボット構成軸のケーブル取り出し方向及びセンサー(クリープセンサー/原点リミットスイッチ)取り付け方向は、組合せタイプにより異なります。詳細は下記表をご参照ください。

①ケーブル取り出し方向 ※2軸/3軸組合せのみ対象となります。

ケーブル取り出し方向は、構成軸がIS(P)B、SSPA、IS(P)A-Wの場合のみ設定されています。

また、第1軸のケーブル取り出し方向のみ、オプションで変更が可能です。(但し、YZS/YZBタイプとICS(P)Aシリーズは変更できません)

通常設定以外の方向に変更する場合は、X軸オプションにケーブル取り出し方向の記号を記入してください。

構成軸がIS(P)A-Wの場合は、通常設定の場合も組合せ型式中に取り出し方向の記号を入力してください。

②センサー(クリープセンサー/原点リミットスイッチ)取り付け方向

センサー取り付け方向の変更はできません。

取り付け方向が勝手違いの場合も、組合せ型式中のオプション記号の表記は「C/L」となります。

また、構成軸がIS(P)A-W、LSA、NSの場合は、組合せ方向に関わらずセンサー取り付け位置は「C/L」となります。

構成軸により、センサーの取り付けができない場合がありますので、各製品ページのオプション表をご確認ください。

2軸組合せ

タイプ	組合せ方向	第1軸		第2軸		2軸目配線処理
		ケーブル取り出し方向 ^{※1}	センサー取り付け方向 ^{※2}	ケーブル取り出し方向 ^{※1}	センサー取り付け方向 ^{※2}	
XYB XYBG	1	A3S[A3]	CL/LL[C/L]	A1S	C/L	SC CT
	2	A1S[A1]	C/L[C/L]	A3S	CL/LL	
	3	A3S[A3]	CL/LL[C/L]	A3S	CL/LL	
	4	A1S[A1]	C/L[C/L]	A1S	C/L	
XYS	1	A3S	CL/LL	A3S	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A1S	CL/LL	
	3	A3S	CL/LL	A1S	CL/LL	
	4	A1S	C/L	A3S	C/L	
XZ	1	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	CT
	2	A1S	C/L	A1S	C/L	
	3	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	4	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
	5	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	6	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
YZS	1	A1E	C/L	A3E	CL/LL	SC
	2	A3E	CL/LL	A1E	C/L	
YZB	1	A1E	C/L	A3S	CL/LL	CT SC CT
	2	A3E	CL/LL	A1E	C/L	
	3	A3E	CL/LL	A3E	CL/LL	
XYG	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	CT
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	

※1 通常設定の方向です。オプションでケーブル取り出し方向の変更が可能です(YZS/YZBは変更不可)。[]内はIS(P)A-Wの場合です。
※2 []内は構成軸がIS(P)A-W、LSA、NSの場合です。

(表の記号説明)

●アクチュエーターケーブル取り出し方向

構成軸	記号	記号説明
IS(P)B SSPA	A1E	取り出し方向 左背面
	A1S	取り出し方向 左側面
	A3E	取り出し方向 右背面
IS(P)A-W	A3S	取り出し方向 右側面
	A1	左側取り出し
	A3	右側取り出し

●センサー(クリープセンサー/原点リミットスイッチ)取り付け方向

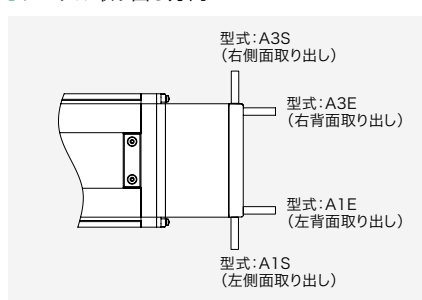
構成軸	記号説明
C/L	取り付け方向 本体右側(標準)
CL/LL*	取り付け方向 本体左側(勝手違い)右側取り出し

*組合せ型式のオプション記号の表記は[C/L]となります。

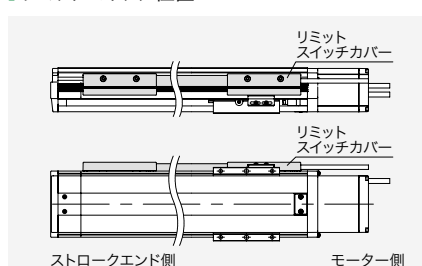
●配線処理

構成軸	記号説明
SC	自立ケーブル
CT	ケーブルベア

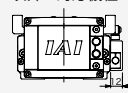
ケーブル取り出し方向



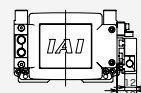
リミットスイッチ位置



SSPAシリーズ
以外の対応機種



SSPAシリーズ



3軸組合せ

タイプ	組合せ方向	第1軸		第2軸		第3軸		3軸目配線処理
		ケーブル取り出し方向 ^{※1}	センサー取り付け方向 ^{※2}	ケーブル取り出し方向 ^{※1}	センサー取り付け方向 ^{※2}	ケーブル取り出し方向 ^{※1}	センサー取り付け方向 ^{※2}	
XYB + ZB	1	A3S[A3]	CL/LL[C/L]	A1S	C/L	A3S A3E	CL/LL	CT SC CT SC CT SC
	2	A1S[A1]	C/L[C/L]	A3S	CL/LL	A1S A1E	C/L	
	3	A3S[A3]	CL/LL[C/L]	A3S	CL/LL	A1S A1E	C/L	
	4	A1S[A1]	C/L[C/L]	A1S	C/L	A3S A3E	CL/LL	
XYB + ZS	1	A3S[A3]	CL/LL[C/L]	A1S	C/L	A1E	C/L	SC
	2	A1S[A1]	C/L[C/L]	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	3	A3S[A3]	CL/LL[C/L]	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	4	A1S[A1]	C/L[C/L]	A1S	C/L	A1E	C/L	
XZ+YS	1	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	A3S	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A1E	C/L	A1S	CL/LL	
XYG+ZB	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	A1S	C/L	CT
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A3S	CL/LL	
XYG+ZS	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	A3E	CL/LL	SC
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A1E	C/L	
XYBG + ZB	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A3S A3E	CL/LL	CT SC CT SC CT SC
	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A1S A1E	C/L	
	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A1S A1E	C/L	
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A3S A3E	CL/LL	
XYBG + ZS	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A1E	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A1E	C/L	

※1 通常設定の方向です。オプションでケーブル取り出し方向の変更が可能です。[]内はIS(P)A-Wの場合です。
※2 []内は構成軸がIS(P)A-W、LSA、NSの場合です。

4軸組合せ

タイプ	組合せ方向	センサー取り付け方向				配線処理
		第1軸	第2軸	第3軸	第4軸	
XYB + ZRB	1	CL/LL	CL/LL	L	-	CT
	2	C/L	C/L	L	-	
	3	CL/LL	C/L	L	-	
	4	C/L	CL/LL	L	-	
XMYB	1	C/L	-	C/L	CL/LL	CT

6軸組合せ

タイプ	組合せ方向	センサー取り付け方向						配線処理
		第1軸	第2軸	第3軸	第4軸	第5軸	第6軸	
XMYB + ZB	1	C/L	-	C/L	C/L	CL/LL	CL/LL	CT
XMYB + ZS	1	C/L	-	C/L	CL/LL	CL/LL	C/L	CT

Z軸用配線処理オプション ※ICS(P)B2のみ選択可

XYB、XYBG、XYGのY軸スライダーに、お客さまが機器を装着される場合の、配線用ケーブルベアをオプション設定しました。

《組合せタイプ:XYB,XYBG》

移動端ブラケット

X軸

Y軸

【移動端ブラケット詳細図とベア断面図】

組合せタイプ	A寸法	B寸法
BA□□/BB□□	73	54
BC□□/BD□□/ BE□□/BF□□	83	65
BG□□/BH□□/ BK□□/BL□□/BL□□	83	80
GB□□	73	54
GC□□/GD□□/ GE□□/GF□□	83	65
GG□□/GH□□	83	80

5.4 2-M6用皿穴 (5.5) (φ11.8) (φ6.4) (19.5) (81.5) (68) ユーザースペース

《組合せタイプ:XYG-G1J/G2J》

X軸(駆動軸)

移動端ブラケット

Y軸

X軸(従動軸)

【移動端ブラケット詳細図とベア断面図】

66 2-M6用皿穴 (5.5) (11.8) (φ6.4) (19.5) (93.5) (80) ユーザースペース

直交ロボット-コントローラー間ケーブル ※ICS(P)Bのみ選択可

直交ロボット-コントローラー間のケーブルは、各構成軸毎に単軸ロボット用ケーブルを使用して接続します。

《自立ケーブル仕様》 Y軸及びZ軸のモーターケーブル、エンコーダケーブルは、X軸のコネクターボックスの中で接続されます。

モーターケーブル
〈型式CB-X-MA□□□□〉

エンコーダケーブル
〈型式CB-X1-PA□□□□〉(標準)
〈型式CB-X1-PLA□□□□〉(LS付)

コントローラー

モーターケーブル
〈型式CB-X-MA□□□□〉

エンコーダケーブル
〈型式CB-X1-PA□□□□〉(標準)
〈型式CB-X1-PLA□□□□〉(LS付)

(300)

《ケーブルベア仕様》

モーターケーブル
〈型式CB-X-MA□□□□〉

エンコーダケーブル
〈型式CB-X1-PA□□□□〉(標準)
〈型式CB-X1-PLA□□□□〉(LS付)

コントローラー

モーターケーブル
〈型式CB-X-MA□□□□〉

エンコーダケーブル
〈型式CB-X1-PA□□□□〉(標準)
〈型式CB-X1-PLA□□□□〉(LS付)

(300)

※モーターケーブル/エンコーダケーブルの長さはX軸、Y/Z軸共同ですので、配線の取りまわしにより片方が短くなる場合は、ジョイントケーブルを設定していますのでご使用ください。

モータージョイントケーブル
〈型式CB-X-MA□□□□-JY1〉

エンコーダジョイントケーブル
〈型式CB-X1-PA□□□□-JY1〉

LS付エンコーダジョイントケーブル
〈型式CB-X1-PLA□□□□-JY1〉

設定長さ 0.5m/1m/1.5m/2m

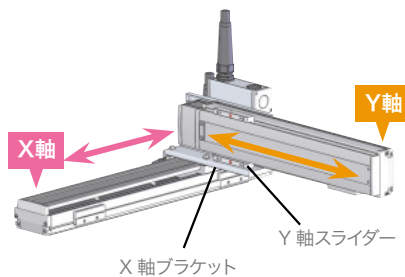
機種選定ガイド **ユニット製品**

2軸組合せタイプの種類説明

使用頻度の高い7種類の組合せパターンを抽出し、ブラケット、配線処理を施しました。

各組合せパターンには、軽荷重用から重荷重用、ショートストロークからロングストロークまで豊富なサイズをラインナップし、用途に応じた最適な機種が選択可能です。

XYB(Y軸ベース固定)タイプ



Y軸のベースをX軸のブラケットに固定した基本的な組合せタイプです。Y軸のスライダに装置やZ軸を付けて動作させます。

Point 1

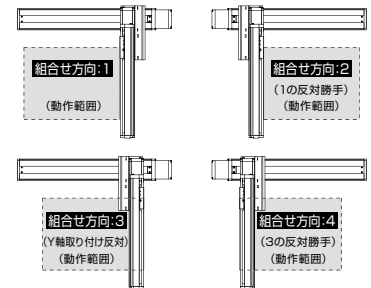
Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。(右図参照)

Point 2

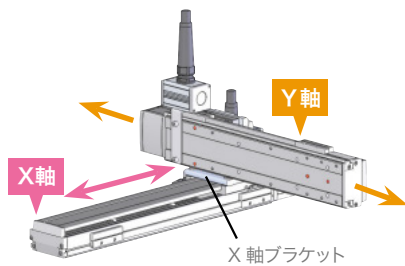
Y軸の配線処理を、ICSシリーズは自立ケーブル、ケーブルペアの2種類から選択出来ます。IKシリーズはケーブルペアを最大4種類のサイズから選択できます。また、ユーザー配線用のケーブルペアを選択できます。

ロボシリンダー：3-33~62
→ 単軸ロボット：3-111~168

組合せ方向



XYS(Y軸スライダ固定)タイプ



Y軸のスライダをX軸のブラケットに固定し、Y軸本体が動くタイプです。障害物があるためY軸本体を前後させる場合等に使用します。

Point 1

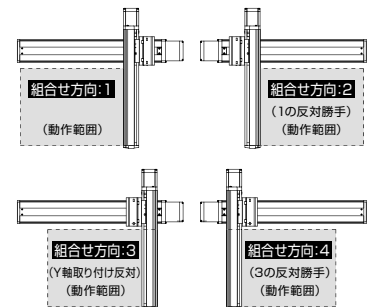
Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。(右図参照)

Point 2

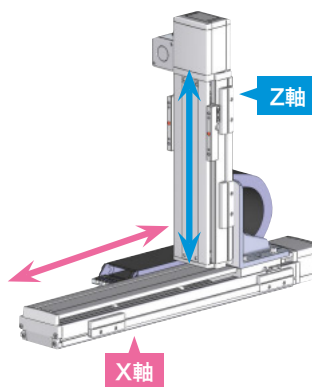
Y軸の配線処理は、自立ケーブルのみとなります。

→ 単軸ロボット：3-169~182

組合せ方向



XZ(Z軸直立固定)タイプ



Z軸(垂直軸)をX軸の上に直立させたタイプです。ストッカーへのワークの挿入やパレットの昇降等に使用します。

Point 1

Z軸の組合せ方向が6パターンから選択出来ます。(右図参照)

Point 2

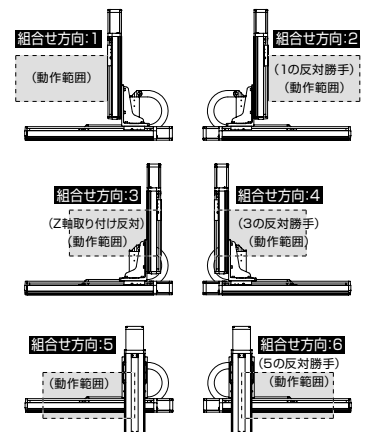
Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としてもスライダが落下しません。

Point 3

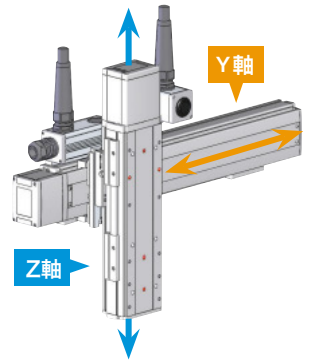
X軸は最長 2500mm、Z軸は最長 500mm まで対応 (更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)

→ 単軸ロボット：3-183~198

組合せ方向



YZS (Z軸スライダー固定)タイプ



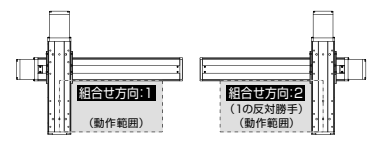
Y軸を横立てにしてZ軸(垂直軸)とスライダー同士を連結したタイプです。Z軸の本体が上下しますので、Z軸本体にチャック等を取り付けて、ワークの搬送等に使用します。

Point 1
Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としても本体が落下しません。

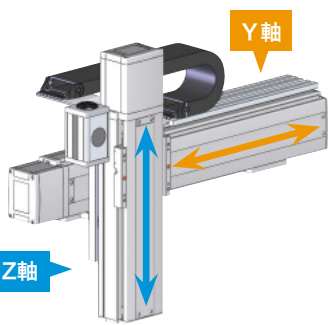
Point 2
Z軸の配線処理は自立ケーブルが標準ですが、ケーブルベアも対応可能です(特注対応)。

→ 単軸ロボット：3-199~208

組合せ方向



YZB (Z軸ベース固定)タイプ



Y軸を横立てにして、Z軸(垂直軸)のベースをY軸のスライダーに固定したタイプです。Z軸のスライダーが上下に動作しますので、ジグやチャックを取り付けてワークの搬送や昇降等に使用します。

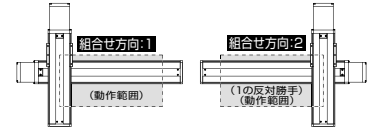
Point 1
Y軸を横立てにして、Z軸(垂直軸)のベースをY軸のスライダーに固定したタイプです。Z軸のスライダーが上下に動作しますので、ジグやチャックを取り付けてワークの搬送や昇降等に使用します。

Point 2
Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としてもスライダーが落下しません。

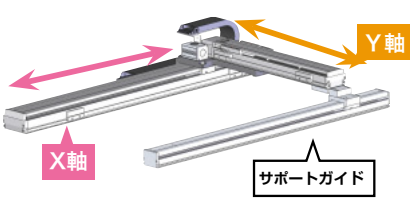
Point 3
Z軸の配線処理を、ICSシリーズは自立ケーブルとケーブルベアの両方から選択が可能です。IKシリーズはケーブルベアを最大4種類のサイズから選択できます。また、ユーザー配線用のケーブルベアを選択できます。

→ ロボシリンダー：3-63~80
→ 単軸ロボット：3-209~220

組合せ方向



XYG (ガントリー)タイプ



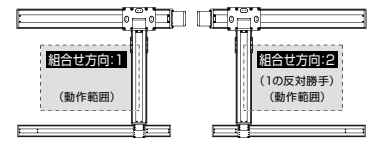
XYBタイプのY軸を平置きにして、Y軸先端にサポートガイドを付けたタイプです。重量物の搬送やY軸のストロークが長く先端の垂れが心配な場合等に使用します。

Point 1
最大 45kg の搬送が可能です。

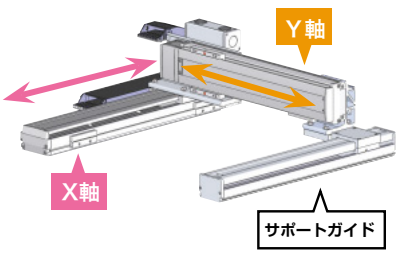
Point 2
X軸は最長 2500mm、Y軸は最長 1200mm まで対応(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)

→ 単軸ロボット：3-221~224

組合せ方向



XYBG (ガントリー Y 軸横立て)タイプ



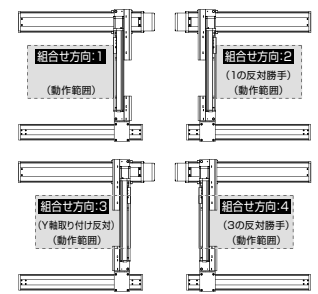
XYBタイプのY軸を横立てにして、Y軸先端にサポートガイドを付けたタイプです。重量物の搬送やY軸先端の垂れが問題になる場合に使用します。

Point 1
最大 60kg の搬送が可能です。

Point 2
XYGタイプに比べて、X軸 Y軸共に短いストロークが設定されています。

→ 単軸ロボット：3-225~246

組合せ方向

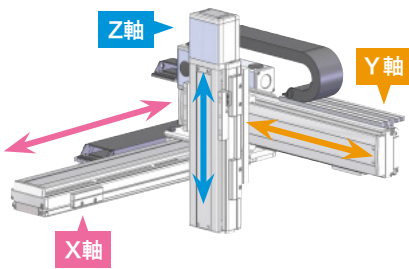


機種選定ガイド **ユニット製品****3軸組合せ** タイプの種類説明

2軸組合せのXYB(XYベース固定)タイプとXYG/XYBG(XYガントリ)タイプをベースに、垂直軸のZ軸を追加した3軸組合せタイプです。また、XZ(Z軸直立固定)タイプをベースに、Y軸を追加したXZYタイプをラインナップに追加しました。

XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ

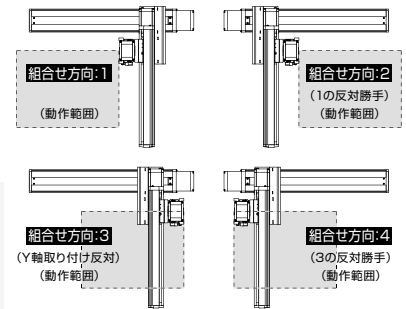
ロボシリンダー：3-81~110
→ 単軸ロボット：3-247~310



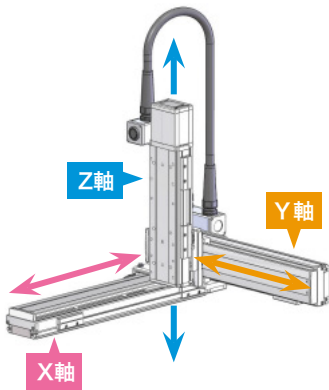
XYB(Y軸ベースをX軸ブラケットに固定)タイプのY軸スライダーに、Z軸のベース面を固定したタイプです。

Point

Z軸は本体が固定されスライダーが上下に移動しますので、Z軸スライダー固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

組合せ方向**XYB(Y軸ベース固定)+Z軸スライダー固定タイプ**

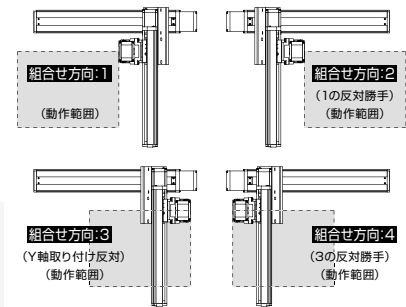
→ 単軸ロボット：3-311~356



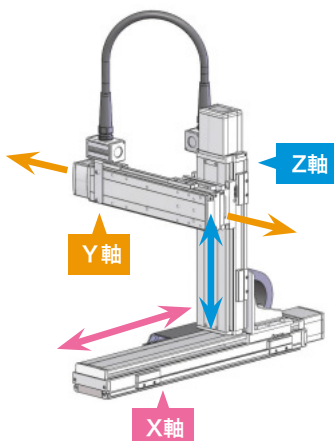
XYB(Y軸ベースをX軸ブラケットに固定)タイプのY軸スライダーに、Z軸のスライダーを固定したタイプです。

Point

Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

組合せ方向**XZ(Z軸直立固定)+Y軸スライダー固定タイプ**

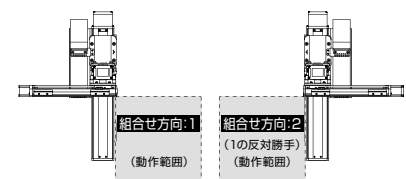
→ 単軸ロボット：3-357~360



XZ(Z軸をX軸の上に直立固定)タイプのZ軸スライダーにY軸のスライダーを固定したタイプです。

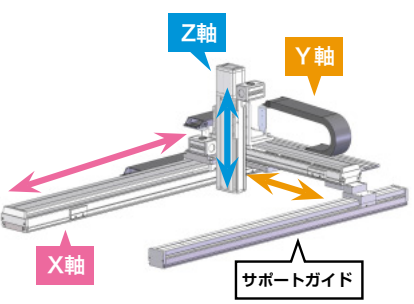
Point

ストックへのワークの挿入、移動等、壁面に位置するものの搬送等に適しています。

組合せ方向

XYG(ガントリー Y 軸平置き)+Z 軸ベース固定タイプ

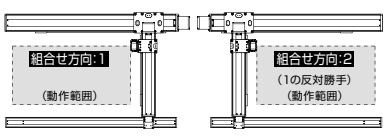
→ 単軸ロボット：3-361~372



XYG(X 軸と平行にガイドを設置し Y 軸を X 軸とガイドで支える)タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のベース面を固定したタイプです。

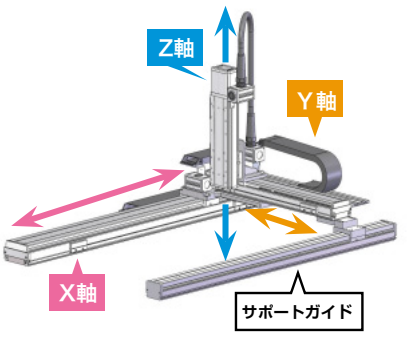
Point
Z 軸は本体が固定されスライダーが上下に移動しますので、Z 軸スライダー固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

組合せ方向



XYG(ガントリー Y 軸平置き)+Z 軸スライダー固定タイプ

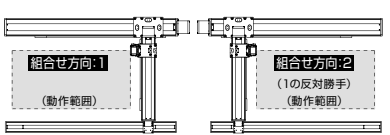
→ 単軸ロボット：3-373~384



XYG(X 軸と平行にガイドを設置し Y 軸を X 軸とガイドで支える)タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のスライダーを固定したタイプです。

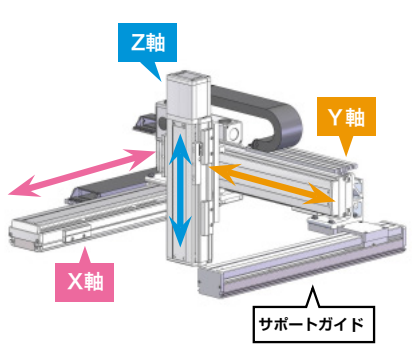
Point
Z 軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

組合せ方向



XYBG(ガントリー Y 軸横立て)+Z 軸ベース固定タイプ

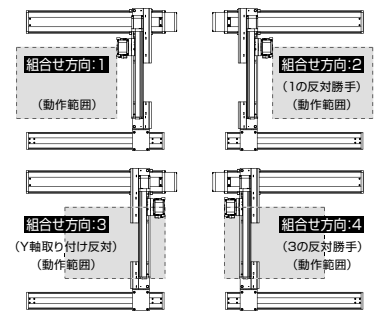
→ 単軸ロボット：3-385~416



XYBG(XYBタイプの Y 軸先端にサポートガイドを装着)タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のベースを固定したタイプです。

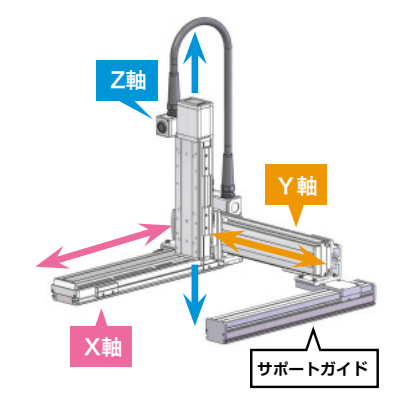
Point
Z 軸は本体が固定されスライダーが上下に移動しますので、Z 軸スライダー固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

組合せ方向



XYBG(ガントリー Y 軸横立て)+Z 軸スライダー固定タイプ

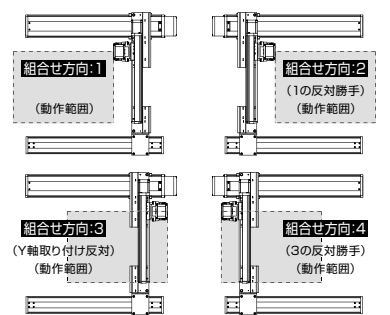
→ 単軸ロボット：3-417~444



XYBG(XYBタイプの Y 軸先端にサポートガイドを装着)タイプの Y 軸スライダーに、Z 軸のスライダーを固定したタイプです。

Point
Z 軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

組合せ方向

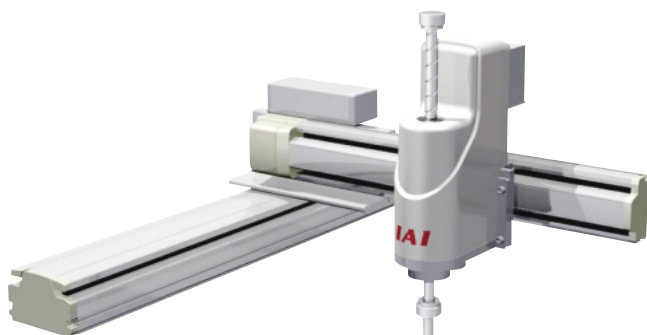


4軸組合せタイプの種類説明

4軸組合せは、垂直／回転動作が可能なZRユニットをXYB2軸組合せに装着したタイプとナット回転型及びリニアのマルチスライダータ입にY軸を装着し、1軸上で2つのY軸が動作するタイプの2種類を設定しました。

XYB(Y軸ベース固定)+ZR(垂直／回転)ユニット

→ 単軸ロボット：3-445~448



XYB (Y軸ベースをX軸ブラケットに固定)タイプのY軸スライダーに、垂直／回転動作が可能なZRユニットを装着したタイプです。

Point 1

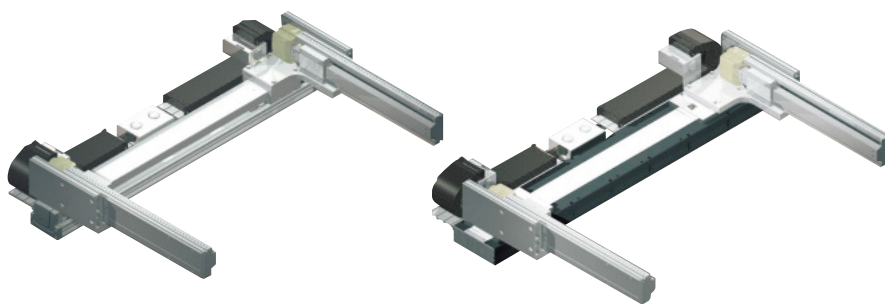
Z軸と回転軸が一体化しコンパクトになりました

Point 2

従来のZ軸+回転軸に比べ、最高速度が大幅にアップしています。

X軸マルチスライダー+Y軸ベース固定タイプ(2軸+2軸)

→ 単軸ロボット：3-449~454



マルチスライダータ입(ナット回転型、リニアサーボ)の両方のスライダーにY軸を装着したダブルY軸タイプです。

Point 1

1軸上で2つのY軸が動作可能となり、2つのXY軸を設置するのに比べ省スペース化が可能となりました。

Point 2

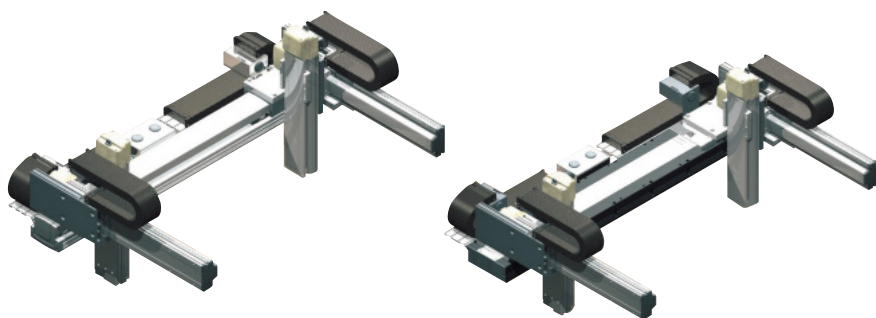
2つのY軸を別々に動作することでサイクルタイムのアップが可能です。

6軸組合せタイプの種類説明

6軸組合せは、X軸マルチスライダー+Y軸ベース固定の4軸組合せにZ軸を追加し、1軸上で2つのYZ軸が動作可能なタイプです。Z軸はベース固定とスライダー固定の2種類が選択可能です。

X軸マルチスライダー+Y軸ベース固定+Z軸ベース固定タイプ

→ 単軸ロボット：3-455~460



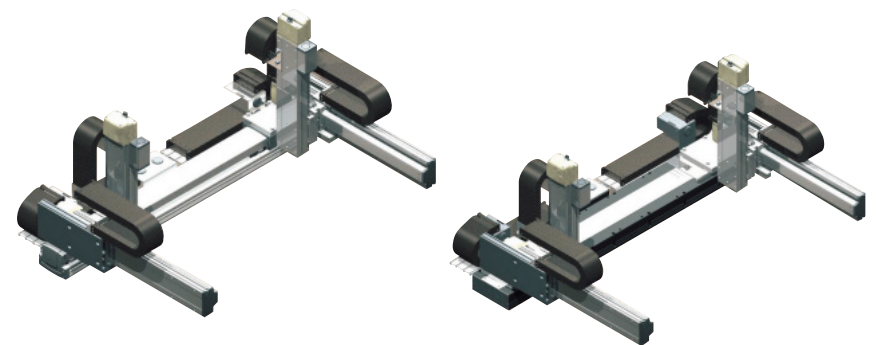
マルチスライダータイプ(ナット回転型、リニアサーボ)の両方のスライダーにY軸とZ軸を装着したダブルYZ軸タイプです。

Point

Z軸は本体が固定されスライダー上下に移動しますので、Z軸スライダー固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

X軸マルチスライダー+Y軸ベース固定+Z軸スライダー固定タイプ

→ 単軸ロボット：3-461~466



マルチスライダータイプ(ナット回転型、リニアサーボ)の両方のスライダーにY軸とZ軸を装着したダブルYZ軸タイプです。

Point

Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

ユニット製品の特長 ②

高速直交型ロボット

高速・高剛性と優れた直進性により、組立・検査のサイクルタイムを短縮する高速直交型ロボットです。

指令加速度3.2G(瞬時最大 4.8G)の高速性

最大加減速度 **3.2G** (瞬時最大 4.8G)
最高速度 **2500mm/s**

CT4
CARTESIAN⁴

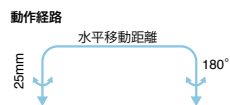
▲ピック&ロータリ部分
(把持・回転機構)

1. 高速・高加減速度

最高速度 2500mm/s、最大加速度 3.2G の高速・高加減速により、装置のサイクルタイムを短縮します。

従来の直交ロボットと比較して標準サイクルタイム(注)を 32% 短縮しました。

(注) サイクルタイムは右図の様に上下移動距離 25mm、水平移動距離 200mm 回転移動角度 180 度の往復動作の参考時間です。



標準サイクルタイムの比較

弊社直交ロボット 加減速度1.2G	1サイクル 0.558秒	
高速直交型ロボット 加減速度3.2G設定	1サイクル 0.379秒	← 32%短縮

2. 高剛性、低振動

新開発の専用鋳造アルミフレームにより高い剛性を確保しました。またXY軸の締結ブラケットの形状及び振動減衰性を向上させることでZ軸先端の振れを減少し、更に XSEL コントローラーで制振制御を行うことで、高速動作時の振動を大幅に低減させることが出来ました。

X軸(マスター軸)フレームに埋め込み

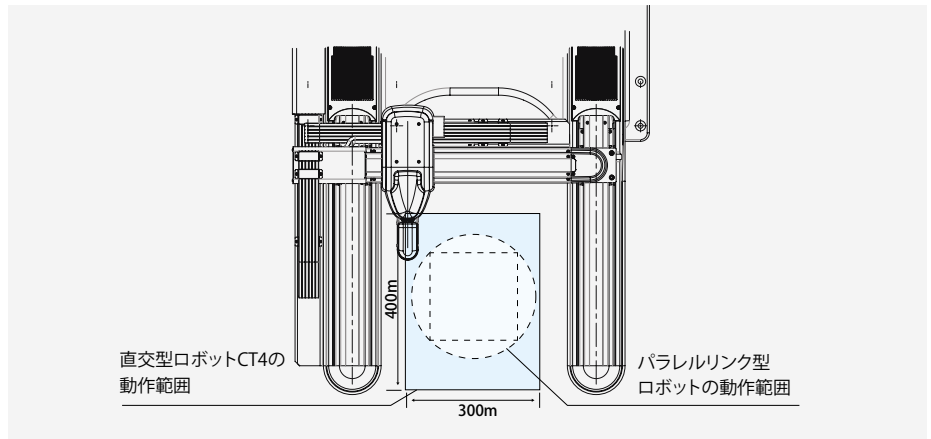
新開発 鋳造アルミフレーム

締結ブラケット 振動減衰性向上

X軸(スレーブ軸)フレームに埋め込み

3. 効率の良い動作範囲

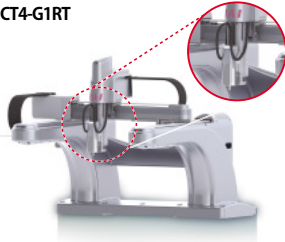
400mm(X軸)×300mm(Y軸)の広い動作範囲を確保しました。ロボットの構造上動作範囲が円となる多関節ロボットや平行リンク型ロボットと比べて、四角い動作範囲は無駄なスペースがなく効率的です。



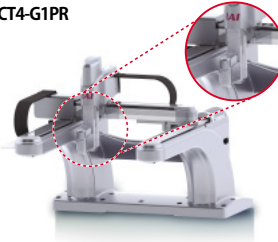
4. 3種のバリエーションから選択可能

①超小型回転軸を設置した回転軸仕様、②把持回転機構を設けたピック&ロータリー仕様、③直交4軸仕様の3種のバリエーションから選択できます。

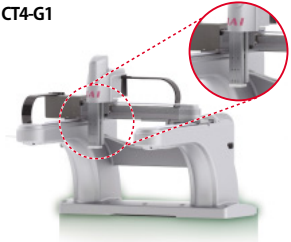
①直交4軸回転軸付仕様
CT4-G1RT



②直交4軸ピック[※]&ロータリー仕様
CT4-G1PR



③直交4軸仕様
CT4-G1



※ピック：把持機構は開閉動作に限定、把持力変更、多点位置決めは出来ません。

5. 剛性が高く、設置が容易

CT4 はフレームの剛性が高いため、振動も抑えることができます。また、平行リンク型ロボットは、通常ワークの上部に取り付けるため専用台の設置が必要になりますが、CT4 はワークの高さの面に取り付けるため設置が容易です。

製品バリエーション・アプリケーションは次のページへ

高速直交型ロボットバリエーション

直交4軸回転軸付仕様 CT4-G1RT



→3-27

特長

CT4-G1 に回転軸を追加。
ワークの向きの変更が可能になりました。

直交4軸ピック&ロータリー仕様 CT4-G1PR



→3-29

特長

CT4-G1 にピック&ロータリー機能を追加。
エアで吸収しにくい形状の部品にも
対応できるようになりました。

直交4軸仕様 CT4-G1



→3-31

特長

指令加速度 3.2G (瞬時最大 4.8G) により、
装置のサイクルタイムを短縮します。

■サイクルタイムについて

サイクルタイムについては下記の動作条件、動作パターンで算出しています。

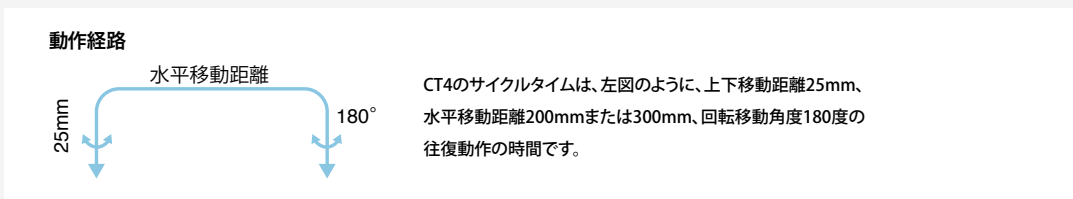
サイクルタイム【アーチモーション】

	移動距離	
	200mm	300mm
直交4軸回転軸付仕様:CT4-G1RT	0.379sec	0.468sec
直交4軸ピック&ロータリー仕様:CT4-G1PR		
直交4軸仕様:CT4-G1		

動作条件 S字制御

	速度	加速度
XY軸	2,500mm/sec	3.2G (瞬時最大4.8G)
Z軸	833mm/sec	3.2G (瞬時最大4.8G)
R軸	4,500度/sec	83,300度/sec ²

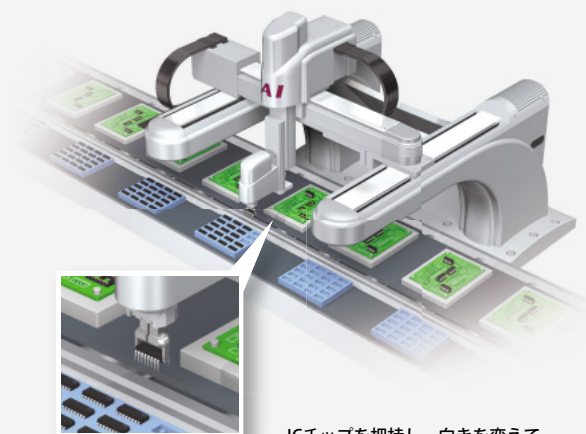
サイクル動作パターン



高速直交型ロボットアプリケーション例

電子部品の実装

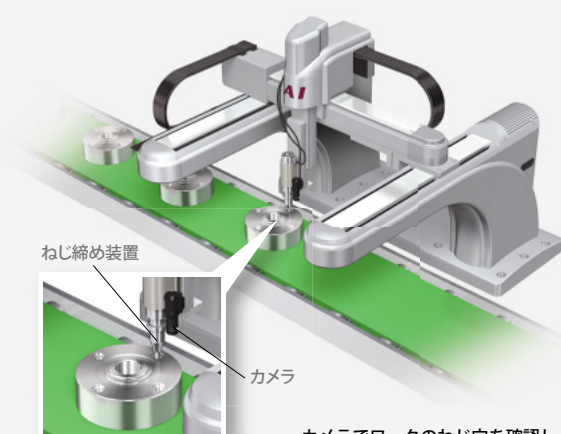
高速直交型ロボット (ピック&ロータリー仕様)
CT4-G1PR



ICチップを把持し、向きを変えて
電子基板上的のソケットにはめこむ。

自動車部品のねじ締め

高速直交型ロボット (標準仕様) + ビジョン
CT4-G1



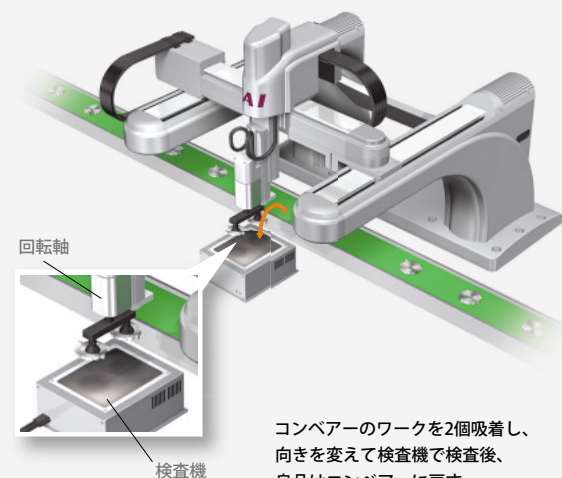
ねじ締め装置

カメラ

カメラでワークのねじ穴を確認し、
ねじ締めを行う。

部品検査機へのワーク供給 / 取り出し

高速直交型ロボット (回転軸付仕様)
CT4-G1RT



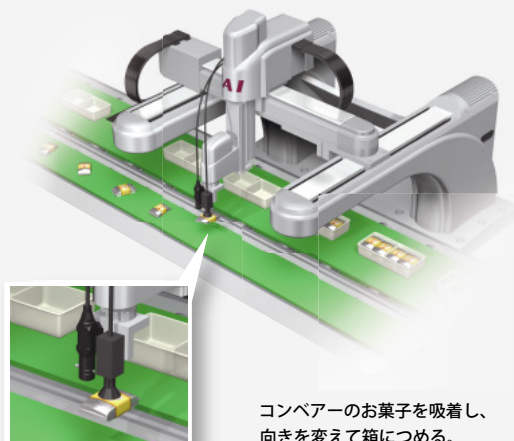
回転軸

検査機

コンベアーのワークを2個吸着し、
向きを変えて検査機で検査後、
良品はコンベアーに戻す。

個包装のお菓子を吸着パッドでピック&プレイス

高速直交型ロボット (回転軸付仕様) + ビジョン
CT4-G1RT



コンベアーのお菓子を吸着し、
向きを変えて箱につめる。

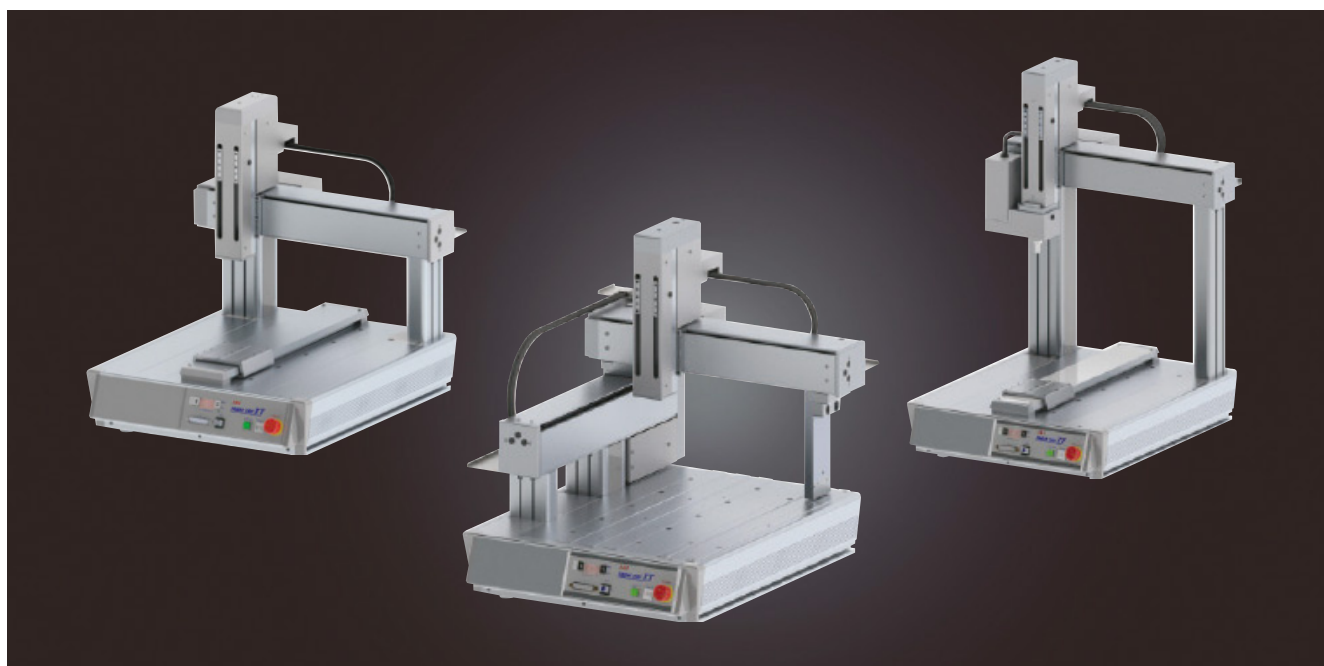
詳細ページ → 3-27 ~ 31

ユニット製品の特長 ③

テーブルトップロボット

セル生産の現場などで活躍する卓上型ロボット。高可搬、高速、高精度!

**バッテリーレスアブソリュートエンコーダー標準搭載。
サーボモーター仕様も登場し、さらにバリエーション拡充。**



1. バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載

全機種にバッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載しました。

原点復帰不要

非常停止後、装置停止後も
その場から動作開始

バッテリーも不要なため、
管理工数、購入費用はかかりません

・立上げ/調整時間短縮
・工数/コスト削減
・生産性向上

2. お求めやすい価格

機能、性能、精度がアップにも関わらず、価格は従来品よりお求めやすい価格になりました。

最大可搬質量
1.5倍アップ

繰返し位置決め精度向上
±0.005mm

最高速度
1.5倍アップ

バッテリーレスアブソリュート
エンコーダー搭載

標準価格

—

3. 高性能、高精度

従来品のリニューアル、ACサーボモーター搭載機種追加により、性能が大幅に向上しました。
さらに、可搬質量重視の低リード仕様、速度重視の高リード仕様も追加し、目的に沿った仕様をお選びいただけます。

モーター種類		新TTA		
		パルスモーター	サーボモーター	
エンコーダー			低リード	高リード
最大可搬質量(k)		バッテリーレスアブソリュートエンコーダー		
ワーク側(X軸)	ワーク側(X軸)	20	30	15
	ツール側(Z軸)	6	15	7
最高速度(mm/s)	X軸	800	600	1200
	Y軸	800	600	1200
	Z軸	400	170	400
繰返し位置決め精度(mm)		±0.01	±0.005	
ロストモーション(mm)		0.05以下	0.025以下	0.04以下
標準価格		—	—	

※数値は機種により異なります。詳細は各ページをご確認ください。

4. 豊富なバリエーション

パルスモーター仕様、サーボモーター仕様(高リード、低リード)に
それぞれ2軸、3軸、4軸(ZR軸)仕様、
ストローク200mm~500mmをラインナップ。

96種類



全168種類

5. フィールドネットワーク対応

各種フィールドネットワークに対応しています。

フィールド
ネットワーク
対応

CC-Link

DeviceNet

PROFI
BUS

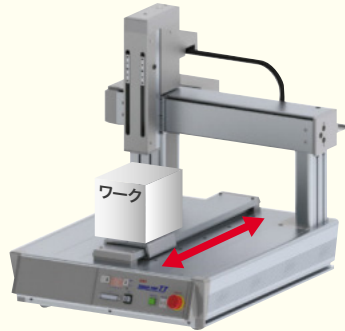
EtherNet/IP

EtherCAT

テーブルトップロボットの選定

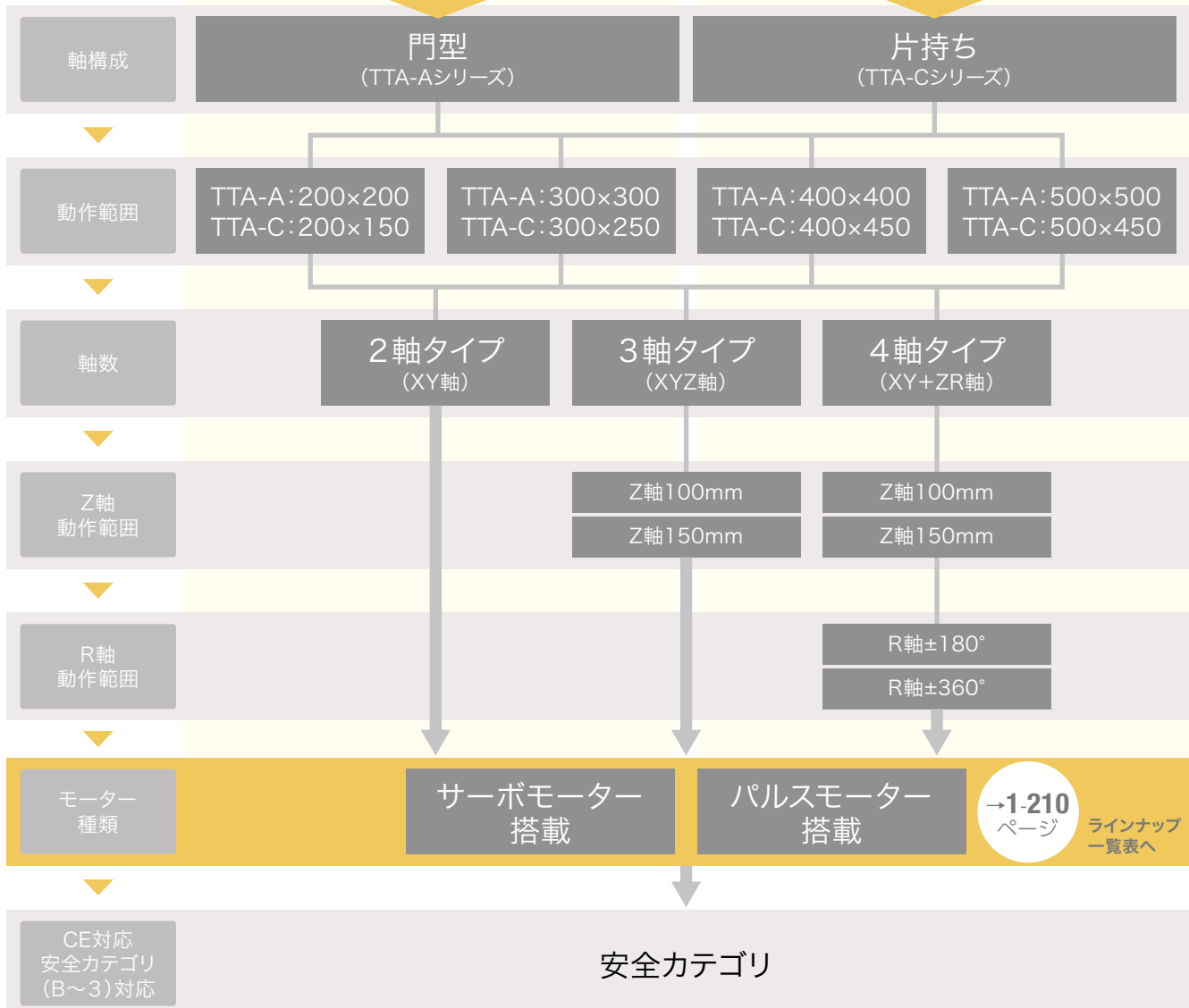
ワーク移動タイプ TTA-Aシリーズ

ワークをX軸に積載し、移動させて使うタイプ。
ワーク自身が移動します。



ワーク固定タイプ TTA-Cシリーズ

ワークをベースに積載して使うタイプ。
ワーク自身は移動しません。




→1-210
ページ


ラインナップ
一覧表へ

2軸タイプ(XY軸)

TTAシリーズ ラインナップ

※リード種類が複数あるものは、高リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

TTA ワーク移動タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×200	300×300	400×400	500×500	200×200	300×300	400×400	500×500
Z軸ストローク(mm)	-				-			
最大可搬質量(kg)※	X軸:20 Y軸:10				X軸:15/30 Y軸:11/20			
最高速度(mm/s)※	X軸:800 Y軸:800				X軸:1000/600 Y軸:1000/600	X軸:1200/600 Y軸:1200/600		
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01				±0.005			
標準価格	-	-	-	-	-	-	-	-
掲載ページ	3-475	3-477	3-479	3-481	3-475	3-477	3-479	3-481

TTA ワーク固定タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×150	300×250	400×350	500×450	200×150	300×250	400×350	500×450
Z軸ストローク(mm)	-				-			
最大可搬質量(kg)※	Y軸:10				Y軸:15/20			
最高速度(mm/s)※	X軸:600 Y軸:540	X軸:700 Y軸:640	X軸:800 Y軸:800	X軸:700/600 Y軸:600/600	X軸:900/600 Y軸:800/600	X軸:1000/600 Y軸:1000/600		
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01				±0.005			
標準価格	-	-	-	-	-	-	-	-
掲載ページ	3-493	3-495	3-497	3-499	3-493	3-495	3-497	3-499


機種選定ガイド **ユニット製品**


テーブルトップロボットの選定

3軸タイプ(XYZ軸)

TTAシリーズ ラインナップ

※リード種類が複数あるものは、高リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。


TTA ワーク移動タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×200	300×300	400×400	500×500	200×200	300×300	400×400	500×500
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	X軸:20 Z軸:6				X軸:15/30 Z軸:7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400				X軸:1000/600 Y軸:800/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1200/600 Z軸:400/170	
繰返し位置決め精度(mm)	± 0.01				± 0.005			
標準価格	—	—	—	—	—	—	—	—
掲載ページ	3-483	3-485	3-487	3-489	3-483	3-485	3-487	3-489


TTA ワーク固定タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×150	300×250	400×350	500×450	200×150	300×250	400×350	500×450
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	Z軸:6				Z軸:7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:600 Y軸:540 Z軸:400	X軸:700 Y軸:640 Z軸:400	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400	X軸:600/600 Y軸:600/600 Z軸:400/170	X軸:750/600 Y軸:800/600 Z軸:400/170	X軸:850/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170	X軸:1000/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170	X軸:1000/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170
繰返し位置決め精度(mm)	± 0.01				± 0.005			
標準価格	—	—	—	—	—	—	—	—
掲載ページ	3-501	3-503	3-505	3-507	3-501	3-503	3-505	3-507

4軸タイプ(XYZR軸)

TTAシリーズ ラインナップ

※リード種類が複数あるものは、高リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

TTA ワーク移動タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×200	300×300	400×400	500×500	200×200	300×300	400×400	500×500
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	X軸:20 Z・R軸: 6				X軸:15/30 Z・R軸: 7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400				X軸:1000/600 Y軸:700/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:900/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1050/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1200/600 Z軸:400/170
繰返し位置決め精度	X、Y、Z軸:±0.01mm R軸:±0.01度				X、Y、Z軸:±0.005mm R軸:±0.008度			
標準価格	R軸動作範囲 ±180度				R軸動作範囲 ±180度			
	—	—	—	—	—	—	—	—
掲載ページ	R軸動作範囲 ±360度				R軸動作範囲 ±360度			
	—	—	—	—	—	—	—	—
掲載ページ	3-491				3-491			

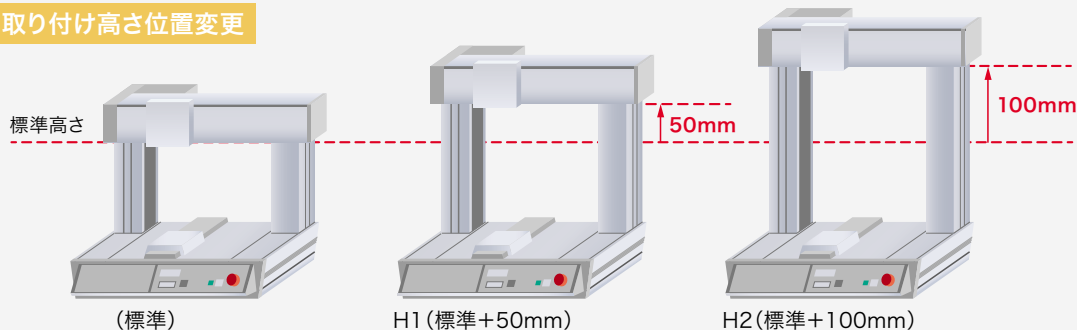
TTA ワーク固定タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸/Y軸ストローク(mm)	200×150	300×250	400×350	500×450	200×150	300×250	400×350	500×450
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	Z・R軸:6				Z・R軸:7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:600 Y軸:540 Z軸:400	X軸:700 Y軸:640 Z軸:400	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400		X軸:600/600 Y軸:600/600 Z軸:400/170	X軸:750/600 Y軸:800/600 Z軸:400/170	X軸:850/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170	X軸:1000/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170
繰返し位置決め精度	X、Y、Z軸:±0.01mm R軸:±0.01度				X、Y、Z軸:±0.005mm R軸:±0.008度			
標準価格	R軸動作範囲 ±180度				R軸動作範囲 ±180度			
	—	—	—	—	—	—	—	—
掲載ページ	R軸動作範囲 ±360度				R軸動作範囲 ±360度			
	—	—	—	—	—	—	—	—
掲載ページ	3-509				3-509			

テーブルトップロボット

オプション対応について

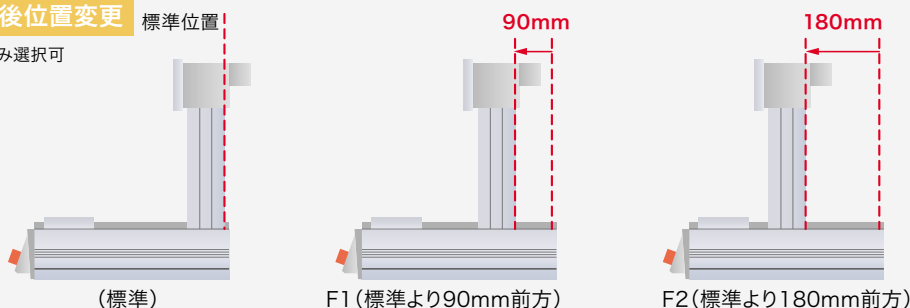
オプションで支柱高さや位置の変更にも対応

Y軸取り付け高さ位置変更

→3-517
ページ

Y軸取り付け前後位置変更

(TTA-Aタイプ)のみ選択可

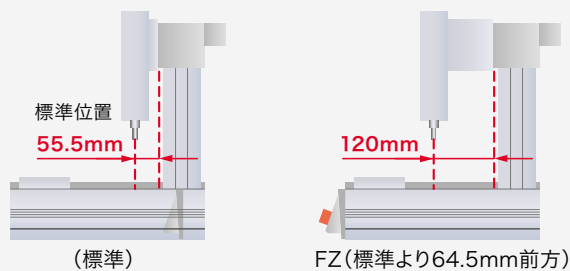
→3-516
ページ

	標準	標準+50mmアップ	標準+100mmアップ
Y軸取り付け高さ位置変更型式	-	H1	H2
	標準	標準+90mm前方	標準+180mm前方
Y軸取り付け前後位置変更型式	-	F1	F2

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

※TTA-Cタイプは、Y軸取り付け前後位置変更オプションは
お選びいただけませんのでご注意ください。

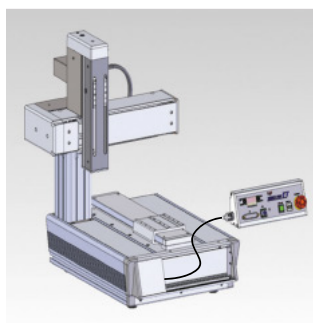
ZR軸取り付け前後位置変更

→3-516
ページ

	標準	標準+64.5mm前方
ZR軸取り付け前後位置変更型式	-	FZ

操作部脱着可能オプション

製品本体から操作部のみ
離せるため、手元操作が可能
(ケーブル長:900mm)

→3-518
ページ

追加スイッチ

使用用途が設定できるスイッチを操作部に追加できます(最大4つ)



スイッチNo

スイッチNo.4は、
カバー付き仕様のイメージ図です。

→3-518
ページ

アプリケーション例

電子機器のスイッチ検査装置



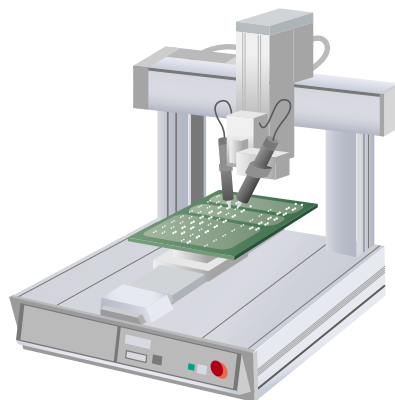
マイクロシリンダーと組合せて
携帯電話のキーの動作試験を行います。



はんだ付け作業

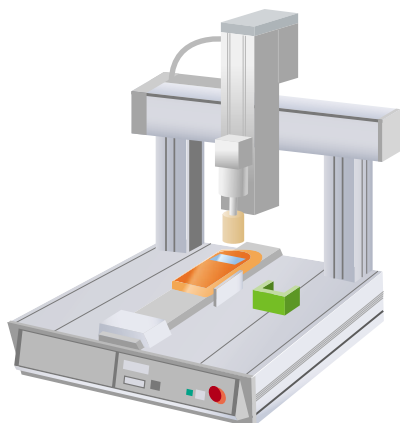


最大3000ポジションの位置決めにより、
基板等のはんだ付け作業も余裕で対応できます。



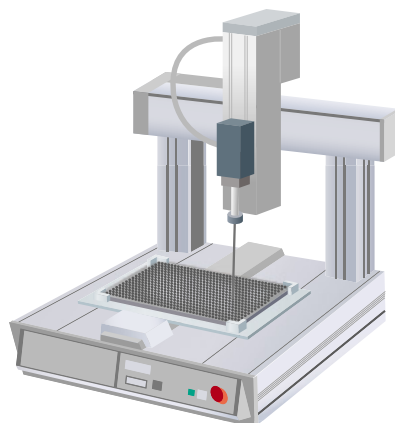
成型部品のバリ取り装置

携帯電話の筐体成型部品の外周のバリを取る装置に使用。



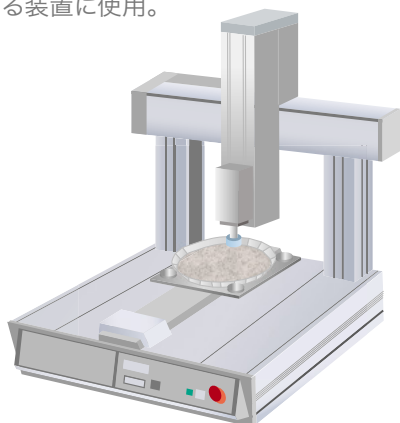
熱交換器の穴サイズ確認

熱交換器の穴サイズを確認する検査工程に使用。



スピーカーのカバーツメ折り曲げ装置

車載用のスピーカーのカバーのツメを
折り曲げる装置に使用。



検査、バリ取り、基板分割、はんだ付け、
耐久試験機、ねじ締めなどの用途でご採用
頂いております。

お客様のご要望に応じた柱の位置変更、
追加軸(合計4軸まで)、クリーンルーム
対応など特別仕様も承ります。

ユニット製品の特長 ④

スカラロボット(水平多関節ロボット)

高速性、省設置スペースが特長のスカラロボット。

軽量物の高速搬送から最大50Kgの搬送まで対応可能

低価格 **コンパクト** IXPシリーズ



IXPシリーズ

IXPシリーズはパルスモーター採用により一般的な AC サーボモーター搭載機種と比較し低価格を実現したスカラロボットです。

- ・低価格、軽量、コンパクト
- ・バッテリーレスアブソエンコーダ標準搭載
- ・アーム長 180mm ~ 650mm
- ・最大可搬質量 6Kg
- ・最高合成速度 2916mm/s

低価格タイプ



4軸仕様



3軸+グリッパ付仕様



3軸仕様(回転軸無し)

高速 **高精度** IXシリーズ



IXシリーズ

IXシリーズは、軽量物の高速搬送を得意とするスカラロボットです。豊富なバリエーションとクラストップレベルの動力性能で、様々な行程のサイクルタイム短縮に貢献します。

- ・高速・高可搬、高精度
- ・アーム長 120mm ~ 1200mm
- ・最大可搬質量 50Kg
- ・最高合成速度 8308mm/s

標準超小型タイプ

(アーム長 120/150/180)



標準仕様の超小型タイプです。

標準小型タイプ

(アーム長 250/350)



標準仕様の小型タイプです。

標準中型タイプ

(アーム長 500/600)



標準仕様の中型タイプです。

標準大型タイプ

(アーム長 700/800)



標準仕様の大型タイプです。

高速タイプ

(アーム長 500/600)



標準タイプより1ランク大きなモーターを搭載し、標準サイクルタイム 0.29秒を実現した高速仕様です。

壁掛けタイプ

(アーム長 300/350)



壁面取り付け用の小型タイプです。

天吊りタイプ

(アーム長 500/600/700/800)



天井取り付け用の中・大型タイプです。






超大型タイプ

(アーム長 1000/1200)



標準仕様の超大型タイプです。最大可搬 50kgが可能です。

バリエーション

アーム長	アーム長	標準環境	クリーン仕様	防塵・防滴仕様
低価格タイプ IXP シリーズ  24v ACパルス モーター	180mm	型式 3N/4N1808 掲載ページ 3-533		
	250mm	型式 3N/4N2508 掲載ページ 3-535		
	350mm	型式 3N/4N35□□ 掲載ページ 3-537	3C/4C3515 5-133	3W/4W3515 5-245
	450mm	型式 3N/4N45□□ 掲載ページ 3-539	3C/4C4515 5-135	3W/4W4515 5-247
	550mm	型式 3N/4N55□□ 掲載ページ 3-541	3C/4C5520 5-137	3W/4W5520 5-249
	650mm	型式 3N/4N65□□ 掲載ページ 3-543	3C/4C6520 5-139	3W/4W6520 5-251
標準タイプ IX シリーズ  200v ACサーボ モーター	120mm	型式 NNN1205 掲載ページ 3-545	NNC1205 5-141	
	150mm	型式 NNN1505 掲載ページ 3-547	NNC1505 5-143	
	180mm	型式 NNN1805 掲載ページ 3-549	NNC1805 5-145	
	250mm	型式 NNN2515H 掲載ページ 3-551	NNC2515H 5-147	NNW2515H 5-253
	350mm	型式 NNN3515H 掲載ページ 3-553	NNC3515H 5-149	NNW3515H 5-255
	500mm	型式 NNN50□□H 掲載ページ 3-555	NNC50□□H 5-151	NNW50□□H 5-257
	600mm	型式 NNN60□□H 掲載ページ 3-557	NNC60□□H 5-153	NNW60□□H 5-259
	700mm	型式 NNN70□□H 掲載ページ 3-559	NNC70□□H 5-155	NNW70□□H 5-261
	800mm	型式 NNN80□□H 掲載ページ 3-561	NNC80□□H 5-157	NNW80□□H 5-263
	1000mm	型式 NNN10040 掲載ページ 3-563		
1200mm	型式 NNN12040 掲載ページ 3-565			
高速タイプ  200v ACサーボ モーター	500mm	型式 NSN5016H 掲載ページ 3-567		
	600mm	型式 NSN6016H 掲載ページ 3-569		
壁掛けタイプ  200v ACサーボ モーター	300mm	型式 TNN/UNN3015H 掲載ページ 3-571		
	350mm	型式 TNN/UNN3515H 掲載ページ 3-573		
天吊りタイプ  200v ACサーボ モーター	500mm	型式 HNN/INN5020H 掲載ページ 3-575		
	600mm	型式 HNN/INN6020H 掲載ページ 3-577		

アプリケーション事例

お客様紹介

ナットランナシステム、省力自動組立機械の
設計・制作・販売・メンテナンスで業界をリードする

株式会社 エスティック

ESTIC
With us, the Future

エスティック様は、高精度ナットランナならびに、サーボプレスを世界中の生産工程に提供されています。また、豊富な締付ノウハウを用いて、自動・半自動の組立装置を制作。締付けや圧入のみならず、自動供給やロボット構築、データロギング、多軸構成まで、トータルパッケージでユーザーに最適なシステムをご提供されています。

担当者様にインタビュー ▶ システムグループの中野様と広瀬様にご協力いただきました。

IAI 担当者 アイエイアイ製品を使用するに至った経緯は？

広瀬様 10年以上前、あるユーザー様が他社の製品から切替えられたのが、使用したきっかけです。

IAI 担当者 アイエイアイ製品を使用するメリットは何ですか？

広瀬様 ある自動車メーカーの装置で、エアシリンダーでワークをクランプしていました。アイエイアイ製品に変えてからは、「多点位置決め」による微妙な位置調整も可能になり、「多品種対応」ができるのでとても便利になりました。バッテリーレスアプソにも注目しています。

IAI 担当者 ありがとうございます。バッテリーレスアプソ搭載製品は、バッテリーの交換が不要でメンテナンスの手間が省けます。

IAI 担当者 電動アクチュエーターに求めることは？

中野様 ロボットは復旧のしやすさが重要だと感じます。トラブルが起きた際に、すぐに復旧することが難しいというイメージがあります。

IAI 担当者 ネジ一本取り外すだけで、モーター交換ができたり、給油口から簡単にグリースの給油ができます。

IAI 担当者 今後望まれることは？

中野様 効率化や省人化を実現する為に、ライン生産以外にセル生産を行う等、製造工程が従来とは異なる方式(複合)へも変化してきています。その様な多様化が進む製造工程に対して、プログラムの変更だけで対応可能なロボットを活用したシステムは有効で、ロボットメーカーと締付メーカーとのコラボにより、良い締付システムを作っていきたいと考えています。



写真左:広瀬様 右:中野様

COMPANY DATA



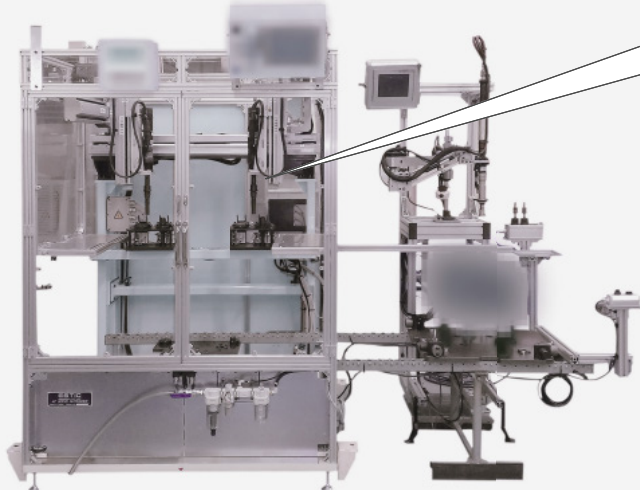
※写真は東郷事業所

本社・工場: 〒570-0031 大阪府守口市橋波東之町2丁目5番9号
T E L: 06-6993-8855(代表)
F A X: 06-6993-8881

東郷事業所: 〒570-0041 大阪府守口市東郷通1丁目2番16号
T E L: 06-6993-8077(代表)
F A X: 06-6993-8887

アイエイアイ製品の採用事例

「ナットランナー搭載 ねじ締め装置」



X軸に使用



NS
ボールネジが固定で、スライダーに内蔵したモーターでナットを回転して移動する高速型単軸口ロボットです。マルチスライダータイプは、1つの軸で2つのスライダーを別々に動作させることができるので、省スペースと作業効率アップが可能です。

採用事例説明

自動車部品のねじを締める装置です。

ナットランナー搬送部分は、3軸で構成されており、X軸に「NS」、Y・Z軸に「ISA」を使用しています。

X軸にNSのマルチスライダーを使用することで、装置をコンパクトにすることができます。また、剛性が高いアクチュエーターを使用することで、ねじ締め時に発生する回転トルクを受けることができます。

このような装置を使用することで、省人化に貢献します。

また、多品種対応が可能となり、ワークの形状が変わっても、段取り替えにかかる工数を減らすことができます。

エスティック様 製品紹介 ハンドナットランナー : Handy2000 Cordless

反力の少なさ、構造のシンプルさ、エネルギー効率などの点において従来よりも有利な電動パルス締付も搭載。

ナットランナーですので、もちろん角度締付にも対応しています。

特に締付精度は確保したいがケーブルが邪魔になる自動車内の組立などの部位にご検討下さい。



特長

世界中で採用されているESTICハンドナットランナーに、新開発のESTIC Wireless Technology (EWT)を搭載、電動パルス締付等の作業性を継承して極限まで機動性を高めたコードレスハンドナットランナーEWTは、IEEE802.15.4/Zigbeeに準拠しており瞬速起動、超低消費電力、長距離通信の全てを高次元で実現

品質

ツール締付性能は国際標準規格 (ISO5393) に準拠した試験装置で評価 $3\sigma/\bar{x} \leq 3\%$ F.S. の締付精度を保証 (ピストルツール、ダイレクトモード時) ISO9001に基づいた製造品質を提供

環境

従来のエア式工具との比較で消費電力は1/20
オイルミストの発生がなく、締付時の作動音が小さいため、清潔で静かな作業環境を実現EC指令及びRoHS指令に適合

人間工学(ストレスフリー設計)

特許技術(日米取得)のパルス締付により、締付時の反力を大幅に低減(パルスモード搭載機)コードレス化と最適なツール重量バランスの実現により、あらゆる作業姿勢に対応エルゴノミクスデザインされたノンスリップグリップ

アプリケーション事例 お客様紹介

ディスペンシング・システムテクノロジーを創造する

株式会社ナカリキッドコントロール

ユーザーニーズにきめ細やかに応える高度な研究・開発と生産体制 創造的な技術力が液体制御の未来を拓く

アイエイアイ製品の採用事例

アイエイアイ製品を初めてお使いいただいたのは、今から25年前です。それまでは、モーター・リニアガイド・ボールねじを部品として別々に購入し、内製でアクチュエーターを製作なさっていたのですが、

機械・電気の両面で調整工数を減らすため、アイエイアイのアクチュエーターをご採用いただいたのがきっかけです。現在は、ロボットディスペンサ等に、アイエイアイ製品をお使いいただいています。

優れた操作性と快適な 作業環境を実現した特注機 ロボットディスペンサ

ロボットディスペンサの能力を 最大限に発揮

高性能の3軸直交ロボットとの同期制御によって、ロボットディスペンサの持つ高精度の定量吐出性能を最大限に引き出し、より安定した均一塗布・高精度充填を実現しています。

複雑な制御も簡単に処理

更に、作業中に吐出量・スピード・時間を変えるなどの複雑な動作も容易にできるため、複雑な形状のワーク・容器でもより均一な塗布・高精度な充填が可能となり、サイクルタイム向上、品質向上に貢献します。



主な組合せ

- 「クリームはんだ圧送装置+XYZロボット」
- 「DCOP-D+XYZロボット」
- 「マイクロプランジャポンプ+XYZロボット」
- 「カップバー-5+XYZロボット」

アイエイアイ製品が使われている
ロボットディスペンサ。
3軸(X軸、Y軸、Z軸)に、ISAを使用。

海外市場への展開

現在、アイエイアイ製品を使った海外市場向けのディスペンサの試作機を製作なさっています。コンパクト設計、カラーデザインの採用等、グローバルニーズに応える製品開発にも積極的に取り組んでおられます。

アイエイアイ製品を使ったディスペンサの試作機です。
3軸(X軸、Y軸、Z軸)にRCS2-SA6R、
コントローラーにXSELをご採用いただいております。



COMPANY DATA



社 名：株式会社 ナカリキッドコントロール
事業内容：液体ディスペンサの開発・製造・販売
設 立：1981年
本社・工場：〒570-0003
大阪府守口市大日町2丁目18番1号
T E L：06-6905-1391
F A X：06-6905-3322

※内容は取材当時(2015年)のものです。

はんだ付けの新工法を確立 株式会社津々巳電機

高品質で安定したはんだ付けに貢献する革新的なはんだ付け装置を提案



アイエイアイ製品の採用事例

自動はんだ付けロボット テーブルトップロボット TTシリーズ 4軸タイプ(3軸+θ軸) 特注対応

省スペース・高剛性4軸ツール

COMPACT AND HIGH RIGIDITY 4-AXIS TOOL

iCROSS TX-i224

- ロボット本体は330mm×370mmのコンパクトサイズながら動作範囲は200mm×200mm×100mm(X、Y、Z軸)を確保しました。
- はんだ付けコントローラーは取り扱いが容易で1次から3次までの糸はんだ供給量、供給速度および加熱時間の設定ができる**iIMPAC II**を搭載しています。
- 鉛フリーはんだ付けに効果的なオプションである糸はんだプリヒート、N2ジャケットを搭載可能です。

形 式	iCROSS(TX-i224)		
各軸の性能	ストローク	位置繰り返し精度	最大速度
X軸	200mm	±0.02mm	300mm/s
Y軸	200mm	±0.02mm	300mm/s
Z軸	100mm	±0.02mm	150mm/s
R軸	360°	±0.02°	360°/s
プログラム数	48プログラム		
データ記憶容量	総プログラムステップ数6000ステップ・ポイント数3000ポジション		
はんだ付け条件	16ブロック(1次~3次はんだ供給量、速度、加熱時間設定可能)		
はんだ付け動作	ポイントはんだ付け、または簡易スライドはんだ付け		
本 体	24kg		



ワイドスペース・高剛性4軸ツール

WIDE AND HIGH RIGIDITY 4-AXIS TOOL

mCROSS TX-m444

- ロボット本体は530mm×620mmのコンパクトサイズながら動作範囲は400mm×400mm×100mm(X、Y、Z軸)を確保しました。
- 高精度のボールネジとサーボ制御モーターの使用により、高い繰り返し精度と脱調レスを実現しました。
- ベースにはアルミの押し出し材を使用して軽量化と剛性アップを実現しました。
- コントローラーは多機能な**MAXEED**を搭載。
はんだ供給や加熱時間等の回数を自由に設定でき、スライド時のはんだ供給量の設定も容易に可能。

形 式	mCROSS(TX-m444)		
各軸の性能	ストローク	位置繰り返し精度	最大速度
X軸	400mm	±0.02mm	600mm/s
Y軸	400mm	±0.02mm	600mm/s
Z軸	100mm	±0.02mm	300mm/s
R軸	360°	±0.02°	360°/s
プログラム数	48プログラム		
データ記憶容量	総プログラムステップ数6000ステップ・ポイント数3000ポジション		
はんだ付け条件	99ブロック フリープログラム方式		
はんだ付け動作	ポイントはんだ付け、またはスライドはんだ付け		
本 体	45kg		



COMPANY DATA



社 名: 株式会社 津々巳電機
事業内容: はんだ付けロボット、はんだ付けユニット、フラクサー、基板分割機などの自動はんだ付け装置。FAシステム、自動制御盤等の開発・製造・販売及びOEM製品の受託等。

設 立: 1952年
本 社: 〒143-0015 東京都大田区大森西4-14-16
T E L: 03-3766-5311
F A X: 03-3766-4480
U R L: <http://www.tsutsumi-elec.co.jp>

※アイエイアイ製ロボットを使った各種制御ロボットの受注を承ります。

製品仕様掲載ページの見方

INDEX

注意事項

製品体系

新技術への挑戦

ロボシリンダについて
簡単!!!

シーケンス制御の
基本

製品取り扱い上の
注意点

単軸アクチュエーター
機種選定ガイド

ユニット製品
機種選定ガイド

アプリケーション
事例

製品仕様
掲載ページの見方

型式項目説明

1. 基本仕様の確認

1 2 3

2. 張出し負荷長、
許容モーメントの
確認

4

3. ケーブル、
オプション確認

5 6

型式項目

RCP6 ロボシリンダ*

RCP6(S)-SA4C

型式項目: SA4C-WA-35P

仕様: ±10µm, ±5µm, 高剛性防塵仕様, パワレリレスアンプ, モードユニット型, 本体幅40mm, 24Vモータ

接続: RCP6: PCON, MCON, MSEL (RCP6S); X: 長さ指定, SE: SIOタイプ

海外規格 (CEマーク/RoHS) 対応

CE RoHS

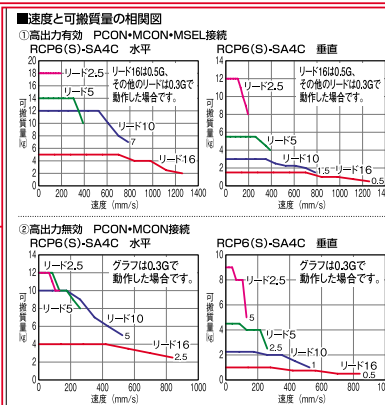
水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合は、機種によって仕様があります。詳細は1-379ページをご確認ください。

取り付け姿勢



1 速度と可搬質量の相関図



選定上の注意

POINT 注意

(1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2) アクチュエータスベックの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は1-445ページの選定の目安 (RCP6-速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
(3) 押し付け動作を行う場合は、1-415ページをご確認ください。

2 ストロークと最高速度

アクチュエータスベック

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続	最大可搬質量 (kg)	ストローク (mm)
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-16- <u>1</u> - <u>2</u> - <u>3</u> - <u>4</u>	16	水平/垂直	7 / 1.5	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-10- <u>1</u> - <u>2</u> - <u>3</u> - <u>4</u>	10	水平/垂直	12 / 3	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-5- <u>1</u> - <u>2</u> - <u>3</u> - <u>4</u>	5	水平/垂直	14 / 5.5	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-2.5- <u>1</u> - <u>2</u> - <u>3</u> - <u>4</u>	2.5	水平/垂直	18 / 12	50~500 (50mm毎)

ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	1260	1060	875
16	高出力無効	840	675	555
10	高出力有効	785	675	555
10	高出力無効	390	330	275
5	高出力有効	390	330	275
5	高出力無効	260	165	135
2.5	高出力有効	195	165	135
2.5	高出力無効	130	-	-

3 リードと可搬質量

標準価格

① ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	RCP6	RCP6S
50	-	300
100	-	350
150	-	400
200	-	450
250	-	500

③ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6	RCP6S
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)	-	-
ベース	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1-297ページをご参照ください。

4 アクチュエーター仕様

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	→ 2-601	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ 2-602	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ 2-602	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ 2-602	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CGB	→ 2-602	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-611	-
高精度仕様 (※1)	HPR	→ 2-611	-
塵中動作仕様	IM	→ 2-617	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-620	-
ダブルスライダ仕様 (※2)	W	→ 2-622	-

(※1) リード16の時、選択できません。
(※2) ダブルスライダ仕様は、選択できません。
(※2) 選択できないリードがあります。(1-367ページ参照)

5 オプション

6 ケーブル

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転送C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.01mm (±0.005mm)
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 (※2)	Ma方向13.0N・m, Mb方向18.6N・m, Mc方向25.3N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向5.0N・m, Mb方向7.1N・m, Mc方向9.7N・m
使用速度 (※2)	0~40c.c. (9.5分以下 (後継品をセ)
※1	※1内は高精度仕様 (リード2.5, 5, 10) の場合です。
※2	※2は基準定格寿命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。1-326ページにて走行寿命をご確認ください。
※3	※3は1-326ページにて走行寿命をご確認ください。
※4	※4は1-326ページにて走行寿命をご確認ください。

2-15 RCP6(S)-SA4C

4. 外形寸法の確認

7

5. 適応コントローラーの確認

8

※各項目の詳細説明は1-263、264をご覧ください。

お問合せは ☎ 0800-888-0088 **RCP6 ロボシリンダ®**

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。 **2次元 CAD** **3次元 CAD** www.iai-robot.co.jp

※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド

■RCP6S-SA4C

スライダ取付け物 干渉注意

100以上確保

167(プレーキなし) 185(プレーキ付)

49以上の範囲 干渉注意

2-M3深6 (アース接続用)

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
RCP6 プレーキ無し	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
RCP6 プレーキ付	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778
RCP6S プレーキ無し	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790
RCP6S プレーキ付	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816
A	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	-	1	2	2	3	3	4	4	5	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
RCP6 プレーキ無し	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9
RCP6 プレーキ付	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1
RCP6S プレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1
RCP6S プレーキ付	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

② 適応コントローラー

RCP6シリーズのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーについては、6-15ページをご確認ください。

名称	外形	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
				ボジショナ	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	DeviceNet CClink EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512	-	→6-47
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	DeviceNet CClink EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	64	-	→6-63
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			●	256	-	→6-25
MCON-LC/LCG		6		この機種はネットワーク対応のみです			●	256	-	→6-25
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-189

※MCON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。

IAI RCP6(S)-SA4C 2-16

7 外形寸法図

8 適応コントローラー

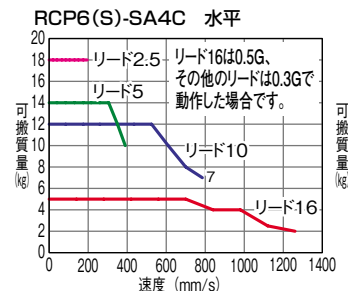
製品仕様掲載ページの見方

1. 基本仕様の確認

1 速度と可搬質量の相関図

パルスモーター搭載機種 (RCP6、RCP6S、RCP5、RCP4、RCP3、RCP2) は、搬送するものの質量によって最高速度が変化します。選定した機種が必要な速度と可搬質量を満たしているか、速度と可搬質量相関図にてご確認ください。複数のリードが条件を満たしている場合は、どれをお選びいただいても結構ですが、リードの大きいものは小さいものに比べ最高速度が速く、可搬質量が小さくなります。また RCP6、RCP6S、RCP5、RCP4 シリーズは高出力設定有効時と高出力設定無効時でスペックの数値が異なりますのでご注意ください。

■速度と可搬質量の相関図



2 ストロークと最高速度

ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストロークと最高速度の表にて、選定した機種が必要な最高速度を満たしているかご確認ください。※移動距離が短い場合は、最高速度に到達しない場合がありますのでご注意ください。

■ストロークと最高速度

(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)
16	高出力有効	1260	1060	875
	高出力無効		840	
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効		525	
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効		260	
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効		130	

2. 張出し負荷長、許容モーメントの確認

3 リードと可搬質量

リードはボールねじまたはすべりねじの1回転あたりの送り量を表します。リードの数字が大きければ速度は速くなりますが可搬質量は低くなります。逆にリードの数字が小さければ、可搬質量は大きくなりますが最高速度は低くなります。

■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)	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16		高出力有効	7	1.5
			高出力無効	4	1
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10		高出力有効	12	3
			高出力無効	10	2.25
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5		高出力有効	14	5.5
			高出力無効	12	4.5
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5		高出力有効	18	12
			高出力無効	12	9

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/ I/O タイプ ③ ケーブル長 ④ オプション

4 アクチュエーター仕様

アクチュエーターを選定する場合、動作性能だけでなく本体の剛性、寿命についてもご確認が必要です。アクチュエーター仕様表の下記内容についてご確認ください。(各項目の詳細内容は巻末の用語説明をご参照ください)

■アクチュエーター仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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13.0N・m Mb方向18.6N・m Mc方向25.3N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向5.0N・m Mb方向7.1N・m Mc方向9.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb-Mc方向:150mm以下

(※1) []内は高精度仕様(リード2.5、5、10)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、取り付け状態によって異なります。1-328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1-92ページの図をご確認ください。

駆動方式 機種によりボールねじ、すべりねじ、ベルト等の種類があります。

駆動方式	特長
ボールねじ	高精度、長寿命
すべりねじ	低価格、低騒音
ベルト	長ストローク時も最高速度の低下がない

繰返し位置決め精度 ボールねじ仕様の繰返し位置決め精度は機種により異なります。±0.005 mmの高精度仕様からご用意しております。

動的許容モーメント 動的許容モーメントの数値を超えて使用した場合は、寿命が大幅に減少しますのでご注意ください。詳細は1-327ページをご確認ください。

張出し負荷長 張出し負荷長の数値を超えて使用した場合は、異音や振動が発生する場合がありますのでご注意ください。

3. ケーブル・オプションの確認

5 オプション

各ページの機種(アクチュエーター)が選択可能なオプションを表しています。
各オプションの内容は、表に記載された参照頁をご覧ください。

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	→ 2-601	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-602	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-602	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-602	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-602	—
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-611	—
高精度仕様(※1)	HPR	→ 2-611	—
原点逆仕様	NM	→ 2-617	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-620	—
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ 2-622	—

(※1) リード16の時、選択できません。ダブルスライダ仕様時、選択できません。

(※2) 選択できないリードがあります。(1-367ページ参照)

6 ケーブル

各ページの機種(アクチュエーター)とコントローラーを接続するためのケーブル種類と価格を表しています。
アクチュエーターの価格にはケーブル価格は含まれていませんのでご注意ください。

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	
		RCP6	RCP6S
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1-297ページをご参照ください。

4. 外形寸法の確認

7 外形寸法図

掲載機種の外形寸法図を記載しています。
アクチュエーターのスライダ(ロッド、テーブル等)の位置は原点復帰完了の位置を表しています。

図面の左上には、2次元 CAD/3次元 CADデータの有無を表すマークが記載されています。
(CADデータは弊社ホームページからダウンロード出来ます)

5. 適応コントローラーの確認

8 適応コントローラー

各ページの機種(アクチュエーター)と接続(動作)可能なコントローラーを表しています。
各コントローラーの詳細は参照頁をご覧ください。

6. その他掲載内容説明

型式項目

各ページの機種(アクチュエーター)を手配する場合の型式を表します。

海外規格(CEマーク/RoHS)対応

各ページの機種(アクチュエーター)がCEマーク又はRoHS指令に対応している場合に表示されます。
※ CEマーク、RoHS指令の詳細は、1-361ページをご参照ください。

選定上の注意

各ページの機種(アクチュエーター)を使用する場合の条件及び注意事項を記載しています。
ご使用前に必ずご確認頂きますようお願いいたします。

標準価格

各ページの機種(アクチュエーター)のストローク別の標準価格を表示しています。

型式項目説明

アクチュエーター各シリーズの型式は基本的に下記の項目にて構成されます。

項目の内容については下記説明をご参照ください。

また選択可能なエンコーダー種類や選択範囲（リード、ストローク等）は機種毎に異なります。

直交ロボットおよび TTA シリーズや IX シリーズの型式記載方法も下記とは異なりますので、詳細は各機種のページでご確認ください。

アクチュエーター

項目内容説明

(例)

RCP6 - SA4C - WA - 35P - 16 - 100 - P3 - S - B

① シリーズ ② タイプ ③ エンコーダー種類 ④ モーター種類 ⑤ リード ⑥ ストローク ⑦ 適応コントローラー ⑧ ケーブル長 ⑨ オプション

① **シリーズ** アクチュエーターの各シリーズの名称を表します。

② **タイプ**

ロボシリンダー

種類（スライダー、ロッド等）、材質（アルミ、スチール等）、本体幅（幅 40mm 等）、モーター結合方法を下記の内容で表しています。

(例) **S A 4 C**

形状: スライダー 材質: アルミ 本体幅: 幅 40mm モーター: カップリング仕様

種類	材質 / 形状	本体幅	モーター結合方法
S スライダー	A アルミ	1 幅約10mm	C カップリング
B ベルト	S スチール	2 幅約20mm	D ビルドイン
R ロッド	GS シングルガイド付き	3 幅約30mm	R 折返し
RR ラジアルロッド	GD ダブルガイド付き	4 幅約40mm	U モーター下付き
H 高速	SD スライドユニット	5 幅約50mm	N 中空モーター
T テーブル	N ナット固定タイプ	6 幅約60mm	
SR ショートロッド	P タップ固定タイプ	7 幅約70mm	
ST ストップバー	C コンパクトタイプ	8 幅約80mm	
WS ワイドスライダ	W ワイドタイプ	10 幅約100mm	
WR ワイドラジアル	F フラットタイプ	12 幅約120mm	
CT カルテシアン		13 幅約130mm	
		14 幅約140mm	
		15 幅約150mm	
		16 幅約160mm	
		20 幅約200mm	

※グリッパーとロータリーは固有の型式になります。

単軸ロボット

形状（スライダー、アーム等）、サイズ（S、M、L 等）等による分類を表します。

③ **エンコーダー種類** アクチュエーターに装着されているエンコーダーを表します。

WA: バッテリーレスアブソタイプ

電源を落としてもスライダーの現在位置を保持していますので、原点復帰が不要なタイプです。アブソバッテリーが不要なため、バッテリーの交換作業が必要ありません。

A: アブソリユートタイプ

電源を落としてもスライダーの現在位置を保持していますので、原点復帰が不要なタイプです。

I: インクリメンタルタイプ

電源を落とすとスライダーの位置データが消えてしまうため、電源を入れるたびに原点復帰が必要なタイプです。

G: 疑似アブソリユートタイプ

電源投入時に原点位置を確認し、その場から動作ができます。位置データを保持しないので、アブソバッテリーは不要です。

④ **モーター種類**

アクチュエーターに装着されているモーターの W 数を表します。
RCP6 (S) / RCP5 / RCP4 / RCP3 / RCP2 シリーズはパルスモーターですので W 数ではなくモーターサイズ (20P=20 角モーター) を表します。

⑤ **リード**

ボールねじのリード（ボールねじが 1 回転した時にスライダーが移動する距離）を表します。

⑥ **ストローク**

アクチュエーターのストローク（動作範囲）を表します。（単位は mm または度です）

⑦ **適応コントローラー (I/O種類)**

接続可能なコントローラーのタイプを表します。
RCP6S シリーズはコントローラー内蔵ですので、I/O（入出力信号）の種類を表します。

⑧ **ケーブル長**

アクチュエーターとコントローラーを接続するモーター・エンコーダーケーブルの長さを表します。

⑨ **オプション**

アクチュエーターに装着されるオプションを表します。

コントローラー各シリーズの型式は基本的に下記の項目にて構成されます。

項目の内容については下記説明をご参照ください。

また項目の選択範囲 (I/O 種類、電源電圧等) はコントローラー毎に異なります。

MSEL (IX用) や XSEL (IX用) の型式記載方法も下記とは異なりますので、詳細はコントローラーのページでご確認ください。

コントローラー	項目内容説明
単軸タイプ 〈PCON、ACON、DCON、SCON〉 (例) ACON-CB-20 WAI LA-NP-2-0-DN ① シリーズ ② タイプ ④ モーター種類 ⑤ エンコーダー種類 ⑥ オプション ⑦ I/O 種類 ⑧ I/O ケーブル長 ⑨ 電源電圧 ⑩ その他	
多軸タイプ 〈MCON、MSCON、PSEL、ASEL、SSEL、MSEL、XSEL〉 (例) PSEL-CS-1-35P I B-NP-2-0-H ① シリーズ ② タイプ ③ 接続軸数 ④ モーター種類 ⑤ エンコーダー種類 ⑥ オプション ⑦ I/O 種類 ⑧ I/O ケーブル長 ⑨ 電源電圧 ⑩ その他 (④ ⑤ ⑥ は接続する軸の内容を軸毎にすべて記入してください)	
① シリーズ	コントローラーの各シリーズの名称を表します。 アクチュエーターによって使用可能なシリーズが異なりますので、各アクチュエーターの掲載ページにある「適応コントローラー」表にて、接続可能なコントローラーをご確認ください。
② タイプ	機能や接続するアクチュエーターによってタイプが異なります。 各コントローラーの掲載ページにて、用途にあったタイプをご選択ください。
③ 接続軸数	コントローラーに接続するアクチュエーターの軸数を表します。
④ モーター種類	コントローラーに接続するアクチュエーターのモーター種類 (サイズ/W数) を表します。
⑤ エンコーダー種類	コントローラーに接続するアクチュエーターのエンコーダー種類を表します。
⑥ オプション	コントローラーに接続するアクチュエーターのオプション内容を表します。(例 高加減速仕様 等)
⑦ I/O種類	コントローラーと外部機器を接続する入出力信号の種類を表します。
⑧ I/Oケーブル長	上記 ⑦ で PIO 仕様を選択した場合に付属される I/O ケーブルの長さを表します。 フィールドネットワーク仕様は I/O ケーブルが付属しませんので、自動的に表記は「0」になります。
⑨ 電源電圧	コントローラーに供給する電源の種類を表します。
⑩ その他	コントローラー取り付けを DIN レール仕様の対応、高加速可搬仕様の有無等を表します。