

保守部品

アクチュエータ・コントローラ 接続ケーブル型式一覧表		1-269
アクチュエータケーブル ロボットケーブル対応一覧表		1-274
メンテナンス部品概略図/ メンテナンス部品型式リスト	(1) RCP6 (CR) SA4,SA6,SA7,SA8,WSA10,WSA12,WSA14,WSA16 RA4,RA6,RA7,RA8,WRA10,WRA12,WRA14,WRA16 RRA4,RRA6,RRA7,RRA8,TA4,TA6,TA7	1-275
	(2) RCP6S (CR) SA4,SA6,SA7,SA8,WSA10,WSA12,WSA14,WSA16 RA4,RA6,RA7,RA8,WRA10,WRA12,WRA14,WRA16 RRA4,RRA6,RRA7,RRA8,TA4,TA6,TA7	1-277
	(3) RCP5 (CR) SA4,SA6,SA7,RA4,RA6,RA7,RA8,RA10	1-279
	(4) RCP5/RCP5W BA4,BA6,BA7,RA6,RA7,RA8,RA10	1-281
	(5) RCP4 (CR) SA3,SA5,SA6,SA7,RA3,RA5,RA6	1-283
	(6) RCP4W SA5,SA6,SA7,RA6,RA7	1-285
	(7) RCS3 RA4R,RA6R,RA7R,RA8R,RA10R	1-287
	(8) ISB (CR) / ISDB (CR)	1-289
	(9) IF	1-291
	(10) FS	1-292
	(11) IXP 35/45,55/65	1-293

シリーズ別 メンテナンス部品リスト	(1) RCP系シリーズ RCP6(CR),RCP6S(CR),RCP5(CR) RCP4,RCP4CR,RCP3,RCP2,RCP2CR	
	①交換用ステンレスシート	1-295
	②交換用モータ	1-296
	③交換用ベルト	1-300
	(2) ERC系シリーズ ERC3,ERC2,ERC	
	①交換用ステンレスシート	1-301
	②交換用モータ	1-302
	(3) RCA/RCL系シリーズ RCA2,RCA,RCACR,RCL	
	①交換用ステンレスシート	1-303
	②交換用モータ	1-304
	③交換用ベルト	1-305
	(4) RCS系シリーズ RCS3,RCS3CR,RCS2,RCS2CR	
	①交換用ステンレスシート	1-306
	②交換用モータ	1-307
	③交換用ベルト	1-311
	④ロードセルユニット	1-311
	(5) IS系シリーズ IS(P)B,IS(P)A,IS(P)DB,IS(P)DBCR,ISD,IS(P)DA IS(P)DACR,SSPA,SSPDACR	
	①交換用ステンレスシート	1-312
	②交換用モータ	1-312
	③交換用中間サポート部品	1-313
	(6) LSA系シリーズ LSA,LSAS	
①交換用ステンレスシート	1-314	
②交換用ベア内ケーブルASSY	1-314	
(7) NSシリーズ NS		
①交換用中間サポート部品	1-315	
②交換用ベア内ケーブル	1-315	
(8) NewIKシリーズ (RCP6組合せ) IK2,IK3		
①交換用ベア内ケーブルASSY	1-316	
(9) IXPシリーズ 35/45,55/65		
①交換用モータ	1-317	
②交換用ベルト	1-317	
③IXP取付用RCP4-GRS□□接続中継ケーブル	1-317	
コントローラ メンテナンス部品リスト		
①交換用バッテリー	1-319	
②交換用ファン	1-321	

アクチュエータ・コントローラ接続ケーブル型式一覧表

縦軸のアクチュエータと横軸のコントローラを接続するケーブルの型式が表に記載されています。
 ケーブルの配線内容、寸法等は、型式の下に記載されている詳細ページまたは取扱説明書をご覧ください。
 接続アクチュエータによっては、ロボットケーブルのみの設定となります。

接続アクチュエータ		ケーブル種類	接続コントローラ				
			PMEC/PSEP	AMEC/ASEP	DSEP	MSEP/MCON	
RCP6 RCP6CR	SA8/WSA16 RA8/RR8 WRA16	モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	-	-	
		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-	
	上記以外の 機種	モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□□ (→6-49ページ参照)	
		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→6-49ページ参照)	
RCP5 RCP5CR RCP5W	RA8/RA10 RA7C高推力タイプ (注1)	モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	-	-	
		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-	
	上記以外の 機種	モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□□ (→6-49ページ参照)	
		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→6-49ページ参照)	
RCP4 RCP4CR (注2)	SA3/RA3 RCP4グリッパタイプ RCP4ストップシリンダ	モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□□ (→6-49ページ参照)	
		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→6-49ページ参照)	
	上記以外の 機種	モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CA-MPA□□□□ (→6-49ページ参照)	
		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CA-MPA□□□□-RB (→6-49ページ参照)	
RCP4W (注1)		モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CA-MPA□□□□ (→6-49ページ参照)	
		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CA-MPA□□□□-RB (→6-49ページ参照)	
RCP3		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□ (→総合カタログ2016参照)	-	-	CB-APSEP-MPA□□□□ (→6-50ページ参照)	
RCP2	RTBS/RTBSL RTCS/RTCSL	モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	CB-RPSEP-MPA□□□□ (→総合カタログ2016参照)	-	-	CB-RPSEP-MPA□□□□ (→6-50ページ参照)	
RCP2CR RCP2W	GRS/GRM GR3SS/GR3SM RT□	モータエンコーダ 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□ (→総合カタログ2016参照)	-	-	CB-CAN-MPA□□□□ (→6-49ページ参照)	
		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→総合カタログ2016参照)	-	-	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→6-49ページ参照)	
RCP2 RCP2CR RCP2W	GRSS/GRSL/GRST GRHM/GRHB SRA4R/SRGS4R SRGD4R	モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□ (→総合カタログ2016参照)	-	-	CB-APSEP-MPA□□□□ (→6-50ページ参照)	
		モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	-	-	
	上記以外の 機種	モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-	
		モータケーブル	-	-	-	-	
		エンコーダケーブル	-	-	-	-	
		エンコーダ ロボットケーブル	-	-	-	-	
モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	CB-PSEP-MPA□□□□ (→総合カタログ2016参照)	-	-	-	CB-PSEP-MPA□□□□ (→6-50ページ参照)		
RCA2/RCA2W		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	CB-APSEP-MPA□□□□ (→総合カタログ2016参照)	-	CB-APSEP-MPA□□□□ (→6-50ページ参照)	
RCA RCACR RCAW	SRA4R SRGS4R SRGD4R	モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	CB-APSEP-MPA□□□□ (→総合カタログ2016参照)	-	CB-APSEP-MPA□□□□ (→6-50ページ参照)	
		モータケーブル	-	-	-	-	
	上記以外の 機種	エンコーダケーブル	-	-	-	-	
		エンコーダ ロボットケーブル	-	-	-	-	
モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	CB-ASEP2-MPA□□□□ (→総合カタログ2016参照)	-	-	CB-ASEP2-MPA□□□□ (→6-50ページ参照)		
RCD	RA1DA	適応 コントローラ D3	モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	CB-CA-MPA□□□□ (→総合カタログ2016参照)	CB-CA-MPA□□□□ (→6-49ページ参照)
			モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	CB-CA-MPA□□□□-RB (→総合カタログ2016参照)	CB-CA-MPA□□□□-RB (→6-49ページ参照)
		適応 コントローラ D5	モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□□ (→総合カタログ2016参照)	CB-CAN-MPA□□□□ (→6-49ページ参照)
			モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→総合カタログ2016参照)	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→6-49ページ参照)
	GRSNA	モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□□ (→総合カタログ2016参照)	CB-CAN-MPA□□□□ (→6-49ページ参照)	
		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→総合カタログ2016参照)	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→6-49ページ参照)	
IXP	3N□/4N□ 3C□/4C□	モータエンコーダ 一体型ケーブル	-	-	-	-	
		モータエンコーダ 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-	

(注1)RCP4W/RCP5Wは、RA7C高推力タイプのみコントローラがPCON-CFA/CFB/CGFBになります。それ以外のタイプのコントローラはPCON-CA/CB/CGBになります。

(注2)RCP4は、RA6C高推力タイプのみコントローラがPCON-CFA/CFB/CGFBになります。それ以外のタイプのコントローラはPCON-CA/CB/CGBになります。

接続コントローラ

PCON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	PCON-C/CG/CY/ PL/PO/SE・PSEL	PCON-CFA/ CFB/CGFB	ACON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	ACON-C/CG/CY/ PL/PO/SE・ASEL	DCON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	MSEL
-	-	CB-CFA3-MPA□□□ (→6-63ページ参照)	-	-	-	-
-	-	CB-CFA3-MPA□□□-RB (→6-63ページ参照)	-	-	-	-
CB-CAN-MPA□□□ (→6-63,75ページ参照)	-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□ (→6-202ページ参照)
CB-CAN-MPA□□□-RB (→6-63,75ページ参照)	-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB (→6-202ページ参照)
-	-	CB-CFA3-MPA□□□ (→6-63ページ参照)	-	-	-	-
-	-	CB-CFA3-MPA□□□-RB (→6-63ページ参照)	-	-	-	-
CB-CAN-MPA□□□ (→6-63,75ページ参照)	-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□ (→6-202ページ参照)
CB-CAN-MPA□□□-RB (→6-63,75ページ参照)	-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB (→6-202ページ参照)
CB-CAN-MPA□□□ (→6-63,75ページ参照)	-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□ (→6-202ページ参照)
CB-CAN-MPA□□□-RB (→6-63,75ページ参照)	-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB (→6-202ページ参照)
CB-CA-MPA□□□ (→6-64,76ページ参照)	-	CB-CFA2-MPA□□□ (→6-64ページ参照)	-	-	-	CB-CA-MPA□□□ (→6-202ページ参照)
CB-CA-MPA□□□-RB (→6-64,76ページ参照)	-	CB-CFA2-MPA□□□-RB (→6-64ページ参照)	-	-	-	CB-CA-MPA□□□-RB (→6-202ページ参照)
CB-CA-MPA□□□ (→6-64,76ページ参照)	-	CB-CFA2-MPA□□□ (→6-64ページ参照)	-	-	-	CB-CA-MPA□□□ (→6-202ページ参照)
CB-CA-MPA□□□-RB (→6-64,76ページ参照)	-	CB-CFA2-MPA□□□-RB (→6-64ページ参照)	-	-	-	CB-CA-MPA□□□-RB (→6-202ページ参照)
CB-APSEP-MPA□□□ (→6-64,76ページ参照)	CB-PCS-MPA□□□ (→6-170ページ参照)	-	-	-	-	CB-APSEP-MPA□□□ (→6-203ページ参照)
CB-RPSEP-MPA□□□ (→6-65,76ページ参照)	CB-PCS-MPA□□□ (→6-170ページ参照)	-	-	-	-	CB-RPSEP-MPA□□□ (→6-203ページ参照)
CB-CAN-MPA□□□ (→6-63,75ページ参照)	-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□ (→6-202ページ参照)
CB-CAN-MPA□□□-RB (→6-63,75ページ参照)	CB-PCS2-MPA□□□ (→6-170ページ参照)	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB (→6-202ページ参照)
CB-APSEP-MPA□□□ (→6-64,76ページ参照)	CB-PCS-MPA□□□ (→6-170ページ参照)	-	-	-	-	CB-APSEP-MPA□□□ (→6-203ページ参照)
-	-	CB-CFA-MPA□□□ (→6-64ページ参照)	-	-	-	-
-	-	CB-CFA-MPA□□□-RB (→6-64ページ参照)	-	-	-	-
-	CB-RCP2-MA□□□ (→6-170ページ参照)	-	-	-	-	-
-	CB-RCP2-PB□□□ (→6-170ページ参照)	-	-	-	-	-
-	CB-RCP2-PB□□□-RB (→6-170ページ参照)	-	-	-	-	-
CB-PSEP-MPA□□□ (→6-65,76ページ参照)	-	-	-	-	-	CB-PSEP-MPA□□□ (→6-203ページ参照)
-	-	-	CB-APSEP-MPA□□□ (→6-88,99ページ参照)	CB-ACS-MPA□□□ (→6-180ページ参照)	-	-
-	-	-	CB-APSEP-MPA□□□ (→6-88,99ページ参照)	CB-ACS-MPA□□□ (→6-180ページ参照)	-	-
-	-	-	-	CB-ACS-MA□□□ (→6-180ページ参照)	-	-
-	-	-	-	CB-ACS-PA□□□ (→6-180ページ参照)	-	-
-	-	-	-	CB-ACS-PA□□□-RB (→6-180ページ参照)	-	-
-	-	-	CB-ASEP2-MPA□□□ (→6-88,99ページ参照)	-	-	-
-	-	-	-	-	CB-CA-MPA□□□ (→6-64,76ページ参照)	-
-	-	-	-	-	CB-CA-MPA□□□-RB (→6-64,76ページ参照)	-
-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□ (→6-88,99ページ参照)	-
-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB (→6-88,99ページ参照)	-
-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□ (→6-88,99ページ参照)	-
-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB (→6-88,99ページ参照)	-
-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□ (→6-202ページ参照)	-
-	-	-	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB (→6-202ページ参照)	-

アクチュエータ・コントローラ接続ケーブル型式一覧表

縦軸のアクチュエータと横軸のコントローラを接続するケーブルの型式が表に記載されています。
 ケーブルの配線内容、寸法等は、型式の下に記載されている詳細ページまたは取扱説明書をご覧ください。
 接続アクチュエータによっては、ロボットケーブルのみの設定となります。

シリーズ	タイプ	モータ ケーブル	モータ ロボットケーブル	XSEL-J/K		SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)			
				エンコーダ ケーブル	エンコーダ ロボットケーブル	エンコーダ ケーブル	エンコーダ ロボットケーブル		
RCS3 RCS3P	RA15R/RA20R	-	CB-RCS3-MA□□□-RB (→6-126ページ参照)	-	-	-	CB-RCS3-PLA□□□-RB (→6-126ページ参照)		
	RA4R/RA6R/ RA7R /RA8R/RA10R			-	-	CB-RCS2-PLDA□□□ (→6-125ページ参照)	CB-RCS2-PLDA□□□-RB (→6-125ページ参照)		
	CTZ5C CT8C			-	-	-	CB-X1-PA□□□ (→6-112, 149, 237ページ参照)		
	上記以外の 機種			CB-RCBC-PA□□□	CB-RCBC-PA□□□-RB	CB-RCS2-PA□□□ (→6-112, 148, 159, 191, 235 ページ参照)	CB-X3-PA□□□ (→6-112, 148, 159, 191, 235 ページ参照)		
RTC□L	-			-	CB-RCS2-PLA□□□ (→6-113, 148, 159, 191, 236 ページ参照)	CB-X2-PLA□□□ (→6-113, 148, 159, 191, 236 ページ参照)			
RCS3CR RCS3PCR RCS2 RCS2CR RCS2W	RT6			CB-RCBC-PA□□□ CB-X-LC□□□ (注3) (リミットスイッチ付仕様)	CB-RCBC-PA□□□-RB CB-X-LC□□□ (注3) (リミットスイッチ付仕様)				
	上記以外の 機種			CB-RCBC-PA□□□	CB-RCBC-PA□□□-RB			CB-RCS2-PA□□□ (→6-112, 148, 159, 191, 235 ページ参照)	CB-X3-PA□□□ (→6-112, 148, 159, 191, 235 ページ参照)
	HS オプション 選択時			-	CB-RCBC-PLA□□□				
	ブレーキ無							CB-RCS2-PLA□□□ (→6-113, 191, 236ページ参照)	CB-X2-PLA□□□ (→6-113, 191, 236ページ参照)
RCS2	RA13R (注2) (注4)	CB-RCC-MA□□□ (→6-111, 134, 148, 159, 191, 235ページ参照)	CB-RCC-MA□□□-RB (→6-111, 134, 148, 159, 191, 235ページ参照)				【アクチュエータ～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□ (→6-113, 191, 236ページ参照)	【アクチュエータ～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□ (→6-113, 191, 236ページ参照)	
							【ブレーキボックス～ コントローラ】 CB-RCS2-PLA□□□ (→6-113, 191, 236ページ参照)	【ブレーキボックス～ コントローラ】 CB-X2-PLA□□□ (→6-113, 191, 236ページ参照)	
							【アクチュエータ～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□ (→6-113, 191, 236ページ参照)	【アクチュエータ～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□ (→6-113, 191, 236ページ参照)	
							CB-RCS2-PLLA□□□ (→6-126ページ参照)	CB-RCS2-PLLA□□□-RB (→6-126ページ参照)	
							【アクチュエータ～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□ (→6-125ページ参照)	【アクチュエータ～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□ (→6-125ページ参照)	
							【ブレーキボックス～ コントローラ】 CB-RCS2-PLLA□□□-RB (→6-126ページ参照)	【ブレーキボックス～ コントローラ】 CB-RCS2-PLLA□□□-RB (→6-126ページ参照)	
						【ロードセル～ コントローラ】 CB-LDC-CTL□□□-JY			
						【アクチュエータ～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□ (→6-125ページ参照)	【アクチュエータ～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□ (→6-125ページ参照)		

※1 ロードセル付アクチュエータには、CB-LDC-CTL□□□(ベア内ケーブル)が付属されます。
 ※2 CB-RCS2-PLLA□□□(ブレーキボックス～コントローラ間)、CB-LDC-CTL□□□-JY(ロードセル～コントローラ間)が別途必要になります。

(注1) アクチュエータオプションC/CL/L/LL/LM/LLMを選択した場合、エンコーダケーブルに加えてリミットスイッチケーブル(型式：CB-X-LC□□□)が必要になります。

(注2) リミットスイッチ付のアクチュエータを動作する場合は、リミットスイッチ付仕様のケーブルになります。(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)

(注3) RCS2-RT6をXSEL-J/Kで動作する場合は、モータケーブル、エンコーダケーブルの他にリミットスイッチケーブル(型式：CB-X-LC□□□)が必要になります。

(注4) RCS2-RA13RIは、MSCONでは動作出来ません。

シリーズ	タイプ	モータ ロボットケーブル	XSEL-J/K		SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON(※接続不可の機種があります。)		
			エンコーダ ロボットケーブル	エンコーダ ケーブル	エンコーダ ロボットケーブル		
ISB ISPB	SXM/SXL MXM/MXL MXMX LXM/LXL LXMX/LXUWX	CB-X-MA□□□ (→6-112, 149, 160, 191, 236ページ参照)	CB-X-PA□□□ (標準仕様)	CB-X-LC□□□(注1) (リミットスイッチ付仕様) (→取扱説明書参照)	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→6-112, 149, 160, 192, 237ページ参照) ※バッテリーレスアブソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PA□□□-AWG24 (→6-112, 149, 237ページ参照)		
ISDB ISPDB	S M MX L LX				CB-X1-PLA□□□(注2) (リミットスイッチ付仕様) (→6-112, 150, 160, 192, 237ページ参照) ※バッテリーレスアブソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PLA□□□-AWG24 (→6-113, 150, 237ページ参照)		
SSPA	SXM/MXM/LXM				CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→6-112, 149, 160, 192, 237ページ参照)		
ISA ISPA	SXM/SYM/SZM MXM/MYM/MZM MXMX LXM/LYM/LZM LXMX/LXUWX WXM				CB-X1-PLA□□□(注2) (リミットスイッチ付仕様) (→6-112, 150, 160, 192, 237ページ参照)		
	WXM (600W) WXM (750W)						
ISDA ISPDA	S M MX L LX						
IF	SA MA						
FS	NM/WM LM/HM						
RS	RS-30/60						
ZR	S M				インクリ メンタル 仕様	CB-X3-PA□□□ (標準仕様) (→6-112, 148, 159, 191, 235ページ参照)	
					アブソ リュート 仕様	CB-X2-PLA□□□(注2) (リミットスイッチ付仕様) (→6-113, 148, 159, 191, 236ページ参照)	
DD DDCR DDW DDA DDACR	T18□/LT18□				CB-XMC-MA□□□ (→6-111, 236ページ)	Z軸 :CB-X1-PA□□□ (→6-237ページ参照)	
	H18□/LH18□					R軸 :CB-X1-PLA□□□(注2) (→6-237ページ参照)	
			Z軸/Y軸 : CB-X1-PA□□□ (→6-237ページ参照)				
			CB-X3-PA□□□ (標準仕様) (→6-112, 235ページ参照)				

アクチュエータ・コントローラ接続ケーブル型式一覧表

(注1) エンコーダケーブルに加えてリミットスイッチケーブル(型式：CB-X-LC□□□)が必要になります。
 (注2) リミットスイッチ付のアクチュエータを動作する場合は、リミットスイッチ付仕様のケーブルになります。(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)

シリーズ	タイプ		モータ ロボットケーブル	XSEL-J/K	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)	
				エンコーダ ロボットケーブル	エンコーダ ロボットケーブル	
LSA	シャフト タイプ	S6SS S6SM S8SS S8SM S8HS S8HM S10SS S10SM S10HS S10HM	CB-X-MA□□□ (→6-112、191、236ページ参照)	-	CB-X3-PA□□□ (→6-112、191、235ページ参照)	
		小型 タイプ				H8SS H8SM H8HS H8HM
		扁平 タイプ				L15SS L15SM
	中型 タイプ	N10SS N10SM N15SS N15SM N15HS N15HM N19SS N19SM				
		大型 タイプ	W21SS W21SM W21HS W21HM		CB-X2-PLA□□□ (注2) (リミットスイッチ付仕様) (→6-113、191、236ページ参照)	
LSAS	中型 タイプ	N10SS N10SM N15SS N15SM N15HS N15HM	CB-X-MA□□□ (→6-112、191、236ページ参照)	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→6-112、192、237ページ参照)		
CT4	G1		CB-CT4-MA□□□ (→取扱説明書参照)	-	CB-CT4-PA□□□ (→取扱説明書参照)	
	G1RT		CB-CT4R-MA□□□ (→取扱説明書参照)		CB-CT4R-PA□□□ (→取扱説明書参照)	
	G1PR		CB-CT4R-MA□□□ (→取扱説明書参照)		CB-CT4PR-PA□□□ (→取扱説明書参照)	
ISDCR ISPDCR	S M MX L LX	CB-X-MA□□□ (→6-112、149、160、191、 236ページ参照)	CB-X-PA□□□ (標準仕様) CB-X-LC□□□ (注1) (リミットスイッチ付仕様) (→取扱説明書参照)	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→6-112、149、160、192、 237ページ参照) CB-X1-PLA□□□ (注2) (リミットスイッチ付仕様) (→6-112、150、160、192、 237ページ参照) ISDBCR・ISPDBCR(バッテリーレスアブソ仕様)で、 21m以上30m以下の場合 CB-X1-PA□□□-AWG24 (標準仕様) (→6-112、149、237ページ参照) CB-X1-PLA□□□-AWG24 (リミットスイッチ付仕様) (→6-113、150、237ページ参照)		
ISPDCR	W (600W) W (750W) WX (600W) WX (750W)					
ISDACR ISPDACR	S M MX L LX W (600W) W (750W) WX (600W) WX (750W)					
ISDBCR ISPDBCR	S M MX L LX					
SSPDACR	S M L					
ISWA ISPWA	S M L				CB-XEU-MA□□□ (→6-113、149、160、192、 238ページ参照)	CB-X-PA□□□-WC (防滴仕様) (→取扱説明書参照)

アクチュエータケーブル ロボットケーブル対応一覧表

アクチュエータケーブルがロボットケーブル対応か非ロボットケーブル対応かを以下の表に記載しています。
 ジョイント式は、アクチュエータケーブルがなく、モータ・エンコーダケーブルを直接アクチュエータに接続する様式になります。

ロボットケーブル対応 ○…対応 ×…非対応 -…ジョイント式によりアクチュエータケーブル無し

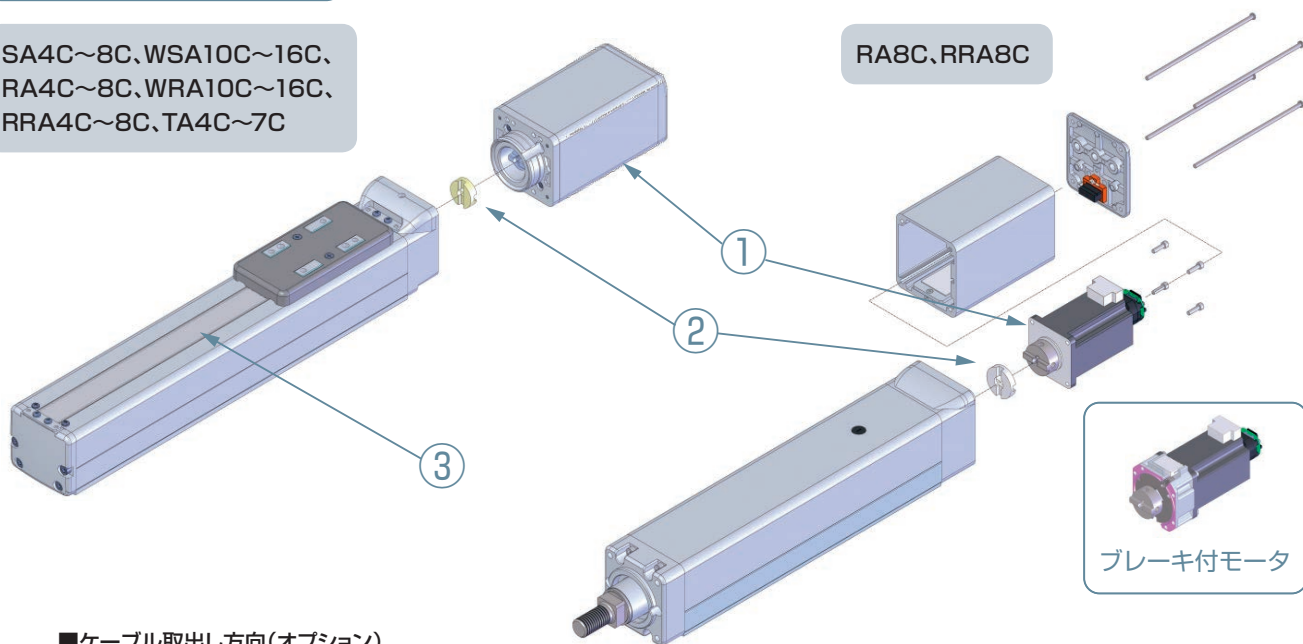
機種		ロボットケーブル対応	機種		ロボットケーブル対応	機種		ロボットケーブル対応
ISA	S,M,L	×	RCP2	SA5,6,7	×	RCS2	RA4	×
	W	×		SS7,8	×		RA5	○
ISB	S,M,L	○		HS8	×		RA13R	×
ISDA	S,M,L	×	BA6,7	×	SRA7BD		○	
ISDB	S,M,L	○	RCP3	SA2	○	**5N	○	
SSPA	S,M,L	○		SA3,4,5,6	-	RCS3	RA4,6,7,8,10	○
NS	S,M,L	○	RCP4	SA3	-	RCP3	TA3,4	-
IF	SA,MA	×		SA5,6,7	×	TA5,6,7	-	
FS	NM,NO	×	RCP5	SA4,6,7	-	RCP6	TA4,6,7	-
	WM,WO	×		BA4,6,7	-	RCS3	CTZ5C	○
	LM,HM,LO	×	RCP6(CR)	SA4,6,7,8	-	RCA	A4,5,6	×
RS	30,60	○		WSA10,12,14,16	-	RCA2	TA4,5,6,7	-
ZR	S,M	×	ERC2	SA6,7	○	**3N,4N(すべりねじ)	○	
ISDACR	S,M,L	×	ERC3	SA5,7	-	**3N,4N(ボールねじ)	○	
	S,M,L(ESD)	×	RCA	SA4,5,6	×	RCS2	A4,5,6	×
	W	×		SS4,5,6	×	F5D	○	
ISDBCR	S,M,L	○	RCA2	SA3,4,5,6	-	RCP2	GRSS,GRLS	×
SSPACR	S,M,L	○	RCS2	SA4,5,6,7	×		GRS,GRM	×
ISWA	S,M,L	×		SS7,8	×		GRST	○
LSA	S6,S8,S10	○	RCS3	SA8	×		GR3L,GR3S	×
	H8	○		SS8	×	GRHM,GRHB	-	
	L15	○		CT8	○	GRSML,GRSLL,GRSWL	○	
	N10,N15,N19	○	RCP2CR	SA5,6,7	×	GRLM,GRL,GRLL,GRLW	○	
	W21S	○		SS7,8	×	RCD	GRSNA	×
	W21H	○		HS8	×	RCS2	GR8	×
LSAS	N10,N15	○	RCP4CR	SA5,6,7	×	GRSS,GRLS	×	
TT	A,C	-	RCP5CR	SA4,6,7	-	RCP2CR	GRS,GRM	×
TTA	A,C	-	RCACR	SA3,4,5,6	×	GR3L,GR3S	×	
IX	NNN1*O5(小型)	×	RCS2CR	SA4,5,6,7	×	GRSS,GRLS	×	
	NNN****	×		SS7,8	×	GRS,GRM	×	
	NNN1****(超大型)	-	SA8	×	GR3L,GR3S	×		
	NSN****	×	RCS3CR	SS8	×	RT*S(小型)	×	
	TNN****	×		RA2	×	RT*(中型)	○	
	HNN****	×	RCP2	RA3	×	RT*B(大型)	○	
	NNC****	×		RA4,6	×	RCS2	RT6,7	×
	NNW****	×		RA8	×	中空ロータリ	×	
	NNN1***H	×		RA10	×	DD	*18	○
	NNN****H	×		SRA4R	○	DDA	*18	○
	NSN****H	×		RCP3	RA2(すべりねじ)	○	RT*S(小型)	○
	TNN****H	×	RA2(ボールねじ)		○	RCP2CR	RT*(中型)	○
	HNN****H	×	RCP4	RA3	-	RT*B(大型)	○	
	NNC****H	×		RA5,6	×	DDCR	*18	○
	NNW****H	×	RCP5	RA4,6,7,8,10	-	DDACR	*18	○
	IXP	3N****,4N****	-	RCP6	RA4,6,7,8	-	RT*S(小型)	○
		ERC2	RRA4,6,7,8		-	RT*(中型)	○	
WRA10,12,14,16			-		RT*B(大型)	○		
RA6,7			○	DDW	*18	○		
ERC3		RA4,6	-	RCP2W	SA16	×		
		RCA	RA3,4		×	RA4,6	×	
SRA4R			○		RA10	×		
RCA2		R*3N,4N(すべりねじ)	○	RCP4W	SA5,6,7	○		
		R*3N,4N(ボールねじ)	○	RA6,7	○			
		RA2	×	RCP5W	RA8,10	○		
RCAW	RA3,4	×	RCS2W	RA4	×			
	CT4	G1	-	RCD	RA1D	×		
RCP4	ST68,615	×	RCP4	ST4525	-			
	ST4525	-						

RCP6 メンテナンス部品概略図

モータストレートタイプ

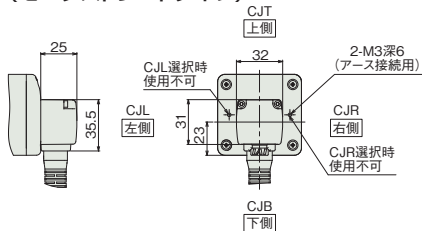
SA4C~8C, WSA10C~16C,
RA4C~8C, WRA10C~16C,
RRA4C~8C, TA4C~7C

RA8C, RRA8C

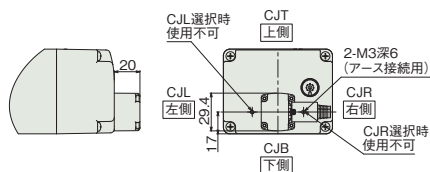


■ケーブル取出し方向(オプション)

(モータストレートタイプ)

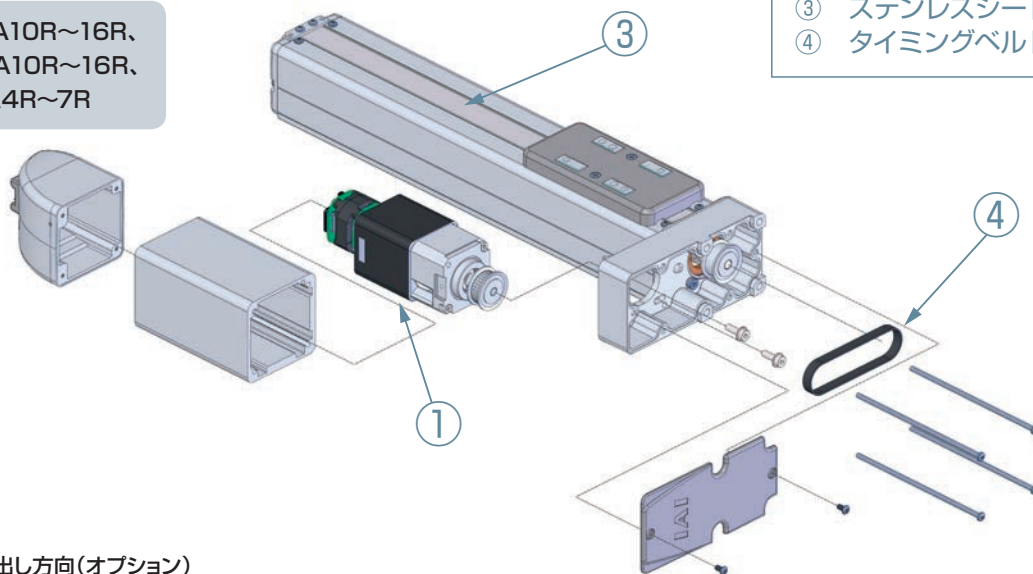


◆SA8, RA8, RRA8, WSA16, WRA16



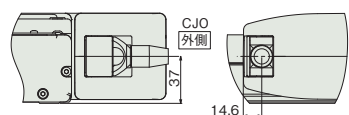
モータ折返しタイプ

SA4R~8R, WSA10R~16R,
RA4R~8R, WRA10R~16R,
RRA4R~8R, TA4R~7R

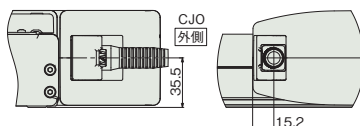


■ケーブル取出し方向(オプション)

(モータ折返しタイプ)



◆SA8, RA8, RRA8, WSA16, WRA16



- ① モータユニット
- ② カップリングスペーサ
- ③ ステンレスシート
- ④ タイミングベルト

RCP6 メンテナンス部品型式リスト

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

NO.	部品名称	SA4C	SA6C	SA7C	SA8C
①	モータユニット ※1	M1	M2	M3	M4
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M	CPG-RCP6-L
③	ステンレスシート ※2	ST-6A4-(ストローク)	ST-6A6-(ストローク)	ST-6A7-(ストローク)	ST-6A8-(ストローク)

NO.	部品名称	SA4R	SA6R	SA7R	SA8R
①	モータユニット ※1	M5	M6	M7	M8
③	ステンレスシート ※2	ST-6A4-(ストローク)	ST-6A6-(ストローク)	ST-6A7-(ストローク)	ST-6A8-(ストローク)
④	タイミングベルト	TB-RCP6-STRA4R	TB-RCP6-STRA6R	TB-RCP6-STRA7R	TB-RCP6-SA8R

NO.	部品名称	WSA10C	WSA12C	WSA14C	WSA16C
①	モータユニット ※1	M9	M10	M11	M12
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M	CPG-RCP6-L
③	ステンレスシート ※2	ST-6WA10-(ストローク)	ST-6WA12-(ストローク)	ST-6WA14-(ストローク)	ST-6WA16-(ストローク)

NO.	部品名称	WSA10R	WSA12R	WSA14R	WSA16R
①	モータユニット ※1	M5	M6	M7	M19
③	ステンレスシート ※2	ST-6WA10-(ストローク)	ST-6WA12-(ストローク)	ST-6WA14-(ストローク)	ST-6WA16-(ストローク)
④	タイミングベルト	TB-RCP6-WSRA10R	TB-RCP6-WSRA12R	TB-RCP6-WSRA14R	TB-RCP6-WSRA16R

NO.	部品名称	RA4C	RA6C	RA7C	RA8C
①	モータユニット ※1	M1	M2	M13	M14
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M	CPG-RCP6-L

NO.	部品名称	RA4R	RA6R	RA7R	RA8R
①	モータユニット ※1	M5	M6	M15	M16
④	タイミングベルト	TB-RCP6-STRA4R	TB-RCP6-STRA6R	TB-RCP6-STRA7R	TB-RCP6-RA8R

NO.	部品名称	WRA10C	WRA12C	WRA14C	WRA16C
①	モータユニット ※1	M9	M10	M17	M18
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M	CPG-RCP6-L

NO.	部品名称	WRA10R	WRA12R	WRA14R	WRA16R
①	モータユニット ※1	M5	M6	M15	M16
④	タイミングベルト	TB-RCP6-WSRA10R	TB-RCP6-WSRA12R	TB-RCP6-WSRA14R	TB-RCP6-WSRA16R

NO.	部品名称	RRA4C	RRA6C	RRA7C	RRA8C
①	モータユニット ※1	M1	M2	M13	M14
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M	CPG-RCP6-L

NO.	部品名称	RRA4R	RRA6R	RRA7R	RRA8R
①	モータユニット ※1	M5	M6	M15	M16
④	タイミングベルト	TB-RCP6-STRA4R	TB-RCP6-STRA6R	TB-RCP6-STRA7R	TB-RCP6-RA8R

NO.	部品名称	TA4C	TA6C	TA7C
①	モータユニット ※1	M1	M2	M3
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M

NO.	部品名称	TA4R	TA6R	TA7R
①	モータユニット ※1	M5	M6	M7
④	タイミングベルト	TB-RCP6-STRA4R	TB-RCP6-STRA6R	TB-RCP6-STRA7R

(注)上記部品は、クリーン仕様 (RCP6CR/RCP6SCR) も共通

※1 モータユニット型式について

【型式構成】 基本型式 + (※ブレーキ指定) - (※ケーブル取出し方向) - (その他) ()内選択 ※オプション設定時選択

タイプ NO.	基本型式	ブレーキ	ケーブル取出し方向オプション選択時		その他	
			ケーブル取出し方向			
			ストレート	折返し		
M1	RCP6-MUSRTA4C	B	CJT / CJR CJL / CJB	※3	未記入 (ストレート/カップリング付) PU (モータ折返し/ブリー付き)	
M2	RCP6-MUSRTA6C					
M3	RCP6-MUSTA7C					
M4	RCP6-MUSA8C					
M5	RCP6-MUSRTA4WSRA10R ※3					
M6	RCP6-MUSRTA6WSRA12R ※3					
M7	RCP6-MUSTA7WSA14R ※3					
M8	RCP6-MUSA8R ※3					
M9	RCP6-MUWSRA10C					
M10	RCP6-MUWSRA12C					
M11	RCP6-MUWSA14C					
M12	RCP6-MUWSA16C					
M13	RCP6-MURA7C					
M14	RCP6-MURA8C ※3					
M15	RCP6-MURA7WRA14R ※3					
M16	RCP6-MURA8WRA16R ※3					
M17	RCP6-MUWRA14C					
M18	RCP6-MUWRA16C					
M19	RCP6-MUWSA16R ※3					

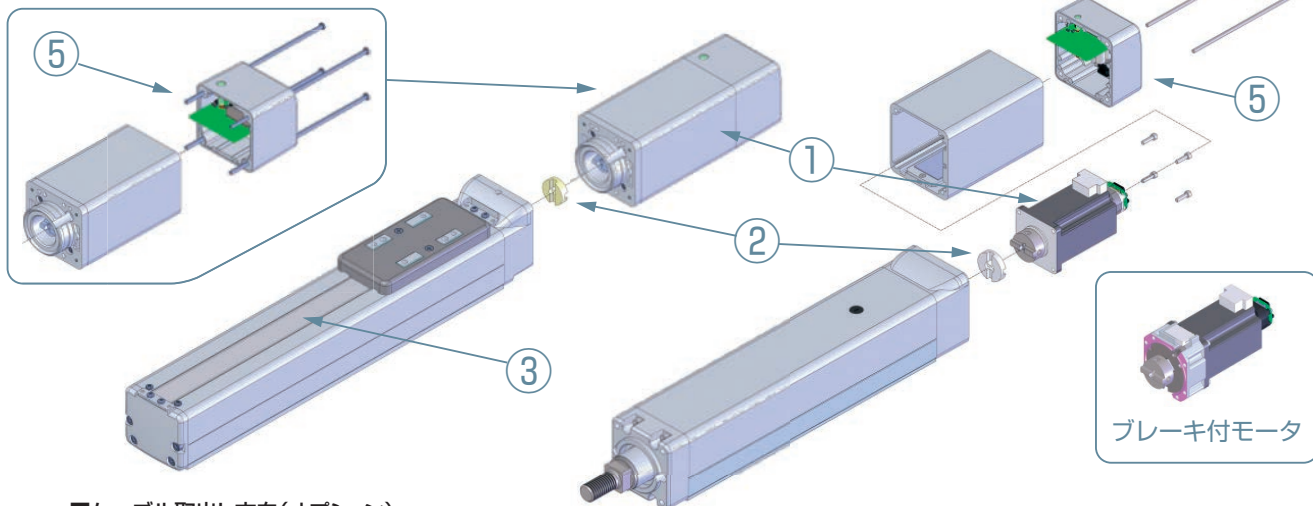
※2 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク
数値をそのまま使用します。
※3 モータユニットについて
モータ単体となるため、『取出し方向
オプション選択時』の型式は不要です。

RCP6S メンテナンス部品概略図

モータストレートタイプ

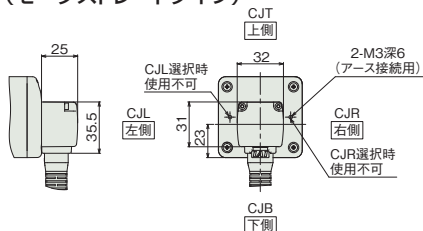
SA4C~8C, WSA10C~16C, RA4C~8C,
WRA10C~16C, RRA4C~8C, TA4C~7C

RA8C, RRA8C

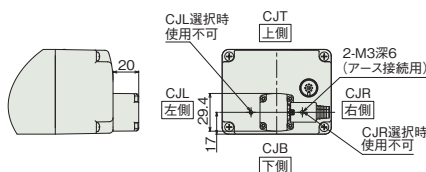


■ケーブル取出し方向(オプション)

(モータストレートタイプ)



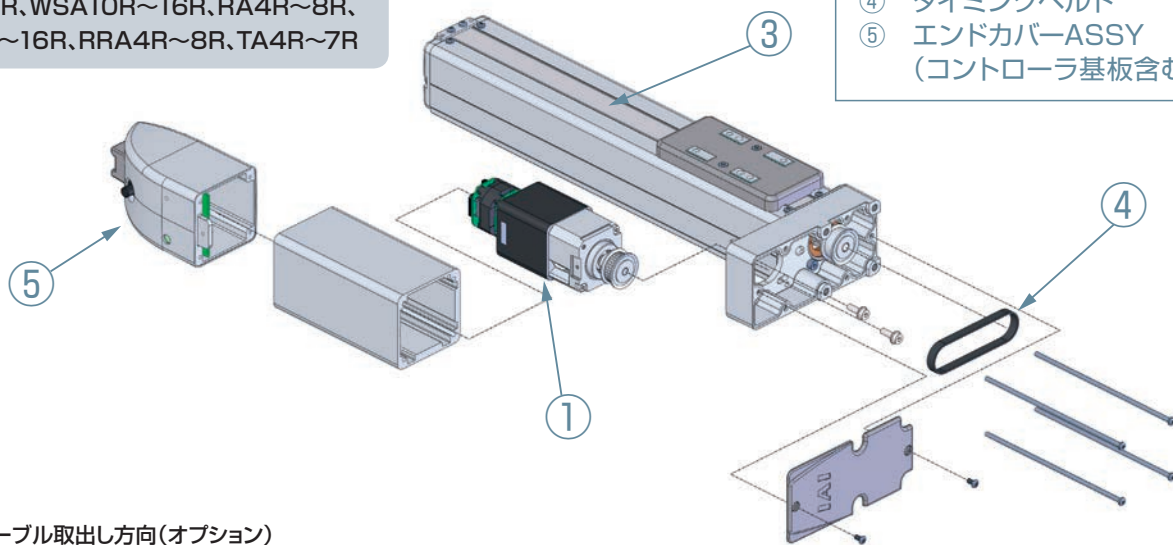
◆SA8, RA8, RRA8, WSA16, WRA16



モータ折返しタイプ

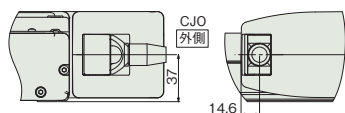
SA4R~8R, WSA10R~16R, RA4R~8R,
WRA10R~16R, RRA4R~8R, TA4R~7R

- ① モータユニット
- ② カップリングスペーサ
- ③ ステンレスシート
- ④ タイミングベルト
- ⑤ エンドカバーASSY (コントローラ基板含む)

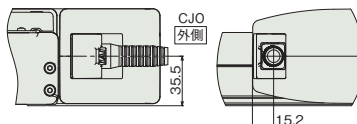


■ケーブル取出し方向(オプション)

(モータ折返しタイプ)



◆SA8, RA8, RRA8, WSA16, WRA16



RCP6S メンテナンス部品型式リスト

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

NO.	部品名称	SA4C	SA6C	SA7C	SA8C
①	モータユニット ※1	M1	M2	M3	M4
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M	CPG-RCP6-L
③	ステンレスシート ※2	ST-6A4-(ストローク)	ST-6A6-(ストローク)	ST-6A7-(ストローク)	ST-6A8-(ストローク)
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-SRTA4C(-CJ□)	EWB-RCP6S-SRTA6C(-CJ□)	EWB-RCP6S-SRTA7C(-CJ□)	EWB-RCP6S-SA8C(-CJ□)
NO.	部品名称	SA4R	SA6R	SA7R	SA8R
①	モータユニット ※1	M5	M6	M7	M8
③	ステンレスシート ※2	ST-6A4-(ストローク)	ST-6A6-(ストローク)	ST-6A7-(ストローク)	ST-6A8-(ストローク)
④	タイミングベルト	TB-RCP6-STRA4R	TB-RCP6-STRA6R	TB-RCP6-STRA7R	TB-RCP6-SA8R
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-SRTA4WSRA10R(-CJO)	EWB-RCP6S-SRTA6R(-CJO)	EWB-RCP6S-SRTA7R(-CJO)	EWB-RCP6S-SA8R(-CJO)
NO.	部品名称	WSA10C	WSA12C	WSA14C	WSA16C
①	モータユニット ※1	M9	M10	M11	M12
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M	CPG-RCP6-L
③	ステンレスシート ※2	ST-6WA10-(ストローク)	ST-6WA12-(ストローク)	ST-6WA14-(ストローク)	ST-6WA16-(ストローク)
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-WSRA10C(-CJ□)	EWB-RCP6S-WSRA12C(-CJ□)	EWB-RCP6S-WSRA14C(-CJ□)	EWB-RCP6S-WSRA16C(-CJ□)
NO.	部品名称	WSA10R	WSA12R	WSA14R	WSA16R
①	モータユニット ※1	M5	M6	M7	M19
③	ステンレスシート ※2	ST-6WA10-(ストローク)	ST-6WA12-(ストローク)	ST-6WA14-(ストローク)	ST-6WA16-(ストローク)
④	タイミングベルト	TB-RCP6-WSRA10R	TB-RCP6-WSRA12R	TB-RCP6-WSRA14R	TB-RCP6-WSRA16R
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-SRTA4WSRA10R(-CJO)	EWB-RCP6S-WSRA12R(-CJO)	EWB-RCP6S-WSRA14R(-CJO)	EWB-RCP6S-WSRA16R(-CJO)
NO.	部品名称	RA4C	RA6C	RA7C	RA8C
①	モータユニット ※1	M1	M2	M13	M14
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M	CPG-RCP6-L
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-SRTA4C(-CJ□)	EWB-RCP6S-SRTA6C(-CJ□)	EWB-RCP6S-SRTA7C(-CJ□)	EWB-RCP6S-RA8C(-CJ□)
NO.	部品名称	RA4R	RA6R	RA7R	RA8R
①	モータユニット ※1	M5	M6	M15	M16
④	タイミングベルト	TB-RCP6-STRA4R	TB-RCP6-STRA6R	TB-RCP6-STRA7R	TB-RCP6-RA8R
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-SRTA4WSRA10R(-CJO)	EWB-RCP6S-RA6R(-CJO)	EWB-RCP6S-RA7R(-CJO)	EWB-RCP6S-RA8R(-CJO)
NO.	部品名称	WRA10C	WRA12C	WRA14C	WRA16C
①	モータユニット ※1	M9	M10	M17	M18
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M	CPG-RCP6-L
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-WSRA10C(-CJ□)	EWB-RCP6S-WSRA12C(-CJ□)	EWB-RCP6S-WSRA14C(-CJ□)	EWB-RCP6S-WSRA16C(-CJ□)
NO.	部品名称	WRA10R	WRA12R	WRA14R	WRA16R
①	モータユニット ※1	M5	M6	M15	M16
④	タイミングベルト	TB-RCP6-WSRA10R	TB-RCP6-WSRA12R	TB-RCP6-WSRA14R	TB-RCP6-WSRA16R
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-SRTA4WSRA10R(-CJO)	EWB-RCP6S-WSRA12R(-CJO)	EWB-RCP6S-WSRA14R(-CJO)	EWB-RCP6S-WSRA16R(-CJO)
NO.	部品名称	RRA4C	RRA6C	RRA7C	RRA8C
①	モータユニット ※1	M1	M2	M13	M14
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M	CPG-RCP6-L
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-SRTA4C(-CJ□)	EWB-RCP6S-SRTA6C(-CJ□)	EWB-RCP6S-SRTA7C(-CJ□)	EWB-RCP6S-RA8C(-CJ□)
NO.	部品名称	RRA4R	RRA6R	RRA7R	RRA8R
①	モータユニット ※1	M5	M6	M15	M16
④	タイミングベルト	TB-RCP6-STRA4R	TB-RCP6-STRA6R	TB-RCP6-STRA7R	TB-RCP6-RA8R
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-SRTA4WSRA10R(-CJO)	EWB-RCP6S-SRTA6R(-CJO)	EWB-RCP6S-SRTA7R(-CJO)	EWB-RCP6S-RA8R(-CJO)
NO.	部品名称	TA4C	TA6C	TA7C	
①	モータユニット ※1	M1	M2	M3	
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-S	CPG-RCP6-M	
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-SRTA4C(-CJ□)	EWB-RCP6S-SRTA6C(-CJ□)	EWB-RCP6S-SRTA7C(-CJ□)	
NO.	部品名称	TA4R	TA6R	TA7R	
①	モータユニット ※1	M5	M6	M7	
④	タイミングベルト	TB-RCP6-STRA4R	TB-RCP6-STRA6R	TB-RCP6-STRA7R	
⑤	エンドカバー-ASSY ※4	EWB-RCP6S-SRTA4WSRA10R(-CJO)	EWB-RCP6S-SRTA6R(-CJO)	EWB-RCP6S-SRTA7R(-CJO)	

(注) 上記部品は、クリーン仕様 (RCP6CR/RCP6SCR) も共通

※1 モータユニット型式について

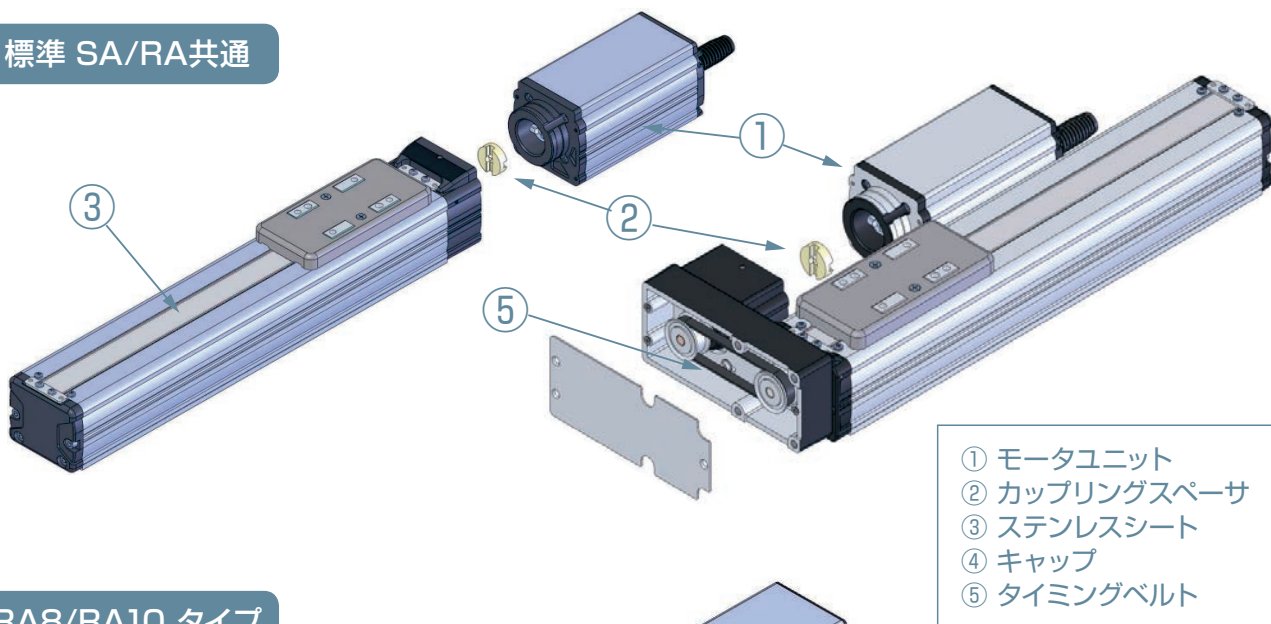
【型式構成】 基本型式 + (※ブレーキ指定) - (※ケーブル取出し方向) - (その他) ()内選択 ※オプション設定時選択

タイプ NO.	基本型式	ブレーキ	ケーブル取出し方向オプション選択時		その他
			ケーブル取出し方向	ケーブル取出し方向	
			ストレート	折返し	
M1	RCP6S-MUSRTA4C ※4	B	CJT / CJR CJL / CJB	※3	未記入 (ストレート/カップリング付) PU (モータ折返し/ブリー付き)
M2	RCP6S-MUSRTA6C ※4				
M3	RCP6S-MUSTA7C ※4				
M4	RCP6S-MUSA8C ※4				
M5	RCP6-MUSRTA4WSRA10R ※3				
M6	RCP6-MUSRTA6WSRA12R ※3				
M7	RCP6-MUSTA7WSA14R ※3				
M8	RCP6-MUSA8R ※3				
M9	RCP6S-MUWSRA10C ※4				
M10	RCP6S-MUWSRA12C ※4				
M11	RCP6S-MUWSRA14C ※4				
M12	RCP6S-MUWSA16C ※4				
M13	RCP6S-MURA7C ※4				
M14	RCP6-MURA8C ※3				
M15	RCP6-MURA7WRA14R ※3				
M16	RCP6-MURA8WRA16R ※3				
M17	RCP6S-MUWRA14C ※4				
M18	RCP6S-MUWRA16C ※4				
M19	RCP6-MUWSA16R ※3				

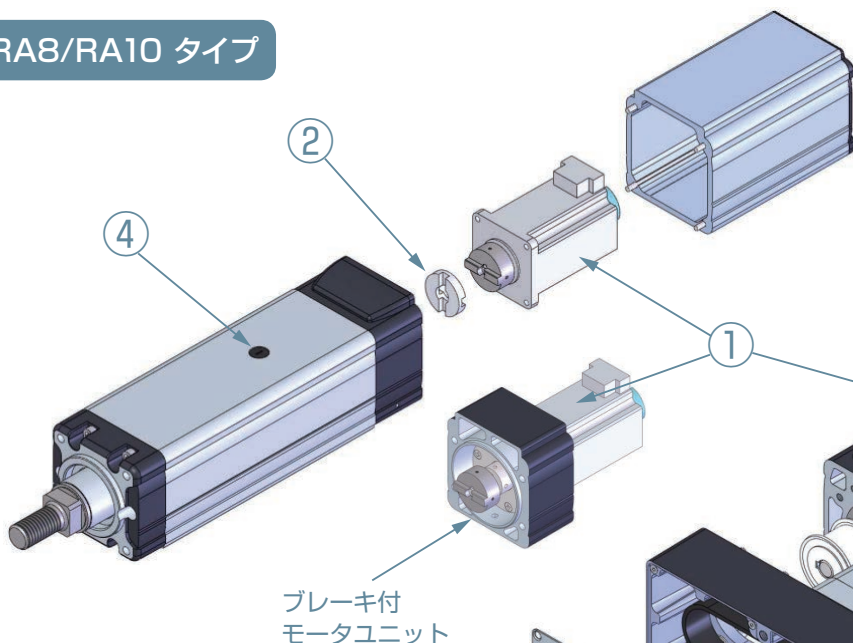
※2 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク
数値をそのまま使用します。
※3 モータユニットについて
モータ単体となるため、「取出し方向
オプション選択時」の型式は不要です。
※4 コントロール基板を含むメンテナンス
パーツについて
ご注文およびご使用時には、取付けられ
るアクチュエータ用のパラメータの設
定が必要となります。

RCP5 メンテナンス部品概略図

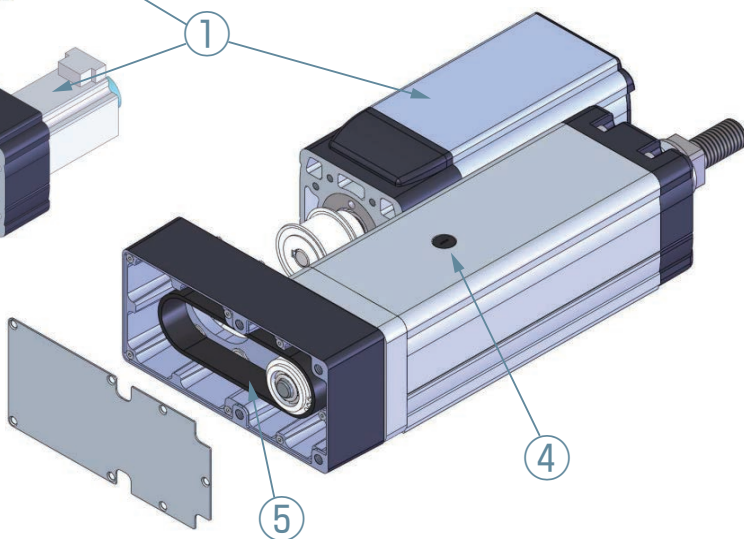
標準 SA/RA共通



RA8/RA10 タイプ

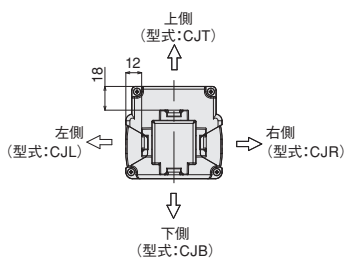


RA8R/RA10R タイプ

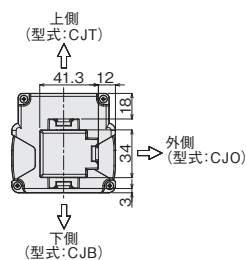


■ケーブル取出し方向(オプション)

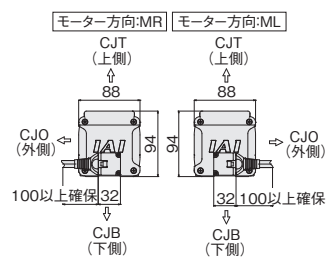
(SA4C~SA7C, RA4C~RA7C)



(SA4R~SA7R, RA4R~RA7R)



(RA8R, RA10R)



RCP5 メンテナンス部品型式リスト

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

スライダタイプ(RCP5(CR)-SA)

NO.	部品名称	SA4C	SA6C	SA7C
①	モータユニット ※1	I	II	III
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP5-SA46		CPG-RCP5-SA7
③	ステンレスシート ※2	ST-5A4-(ストローク)	ST-5A6-(ストローク)	ST-5A7-(ストローク)

NO.	部品名称	SA4R	SA6R	SA7R
①	モータユニット ※1	I	II	III
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP5-SA46		CPG-RCP5-SA7
③	ステンレスシート ※2	ST-5A4-(ストローク)	ST-5A6-(ストローク)	ST-5A7-(ストローク)
⑤	タイミングベルト	TB-RCP5-SA4R	TB-RCP5-SA6R	TB-RCP5-SA7R

ロッドタイプ(RCP5-RA)

NO.	部品名称	RA4C	RA6C	RA7C
①	モータユニット ※1	I	II	IV
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP5-RA46		CPG-RCP5-RA7

NO.	部品名称	RA4R	RA6R	RA7R
①	モータユニット ※1	I	II	IV
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP5-RA46		CPG-RCP5-RA7
⑤	タイミングベルト	TB-RCP5-RA4R	TB-RCP5-RA6R	TB-RCP5-RA7R

NO.	部品名称	RA8C	RA10C
①	モータユニット ※1	V	VI
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP5-RA810	
④	キャップ	RCP5-CS-RA810	

NO.	部品名称	RA8R	RA10R
①	モータユニット ※1	V	VI
④	キャップ	RCP5-CS-RA810	
⑤	タイミングベルト	TB-RCP5-RA8R	TB-RCP5-RA10R

※1 モータユニット型式

【型式構成】 基本型式 + (※ブレーキ指定) - (※ケーブル取出し方向) - (モータ取付け方向) - (PU)
 ()内選択、< >内RA8R/RA10Rのみ選択 ※オプション設定時選択

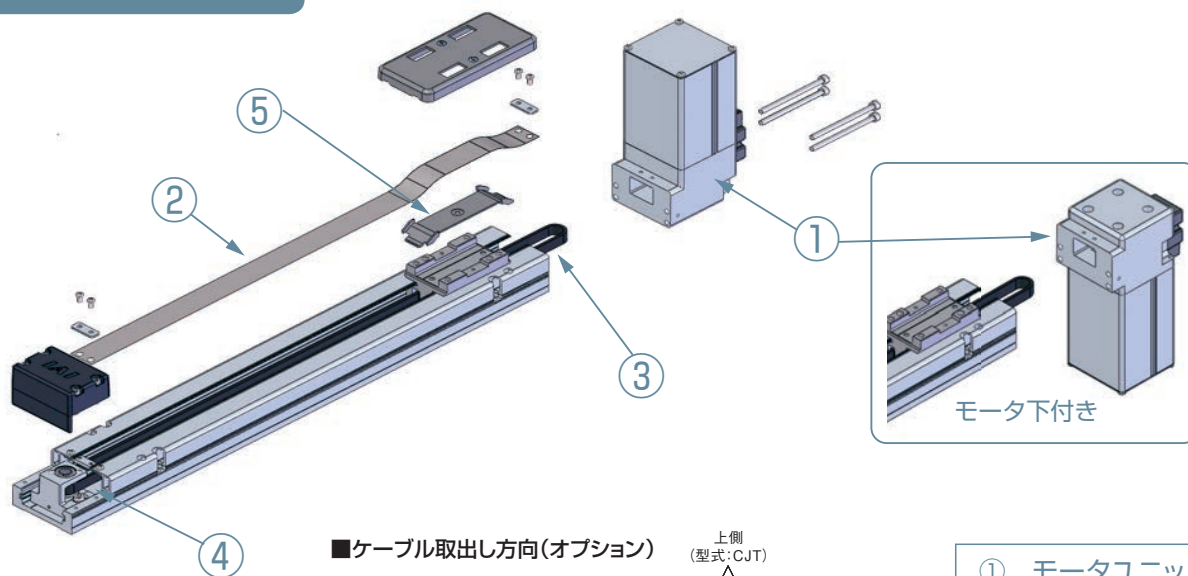
タイプ NO.	基本型式	ブレーキ	ケーブル取出し方向オプション 選択時		モータ取付け 方向	備考
			ケーブル取出し方向			
			ストレート	モータ折返し		
I	RCP5-MUSRA4A	B	CJT/CJL CJR/CJB	CJT/CJB/ CJO	未記入 (ストレート)	未記入 (ストレート/カップリング付)
II	RCP5-MUSRA6A					
III	RCP5-MUSA7A					
IV	RCP5-MURA7A				ML/MR (モータ折返し)	PU (プーリー付き)
V	RCP5-MURA8A					
VI	RCP5-MURA10A					

※2 ステンレスシートのストローク表記

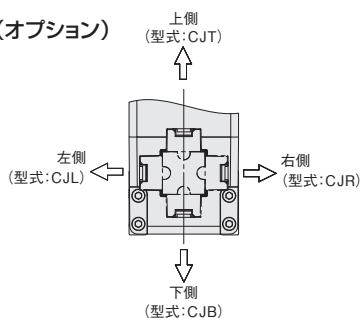
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

RCP5 メンテナンス部品概略図

ベルトタイプ RCP5-BA

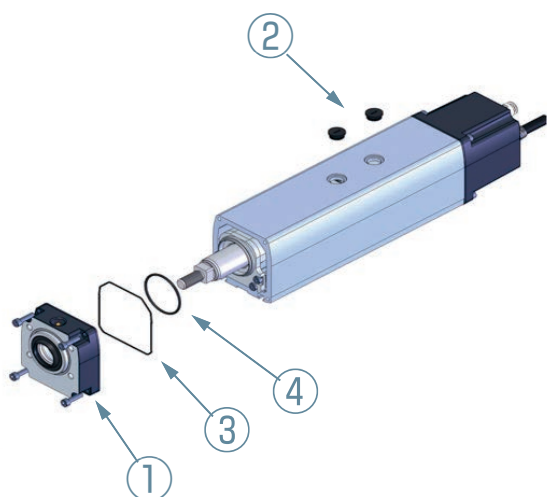


■ケーブル取出し方向(オプション)

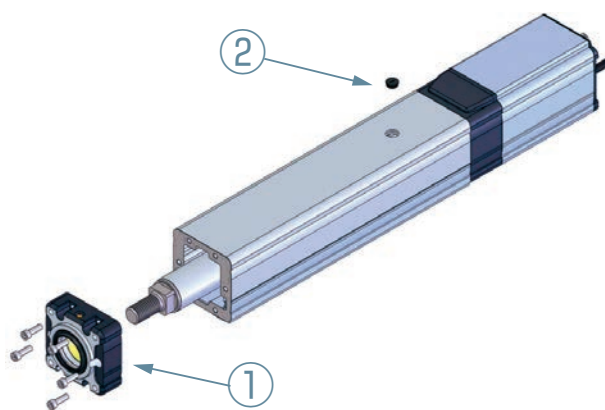


- ① モータユニット
- ② ステンレスシート
- ③ ロングベルト
- ④ プーリーASSY
- ⑤ シートスライダ

防滴 ロッドタイプ RCP5W-RA6/RA7



防滴 ロッドタイプ RCP5W-RA8/RA10



- ① フロントブラケットASSY
- ② キャップ
- ③ Oリング(RCP5W-OR1-□)
- ④ Oリング(RCP5W-OR2-□)

RCP5 メンテナンス部品型式リスト

ベルトタイプ RCP5-BA

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

NO.	部品名称	BA4	BA6	BA7
①	モータユニット ※1	I	II	III
②	ステンレスシート ※2	ST-5BA4-(ストローク)	ST-5BA6-(ストローク)	ST-5BA7-(ストローク)
③	ロングベルト	LB-RCP5-BA4-(ストローク)	LB-RCP5-BA6-(ストローク)	LB-RCP5-BA7-(ストローク)
④	プーリーASSY	PLY-RCP5-BA4	PLY-RCP5-BA6	PLY-RCP5-BA7
⑤	シートスライダ	SHS-RCP5-BA4	SHS-RCP5-BA6	SHS-RCP5-BA7

※1 モータユニット型式

【型式構成】 基本型式 + (※ブレーキ指定) – (ケーブル取出し方向) – (モータ取付け方向) – PU
()内選択 ※オプション設定時選択

タイプ NO.	基本型式	ブレーキ	ケーブル取出し方向	モータ取付け方向	備考
I	RCP5-MUBA4A	未記入 (ブレーキなし) B (ブレーキ付き)	CJT/CJL CJR/CJB	未記入 (モータ上付き) U (モータ下付き)	PU (プーリー付き)
II	RCP5-MUBA6A				
III	RCP5-MUBA7A				

※2 ステンレスシートのストローク表記

アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

防滴 ロッドタイプ RCP5W-RA6/RA7

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

NO.	部品名称	RA6C	RA7C
①	フロントブラケットASSY	RCP5W-FBA-RA6	RCP5W-FBA-RA7
②	キャップ	RCP5W-CS-RA	
③	O リング	RCP5W-OR1-RA6	RCP5W-OR1-RA7
④	O リング	RCP5W-OR2-RA6	RCP5W-OR2-RA7

上記型式で手配される数量は、1台分となります。

IP67の性能確保のため、モータ及びその周辺パッキン類の交換が必要な場合は当社までご連絡ください。

防滴 ロッドタイプ RCP5W-RA8/RA10

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

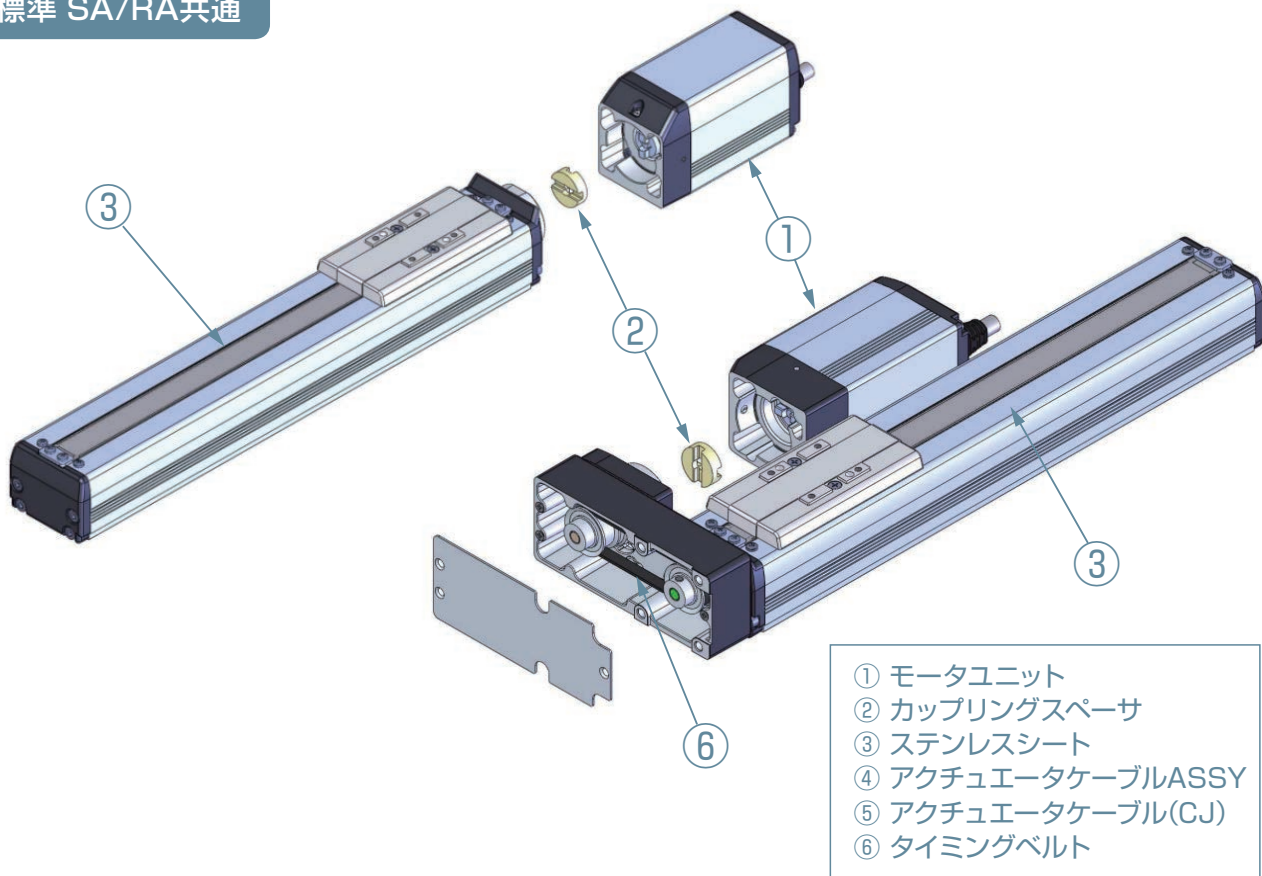
NO.	部品名称	RA8C	RA10C
①	フロントブラケットASSY	RCP5W-FBA-RA8	RCP5W-FBA-RA10
②	キャップ	RCP5W-CS-RA	

上記型式で手配される数量は、1台分となります。

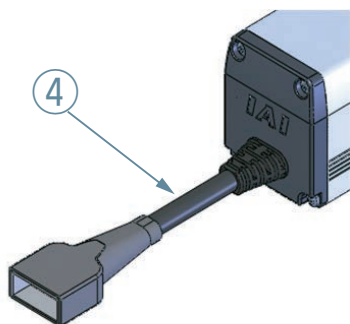
IP67の性能確保のため、モータ及びその周辺パッキン類の交換が必要な場合は当社までご連絡ください。

RCP4 メンテナンス部品概略図

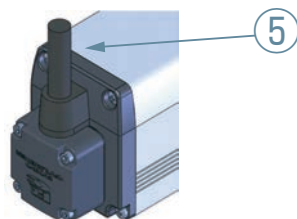
標準 SA/RA共通



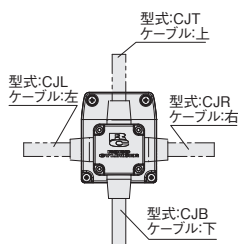
【標準仕様】



【ケーブル取出し方向】（オプション）

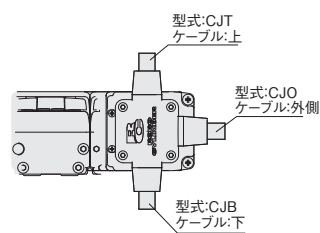


ストレートタイプ



※アクチュエータ後方(モータ側)から見た場合です。

モータ折返しタイプ



※アクチュエータ前方から見た場合です。

RCP4 メンテナンス部品型式リスト

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

スライダタイプ(RCP4(CR)-SA)

NO.	部品名称	SA3(C/R)	SA5(C/R)	SA6(C/R)	SA7(C/R)
①	モータユニット ※1	SA3C: I SA3R: I	SA5C: V SA5R: III	SA6C: V SA6R: III	SA7C: VI SA7R: VI
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP4-SA3	CPG-RCP4-SA56		CPG-RCP4-SA7
③	ステンレスシート ※2	ST-4A3 -(ストローク)	ST-4A5 -(ストローク)	ST-4A6 -(ストローク)	ST-4A7 -(ストローク)
④	アクチュエータケーブルASSY		CB-RCP4-SA56-MPA-AS		CB-RCP4-SA7-MPA-AS
⑤	アクチュエータケーブル(CJ)		CB-RCP4-SA567-MPA-ASCJ		
⑥	タイミングベルト	TB-RCP4-SA3R	TB-RCP4-SA5R	TB-RCP4-SA6R	TB-RCP4-SA7R

ロッドタイプ(RCP4-RA)

NO.	部品名称	RA3(C/R)	RA5(C/R)	RA6(C/R)
①	モータユニット ※1	RA3C: II RA3R: II	RA5C: III RA5R: III 高推力: VII	RA6C: IV RA6R: IV 高推力: VIII
②	カップリングスペーサ	CPG-RCP4-RA3	CPG-RCP4-RA5	CPG-RCP4-RA6
④	アクチュエータケーブルASSY		CB-RCP4-RA5-MPA-AS	RA6C: CB-RCP4-RA6C-MPA-AS RA6R: CB-RCP4-RA6R-MPA-AS 高推力: CB-RCP4-RA6F-MPA-AS
⑤	アクチュエータケーブル(CJ)		CB-RCP4-RA5-MPA-ASCJ	CB-RCP4-RA6CR-MPA-ASCJ 高推力: CB-RCP4-RA6S-MPA-ASCJ
⑥	タイミングベルト	TB-RCP4-RA3R	TB-RCP4-RA5R	TB-RCP4-RA6R

※1 モータユニット型式

【型式構成】 基本型式 + (※ブレーキ指定) + (※ケーブル取出し方向指定) + (※原点確認センサ) + (モータ取付け方向)
()内選択 ※オプション設定時選択

タイプ NO.	基本型式	ブレーキ	ケーブル取出し方向オプション選択時		原点確認センサ	モータ 取付け方向
			ケーブル取出し方向			
			ストレート	モータ折返し		
I	RCP4-MUSA3	B	-		HSL/HSR ※3	未記入 (ストレート)
II	RCP4-MURA3		-		HS	
III	RCP4-MURA5		CJT/CJL CJR/CJB	CJT/CJB/CJO	-	ML/MR (モータ折返し)
IV	RCP4-MURA6					
V	RCP4-MUSA56					
VI	RCP4-MUSA7					
VII	RCP4-MURA5S					
VIII	RCP4-MURA6S					

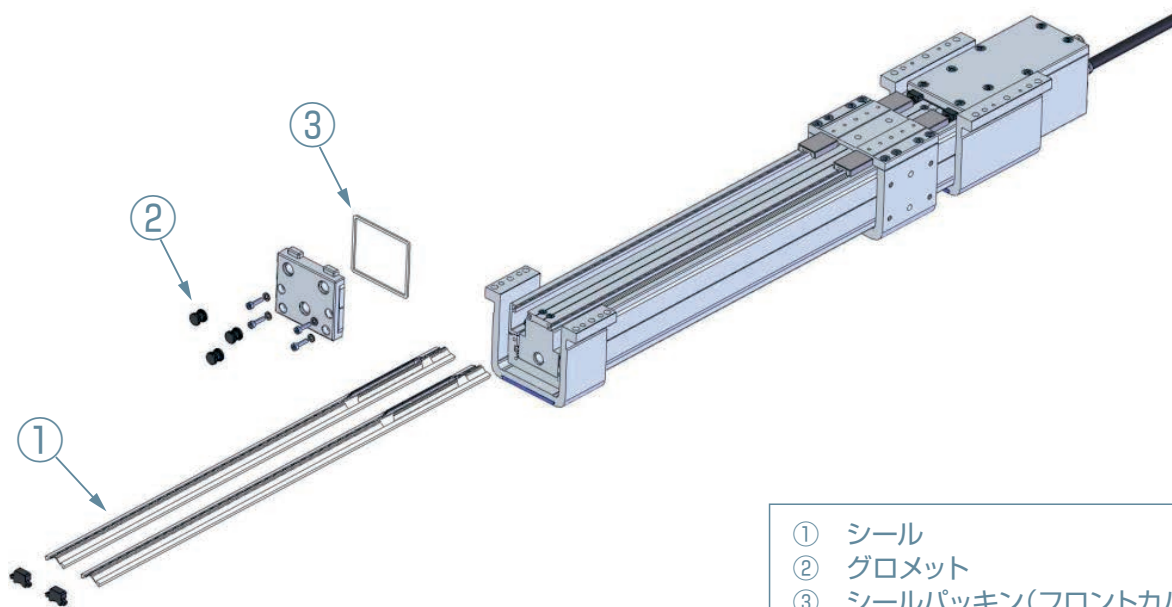
※2 ストローク表記

アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

※3 SA3Rについて、モータの折返し方向がMLの際は「HSR」、モータの折返し方向がMRの際は「HSL」を選択してください。

RCP4W メンテナンス部品概略図

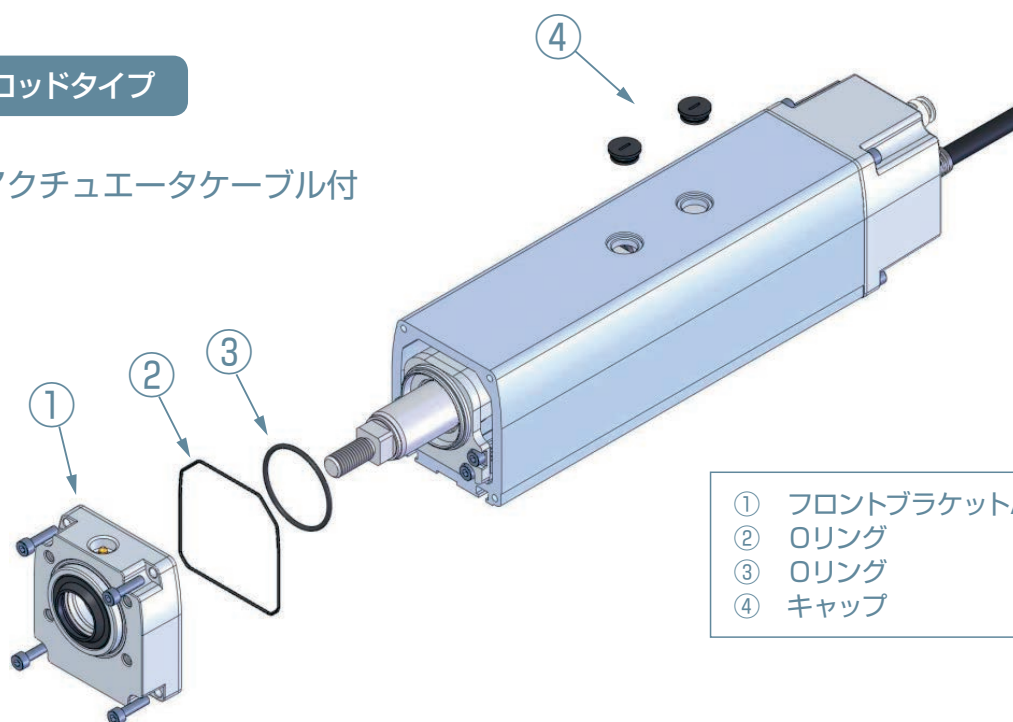
防滴 スライダタイプ



- ① シール
- ② グロメット
- ③ シールパッキン(フロントカバー)

防滴 ロッドタイプ

アクチュエータケーブル付



- ① フロントブラケットASSY
- ② Oリング
- ③ Oリング
- ④ キャップ

RCP4W メンテナンス部品型式リスト

防滴 スライダタイプ(RCP4W-SA)

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

NO.	部品名称	SA5C	SA6C	SA7C
①	シール[4ヶ/台] ※1	SLE-RCP4W-SA5 -(ストローク)	SLE-RCP4W-SA6 -(ストローク)	SLE-RCP4W-SA7 -(ストローク)
②	グロメット[3ヶ/台]	GRT-RCP4W-SA567		
③	シールパッキン (フロントカバー)	PKF-RCP4W-SA5	PKF-RCP4W-SA6	PKF-RCP4W-SA7

上記型式で手配される数量は、1台分となります。

IP67の性能確保のため、モータ及びその周辺パッキン類の交換が必要な場合は弊社までご連絡ください。

※1 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

防滴 ロッドタイプ(RCP4W-RA)

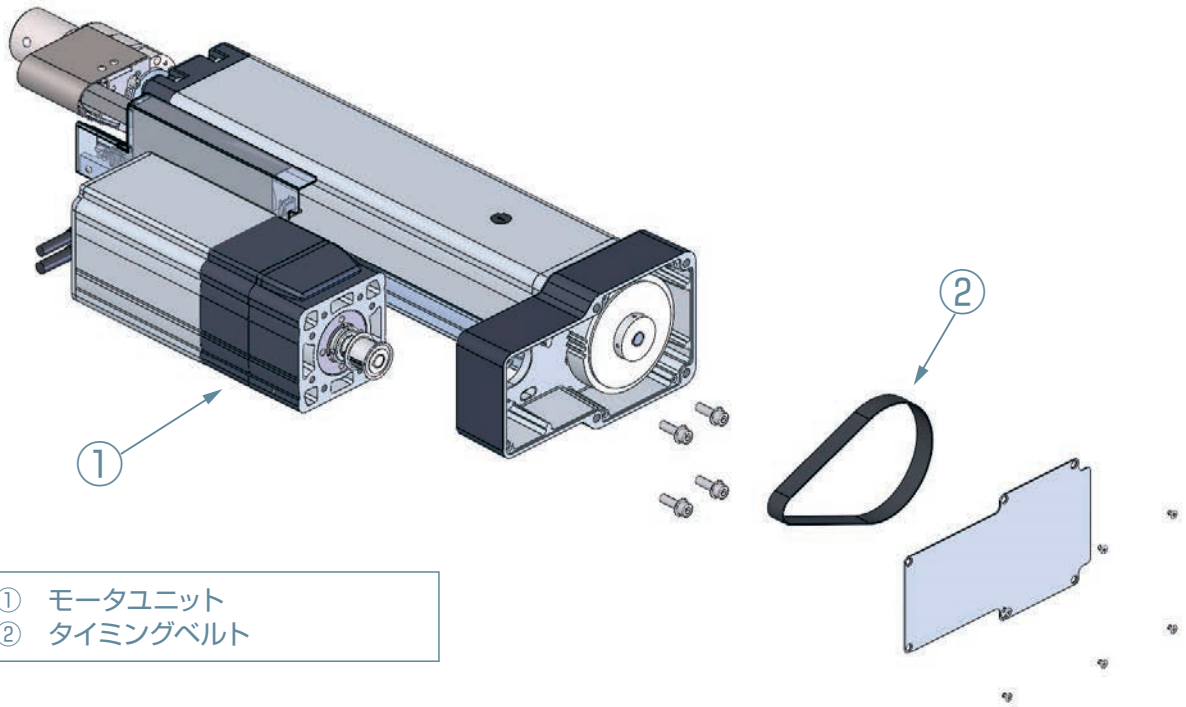
表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

NO.	部品名称	RA6C	RA7C
①	フロントブラケットASSY	RCP4W-FBA-RA6	RCP4W-FBA-RA7
②	O リング	RCP4W-OR1-RA6	RCP4W-OR1-RA7
③	O リング	RCP4W-OR2-RA6	RCP4W-OR2-RA7
④	キャップ	RCP4W-CS-RA	

上記型式で手配される数量は、1台分となります。

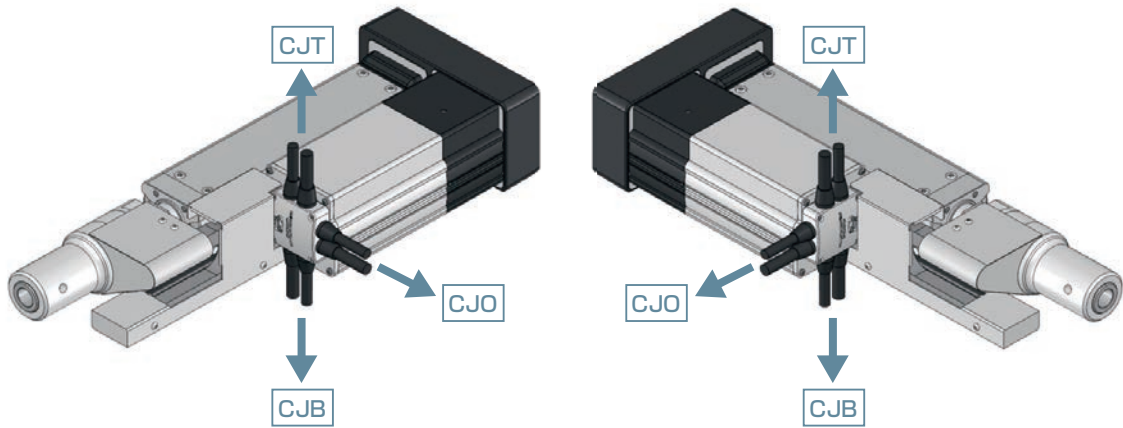
IP67の性能確保のため、モータ及びその周辺パッキン類の交換が必要な場合は弊社までご連絡ください。

RCS3 (サーボプレス) メンテナンス部品概略図

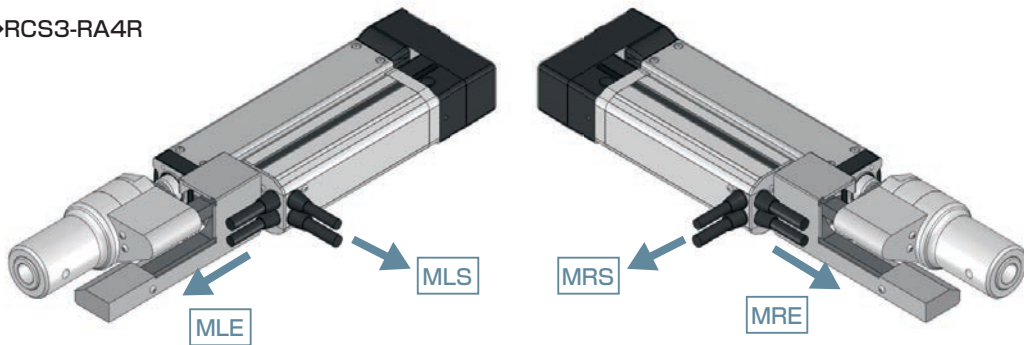


■ケーブル取出し方向

◆RCS3-RA6R/RA7R/RA8R/RA10R



◆RCS3-RA4R



RCS3 (サーボプレス) メンテナンス部品型式リスト

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

①モータユニット

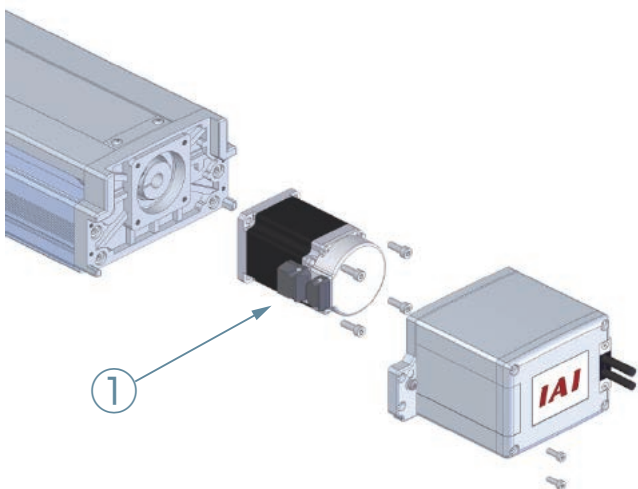
本体型式	モータW数	エンコーダタイプ	ケーブル取出し方向	①モータユニット ※アクチュエータケーブル付		備考
				ブレーキなし	ブレーキ付き	
RA4R	30W	アブソ	背面出し	RCS3-MU4R-30-TA-□E-PU	RCS3-MU4R-30-TA-B-□E-PU	※□の中には モータ折返し方向(ML/MR)が入ります。 ※CE対応について RA6R~RA10Rまで標準でCE対応しています。RA4RにてCE対応が必要な場合は、モータユニット型式の末尾に「-CE」を追加してください。
			側面出し	RCS3-MU4R-30-TA-□S-PU	RCS3-MU4R-30-TA-B-□S-PU	
		インクリ	背面出し	RCS3-MU4R-30-TC-□E-PU	RCS3-MU4R-30-TC-B-□E-PU	
			側面出し	RCS3-MU4R-30-TC-□S-PU	RCS3-MU4R-30-TC-B-□S-PU	
RA6R	60W	アブソ	上側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJT-□-PU	
			外側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJO-□-PU	
			下側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJB-□-PU	
		インクリ	上側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJT-□-PU	
			外側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJO-□-PU	
			下側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJB-□-PU	
RA7R	100W	アブソ	上側出し	RCS3-MU7R-100-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJT-□-PU	
			外側出し	RCS3-MU7R-100-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJO-□-PU	
			下側出し	RCS3-MU7R-100-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJB-□-PU	
		インクリ	上側出し	RCS3-MU7R-100-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJT-□-PU	
			外側出し	RCS3-MU7R-100-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJO-□-PU	
			下側出し	RCS3-MU7R-100-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJB-□-PU	
RA8R	200W	アブソ	上側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJT-□-PU	
			外側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJO-□-PU	
			下側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJB-□-PU	
		インクリ	上側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJT-□-PU	
			外側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJO-□-PU	
			下側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJB-□-PU	
RA10R	400W	アブソ	上側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJT-□-PU	
			外側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJO-□-PU	
			下側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJB-□-PU	
		インクリ	上側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJT-□-PU	
			外側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJO-□-PU	
			下側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJB-□-PU	

②タイミングベルト

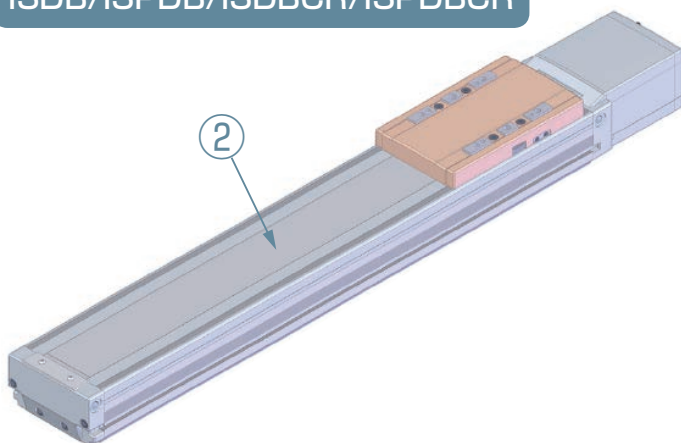
本体型式	タイミングベルト
RA4R	TB-RCS3-RA4R
RA6R	TB-RCS3-RA6R
RA7R	TB-RCS3-RA7R
RA8R	TB-RCS3-RA8R
RA10R	TB-RCS3-RA10R

※RCS3-RA15R、RCS3-RA20R、RCS2-RA13Rにつきましては、特殊工具が必要な事と安全上の理由からお客様作業によるモータ交換、ベルト交換を推奨しておりません。交換が必要な場合は、弊社までご連絡ください。

ISB/ISDB メンテナンス部品概略図

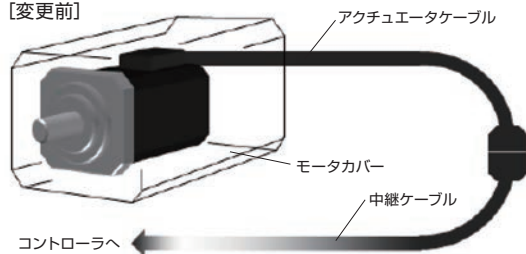


ISDB/ISPDB/ISDBCR/ISPBCR

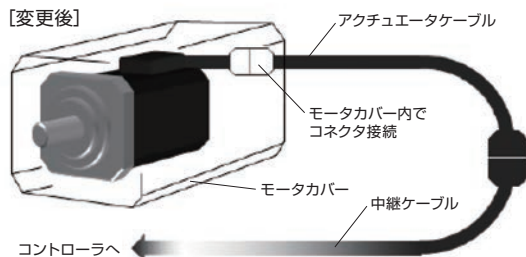


ISB/ISDBシリーズ 保守用モータをご購入のお客様へ
メンテナンス性向上を目的にモータの配線形態を変更しました。
交換に際しての互換性は確保しております。何卒ご了承下さい。

【変更前】

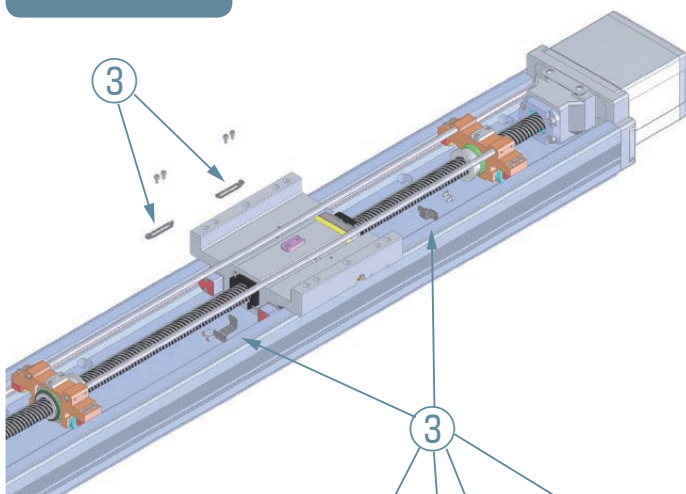


【変更後】

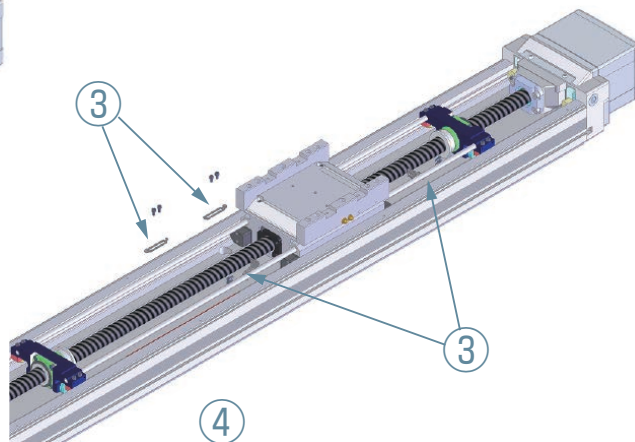


- ① モータユニット
- ② ステンレスシート
- ③ サポートフック式
- ④ テンションワイヤ

ISB/ISPB



ISDB/ISPDB/ISDBCR/ISPBCR



ISB/ISDB メンテナンス部品型式リスト

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

本体型式	モータ W数	エンコーダ タイプ	ケーブル 取出し方向	①モータユニット ※アクチュエータケーブル付		
				ブレーキなし	ブレーキ付き	
ISB/ISPB - SXM/SXL ISDB/ISPDB/ISDBCR/ ISPDBCR - S	60	バッテリーレス アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA060-WA-CO-A1	M-ISB-TMA060-WA-B-CO-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA060-WA-CO-A3	M-ISB-TMA060-WA-B-CO-A3	
		アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA060-TA-CO-A1	M-ISB-TMA060U-TA-B-CO-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA060-TA-CO-A3	M-ISB-TMA060U-TA-B-CO-A3	
		インクリ	A1E, A1S	M-ISB-TMA060-TC-CO-A1	M-ISB-TMA060U-TC-B-CO-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA060-TC-CO-A3	M-ISB-TMA060U-TC-B-CO-A3	
ISB/ISPB - MXM/MXL/ MXMX ISDB/ISPDB/ISDBCR/ ISPDBCR - M/MX	100	バッテリーレス アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA100S-WA-CO-A1	M-ISB-TMA100S-WA-B-CO-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA100S-WA-CO-A3	M-ISB-TMA100S-WA-B-CO-A3	
		アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA100-WA-CO-A1	M-ISB-TMA100-WA-B-CO-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA100-WA-CO-A3	M-ISB-TMA100-WA-B-CO-A3	
		インクリ	A1E, A1S	M-ISB-TMA100-TA-CO-A1	M-ISB-TMA100U-TA-B-CO-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA100-TA-CO-A3	M-ISB-TMA100U-TA-B-CO-A3	
	200	バッテリーレス アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA200-WA-CO1-A1	M-ISB-TMA200-WA-B-CO1-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA200-WA-CO1-A3	M-ISB-TMA200-WA-B-CO1-A3	
		アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA200-TA-CO1-A1	M-ISB-TMA200U-TA-B-CO1-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA200-TA-CO1-A3	M-ISB-TMA200U-TA-B-CO1-A3	
		インクリ	A1E, A1S	M-ISB-TMA200-TC-CO1-A1	M-ISB-TMA200U-TC-B-CO1-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA200-TC-CO1-A3	M-ISB-TMA200U-TC-B-CO1-A3	
400	バッテリーレス アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA400M-WA-CO-A1	M-ISB-TMA400M-WA-B-CO-A1		
		A3E, A3S	M-ISB-TMA400M-WA-CO-A3	M-ISB-TMA400M-WA-B-CO-A3		
	ISB/ISPB - LXM/LXL/ LXMX/LXUWX ISDB/ISPDB/ISDBCR/ ISPDBCR - L/LX	200	バッテリーレス アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA200-WA-CO2-A1	M-ISB-TMA200-WA-B-CO2-A1
				A3E, A3S	M-ISB-TMA200-WA-CO2-A3	M-ISB-TMA200-WA-B-CO2-A3
			アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA200-TA-CO2-A1	M-ISB-TMA200U-TA-B-CO2-A1
				A3E, A3S	M-ISB-TMA200-TA-CO2-A3	M-ISB-TMA200U-TA-B-CO2-A3
インクリ			A1E, A1S	M-ISB-TMA200-TC-CO2-A1	M-ISB-TMA200U-TC-B-CO2-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA200-TC-CO2-A3	M-ISB-TMA200U-TC-B-CO2-A3	
400		バッテリーレス アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA400-WA-CO-A1	M-ISB-TMA400-WA-B-CO-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA400-WA-CO-A3	M-ISB-TMA400-WA-B-CO-A3	
		アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA400-TA-CO-A1	M-ISB-TMA400U-TA-B-CO-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA400-TA-CO-A3	M-ISB-TMA400U-TA-B-CO-A3	
		インクリ	A1E, A1S	M-ISB-TMA400-TC-CO-A1	M-ISB-TMA400U-TC-B-CO-A1	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA400-TC-CO-A3	M-ISB-TMA400U-TC-B-CO-A3	

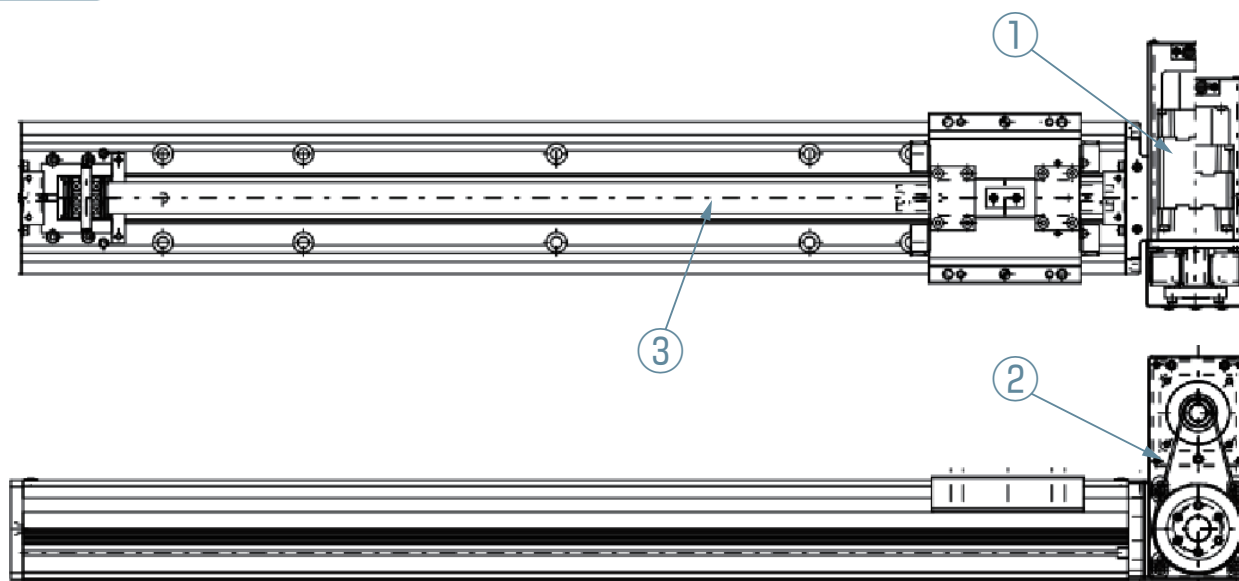
シリーズ	タイプ	②ステンレスシート ※1
ISDB/ISPDB	S	ST-SB1-(ストローク)
	M	ST-MB1-(ストローク)
	MX	ST-MXB1-(ストローク)
	L	ST-LB1-(ストローク)
	LX	ST-LXB1-(ストローク)
ISDBCR/ISPDBCR	S	ST-SB2-(ストローク)
	M	ST-MB2-(ストローク)
	MX	ST-MXB2-(ストローク)
	L	ST-LB2-(ストローク)
	LX	ST-LXB2-(ストローク)

シリーズ	タイプ	中間サポート部品	
		③サポートフック式 (1台分：スライダ及びベース取付け各2ヶ)	④テンションワイヤ ※1 (1台分：2本)
ISB/ISPB	MXMX	WF-1	WR-MXMB-(ストローク)
	LXMX		WR-LXMB-(ストローク)
	LXUWX		WR-LXUB-(ストローク)
ISDB/ISPDB	MX	WF-4	WR-MXB1-(ストローク)
	LX	WF-7	WR-LXB1-(ストローク)
ISDBCR/ISPDBCR	MX	WF-4	WR-MXB1-(ストローク)
	LX	WF-7	WR-LXB1-(ストローク)

※1 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

IF メンテナンス部品概略図／メンテナンス部品型式リスト

IF



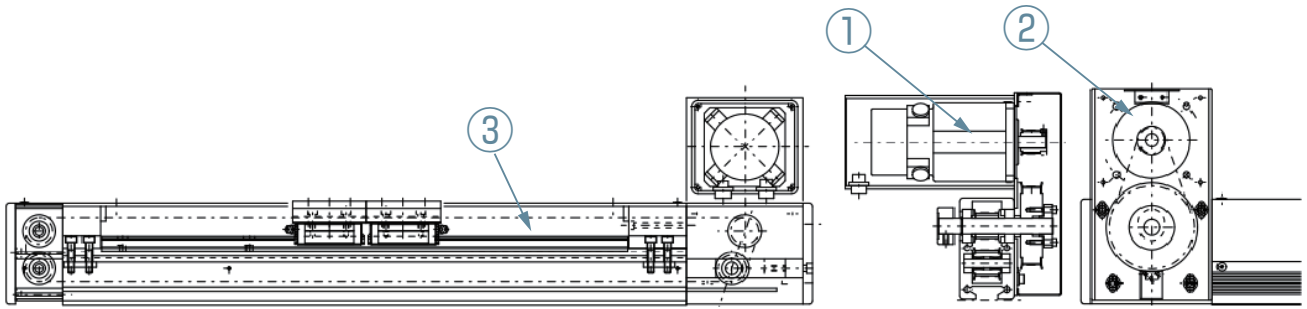
- ① モータユニット
- ② タイミングベルト
- ③ ロングベルト

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

本体型式	モータ W数	エンコーダ タイプ	①モータユニット (プーリー付き)	②タイミングベルト	③ロングベルト ※1
IF-SA□□	60	アブソ	M-IF-IAA060-TA-PU	TB-IF-SA	LB-IF-SA-(ストローク)
		インクリ	M-IF-IAA060-TC-PU		
	100	アブソ	M-IF-IAA100-TA-PU		
		インクリ	M-IF-IAA100-TC-PU		
IF-MA□□	200	アブソ	M-IF-IAA200-TA-PU	TB-IF-MA	LB-IF-MA-(ストローク)
		インクリ	M-IF-IAA200-TC-PU		
	400	アブソ	M-IF-IAA400-TA-PU		
		インクリ	M-IF-IAA400-TC-PU		

FS メンテナンス部品概略図／メンテナンス部品型式リスト

FS



- ① モータユニット
- ② タイミングベルト
- ③ ロングベルト

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

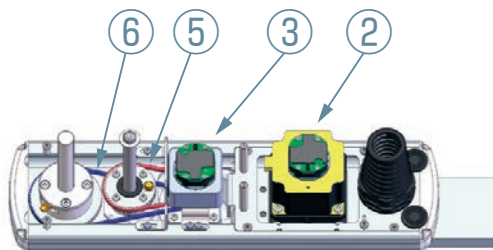
本体型式	モータ W数	エンコーダ タイプ	①モータユニット (プーリー付き)	②タイミングベルト	③ロングベルト ※1 ※D2選択時末尾に「-D2」を付加する
FS-□□NM	60	アブソ	M-FN-IAA060-TA-PU	TB-FS-NM-(W数) TB-FS-NM-(W数)-U ※2	LB-FS-□□NM-(ストローク)
		インクリ	M-FN-IAA060-TC-PU		
	100	アブソ	M-FN-IAA100-TA-PU		
		インクリ	M-FN-IAA100-TC-PU		
FS-□□WM	100	アブソ	M-FW-IAA100-TA-PU	TB-FS-WM TB-FS-WM-U ※2	LB-FS-□□WM-(ストローク)
		インクリ	M-FW-IAA100-TC-PU		
	200	アブソ	M-FW-IAA200-TA-PU		
		インクリ	M-FW-IAA200-TC-PU		
FS-□□LM	400	アブソ	M-FL-IAA400-TA-PU	TB-FS-LM	LB-FS-□□LM-(ストローク)
FS-□□HM		インクリ	M-FL-IAA400-TC-PU	TB-FS-HM	LB-FS-□□HM-(ストローク)

※1 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

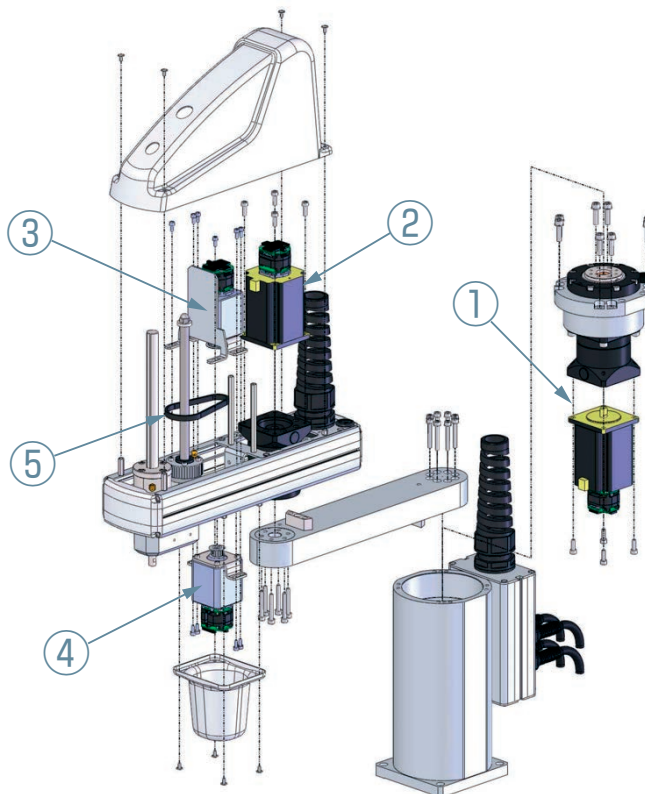
※2 U(モータ下付き)選択時

IXP メンテナンス部品概略図

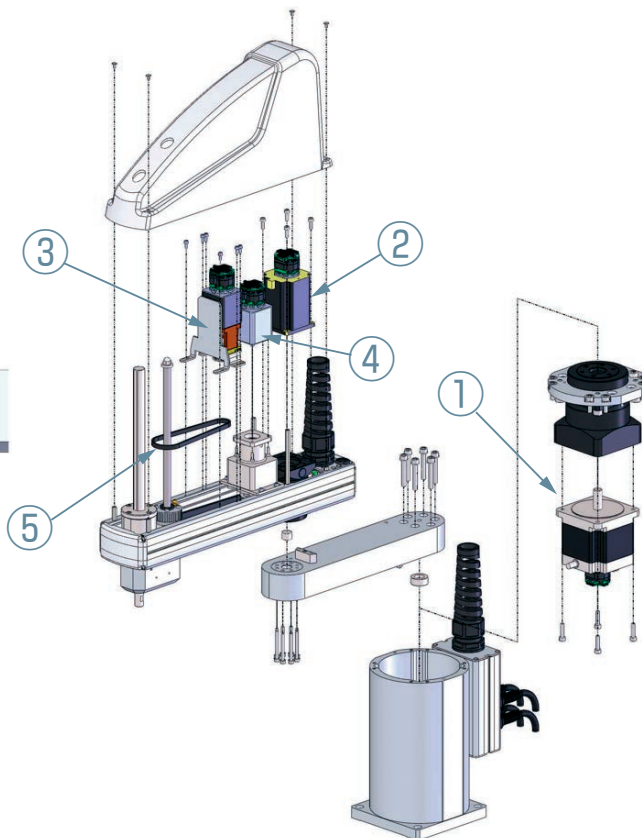
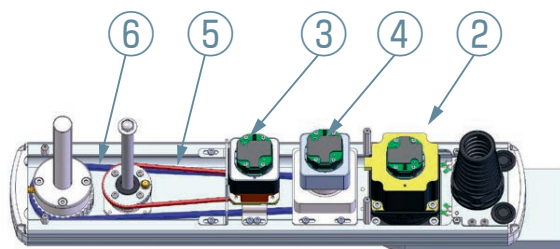
IXP-□N35/45



- ① 第1軸目モータユニット
- ② 第2軸目モータユニット
- ③ 第3軸目モータユニット
- ④ 第4軸目モータユニット
- ⑤ タイミングベルト(上下軸用)
- ⑥ タイミングベルト(回転軸用)



IXP-□N55/65



IXP メンテナンス部品型式リスト

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。

本体型式	モータ 軸NO.	型式	備考
IXP-□N35/45	1軸目	M-IXP-N35-1	
	2軸目	M-IXP-N35-2	
	3軸目(ブレーキ無)	M-IXP-N35-3-PU	金具、プーリー付き
	4軸目	M-IXP-N35-4-PU	
IXP-□N55/65	1軸目	M-IXP-N55-1	
	2軸目	M-IXP-N55-2	
	3軸目(ブレーキ無)	M-IXP-N55-3-PU	金具、プーリー付き、ブレーキなし
	3軸目(ブレーキ有)	M-IXP-N55-3-B-PU	金具、プーリー付き、ブレーキ付き
	4軸目	M-IXP-N55-4	

本体型式	⑤タイミングベルト(上下軸用)	⑥タイミングベルト(回転軸用)
IXP-□N35/45	TB-IXP-N35-3	TB-IXP-N35-4
IXP-□N55/65	TB-IXP-N55-3	TB-IXP-N55-4

※クリーン仕様、防塵防滴仕様は、当社までご連絡ください。

RCPシリーズ メンテナンス部品型式リスト

(1) 交換用ステンレスシート

シリーズ	タイプ		ステンレスシート型式 ※1
RCP6(CR) RCP6S(CR)	SA4C	SA4R	ST-6A4-(ストローク)
	SA6C	SA6R	ST-6A6-(ストローク)
	SA7C	SA7R	ST-6A7-(ストローク)
	SA8C	SA8R	ST-6A8-(ストローク)
	WSA10C	WSA10R	ST-6WA10-(ストローク)
	WSA12C	WSA12R	ST-6WA12-(ストローク)
	WSA14C	WSA14R	ST-6WA14-(ストローク)
	WSA16C	WSA16R	ST-6WA16-(ストローク)
RCP5(CR)	SA4C	SA4R	ST-5A4-(ストローク)
	SA6C	SA6R	ST-5A6-(ストローク)
	SA7C	SA7R	ST-5A7-(ストローク)
	BA4		ST-5BA4-(ストローク)
	BA6		ST-5BA6-(ストローク)
	BA7		ST-5BA7-(ストローク)
RCP4	SA3C	SA3R	ST-4A3-(ストローク)
	SA5C	SA5R	ST-4A5-(ストローク)
	SA6C	SA6R	ST-4A6-(ストローク)
	SA7C	SA7R	ST-4A7-(ストローク)
RCP4CR	SA3C		ST-4A3-(ストローク)
	SA5C		ST-4A5-(ストローク)
	SA6C		ST-4A6-(ストローク)
	SA7C		ST-4A7-(ストローク)
RCP3	SA3C	SA3R	ST-3A3-(ストローク)
	SA4C	SA4R	ST-3A4-(ストローク)
	SA5C	SA5R	ST-3A5-(ストローク)
	SA6C	SA6R	ST-3A6-(ストローク)
RCP2	SA5C	SA5R	ST-2A5-(ストローク)
	SA6C	SA6R	ST-2A6-(ストローク)
	SA7C	SA7R	ST-2A7-(ストローク)
	SS7C(シングルスライダ)	SS7R(シングルスライダ)	ST-SS1-(ストローク)
	SS7C(ダブルスライダ)	SS7R(ダブルスライダ)	ST-SS1D-(ストローク)
	SS8C/HS8C (シングルスライダ)	SS8R/HS8R (シングルスライダ)	ST-SM1-(ストローク)
	SS8C/HS8C (ダブルスライダ)	SS8R/HS8R (ダブルスライダ)	ST-SM1D-(ストローク)
RCP2CR	SA5C		ST-2A5-(ストローク)
	SA6C		ST-2A6-(ストローク)
	SA7C		ST-2A7-(ストローク)
	SS7C(シングルスライダ)		ST-SS2-(ストローク)
	SS7C(ダブルスライダ)		ST-SS2D-(ストローク)
	SS8C/HS8C (シングルスライダ)		ST-SM2-(ストローク)
	SS8C/HS8C (ダブルスライダ)		ST-SM2D-(ストローク)

※1 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ		ケーブル 取出し 方向	モータ型式		カップ リング 付	ブレー キ付	備考	
	サイズ	エンコーダ		ブレーキなし	ブレーキ付き				
RCP6 (CR)	SA4C	バッテリーレス アブソ	上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6-MUSRTA4C-△	RCP6-MUSRTA4C-B-△	○		モータユニット型式 ※モータユニットは モータカバーが セットになります。 ※△の中にはケーブル 取出し方向 (未記入:標準 CJT:上側仕様 CJR:右側仕様 CJL:左側仕様 CJB:下側仕様) いずれかが入ります。	
	SA6C			RCP6-MUSRTA6C-△	RCP6-MUSRTA6C-B-△	○			
	SA7C			RCP6-MUSTA7C-△	RCP6-MUSTA7C-B-△	○			
	SA8C			RCP6-MUSA8C-△	RCP6-MUSA8C-B-△	○			
	SA4R		外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○		
	SA6R			RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○		
	SA7R			RCP6-MUSTA7WSA14R-PU	RCP6-MUSTA7WSA14R-B-PU		○		
	SA8R			RCP6-MUSA8R-PU	RCP6-MUSA8R-B-PU		○		
	WSA10C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6-MUWSRA10C-△	RCP6-MUWSRA10C-B-△	○			
	WSA12C			RCP6-MUWSRA12C-△	RCP6-MUWSRA12C-B-△	○			
	WSA14C			RCP6-MUWSA14C-△	RCP6-MUWSA14C-B-△	○			
	WSA16C			RCP6-MUWSA16C-△	RCP6-MUWSA16C-B-△	○			
	WSA10R		外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○		
	WSA12R			RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○		
	WSA14R			RCP6-MUSTA7WSA14R-PU	RCP6-MUSTA7WSA14R-B-PU		○		
	WSA16R			RCP6-MUWSA16R-PU	RCP6-MUWSA16R-B-PU		○		
	RA4C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6-MUSRTA4C-△	RCP6-MUSRTA4C-B-△	○			
	RA6C			RCP6-MUSRTA6C-△	RCP6-MUSRTA6C-B-△	○			
	RA7C			RCP6-MURA7C-△	RCP6-MURA7C-B-△	○			
	RA8C			RCP6-MURA8C	RCP6-MURA8C-B	○			
	RA4R		外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○		
	RA6R			RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○		
	RA7R			RCP6-MURA7WRA14R-PU	RCP6-MURA7WRA14R-B-PU		○		
	RA8R			RCP6-MURA8WRA16R-PU	RCP6-MURA8WRA16R-B-PU		○		
	WRA10C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6-MUWSRA10C-△	RCP6-MUWSRA10C-B-△	○			
	WRA12C			RCP6-MUWSRA12C-△	RCP6-MUWSRA12C-B-△	○			
	WRA14C			RCP6-MUWRA14C-△	RCP6-MUWRA14C-B-△	○			
	WRA16C			RCP6-MUWRA16C-△	RCP6-MUWRA16C-B-△	○			
	WRA10R		外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○		
	WRA12R			RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○		
	WRA14R			RCP6-MURA7WRA14R-PU	RCP6-MURA7WRA14R-B-PU		○		
	WRA16R			RCP6-MURA8WRA16R-PU	RCP6-MURA8WRA16R-B-PU		○		
	RRA4C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6-MUSRTA4C-△	RCP6-MUSRTA4C-B-△	○			
	RRA6C			RCP6-MUSRTA6C-△	RCP6-MUSRTA6C-B-△	○			
	RRA7C			RCP6-MURA7C-△	RCP6-MURA7C-B-△	○			
	RRA8C			RCP6-MURA8C	RCP6-MURA8C-B	○			
	RRA4R		外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○		
	RRA6R			RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○		
	RRA7R			RCP6-MURA7WRA14R-PU	RCP6-MURA7WRA14R-B-PU		○		
	RRA8R			RCP6-MURA8WRA16R-PU	RCP6-MURA8WRA16R-B-PU		○		
	TA4C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6-MUSRTA4C-△	RCP6-MUSRTA4C-B-△	○			
	TA6C			RCP6-MUSRTA6C-△	RCP6-MUSRTA6C-B-△	○			
TA7C	RCP6-MUSTA7C-△	RCP6-MUSTA7C-B-△		○					
TA4R	外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○				
TA6R		RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○				
TA7R		RCP6-MUSTA7WSA14R-PU	RCP6-MUSTA7WSA14R-B-PU		○				

RCPシリーズ メンテナンス部品型式リスト

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ		ケーブル 取出し 方向	モータ型式		カップ リング 付	ブレー キ付	備考
	サイズ	エンコーダ		ブレーキなし	ブレーキ付き			
RCP6S(CR)	SA4C	バッテリーレス アプソ	上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6S-MUSRTA4C-△	RCP6S-MUSRTA4C-B-△	○		モータユニット型式 ※モータユニットは モータカバーが セットになります。 ※△の中にはケーブル 取出し方向 (未記入:標準 CJT:上側仕様 CJR:右側仕様 CJL:左側仕様 CJB:下側仕様) いずれかが入ります。
	SA6C			RCP6S-MUSRTA6C-△	RCP6S-MUSRTA6C-B-△	○		
	SA7C			RCP6S-MUSTA7C-△	RCP6S-MUSTA7C-B-△	○		
	SA8C			RCP6S-MUSA8C-△	RCP6S-MUSA8C-B-△	○		
	SA4R		外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○	
	SA6R			RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○	
	SA7R			RCP6-MUSTA7WSA14R-PU	RCP6-MUSTA7WSA14R-B-PU		○	
	SA8R			RCP6-MUSA8R-PU	RCP6-MUSA8R-B-PU		○	
	WSA10C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6S-MUWSRA10C-△	RCP6S-MUWSRA10C-B-△	○		
	WSA12C			RCP6S-MUWSRA12C-△	RCP6S-MUWSRA12C-B-△	○		
	WSA14C			RCP6S-MUWSA14C-△	RCP6S-MUWSA14C-B-△	○		
	WSA16C			RCP6S-MUWSA16C-△	RCP6S-MUWSA16C-B-△	○		
	WSA10R		外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○	
	WSA12R			RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○	
	WSA14R			RCP6-MUSTA7WSA14R-PU	RCP6-MUSTA7WSA14R-B-PU		○	
	WSA16R			RCP6-MUWSA16R-PU	RCP6-MUWSA16R-B-PU		○	
	RA4C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6S-MUSRTA4C-△	RCP6S-MUSRTA4C-B-△	○		
	RA6C			RCP6S-MUSRTA6C-△	RCP6S-MUSRTA6C-B-△	○		
	RA7C			RCP6S-MURA7C-△	RCP6S-MURA7C-B-△	○		
	RA8C			RCP6-MURA8C	RCP6-MURA8C-B	○		
	RA4R		外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○	
	RA6R			RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○	
	RA7R			RCP6-MURA7WRA14R-PU	RCP6-MURA7WRA14R-B-PU		○	
	RA8R			RCP6-MURA8WRA16R-PU	RCP6-MURA8WRA16R-B-PU		○	
	WRA10C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6S-MUWSRA10C-△	RCP6S-MUWSRA10C-B-△	○		
	WRA12C			RCP6S-MUWSRA12C-△	RCP6S-MUWSRA12C-B-△	○		
	WRA14C			RCP6S-MUWRA14C-△	RCP6S-MUWRA14C-B-△	○		
	WRA16C			RCP6S-MUWRA16C-△	RCP6S-MUWRA16C-B-△	○		
	WRA10R		外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○	
	WRA12R			RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○	
	WRA14R			RCP6-MURA7WRA14R-PU	RCP6-MURA7WRA14R-B-PU		○	
	WRA16R			RCP6-MURA8WRA16R-PU	RCP6-MURA8WRA16R-B-PU		○	
	RRA4C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6S-MUSRTA4C-△	RCP6S-MUSRTA4C-B-△	○		
	RRA6C			RCP6S-MUSRTA6C-△	RCP6S-MUSRTA6C-B-△	○		
	RRA7C			RCP6S-MURA7C-△	RCP6S-MURA7C-B-△	○		
	RRA8C			RCP6-MURA8C	RCP6-MURA8C-B	○		
	RRA4R		外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○	
	RRA6R			RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○	
	RRA7R			RCP6-MURA7WRA14R-PU	RCP6-MURA7WRA14R-B-PU		○	
	RRA8R			RCP6-MURA8WRA16R-PU	RCP6-MURA8WRA16R-B-PU		○	
	TA4C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP6S-MUSRTA4C-△	RCP6S-MUSRTA4C-B-△	○		
	TA6C			RCP6S-MUSRTA6C-△	RCP6S-MUSRTA6C-B-△	○		
	TA7C			RCP6S-MUSTA7C-△	RCP6S-MUSTA7C-B-△	○		
	TA4R		外側仕様	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-PU	RCP6-MUSRTA4WSRA10R-B-PU		○	
	TA6R			RCP6-MUSRTA6WSRA12R-PU	RCP6-MUSRTA6WSRA12R-B-PU		○	
	TA7R			RCP6-MUSTA7WSA14R-PU	RCP6-MUSTA7WSA14R-B-PU		○	

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ		ケーブル 取出し 方向	モータ型式		カップ リング 付	ブリー 付	備考
	サイズ	エンコーダ		ブレーキなし	ブレーキ付き			
RCP5 (CR)	SA4C	バッテリーレス アプソ	上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP5-MUSRA4A-△	RCP5-MUSRA4A-B-△	○		モータユニット型式 ※モータユニットは モータカバーが セットになります。 ※△の中にはケーブ ル取出し方向 (未記入:標準 CJT:上側仕様 CJR:右側仕様 CJL:左側仕様 CJB:下側仕様 CJO:外側仕様) いずれかが入ります。
	SA6C			RCP5-MUSRA6A-△	RCP5-MUSRA6A-B-△	○		
	SA7C			RCP5-MUSA7A-△	RCP5-MUSA7A-B-△	○		
	SA4R		RCP5-MUSRA4A-△-□	RCP5-MUSRA4A-B-△-□	○			
	SA6R		RCP5-MUSRA6A-△-□	RCP5-MUSRA6A-B-△-□	○			
	SA7R		RCP5-MUSA7A-△-□	RCP5-MUSA7A-B-△-□	○			
	RA4C		RCP5-MUSRA4A-△	RCP5-MUSRA4A-B-△	○			
	RA6C		RCP5-MUSRA6A-△	RCP5-MUSRA6A-B-△	○			
	RA7C		RCP5-MURA7A-△	RCP5-MURA7A-B-△	○			
	RA8C		-	RCP5-MURA8A	RCP5-MURA8A-B	○		
	RA10C		-	RCP5-MURA10A	RCP5-MURA10A-B	○		
	RA4R		RCP5-MUSRA4A-△-□	RCP5-MUSRA4A-B-△-□	○		モータユニット型式 ※モータユニットは モータカバーが セットになります。 ※△の中にはケーブ ル取出し方向 (未記入:標準 CJT:上側仕様 CJR:右側仕様 CJL:左側仕様 CJB:下側仕様 CJO:外側仕様) いずれかが入ります。	
	RA6R		RCP5-MUSRA6A-△-□	RCP5-MUSRA6A-B-△-□	○			
	RA7R		RCP5-MURA7A-△-□	RCP5-MURA7A-B-△-□	○			
	RA8R		RCP5-MURA8A-△-□-PU	RCP5-MURA8A-B-△-□-PU	○			
	RA10R		RCP5-MURA10A-△-□-PU	RCP5-MURA10A-B-△-□-PU	○			
	BA4		RCP5-MUBA4A-▲-PU	RCP5-MUBA4A-B-▲-PU	○			
	BA4U		RCP5-MUBA4A-▲-U-PU	RCP5-MUBA4A-B-▲-U-PU	○			
	BA6		RCP5-MUBA6A-▲-PU	RCP5-MUBA6A-B-▲-PU	○			
	BA6U		RCP5-MUBA6A-▲-U-PU	RCP5-MUBA6A-B-▲-U-PU	○			
BA7	RCP5-MUBA7A-▲-PU	RCP5-MUBA7A-B-▲-PU	○					
BA7U	RCP5-MUBA7A-▲-U-PU	RCP5-MUBA7A-B-▲-U-PU	○					
RCP4	SA3C	インクリ	-	RCP4-MUSA3-○	RCP4-MUSA3-B-○	○		モータユニット型式 ※モータユニットは モータカバーが セットになります。 ※△の中にはケーブ ル取出し方向 (未記入:標準 CJT:上側仕様 CJR:右側仕様 CJL:左側仕様 CJB:下側仕様 CJO:外側仕様) いずれかが入ります。 ※□の中にはモータ (折返し方向 ML:左折返し仕様 MR:右折返し仕様) が入ります。
	SA5C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP4-MUSA56-△	RCP4-MUSA56-B-△	○		
	SA6C		RCP4-MUSA56-△	RCP4-MUSA56-B-△	○			
	SA7C		RCP4-MUSA7-△	RCP4-MUSA7-B-△	○			
	SA3R		-	RCP4-MUSA3-○-□	RCP4-MUSA3-B-○-□	○		
	SA5R		上側仕様 下側仕様 外側仕様	RCP4-MURA5-△-□	RCP4-MURA5-B-△-□	○		
	SA6R		RCP4-MURA5-△-□	RCP4-MURA5-B-△-□	○			
	SA7R		RCP4-MUSA7-△-□	RCP4-MUSA7-B-△-□	○			
	RA3C		-	RCP4-MURA3-●	RCP4-MURA3-B-●	○		
	RA5C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP4-MURA5-△	RCP4-MURA5-B-△	○		
	RA5C 高推力仕様		-	RCP4-MURA5S-B-△	RCP4-MURA5S-B-△	○		
	RA6C		RCP4-MURA6-△	RCP4-MURA6-B-△	○			
	RA6C 高推力仕様		-	RCP4-MURA6S-B-△	RCP4-MURA6S-B-△	○		
	RA3R		-	RCP4-MURA3-●-□	RCP4-MURA3-B-●-□	○		
	RA5R		上側仕様 下側仕様 外側仕様	RCP4-MURA5-△-□	RCP4-MURA5-B-△-□	○		
	RA6R		RCP4-MURA6-△-□	RCP4-MURA6-B-△-□	○			
RCP4CR	SA3C	インクリ	-	RCP4-MUSA3-○	RCP4-MUSA3-B-○	○		※○の中にはSA3用 の原点確認センサ (HSL:原点確 認センサ_左側、 HSR:原点確 認センサ_右側) が入ります。 なお、SA3Rの 場合、モータ折返 し方向により原点 確認センサの向き が固定(ML=HSR、 MR=HSL)と なります。 ※●の中にはRA3用 の原点確認センサ (HS)が入ります。
	SA5C		上側仕様 右側仕様 左側仕様 下側仕様	RCP4-MUSA56-△	RCP4-MUSA56-B-△	○		
	SA6C		RCP4-MUSA56-△	RCP4-MUSA56-B-△	○			
	SA7C		RCP4-MUSA7-△	RCP4-MUSA7-B-△	○			

RCPシリーズ メンテナンス部品型式リスト

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ		ケーブル 取出し 方向	モータ型式		カップ リング 付	ブリー 付	備考
	サイズ	エンコーダ		ブレーキなし	ブレーキ付き			
RCP3	SA2AC	インクリ	—	RCP3-MU00A	—	○		モータユニット型式 ※モータユニットは モータカバーが セットになります。 ※△の中にはケーブ ル取出し方向 (未記入:標準 CJT:上側仕様 CJR:右側仕様 CJL:左側仕様 CJB:下側仕様 CJO:外側仕様) いずれかが入ります。 ※□の中にはモータ (折返し方向 ML:左折返し仕様 MR:右折返し仕様) が入ります。
	SA2BC		—	RCP3-MU00A	—	○		
	SA3C		上側仕様	RCP3-MU1A-△	RCP3-MU1A-B-△	○		
	SA4C		右側仕様	RCP3-MU2A-△	RCP3-MU2A-B-△	○		
	SA5C		左側仕様	RCP3-MU3A-△	RCP3-MU3A-B-△	○		
	SA6C		下側仕様	RCP3-MU3A-△	RCP3-MU3A-B-△	○		
	SA2AR		—	RCP3-MU00B	—		○	
	SA2BR		—	RCP3-MU00B	—		○	
	SA3R		上側仕様	RCP3-MU1B-△-□	RCP3-MU1B-B-△-□		○	
	SA4R		右側仕様	RCP3-MU2B-△-□	RCP3-MU2B-B-△-□		○	
	SA5R		左側仕様	RCP3-MU3B-△-□	RCP3-MU3B-B-△-□		○	
	SA6R		下側仕様	RCP3-MU3B-△-□	RCP3-MU3B-B-△-□		○	
	RA2AC		—	RCP3-MU00A	RCP3-MU00A-B	○		
	RA2AC 高推力モータ		—	RCP3-MU00SA	RCP3-MU00SA-B	○		
	RA2BC		—	RCP3-MU00A	RCP3-MU00A-B	○		
	RA2BC 高推力モータ		—	RCP3-MU00SA	RCP3-MU00SA-B	○		
	RA2AR		—	RCP3-MU00B	RCP3-MU00B-B		○	
	RA2AR 高推力モータ		—	RCP3-MU00SB	RCP3-MU00SB-B		○	
	RA2BR		—	RCP3-MU00B	RCP3-MU00B-B		○	
	RA2BR 高推力モータ		—	RCP3-MU00SB	RCP3-MU00SB-B		○	
	TA3C		—	RCP3-MU0A	RCP3-MU0A-B	○		
	TA4C		上側仕様	RCP3-MU1A-△	RCP3-MU1A-B-△	○		
	TA5C		右側仕様	RCP3-MU2A-△	RCP3-MU2A-B-△	○		
	TA6C		左側仕様	RCP3-MU3A-△	RCP3-MU3A-B-△	○		
	TA7C		下側仕様	RCP3-MU3A-△	RCP3-MU3A-B-△	○		
	TA3R		—	RCP3-MU0B	RCP3-MU0B-B		○	
	TA4R		上側仕様	RCP3-MU1B-△-□	RCP3-MU1B-B-△-□		○	
	TA5R		右側仕様	RCP3-MU2B-△-□	RCP3-MU2B-B-△-□		○	
TA6R	左側仕様	RCP3-MU3B-△-□	RCP3-MU3B-B-△-□		○			
TA7R	下側仕様	RCP3-MU3B-△-□	RCP3-MU3B-B-△-□		○			
RCP2(CR)	SA5C	インクリ	—	M-P2SA5C-IAP42N-MB-CO		○		モータ単体型式 ※□の中にはモータ (折返し方向 ML:左折返し仕様 MR:右折返し仕様) が入ります。
	SA6C		—	M-P2SA6C-IAP42N-MB-CO		○		
	SA7C		—	M-P2SA7C-IAP56N-MB-CO		○		
	SS7C		—	M-P2SS7C-IAP42N-MB-CO		○		
	SS8C		—	M-P2SS8C-IAP56N-MB-CO		○		
	HS8C		—	M-P2HS8C-IAP56N-MB-CO		○		
	SA5R		—	M-P2SA5R-IAP42N-MB-PU			○	
	SA6R		—	M-P2SA6R-IAP42N-MB-PU			○	
	SA7R		—	M-P2SA7R-IAP56U-MB-PU			○	
	SS7R		—	M-P2SS7R-IAP42U-MB-□-PU			○	
	SS8R		—	M-P2SS8R-IAP56U-MB-□-PU			○	
	HS8R		—	M-P2HSMR-IAP56U-MB-□-PU			○	
	BA6		—	M-P2BA6-IAP42-MB-PU			○	
	BA6U		—	M-P2BA6U-IAP42U-MB			○	
	BA7		—	M-P2BA7-IAP42-MB-PU			○	
	BA7U		—	M-P2BA7U-IAP42U-MB			○	
	RA2C		—	M-P2R2C-IAP20-MB-PU			○	
	RA3C		—	M-P2R3C-IAP28-MB-CO		○		
	RGD3C		—	M-P2R4C-IAP42-MB-CO		○		
	RA4C		—	M-P2R6C-IAP56-MB-CO		○		
	RGS4C		—	M-P2R8C-IAP60-MB-CO	M-P2R8C-IAP60U-MB-B-CO	○		
	RGD4C		—	M-P2R6C-IAP56-MB-CO		○		
	RA6C		—	M-P2R8C-IAP60-MB-CO	M-P2R8C-IAP60U-MB-B-CO	○		
	RGS6C		—	M-P2R10C-IAP86-MB-CO	M-P2R10C-IAP86U-MB-B-CO	○		
	RGD6C		—	M-P2R8C-IAP60-MB-CO	M-P2R8C-IAP60U-MB-B-CO	○		
	RA8C		—	M-P2R10C-IAP86-MB-CO	M-P2R10C-IAP86U-MB-B-CO	○		
	RA10C		—	M-P2R10C-IAP86-MB-CO	M-P2R10C-IAP86U-MB-B-CO	○		
	SRA4R		—	当社までご連絡ください。			○	
SRGS4R	—	当社までご連絡ください。			○			
SRGD4R	—	当社までご連絡ください。			○			
RA8R	—	M-P2R8R-IAP60U-MB-PU	M-P2R8R-IAP60U-MB-B-PU		○			

(3) 交換用ベルト

シリーズ	タイプ	タイミングベルト型式	ロングベルト型式 ※1	備考
RCP6 RCP6S	SA4R	TB-RCP6-STRA4R	–	
	SA6R	TB-RCP6-STRA6R	–	
	SA7R	TB-RCP6-STRA7R	–	
	SA8R	TB-RCP6-SA8R	–	
	WSA10R	TB-RCP6-WSRA10R	–	
	WSA12R	TB-RCP6-WSRA12R	–	
	WSA14R	TB-RCP6-WSRA14R	–	
	WSA16R	TB-RCP6-WSRA16R	–	
	RA4R	TB-RCP6-STRA4R	–	
	RA6R	TB-RCP6-STRA6R	–	
	RA7R	TB-RCP6-RA7R	–	
	RA8R	TB-RCP6-RA8R	–	
	WRA10R	TB-RCP6-WSRA10R	–	
	WRA12R	TB-RCP6-WSRA12R	–	
	WRA14R	TB-RCP6-WSRA14R	–	
	WRA16R	TB-RCP6-WSRA16R	–	
	RRA4R	TB-RCP6-STRA4R	–	
	RRA6R	TB-RCP6-STRA6R	–	
	RRA7R	TB-RCP6-STRA7R	–	
	RRA8R	TB-RCP6-RA8R	–	
TA4R	TB-RCP6-STRA4R	–		
TA6R	TB-RCP6-STRA6R	–		
TA7R	TB-RCP6-STRA7R	–		
RCP5	SA4R	TB-RCP5-SA4R	–	
	SA6R	TB-RCP5-SA6R	–	
	SA7R	TB-RCP5-SA7R	–	
	RA4R	TB-RAC5-RA4R	–	
	RA6R	TB-RCP5-RA6R	–	
	RA7R	TB-RCP5-RA7R	–	
	RA8R	TB-RCP5-RA8R	–	
	RA10R	TB-RCP5-RA10R	–	
BA4	–	LB-RCP5-BA4-(ストローク)		
BA6	–	LB-RCP5-BA6-(ストローク)		
BA7	–	LB-RCP5-BA7-(ストローク)		
RCP4	SA3R	TB-RCP4-SA3R	–	
	SA5R	TB-RCP4-SA5R	–	
	SA6R	TB-RCP4-SA6R	–	
	SA7R	TB-RCP4-SA7R	–	
	RA3R	TB-RCP4-RA3R	–	
	RA5R	TB-RCP4-RA5R	–	
RA6R	TB-RCP4-RA6R	–		
RCP3	SA2AR	TB-RCP3-SA2AR	–	
	SA2BR	TB-RCP3-SA2BR	–	
	SA3R	TB-RCP3-SA3R	–	
	SA4R	TB-RCP3-SA4R	–	
	SA5R	TB-RCP3-SA5R	–	
	SA6R	TB-RCP3-SA6R	–	
	RA2AR	TB-RCP3-RA2AR	–	
	RA2BR	TB-RCP3-RA2BR	–	
	TA3R	TB-RCP3-TA3R	–	
	TA4R	TB-RCP3-TA4R	–	
	TA5R	TB-RCP3-TA5R	–	
	TA6R	TB-RCP3-TA6R	–	
TA7R	TB-RCP3-TA7R	–		
RCP2	SA5R	TB-RCP2-SA5R	–	
	SA6R	TB-RCP2-SA6R	–	
	SA7R	TB-RCP2-SA7R	–	
	SS7R	TB-RCP2-SS7R	–	
	SS8R	TB-RCP2-SS8R	–	
	HS8R	TB-RCP2-HS8R	–	
	BA6	–	LB-RCP2-BA6-(ストローク)	
	BA7	–	LB-RCP2-BA7-(ストローク)	
	SRA4R SRGS4R SRGD4R	TB-RCP2-SRA4R	–	
	RA8R	TB-RCP2-RA8R	–	

※1 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

ERCシリーズ メンテナンス部品型式リスト

(1) 交換用ステンレスシート

シリーズ	タイプ	ステンレスシート型式 ※1
ERC3D ERC3CR	SA5C	ST-4A5-(ストローク)
	SA7C	ST-4A7-(ストローク)

※1 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ				モータ型式		カップリング付
	サイズ	エンコーダ	I/O種類	コントローラ種類	ブレーキなし	ブレーキ付き	
ERC3 ERC3D ERC3CR	SA5C	インクリ	NP	CN	ERC3-MUSA51-NP-CN	ERC3-MUSA51-NP-CN-B	○
				MC	ERC3-MUSA51-NP-MC	ERC3-MUSA51-NP-MC-B	○
			PN	CN	ERC3-MUSA51-PN-CN	ERC3-MUSA51-PN-CN-B	○
				MC	ERC3-MUSA51-PN-MC	ERC3-MUSA51-PN-MC-B	○
			SE	CN	ERC3-MUSA51-SE-CN	ERC3-MUSA51-SE-CN-B	○
				MC	ERC3-MUSA51-SE-MC	ERC3-MUSA51-SE-MC-B	○
		PLN	CN	ERC3-MUSA51-PLN-CN	ERC3-MUSA51-PLN-CN-B	○	
		PLP	CN	ERC3-MUSA51-PLP-CN	ERC3-MUSA51-PLP-CN-B	○	
		簡易アブソ	SE	CN	ERC3-MUSA5A-SE-CN	ERC3-MUSA5A-SE-CN-B	○
				MC	ERC3-MUSA5A-SE-MC	ERC3-MUSA5A-SE-MC-B	○
	SA7C	インクリ	NP	CN	ERC3-MUSA71-NP-CN	ERC3-MUSA71-NP-CN-B	○
				MC	ERC3-MUSA71-NP-MC	ERC3-MUSA71-NP-MC-B	○
			PN	CN	ERC3-MUSA71-PN-CN	ERC3-MUSA71-PN-CN-B	○
				MC	ERC3-MUSA71-PN-MC	ERC3-MUSA71-PN-MC-B	○
			SE	CN	ERC3-MUSA71-SE-CN	ERC3-MUSA71-SE-CN-B	○
				MC	ERC3-MUSA71-SE-MC	ERC3-MUSA71-SE-MC-B	○
		PLN	CN	ERC3-MUSA71-PLN-CN	ERC3-MUSA71-PLN-CN-B	○	
		PLP	CN	ERC3-MUSA71-PLP-CN	ERC3-MUSA71-PLP-CN-B	○	
		簡易アブソ	SE	CN	ERC3-MUSA7A-SE-CN	ERC3-MUSA7A-SE-CN-B	○
				MC	ERC3-MUSA7A-SE-MC	ERC3-MUSA7A-SE-MC-B	○

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ				モータ型式		カップリング付	
	サイズ	エンコーダ	I/O種類	コントローラ種類	ブレーキなし	ブレーキ付き		
ERC3	RA4C	インクリ	NP	CN	ERC3-MURA4I-NP-CN	ERC3-MURA4I-NP-CN-B	○	
				MC	ERC3-MURA4I-NP-MC	ERC3-MURA4I-NP-MC-B	○	
			PN	CN	ERC3-MURA4I-PN-CN	ERC3-MURA4I-PN-CN-B	○	
				MC	ERC3-MURA4I-PN-MC	ERC3-MURA4I-PN-MC-B	○	
			SE	CN	ERC3-MURA4I-SE-CN	ERC3-MURA4I-SE-CN-B	○	
				MC	ERC3-MURA4I-SE-MC	ERC3-MURA4I-SE-MC-B	○	
		PLN	CN	ERC3-MURA4I-PLN-CN	ERC3-MURA4I-PLN-CN-B	○		
			PLP	CN	ERC3-MURA4I-PLP-CN	ERC3-MURA4I-PLP-CN-B	○	
		簡易アブソ	SE	CN	ERC3-MURA4A-SE-CN	ERC3-MURA4A-SE-CN-B	○	
				MC	ERC3-MURA4A-SE-MC	ERC3-MURA4A-SE-MC-B	○	
		RA6C	インクリ	NP	CN	ERC3-MURA6I-NP-CN	ERC3-MURA6I-NP-CN-B	○
					MC	ERC3-MURA6I-NP-MC	ERC3-MURA6I-NP-MC-B	○
	PN			CN	ERC3-MURA6I-PN-CN	ERC3-MURA6I-PN-CN-B	○	
				MC	ERC3-MURA6I-PN-MC	ERC3-MURA6I-PN-MC-B	○	
	SE			CN	ERC3-MURA6I-SE-CN	ERC3-MURA6I-SE-CN-B	○	
				MC	ERC3-MURA6I-SE-MC	ERC3-MURA6I-SE-MC-B	○	
	PLN		CN	ERC3-MURA6I-PLN-CN	ERC3-MURA6I-PLN-CN-B	○		
			PLP	CN	ERC3-MURA6I-PLP-CN	ERC3-MURA6I-PLP-CN-B	○	
	簡易アブソ		SE	CN	ERC3-MURA6A-SE-CN	ERC3-MURA6A-SE-CN-B	○	
				MC	ERC3-MURA6A-SE-MC	ERC3-MURA6A-SE-MC-B	○	

シリーズ	タイプ			モータ型式		カップリング付
	サイズ	エンコーダ	I/O種類	ブレーキなし	ブレーキ付き	
ERC2	SA6C	インクリ	NP	ERC2-MU6A	ERC2-MU6A-BS	○
			PN	ERC2-MU6PN	ERC2-MU6PN-BS	○
			SE	ERC2-MU6SE	ERC2-MU6SE-BS	○
	SA7C	インクリ	NP	ERC2-MU7A	ERC2-MU7A-BS	○
			PN	ERC2-MU7PN	ERC2-MU7PN-BS	○
			SE	ERC2-MU7SE	ERC2-MU7SE-BS	○
	RA6C RGS6C RGD6C	インクリ	NP	ERC2-MU6A	ERC2-MU6A-BR	○
			PN	ERC2-MU6PN	ERC2-MU6PN-BR	○
			SE	ERC2-MU6SE	ERC2-MU6SE-BR	○
	RA7C RGS7C RGD7C	インクリ	NP	ERC2-MU7A	ERC2-MU7A-BR	○
			PN	ERC2-MU7PN	ERC2-MU7PN-BR	○
			SE	ERC2-MU7SE	ERC2-MU7SE-BR	○
ERC	SA6	インクリ	標準	ERC-MU6A	ERC-MU6A-BS	○
			EN	ERC-MU6EN	ERC-MU6EN-BS	○
			EP	ERC-MU6EP	ERC-MU6EP-BS	○
	SA7	インクリ	標準	ERC-MU7A	ERC-MU7A-BS	○
			EN	ERC-MU7EN	ERC-MU7EN-BS	○
			EP	ERC-MU7EP	ERC-MU7EP-BS	○
	RA54	インクリ	標準	ERC-MU6A	ERC-MU6A-BR	○
			EN	ERC-MU6EN	ERC-MU6EN-BR	○
			EP	ERC-MU6EP	ERC-MU6EP-BR	○
	RA64	インクリ	標準	ERC-MU7A	ERC-MU7A-BR	○
			EN	ERC-MU7EN	ERC-MU7EN-BR	○
			EP	ERC-MU7EP	ERC-MU7EP-BR	○

RCA/RCLシリーズ メンテナンス部品型式リスト

(1) 交換用ステンレスシート

シリーズ	タイプ			ステンレスシート型式 ※1
RCA2	SA3C	SA3R		ST-3A3-(ストローク)
	SA4C	SA4R		ST-3A4-(ストローク)
	SA5C	SA5R		ST-3A5-(ストローク)
	SA6C	SA6R		ST-3A6-(ストローク)
RCA	SA4C	SA4D	SA4R	ST-SA4-(ストローク)
	SA5C	SA5D	SA5R	ST-SA5-(ストローク)
	SA6C	SA6D	SA6R	ST-SA6-(ストローク)
	SS4D			ST-SS4-(ストローク)
	SS5D			ST-SS5-(ストローク)
	SS6D			ST-SS6-(ストローク)
RCACR	SA4C			ST-SA4-(ストローク)
	SA5C	SA5D		ST-SA5-(ストローク)
	SA6C	SA6D		ST-SA6-(ストローク)
RCL	SA1L			ST-SA1L-(ストローク)
	SA2L			ST-SA2L-(ストローク)
	SA3L			ST-SA3L-(ストローク)
	SA4L			ST-SA4L-(ストローク)
	SA5L			ST-SA5L-(ストローク)
	SA6L			ST-SA6L-(ストローク)
	SM4L			ST-SM4L-(ストローク)
	SM5L			ST-SM5L-(ストローク)
	SM6L			ST-SM6L-(ストローク)

※1 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ		ケーブル 取出し 方向	モータ型式		カップ リング 付	プーリー 付	備考
	サイズ	エン コーダ		ブレーキなし	ブレーキ付き			
RCA2	SA2AC	インクリ	-	RCA2-MU00A	-	○		
	SA3C	インクリ	-	RCA2-MU1A	RCA2-MU1A-B	○		
			上側仕様	RCA2-MU1A-CJT	RCA2-MU1A-B-CJT	○		
			右側仕様	RCA2-MU1A-CJR	RCA2-MU1A-B-CJR	○		
			左側仕様	RCA2-MU1A-CJL	RCA2-MU1A-B-CJL	○		
	SA4C	インクリ	下側仕様	RCA2-MU1A-CJB	RCA2-MU1A-B-CJB	○		
			-	RCA2-MU2A	RCA2-MU2A-B	○		
			上側仕様	RCA2-MU2A-CJT	RCA2-MU2A-B-CJT	○		
			右側仕様	RCA2-MU2A-CJR	RCA2-MU2A-B-CJR	○		
	SA5C	インクリ	左側仕様	RCA2-MU2A-CJL	RCA2-MU2A-B-CJL	○		
			下側仕様	RCA2-MU2A-CJB	RCA2-MU2A-B-CJB	○		
			-	RCA2-MU3A	RCA2-MU3A-B	○		
			上側仕様	RCA2-MU3A-CJT	RCA2-MU3A-B-CJT	○		
	SA6C	インクリ	右側仕様	RCA2-MU3A-CJR	RCA2-MU3A-B-CJR	○		
			左側仕様	RCA2-MU3A-CJL	RCA2-MU3A-B-CJL	○		
			下側仕様	RCA2-MU3A-CJB	RCA2-MU3A-B-CJB	○		
			-	RCA2-MU4A	RCA2-MU4A-B	○		
	SA2AR	インクリ	上側仕様	RCA2-MU4A-CJT	RCA2-MU4A-B-CJT	○		
			右側仕様	RCA2-MU4A-CJR	RCA2-MU4A-B-CJR	○		
			左側仕様	RCA2-MU4A-CJL	RCA2-MU4A-B-CJL	○		
			下側仕様	RCA2-MU4A-CJB	RCA2-MU4A-B-CJB	○		
	SA3R	インクリ	-	RCA2-MU00B-□	-		○	
			-	RCA2-MU1B-□	RCA2-MU1B-B-□		○	
			上側仕様	RCA2-MU1B-CJT-□	RCA2-MU1B-B-CJT-□		○	
			外側仕様	RCA2-MU1B-CJO-□	RCA2-MU1B-B-CJO-□		○	
	SA4R	インクリ	下側仕様	RCA2-MU1B-CJB-□	RCA2-MU1B-B-CJB-□		○	
			-	RCA2-MU2B-□	RCA2-MU2B-B-□		○	
			上側仕様	RCA2-MU2B-CJT-□	RCA2-MU2B-B-CJT-□		○	
			外側仕様	RCA2-MU2B-CJO-□	RCA2-MU2B-B-CJO-□		○	
	SA5R	インクリ	下側仕様	RCA2-MU2B-CJB-□	RCA2-MU2B-B-CJB-□		○	
			-	RCA2-MU3B-□	RCA2-MU3B-B-□		○	
			上側仕様	RCA2-MU3B-CJT-□	RCA2-MU3B-B-CJT-□		○	
			外側仕様	RCA2-MU3B-CJO-□	RCA2-MU3B-B-CJO-□		○	
	SA6R	インクリ	下側仕様	RCA2-MU3B-CJB-□	RCA2-MU3B-B-CJB-□		○	
			-	RCA2-MU4B-□	RCA2-MU4B-B-□		○	
			上側仕様	RCA2-MU4B-CJT-□	RCA2-MU4B-B-CJT-□		○	
			外側仕様	RCA2-MU4B-CJO-□	RCA2-MU4B-B-CJO-□		○	
	RA2AC	インクリ	-	RCA2-MU4B-CJB-□	RCA2-MU4B-B-CJB-□		○	
	RA2AR	インクリ	-	RCA2-MU00A	-	○		
	TA4C	インクリ	-	RCA2-MU00B-△	-		○	
			-	RCA2-MU1A	RCA2-MU1A-B	○		
			上側仕様	RCA2-MU1A-CJT	RCA2-MU1A-B-CJT	○		
			右側仕様	RCA2-MU1A-CJR	RCA2-MU1A-B-CJR	○		
	TA5C	インクリ	左側仕様	RCA2-MU1A-CJL	RCA2-MU1A-B-CJL	○		
			下側仕様	RCA2-MU1A-CJB	RCA2-MU1A-B-CJB	○		
			-	RCA2-MU2A	RCA2-MU2A-B	○		
			上側仕様	RCA2-MU2A-CJT	RCA2-MU2A-B-CJT	○		
	TA6C	インクリ	右側仕様	RCA2-MU2A-CJR	RCA2-MU2A-B-CJR	○		
左側仕様			RCA2-MU2A-CJL	RCA2-MU2A-B-CJL	○			
下側仕様			RCA2-MU2A-CJB	RCA2-MU2A-B-CJB	○			
-			RCA2-MU3A	RCA2-MU3A-B	○			
TA7C	インクリ	上側仕様	RCA2-MU3A-CJT	RCA2-MU3A-B-CJT	○			
		右側仕様	RCA2-MU3A-CJR	RCA2-MU3A-B-CJR	○			
		左側仕様	RCA2-MU3A-CJL	RCA2-MU3A-B-CJL	○			
		下側仕様	RCA2-MU3A-CJB	RCA2-MU3A-B-CJB	○			
TA4R	インクリ	-	RCA2-MU4A	RCA2-MU4A-B	○			
		上側仕様	RCA2-MU4A-CJT	RCA2-MU4A-B-CJT	○			
		右側仕様	RCA2-MU4A-CJR	RCA2-MU4A-B-CJR	○			
		左側仕様	RCA2-MU4A-CJL	RCA2-MU4A-B-CJL	○			
TA5R	インクリ	下側仕様	RCA2-MU4A-CJB	RCA2-MU4A-B-CJB	○			
		-	RCA2-MU1B-□	RCA2-MU1B-B-□		○		
		上側仕様	RCA2-MU1B-CJT-□	RCA2-MU1B-B-CJT-□		○		
		外側仕様	RCA2-MU1B-CJO-□	RCA2-MU1B-B-CJO-□		○		
TA6R	インクリ	下側仕様	RCA2-MU1B-CJB-□	RCA2-MU1B-B-CJB-□		○		
		-	RCA2-MU2B-□	RCA2-MU2B-B-□		○		
		上側仕様	RCA2-MU2B-CJT-□	RCA2-MU2B-B-CJT-□		○		
		外側仕様	RCA2-MU2B-CJO-□	RCA2-MU2B-B-CJO-□		○		
TA7R	インクリ	下側仕様	RCA2-MU2B-CJB-□	RCA2-MU2B-B-CJB-□		○		
		-	RCA2-MU3B-□	RCA2-MU3B-B-□		○		
		上側仕様	RCA2-MU3B-CJT-□	RCA2-MU3B-B-CJT-□		○		
		外側仕様	RCA2-MU3B-CJO-□	RCA2-MU3B-B-CJO-□		○		
TA7R	インクリ	下側仕様	RCA2-MU3B-CJB-□	RCA2-MU3B-B-CJB-□		○		
		-	RCA2-MU4B-□	RCA2-MU4B-B-□		○		
		上側仕様	RCA2-MU4B-CJT-□	RCA2-MU4B-B-CJT-□		○		
		外側仕様	RCA2-MU4B-CJO-□	RCA2-MU4B-B-CJO-□		○		
TA7R	インクリ	下側仕様	RCA2-MU4B-CJB-□	RCA2-MU4B-B-CJB-□		○		

モータユニット型式
 ※モータユニットはモータカバーがセットになります。
 ※□の中にはモータ(折返し方向 ML:左折返し仕様 MR:右折返し仕様)が入ります。
 ※△の中にはモータ(折返し方向 ML:左折返し仕様 MR:右折返し仕様 MT:上折返し仕様)が入ります。

RCA/RCLシリーズ メンテナンス部品型式リスト

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ		原点確認 センサ	モータ型式		カップ リング 付	ブリー 付	備考	
	サイズ	エンコーダ		ブレイキなし	ブレイキ付き				
RCA	SA4C	バッテリーレスアブソ	アクチュ エータ 本体に 装着の為 関係なし	M-ASA4C-IAA020-WA-CO	M-ASA4C-IAA020-WA-B-CO	○			
		アブソ		M-ASA4C-IAA020-TA-CO	M-ASA4C-IAA020-TA-B-CO	○			
		インクリ		M-ASA4C-IAA020-OB-CO	M-ASA4C-IAA020-OB-B-CO	○			
	SA5C	バッテリーレスアブソ		M-ASA5C-IAA020-WA-CO	M-ASA5C-IAA020-WA-B-CO	○			
		アブソ		M-ASA5C-IAA020-TA-CO	M-ASA5C-IAA020-TA-B-CO	○			
		インクリ		M-ASA5C-IAA020-OB-CO	M-ASA5C-IAA020-OB-B-CO	○			
	SA6C	バッテリーレスアブソ		M-ASA6C-IAA030-WA-CO	M-ASA6C-IAA030-WA-B-CO	○			
		アブソ		M-ASA6C-IAA030-TA-CO	M-ASA6C-IAA030-TA-B-CO	○			
		インクリ		M-ASA6C-IAA030-OB-CO	M-ASA6C-IAA030-OB-B-CO	○			
	SA4R	バッテリーレスアブソ		M-ASA4R-IAA020-WA-PU	M-ASA4R-IAA020-WA-B-PU		○		
		アブソ		M-ASA4R-IAA020-TA-PU	M-ASA4R-IAA020-TA-B-PU		○		
		インクリ		M-ASA4R-IAA020-OB-PU	M-ASA4R-IAA020-OB-B-PU		○		
	SA5R	バッテリーレスアブソ		M-ASA5R-IAA020-WA-PU	M-ASA5R-IAA020-WA-B-PU		○		
		アブソ		M-ASA5R-IAA020-TA-PU	M-ASA5R-IAA020-TA-B-PU		○		
		インクリ		M-ASA5R-IAA020-OB-PU	M-ASA5R-IAA020-OB-B-PU		○		
	SA6R	バッテリーレスアブソ		M-ASA6R-IAA030-WA-PU	M-ASA6R-IAA030-WA-B-PU		○		
		アブソ		M-ASA6R-IAA030-TA-PU	M-ASA6R-IAA030-TA-B-PU		○		
		インクリ		M-ASA6R-IAA030-OB-PU	M-ASA6R-IAA030-OB-B-PU		○		
	RA3C RGS3C RGD3C	インクリ		センサなし	M-ARA3C-IAA020S-OB-CO	M-ARA3C-IAA020S-OB-B-CO	○		
				センサ付き	M-ARA3C-IAA020S-OB-CO-HS	M-ARA3C-IAA020S-OB-B-CO-HS	○		
				センサなし	M-ARA4C-IAA020-TA-CO	M-ARA4C-IAA020-TA-B-CO	○		
	RA4C RGS4C RGD4C	20W		アブソ	M-ARA4C-IAA020-TA-CO-HS	M-ARA4C-IAA020-TA-B-CO-HS	○		
				インクリ	M-ARA4C-IAA020-OB-CO	M-ARA4C-IAA020-OB-B-CO	○		
				センサ付き	M-ARA4C-IAA020-OB-CO-HS	M-ARA4C-IAA020-OB-B-CO-HS	○		
		30W		アブソ	M-ARA4C-IAA030-TA-CO	M-ARA4C-IAA030-TA-B-CO	○		
				インクリ	M-ARA4C-IAA030-TA-CO-HS	M-ARA4C-IAA030-TA-B-CO-HS	○		
				センサ付き	M-ARA4C-IAA030-OB-CO	M-ARA4C-IAA030-OB-B-CO	○		
	RA3R RGD3R	インクリ		センサなし	M-ARA3R-IAA020S-OB-PU	M-ARA3R-IAA020S-OB-B-PU		○	
				センサ付き	M-ARA3R-IAA020S-OB-HS-PU	M-ARA3R-IAA020S-OB-B-HS-PU		○	
				センサなし	M-ARA4R-IAA020-TA-PU	M-ARA4R-IAA020-TA-B-PU		○	
RA4R RGD4R	20W	アブソ	M-ARA4R-IAA020-TA-HS-PU	M-ARA4R-IAA020-TA-B-HS-PU		○			
		インクリ	M-ARA4R-IAA020-OB-PU	M-ARA4R-IAA020-OB-B-PU		○			
		センサ付き	M-ARA4R-IAA020-OB-HS-PU	M-ARA4R-IAA020-OB-B-HS-PU		○			
	30W	アブソ	M-ARA4R-IAA030-TA-PU	M-ARA4R-IAA030-TA-B-PU		○			
		インクリ	M-ARA4R-IAA030-TA-HS-PU	M-ARA4R-IAA030-TA-B-HS-PU		○			
		センサ付き	M-ARA4R-IAA030-OB-PU	M-ARA4R-IAA030-OB-B-PU		○			
SRA4R SRGS4R SRGD4R A4R A5R A6R	インクリ	センサなし	M-ASR4R-IAA020-OB-PU	M-ASR4R-IAA020-OB-B-PU		○			
		センサ付き	M-ARA4R-IAA020-TA-PU	M-ARA4R-IAA020-TA-B-PU		○			
		センサなし	M-ARA4R-IAA020-TA-HS-PU	M-ARA4R-IAA020-TA-B-HS-PU		○			
	アブソ	センサなし	M-AA4R-IAA020U-TA-PU	-		○			
		インクリ	M-AA4R-IAA020U-OB-PU	-		○			
		アブソ	M-AA5R-IAA020U-TA-PU	-		○			
	インクリ	センサなし	M-AA5R-IAA020U-OB-PU	-		○			
		アブソ	M-AA6R-IAA030U-TA-PU	-		○			
		インクリ	M-AA6R-IAA030U-OB-PU	-		○			
		センサ付き	M-ARA4R-IAA030-OB-PU	M-ARA4R-IAA030-OB-B-PU		○			
RCACR	SA4C	バッテリーレスアブソ	アクチュ エータ 本体に 装着の為 関係なし	M-ASA4C-IAA020-WA-CO	M-ASA4C-IAA020-WA-B-CO	○			
		アブソ		M-ASA4C-IAA020-TA-CO	M-ASA4C-IAA020-TA-B-CO	○			
		インクリ		M-ASA4C-IAA020-OB-CO	M-ASA4C-IAA020-OB-B-CO	○			
	SA5C	バッテリーレスアブソ		M-ASA5C-IAA020-WA-CO	M-ASA5C-IAA020-WA-B-CO	○			
		アブソ		M-ASA5C-IAA020-TA-CO	M-ASA5C-IAA020-TA-B-CO	○			
		インクリ		M-ASA5C-IAA020-OB-CO	M-ASA5C-IAA020-OB-B-CO	○			
	SA6C	バッテリーレスアブソ		M-ASA6C-IAA030-WA-CO	M-ASA6C-IAA030-WA-B-CO	○			
		アブソ		M-ASA6C-IAA030-TA-CO	M-ASA6C-IAA030-TA-B-CO	○			
		インクリ		M-ASA6C-IAA030-OB-CO	M-ASA6C-IAA030-OB-B-CO	○			
RCAW	RA3C	インクリ	センサなし	M-AWRA3C-IAA020S-OB-CO	M-AWRA3C-IAA020S-OB-B-CO	○			
			センサ付き	M-AWRA3C-IAA020S-OB-CO-HS	M-AWRA3C-IAA020S-OB-B-CO-HS	○			
			センサなし	M-ARA4C-IAA020-TA-CO	M-ARA4C-IAA020-TA-B-CO	○			
	RA4C	20W	アブソ	M-ARA4C-IAA020-TA-CO-HS	M-ARA4C-IAA020-TA-B-CO-HS	○			
			インクリ	M-ARA4C-IAA020-OB-CO	M-ARA4C-IAA020-OB-B-CO	○			
			センサ付き	M-ARA4C-IAA020-OB-CO-HS	M-ARA4C-IAA020-OB-B-CO-HS	○			
		30W	アブソ	M-ARA4C-IAA030-TA-CO	M-ARA4C-IAA030-TA-B-CO	○			
			インクリ	M-ARA4C-IAA030-TA-CO-HS	M-ARA4C-IAA030-TA-B-CO-HS	○			
			センサ付き	M-ARA4C-IAA030-OB-CO	M-ARA4C-IAA030-OB-B-CO	○			
	RA3R	インクリ	センサなし	M-AWRA3R-IAA020S-OB-PU	M-AWRA3R-IAA020S-OB-B-PU		○		
			センサ付き	M-AWRA3R-IAA020S-OB-HS-PU	M-AWRA3R-IAA020S-OB-B-HS-PU		○		
			センサなし	M-AWRA4R-IAA020-TA-PU	M-AWRA4R-IAA020-TA-B-PU		○		
	RA4R	20W	アブソ	M-AWRA4R-IAA020-TA-HS-PU	M-AWRA4R-IAA020-TA-B-HS-PU		○		
			インクリ	M-AWRA4R-IAA020-OB-PU	M-AWRA4R-IAA020-OB-B-PU		○		
			センサ付き	M-AWRA4R-IAA020-OB-HS-PU	M-AWRA4R-IAA020-OB-B-HS-PU		○		
30W		アブソ	M-AWRA4R-IAA030-TA-PU	M-AWRA4R-IAA030-TA-B-PU		○			
		インクリ	M-AWRA4R-IAA030-TA-HS-PU	M-AWRA4R-IAA030-TA-B-HS-PU		○			
		センサ付き	M-AWRA4R-IAA030-OB-PU	M-AWRA4R-IAA030-OB-B-PU		○			

モータ
単体型式

(3) 交換用ベルト

シリーズ	タイプ	タイミングベルト型式	備考
RCA2	SA2AR	TB-RCA2-SA2AR	
	SA3R	TB-RCA2-SA3R	
	SA4R	TB-RCA2-SA4R	
	SA5R	TB-RCA2-SA5R	
	SA6R	TB-RCA2-SA6R	
	RA2AR	TB-RCA2-RA2AR	
	TA4R	TB-RCA2-TA4R	
	TA5R	TB-RCA2-TA5R	
	TA6R	TB-RCA2-TA6R	
	TA7R	TB-RCA2-TA7R	

シリーズ	タイプ	タイミングベルト型式	備考
RCA	SA4R	TB-RCA-SA4R	
	SA5R	TB-RCA-SA5R	
	SA6R	TB-RCA-SA6R	
	RA3R/RGD3R	TB-RCA-RA3R	
	RA4R/RGD4R	TB-RCA-RA4R	
	SRA4R/SRGS4R/SRGD4R	TB-RCA-SRA4R	
	A4R	TB-RCA-A4R	
	A5R	TB-RCA-A5R	
	A6R	TB-RCA-A6R	

RCSシリーズ メンテナンス部品型式リスト

(1) 交換用ステンレスシート

シリーズ	タイプ			ステンレスシート型式 ※1
RCS3	SS8C		SS8R	ST-SS8-(ストローク)
RCS3CR	SA8C			ST-SA8-(ストローク)
	SS8C			ST-SS8-(ストローク)
RCS2	SA4C	SA4D	SA4R	ST-SA4-(ストローク)
	SA5C	SA5D	SA5R	ST-SA5-(ストローク)
	SA6C	SA6D	SA6R	ST-SA6-(ストローク)
	SA7C		SA7R	ST-SA7-(ストローク)
	SS7C(シングルスライダ)		SS7R(シングルスライダ)	ST-SS1-(ストローク)
	SS7C(ダブルスライダ)		SS7R(ダブルスライダ)	ST-SS1D-(ストローク)
	SS8C(シングルスライダ)		SS8R(シングルスライダ)	ST-SM1-(ストローク)
	SS8C(ダブルスライダ)		SS8R(ダブルスライダ)	ST-SM1D-(ストローク)
RCS2CR	SA4C			ST-SA4-(ストローク)
	SA5C	SA5D		ST-SA5-(ストローク)
	SA6C	SA6D		ST-SA6-(ストローク)
	SA7C			ST-SA7-(ストローク)
	SS7C(シングルスライダ)			ST-SS2-(ストローク)
	SS7C(ダブルスライダ)			ST-SS2D-(ストローク)
	SS8C(シングルスライダ)			ST-SM2-(ストローク)
	SS8C(ダブルスライダ)			ST-SM2D-(ストローク)

※1 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

RCSシリーズ メンテナンス部品型式リスト

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ			ケーブル 取出し 方向	モータ型式		カップ リング 付	ブレー キ付	備考
	サイズ	モータ W数	エン コーダ		ブレーキなし	ブレーキ付き			
RCS3(P)	CT8C	400W	アブソ	—	M-S3CT8C-TMA400-TA-CO	—	○		モータユニット型式 ※モータユニットは モータカバーが セットになります。 ※□の中にはモータ 折返し方向 (ML:左折返し仕様 MR:右折返し仕様) が入ります。 注1:インクリとアブソ は共通のエンコーダー を使用。 注:CE対応は 末尾に「-CE」を 記載してください。 (RCS3-CT8C/ CTZ5C/RA6R/ RA7R/RA8R/ RA10Rは標準対応)
	CTZ5C	50W	アブソ	—	—	M-S3CTZ5C-TMA050-TA-B-CO	○		
	SA8C SS8C	100W	バッテリー レス アブソ	左背面出し	RCS3-MU8C-100-WA-A1E-CO	RCS3-MU8C-100-WA-A1E-B-CO	○		
				左側面出し	RCS3-MU8C-100-WA-A1S-CO	RCS3-MU8C-100-WA-A1S-B-CO	○		
				右背面出し	RCS3-MU8C-100-WA-A3E-CO	RCS3-MU8C-100-WA-A3E-B-CO	○		
			アブソ	右側面出し	RCS3-MU8C-100-WA-A3S-CO	RCS3-MU8C-100-WA-A3S-B-CO	○		
				左背面出し	RCS3-MU8C-100-NA-A1E-CO	RCS3-MU8C-100-NA-A1E-B-CO	○		
				左側面出し	RCS3-MU8C-100-NA-A1S-CO	RCS3-MU8C-100-NA-A1S-B-CO	○		
		インクリ	右背面出し	RCS3-MU8C-100-NA-A3E-CO	RCS3-MU8C-100-NA-A3E-B-CO	○			
			右側面出し	RCS3-MU8C-100-NA-A3S-CO	RCS3-MU8C-100-NA-A3S-B-CO	○			
			左背面出し	RCS3-MU8C-100-TC-A1E-CO	RCS3-MU8C-100-TC-A1E-B-CO	○			
			左側面出し	RCS3-MU8C-100-TC-A1S-CO	RCS3-MU8C-100-TC-A1S-B-CO	○			
			右背面出し	RCS3-MU8C-100-TC-A3E-CO	RCS3-MU8C-100-TC-A3E-B-CO	○			
			右側面出し	RCS3-MU8C-100-TC-A3S-CO	RCS3-MU8C-100-TC-A3S-B-CO	○			
	150W	アブソ	バッテリー レス アブソ	左背面出し	RCS3-MU8C-150-WA-A1E-CO	RCS3-MU8C-150-WA-A1E-B-CO	○		
				左側面出し	RCS3-MU8C-150-WA-A1S-CO	RCS3-MU8C-150-WA-A1S-B-CO	○		
				右背面出し	RCS3-MU8C-150-WA-A3E-CO	RCS3-MU8C-150-WA-A3E-B-CO	○		
			アブソ	右側面出し	RCS3-MU8C-150-WA-A3S-CO	RCS3-MU8C-150-WA-A3S-B-CO	○		
				左背面出し	RCS3-MU8C-150-NA-A1E-CO	RCS3-MU8C-150-NA-A1E-B-CO	○		
				左側面出し	RCS3-MU8C-150-NA-A1S-CO	RCS3-MU8C-150-NA-A1S-B-CO	○		
		インクリ	右背面出し	RCS3-MU8C-150-NA-A3E-CO	RCS3-MU8C-150-NA-A3E-B-CO	○			
			右側面出し	RCS3-MU8C-150-NA-A3S-CO	RCS3-MU8C-150-NA-A3S-B-CO	○			
			左背面出し	RCS3-MU8C-150-TC-A1E-CO	RCS3-MU8C-150-TC-A1E-B-CO	○			
			左側面出し	RCS3-MU8C-150-TC-A1S-CO	RCS3-MU8C-150-TC-A1S-B-CO	○			
			右背面出し	RCS3-MU8C-150-TC-A3E-CO	RCS3-MU8C-150-TC-A3E-B-CO	○			
			右側面出し	RCS3-MU8C-150-TC-A3S-CO	RCS3-MU8C-150-TC-A3S-B-CO	○			
	SA8R SS8R	100W	バッテリー レスアブソ	背面出し	RCS3-MU8R-100-WA-□E-PU	RCS3-MU8R-100-WA-B-□E-PU	○		
				側面出し	RCS3-MU8R-100-WA-□S-PU	RCS3-MU8R-100-WA-B-□S-PU	○		
				アブソ	背面出し	RCS3-MU8R-100-NA-□E-PU	RCS3-MU8R-100-NA-B-□E-PU	○	
			インクリ	側面出し	RCS3-MU8R-100-NA-□S-PU	RCS3-MU8R-100-NA-B-□S-PU	○		
				背面出し	RCS3-MU8R-100-TC-□E-PU	RCS3-MU8R-100-TC-B-□E-PU	○		
				側面出し	RCS3-MU8R-100-TC-□S-PU	RCS3-MU8R-100-TC-B-□S-PU	○		
		150W	バッテリー レスアブソ	背面出し	RCS3-MU8R-150-WA-□E-PU	RCS3-MU8R-150-WA-B-□E-PU	○		
				側面出し	RCS3-MU8R-150-WA-□S-PU	RCS3-MU8R-150-WA-B-□S-PU	○		
				アブソ	背面出し	RCS3-MU8R-150-NA-□E-PU	RCS3-MU8R-150-NA-B-□E-PU	○	
			インクリ	側面出し	RCS3-MU8R-150-NA-□S-PU	RCS3-MU8R-150-NA-B-□S-PU	○		
				背面出し	RCS3-MU8R-150-TC-□E-PU	RCS3-MU8R-150-TC-B-□E-PU	○		
				側面出し	RCS3-MU8R-150-TC-□S-PU	RCS3-MU8R-150-TC-B-□S-PU	○		
	RA4R	30W	アブソ	背面出し	RCS3-MU4R-30-TA-□E-PU	RCS3-MU4R-30-TA-B-□E-PU	○		
				側面出し	RCS3-MU4R-30-TA-□S-PU	RCS3-MU4R-30-TA-B-□S-PU	○		
			インクリ	背面出し	RCS3-MU4R-30-TC-□E-PU	RCS3-MU4R-30-TC-B-□E-PU	○		
				側面出し	RCS3-MU4R-30-TC-□S-PU	RCS3-MU4R-30-TC-B-□S-PU	○		
	RA6R	60W	アブソ (注1)	上側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJT-□-PU	○		
				外側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJO-□-PU	○		
				下側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJB-□-PU	○		
			インクリ (注1)	上側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJT-□-PU	○		
				外側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJO-□-PU	○		
				下側出し	RCS3-MU6R-60-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU6R-60-TA-B-CJB-□-PU	○		
	RA7R	100W	アブソ (注1)	上側出し	RCS3-MU7R-100-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJT-□-PU	○		
				外側出し	RCS3-MU7R-100-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJO-□-PU	○		
下側出し				RCS3-MU7R-100-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJB-□-PU	○			
インクリ (注1)			上側出し	RCS3-MU7R-100-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJT-□-PU	○			
			外側出し	RCS3-MU7R-100-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJO-□-PU	○			
			下側出し	RCS3-MU7R-100-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU7R-100-TA-B-CJB-□-PU	○			
RA8R	200W	アブソ (注1)	上側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJT-□-PU	○			
			外側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJO-□-PU	○			
			下側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJB-□-PU	○			
		インクリ (注1)	上側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJT-□-PU	○			
			外側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJO-□-PU	○			
			下側出し	RCS3-MU8R-200-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU8R-200-TA-B-CJB-□-PU	○			
RA10R	400W	アブソ (注1)	上側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJT-□-PU	○			
			外側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJO-□-PU	○			
			下側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJB-□-PU	○			
		インクリ (注1)	上側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJT-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJT-□-PU	○			
			外側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJO-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJO-□-PU	○			
			下側出し	RCS3-MU10R-400-TA-CJB-□-PU	RCS3-MU10R-400-TA-B-CJB-□-PU	○			

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ			ケーブル 取出し 方向	モータ型式		カップ リング 付	ブレー キ付	備考
	サイズ	モータ W数	エン コード		ブレーキなし	ブレーキ付き			
RCS3(P)CR	SA8C SS8C	100W	バッテリー レス アブソ	左背面出し	RCS3CR-MU8C-100-WA-A1E-CO	RCS3CR-MU8C-100-WA-A1E-B-CO	○		モータユニット型式 ※モータユニットは モータカバーが セットになります。
				左側面出し	RCS3CR-MU8C-100-WA-A1S-CO	RCS3CR-MU8C-100-WA-A1S-B-CO	○		
				右背面出し	RCS3CR-MU8C-100-WA-A3E-CO	RCS3CR-MU8C-100-WA-A3E-B-CO	○		
				右側面出し	RCS3CR-MU8C-100-WA-A3S-CO	RCS3CR-MU8C-100-WA-A3S-B-CO	○		
				左背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-WA-A1E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-WA-A1E-B-CO-VL	○		
				左側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-WA-A1S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-WA-A1S-B-CO-VL	○		
				右背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-WA-A3E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-WA-A3E-B-CO-VL	○		
				右側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-WA-A3S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-WA-A3S-B-CO-VL	○		
			アブソ	左背面出し	RCS3CR-MU8C-100-NA-A1E-CO	RCS3CR-MU8C-100-NA-A1E-B-CO	○		
				左側面出し	RCS3CR-MU8C-100-NA-A1S-CO	RCS3CR-MU8C-100-NA-A1S-B-CO	○		
				右背面出し	RCS3CR-MU8C-100-NA-A3E-CO	RCS3CR-MU8C-100-NA-A3E-B-CO	○		
				右側面出し	RCS3CR-MU8C-100-NA-A3S-CO	RCS3CR-MU8C-100-NA-A3S-B-CO	○		
				左背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-NA-A1E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-NA-A1E-B-CO-VL	○		
				左側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-NA-A1S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-NA-A1S-B-CO-VL	○		
				右背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-NA-A3E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-NA-A3E-B-CO-VL	○		
				右側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-NA-A3S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-NA-A3S-B-CO-VL	○		
			インクリ	左背面出し	RCS3CR-MU8C-100-TC-A1E-CO	RCS3CR-MU8C-100-TC-A1E-B-CO	○		
				左側面出し	RCS3CR-MU8C-100-TC-A1S-CO	RCS3CR-MU8C-100-TC-A1S-B-CO	○		
				右背面出し	RCS3CR-MU8C-100-TC-A3E-CO	RCS3CR-MU8C-100-TC-A3E-B-CO	○		
				右側面出し	RCS3CR-MU8C-100-TC-A3S-CO	RCS3CR-MU8C-100-TC-A3S-B-CO	○		
				左背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-TC-A1E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-TC-A1E-B-CO-VL	○		
				左側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-TC-A1S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-TC-A1S-B-CO-VL	○		
				右背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-TC-A3E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-TC-A3E-B-CO-VL	○		
				右側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-100-TC-A3S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-100-TC-A3S-B-CO-VL	○		

RCSシリーズ メンテナンス部品型式リスト

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ			ケーブル 取出し 方向	モータ型式		カップ リング 付	ブレー キ付	備考
	サイズ	モータ W数	エン コード		ブレーキなし	ブレーキ付き			
RCS3CR	SA8C SS8C	150W	バッテリー レス アプソ	左背面出し	RCS3CR-MU8C-150-WA-A1E-CO	RCS3CR-MU8C-150-WA-A1E-B-CO	○		モータユニット型式 ※モータユニットは モータカバーが セットになります。
				左側面出し	RCS3CR-MU8C-150-WA-A1S-CO	RCS3CR-MU8C-150-WA-A1S-B-CO	○		
				右背面出し	RCS3CR-MU8C-150-WA-A3E-CO	RCS3CR-MU8C-150-WA-A3E-B-CO	○		
				右側面出し	RCS3CR-MU8C-150-WA-A3S-CO	RCS3CR-MU8C-150-WA-A3S-B-CO	○		
				左背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-WA-A1E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-WA-A1E-B-CO-VL	○		
				左側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-WA-A1S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-WA-A1S-B-CO-VL	○		
				右背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-WA-A3E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-WA-A3E-B-CO-VL	○		
				右側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-WA-A3S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-WA-A3S-B-CO-VL	○		
			アプソ	左背面出し	RCS3CR-MU8C-150-NA-A1E-CO	RCS3CR-MU8C-150-NA-A1E-B-CO	○		
				左側面出し	RCS3CR-MU8C-150-NA-A1S-CO	RCS3CR-MU8C-150-NA-A1S-B-CO	○		
				右背面出し	RCS3CR-MU8C-150-NA-A3E-CO	RCS3CR-MU8C-150-NA-A3E-B-CO	○		
				右側面出し	RCS3CR-MU8C-150-NA-A3S-CO	RCS3CR-MU8C-150-NA-A3S-B-CO	○		
				左背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-NA-A1E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-NA-A1E-B-CO-VL	○		
				左側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-NA-A1S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-NA-A1S-B-CO-VL	○		
				右背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-NA-A3E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-NA-A3E-B-CO-VL	○		
				右側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-NA-A3S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-NA-A3S-B-CO-VL	○		
			インクリ	左背面出し	RCS3CR-MU8C-150-TC-A1E-CO	RCS3CR-MU8C-150-TC-A1E-B-CO	○		
				左側面出し	RCS3CR-MU8C-150-TC-A1S-CO	RCS3CR-MU8C-150-TC-A1S-B-CO	○		
				右背面出し	RCS3CR-MU8C-150-TC-A3E-CO	RCS3CR-MU8C-150-TC-A3E-B-CO	○		
				右側面出し	RCS3CR-MU8C-150-TC-A3S-CO	RCS3CR-MU8C-150-TC-A3S-B-CO	○		
				左背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-TC-A1E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-TC-A1E-B-CO-VL	○		
				左側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-TC-A1S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-TC-A1S-B-CO-VL	○		
				右背面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-TC-A3E-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-TC-A3E-B-CO-VL	○		
				右側面出し 吸引用継手 L字仕様	RCS3CR-MU8C-150-TC-A3S-CO-VL	RCS3CR-MU8C-150-TC-A3S-B-CO-VL	○		

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ			原点確認 センサ	モータ型式		カップ リング 付	ブレーキ 付	備考
	サイズ	モータ W数	エン コーダ		ブレーキなし	ブレーキ付き			
RCS2 RCS2CR	SA4C	20W	バッテリー スアプ	-	M-S2SA4C-IAA020U-WA-CO	M-S2SA4C-IAA020U-WA-B-CO	○		
			アブソ	-	M-S2SA4C-IAA020U-TA-CO	M-S2SA4C-IAA020U-TA-B-CO	○		
			インクリ	-	M-S2SA4C-IAA020U-TC-CO	M-S2SA4C-IAA020U-TC-B-CO	○		
	SA5C	20W	バッテリー スアプ	-	M-S2SA5C-IAA020U-WA-CO	M-S2SA5C-IAA020U-WA-B-CO	○		
			アブソ	-	M-S2SA5C-IAA020U-TA-CO	M-S2SA5C-IAA020U-TA-B-CO	○		
			インクリ	-	M-S2SA5C-IAA020U-TC-CO	M-S2SA5C-IAA020U-TC-B-CO	○		
	SA6C	30W	バッテリー スアプ	-	M-S2SA6C-IAA030U-WA-CO	M-S2SA6C-IAA030U-WA-B-CO	○		
			アブソ	-	M-S2SA6C-IAA030U-TA-CO	M-S2SA6C-IAA030U-TA-B-CO	○		
	SA7C	60W	インクリ	-	M-S2SA6C-IAA030U-TC-CO	M-S2SA6C-IAA030U-TC-B-CO	○		
			バッテリー スアプ	-	M-S2SA7C-IAA060U-WA-CO	M-S2SA7C-IAA060U-WA-BS-CO	○		BS：ブレーキ配線仕様 ※ブレーキユニット 本体は含まれません。
	SS7C	60W	アブソ	-	M-S2SA7C-IAA060U-NA-CO	M-S2SA7C-IAA060U-NA-BS-CO	○		
			インクリ	-	M-S2SS7C-IAA060U-NA-CO	M-S2SS7C-IAA060U-NA-BT-CO	○		BT：エンコーダ部に ブレーキ付きデータ 入力のみ ※ブレーキユニット 本体は含まれません。
	SS8C	100W	インクリ	-	M-S2SS7C-IAA060U-TC-CO	M-S2SS7C-IAA060U-TC-BT-CO	○		
			アブソ	-	M-S2SS8C-IAA100-NA-CO1	M-S2SS8C-IAA100-NA-BT-CO1	○		
SS8C	150W	インクリ	-	M-S2SS8C-IAA100-TC-CO1	M-S2SS8C-IAA100-TC-BT-CO1	○			
		アブソ	-	M-S2SS8C-IAA150-NA-CO1	M-S2SS8C-IAA150-NA-BT-CO1	○			
SS8C	150W	インクリ	-	M-S2SS8C-IAA150-TC-CO1	M-S2SS8C-IAA150-TC-BT-CO1	○			
		アブソ	-	M-S2SS8C-IAA150-TC-CO1	M-S2SS8C-IAA150-TC-BT-CO1	○			
RCS2	SA4R	20W	バッテリー スアプ	-	M-S2SA4R-IAA020U-WA-PU	M-S2SA4R-IAA020U-WA-B-PU		○	
			アブソ	-	M-S2SA4R-IAA020U-TA-PU	M-S2SA4R-IAA020U-TA-B-PU		○	
			インクリ	-	M-S2SA4R-IAA020U-TC-PU	M-S2SA4R-IAA020U-TC-B-PU		○	
	SA5R	20W	バッテリー スアプ	-	M-S2SA5R-IAA020U-WA-PU	M-S2SA5R-IAA020U-WA-B-PU		○	
			アブソ	-	M-S2SA5R-IAA020U-TA-PU	M-S2SA5R-IAA020U-TA-B-PU		○	
			インクリ	-	M-S2SA5R-IAA020U-TC-PU	M-S2SA5R-IAA020U-TC-B-PU		○	
	SA6R	30W	バッテリー スアプ	-	M-S2SA6R-IAA030U-WA-PU	M-S2SA6R-IAA030U-WA-B-PU		○	
			アブソ	-	M-S2SA6R-IAA030U-TA-PU	M-S2SA6R-IAA030U-TA-B-PU		○	
	SA7R	60W	インクリ	-	M-S2SA6R-IAA030U-TC-PU	M-S2SA6R-IAA030U-TC-B-PU		○	
			バッテリー スアプ	-	M-S2SA7R-IAA060U-WA-PU	M-S2SA7R-IAA060U-WA-BS-PU		○	BS：ブレーキ配線仕様 ※ブレーキユニット 本体は含まれません。
	SS7R	60W	アブソ	-	M-S2SA7R-IAA060U-NA-PU	M-S2SA7R-IAA060U-NA-BS-PU		○	
			インクリ	-	M-S2SS7R-IAA060-NA-PU	M-S2SS7R-IAA060-NA-BT-PU		○	BT：エンコーダ部に ブレーキ付きデータ 入力のみ ※ブレーキユニット 本体は含まれません。
	SS8R	100W	インクリ	-	M-S2SS7R-IAA060-TC-PU	M-S2SS7R-IAA060-TC-BT-PU		○	
			アブソ	-	M-S2SS8R-IAA100-NA-PU	M-S2SS8R-IAA100-NA-BT-PU		○	
	SS8R	150W	インクリ	-	M-S2SS8R-IAA100-TC-PU	M-S2SS8R-IAA100-TC-BT-PU		○	
			アブソ	-	M-S2SS8R-IAA150-NA-PU	M-S2SS8R-IAA150-NA-BT-PU		○	
	RA4C RGS4C RGD4C	20W	アブソ	センサ無し センサ付き	M-S2RA4C-IAA020-TA-CO M-S2RA4C-IAA020-TA-CO-HS	M-S2RA4C-IAA020-TA-B-CO M-S2RA4C-IAA020-TA-B-CO-HS	○ ○		
			インクリ	センサ無し センサ付き	M-S2RA4C-IAA020-TC-CO M-S2RA4C-IAA020-TC-CO-HS	M-S2RA4C-IAA020-TC-B-CO M-S2RA4C-IAA020-TC-B-CO-HS	○ ○		
	RA4C RGS4C RGD4C	30W	アブソ	センサ無し センサ付き	M-S2RA4C-IAA030-TA-CO M-S2RA4C-IAA030-TA-CO-HS	M-S2RA4C-IAA030-TA-B-CO M-S2RA4C-IAA030-TA-B-CO-HS	○ ○		
			インクリ	センサ無し センサ付き	M-S2RA4C-IAA030-TC-CO M-S2RA4C-IAA030-TC-CO-HS	M-S2RA4C-IAA030-TC-B-CO M-S2RA4C-IAA030-TC-B-CO-HS	○ ○		
	RA5C RGS5C RGD5C	60W	バッテリー スアプ	-	M-S2RA5C-IAA060-WA-CO	M-S2RA5C-IAA060-WA-BT-CO	○		BT：エンコーダ部に ブレーキ付きデータ 入力のみ ※ブレーキユニット 本体は含まれません。
			アブソ	-	M-S2RA5C-IAA060-NA-CO	M-S2RA5C-IAA060-NA-BT-CO	○		
		インクリ	-	M-S2RA5C-IAA060-TC-CO	M-S2RA5C-IAA060-TC-BT-CO	○			
		バッテリー スアプ	-	M-S2RA5C-IAA100-WA-CO	M-S2RA5C-IAA100-WA-BT-CO	○			
RA4R RGD4R	20W	アブソ	センサ無し センサ付き	M-S2RA5C-IAA100-NA-CO M-S2RA5C-IAA100-TC-CO	M-S2RA5C-IAA100-NA-BT-CO M-S2RA5C-IAA100-TC-BT-CO	○ ○			
		インクリ	センサ無し センサ付き	M-S2RA4R-IAA020-TA-PU M-S2RA4R-IAA020-TA-PU-HS	M-S2RA4R-IAA020-TA-B-PU M-S2RA4R-IAA020-TA-B-PU-HS	○ ○			
RA4R RGD4R	30W	アブソ	センサ無し センサ付き	M-S2RA4R-IAA020-TC-PU M-S2RA4R-IAA020-TC-PU-HS	M-S2RA4R-IAA020-TC-B-PU M-S2RA4R-IAA020-TC-B-PU-HS	○ ○			
		インクリ	センサ無し センサ付き	M-S2RA4R-IAA030-TA-PU M-S2RA4R-IAA030-TA-PU-HS	M-S2RA4R-IAA030-TA-B-PU M-S2RA4R-IAA030-TA-B-PU-HS	○ ○			
RA5R	60W	アブソ	センサ無し センサ付き	M-S2RA4R-IAA030-TC-PU M-S2RA4R-IAA030-TC-PU-HS	M-S2RA4R-IAA030-TC-B-PU M-S2RA4R-IAA030-TC-B-PU-HS	○ ○			
		インクリ	センサ無し センサ付き	M-S2RA5R-IAA060-WA-PU M-S2RA5R-IAA060-WA-PU	M-S2RA5R-IAA060-WA-BT-PU M-S2RA5R-IAA060-WA-BT-PU	○ ○		BT：エンコーダ部に ブレーキ付きデータ 入力のみ ※ブレーキユニット 本体は含まれません。	
A4R	20W	アブソ	-	M-S2RA5R-IAA060-NA-PU M-S2RA5R-IAA060-NA-PU	M-S2RA5R-IAA060-NA-BT-PU M-S2RA5R-IAA060-NA-BT-PU	○ ○			
		インクリ	-	M-S2RA5R-IAA060-TC-PU M-S2RA5R-IAA060-TC-PU	M-S2RA5R-IAA060-TC-BT-PU M-S2RA5R-IAA060-TC-BT-PU	○ ○			
A5R	20W	アブソ	-	M-S2A4R-IAA020U-TA-PU M-S2A4R-IAA020U-TC-PU	- -	○ ○			
		インクリ	-	M-S2A5R-IAA020U-TA-PU M-S2A5R-IAA020U-TC-PU	- -	○ ○			
A6R	30W	アブソ	-	M-S2A6R-IAA030U-TA-PU M-S2A6R-IAA030U-TC-PU	- -	○ ○			
		インクリ	-	M-S2A6R-IAA030U-TA-PU M-S2A6R-IAA030U-TC-PU	- -	○ ○			

RCSシリーズ メンテナンス部品型式リスト

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ			原点確認 センサ	モータ型式		カップ リング 付	ブレー キ付	備考
	サイズ	モータ W数	エン コード		ブレーキなし	ブレーキ付き			
RCS2W	RA4C	20W	アブソ	センサなし	M-S2WRA4C-IAA020-TA-CO	M-S2WRA4C-IAA020-TA-B-CO	○		
				センサ付き	M-S2WRA4C-IAA020-TA-CO-HS	M-S2WRA4C-IAA020-TA-B-CO-HS	○		
		インクリ	センサなし	M-S2WRA4C-IAA020-TC-CO	M-S2WRA4C-IAA020-TC-B-CO	○			
			センサ付き	M-S2WRA4C-IAA020-TC-CO-HS	M-S2WRA4C-IAA020-TC-B-CO-HS	○			
		30W	アブソ	センサなし	M-S2WRA4C-IAA030-TA-CO	M-S2WRA4C-IAA030-TA-B-CO	○		
				センサ付き	M-S2WRA4C-IAA030-TA-CO-HS	M-S2WRA4C-IAA030-TA-B-CO-HS	○		
	インクリ	センサなし	M-S2WRA4C-IAA030-TC-CO	M-S2WRA4C-IAA030-TC-B-CO	○				
		センサ付き	M-S2WRA4C-IAA030-TC-CO-HS	M-S2WRA4C-IAA030-TC-B-CO-HS	○				
	RA4R	20W	アブソ	センサなし	M-S2WRA4R-IAA020-TA-PU	M-S2WRA4R-IAA020-TA-B-PU		○	
				センサ付き	M-S2WRA4R-IAA020-TA-HS-PU	M-S2WRA4R-IAA020-TA-B-HS-PU		○	
		インクリ	センサなし	M-S2WRA4R-IAA020-TC-PU	M-S2WRA4R-IAA020-TC-B-PU		○		
			センサ付き	M-S2WRA4R-IAA020-TC-HS-PU	M-S2WRA4R-IAA020-TC-B-HS-PU		○		
		30W	アブソ	センサなし	M-S2WRA4R-IAA030-TA-PU	M-S2WRA4R-IAA030-TA-B-PU		○	
				センサ付き	M-S2WRA4R-IAA030-TA-HS-PU	M-S2WRA4R-IAA030-TA-B-HS-PU		○	
	インクリ	センサなし	M-S2WRA4R-IAA030-TC-PU	M-S2WRA4R-IAA030-TC-B-PU		○			
		センサ付き	M-S2WRA4R-IAA030-TC-HS-PU	M-S2WRA4R-IAA030-TC-B-HS-PU		○			

(3) 交換用ベルト

シリーズ	タイプ	タイミングベルト型式	備考
RCS3	SA8R	TB-RCS3-SA8R	
	SS8R	TB-RCS3-SS8R	
	RA4R	TB-RCS3-RA4R	
	RA6R	TB-RCS3-RA6R	
	RA7R	TB-RCS3-RA7R	
	RA8R	TB-RCS3-RA8R	
	RA10R	TB-RCS3-RA10R	
RCS2	SA4R	TB-RCS2-SA4R	
	SA5R	TB-RCS2-SA5R	
	SA6R	TB-RCS2-SA6R	
	SA7R	TB-RCS2-SA7R	
	SS7R	TB-RCS2-SS7R	
	SS8R	TB-RCS2-SS8R	
	RA4R	TB-RCS2-RA4R	
	RA5R	TB-RCS2-RA5R	
	A4R	TB-RCS2-A4R	
	A5R	TB-RCS2-A5R	
A6R	TB-RCS2-A6R		

(4) ロードセルユニット

シリーズ	タイプ	ロードセル型式	備考
RCS3	RA4R	VLC-200N-291-FR	フレーム、フランジ付き
	RA6R	VLC-600N-291-FR	フレーム、フランジ付き
	RA7R	VLC-2KN-271-FR	フレーム、フランジ付き
	RA8R	VLC-2KN-271-FR	フレーム、フランジ付き
	RA10R	VLC-6KN-082B2-FR	フレーム、フランジ付き
	RA15R	VLC-50KN-338-FR	フレーム付き
	RA20R	VLC-50KN-338-FR	フレーム付き
RCS2	RA13R	VLC-20KN-082-FR	フレーム、フランジ付き

(注)ロードセルユニットの交換を目的とする場合に限り、販売します。

IS系シリーズ メンテナンス部品型式リスト

(1) 交換用ステンレスシート

シリーズ	タイプ	ステンレスシート型式 ※1
ISD	S	ST-S1-(ストローク)
	M	ST-M1-(ストローク)
	MX	ST-MX1-(ストローク)
	L	ST-L1-(ストローク)
	LX	ST-LX1-(ストローク)
ISDA/ ISPDA	S	ST-SA1-(ストローク)
	M	ST-MA1-(ストローク)
	MX	ST-MXA1-(ストローク)
	L	ST-LA1-(ストローク)
	LX	ST-LXA1-(ストローク)
ISDB/ ISPDB	S	ST-SB1-(ストローク)
	M	ST-MB1-(ストローク)
	MX	ST-MXB1-(ストローク)
	L	ST-LB1-(ストローク)
	LX	ST-LXB1-(ストローク)
ISDCR/ ISPCDR	S	ST-S2-(ストローク)
	M	ST-M2-(ストローク)
	MX	ST-MX2-(ストローク)
	L	ST-L2-(ストローク)
	LX	ST-LX2-(ストローク)

シリーズ	タイプ	ステンレスシート型式 ※1
ISPCDR	W(600W)	ST-W1-(ストローク)
	W(750W)	ST-W2-(ストローク)
	WX(600W)	ST-WX1-(ストローク)
	WX(750W)	ST-WX2-(ストローク)
ISDACR/ ISPDACR	S	ST-SA2-(ストローク)
	M	ST-MA2-(ストローク)
	MX	ST-MXA2-(ストローク)
	L	ST-LA2-(ストローク)
	LX	ST-LXA2-(ストローク)
	W(600W)	ST-WA1-(ストローク)
	W(750W)	ST-WA2-(ストローク)
ISDBCR/ ISPBCR	WX(600W)	ST-WXA1-(ストローク)
	WX(750W)	ST-WXA2-(ストローク)
	S	ST-SB2-(ストローク)
	M	ST-MB2-(ストローク)
	MX	ST-MXB2-(ストローク)
SSPDACR	L	ST-LB2-(ストローク)
	LX	ST-LXB2-(ストローク)
	S	ST-SB3-(ストローク)
	M	ST-MB3-(ストローク)
	L	ST-LB3-(ストローク)

※1 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ		ケーブル 取出し方向	モータ型式		カップ リング付	備考	
	サイズ	モータW数		エンコーダ	ブレイキなし			ブレイキ付き
ISB ISPB ISDB ISPDB ISBCR ISPBCR	S	60	バッテリーレスアブソ (リード36以外)	A1E, A1S	M-ISB-TMA060-WA-CO-A1	M-ISB-TMA060-WA-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA060-WA-CO-A3	M-ISB-TMA060-WA-B-CO-A3	○		
			アブソ (リード36以外)	A1E, A1S	M-ISB-TMA060-TA-CO-A1	M-ISB-TMA060U-TA-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA060-TA-CO-A3	M-ISB-TMA060U-TA-B-CO-A3	○		
			インクリ (リード36以外)	A1E, A1S	M-ISB-TMA060-TC-CO-A1	M-ISB-TMA060U-TC-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA060-TC-CO-A3	M-ISB-TMA060U-TC-B-CO-A3	○		
	M	100	バッテリーレスアブソ (リード36)	A1E, A1S	M-ISB-TMA100S-WA-CO-A1	M-ISB-TMA100S-WA-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA100S-WA-CO-A3	M-ISB-TMA100S-WA-B-CO-A3	○		
			バッテリーレスアブソ (リード48以外)	A1E, A1S	M-ISB-TMA100-WA-CO-A1	M-ISB-TMA100-WA-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA100-WA-CO-A3	M-ISB-TMA100-WA-B-CO-A3	○		
			アブソ (リード48以外)	A1E, A1S	M-ISB-TMA100-TA-CO-A1	M-ISB-TMA100U-TA-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA100-TA-CO-A3	M-ISB-TMA100U-TA-B-CO-A3	○		
		200	インクリ (リード48以外)	A1E, A1S	M-ISB-TMA100-TC-CO-A1	M-ISB-TMA100U-TC-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA100-TC-CO-A3	M-ISB-TMA100U-TC-B-CO-A3	○		
			バッテリーレスアブソ (リード48以外)	A1E, A1S	M-ISB-TMA200-WA-CO1-A1	M-ISB-TMA200-WA-B-CO1-A1	○	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA200-WA-CO1-A3	M-ISB-TMA200-WA-B-CO1-A3	○		
			アブソ (リード48以外)	A1E, A1S	M-ISB-TMA200-TA-CO1-A1	M-ISB-TMA200U-TA-B-CO1-A1	○	
			A3E, A3S	M-ISB-TMA200-TA-CO1-A3	M-ISB-TMA200U-TA-B-CO1-A3	○		
	400	インクリ (リード48以外)	A1E, A1S	M-ISB-TMA200-TC-CO1-A1	M-ISB-TMA200U-TC-B-CO1-A1	○		
		A3E, A3S	M-ISB-TMA200-TC-CO1-A3	M-ISB-TMA200U-TC-B-CO1-A3	○			
		バッテリーレスアブソ (リード48)	A1E, A1S	M-ISB-TMA400M-WA-CO-A1	M-ISB-TMA400M-WA-B-CO-A1	○		
		A3E, A3S	M-ISB-TMA400M-WA-CO-A3	M-ISB-TMA400M-WA-B-CO-A3	○			
		L	200	バッテリーレスアブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA200-WA-CO2-A1	M-ISB-TMA200-WA-B-CO2-A1	○
				A3E, A3S	M-ISB-TMA200-WA-CO2-A3	M-ISB-TMA200-WA-B-CO2-A3	○	
アブソ	A1E, A1S			M-ISB-TMA200-TA-CO2-A1	M-ISB-TMA200U-TA-B-CO2-A1	○		
A3E, A3S	M-ISB-TMA200-TA-CO2-A3		M-ISB-TMA200U-TA-B-CO2-A3	○				
インクリ	A1E, A1S		M-ISB-TMA200-TC-CO2-A1	M-ISB-TMA200U-TC-B-CO2-A1	○			
A3E, A3S	M-ISB-TMA200-TC-CO2-A3		M-ISB-TMA200U-TC-B-CO2-A3	○				
400	バッテリーレスアブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA400-WA-CO-A1	M-ISB-TMA400-WA-B-CO-A1	○			
		A3E, A3S	M-ISB-TMA400-WA-CO-A3	M-ISB-TMA400-WA-B-CO-A3	○			
		アブソ	A1E, A1S	M-ISB-TMA400-TA-CO-A1	M-ISB-TMA400U-TA-B-CO-A1	○		
	A3E, A3S	M-ISB-TMA400-TA-CO-A3	M-ISB-TMA400U-TA-B-CO-A3	○				
	インクリ	A1E, A1S	M-ISB-TMA400-TC-CO-A1	M-ISB-TMA400U-TC-B-CO-A1	○			
	A3E, A3S	M-ISB-TMA400-TC-CO-A3	M-ISB-TMA400U-TC-B-CO-A3	○				
SSPA SSPDACR	S	200	アブソ	A1E, A1S	M-SSPA-TMA200-TA-CO-A1	M-SSPA-TMA200U-TA-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-SSPA-TMA200-TA-CO-A3	M-SSPA-TMA200U-TA-B-CO-A3	○		
			インクリ	A1E, A1S	M-SSPA-TMA200-TC-CO-A1	M-SSPA-TMA200U-TC-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-SSPA-TMA200-TC-CO-A3	M-SSPA-TMA200U-TC-B-CO-A3	○		
	M	400	アブソ	A1E, A1S	M-SSPA-TMA400-TA-CO-A1	M-SSPA-TMA400U-TA-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-SSPA-TMA400-TA-CO-A3	M-SSPA-TMA400U-TA-B-CO-A3	○		
			インクリ	A1E, A1S	M-SSPA-TMA400-TC-CO-A1	M-SSPA-TMA400U-TC-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-SSPA-TMA400-TC-CO-A3	M-SSPA-TMA400U-TC-B-CO-A3	○		
	L	750	アブソ	A1E, A1S	M-SSPA-TMA750-TA-CO-A1	M-SSPA-TMA750-TA-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-SSPA-TMA750-TA-CO-A3	M-SSPA-TMA750-TA-B-CO-A3	○		
			インクリ	A1E, A1S	M-SSPA-TMA750-TC-CO-A1	M-SSPA-TMA750-TC-B-CO-A1	○	
			A3E, A3S	M-SSPA-TMA750-TC-CO-A3	M-SSPA-TMA750-TC-B-CO-A3	○		

IS系シリーズ メンテナンス部品型式リスト

(2) 交換用モータ

シリーズ	タイプ			モータ型式		カップ リング 付	備考
	サイズ	モータ W数	エン コーダ	ブレーキなし	ブレーキ付き		
ISA ISPA	S	60	アブソ	M-ISA-IAA060-TA-CO	M-ISA-IAA060-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISA-IAA060-TC-CO	M-ISA-IAA060-TC-BT-CO	○	
	M	100	アブソ	M-ISA-IAA100-TA-CO	M-ISA-IAA100-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISA-IAA100-TC-CO	M-ISA-IAA100-TC-BT-CO	○	
		200	アブソ	M-ISA-IAA200M-TA-CO	M-ISA-IAA200M-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISA-IAA200M-TC-CO	M-ISA-IAA200M-TC-BT-CO	○	
	L	200	アブソ	M-ISA-IAA200L-TA-CO	M-ISA-IAA200L-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISA-IAA200L-TC-CO	M-ISA-IAA200L-TC-BT-CO	○	
	W	400	アブソ	M-ISA-IAA400-TA-CO	M-ISA-IAA400-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISA-IAA400-TC-CO	M-ISA-IAA400-TC-BT-CO	○	
		600	アブソ	M-ISA-IAA600-TA-CO	M-ISA-IAA600-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISA-IAA600-TC-CO	M-ISA-IAA600-TC-BT-CO	○	
750			アブソ	M-ISA-IAA750-TA-CO	M-ISA-IAA750-TA-BT-CO	○	
	インクリ	M-ISA-IAA750-TC-CO	M-ISA-IAA750-TC-BT-CO	○			
ISDA ISPDACR	S	60	アブソ	M-ISDA-IAA060-TA-CO	M-ISDA-IAA060-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISDA-IAA060-TC-CO	M-ISDA-IAA060-TC-BT-CO	○	
	M	100	アブソ	M-ISDA-IAA100-TA-CO	M-ISDA-IAA100-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISDA-IAA100-TC-CO	M-ISDA-IAA100-TC-BT-CO	○	
		200	アブソ	M-ISDA-IAA200M-TA-CO	M-ISDA-IAA200M-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISDA-IAA200M-TC-CO	M-ISDA-IAA200M-TC-BT-CO	○	
	L	200	アブソ	M-ISDA-IAA200L-TA-CO	M-ISDA-IAA200L-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISDA-IAA200L-TC-CO	M-ISDA-IAA200L-TC-BT-CO	○	
		400	アブソ	M-ISDA-IAA400-TA-CO	M-ISDA-IAA400-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISDA-IAA400-TC-CO	M-ISDA-IAA400-TC-BT-CO	○	
	W	600	アブソ	M-ISDA-IAA600-TA-CO	M-ISDA-IAA600-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISDA-IAA600-TC-CO	M-ISDA-IAA600-TC-BT-CO	○	
		750	アブソ	M-ISDA-IAA750-TA-CO	M-ISDA-IAA750-TA-BT-CO	○	
			インクリ	M-ISDA-IAA750-TC-CO	M-ISDA-IAA750-TC-BT-CO	○	

(3) 中間サポート部品

シリーズ	タイプ	中間サポート部品	
		サポートフック型式 (1台分：スライド及びベース取付け各2ヶ)	テンションワイヤ型式 ※1 (1台分：2本)
IS	MXMX	WF-1	WR-ISMX-(ストローク)
	LXMX	WF-2	WR-ISLX-(ストローク)
	LXUWX		WR-ISUWX-(ストローク)
ISP	WXMX(600W)	WF-3	WR-WXMX1-(ストローク)
	WXMX(750W)		WR-WXMX2-(ストローク)
ISB/ISPB	MXMX	WF-1	WR-MXMB-(ストローク)
	LXMX		WR-LXMB-(ストローク)
	LXUWX		WR-LXUB-(ストローク)
ISA/ISPA	MXMX	WF-2	WR-MXMA-(ストローク)
	LXMX		WR-LXMA-(ストローク)
	LXUWX		WR-LXUA-(ストローク)
	WXMX(600W)	WF-3	WR-WXMA1-(ストローク)
	WXMX(750W)		WR-WXMA2-(ストローク)
ISD	MX	WF-1	WR-MX1-(ストローク)
	LX	WF-2	WR-LX1-(ストローク)
ISDA/ISPDA	MX	WF-1	WR-MXA1-(ストローク)
	LX	WF-2	WR-LXA1-(ストローク)
ISDB/ISPDB	MX	WF-4	WR-MXB1-(ストローク)
	LX	WF-7	WR-LXB1-(ストローク)
ISDCR/ISPDACR	MX	WF-1	WR-MX1-(ストローク)
	LX	WF-2	WR-LX1-(ストローク)
ISPDACR	WX(600W)	WF-3	WR-WX1-(ストローク)
	WX(750W)		WR-WX2-(ストローク)
ISDACR/ISPDACR	MX	WF-1	WR-MXA1-(ストローク)
	LX	WF-2	WR-LXA1-(ストローク)
	WX(600W)	WF-3	WR-WXA1-(ストローク)
	WX(750W)		WR-WXA2-(ストローク)
ISDBCRCR/ISPDBCR	MX	WF-4	WR-MXB1-(ストローク)
	LX	WF-7	WR-LXB1-(ストローク)

※1 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

LSA系シリーズ メンテナンス部品型式リスト

(1) 交換用ステンレスシート・ベア内ケーブルASSY

シリーズ	タイプ	ステンレスシート型式 ※2	ベア内ケーブルASSY型式 ※1、※2	ケーブル外形(mm)	
LSA	シャフト タイプ	S6SS	ST-S6SS(-ストローク)	CB-LSAS6SS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ7.2
		S6SM	ST-S6SM(-ストローク)	CB-LSAS6SM-AST(ストローク)	
		S8SS	ST-S8SS(-ストローク)	CB-LSAS8SS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ7.2
		S8SM	ST-S8SM(-ストローク)	CB-LSAS8SM-AST(ストローク)	
		S8HS	ST-S8HS(-ストローク)	CB-LSAS8HS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ7.2
		S8HM	ST-S8HM(-ストローク)	CB-LSAS8HM-AST(ストローク)	
		S10SS	ST-S10SS(-ストローク)	CB-LSAS10SS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ7.2
		S10SM	ST-S10SM(-ストローク)	CB-LSAS10SM-AST(ストローク)	
		S10HS	ST-S10HS(-ストローク)	CB-LSAS10HS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ7.2
		S10HM	ST-S10HM(-ストローク)	CB-LSAS10HM-AST(ストローク)	
	小型 タイプ	H8SS	ST-H8SS(-ストローク)	CB-LSAH8SS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ7.2
		H8SM	ST-H8SM(-ストローク)	CB-LSAH8SM-AST(ストローク)	
		H8HS	ST-H8HS(-ストローク)	CB-LSAH8HS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ7.2
		H8HM	ST-H8HM(-ストローク)	CB-LSAH8HM-AST(ストローク)	
	扁平 タイプ	L15SS	設定なし	CB-LSAL15SS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ7.2
		L15SM		CB-LSAL15SM-AST(ストローク)	
	中型 タイプ	N10SS	ST-N10SS(-ストローク)	CB-LSAN10SS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ5.5
		N10SM	ST-N10SM(-ストローク)	CB-LSAN10SM-AST(ストローク)	
		N15SS	ST-N15SS(-ストローク)	CB-LSAN15SS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ5.5
		N15SM	ST-N15SM(-ストローク)	CB-LSAN15SM-AST(ストローク)	
		N15HS	ST-N15HS(-ストローク)	CB-LSAN15HS-AST(ストローク)	
		N15HM	ST-N15HM(-ストローク)	CB-LSAN15HM-AST(ストローク)	
		N19SS	ST-N19SS(-ストローク)	CB-LSAN19SS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ7.2
		N19SM	ST-N19SM(-ストローク)	CB-LSAN19SM-AST(ストローク)	
	大型 タイプ	W21SS	ST-W21SS(-ストローク)	CB-LSAW21SS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ8.4 エンコーダケーブル: φ8.2
		W21SM	ST-W21SM(-ストローク)	CB-LSAW21SM-AST(ストローク)	
		W21HS	ST-W21HS(-ストローク)	CB-LSAW21HS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ8.4 エンコーダケーブル: φ8.2
		W21HM	ST-W21HM(-ストローク)	CB-LSAW21HM-AST(ストローク)	
LSAS	中型 タイプ	N10SS	ST-N10SS(-ストローク)	CB-LSASN10SS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ5.5
		N10SM	ST-N10SM(-ストローク)	CB-LSASN10SM-AST(ストローク)	
		N15SS	ST-N15SS(-ストローク)	CB-LSASN15SS-AST(ストローク)	モータケーブル: φ5.7 エンコーダケーブル: φ5.5
		N15SM	ST-N15SM(-ストローク)	CB-LSASN15SM-AST(ストローク)	
		N15HS	ST-N15HS(-ストローク)	CB-LSASN15HS-AST(ストローク)	
		N15HM	ST-N15HM(-ストローク)	CB-LSASN15HM-AST(ストローク)	

※1 全て1スライダ分のケーブルとなります。

※2 ストローク表記について
アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

NS系シリーズ メンテナンス部品型式リスト

(1) 中間サポート部品

シリーズ	タイプ	中間サポート部品	
		サポートフック式型式 (1台分：スライダ及びベース取付け各2ヶ)	テンションワイヤ型式 ※3 (1台分：2本)
NS	MXMXS	WF-5	WR-NMX-(ストローク)
	LXMXS	WF-6	WR-NLX-(ストローク)

(2) 交換用ベア内ケーブル

シリーズ	タイプ	ベア内ケーブルASSY型式 ※2、※3	ケーブル外形(mm)	
NS	小型タイプ	SXMS	CB-SXMS-AST(ストローク)	モータケーブル：φ5.7 エンコーダケーブル：φ8.2
		SXMM	CB-SXMM-AST(ストローク)	
		SZMS	CB-SZMS-AST(ストローク)	
		SZMM	CB-SZMM-AST(ストローク)	
	中型タイプ	MXMS	CB-MXMS-AST(ストローク)	モータケーブル：φ7.6 エンコーダケーブル：φ6.7
		MXMM	CB-MXMM-AST(ストローク)	
		MXMXS	CB-MXMXS-AST(ストローク)	
		MZMS	CB-MZMS-AST(ストローク)	
		MZMM	CB-MZMM-AST(ストローク)	
	大型タイプ	LXMS	CB-LXMS-AST(ストローク)	モータケーブル：φ7.6 エンコーダケーブル：φ6.7
		LXMM	CB-LXMM-AST(ストローク)	
		LXMXS	CB-LXMXS-AST(ストローク)	
		LZMS	CB-LZMS-AST(ストローク)	
		LZMM	CB-LZMM-AST(ストローク)	
	大型タイプ (オプション：LS) ※1	LXMS	CB-LXMS-AST(ストローク)-LS	モータケーブル：φ7.6 エンコーダケーブル：φ8.2
		LXMM	CB-LXMM-AST(ストローク)-LS	
		LXMXS	CB-LXMXS-AST(ストローク)-LS	
		LZMS	CB-LZMS-AST(ストローク)-LS	
		LZMM	CB-LZMM-AST(ストローク)-LS	
	大型タイプ (オプション：ET) ※1	LXMS	CB-LXMS-AST(ストローク)-ET	モータケーブル：φ7.6 エンコーダケーブル：φ6.7
LXMM		CB-LXMM-AST(ストローク)-ET		
LXMXS		CB-LXMXS-AST(ストローク)-ET		
LZMS		CB-LZMS-AST(ストローク)-ET		
LZMM		CB-LZMM-AST(ストローク)-ET		
大型タイプ (オプション：LS、ET) ※1	LXMS	CB-LXMS-AST(ストローク)-LS-ET	モータケーブル：φ7.6 エンコーダケーブル：φ8.2	
	LXMM	CB-LXMM-AST(ストローク)-LS-ET		
	LXMXS	CB-LXMXS-AST(ストローク)-LS-ET		
	LZMS	CB-LZMS-AST(ストローク)-LS-ET		
	LZMM	CB-LZMM-AST(ストローク)-LS-ET		

※1 LS … リミットセンサ仕様 ET … 拡張ケーブルベア仕様
 ※2 全て1スライダ分のケーブルとなります。
 ※3 ストローク表記について
 アクチュエータ型式内のストローク数値をそのまま使用します。

NewIKシリーズ(RCP6組合せ)メンテナンス部品型式リスト

(1) 交換用ベア内ケーブルASSY

シリーズ	タイプ	ベア取付け軸	ベア内ケーブルASSY型式	備考	
				X軸ストローク	Y軸ストローク
IK2	P6XBB1	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBB1Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
	P6XBB2	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBB2Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
	P6XBB3	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBB3Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
	P6XBC1	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBC1Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
	P6XBC2	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBC2Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
	P6XBC3	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBC3Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
	P6XBD1	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBD1Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
	P6XBD2	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBD2Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
	P6XBD3	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBD3Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
	P6XBE1	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBE1Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
	P6XBE2	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBE2Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
	P6XBE3	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBE3Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
	P6XBF1	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBF1Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
	P6XBF2	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBF2Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
	P6XBF3	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6XBF3Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
IK2	P6YBB1	Z軸用(1軸-2軸間)	CB-P6YBB1Z-AST(Y軸ストローク)	50~1100	—
	P6YBB2	Z軸用(1軸-2軸間)	CB-P6YBB2Z-AST(Y軸ストローク)	50~1100	—
	P6YBB3	Z軸用(1軸-2軸間)	CB-P6YBB3Z-AST(Y軸ストローク)	50~1100	—
	P6YBC1	Z軸用(1軸-2軸間)	CB-P6YBC1Z-AST(Y軸ストローク)	50~800	—
	P6YBC2	Z軸用(1軸-2軸間)	CB-P6YBC2Z-AST(Y軸ストローク)	50~800	—
	P6YBC3	Z軸用(1軸-2軸間)	CB-P6YBC3Z-AST(Y軸ストローク)	50~800	—
	P6YBD1	Z軸用(1軸-2軸間)	CB-P6YBD1Z-AST(Y軸ストローク)	50~800	—
	P6YBD2	Z軸用(1軸-2軸間)	CB-P6YBD2Z-AST(Y軸ストローク)	50~800	—
	P6YBD3	Z軸用(1軸-2軸間)	CB-P6YBD3Z-AST(Y軸ストローク)	50~800	—
IK3	P6BBB1	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBB1Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
		Z軸用(1軸-2軸-3軸間)	CB-P6BBB1Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~1100	50~250
	P6BBB2	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBB2Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
		Z軸用(1軸-2軸-3軸間)	CB-P6BBB2Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~1100	50~250
	P6BBB3	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBB3Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
		Z軸用(1軸-2軸-3軸間)	CB-P6BBB3Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~1100	50~250
	P6BBC1	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBC1Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
		Z軸用(1軸-2軸-3軸間)	CB-P6BBC1Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~800	50~200
	P6BBC2	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBC2Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
		Z軸用(1軸-2軸-3軸間)	CB-P6BBC2Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~800	50~200
	P6BBC3	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBC3Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
		Z軸用(1軸-2軸-3軸間)	CB-P6BBC3Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~800	50~200
	P6BBE1	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBE1Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
		Z軸用(1軸-2軸-3軸間)	CB-P6BBE1Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~1100	50~500
	P6BBE2	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBE2Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
		Z軸用(1軸-2軸-3軸間)	CB-P6BBE2Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~1100	50~500
	P6BBE3	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBE3Y-AST(X軸ストローク)	50~1100	—
		Z軸用(1軸-2軸-3軸間)	CB-P6BBE3Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~1100	50~500
	P6BBF1	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBF1Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
		Z軸用(1軸-2軸-3軸間)	CB-P6BBF1Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~800	50~400
	P6BBF2	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBF2Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—
Z軸用(1軸-2軸-3軸間)		CB-P6BBF2Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~800	50~400	
P6BBF3	Y軸用(1軸-2軸間)	CB-P6BBF3Y-AST(X軸ストローク)	50~800	—	
	Z軸用(1軸-2軸-3軸間)	CB-P6BBF3Z-AST(X軸ストローク)-(Y軸ストローク)	50~800	50~400	

IXPシリーズ メンテナンス部品型式リスト

(1) 交換用モータ

本体型式	モータ 軸NO.	型式	備考
IXP-□N35/45	1軸目	M-IXP-N35-1	
	2軸目	M-IXP-N35-2	
	3軸目(ブレーキ無)	M-IXP-N35-3-PU	金具、プーリー付き
	4軸目	M-IXP-N35-4-PU	金具、プーリー付き
IXP-□N55/65	1軸目	M-IXP-N55-1	
	2軸目	M-IXP-N55-2	
	3軸目(ブレーキ無)	M-IXP-N55-3-PU	金具、プーリー付き、ブレーキなし
	3軸目(ブレーキ有)	M-IXP-N55-3-B-PU	金具、プーリー付き、ブレーキ付き
	4軸目	M-IXP-N55-4	

※□N18/25、クリーン仕様、防塵防滴仕様は、当社までご連絡ください。

(2) 交換用ベルト

本体型式	タイミングベルト(上下軸用)	タイミングベルト(回転軸用)
IXP-□N35/45	TB-IXP-N35-3	TB-IXP-N35-4
IXP-□N55/65	TB-IXP-N55-3	TB-IXP-N55-4

※□N18/25、クリーン仕様、防塵防滴仕様は、当社までご連絡ください。

(3) IXP取付用RCP4-GRS□□接続中継ケーブル

本体型式	ケーブル型式
IXP-3N25	CB-IXP2-AT006-AS
IXP-3N35/45/55/65	CB-IXP-AT008-AS

MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

メンテナンス部品リスト

(1) 交換用バッテリー

シリーズ/タイプ	バッテリー種別	型式	取付	方式	バッテリー寿命	充電時間	備考
SEL-E/G	システムメモリ	3/V80H	基板実装	充電式	6～10年	100時間	フル充電時：メモリ約60日間保持
	アブソバッテリー	—	—	—	—	—	—
DS-S-C1	システムメモリ	3/V80H	基板実装	充電式	6年	72時間	フル充電時：メモリ約60日間保持
	アブソバッテリー	—	—	—	—	—	—
RCS-C	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-1	コネクタ接続	放電式	20000時間	—	通電時間0%の場合
RCP-C	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-2	コネクタ接続	充電式	4年	48時間	フル充電時：メモリ約250時間保持
RCP2-C	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-4	コネクタ接続	充電式	3年	48時間	フル充電時：メモリ約250時間保持
E-CON	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-1	コネクタ接続	放電式	20000時間	—	通電時間0%の場合
SCON-C/CA/CB/LC	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-5	コネクタ接続	放電式	2年	—	通電時間0%の場合
XSEL-J/K	システムメモリ	CR2032	バッテリーフォルダ接続	放電式	1年半	—	通電時間0%の場合
	アブソバッテリー	IA-XAB-BT	コネクタ接続	放電式	1年	—	通電時間0%の場合
XSEL-P/Q	システムメモリ	CR2032	バッテリーフォルダ接続	放電式	1年半	—	通電時間0%の場合
	アブソバッテリー	AB-5	コネクタ接続	放電式	2年	—	通電時間0%の場合
XSEL-R/S/RA/SA	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-5	コネクタ接続	放電式	2年	—	通電時間0%の場合
PSEL	システムメモリ	AB-5	コネクタ接続	放電式	5年	—	通電時間0%の場合
	アブソバッテリー	AB-7	コネクタ接続	充電式	3年	72時間	フル充電時：メモリ約5～20日間保持
ASEL	システムメモリ	AB-5	コネクタ接続	放電式	5年	—	通電時間0%の場合
	アブソバッテリー (アブソリュート仕様)	AB-5	コネクタ接続	放電式	2年	—	通電時間0%の場合
SSEL	アブソバッテリー (簡易アブソリュート仕様)	AB-7	コネクタ接続	充電式	3年	72時間	フル充電時：メモリ約5～20日間保持
	システムメモリ	AB-5	コネクタ接続	放電式	5年	—	通電時間0%の場合
MSEL	アブソバッテリー	AB-5	コネクタ接続	放電式	2年	—	通電時間0%の場合
	アブソバッテリー	AB-7	コネクタ接続	充電式	3年	72時間	フル充電時：メモリ約5～20日間保持
MSEP/MCON	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-7	コネクタ接続	充電式	3年	72時間	フル充電時：メモリ約5～20日間保持
MSCON	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-5	コネクタ接続	放電式	2年	—	通電時間0%の場合
PCON-C/CY/SE	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-7	コネクタ接続	充電式	3年	72時間	フル充電時：メモリ約5～20日間保持
ACON-C/CY/SE	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-7	コネクタ接続	充電式	3年	72時間	フル充電時：メモリ約5～20日間保持
PCON-CA/CB (パルス列は除く)	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-7	コネクタ接続	充電式	3年	72時間	フル充電時：メモリ約5～20日間保持
ACON-CA/CB DCON-CB (パルス列は除く)	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー (アブソリュート仕様)	AB-5	コネクタ接続	放電式	2年	—	通電時間0%の場合
スカラ (IX-12/15/18)	アブソバッテリー (簡易アブソリュート仕様)	AB-7	コネクタ接続	充電式	3年	72時間	フル充電時：メモリ約5～20日間保持
	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
スカラ (IX-12/15/18 以外)	アブソバッテリー	AB-6	コネクタ接続	放電式	3年	—	通電時間0%の場合
	システムメモリ	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー	AB-3	コネクタ接続	放電式	3年	—	通電時間0%の場合

■ AB-1



■ AB-2



■ AB-3



■ AB-4



■ AB-5



■ AB-6



■ AB-7



■ IA-XAB-BT



■ CR2032



■ 3/V80H

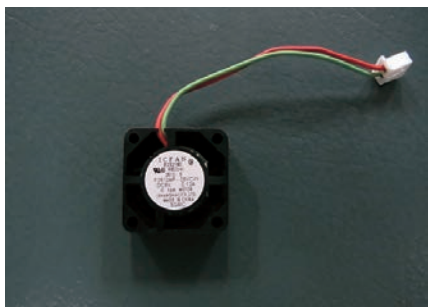


メンテナンス部品リスト

(2) 交換用ファン

シリーズ/タイプ	型式	取付	備考
SEL-E/G	2510-5L	コネクタ接続	CPUユニット内
	0406-5V	コネクタ接続	サーボユニット内
	0410-5V	コネクタ接続	1ユニットタイプ
RCP2-CF	MGA4024YB-A10 (CON)	コネクタ接続	
E-CON	F412R-24MB (ECON)	基板実装	
SCON-C/CA (400W 以上)	MGA4024LB-O10	コネクタ接続	
SCON-CB/LC (400 ~ 750W)	MGT4024LB-O10	コネクタ接続	
SCON-CB/LC (3000 ~ 3300W)	MGT6024HB-O10 (SCON-CB)	コネクタ接続	
SCON-CAL	SCON-FU	専用ユニット	(=MGT3005ZB-O10)
XSEL-J/K	F412R-24MB (XSEL)	コネクタ接続	
XSEL-P/Q	MGA4024YB-A10 (SEL)	コネクタ接続	
XSEL-R/S/RA/SA	MGT4024YB-O10 (XSEL)	コネクタ接続	
SSEL	MGA4024YB-A10 (SEL)	コネクタ接続	
MSEL	MGT4024YB-O10 (MSEL)	コネクタ接続	
MSEP/MCON	MSEP-FU	専用ユニット	(=MGT6024YB-O10)
MSCON	MGT4024YB-O10 (MSCON)	コネクタ接続	
RACON・RPCON	D03X-O5TM	コネクタ接続	
PCON-CF	MGA4024YB-A10 (CON)	コネクタ接続	
PCON-CFA	PCON-FU	専用ユニット	(=MGT3005ZB-O10)
MEC	MGT6024HB-O10 (MEC)	コネクタ接続	
TT	MGA4024YB-A10 (SEL)	コネクタ接続	
TTA	MGT4024YB-O10 (TTA)	コネクタ接続	

■ 2510-5L



■ 0406-5V



■ 0410-5V



■ MGA4024YB-A10(CON)



■ F412R-24MB(ECON)



■ MGA4024LB-010



■ F412R-24MB(XSEL)



■ MGA4024YB-A10(SEL)



■ MGT4024YB-010



■ MSEP-FU



■ D03X-05TM



■ MGT3005ZB-010



■ MGT6024HB-010(MEC)



■ MGT4024LB-010



■ MGT6024HB-010 (SCON-CB)



技術資料／その他

技術資料 (アイエイアイ製品)

エアシリンダからの切替え留意点	1-325
許容モーメントについて	1-327
走行寿命について	1-328
ロッドタイプ ガイド併用時の注意点	1-330
スライダタイプ ガイド併用時の注意点	1-332
単軸ロボットの構造・動作原理／ボールネジの精度	1-334
中間サポート機構(特許取得)について／ ロボットのフィードバック制御の種類	1-335
保護構造について	1-336
ダブルスライダ動的許容モーメント・張出し負荷長	1-337
安全カテゴリ対応タイプについて	1-340
アクチュエータ取付方法	1-341
アクチュエータ取付姿勢	1-345
IFシリーズモータ取付姿勢	1-349
RCP4W-SAの設置姿勢	1-350
設置の注意点(DD・DDA・DDW・RCS3-CT8C・CT4)	1-351
細小型ロッドタイプ回り止め取付方法	1-353
RCD ロッドタイプ取付方法／その他の取付方法	1-354
サイクルタイム計算ソフト	1-355
特別仕様品について	1-357
海外規格について	1-359
RoHS指令／CEマーク／UL規格対応表	1-361
SEL 言語入門	1-369
サンプルプログラム① リベット止め装置	1-373
サンプルプログラム② パレタイズ装置	1-375
用語説明	1-377
押付け動作について	1-387
力制御機能	1-388
押付け力と電流制限値の相関図	1-389
デューティについて	1-407
オフボードチューニング機能	1-411
速度・加速度別可搬質量表	1-417
ガイド付タイプ資料	1-463
ラジアルシリンダ許容負荷質量選定資料	1-471
RCA2ガイド付タイプ技術資料	1-479
グリッパ選定方法	1-480
ロータリ選定方法	1-485
DDモータ選定方法	1-490
RSシリーズ選定方法	1-492
スカラロボット IX 加減速度設定の目安	1-493
パワーコンスカラ IXP 加減速度設定の目安	1-496

技術資料（一般）	国際単位系 SI	1-497	
	幾何公差の図示方法	1-499	
	加工寸法の普通許容差	1-502	
	量記号・単位記号 化学元素の名称及び記号	1-503	
	金属材料の性質／体積・重量の計算方法	1-504	
	断面の断面二次モーメント、その他計算方法	1-505	
	はめあい選択の基礎	1-506	
	多く用いられるはめあいの穴の寸法許容差	1-507	
	表面粗さ	1-511	
	製図一面の肌の図示方法	1-512	
	メートル並目ねじ	1-513	
	メートル細目ねじ	1-514	
	ユニファイ並目ねじ／細目ねじ	1-515	
	管用平行ねじ	1-516	
	管用テーパねじ	1-517	
	硬さ換算表	1-518	
	六角穴付きボルト	1-519	
	六角穴付き止めねじ	1-521	
	六角ボルト	1-522	
	六角ナット	1-523	
	割りピン	1-524	
	C形止め輪	1-525	
	スプリングピン／E形止め輪	1-527	
	ばねの計算	1-528	
	キー及びキー溝	1-529	
	表面処理	1-531	
	機械材料	1-533	
	たわみ量計算式	1-534	
	プラスチックの分類と特徴	1-535	
	材料－鉄鋼	1-537	
	材料－ステンレス鋼	1-539	
	材料－アルミニウム合金	1-541	
	材料－樹脂／ゴム	1-543	
	電線について	1-545	
	生産中止機種と後継機種	生産中止機種と後継機種	1-547
		旧型式変換表(ロボシリンダパルスモータ系)	1-550
		旧型式変換表(ロボシリンダサーボモータ系)	1-552
		旧型式変換表(単軸ロボット)	1-554
	サポート体制	SELプログラム支援サービスFAXシート	1-557
		見積もり・問い合わせFAXシート	1-558
		充実のサポート体制	1-559
国内ネットワーク		1-561	
海外販売拠点		1-563	
索引(カタログ掲載製品一覧)	アルファベット順	1-565	
	五十音順	1-575	

エアシリンダからの切替え留意点

エアシリンダとロボシリンダ

エアシリンダは、圧縮空気を出し入れする事によって物を押したり、つかんだりするのに利用される機器です。主に搬送機器や組立て装置、各種自動化装置等、あらゆる業界に幅広く使用されています。

エアシリンダの直径は一般的に4mmから320mmまであり、それぞれの径に加えて長さ（ストローク）も細かく設定できる利点があります。ラインナップは一説には数万～数十万種類と言われており、非常に幅広い使用方法での選定が可能となっています。しかし一方で製品体系が複雑になりすぎ、同一スペックのラインナップが複数あるために本当の仕様に見合った最適な機種を選定できないという実情もあります。

このような背景のもと、実際のエアシリンダの選定に際しては過去に培った経験や慣れに基づいての製品選択を行っているケースが多いのが実情の様です。

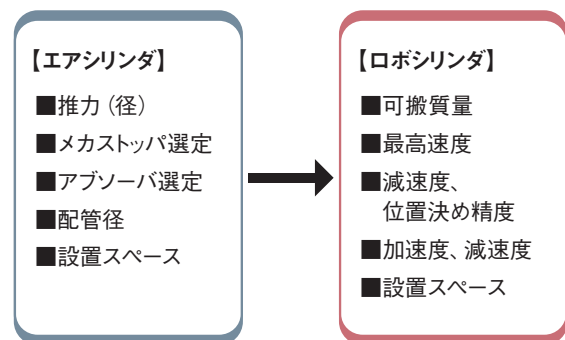
ロボシリンダはエアシリンダでは実現できない各種機能を備えた電動シリンダで、手軽なご使用が可能となっております。かつご使用にあたっての最適な機種選定が簡単に行える利点もありますが、制御や構成の違いからその性質が異なる部分があります。

ここではエアシリンダからロボシリンダへの切替えを行う際の、主な留意点について説明します。

切替えにあたっての概要

ロボシリンダ及びエアシリンダを選定するにあたって、基本的な確認事項の違いについて説明します。

何れも直動形のアクチュエータですので、動作について考慮しなければならない事柄は似通っています。しかしながら、前述のように構成や制御の違いがあるため、その呼称や調整・確認事項が異なります。右記に各々の対比について示します。



この様に、機械的な部分で考えるとそれぞれ考慮する視点に違いがある事がわかります

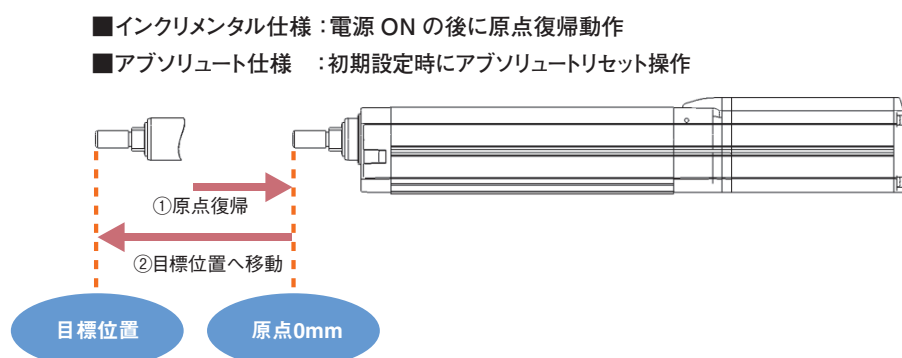
設置スペースについて

ロボシリンダはモータ駆動の制御となります。エアシリンダと単純にサイズ比較しますとサイズアップがありますので設置スペースにはご注意ください。

原点復帰

ロボシリンダの運転はエアシリンダと異なり、“座標”という概念に基づいて行います。常に原点(0点)を基準にしての移動量で動作を行いますので、運転の最初には原点復帰動作が必要になります。

特にインクリメンタル仕様の場合は、電源ON後の最初の動作にてアクチュエータのストロークエンド側へ押付ける動作が行われまますのでご注意ください。



危険回転速度

ボールネジは、曲がりや自重によるたわみが必ず発生しています。ロボシリンダを高速運転させる為にはボールネジをより速く回転させることとなりますが、回転速度を上げていくとたわみが大きくなり、ついには回転軸が破損することになります。この様に、回転軸を破損させるような危険な状態になる回転速度のことを「危険速度 (critical speeds)」、或いは「振れ回り速度 (whirling speeds)」や「ばたつき速度 (whipping speeds)」と呼んでいます。

ボールネジタイプのロボシリンダは、ボールネジ端をベアリングで支持して回転させて直線運動をさせています。ロボシリンダでは各アクチュエータタイプによってその最高速度を定めていますが、ストロークによってもこの危険回転速度の影響による最高速度が設定されている機種もあるので、選定の際にはくれぐれもご注意ください。

メンテナンス

エアシリンダとロボシリンダの主なメンテナンス箇所について比較します。

まずエアシリンダについてですが、メンテナンスについては使用頻度や状況に応じて定期的に行う必要があります。多少の破損や故障状態であれば、元のエア圧を極端に上げて一時的に動かしてしまうことができる融通性がある一方、メンテナンスを怠ると長期使用は大変難しい特徴があります。

対してロボシリンダですが、エアシリンダと比べると構造や部品点数の関係により面倒なメンテナンスをイメージされがちです。しかしその手軽さは明らかにエアシリンダをしのいでおり、長期的なご使用が

汎用性 (タイプ、モード、パラメータ)

ロボシリンダはよりエアシリンダライクにお使い頂ける“エアシリンダタイプ (またはエアシリンダモード)”をご用意しております。こちらをお使いの場合は、エアシリンダと全く同じく外部信号のON/OFFだけの制御でアクチュエータを動作させることが可能です。単なる置き換えに際しては本タイプや本モードで用は足りると思いますが、更に付加価値の高いご使用を希望されるお客様の為に各種タイプやパラメータを公開しております。

実際の装置施工時はおお客様の使用条件やご要望に合った機能をご紹介させていただきますので、弊社お客様センター“エイト” (フリーコール 0800-888-0088) までお気軽にお問合せください。

可能な製品になっております。もちろんロボシリンダもエアシリンダと同じく、摺動部分への給油が必要です。しかしボールネジ及びガイド部の摺動部へは潤滑ユニット (AQ シール) が装着されております。これにより長期的 (走行 5,000km ないし 3 年間) のメンテナンスフリー化が実現されています。走行 5,000km 或いは 3 年の経過後は、取扱い説明書の記載に基づき半年～1年に一度のグリースアップを頂くことで、その製品寿命は大幅に延ばすことができます。

またコントローラに関しては、アブソリュートタイプに限り現在位置保持用のバッテリーが付随されます。こちらは消耗品ですので、定期的な交換 (期間は製品により異なる) が必要になります。

【主なメンテナンス】

【エアシリンダ】

- 摺動部へのグリースアップ
- パッキンの交換
- ドレン抜き
- アブソーバ交換

【ロボシリンダ】

- ボールネジ、ガイドのグリースアップ (AQシール消耗後)
- バッテリー交換 (アブソ仕様のみ)

運転に際して

エアシリンダの運転にあたっては、往復の方向を決める方向制御弁 (バルブ) の他、スピードを決める流量制御弁 (スピコン) を一緒に使うのが一般的です。多くのユーザは、装置の立上げの際は流量制御弁を絞って低速にて動作させ、安全が確認された後に開いて必要速度まで上げる調整を行っています。

ロボシリンダも、装置の立上げの際には同様の手順を踏んで頂くことを推奨します。流量制御弁の代わりになるものが“速度設定”となりますが、まずは安全が確保できる速度で運転頂き、確認後にご希望速度へ変更頂くことをお勧めします。

許容モーメントについて

単軸アクチュエータの許容モーメントは、内蔵されたリニアガイドの負荷能力を表しており、以下に示す静的許容モーメントと動的許容モーメントの2種類があります。

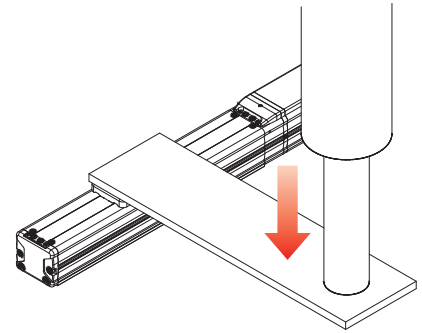
静的許容モーメント

静的許容モーメントは、破損に対する指標であり、静止状態の単軸アクチュエータに付加することができる最大のモーメントを表します。

当指標は、内蔵しているリニアガイドの軌道面に圧痕が残る条件(基本静定格荷重)および使用部品の強度に基づいて算出しています。当指標を超えたモーメントが作用すると、動作不良、破損の恐れがあります。

当社の静的許容モーメントは、部品の強度を考慮しているため、基本静定格荷重のみから算出したモーメント(静定格モーメント)と対等に比較することはできません。部品の強度は、解析や試験によって検証しており、許容値以内であれば、製品を安全にご使用頂くことができます。

ただし、製品への過度な振動・衝撃は避けて下さい。



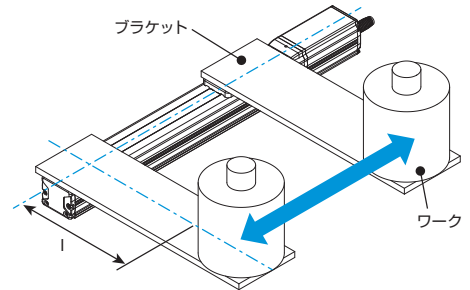
動的許容モーメント

動的許容モーメントは、寿命に対する指標であり、単軸アクチュエータの走行寿命が基準定格寿命となるモーメントを表します。当社では、ロボシリンダの基準定格寿命を5,000 km、単軸ロボットの基準定格寿命を10,000 kmと定めています(一部機種を除く)。

当指標は、内蔵しているリニアガイドの軌道面が疲労によって剥離する条件(基本動定格荷重)に基づいて算出しています。当指標を超えたモーメントが作用すると、寿命が基準値を下回る恐れがあります。

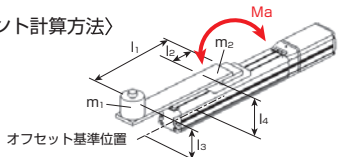
当社の動的許容モーメントは、運転条件による寿命の低下を考慮しているため(標準荷重係数)、基本動定格荷重のみから算出したモーメント(動定格モーメント)と対等に比較することはできません。通常の使用環境下においては、平易な計算式で寿命を計算することができます。

また、単軸アクチュエータに作用するモーメントは、Ma(ピッチング)、Mb(ヨーイング)、Mc(ローリング)の3方向があり、それぞれの方向について許容モーメントを算出しています。

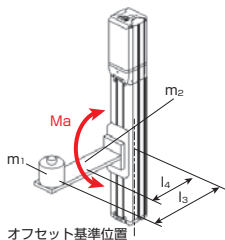


作用するモーメント $M = m \times l$
 m : 負荷質量(ワークとブラケットを含めた質量)
 l : 負荷長さ(ワークとブラケットを含めた重心までの長さ)

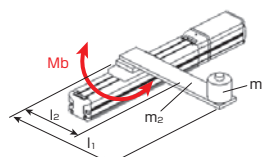
〈モーメント計算方法〉



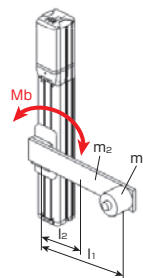
$$Ma = (m_1 \times 9.8 \times l_1 / 1000) + (m_2 \times 9.8 \times l_2 / 1000) + a \{ (m_1 \times 9.8 \times l_3 / 1000) + (m_2 \times 9.8 \times l_4 / 1000) \}$$



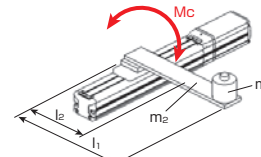
$$Ma = (m_1 \times 9.8 \times l_3 / 1000) + (m_2 \times 9.8 \times l_4 / 1000) + a \{ (m_1 \times 9.8 \times l_1 / 1000) + (m_2 \times 9.8 \times l_2 / 1000) \}$$



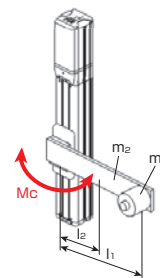
$$Mb = a \{ (m_1 \times 9.8 \times l_1 / 1000) + (m_2 \times 9.8 \times l_2 / 1000) \}$$



$$Mb = (m_1 \times 9.8 \times l_1 / 1000) + (m_2 \times 9.8 \times l_2 / 1000) + a \{ (m_1 \times 9.8 \times l_1 / 1000) + (m_2 \times 9.8 \times l_2 / 1000) \}$$



$$Mc = (m_1 \times 9.8 \times l_1 / 1000) + (m_2 \times 9.8 \times l_2 / 1000)$$



- a : 加速度(G)
- m₁ : ワークの質量(kg)
- m₂ : ブラケットの質量(kg)
- l₁ : スライダ中心からワーク重心までの距離(mm)
- l₂ : スライダ中心からブラケット重心までの距離(mm)
- l₃ : オフセット基準位置からワーク重心までの距離(mm)
- l₄ : オフセット基準位置からブラケット重心までの距離(mm)

走行寿命について

リニアガイドの走行寿命は、一群の製品を同じ条件で個々に運転したとき、90%がフレーキング(軌道面の剥離)を生じることなく到達できる総走行距離を表します。走行寿命の計算方法は、次のとおりです。

走行寿命の計算方法

リニアガイドの走行寿命は、機種ごとに定められた動的許容モーメントを用いて、次式によって計算することができます。

$$L = \left(\frac{C_M}{M} \right)^3 \cdot URL$$

L: 走行寿命(km), C_M : 動的許容モーメント(N·m),
M: 作用するモーメント(N·m), URL: 基準定格寿命(km)

振動や取付状態によって寿命が低下する恐れのあるアプリケーションにおいては、次式によって走行寿命を計算します。

$$L = \left(\frac{C_M}{M} \cdot \frac{f_{ws}}{f_w} \cdot \frac{1}{f_\alpha} \right)^3 \cdot URL$$

L: 走行寿命(km), C_M : 動的許容モーメント(N·m), M: 作用するモーメント(N·m),
 f_{ws} : 標準荷重係数, f_w : 荷重係数, f_α : 取付係数, URL: 基準定格寿命(km)

荷重係数 f_w は、運転条件による寿命の低下を考慮するための係数です。標準荷重係数 f_{ws} は、機種ごとに定めた荷重係数の標準値です。同係数は原則として1.2 ですが、1.2 以外の場合は該当機種の仕様を示しています。取付係数 f_α は、アクチュエータの取付状態による寿命の低下を考慮するための係数です。

荷重係数

運転条件	荷重係数 f_w	加減速度の目安
振動・衝撃が小さい、ゆっくりした運転	1.0~1.5	1.0G以下
中程度の振動・衝撃がある、急制動・急加速	1.5~2.0	1.0G~2.0G
大きな振動・衝撃がある急激な加減速を伴う運転	2.0~3.0	2.0G以上

取付係数

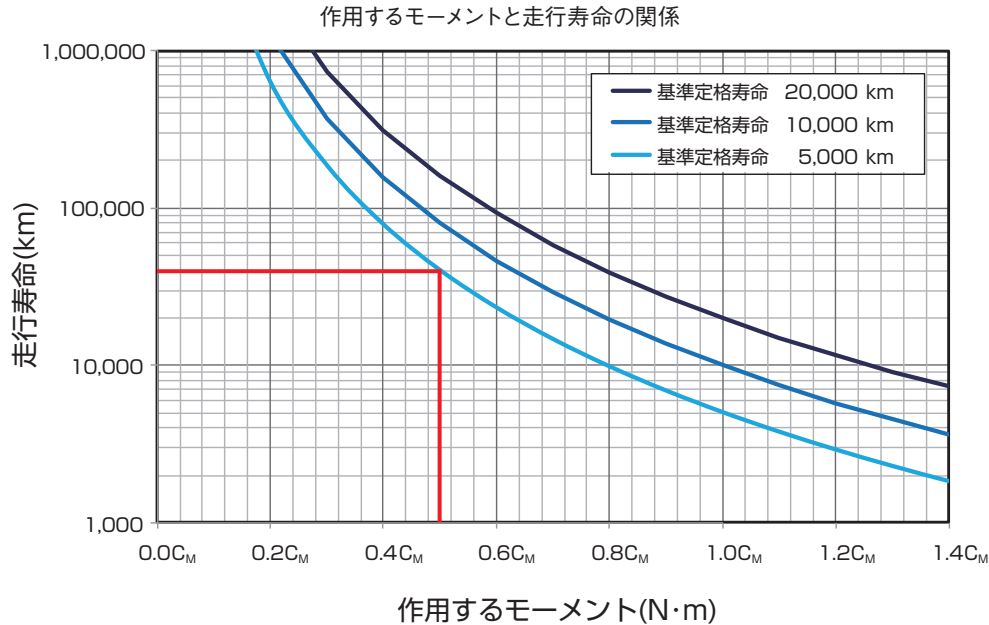
取付状態	全面固定	両端固定	局部固定
取付係数 F_α	1.0	1.2	1.5

※ 原則として、着座面に設けられたタップ穴(座グリ穴)は全て使用し固定して下さい。

※ 製品全長にわたり着座する場合でも、固定ボルトの位置によって、取付係数は1.2 または1.5 を採用して下さい。

走行寿命について

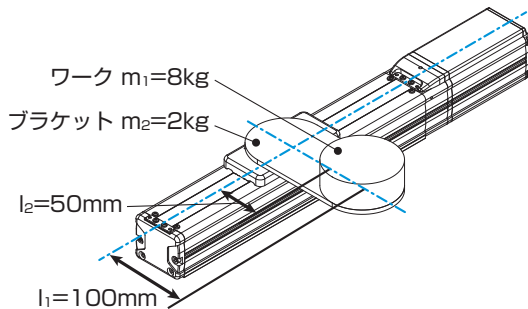
前式より、走行寿命は作用するモーメントに依存することがわかります。軽負荷の場合は、走行寿命は基準定格寿命よりも長くなります。例えば、基準定格寿命5,000 km の機種に0.5C_M(動的許容モーメントの半分)のモーメントが作用する場合、下図より、走行寿命は40,000 km となり、基準定格寿命の8 倍となることがわかります。



※f_{ws} = f_w および f_α = 1.0が前提であり、C_Mは動的許容モーメントを表します。

走行寿命の計算例

以下の使用条件を例として、走行寿命の計算例を示します。



機種	RCP5-SA6C-WA-42P-6
設置状態	水平設置
取付状態	全面固定
コントローラ	パワーコン仕様
加減速度	0.5G

m₁ : ワークの質量 l₁ : ワークの重心までの長さ
m₂ : ブラケットの質量 l₂ : ブラケットの重心までの長さ

アクチュエータに作用するモーメントは、Mc 方向が支配的であることから、Mc 方向に作用するモーメントを用いて計算します。Mc 方向に作用するモーメントは、次のとおり計算されます。

$$M = \left(m_1 \times 9.8 \times \frac{l_1}{1,000} \right) + \left(m_2 \times 9.8 \times \frac{l_2}{1,000} \right) = \left(8 \times 9.8 \times \frac{100}{1,000} \right) + \left(2 \times 9.8 \times \frac{50}{1,000} \right) = 8.82 \text{ N} \cdot \text{m}$$

加減速度が0.5 G であることから、荷重係数を1.25 とします。取付状態が全面固定であることから、取付係数を1.0 とします。当機種において、Mc 方向の動的許容モーメントは24.6 N・m、基準定格寿命は5,000 km、標準荷重係数は1.2 であることから、走行寿命は次のとおり計算されます。

$$L = \left(\frac{C_M}{M} \cdot \frac{f_{ws}}{f_w} \cdot \frac{1}{f_\alpha} \right)^3 \cdot \text{URL} = \left(\frac{24.6 \text{ N} \cdot \text{m}}{8.82 \text{ N} \cdot \text{m}} \times \frac{1.2}{1.25} \times \frac{1}{1} \right)^3 \times 5,000 \text{ km} = 95,980 \text{ km}$$

したがって、上記の使用条件における走行寿命は95,980 km であることがわかります。

ロッドタイプ ガイド併用時の注意点

ロッドタイプアクチュエータは、大きく分類すると『ラジアルシリンダタイプ』と、『回り止めロッドタイプ』に分かれます。タイプにより、ラジアル荷重への対応/外付けガイド併用時の注意点が異なりますので、下記に示します。

『ラジアルシリンダタイプ』

- ・本体内部にボール循環型リニアガイド機構を内蔵
外付けガイド無しで、ラジアル荷重の負荷が可能
(対象機種)
- ・RCP4(W)-RA □
- ・RCP5(W)-RA □
- ・RCP6-RRA □

ラジアル荷重

ラジアル荷重 < 許容ラジアル荷重
外付けガイド不要!!

ラジアル荷重 > 許容ラジアル荷重
外付けガイド併用

『回り止めロッドタイプ』

- ・本体内部に回り止めを内蔵
ラジアル荷重がかかる場合は、外付けガイド併用
(対象機種)
- ・RCP2(W)-RA □ ・RCA/RCS2-RA □
- ・RCP3-RA □ ・ERC2/ERC3-RA □
- ・RCA2-RA □ ・RCD-RA1D
- ・RCP6-RA □

ラジアル荷重

外付けガイド併用

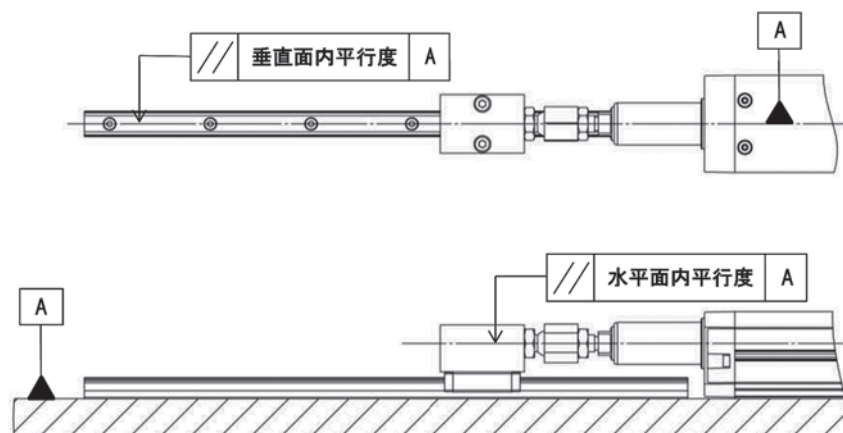
【ロッドタイプアクチュエータに外付けガイドを併用する場合の注意点】

・アクチュエータ、外付けガイドの平行度について

外付けガイドを併用する場合、アクチュエータと外付けガイドの平行度(水平面内、垂直面内)にズレが生じると、動作不良やアクチュエータの早期破損に繋がります。

ガイド取り付け時に調整を行い、アクチュエータとガイドの芯出しを行います。調整後、ストローク全域にわたり、摺動抵抗が一定であることを確認します。

摺動抵抗は、コントローラの電流モニタ機能にて電流値が一定であることで確認することができます。



ロッドタイプ ガイド併用時の注意点

・外付けガイドとの固定方法について

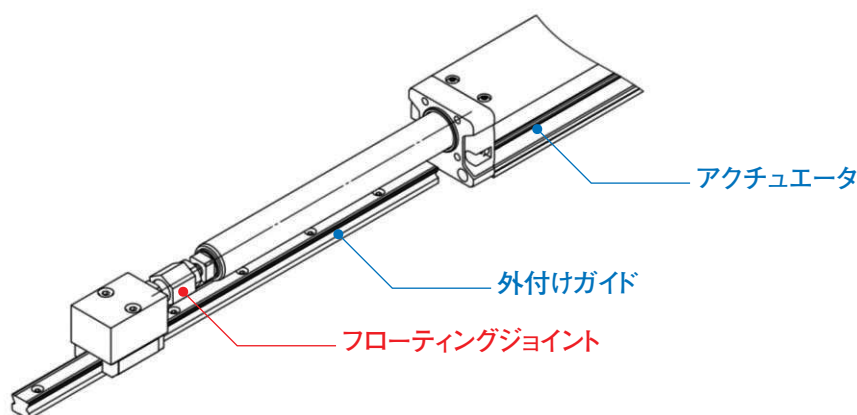
外付けガイドとの固定方法は、タイプにより異なります。

ガイドとアクチュエータの平行度を調整できていたとしても、誤った固定方法ではアクチュエータの早期破損を招く危険性がありますので、ご注意願います。

『ラジアルシリンダタイプ』

ラジアルシリンダタイプの場合、外付けガイドとの固定には、【フローティングジョイント】を用いた固定を推奨いたします。フローティングジョイントは、内蔵ガイドと外付けガイドの平行度のズレを吸収し、調整が容易となります。

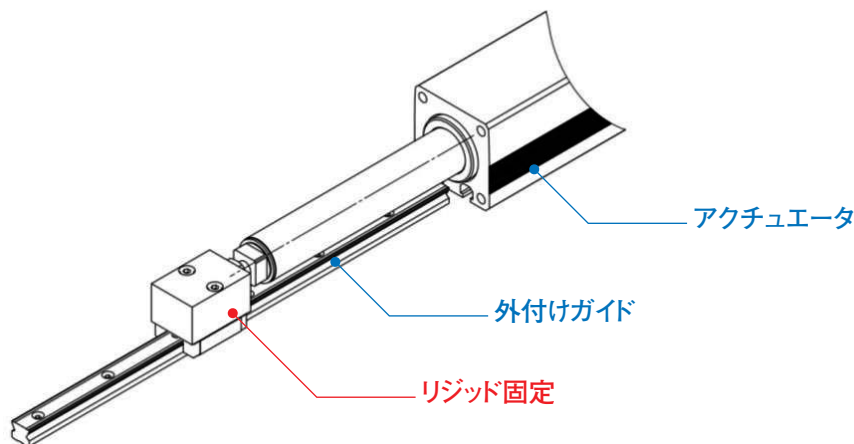
【リジッド固定】では、内蔵ガイドと外付けガイドの平行度調整が困難となり、微小な平行度のズレでもガイドに負荷がかかり、早期破損を招く危険性があります。



『回り止めロッドタイプ』

回り止めロッドタイプの場合、外付けガイドとの固定には、【リジッド固定】を推奨いたします。回り止めロッドタイプは、ロッド回転方向の力を受けることができないため、ロッド回転方向を規制することが必要となります。

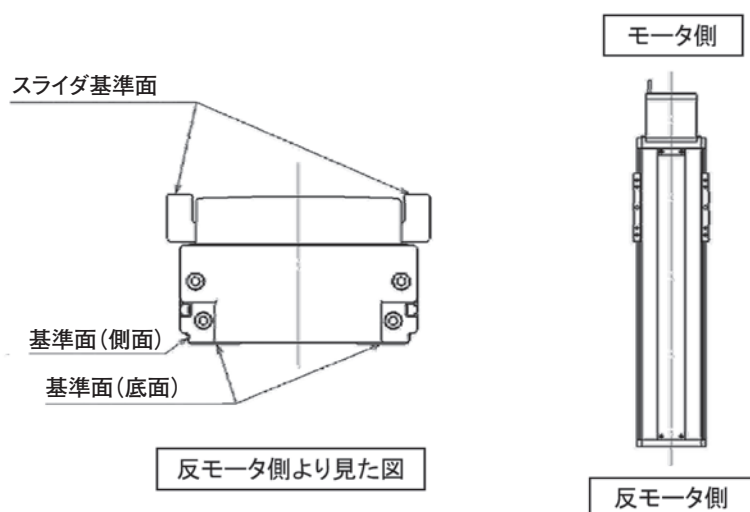
【フローティングジョイント】では、ロッド回転方向が規制されないため、アクチュエータ動作時に回り止めへロッド回転方向の力が加わり、回り止めの早期摩耗を引き起こす可能性があります。(回転方向が規制されるフローティングジョイントであれば問題ありません。)



スライダタイプ ガイド併用時の注意点

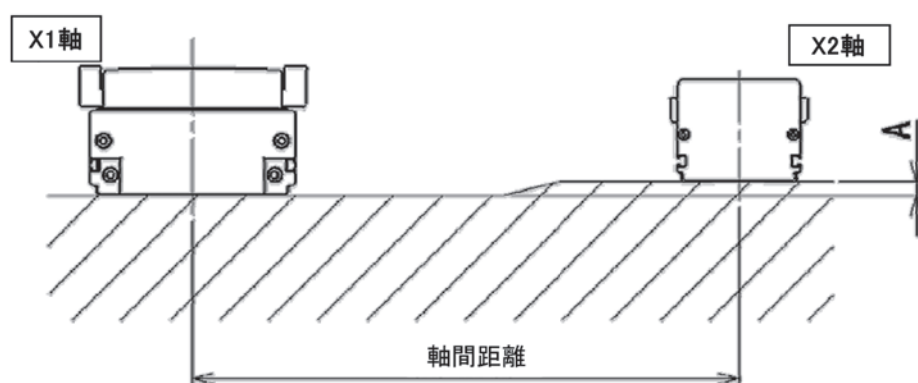
X軸の設置基準面

アクチュエータを設置する際は以下基準面を使用して取り付けてください。



X1軸とX2軸の取付面高さ

X1軸とX2軸の取付け面高さの差(下図A寸法)は、軸間距離500mmあたり、「0.05mm以下」としてください。

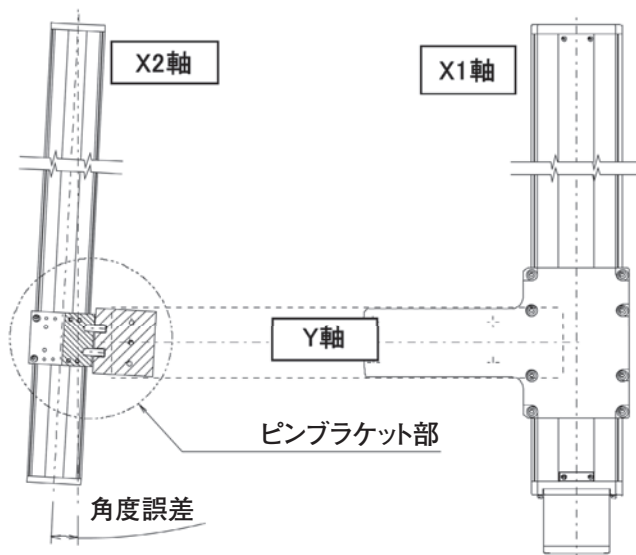


スライダタイプ ガイド併用時の注意点

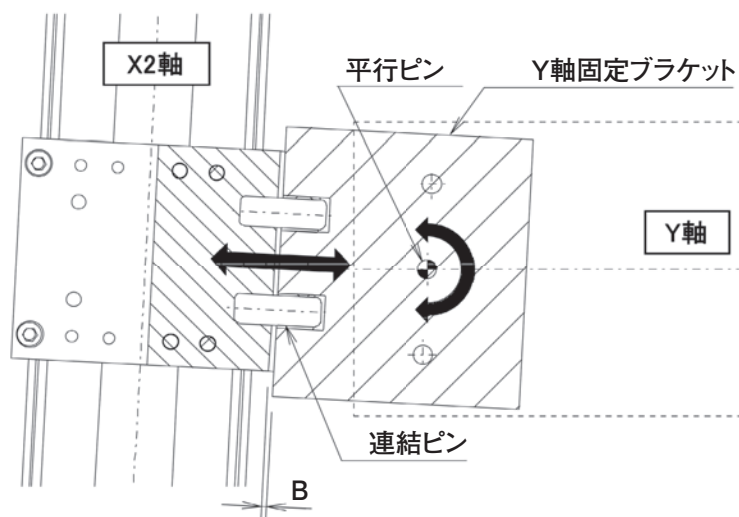
X1軸とX2軸の取付け平行度

X2軸とY軸の連結は、ピンブラケット構造(※1)とし、X1軸とX2軸のベース取付け平行度は、ピンブラケット部詳細のB寸法がストローク全域にわたり「 $2\pm 1\text{mm}$ 以内」になるようにしてください。

《ガントリ組合せ 上面図》



《ピンブラケット部詳細》



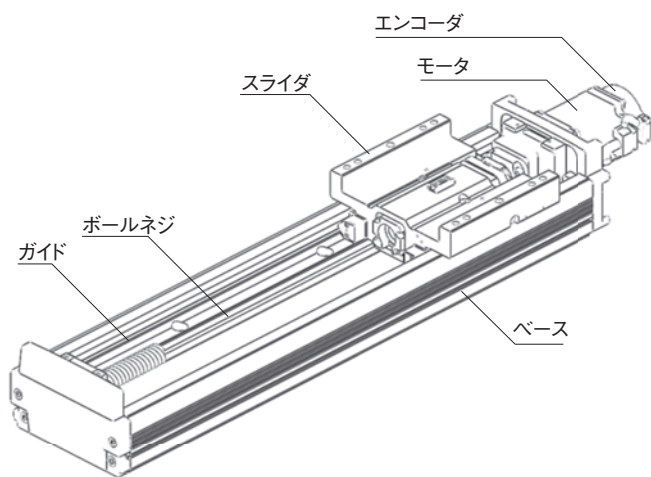
※1ピンブラケット構造

X1軸とX2軸の平行度誤差を吸収する構造です。

- X1軸とY軸はリジッドに固定。
- Y固定ブラケットは平行ピン1本でY軸先端と位置決めされ、回転方向に調整可能にする事でX1軸とX2軸の角度誤差を吸収。
- Y軸とX2軸は連結ピン2本で連結され、軸方向にスライド可能にする事でX1軸スライダとX2軸スライダの距離変動を吸収。

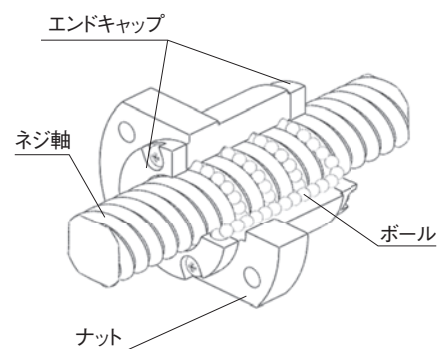
単軸ロボットの構造・動作原理

アクチュエータは、基本的には下図のような構造になっています。
 モータが回転するとボールネジが回転し、スライダが移動します。
 エンコーダにより、移動量と速度を検出し、
 モータ（ボールネジ）の回転を制御することによって、位置決めを行います。



■ ボールネジ

ボールネジは、下図のようにネジとスライダがボールで接触しているため、ベアリングのように摩擦抵抗の少ない回転が可能です。



ボールネジの精度

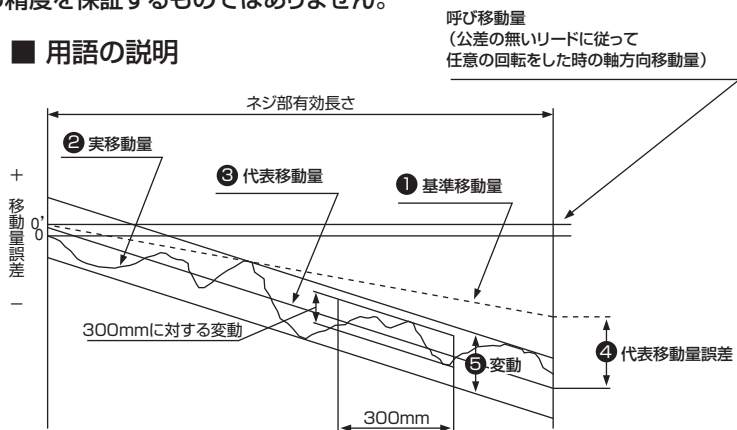
弊社の、ボールネジのリード精度は、JIS規格 (JIS B 1192) の精度等級C5,C10相当です。
 C10の精度は、300mmに対する代表移動量誤差 (下図参照) が $\pm 210\mu\text{m}$ と規定されています。
 C5の精度 (代表移動量誤差と変動の許容値) は、以下のようになります。

ご注意 下記表の数字は参考値で、絶対位置決め精度を保証するものではありません。

■ 代表移動量誤差

項目		単位: μm	
ネジ部有効長さ (mm)		代表移動量誤差	変動
を超え	以下		
—	315	23	18
315	400	25	20
400	500	27	20
500	630	30	23
630	800	35	25
800	1000	40	27
1000	1250	46	30
1250	1600	54	35
1600	2000	65	40
2000	2500	77	46
2500	3150	93	54

■ 用語の説明



- ① 基準移動量 : 基準リード (公差の無いリード) に従って任意の回転数で回転したときの軸方向移動量。
- ② 実移動量 : 実際の軸方向移動量の測定値。
- ③ 代表移動量 : 実移動量の傾向を代表する直線。実移動量を示す曲線から最小二乗法によって求める。
- ④ 代表移動量誤差 : 代表移動量と基準移動量の差。
- ⑤ 変動 : 代表移動量線に平行な2本の直線で挟んだ実移動量曲線の最大幅。

中間サポート機構 (特許取得) について

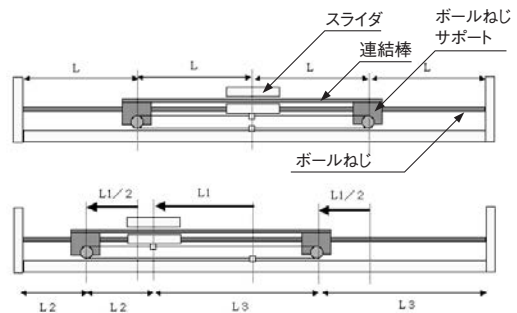
中間サポート機構は、スライダと連動して動くボールネジサポート機構を追加することで、ロングストロークの場合のボールネジの振れを抑え、危険回転数の帯域をアップさせロングストロークタイプの最高速度を大幅に向上させた画期的な機構です。

中間サポート機構の構造は、スライダを貫通した連結棒(ストロークの半分の長さ)で固定されたボールネジサポートがワイヤーを介して右図のように固定されています。

ワイヤーの一端はベースのストローク中央部に固定され、ボールネジサポートの滑車を介してスライダに固定されています。

この機構によりスライダの移動量の1/2だけボールネジサポートが移動し、ボールネジサポートは常にスライダとストロークエンドの中間位置でボールネジをサポートする形となり、結果ボールネジの振れを抑えることができます。

中間サポート設定機種
ISB/ISPB-MXMX/LXMX/LXUWX
ISA/ISPA-MXMX/LXMX/LXUWX/WXMX
ISDB/ISPDB-MX/LX
NS-MXMXS/LXMXS



注意: 中間サポート機構は上記のような構造上、水平設置を原則としています。本体を横立てにしたり垂直で使用すると、ワイヤーがはずれる場合がありますので水平設置以外の設置はしないで下さい。

ロボットのフィードバック制御の種類

ロボットが指令したとおりに動いているかどうかを確認し、ずれている場合にはそれを補正する動作を指令することをフィードバック制御といい、これにはいくつかの方式があります。

アイエイアイの単軸ロボット/ロボシリンダ/スカラロボット/直交ロボットはセミクローズドループ制御を行っています。

これは、一般的なサーボ制御の方式で、アクチュエータの動きをエンコーダで捉えフィードバックしています。

これに対してオープンループ制御、フルクローズドループ制御は以下のような特長があります。

オープンループ制御

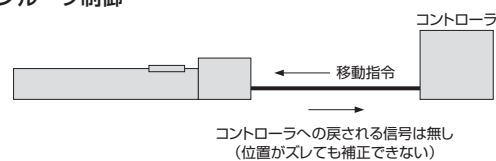
一般的なステッピングモータの方式でエンコーダが無い分安価ですが、フィードバック制御ではないため動作指令と動きにズレが生じた場合、補正ができません。

フルクローズドループ制御

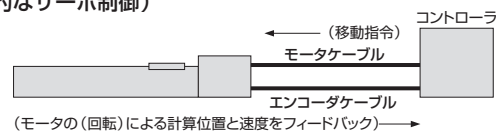
スライダの絶対位置を計測してフィードバックするためスライダの位置が正確に分かります。(セミクローズドループの場合は、アクチュエータの精度誤差によりエンコーダからフィードバックされる位置情報と実際のアクチュエータの位置に規定内の誤差が生じます)

フィードバックの種類

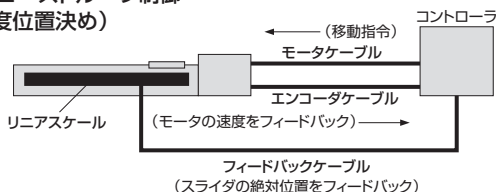
■ オープンループ制御



■ セミクローズドループ制御 (一般的なサーボ制御)



■ フルクローズドループ制御 (高精度位置決め)



保護構造について

保護構造とは、水や人体および固形異物からの保護の度合いのことです。

IEC (International Electrotechnical Commission)、

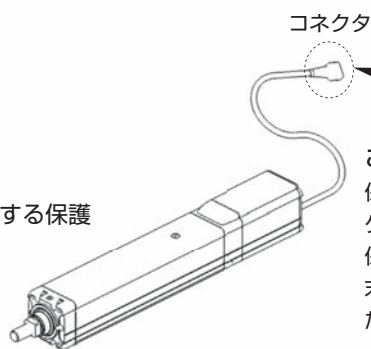
JIS (日本工業規格) およびJEMA (日本電機工業会) の規格に基づいて以下のように表示してあります。

IEC規格

IP

第2示性数字
水の浸入に対する保護

第1示性数字
人体および固形異物に対する保護



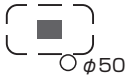
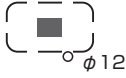




コネクタ

ここから水が浸入しないこと。


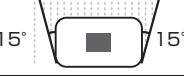
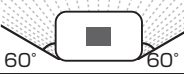
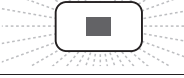



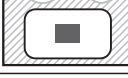
ご注意

保護構造はケーブルまで含んで規定されていますが、ケーブル末端コネクタは防滴処理されていませんので、保護構造の対象とはなりません。従って、ケーブル末端から水が浸入する恐れがある使用方法は避けてください。

■ 第1示性数字で示す保護の程度

第1示性数字	内容
0	無保護のもの。
1	人の手などが内部の充電部に接触しない (φ50mm)。 
2	指先などが内部の充電部に接触しない (φ12mm)。 
3	直径または厚さ2.5mmを超える工具、ワイヤなどの固形物が侵入しない。 
4	直径または厚さ1.0mmを超える工具、ワイヤなどの固形物が侵入しない。 
5	動作に影響を及ぼす以上の粉じんが内部に侵入しない。 
6	粉じんが内部に侵入しない。(完全に防止する) 

■ 第2示性数字で示す保護の程度

第2示性数字	JIS規格	内容
0		無保護のもの。
1	防滴I形	鉛直から落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。 
2	防滴II形	鉛直から15°の範囲で落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。 
3	防雨形	鉛直から60°の範囲で落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。 
4	防沫形	いかなる方向からの水の飛沫を受けても有害な影響を受けない。 
5	防噴流形	いかなる方向からの水の直接噴流を受けても有害な影響を受けない。 
6	耐水形	いかなる方向からの水の直接噴流を受けても内部に水が入らない。 
7	防浸形	定められた条件で水中に没しても内部に水が入らない。 
8	水中形	指定圧力の水中に常時没して使用できる。 

ダブルスライダ動的許容モーメント・張出し負荷長

下記の機種はオプションでダブルスライダ(フリースライダ1個追加)を選択出来ます。

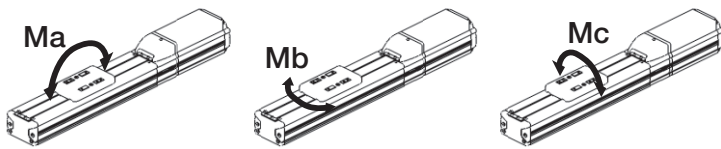
動的許容モーメント及び張出し負荷長は、2つのスライダ間のスパンによって変化します。

代表例は以下の通りですので参考にして下さい。

動的許容モーメント方向図

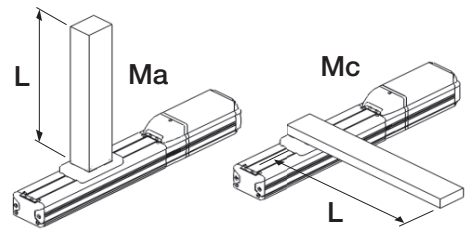
■動的許容モーメントは基準定格寿命を想定した数値です。
モーメント仕様値を越えて使用した場合は、ガイドの寿命が低下しますのでご注意ください。

モーメント方向



張出し負荷長図

■各機種の張出し許容値を超えて使用した場合、振動が発生する場合がありますので、必ず許容値内でご使用下さい。

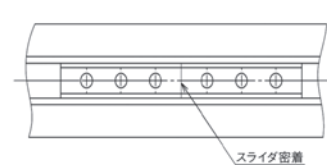
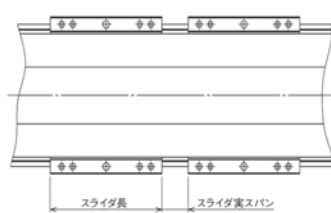
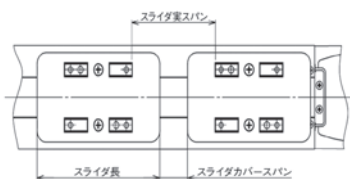


ダブルスライダ図

●スライダカバーあり

●スライダカバーなし

●IFシリーズ



【ダブルスライダ仕様表】

シリーズ名	タイプ名	動的許容モーメント						張出し負荷長 (mm)	クリーン 仕様 最高速度 (mm/sec)	クリーン 仕様 吸引量 (Nℓ/min)	スライダ 質量 (kg)	スライダ 長 (mm)	ダブル スライダ時 最小有効 ストローク (mm)
		基準定格 寿命 (km)	スライダスパン (mm)		Ma 方向 (N・m)	Mb 方向 (N・m)	Mc 方向 (N・m)						
			スライダ 実スパン	スライダ カバースパン			Ma 方向 Mb・Mc 方向						
RCP4	SA5C(R)	5000	60	6	52.6	75.2	24.1	450	-	-	0.6	94	50
	SA6C(R)		90	35	106	152	40.0	660	-	-	1	115	
	SA7C(R)		90	24	187	268	92.1	690	-	-	1	126	
RCP4CR	SA5C	5000	60	10	52.6	75.2	24.1	450	1000	80	0.6	90	50
	SA6C		90	35	106	152	40.0	660	1000	100	1	115	
	SA7C		90	22	187	268	92.1	690	1000	140	1	128	
RCA	SA5C(R)	5000	60	6	52.6	75.2	24.1	450	-	-	0.6	94	50
	SA6C(R)		90	35	106	152	40.0	660	-	-	1	115	
RCACR	SA5C	5000	60	10	52.6	75.2	24.1	450	1000	85	0.6	90	50
	SA6C		90	35	106	152	40.0	660	1000	90	1	115	
RCS3(P)	SA8C(R)	10000	72		174	249	103	1140	-	-	1.5	78	50
	SS8C(R)		110	30	342	342	148	1350	-	-	2.5	170	
RCS3(P)CR	SA8C	10000	84	18	174	249	103	1140	1000	200	1.5	132	50
	SS8C		110	30	342	342	148	1350	1000	165	2.5	170	
RCS2	SA5C(R)	5000	60	6	52.6	75.2	24.1	450	-	-	0.6	94	50
	SA6C(R)		90	35	106	152	40.0	660	-	-	1	115	
	SA7C(R)		90	24	187	268	92.1	690	-	-	1	126	
RCS2CR	SA5C	5000	60	10	52.6	75.2	24.1	450	1000	85	0.6	90	50
	SA6C		90	35	106	152	40.0	660	1000	90	1	115	
	SA7C		90	22	187	268	92.1	690	800	110	1	128	

【ダブルスライダ仕様表】

シリーズ名	タイプ名	動的許容モーメント						張出し負荷長 (mm)	クリーン仕様 最高速度 (mm/sec)	クリーン仕様 吸引量 (Nℓ/min)	スライダ 質量 (kg)	スライダ 長 (mm)	ダブル スライダ時 最小有効 ストローク (mm)	
		基準定格 寿命 (km)	スライダスパン (mm)		Ma 方向 (N・m)	Mb 方向 (N・m)	Mc 方向 (N・m)							Ma 方向 Mb・Mc 方向
			スライダ 実スパン	スライダ カバースパン										
ISB ISPB	SXM	10000	最小 30	—	140	200	125	1050	—	—	1.5	90	100	
			最大 90	—	228	325	125	1350	—	—				
	SXL		最小 30	—	188	269	145	1250	—	—		110	130	
			最大 90	—	286	409	145	1550	—	—				
	MXM	10000	最小 35	—	332	475	307	1375	—	—	2.5	120	100	
			最大 120	—	561	801	307	1800	—	—				
			MXL	最小 35	—	481	687	368	1675	—		—	150	120
	最大 120			—	743	1060	368	2100	—	—				
	LXM	10000	最小 35	—	481	687	473	1675	—	—	3.5	150	100	
			最大 150	—	845	1210	473	2250	—	—				
LXL			最小 35	—	616	880	532	1975	—	—		180	120	
	最大 150		—	1010	1450	532	2550	—	—					
ISA ISPA	WXM	10000	最小 35	—	616	880	739	1975	—	—	4	180	100	
			最大 180	—	1130	1610	739	2700	—	—				
IS(P)DB IS(P)DBCR IS(P)DBCR-ESD	S	10000	110	46	259	370	125	1050	960	110	1.5	154	100	
	M		最小 80	6	448	640	307	1375	1000	180	2.5	194	100	
			最大 120	46	561	801	307	1800						
	L		最小 100	26	678	968	473	1675	1000	200	3.5	224	100	
IS(P)DACR	W	10000	最小 90	30	683	976	678	2050	1000	100	4.0	220	100	
			最大 160	100	922	1320	678	2250						
IF-SA-60 IF-SA-100		10000	最小 45	—	160	229	125	1125	—	—	1.5	90	100	
			最大 60	—	182	260	125	1200	—	—				
IF-MA-200 IF-MA-400		10000	最小 55	—	382	546	307	1475	—	—	2.5	120	100	
			最大 80	—	448	640	307	1600	—	—				
FS-12NM FS-12NO		20000	スライダ 密着時	—	20.5	18.6	9.1	500	—	—	—	60	—	
			—	—										
FS-12WM FS-12WO		20000	スライダ 密着時	—	27.4	25.4	11.7	600	—	—	—	70	—	
			—	—										
FS-12LM FS-12LO FS12HM		20000	スライダ 密着時	—	51.9	47	25.4	750	—	—	—	85	—	
			—	—										
			—	—										

■ダブルスライダ使用時の注意点

- (1) ダブルスライダオプションを指定した場合は、型式のストロークからスライダ長+スライダ実スパン(スライダカバースパン)を引いた長さが実際に動作可能なストロークになります。手配時は必要なストロークに以下の長さを足したストロークで手配してください。また「必要なストローク」はダブルスライダ仕様の最小有効ストローク設定以上として下さい。

NO.	アクチュエータ形状	手配ストローク長
①	スライダカバーがある機種	「必要なストローク」+「スライダカバースパン」+「スライダ長」の長さ以上
②	スライダカバーが無い機種	「必要なストローク」+「スライダ実スパン」+「スライダ長」の長さ以上

例① RCP4-SA5C(スライダカバーがある機種)

必要なストローク:200mm スライダカバースパン:6mm スライダ長:94mm の場合
 $200\text{mm} + 6\text{mm} + 94\text{mm} = 300\text{mm}$ 以上を設定

例② RCS3-SA8C(スライダカバーが無い機種)

必要なストローク:200mm スライダ実スパン:72mm スライダ長:78mm の場合
 $200\text{mm} + 72\text{mm} + 78\text{mm} = 350\text{mm}$ 以上を設定

- (2) ダブルスライダの可搬質量は、カタログ仕様値から、追加するスライダ質量を差し引いた値が最大値となります。ただし、FSに関しては、考慮する必要はありません。
- (3) 最高速度はストロークによっては設定できませんのでご注意願います。
- (4) クリーン(CR)タイプのダブルスライダ仕様について吸引量は配管抵抗の影響は含まれておりません。配管抵抗は配管長さ、配管径に起因し、流量を損失させますのでご注意願います。

ダブルスライダ動的許容モーメント・張出し負荷長

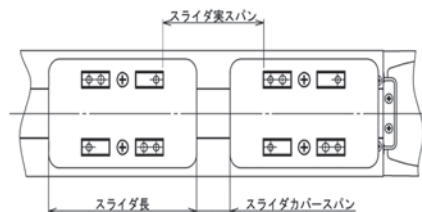
【RCP6(CR)ダブルスライダ仕様表】

シリーズ名	タイプ名	リード (mm)	動的許容モーメント						張出し負荷長 (mm)	クリーン仕様 吸引量 (Nℓ/min)	※1 搬送質量補整値 A (kg)	※1 搬送質量補整値 B (kg)	※1 搬送質量補整速度 (mm/s)	スライダ長 (mm)	ダブルスライダ時 最小有効ストローク (mm)
			基準定格寿命 (km)	スライダスパン (mm) スライダ実スパン	スライダカバースパン	Ma 方向 (N・m)	Mb 方向 (N・m)	Mc 方向 (N・m)							
RCP6(S)	SA4C(R)	10	5000	60	24	44.6	63.6	15.7	420	-	0.6	2	350	76	50
		5											215		
		2.5											105		
	SA6C(R)	12	5000	90	40	106	152	40	630	-	1.2	2	320	110	50
		6											280		
		3											140		
	SA7C(R)	16	5000	70	20	285	285	145	810	-	1.7	5	280	130	50
		8											140		
		4											70		
	SA8C(R)	20	5000	120	35	565	565	237	1200	-	7 (※2)	-	-	165	50
		10											-		
		5											-		
RCP6(S)CR	SA4C	10	5000	60	24	44.6	63.6	15.7	420	60	0.6	2	350	76	50
		5											30		
		2.5											20		
	SA6C	12	5000	90	40	106	152	40	630	110	1.2	2	320	110	50
		6											60		
		3											35		
	SA7C	16	5000	70	20	285	285	145	810	100	1.7	5	280	130	50
		8											50		
		4											40		
	SA8C	20	5000	120	35	565	565	237	1200	170	7 (※2)	-	-	165	50
		10											90		
		5											40		

【ダブルスライダ選択不可一覧】

シリーズ名	タイプ名	リード (mm)	ダブルスライダ 選択不可	
			水平設置	垂直設置
RCP6(S)	SA4C(R)	16	×	×
		10		×
	SA6C(R)	20	×	×
		12		×
	SA7C(R)	24	×	×
		16		×
SA8C(R)	30	×	×	
	20		×	
RCP6(S)CR	SA4C	16	×	×
		10		×
	SA6C	20	×	×
		12		×
	SA7C	24	×	×
		16		×
SA8C	30	×	×	
	20		×	

【ダブルスライダ スパン図】



※1 ダブルスライダ仕様(RCP6(CR)-SA8以外)では、搬送質量補整速度までは、標準仕様の搬送質量より、搬送質量補整重量Aを引いた値が、搬送質量仕様値となります。搬送質量補整速度を超える速度で動作する場合は、標準仕様の搬送質量より、搬送質量補整重量Bを引いた値が、搬送質量仕様値となります。また、最高速度は呼びストローク(シングルスライダの場合のストローク)の仕様値を参照ください。

※2 RCP6(CR)-SA8のダブルスライダ仕様では、全速度域で標準仕様の搬送質量より、搬送質量補整重量Aを引いた値が、搬送質量仕様値となります。また、最高速度は呼びストローク(シングルスライダの場合のストローク)の仕様値を参照ください。

注・上記仕様表と「速度・加速度別可搬質量表」(1-417ページ)でダブルスライダ可搬質量を算出してください。算出した可搬質量から最高速度をご確認ください。(詳細は取扱説明書参照)
 ・リードによってはダブルスライダの選択ができません。「ダブルスライダ選択不可一覧」をご確認ください。
 ・ダブルスライダ仕様と原点逆仕様を同時に選択した場合、お客様にて駆動スライダとフリースライダを連結した後、必ず原点復帰動作を行ってください。

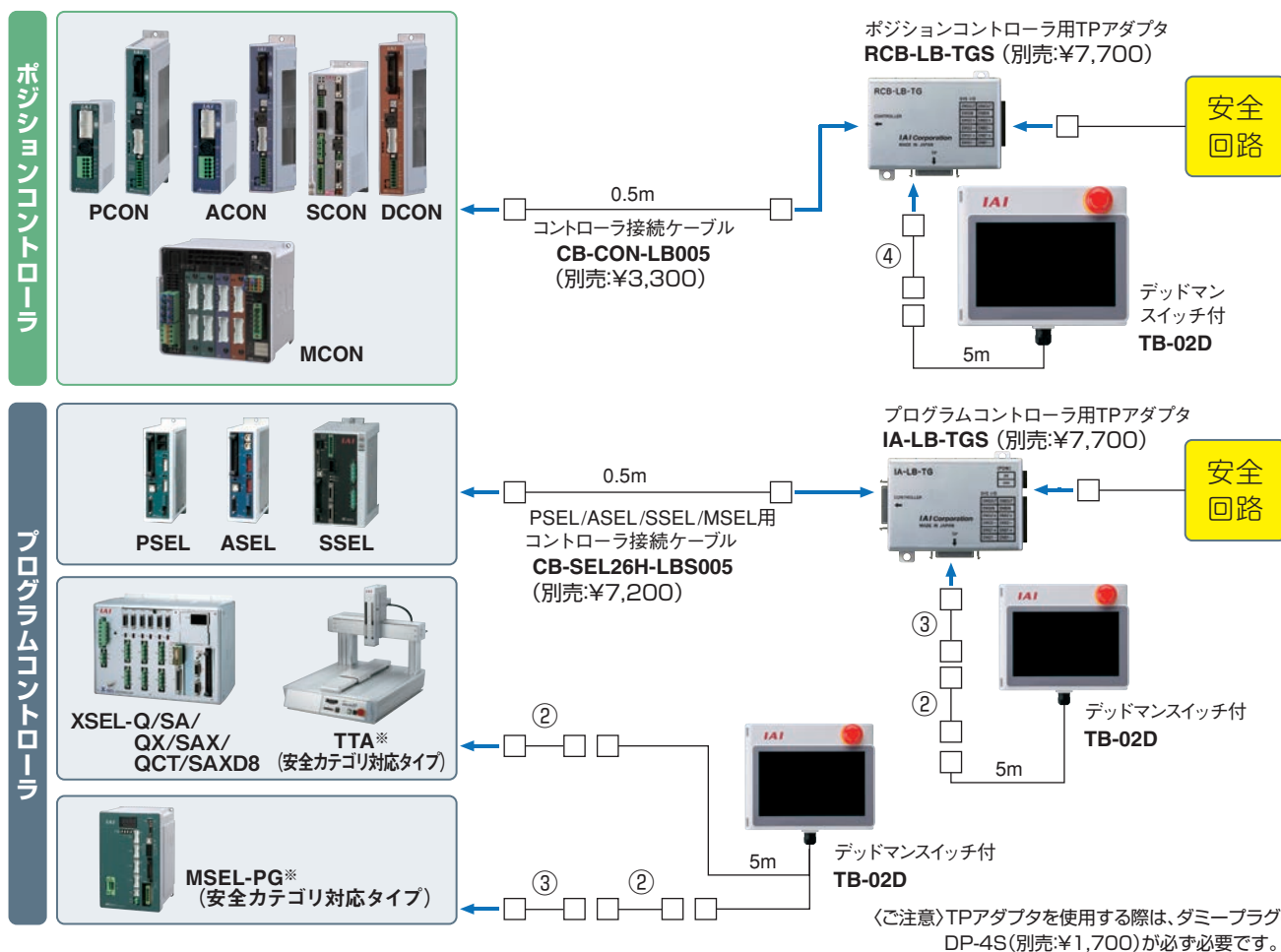
安全カテゴリ対応タイプについて

<各コントローラの安全カテゴリへの対応について>

安全カテゴリ(ISO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合には、タッチパネルティーチングボックス(TB-02D)とTPアダプタ(RCB-LB-TGS)を使用してください。システムI/Oコネクタの配線を変更することで、安全カテゴリB~4(一部B~3)まで対応できます。

コントローラ種類	安全カテゴリ	ISO規格
MCON-C/CG/LC/LCG	B~4	ISO13849-1
PCON-CB/CGB/CFB/CGFB	B~4	
ACON-CB/CGB	B~4	
DCON-CB/CGB	B~4	
SCON-CB/CGB/CAL/CGAL/LC/LCG	B~4	
PSEL-CS	B~4	
ASEL-CS	B~4	
SSEL-CS	B~4	
MSEL-PG	B~3	
XSEL-Q/SA/QX/SAX/QCT/SAXD8	B~4	
TTA	B~3	

■安全カテゴリへの対応は、以下の構成になります。安全カテゴリB~4*まで対応可能。 *MSEL、TTAはカテゴリ3まで



アクチュエータ取付方法

アクチュエータは機種によって、取付方法が異なります。下記表にて、機種毎の取付方法について標記します。

※オプションを使用しての取り付けにつきましては、各製品ページを参照ください。

分類	シリーズ	タイプ	ベース底面の ネジ穴固定	ベース上面の 貫通穴(座グリ)固定	Tスロット固定	その他 (1-354参照)	
スライダタイプ	RCP6(S)	SA4/SA6/SA7	○	○	—	※1	
		SA8	○	—	—	※1	
		WSA	—	○	—	※1	
	RCP5	SA	○	○	—	※1	
		BA	—	○	—	—	
	RCP4	SA	○	○	—	※1	
	RCP3	SA	○	—	—	—	
	RCA2	SA	○	—	—	—	
	RCA	SA4/SA5	○	△(※1)	—	—	
		SA6	○	—	—	—	
	RCS3/ RCS3P	SA8/SS8	○	—	—	—	
		CT8	○	—	—	—	
	RCS2	SA4/SA5	○	△(※1)	—	—	
		SA6	○	—	—	—	
		SA7	○	○	—	—	
	ISB/ISPB	SXM/SXL/MXM/ MXL/LXM/LXL	○	○	—	—	
		MXMX/LXMX/ LXUWX	—	○	—	—	
	SSPA	S/M/L	○	○	—	—	
	ISA	WXM	○	—	—	—	
		WXM	○	—	—	—	
ISDB/IDPDB	S/M/L	○	—	—	—		
	MX/LX	○	—	—	—		
NS	全機種	—	○	—	—		
IF	SA/MA	—	○	—	—		
FS	全機種	—	—	○	—		
ロッドタイプ	RCP6(S)	RA	—	—	○	※1、※2	
		RRA	○	○	—	※1、※2	
		WRA	—	○	○(側面)	※1、※2	
	RCP5	RA4/RA6/RA7	○	○※注意事項	—	※1、※2	
		RA8/RA10	○	—	—	※1、※2	
	RCP4	RA(※14)	○	○	—	※1、※2	
	RCP3	RA2	○	—	—	—	
	RCP2	RA2	○	—	—	※2	
		RA3/RA8	○	—	—	※1、※2	
		RA10	○	—	—	※2	
	RCD	SR	○※	—	—	※2	
		RA	—	—	—	1-354	
	RCA2	RN/RP	—	—	—	1-353	
		GS/GD	—	—	—	※3(4面)	
		SD	—	—	—	※3(3面)	
	RCA	RA	—	—	—	※オプション使用	
		RGD	—	—	—	※2	
	RCS2	SRA/SRGD/ SRGS	—	—	—	※1、※2	
		RA4	—	—	—	※オプション使用	
		RA5	—	—	○	※2	
		RN/RP	—	—	—	1-353	
		GS/GD	—	—	—	※3(4面)	
		SD	—	—	—	※3(3面)	
		RGS/RGD	—	—	—	※2	
	SRA/SRGD/ SRGS	—	—	—	※1、※2		
	テーブルタイプ	RCP6(S)	TA	○	○	—	※1
		RCP3	TA	○	—	—	—
RCA2		TA/TCA/TWA/ TFA	○	—	—	—	
RCS3		CTZ5C	○	—	—	—	
RCS2		TCA/TWA/TFA	○	—	—	—	

分類	シリーズ	タイプ	ベース底面の ネジ穴固定	ベース上面の 貫通穴(座グリ)固定	Tスロット固定	その他 (1-354参照)
リニア	LSA	S6/S8/S10	○	—	—	—
		N10/N15	○	—	—	—
	LSAS	W21	○	○	—	—
サーボプレス	RCS3	RA4/RA6/RA7	○	○	—	※1、※2
		RA8/RA10	○	—	—	※2
		RA15/RA20	—	—	—	※2
グリッパ	RCS2	RA13	○	—	—	※2
	RCP4	GR	○	—	—	※3
	RCP2	GR	○	—	—	※3
	RCD	GRSNA	○	○	—	—
ロータリ	RCS2	GR8	—	—	○	—
		RT	○	—	—	※2、※3(2面)
		RTC	○	—	—	※2、※3
ダイレクト ドライブモータ	DDA	RT6	○	—	—	※2
	DD	LT/LH	○	—	—	—
回転	RS	—	—	—	—	1-343
ストップシリンダ	RCP4	ST	△(オプション)	○	—	—
垂直/回転	ZR	S/M	—	—	—	1-343
クリーン	RCP6CR(S)	SA	○	○	—	—
		WSA	—	○	—	—
	RCP5CR	SA	○	○	—	—
	RCP4CR	SA	○	○	—	—
	RCP2CR	GR	○	—	—	※3
		RT	○	—	—	※3
	RCACR	SA	○	—	—	—
	RCS3CR	SA/SS	○	—	—	—
	RCS2CR	SA/SS	○	—	—	—
	DDACR	LT/LH	○	—	—	—
	ISDBCR/ ISPDACR	S/M/L	○	—	—	—
SSPDACR	S/M/L	○	—	—	—	
ISDACR/ ISPDACR	W	○	—	—	—	
防塵・防滴	RCP5W	RA6/RA7	○	—	○	※2
		RA8/RA10	○	—	—	※2
	RCP4W	SA(巻末-○○)	○(オプション使用)	○(オプション使用)	—	—
		RA	○	—	○	※2
	RCP2W	SA16	—	○	—	—
		RA4/RA6	○	—	○	※2
		RA10	○	—	—	※2
		GR	○	—	—	※3
RCAW	RT	○	—	—	※2、※3	
	RA	—	—	—	※1、※2	
ISWA/ISPWA	S/M/L	○	—	—	—	
DDW	LH	○	—	—	—	

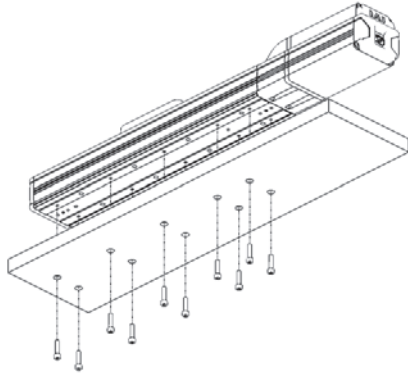
アクチュエータ取付方法

IS□/SSPA/NS/FS/RCP□/RCA□/RCS□ シリーズ

■ベース底面のネジ穴固定

本体底面のネジ穴を使用して固定

※ネジ穴の大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。

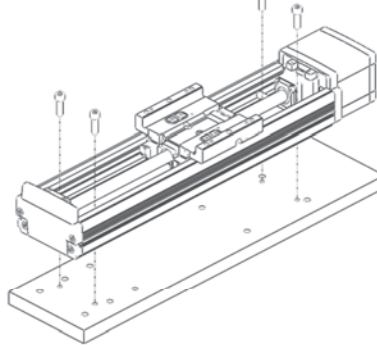


■ベース上面の貫通穴(座グリ)固定

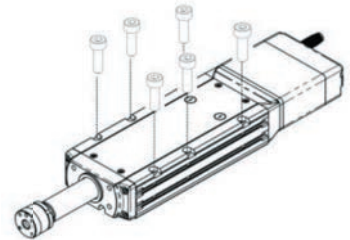
本体上面の貫通穴(座グリ)を使用して固定

※貫通穴の大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。

カバーを外して上面から取付



カバーを外さず上面から取付

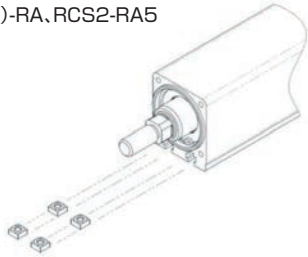


■Tスロット固定

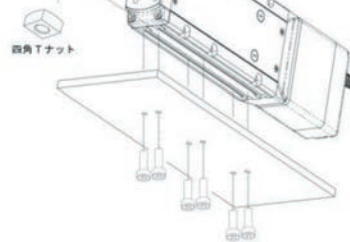
本体底面のT溝を使用して固定

※スロットの大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。

RCP6(S)-RA, RCS2-RA5



RCP6(S)-WRA



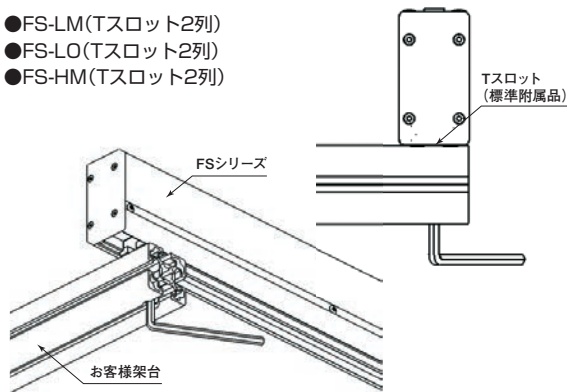
FS シリーズ

- FS-NM(Tスロット1列)
- FS-NO(Tスロット1列)
- FS-WM(Tスロット1列)
- FS-WO(Tスロット1列)
- FS-LM(Tスロット2列)
- FS-LO(Tスロット2列)
- FS-HM(Tスロット2列)

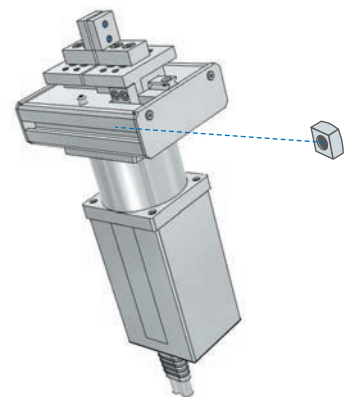
■付属Tナット数量

ストローク	数量
300 ~ 1000	5
1100 ~ 1500	6
1600 ~ 2000	7
2100 ~ 2500	8
2600 ~ 3000	9

※LM/LO/HMタイプは上記の倍の数量になります。



RCS2-GR8

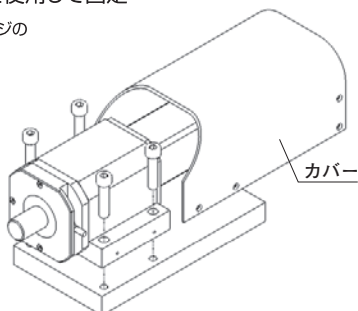


RS シリーズ

■本体背面の貫通穴を使用して固定

※貫通穴の大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。

- RS-30
- RS-60

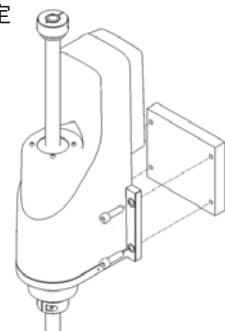


ZR シリーズ

■本体背面の貫通穴を使用して固定

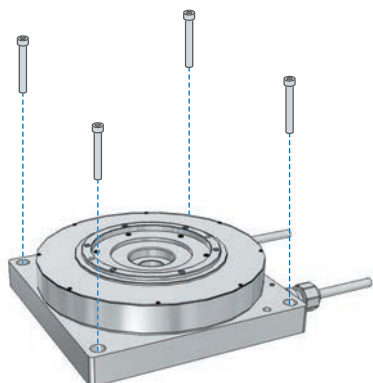
※貫通穴の大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。

- ZR-S
- ZR-M

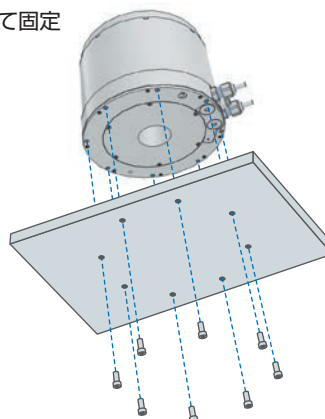


DD/DDA シリーズ

■本体上面からの貫通穴を使用して固定

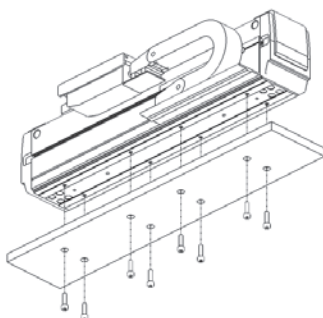


■本体底面のネジ穴を使用して固定

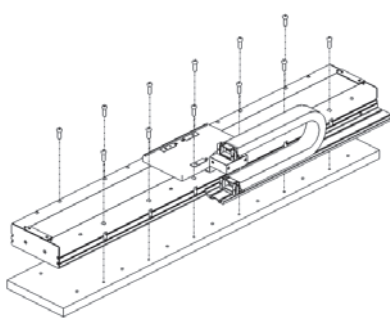


リニアサーボアクチュエータ LSA/LSAS シリーズ

■本体底面のネジ穴を使用して固定



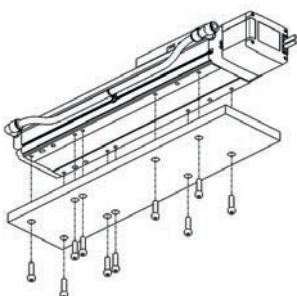
■本体上面の貫通穴(座グリ)を使用して固定



クリーンルーム対応

■本体底面のネジ穴を使用して固定

※ネジ穴の大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。

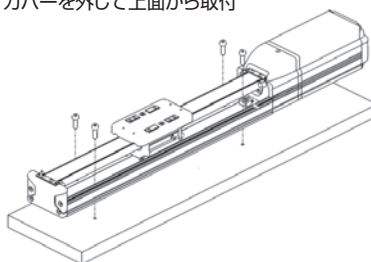


■ベース上面の貫通穴(座グリ)固定

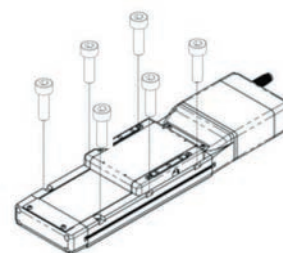
本体上面の貫通穴(座グリ)を使用して固定

※貫通穴の大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。

カバーを外して上面から取付



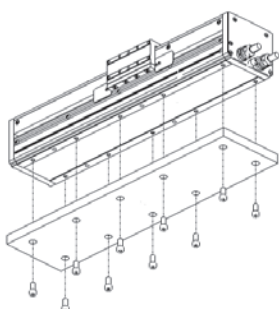
カバーを外さずに上面から取付



防滴対応 ISWA/ISPWA/RCP4W-SA□C シリーズ

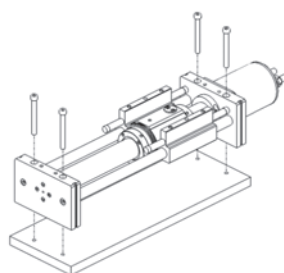
■本体底面のネジ穴を使用して固定

※ネジ穴の大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。



■本体上面の貫通穴(座グリ)を使用して固定

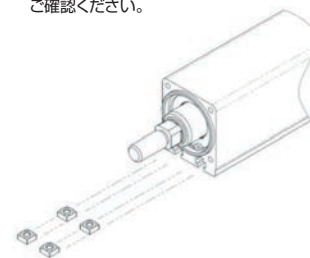
※ネジ穴の大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。



■Tスロット固定

本体底面のT溝を使用して固定

※スロットの大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。

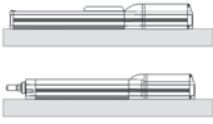
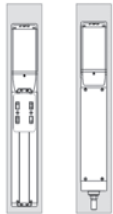




アクチュエータ取付姿勢

アクチュエータは機種によって使用出来ない取付姿勢や注意が必要な取付姿勢が存在します。

下記表にて機種毎の取付姿勢の内容を確認の上ご使用いただきます様をお願いします。

○:設置可能 △:日常点検必須 ×:設置不可

			取付姿勢			
						
分類	シリーズ	タイプ	水平平置き設置	垂直設置 (※1)	横立て設置	天吊り設置
スライダ タイプ	RCP6(S)	SA/WSA	○	○	△(※2)	△(※2)
	RCP5	SA	○	○	△(※2)	△(※2)
		BA	○	×	△(※2)(※3) (ストローク1000mm以下設置可能)	△(※2)(※3) (ストローク1000mm以下設置可能)
	RCP4	SA	○	○	△(※2)	△(※2)
	RCP3	SA2	○	×	×	×
		SA3	○	○	○	△(※2)
	RCA2	SA4/SA5/SA6	○	○	△(※2)	△(※2)
		SA3	○	○	○	△(※2)
	RCA	SA4/SA5/SA6	○	○	△(※2)	△(※2)
		SA	○	○	△(※2)	△(※2)
	RCS3	SA	○	○	○(※4)	○(※4)
		SS	○	○	△(※2)	△(※2)
	RCS2	CT8	○	×	×	○
		SA4	○	○	○	△(※2)
	ISB/ISPB	SA5/SA6/SA7	○	○	△(※2)	△(※2)
		SXM/SXL/MXM/ MXL/LXM/LXL	○	○	○(※6)	○(※7)
	SSPA	MXMX/LXMX/ LXUWX	○	×	×	△(※7) (ストローク1300mm未満設置可能)
		S/M/L	○	○	○(※6)	○(※7)
	ISA	WXM	○	○	○(※6)	△(※7) (ストローク1300mm未満設置可能)
		WXM	○	×	×	△(※7) (ストローク1300mm未満設置可能)
	ISDB/ IDPDB	S/M/L	○	○	△(※2)	△(※2)
		MX/LX	○	×	×	×
	NS	SXMX/SXMM/ MXMS/MXMM/ LXMS/LXMM	○	×	×	○(※8) (ストローク1600mm以下設置可能)
SZMS/SZMM/ MZMS/MZMM/ LZMS/LZMM		×	○	×	×	
MXMXS/LXMXS		○	×	×	×	
IF	SA/MA	○	×	×	○(※7)	
FS	全機種	○	×	×	○(※10)	
ロッド タイプ	RCP6(S)	RA/RRA/WRA	○	○	○	○
	RCP5	RA	○	○	○	○
	RCP4	RA(※11)	○	○	○	○
	RCP3	RA2	○	○	○	○
	RCP2	RA/SR	○	○	○	○
	RCD	RA	○	○	○	○
	RCA2	RN/RP/GS/GD	○	○	○	○
		SD	○	○(※13)	○	○
	RCA	RA/RFS/RGS/ RGD/SRA/ SRGS/SRGD	○	○	○	○
	RCS2	RA/RN/RP/GS/ GD/SR/RG	○	○	○	○
SD		○	○(※14)	○	○	

○:設置可能 △:日常点検必須 ×:設置不可

分類	シリーズ	タイプ	水平平置き設置	垂直設置 (※1)	横立て設置	天吊り設置	
テーブルタイプ	RCP6(S)	TA(※15)	○	○	○	○	
	RCP3	TA	○	○	○	○	
	RCA2	TA/TCS/TWA/TFA	○	○	○	○	
	RCS3	CTZ5C	○	○	×	×	
	RCS2	TCA/TWA/TFA	○	○	○	○	
リニア	LSA	S6/S8/S10	○	×	○	×	
		N10/N15	○	×	×	×	
		W21	○	×	×	×	
	LSAS	N10/N15	○	×	×	×	
サーボプレス	RCS3	RA4/RA6/RA7/R8/R10	○	○	○	×	
		RA15/RA20	○	○	×	×	
	RCS2	RA13	○	○	○	○	
グリッパ	RCP4	GR	○	○	○	○	
	RCP2	GR	○	○	○	○	
	RCD	GRSNA	○	○	○	○	
	RCS2	GR8	○	○	○	○	
	RCP2	RT	○	○	○	○	
ロータリ	RCS2	RTC	○	○	○	×	
		RT6	○	○	○	○	
ダイレクトドライブモータ	DDA	LT/LH	○	○	○	○	
	DD	LT/LH	○	○	○	○	
回転	RS		○	○	○	○	
ストップシリンダ	RCP4	ST	×	○(ロッド上向き限定)	×	×	
垂直/回転	ZR	S/M	×	○(1-348参照)	×	×	
クリーン	RCP6CR(S)	SA/WASA	○	○	△(※2)(※9)	△(※2)(※9)	
	RCP5CR	SA	○	○	△(※2)(※9)	△(※2)(※9)	
	RCP4CR	SA	○	○	△(※2)(※9)	△(※2)(※9)	
	RCP2CR	GR	○	○	○	○	
		RT	○	○	○	○	
	RCACR	SA	○	○	△(※2)(※9)	△(※2)(※9)	
	RCS3CR	SA/SS	○	○	△(※2)(※9)	△(※2)(※9)	
	RCS2CR	SA/SS	○	○	△(※2)(※9)	△(※2)(※9)	
	DDACR	LT/LH	○	○	○	○	
	ISDBCR/ISPDACR	S/M/L		○	○	△(※2) (ストローク400mm未満設置可能)	△(※2) (ストローク400mm未満設置可能)
			MX/LX	○	×	×	×
	SSPDACR	S/M/L	○	○	×	×	
	ISDACR/ISPDACR	W		○	○	△(※2) (ストローク400mm未満設置可能)	△(※2) (ストローク400mm未満設置可能)
WX			○	×	×	×	
防塵・防滴	RCP5W	RA	○	○	○	○	
	RCP4W	SA	○	×	○(※5)	○(※5)	
		RA(※11)	○	○	○	○	
	RCP2W	SA16	○	×	×	×	
		RA	○	○	○	○	
		GR	○	○	○	○	
	RCA2W	RN/RP/GS/GD	○	○	○	○	
		SD(※12)	○	○(※13)	○	○	
	RCAW	RA	○	○	○	○	
	RCS2W	RN/RP/GS/GD/RA	○	○	○	○	
		SD	○	○(※14)	○	○	
ISWA/ISPWA	S/M/L	○	×	×	×		
DDW	LH	○	○	○	×		

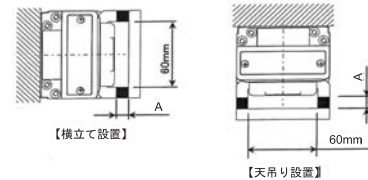
アクチュエータ取付姿勢について

取付姿勢の注意事項

- (※1) 垂直設置の場合、出来るだけモータが上側になる様に設置して下さい。
モータを下側にして取付けた場合、通常運転では問題ありませんが、長期間停止した時グリースが分離して基油がモータユニットに流れ込み、ごく稀に不具合を発生する可能性があります。
- (※2) 横立て、天吊り姿勢での取り付けは可能ですが、その場合ステンレスシートにたるみやずれが生じる可能性があります。そのまま使用を続けるとステンレスシートの破断などの不具合を発生しますので、日常点検を行い、たるみやずれが生じている場合には、ステンレスシートの調整を行って下さい。
- (※3) RCP5ベルトタイプの横立て／天吊り設置は、オプション対応です。
また、水平／天吊り仕様を横立てに設置することはできません。同様に、横立て仕様を水平／天吊りで設置することはできません。傾けての設置や、垂直での設置では動作不良の原因となりますので、そのような姿勢で設置しないでください。

- (※4) RCS3-SA8C／SA8Rを横立て／天吊り設置で使用した場合、スクリーカバーがたわんでスライダ取付け物と干渉する恐れがあります。そのためスライダ着座面ワークの間を下記表のとおり離してご使用下さい。

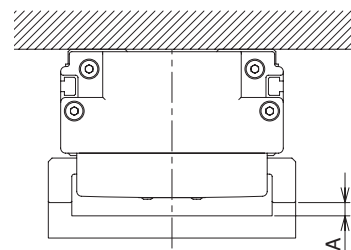
ストローク	スライダ着座面とワーク距離
400mm以上、800mm未満	5mm 以上
800mm以上、1100mm未満	7mm 以上
1100mm以上(特注対応)	10mm 以上



- (※5) RCP4Wスライダタイプを横立て設置または天吊り設置で使用する場合は、オプションの取付けブラケットが必要です。標準の取付けブラケットで天吊り、横立て設置をした場合は、防滴性能が保証出来ませんので、必ずオプションブラケットをご使用下さい。オプションブラケットを装着した場合の取付姿勢は、1-350ページをご参照下さい。
- (※6) アクチュエータ側面の開口部から、グリースから分離した油分が垂れる可能性があります。また、アクチュエータ側面の開口部に、装置内等から落下した部品などが入る可能性があります。必要に応じて、保護部品を取り付けてご使用下さい。
- (※7) スクリーカバー付タイプのアクチュエータを天吊り設置することにより、スクリーカバーが撓み、ワークと干渉する恐れがありますので、取付けるワークをスライダ着座面より離して取り付けして下さい。

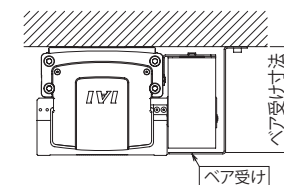
スライダ着座面からの距離Aは、以下のようになります。

シリーズ	ストローク	距離A
ISB/ISPB ISA/ISPA	600mm以上、1000mm未満	5mm以上
	1000mm以上、1300mm以下	10mm以上
SSPA	800mm以上、1500mm以下	5mm以上
IF	900mm以上、1400mm未満	5mm以上
	1400mm以上、2100mm未満	10mm以上
	2100mm以上、2400mm未満	15mm以上
	2400mm以上、2500mm以下	20mm以上



- (※8) NSシリーズを天吊りにした場合、ケーブルベアが垂れ破損の可能性があります。但しケーブルベアの受けを設置して頂ければ天吊り設置可能となります。LXMS、LXMMの標準ケーブルベア仕様は、ケーブルの配線ボックスがケーブルベア面より上に張り出している為、天吊り設置は不可となります。LXMS、LXMMを天吊りで使用される場合は拡張ケーブルベア仕様をご使用下さい。

タイプ	ベア受け寸法 (単位:mm)
SXMS、SXMM	89
MXMS、MXMM	109
LXMS、LXMM(拡張ベアOP)	155



- (※9) 横立て設置、天吊り設置は、ステンレスシートにたるみやずれが発生すると、クリーン度クラス10を維持できない場合があります。日常点検を行い、たるみやずれが生じている場合は、ステンレスシートの調整を行ってください。

(※10) オプション「ステンレスシート仕様(D1/D2)」を選択した場合には、天吊り設定ができませんのでご注意ください。

(※11) モータ種類42SP、56SPは、垂直設置専用機種です。

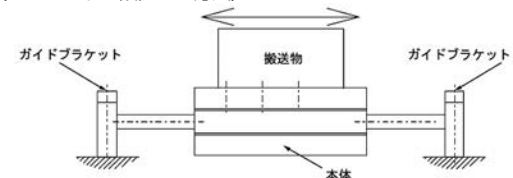
(※12) スライドユニット型の取付けは、本体を設置する方法とガイドブラケットを設置する方法の二つがあります。(ブラケット設置の場合は、可搬質量が1.5kg減ります。)

(※13) スライドユニット型の取付けは、本体を設置する方法とガイドブラケットを設置する方法の二つがあります。ブラケットを設置する方法では、垂直設置はできませんのでご注意ください。

(※14) スライドユニット型リード10は垂直設置はできません。

(※15) 折返しブラケット取付穴を使用する場合、設置状態、動作条件によっては外力、曲げモーメント、振動により部品の損傷や動作不良が発生する恐れがありますので、支持台等でベースフレーム本体を固定して下さい。

〈ブラケットを設置する方法〉



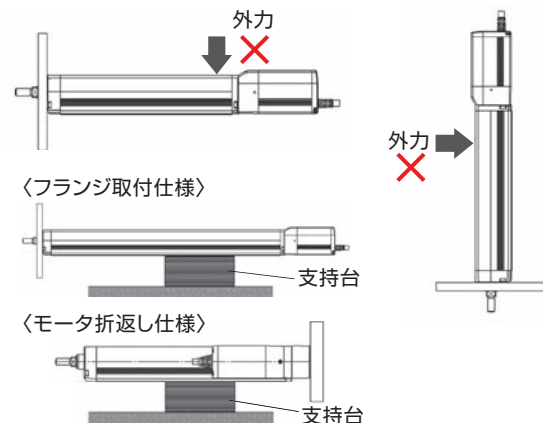
〈ロッドタイプ取付時の注意点〉

フロントハウジング取付、フランジ(オプション)取付の場合には、本体部に外力がかからないようにして下さい。(外力により動作不良や部品破損が生じる恐れがあります)

本体部に外力がかかる場合や本体を直交ロボット等と組み合わせて使用する場合は、本体ベース部の取付穴を使用して本体を固定して下さい。

水平設置の正面取付時および背面取付時、150st以上の製品には設置の際に支持台を設けて下さい。

但し、150st未満であっても動作条件・設置周辺の状態によっては振動の発生によりアクチュエータ本体の破損を招く恐れがありますので、極力支持台を設置して頂きますようお願い致します。



〈RCS3 ロッドタイプ取付時の注意点〉

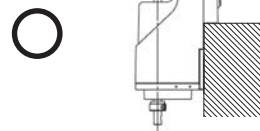
お客様のワーク取付部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重及びモーメント荷重が加わらない様、外部にガイド等を設けて下さい。

折返しブラケット取付穴を使用する場合、設置状態、動作条件によっては外力、曲げモーメント、振動により破損する恐れがありますので、支持台等で本体を固定して下さい。

〈ZRの取付け姿勢について〉

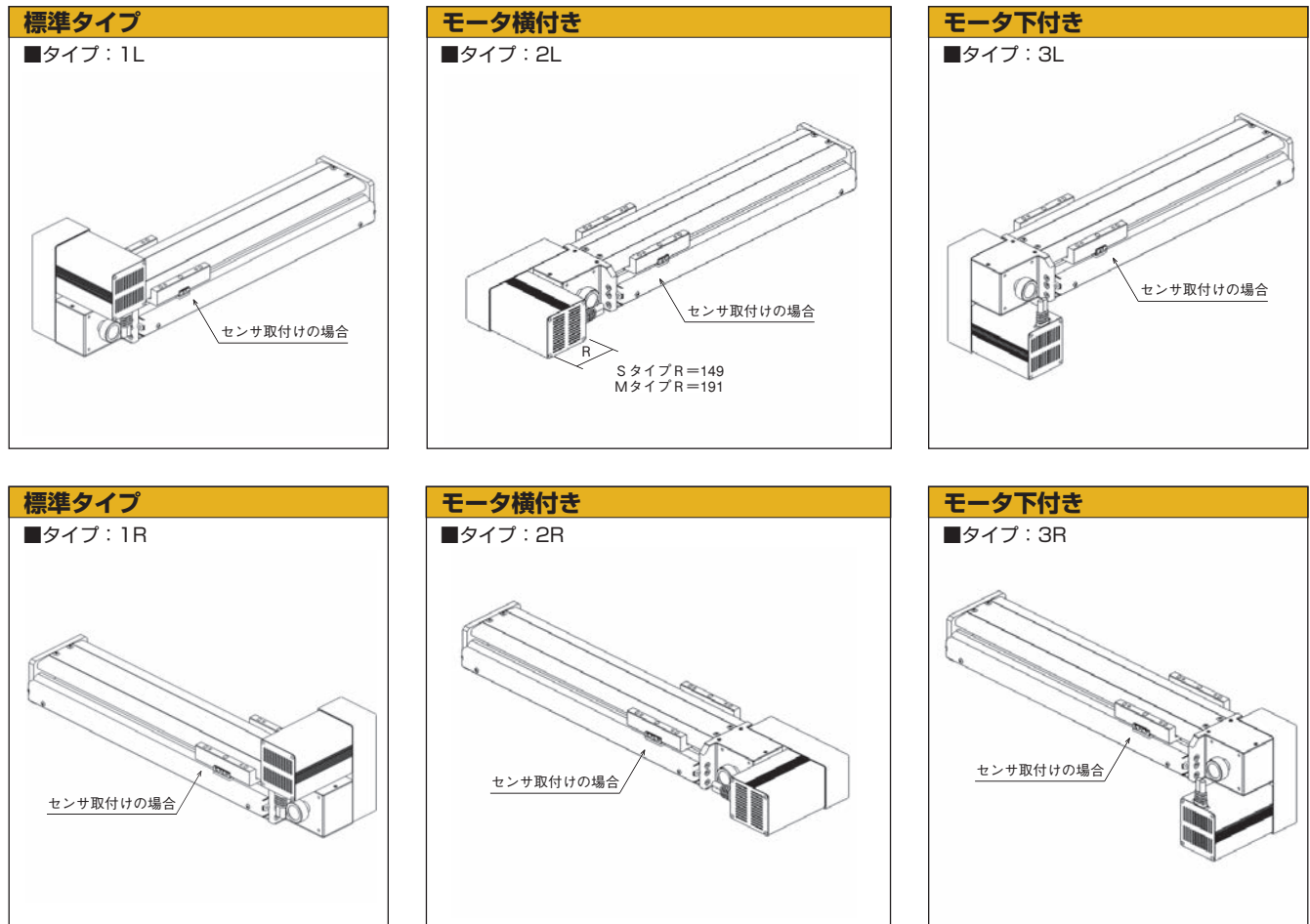
ZRシリーズは、垂直下向き設置のみ使用することができます。

〔垂直下向き設置〕



IFシリーズ モータ取付姿勢

モータ、減速器の位置はアクチュエータの設置状態により、下図に示す様に6種類のタイプに変更可能です。これにより、設置環境に合わせたモータ位置の変更が可能です。尚モータ横付き、モータ下付きの場合、モータの位置はスライダよりも低くなりますのでワーク干渉の心配はありません。又、オプションでクリープセンサ(C)、原点リミットスイッチ(L)を付ける場合、モータ取付方向がLの場合は標準(モータ側から見て右側、記号 C、L)、Rの場合は勝手違い(モータ側から見て左側、記号 CL、LL)となります。



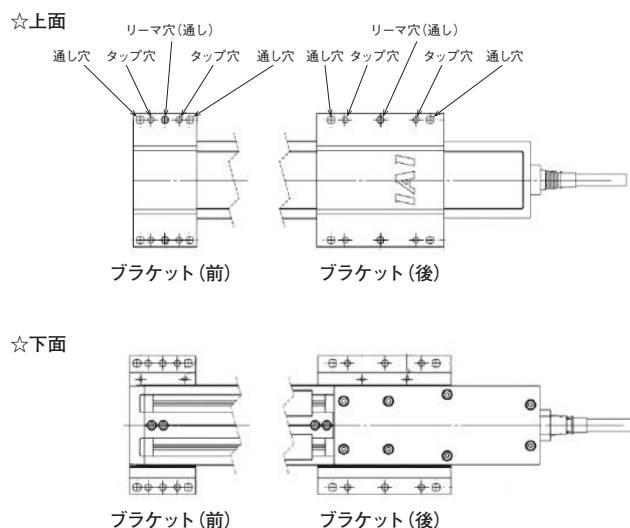
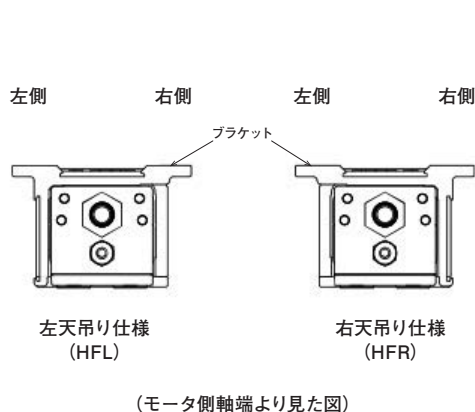
RCP4W-SAの設置姿勢

オプションの天吊り取付(型式HFL/HFR)を選択した場合の図となります。

オプションの天吊り取付(型式HFL/HFR)を選択した場合や、横壁取付(型式TFL/TFR)を選択した場合の、アクチュエータ本体の向きは水平方向となります。
設置姿勢につきましては以下をご参照ください。

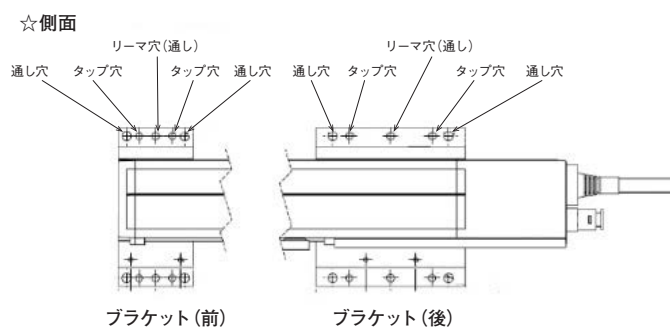
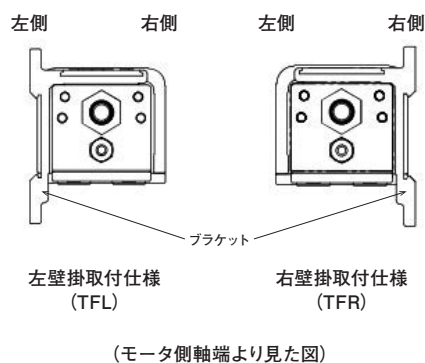
RCP4W-SA 天吊り仕様

オプション天吊り取付(型式HFL/HFR)のブラケットを使用して取付ます。



RCP4W-SA 壁取付仕様

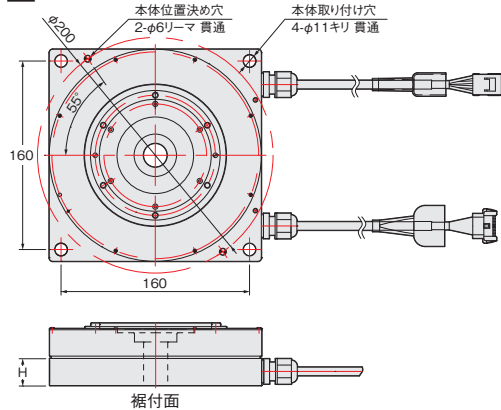
オプション横壁取付(型式TFL/TFR)のブラケットを使用して取付ます。



設置の注意点 (DD・DDA・DDW・RCS3-CT8C・CT4)

ダイレクトドライブモータ

■DD

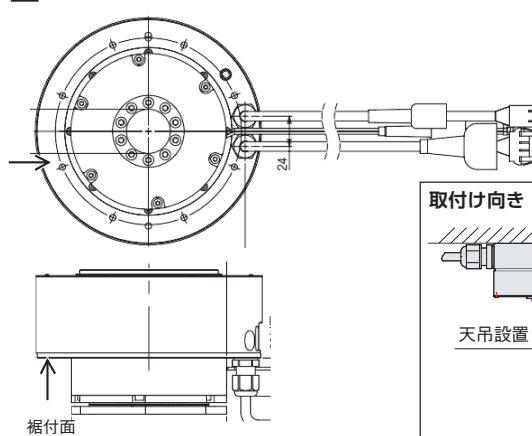


据付面高さ(H寸法)

	T18	LT18	H18	LH18
H寸法	23	33	31	31

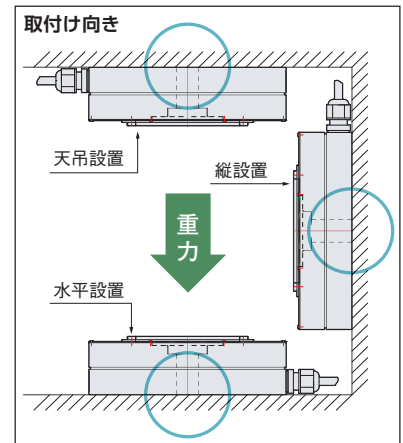
(注) 本製品は400×400×10tのアルミ板と同等の放熱特性を持つ取付け面に取付けて使用してください。これにより放熱性が悪い条件の設置をする場合は弊社にご相談ください。

■DDA・DDW



※ブレーキ付及びケーブル下取出しの場合、逃がし穴が必要です。

(注) 本製品は450×450×12tのアルミ板と同等の放熱特性を持つ取付け面に取付けて使用してください。これにより放熱性が悪い条件の設置をする場合は弊社にご相談ください。



■RCS3-CT8C

ロボシリンダ高速タイプを設置する架台は、十分剛性のある架台を用意し、ロボシリンダの動作によって架台が動かないように設置して下さい。

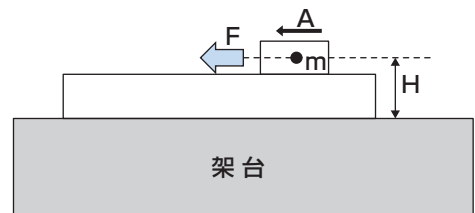
- ロボシリンダ動作時の反力は、可動部の質量と、加速度によって決まります。

反力: $F=mA$ m : 可動部質量 A : 加速度

- 架台には、上記の反力と重心位置までの高さHによるモーメント負荷が加わります。

モーメント負荷: $M=FH=mAH$ H : 架台から可動部重心までの距離

この負荷モーメントに対する剛性を考慮して下さい。



■CT4

■設置用架台について

- 取付け面は機械加工面か、それに準じる精度を持つ平面とし、その平面度は0.05mm/m以内としてください。
- 架台はロボットを水平に取り付けられる構造としてください。
- ロボットを据え付ける架台は大きな反力を受けます。下表に、1kg積載時の各軸が最大速度、最大加速度で移動した場合の瞬時最大反力(目安)を示します。十分剛性のある架台を用意してください。アンカボルトなどで床等に固定し、ロボットの動作によってCT4本体が動かないように設置してください。
- 架台の固有振動数が75Hz以上となるようにしてください。

軸	反力
X軸	660N
Y軸	235N
Z軸	85N

■設置架台の例

右は、設置架台の例です。例を参考に設置架台を製作してください。

取付ボルトは、架台材質により下表の六角穴ボルトを使用してください。ISO-10.9以上の高強度ボルトを使用して下さい。

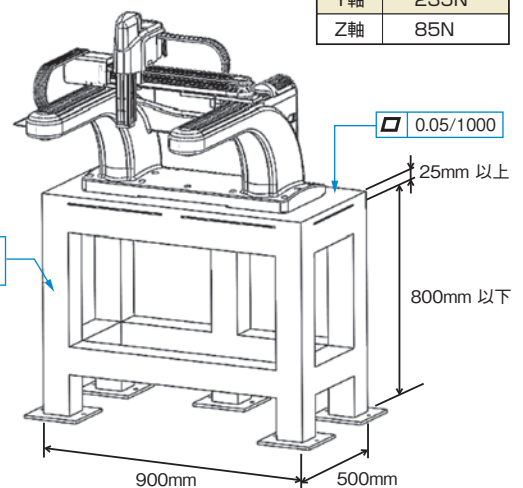
□100×100mm×t6.0mm (角形鋼材)

<架台材質が鋼の場合>

使用ボルト: M10×40 (有効ハメ合い長さ10以上)、使用ワッシャ: M10(10.5×18×2)
締付けトルク: 60N・m

<架台材質がアルミの場合>

使用ボルト: M10×50 (有効ハメ合い長さ20以上)、使用ワッシャ: M10(10.5×18×2)
締付けトルク: 60N・m



指定のボルトを使用してください。ボルト長の選定には注意して下さい。指定外のボルトや不適切な長さのボルトを使用した場合、タップ穴の破損や取付け強度不足となり、異音・振動発生、故障及び寿命低下の原因となるばかりでなく、CT4本体が移動し、CT4本体およびワークを含む周辺部の破損や死亡または重傷などの重大事故を引き起こす危険があります。

MEMO

Horizontal dashed lines for writing.

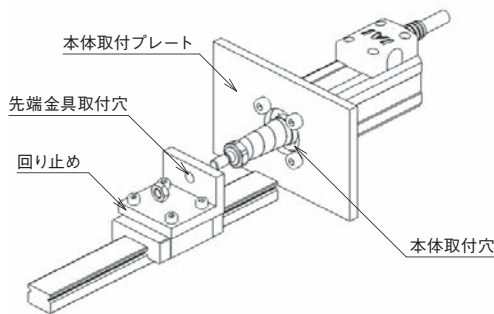
細小型ロッドタイプ回り止め取付方法

■細小型ロボシリンダロッドタイプ回り止め

下記の機種は本体内部にボールねじの回り止めがありませんので、ご使用時は必ず外部に回り止めを設置してください。回り止めを設置する際は、下記の設置条件に基いて設置をお願いします。尚、回り止めが設置されていない状態で運転した場合、ボールねじが空転してロッドが前後しない、また、エンコーダの回転数と実際の移動距離の整合性が取れず、位置ずれに繋がる可能性がございます。

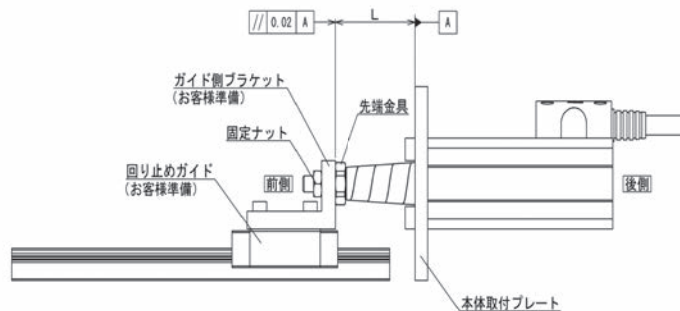
対象機種 RCA2-RN3NA/RN4NA/RP3NA/RP4NA
RCS2-RN5N/RP5N

取付イメージ

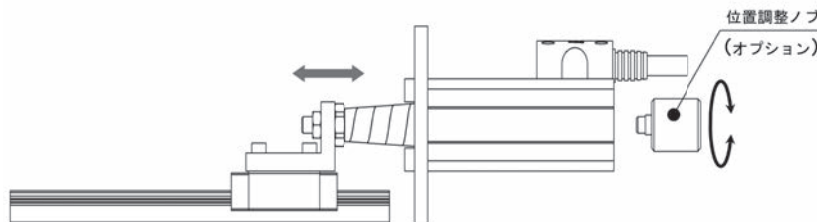


フローティングジョイントを用いてアクチュエータロッド先端と回り止めを連結しないで下さい。ネジ軸に偏芯によるラジアル荷重が加わり、アクチュエータの誤動作や早期破損につながります。

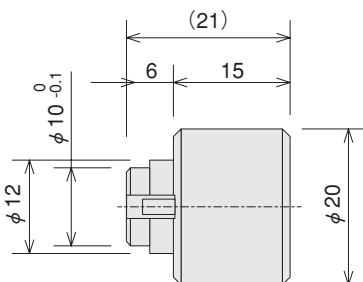
設置方法、条件 本体固定プレートの本体取付け穴と、ガイド側ブラケットの先端金具取付穴の同軸度は、0.05mm以内にして下さい。また平行度は0.02mm以内にして下さい。



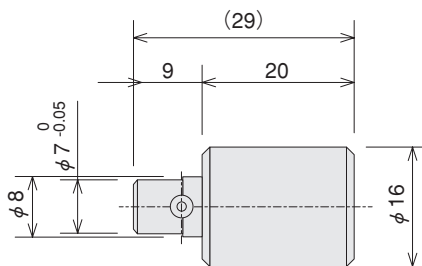
アクチュエータのロッド部を移動させる場合は、オプションの位置調整ノブをご使用下さい。



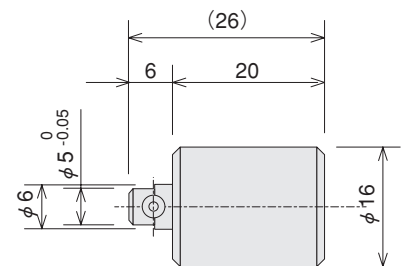
〈位置調整ノブ〉



5シリーズ用
型式：RCS2-AK-R5



4シリーズ用
型式：RCA2-AK-R4

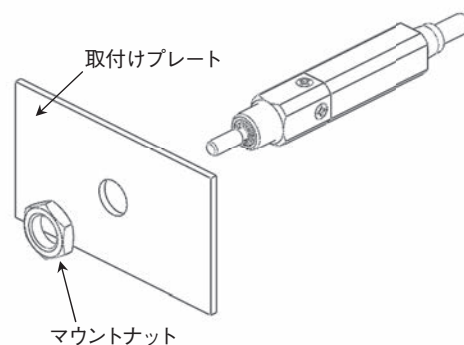


3シリーズ用
型式：RCA2-AK-R3

RCD ロッドタイプ取付方法 / その他の取付方法

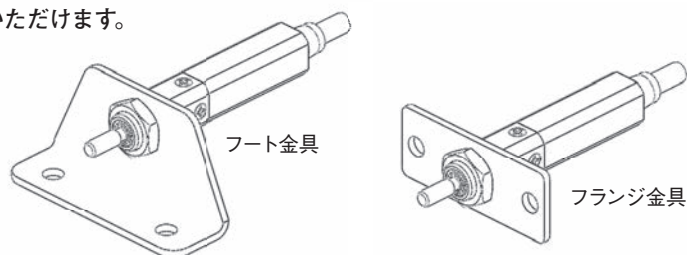
■RCDシリーズ 本体取付方法

- ・ 設置金具は十分な剛性を有する構造とし、また、0.3Gを超える振動が伝わらないようにしてください。
- ・ 保守作業が出来るようなスペースを設けてください。
本体を厚さ1~3mm程度の平滑なプレートの貫通穴(φ10)にはめ込んで固定します。設置姿勢は水平設置、垂直設置のいずれも可能です。
- ・ 本体の雄ねじ部(M10×1.0)の根元は公差h8ですので、インローとしてご利用ください。
- ・ 付属のマウントナット等で締結する場合の最大締付けトルクは9.0N・mとしてください。これ以上のトルクで締付けると破損の生じる恐れがあります。



フット金具、フランジ金具は、次の様な汎用製品をご利用いただけます。

フット金具、フランジ金具につきましては、メーカーに直接お問い合わせください。



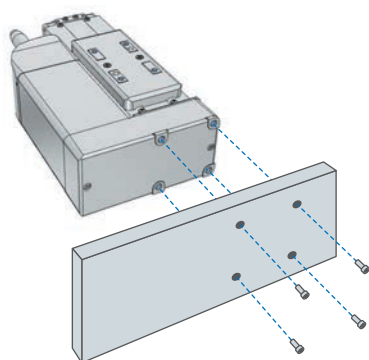
■その他の取付方法

アクチュエータのタイプによって、以下の取付が可能になります。

※1 モータ部固定

モータ折返しの場合、ブラケット部のタップ穴を使用して取付が可能です。

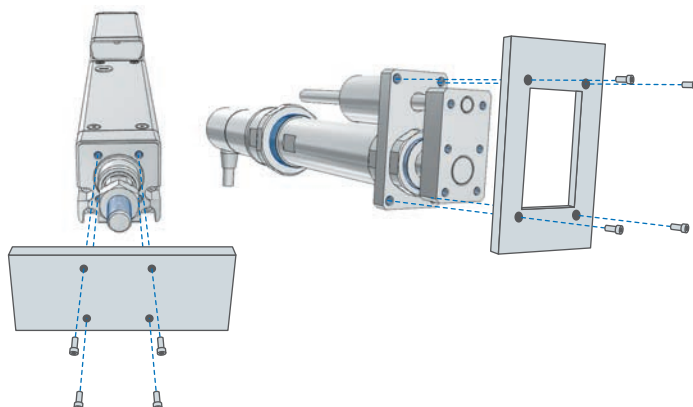
(ネジ穴の大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。)



※2 ロッド先端固定

ロッド先端のフロントブラケット部のタップ穴を使用して取付が可能です。

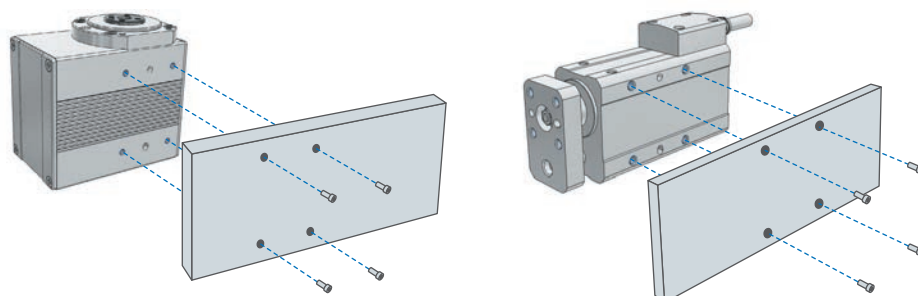
(ネジ穴の大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。)



※3 本体側面固定

アクチュエータサイド側取り付けが可能です。

(取り付け面及びネジ穴の大きさは製品ページの寸法図をご確認ください。)



サイクルタイム計算ソフト

アクチュエータの位置決め時間(サイクルタイム)を確認したい場合は、サイクルタイム計算ソフト(無料)をご使用下さい。
 サイクルタイム計算ソフトは機種毎に、搬送質量や加減速度に応じた最大値が自動で表示されますので
 運転条件に応じた最短の位置決め時間が簡単に算出出来ます。

速度・加減速度・移動距離から単軸ロボットの位置決め時間(サイクルタイム)を自動で算出します。
 以下の<a>~<e>で使用する製品を選択してください。<1>~<5>に使用する時の運転条件を入力してください。
 「最速運転設定」ボタンを押すと、移動距離と搬送負荷から、速度と加減速度を設定します。

①	<a> シリーズ	ISB
	 型式	ISB-SXM-60
	<c> リード	4 mm
	<d> ストローク	100 mm
	<e> 設置姿勢	水平

②	<1> 移動距離[mm]	100
	<2> 搬送質量[kg]	77.000
	<3> 速度[mm/s]	240
	<4> 加速度[G]	0.10
	<5> 減速度[G]	0.10
	<6> 位置決め幅 [mm]	0.10

最速運転設定

● 計算結果

位置決め時間 [s]	0.741
------------	-------

※位置決め幅に到達するまでの時間を表します。

- ① サイクルタイムを算出するアクチュエータの仕様と設置姿勢を入力して下さい。
- ② ①で入力した機種の最大搬送質量、速度、加速度、減速度の最大値が表示されますので、その範囲内で実際に使用する条件を入力して下さい。
- ③ ①と②で入力した条件での位置決め時間が表示されます。

ご注意

・サイクルタイム計算ソフトの搬送質量と加速度/減速度の関係は、機種(シリーズ/タイプ)別のデータに基づいて計算されますので、サイクルタイムを算出する場合は実際にご使用になる機種に対応したソフトをご使用下さい。

サイクルタイム計算ソフトはアクチュエータのタイプ毎にファイルに分かれています。
ご使用のアクチュエータに対応したソフト(ファイル)を選択してご使用下さい。

ファイル名		対応アクチュエータシリーズ(タイプ)
単軸ロボット/ ロボシリンダ I		ISA(ISPA)/ISDACR(ISPDACR)/ISWA(ISPWA) NS/IF/FS/RS LSA RCS3(CT8/RA) RCS2(SS, RA, SR, RGS, RGD, A, F, RT)
単軸ロボット/ ロボシリンダ II	オフボード チューニング 対応	ISB(ISPB)/ISDB(ISPDB)/ISDBCR(ISPDBCR) SSPA(SSPDACR) RCS3(RCS3CR) RCS2(RCS2CR)
	オフボード チューニング 未対応	
ロボシリンダ (24Vサーボ)	オフボード チューニング 対応	RCA
	オフボード チューニング 未対応	RCA2 RCA
ロボシリンダ (パルスモータ) I		RCP3 RCP2/RCP2CR/RCP2W
ロボシリンダ (パルスモータ) II	高出力有効	RCP6(RCP6S) RCP5/RCP5W RCP4/RCP4W
	高出力無効	

上記サイクルタイム計算ソフトは、弊社ホームページから入手することができます。

■ホームページ



IAIホームページURL www.iai-robot.co.jp/download/

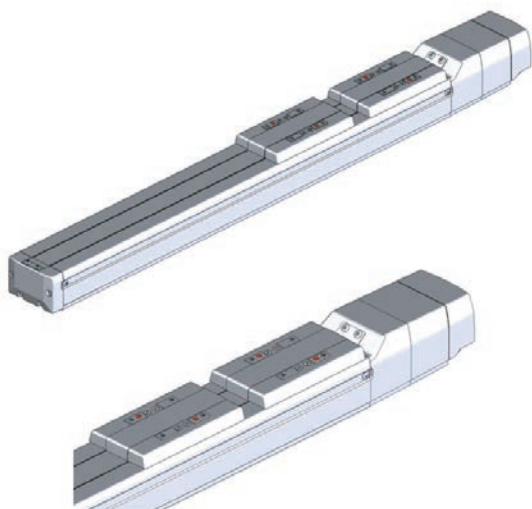
特別仕様品について

アイエイアイではカタログに掲載している標準品以外にも、各種特別仕様品の対応をおこなっています。
ご希望の商品がない場合には、お気軽に弊社営業所、またはお客様センターエイト(裏表紙参照)にお問い合わせください。

特別仕様品事例

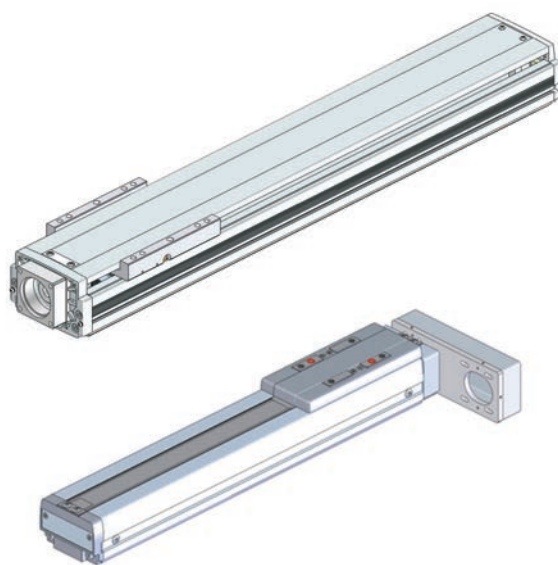
ダブルスライダ

アクチュエータのスライダからの張出し量が大きく、張出し負荷長をオーバーする場合や、許容負荷モーメントをオーバーする場合に有効です。
フリースライダを追加する事で、標準品に比べて、有効ストロークが短くなります。



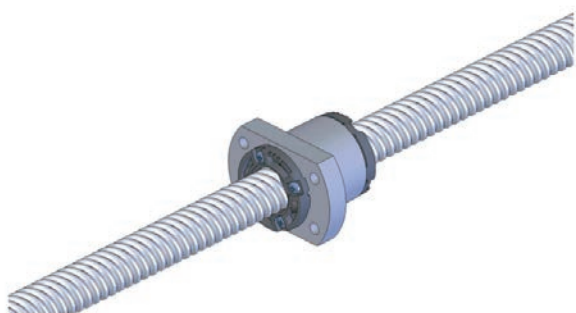
モータ無し／モータ特殊

お客様にて、モータ、ドライバを用意される場合は、モータ無しのアクチュエータのみ出荷が可能です。
また、お客様ご指定のモータを取付けて出荷する事もできます。



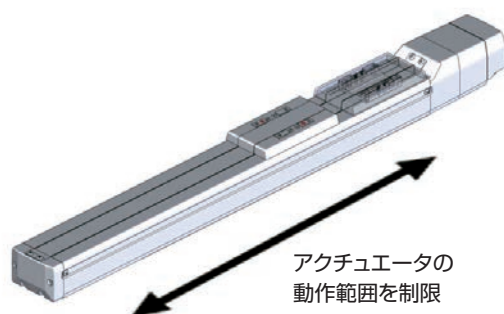
ボールネジリード特殊

標準品に無いリードのボールネジを使用することができます。



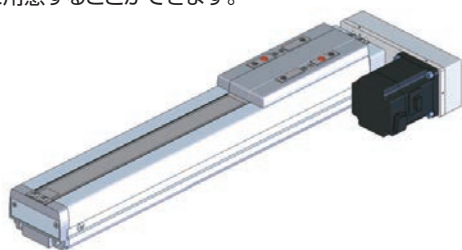
原点位置特殊

原点の位置(メカエンド)を変更することができます。



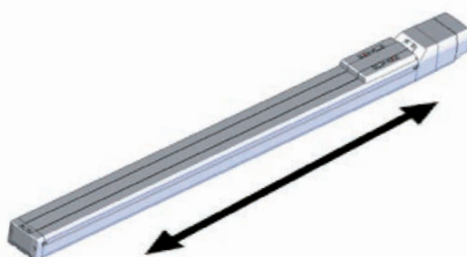
モータ折返し

モータ折返しタイプがラインナップされていない機種でも、モータ折返しをご用意することができます。



ストローク特殊

標準品にないストロークの対応ができます。



特別仕様品事例

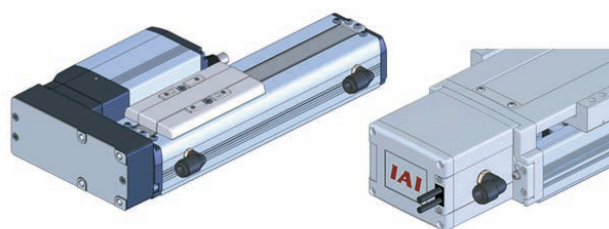
表面処理

黒色アルマイト処理や硬質アルマイト処理などで、表面処理を変更する事ができます。



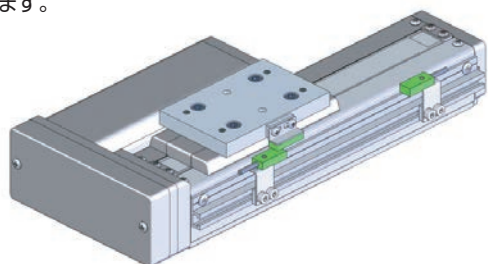
エアパージ仕様

エアパージによって、標準品に比べアクチュエータ内部やモータ部に異物を侵入しにくくさせる事ができます。



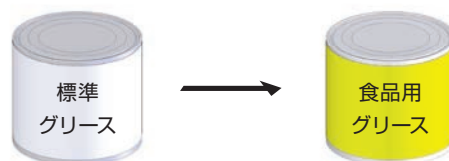
センサ仕様

センサオプションが用意されていない機種にセンサを取り付ける事ができます。

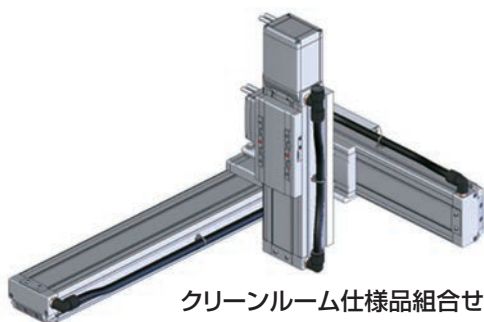


グリース

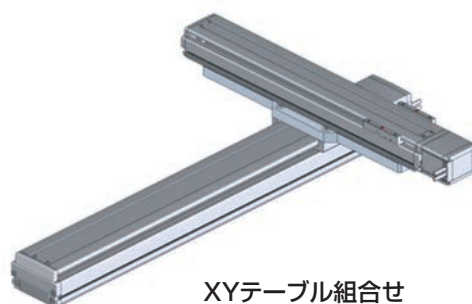
食品用グリース、低発塵グリース、お客様ご指定グリースなど、グリースの変更が可能です。



直交ロボット組合せ特殊

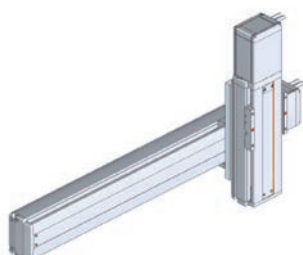


クリーンルーム仕様品組合せ

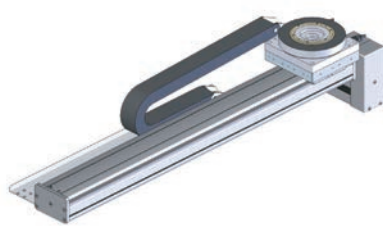


XYテーブル組合せ

直交ロボット組合せ特殊



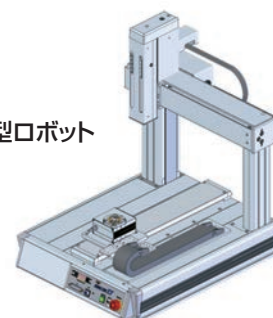
YZベース固定組合せ



Xθ組合せ

テーブルトップ型ロボット組み合せ特殊

テーブルトップ型ロボット
+回転軸



海外規格について

1. RoHS指令

RoHS指令とは「電気・電子機器に含まれる特定有害物質の使用制限」についての欧州連合(EU)による指令で、Restriction of Hazardous Substances(危険物質に関する制限)の頭文字をとってRoHSと呼ばれています。

RoHSの目的は電気・電子機器に含まれる危険物質を規定し、物質の使用を禁止することで人や環境に及ぼす影響を最小限に抑えるもので、2006年7月より下記の6種類の物質に対し、使用禁止・制限を設けております。

- 1.鉛
- 2.水銀
- 3.カドミウム
- 4.六価クロム
- 5.ポリ臭化ビフェニル(PBB)
- 6.ポリ臭化ジフェニルエーテル(PBDE)

弊社ではRoHS指令該当物質の全廃に向けた取組みを推進しており、2006年1月より一部の例外品を除き、順次RoHS対応部品への切替を行なっています。

現在の状況につきましては後述の対応一覧表をご覧ください。

2. CEマーキング

欧州連合(EU)地域で販売される製品には、CEマーキングの表示が義務付けられています。

CEマーキングはEU(EC)指令の必須安全要求事項に適合していることを示し、製造者が自己の責任において表示します。

必須安全要求事項は、1985年のニューアプローチ指令の採択により、「EMC指令」「低電圧指令」「機械指令」などが規定され、これらの指令はそれぞれの製品が遵守すべき必須要求事項を規定するとともに具現化する整合規定を定めています。

(1) EMC指令

電磁波を発するか、あるいは外部の電磁波によって機能に影響を受ける恐れのある製品に関する指令です。

外部に強い電磁波を出さない、外部からの電磁波によって影響を受けない設計が要求されています。

弊社の製品は、コントローラ、アクチュエータ、及び周辺機器の配線・設置モデル(条件)を決定しEMC指令の関連規格に適合させています。

(2) 低電圧指令

AC50~1000V、DC75~1500Vの電源で駆動する電機製品の安全性に対する指令です。

ISA/ISPA、ISB/ISPB、ISDA/ISPDA、ISDB/ISPDB、ISDACR/ISPDACR、ISDBCR/ISPDBCR、ISWA/ISPWA、IX及びTTシリーズのアクチュエータは、コントローラとの組合せで低電圧指令に適合するように設計されています。

(TTシリーズはコントローラ一体型)

24V系のロボシリンダは本指令は適用外となります。

(3) 機械指令

産業機械を中心に一般製品でも可動部に危険性が認められるものが対象で、

機械製品が備えていなければならない安全性に対する指令です。

機械指令には、IX、IXP、TT及びTTA(安全カテゴリ対応仕様)シリーズが対応しています。

それ以外の弊社製品は、機械指令には対応しておりません。(2015年12月1日現在)

(4) 株式会社アイエイアイのEC指令の考え方

当社のアクチュエータおよびコントローラ(以下、当社コンポーネント)はお客様の装置に組み込んで使用する部品(組み込み装置)として扱います。従いまして、一部、当社コンポーネント単体で、機械指令“Machine Directive 2006/42/EC”の「半完成品」として適合宣言をしていますが、これは、お客様の装置がEC指令に適合していることを保証するものではありません。

お客様が当社コンポーネントを組み込んだ装置を完成させ最終製品として欧州域内へ出荷、または欧州域内で使用する場合は、必ずお客様自身で装置のEC指令への適合を確認してください。

お客様の装置を機械指令の調和規格の一つであり、産業機器の電気安全を規定するEN60204-1に適合させる必要条件として当社コンポーネントが低電圧指令“Low Voltage Directive 2014/35/EU”およびEMC指令“EMC Directive 2014/30/EU”に適合していることが必要となります。

低電圧指令“Low Voltage Directive 2014/35/EU”に対しては、当社コンポーネントはDC24V電源のみで動作するもの、AC200V電源で動作するものに大別されますが、前者は、低電圧指令の扱う電圧(AC50~1000VまたはDC75~1500V)より低く対象外、後者は、海外規格対応マニュアル(MJ0287-8A 1.3.1 注1)に記載された使用方法を採用して頂く前提として低電圧指令に適合しているものと見なすことができます。

EMC指令“EMC Directive 2014/30/EU”に対しては、当社の限定的な使用条件にて、本海外規格に示す電波障害対応を行った場合、適合を宣言しておりますが、最終的には、お客様の装置へ取り付けて、確認して頂く必要があります。

これらとは別に当社コンポーネントが対象となるEC指令には、特定有害物質を規定値以下にすることを要求する、いわゆるRoHS指令“Directive 2011/65/EU”があります。

当社コンポーネントも早い時期から、これに対応してまいりました。本指令は、2011.7.1付で“Directive 2011/65/EU”に更新され、この中で、2013.1.2以降(コントローラは2017.7.22以降)、EC適合宣言書の中にRoHS指令対応を含めることが規定されました。

以上により、当社コンポーネント単体に添付されたCEマークはRoHS指令/EMC指令(DC24V系)またはRoHS指令/EMC指令および低電圧指令(200V系)に対して限定的な使用条件のもとで適合を宣言したことを示すものとなります。

当社コンポーネントは、取扱説明書・注意ラベルで使用する言語として英語を原本とします。

他言語の対応が必要なお客様は、当社、営業担当にご相談ください。

注意・警告ラベルに、一部に、注釈文が入る場合、英語のほか、日本語が追加される場合があります。

また、お客様の装置のCE対応を行う場合、お客様の装置に要求される安全カテゴリーに応じた製品(安全リレー等)を選定の上、必ず、お客様にて外部安全回路を構築してください。

3.UL規格

UL(Underwriters Laboratories Inc アメリカ保険業者安全試験所)は、1984年にアメリカの火災保険業者組合によって設立された非営利機関で、火災、災害、盗難、その他の事故から人命、財産を保護するための研究、試験、検査を行っています。

UL規格は機能や安全性に関する製品安全規格であり、ULがその製品のサンプルを試験、評価し、ULの要求事項に適合していると判断した製品には、UL認証マークをつけて出荷することが出来ます。

当社の一部の機種が認証しています。 詳細は、弊社営業担当者にお問い合わせください。

4.KCs マーキング

2013/03/01 より韓国の自律安全確認申告制度に産業用ロボットが対象となり、韓国国内で使用または、日本から韓国に輸出する製品に規制がかけられるようになりました。

Kcs の定義する産業用ロボットは、「3 軸以上のコントローラを含むロボット」となっており、該当機種はKOSHA(韓国産業安全保健公団) に申告し、問題なければ登録されます。

Kcs に申告し、現在、登録された弊社製品は、下記の通りとなっています。

- ・一部のIX/IXP スカラロボットシリーズ(高速仕様)
- ・一部の単軸組合せ(詳細は当社営業担当者にお問い合わせ下さい)
- ・TTA テーブルトップロボットシリーズ

RoHS指令／CEマーク／UL規格対応表

(2016年11月時点)

■ アクチュエータ

◎：標準対応／○：オプション
△：特注対応／×：対応予定なし

製品構成	シリーズ名	タイプ・型式	RoHS指令 対応可能	CEマーク 対応	UL規格 対応	
ロボシリンダ アクチュエータ	RCP6 RCP6S	スライダ(標準)	SA4C/SA6C/SA7C/SA8C	◎	◎	
			SA4R/SA6R/SA7R/SA8R	◎	◎	
		スライダ(ワイド)	WSA10C/WSA12C/WSA14C/WSA16C	◎	◎	
			WSA10R/WSA12R/WSA14R/WSA16R	◎	◎	
		ロッド(標準)	RA4C/RA6C/RA7C/RA8C	◎	◎	
			RA4R/RA6R/RA7R/RA8R	◎	◎	
		ロッド(ラジアルシリンダ)	RRA4C/RRA6C/RRA7C/RRA8C	◎	◎	
			RRA4R/RRA6R/RRA7R/RRA8R	◎	◎	
		ロッド(ワイド)	WRA10C/WRA12C/WRA14C/WRA16C	◎	◎	
			WRA10R/WRA12R/WRA14R/WRA16R	◎	◎	
		テーブル(モータユニット型)	TA4C/TA6C/TA7C	◎	◎	
			TA4R/TA6R/TA7R	◎	◎	
	RCP5	スライダ(モータユニット型)	SA4C/SA6C/SA7C	◎	◎	
		スライダ(モータ折返し型)	SA4R/SA6R/SA7R	◎	◎	
		スライダ(ベルト駆動)	BA4/BA6/BA7/BA4U/BA6U/BA7U	◎	◎	
		ロッド(モータユニット型)	RA4C/RA6C/RA7C/RA8C/RA10C	◎	◎	
		ロッド(モータ折返し型)	RA4R/RA6R/RA7R/RA8R/RA10R	◎	◎	
				◎	◎	
	RCP5CR	スライダ	SA4C/SA6C/SA7C	◎	◎	
	RCP5W	ロッド	RA6C/RA7C/RA8C/RA10C	◎	◎	
	RCP4	スライダ(モータユニット型)	SA3C/SA5C/SA6C/SA7C	◎	◎	
		スライダ(モータ折返し型)	SA3R/SA5R/SA6R/SA7R	◎	◎	
		ロッド(モータユニット型)	RA3C/RA5C/RA6C	◎	◎	
		ロッド(モータ折返し型)	RA3R/RA5R/RA6R	◎	◎	
		グリッパ	GRSML/GRSLL/GRSWL/GRML/GRLL/GRLLW	◎	◎	
	RCP4CR	ストッパシリンダ	ST68E/ST615E/ST4525E	◎	◎	
	RCP4W	スライダ	SA3C/SA5C/SA6C/SA7C	◎	◎	
		ロッド	SA5C/SA6C/SA7C	◎	◎	
	RCP3	スライダ(モータユニット型)	SA2AC/SA2BC/SA3C/SA4C/SA5C/SA6C	◎	◎	
		スライダ(モータ折返し型)	SA2AR/SA2BR/SA3R/SA4R/SA5R/SA6R	◎	◎	
		ロッド(標準)	RA2AC/RA2BC/RA2AR/RA2BR	◎	◎	
		テーブル(モータユニット型)	TA3C/TA4C/TA5C/TA6C/TA7C	◎	◎	
		テーブル(モータ折返し型)	TA3R/TA4R/TA5R/TA6R/TA7R	◎	◎	
	RCP2	スライダ(カップリング)	SA5C/SA6C/SA7C/SS7C/SS8C	◎	◎	
		スライダ(モータ折返し型)	SA5R/SA6R/SA7R/SS7R/SS8R	◎	◎	
		スライダ(ベルト駆動)	BA6/BA7/BA6U/BA7U	◎	◎	
		高速スライダタイプ	HS8C/HS8R	◎	◎	
		ロッド(標準)	RA2C/RA3C/RA4C/RA6C/RA8C/RA10C	◎	◎	
			RA3R/RA4R/RA6R/RA8R/SRA4R	◎	◎	
		ロッド(ガイド付)	RGS4C/RGS6C/RGD3C/RGD4C/RGD6C	◎	◎	
			SRGS4R/SRGD4R	◎	◎	
		グリッパ	GRLS/GRSS/GRS/GRM/GRHM/GRHB	◎	◎	
		グリッパ(長ストローク)	GR3LM/GR3LS/GR3SM/GR3SS	◎	◎	
			GRST	◎	◎	
		ロータリ	RTBS/RTBSL/RTB/RTBL/RTBB/RTBBL	◎	◎	
	簡易アプソリュートタイプ	RTCS/RTCSL/RTC/RTCL/RTCB/RTCBL	◎	◎		
	RCP2CR	スライダ	SA5C/SA6C/SA7C/SS7C/SS8C/HS8C	◎	◎	
		グリッパ	GRSS/GRLS/GRS/GRM/GR3SS/GR3SM	◎	◎	
		ロータリ	RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL/RTB/RTBL/RTC/RTCL/RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL	◎	◎	
	RCP2W	スライダ	SA16C	◎	◎	
ロッド		RA4C/RA6C	◎	◎		
ロッド(高推力)		RA10C	◎	◎		
グリッパ		GRSS/GRLS/GRS/GRM/GR3SS/GR3SM	◎	◎		
ロータリ		RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL/RTB/RTBL/RTC/RTCL/RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL	◎	◎		
RCP	スライダ(モータ折返し)	SA5/SA6/SS/SM/SSR/SMR	×			
	ロッド	RS/RM	×			
ERC3	スライダ	SA5C/SA7C	◎	◎		
	ロッド	RA4C/RA6C	◎	◎		
ERC3D	スライダ	SA5C/SA7C	◎	◎		
ERC3CR	スライダ	SA5C/SA7C	◎	◎		
ERC2	スライダ	SA6C/SA7C	◎	◎		
	ロッド(標準)	RA6C/RA7C	◎	◎		
	ロッド(ガイド付)	RGS6C/RGS7C/RGD6C/RGD7C	◎	◎		
ERC	スライダ	SA6/SA7	◎	◎		
	ロッド	RA54GS/RD54GD/RA64GS/RA64GD	◎	◎		
RCD	ロッド	RA1DA/RA1D	◎	◎		
	グリッパ	GRSNA/GRSN	◎	◎		
RCA2	スライダ	SA2AC/SA3C/SA4C/SA5C/SA6C	◎	◎		
		SA2AR/SA3R/SA4R/SA5R/SA6R	◎	◎		
		RA2AC/RA2AR/RN3N/RN4N/RP3N/RP4N	◎	◎		
	ロッド	GS3N/GS4N/GD3N/GD4N/SD3N/SD4N	◎	◎		
		RN3NA/RN4NA/RP3NA/RP4NA/GS3NA/GS4NA	◎	◎		
	GD3NA/GD4NA/SD3NA/SD4NA	◎	◎			

◎：標準対応／○：オプション
△：特注対応／×：対応予定なし

製品構成	シリーズ名	タイプ・型式		RoHS指令 対応可能	CEマーク 対応	UL規格 対応
ロボシリンダ アクチュエータ	RCA2	テーブル(全長ショート型)	TCA3N/TCA4N/TWA3N/TWA4N/TFA3N/TFA4N TCA3NA/TCA4NA/TWA3NA/TWA4NA/TFA3NA/ TFA4NA	◎	◎	
		テーブル(モータユニット型)	TA4C/TA5C/TA6C/TA7C	◎	◎	
		テーブル(モータ折返し型)	TA4R/TA5R/TA6R/TA7R	◎	◎	
		グリッパ	GRKS	◎	◎	
	RCA2CR	ロッド	RN3NA/RN4NA/RP3NA/RP4NA/GS3NA/GS4NA GD3NA/GD4NA/SD3NA/SD4NA	◎	◎	
	RCA2W	ロッド	RN3NA/RN4NA/RP3NA/RP4NA/GS3NA/GS4NA GD3NA/GD4NA/SD3NA/SD4NA	◎	◎	
	RCA	スライダ(カップリング)	SA4C/SA5C/SA6C	◎	◎	
		スライダ(モータ直結)	SA4D/SA5D/SA6D/SS4D/SS5D/SS6D	◎	◎	
		スライダ(モータ折返し型)	SA4R/SA5R/SA6R	◎	◎	
		ロッド(標準)	RA3C/RA4C/RA3D/RA4D/RA3R/RA4R	◎	◎	
			SRA4R	◎	◎	
		ロッド(ガイド付)	RGS3C/RGS4C/RGS3D/RGS4D/SRGS4R	◎	◎	
			RGD3C/RGD4C/RGD3D/RGD4D	◎	◎	
			RGD3R/RGD4R/SRGD4R	◎	◎	
		アーム	A4R/A5R/A6R	◎	◎	
		アプリケーションタイプ	全機種	◎	◎	
	RCA2CR	スライダ(カップリング)	SA4C/SA5C/SA6C	◎	◎	
		スライダ(モータ直結)	SA5D/SA6D	◎	◎	
	RCAW	ロッド	RA3C/RA3D/RA3R/RA4C/RA4D/RA4R	◎	◎	
	RCS3	高速スライダタイプ	CT8C	◎	◎	
		ロッド(サーボプレス)	RA4R RA6R/RA7R/RA8R/RA10R/RA15R/RA20R	◎	◎	
		高速テーブルタイプ	CTZ5C	◎	◎	
	RCS3/RCS3P	スライダ(カップリング)	SA8C/SS8C	◎	◎	
		スライダ(モータ折返し型)	SA8R/SS8R	◎	◎	
	RCS3CR/ RCS3PCR	スライダ(カップリング)	SA8C/SS8C	◎	◎	
	RCS2	スライダ(カップリング)	SA4C/SA5C/SA6C/SA7C/SS7C/SS8C	◎	◎	
		スライダ(モータ直結)	SA4D/SA5D/SA6D	◎	◎	
		スライダ(モータ折返し型)	SA4R/SA5R/SA6R/SA7R/SS7R/SS8R	◎	◎	
		ロッド(標準)	RN5N/RP5N/RA4C/RA5C/RA4D/RA4R/RA5R	◎	◎	
			SRA7BD	◎	◎	
		ロッド(サーボプレス)	RA13R	◎	◎	
		ロッド(ガイド付)	GS5N/GD5N/SD5N	◎	◎	
			RGS4C/RGS5C/RGS4D/RGD4C/RGD5C	◎	◎	
			RGD4D/RGD4R	◎	◎	
			SRGS7BD/SRGD7BD	◎	◎	
	テーブル		TCA5N/TWA5N/TFA5N	◎	◎	
	アーム		A4R/A5R/A6R	◎	◎	
	フラット	F5D	◎	◎		
	グリッパ	GRB/GRKL	◎	◎		
	ロータリ	RT6/RT6R/RT7R/RTC8L/RTC10L/RTC12L	◎	◎		
アプリケーションタイプ	全機種	◎	◎			
RCS2CR	スライダ(カップリング)	SA4C/SA5C/SA6C/SA7C/SS7C/SS8C	◎	◎		
	スライダ(モータ直結)	SA5D/SA6D	◎	◎		
RCS2W	ロッド	RN5N/RP5N/GS5N/GD5N/SD5N	◎	◎		
	ロッド	RN5N/RP5N/GS5N/GD5N/SD5N RA4C/RA4D/RA4R	◎	◎		
RCS	スライダ(モータ折返し型)	SA4/SA5/SA6/SS/SM/SSR/SMR	×			
	ロッド	RA/RB	×			
	フラット	F	×			
	グリッパ	G	×			
	ロータリ	R10/R20/R30	×			
	アプソ	-	×			
単軸ロボット	ISB/ISPB	標準	SXM/SXL/MXM/ML/MXMX/ LXM/LXL/LXMX/LXUWX	◎	◎	
	ISDB/ISPDB	簡易防塵	S/M/MX/L/LX	◎	◎	
	ISDBCR/ ISPDBCR	クリーン	S/M/MX/L/LX	◎	◎	
	SSPA	高剛性(鉄ベース)	SXM/MXM/LXM	◎	◎	
	SSPDACR	クリーン高剛性(鉄ベース)	S/M/L	◎	◎	
	ISA/ISPA	標準	SXM/SYM/SZM/MXM/MYM/MZM/MXMX LXM/LYM/LZM/LXMX/LXUWX/WXM/WXMX	◎	◎	
	ISDA/ISPA	簡易防塵	S/M/MX/L/LX	◎	◎	
	ISDACR/ ISPDACR	クリーン	S/M/MX/L/LX/W/WX	◎	◎	
	ISWA/ISPWA	防塵・防滴	S/M/L	◎	◎	
	IS	標準	S/M/L/T	×		
	ISP	標準	S/M/L/W	×		
	ISD/ISPD	簡易防塵	S/M/L	×		
	SS	標準	S/M	×		
	SSCR	クリーン	-	×		

RoHS指令／CEマーク／UL規格対応表

◎：標準対応／○：オプション
△：特注対応／×：対応予定なし

製品構成	シリーズ名	タイプ・型式		RoHS指令 対応可能	CEマーク 対応	UL規格 対応
単軸ロボット	NS	標準	SXMS/SXMM/SZMS/SZMM	◎	◎	
			MXMS/MXMM/MXMXS/MZMS/MZMM	◎	◎	
			LXMS/LXMM/LXMXS/LZMS/LZMM	◎	◎	
	IF	標準	SA/MA	◎	△	
			N/W/L/H	◎	△	
	FS	ガイドモジュール	NO/WO/LO	◎		
			30/60	◎	△	
	DS	垂直／回転一体型	S/M	◎		
			スライダ	×		
			SA4/SA5/SA6	×		
アーム			×			
クリーン			×			
ダイレクト ドライブモータ	DDA	標準	LT18□/LH18□	◎	◎(※5)	
			DDACR	◎	◎	
			DD	◎	◎	
			DDCR	◎	◎	
			DDW	◎	◎	
			防塵防滴	◎	◎	
リニア	RCL	スライダ(シングルスライダ)	SA1L/SA2L/SA3L/SA4L/SA5L/SA6L	◎		
			スライダ(マルチスライダ)	◎		
			ロッド	◎		
	LSA LSAS	小型	H	◎		
			中型	◎		
			大型	◎		
			シャフト	◎		
			扁平	◎		
	LS	小型/大型	S/L	×		
高速直交型 ロボット	CT4	標準	◎			
		回転軸付仕様	◎			
		ピック&ロータリ仕様	◎			
直交ロボット	ICSA/ICSPA	◎				
	ICSB/ICSPB	◎				
テーブルトップ	TT	旧	×			
		新	◎	◎		
スカラ	IXP	標準	3N1808/3N2508/4N1808/4N2508	◎	◎	
			3N3515/3N4515/4N3515/4N4515	◎	◎	
			3N5520/4N5520/3N6520/4N6520	◎	◎	
			3N2508GM/3N3515GM/3N4515GM/3N5520GL/3N6520GL	◎	◎	
			3N5515GL/3N5515GW/3N6515GL/3N6515GW	◎	◎	
			3C3515/4C3515/3C4515/4C4515/3C5520/4C5520/3C6520/4C6520	◎	◎	
	IX	標準(NNN)	1205/1505/1805	◎	◎	
			2515H/3515H	◎	◎	
			50□□H/60□□H/70□□H/80□□H	◎	◎	
			10040/12040	◎	◎	
その他	TX	クリーン/防塵・防滴 天吊、高速、壁掛け	◎	◎		
		モータ ユニット	◎			
	ISAC	200W/400W	◎			
		ISAC高剛性(T1)	◎			
		60W(RS)/100W/150W	◎			

■ コントローラ

ロボシリンダ用 コントローラ	PMEC	インクリメンタル	C	◎	◎(※1)		
	AMEC	インクリメンタル	C	◎			
	PSEP	簡易アブソリュート	C/CW	◎	◎	◎	
			C/CW-ABU	◎	◎	◎	
	ASEP	簡易アブソリュート	C/CW	◎	◎	◎	
			C/CW-ABU	◎	◎	◎	
	DSEP	インクリメンタル	C/CW	◎	◎		
				◎	◎		
	MSEP	インクリメンタル	C/LC	◎	◎	◎	
			簡易アブソリュート	C-ABB/LC-ABB	◎	◎	◎
	PSEP/ASEP	アブソリュートユニット	SEP-ABUM/SEP-ABUM-W	◎	◎	◎	
	PCON	MCON	—	C/CG/LC/LCG	◎	◎(※2)	◎
			—	CB/CGB/CFB/CGFB	◎	◎(※2)	◎
			—	CA/CF/CFA	◎	◎	◎
			—	C/CG	◎	◎(※2)	◎
—			CY/SE/PL/PO	◎	◎	◎	
		—	CYB/PLB/POB	◎	◎	×	

(※1) 200V仕様限定
(※2) フィールドネットワークのメカ
トロリンク仕様は未対応
(※3) 安全カテゴリ対応仕様限定
(※5) プレーキオプションは除く

◎：標準対応／○：オプション
 △：特注対応／×：対応予定なし

製品構成	シリーズ名	タイプ・型式		RoHS指令 対応可能	CEマーク 対応	UL規格 対応
ロボシリンダ用 コントローラ	ACON	—	CB/CGB	◎	◎(※2)	◎
		—	CA	◎	◎(※2)	◎
		—	C/CG	◎	◎(※2)	◎
		—	CY/SE/PL/PO	◎	◎	◎
		—	CYB/PLB/POB	◎	×	×
		—	CB/CGB	◎	◎(※2)	◎
	DCON	—	CA	◎	◎(※2)	◎
		—	CYB/PLB/POB	◎	×	×
		—	CB/LC	◎	◎(※2)	◎(※2)
	SCON	—	CB-F(サーボプレス専用)/ LC-F	◎	◎(※2)(※4)	◎(※2)(※4)
		—	CA	◎	◎(※2)	◎
		—	C	◎	◎	◎
		—	CAL/CGAL	◎	◎	×
	MSCON	—	C	◎	×	
	PSEL	—	—	◎	◎	
	ASEL	—	—	◎	◎	
	SSEL	—	—	◎	◎	
	MSEL	標準	PC	◎	◎	
		安全カテゴリ対応タイプ	PG	◎	◎	
	ROBONET	GatewayRユニット	RGW-DV/RGW-CC	◎	◎	◎
		コントローラユニット	RGW-PR/RGW-SIO	◎	◎	◎
		簡易アプソRユニット	RACON/RPCON	◎	◎	◎
		拡張ユニット	RABU	◎	◎	◎
		拡張ユニット(ユニット折返し)	REXT	◎	◎	◎
		拡張ユニット(コントローラ接続)	REXT-SIO	◎	◎	◎
	RCP2	標準	C/CG	◎	◎	◎
		高推力	CF	◎	◎	◎
		アプソ	—	◎		
	RCS	100V/200V	—	×		
		24V(汎用)	C	×		
		24V(廉価)	E	×		
		EU	—	×		
CC-Link(256点)		—	×			
DeviceNet		—	×			
Profibus		—	×			
E-Con	標準	—	×			
	EU	—	×			
	CC-Link(256点)	—	×			
	DeviceNet	—	×			
	Profibus	—	×			
	アプソ	—	×			
	P-Driver	—	×			
	TX	TX-C1	—	◎		
	MSEL	標準	PCX3/PCX4	◎		
		安全カテゴリ対応タイプ	PGX3/PGX4	◎	◎	
XSEL-RA/SA	標準	RA/RAX/RAXD8	◎	×		
	安全カテゴリ対応タイプ	SA/SAX/SAXD8	◎	×		
XSEL-R/S	標準	R/RX/RXD8	◎	×		
	安全カテゴリ対応タイプ	S/SX/SXD8	◎	×		
XSEL-J/K	小型	J	△			
	汎用	K	△			
	安全カテゴリ対応タイプ	KT	△	◎		
	CE	KE/KET	△	◎		
	スカラ	JX/KX	△			
	汎用拡張SIO	IA-105-X-MW-A/B/C	◎			
XSEL-P/Q	標準	P	◎	◎		
	安全カテゴリ対応タイプ	Q	◎	◎		
	スカラ	PX/QX	◎	◎		
	CT4	PCT/QCT	◎	◎		
XSEL-J/K オプション	CC-Link(256点)	IA-NT-3206/4-CC256	◎			
	CC-Link(16点)	IA-NT-3204-CC16	◎			
	DeviceNet	IA-NT-3206/4-DV	◎			
	Profibus	IA-NT-3206/4-PR	◎			
	EtherNet	IA-NT-3206/4-ET	◎			
	拡張PIO	IA-103-X-32/16	◎			
	多点I/O	IA-IO-3204/5-NP/PN	◎			
DS-S-C1	標準	—	×			
	EU	—	×			
SEL-E/G	標準	—	×			
	EU	—	×			
SEL-F	—	—	×			
IH	—	—	×			

(※1)200V仕様限定
 (※2)フィールドネットワークのメカ
 トロリンク仕様は未対応
 (※3)安全カテゴリ対応仕様限定
 (※4)大型タイプ(3トン/5トン用)
 は取得予定

RoHS指令／CEマーク／UL規格対応表

■ オプション

◎：標準対応／○：オプション
△：特注対応／×：対応予定なし

製品構成	シリーズ名	タイプ・型式		RoHS指令 対応可能	CEマーク 対応	UL規格 対応
ティーチング ボックス	ポジション コントローラ/ プログラム コントローラ両用	標準	TB-01	◎	◎	×
			TB-02	◎	◎	×
		デッドマンスイッチ付	TB-01D/DR	◎	◎	×
			TB-02D	◎	◎	×
	新RC系	標準	CON-T	◎	◎	
		安全カテゴリ4対応	CON-TGS	◎	◎	◎
		SEPコントローラ専用 タッチパネルティーチング	SEP-PT	◎	◎	
		汎用タッチパネルティーチング 標準タイプ(カラー液晶タイプ)	CON-PTA-C	◎	◎	
		汎用タッチパネルティーチング イネーブルスイッチ付タイプ(同上)	CON-PDA-C	◎	◎	
		汎用タッチパネルティーチング 安全カテゴリ対応タイプ(同上)	CON-PGAS-C	◎	◎	
		汎用タッチパネルティーチング 標準タイプ(モノクロ液晶タイプ)	CON-PT-M	◎	◎	
		汎用タッチパネルティーチング イネーブルスイッチ付タイプ(同上)	CON-PD-M	◎	◎	
		汎用タッチパネルティーチング 安全カテゴリ対応タイプ(同上)	CON-PG-M	◎	◎	
		RCP2	標準(デッドマンSW付)	RCA-T/TD	×	
	ERC		RCM-T/TD	×		
	RCS		RCA-E	△		
	E-Con	簡易タイプ	RCM-E	◎		
	RC	データ設定器	RCA-P	△		
			RCM-P	△		
	RCP2	ジョグティーチ	RCB-J	△		
	ERC					
	新SEL系	標準	SEL-T	◎	◎	
		デッドマンスイッチ付	SEL-TD	◎	◎	◎
		安全カテゴリ4対応	SEL-TG	◎	◎	◎
	XSEL	標準(デッドマンSW付)	IA-T-X(IA-T-XD)	×		
	DS	DS-S-T1	—	×		
	E/G,F	NE-T-SS	—	×		
	IH	IA-T-IH	—	×		
	TX	TX-JB	—	◎		
	クイックティーチ タッチパネル	ERC3	RCM-PST	◎	×	×
	—	RCM-PM-01	◎			
M/PGケーブル	IXP/RCP6/ RCP5/ RCP4-SA3-RA3/ RCP2/RCD	モータ・エンコーダー体型ケーブル	CB-CAN-MPA	◎	◎	
			CB-CAN-MPA-**-RB	◎	◎	
	RCP6/RCP5	モータ・エンコーダー体型ケーブル	CB-CFA3-MPA	◎	◎	
	RCP4/RCD	モータ・エンコーダー体型ケーブル	CB-CA-MPA	◎	◎	
			CB-CA-MPA-**-RB	◎	◎	
	RCP3/RCP2/ RCA2/RCA/ RCL	モータ・エンコーダー体型ケーブル	CB-APSEP-MPA	◎	◎	
	RCP3/RCP2	モータ・エンコーダー体型ケーブル	CB-PCS-MPA	◎	◎	
		モータ・エンコーダー体型ケーブル	CB-PSEP-MPA	◎	◎	
	RCP/RCP2	モータ・エンコーダー体型ケーブル (小型ロータリ専用)	CB-RPSEP-MPA	◎	◎	
		モータケーブル	CB-RCP2-MA	◎	◎	
			CB-RCP2-PB	◎	◎	
		エンコーダケーブル	CB-RFA-PA	◎	◎	
			CB-RCP2-PB-**-RB	◎	◎	
			CB-RFA-PA-**-RB	◎	◎	
	RCA2	モータ・エンコーダー体型ケーブル	CB-ACS-MPA	◎	◎	
	RCA2/RCA/ RCL	モータ・エンコーダー体型ケーブル	CB-ASEP-MPA	◎	◎	
			CB-ASEP2-MPA	◎	◎	
		モータケーブル	CB-ACS-MA	◎	◎	
		エンコーダケーブル	CB-ACS-PA	◎	◎	
			CB-ACS-PA-**-RB	◎	◎	
	RCS3- RA15R/20R	モータケーブル	CB-RCS3-MA	取得予定	取得予定	×
			CB-RCS3-MA-**-RB	◎	◎	×
		エンコーダケーブル	CB-RCS3-PLA	取得予定	取得予定	×
			CB-RCS3-PLA-**-RB	◎	◎	×
	RCS3/RCS2	モータケーブル	CB-RCC-MA	◎	◎	
			CB-RCC-MA-**-RB	◎	◎	
			CB-RCS2-PA	◎	◎	
			CB-RCS2-PLA	◎	◎	×
エンコーダケーブル		CB-RCBC-PA	◎	◎		
		CB-RCS2-PLLA(RA13R/ロードセル付)	◎	◎	×	
		CB-RCBC-PA-**-RB	◎	◎		

◎：標準対応／○：オプション
 △：特注対応／×：対応予定なし

製品構成	シリーズ名	タイプ・型式		RoHS指令 対応可能	CEマーク 対応	UL規格 対応		
M/PGケーブル	XSEL	モータケーブル	CB-X-MA	◎	◎			
			CB-XMC-MA	◎	◎			
			CB-XEU-MA	◎	◎			
		エンコーダケーブル	CB-X-PA	◎	◎			
			CB-X1-PA/PLA	◎	◎			
			CB-X2-PA/PLA	◎	◎			
			CB-X1-PA**-WC	◎	◎			
			CB-X3-PA	◎	◎			
			CB-X-LC	◎	◎			
	XSEL-PCT/QCT	モータケーブル	CB-CT4-MA	◎	◎			
			CB-CT4R-MA	◎	◎			
		エンコーダケーブル	CB-CT4-PA	◎	◎			
	I/Oケーブル	TX	モータケーブル	CB-TX-ML050-RB	◎	◎		
			標準用	CB-APMEC-PIO***-NC	◎	◎		
PMEC/AMEC PSEP/ASEP/ DSEP		標準/防塵用	標準	CB-APSEP-PIO/CB-APSEPW-PIO	◎	◎		
			標準	CB-MSEP-PIO	◎	◎		
		MSEP	LC用	CB-PAC-PIO	◎	◎		
			標準(C/CA/CB/CG/CGBタイプ)用	CB-PAC-PIO	◎	◎		
			電磁弁タイプ(CYタイプ)用	CB-PACY-PIO	◎	◎		
			電磁弁タイプ(CYBタイプ)用	CB-PAD-PIO	◎	◎	×	
			パルス列制御(PL/POタイプ)用	CB-PACPU-PIO	◎	◎		
			パルス列制御(PLB/POBタイプ)用	CB-PAD-PIOS	◎	◎	×	
		PCON/ACON/ DCON	SCON	標準用	CB-PAC-PIO	◎	◎	
				標準	CB-PAC-PIO	◎	◎	
			MSEL	標準用	CB-DS-PIO	◎	◎	
				標準用	CB-X-PIO	◎	◎	
ERC3	PIOタイプ用電源		CB-ERC3P-PWBIO	取得予定	取得予定	×		
	SIOタイプ用電源		CB-ERC3S-PWBIO	取得予定	取得予定	×		
ERC/ERC2	PIOタイプ用電源		CB-ERC-PWBIO***(-RB)	◎	◎			
			CB-ERC-PWBIO***-H6	◎	◎			
	電源-I/Oケーブル		CB-ERC-PWBIO***-RB-H6	◎	◎	×		
			SIOタイプ用電源	CB-ERC2-PWBIO***(-RB)	◎	◎		
SIO用 通信ケーブル	ERC3	-	CB-PST-SIO050	取得予定	取得予定	×		
その他	RC	パソコン対応ソフト	RCM-101-MW	◎				
			RCM-101-USB	◎				
			外部通信ケーブル	CB-RCA-SIO***	◎	◎		
		RS232C変換ケーブル	RCB-CV-MW	◎				
			USBケーブル	CB-SEL-USB***	◎	◎		
			CB-SEL-USB030	◎				
		USB変換アダプタ	CB-CV-USB	◎				
			リンクケーブル	CB-RCB-CTL***	◎	◎		
		ユニットリンクケーブル	CB-REXT-SIO***	◎	◎			
			CB-REXT-CTL***	◎	◎			
		CON-TG用アダプタ	RCB-LB-TGS	◎				
			パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS	◎	◎		
		RCP6S	接続ケーブル(アクチュエータ～ ゲートウェイユニット/ハブユニット間)	CB-RCP6S-PWBIO□□□□(-RB)	取得予定	取得予定		
	接続ケーブル(ゲートウェイユニット～ ハブユニット間)		CB-RCP6S-PLY□□□□(-RB)	取得予定	取得予定			
	ERC2	パソコン接続用ケーブル	CB-ERC2-SIO***	◎	◎	×		
		ネットワーク接続用ケーブル	CB-ERC2-CTL***	◎	◎	×		
	MSEL(MSEL- ABBIに付属)	接続ケーブル	CB-MSEL-AB***	◎	◎	×		
	XSEL	パソコン対応ソフト (ケーブル+EMG BOX)	IA-101-X-MW	◎				
			IA-101-XA-MW	◎				
			IA-101-X-USB	◎				
			IA-101-X-USBMW	◎				
			EMG SW BOX	◎				
			CB-ST-E1MW***	◎	◎			
		絶縁ケーブル(単品)	CB-ST-A2MW***	◎	◎			
			CB-SEL-USB010	◎				
		USB変換アダプタ	IA-CV-USB	◎				
			SEL-TG用アダプタ	IA-LB-TGS	◎			
ジョイントケーブル			CB-ST-232J001/CB-ST-422J010	◎	◎			
SEL-TG接続ケーブル			CB-SEL25-LBS***	◎	◎			
プレーキボックス～コントローラ 接続ケーブル			CB-XBB-PA030/050-CS	取得予定	×	×		
プレーキボックス解除スイッチ用 ケーブル			CB-XBB-SW020	取得予定	×	×		
接続ケーブル(EIOU-4に付属)	CB-RS-IAN020	取得予定	×	×				
A/P/SSEL	SEL-TG接続ケーブル	CB-SEL26H-LBS***	◎	◎				

RoHS指令／CEマーク／UL規格対応表

◎：標準対応／○：オプション
△：特注対応／×：対応予定なし

製品構成	シリーズ名	タイプ・型式		RoHS指令 対応可能	CEマーク 対応	UL規格 対応	
その他	SEL系	パネルユニット	PU-1	◎			
		コネクタ変換ケーブル	CB-SEL-SJS***	◎	◎		
	TX	接続ケーブル	CB-TX-P1MW020	◎			
	TTA	パソコン対応ソフト	IA-101-TTA-USB	◎			
簡易アプソ ユニット	PCON/ACON	PCON-ABU ACON-ABU	-	◎	◎	◎	
簡易アプソ バッテリーユニット	ACON-CB/CGB	SEP-ABU/ABUS	-	◎	◎	◎	
DC24V電源	-	PS-241/PS-242	-	◎			
PLC接続ユニット	RCP6S	RCB-P6PLC	-	取得予定	取得予定		
ハブユニット	RCP6S	RCM-P6HUB	-	取得予定	取得予定		
	RCP6S	RCM-P6GW	-	取得予定	取得予定		
	ERC3	RCM-EGW	-	◎	×	×	
ゲートウェイ ユニット	RCM-GW	DV	RCM-GW-DV	◎			
		CC	RCM-GW-CC	◎			
		PR	RCM-GW-PR	◎			
RCゲートウェイ (通信ポート接続用 専用ケーブル)	XSEL-P/Q	通信ケーブル	CB-RCB-SIO***	◎	◎	×	
	XSEL-R/S	コントローラリンクケーブル	CB-RCB-CTL***	◎	◎	×	
拡張I/O ユニット	SSEL	EIOU-1	-	◎	×	×	
	MSEL						
	TTA	EIOU-4	-	◎	×	×	
	XSEL						
回生抵抗 ユニット	SCON(RCS3- RA20R用)	RESU-35T	-	◎	取得予定	×	
	MSCON	RESU-1/RESUD-1	-	◎	×	×	
	XSEL						
	SCON	RESU-2/RESUD-2	-	◎	×	×	
	MSCON						
	SSEL	REU-1	-	◎			
	E-Con						
	PDR						
	XSEL						
	SCON	REU-2	-	◎			
	SSEL						
	XSEL-P/Q						
	MSEP	RER-1	-	◎	×	×	
	MCON						
アプソ 배터리	HAB	IA-HAB	-	※1			
	RCP	AB-2	-				
	XSEL-J/K	IA-XAB-BT	-		◎		
	RCS	AB-1	-				
	E-Con						
	P-Driver						
	IXスカラ (250~800用)	AB-3	-				
	RCP2	AB-4	-				
	XSEL-P/Q/R/S	AB-5	-				
	ASEL						
	ACON						
	SCON						
	MSCON	AB-6	-				
	SSEL						
IXスカラ (120~180用)							
PCON-ABU	AB-7	-					
ACON-ABU							
MCON							
MSEL							
アプソ 배터리 ボックス	MSEP	MSEP-ABB	-	◎	◎	◎	
	MCON	MSEL-ABB	-	◎	◎	×	
	MSEL						
ダミープラグ	XSEL	DP-2	-	◎	×	×	
	PSEL	DP-4S	-	◎			
	ASEL						
	SSEL						
	MSEL						
	MCON	DP-5	-		◎	×	
	ACON-CGB						
	DCON-CGB						
SCON-CGB/ CGBL/CAL							

※1
EU電池指令
(2006/66/E)
が適用されます
ので、RoHS指令
の適用外となり
ます。

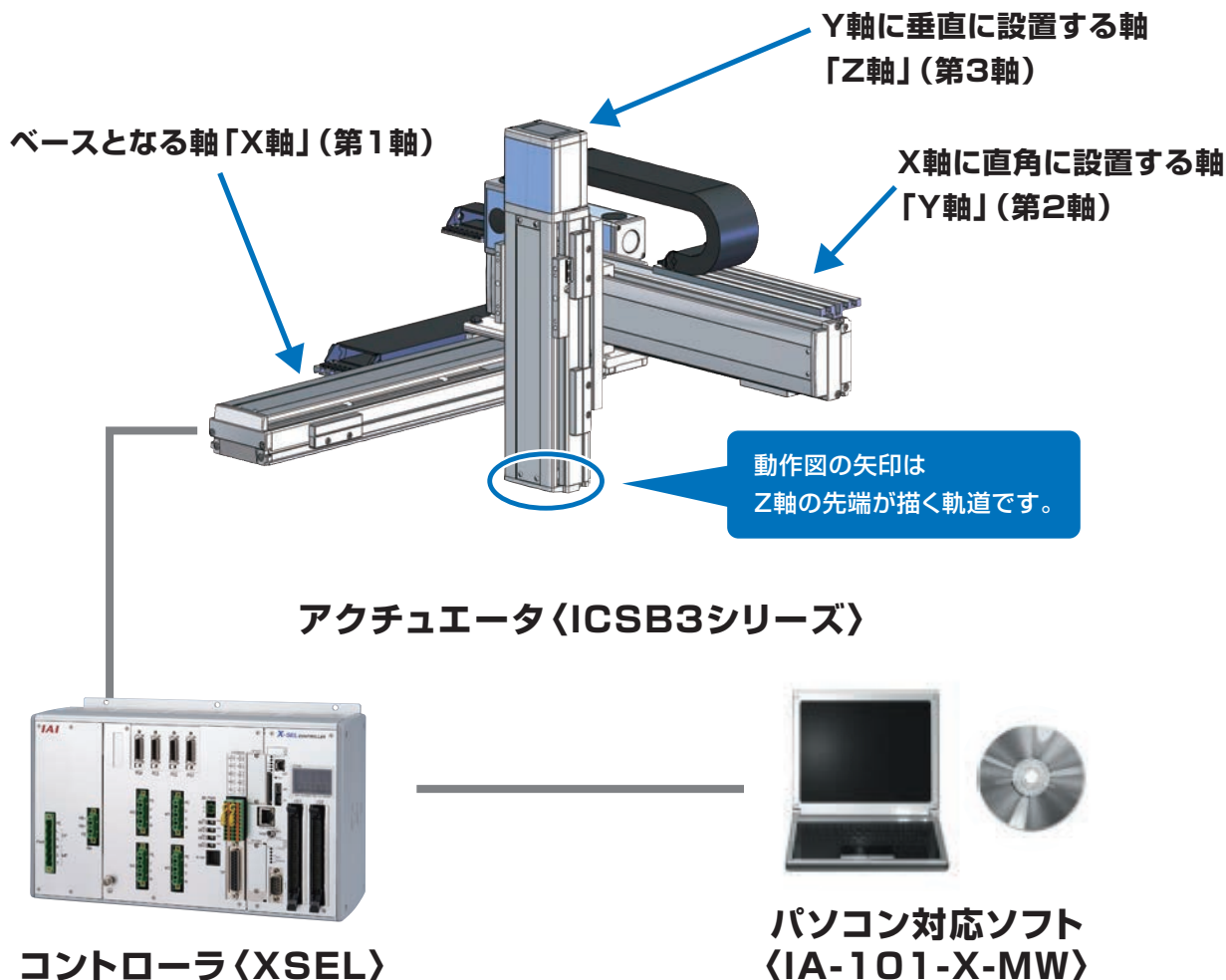
◎：標準対応／○：オプション
 △：特注対応／×：対応予定なし

製品構成	シリーズ名	タイプ・型式		RoHS指令 対応可能	CEマーク 対応	UL規格 対応
ブレーキ ボックス	E/G	1軸AC	H-109-□A	×		
		1軸DC	H-109-□D	×		
		ブレーキボックス	H-110-□A	×		
		2軸DC	H-110-□D	×		
	GDS	コイル	H-500	×		
		1軸	H-401	×		
		2軸	H-402	×		
		RCS2-RA13R	RCB-110-RA13R-0	—	◎	×
XSEL-J/K	IA-110-X-0	—	◎			
ドライバ基板	MSEP(パルスモータ用)	MSEP-PPD1/PD1/PD2	—	◎	×	×
	MSEP(ACサーボモータ用)	MSEP-AD1/AD2	—	◎	×	×
	MSEP(DCブラシレスモータ用)	MSEP-DD1/DD2	—	◎	×	×
	MCON(パルスモータ用)	MCON-PPD1/PD1/PD2	—	◎	×	×
	MCON(ACサーボモータ用)	MCON-AD1/AD2	—	◎	×	×
	MCON(DCブラシレスモータ用)	MCON-DD1/DD2	—	◎	×	×
交換用ファン ユニット	MSEP	MSEP-FU	—	◎	×	×
	SCON	SCON-FU	—	◎	×	×
PIO変換機	ERC3	RCB-CV	—	◎	×	×
PIO端子台	—	RCB-TU-PIO-A/B	—	◎		
SIO変換器	—	RCB-TU-SIO-A/B	—	◎		
RS232変換 ユニット	RCS	新	RCB-CV-MW	◎		
	ERC	旧	RCA-ADP-MW	×		
	XSEL	RCB-CV-GW	—	◎		
多点I/Oボード 端子台	XSEL-K	TU-MA96(-P)	—	◎		
フィルターボックス	E-Con	PFB-1	—	×		
パルス変換器	PDR/ACON/ SCON	AK-04	—	◎		
	SCON-CB	JM-08	—	◎	×	×
I/O拡張ボックス	E/G	H-107-4	—	×		

SEL言語入門

■XSELを使用した構成

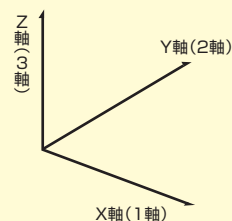
〈ICSB3シリーズを使用する例〉



※ SEL言語は、XSELコントローラ、PSELコントローラ、ASELコントローラ、SSELコントローラ、テーブルトップ型ロボットTTAシリーズで使われています。

上記のアクチュエータは直線動作する3つのアクチュエータを組み合わせています。

- ① 3つのアクチュエータは、それぞれ「1軸、2軸、3軸」と表現します。
- ② このアクチュエータは3軸を直交に組合わせて使用する「3軸直交ロボット」といいます。
- ③ 各軸はその設置状況からX軸・Y軸・Z軸に分類されます。
 - ベースとなる軸 →〈X軸〉
 - X軸に直角に設置する軸 →〈Y軸〉
 - Y軸に垂直に設置する軸 →〈Z軸〉
- ④ プログラムデータ、ポジションデータでは次のように表現されます。
 - X軸(第1軸)=Axis 1
 - Y軸(第2軸)=Axis 2
 - Z軸(第3軸)=Axis 3

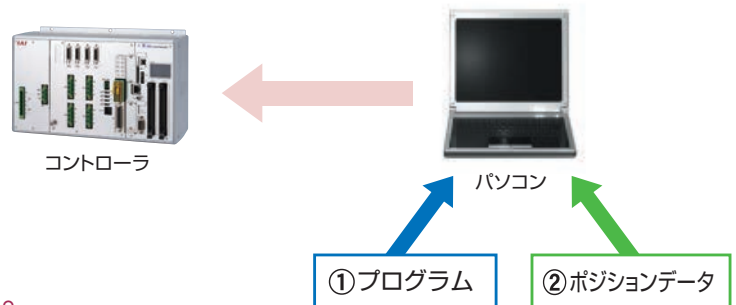


■ロボットの動作に必要なもの

ロボットを動作させるためには、

- ① プログラム
- ② ポジションデータ
(ロボットが移動する位置)

この2つのデータを、パソコンを使用し、コントローラに入力する必要があります。



① プログラム

動作の内容と順番を指示する「SEL言語」(当社オリジナル言語)を、パソコン対応ソフト内のプログラムデータシートに入力します。

※実際に入力したプログラムは
このように表示されます。

No.	B	E	N	Cnd	Cmd	Operand 1	Operand 2	Pst	Comment
1					HOME	111			
2					YEL	100			
3					MOVP	1			
4					MOVP	2			
5					EXIT				
6									

パソコン対応ソフト IA-101-X-MWのプログラム入力画面

② ポジションデータ(ロボットが移動する位置)

アクチュエータを移動させる位置を座標で表し、パソコン対応ソフト内のポジションデータシートに入力します。

※実際に入力したポジションデータは
このように表示されます。
コントローラに転送されていないデータは
赤色で表示され、転送後は黒色になります。

No.	Axis1	Axis2	Axis3	Vel	Acc	Dcl
1	62.000	31.200				
2	89.600	48.500				
3	160.700	96.500				
4	191.400	131.000	22.000			
5						
6						

パソコン対応ソフト IA-101-X-MWのポジション入力画面

SEL言語入門

■プログラムの基本

プログラム作成の基本

- ① 動作を指示する命令語「スーパーSEL言語」(以後「SEL言語」)を使用します。
- ② 「SEL言語」は基本的に上から順番に一段階ずつ命令を実行します。
- ③ 命令語はプログラムデータシートの[Cmnd]欄に入力します。※ [Cmnd]はCommand(命令)の略です。
- ④ [Operand 1] [Operand 2] 欄には、同じ行の命令語に従う各種数値を入力し、数値にはポジションNo、軸No、軸パターン、速度、秒数等、様々な種類があります。
※ [Operand]とはコンピュータ用語で「演算対象となる数値及び変数」のことです。
SEL言語上ではOperand 1を「操作1」、Operand 2を「操作2」と呼んでいます。
- ⑤ 基本的なプログラム構成は、「基準点への移動」、「速度指定」、「動作指定」、「終了宣言」です。
 - 基準点への移動 … 原点復帰といい、命令語「HOME」を使用します。
 - 速度指定 … 移動する速度を命令語「VEL(速度の英訳 Velocityの略)」で指定します。
速度を指定しないと動作しません。最高速度は使用するアクチュエータによって異なります。
 - 動作指定 … 様々な動作を設定します。
 - 終了宣言 … 動作を終了させます。プログラムの最後に命令語「EXIT」を入力します。
この入力がない場合はプログラムを繰り返します。

〈プログラムの例〉

以下のプログラムはX軸、Y軸、Z軸の3軸ともに動作の基準点に戻ってから、100mm/sの速度で、基準点からポジションNo.1へ移動し、その後No.2へ移動し、動作を終了するというプログラムです。

No.	B	E	N	Cnd	Cmnd	Operand 1	Operand 2	Pst	Comment
1					HOME	111			
2					VEL	100			
3					MOVL	1			
4					MOVL	2			
5					EXIT				
6									

↑
ステップNo.

↑
命令語入力欄

↑
コメント入力欄

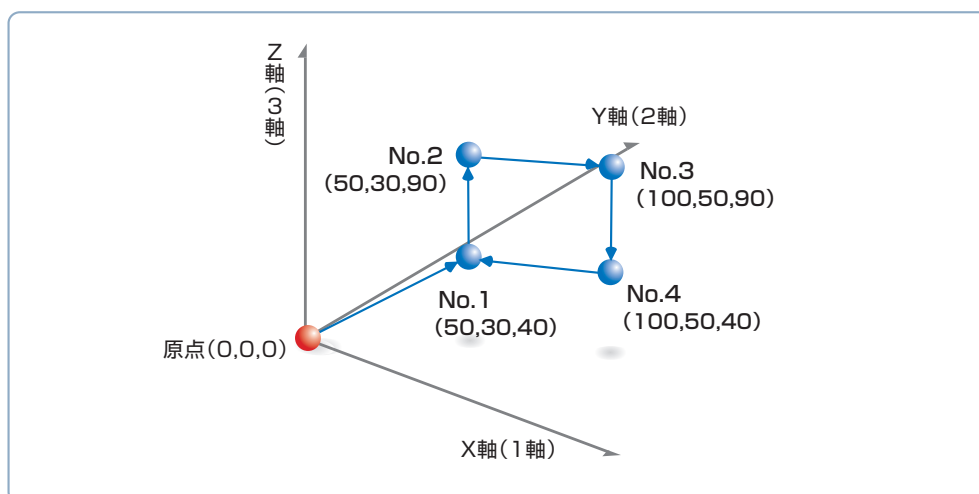
■ポジションデータの基本

ポジションデータ作成の基本

- ① ポジションデータシートには移動する位置の「座標」を入力します。
- ② Axisは軸のことで、Axis1=第1軸、Axis2=第2軸、Axis3=第3軸をそれぞれ表します。
ICSB3ではAxis1=X軸、Axis2=Y軸、Axis3=Z軸を表します。
- ③ ポジションデータを入力しても、プログラムで移動を指示しないと動作しません。
- ④ 移動する順番はプログラムで設定するため、ポジションNoの順番は移動順とは関係ありません。

〈ポジションデータの例〉

目標ポジションを4点にして、No.1からNo.4まで移動します。



ポジションNo.1からNo.4まで、4つの3次元座標(原点からの距離)が設定されています。

※単位はmmです。

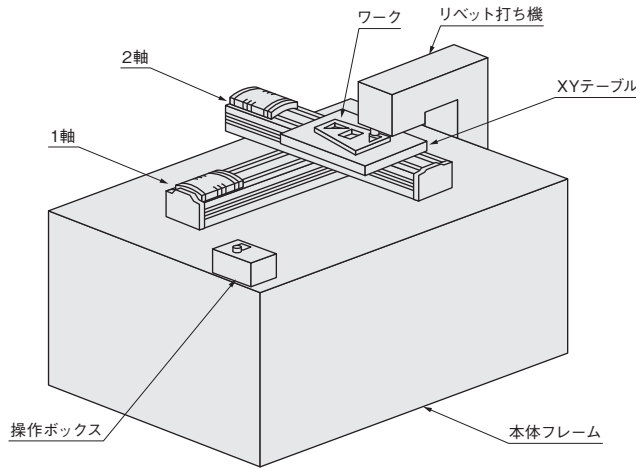
No.	Axis1	Axis2	Axis3
1	50.000	30.000	40.000
2	50.000	30.000	90.000
3	100.000	50.000	90.000
4	100.000	50.000	40.000
5			
6			

↑
ポジションNo.

サンプルプログラム ① リベット止め装置

装置概要

本装置は、1軸・2軸アクチュエータによるX・Yテーブルとリベット打ち機により構成され、作業原点位置にあるX・Yテーブルにワークをセットし、スタートスイッチをONすることにより、ワーク上の指定した3点にリベット止めを行なうリベット止め装置です。



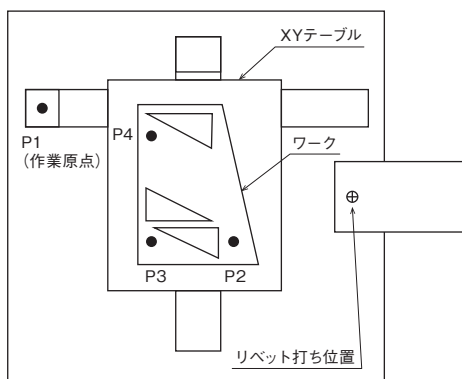
動作説明

本装置の動作を説明します。

- ①XYテーブルが作業原点(P1)に移動して待機します。
- ②作業者がXYテーブルにワークをセットし、スタートSWをONします。
- ③XYテーブルでワークのリベット打ち位置No.1(P2)がリベット打ち位置へ移動して、リベット打ち機へリベット打ち指令を出力します。
- ④リベット打ち機よりリベット打ち動作が完了し、完了信号が入力したら同様の動作でリベット打ち位置No.2(P3)、No.3(P4)がリベット打ち位置へ移動します。
- ⑤3点ともリベット打ちが終了したら作業原点(P1)へ戻ります。

以上の動作の繰返しとなりますが、本動作の動作ポジション・外部入出力の入出力割付および動作フローチャートを次に示します。

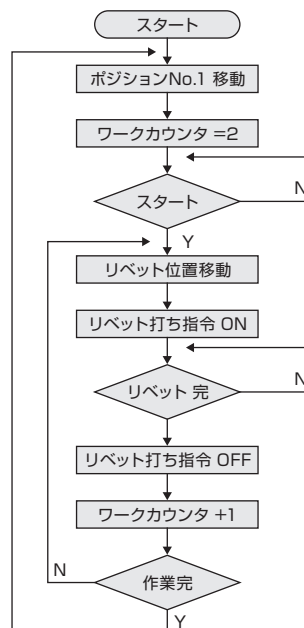
動作ポジション



入出力割付

区分	入出力No.	信号名	仕様	
XSEL	入力	16	スタート指令	押ボタンSW
	入力	17	リベット打ち完了	接点信号
	出力	309	リベット打ち指令	DC24V
*フラグは600より使用				

動作フローチャート



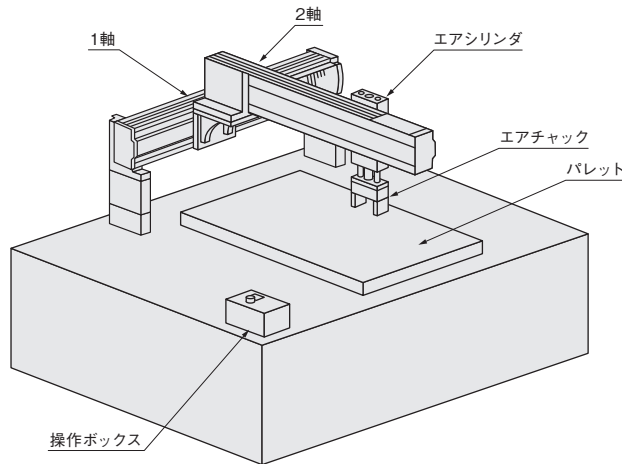
アプリケーションプログラム

ステップ	拡張条件	入力条件	Cnd	命令語	操作1	操作2	出力条件	コメント
1				HOME	11			XYテーブル原点復帰(サーボON)
2				VEL	400			速度400mm/s設定
3				TAG	1			
4				MOVL	1			ポジションNo.1(作業原点)移動
5				LET	1	2		ワークカウンタに2をセット
6				BTOF	600			完了フラグ クリア
7				WTON	16			スタート指令待ち
8				TAG	2			
9				MOVL	*1			ワークカウンタ位置移動
10				BTON	309			リベット打ち指令ON
11				WTON	17			リベット打ち完了待ち
12				BTOF	309			リベット打ち指令OFF
13				ADD	1	1		ワークカウンタ+1
14				CPEQ	1	5	600	作業完了ならフラグON
15		N	600	GOTO	2			完了でなければジャンプTAG2
16				GOTO	1			完了ならばジャンプTAG1
17								
18								
19								
20								
21								
22								
23								
24								
25								
26								
27								
28								
29								
30								
31								
32								

サンプルプログラム ② パレタイズ装置

装置概要

本装置は、1軸・2軸アクチュエータおよびZ軸エアシリンダにより構成され、ワーク供給点よりワークを把持し、パレット上に順番に移載するパレタイズ装置です。(パレタイズ機能は使用せず、オフセット命令を使用した方法)



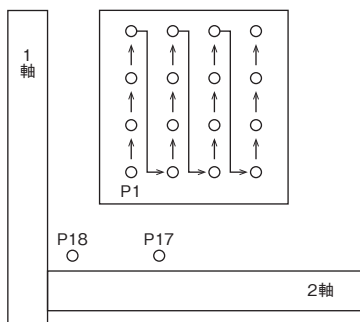
動作説明

本装置の動作を説明します。

- ①待機点に移動し、スタート入力待ちとなります。
- ②スタート入力後、ワーク供給点へ移動します。
- ③Z軸が下降し、エアチャックがワークを把持します。
- ④Z軸が上昇し、パレット上へ移動します。
- ⑤Z軸が下降し、エアチャックがワークを離します。
- ⑥Z軸が上昇し、ワーク供給点へ移動します。
- ⑦パレット終了時、パレット完了表示を出力し、P18へ移動した後再スタート待ちとなります。

以上の動作の繰返しとなりますが、本動作の動作ポジション・外部入出力の割付および動作フローチャートを次に示します。

動作ポジション



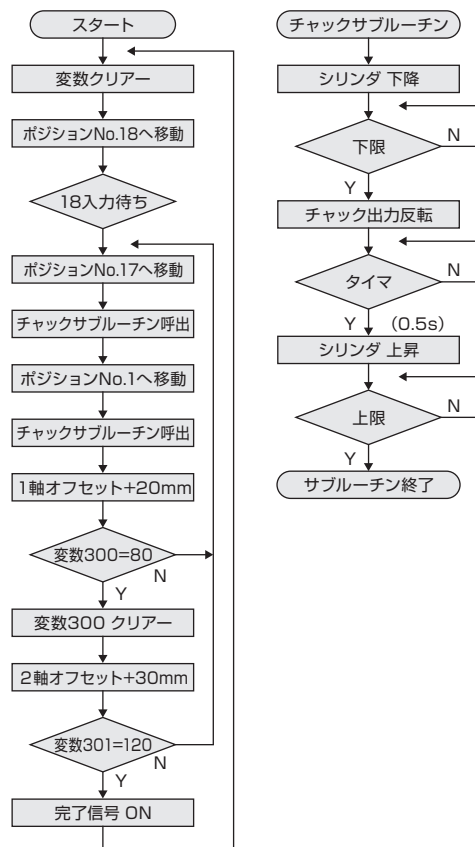
入出力割付

区分	入出力No.	信号名	仕様
XSEL	入力	16	Z軸シリンダ上限 近接SW
	入力	17	Z軸シリンダ下限 近接SW
	入力	18	スタート 押ボタンSW
XSEL	出力	309	Z軸シリンダSV DC24V
	出力	310	Z軸チャックSV DC24V
	出力	311	パレット完了表示 DC24V

*フラグは600より使用

パレットの仕様 1軸方向：20mmピッチ 2軸方向：30mmピッチ

動作フローチャート



アプリケーションプログラム

ステップ	拡張条件	入力条件	Cnd	命令語	操作1	操作2	出力条件	コメント
1				HOME	11			1・2軸原点復帰
2				VEL	100			速度100mm/s設定
3				ACC	0.2			加減速0.2G
4				TAG	1			
5				LET	300	0		変数クリアー
6				LET	301	0		変数クリアー
7				OFST	11	0		オフセット値クリアー
8				MOVL	18			ポジションNo.18へ移動
9				WTON	18			スタート入力待ち
10				BTOF	311			出力311オフ
11				TAG	2			
12				OFST	11	0		オフセット値クリアー
13				MOVL	17			ポジションNo.17へ移動
14				EXSR	1			チャックサブルーチン呼出(チャック)
15				OFST	1	* 300		1軸、変数300の値オフセット
16				OFST	10	* 301		2軸、変数301の値オフセット
17				MOVL	1			ポジションNo.1+オフセット値へ移動
18				EXSR	1			チャックサブルーチン呼出(アンチャック)
19				ADD	300	20		変数300 に20加算
20				CPEQ	300	80	600	変数300=80ならフラグ600オン
21		N	600	GOTO	2			フラグ600オフならTAG2へジャンプ
22				LET	300	0		変数300クリアー
23				ADD	301	30		変数301 に30 加算
24				CPEQ	301	120	601	変数301=120 ならフラグ601 オン
25		N	601	GOTO	2			フラグ601オフならTAG2へジャンプ
26				BTON	311			出力311 オン
27				GOTO	1			TAG1へジャンプ
28				BGSR	1			チャックサブルーチン開始
29				BTON	309			Z軸シリンダ下降
30				WTON	17			下限入力待ち
31				BTNT	310			エアチャック出力反転
32				TIMW	0.5			タイム0.5秒
33				BTOF	309			Z軸シリンダ上昇
34				WTON	16			上限入力待ち
35				EDSR				チャックサブルーチン終了
36								
37								
38								
39								

用語説明 (アイエイアイの製品に関する用語説明ですので一般的な意味よりも限定的に説明しています)

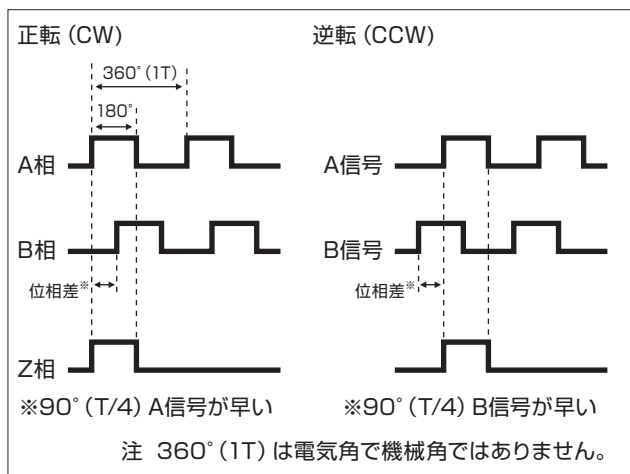
AQシール

潤滑油を樹脂で固形化した潤滑部材。毛細管現象により表面に潤滑油が染み出し、ボールねじ・リニアガイドの軌道面に最適な油量が確保され、潤滑性能を維持する。

A相(信号)出力・B相(信号)出力

インクリメンタル形の出力でA相、B相の位相差で軸の正転・逆転を判定している。正転(CW)の場合A相はB相に対して先行する。

■ 出力モード図



bit (ビット)

ネットワークでの情報量の単位。その他、byte(バイト)、word(ワード)がある。最小がbit、次がbyte、最大がwordの順に扱える情報量が変わる。

考え方 : 8bit = 1byte 16bit = 2byte = 1word

CCW

反時計回り(Counter Clock Wise)。モーターの回転方向を示す時などに用いられる。



CP制御

全軌道又は全経路が指定されている制御。(Continuous Path)

CT効果

設備のエアシリンダーを電動アクチュエーターに置き換えることにより、サイクルタイム短縮、チョコ停削減が可能となり生産性が向上した結果、設備投資や人件費などを抑える事ができて、お客様の利益が増えるという効果。CTとはサイクルタイム(Cycle Time)とチョコ停(Choco Tei)の略称。

CW

時計回り(Clock Wise)。モーターの回転方向を示す時などに用いられる。



G

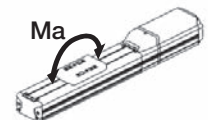
加速度の大きさを表す単位。非SI単位。標準重力加速度を基準に加速度を示す。1G = 9.807m/s²

I/O

入出力(Input/Output)。装置の外部に接続する機器との情報(信号)の出入りに使用するインタフェース。

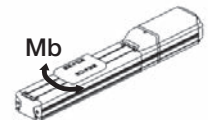
Ma方向

進行方向に対しての前後方向。



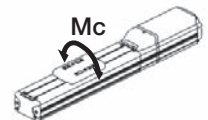
Mb方向

進行方向に対しての左右方向。



Mc方向

進行方向に対しての回転方向。



N

SI単位系における力の単位。質量1kgの物体を1m/s²で加速させる力を示す。1kgf = 9.807N

N・m

SI単位系における力のモーメント(トルク)の単位。中心となる点から1m離れた点に、中心となる点に向かって直角方向に1Nの力を加えたときの、中心となる点のまわりの力のモーメントが1N・m。

PLC

プログラマブルロジックコントローラー(Programmable Logic Controller)の略称。生産施設・装置を制御するためのプログラム可能なコントローラー。

PTP制御

経路上の通過点が飛び飛びに指定されている制御。(Point to Point)

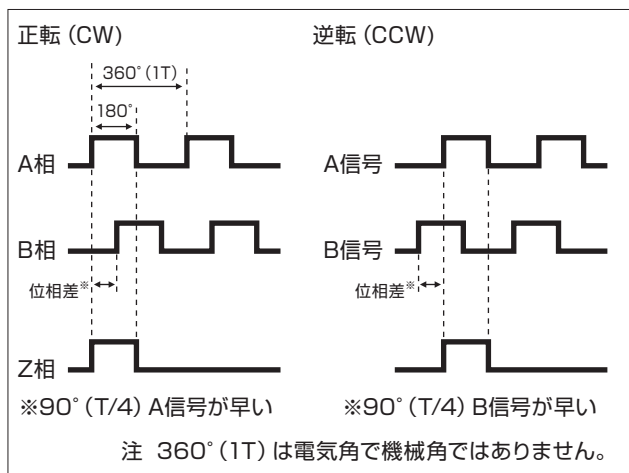
SEL言語

Shimizukiden Ecology Language の略称。当社独自のプログラム言語。

Z相

インクリメンタルエンコーダーの基準点を検出する相(信号)で、原点復帰動作の際、原点を検出するために使う。原点復帰動作時に基準となるZ相信号を探すことをZ相サーチという。

■ 出力モード図



アース

機器の筐体、電子機器の基準電位配線などを基準電位点に接続すること。または基準電位点そのもの。ノイズ対策、感電防止等の目的で接続される。(接地、グランド)

アンプバッテリー

電源遮断時にエンコーダーの情報を保持するための電池。

アブソリュートエンコーダー

絶対位置を検出する機能を持ったエンコーダー。絶対的な位置を常に把握できるため、電源投入毎の原点復帰は必要としない。

安全カテゴリー

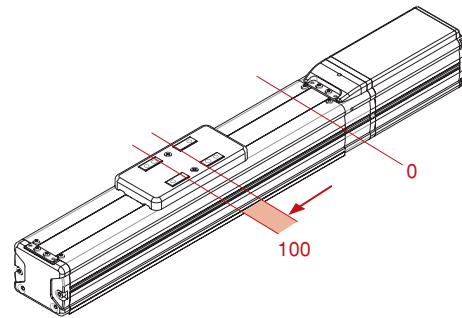
国際規格のISO13849-1で規定され、安全を確保するため機能(安全機能)を分類したもの。分類は安全度の基準別にB、1、2、3、4の5段階に分かれていて、基準(カテゴリー)4が最も安全度が高い基準を示す。

位置決め完了幅

位置決めすべき座標に対して、位置決め完了とみなす幅。(Pend Band)

位置決め精度

指令した停止位置と、実際に停止した位置との一致の度合い。



イナーシャ比

モーター軸の慣性モーメントに対する負荷慣性モーメントの比率。

インクリメンタルエンコーダー

相対位置を検出する機能を持ったエンコーダー。相対的な位置しか把握できないため、電源投入毎に原点復帰を必要とする。

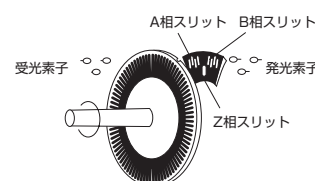
エアパージ

防塵・防滴タイプのアクチュエーターにおいて、防塵・防滴性を確保するために、アクチュエーター内部に空気圧をかけて、アクチュエーター内部へ塵などが入らないようにすること。

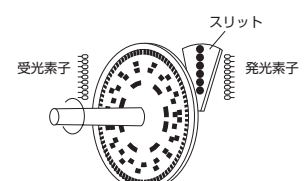
エンコーダー

モーターの位置を検出するセンサー。

●インクリメンタル



●アブソリュート



インクリメンタル形エンコーダーは、出力パルス数で軸の回転角又は回転数を検出します。そのため、回転角や回転数を検出するためには出力パルス数を累積加算するためのカウンターが必要となります。一方、パルス波形の立ち上がり、下がり点を利用してパルス発生頻度を2倍、4倍に高め、電氣的に分解能を高めることができるという利点も有ります。

アブソリュート形エンコーダーは、回転スリットの模様から軸の回転角を検出するため、回転スリットが静止している状態でも、常時絶対位置を知ることができます。従ってカウンターが無くても常に回転位置の確認ができます。また、機械に組み込んだ時点で入力回転軸の原点が決定されるため、始動時・停電後・非常停止後の電源投入の際でも原点からの回転数を正確に表すことができます。

用語説明

押当て原点復帰

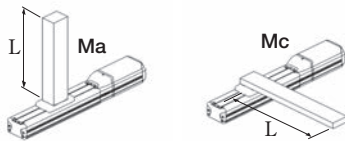
ストッパーに押当てることにより原点を決める方式。原点センサーを使わずに原点復帰が可能。

オーバーシュート

応答が目標値を行きすぎる事。

オーバーハング

アクチュエーターへの搭載物が、前後・左右・上下のいずれかに張り出していること。



オーバーロードチェック

過負荷のチェック。(保護機能の1つ)

オープンコレクター出力

電圧出力回路において負荷抵抗が無い方式で、負荷電流をシンク(吸い込み)する形で信号を出力すること。この回路は負荷が何Vの電位に接続されるかということには無関係に負荷電流をON / OFFすることが可能で、外部の負荷をスイッチングするのに便利であり、リレーやランプなどの外部負荷をスイッチングする回路として広く用いられている。

オープンループ方式

制御方式の一種。指令のみを行い、フィードバックをとらない方式。ステッピングモーターがその代表例で指令値と実際値との比較を行わないために脱調(信号エラー発生)してもコントローラーでの補正ができない。

回生エネルギー

モーターが回転すると自らが発生するエネルギー。

回生抵抗

回生電流を放電させる抵抗。

回生ブレーキ

モーターが減速する際に発生する回転抵抗を制動力として利用したブレーキのこと。

ガイドモジュール

直動アクチュエーターから駆動機構を取り除いた案内機構。

外部運転モード

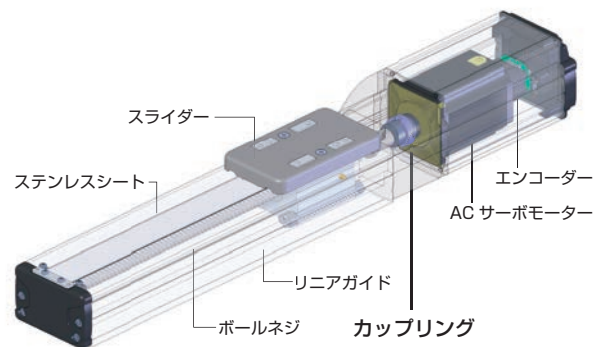
外部機器(PLC等)のスタート信号によって起動する運転モード。(自動運転)

荷重係数

寿命計算において、運転条件による寿命の低下を考慮するための係数。

カップリング

軸継手。軸と軸を締結する機械要素。

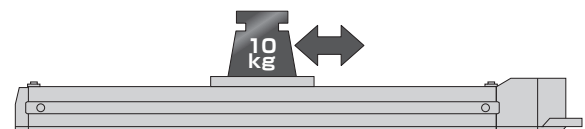


過電圧

モーターに規定値以上の電圧がかかること。

可搬質量

アクチュエーターのスライダー/ ロッド/ テーブルで搬送できる質量。



慣性

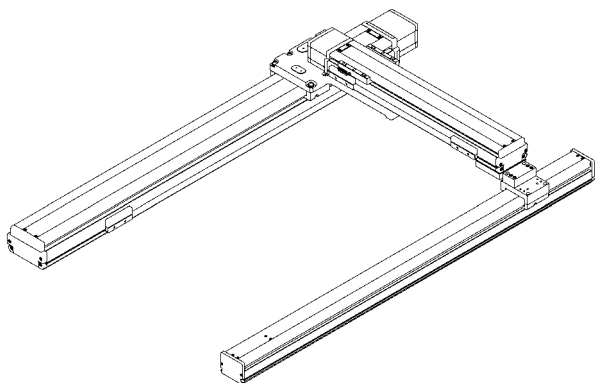
物体に外力が作用しない限り、現在の状態を持続しようとする性質。(イナーシャ)

慣性モーメント

回転しにくさ(止めにくさ)の程度を表す量。

ガントリ

XYの2軸組合せにY軸サポート用のガイドを取り付けた組合せのタイプ。



キー溝

キー取付用の軸または、取付け部品に加工する溝のこと。(キー:軸と取付け部品の回転方向の位置ズレを防止するための部品。)

危険速度

ボールネジが共振するスライダの速度。(ボールネジの回転数)

基準定格寿命

走行寿命の基準値。当社では、ロボシリンダーの基準定格寿命を5,000km、単軸ロボットの基準定格寿命を10,000kmと定めている。(一部機種を除く)

グラウンド

大地に設置して保安のために使用される基準電位となる場所のこと。

〈グラウンドの記号〉

フレームグラウンド

アース(接地)



グリース

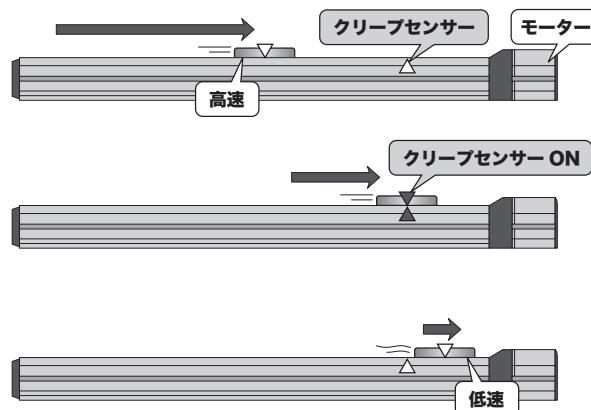
潤滑油中に増ちょう剤を分散させて半固体又は固体状にしたもの。

グリースアップ

グリースを摺動部に注入・塗布すること。

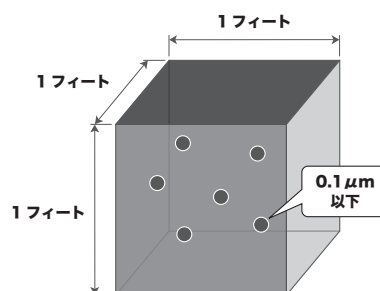
クリープセンサー

原点復帰を高速で行うためのセンサー。



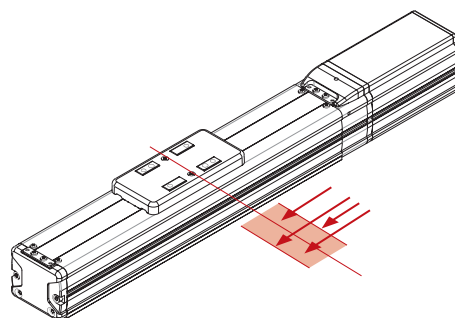
クリーン度

クリーンルーム内の洗浄度を示す指標。



繰返し位置決め精度

同一条件で、同じ指令によって繰返し位置決めしたときの再現性。任意の一点に同じ方向からの位置決めを7回繰返して、停止位置を測定し、読みの最大差を求める。この測定を移動距離の中央および、ほぼ両端のそれぞれの位置で行い、求めた値のうちの最大のものを測定値とし、その値の1/2に±の符号をつけて表示する。



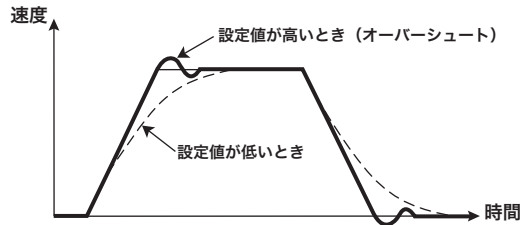
グローバル仕様

安全カテゴリーに対応出来るよう、非常停止回路の2重化や3ポジションイネーブルスイッチ等の機能を備えたコントローラーやティーチングボックスの種類。

用語説明

ゲイン

コントローラーがサーボモーターを制御する際に応答を調整する数値。一般にゲインが高くなると速応性が向上する。



原点

アクチュエーターの動作の基準点。

原点復帰

アクチュエーターの動作の基準となる点に戻ることに。

コイル

流れる電流が変化した場合、その単位時間あたりの電流の変化に比例した起電力を発生する部品。高い周波数の電気信号をできるだけ通さず、直流または低い周波数の交流のみ通す性質がある。

コンデンサー

電荷を蓄える働きをする受動素子のこと。静電容量または、キャパシタ蓄電器ともいう。

サーボ制御

モーターから現在の速度・位置を検出し、上位にフィードバックすることで、指令値に対して実際の結果を比較して、その差をできるだけ小さくさせる制御方法。

サーボモーター

フィードバックをかけて操作されるモーター。

サイクルタイム

1つの工程にかかる時間。

差動ラインドライバー

パルス列信号の入出力方式の1つで、同じ入出力方式の「オープンコレクター」方式に比べノイズに強いという特長がある。反面、オープンコレクター方式に比べ高価。

三相交流

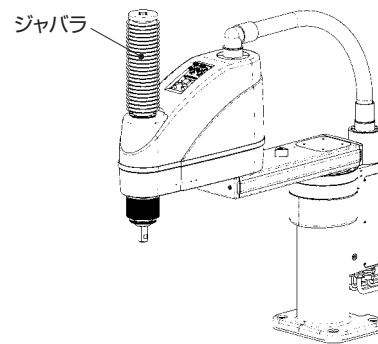
3つの相からなる交流。単相と比較して少ない電流で送電できるため、動力用電源に多く利用される。

シールド線

心線の周りを静電シールド(アルミテープ、網組など)で覆った構造の電線。ノイズの影響を受けにくい。

ジャバラ

防塵や防滴の目的で取り付けられている伸縮するシート。



ジョグ送り

手動により、あらかじめ定められた送り速度で送ること。

シリアル通信

データを送受信するための伝送路を1本または2本使用して、データを1bitずつ連続的に送受信する通信方式のこと。

スイッチ

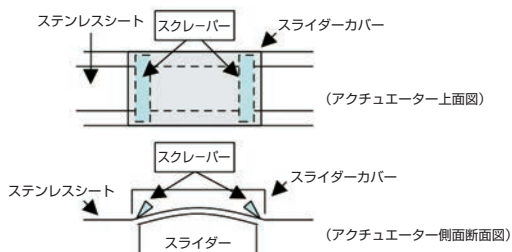
電気の通り道をレバーまたは押しボタンによって接続、遮断できるようにしたもの。

〈代表的なスイッチの種類〉

- 1 トグルスイッチ(スナップスイッチ)
レバーを倒すことによってON/OFFするスイッチ。端子のピン数により2P、3P、6Pがある。
- 2 モーメンタリースイッチ
操作部を押した場合にONになり、手を離すと元に戻るスイッチ。
- 3 オルタネートスイッチ
手を離してもONの状態を保持し、もう一度押したときにOFFになるスイッチ。

スクレーパー

摺動面の異物を除去し、本体内部への侵入を防止するための部品。

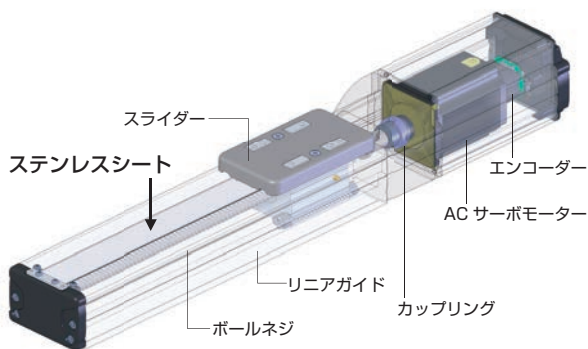


ステッピングモーター

入力パルス信号によって角度位置決めをするモーター。パルスモーターとも呼ぶ。

ステンレスシート

スライダータイプに使われている防塵シート。

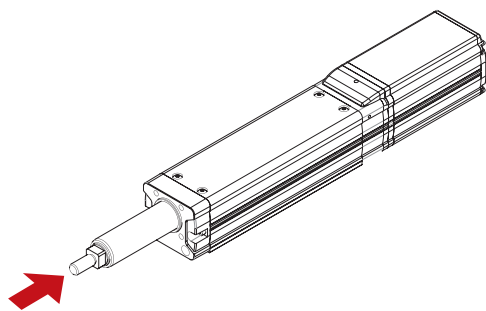


ストローク

アクチュエーターの動作範囲。

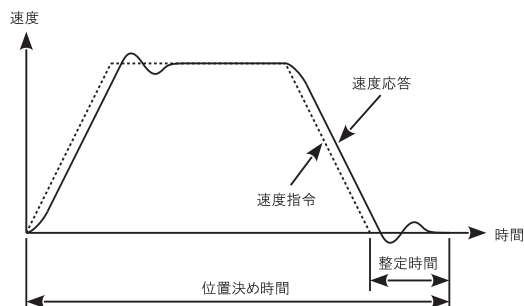
スラスト荷重

軸方向に加わる荷重。(アキシャル荷重)



整定時間

位置決め動作では、速度指令値がゼロになった後、停止するまでの時間を指す。



静的許容モーメント

スライダーの停止している状態で、スライダーに付加できる静定格荷重(N)^{※1}を元に算出したもの。

※1 一定の負荷を加えた時、ガイドとボール（鋼球）の接触面に微小な圧痕（ガイドボールの永久変形量の合計が、ボール直径の約1/10000 倍になること）が残る荷重のこと。

ソフトウェアリミット

ソフトウェア上で設定されている動作範囲の制限。

ダイオード

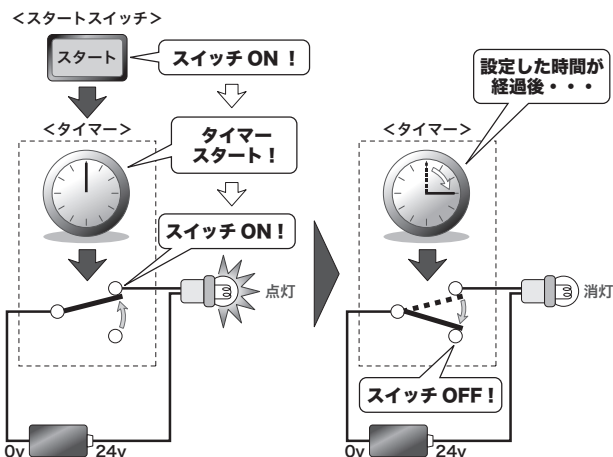
電気の流れを一方通行にする部品。

〈ダイオードの種類〉

1. スイッチングダイオード
小信号用のダイオードで最も多く使われる。
形状も小型でガラス封じになっている。
2. 発光ダイオード
LED のこと。表示用、リモコンの赤外線などに使われる。

タイマー

電気的なスタート信号を与えると起動し、予め定められた時間を経過したのち、回路を切り替える事ができる電子部品。



用語説明

タクトタイム

生産ラインにおいて、ある時間内で、目標の生産数量を生産するために割り当てられる、1個あたりの作業時間。(計画値)

脱調

衝撃や過負荷等により、入力パルス信号(指令位置)とモーターの回転(移動後の位置)の同期が失われた状態。オープンループ制御においては脱調を検出できないため、位置ずれを起こしたまま運転を継続する。

ダブルスライダー

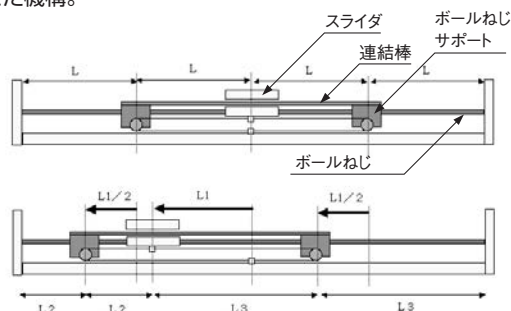
駆動スライダーとは別に、フリースライダー(ボールねじ・駆動ベルトに接続されていないスライダー)を追加したもの。

単相交流

1つの相からなる交流。家庭用電源などに用いられる。

中間サポート機構

スライダーと連動して動くボールネジサポート機構のこと。ロングストロークの場合のボールネジの振れを抑さえ、危険回転数の帯域をアップさせ、ロングストロークタイプの最高速度を大幅に向上させた機構。



直接数値指定制御

予め目標位置をコントローラーに覚え込ませておかなくても、タッチパネル等から数値を入力し、それがそのまま目標位置に反映される制御方法。

ティーチング

コントローラーに所要の作業に必要な情報を記憶させること。(教示)

定格推力

連続的に発生することができる推力。

定格トルク

連続的に発生することができるトルク。

ディスペンサー

液体の流量を制限する機器。接着剤、シール剤等の塗布装置に組み込まれる。

デューティ

アクチュエーターが動作している時間と経過時間の比率。

電磁弁タイプ

エアシリンダーの電磁弁を動作する信号と同じ信号で動作出来るようにしたコントローラーの種類。

動的許容モーメント

ガイド寿命に対する指標。当社では、走行距離がロボシリンダ5,000km、単軸ロボット10,000kmが基準定格寿命となるモーメントのこと。

突入電流

電源投入の瞬間にコンデンサーを充電する目的で流れる電流のこと。定常時の電流よりもはるかに大きい。

トランジスタ

ベース(B)部分にわずかな電流を流すと、コレクタ(C)～エミッタ(E)間電流が流れ、スイッチングの役目を果たす素子のこと。PNP型とNPN型の2種類がある。

トランス

交流電圧あるいは、電流の変換を行う電気機器または部品。

ノイズ

機器から漏れた不必要な電磁波などを原因とする電気信号のひずみ。

ノイズフィルター

電源や信号などにおいて、ノイズの漏洩や侵入を防止する機器。

バックアップメモリー

アクチュエーターを動かすために必要な情報をコントローラーの中に保存するための記憶装置。

バックラッシュ

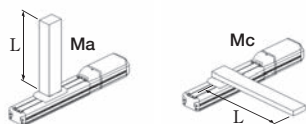
互いにはまり合って運動する機械要素の間に有するすきま。

パラメーター

信号の入出力の設定や、モーターを回転させるための電圧や電流をどのように変化させるかなど、アクチュエーターを動作させるためにコントローラーが保持しているデータ。

張出し負荷長

スライダから張り出すことができる最大長さの目安。



パルス列制御

ドライバが出力するパルス列の変調によって、モーターの動作を制御する方式。

ハンチング

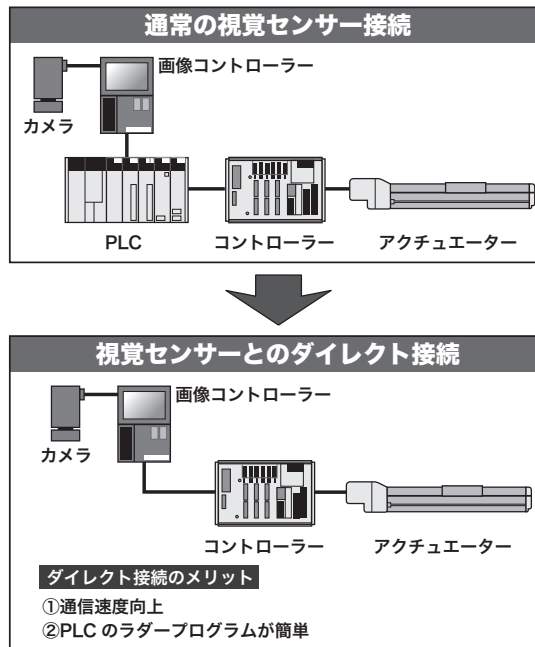
目標値付近で、応答が振動的となる現象。

非常停止回路

装置が危険状態になった場合に、人為的または自動的に装置を停止させる回路。

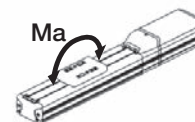
ビジョンセンサ

カメラを使用して対象物(ワーク)を撮影(撮像)し、位置や輪郭などを読み取り、その内容を制御機器へデータ送信する機器のこと。



ピッチング

進行方向に対し前後方向(Ma方向)にどれくらい傾くかを角度で表したもの。



標準荷重係数

機種ごとに定めた荷重係数の標準値。

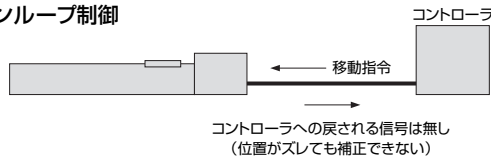
用語説明

フィードバック制御

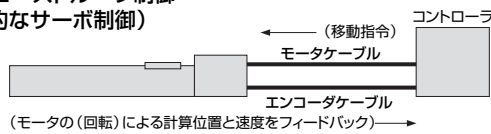
コントローラーからの指令とエンコーダーからの指令の制御結果が一致するように制御する仕組み。

アクチュエーターの制御には以下のような種類がある。

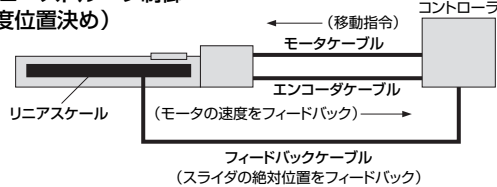
■ オープンループ制御



■ セミクローズドループ制御 (一般的なサーボ制御)



■ フルクローズドループ制御 (高精度位置決め)



負荷率

モーターの定格出力に対する負荷の比率。

ブレーキボックス

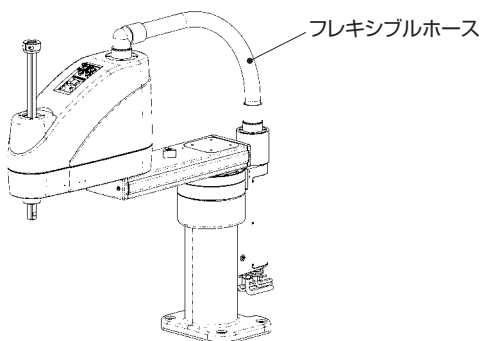
ブレーキ・コントローラー間に接続する装置。

フレームグラウンド

装置のフレーム等の大きな導電体からなる安定した電位を持つ場所。

フレキシブルホース

スカラロボットのモーター・エンコーダーケーブルやユーザー配線を通しての管のこと。フレキホース、フレキ管などとも呼ぶ。

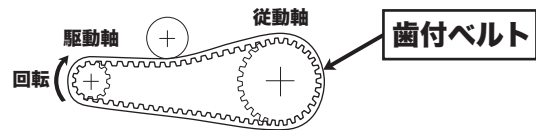


プロトコル

主に通信を行う際に定めた規約。データ等をどのように並べ意味合いを持たすのかを決めたもの。

ベルト駆動

ベルトで、駆動軸から従動軸(駆動される軸)に動力を伝達させる駆動方式。IAIでは主には歯付ベルトを使用している。



ボールねじ

ねじ軸とナットがボールを介して作動する機械部品。

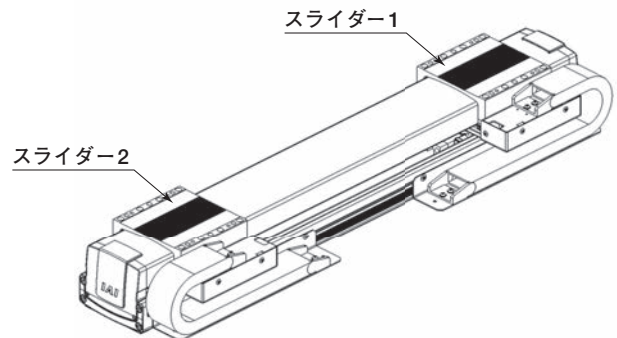
保護構造(IP□□)

水や人体および固形異物からの保護の度合いのこと。

IEC(International Electrotechnical Commission)、JIS(日本工業規格)およびJEMA(日本電気工業会)の規格に基づいている。

マルチスライダ

個々に独立した動作が可能な複数のスライダを搭載した仕様。



メカエンド

スライダの機械的な可動限界位置。

モーター・エンコーダーケーブル

アクチュエーターとコントローラーを接続するケーブル。

モーメント

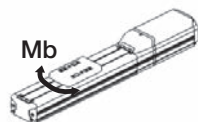
物体を回転させようとする力。

漏れ電流

高圧の電源(AC100V等)を使用した装置で使用している部品等から周囲の導体(主にフレーム)に流れてくる微小な電流のこと。

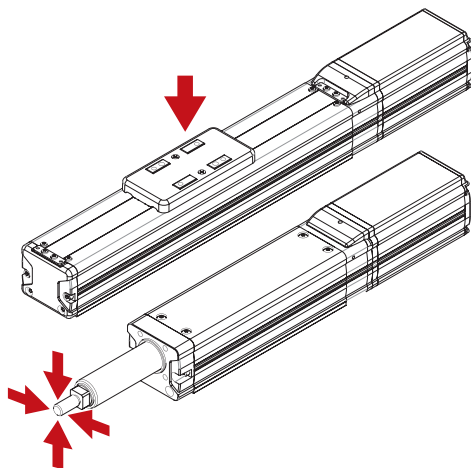
ヨーイング

進行方向に対し左右方向(Mb方向)にどれくらい傾くかを角度で表したもの。



ラジアル荷重

直動アクチュエーターの動作方向に対して垂直に作用する荷重。



リード

送りねじが1回転するときにスライダが移動する距離。リードが大きいとスライダの速度が速い反面、推力は小さい。

リニアエンコーダー

直線距離を検出するエンコーダー。

リニアガイド

アクチュエーターのスライダを案内する機構。

リニアモーター

直線動作をするモーター。

リレー

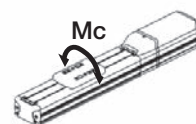
継電器ともいい電磁石、接点機構で構成され「電磁石にある値以上の電流を流した時に生ずる電磁吸引力を利用して、接点機構を作動させるもの」と定義される。コイルに与えられる電圧、電流(入力信号)により、接点の開閉を行う。

ロードセル

力の大きさを検出するセンサー。

ローリング

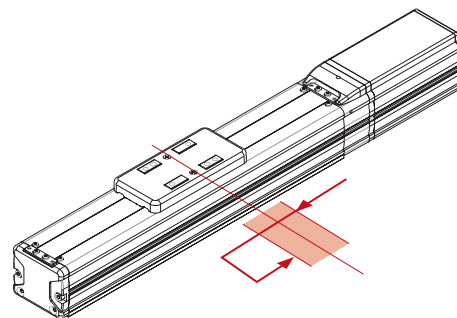
進行方向に対し回転方向(Mc方向)にどれくらい傾くかを角度で表したもの。



ロストモーション

ある位置への正の向きでの位置決めと、負の向きでの位置決めによる両停止位置の差。

任意の一点に正と負の方向からの位置決めを7回繰返して、停止位置を測定し、正と負それぞれの測定値の平均差を求める。この測定を移動距離の中央および、ほぼ両端のそれぞれの位置で行い、求めた平均差のうちの最大のものを測定値とする。



ロボットケーブル

屈曲や捻回の耐性に優れたケーブル。

押付け動作について

押付け動作はエアシリンダのように、ロッドやスライダをワーク等に押付けた状態で保持し続ける機能です。アクチュエータの機種によってはご使用頂けない機種もありますので、下記の使用方法と注意事項をご確認の上ご使用頂きますようお願い致します。

【押付け動作対応可否】

モータ種類	シリーズ	機種	対応可否	備考
パルスモータ	RCP6/ RCP5/RCP4 RCP3/RCP2	スライダタイプ	○	押付け動作は可能です。(下記注意事項1参照)
		ロッドタイプ	◎	押付け動作に適しています。(下記注意事項2参照)
	RCP2/RCP5	ベルトタイプ	×	ベルトは押付け力が安定しないため押付けは出来ません。
サーボモータ(DC24V)	RCA2/RCA	全機種	△	下記注意事項2参照
サーボモータ (AC100/200V)	RCS3	RA4R/RA6R/ RA7R/RA8R/ RA10R/RA15R/ RA20R	◎	押付け動作に適しています。
		その他機種	△	下記注意事項2参照
	RCS2	RA13R	◎	押付け動作に適しています。
		その他機種	△	下記注意事項2参照

【注意事項】

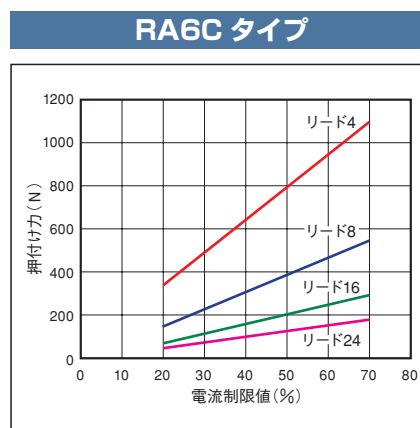
- スライダタイプで押付けを行う場合、ガイドの動的許容モーメントを考慮する必要があります。
詳細は各スライダタイプの押付け力と電流制限値の相関図ページをご参照下さい。(1-389ページ)
- 押付け用途には、RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2シリーズを推奨します。
RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2シリーズは、押付け時の停止安定性に優れ、製品断面同等サイズのRCA2/RCA/RCS2シリーズと比較すると、大きな押付け力を得られます。RCA2/RCA/RCS2シリーズでの押付けについては弊社にお問い合わせ下さい。

【押付け力の調整】

- 押付け動作時の押す力(押付け力)は、コントローラの電流制限値を変更することで調整が可能です。
- 1-389~1-406ページに掲載の、機種別「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種の押付け力をご確認頂き、条件に合った機種をご選定下さい。

※「押付け力と電流制限値の相関図」については下記注意内容をご確認下さい。

(例)



<押付け力と電流制限値の相関図>



ご注意

押付け力と電流制限値の相関図は、各電流制限値における押付け力の下限目安を示すものです。電流制限値が同じでも、モータの個体差、機械効率のばらつきにより、機体によっては押付け力下限値を40%程度上回る場合があります。

力制御機能を除き、押付け動作では推力をフィードバックせず、電流値の制限により押付け力を制御しています。そのため、モータのホールディングトルクのバラツキ、ボールねじやベアリング等の個体差、潤滑状態の変化等の影響により、押付け力に個体差やばらつきが生じることがあります。モータのホールディングトルク自体、ロットの違いなどにより30%程度のばらつきを持っていることが想定されます。

正確な押付け力が必要な場合は、力制御機能が使用可能なアクチュエータ及びコントローラをご使用下さい。(右ページ参照)

力制御機能

力制御機能は、アクチュエータに装着された専用ロードセルで押付け力のフィードバックをとることで、従来の押付け動作に比べて高精度の押付け制御が可能な機能です。
全8機種をご用意しており、豊富な製品群の中からお選びいただけます。

●対応推力は、2kg～5t (50,000N) まで。豊富なラインナップを取り揃えました。

RCS3-RA20R	5,000～50,000N
RCS3-RA15R	5,000～30,000N
RCS2-RA13R (注)	2,000～19,600N 1t, 2tタイプ
RCS3-RA10R	600～6,000N
RCS3-RA8R	200～2,000N
RCS3-RA7R	200～1,200N
RCS3-RA6R	60～600N
RCS3-RA4R	20～200N

(注)ロードセルはオプションです。

●パソコン対応ソフトのプレスプログラム入力シートに、それぞれプレス動作における位置、速度、加速度、荷重等を**簡単4ステップ入力**するだけで動作できます。

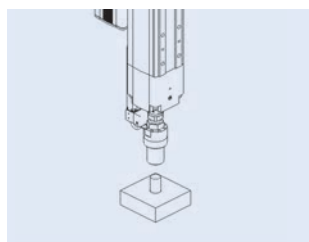
- STEP1 動作モード選択
- STEP2 原点位置入力
- STEP3 位置、荷重、速度入力
- STEP4 加圧判定条件入力



ご注意

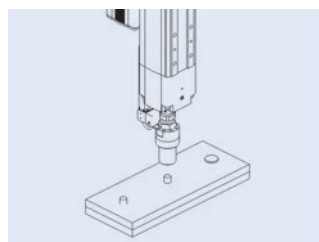
- ・押付け専用です。引張り方向での力制御は出来ません。
- ・パルス列モードで動作する場合は、力制御機能はご使用出来ません。

■ 使用用途



ピンの圧入に使用

正確な押付け力の管理が可能です。
また、圧入するピンが細くてゆるい場合もしきい値の設定により不良判定の確認が可能です。

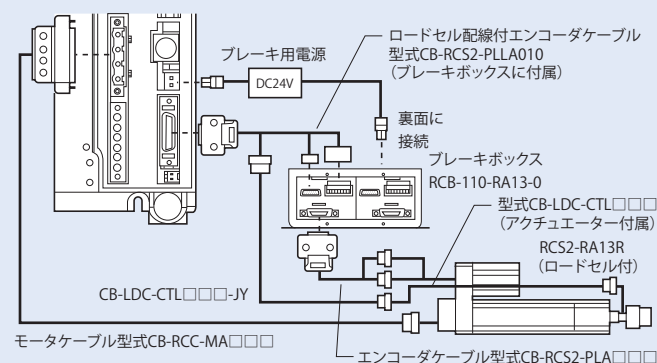


かしめ作業

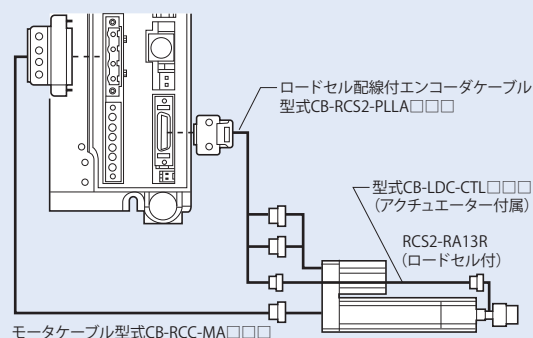
製品別に押付け力の細かな設定が可能で、さらにかしめ完了位置まで到達しているかを確認することが可能です。

■ RCS3-RA13Rの配線

ブレーキ付きの場合



ブレーキなしの場合



※RCS2-RA13Rのオプション:ブレーキ(ブレーキボックス無)『BN』を選択しブレーキボックスの2軸目として使用される場合は、別途『CB-LDC-CTL□□□-JY』、『CB-RCS2-PLLA010』の購入が必要となります。

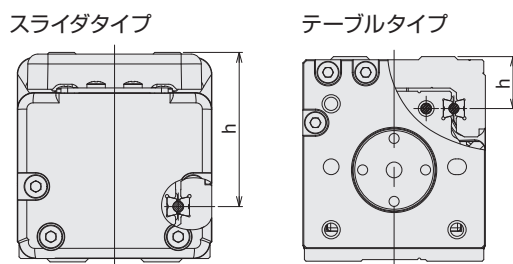
押付け力と電流制限値の相関図

RCP6(CR)シリーズ スライダタイプ/ロッドタイプ/テーブルタイプ

押付け動作時の押付け力は、コントローラの電流制限値20%(30%)~70%を変更することで変更が可能です。
最大押付け力は機種によって異なりますので、以下の表から必要な押付け力を確認し目的のタイプをご選択ください。

スライダタイプで押付け動作を行う場合、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの動的許容モーメント(Ma、Mb)を超えることのない様に、押付け電流を制限して下さい。

モーメント計算のために右図にガイドモーメントの作用位置を示しますので、押付け力作用位置オフセット量を考慮し計算して下さい。
尚、動的許容モーメントを超える過大な力を加えた場合、ガイドに損傷を与え寿命が短くなる可能性がありますので安全を見込んだ押付け電流として下さい。



ガイドモーメントの作用位置

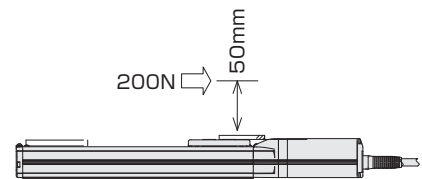
h寸法			
スライダタイプ		テーブルタイプ	
SA4	36	TA4	12
SA6	46	TA6	16.5
SA7	48	TA7	19.5
SA8	45.5		
WSA10	26.5		
WSA12	32		
WSA14	36		
WSA16	38.5		

※単位:mm

計算例)

RCP6-SA7Cタイプで、右図の位置で200Nの押付けを行った場合
ガイドが受けるモーメントは

$$Ma = (48 + 50) \times 200 = 19600 (\text{N} \cdot \text{mm}) \\ = 19.6 (\text{N} \cdot \text{m}) \text{ となります。}$$



SA7Cの動的許容モーメントはMa=44.7(N·m)

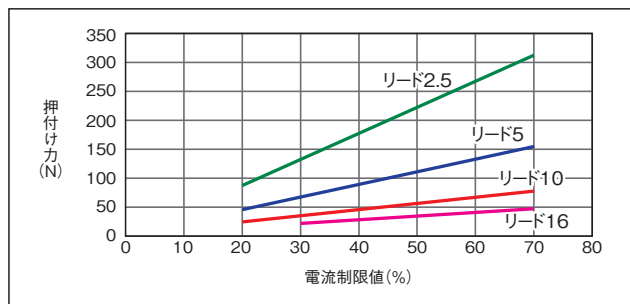
よって44.7 > 19.6であるのでOKです。

また押付けによりMbのモーメントが発生する場合は張出し量から計算し
同様に動的許容モーメントの範囲内であることを確認して下さい。

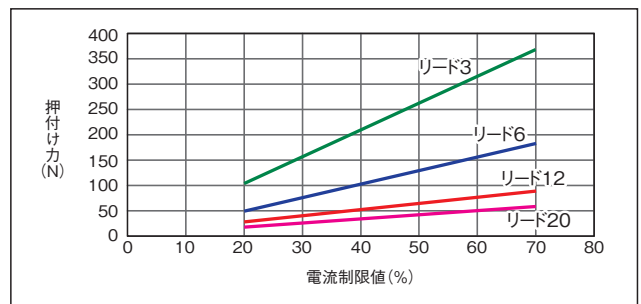
押付け力と電流制限値の相関図

※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

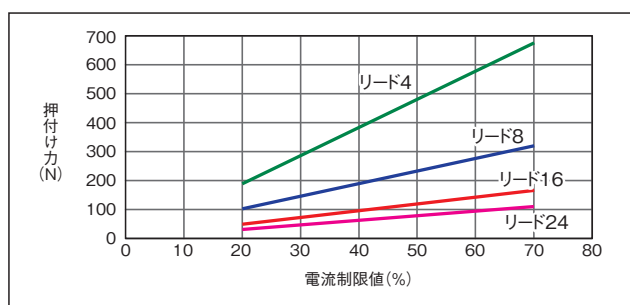
SA4/RA4/RRA4/TA4タイプ



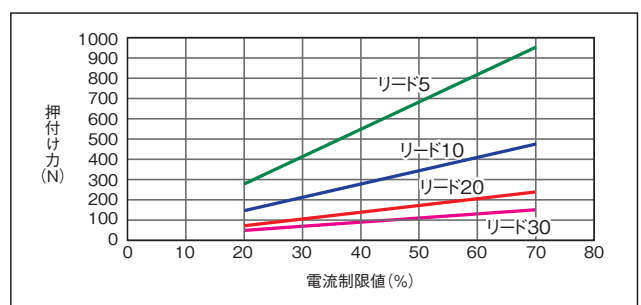
SA6/RA6/RRA6/TA6タイプ



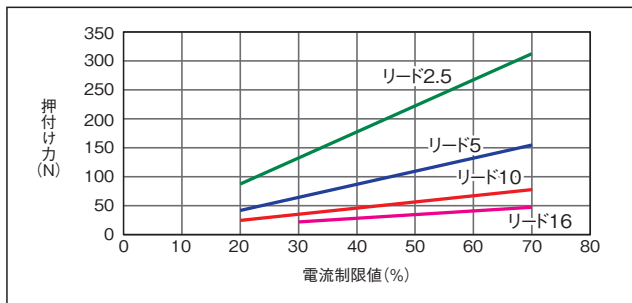
SA7/TA7/WSA14タイプ



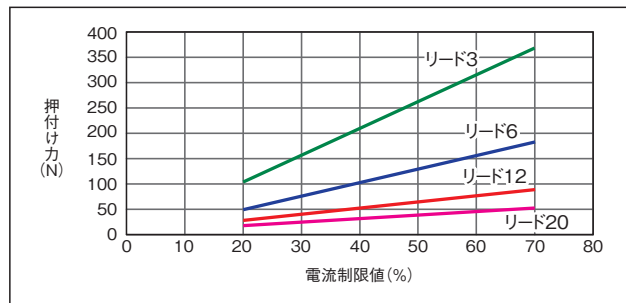
SA8/WSA16タイプ



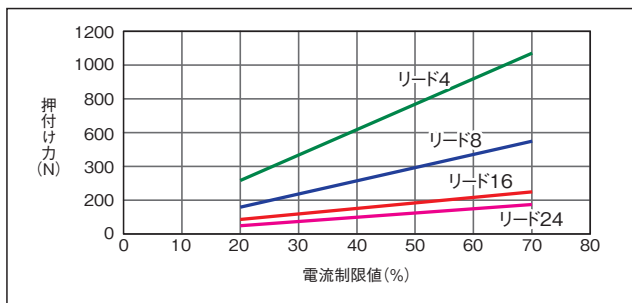
WSA10/WRA10タイプ



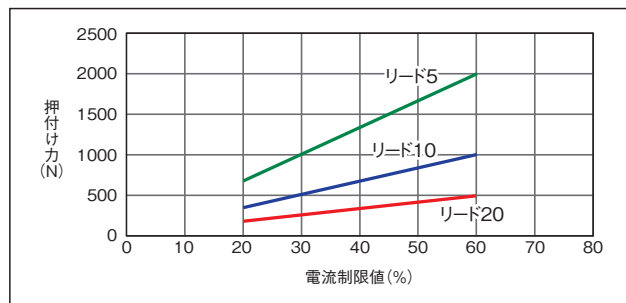
WSA12/WRA12タイプ



RA7/RRA7/WRA14タイプ



RA8/RRA8/WRA16タイプ

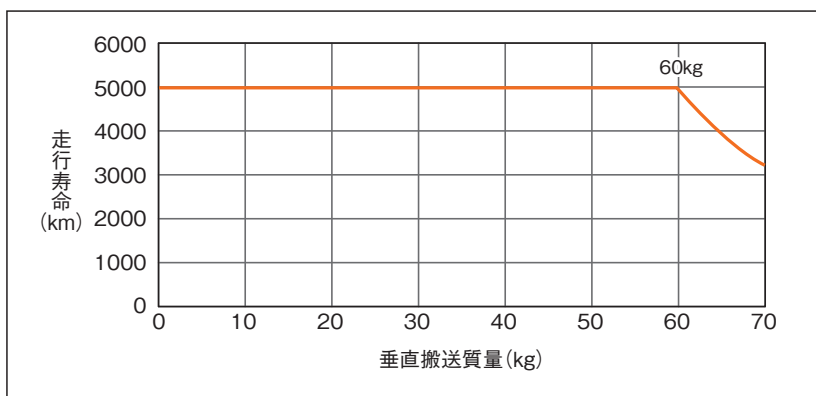


垂直搬送質量と走行寿命

※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

RCP6(S)-RA8、RRA8、WSA16(リード5のみ)、WRA16(リード5のみ)は、垂直設置で使用する場合、可搬質量によって寿命が大きく変わります。以下のグラフをご確認ください。

RA8/RRA8/WSA16/WRA16タイプ



押付け力と電流制限値の相関図

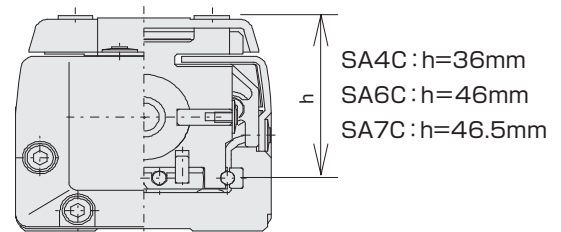
RCP5(CR)シリーズ スライダタイプ／ロッドタイプ

押付け動作時の押付け力は、コントローラの電流制限値20%(30%)～70%を変更することで変更が可能です。
最大押付け力は機種によって異なりますので、次ページの表から必要な押付け力を確認し目的のタイプをご選択ください。

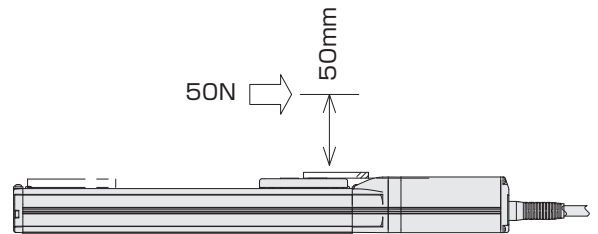
スライダタイプで押付け動作を行う場合、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの動的許容モーメント(Ma、Mb)を超えることのない様に、押付け電流を制限して下さい。

モーメント計算のために右図にガイドモーメントの作用位置を示しますので、押付け力作用位置オフセット量を考慮し計算して下さい。

尚、動的許容モーメントを超える過大な力を加えた場合、ガイドに損傷を与え寿命が短くなる可能性がありますので安全を見込んだ押付け電流として下さい。



ガイドモーメントの作用位置



計算例)

RCP5-SA7Cタイプで、
右図の位置で50Nの押付けを行った場合
ガイドが受けるモーメントは

$$Ma = (46.5 + 50) \times 50 = 4825 \text{ (N}\cdot\text{mm)}$$

$$= 4.825 \text{ (N}\cdot\text{m) となります。}$$

SA7Cの動的許容モーメントはMa=10(N·m)

よって10 > 4.825であるのでOKです。

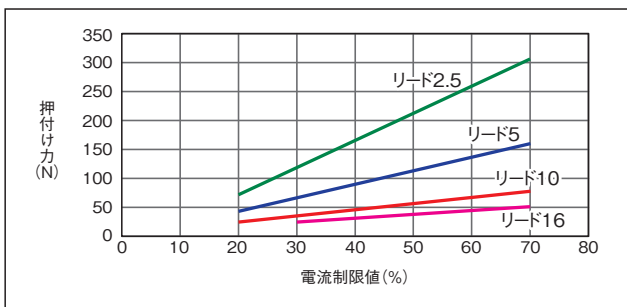
また押付けによりMbのモーメントが発生する場合は張出し量から計算し同様に動的許容モーメントの範囲内であることを確認して下さい。

押付け力と電流制限値の相関図

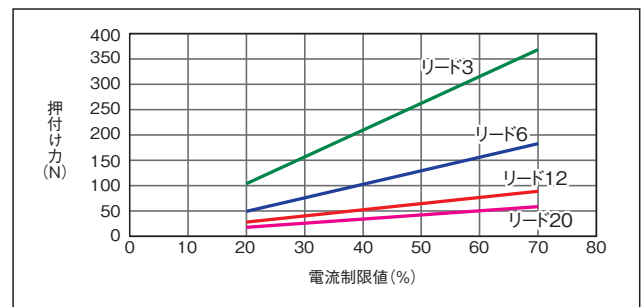
※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

●RCP5

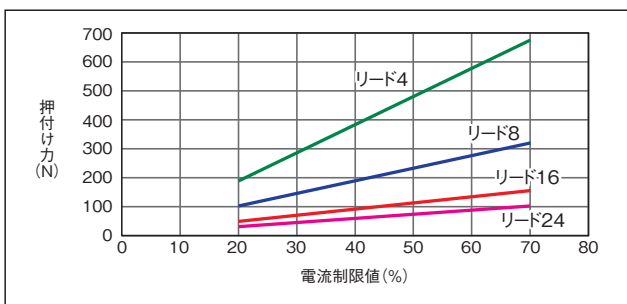
SA4/RA4タイプ



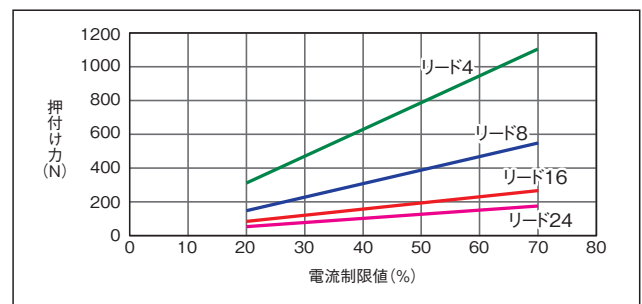
SA6/RA6タイプ



SA7タイプ



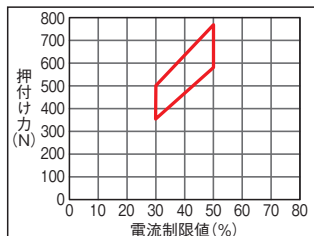
RA7タイプ



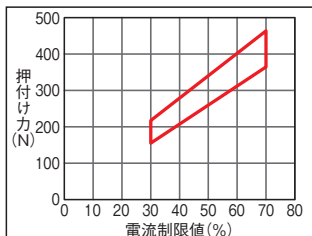
●RCP5W

RA6Cタイプ

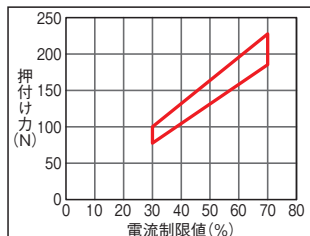
<RA6C リード3 高推力仕様>



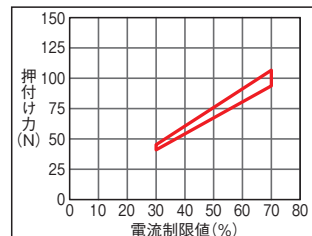
<RA6C リード3 標準仕様>



<RA6C リード6 標準仕様>

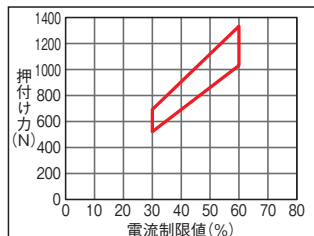


<RA6C リード12 標準仕様>

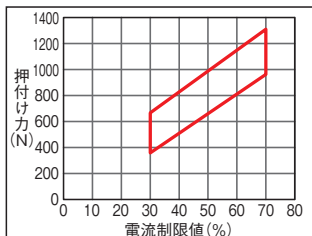


RA7Cタイプ

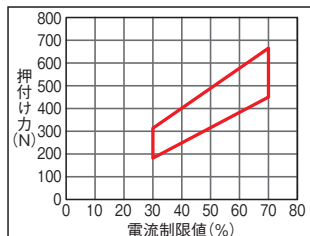
<RA7C リード4 高推力仕様>



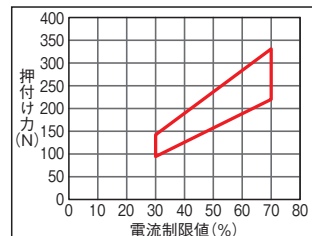
<RA7C リード4 標準仕様>



<RA7C リード8 標準仕様>

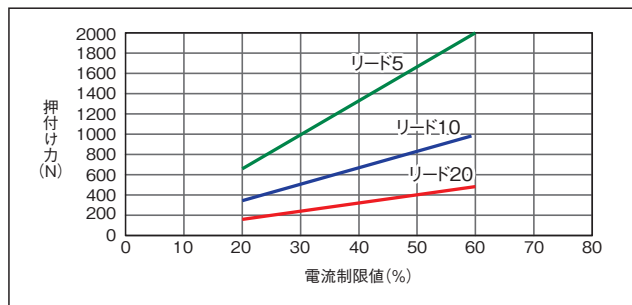


<RA7C リード16 標準仕様>

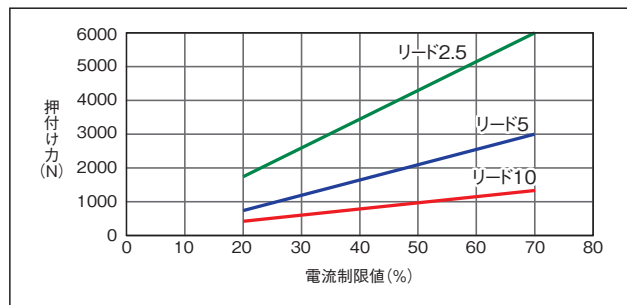


●RCP5、RCP5W

RA8タイプ



RA10タイプ



ご使用上の注意

- 押付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。RCP5W-RA6C/RA7Cは、ご希望の押付け力がグラフの赤線枠内にある機種をご確認ください。
- 電流制限値が20%未満の場合は押付け力がばらつく場合がありますので、RCP5W-RA6C/RA7Cは30%以上、それ以外は、20%以上でご使用ください。
- 押付け動作時の移動速度はRA8C/RA8R/RA10C/RA10Rが10mm/s、それ以外は20mm/sの場合です。
- RA8C/RA8Rはモーター発熱の制約から、連続運転できる電流制限値を60%以下としています。そのため、押付けおよび停止時電流値は60%以下でご使用ください。
- RCP5-RA10C/RA10Rを、最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にして下さい。

リード(タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回

※ 押付け回数の上限は、衝撃・振動などの運転条件により変化します、左記回数は衝撃・振動が無い場合の数値です。

■RCP5(W)-RA10C/RA10R押付け動作注意点

ボールネジの座屈荷重の関係から、RA10C/RA10Rの一部機種の押付け力に制限を設けています。(下記表参照)

項目	ストローク 550mm以下	ストローク 600mm以下	ストローク 650mm以下	ストローク 700mm以下	ストローク 750mm以下	ストローク 800mm以下
リード10	押付け力グラフのとおり					
リード5	グラフのとおり	2900	2500	2200	2000	1800
リード2.5	グラフのとおり					

押付け力と電流制限値の相関図

RCP4(CR)シリーズ スライダタイプ／ロッドタイプ

押付け動作時の押付け力は、コントローラの電流制限値20% (30%)～70%を変更することで変更が可能です。
最大押付け力は機種によって異なりますので、下記の表から必要な押付け力を確認し目的のタイプをご選択ください。

スライダタイプで押付け動作を行う場合、押付け力によって発生する反カモーメントがカタログスペックの動的許容モーメント (Ma、Mb) を超えることのない様に、押付け電流を制限して下さい。

モーメント計算のために右図にガイドモーメントの作用位置を示しますので、押付け力作用位置オフセット量を考慮し計算して下さい。

尚、動的許容モーメントを超える過大な力を加えた場合、ガイドに損傷を与え寿命が短くなる可能性がありますので安全を見込んだ押付け電流として下さい。

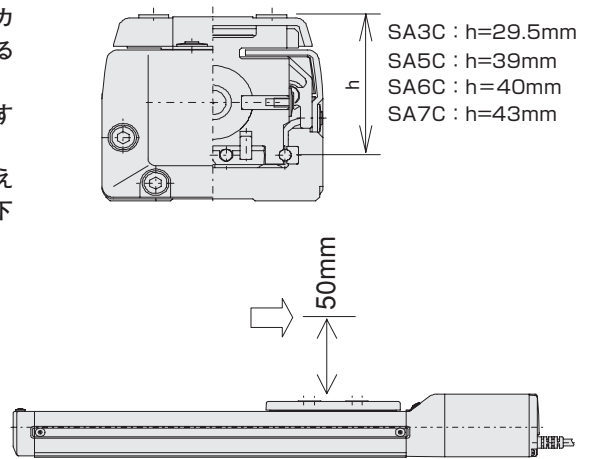
計算例)

RCP4-SA7C タイプで、右図の位置で 100N の押付けを行った場合
ガイドが受けるモーメントは $Ma = (43 + 50) \times 100 = 9300 \text{ (N} \cdot \text{mm)}$
 $= 9.3 \text{ (N} \cdot \text{m)}$ となります。

SA7C の動的許容モーメントは $Ma = 13.9 \text{ (N} \cdot \text{m)}$

よって $13.9 > 9.3$ であるので OK です。

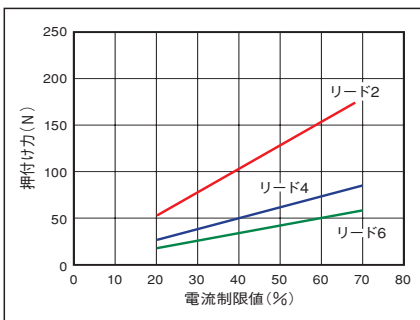
また押付けにより Mb のモーメントが発生する場合は張出し量から計算し同様に動的許容モーメントの範囲内であることを確認して下さい。



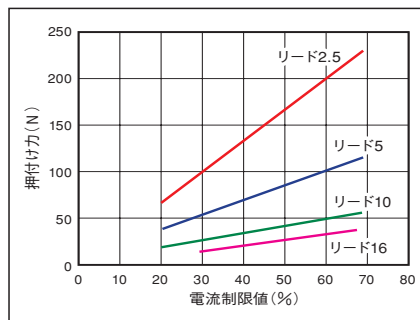
押付け力と電流制限値の相関図

※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

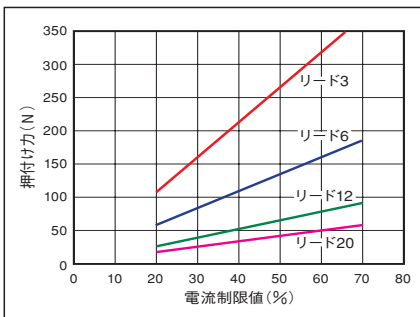
SA3 タイプ



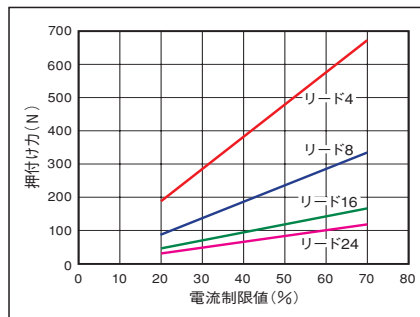
RA3 タイプ



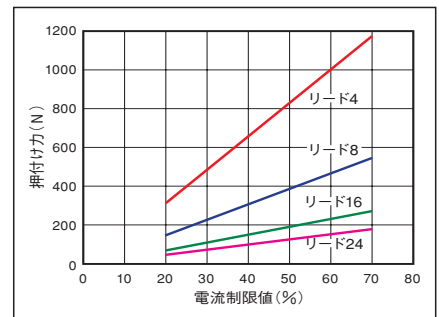
SA5/SA6/RA5 タイプ



SA7 タイプ



RA6 タイプ

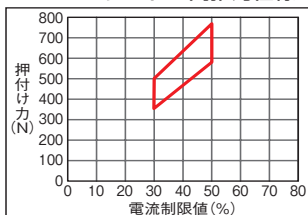


ご使用上の注意

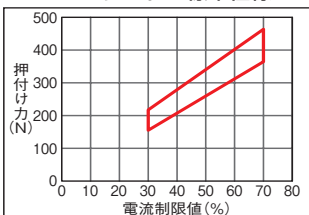
- 押付け力と電流制限値との関係は目安の数値ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
- 電流制限値が20%未満の場合は押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。
- 押付け動作時の移動速度は20mm/sの場合です。

RCP4W-RA6C/RA7C タイプ

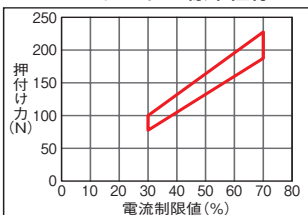
<RA6C リード3 高推力仕様>



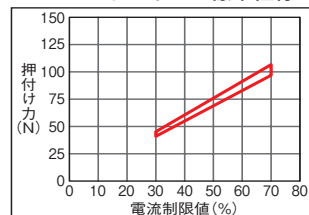
<RA6C リード3 標準仕様>



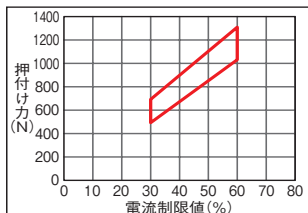
<RA6C リード6 標準仕様>



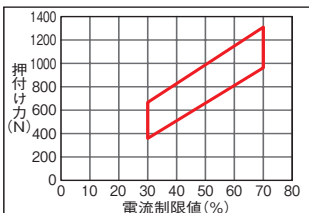
<RA6C リード12 標準仕様>



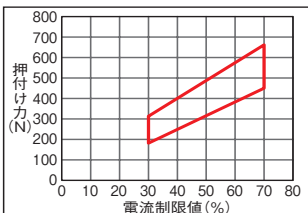
<RA7C リード4 高推力仕様>



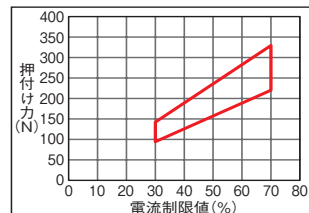
<RA7C リード4 標準仕様>



<RA7C リード8 標準仕様>



<RA7C リード16 標準仕様>



ご使用上の注意

- 押付け力は摺動抵抗の影響及び経年変化により、力のばらつきが生じます。その為グラフも電流制限値に対して幅をもたせた形のグラフになっています。ご希望の押付け力がグラフの赤線枠内にある機種をご選定下さい。
- 押付け力は速度20mm/sの時の値です。速度を変更すると押付け力も変化しますのでご注意願います。

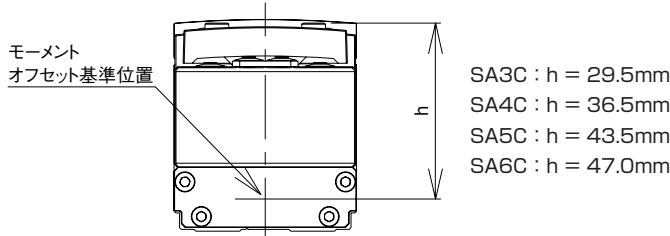
押付け力と電流制限値の相関図

RCP3 シリーズ

スライダタイプ

スライダタイプで押付け動作を行う場合、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの動的許容モーメント (Ma、Mb) を超えることのない様に、押付け電流を制限して下さい。

モーメント計算のために下図にガイドモーメントの作用位置を示しますので、押付け力作用位置オフセット量を考慮し計算して下さい。尚、動的許容モーメントを超える過大な力を加えた場合、ガイドに損傷を与え寿命が短くなる可能性がありますので安全を見込んだ押付け電流として下さい。



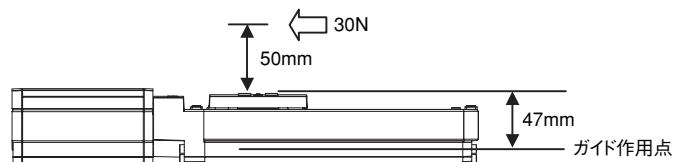
スライダタイプで押付け動作を行なう場合、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの **許容モーメント** を超えることがない様に設定して下さい。

計算例)

RCP3-SA6C (リード 12) タイプで、スライダ上面から 50mm の位置で 30N の押付けを行なった場合

ガイドが受けるモーメントは

$$\begin{aligned}
 Ma &= (47 + 50) \times 30 \\
 &= 2910 \text{ (N}\cdot\text{mm)} \\
 &= 2.91 \text{ (N}\cdot\text{m)} \text{ となります。}
 \end{aligned}$$

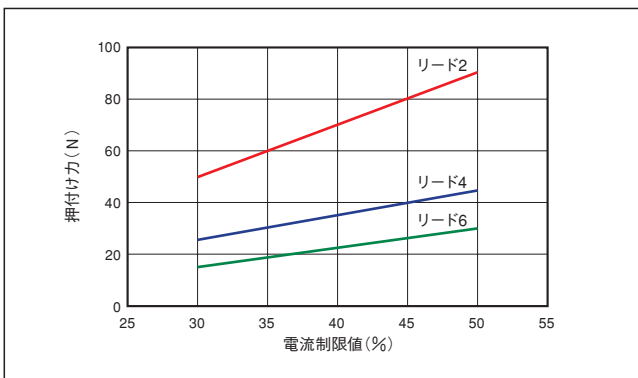


SA6C の許容モーメント (Ma) は 4.31 (N・m) ですので、ガイドが実際に受けるモーメント荷重 (2.91) より大きいため使用可能と判断出来ます。

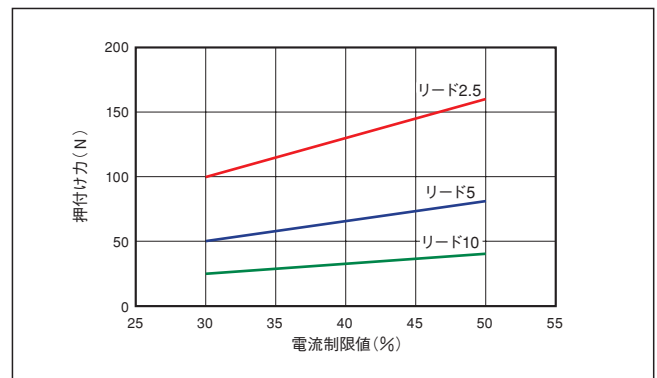
押付け力と電流制限値の相関図

※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

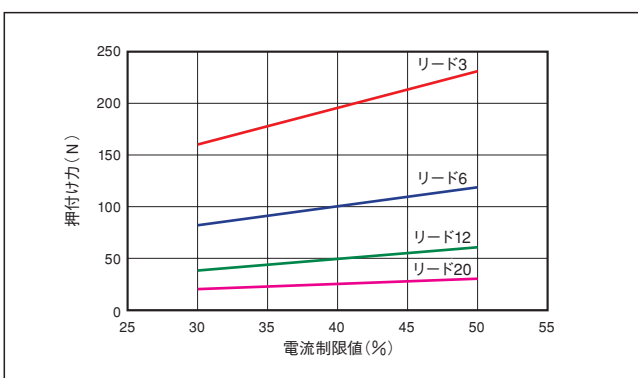
SA3 タイプ



SA4 タイプ



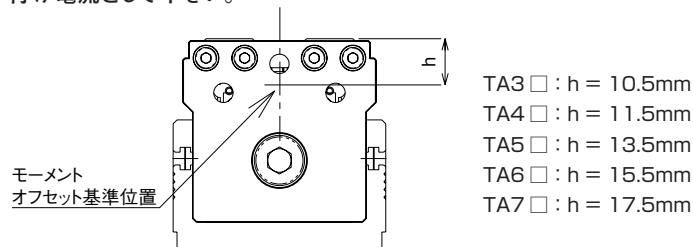
SA5/SA6 タイプ



RCP3 シリーズ テーブルタイプ

テーブルタイプで押付け動作を行う場合、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの動的許容モーメント (Ma、Mb) を超えることのない様に、押付け電流を制限して下さい。

モーメント計算のために下図にガイドモーメントの作用位置を示しますので、押付け力作用位置オフセット量を考慮し計算して下さい。尚、動的許容モーメントを超える過大な力を加えた場合、ガイドに損傷を与え寿命が短くなる可能性がありますので安全を見込んだ押付け電流として下さい。



テーブルタイプで押付け動作を行なう場合、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの **許容モーメント** を超えることがない様に設定して下さい。

計算例)

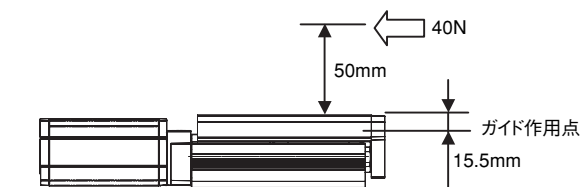
RCP3-TA6C (リード 12) タイプで、右図の位置で 40N の押付けを行なった場合

ガイドが受けるモーメントは

$$Ma = (15.5 + 50) \times 40$$

$$= 2620 (\text{N} \cdot \text{mm})$$

$$= 2.62 (\text{N} \cdot \text{m}) \text{ となります。}$$

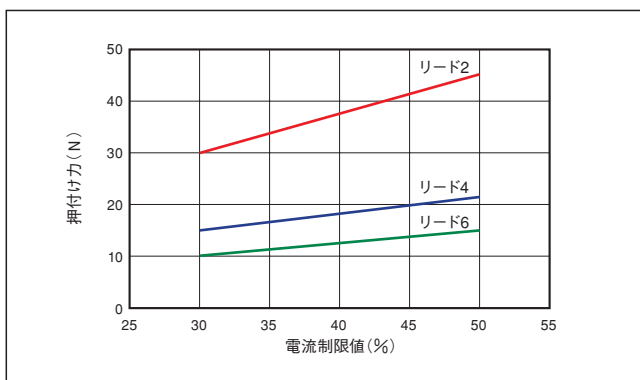


TA6C の許容モーメント (Ma) は 7.26 (N・m) ですので、ガイドが実際に受けるモーメント荷重 (2.62) より大きいため使用可能と判断出来ます。

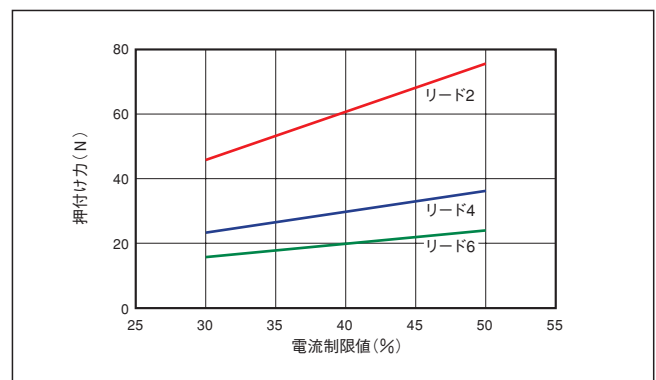
押付け力と電流制限値の相関図

※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

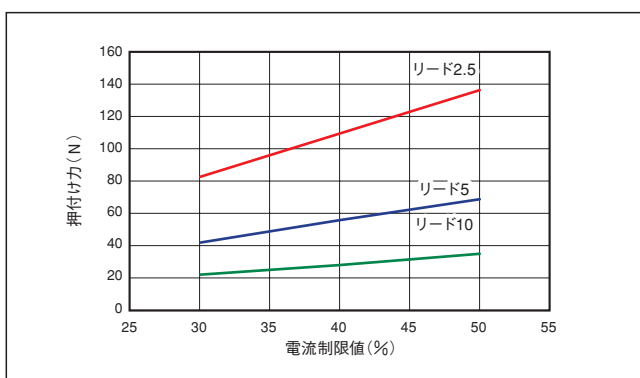
TA3 タイプ



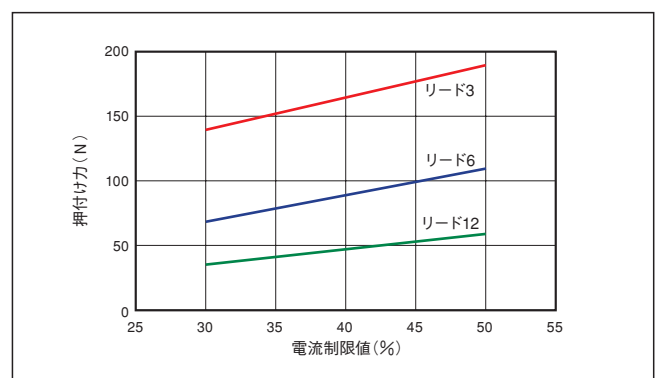
TA4 タイプ



TA5 タイプ



TA6/TA7 タイプ



押付け力と電流制限値の相関図

RCP3 シリーズ

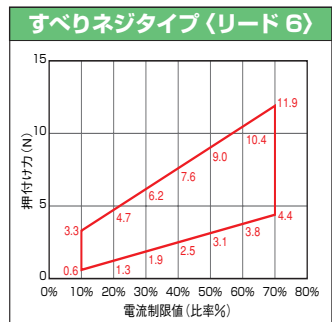
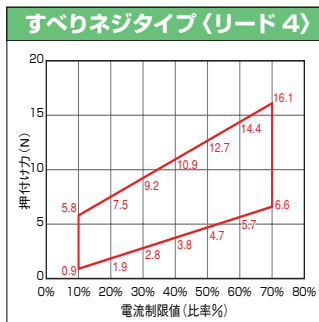
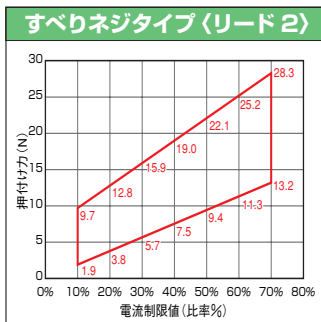
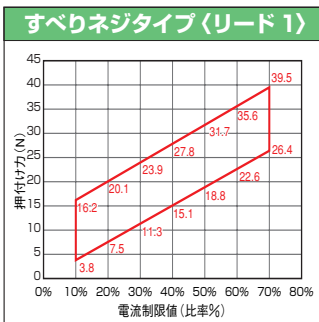
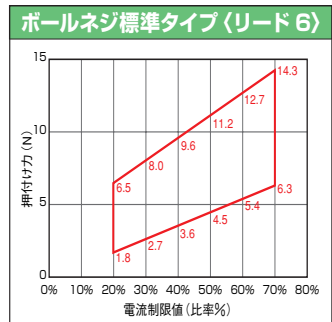
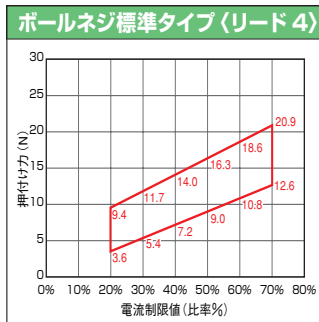
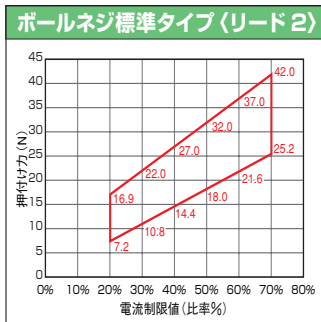
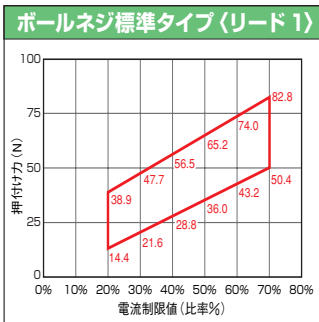
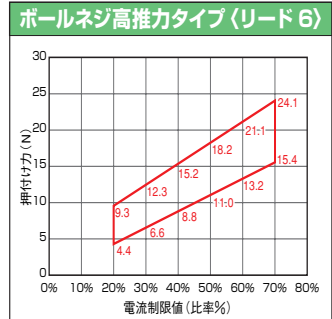
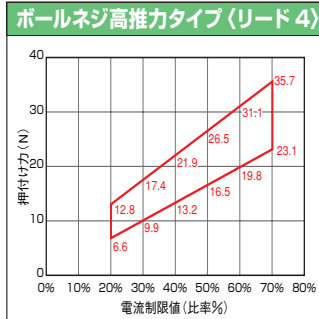
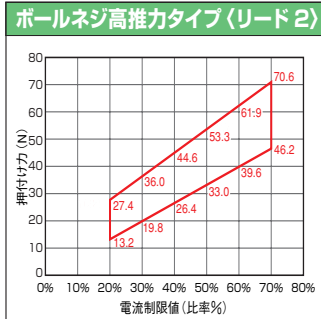
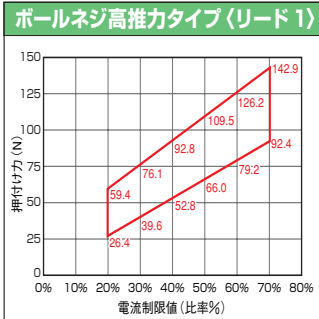
細小型ロッドタイプ(RA2AC/RA2BC/RA2AR/RA2BR)

※赤線範囲内が仕様値

押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定下さい。
(グラフはすべりネジの経年変化による効率低下を考慮して幅をもたせています。)

ご注意

●押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。



RCP2 シリーズ

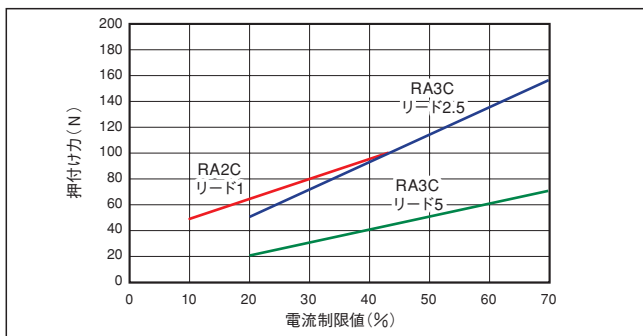
ロッドタイプ

押付け動作時の押付け力は、コントローラの電流制限値20% (30%) ~70%を変更することで変更が可能です。
 最大押付け力は機種によって異なりますので、以下の表から必要な押付け力を確認し目的のタイプをご選択ください。

押付け力と電流制限値の相関図

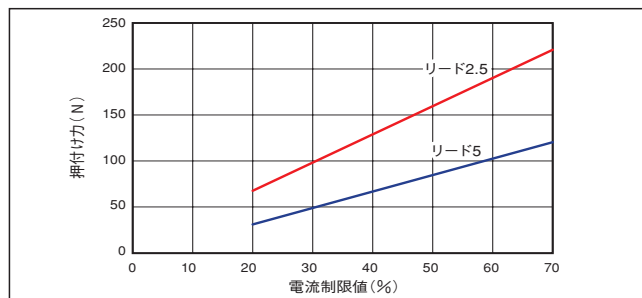
※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

RA2C/RA3C タイプ



※RA2Cはストロークによって押付け力の上限が設定されます。
 25・50ストローク:100N、75ストローク:70N、100ストローク:55N

SRA4R/SRGS4R/SRGD4R タイプ

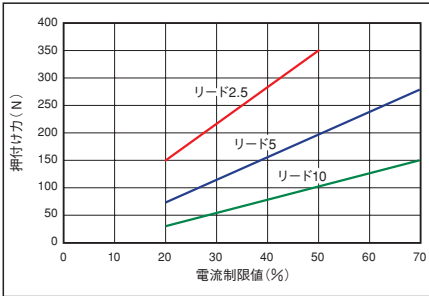


押付け力と電流制限値の相関図

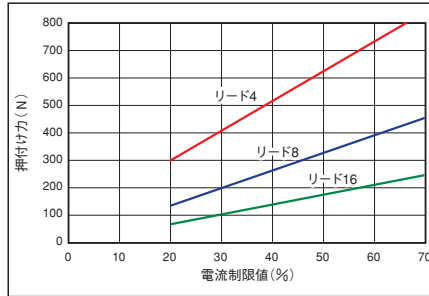
押付け力と電流制限値の相関図

※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

RCP2W-RA4C タイプ



RCP2W-RA6C タイプ



RCP2 シリーズ

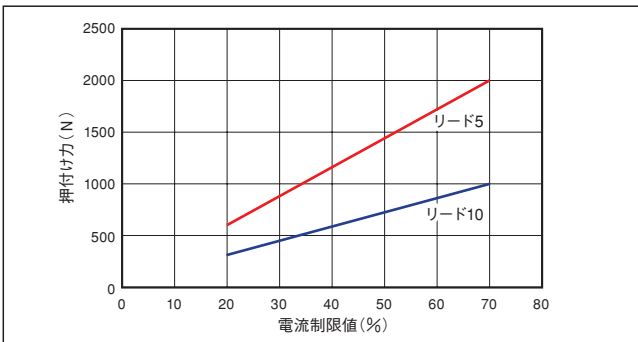
高推力ロッドタイプ

押付け動作時の押付け力は、コントローラの電流制限値を変更することで自由に変更が可能です。
 最大押付け力は機種により異なりますので、下記の表から必要な押付け力を確認し、目的のタイプをご選択ください。

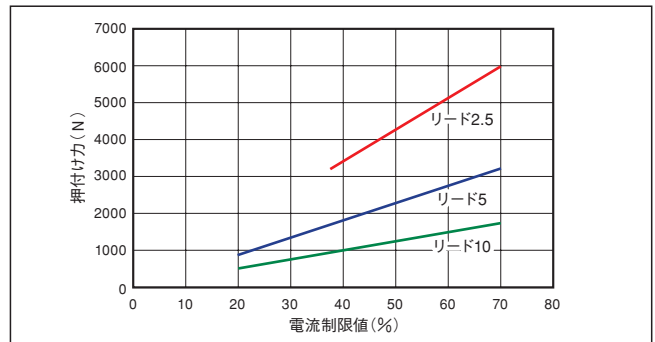
押付け力と電流制限値の相関図

※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

RA8 タイプ



RA10 タイプ



重要

RCP2-RA8Cで押付け動作を行う場合、電流制限値60%までは連続押付け動作が可能ですが、60%~70%で使用する場合は運転パターンの条件が発生します。
 次頁選定資料にてご使用になられる運転パターンが条件を満たしているかご確認の上ご使用いただきますようお願い致します。

ご注意 各リードタイプを、最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にして下さい。

リード (タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回

※押付け回数の上限は、衝撃・振動などの運転条件により変化します。
 左記回数は、衝撃・振動が無い場合の数値です。

■ RCP2-RA8 選定資料

RCP2-RA8はモータ発熱の制約から、連続運転できる電流制限値を60%以下としております。
 その為、60%よりも大きい電流制限値で押付けや停止をご使用される場合は、1サイクルの運転トルクを60%(2.08N・m)以下と
 していただく必要があります。
 下記選定資料に従い、ご使用になられる運転パターンが条件を満たしていることを確認してからご使用ください。

<運転条件>

条件1. 電流制限値に対する押付けおよび停止時間が**決められている時間以下**であること

条件2. 1サイクルの**連続運転トルクが2.08N・m以下**であること

条件3. 1サイクルの中に**電流制限値が60%よりも大きい押付けまたは停止が1回**であること

条件1. 押付けおよび停止時間

◎押付けおよび停止時間は表1/図1から参照

表1 電流制限値と最大時間

押付け/停止時 電流制限値(%)	最大時間(S)
70	600
68	850
66	1050
64	1250
62	1500
61	1700
60以下	(連続運転可能)

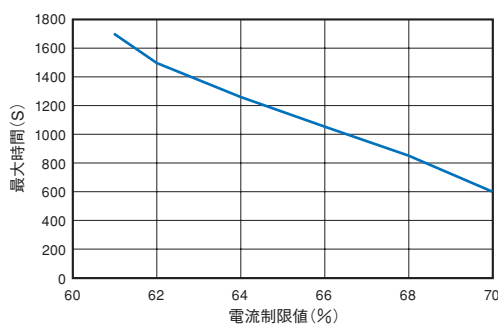


図1 電流制限値と最大時間

条件2. 連続運転トルク

◎押付けおよび停止時のトルクを表2/図2から参照

表2 電流制限値とモータトルク

押付け/停止時 電流制限値(%)	モータトルク (N・m)
70	2.43
60	2.08
50	1.74
40	1.39
30	1.04

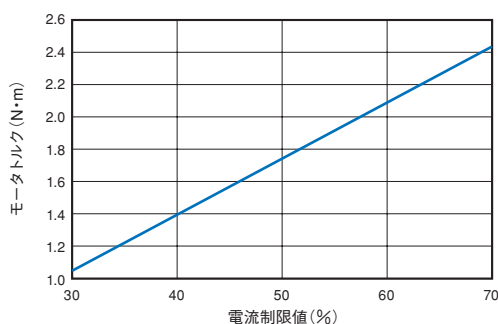


図2 電流制限値とモータトルク

◎定速移動に必要なトルクを図3から参照

◎加速/減速に必要なモータトルクは到達速度÷2のトルクを図3から参照

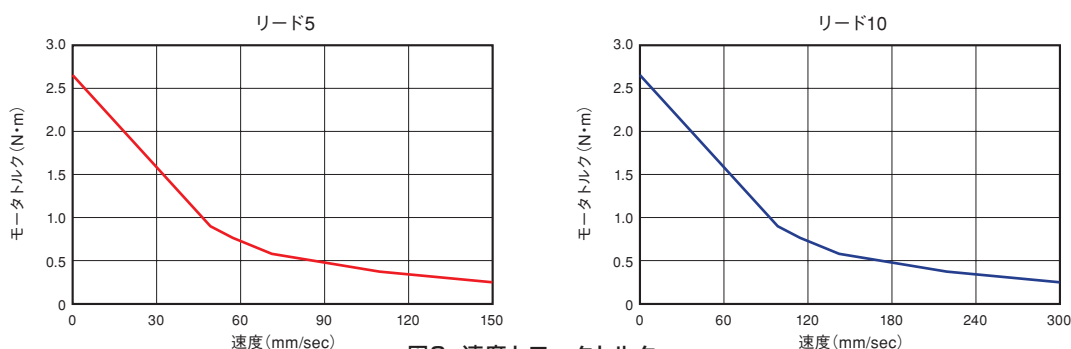


図3 速度とモータトルク

押付け力と電流制限値の相関図

◎連続運転トルク計算

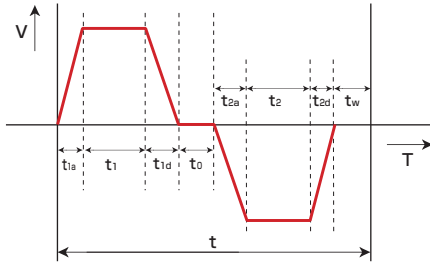


図4 時間毎のアクチュエータ速度変化

- t : 1サイクルの動作時間(s)
- t_{1a} : 加速時間1
- t_{1f} : 定速移動時間1
- t_{1d} : 減速時間1
- t₀ : 押付け動作時間 ※条件1の範囲内
- t_{2a} : 加速時間2
- t_{2f} : 定速移動時間2
- t_{2d} : 減速時間2
- t_w : 待機時間

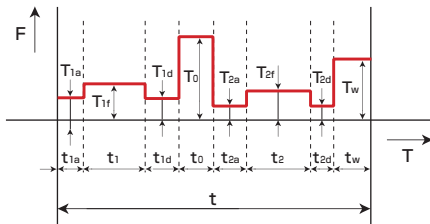


図5 時間毎のトルク変化

- T_{1a} : 加速に必要なモータトルク1
- T_{1f} : 定速移動に必要なモータトルク1
- T_{1d} : 減速に必要なモータトルク1
- T₀ : 押付け動作に必要なモータトルク
- T_{2a} : 加速に必要なモータトルク2
- T_{2f} : 定速移動に必要なモータトルク2
- T_{2d} : 減速に必要なモータトルク2
- T_w : 待機に必要なモータトルク

$$T_t = \sqrt{\frac{T_{1a}^2 \cdot t_{1a} + T_{1f}^2 \cdot t_{1f} + T_{1d}^2 \cdot t_{1d} + T_0^2 \cdot t_0 + T_{2a}^2 \cdot t_{2a} + T_{2f}^2 \cdot t_{2f} + T_{2d}^2 \cdot t_{2d} + T_w^2 \cdot t_w}{t}} \quad \dots(式1)$$

$$T_t \leq 2.08 \quad \dots(式2)$$

計算例

■ 前記選定方法を用いて、動作パターン選定作業を行ってみます。

運転条件

- ・ 使用機種 : RCP2-RA8 リード10
- ・ 速度 : 200mm/sec
- ・ 加速度/減速度 : 1.96m/s²(0.2G)
- ・ 移動距離 : 100mm
- ・ 押付け指令値 : 70%(1000N)
- ・ 押付け時間 : 60秒
- ・ 停止時電流制限値 : 40%
- ・ 待機時間 : 36秒
- ・ 100mm前進後に押付け動作、100mm後退後に待機
- ・ 動作パターンは図6の通り

上記動作パターンをグラフにしてみると右図のようになります。

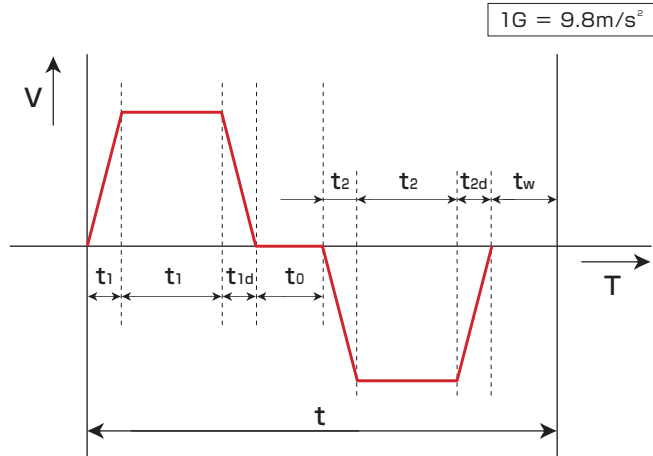


図6 動作パターン

条件1 押付け動作時間の確認

表1より押付け指令値70%での最大押付け時間は600s、これに対して動作パターンは60s。
以上より、**押付け時間はOK。**

条件2 連続運転トルクの確認

式1連続トルク算出式に動作パターンを代入。

$$T_t = \sqrt{\frac{T_{1a}^2 \cdot t_{1a} + T_{1f}^2 \cdot t_{1f} + T_{1d}^2 \cdot t_{1d} + T_0^2 \cdot t_0 + T_{2a}^2 \cdot t_{2a} + T_{2f}^2 \cdot t_{2f} + T_{2d}^2 \cdot t_{2d} + T_w^2 \cdot t_w}{t}} \quad \dots(式1)$$

T_{1a} = T_{1d} = T_{2a} = T_{2d} = 0.93N・m (200mm/sec ÷ 2 = 100mm/sec → トルクを図3から参照)

T_{1f} = T_{2f} = 0.42N・m (200mm/sec → トルクを図3から参照)

T₀ = 2.43N・m (70% → トルクを表2から参照)

T_w = 1.39N・m (40% → トルクを表2から参照)

t_{1a} = t_{1d} = t_{2a} = t_{2d} = 0.2s, t_{1f} = t_{2f} = 0.9s, t₀ = 60s, t_w = 36s,

よって、上記動作パターンでの連続運転トルクは

$$T_t = 2.076$$

よって(式2)を満足するので、**連続運転トルクはOK。**

RCS3・RCS2シリーズ ロードセル付きロッドタイプ

本機を使用する場合は、以下の3つの条件をクリアする必要があります。

条件1. 押付け時間が決められている時間以下であること

条件2. 1サイクルの連続運転推力がアクチュエータの連続運転許容推力以下であること

条件3. 1サイクルの中に押付け動作は1回であること

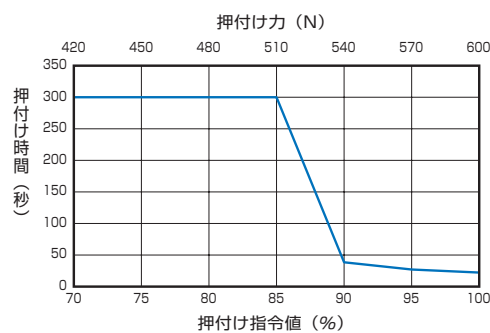
■ 選定方法

条件1. 押付け時間

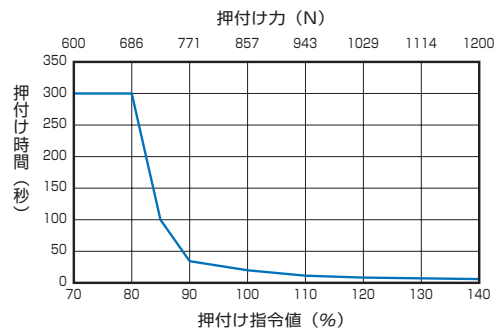
各押付け指令値に対する最大押付け時間は下表のように決められています。押付け時間は必ず下表の時間以下で使用してください。下表を守らず使用しますと、アクチュエータに不具合が発生する場合がありますのでご注意ください。なお、RA4Rは連続押付け時間に制限はありません。

RCS3

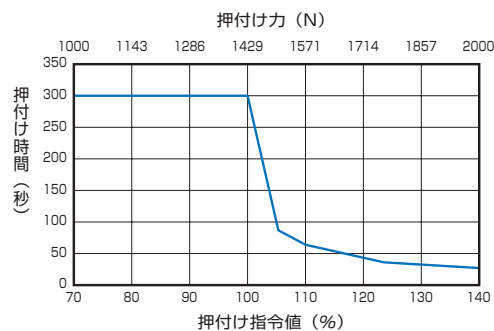
RA6R	押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (秒)
	70以下	連続押付け可能
	85	300
	90	38
	95	27
	100	21



RA7R	押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (秒)
	70以下	連続押付け可能
	80	300
	85	94
	90	33
	95	24
	100	18
	105	15
	110	12
	115	11
	120	9
	125	8
	130	7
	135	6
	140	5



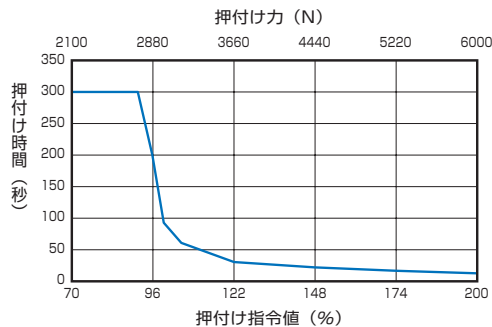
RA8R	押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (秒)
	70以下	連続押付け可能
	100	300
	105	92
	110	67
	115	54
	120	44
	125	38
	130	33
	135	29
	140	25



押付け力と電流制限値の相関図

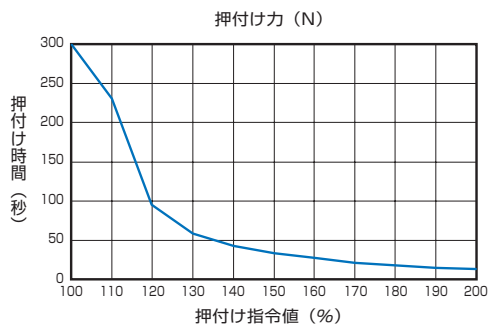
RCS3・RCS2シリーズ ロードセル付きロッドタイプ

RA10R	押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (秒)
	70以下	連続押付け可能
	90	300
	95	210
	100	95
	105	70
	110	56
	115	46
	120	39
	125	34
	130	30
	135	26
	140	24
	145	21
	150	19
	155	17
	160	16
	165	14
	170	13
	175	12
	180	11
	185	10
	190	9
	195	9
	200	8



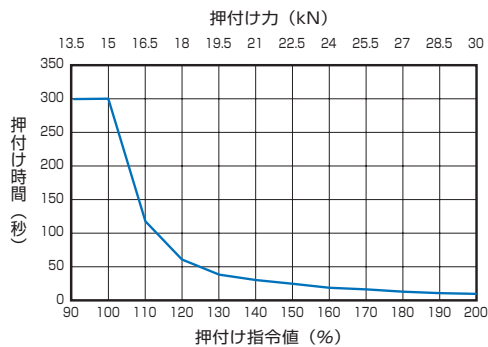
RCS2

RA13R	押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (秒)
	70以下	(連続押付け可能)
	71~100	300
	110	230
	120	95
	130	58
	140	43
	150	33
	160	27
	170	21
	180	18
	190	15
	200	13

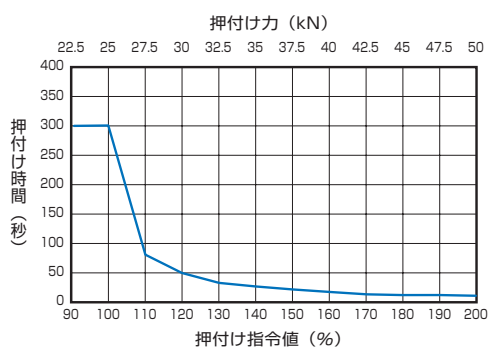


RCS3

RA15R	押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (秒)
	90以下	連続押付け可能
	91~100	300
	110	118
	120	58
	130	40
	140	30
	150	25
	160	20
	170	16
	180	13
	190	10
	200	9

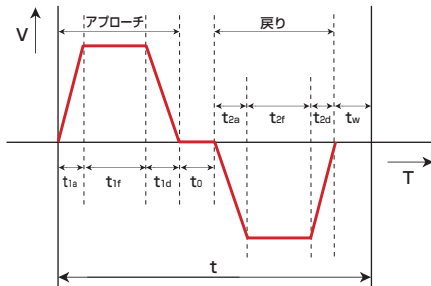


RA20R	押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (秒)
	90以下	連続押付け可能
	91~100	300
	110	80
	120	50
	130	36
	140	28
	150	22
	160	18
	170	15
	180	13
	190	11
	200	10

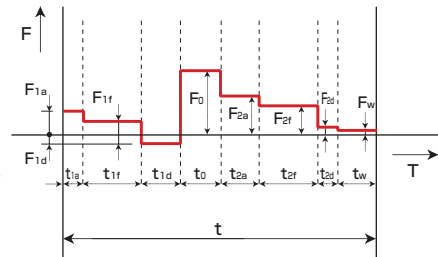


条件2. 連続運転推力

負荷やデューティを考慮した1サイクルの連続運転推力 F_t が、アクチュエータの連続運転許容推力より小さい事を確認します。
 なお、1サイクルの中に押付け動作は1回とします。



左記運転パターンについて、
縦軸を推力にして書き直すと、



- t : 1サイクルの動作時間 (s)
- t_{1a} : 加速時間1
- t_{1f} : 定速移動時間1
- t_{1d} : 減速時間1
- t_0 : 押付け動作時間
- t_{2a} : 加速時間2
- t_{2f} : 定速移動時間2
- t_{2d} : 減速時間2
- t_w : 待機時間

- F_{1a} : 加速に必要な推力1
- F_{1f} : 定速移動に必要な推力1
- F_{1d} : 減速に必要な推力1
- F_0 : 押付け動作に必要な推力
- F_{2a} : 加速に必要な推力2
- F_{2f} : 定速移動に必要な推力2
- F_{2d} : 減速に必要な推力2
- F_w : 待機に必要な推力

下記の計算式から1サイクルの連続運転推力 F_t を算出します。

$$F_t = \sqrt{\frac{F_{1a}^2 \times t_{1a} + F_{1f}^2 \times t_{1f} + F_{1d}^2 \times t_{1d} + F_0^2 \times t_0 + F_{2a}^2 \times t_{2a} + F_{2f}^2 \times t_{2f} + F_{2d}^2 \times t_{2d} + F_w^2 \times t_w}{t}}$$

● $F_{1a}/F_{2a}/F_{1d}/F_{2d}$ は動作方向によって変化しますので、以下の計算式にて算出してください。

- 水平使用の場合 (加速/減速共通) $F_{1a} = F_{1d} = F_{2a} = F_{2d} = (M+m) \times d + F_s$
- 水平使用 定速移動の場合 $F_{1f} = F_{2f} = f + F_s$
- 水平使用 待機状態の場合 $F_w = 0$
- 垂直使用 下降時の加速の場合 $F_{1a} = (M+m) \times 9.8 - (M+m) \times d + F_s$
- 垂直使用 下降時の定速移動の場合 $F_{1f} = (M+m) \times 9.8 + \alpha (\ast 1) + F_s$
- 垂直使用 下降時の減速の場合 $F_{1d} = (M+m) \times 9.8 + (M+m) \times d + F_s$
- 垂直使用 上昇時の加速の場合 $F_{2a} = (M+m) \times 9.8 + (M+m) \times d + F_s$
- 垂直使用 上昇時の定速移動の場合 $F_{2f} = (M+m) \times 9.8 + \alpha (\ast 1) + F_s$
- 垂直使用 上昇時の減速の場合 $F_{2d} = (M+m) \times 9.8 - (M+m) \cdot d + F_s$
- 垂直使用 待機状態の場合 $F_w = (M+m) \times 9.8$

- M : 可動部重量 (kg)
- m : 積載重量 (kg)
- d : 指令加減速度 (m/s^2)
- α : 外付けガイドの走行抵抗を考慮した推力
- f : 外付けガイド等を取付けた場合に生じる走行抵抗 (N)
- F_s : RA15R、20Rのみ
下記表より速度毎の推力を計算に入れてください

アクチュエータ 可動部質量:
RA6R : 2.5kg
RA7R : 3.5kg
RA8R : 4kg
RA10R : 5kg
RA13R : 9kg
RA15R : 10kg
RA20R : 18kg

※1 外付けガイド等を取り付けた場合は、走行抵抗 f を考慮する必要があります。

RCS3-RA15R		RCS3-RA20R	
速度 [mm/s]	F_s [N]	速度 [mm/s]	F_s [N]
0~180	0	0~40	0
181~190	625	41~50	1875
191~200	1250	51~60	3750
201~210	1875	61~70	5625
211~220	2500	71~80	7500
221~230	3125	81~90	9375
231~240	3750	91~100	11250
		101~110	13125
		111~120	15000
		121~130	16875
		131~140	18750
		141~150	20625
		151~160	22500
		161~170	24375
		171~180	26250
		181~220	27500

押付け力と電流制限値の相関図

RCS3・RCS2シリーズ ロードセル付きロッドタイプ

- $t_{\square a}$ は加速時間になりますが、動作パターンが① 台形パターン② 三角パターンによって算出方法が異なります。

台形パターンと三角パターンの違いは、移動距離を設定速度で動作させた際、到達する速度が設定速度より大きい小さいかで判断出来ます。

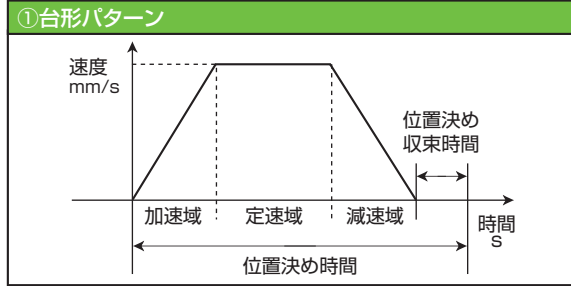
$$\text{到達速度 (Vmax)} = \sqrt{\text{移動距離 (m)} \times \text{設定加速度 (m/s}^2\text{)}}$$

設定速度 < 到達速度 → ①台形パターン

設定速度 > 到達速度 → ②三角パターン

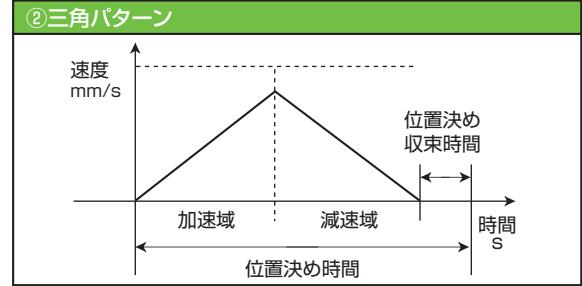
①台形パターンの場合

$$t_{\square a} = V_s / a \quad V_s: \text{設定速度 (m/s)} \quad a: \text{指令加速度 (m/s}^2\text{)}$$



②三角パターンの場合

$$t_{\square a} = V_t / a \quad V_t: \text{到達速度 (m/s)} \quad a: \text{指令加速度 (m/s}^2\text{)}$$



- $t_{\square f}$ は定速移動時間となります。定速移動距離を算出して計算してください。

$$t_{\square f} = L_c / V \quad L_c: \text{定速移動距離 (m)} \quad V: \text{指令速度 (m/s)}$$

※ 定速移動距離 = 移動距離 - 加速距離 - 減速距離 加速距離 (減速距離) = $V^2 / 2a$

- $t_{\square d}$ は減速時間となりますが、加速度と減速度が同じなら加速時間と同じになります。

$$t_{\square d} = V / a \quad V: \text{設定速度 (台形パターン) または到達速度 (三角パターン) (m/s)} \quad a: \text{指令減速度 (m/s}^2\text{)}$$

[RCS3-RA15R/RA20R のみ]

- 平均速度を計算します。平均速度は次式で与えられます。

$$V_t = \frac{0.5 \cdot V_1 \cdot t_{1a} + V_1 \cdot t_{1f} + 0.5 \cdot V_1 \cdot t_{1d} + 0.5 \cdot V_2 \cdot t_{2a} + V_2 \cdot t_{2f} + 0.5 \cdot V_2 \cdot t_{2d}}{t}$$

V_1 : アプローチ時の定速の速度
 V_2 : 戻り時の定速の速度 (台形パターン時)
 到達速度 (三角パターン時)

次に、算出した連続運転推力 F_t と平均速度 v_t から、最終連続運転推力を計算します。

$$F = F_t + v_t \cdot K$$

係数 K は下表より選択します。

機種	係数 K
RA15R	150
RA20R	412.5

算出した連続運転推力 F_t (RA15R、20Rの場合は上記計算式で算出した F) が連続運転許容推力より小さいことをご確認ください。本製品の連続運転許容推力は以下のとおりです。

機種	連続運転許容推力 [N]
RA6R-LC	420
RA7R-LC	600
RA8R-LC	1000
RA10R-LC	2100
RA13R-LC	1t 5100
	2t 10200
RA15R-LC	13500
RA20R-LC	22500

条件を満たすことができない場合は、押付け時間を短くする、待機時間を長くする等の対策を講じてください。

$$1G = 9.8m/s^2$$

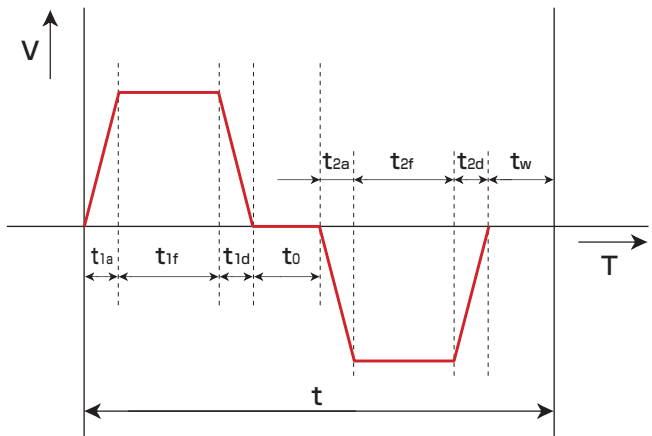
例題

■ 前記選定方法を用いて、動作パターン選定作業を行ってみます。

運転条件

- 使用機種 : RCS2-RA13R リード1.25タイプ
- 取付姿勢 : 垂直
- 速度 : 62mm/s
- 加速度 : 0.098m/s² (0.01G, 減速度も同値とします。)
- 移動距離 : 50mm
- 積載重量 : 100kg
- 押付け指令値 : 200% (2000kgf)
- 押付け時間 : 3秒
- 待機時間 : 2秒
- 50mm下降後押付け動作をし、50mm上昇して2秒待機とします。
また、上昇・下降の動作条件は同じとします。

上記動作パターンをグラフにしてみると右図のようになります。



では選定方法に従い計算を行います。

条件1. 押付け動作時間の確認をします

巻末-129ページ RCS2-RA13Rの表より、押付け指令値200%の最大押付け時間13秒に対し、押付け時間は3秒であることから、**押付け時間はOKであることがわかります。**

条件2. 連続運転推力を求めます

前述の連続運転推力式に上記運転パターンを代入します。

$$F_t = \sqrt{\frac{F_{1a}^2 \times t_{1a} + F_{1f}^2 \times t_{1f} + F_{1d}^2 \times t_{1d} + F_0^2 \times t_0 + F_{2a}^2 \times t_{2a} + F_{2f}^2 \times t_{2f} + F_{2d}^2 \times t_{2d} + F_w^2 \times t_w}{t}}$$

ここで、t_{1a}/t_{1d}/t_{2a}/t_{2d}の動作パターンを確認すると、到達速度 (Vmax) = √(0.05×0.098) → 0.07m/sとなり、設定速度62mm/s (0.06m/s) より大きくなりますので、台形パターンとなります。

よってt_{1a}/t_{1d}/t_{2a}/t_{2d} = 0.062÷0.098 → 0.63sとなります。

次にt_{1f}/t_{2f}を計算すると、

定速移動距離 = 0.05 - {(0.062×0.062) ÷ (2×0.098)} × 2 → 0.011mとなるため、t_{1f}/t_{2f} = 0.011 ÷ 0.062 → 0.17sとなります。

またF_{1a}/F_{1f}/F_{1d}/F_{2a}/F_{2f}/F_{2d}を計算式から算出すると、

$$F_{1a} = F_{2d} = (9+100) \times 9.8 - (9+100) \times 0.098 \rightarrow 1058N$$

$$F_{1d} = F_{2a} = (9+100) \times 9.8 + (9+100) \times 0.098 \rightarrow 1079N$$

$$F_{1f} = F_{2f} = f_w = (9+100) \times 9.8 \rightarrow 1068N$$

以上の数値を連続運転推力式に代入すると、

$$F_t = \sqrt{\{(1058 \times 1058) \times 0.63 + (1068 \times 1068) \times 0.17 + (1079 \times 1079) \times 0.63 + (19600 \times 19600) \times 3 + (1079 \times 1079) \times 0.63 + (1068 \times 1068) \times 0.17 + (1058 \times 1058) \times 0.63 + (1068 \times 1068) \times 2\} \div (0.63 + 0.17 + 0.63 + 3 + 0.63 + 0.17 + 0.63 + 2)} \rightarrow 12113N$$

となり、超高推力アクチュエータ2トンタイプの定格推力10200Nをオーバーしているので**この運転パターンでは運転できません。**

そこで待機時間を延ばしてみます。(デューティーを下げる)

ここでは tw=6.12s (t=12s) として再計算すると、F_t=9814Nとなり、**運転可能となります。**

モーメント選定資料

RCS2-RA13R(ロードセルなし)は、下記の計算式の条件の範囲内でロッドに負荷をかけることができます。

$$M+T \leq 120 (N \cdot m)$$

$$\text{負荷モーメント } M = Wg \times L_2$$

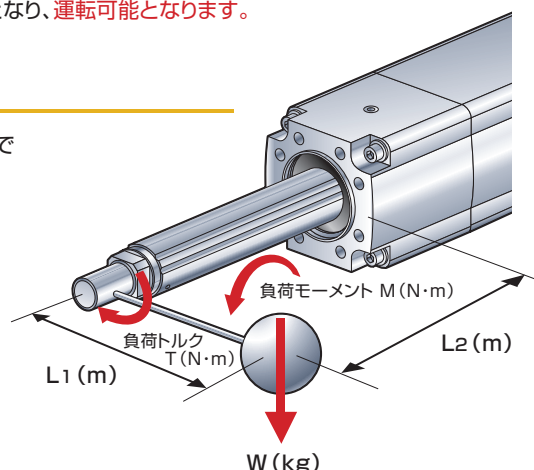
$$\text{負荷トルク } T = Wg \times L_1$$

※ g = 重力加速度 9.8

※ L₁ = ロッド中心からワーク重心までの距離

※ L₂ = アクチュエータ取付面からワーク重心までの距離 + 0.07

上記の条件を満たさない場合は、外部にガイドを設けるなどしてロッドに負荷がかからないようにご配慮願います。



デューティについて

デューティとはアクチュエータの稼働率（1サイクル中アクチュエータが動作している時間）をあらわします。

パルスモータタイプとACサーボモータタイプのアクチュエータでは、デューティの算出方法が異なりますのでご注意ください。

<パルスモータ>

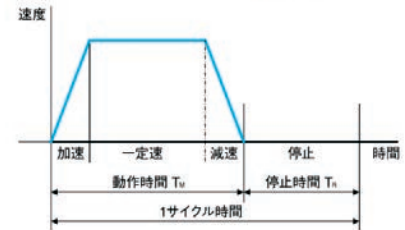
パルスモータ仕様に関しては、デューティは100%で動作可能です。デューティ制限が必要な機種は、RCP6S(CR)です。

【デューティ比】

デューティ比とは、1サイクル中のアクチュエータが動作している時間を%で表した稼働率のことです。

$$D = \frac{T_M}{T_M + T_R} \times 100 (\%)$$

D: デューティ
T_M: 動作時間 (押付け動作を含む)
T_R: 停止時間

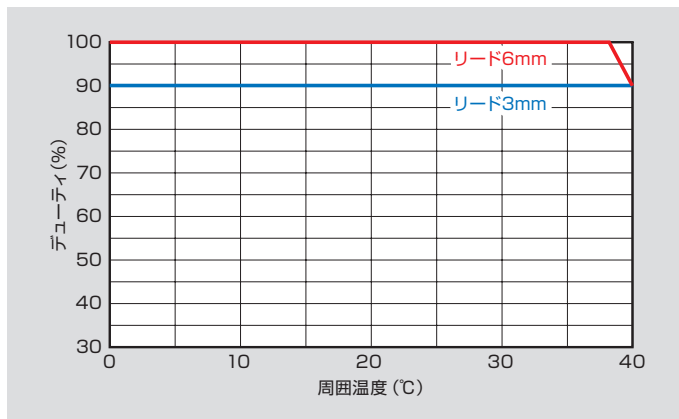


RCP6S(CR)の場合

タイプ別デューティ比

RCP6Sシリーズ	デューティ比
□35パルスモータタイプ SA4/RRA4/RA4/TA4/WSA10/WRA10(モータストレート/モータ折返し共通)	100%
□42パルスモータタイプ SA6/RRA6/RA6/TA6/WSA12/WRA12(モータストレート/モータ折返し共通)	下記グラフ参照
□56パルスモータタイプ SA7/RRA7/RA7/TA7/WSA14/WRA14(モータストレート/モータ折返し共通)	下記グラフ参照
□56高推力パルスモータタイプ SA8/WSA16(モータストレート/モータ折返し共通)	100%
□60高推力パルスモータタイプ RRA8/RA8/WRA16(モータストレート/モータ折返し共通)	70%

■ 42パルスモータタイプの周囲温度とデューティ比の関係

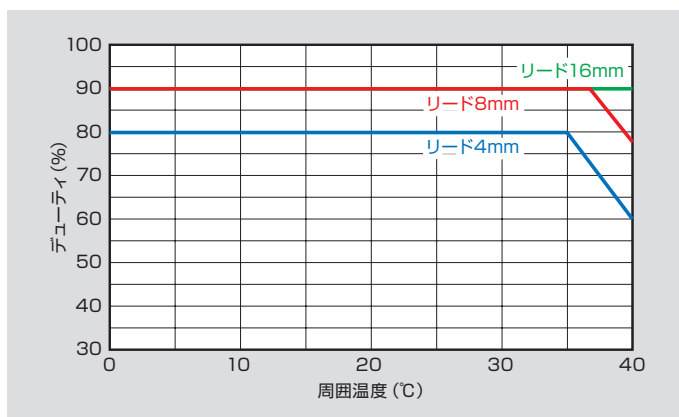


□42パルスモータタイプ

SA6/RRA6/RA6/TA6/WSA12/WRA12
(モータストレート/モータ折返し共通)

リード	3mm	6mm	12mm/20mm
デューティ比制限	90%以下	38℃以下100% 40℃ 90%以下	100%

■ 56パルスモータタイプ(高推力モータを除く)の周囲温度とデューティ比の関係



□56パルスモータタイプ

SA7/RRA7/RA7/TA7/WSA14/WRA14
(モータストレート/モータ折返し共通)

リード	4mm	8mm	16mm	24mm
デューティ比制限	35℃以下 80% 40℃ 60%以下	37℃以下 90% 40℃ 78%以下	90%以下	100%

<ACサーボモータ>

使用可能なデューティの目安は動作条件(搬送質量、加減速度等)によって変化しますので、下記計算式から負荷率LFと加減速度時間比率 t_{od} を算出し、グラフから求めてください。

① 以下の算出式から負荷率LFを算出してください。

負荷率LF算出式は、機種によって異なります。対象機種をご確認の上、負荷率を算出して下さい。

① IF/FS/RCA/RCA2/RCS2シリーズの場合

$$\text{① 負荷率:LF} = \frac{M \times \alpha}{M_1 \times \alpha_1} (\%)$$

- ・ 定格加速時の可搬質量 : M_1
- ・ 定格加減速度 : α_1
- ・ 実際の搬送質量 : M ($M \leq M_1$)
- ・ 指令加減速度 : α ($\alpha \leq \alpha_1$)

(注) 定格加減速時の可搬質量、定格加減速度は、各機種の型式/スペック表をご参照下さい。

以下の動作条件にて動作させた場合、負荷率は次のようになります。

<例1>

実際の搬送質量	: 5kg
指令加減速度	: 0.3G
定格加減速時の可搬質量	: 5kg
定格加減速度	: 0.3G
負荷率:LF①	= 100%

<例2>

実際の搬送質量	: 2.5kg
指令加減速度	: 0.3G
定格加減速時の可搬質量	: 5kg
定格加減速度	: 0.3G
負荷率:LF①	= 50%

<例3>

実際の搬送質量	: 5kg
指令加減速度	: 0.15G
定格加減速時の可搬質量	: 5kg
定格加減速度	: 0.3G
負荷率:LF①	= 50%

デューティについて

② IS(P)B/SSPA/IS(P)A/IS(P)DB/NS/IS(P)DBCR/SSPDACR/IS(P)DACR/RCS3/TTAシリーズの場合

上記対応機種は、定格以上の加減速度が設定されています。

指令加減速度が定格以上か定格以下により、使用する算出式が異なります。

(1) 指令加減速度が定格加減速度以下の場合、算出式①を使用して下さい。

(2) 指令加減速度が定格加減速度以上の場合、算出式②を使用して下さい。

$$\text{② 負荷率:LF}_{\text{②}} = \frac{M \times \alpha}{M_2 \times \alpha} = \frac{M}{M_2} \quad (\%)$$

- ・ 実際の搬送質量 : M
- ・ 指令加減速度 : α
- ・ 指令加減速度の可搬質量 : M_2 ($M \leq M_2$)

(注) 各機種の加減速度、加減速度に対応した可搬質量は、各機種の加速度別可搬質量表をご参照下さい。

以下の動作条件にて動作させた場合、負荷率は次のようになります。

例として、『RCS3-SA8C 150W リード30』の加速度別可搬質量表を使用します。

機種	タイプ	モータ出力	リード [mm]	加速度別可搬質量 [kg]			
				0.3G	0.5G	0.7G	1G
RCS3	SA8C	150W	30	12	10	6	2

(注) 水平設置使用時、定格加減速度0.3G

<例1>

実際の搬送質量 : 2kg
 指令加減速度 : 1.0G
 指令加減速度の可搬質量 : 2kg
 負荷率:LF_② = 100%

<例2>

実際の搬送質量 : 5kg
 指令加減速度 : 0.5G
 指令加減速度の可搬質量 : 10kg
 負荷率:LF_② = 50%

<例3>

実際の搬送質量 : 12kg
 指令加減速度 : 0.3G
 指令加減速度の可搬質量 : 12kg
 (注) 負荷率算出方法②を使用して下さい。

③ RCA、RCS2 高加減速オプション使用機種の場合

算出式③から負荷率LF_③を算出して下さい。高加減速仕様の場合も定格加減速度は標準仕様と同様の値になります。

$$\text{③ 負荷率:LF}_{\text{③}} = \frac{M \times \alpha_2}{M_1 \times \alpha_1} \quad \%$$

実際の搬送質量 : M
 指令加減速度 : α_2
 定格加減速時の可搬質量 : M_1
 定格加減速度 : α_1 (0.3G)

<例1>

実際の搬送質量 : 2kg
 指令加減速度 : 0.6G
 定格加減速度の可搬質量 : 2kg
 定格加減速度 : 0.3G
 負荷率:LF_③ = 200%

<例2>

実際の搬送質量 : 1kg
 指令加減速度 : 0.9G
 定格加減速度の可搬質量 : 2kg
 定格加減速度 : 0.3G
 負荷率:LF_③ = 150%

機種別最大加減速度 : $\alpha \text{ max}$
 ($M \leq M_1, \alpha_1 < \alpha_2 \leq \alpha \text{ max}$)

$\alpha \text{ max}$ (機種別最大加減速度)一覧

機種	リード	$\alpha \text{ max}$
RCA/RCS2-SA4C	10	1
	5	1
RCA/RCS2-SA5C	12	0.8
	6	0.8
RCA/RCS2-SA6C	12	1
	6	1
RCS2-SA7C	16	1
	8	0.8
RCA-RA3C	10	1
	5	1
RCA-RA4C 30W	12	1
	6	1
RCS2-RA4C 30W	12	1
	6	1
RCS2-RA5C 100W	16	1
	8	1

②以下の算出式から、加減速度時間比率 t_{od} を算出して下さい。

$$\text{加減速度時間比率} : t_{od} = \frac{\text{加速時間} + \text{減速時間}}{\text{運転時間}} \%$$

$$\text{加速時間} = \frac{\text{速度 (mm/s)}}{\text{加速度 (mm/s}^2\text{)}} \text{ (秒)} \quad \text{減速時間} = \frac{\text{速度 (mm/s)}}{\text{減速度 (mm/s}^2\text{)}} \text{ (秒)}$$

$$\text{加速度 (mm/s}^2\text{)} = \text{加速度 (G)} \times 9,800 \text{mm/s}^2$$

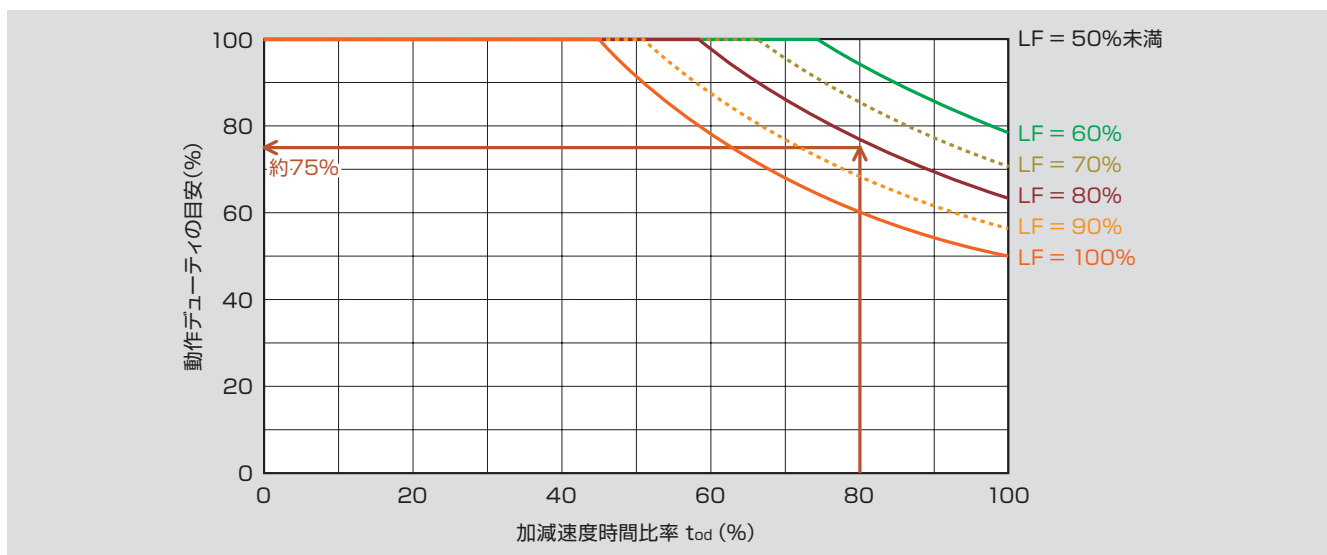
$$\text{減速度 (mm/s}^2\text{)} = \text{減速度 (G)} \times 9,800 \text{mm/s}^2$$

③算出した「負荷率」と「加減速度時間比率」からデューティの目安を読み取ります。

RCA、RCS2高加減速オプション使用機種の場合は、「デューティ目安グラフ2(高加減速仕様用)」をご使用下さい。

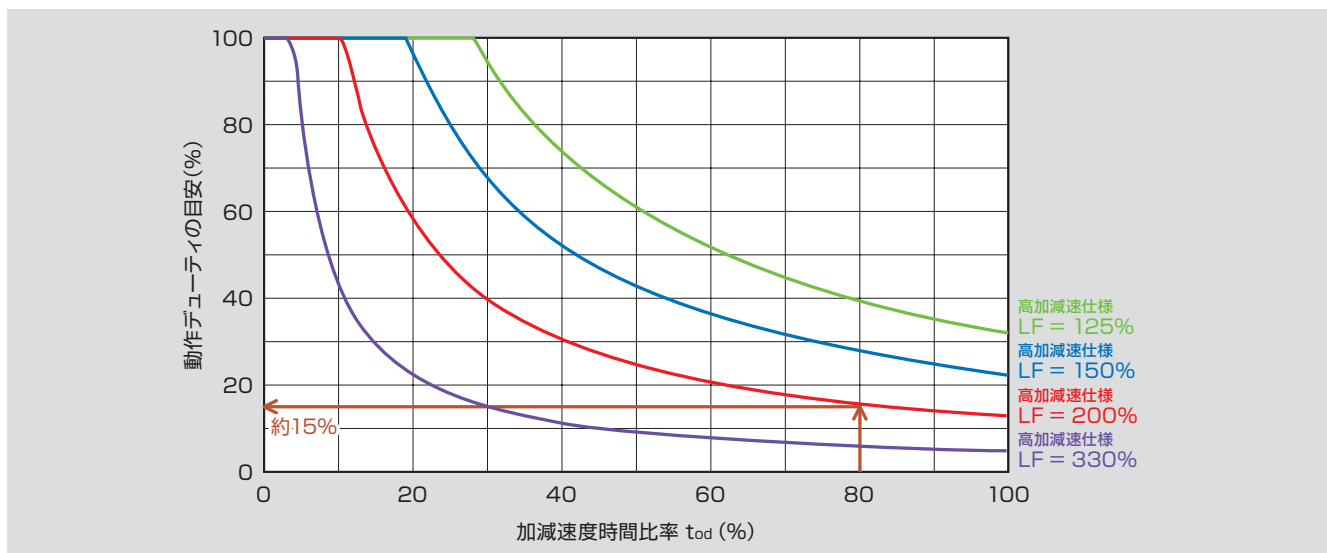
デューティ目安グラフ 1(標準用)

例：負荷率80%で加減速度時間比率80%の場合、デューティの目安は約75%となります。



デューティ目安グラフ 2(高加減速仕様用)

例：負荷率200%で加減速度時間比率80%の場合、デューティの目安は約15%となります。



オフボードチューニング機能

アクチュエータの搬送能力をアップ

オフボードチューニング機能は、搬送負荷に合わせた最適なゲインを自動設定することで、可搬質量及び加減速度を向上させ、搬送能力のアップとタクトタイムの短縮を可能にする機能です。

パソコン対応ソフト
ver.8.05.00.00以降対応

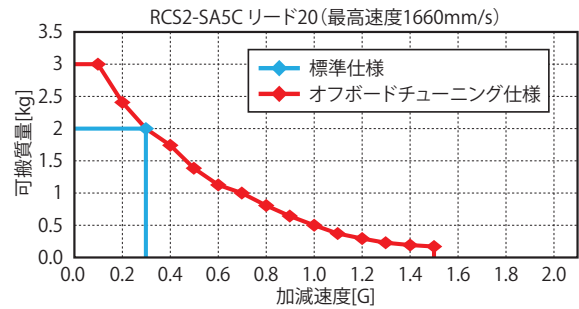
オフボードチューニングを行なうことで、以下の3点の効果を得ることが出来ます。

- ①加減速度を低く設定することで定格可搬質量以上の搬送が出来ます。
- ②搬送質量が定格可搬質量よりも小さければ、加減速度をアップすることが出来ます。
- ③最高速度をアップすることが出来ます。

例) 右グラフはRCS2-SA5Cリード20のオフボードチューニング効果のグラフです。

- ①加減速度を定格加減速度0.3Gから0.1Gに下げると、最大可搬質量が2kgから3kgにアップします。
- ②搬送質量が低ければ、最大1.5Gまで加減速度をアップ出来ます。
- ③最高速度が標準の1300mm/sから1660mm/sにアップ出来ます。

オフボードチューニングは、ACON-CB/SCON-CB/MCON/MSCONコントローラと下記表掲載アクチュエータの組合せの場合に有効となります。
(高加減速仕様のアクチュエータはオフボードチューニング非対応です。) またアクチュエータの機種によって効果の内容が異なります。(下記表参照) 各機種の詳細データにつきましては、弊社ホームページにてご確認ください。



<http://www.iai-robot.co.jp/download/obt/>



QRコード対応のスマートフォン
からもご覧頂けます。

オフボードチューニングでスペックアップする機種 スペック一覧

RCA系 ～水平設置～

標準仕様 オフボードチューニング仕様

シリーズ	タイプ	モータW数	リード	加減速度毎の可搬質量 [kg]																	最高速度 [mm/s]									
				0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後					
RCA	SA4C	20	2.5	11	8	5	2.5	1																165	165					
			5	8.5	7.2	6	5	4	3.25	2.5	2	1.5	1	0.7	0.4										330	330				
			10	5.5	4.8	4	3.25	2.5	2	1.5	1.2	0.9	0.8	0.7	0.65	0.6	0.55	0.5								665	665			
	SA5C	20	3	17	12	3																			200	200				
			6	11	9.6	8	6	4.5	3.3	2.5	1.9	1.4	1													400	400			
			12	5.5	4.8	4	3	2.5	2	1.75	1.5	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.5									800	800		
	SA6C	30	20	3	2.4	2	1.75	1.4	1.15	1	0.8	0.6	0.5	0.4	0.35	0.3	0.25	0.2									1300	1300		
			3	25	18	7	1																					200	200	
			6	16.5	14.5	12	10	8	6.2	5	3.5	2.5	1.5															400	400	
	SA4R	20	12	8.5	7.2	6	4.5	3.5	2.75	2	1.6	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.5	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25				800	800		
			20	4.2	3.6	3	2.5	2	1.5	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.5	0.4	0.3	0.25										1300	1300	
			3	10.5	8	3.5	1.75																						165	165
	SA5R	20	5	8	7	6	4.5	3.5	2.5																			330	330	
			10	5.2	4.6	4	3	2.5	2	1.5	1																		665	665
			3	15.5	12	2.5																							200	200
	SA6R	30	6	10.5	9.2	8	6	4	2.5																			400	400	
			12	5.2	4.6	4	3	2.5	2	1.5	1																		800	800
			3	23.5	18	5.5																							200	200
	RA3C	20	6	15.5	13.8	12	9	7	5.5																			400	400	
			12	7.8	6.9	6	4	3	2	1.5	1																		800	800
			2.5	23.5	18	9																							125	125
	RA4C	20	5	12	11	9	6.5	4.5	3.5	2.8	2.3	2.1	2															250	250	
			10	5.2	4.8	4	3.4	2.9	2.4	2	1.7	1.5	1.4	1.3	1.2	1.1	1.05	1											500	500
			3	15.5	12	3																							150	150
RA4C	20	6	8	7.2	6	4.2	3	2.2	1.5	1	0.75	0.5															300	300		
		12	4	3.6	3	2.1	1.5	1	0.75	0.5	0.35	0.25																600	600	
		3	23.5	18	5																							150	150	
RA4C	30	6	12	10.8	9	6.5	4.5	3.2	2.5	1.8	1.4	1															300	300		
		12	5.2	4.8	4	2.8	2	1.55	1.25	1	0.85	0.7	0.6	0.5	0.4	0.3	0.25											600	600	

RCA系 ～垂直設置～

シリーズ	タイプ	モータW数	リード	加減速度毎の可搬質量 [kg]																	最高速度 [mm/s]										
				0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後						
RCA	SA4C	20	2.5	4.5	4.5	2																					165	165			
			5	2.5	2.5	2.5	1.9	1.5	1.2	1	0.8	0.6	0.5																330	330	
			10	1	1	1	0.85	0.7	0.6	0.5	0.4	0.32	0.25	0.21	0.17	0.14	0.12	0.1												665	665
	SA5C	20	3	4	4	2																						200	200		
			6	2	2	2	1.6	1.25	1	0.8	0.65	0.55	0.5																400	400	
			12	1	1	1	0.8	0.6	0.45	0.35	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1														800	800	
	SA6C	30	20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.25	0.16	0.1																			800	1300	
			3	6	6	2																								200	200
			6	3	3	3	2.1	1.5	1.25	1	0.8	0.65	0.5																	400	400
	SA4R	20	12	1.5	1.5	1.5	1.2	0.85	0.65	0.5	0.4	0.3	0.22	0.15	0.1														800	800	
			20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.2	0.1																					800	1300
			2.5	4.5	4.5	1.5																								165	165
	SA5R	20	5	2.5	2.5	2.5	1.7	1.25	1																				330	330	
			10	1	1	1	0.7	0.5	0.4	0.35	0.3																			665	665
			3	4	4	2																								200	200
	SA6R	30	6	2	2	2	1.5	1.1	0.8																				400	400	
			12	1	1	1	0.7	0.55	0.4	0.3	0.25																			800	800
			3	6	6	1.6																								200	200
	RA3C	20	6	3	3	3	2	1.5	1																				400	400	
			12	1.5	1.5	1.5	1	0.7	0.55	0.45	0.35																			800	800
			2.5	6.5	6.5	3.5																								125	125
	RA4C	20	5	3	3	3	2.5	2	1.7	1.5																			250	250	
			10	1.5	1.5	1.5	1.2	0.9	0.7	0.6	0.5																			500	500
			3	4	4	2																								150	150
RA4C	20	6	2	2	2	1.4	1	0.7	0.5																			300	300		
		12	1	1	1	0.7	0.5	0.35	0.2	0.1																			600	600	
		3	6.5	6.5	3.5																								150	150	
RA4C	30	6	3	3	3	2.1	1.5	1.1	0.75	0.55	0.4	0.25																300	300		
		12	1.5	1.5	1.5	1	0.7	0.5	0.35	0.25	0.15	0.1																	600	600	

RCS系 ~垂直設置~

標準仕様 オフボードチューニング仕様

シリーズ	タイプ	モータ W数	リード	加減速度毎の可搬質量 [kg]																	最高速度 [mm/s]							
				0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後			
RCS2	SA4C	20	2.5	4.5	4.5	2																		165	165			
			5	2.5	2.5	2.5	1.9	1.5	1.2	1	0.8	0.6	0.5												330	330		
			10	1	1	1	0.85	0.7	0.6	0.5	0.4	0.32	0.25	0.21	0.17	0.14	0.12	0.1								665	665	
			16	0.6	0.6	0.6	0.4	0.3	0.25	0.2	0.15	0.12	0.1													1060	1330	
	SA5C	20	3	4	4	2																		200	200			
			6	2	2	2	1.6	1.25	1	0.8	0.65	0.55	0.5												400	400		
			12	1	1	1	0.8	0.6	0.45	0.35	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1											800	1000	
			20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.25	0.16	0.1																800	1660	
	SA6C	30	3	6	6	2																		200	200			
			6	3	3	3	2.1	1.5	1.25	1	0.8	0.65	0.5												400	400		
			12	1.5	1.5	1.5	1.2	0.85	0.65	0.5	0.4	0.3	0.22	0.15	0.1											800	1000	
			20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.2	0.1																	800	1660	
	SA7C	60	4	12	12	6																		200	200			
			8	6	6	6	4.2	3	2.4	2	1.6	1.3	1	0.8	0.7	0.6	0.55	0.5							400	400		
			16	3	3	3	2	1.5	1.2	1	0.8	0.65	0.55	0.45	0.4	0.3	0.27	0.25								800	1060	
			24	1.4	1.4	1.4	1.1	0.9	0.75	0.6	0.5	0.4	0.3	0.25	0.2	0.16	0.13	0.1								1200	1600	
	SS7C	60	6	8	8	8	5.5	4																300	300			
			12	4	4	4	2.8	2	1.5	1.25	1	0.85	0.75	0.6	0.5	0.4	0.3	0.25							600	800		
		60	20	2.4	2.4	2.4	1.7	1.2	0.95	0.75	0.6	0.5	0.4	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1							1200	1330		
			2.5	4.5	4.5	1.5																				165	165	
	SA4R	20	5	2.5	2.5	2.5	1.7	1.25	1																330	330		
			10	1	1	1	0.7	0.5	0.4	0.35	0.3															665	665	
			3	4	4	2																				200	200	
			6	2	2	2	1.5	1.1	0.8																	400	400	
	SA5R	20	6	2	2	2	1.5	1.1	0.8																	400	400	
			12	1	1	1	0.7	0.55	0.4	0.3	0.25															800	800	
			3	6	6	1.6																				200	200	
			6	3	3	3	2	1.5	1																	400	400	
	SA6R	30	12	1.5	1.5	1.5	1	0.7	0.55	0.45	0.35														800	800		
			4	12	12	5																				200	200	
			8	6	6	6	3.5	2.5	2																	400	400	
			16	3	3	3	1.6	1.2	1	0.8	0.65															800	800	
	SS7R	60	6	8	8	8	4.5	3																	300	300		
			12	4	4	4	2.5	1.8	1.3	1	0.8														600	600		
	RA4C	20	3	4	4	2																			150	150		
			6	2	2	2	1.4	1	0.7	0.5																300	300	
			12	1	1	1	0.7	0.5	0.35	0.2	0.1															600	600	
			3	6.5	6.5	3.5																					150	150
	RA5C	30	6	3	3	3	2.1	1.5	1.1	0.75	0.55	0.4	0.25												300	300		
			12	1.5	1.5	1.5	1	0.7	0.5	0.35	0.25	0.15	0.1													600	600	
4			11.5	11.5	6	4	3																			200	200	
8			5	5	5	3.5	2.5	1.9	1.5	1.1	0.8	0.5														400	400	
RA5C	60	16	2	2	2	1.5	1	0.7	0.5	0.3	0.15	0.1													800	800		
		4	18	18	10	7	5																			200	200	
		8	9	9	9	6	4.5	3.5	2.5	2	1.5	1														400	400	
		16	3.5	3.5	3.5	2.4	1.75	1.3	1	0.8	0.65	0.5	0.35	0.25												800	800	
RCS3	SA8C/ SS8C	100	5	16	16	12																			300	300		
			10	8	8	8	5.5	4	3	2.5																600	600	
			20	4	4	4	3	2	1.75	1.5	1.25	1	0.75	0.55	0.4	0.35	0.3	0.25								1200	1330	
			30	2	2	2	1.75	1.5	1.2	1	0.75	0.6	0.5	0.4	0.3	0.2	0.15	0.1								1800	2000	
			10	12	12	12	8.5	6	4	3	2.3	1.8	1.5														600	600
			20	6	6	6	4	3	2.4	2	1.65	1.4	1.2	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25				1200	1330
	SA8R/ SS8R	150	30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5	1.25	1.05	0.9	0.75	0.6	0.5	0.4	0.35	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1				1800	2000
			5	16	16	12																					300	300
			10	8	8	8	5.5	4	3	2.5																	600	600
			20	4	4	4	3	2	1.75	1.5	1	0.75	0.5														1200	1200
			30	2	2	2	1.75	1.5	1.2	1	0.7	0.5	0.4	0.3	0.2												1800	1800
			10	12	12	12	8.5	6	4	3	2																	600
SA8R/ SS8R	150	20	6	6	6	4	3	2.4	2	1.5	1	0.8														1200	1200	
		30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5	1.1	0.8	0.6	0.5	0.4												1800	1800	

IS系 ～垂直設置～

標準仕様 オフボードチューニング仕様

シリーズ	タイプ	モータ W数	リード	加減速度毎の可搬質量 [kg]																	最高速度 [mm/s]									
				0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後					
ISB	SXM/ SXL	60	4	14	14	13	12																			240	240			
			8	7	7	7	7	6	5	4	2																480	480		
			16	3.5	3.5	3.5	3.5	3	2.6	2.3	2	1.8	1.6	1.4	1.2	1	0.8	0.6	0.5								960	960		
		100	36				2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2									2160	2160		
			100	5	20	20	17	15																				300	300	
				10	10	10	10	10	8	7																			600	600
	20	5		5	5	5	4.5	4	3.5	3	2.8	2.5															1200	1200		
	30	2.5		2.5	2.5	2.5	2.2	1.9	1.7	1.5	1.4	1.2	1.1	1													1800	1800		
	200	5	40	40	34	30																					300	300		
		10	20	20	20	20	17	15																			600	600		
		20	10	10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5															1200	1200		
		30	6	6	6	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3	2.5	2													1800	1800		
	400	48				6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6									2500	2500		
		MXMX	400	48			(注)																				-	-		
LXM/ LXL	200	10	20	20	20	20	16	14																		600	600			
		20	10	10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5	4	3	2.5	2	1.5									1200	1200			
		40	4	4	4	4	3.5	3.1	2.8	2.5	2.2	2	1.8	1.6													2400	2400		
	400	10	40	40	40	40	34	30																			600	600		
		20	20	20	20	20	17	15	14	12	11	10	9	8	7	6	5										1200	1200		
		40	10	10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5	4.5	4													2400	2400		
ISDB	S	60	4	14	14	13	12																				240	240		
			8	6	6	6	6	5.5	5	4	2																	480	480	
			16	3	3	3	3	2.8	2.5	2.3	2	1.8	1.6	1.4	1.2	1	0.8	0.6	0.5									960	960	
		100	36				2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2										2000	2000	
			100	5	20	20	17	15																					300	300
				10	10	10	10	10	8	7																				600
	20	4		4	4	4	3.8	3.5	3.3	3	2.8	2.5																1200	1200	
	30	2		2	2	2	1.8	1.6	1.5	1.4	1.3	1.2																1800	1800	
	200	5	40	40	34	30																						300	300	
		10	20	20	20	20	17	15																				600	600	
		20	10	10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5																1200	1200	
		30	6	6	6	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3																1800	1800	
	400	48				6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6										2200	2200	
		MX	400	48			(注)																				-	-		
L	200	10	20	20	20	20	16	14																			600	600		
		20	9	9	9	9	8.5	7.5	7	6	5.5	5	4	3	2.5	2	1.5										1200	1200		
		40	2.5	2.5	2.5	2.5	2.4	2.3	2.2	2.1	2	2																2400	2400	
	400	10	40	40	40	40	35	30																				600	600	
		20	20	20	20	20	17	15	14	12	11	10	9	8	7	6	5											1200	1200	
		40	8	8	8	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5																2400	2400	

(注)垂直設置での使用はできません。

速度・加速度別可搬質量表

下表は加減速度毎の最大可搬質量と、動作可能な最大速度を表示しています。希望する動作条件を満たす機種をご確認ください。
 なお、MCON-C/LC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です。
 ダブルスライダの搬送質量については、1-339ページをご参照ください。

RCP6 シリーズ

スライダモータカップリング仕様 ※RCP6CRも同一です。

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-SA4C

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
560	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
700	6	6	5	4.5	4	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
840	6	4	4	3.5		1	1			
980	4	4	3	2.5		1	1			
1120		2.5	2	1.5		1	0.75			
1260		2	1.5	1			0.5			

リード10

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	12	12	10	9	3	3	3	3	3
85	12	12	12	10	9	3	3	3	3	3
175	12	12	12	10	9	3	3	3	3	3
260	12	12	12	10	9	3	3	3	3	3
350	12	12	12	10	9	3	3	3	3	3
435	12	12	12	10	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
525	12	12	10	8	7	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25
610	12	10	8	6	5	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25
700		8	6	4	3	2	1.75			
785		7	4	3	3	1.5	1.25			

リード5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
40	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
85	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
130	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
175	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
215	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
260	14	14	14	14	13	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
305	14	14	14	14	12	5	5	5	5	5
350	14	12	12	12	10	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
390	14	10	10	10	10	4	4	3.5		

リード2.5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12
20	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12
40	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12
65	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12
85	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12
105	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12
130	18	18	18	18	18	11	11	11	11	11
150	18	18	18	18	18	10	10	10	10	10
175	18	18	18	18	18	9	9	9	9	9
195	18	18	18	18	18	8	8	8	8	8

■RCP6/RCP6S-SA6C

リード20

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15	15	10	8	7	1	1	1	1	1
160	15	15	10	8	7	1	1	1	1	1
320	15	12	10	8	6	1	1	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1	1	1
640	12	12	8	6	5	1	1	1	1	1
800	10	10	6.5	4.5	3	1	1	1	1	1
960		8	5	3.5	2	1	1			
1120		6.5	3	2	1.5		0.5	0.5		
1280			1	1	1			0.5		0.5
1440			1	0.5						

リード12

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
80	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
200	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
320	28	26	18	14	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
440	28	26	18	12	10	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
560	28	20	12	8	7	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
680	20	15	9	5	4	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
800	15	9	5	2	1	2	2	1		
900		5	3	1	1	0.5	0.5	0.5		

リード6

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6
40	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6
100	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6
160	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6
220	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6
280	32	32	26	24	15	6	6	5.5	5.5	5.5
340	32	32	20	18	12	6	5	4.5	4.5	4.5
400	32	22	12	11	8	4.5	3.5	3.5	3.5	3.5
450	26	15	8	6	4	3.5	2	2		

リード3

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	35	35	35	16	16	16	16	16
20	40	40	35	35	35	16	16	16	16	16
50	40	40	35	35	35	16	16	16	16	16
80	40	40	35	35	30	16	16	16	16	16
110	40	40	35	35	30	16	16	16	16	16
140	40	40	35	35	28	16	15	15	15	15
170	40	40	32	32	24	14	13	12	12	12
200	40	35	28	25	20	11	10	9	9	9
225	40	28	20	18	14	9	8	8	8	8

■RCP6/RCP6S-SA7C

リード24

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	37	37	22	16	14	3	3	3	3	3
200	37	37	22	16	14	3	3	3	3	3
420	37	34	20	16	14	3	3	3	3	3
640	37	20	15	10	9	3	3	3	3	3
860		12	10	7	4	3	2.5			
1080		8	4.5	4	2	2	2	1		
1200		5.5	2	2	1	1	1			

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	46	46	35	28	27	8	8	8	8	8
140	46	46	35	28	27	8	8	8	8	8
280	46	46	35	25	24	8	8	8	8	8
420	46	34	25	15	10	6	5	4.5	4.5	4.5
560	35	20	15	10	6	5	4	3	3	3
700	20	15	10	5	3	4	3	2	2	2
840		9	4	2		1				
980		4								

リード8

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	51	51	45	40	40	16	16	16	16	16
70	51	51	45	40	40	16	16	16	16	16
140	51	51	40	38	35	16	16	16	16	16
210	51	51	35	30	24	11	10	9.5	9.5	9.5
280	51	40	28	20	15	9	8	7	7	7
350	51	30	9	4		7	5	4		
420	40	7				5	2			
490	20					2				

リード4

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	55	51	45	40	40	25	25	25	25	25
35	55	51	45	40	40	25	25	25	25	25
70	55	51	45	40	40	25	25	25	25	25
105	55	51	45	40	35	22	20	19	19	19
140	55	45	35	30	25	16	14	12	12	12
175	55	30	18			11	9	7.5	7.5	7.5
210</										

RCP6 シリーズ

スライダモータカップリング仕様 ※RCP6CRも同一です。

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-SA4C

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4		3.5			1		1
140	4		3.5			1		
280	4		3.5			1		
420	4		3			0.75		
560	3.5		2.5			0.75		
700	3		2			0.5		
840	2.5		1.5			0.5		

リード10

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10		8			2.25		
85	10		8			2.25		
175	10		8			2.25		
260	9		6			2		
350	7		5			2		
435	6		4			1.5		
525	5		3			1		

リード5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12		10			4.5		
40	12		10			4.5		
85	12		10			4.5		
130	10		9			4		
175	10		8			4		
215	9		7			4		
260	8		6			2.5		

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12		12			9		
20	12		12			9		
40	12		12			9		
65	12		11			8		
85	11		10			8		
105	10		9			8		
130	10		8			5		

■RCP6/RCP6S-SA6C

リード20

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8		5			0.75		
160	8		5			0.75		
320	8		5			0.75		
480	8		4			0.75		
640	6		3			0.75		
800	4		1.5			0.75		
960	2		0.5			0.5		

リード12

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	14		10			2		
80	14		10			2		
200	14		10			2		
320	14		10			2		
440	11		7			1.5		
560	7		2.5			1		
680	4		1			0.5		

リード6

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20		14			5		
40	20		14			5		
100	20		14			5		
160	20		14			5		
220	16		14			4		
280	13		7			2.5		
340	10		1			1		

リード3

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25		22			10		
20	25		22			10		
50	25		22			10		
80	25		22			10		
110	20		14			8		
140	15		11			5		
170	11		9			2		

■RCP6/RCP6S-SA7C

リード24

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18		10			2		
200	18		10			2		
420	18		10			2		
640	10		2			1		
800	5		0.5			0.5		

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35		20			5		
140	35		20			5		
280	25		12			3		
420	15		6			1.5		
560	7		0.5			0.5		

リード8

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40		25			10		
70	40		25			10		
140	40		25			7		
210	25		14			4		
280	10		1			1.5		

リード4

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40		30			15		
35	40		30			15		
70	40		30			15		
105	40		30			8		
140	15		6			2		

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

スライダモータ折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-SA4R

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7	7	5	4.5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	5	4.5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	5	4.5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	5	4.5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
560	7	7	5	4.5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
700	6	5	4	4	4	1	1	1	1	1
840	6	4	3	3	3	1	1	1	1	1
980	4	4	2.5	2	2	1	1	1	1	1
1120	2.5	1	1	1	1	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
1260	1	0.5	0.5	0.5	0.5					

リード10

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	12	12	10	9	3	3	3	3	3
85	12	12	12	10	9	3	3	3	3	3
175	12	12	12	10	9	3	3	3	3	3
260	12	12	10	9	9	3	3	3	3	3
350	12	12	10	9	8	3	3	3	3	3
435	12	12	10	9	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
525	12	12	9	7	7	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25
610	10	7	5	4	4	2.25	2	2	2	2
700	7	4	3	2	2	1.5	1	1	1	1
785	4	3	2	1.5	1.5	1	1	1	1	1

リード5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	14	14	14	12	12	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
40	14	14	14	12	12	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
85	14	14	14	12	12	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
130	14	14	12	12	11	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
175	14	14	12	12	11	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
215	14	14	12	12	11	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
260	14	14	12	12	11	5.5	5.5	5	5	5
305	14	14	12	12	11	5	5	4.5	4.5	4.5
350	14	12	12	10	10	4	4	4	4	4
390	14	10	7	6	4	3.5	3.5	2.5	2.5	2.5

リード2.5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12
20	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12
40	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12
65	18	18	16	16	16	12	12	12	12	12
85	18	18	16	16	16	12	12	12	12	12
105	18	18	16	15	15	12	12	12	12	12
130	18	18	16	15	14	11	11	11	11	11
150	18	18	16	15	14	10	10	10	10	10
175	18	18	16	15	14	8	7	7	7	7
195	18	18	16	14	10	7	5	5	5	5

■RCP6/RCP6S-SA6R

リード20

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15	15	10	8	7	1	1	1	1	1
160	15	15	10	8	7	1	1	1	1	1
320	15	12	10	8	6	1	1	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1	1	1
640	12	12	8	6	5	1	1	1	1	1
800	10	10	6.5	4.5	3	1	1	1	1	1
960	8	5	3.5	2	2	1	1	1	1	1
1120	6	3	2	1.5	1.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
1280	1	0.5	0.5	0.5	0.5					

リード12

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
80	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
200	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
320	28	26	18	14	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
440	28	26	18	12	10	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
560	28	20	12	8	7	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
680	20	15	9	5	3	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
800	15	9	5	2	1	2	1.5	1	1	1
900	5	3	1	1	1					

リード6

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6
40	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6
100	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6
160	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6
220	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6
280	32	32	26	24	15	6	6	5.5	5.5	5.5
340	32	32	20	18	12	6	5	4.5	4.5	4.5
400	32	20	12	11	8	4.5	3.5	3.5	3.5	3.5
450	26	12	6	5	3	3	2	2	2	2

リード3

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	35	35	35	14	14	14	14	14
20	40	40	35	35	35	14	14	14	14	14
50	40	40	35	35	35	14	14	14	14	14
80	40	40	35	35	30	14	14	14	14	14
110	40	40	35	35	30	14	14	14	14	14
140	40	40	35	35	28	14	14	14	14	14
170	40	40	32	32	24	12	12	10	10	10
200	40	35	28	25	18	10	8	7	7	7
225	40	25	16	12	10	6	4	4	4	4

■RCP6/RCP6S-SA7R

リード24

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	37	37	22	16	14	3	3	3	3	3
200	37	37	22	16	14	3	3	3	3	3
420	37	30	18	16	14	3	3	3	3	3
640	37	18	15	10	9	3	3	3	3	3
860	12	10	3	2	2	3	2.5	2.5	2.5	2.5
1080	2	1	1	1	1	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	46	46	35	28	27	8	8	8	8	8
140	46	46	35	28	27	8	8	8	8	8
280	46	46	35	25	21	8	8	8	8	8
420	46	30	20	15	10	6	5	4.5	4.5	4.5
560	35	20	13	10	6	5	4	3	3	3
700	20	13	6	3	2	3	2	1.5	1.5	1.5
840	4	1	1	1	1					

リード8

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	51	51	45	40	40	16	16	16	16	16
70	51	51	45	40	40	16	16	16	16	16
140	51	51	40	38	35	16	16	16	16	16
210	51	45	35	30	24	11	10	9.5	9.5	9.5
280	51	35	25	20	15	9	8	7	7	7
350	40	20	3	1	1	7	4	1	1	1
420	30	2	1	1	1	4	1	1	1	1

リード4

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	55	51	45	40	40	25	25	25	25	25
35	55	51	45	40	40	25	25	25	25	25
70	55	51	45	40	40	25	25	25	25	25
105	55	51	45	40	35	22	20	19	19	19
140	55	45	35	30	25	16	14	12	12	12
175	55	30	16	11	11	11	7	5	5	5
210	40	11	11	11	11	4	1	1	1	1

■RCP6/RCP6S-SA8R

リード30

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	26	24	18	15	13	3	3	3	3	3
100	26	24	18	15	13	3	3	3	3	3
200	26	24	16	15	13	2	2	2	2	2
400	24	20	13	12	11	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
650	21	14	10	9	8	1	1	1	1	1
850	9	6	4	2						

RCP6 シリーズ

スライダモータ折返し仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-SA4R

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4	3.5				1		
140	4	3.5				1		
280	4	3.5				1		
420	4	3				0.75		
560	3.5	2.5				0.75		
700	3	2				0.5		
840	2.5	1.5				0.5		

リード10

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	8				2.25		
85	10	8				2.25		
175	10	8				2.25		
260	9	6				2		
350	7	5				2		
435	6	4				1.5		
525	5	3				1		

リード5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	10				4.5		
40	12	10				4.5		
85	12	10				4.5		
130	10	9				4		
175	10	8				4		
215	9	7				4		
260	8	6				2.5		

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12				9		
20	12	12				9		
40	12	12				9		
65	12	11				8		
85	11	10				8		
105	10	9				8		
130	10	8				5		

■RCP6/RCP6S-SA6R

リード20

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	5				0.75		
160	8	5				0.75		
320	8	5				0.75		
480	8	4				0.75		
640	6	3				0.75		
800	4	1.5				0.75		
960	2	0.5				0.5		

リード12

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	14	10				2		
80	14	10				2		
200	14	10				2		
320	14	10				2		
440	11	7				1.5		
560	7	2.5				1		
680	4	1				0.5		

リード6

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	14				5		
40	20	14				5		
100	20	14				5		
160	20	14				5		
220	16	14				4		
280	13	7				2.5		
340	10	1				1		

リード3

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	22				10		
20	25	22				10		
50	25	22				10		
80	25	22				10		
110	20	14				8		
140	15	11				5		
170	11	9				2		

■RCP6/RCP6S-SA7R

リード24

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	10				2		
200	18	10				2		
420	18	10				2		
640	10	2				1		
800	5	0.5				0.5		

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35	20				5		
140	35	20				5		
280	25	12				3		
420	15	6				1.5		
560	7	0.5				0.5		

リード8

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				10		
70	40	25				10		
140	40	25				7		
210	25	14				4		
280	10	1				1.5		

リード4

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	30				15		
35	40	30				15		
70	40	30				15		
105	40	30				8		
140	15	6				2		

RCP6 シリーズ

スライダモータカップリング仕様 ※RCP6CRも同一です。

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-WSA10C

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	3								
140	4	3								
280	4	3								
420	4	3								
560	3.5	1								

リード10

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	9.5								
85	12	9.5								
175	12	9								
260	12	9								
350	10.5	6.5								
435	6	3.5								
525	3	1.5								

リード5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	20				3				
40	25	20				3				
85	25	20				3				
130	25	20				3				
175	25	19				3				
215	19	13				3				
260	10.5	7.5				2				

リード2.5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	36	27				10				
20	36	27				10				
40	36	27				10				
65	36	27				10				
85	36	27				9				
105	36	27				7				
130	33	20				4.5				

■RCP6/RCP6S-WSA12C

リード20

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	8	4								
160	8	4								
320	8	4								
480	8	4								
640	5	3								

リード12

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18	15.5								
100	18	15.5								
200	18	14								
285	18	11								
400	12	7.5								
500	6	4								

リード6

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	30				8				
50	30	30				8				
100	30	30				8				
140	30	30				8				
200	30	19				5.5				
250	19	16.5				3				
290	14	9				2				

リード3

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	42	33				15				
25	42	33				15				
50	42	33				15				
65	42	33				13				
100	42	33				12				
125	42	30				8				
150	30	24				4.5				

■RCP6/RCP6S-WSA14C

リード24

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15.5	12								
140	15.5	12								
420	13	8								
560	7.5	3								

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	33	24.5								
140	33	24.5								
280	22.5	12.5								
420	9.5	3.5								

リード8

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	45	33				11				
70	45	33				11				
140	45	27.5				10.5				
210	13.5	9				3				

リード4

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	54	48				18				
35	54	48				18				
70	54	48				18				
105	36	24				6				

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ スライダモータ折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-WSA10R

リード16

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4	4	3	3	2.5			
140	4	4	3	3	2.5			
280	4	4	3	3	2.5			
420	4	4	3	3	2.5			
560	4	4	3	1.5	1.5			
700	4	4	3	0.5	0.5			
840		1	0.5					
980								
1120								
1260								

リード10

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	13	13	12			
85	15	15	13	13	12			
175	15	15	13	12	10			
260	15	15	13	10	8			
350	15	15	13	8	5			
435	15	15	10	7	4			
525	14	10	5	3	2			
610		5	2	1				
700								
785								

リード5

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	3	3	3
40	28	25	22	20	20	3	3	3
85	28	25	22	20	20	3	3	3
130	28	25	22	20	20	3	3	3
175	28	25	22	20	20	3	3	3
215	28	25	22	20	16	3	3	3
260	28	25	20	16	12	2	2	2.5
305	28	20	12	10	8	1	0.5	0.5
350	28	14	6	4	3			
390	28	6	1					

リード2.5

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	36	35	30	10	10	10
65	40	40	36	35	30	10	10	10
85	40	40	36	35	30	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10
130	40	40	35	30	30	7	7	7
150	40	35	35	30	30	4	4	4
175	40	34	32	24	20	1	1	1
195	40	20	14	12	11			

■RCP6/RCP6S-WSA12R

リード20

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	8	6	4	3			
160	12	8	6	4	3			
320	12	8	6	4	3			
480	12	8	6	4	2			
640		8	6	4	1			
800		7	4					
960								
1120								
1280								
1440								

リード12

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	10			
100	25	25	18	16	10			
200	25	25	18	16	10			
285	25	25	18	12	8			
400	20	20	14	10	6			
500	15	15	8	6	4			
600	10	6	6	3	2			

リード6

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	9	9	9
50	40	40	35	30	25	9	9	9
100	40	40	35	30	25	9	9	9
140	40	40	35	25	25	9	9	9
200	40	40	30	25	20	9	9	8
250	40	40	27.5	22.5	18	9	8	4
290	40	35	25	20	14	5	5	4
350	40	28	14	12	10	2	2	1
400	30	18	10	6	5	1		
450	25	8	3					

リード3

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	56	50	45	40	16	16	16
25	60	56	50	45	40	16	16	16
50	60	56	50	45	40	16	16	16
65	60	56	46	41	40	16	16	16
100	60	56	46	41	40	16	16	16
125	60	56	46	40	30	16	14	10
150	60	50	40	30	25	12	10	6
180	60	40	35	25	20	8	6	5
200	60	35	30	20	14	5	5	4
225	40	16	16	10	6	2		

■RCP6/RCP6S-WSA14R

リード24

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	23	19	14	11			
140	25	23	19	14	11			
420	25	23	19	13	8			
560	20	19	14	10	5			
700	20	8	6	6	3			

リード16

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	42	40	32	30			
140	50	42	40	32	30			
280	50	42	35	23	17			
420	47	25	18	14	10			
560	12	10	5	3	2			

リード8

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	14	14	14
70	65	65	55	50	45	14	14	14
140	65	65	51	46	45	12	12	12
210	65	65	45	31	22	8	6	6
280	65	31	21	14	6	6	4	2
350	35	8				1		
420	7							

リード4

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	26	26	26
35	80	80	70	65	60	26	26	26
70	80	80	70	65	60	26	26	26
105	80	80	60	50	40	22	20	18
140	80	50	10	6	6	13	8	3
175	40	5				4		
210								

■RCP6/RCP6S-WSA16R

リード20

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	28	24	20			
120	30	30	28	24	20			
240	30	30	28	20	16			
365	30	28	18	12	6			
480	30	6						
550	14							
600	2							
665								
720								

リード10

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	70	60	60	60	15	15	15
80	70	70	60	60	60	15	15	15
160	70	70	55	45	45	10	10	10
210	70	65	45	30	28	2	2	1
240	70	30	22	14	10			
270	70	12	6	4				
330	35							
365	12							
405								
450								

リード5

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	100	90	90	90	90	45	45	45
60	100	90	90	90	90	45	45	45
95	100	90	90	80	80	27	27	27
120	100	90	65	50	45	7	7	7
145	80					1		
160	35							
170	8							
195								

※WSA16Rは、高出力有効・無効の設定がありません。

RCP6 シリーズ

スライダモータ折返し仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-WSA10R

リード16

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	4	3									
140	4	3									
280	4	3									
420	4	3									
560	3.5	1									

リード10

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	12	9.5									
85	12	9.5									
175	12	9									
260	12	9									
350	10.5	6.5									
435	6	3.5									
525	3	1.5									

リード5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	25	20				3					
40	25	20				3					
85	25	20				3					
130	25	20				3					
175	25	19				3					
215	19	13				3					
260	10.5	7.5				2					

リード2.5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	36	27				10					
20	36	27				10					
40	36	27				10					
65	36	27				10					
85	36	27				9					
105	36	27				7					
130	33	20				4.5					

■RCP6/RCP6S-WSA12R

リード20

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	8	4									
160	8	4									
320	8	4									
480	8	4									
640	5	3									

リード12

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	18	15.5									
100	18	15.5									
200	18	14									
285	18	11									
400	12	7.5									
500	6	4									

リード6

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	30	30				8					
50	30	30				8					
100	30	30				8					
140	30	30				8					
200	30	19				5.5					
250	19	16.5				3					
290	14	9				2					

リード3

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	42	33				15					
25	42	33				15					
50	42	33				15					
65	42	33				13					
100	42	33				12					
125	42	30				8					
150	30	24				4.5					

■RCP6/RCP6S-WSA14R

リード24

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	15.5	12									
140	15.5	12									
420	13	8									
560	7.5	3									

リード16

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	33	24.5									
140	33	24.5									
280	22.5	12.5									
420	9.5	3.5									

リード8

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	45	33				11					
70	45	33				11					
140	45	27.5				10.5					
210	13.5	9				3					

リード4

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	54	48				18					
35	54	48				18					
70	54	48				18					
105	36	24				6					

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロッドモータカップリング仕様

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-RRA4C

リード16

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5			
140	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5			
280	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5			
420	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5			
560	6.5	6	5	3.5	1	1.5	1.5	1.5			
700	5.5	5	4	2.5	1	1	1	1			
840	4.5	3.5	3	2	1	1	1	1			
980	2.5	2	1.5	1	0.75	1	0.75	0.75			
1120	1	1	0.75	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5			

リード10

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	18	17	15	14	13	3	3	3			
85	18	17	15	14	13	3	3	3			
175	18	17	15	14	12	3	3	3			
260	18	17	13	13	12	3	3	3			
350	18	17	13	13	10	2.5	2.5	2.5			
435	18	17	13	11	9	2.5	2.5	2.5			
525	18	15	10	8	7	2.5	2.5	2.5			
610	9	7	5	4	2	2	2	2			
700	6	5	3	2	1.5	1.5	1.5	1.5			

リード5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	28	25	22	20	20	6	6	6			
40	28	25	22	20	20	6	6	6			
85	28	25	22	20	20	6	6	6			
130	28	25	22	20	20	6	6	6			
175	28	25	22	20	20	5	5	5			
215	28	25	22	20	20	5	5	5			
260	28	25	22	20	16	5	5	5			
305	28	22	20	16	14	5	5	5			
350	28	20	14	12	11	4.5	3	3			

リード2.5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	40	40	40	35	30	10	10	10			
20	40	40	40	35	30	10	10	10			
40	40	40	40	35	30	10	10	10			
65	40	40	40	35	30	10	10	10			
85	40	40	40	35	30	10	10	10			
105	40	40	35	30	30	10	10	10			
130	40	40	35	30	30	10	10	9			
150	40	35	35	30	30	10	9	8			
175	40	35	35	30	25	8	7	7			

■RCP6/RCP6S-RRA6C

リード20

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5			
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5			
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5			
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5			
640	6	4	3	2	1.5	1.5	1.5	1.5			
800	4	3			1	1	1	1			

リード12

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	25	25	18	16	12	4	4	4			
100	25	25	18	16	12	4	4	4			
200	25	25	18	16	10	4	4	4			
300	25	25	18	12	8	4	4	4			
400	20	20	14	10	6	4	4	4			
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3			
600	10	10	6	3	2	4	3	2			
700	6	2				2	1				

リード6

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	40	40	35	30	25	10	10	10			
50	40	40	35	30	25	10	10	10			
100	40	40	35	30	25	10	10	10			
150	40	40	35	25	25	10	10	10			
200	40	40	30	25	20	10	10	10			
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8			
300	40	35	25	20	14	6	6	6			
350	40	30	14	12	10	5	5	5			
400	30	18	10	6	5	4	3	3			
450	25	8	3			2	2	1			

リード3

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	60	60	50	45	40	20	20	20			
25	60	60	50	45	40	20	20	20			
50	60	60	50	45	40	20	20	20			
75	60	60	50	45	40	20	20	20			
100	60	60	50	45	40	20	20	20			
125	60	60	50	40	30	18	14	10			
150	60	50	40	30	25	14	10	6			
175	60	40	35	25	20	12	6	5			
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5			
225	40	16	16	10	6	5	5	4			

■RCP6/RCP6S-RRA7C

リード24

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	20	20	18	15	12	3	3	3			
200	20	20	18	15	12	3	3	3			
420	20	20	18	15	10	3	3	3			
640	15	14	9	7	4	3	3	2			
860	5	1	1								

リード16

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	50	50	40	35	30	8	8	8			
140	50	50	40	35	30	8	8	8			
280	50	50	35	25	20	8	7	7			
420	50	25	18	14	10	6	4.5	4			
560	12	10	5	3	2	4	2	1			
700	3	2									

リード8

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	60	60	50	45	40	18	18	18			
70	60	60	50	45	40	18	18	18			
140	60	60	50	45	40	16	16	12			
210	60	60	40	31	26	10	10	9			
280	60	34	22	15	11	8	7	6			
350	60	14	5	1		3	2.5	1.5			
420	15	1				1					

リード4

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	80	80	70	65	60	28	28	28			
35	80	80	70	65	60	28	28	28			
70	80	80	70	65	60	28	28	28			
105	80	80	60	50	40	22	20	18			
140	80	50	30	20	15	16	12	10			
175	50	15				8.5	4				
210	20					1.5					

■RCP6/RCP6S-RRA8C

リード20

姿勢	水平	姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.2	0	0.2
240	30	0	5
270	30	5	5
300	30	100	5
360	30	150	5
420	24	180	5
450	16	200	5
480	12	240	5
510	10	300	5
540	8	360	5
600	6	400	3
	5	420	2.5
		450	2

リード10

姿勢	水平	姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.2	0	0.2
0	60	0	40
150	60	88	40
200	45	100	33
240	40	110	28
300	10	120	23
		130	18
		140	15
		150	11
		160	10
		170	8
		180	7
		190	5
		200	4
		220	3
		250	2

リード5

姿勢	水平	姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.1	0	0.1
0	100	0	70
90	100	48	70
120	100	60	50
130	90	70	35
140	75	80	25
150	60	90	20
		100	15
		120	10
		150	2

※RRA8Cは、高出力有効・無効の設定がありません。

RCP6 シリーズ

ロッドモータカップリング仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-RR4C

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	3				1		
140	5	3				1		
280	5	3				1		
420	4	2.5				0.5		
560	3	1.5				0.5		

リード10

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	8				2		
85	10	8				2		
175	10	8				2		
260	9	7				2		
350	7	5				1.5		
435	6	3				1		
525	1					0.5		

リード5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	22	20				5		
40	22	20				5		
85	22	20				5		
130	22	18				5		
175	20	14				4		
215	15	10				3		
260	12	6				2		

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35	30				10		
20	35	30				10		
40	35	30				10		
65	35	25				10		
85	30	20				7		
105	25	15				5		
130	20	10				4		

■RCP6/RCP6S-RR6C

リード20

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	5				1		
160	6	5				1		
320	6	5				1		
480	4	3				1		
640	3	1				0.5		

リード12

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	10				4		
100	25	10				4		
200	25	10				4		
300	20	8				3		
400	10	5				2		
500	5	2				1		

リード6

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	20				10		
50	40	20				10		
100	40	20				10		
150	40	20				8		
200	35	18				5		
250	10	6				3		

リード3

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				20		
25	40	25				20		
50	40	25				20		
75	40	25				12		
100	40	25				9		
125	40	25				5		

■RCP6/RCP6S-RR7C

リード24

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	9.5				3		
200	18	9.5				3		
420	10	5				1.5		
600	1							

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				5		
140	40	25				5		
280	18	12				2		
420	1.5	1						

リード8

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	30				17.5		
70	50	30				17.5		
140	50	30				7		
210	14	7				2		

リード4

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	50				26		
35	55	50				26		
70	55	50				13		
105	30	15				2		

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロードモータ折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-RR4R

リード16

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1	1	
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1	1	
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1	1	1	
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1	1	1	
560	5	4.5	2.5	2	1	1	1	1	1	1	1	
700	4.5	3.5	2	1.5				1	1			
840	3	2.5	1	0.5				0.5	0.5			

リード10

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
85	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
175	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
260	13	13	12	10	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
350	13	12	12	8	5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
435	13	10	10	6	4	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
525	13	8	6	3	2	2.5	2.5	2	2	2	2	
610		5	2					2	1.5			

リード5

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	28	25	22	20	18	5	5	5	5	5	5	
40	28	25	22	20	18	5	5	5	5	5	5	
85	28	25	22	20	18	5	5	5	5	5	5	
130	28	25	22	20	18	5	5	5	5	5	5	
175	28	25	22	20	18	5	5	5	5	5	5	
215	28	25	22	20	18	5	5	5	5	5	5	
260	28	24	20	16	12	5	5	5	5	5	5	
305	25	20	16	12	8	5	4	4	4	4	4	
350	22	16	10	8	6	3.5	3	3	3	3	3	

リード2.5

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	
85	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	10	10	10	10	10	
130	40	40	35	30	30	10	10	8	8	8	8	
150	40	35	35	30	30	8	8	7	7	7	7	
175	40	35	35	30	25	7.5	7	6	6	6	6	

■RCP6/RCP6S-RR6R

リード20

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
640	6	4	3	2				1.5	1.5			
800	4	3						1	1			
960												
1120												
1280												
1440												

リード12

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4	4	
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4	4	
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4	4	
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3	3	3	3	
600	10	10	6	3	2	4	3	2	2	2	2	
700	6	2						2	1			

リード6

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10	10	
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8	8	8	8	
300	40	35	25	20	14	6	6	6	6	6	6	
350	40	30	14	12	10	5	5	5	5	5	5	
400	30	18	10	6	5	4	3	3	3	3	3	
450	25	8	3			2	2	1	1	1	1	

リード3

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	
125	60	60	50	40	30	18	14	10	10	10	10	
150	60	50	40	30	25	14	10	6	6	6	6	
175	60	40	35	25	20	12	6	5	5	5	5	
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5	4.5	4.5	4.5	
225	40	16	16	10	6	5	5	4	4	4	4	

■RCP6/RCP6S-RR7R

リード24

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3	3	
420	20	20	18	15	10	3	3	3	3	3	3	
640	15	14	9	7	4	3	3	2	2	2	2	
860	3	1										

リード16

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	
280	50	50	35	25	20	8	7	7	7	7	7	
420	50	25	18	14	10	4.5	4.5	4	4	4	4	
560	12	10	5	3	2	2	1	1	1	1	1	

リード8

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	12	12	12	
210	60	60	40	31	26	10	10	9	9	9	9	
280	60	26	16	10	8	6	5	3	3	3	3	
350	30	3				3	1					
420	2											

リード4

姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	22	20	18	18	18	18	
140	80	50	10	6	6	13	8	3	3	3	3	
175	40	5				3						

■RCP6/RCP6S-RR8R

リード20

姿勢	水平				姿勢	垂直			
	加速度 (G)					加速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.2				速度 (mm/s)	0.2			
0	30				0	5			
300	30				300	5			
350	14				330	3.5			
400	6				360	2			
				400	0.5				

リード10

姿勢	水平				姿勢	垂直			
	加速度 (G)					加速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.2				速度 (mm/s)	0.2			
0	60				0	40			
160	60				80	40			
170	40				90	34			
180	25				100	28			
190	15				110	23			
200	12				120	18			
				130	15				
				140	12				
				150	10				
				160	8				

RCP6 シリーズ

ロードモータ折返し仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-RR4R

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	3				1		
140	5	3				1		
280	5	3				1		
420	4	2.5				0.5		
560	3	1.5				0.5		

リード10

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	8				2		
85	10	8				2		
175	10	8				2		
260	9	7				2		
350	7	5				1.5		
435	6	3				1		
525	1					0.5		

リード5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	22	20				5		
40	22	20				5		
85	22	20				5		
130	22	18				5		
175	20	14				4		
215	15	10				3		
260	12	6				2		

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35	30				10		
20	35	30				10		
40	35	30				10		
65	35	25				10		
85	30	20				7		
105	25	15				5		
130	20	10				4		

■RCP6/RCP6S-RR6R

リード20

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	5				1		
160	6	5				1		
320	6	5				1		
480	4	3				1		
640	3	1				0.5		

リード12

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	10				4		
100	25	10				4		
200	25	10				4		
300	20	8				3		
400	10	5				2		
500	5	2				1		

リード6

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	20				10		
50	40	20				10		
100	40	20				10		
150	40	20				8		
200	35	18				5		
250	10	6				3		

リード3

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				20		
25	40	25				20		
50	40	25				20		
75	40	25				12		
100	40	25				9		
125	40	25				5		

■RCP6/RCP6S-RR7R

リード24

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	9.5				3		
200	18	9.5				3		
420	10	5				1.5		
600	1							

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				5		
140	40	25				5		
280	18	12				2		
420	1.5	1						

リード8

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	30				17.5		
70	50	30				17.5		
140	50	30				7		
210	14	7				2		

リード4

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	50				26		
35	55	50				26		
70	55	50				13		
105	30	15				2		

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロードモータカップリング仕様

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-WRA10C

リード16

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4	4	3.5	2.5	1.5			
140	4	4	3.5	2.5	1.5			
280	4	4	3.5	2.5	1			
420	4	4	3.5	2	0.5			
560		2.5	2.5					
700			0.5					

リード10

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	14.5	14.5	13	12.5	12			
85	14.5	14.5	13	12.5	12			
175	14.5	14.5	12.5	11.5	9.5			
260	14.5	14.5	12.5	8.5	6.5			
350	14.5	14.5	11.5	7.5	3.5			
435	14.5	12.5	7.5	4.5	2.5			
525	10.5	7.5	2.5	0.5				

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5
215	28	25	22	20	13.5	3	3	3
260	28	25	20.5	15.5	12.5	1	1	1
305	28	17.5	13.5	12.5	7.5			
350	28	9.5	5.5	4.5	2.5			

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10
130	40	40	35	30	30	8.5	8.5	8.5
150	40	35	35	30	30	5.5	5.5	5.5
175	40	33.5	29.5	27.5	17.5	2.5	2.5	0.5

■RCP6/RCP6S-WRA12C

リード20

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5			
160	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5			
320	7.5	7.5	4.5	2.5	1.5			
480	7.5	4.5	3.5	0.5	0.5			
640		4.5	3.5					
800			0.5	0.5				

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	25	18	16	12			
80	30	25	18	16	12			
200	30	25	18	16	10			
320	30	25	18	12	8			
440	25	20	13.5	10	6			
560		15	8	6	4			

リード6

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
40	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
100	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
160	55	40	32.5	25	25	7.5	7.5	7.5
220	55	40	27.5	25	19.5	7.5	7.5	6.5
280	55	35	25	20	14	4.5	4.5	4.5
340	55	25.5	14	12	10	0.5		
400	45	12.5	10	6	3.5			

リード3

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
20	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
50	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
80	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
110	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
140	70	50	40	30	25	13.5	13.5	6
170	70	40	35	25	20	3.5	3.5	3.5
200	70	35	30	20	14	1	1	1
225	50	16	16	10	6			

■RCP6/RCP6S-WRA14C

リード24

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	22	14	12	12			
210	25	22	14	12	12			
420	25	18	14	6	5			
630	20	8	2					

リード16

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30			
140	50	50	40	35	30			
280	50	50	31	25	20			
420	50	25	14	8	6			
560	10	6						

リード8

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	15	15	15
70	65	65	55	50	45	15	15	15
140	65	65	55	50	45	15	15	11
210	65	65	40	30	25	7	5	4
280	65	30	17	9	3			
350	50	7						
420	7							

リード4

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	25	25	25
35	85	80	70	65	60	25	25	25
70	85	80	70	65	60	25	25	25
105	85	80	60	50	40	21	19	17
130	85	50	30	20	15	11	9	7
175	55	11						
210	15							

■RCP6/RCP6S-WRA16C

※WRA16Cは、高出力有効・無効の設定がありません。

リード20

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	30
240	30
300	30
360	24
420	14
450	5

リード10

姿勢	水平		垂直	
速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	60	0	0	36.5
150	60	88	88	36.5
200	45	100	100	29.5
240	36	110	110	24.5
		120	120	19.5
		130	130	16.5
		140	140	14.5
		150	150	11
		160	160	9.5
		170	170	5.5
		180	180	4.5
		190	190	2.5
		200	200	0.5

リード5

姿勢	水平	姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
			0.1
0	100	0	70
90	100	48	70
120	58	60	50
130	24	70	35
		80	25
		90	20
		100	13

RCP6 シリーズ

ロッドモータカップリング仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-WRA10C

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	3.5	3.5	0.5							
140	3.5	3.5	0.5							
280	3.5	3.5	0.5							
420	3.5	3.5	0.5							
560	2.5	2.5								

リード10

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	9.5	9.5	8							
85	9.5	9.5	8							
175	9.5	9.5	8							
260	9.5	9.5	6.5							
350	7.5	7.5	6							
435	5	5	2.5							

リード5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	19			5				
40	25	25	19			5				
85	25	25	19			5				
130	25	25	19			5				
175	25	25	15.5			4				
215	18	18	12			2.5				
260	10.5	10.5	6.5							

リード2.5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	27			10				
20	40	40	27			10				
40	36	36	27			10				
65	36	36	27			10				
85	36	36	27			8.5				
105	36	36	27			6				
130	33	33	22.5			3.5				

■RCP6/RCP6S-WRA12C

リード20

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7.5	7.5	5.5							
160	7.5	7.5	5.5							
320	7.5	7.5	2.5							
480	3	3	0.5							

リード12

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18.5	18.5	10.5							
80	18.5	18.5	10.5							
200	18.5	18.5	9.5							
320	15	15	7							
440	3	3	1.5							

リード6

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	39	39	30			6				
40	39	39	30			6				
100	39	39	30			6				
160	39	39	24			5				
220	24	24	15			2				

リード3

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	45			13				
20	60	60	45			13				
50	60	60	45			13				
80	60	60	45			12				
110	60	60	45			6				

■RCP6/RCP6S-WRA14C

リード24

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18	18	9.5							
210	18	18	9.5							
420	8	8	3							

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	37	37	27							
140	37	37	27							
280	18	18	13							
420	3.5	3.5								

リード8

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	45	45	33			12				
70	45	45	33			12				
140	45	45	27			6				
210	12	12	4.5							

リード4

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	57	57	48			18				
35	57	57	48			18				
70	57	57	48			13.5				
105	12	12	7.5			1				

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロードモータ折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-WRA10R

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	4	3.5	2.5	0.5					
140	4	3.5	2.5	0.5					
280	4	3.5	2.5	0.5					
420	4	3.5	2.5	0.5					
560		2.5	2						
700			0.5						

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5				
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5				
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5				
260	11.5	11.5	8.5	7.5	2.5				
350	11.5	11.5	8.5	6.5	2.5				
435	11.5	8.5	6.5	3.5	1.5				
525	10.5	6.5	2.5	0.5					

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	28	25	22	20	20	5	5	5	
40	28	25	22	20	20	5	5	5	
85	28	25	22	20	20	5	5	5	
130	28	25	22	20	20	5	5	5	
175	28	25	22	20	20	5	5	5	
215	28	25	22	20	13.5	3	3	3	
260	28	25	20.5	15.5	12.5	1	1	1	
305	28	17.5	12.5	10.5	7.5				
350	28	9.5	5.5	3.5	0.5				

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	35	30	10	10	10	
85	40	40	40	35	30	10	10	10	
105	40	40	35	35	30	10	10	10	
130	40	40	35	30	30	3.5	3.5	3.5	
150	40	35	35	30	30	1.5	1.5	1.5	
175	40	33.5	29.5	25.5	17.5				

■RCP6/RCP6S-WRA12R

リード20

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5				
160	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5				
320	7.5	7.5	4.5	2.5	1.5				
480	7.5	4.5	3.5	0.5	0.5				
640		4.5	3.5						
800			0.5	0.5					

リード12

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	30	25	18	16	10				
80	30	25	18	16	10				
200	30	25	18	16	10				
320	30	25	18	12	8				
440	25	20	13.5	10	6				
560		13.5	8	5.5	3.5				

リード6

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	
40	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	
100	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	
160	55	40	32.5	25	25	7.5	7.5	7.5	
220	55	40	27.5	25	19.5	7.5	7.5	6.5	
280	55	35	25	20	14	3.5	3.5	3.5	
340	55	25.5	14	12	10				
400	45	12.5	10	6	3.5				

リード3

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	
20	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	
50	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	
80	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	
110	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	
140	70	50	40	30	25	13.5	10	6	
170	70	40	35	25	20	3.5	3.5	3.5	
200	70	35	30	20	14	1	1	0.5	
225	50	16	16	10	6				

■RCP6/RCP6S-WRA14R

リード24

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	22	14	12	8				
210	25	22	14	12	8				
420	25	18	14	6	3				
630		8	2						

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30				
140	50	50	40	35	30				
280	50	46	31	22	18				
420	50	22	12	8	6				
560	10	2							

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	65	65	55	50	45	15	15	15	
70	65	65	55	50	45	15	15	15	
140	65	65	55	50	45	13	13	10	
210	65	65	40	30	23	5	5	4	
280	65	25	13	7	3				
350	35								

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	85	80	70	65	60	25	23	23	
35	85	80	70	65	60	25	23	23	
70	85	80	70	65	60	25	23	23	
105	85	80	60	50	40	19	17	17	
130	85	50	10	6	6	7	4		
175	45								

■RCP6/RCP6S-WRA16R

リード20

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
0	30
240	30
300	30
360	19
420	10.5

リード10

姿勢	水平	姿勢	垂直
	加速度 (G)		速度 (mm/s)
速度 (mm/s)	0.2	速度 (mm/s)	0.2
0	60	0	34.5
150	60	88	34.5
200	45	100	24.5
240	18	110	19.5
		120	16.5
		130	14.5
		140	11.5
		150	7.5
		160	5.5
		170	4.5
		180	2.5

リード5

姿勢	水平	姿勢	垂直
	加速度 (G)		速度 (mm/s)
速度 (mm/s)	0.1	速度 (mm/s)	0.1
0	100	0	63
90	100	48	63
120	58	60	33
		70	28
		80	18
		90	9
		100	2

※WRA16Rは、高出力有効・無効の設定がありません。

RCP6 シリーズ

ロッドモータ折返し仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-WRA10R

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	3.5	3.5	0.5							
140	3.5	3.5	0.5							
280	3.5	3.5	0.5							
420	3.5	3.5	0.5							
560	2.5	2.5								

リード10

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	9.5	9.5	8							
85	9.5	9.5	8							
175	9.5	9.5	8							
260	9.5	9.5	6.5							
350	7.5	7.5	6							
435	5	5	2.5							

リード5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	19			5				
40	25	25	19			5				
85	25	25	19			5				
130	25	25	19			5				
175	25	25	15.5			4				
215	18	18	12			2.5				
260	10.5	10.5	6.5							

リード2.5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	27			10				
20	40	40	27			10				
40	36	36	27			10				
65	36	36	27			10				
85	36	36	27			8.5				
105	36	36	27			6				
130	33	33	22.5			3.5				

■RCP6/RCP6S-WRA12R

リード20

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7.5	7.5	5.5							
160	7.5	7.5	5.5							
320	7.5	7.5	2.5							
480	3	3	0.5							

リード12

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18.5	18.5	10.5							
80	18.5	18.5	10.5							
200	18.5	18.5	9.5							
320	15	15	7							
440	3	3	1.5							

リード6

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	39	39	30			6				
40	39	39	30			6				
100	39	39	30			6				
160	39	39	24			5				
220	24	24	15			2				

リード3

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	45			13				
20	60	60	45			13				
50	60	60	45			13				
80	60	60	45			12				
110	60	60	45			6				

■RCP6/RCP6S-WRA14R

リード24

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18	18	9.5							
210	18	18	9.5							
420	8	8	3							

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	37	37	27							
140	37	37	27							
280	18	18	13							
420	3.5	3.5								

リード8

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	45	45	33			12				
70	45	45	33			12				
140	45	45	27			6				
210	12	12	4.5							

リード4

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	57	57	48			18				
35	57	57	48			18				
70	57	57	48			13.5				
105	12	12	7.5			1				

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロッドモータカップリング仕様

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-RA4C

リード16

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	4	3	1	1	1	1	1	1	1	1
560	6	6	6	3	3								
700	5.5	5	2	1.5		1	1						
840			3	1	0.5								

リード10

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
85	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
175	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
260	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
350	15	15	13	13	10	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
435	15	15	13	11	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
525	14	10	8	6		2.5	2.5						
610	9	7	5	4		2	2						
700	6	4	3	2		1.5	1.5						

リード5

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5	5
215	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5	5
260	28	25	22	20	18	5	5	5	5	5	5	5	5
305	28	22	20	18	15	5	5	4.5					
350	28	20	15	13	11	5	4	3.5					

リード2.5

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10	10
65	40	40	40	30	30	10	10	10	10	10	10	10	10
85	40	40	40	30	30	10	10	10	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	10	10	10	10	10	10	10
130	40	40	35	30	30	8	7.5	7					
150	40	35	35	30	25	6	5.5	5					
175	40	30	30	25	20	5	4.5	4					

■RCP6/RCP6S-RA6C

リード20

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5						
800	4	3				1	1						

リード12

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3					
600	10	6	3	2		3	2						
700	6	2				2	1						

リード6

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8					
300	40	35	25	20	14	6	6	6					
350	40	30	14	12	10	5	5	5					
400	30	18	10	6	5	4	3	3					
450	25	8	3			2	2	1					

リード3

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10					
150	60	50	40	30	25	14	10	6					
175	60	40	35	25	20	12	6	5					
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5					
225	40	16	16	10	6	5	5	4					

■RCP6/RCP6S-RA7C

リード24

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3	3	3	3
200	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3	3	3	3
400	20	20	14	12	8	3	3	3	3	3	3	3	3
420	20	17	12	10	6	3	3	3	3	3	3	3	3
600	14	6	5	4		3	2						
640	5	3	2	1.5		2	1						
800	5	1	1										
860	2	0.5											

リード16

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
280	50	50	35	25	20	8	7	7					
420	50	25	18	14	10	6	4.5	4					
560	10	5	3	2		2	1						
700	2												

リード8

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12					
210	60	60	40	31	26	10	10	9					
280	60	34	20	15	11	7	5	4					
350	50	12	4	1		3	2	1					
420	10												

リード4

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
105	80	80	60	50	40	22	22	18					
140	80	50	30	20	15	14	12	10					
175	50	15				5	2						
210	20												

RCP6 シリーズ

ロッドモータカップリング仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-RA4C

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	3			1			
140	5	3			1			
280	5	3			1			
420	4	2.5			0.5			
560	3	1.5			0.5			

リード10

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	8			2			
85	10	8			2			
175	10	8			2			
260	9	7			2			
350	7	5			1.5			
435	6	3			1			
525	1				0.5			

リード5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	22	20			5			
40	22	20			5			
85	22	20			5			
130	22	18			5			
175	20	14			4			
215	15	10			3			
260	12	6			2			

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35	30			10			
20	35	30			10			
40	35	30			10			
65	35	25			10			
85	30	20			7			
105	25	15			5			
130	20	10			4			

■RCP6/RCP6S-RA6C

リード20

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	5			1			
160	6	5			1			
320	6	4			1			
480	4	3			1			
640	3	1			0.5			

リード12

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	10			4			
100	25	10			4			
200	25	10			4			
300	20	8			3			
400	10	5			2			
500	5	2			1			

リード6

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	20			10			
50	40	20			10			
100	40	20			10			
150	40	20			8			
200	35	18			5			
250	10	6			3			

リード3

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25			20			
50	40	25			20			
75	40	25			12			
100	40	25			9			
125	40	25			5			

■RCP6/RCP6S-RA7C

リード24

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	9.5			3			
200	18	9.5			3			
400	11	6			1.5			
420	10	5						
600	1							

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25			5			
140	40	25			5			
280	18	12			2			
420	1.5	1						

リード8

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	30			17.5			
70	50	30			17.5			
140	50	30			7			
210	14	7			2			

リード4

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	50			26			
35	55	50			26			
70	55	50			13			
105	30	15			2			

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロードモータ折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-RA4R

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1	1
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1	1
560	5	4.5	2.5	2						
700	4.5	3.5	2	1.5		1	1			
840		2.5	1	0.5						0.5

リード10

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	12	10	10	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
85	12	12	10	10	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
175	12	12	10	10	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
260	12	12	10	10	5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
350	12	12	10	8	5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
435	12	10	8	6	4	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
525	8	6	3	2		2.5	2			
610	5	2						2	1.5	

リード5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	22	20	18	5	5	5	5	5
40	25	25	22	20	18	5	5	5	5	5
85	25	25	22	20	18	5	5	5	5	5
130	25	25	22	18	18	5	5	5	5	5
175	25	25	22	18	16	5	5	5	5	5
215	25	25	22	16	14	5	5	5	5	5
260	25	22	20	14	12	5	5	5	5	5
305	22	20	14	12	8	4	4	4	4	4
350	20	14	10	8	6	3	2.5	2.5	2.5	2.5

リード2.5

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	30	30	10	10	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	8	8	8	8
130	40	40	35	30	30	8	8	8	8	8
150	40	35	35	30	25	6	6	6	6	6
175	40	30	30	25	20	4	4	4	4	4

■RCP6/RCP6S-RA6R

リード20

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	6	6	5	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	5	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	4	3	3	2		1.5	1.5			
800	3	2	2	1		1	1			

リード12

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4
285	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3		
600	10	6	3	2		3	2			
700	6	2				2	1			

リード6

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8		
300	40	35	25	20	14	6	6	6		
350	40	25	14	12	10	5	5	5		
400	30	16	10	6	5	4	3	3		
450	25	8	3			2	2	1		

リード3

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10		
150	60	50	40	30	25	14	10	6		
175	60	40	35	25	20	12	6	5		
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5		
225	40	16	16	10	6	5	5	4		

■RCP6/RCP6S-RA7R

リード24

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3
200	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3
400	20	20	16	12	8	3	3	3	3	3
420	20	20	15	10	6	3	3	3	3	3
600	12	8	5	3		2	2			
640	10	6	4	2		1	1			
800	2									

リード16

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8
280	50	50	35	23	20	8	7	7		
420	50	25	18	13	10	4.5	4.5	4		
560	10	5	3	2		1	1			

リード8

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12		
210	60	60	40	31	26	10	10	9		
280	60	26	16	10	8	8	4	3		
350	30	3				2	0.5			
420	2									

リード4

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28
105	80	80	60	50	40	22	20	18		
140	80	50	10	6	6	12	8	3		
175	40	5				4				

■RCP6/RCP6S-RA8R

リード20

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	30	0.2	0	5	
300	30	0.2	300	5	
350	14	0.2	330	3.5	
400	6	0.2	360	2	
			400	0.5	

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	60	0.2	0	40	
160	60	0.2	80	40	
170	40	0.2	90	34	
180	25	0.2	100	28	
190	15	0.2	110	23	
200	12	0.2	120	18	
			130	15	
			140	12	
			150	10	
			160	8	
			170	6	
			180	4	
			190	3	
			200	2	

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	100	0.1	0	70	
90	100	0.1	45	70	
100	75	0.1	60	45	
			70	35	
			80	25	
			90	16	
			100	10	

RCP6 シリーズ

ロードモータ折返し仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-RA4R

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	3			1			
140	5	3			1			
280	5	3			1			
420	4	2.5			0.5			
560	3	1.5			0.5			

リード10

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	8			2			
85	10	8			2			
175	10	8			2			
260	9	7			2			
350	7	5			1.5			
435	6	3			1			
525	1				0.5			

リード5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	22	20			5			
40	22	20			5			
85	22	20			5			
130	22	18			5			
175	20	14			4			
215	15	10			3			
260	12	6			2			

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35	30			10			
20	35	30			10			
40	35	30			10			
65	35	25			10			
85	30	20			7			
105	25	15			5			
130	20	10			4			

■RCP6/RCP6S-RA6R

リード20

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	5			1			
160	6	5			1			
320	6	4			1			
480	4	3			1			
640	3	1			0.5			

リード12

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	10			4			
100	25	10			4			
200	25	10			4			
300	20	8			3			
400	10	5			2			
500	5	2			1			

リード6

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	20			10			
50	40	20			10			
100	40	20			10			
150	40	20			8			
200	35	18			5			
250	10	6			3			

リード3

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25			20			
25	40	25			20			
50	40	25			20			
75	40	25			12			
100	40	25			9			
125	40	25			5			

■RCP6/RCP6S-RA7R

リード24

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	9.5			3			
200	18	9.5			3			
400	11	6			1.5			
420	10	5						
600	1							

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25			5			
140	40	25			5			
280	18	12			2			
420	1.5	1						

リード8

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	30			17.5			
70	50	30			17.5			
140	50	30			7			
210	14	7			2			

リード4

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	50			26			
35	55	50			26			
70	55	50			13			
105	30	15			2			

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

カップリング仕様 シングルブロック

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-TA4C

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
140	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
280	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
420	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
560	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
700		3	3	3							1	
840			3	3								
980				2								
1120												
1260												

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2
85	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2
175	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2
260	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2
350	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2
435	4	4	4	4	4	2.5	2	2	2	2
525		4	4	4	4					
610		4	4	4	4					1.5
700			4	4	2.5					1
785				2.5	2					

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
175	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
215	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
260	5	5	5	5	4.5	5	5	5	5	5
305	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
350	5	5	5	4	3.5	4	3.5	3.5	3.5	3.5
390	5	5	4	3		2.5	2.5	2.5	2.5	2.5

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
20	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
65	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
105	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	4.5	5	5	5	5	5	5
150	5	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
175	5	5	5	5	4	3.5	4	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5
195	5	5	5	4	3		3	3	3	3	3	3

■RCP6/RCP6S-TA6C

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
160	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
320	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
480	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
640	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
800		5	4.5	4								1
960			3.5	2								
1120				1.5								

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3
80	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3
200	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3
320	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3
440	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3
500	8	8	7	6	6	3	3	3	3	3
560	8	8	6	4		3	2.5			
680	8	7	4	2.5		2	1.5			
800		5	2	1			0.5			

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6
40	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6
100	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6
160	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6
220	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6
250	10	10	9	8	7	6	6	6	5.5	5.5
280	10	10	9	8	7	6	5.5	5.5	5.5	5.5
340	10	10	9	8	7	6	4.5	4.5	4.5	4.5
400	10	9	8	7	6	4.5	3.5	3.5	3.5	3.5

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
20	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
50	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
80	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
110	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
125	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
140	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
170	10	10	8	7	6	12	10	10	10	10	10	10
200	10	8	7	6	4	10	8	8	8	8	8	8

■RCP6/RCP6S-TA7C

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	3
200	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	3
420	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	3
640	10	10	8	7		3	3	3	3	3	3	3
860		9	7	6	3		1.5	1				
1080			3.5	2								

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	12	12	10	10	7	7	7	7	7
140	12	12	12	10	10	7	7	7	7	7
280	12	12	12	10	10	7	7	7	7	7
420	12	12	12	10	8	6	5	4		
560		12	10	8	5		3	2		
700		10	6	3	2					

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15	15	15	15	15	16	14	12		
70	15	15	15	15	15	16	14	12		
140	15	15	15	15	15	16	14	10		
210	15	15	15	15	12	10	12	10	8	
280	15	15	12	10	8	9	8	6		
350	12	10	8			6				
420	8									

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	15	15	15	15	15	20	20	20	20	20	20	20
35	15	15	15	15	15	20	20	20	20	20	20	20
70	15	15	15	15	15	20	18	14				
105	15	15	15	15	12	18	16	10				
140	15	15	15	12	10	16	12	6				
175	15	12	10			10	6					
210	10					6						

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-TA4C

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	3	3	3	3	3	1						
140	3	3	3	3	3	1						
280	3	3	3	3	3	1						
420	3	3	3	3	3	1						
560	2.5	2	2			0.75						
700			1.5									
840				1								

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	4	4	4	4	2.5				
85	4	4	4	4	4	2.5				
175	4	4	4	4	4	2.5				
260	4	4	4	4	4	2.25				

RCP6 シリーズ

カップリング仕様 ダブルブロック

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-TA4C

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
85	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
175	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
260	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
350	8	8	8	6	6	2.5	2.5	2		
435		8	6	5		2.5	2			
525		8	5	4.5			2			
610		6	4.5	4			1.5			
700		4	3.5	2.5			0.5			
785			2	2						

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	10	10	9	8	6	5	5	5		
40	10	10	9	8	6	5	5	5		
85	10	10	9	8	6	5	5	5		
130	10	9	8	6	5	5	5	5		
175	10	9	8	6	6	5	5	5		
215	10	9	8	6	5	5	5	5		
260	9	8	7	5	4.5	5	5	5		
305	9	8	6	5	4	4.5	4.5	4.5		
350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3		
390		7	6	4	3		2	2		

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	10	10	9	8	6	10	9	8		
20	10	10	9	8	6	10	9	8		
40	10	10	9	8	6	10	9	8		
65	10	9	8	6	6	10	9	8		
85	10	9	8	6	6	10	9	7		
105	10	9	8	6	5	10	8	7		
130	9	8	7	5	4.5	10	8	6		
150	9	8	6	5	4	9	7	6		
175	8	7	6	4	3.5	8	7	5		
195	8	7	6	4	3	6	5	5		

■RCP6/RCP6S-TA6C

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15	15	12	11	10	3	3	3		
80	15	15	12	11	10	3	3	3		
200	15	15	12	11	10	3	3	3		
320	15	15	12	11	10	3	3	3		
440	15	14	11	10	8	3	3	3		
500		13	10	8	6		3	3		
560		12	9	6	4		3	2.5		
680		10	7	4	2		1.5	1		
800			5	2	1					

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	20	20	18	16	14	6	6	6		
40	20	20	18	16	14	6	6	6		
100	20	20	18	16	14	6	6	6		
160	20	20	18	16	14	6	6	6		
220	20	20	18	16	14	6	6	6		
250	20	20	18	16	14	6	6	5.5		
280	20	18	16	15	11	6	5.5	5		
340	20	16	14	12	9	6	4.5	4		
400	18	14	10	8	6	4.5	3.5	3		

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	20	20	18	16	15	12	12	10		
20	20	20	18	16	15	12	12	10		
50	20	20	18	16	15	12	12	10		
80	20	20	18	16	15	12	12	10		
110	20	20	18	16	15	12	12	10		
125	20	20	18	16	15	12	12	10		
140	20	20	18	16	15	12	12	10		
170	20	18	16	14	12	12	10	9		
200	18	16	14	12	10	9	8	8		

■RCP6/RCP6S-TA7C

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	20	20	18	7	7	7		
140	25	25	20	20	18	7	7	7		
280	22	20	16	16	14	7	7	6		
420	20	16	14	12	8	6	5	4		
560	16	14	10	6	4	3	1.5	0.5		
700		8	3.5							

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	30	28	26	24	16	16	14		
70	30	30	28	26	24	16	16	14		
140	30	28	24	22	20	16	14	10		
210	30	22	20	18	16	12	10	8		
280	20	18	16	12	10	9	8	6		
350	14	12	7			4				
420	8									

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	30	28	26	24	24	24	24		
35	30	30	28	26	24	24	24	24		
70	30	28	24	22	20	24	22	20		
105	25	22	20	18	16	22	20	16		
140	20	18	16	12	10	16	14	10		
175	14	12	6			9	4			
210	7					4				

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-TA4C

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	8	8	6			2.5				
85	8	6				2.5				
175	8	6				2.5				
260	8	6				2.25				
350	7	5				1.5				
435	5	3.5				1				
525		1.5								

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	10		8			5				
40	10		8			5				
85	10		8			5				
130	9		8			5				
175	9		6			4.5				
215	9		6			4				
260	8		5			2.5				

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	10		8			9				
20	10		8			9				
40	10		8			9				
65	9		8			9				
85	9		6			7.5				
105	9		6			6				
130	8		5			4				

■RCP6/RCP6S-TA6C

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15		11			3				
80	15		11			3				
200	15		11			3				
320	15		10			2.5				
440	9		5			1				
500	6		3							
560	4		1.5							

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	20		16			6				
40	20		16			6				
100	20		16			6				
160	20		16			6				
220	20		16			4				
250	17		12			3				
280	14		8			2				
340	5		3							

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	20		16			12				
20	20		16			12				
50	20		16			12				
80	20		16			12				
110	20		16			9				
125	18		15			7				
140	15		14			5				
170	10		7							

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

モータ折返し仕様 シングルブロック

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-TA4R

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	1
140	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	1
280	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	1
420		3	3	3	3							
560		3	3	3	3					1	1	
700			3	3	3						1	
840				3	2.5							
980					1.5							
1120												
1260												

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	2
85	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	2
175	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	2
260	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	2
350	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	2
435		4	4	4	4					2.5	2	
525			4	4	4						2	
610				4	4							1.5
700					4	2.5						1
785						2.5	2					

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
175	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
215	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
260	5	5	5	5	5	4.5	5	5	5	5	5	5
305	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
350	5	5	5	4	3.5	4	2	2	2	2	2	2
390		5	5	4	3		1.5	1	1	1	1	1

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
20	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
65	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
105	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	4.5	5	5	5	5	5	5
150	5	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
175	5	5	5	4	3.5	4	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5
195	5	5	5	4	3	3	3	3	3	3	3	3

■RCP6/RCP6S-TA6R

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
160	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
320	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
480		5	5	5	5					1	1	
640		5	5	5	5					1	1	
800			5	4.5	4						1	
960				3.5	2							
1120					1.5							

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
80	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
160	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
240	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
320	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
400	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
480	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
560	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3	3
640	8	8	6	4		3	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
720	8	7	4	2.5		2	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
800			5	2	1							

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
40	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
80	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
120	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
160	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
200	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
240	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
280	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
320	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
360	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
400	10	9	8	7	6	4.5	3.5	3	3	3	3	3

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
20	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
40	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
60	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
80	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
100	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
120	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
140	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
160	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
180	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
200	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10

■RCP6/RCP6S-TA7R

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	3
200	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	3
420	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	3
640		10	10	7	6		3	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
860			7	5	4	2		1	0.5	0.5	0.5	0.5
1080				2	0.5							

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	12	12	12	10	10	7	7	7	7	7	7	7
140	12	12	12	10	10	7	7	7	7	7	7	7
280	12	12	12	10	10	7	7	7	7	7	7	7
420	12	12	12	10	10	6	5	4	4	4	4	4
560		12	10	7	5		3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
700			9	4	1							

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	15	15	15	15	15	16	14	12	12	12	12	12
70	15	15	15	15	15	16	14	12	12	12	12	12
140	15	15	15	15	15	16	14	12	12	12	12	12
210	15	15	15	15	15	16	14	12	12	12	12	12
280	15	15	15	15	15	16	14	12	12	12	12	12
350	12	10	8			4						
420		8										

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	15	15	15	15	15	20	20	20	20	20	20	20
35	15	15	15	15	15	20	20	20	20	20	20	20
70	15	15	15	15	15	20	18	14	14	14	14	14
105	15	15	15	15	15	20	18	14	14	14	14	14
140	15	15	15	15	15	20	18	14	14	14	14	14
175	15	10	4			7	4	4	4	4	4	4
210		4					2					

RCP6 シリーズ

モータ折返し仕様 ダブルブロック

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-TA4R

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
85	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
175	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
260	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
350	8	8	8	6	6	2.5	2.5	2	
435	8	8	6	5		2.5	2		
525		8	5	4.5				1.5	
610		5	4	3.5					
700		3.5	2.5	2					
785									

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	6	5	5	5	
40	10	10	9	8	6	5	5	5	
85	10	10	9	8	6	5	5	5	
130	10	9	8	6	5	5	5	5	
175	10	9	8	6	6	5	5	5	
215	10	9	8	6	5	5	5	5	
260	9	8	7	5	4.5	5	5	5	
305	9	8	6	5	4	4	4	4	
350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3	
390	7	6	3.5	3		2	2	2	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	6	10	9	8	
20	10	10	9	8	6	10	9	8	
40	10	10	9	8	6	10	9	8	
65	10	9	8	6	6	10	9	8	
85	10	9	8	6	6	10	9	7	
105	10	9	8	6	5	10	8	7	
130	9	8	7	5	4.5	10	8	6	
150	9	8	6	5	4	9	7	6	
175	8	7	6	4	3.5	5	5	4.5	
195	8	7	6	4	3	4.5	4	4	

■RCP6/RCP6S-TA6R

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	12	11	10	3	3	3	
80	15	15	12	11	10	3	3	3	
200	15	15	12	11	10	3	3	3	
320	15	15	12	11	10	3	3	3	
440	15	14	11	10	8	3	3	3	
500		13	10	8	6	3	3	3	
560		12	9	6	3		3	2.5	
680		10	6	3	1.5		1.5	1	
800			4	1					

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	16	14	6	6	6	
40	20	20	18	16	14	6	6	6	
100	20	20	18	16	14	6	6	6	
160	20	20	18	16	14	6	6	6	
220	20	20	18	16	14	6	6	6	
250	20	20	18	16	14	6	6	5.5	
280	20	18	16	15	11	6	5.5	5	
340	20	16	14	12	9	6	4.5	4	
400	18	14	10	8	6	4	2	1.5	

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	16	15	12	12	10	
20	20	20	18	16	15	12	12	10	
50	20	20	18	16	15	12	12	10	
80	20	20	18	16	15	12	12	10	
110	20	20	18	16	15	12	12	10	
125	20	20	18	16	15	12	12	10	
140	20	20	18	16	15	12	12	10	
170	20	18	16	14	12	12	9	8	
200	18	16	14	12	10	8	7	7	

■RCP6/RCP6S-TA7R

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	20	20	18	7	7	7	
140	25	25	20	20	18	7	7	7	
280	22	20	16	16	14	7	7	6	
420	20	16	14	12	8	5	4	3	
560	16	14	10	6	3	3	1		
700		8	3						

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	28	26	24	16	16	14	
70	30	30	28	26	24	16	16	14	
140	30	28	24	22	20	16	14	10	
210	30	22	20	18	16	12	10	8	
280	20	18	16	12	10	9	5.5	4.5	
350	14	12	6			3			
420	6								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	28	26	24	24	24	24	
35	30	30	28	26	24	24	24	24	
70	30	28	24	22	20	24	22	20	
105	25	22	20	18	16	22	20	16	
140	20	18	16	12	10	16	14	10	
175	14	10	5			8	3		
210	6					3			

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-TA4R

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	6			2.5			
85	8	8	6			2.5			
175	8	8	6			2.5			
260	8	8	6			2.25			
350	7	7	5			1.5			
435	5	5	3.5			1			
525			1.5						

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	8			5			
40	10	10	8			5			
85	10	10	8			5			
130	9	9	8			5			
175	9	9	6			4.5			
215	9	9	6			4			
260	8	8	5			2.5			

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	8			9			
20	10	10	8			9			
40	10	10	8			9			
65	9	9	8			9			
85	9	9	6			7.5			
105	9	9	6			6			
130	8	8	5			4			

■RCP6/RCP6S-TA6R

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	11			3			
80	15	15	11			3			
200	15	15	11			3			
320	15	15	10			2.5			
440	9	9	5			1			
500	6	6	3						
560	4	4	1.5						

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	16			6			
40	20	20	16			6			
100	20	20	16			6			
160	20	20	16			6			
220	20	20	16			4			
250	17	17	12			3			
280	14	14	8			2			
340	5	5	3						

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	16			12			
20	20	20	16			12			
50	20	20	16			12			
80	20	20	16			12			
110	20	20	16			9			
125	18	18	15			7			
140	15	15	14			5			
170	10	10	7						

■RCP6/RCP6S-TA7R

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	22	22	18			5			
140	22	22	18			5			
280	16	16	14			5			
420	10	10	4						
560	2	2							

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	26			12			
70	30	30	26			12			
140	25	25	18			12			
210	18	18	10			3.5			
280	4	4							

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	26			20			
35									

速度・加速度別可搬質量表

下表は加減速度毎の最大可搬質量と、動作可能な最大速度を表示しています。希望する動作条件を満たす機種をご確認下さい。なお、MCON-C/LC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です。

RCP5 シリーズ

ベルトタイプ モータ上付き／下付き仕様

RCP5-BA4/BA4U

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.5G	1
0	1.5	
200	1.5	
800	1.5	
1000	1	
1200	0.5	

RCP5-BA6/BA6U

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.5G	1
0	6	
600	6	
800	4	
1000	3	
1500	1	

RCP5-BA7/BA7U

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.5G	1
0	16	
100	16	
1000	5	
1400	2	
1600	2	

高出力設定有効

RCP5 シリーズ

スライダモータカップリング仕様 ※RCP5CR も同一です。

RCP5-SA4C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4	4	4	4	4	1	1	1
140	4	4	4	4	4	1	1	1
280	4	4	4	4	4	1	1	1
420	4	4	4	4	4	1	1	1
560	4	4	4	4	4	1	1	1
700	4	4	4	4	4	1	1	1
840	4	4	4	3.5		1	1	
980	4	4	3.5	3		1	1	
1120	4	3	2	1.5		1	0.75	
1260		2	1.5	1			0.5	

RCP5-SA4C リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	8	2.25	2.25	2.25
85	10	10	10	8	8	2.25	2.25	2.25
175	10	10	10	8	8	2.25	2.25	2.25
260	9	9	9	8	8	2.25	2.25	2.25
350	9	9	9	8	8	2.25	2.25	2.25
435	8	8	8	8	8	2.25	2.25	2.25
525	8	8	8	7	7	2.25	2.25	2.25
610	8	8	7	6	5	2.25	2.25	2.25
700		8	6	4	3	2	2	
785		7	4	3	3	2	1.5	

RCP5-SA4C リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	12	10	10	4.5	4.5	4.5
40	12	12	12	10	10	4.5	4.5	4.5
85	12	12	12	10	10	4.5	4.5	4.5
130	11	11	11	10	10	4.5	4.5	4.5
175	10	10	10	10	10	4.5	4.5	4.5
215	10	10	10	10	10	4.5	4.5	4.5
260	10	10	10	10	10	4.5	4.5	4.5
305	10	10	10	10	10	4.5	4.5	4.5
350	10	10	10	10	10	4.5	4.5	4.5
390	10	10	10	10	10	4.5	4.5	4.5

RCP5-SA4C リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	12	12	12	9	9	9
20	12	12	12	12	12	9	9	9
40	12	12	12	12	12	9	9	9
65	12	12	12	12	12	9	9	9
85	12	12	12	12	12	9	9	9
105	12	12	12	12	12	9	9	9
130	12	12	12	12	12	9	9	9
150	12	12	12	12	12	9	9	9
175	12	12	12	12	12	9	9	9
195	12	12	12	12	12	9	9	9

RCP5-SA6C リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	7	6	1	1	1
160	10	10	9	7	6	1	1	1
320	10	10	9	7	6	1	1	1
480	10	10	9	7	6	1	1	1
640	10	10	8	6	5	1	1	1
800	10	9	6.5	4.5	3	1	1	1
960		8	5	3.5	2	1	1	
1120		6.5	3	2	1.5		0.5	0.5
1280		1	1	1			0.5	
1440			1	0.5				

RCP5-SA6C リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
100	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
200	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
300	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
400	15	14	11	10	8.5	2.5	2.5	2.5
500	15	13	10	8	6.5	2.5	2.5	2.5
600	15	12	9	6	4	2.5	2.5	2.5
700	12	10	8	4	2.5	2.5	2.5	2
800	10	7	5	2	1	2	1.5	1
900		5	3	1	1		0.5	0.5

RCP5-SA6C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	20	16	14	6	6	6
50	25	25	20	16	14	6	6	6
100	25	25	20	16	14	6	6	6
150	25	25	20	16	14	6	6	6
200	25	25	20	16	14	6	6	6
250	25	25	20	16	14	6	6	5.5
300	25	25	20	15	11	6	5.5	5
350	25	20	14	12	9	6	4.5	4
400	25	16	10	8	6.5	4.5	3.5	3
450	18	12	6	5	2.5	3.5	2	2

RCP5-SA6C リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	25	25	25	16	16	16
25	25	25	25	25	25	16	16	16
50	25	25	25	25	25	16	16	16
75	25	25	25	25	25	16	16	16
100	25	25	25	25	25	16	16	16
125	25	25	25	25	25	16	16	16
150	25	25	25	25	22.5	16	14	13
175	25	25	25	20	19	13	12	11
200	25	25	20	18	16	11	10	9
225	25	18	16	15	12	9	8	

RCP5-SA7C リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	16	14	3	3	3
200	20	20	18	16	14	3	3	3
400	20	20	18	16	14	3	3	3
600	20	16	15	10	9	3	3	3
800	16	12	10	7	4	3	2.5	
1000		8	4.5	4	2	2	1.5	
1200		5.5	2	2	1	1	1	

RCP5-SA7C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	28	27	8	8	8
140	40	40	35	28	27	8	8	8
280	40	38	35	25	24	8	8	8
420	35	25	20	15	10	6	5	4.5
560	25	20	15	10	6	5	4	3
700	20	15	10	5	3	4	3	2
840		9	4	2	2		1	
980		4						

RCP5-SA7C リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	45	45	45	40	40	16	16	16
70	45	45	45	40	40	16	16	16
140	45	45	40	38	35	16	16	16
210	45	40	35	30	24	11	10	9.5
280	40	30	25	20	15	9	8	7
350	35	20	9	4		7	5	4
420	25	7				5	2	
490	15					2		

RCP5-SA7C リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)	
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	45	45	45	40	40	25	25	25
35	45	45	45	40	40	25	25	25
70	45	45	45	40	40	25	25	25
105	45	45	45	40	35	22	20	19
140	4							

高出力設定無効

RCP5 シリーズ

スライダモータカップリング仕様 ※RCP5CR も同一です。

RCP5-SA4C リード16

姿勢	水平		垂直				
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.5
0	4	4	4	3.5	1	1	1
140	4	4	4	3.5	1	1	1
280	4	4	4	3.5	1	1	1
420	4	4	3.5	3	1	1	0.75
560	4	3.5	3	2.5	1	0.75	0.75
700	3.5	3	2.5	2	0.75	0.75	0.5
840		2.5	2	1.5		0.5	0.5

RCP5-SA4C リード10

姿勢	水平		垂直				
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	10	10	9	8	2.25	2.25	2.25
85	10	10	9	8	2.25	2.25	2.25
175	10	10	9	8	2.25	2.25	2.25
260	9	9	8	6	2	2	2
350	8	7	6	5	2	2	2
435	7	6	5	4	2	1.5	1.5
525	6	5	4	3	1.5	1	1

RCP5-SA4C リード5

姿勢	水平		垂直				
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	12	12	12	10	4.5	4.5	4.5
40	12	12	12	10	4.5	4.5	4.5
85	12	12	12	10	4.5	4.5	4.5
130	10	10	10	9	4	4	4
175	10	10	9	8	4	4	4
215	10	9	8	7	4	4	4
260	9	8	7	6	3.5	3	2.5

RCP5-SA4C リード2.5

姿勢	水平		垂直				
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	12	12	12	12	9	9	9
20	12	12	12	12	9	9	9
40	12	12	12	12	9	9	9
65	12	12	11	11	8	8	8
85	12	11	10	10	8	8	8
105	12	10	10	9	8	8	8
130	12	10	9	8	5	5	5

RCP5-SA6C リード20

姿勢	水平		垂直				
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.5
0	6	6	4	4	0.5	0.5	
160	6	6	4	4	0.5	0.5	
320	6	6	4	4	0.5	0.5	
480	5	5	3	3	0.5	0.5	
640	4	4	2	2	0.5	0.5	
800	3	3	1	1	0.5	0.5	
960	2	2	1	0.5		0.5	

RCP5-SA6C リード12

姿勢	水平		垂直				
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8.5	8.5	7	6	2	2	2
100	8.5	8.5	7	6	2	2	2
200	8.5	8.5	7	6	2	2	2
300	8.5	8.5	7	6	2	2	2
400	8	7	4	3.5	2	2	1.5
500	7	6	3	2	1.5	1.5	1
600	6	6	2	1.5	1	1	0.5

RCP5-SA6C リード6

姿勢	水平		垂直				
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	16	15	13	12	5	5	5
50	16	15	13	12	5	5	5
100	16	15	13	12	5	5	5
150	16	15	13	12	5	5	5
200	16	15	13	12	5	4.5	4
250	15	12	10	7	4	4	3
300	13	12	6	4	3	2.5	2

RCP5-SA6C リード3

姿勢	水平		垂直				
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	19	19	19	19	10	10	10
25	19	19	19	19	10	10	10
50	19	19	19	19	10	10	10
75	19	19	19	19	10	10	10
100	19	16	14	12	10	9	8
125	18	14	11	10	7	6	6
150	16	13	10	9	5	4.5	3

RCP5-SA7C リード24

姿勢	水平		垂直			
	加速度(G)					
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0		18				2
200		18				2
400		18				2
600		10				1.5
800		5				1

RCP5-SA7C リード16

姿勢	水平		垂直				
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0		35				5	
140		35				5	
280		25				3	
420		15				1.5	
560		7				0.5	

RCP5-SA7C リード8

姿勢	水平		垂直				
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0		40				10	
70		40				10	
140		40				7	
210		25				4	
280		10				1.5	

RCP5-SA7C リード4

姿勢	水平		垂直				
	加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0		40				15	
35		40				15	
70		40				15	
105		40				10	
140		40				5	

速度・加速度別可搬質量表

高出力設定有効

RCP5 シリーズ

スライダモータ折返し仕様

RCP5-SA4R リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	4	4	4	4	4	1	1	1	
140	4	4	4	4	4	1	1	1	
280	4	4	4	4	4	1	1	1	
420	4	4	4	4	4	1	1	1	
560	4	4	4	4	4	1	1	1	
700	4	4	4	4	4	1	1	1	
840	4	4	3	3					
980	4	4	2.5	2					
1120	2.5	2.5	1	1		0.75	0.5		
1260		1	0.5	0.5					

RCP5-SA4R リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	10	10	10	8	8	2.25	2.25	2.25	
85	10	10	10	8	8	2.25	2.25	2.25	
175	10	10	10	8	8	2.25	2.25	2.25	
260	9	9	9	8	8	2.25	2.25	2.25	
350	9	9	9	8	8	2.25	2.25	2.25	
435	8	8	8	8	8	2.25	2.25	2.25	
525	8	8	8	7	7	2.25	2.25	2.25	
610	8	8	7	5	4	2.25	2	2	
700		7	4	3	2		1.5	1	
785		4	3	2	1.5		1	1	

RCP5-SA4R リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	12	12	12	10	10	4.5	4.5	4.5	
40	12	12	12	10	10	4.5	4.5	4.5	
85	12	12	12	10	10	4.5	4.5	4.5	
130	11	11	11	10	10	4.5	4.5	4.5	
175	10	10	10	10	10	4.5	4.5	4.5	
215	10	10	10	10	10	4.5	4.5	4.5	
260	10	10	10	10	10	4.5	4.5	4.5	
305	10	10	10	10	10	4.5	4.5	4.5	
350	10	10	10	10	10	4	4	4	
390	10	10	7	6	4	4	3.5	2.5	

RCP5-SA4R リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	12	12	12	12	12	9	9	9	
20	12	12	12	12	12	9	9	9	
40	12	12	12	12	12	9	9	9	
65	12	12	12	12	12	9	9	9	
85	12	12	12	12	12	9	9	9	
105	12	12	12	12	12	9	9	9	
130	12	12	12	12	12	9	9	9	
150	12	12	12	12	10	9	9	9	
175	12	12	12	12	9	9	7	7	
195	12	12	12	12	9	9	7	7	

RCP5-SA6R リード20

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	10	10	9	7	6	1	1	1	
160	10	10	9	7	6	1	1	1	
320	10	10	9	7	6	1	1	1	
480	10	10	9	7	6	1	1	1	
640	10	10	8	6	5	1	1	1	
800	10	9	6.5	4.5	3	1	1	1	
960		8	5	3.5	2				
1120		6	3	2	1.5		0.5	0.5	
1280			1	0.5	0.5				

RCP5-SA6R リード12

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5	
100	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5	
200	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5	
300	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5	
400	15	14	11	10	8.5	2.5	2.5	2.5	
500	15	13	10	8	6.5	2.5	2.5	2.5	
600	15	12	9	6	4	2.5	2.5	2.5	
700	12	10	8	4	2.5	2.5	2	1.5	
800	10	7	5	2	1	2	1	0.5	
900		4	2	1					

RCP5-SA6R リード6

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	20	16	14	6	6	6	
50	25	25	20	16	14	6	6	6	
100	25	25	20	16	14	6	6	6	
150	25	25	20	16	14	6	6	6	
200	25	25	20	16	14	6	6	6	
250	25	25	20	16	14	6	6	5.5	
300	25	25	20	15	11	6	5.5	5	
350	25	20	14	12	9	5.5	4.5	4	
400	25	16	10	8	6.5	4.5	3.5	3	
450	18	12	6	5	2.5	2.5	2	1.5	

RCP5-SA6R リード3

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	25	25	25	12	12	12	
25	25	25	25	25	25	12	12	12	
50	25	25	25	25	25	12	12	12	
75	25	25	25	25	25	12	12	12	
100	25	25	25	25	25	12	12	12	
125	25	25	25	25	25	12	12	12	
150	25	25	25	25	22.5	12	11	10	
175	25	25	25	20	19	11	9	8	
200	25	25	20	18	12	9	7	6	
225	25	18	12	6	4	5	3		

RCP5-SA7R リード24

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	16	14	3	3	3	
200	20	20	18	16	14	3	3	3	
400	20	20	18	16	14	3	3	3	
600	20	16	15	10	9	3	3	3	
800	16	12	10	6	4		3	2.5	
1000		8	4.5	2	1		1	1	

RCP5-SA7R リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	28	27	8	8	8	
140	40	40	35	28	27	8	8	8	
280	40	38	35	25	24	8	8	8	
420	35	25	20	15	10	6	5	4.5	
560	25	20	15	10	6	5	4	3	
700	20	15	8	5	3	3	2	1.5	
840		6	2						

RCP5-SA7R リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	45	45	45	40	40	16	16	16	
70	45	45	45	40	40	16	16	16	
140	45	45	40	38	35	16	16	16	
210	45	40	35	30	24	11	10	9.5	
280	40	30	25	20	15	9	8	7	
350	35	20	9	4		7	5	4	
420	25	7				5	1		
490	13					1			

RCP5-SA7R リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	45	45	45	40	40	25	25	25	
35	45	45	45	40	40	25	25	25	
70	45	45	45	40	40	25	25	25	
105	45	45	45	40	35	22	20	19	
140	45	45	35	30	25	16	14	12	
175	45	30	18			11	7	5	
210	40					4			

高出力設定無効

RCP5 シリーズ

スライダモータ折返し仕様

RCP5-SA4R リード16

姿勢 (mm/s)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	4	4	4	3.5	1	1	1			
140	4	4	4	3.5	1	1	1			
280	4	4	4	3.5	1	1	1			
420	4	4	3.5	3	1	1	0.75			
560	4	3.5	3	2.5	1	0.75	0.75			
700	3.5	3	2.5	2	0.75	0.75	0.5			
840		2.5	2	1.5			0.5	0.5		

RCP5-SA4R リード10

姿勢 (mm/s)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	10	10	9	8	2.25	2.25	2.25			
85	10	10	9	8	2.25	2.25	2.25			
175	10	10	9	8	2.25	2.25	2.25			
260	9	9	8	6	2	2	2			
350	8	7	6	5	2	2	2			
435	7	6	5	4	2	1.5	1.5			
525	6	5	4	3	1.5	1	1			

RCP5-SA4R リード5

姿勢 (mm/s)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	12	12	12	10	4.5	4.5	4.5			
40	12	12	12	10	4.5	4.5	4.5			
85	12	12	12	10	4.5	4.5	4.5			
130	10	10	10	9	4	4	4			
175	10	10	9	8	4	4	4			
215	10	9	8	7	4	4	4			
260	9	8	7	6	3.5	3	2.5			

RCP5-SA4R リード2.5

姿勢 (mm/s)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	12	12	12	12	9	9	9			
20	12	12	12	12	9	9	9			
40	12	12	12	12	9	9	9			
65	12	12	11	11	8	8	8			
85	12	11	10	10	8	8	8			
105	12	10	10	9	8	8	8			
130	12	10	9	8	5	5	5			

RCP5-SA6R リード20

姿勢 (mm/s)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	6	6	4	4	0.5	0.5				
160	6	6	4	4	0.5	0.5				
320	6	6	4	4	0.5	0.5				
480	5	5	3	3	0.5	0.5				
640	4	4	2	2	0.5	0.5				
800	3	3	1	1	0.5	0.5				
960	2	1.5	0.5							

RCP5-SA6R リード12

姿勢 (mm/s)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	8.5	8.5	7	6	2	2	2			
100	8.5	8.5	7	6	2	2	2			
200	8.5	8.5	7	6	2	2	2			
300	8.5	8.5	7	6	2	2	2			
400	8	7	4	3.5	2	2	1.5			
500	7	6	3	2	1.5	1.5	1			
600	6	6	2	1.5	1	0.5	0.5			

RCP5-SA6R リード6

姿勢 (mm/s)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	16	15	13	12	5	5	5			
50	16	15	13	12	5	5	5			
100	16	15	13	12	5	5	5			
150	16	15	13	12	5	5	5			
200	16	15	13	12	5	4.5	4			
250	15	12	10	7	4	4	3			
300	13	12	6	4	2.5	2	1.5			

RCP5-SA6R リード3

姿勢 (mm/s)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	19	19	19	19	10	10	10			
25	19	19	19	19	10	10	10			
50	19	19	19	19	10	10	10			
75	19	19	19	19	10	10	10			
100	19	16	14	12	10	9	8			
125	18	14	11	10	7	6	6			
150	16	13	10	9	5	4.5	3			

RCP5-SA7R リード24

姿勢 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2			
0		18				2			
200		18				2			
400		18				2			
600		9				1.5			
800		1							

RCP5-SA7R リード16

姿勢 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2			
0		35				5			
140		35				5			
280		25				3			
420		15				1.5			
560		4				0.5			

RCP5-SA7R リード8

姿勢 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2			
0		40				10			
70		40				10			
140		40				7			
210		25				4			
280		6				1			

RCP5-SA7R リード4

姿勢 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2			
0		40				15			
35		40				15			
70		40				15			
105		40				10			
140		22				3			

速度・加速度別可搬質量表

高出力設定有効

RCP5 シリーズ

ロードモータカップリング仕様

RCP5-RA4C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1	1	1
560	6	6	5	3.5	1	1	1	1	1	1
700	5.5	5	4	2.5	1	1	1	1	1	1
840	4.5	3.5	3	2	1	1	1	1	1	1
980		2.5	2	1.5	1	1	1	1	1	1
1120		2	1.5	1						0.75

RCP5-RA4C リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
85	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
175	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
260	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
350	15	15	13	13	10	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
435	15	15	13	11	9	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
525	14	14	10	8	7	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
610	9	7	5	4		2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
700	6	5	3	2		2	2	2	2	2

RCP5-RA4C リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5
215	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5
260	28	25	22	20	18	5	5	5	5	5
305	28	22	20	18	16	5	5	4.5	4.5	4.5
350	28	20	16	14	12	5	4	3.5	3.5	3.5

RCP5-RA4C リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10	10	10
130	40	40	35	30	30	10	10	9	9	9
150	40	35	35	30	30	10	9	8	8	8
175	40	35	35	30	25	9	8	7	7	7

RCP5-RA6C リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
800	4	3				1	1	1	1	1

RCP5-RA6C リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3	3	3
600	10	10	6	3	2	4	3	2	2	2
700	6	2				2	1			

RCP5-RA6C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8	8	8
300	40	35	25	20	14	6	6	6	6	6
350	40	30	14	12	10	5	5	5	5	5
400	30	18	10	6	5	4	3	3	3	3
450	25	8	3			2	2	1	1	1

RCP5-RA6C リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10	10	10
150	60	50	40	30	25	14	10	6	6	6
175	60	40	35	25	20	12	6	5	5	5
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5	4.5	4.5
225	40	16	16	10	6	5	5	4	4	4

RCP5-RA7C リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3
200	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3
400	20	20	18	15	10	3	3	3	3	3
600	15	14	9	7	4	3	3	2	2	2
800	5	1	1							

RCP5-RA7C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8
280	50	50	35	25	20	8	7	7	7	7
420	50	25	18	14	10	6	4.5	4	4	4
560	12	10	5	3	2	4	2	1	1	1
700	3	2								

RCP5-RA7C リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12	12	12
210	60	60	40	31	26	10	10	9	9	9
280	60	34	22	15	11	8	7	6	6	6
350	60	14	5	1		3	3	2	2	2
420	15	1				2				

RCP5-RA7C リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28
105	80	80	60	50	40	22	20	18	18	18
140	80	50	30	20	15	16	12	10	10	10
175	50	15				9	4			
210	20					2				

高出力設定無効

RCP5 シリーズ

ロードモータカップリング仕様

RCP5-RA4C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1	
560	6	5.5	4.5	3.5	1	1	1	1	
700	5	4	3.5	2		1	1	1	
840	4	2.5	1.5	1			1	0.75	

RCP5-RA4C リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	15	15	13	12	12	2.5	2.5	2.5	
85	15	15	13	12	12	2.5	2.5	2.5	
175	15	15	13	12	12	2.5	2.5	2.5	
260	12	15	13	12	12	2.5	2.5	2.5	
350	12	15	13	12	10	2.5	2.5	2.5	
435	12	12	12	7	7	2.25	2.25	2.25	
525	11	8	8	4	4	2	2	2	
610		6	4	3	2		1	1	
700		3	2.5	1.5	1		0.5	0.5	

RCP5-RA4C リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	28	25	22	20	20	5	5	5	
40	28	25	22	20	20	5	5	5	
85	28	25	22	20	20	5	5	5	
130	28	25	22	20	20	5	5	5	
175	28	25	22	20	20	5	5	5	
215	28	25	22	20	20	5	5	5	
260	28	20	17	16	15	4.5	4.5	4	
305	28	16	12	10	8.5	3	3	3	
350	17	11	7	6	4	2	2	2	

RCP5-RA4C リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	36	36	36	32	30	10	10	10	
20	36	36	36	32	30	10	10	10	
40	36	36	36	32	30	10	10	10	
65	36	36	36	32	30	10	10	10	
85	36	36	36	32	30	10	10	10	
105	36	36	32	32	30	10	10	10	
130	36	32	32	30	30	9	9	8	
150	32	32	28	24	20	5	5	5	
175	28	18	16	12	12	2	2	2	

RCP5-RA6C リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	
0	6					1.5	
160	6					1.5	
320	6					1.5	
480	4					1	
640	3					0.5	

RCP5-RA6C リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直	
	加速度(G)							
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3	
0	25					4		
100	25					4		
200	25					4		
300	20					3		
400	10					2		
500	5					1		

RCP5-RA6C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直	
	加速度(G)							
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3	
0	40					10		
50	40					10		
100	40					10		
150	40					8		
200	35					5		
250	10					3		

RCP5-RA6C リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直	
	加速度(G)							
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3	
0	40					20		
25	40					20		
50	40					16		
75	40					12		
100	40					9		
125	40					5		

RCP5-RA7C リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直	
	加速度(G)							
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2		
0	18					3		
200	18					3		
400	10					2		
600	1							

RCP5-RA7C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直	
	加速度(G)							
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3	
0	40					5		
140	40					5		
280	30					3		
420	15					1		

RCP5-RA7C リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直	
	加速度(G)							
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3	
0	50					17.5		
70	50					17.5		
140	50					7		
210	30					2		

RCP5-RA7C リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直	
	加速度(G)							
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3	
0	55					26		
35	55					26		
70	55					15		
105	55					4		
140	35					2		

RCP5-RA8C リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度(G)	
	0.1G	
0	100	
90	100	
120	100	
130	90	
140	75	
150	60	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度(G)	
	0.1G	
0	70	
48	70	
60	50	
70	35	
80	25	
90	20	
100	15	
120	10	
150	2	

RCP5-RA8C リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度(G)	
	0.2G	
0	60	
150	60	
200	45	
240	40	
300	10	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度(G)	
	0.2G	
0	40	
88	40	
100	33	
110	28	
120	23	
130	18	
140	15	
150	11	
160	10	
170	8	
180	7	
190	5	
200	4	
220	3	
250	2	

RCP5-RA8C リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度(G)	
	0.2G	
0	30	
240	30	
270	30	
300	30	
360	24	
420	16	
450	12	
480	10	
510	8	
540	6	
600	5	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度(G)	
	0.2G	
0	5	
50	5	
100	5	
150	5	
180	5	
200	5	
240	5	
300	5	
360	5	
400	3	
420	2.5	
450	2	

RCP5-RA10C リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度(G)	
	0.01G	
0	300	
42	300	
63	300	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度(G)	
	0.01G	
0	150	
20	150	
30	100	
35	75	
37	65	
50	30	
55	20	
63	10	

RCP5-RA10C リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度(G)	
	0.02G	
0	150	
83	150	
125	150	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度(G)	
	0.02G	
0	100	
20	100	
26	90	
40	65	
45	55	
55	40	
58	37	
60	35	
65	29	
68	27	
70	25	
77	20	
90	13	
100	9	
105	7	
125	3	

RCP5-RA10C リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度(G)	
	0.04G	
0	80	
100	80	
175	80	
200	80	
225	38	
240	20	
250	15	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度(G)	
	0.04G	
0	80	
34	80	
37	69	
45	58	
53	50	
75	35	
105	20	
120	15	
140	10	
152	8	
167	6	

速度・加速度別可搬質量表

高出力設定有効

RCP5 シリーズ

ロードモータ折返し仕様

RCP5-RA4R リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
560	5	4.5	2.5	2	1	1	1	1	
700	4.5	3.5	2	1.5					
840	3	2.5	1	0.5			0.5	0.5	

RCP5-RA4R リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	12	12	10	10	8	2.5	2.5	2.5	
85	12	12	10	10	8	2.5	2.5	2.5	
175	12	12	10	10	6	2.5	2.5	2.5	
260	12	12	10	10	5	2.5	2.5	2.5	
350	12	12	10	8	5	2.5	2.5	2.5	
435	12	10	8	6	4	2.5	2.5	2.5	
525	12	8	6	3	2	2.5	2.5	2	
610		5	2				2	1.5	

RCP5-RA4R リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	22	20	18	5	5	5	
40	25	25	22	20	18	5	5	5	
85	25	25	22	20	18	5	5	5	
130	25	25	22	20	18	5	5	5	
175	25	25	22	20	18	5	5	5	
215	25	25	22	18	16	5	5	5	
260	25	22	20	16	12	5	5	5	
305	22	20	16	12	8	5	4	4	
350	20	16	10	8	6	3.5	3	3	

RCP5-RA4R リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	35	30	10	10	10	
85	40	40	40	35	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	10	10	
130	40	40	35	30	30	10	10	8	
150	40	35	35	30	30	8	8	7	
175	40	35	35	30	25	7.5	7	6	

RCP5-RA6R リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
640	6	4	3	2					
800	4	3							

RCP5-RA6R リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	
100	25	25	18	16	12	4	4	4	
200	25	25	18	16	10	4	4	4	
300	25	25	18	12	8	4	4	4	
400	20	20	14	10	6	4	4	4	
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3	
600	10	10	6	3	2	4	3	2	
700		6	2				2	1	

RCP5-RA6R リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	
50	40	40	35	30	25	10	10	10	
100	40	40	35	30	25	10	10	10	
150	40	40	35	25	25	10	10	10	
200	40	40	30	25	20	10	10	10	
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8	
300	40	35	25	20	14	6	6	6	
350	40	30	14	12	10	5	5	5	
400	30	18	10	6	5	4	3	3	
450	25	8	3			2	2	1	

RCP5-RA6R リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
25	60	60	50	45	40	20	20	20	
50	60	60	50	45	40	20	20	20	
75	60	60	50	45	40	20	20	20	
100	60	60	50	45	40	20	20	20	
125	60	60	50	40	30	18	14	10	
150	60	50	40	30	25	14	10	6	
175	60	40	35	25	20	12	6	5	
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5	
225	40	16	16	10	6	5	5	4	

RCP5-RA7R リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	15	12	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	
400	20	20	18	15	10	3	3	3	
600	15	14	9	7	4	3	3	2	
800	3	1							

RCP5-RA7R リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	50	35	25	20	8	7	7	
420	50	25	18	14	10	4.5	4.5	4	
560	12	10	5	3	2	2	1	1	

RCP5-RA7R リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	31	26	10	10	9	
280	60	26	16	10	8	8	5	3	
350	30	3				3	1		
420	2								

RCP5-RA7R リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	22	20	18	
140	80	50	10	6	6	13	8	3	
175	40	5				4			

高出力設定無効

RCP5 シリーズ

ロッドモータ折返し仕様

RCP5-RA4R リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	5	5	4	3	1	1	1			
140	5	5	4	3	1	1	1			
280	5	5	4	3	1	1	1			
420	5	4	3.5	2.5	1	0.5	0.5			
560	3	2.5	1.5	0.5	0.5	0.5	0.5			

RCP5-RA4R リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	10	10	9	8	2	2	2			
85	10	10	9	8	2	2	2			
175	10	10	9	8	2	2	2			
260	10	9	8	7	2	2	2			
350	8	7	6	5	2	2	1.5			
435	7	6	4	3	1	1	1			
525	1	1			0.5	0.5	0.5			

RCP5-RA4R リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	22	22	22	20	5	5	5			
40	22	22	22	20	5	5	5			
85	22	22	22	20	5	5	5			
130	22	22	20	18	5	5	5			
175	20	20	18	14	5	5	4			
215	18	15	12	10	4	4	3			
260	15	12	8	6	4	3	2			

RCP5-RA4R リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	35	35	32	30	10	10	10			
20	35	35	32	30	10	10	10			
40	35	35	32	30	10	10	10			
65	35	35	30	25	10	10	10			
85	35	30	25	20	10	8	7			
105	30	25	20	15	8	7	5			
130	25	20	15	10	6	5	4			

RCP5-RA6R リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直	
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	6					1.5
160	6					1.5
320	6					1.5
480	4					1
640	3					0.5

RCP5-RA6R リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直	
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	25					4
100	25					4
200	25					4
300	20					3
400	10					2
500	5					1

RCP5-RA6R リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直	
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	
0	40					10	
50	40					10	
100	40					10	
150	40					8	
200	35					5	
250	10					3	

RCP5-RA6R リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直	
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	
0	40					20	
25	40					20	
50	40					16	
75	40					12	
100	40					9	
125	40					5	

RCP5-RA7R リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直	
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	18					3
200	18					3
400	10					2
600	1					

RCP5-RA7R リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直	
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	40					5
140	40					5
280	30					3
420	6					0.5

RCP5-RA7R リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直	
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	
0	50					17.5	
70	50					17.5	
140	50					7	
210	30					2	

RCP5-RA7R リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直	
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	
0	55					26	
35	55					26	
70	55					15	
105	55					4	
140	5					0.5	

RCP5-RA8R リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)
0	30
300	30
350	14
400	6

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
0	5
300	5
330	3.5
360	2
400	0.5

RCP5-RA8R リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)
0	60
160	60
170	40
180	25
190	15
200	12

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
0	40
80	40
90	34
100	28
110	23
120	18
130	15
140	12
150	10
160	8
170	6
180	4
190	3
200	2

RCP5-RA8R リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)
0	100
90	100
100	75

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
0	70
45	70
60	45
70	35
80	25
90	16
100	10

RCP5-RA10R リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)
0	80
200	80

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
0	0.04G
34	80
37	69
45	58
53	50
75	35
105	20
120	15
140	10

RCP5-RA10R リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)
0	150
100	150

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
0	100
20	100
26	90
40	65
45	55
55	40
58	37
60	35
65	29
68	27
70	25
77	20
90	13
100	9

RCP5-RA10R リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)
0	300
50	300

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
0	150
20	150
30	95
35	70
37	60
50	6

速度・加速度別可搬質量表

高出力設定有効

RCP4 シリーズ

スライダモータカップリング仕様 ※RCP4CR も同一です。

RCP4-SA3C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
260	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
315	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
365	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.25
420	3	3	3	3	3	1.5	1.25	1

RCP4-SA3C リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
140	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
175	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
210	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
245	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2
280	5	5	5	5	5	4.5	2	1.75

RCP4-SA3C リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
70	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
85	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
105	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
120	7	7	6	6	5	3	3	2.5
140	6	6	6	5	5	2.5	2.5	2

RCP4-SA5C リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
160	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
320	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
480	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
640	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
800	6.5	6.5	5	4	3	1	1	1
960		6.5	5	3	2		1	1
1120		6	3	2	1.5		0.5	0.5
1280			1	1	1			0.5
1440			1	0.5				

RCP4-SA5C リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
100	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
200	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
300	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
400	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
500	9	9	9	8	6.5	2.5	2.5	2.5
600	9	9	9	6	4	2.5	2.5	2.5
700	9	9	8	4	2.5	2.5	2.5	2
800		7	5	2	1		1.5	1
900		5	3	1	1		0.5	0.5

RCP4-SA5C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	18	14	14	12	6	6	6
50	18	18	14	14	12	6	6	6
100	18	18	14	14	12	6	6	6
150	18	18	14	14	12	6	6	6
200	18	18	14	14	12	6	6	6
250	18	18	14	14	12	6	6	5.5
300	18	18	14	14	10	6	5.5	5
350	18	18	12	11	8	6	4.5	4
400	18	14	10	7	6	4.5	3.5	3
450	16	10	6	4	2	3.5	2	2

RCP4-SA5C リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	18	14	12	12	12
25	20	20	18	18	14	12	12	12
50	20	20	18	18	14	12	12	12
75	20	20	18	18	14	12	12	12
100	20	18	18	16	12	12	12	12
125	20	18	18	16	12	12	12	12
150	20	18	18	12	10	12	11	10
175	20	18	14	10	6	11	9	8
200	20	18	8			9	7	6
225	20	6				6	5	

RCP4-SA6C リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	7	6	1	1	1
160	10	10	9	7	6	1	1	1
320	10	10	9	7	6	1	1	1
480	10	10	9	7	6	1	1	1
640	10	10	8	6	5	1	1	1
800	10	9	6.5	4.5	3	1	1	1
960		8	5	3.5	2		1	1
1120		6.5	3	2	1.5		0.5	0.5
1280			1	1	1			0.5
1440			1	0.5				

RCP4-SA6C リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
100	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
200	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
300	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
400	15	14	11	10	8.5	2.5	2.5	2.5
500	15	13	10	8	6.5	2.5	2.5	2.5
600	15	12	9	6	4	2.5	2.5	2.5
700	12	10	8	4	2.5	2.5	2.5	2
800	10	7	5	2	1	2	1.5	1
900		5	3	1	1		0.5	0.5

RCP4-SA6C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	20	16	14	6	6	6
50	25	25	20	16	14	6	6	6
100	25	25	20	16	14	6	6	6
150	25	25	20	16	14	6	6	6
200	25	25	20	16	14	6	6	6
250	25	25	20	16	14	6	6	5.5
300	25	25	20	15	11	6	5.5	5
350	25	20	14	12	9	6	4.5	4
400	25	16	10	8	6.5	4.5	3.5	3
450	18	12	6	5	2.5	3.5	2	2

RCP4-SA6C リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	25	25	25	12	12	12
25	25	25	25	25	25	12	12	12
50	25	25	25	25	25	12	12	12
75	25	25	25	25	25	12	12	12
100	25	25	25	25	25	12	12	12
125	25	25	25	25	25	12	12	12
150	25	25	25	25	22.5	12	11	10
175	25	25	25	20	19	11	9	8
200	25	25	20	18	16	9	7	6
225	25	18	16	15	12	6	5	

RCP4-SA7C リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	16	14	3	3	3
200	20	20	18	16	14	3	3	3
400	20	20	18	16	14	3	3	3
600	20	16	15	10	9	3	3	3
800	16	12	10	7	4		3	2.5
1000		8	4.5	4	2		2	1.5
1200			5.5	2	2		1	1

RCP4-SA7C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	28	27	8	8	8
140	40	40	35	28	27	8	8	8
280	40	38	35	25	24	8	8	8
420	35	25	20	15	10	6	5	4.5
560	25	20	15	10	6	5	4	3
700	20	15	10	5	3	4	3	2
840		9	4	2	2		1	
980		4						

RCP4-SA7C リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	45	45	45	40	40	16	16	16
70	45	45	45	40	40	16	16	16
140	45	45	40	38	35	16	16	16
210	45	40	35	30	24	11	10	9.5
280	40	30	25	20	15	9	8	7
350	35	20	9	4		7	5	4
420	25	7				5	2	
490	15					2		

RCP4-SA7C リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	45	45	45	40	40	25	25	25
35	45	45	45	40	40			

高出力設定無効

RCP4 シリーズ

スライダモータカップリング仕様 ※RCP4CR も同一です。

RCP4-SA3C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.25	1.25	1.25
260	3	3	3	3	3	1	1	1
315	3	3	3	3	3	1	1	1
365	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	1	1	0.75
420	2	2	2	2	2	1	0.75	0.5

RCP4-SA3C リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5
140	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2.25	2.25	2.25
175	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2	2	2
210	4	4	4	4	3.5	2	2	2
245	4	4	4	3.5	3	2	2	1.5
280	3.5	3.5	3.5	3	2.5	1	1	0.75

RCP4-SA3C リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
70	7.5	7	6	5	4.5	3.25	3.25	3.25
85	7.5	7	6	5	4.5	3	3	3
105	7	6.5	6	5	4.5	2.5	2.5	2
120	6.5	6	5	4.5	4	2	2	1.5
140	5.5	5	4.5	4	3.5	1.5	1.5	1

RCP4(CR)-SA5C リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直			
	加速度(G)					
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	5	4	3	3	0.5	0.5
160	5	4	3	3	0.5	0.5
320	5	4	3	3	0.5	0.5
480	4.5	4	3	3	0.5	0.5
640	4	3.5	2	2	0.5	0.5
800	3	2.5	1	1	0.5	0.5
960	2	2	1	0.5	0.5	0.5

RCP4(CR)-SA5C リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直			
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8	6	5.5	5	2	2	2
100	8	6	5.5	5	2	2	2
200	8	6	5.5	5	2	2	2
300	8	6	5.5	5	2	2	2
400	8	6	4	3.5	2	2	1.5
500	7	5	2	1.5	1.5	1.5	1
600	5	4	2	1.5	1	1	0.5

RCP4(CR)-SA5C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直			
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	13	13	13	12	5	5	5
50	13	13	13	12	5	5	5
100	13	13	13	12	5	5	5
150	13	13	13	12	5	5	5
200	13	13	13	12	5	4.5	4
250	13	10	8	7	4	4	3
300	13	9	5	4	3	2.5	2

RCP4(CR)-SA5C リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直			
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	16	16	16	16	10	10	10
25	16	16	16	16	10	10	10
50	16	16	16	16	10	10	10
75	16	16	16	14	10	10	10
100	16	16	14	12	10	9	8
125	16	13	11	10	7	6	6
150	16	10	9	8	5	4.5	3

RCP4(CR)-SA6C リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直			
	加速度(G)					
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	6	6	4	4	0.5	0.5
160	6	6	4	4	0.5	0.5
320	6	6	4	4	0.5	0.5
480	5	5	3	3	0.5	0.5
640	4	4	2	2	0.5	0.5
800	3	3	1	1	0.5	0.5
960	2	2	1	0.5	0.5	0.5

RCP4(CR)-SA6C リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直			
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8.5	8.5	7	6	2	2	2
100	8.5	8.5	7	6	2	2	2
200	8.5	8.5	7	6	2	2	2
300	8.5	8.5	7	6	2	2	2
400	8	7	4	3.5	2	2	1.5
500	7	6	3	2	1.5	1.5	1
600	6	6	2	1.5	1	1	0.5

RCP4(CR)-SA6C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直			
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	16	15	13	12	5	5	5
50	16	15	13	12	5	5	5
100	16	15	13	12	5	5	5
150	16	15	13	12	5	5	5
200	16	15	13	12	5	4.5	4
250	15	12	10	7	4	4	3
300	13	12	6	4	3	2.5	2

RCP4(CR)-SA6C リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直			
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	19	19	19	19	10	10	10
25	19	19	19	19	10	10	10
50	19	19	19	19	10	10	10
75	19	19	19	19	10	10	10
100	19	19	16	14	12	10	10
125	18	14	11	10	7	6	6
150	16	13	10	9	5	4.5	3

RCP4(CR)-SA7C リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直			
	加速度(G)					
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	18				2	
200	18				2	
400	18				2	
600	10				1.5	
800	5				1	
1000	1.5					

RCP4(CR)-SA7C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直			
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	35				5		
140	35				5		
280	25				3		
420	15				1.5		
560	7				0.5		

RCP4(CR)-SA7C リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直			
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	40				10		
70	40				10		
140	40				7		
210	25				4		
280	10				1.5		

RCP4(CR)-SA7C リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直			
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	40				15		
35	40				15		
70	40				15		
105	40				10		
140	40				5		

速度・加速度別可搬質量表

高出力設定有効

RCP4 シリーズ

スライダモータ折返し仕様

RCP4-SA3R リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
260	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
315	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
365	3	3	3	3	3	1	1	1
420	3	3	3	3	3	1	1	1

RCP4-SA3R リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
140	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
175	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
210	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2
245	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2
280	5	5	5	5	4.5	2	2	1.75

RCP4-SA3R リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
70	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
85	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
105	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
120	7	7	6	6	5	3	3	2.5
140	6	6	6	5	5	2.5	2.5	2

RCP4-SA5R リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
160	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
320	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
480	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
640	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
800	6.5	6.5	5	4	3	1	1	1
960	6.5	5	3	2		1	1	
1120	6	3	2	1.5		0.5	0.5	
1280		1	1	1				
1440		1	0.5					

RCP4-SA5R リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
100	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
200	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
300	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
400	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
500	9	9	9	8	6.5	2.5	2.5	2.5
600	9	9	9	6	4	2.5	2.5	2.5
700	9	9	8	4	2.5	2.5	2	1.5
800		7	5	2	1		1	0.5
900		5	3	1	1			

RCP4-SA5R リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	18	14	14	12	6	6	6
50	18	18	14	14	12	6	6	6
100	18	18	14	14	12	6	6	6
150	18	18	14	14	12	6	6	6
200	18	18	14	14	12	6	6	6
250	18	18	14	14	12	6	6	5.5
300	18	18	14	14	10	6	5.5	5
350	18	18	12	11	8	5.5	4.5	4
400	18	14	10	7	6	4.5	3.5	3
450	16	10	6	4	2	2.5	2	1.5

RCP4-SA5R リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	18	14	12	12	12
25	20	20	18	18	14	12	12	12
50	20	20	18	18	14	12	12	12
75	20	20	18	18	14	12	12	12
100	20	18	18	16	12	12	12	12
125	20	18	18	16	12	12	12	12
150	20	18	18	12	10	12	11	10
175	20	18	14	10	6	11	9	8
200	20	18	8			9	7	6
225	20	6				5	3	

RCP4-SA6R リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	7	6	1	1	1
160	10	10	9	7	6	1	1	1
320	10	10	9	7	6	1	1	1
480	10	10	9	7	6	1	1	1
640	10	10	8	6	5	1	1	1
800	10	9	6.5	4.5	3	1	1	1
960		8	5	3.5	2		1	1
1120		6	3	2	1.5		0.5	0.5
1280		1	0.5	0.5				

RCP4-SA6R リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
100	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
200	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
300	15	15	12.5	11	10	2.5	2.5	2.5
400	15	14	11	10	8.5	2.5	2.5	2.5
500	15	13	10	8	6.5	2.5	2.5	2.5
600	15	12	9	6	4	2.5	2.5	2.5
700	12	10	8	4	2.5	2.5	2	1.5
800	10	7	5	2	1	2	1	0.5
900		4	2	1				

RCP4-SA6R リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	20	16	14	6	6	6
50	25	25	20	16	14	6	6	6
100	25	25	20	16	14	6	6	6
150	25	25	20	16	14	6	6	6
200	25	25	20	16	14	6	6	6
250	25	25	20	16	14	6	6	5.5
300	25	25	20	15	11	6	5.5	5
350	25	20	14	12	9	5.5	4.5	4
400	25	16	10	8	6.5	4.5	3.5	3
450	18	12	6	5	2.5	2.5	2	1.5

RCP4-SA6R リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	25	25	25	12	12	12
25	25	25	25	25	25	12	12	12
50	25	25	25	25	25	12	12	12
75	25	25	25	25	25	12	12	12
100	25	25	25	25	25	12	12	12
125	25	25	25	25	25	12	12	12
150	25	25	25	25	22.5	12	11	10
175	25	25	25	20	19	11	9	8
200	25	25	20	18	12	9	7	6
225	25	18	12	6	4	5	3	

RCP4-SA7R リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	16	14	3	3	3
200	20	20	18	16	14	3	3	3
400	20	20	18	16	14	3	3	3
600	20	16	15	10	9	3	3	3
800	16	12	10	6	4		3	2.5
1000		8	4.5	2	1		1	1

RCP4-SA7R リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	28	27	8	8	8
140	40	40	35	28	27	8	8	8
280	40	38	35	25	24	8	8	8
420	35	25	20	15	10	6	5	4.5
560	25	20	15	10	6	5	4	3
700	20	15	8	5	3	3	2	1.5
840		6	2					

RCP4-SA7R リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	45	45	45	40	40	16	16	16
70	45	45	45	40	40	16	16	16
140	45	45	40	38	35	16	16	16
210	45	40	35	30	24	11	10	9.5
280	40	30	25	20	15	9	8	7
350	35	20	9	4		7	5	4
420	25	7				5	1	
490	13					1		

RCP4-SA7R リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	45	45	45	40	40	25	25	25
35	45	45	45	40	40	25	25	25
70	45	45	45	40	40	25	25	25
105	45	45	45	40	35	22	20	19
140	45	45						

高出力設定無効

RCP4 シリーズ

スライダモータ折返し仕様

RCP4-SA3R リード 6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.25	1.25	1.25
260	3	3	3	3	3	1	1	1
315	3	3	3	3	3	1	1	1
365	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	0.5	0.5	0.5
420	2	2	2	2	2	0.5	0.5	0.5

RCP4-SA3R リード 4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
140	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2.25	2.25	2.25
175	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2	2	2
210	4	4	4	4	3.5	2	2	1.5
245	4	4	4	3.5	3	2	2	1.5
280	3.5	3.5	3.5	3	2.5	1	1	0.75

RCP4-SA3R リード 2

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
70	7.5	7	6	5	4.5	3.25	3.25	3.25
85	7.5	7	6	5	4.5	3	3	3
105	7	6.5	6	5	4.5	2.5	2.5	2
120	6.5	6	5	4.5	4	2	2	1.5
140	5.5	5	4.5	4	3.5	1.5	1.5	1

RCP4-SA5R リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	
0	5	4	3	3	0.5	0.5	
160	5	4	3	3	0.5	0.5	
320	5	4	3	3	0.5	0.5	
480	4.5	4	3	3	0.5	0.5	
640	4	3.5	2	2	0.5	0.5	
800	3	2.5	1	1	0.5	0.5	
960	2	2	1	0.5			

RCP4-SA5R リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8	6	5.5	5	2	2	2
100	8	6	5.5	5	2	2	2
200	8	6	5.5	5	2	2	2
300	8	6	5.5	5	2	2	2
400	8	6	4	3.5	2	2	1.5
500	7	5	2	1.5	1.5	1.5	1
600	5	4	2	1.5	1	0.5	0.5

RCP4-SA5R リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	13	13	13	12	5	5	5
50	13	13	13	12	5	5	5
100	13	13	13	12	5	5	5
150	13	13	13	12	5	5	5
200	13	13	13	12	5	4.5	4
250	13	10	8	7	4	4	3
300	13	9	5	4	2.5	2	1.5

RCP4-SA5R リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	16	16	16	16	10	10	10
25	16	16	16	16	10	10	10
50	16	16	16	16	10	10	10
75	16	16	16	14	10	10	10
100	16	16	14	12	10	9	8
125	16	13	11	10	7	6	6
150	16	10	9	8	5	4.5	3

RCP4-SA6R リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	
0	6	6	4	4	0.5	0.5	
160	6	6	4	4	0.5	0.5	
320	6	6	4	4	0.5	0.5	
480	5	5	3	3	0.5	0.5	
640	4	4	2	2	0.5	0.5	
800	3	3	1	1	0.5	0.5	
960	2	1.5	0.5				

RCP4-SA6R リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8.5	8.5	7	6	2	2	2
100	8.5	8.5	7	6	2	2	2
200	8.5	8.5	7	6	2	2	2
300	8.5	8.5	7	6	2	2	2
400	8	7	4	3.5	2	2	1.5
500	7	6	3	2	1.5	1.5	1
600	6	6	2	1.5	1	0.5	0.5

RCP4-SA6R リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	16	15	13	12	5	5	5
50	16	15	13	12	5	5	5
100	16	15	13	12	5	5	5
150	16	15	13	12	5	5	5
200	16	15	13	12	5	4.5	4
250	15	12	10	7	4	4	3
300	13	12	6	4	2.5	2	1.5

RCP4-SA6R リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	19	19	19	19	10	10	10
25	19	19	19	19	10	10	10
50	19	19	19	19	10	10	10
75	19	19	19	19	10	10	10
100	19	16	14	12	10	9	8
125	18	14	11	10	7	6	6
150	16	13	10	9	5	4.5	3

RCP4-SA7R リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	
0		18				2	
200		18				2	
400		18				2	
600		9				1.5	
800		1					

RCP4-SA7R リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0		35				5	
140		35				5	
280		25				3	
420		15				1.5	
560		4				0.5	

RCP4-SA7R リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0		40				10	
70		40				10	
140		40				7	
210		25				4	
280		6				1	

RCP4-SA7R リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直	
	加速度(G)						
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0		40				15	
35		40				15	
70		40				15	
105		40				10	
140		22				3	

速度・加速度別可搬質量表

高出力設定有効

RCP4 シリーズ

ロッドモータカップリング仕様 ※RCP4CR も同一です。

RCP4-RA3C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1	
560	6	6	5	3.5		1	1		
700	5.5	5	4	2.5		1	1		
840	4.5	3.5	3	2		1	1		
980		2.5	2	1.5				1	
1120		2	1.5	1				0.75	

RCP4-RA3C リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
350	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
435	12	11	9	7	6	2.5	2.5	2.5
525	12	9	7	5.5	4	2.5	2.5	2.5
610		7	5	4	3		2.5	2
700		5	3.5	2.5	2		2	1.5

RCP4-RA3C リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	22	18	12	5	5	5
260	24	22	20	16	10	5	5	5
305	22	20	18	14	7	5	5	4.5
350	20	18	16	12	5	5	4	3.5

RCP4-RA3C リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	33	26	20	10	10	10
130	36	33	28	22	16	10	10	9
150	33	30	24	18	14	10	9	8
175	30	26	20	14	10	9	8	7

RCP4-RA5C リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
640	6	4	3	2		1.5	1.5		
800	4	3				1	1		

RCP4-RA5C リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3
600	10	10	6	3	2	4	3	2
700		6	2				2	1

RCP4-RA5C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8
300	40	35	25	20	14	6	6	6
350	40	30	14	12	10	5	5	5
400	30	18	10	6	5	4	3	3
450	25	8	3			2	2	1

RCP4-RA5C リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10
150	60	50	40	30	25	14	10	6
175	60	40	35	25	20	12	6	5
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5
225	40	16	16	10	6	5	5	4

RCP4-RA6C リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	15	12	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	
400	20	20	18	15	10	3	3	3	
600	15	14	9	7	4	3	3	2	
800	5	1	1						

RCP4-RA6C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8
280	50	50	35	25	20	8	7	7
420	50	25	18	14	10	6	4.5	4
560	12	10	5	3	2	4	2	1
700	3	2						

RCP4-RA6C リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12
210	60	60	40	31	26	10	10	9
280	60	34	22	15	11	8	7	6
350	60	14	5	1		3	3	2
420	15	1				2		

RCP4-RA6C リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28
105	80	80	60	50	40	22	20	18
140	80	50	30	20	15	16	12	10
175	50	15				9	4	
210	20					2		

高出力設定無効

RCP4 シリーズ

ロッドモータカップリング仕様

RCP4-RA3C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度												
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1	1	1	1	1	1
560	6	5.5	4.5	3						1	1		
700	5	4.5	3.5	2						1	1		
840	4	3	2.5	1.5						1	0.75		
980													
1120													

RCP4-RA3C リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度												
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
85	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
175	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
260	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
350	12	12	10	8	5.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
435	12	11	8	6	5	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25
525	11	8	6	4	3	2	2	2	2	2	2	2	2
610		6	4	3	2					1	1		
700		3	2.5	1.5	1					0.5	0.5		

RCP4-RA3C リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度												
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5	5	5	5
215	24	24	20	16	10	5	5	5	5	5	5	5	5
260	24	20	16	12	7.5	4.5	4.5	4	4	4	4	4	4
305	20	16	12	10	5	3	3	3	3	3	3	3	3
350	16	11	7	6	3	2	2	2	2	2	2	2	2

RCP4-RA3C リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度												
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10	10	10	10
105	36	36	30	22	18	10	10	10	10	10	10	10	10
130	36	30	24	18	14	9	9	8	8	8	8	8	8
150	32	26	20	14	12	5	5	5	5	5	5	5	5
175	28	18	16	12	8	2	2	2	2	2	2	2	2

RCP4-RA5C リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2						
0		6				1.5						
160		6				1.5						
320		6				1.5						
480		4				1						
640		3				0.5						

RCP4-RA5C リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3					
0	25					4						
100	25					4						
200	25					4						
300	20					3						
400	10					2						
500	5					1						

RCP4-RA5C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3					
0	40					10						
50	40					10						
100	40					10						
150	40					8						
200	35					5						
250	10					3						

RCP4-RA5C リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3					
0	40					20						
25	40					20						
50	40					16						
75	40					12						
100	40					9						
125	40					5						

RCP4-RA6C リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2						
0		18				3						
200		18				3						
400		10				2						
600		1										

RCP4-RA6C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3					
0	40					5						
140	40					5						
280	30					3						
420	15					1						

RCP4-RA6C リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3					
0	50					17.5						
70	50					17.5						
140	50					7						
210	30					2						

RCP4-RA6C リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3					
0	55					26						
35	55					26						
70	55					15						
105	55					4						
140	35					2						

速度・加速度別可搬質量表

高出力設定有効

RCP4 シリーズ

ロッドモータ折返し仕様

RCP4-RA3R リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
560		5	4.5	2.5	2		1	1	
700		4.5	3.5	2	1.5		1	1	
840		3	2.5	1	0.5			0.5	
980			2.5	1	0.5			0.5	
1120			0.5	0.5	0.5			0.5	

RCP4-RA3R リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	10	9	5	2.5	2.5	2.5
350	12	12	10	8	5	2.5	2.5	2.5
435	12	10	8	6	4	2.5	2.5	2.5
525	12	8	6	3	2	2.5	2.5	2
610		5	2	2	2		2	1.5
700		5	2	2	2		2	1.5

RCP4-RA3R リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	22	18	12	5	5	5
260	24	22	20	16	10	5	5	5
305	22	20	16	12	7	5	4	4
350	20	16	10	8	5	3.5	3	3

RCP4-RA3R リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	33	26	20	10	10	10
130	36	33	28	22	16	9	9	8
150	33	30	24	18	14	8	8	7
175	30	26	20	14	10	7.5	7	6

RCP4-RA5R リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
640		6	4	3	2		1.5	1.5	
800		4	3				1	1	

RCP4-RA5R リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3
600	10	10	6	3	2	4	3	2
700		6	2				2	1

RCP4-RA5R リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8
300	40	35	25	20	14	6	6	6
350	40	30	14	12	10	5	5	5
400	30	18	10	6	5	4	3	3
450	25	8	3			2	2	1

RCP4-RA5R リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10
150	60	50	40	30	25	14	10	6
175	60	40	35	25	20	12	6	5
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5
225	40	16	16	10	6	5	5	4

RCP4-RA6R リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	15	12	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	
400	20	20	18	15	10	3	3	3	
600	15	14	9	7	4	3	3	2	
800		3	1						

RCP4-RA6R リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8
280	50	50	35	25	20	8	7	7
420	50	25	18	14	10	4.5	4.5	4
560	12	10	5	3	2	2	1	1

RCP4-RA6R リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12
210	60	60	40	31	26	10	10	9
280	60	26	16	10	8	8	5	3
350	30	3				3	1	
420	2							

RCP4-RA6R リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直		
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28
105	80	80	60	50	40	22	20	18
140	80	50	10	6	6	13	8	3
175	40	5				4		

高出力設定無効

RCP4 シリーズ

ロードモータ折返し仕様

RCP4-RA3R リード 16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度												
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1	1	1	
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1	1	1	
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1	1	1	1	
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1	1	1	1	
560		5	3.5	2.5	2					1	1	1	
700		4.5	2.5	2	1.5					1	1	1	
840		3	2.5	1	0.5					0.5	0.5	0.5	
980													
1120													

RCP4-RA3R リード 10

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
85	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
175	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
260	12	12	10	9	5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
350	12	12	10	8	5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
435	12	10	8	6	4	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25
525	11	8	6	3	2	2	2	2	2	2
610		5	2	2	2				1	1
700		3	2	1.5	1				0.5	0.5

RCP4-RA3R リード 5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5	5	5
215	24	24	20	16	10	5	5	5	5	5
260	24	20	16	12	7.5	4.5	4.5	4	4	4
305	20	16	12	10	5	3	3	3	3	3
350	16	11	7	6	3	2	2	2	2	2

RCP4-RA3R リード 2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10	10	10
105	36	36	30	22	18	10	10	10	10	10
130	36	30	24	18	14	9	9	8	8	8
150	32	26	20	14	12	5	5	5	5	5
175	28	18	16	12	8	2	2	2	2	2

RCP4-RA5R リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0		6				1.5						1.5
160		6				1.5						1.5
320		6				1.5						1.5
480		4				1						1
640		3				0.5						0.5

RCP4-RA5R リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	25					4						4
100	25					4						4
200	25					4						4
300	20					3						3
400	10					2						2
500	5					1						1

RCP4-RA5R リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	40					10						10
50	40					10						10
100	40					10						10
150	40					8						8
200	35					5						5
250	10					3						3

RCP4-RA5R リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	40					20						20
25	40					20						20
50	40					16						16
75	40					12						12
100	40					9						9
125	40					5						5

RCP4-RA6R リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0		18				3						3
200		18				3						3
400		10				2						2
600		1										

RCP4-RA6R リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	40					5						5
140	40					5						5
280	30					3						3
420	6					0.5						0.5

RCP4-RA6R リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	50					17.5						17.5
70	50					17.5						17.5
140	50					7						7
210	30					2						2

RCP4-RA6R リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	55					26						26
35	55					26						26
70	55					15						15
105	55					4						4
140	5					0.5						0.5

速度・加速度別可搬質量表

RCP3 シリーズ

スライダタイプ

■RCP3-SA4C

リード10

姿勢 速度 (mm/)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5			
83	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5			
167	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5			
250	7	6	5	4	1.5	1.5	1.5			
333	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5			
417	5	4	3	2	1.5	1.5	1.5			
500	4	3	2	1	1	0.5	0.5			

リード5

姿勢 速度 (mm/)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	10	9	8	7	4	4	4			
42	10	9	8	7	4	4	4			
83	10	9	8	7	4	4	4			
125	10	9	8	7	4	4	4			
167	10	9	8	7	4	4	4			
208	9	8	7	6	4	4	4			
250	8	7	6	5	3	2.5	2			

リード2.5

姿勢 速度 (mm/)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	11	10	9	8	8	8	8			
21	11	10	9	8	8	8	8			
42	11	10	9	8	8	8	8			
63	11	10	9	8	8	8	8			
83	9	8	7	6	8	8	8			
104	9	8	7	6	8	6	6			
125	9	8	7	6	5	4	4			

■RCP3-SA5C

リード20

姿勢 速度 (mm/)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2			
166	4	4	2	2	0.5	0.5			
333	4	4	2	2	0.5	0.5			
500	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5			
666	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5			
833	2	2	1	1	-	-			
1000	2	2	0.5	0.3	-	-			

リード12

姿勢 速度 (mm/)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	8	6	4	3	2	2	2			
100	8	6	4	3	2	2	2			
200	8	6	4	3	2	2	2			
300	6	6	4	3	2	2	2			
400	5	4	3	2.5	2	2	2			
500	4	3	2	1.5	1	1	1			
600	3	2	1	0.5	0.5	0.5	0.5			

リード6

姿勢 速度 (mm/)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	12	10	8	6	5	5	5			
50	12	10	8	6	5	5	5			
100	12	10	8	6	5	5	5			
150	12	10	8	6	5	5	5			
200	12	10	8	6	5	4.5	3.5			
250	10	8.5	6	4.5	3.5	3	2			
300	7	6	3	1	2	1.5	0.5			

リード3

姿勢 速度 (mm/)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	19	14	9	7	10	10	10			
25	19	14	9	7	10	10	10			
50	19	14	9	7	10	10	10			
75	19	14	9	7	10	10	10			
100	19	14	9	7	10	9	8			
125	16	11	7	5	7	6	5			
150	12	8	5	3	4	3	2			

■RCP3-SA6C

リード20

姿勢 速度 (mm/)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2			
166	4	4	2	2	0.5	0.5			
333	4	4	2	2	0.5	0.5			
500	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5			
666	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5			
833	2	2	1	1	-	-			
1000	2	2	0.5	0.3	-	-			

リード12

姿勢 速度 (mm/)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	8	6	4	3	2	2	2			
100	8	6	4	3	2	2	2			
200	8	6	4	3	2	2	2			
300	6	6	4	3	2	2	2			
400	5	4	3	2.5	2	2	2			
500	4	3	2	1.5	1	1	1			
600	3	2	1	0.5	0.5	0.5	0.5			

リード6

姿勢 速度 (mm/)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	12	10	8	6	5	5	5			
50	12	10	8	6	5	5	5			
100	12	10	8	6	5	5	5			
150	12	10	8	6	5	5	5			
200	12	10	8	6	5	4.5	3.5			
250	10	8.5	6	4.5	3.5	3	2			
300	7	6	3	1	2	1.5	0.5			

リード3

姿勢 速度 (mm/)	水平						垂直			
	加速度 (G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3			
0	19	14	9	7	10	10	10			
25	19	14	9	7	10	10	10			
50	19	14	9	7	10	10	10			
75	19	14	9	7	10	10	10			
100	19	14	9	7	10	9	8			
125	16	11	7	5	7	6	5			
150	12	8	5	3	4	3	2			

RCP5W シリーズ

ロッドモータカップリング仕様

RA6Cタイプ

<環境温度が5℃を超える場合>

RCP5W-RA6C リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	50	45	40	35	0	16 (30)
25	50	45	40	35	25	16
100	50	45	40	35	(35)	(30)
125	50	45	34	29	(70)	(5)
180	30	30	20	15	100	16
					140	10
					180	4

※ () 内は高推力仕様の場合の最大値

<環境温度が5℃以下の場合>

RCP5W-RA6C リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	50	45	40	35	0	16
25	50	45	40	35	25	16
100	50	45	40	35	100	16
125	40	37.5	30	25	150	4
150	30	30	20	15		

RCP5W-RA6C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	40	35	25	20	0	8
50	40	35	25	20	50	8
150	40	35	25	20	150	8
255	40	23.5	17.5	14	255	5
360	25	12	10	8	360	2

RCP5W-RA6C リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	20	15	12	10	0	3
100	20	15	12	10	100	3
200	20	15	12	10	200	3
350	20	15	8.25	7	350	3
560	7	5	3	2	500	1

RCP5W-RA6C リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	40	35	25	20	0	8
50	40	35	25	20	50	8
150	40	35	25	20	150	8
200	40	27.5	20	16	300	2
300	25	12	10	8		

RCP5W-RA6C リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	20	15	12	10	0	3
100	20	15	12	10	100	3
200	20	15	12	10	200	3
300	20	15	8.5	7	300	3
450	7	5	3	2	400	1

RA7Cタイプ

<環境温度が5℃を超える場合>

RCP5W-RA7C リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	70	60	50	45	0	25 (45)
40	70	60	50	45	40	25
80	70	60	50	45	(60)	(45)
110	50	42.5	32.5	28.5	(80)	(25)
140	30	25	15	12	110	16.5
170	10	7.5			140	8

※ () 内は高推力仕様の場合の最大値

<環境温度が5℃以下の場合>

RCP5W-RA7C リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	70	60	50	45	0	25
40	70	60	50	45	40	25
80	70	60	50	45	80	25
120	35.7	30	15	12	110	13.5
150	10	7.5			125	8

RCP5W-RA7C リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	50	45	40	35	0	15
70	50	45	40	35	70	15
140	50	45	40	35	150	15
210	50	30	25	21.5	210	9
280	28.5	15.5	10	8	280	2
340	10	3				

RCP5W-RA7C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	40	35	30	25	0	7
140	40	35	30	25	140	7
280	40	24.5	20.5	17	250	7
420	21.5	13.5	11	9	350	3
560	3	3	1.5	1	400	1

RCP5W-RA7C リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	50	45	40	35	0	15
70	50	45	40	35	70	15
140	50	45	40	35	100	15
180	50	34.5	28	24.2	210	5.5
240	30	18.8	10	8	250	2
300	10	3				

RCP5W-RA7C リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.3	0.5	0.7	1.0		
0	40	35	30	25	0	7
140	40	35	30	25	140	7
280	40	20.5	17	14	250	7
450	3	3	1.5	1	300	1

RA8Cタイプ

RCP5W-RA8C リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.1	0.1		
0	80	0	56	
70	80	35	56	
95	80	45	40	
(100)	(72)	55	28	
110	60	60	20	
120	48	70	16	
		(75)	(12)	
		80	12	
		95	8	
		100	8	

※ () 内は環境温度が5℃以下の場合の最大値

RCP5W-RA8C リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.2	0.2		
0	48	0	32	
120	48	70	32	
160	36	80	26	
190	32	85	22	
(210)	(20)	95	18	
240	8	100	14	
		110	12	
		120	8.5	
		125	8	
		135	6	
		140	5.5	
		150	4	
		160	3	
		(175)	(2)	
		200	1.5	

※ () 内は環境温度が5℃以下の場合の最大値

RCP5W-RA8C リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.2	0.2		
0	24	0	4	
192	24	40	4	
216	24	80	4	
240	24	120	4	
285	19	144	4	
335	12.5	160	4	
360	9.5	192	4	
380	8	240	4	
405	6	285	4	
430	4.5	320	2	
480	4	335	2	
		360	1.5	

RA10Cタイプ

RCP5W-RA10C リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.01	0.01		
0	240	0	120	
33.5	240	16	120	
50	240	24	80	
		28	60	
		30	52	
		40	24	
		44	16	
		50	8	

RCP5W-RA10C リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.02	0.02		
0	120	0	80	
66	120	16	80	
100	120	20	72	
		32	52	
		36	44	
		44	32	
		46	29.5	
		48	28	
		52	23	
		54	21.5	
		56	20	
		61	16	
		72	10	
		80	7	
		84	5.5	
		100	2	

RCP5W-RA10C リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.04	0.04		
0	64	0	64	
80	64	27	64	
140	64	30	55	
160	64	36	46	
180	30	42	40	
190	16	60	28	
200	12	84	16	
		96	12	
		112	8	
		121	6	
		130	4.5	

速度・加速度別可搬質量表

RCP4W シリーズ

ロッドタイプ

■RCP4W-RA6C

リード12

姿勢 速度 (mm/)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
560 (500)	20	15	12	10	3	3

リード6

姿勢 速度 (mm/)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
360	40	35	25	20	8	8

リード3

姿勢 速度 (mm/)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
180	50	45	40	35	16	16

■RCP4W-RA7C

リード16

姿勢 速度 (mm/)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
560 (400)	40	35	30	25	7	7

リード8

姿勢 速度 (mm/)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
360 (280)	50	45	40	35	15	15

リード4

姿勢 速度 (mm/)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
170 (140)	70	60	50	45	25	25

RCS3 シリーズ

スライダタイプ

下記一覧表は、RCS3/RCS3P/RCS3CR/RCS3PCRの各シリーズ共通です。

タイプ名	モータ (W)	リード (mm)	取付姿勢	加速度別可搬質量				
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G
SA8C SS8C SA8R SS8R	100	30	水平	8	8	6	4	1
		20		20	20	10	5	—
		10		40	40	20	—	—
		5		80	65	—	—	—
SA8C SS8C SA8R SS8R	150	30	垂直	12	12	10	6	2
		20		30	30	15	7.5	—
		10		60	60	30	—	—

ISB/ISPB/SSPA シリーズ

		加速度 (G)			加速度別可搬質量 (kg)																																										
					水平使用											垂直使用																															
シリーズ	タイプ	モータ (W)	リード (mm)	最高速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6									
ボールネジ 高性能仕様 【ISB/ISPB】	SXM	60	16	960	13	13	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	4	3.5										3.5	3.5	3.5	3	2.6	2.3	2																
			8	480	27	27	27	20	15	12																	7	7	7	6	5																
		SXL	4	240	55	50	38	30																		14	13	12																			
		100	36	2160			100	90	82	7.5	6.7	6.0	5.5	5.0	4.5	4.3	4.1	4.0	3.9	3.8	3.7	3.6	3.5				2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2				
	MXM	100	30	1800	15	15	15	11	9	7	6	5	4	3.5	3											2.5	2.5	2.5	2.2	1.9	1.7	1.5	1.4	1.2	1.1	1											
			20	1200	23	23	23	18	15	13	11	9	8	7	6												5	5	5	4.5	4	3.5	3	2.8	2.5												
			10	600	45	45	45	30	23	20																		10	10	10	8	7															
			5	300	85	80	60	45																				20	17	15																	
		200	30	1800	30	30	30	24	20	17	15	13	12	10	9													6	6	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3	2.5	2									
			20	1200	45	45	45	35	28	23	20	17	15	13	12													10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5											
			10	600	90	90	90	66	51	40																		20	20	20	17	15															
			5	300	110	100	90	80																				40	34	30																	
	400	48	2500			200	19.1	18.2	17.3	16.4	15.5	14.6	13.8	13.0	12.6	12.2	11.8	11.4	11.0	10.8	10.4	10.0					6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6		
	MXMX	200	30	1800	30	30	30																				水平専用となります。																				
		400	20	1200	45	45	45																				水平専用となります。																				
	LXM	200	40	2400	15	15	15	12	10.5	9	8	7.5	7	6.5	6											4	4	4	3.5	3.1	2.8	2.5	2.2	2	1.8	1.6											
			20	1200	45	45	45	35	28	23	20	17	15	13	12												10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5												
			10	600	90	90	90	66	51	40																		20	20	20	16	14															
		400	40	2400	40	40	40	32	27	23	21	19	17	16	15												10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5	4.5	4										
			20	1200	90	90	90	70	57	47	40	35	30	27	24													20	20	20	17	15	14	12	11	10											
			10	600	120	120	120	92	73	60																		40	40	40	34	30															
	LXMX	200	20	1200	45	45	45																				水平専用となります。																				
		400	40	2400	40	40	40																				水平専用となります。																				
	LXUWX	200	20	1200	45	45	45																				水平専用となります。																				
400		40	2400	40	40	40																				水平専用となります。																					
ISキャスト 鉄ベース 高剛性仕様 【SSPA】	SXM	200	30	1800	30	30	30	24	20	17	15	13	12	11	10											4	4	4	3.2	2.7	2.3	2	1.7	1.4	1.2	1											
			20	1200	45	45	45	36	30	26	22.5	19.5	17														6	6	6	4.8	4	3.4	3	2.7	2.4												
		10	600	90	90	90	72	60	50																		12	12	12	10	8																
	400	40	2400	45	45	45	36	30	25.5	22.5	19.5	17	15	13.5													6	6	6	4.8	4	3.4	3	2.7	2.4	2.2	2										
		20	1200	90	90	90	72	60	51	45	39	34															12	12	12	9.6	8	6.9	6	5.3	4.8												
		10	600	120	120	120	96	80	70																		25	25	25	20	16.5																
LXM	750	50	2500	60	60	60	48	40	34	30	27	24	22	20												12	12	12	10	8	7	6	5	5	4	4											
		25	1250	120	120	120	96	80	69	60	53	48	44	40													25	25	25	20	17	14	13	11	10	9	8										

：の欄は動作不可となります。

ISA/ISPA シリーズ

加速度 (G)					加速度別可搬質量 (kg)																					
					水平使用								垂直使用													
シリーズ	タイプ	モータ (W)	リード (mm)	最高速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2
ボールネジ 標準タイプ 【ISA/ISPA】	WXM	600	40	2400	60	60	45	36	30	26	22	20	18			14	14	12	10	8	6.7	6.1	5.6	5		
			20	1200	120	120	91	72	60	52	45	40	36			29	29	26	23	20	17.5	15				
		10	600	150	150	112	90	75								60	60	50	40							
		750	50	2000	60	60	45	36	30	25	22	20	18			14	14	12	10	8	6.7	6.1	5.6	5		
	25		1250	120	120	91	72	60	52	45	40	36			29	29	26	23	20	17.5	15					
	WXXM	600	40	2400	60	60																				
			20	1200	120	120																				
		750	50	2000	60	60																				
25			1250	120	120																					

垂直では使用出来ません

：の欄は動作不可となります。

NS シリーズ

加速度 (G)					加速度別可搬質量 (kg)																					
					水平使用								垂直使用													
シリーズ	タイプ	モータ (W)	リード (mm)	最高速度 (mm/s)	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2
ボールネジ ナット回転 タイプ 【NS】	SXMS SXMM	60	12	720	15	15	7	5	3	1	0.5					水平専用となります。										
	SZMS SZMM		12	600	垂直専用となります。								3	3	2	1.5	1	0.5								
	MXMS MXMM	200	30	1800	25	25	16	10	6	3.5	2	1	0.5			水平専用となります。										
	MXMXS		20	1200	40	40	28	18	10	5	2.5															
	MZMS MZMM	400	20	1000	垂直専用となります。								6	6	4	3										
	LXMS LXMM		40	2400	40	40	30	25	20	17	15	13	10			水平専用となります。										
	LXXMS	20	1300	80	80	60	48	40	34	30	27	24														
		40	2400	40	40																					
	LZMS LZMM	400	20	1300	80	80																				
	LZMS LZMM		20	1000	垂直専用となります。								16	16	12.3	11.1	10.1	9.2	6							

：の欄は動作不可となります。

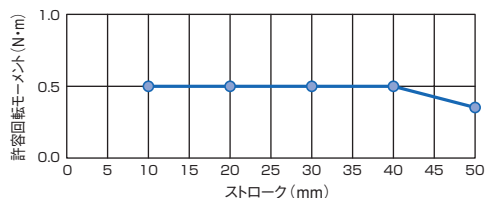
ガイド付タイプ資料 RCA2/RCP2/RCA/RCS2

許容回転トルク

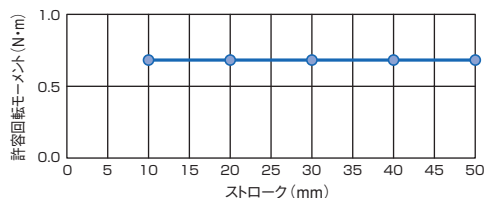
各機種の許容トルクは下図の通りです。

回転トルクを与える場合は、下記値の範囲内でご使用下さい。尚、シングルガイドタイプは、回転トルクを受けることは出来ません。

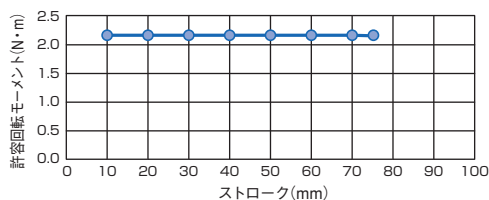
RCA2-GD3NA タイプ



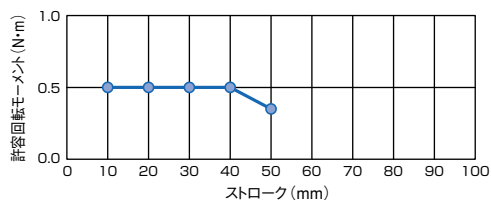
RCA2-GD4NA タイプ



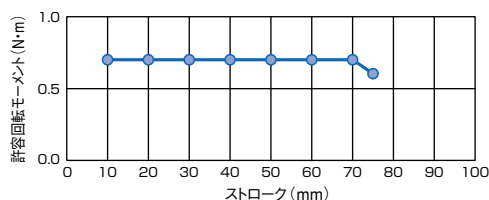
RCS2-GD5N タイプ



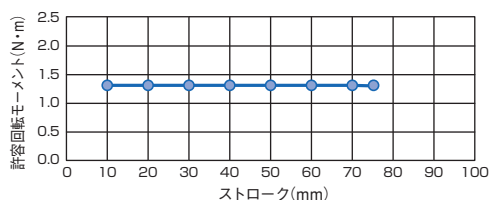
RCA2-SD3NA タイプ



RCA2-SD4NA タイプ

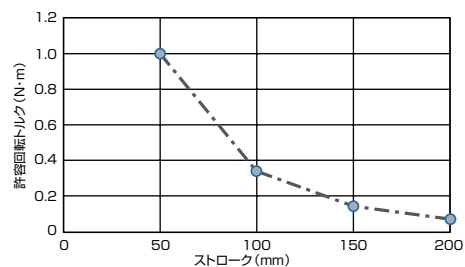


RCS2-SD5N タイプ



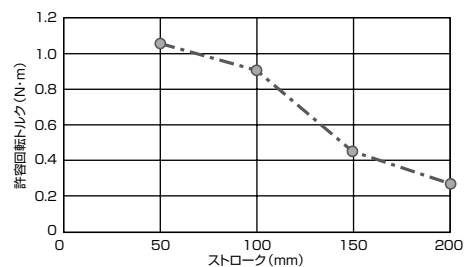
RCA / RCS2-RGD3 □タイプ

■ダブルガイド



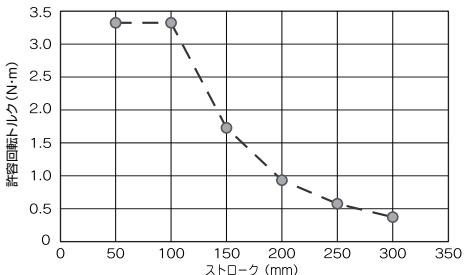
RCS2-RGD4 □タイプ

■ダブルガイド



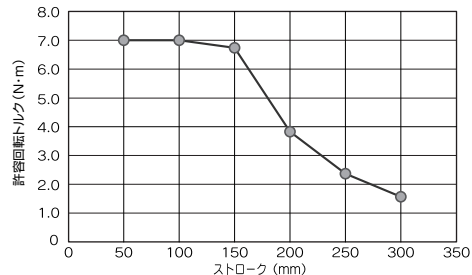
RCS2-RGD5C タイプ (ダブルガイド仕様)

■ダブルガイド

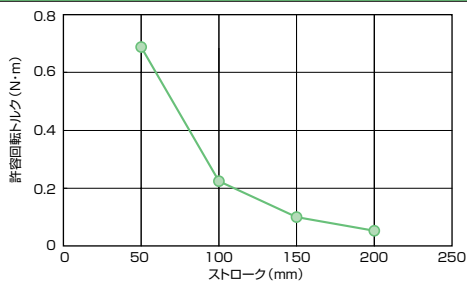


RCS2-SRGD7BD タイプ

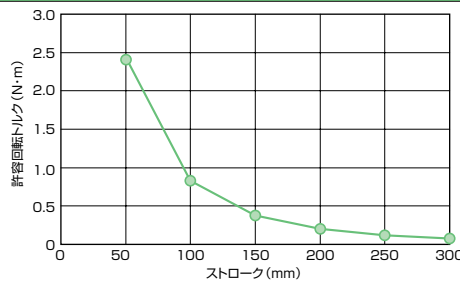
■ダブルガイド



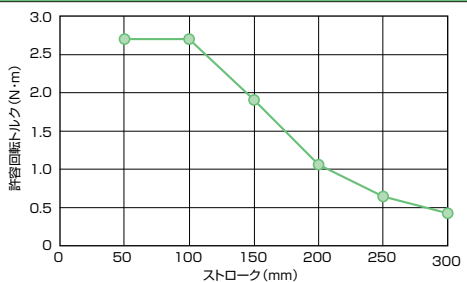
RCP2-RGD3C タイプ



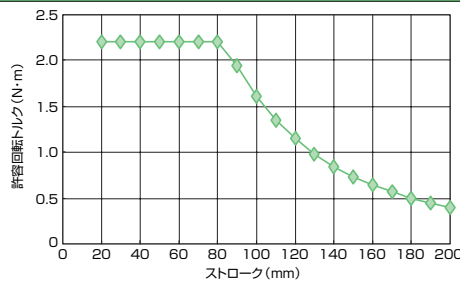
RCP2-RGD4C タイプ



RCP2-RGD6C タイプ



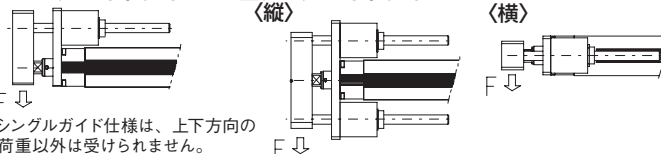
RCP2-SRGD4R タイプ



先端許容荷重と走行寿命の関係

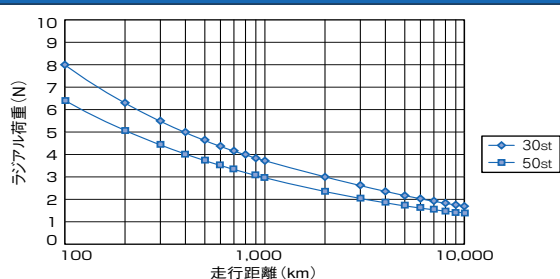
ガイド先端の荷重が大きくなればなるほど寿命は低下します。荷重と寿命のバランスを考えて、機種をご選択下さい。

■シングルガイドタイプ ■ダブルガイドタイプ

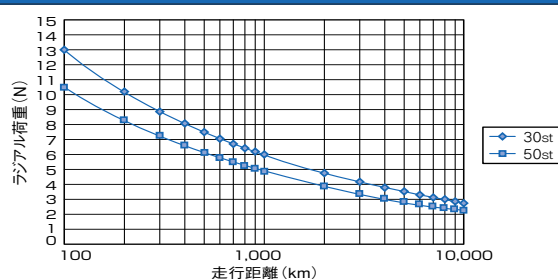


シングルガイド

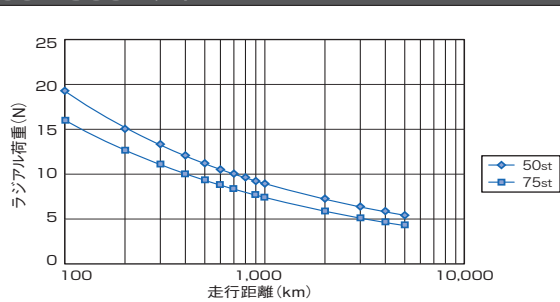
RCA2-GS3NA タイプ



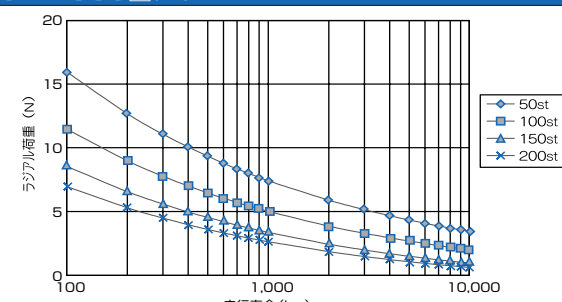
RCA2-GS4NA タイプ



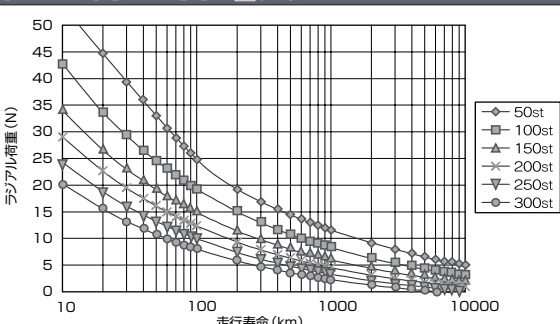
RCS2-GS5N タイプ



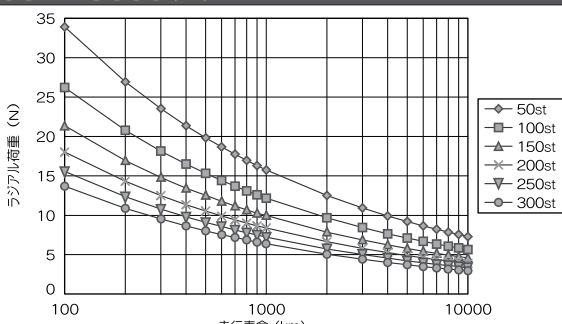
RCA-RGS3□タイプ



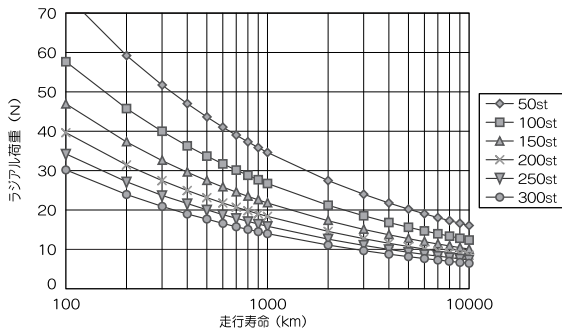
RCA / RCS2-RGS4□タイプ



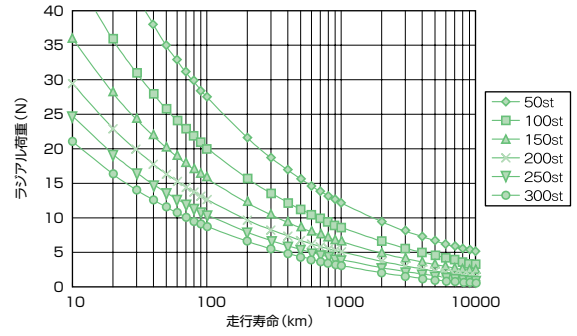
RCS2-RGS5C タイプ



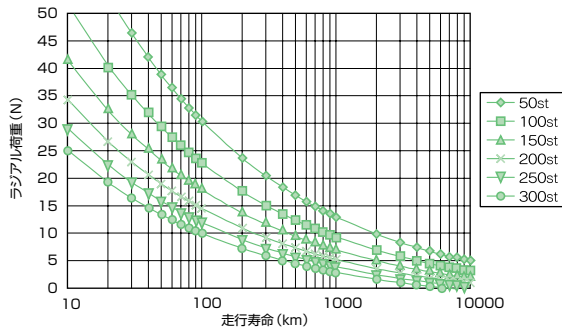
RCS2-SRGS7BD タイプ



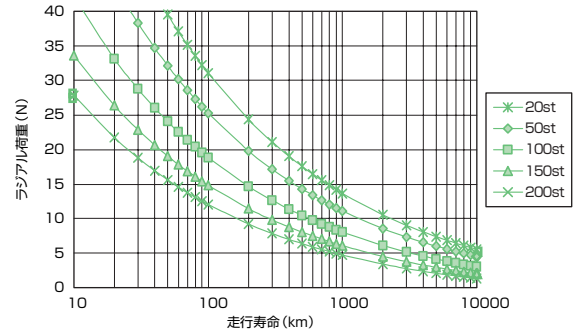
RCP2-RGS4C タイプ



RCP2-RGS6C タイプ

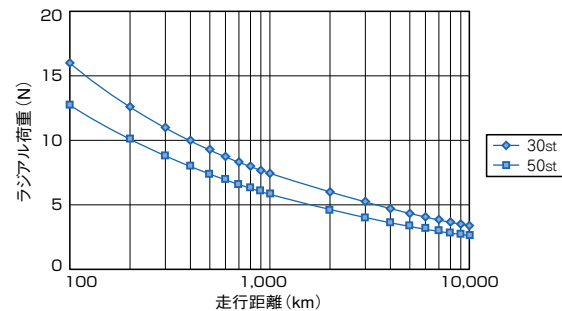


RCP2 / RCA-SRGS4R タイプ

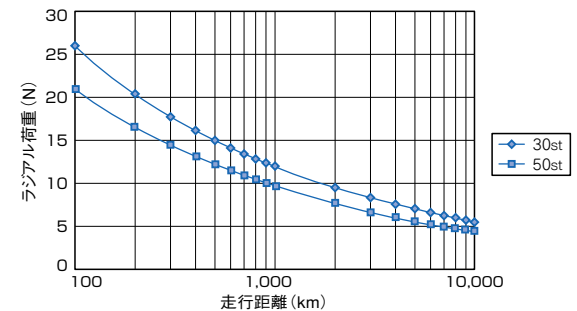


ダブルガイド

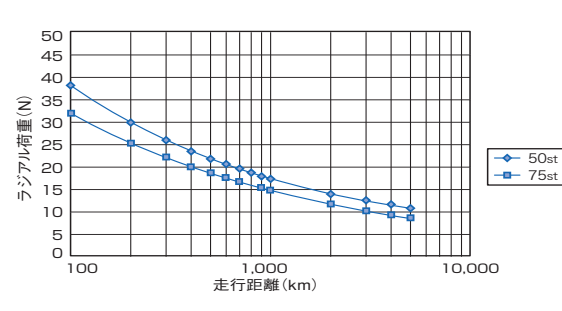
RCA2-GD3NA タイプ



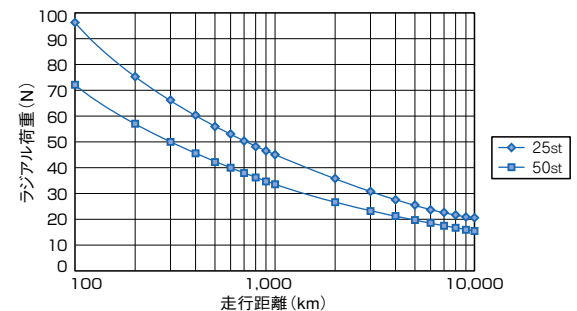
RCA2-GD4NA タイプ



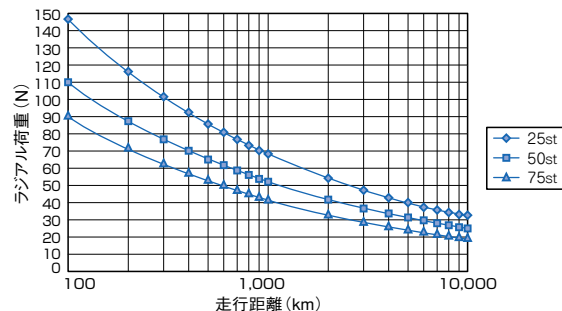
RCS2-GD5N タイプ



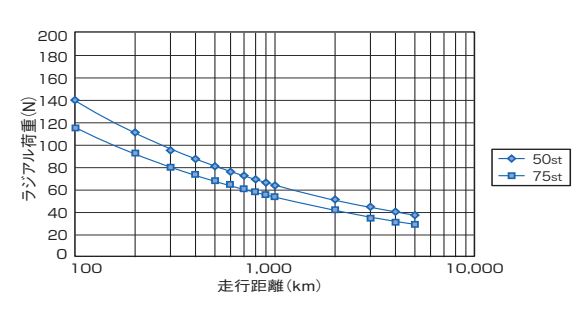
RCA2-SD3NA タイプ



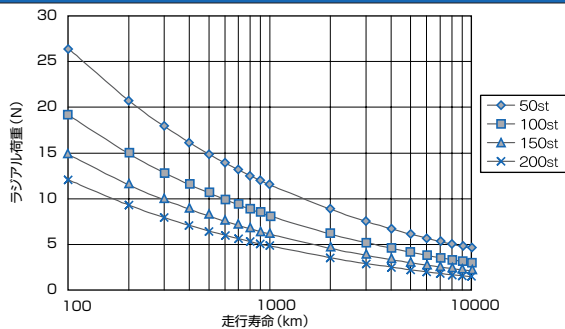
RCA2-SD4NA タイプ



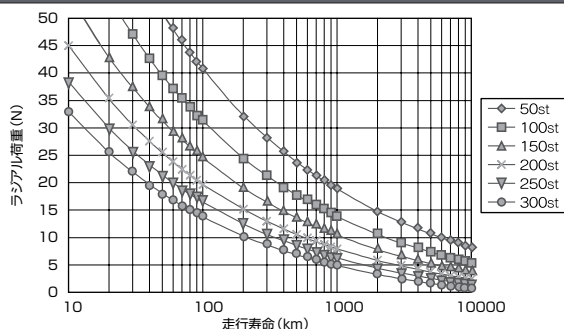
RCS2-SD5N タイプ



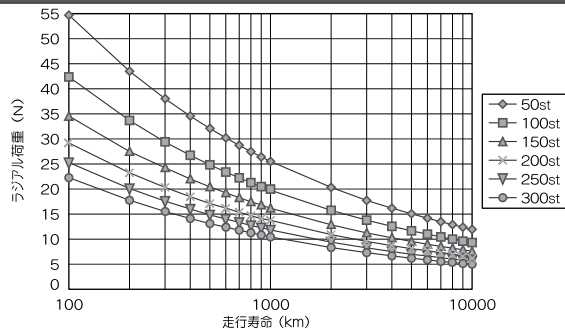
RCA-RGD3□タイプ



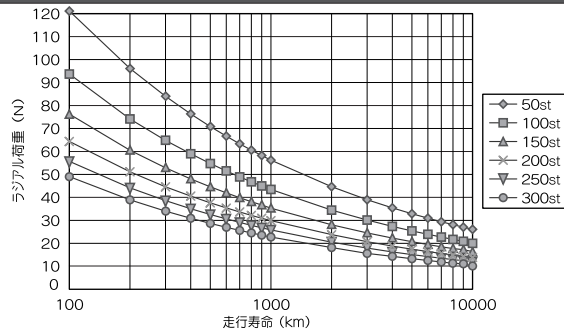
RCA / RCS2-RGD4□タイプ



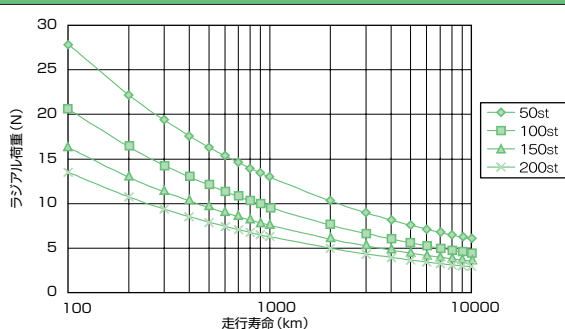
RCS2-RGD5Cタイプ



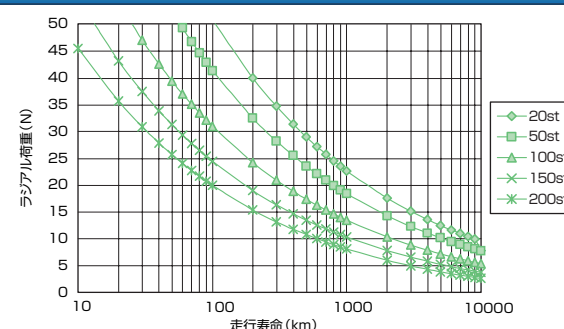
RCS2-SRGD7BDタイプ



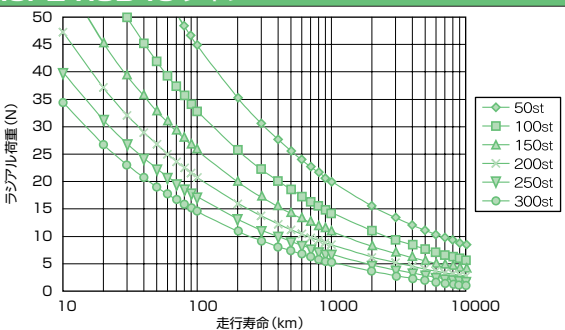
RCP2-RGD3Cタイプ



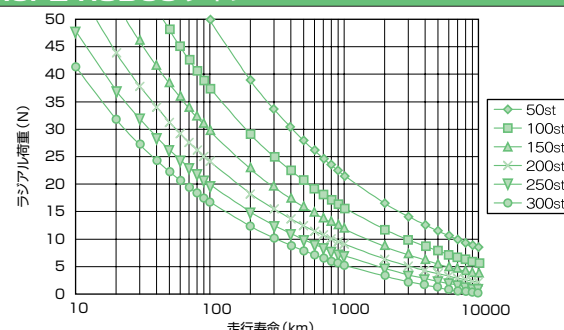
RCP2 / RCA-SRGD4Rタイプ



RCP2-RGD4Cタイプ



RCP2-RGD6Cタイプ



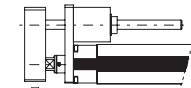
ラジアル荷重と先端たわみ量

ガイド先端にかかる荷重と、その時のたわみ量の相関図です。

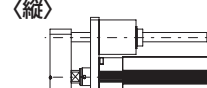
ご注意

グラフ上の荷重は許容荷重を示しているものではありません。荷重が大きくなると寿命が大きく低下しますので、「先端許容荷重と走行寿命の関係」をご確認の上ご使用下さい。

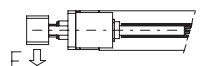
■シングルガイドタイプ



■ダブルガイドタイプ



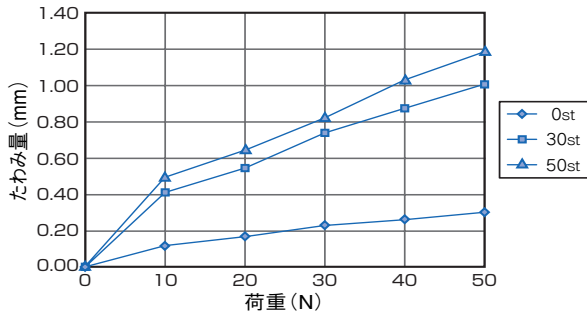
〈横〉



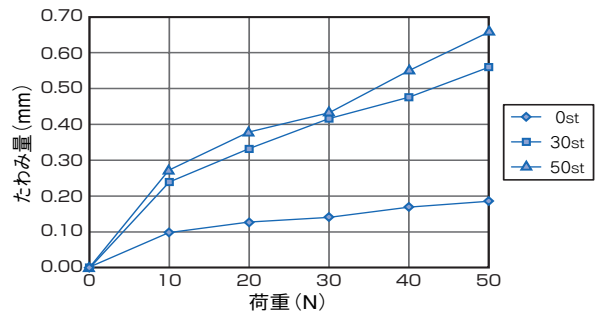
※シングルガイド仕様は、上下方向の荷重以外は受けられません。

シングルガイド

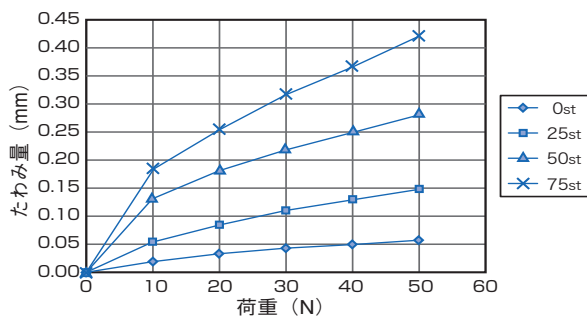
RCA2-GS3NA タイプ



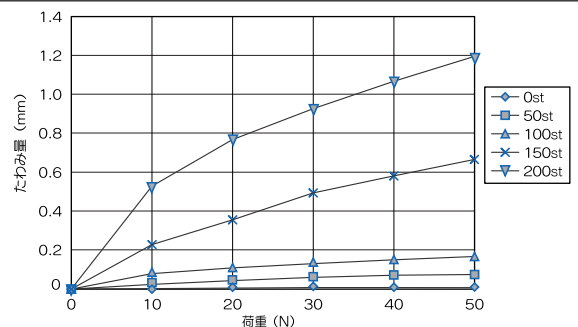
RCA2-GS4NA タイプ



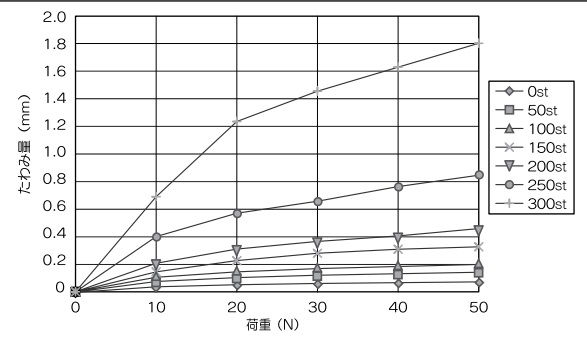
RCS2-GS5N タイプ



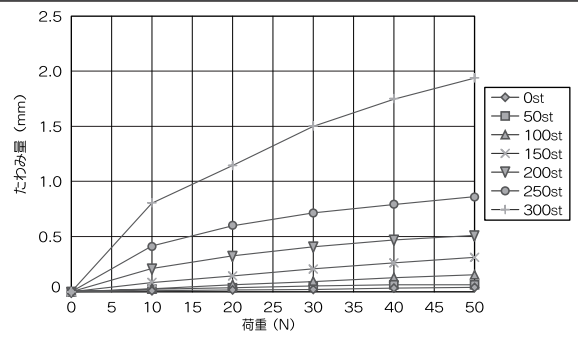
RCA / RCS2-RGS3 □タイプ



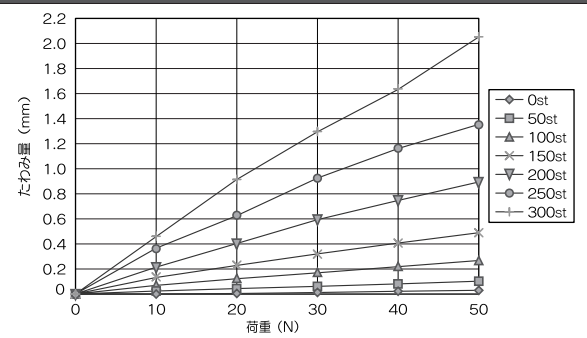
RCS2-RGS4 □タイプ



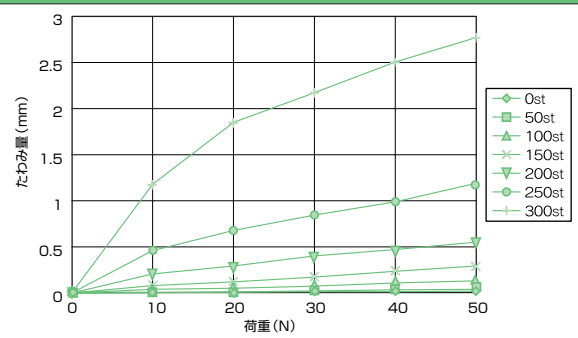
RCS2-RGS5C タイプ



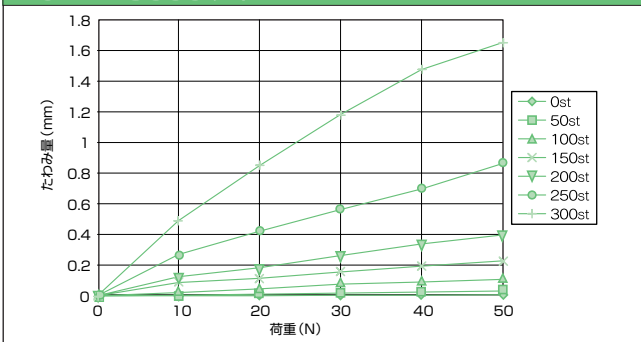
RCS2-SRGS7BD タイプ



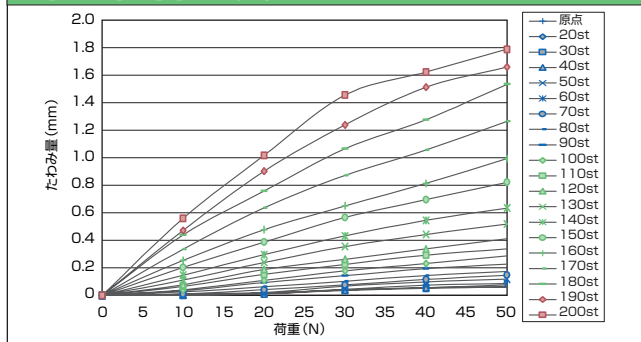
RCP2-RGS4C タイプ



RCP2-RGS6C タイプ



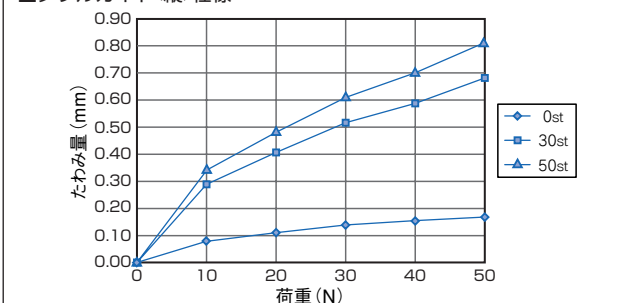
RCP2-SRGS4R タイプ



ダブルガイド

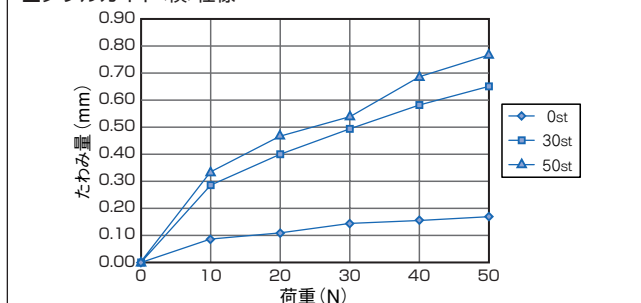
RCA2-GD3NA タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



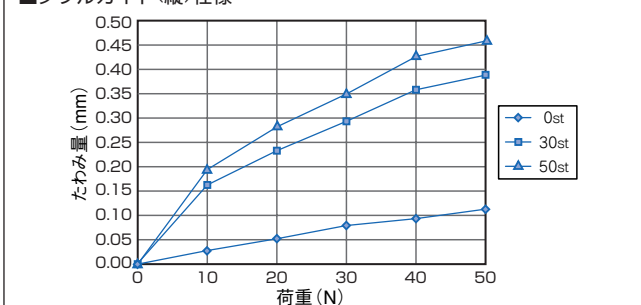
RCA2-GD3NA タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



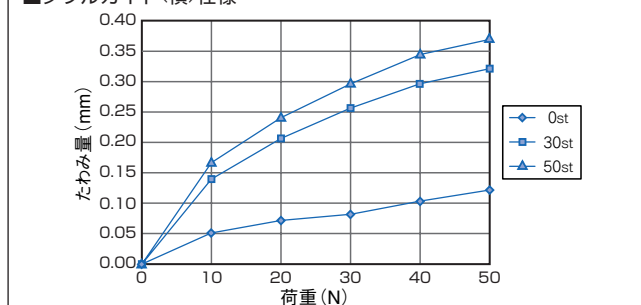
RCA2-GD4NA タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



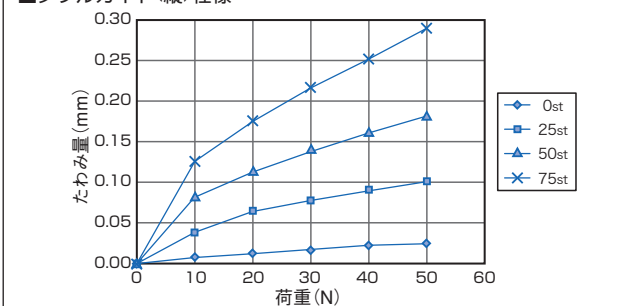
RCA2-GD4NA タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



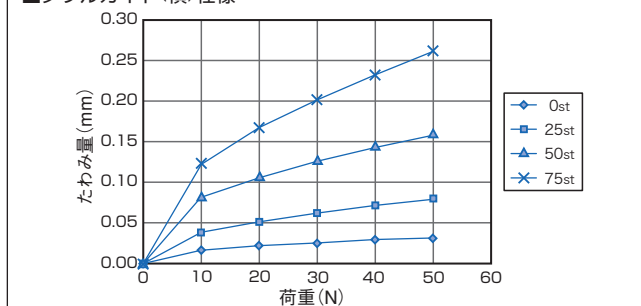
RCS2-GD5N タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



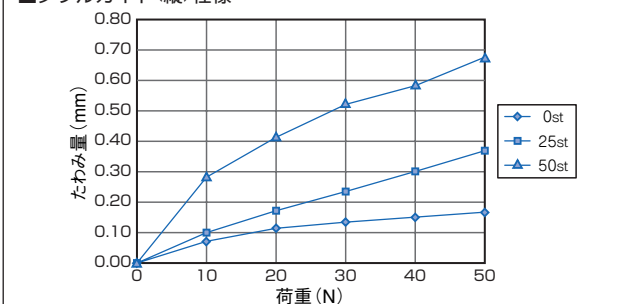
RCS2-GD5N タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



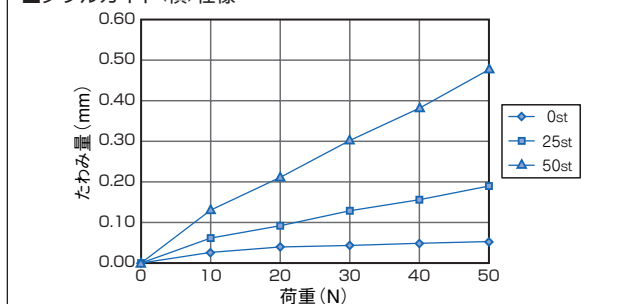
RCA2-SD3NA タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



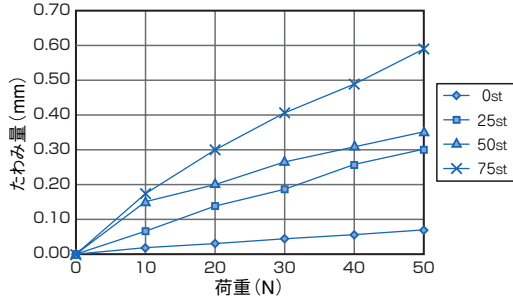
RCA2-SD3NA タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



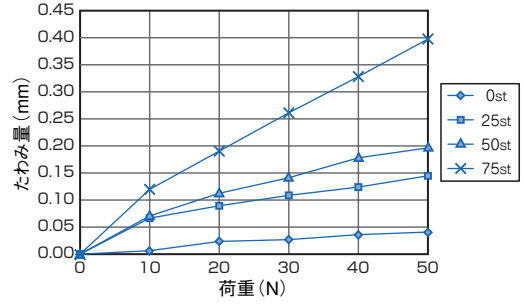
RCA2-SD4NA タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



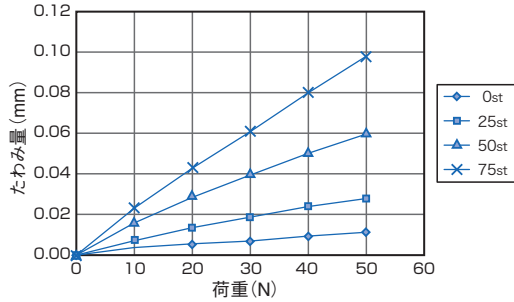
RCA2-SD4NA タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



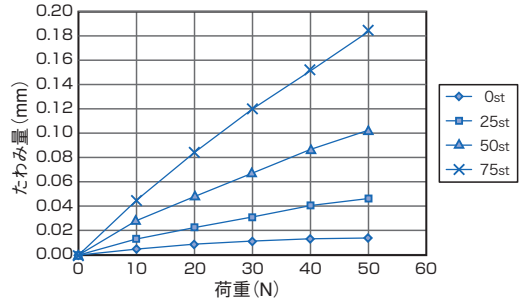
RCS2-SD5N タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



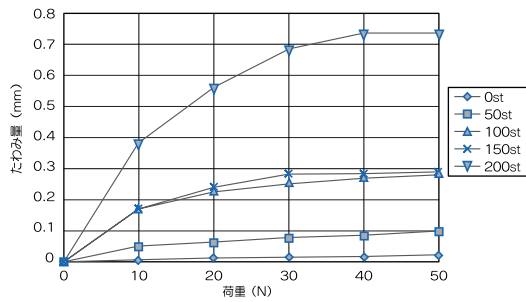
RCS2-SD5N タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



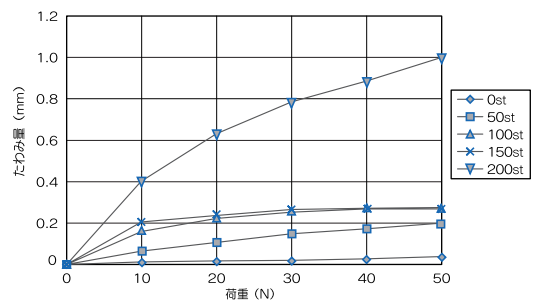
RCA / RCS-RGD3 □タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



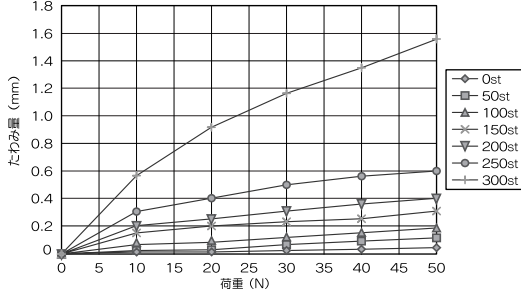
RCA / RCS-RGD3 □タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



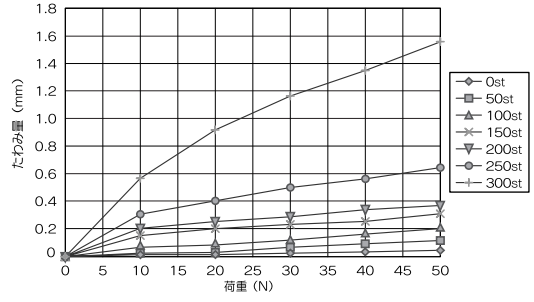
RCS2-RGD4 □タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



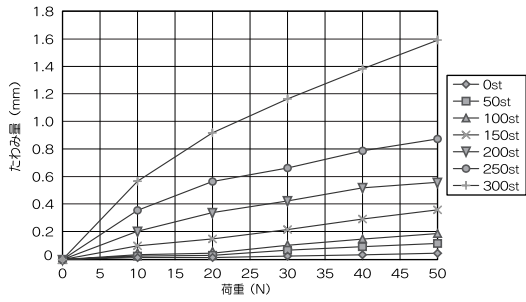
RCS2-RGD4 □タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



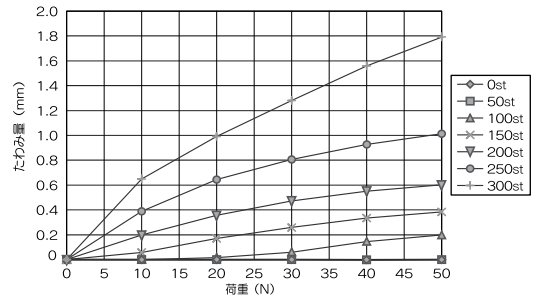
RCS2-RGD5C タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



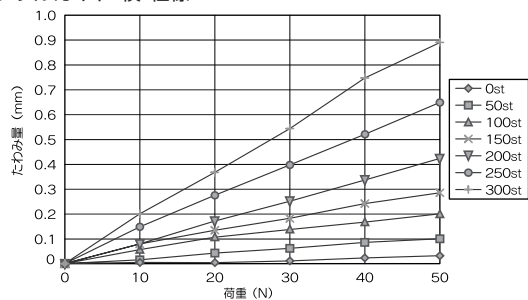
RCS2-RGD5C タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



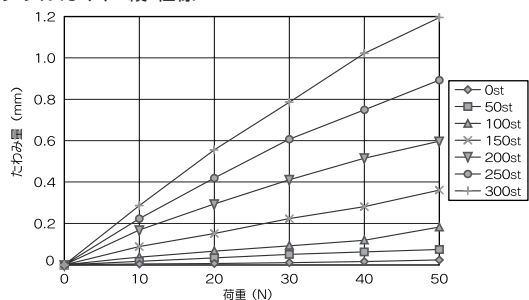
RCS2-SRGD7BD タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



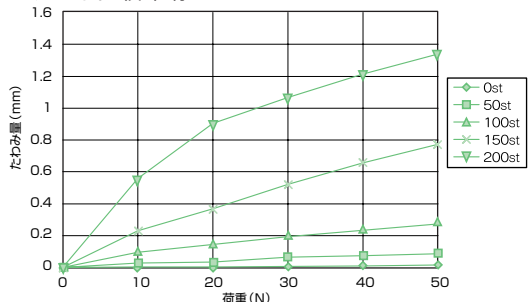
RCS2-SRGD7BD タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



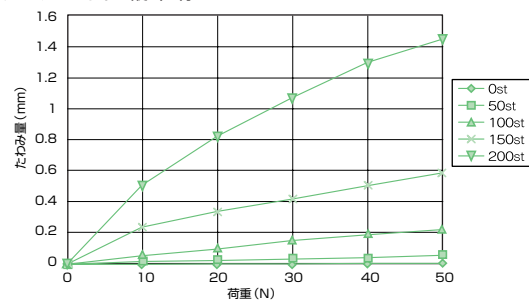
RCP2-RGD3C タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



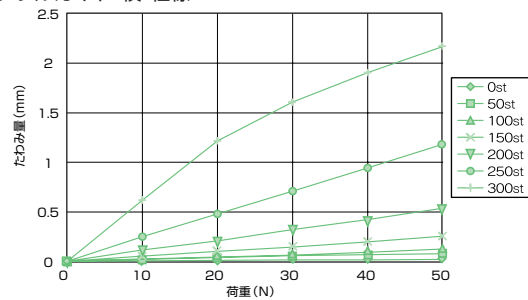
RCP2-RGD3C タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



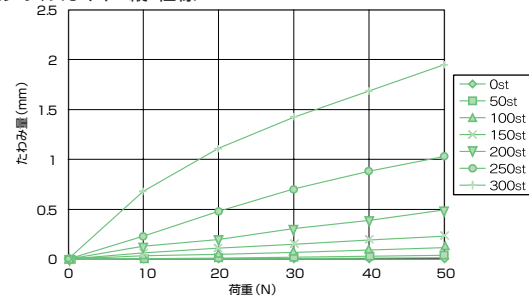
RCP2-RGD4C タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



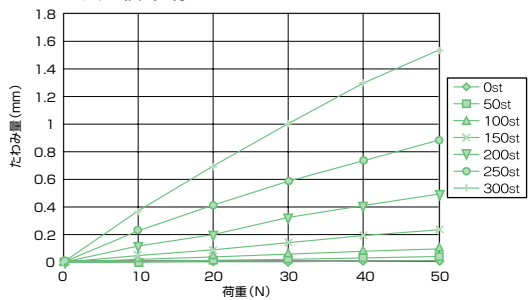
RCP2-RGD4C タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



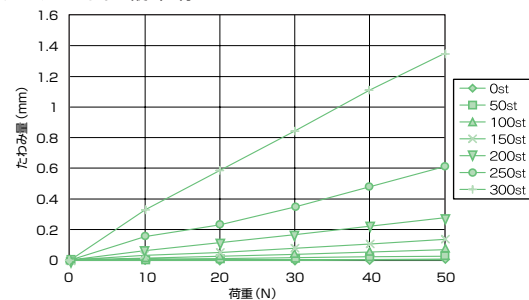
RCP2-RGD6C タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



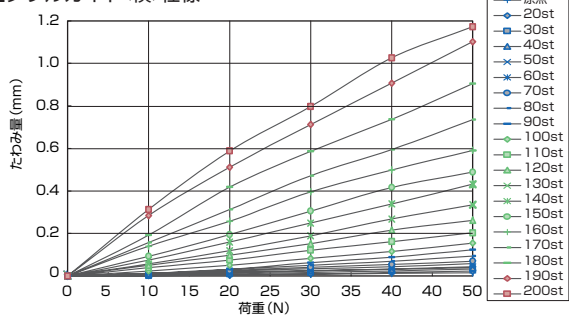
RCP2-RGD6C タイプ

■ダブルガイド<縦>仕様



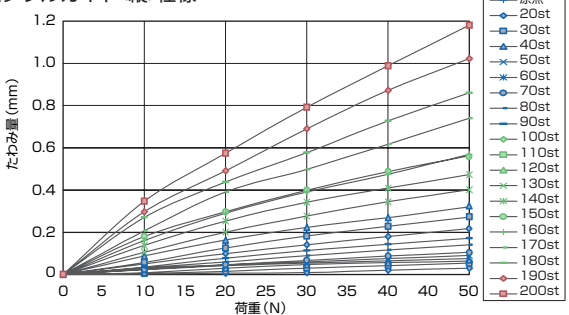
RCP2-SRGD4R タイプ

■ダブルガイド<横>仕様



RCP2-SRGD4R タイプ

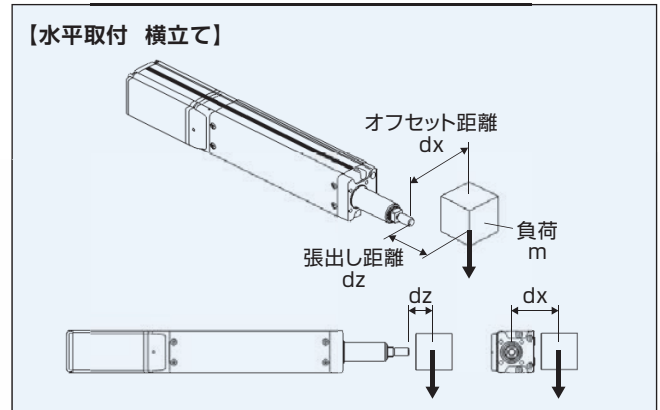
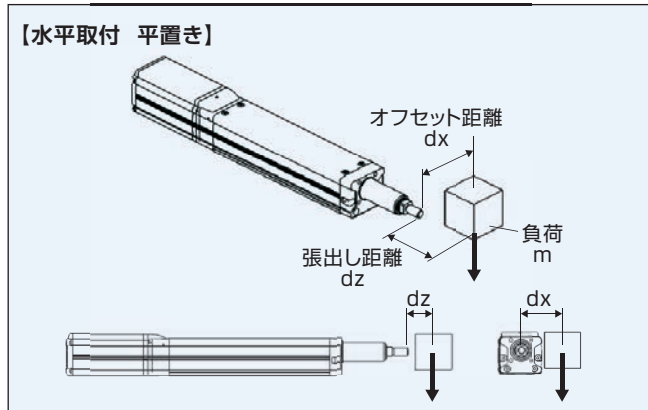
■ダブルガイド<縦>仕様



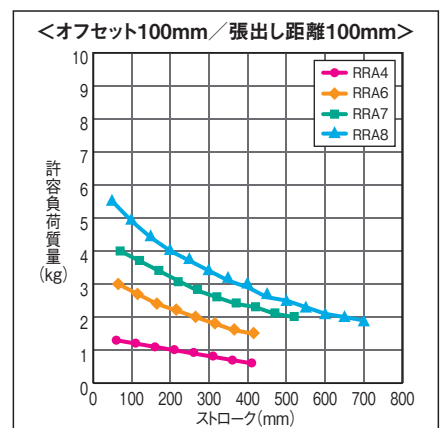
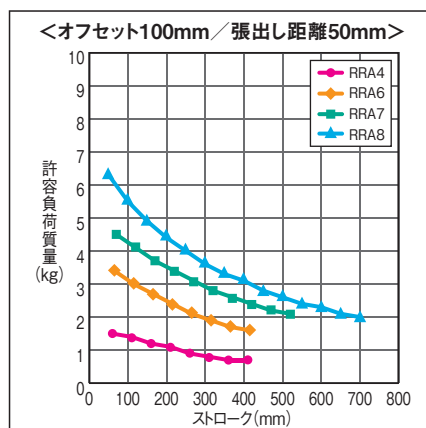
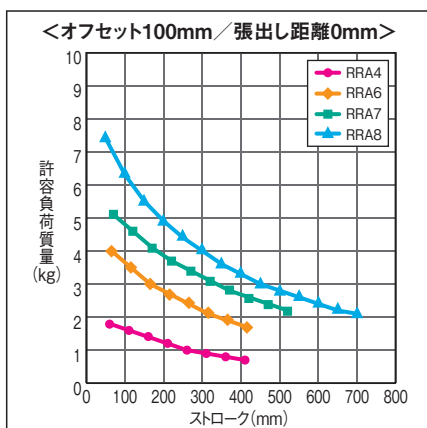
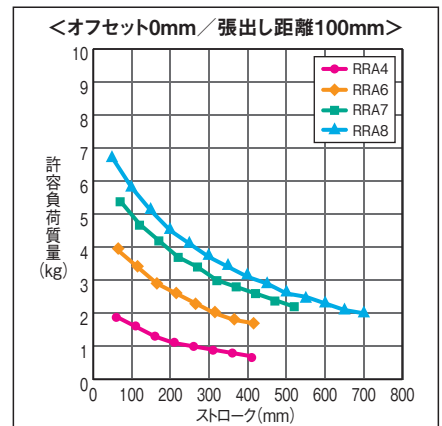
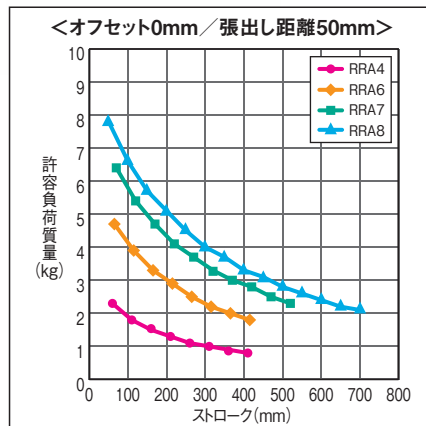
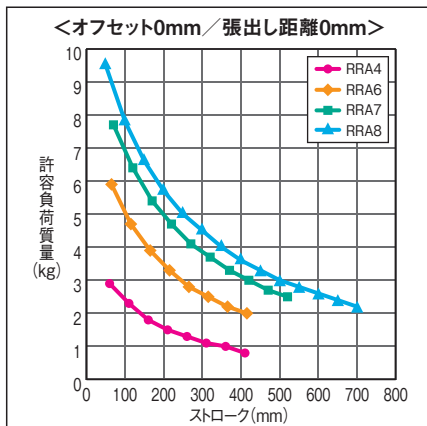
許容負荷質量選定資料

ラジアルシリンダはガイドを内蔵していますので、外付けガイドなしでもロッドに一定の負荷をかけることができます。許容可能な負荷質量については、下記のグラフをご参照下さい。尚、動作に必要な条件が許容負荷を超えた場合は、恐れ入りますが外付けガイドの併用をお願い致します。

■RCP6-RRAシリーズ 水平取付 許容負荷質量

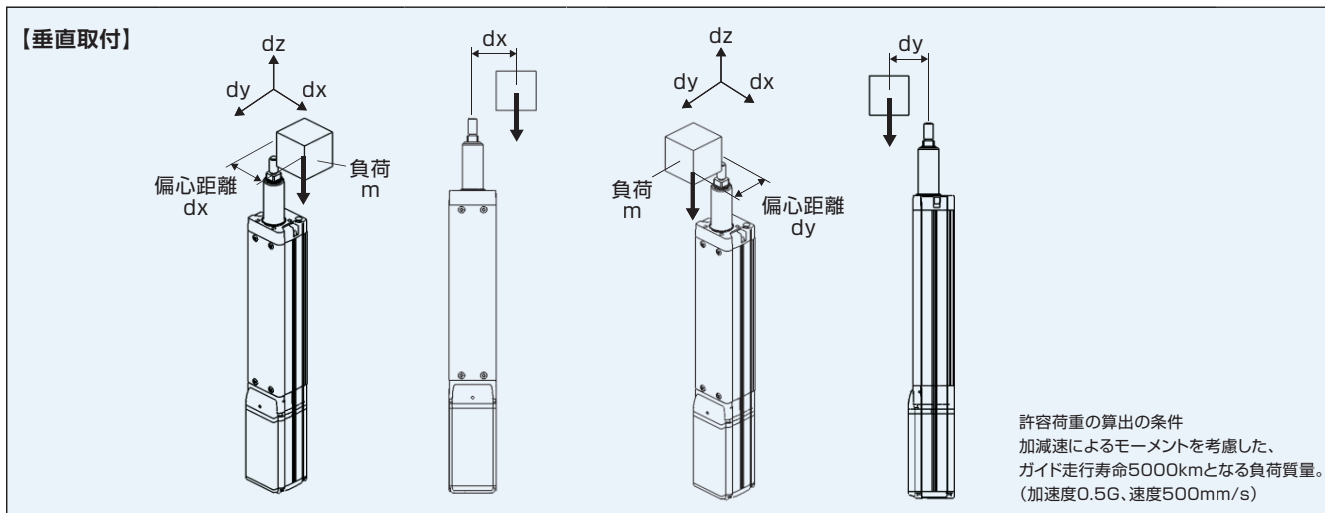


■ RCP6-RRA4/RRA6/RRA7/RRA8

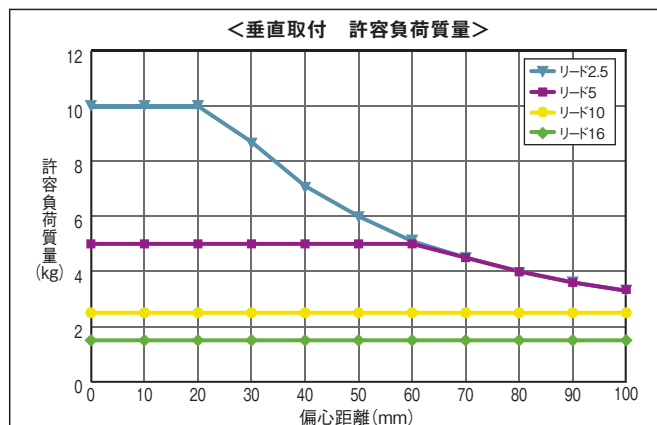


許容荷重の算出の条件
 加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

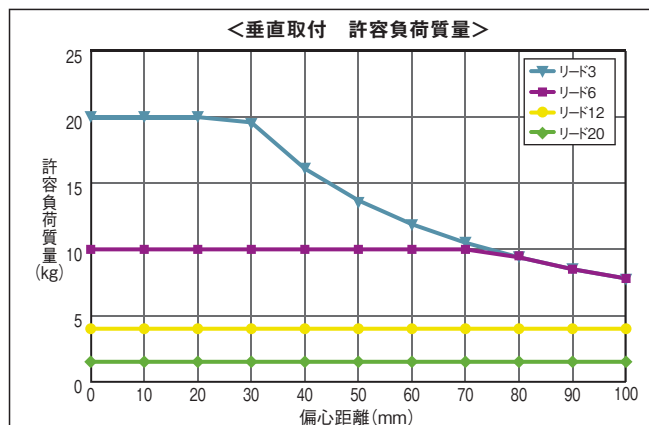
■RCP6-RRASシリーズ 垂直取付 許容負荷質量



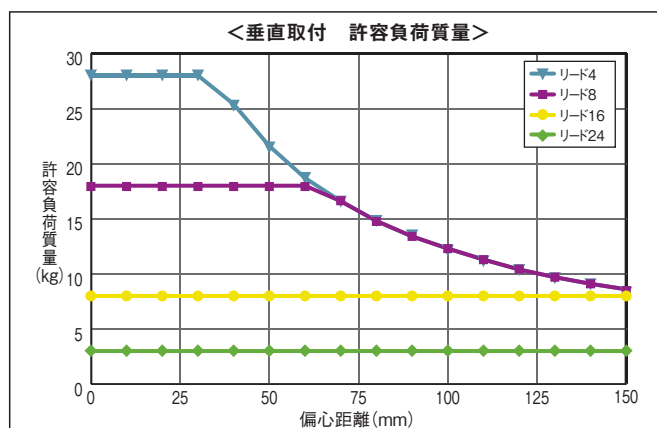
■ RCP6-RR4



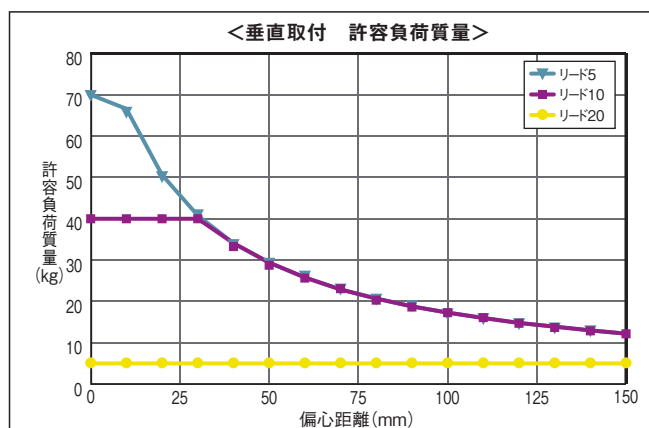
■ RCP6-RR6



■ RCP6-RR7

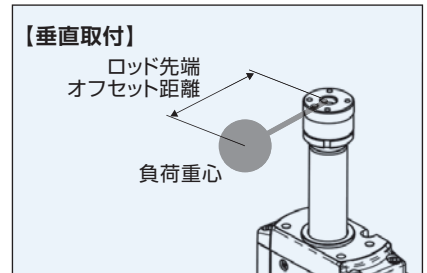
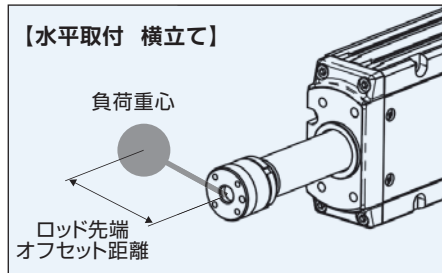
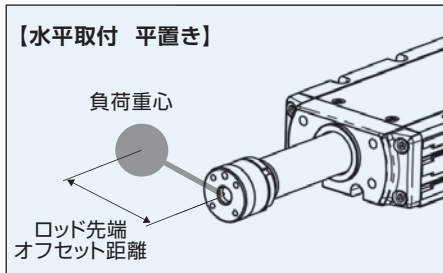


■ RCP6-RR8

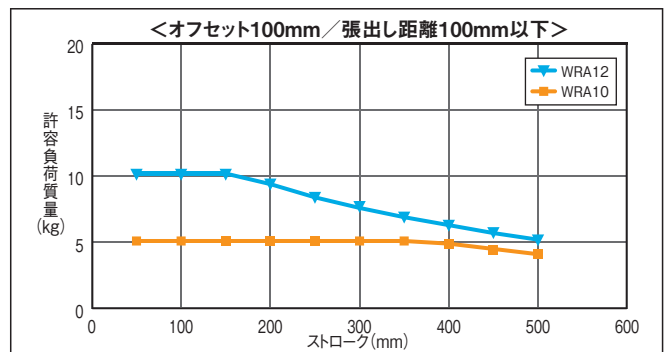
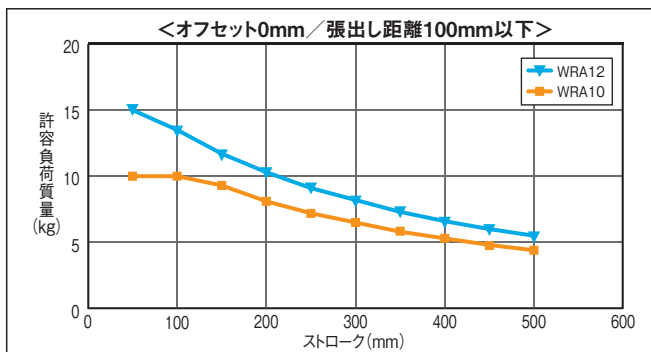


許容負荷質量選定資料

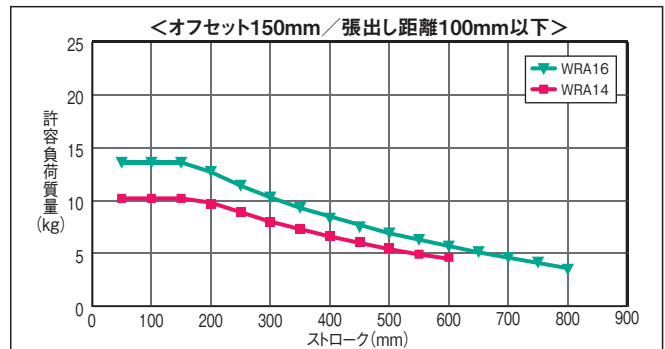
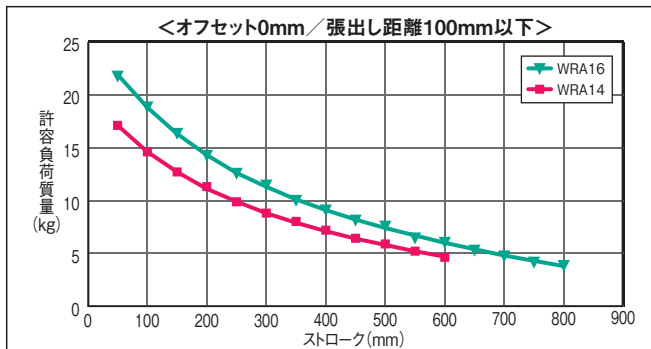
■RCP6-WRAシリーズ 許容負荷質量



■ RCP6-WRA10/WRA12

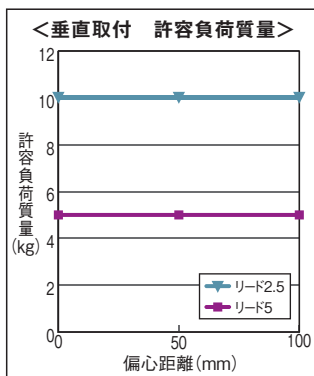


■ RCP6-WRA14/WRA16

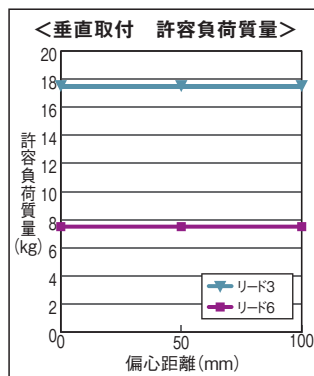


許容荷重の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度1G、速度500m/s ※WRA16タイプは加速度0.2G、速度500m/s)。

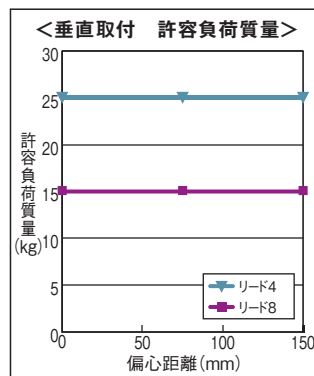
■ RCP6-WRA10



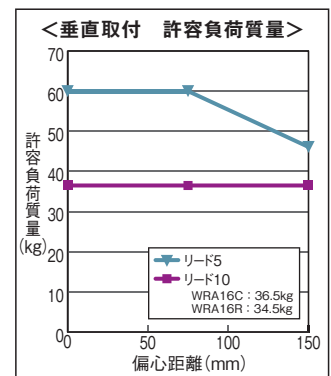
■ RCP6-WRA12



■ RCP6-WRA14

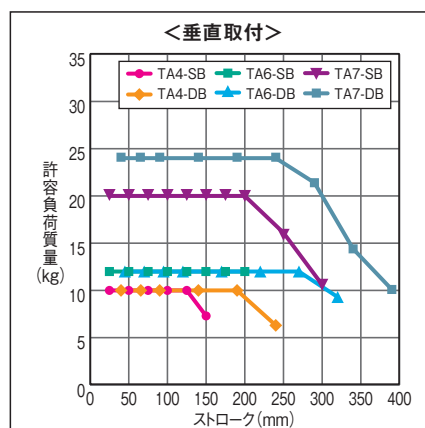
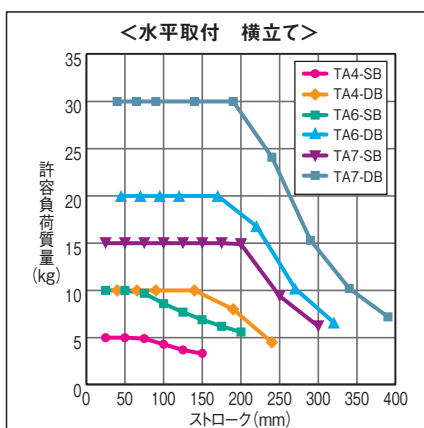
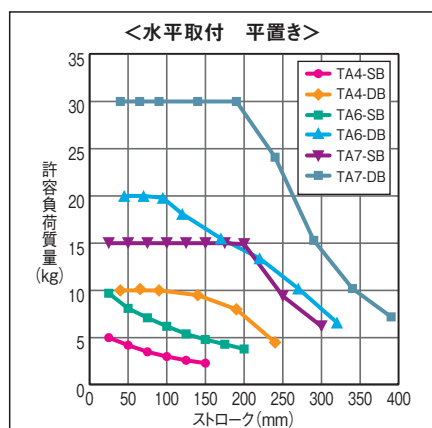


■ RCP6-WRA16



■ (テーブルタイプ) RCP6-TAシリーズ 許容負荷質量

テーブルタイプの許容負荷質量は、機械的な制限によりストロークが長くなると低下します。

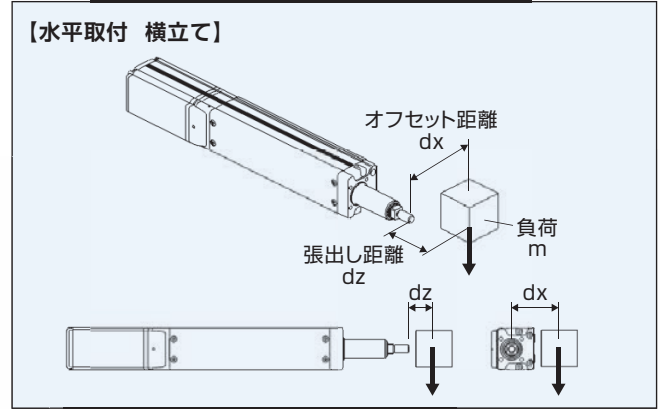
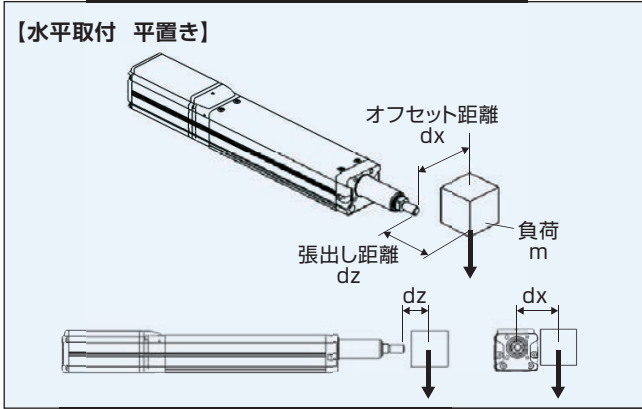


許容荷重の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s ※WRA16タイプは加速度0.2G、速度500m/s)。

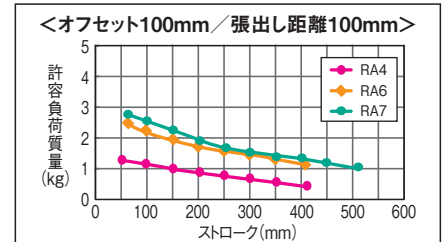
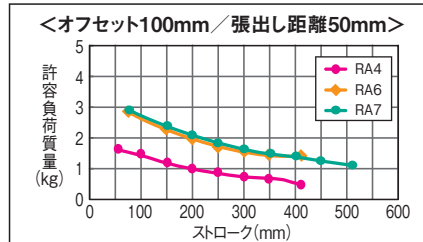
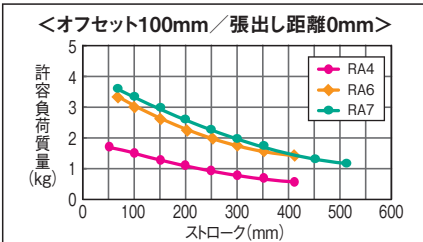
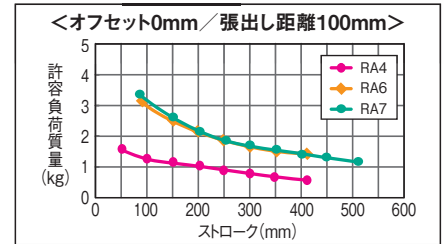
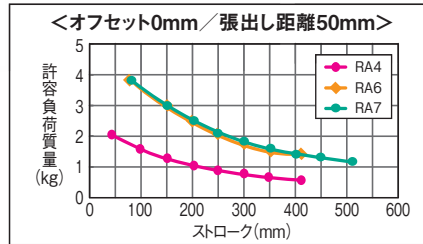
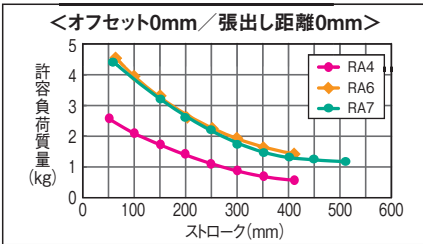
ラジアルシリンダ許容負荷質量選定資料

ラジアルシリンダはガイドを内蔵していますので、外付けガイドなしでもロッドに一定の負荷をかけることができます。
許容可能な負荷質量については、下記のグラフをご参照下さい。
尚、動作に必要な条件が許容負荷を超えた場合は、恐れ入りますが外付けガイドの併用をお願い致します。

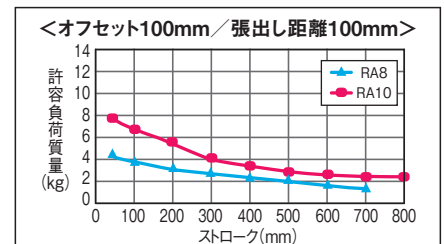
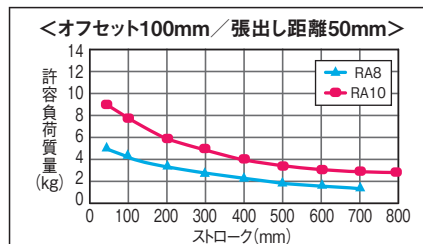
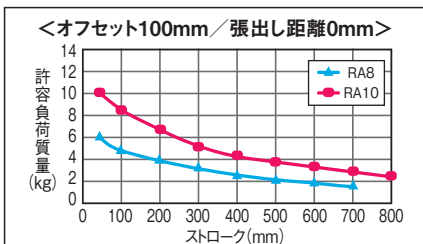
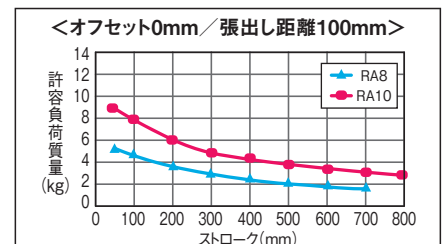
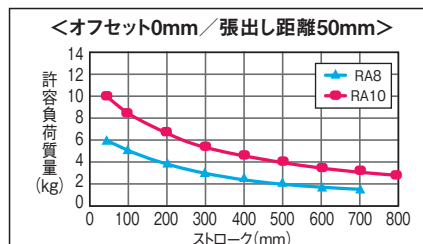
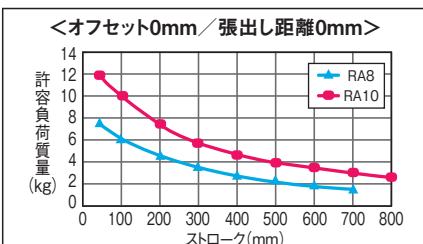
■RCP5/RCP4 水平取付 許容負荷質量



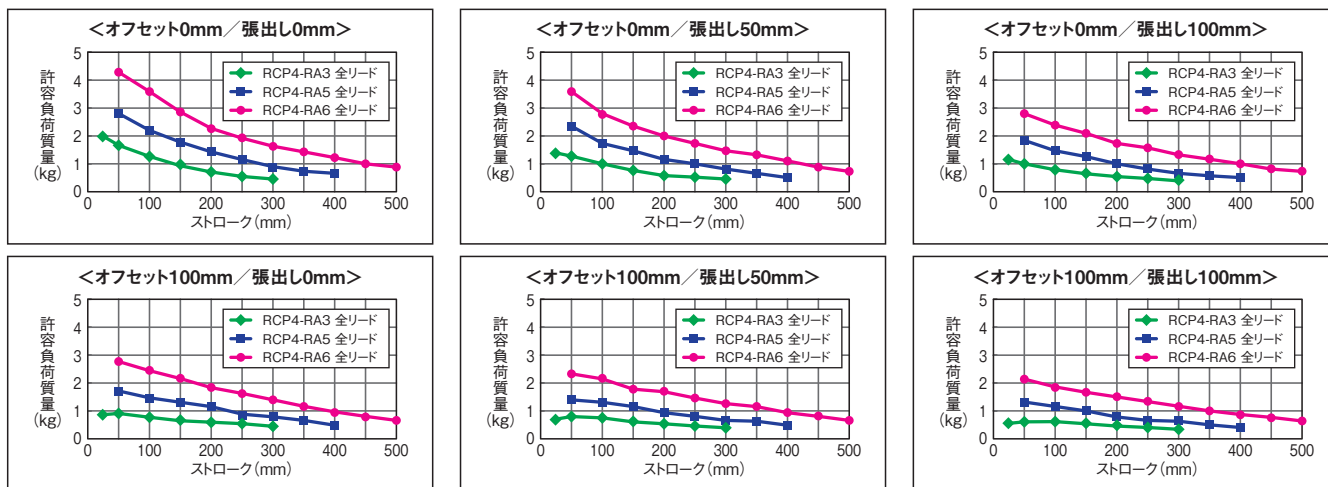
■ RCP5-RA4/RA6/RA7



■ RCP5-RA8/RA10

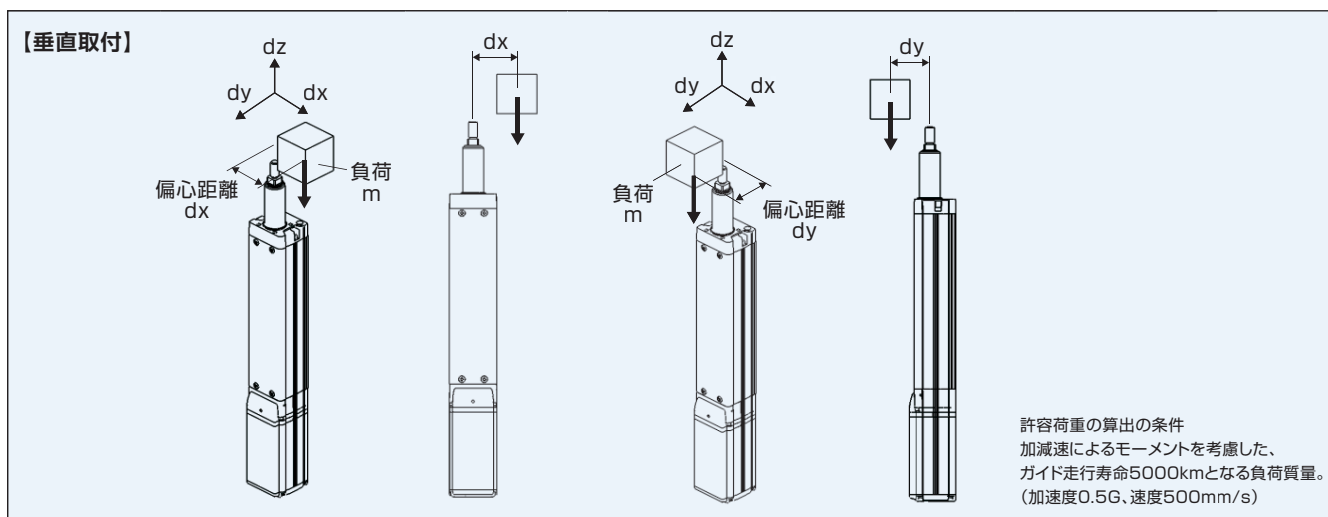


■ RCP4-RA3/RA5/RA6



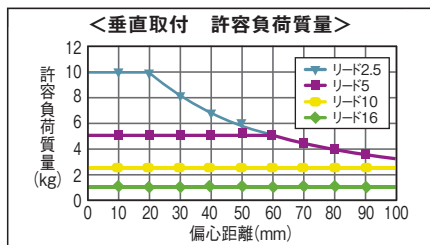
許容荷重の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

■ RCP5/RCP4 垂直取付 許容負荷質量

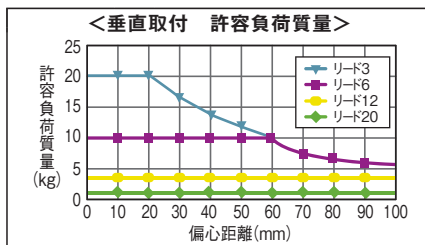


許容荷重の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

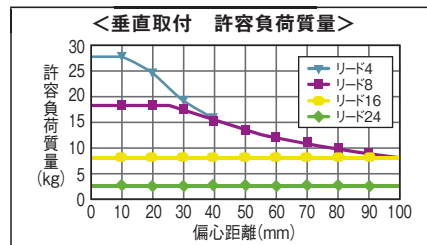
■ RCP5-RA4



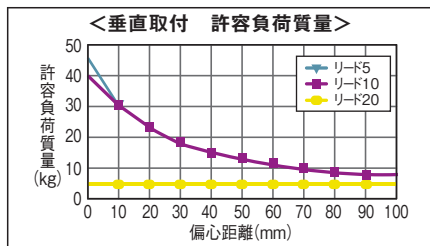
■ RCP5-RA6



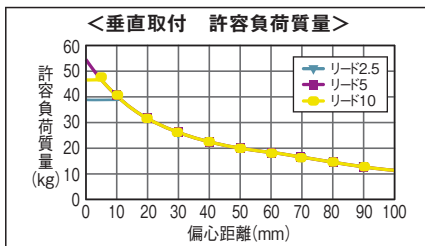
■ RCP5-RA7



■ RCP5-RA8

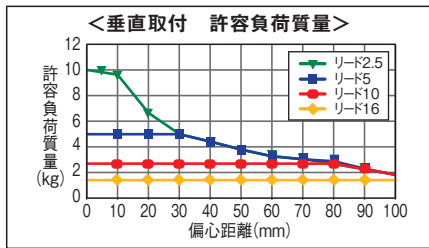


■ RCP5-RA10

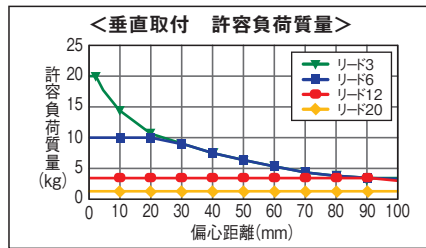


ラジアルシリンダ許容負荷質量選定資料

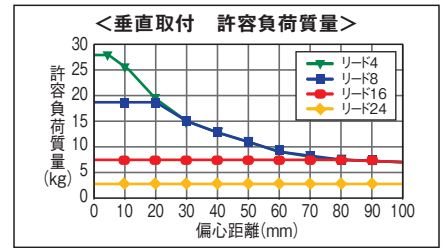
■ RCP4-RA3



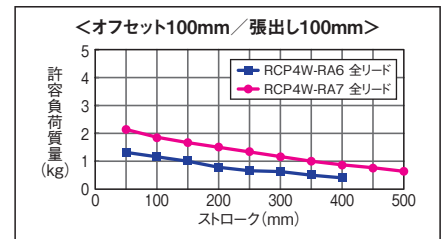
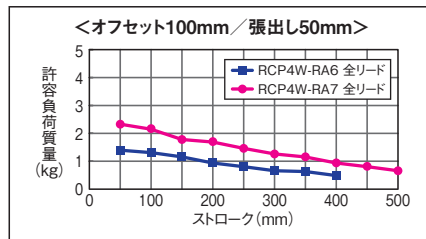
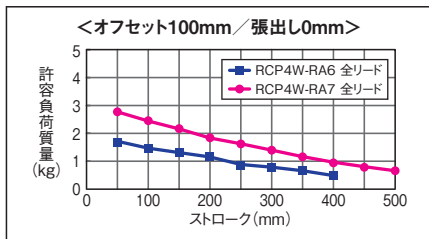
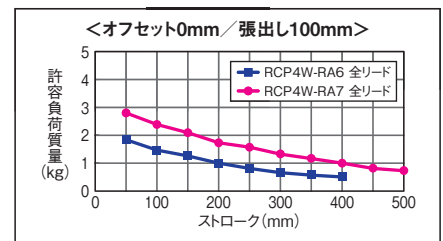
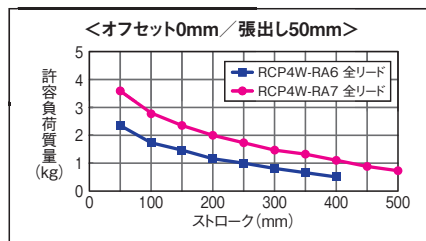
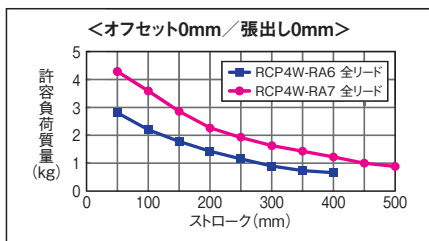
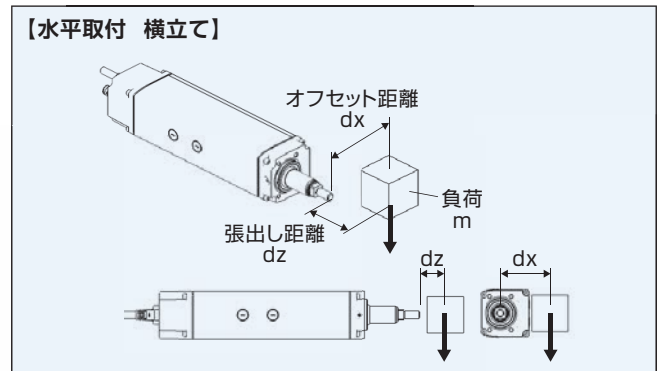
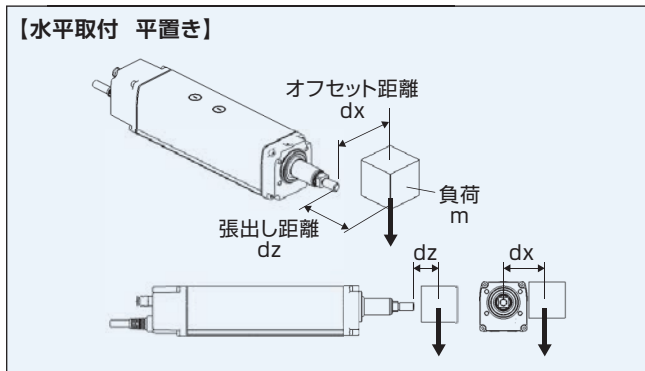
■ RCP4-RA5



■ RCP4-RA6

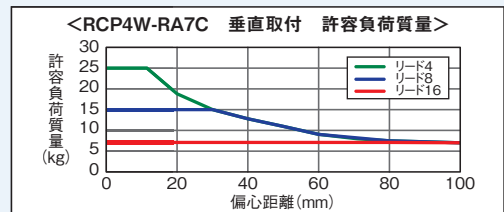
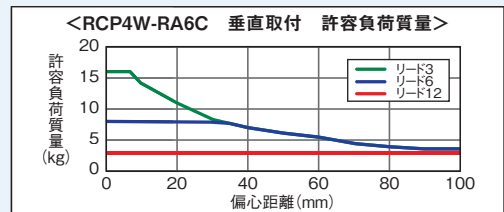
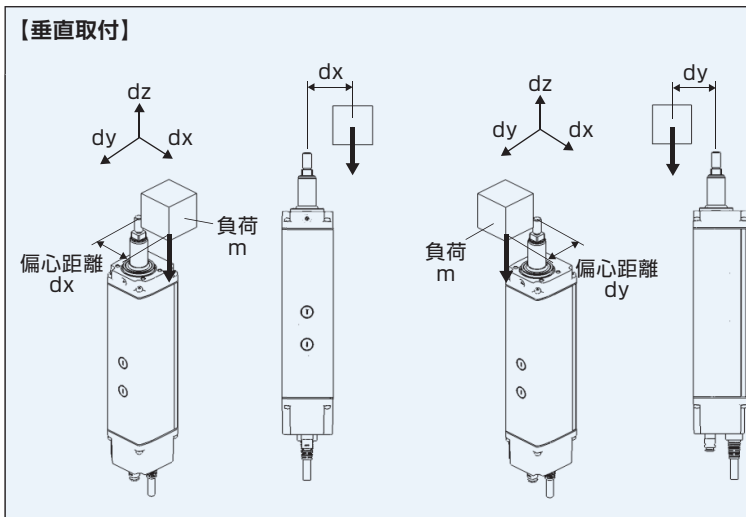


■ RCP4W-RA6C/7C 水平取付 許容負荷質量



許容荷重の算出の条件：加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

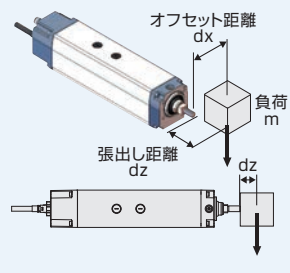
■ RCP4W-RA6C/7C 垂直取付 許容負荷質量



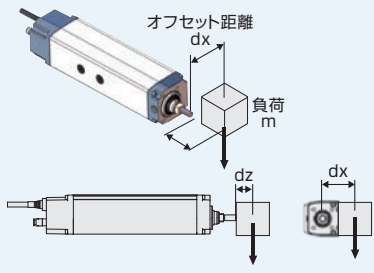
許容荷重の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

■RCP5W-RA6C/7C/8C/10C 許容負荷質量

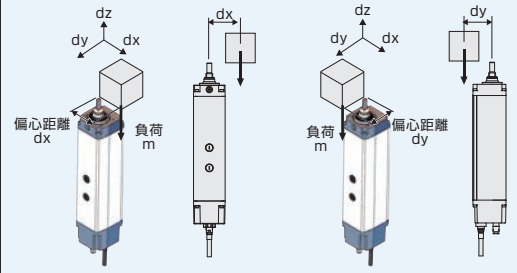
【水平取付 平置き】



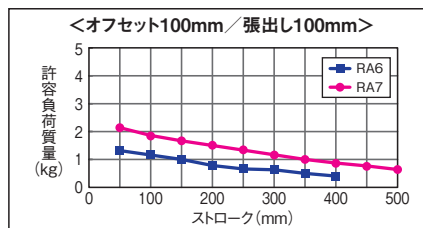
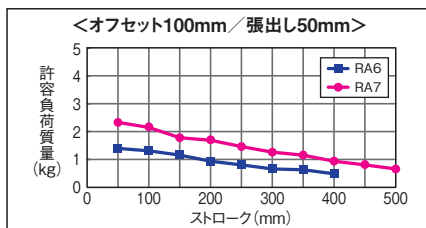
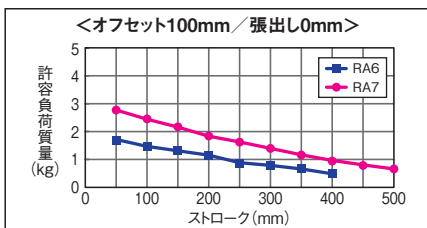
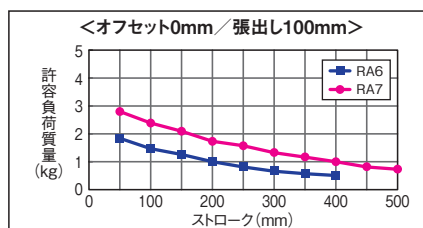
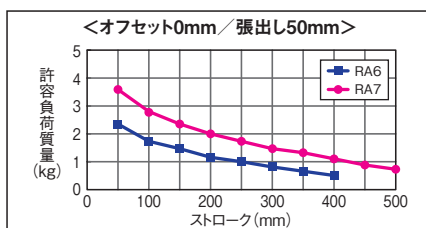
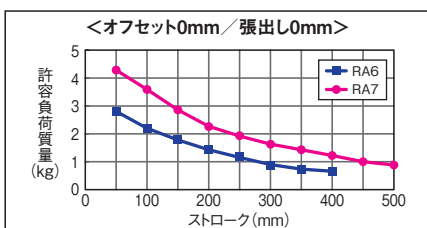
【水平取付 横立て】



【垂直取付】

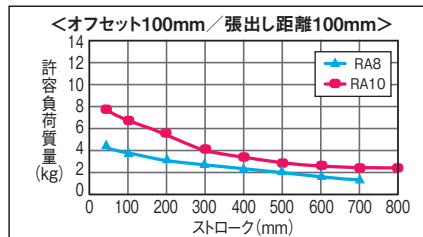
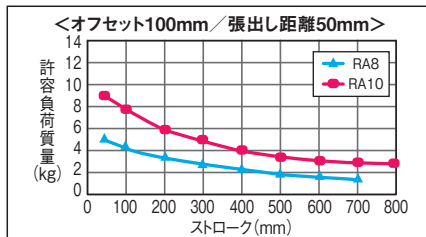
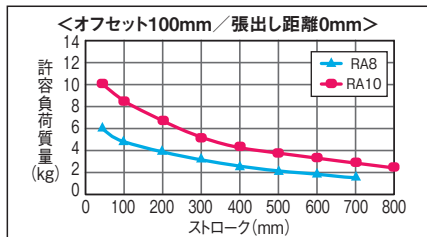
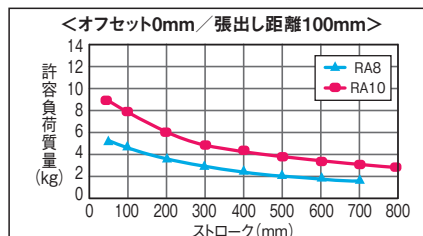
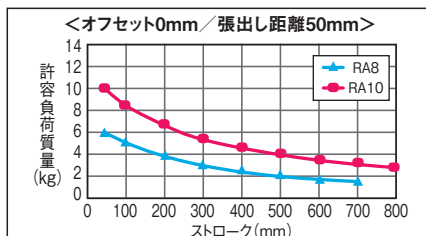
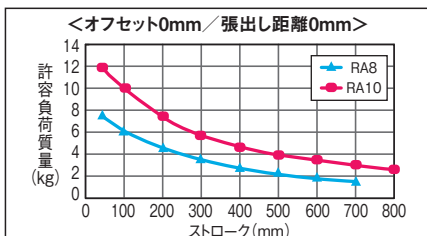


■ RCP5W-RA6C/RA7C

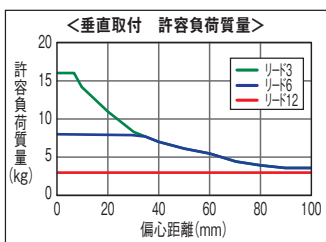


許容荷重の算出の条件：加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。（加速度1G、速度500mm/s）

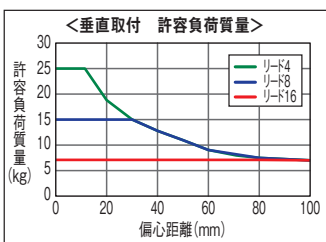
■ RCP5W-RA8C/RA10C



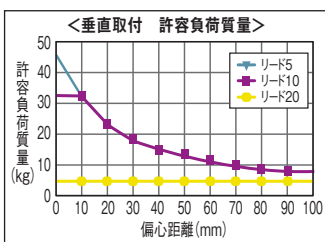
■ RCP5W-RA6C



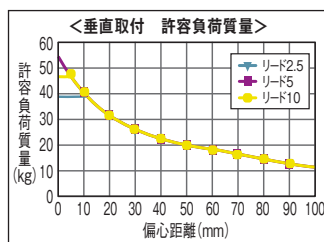
■ RCP5W-RA7C



■ RCP5W-RA8C



■ RCP5W-RA10C



許容荷重の算出の条件加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
 (RA8C：加速度0.3G、速度600mm/s、RA10C：加速度0.04G、速度250mm/s、その他：加速度0.5G、速度500mm/s)

RCA2 ガイド付タイプ技術資料

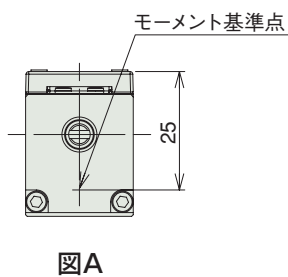
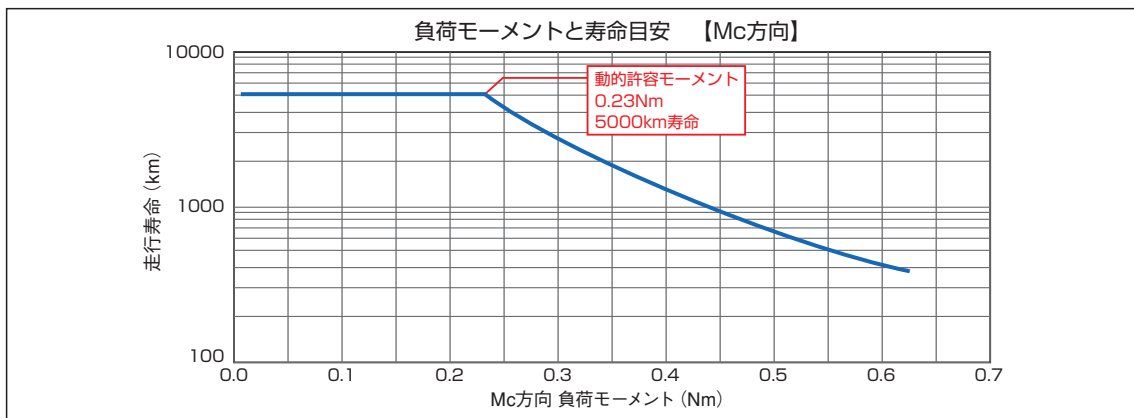
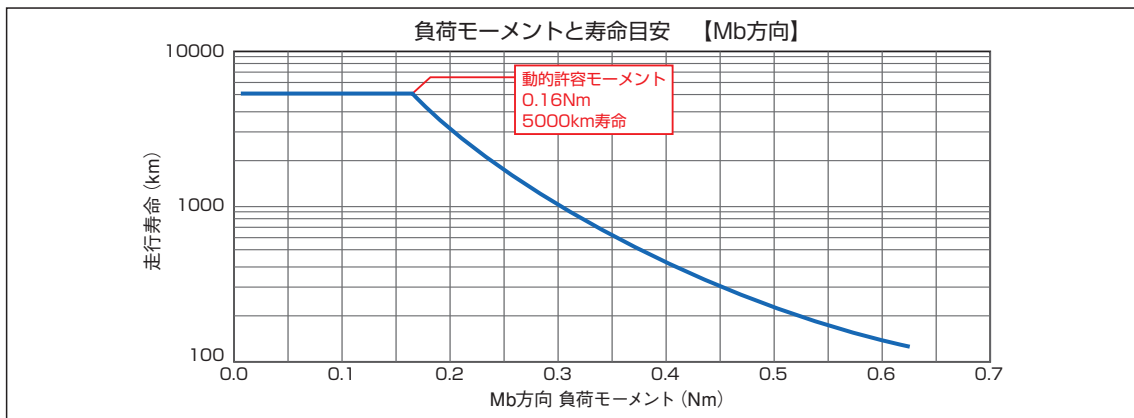
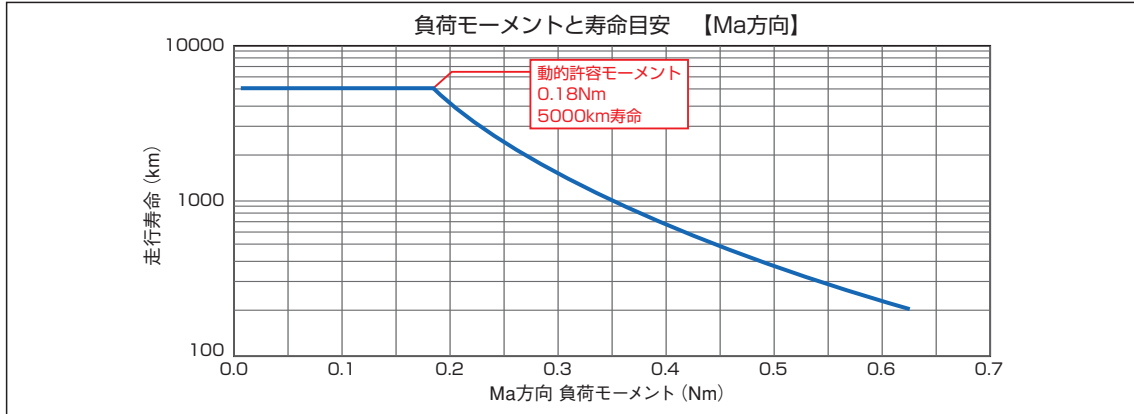
負荷モーメントと寿命目安

細小型スライダタイプ (RCA2-SA2AC / SA2AR) はガイドを内蔵しているため、スライダから外側に張り出した荷重を受けることが可能です。

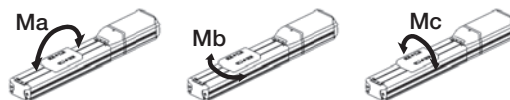
但し動的許容モーメントを超えて使用した場合は走行寿命が低下しますのでご注意ください。(下記表参照)

モーメントの計算を行う場合は、スライダ上面から25mm下側を基準点として計算して下さい。

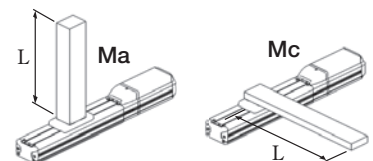
また許容モーメント値内でも、本体から張り出す長さ(張り出し長)は40mm以内として下さい。



許容モーメント方向



張り出し荷重長



グリップ選定方法

スライドタイプ

手順1

必要把持力、搬送できる
ワーク質量の確認



手順2

把持点距離の確認



手順3

フィンガに掛かる外力の確認

手順1 必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

把持力による摩擦力でワークをグリップする場合、必要把持力は下記のように算出します。

① 通常搬送の場合

F: 把持力 (N)……各爪押付け力の合計値
μ: フィンガアタッチメントとワーク間の静摩擦係数
m: ワーク質量 (kg)
g: 重力加速度 (=9.8m/s²)

- ワークを静的に把持し、ワークが落下しない条件は

$$F\mu > W \quad F > \frac{mg}{\mu}$$

- 通常搬送における推奨安全率2とすると必要把持力は

$$F > \frac{mg}{\mu} \times 2 (\text{安全率})$$

- 摩擦係数μ0.1~0.2の時

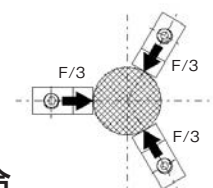
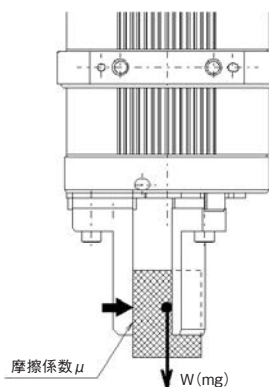
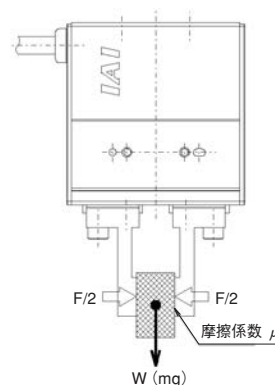
$$F > \frac{mg}{0.1 \sim 0.2} \times 2 = (10 \sim 20) \times mg$$

通常のワーク搬送の場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の10~20倍以上
搬送出来るワーク質量 ▶ 把持力の1/10~1/20以下

※静摩擦係数が高いほど搬送できるワーク質量は大きくなりますが、安全を見て10~20倍以上の把持力が得られるような機種を選択して下さい。

※積載物の形状と質量の目安は、1-482ページをご参照下さい。



② ワーク移送時に大きな加減速、衝撃力が加わる場合

重力に追加されてさらに強い慣性力がワークに働きます。このような場合さらに安全率を大きくとって機種を選定して下さい。

大きな加減速度、衝撃が加わる場合

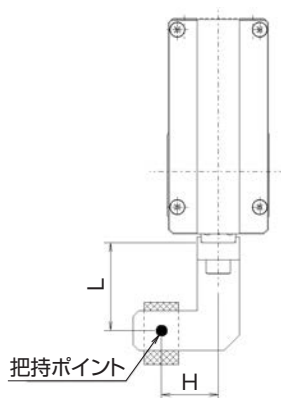
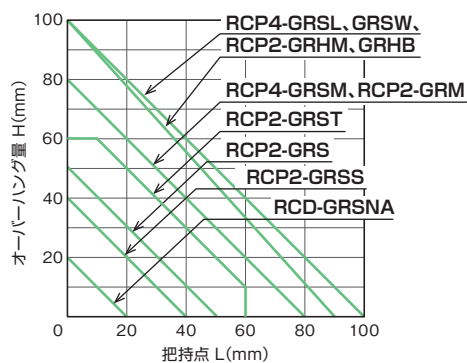
必要把持力 ▶ ワーク質量の30~50倍以上
搬送出来るワーク質量 ▶ 把持力の1/30~1/50以下

グリップ選定方法

手順2 把持点距離の確認

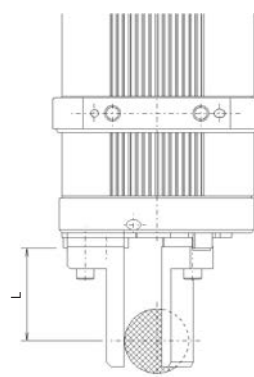
フィンガ(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)を下記の範囲内となるようにご使用下さい。制限範囲を超えた場合、フィンガ摺動部及び内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

◆2爪グリップの場合



◆3爪グリップの場合

RCP2-GR3SS ⇒ L50mm以下
RCP2-GR3SM ⇒ L80mm以下



把持点距離が制限範囲内であっても出来るだけ小形、軽量して下さい。
フィンガが長く大きい場合や、質量が大きい場合は、閉開時の慣性力と曲げモーメントにより、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。

手順3 フィンガに掛かる外力の確認

① 許容垂直方向荷重

各フィンガに掛かる垂直方向荷重が許容荷重以下であることを確認して下さい。

② 許容負荷モーメント

Ma、Mcは、L1、Mbは、L2で計算して下さい。各フィンガに掛かるモーメントが最大許容負荷モーメント以下であることを確認して下さい。

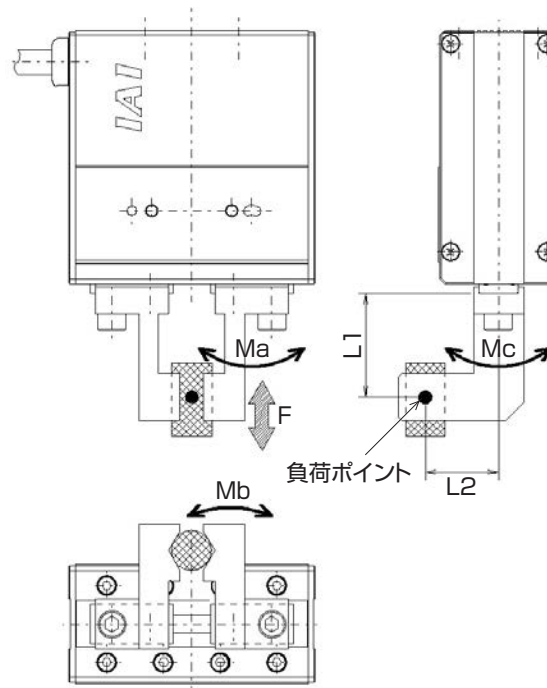
●各爪にモーメント荷重が掛かった時の許容外力は

$$\text{許容荷重 } F(N) > \frac{M(\text{最大許容モーメント(N}\cdot\text{m)})}{L(\text{mm}) \times 10^{-3}}$$

許容荷重 F(N)は、L1、L2とも算出して下さい。

フィンガに掛かる外力が算出した許容荷重 F(N) (L1、L2の小さい方の値)以下であることを確認して下さい。

型式	許容垂直方向荷重F(N)	最大許容負荷モーメント(N·m)		
		Ma	Mb	Mc
RCD-GRSN	14	0.04	0.04	0.07
RCD-GRSS	60	0.5	0.5	1.5
RCP4-GRSM	356	1.9	2.7	4.6
RCP4-GRSL	558	3.8	5.5	9.5
RCP4-GRSW	651	5.1	7.2	12.4
RCP2-GRSS	60	0.5	0.5	1.5
RCP2-GRS	253	6.3	6.3	7.0
RCP2-GRM	253	6.3	6.3	8.3
RCP2-GRHM	390	11.7	16.7	46.5
RCP2-GRHB	502	15.7	26.4	59.8
RCP2-GRST	275	2.93	2.93	5.0
RCP2-GR3SS	169	3.8	3.8	3.0
RCP2-GR3SM	253	6.3	6.3	5.7



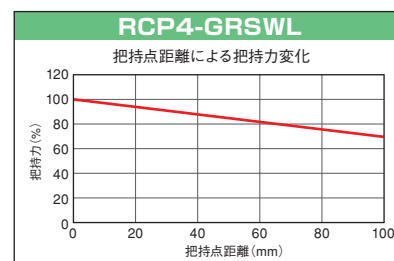
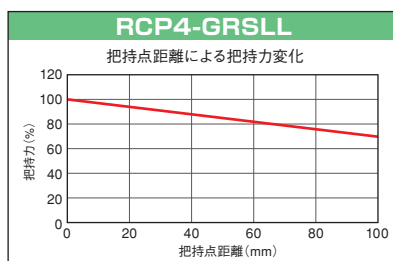
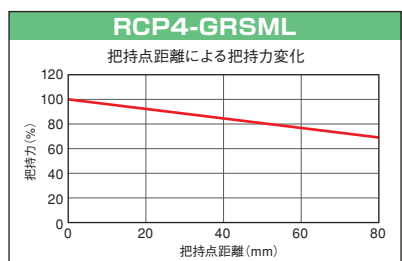
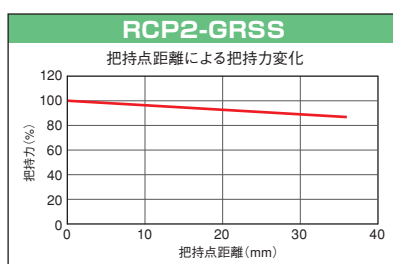
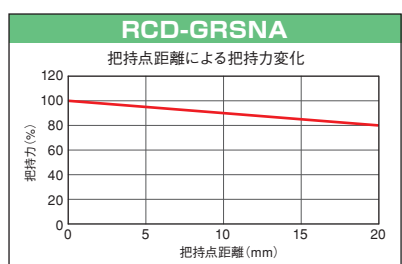
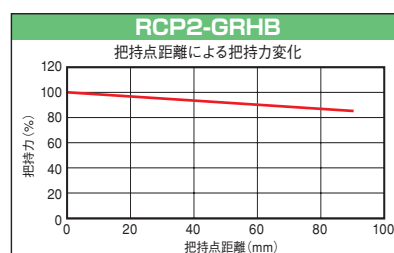
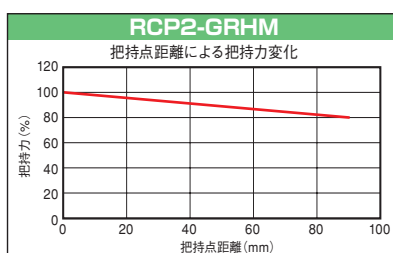
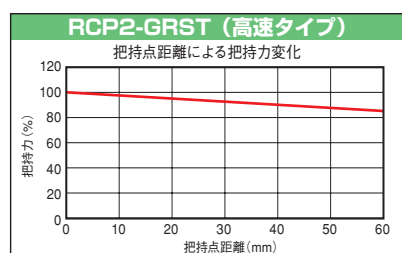
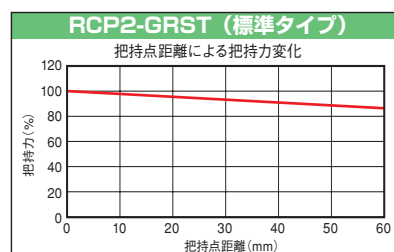
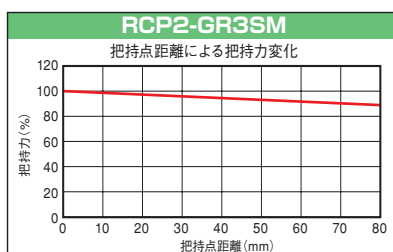
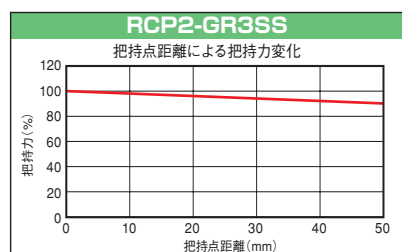
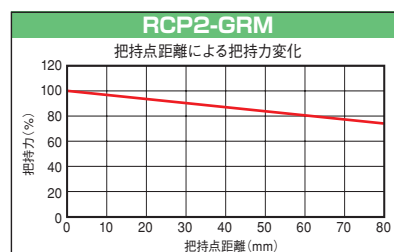
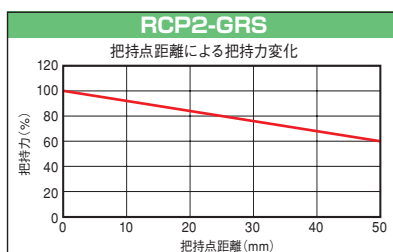
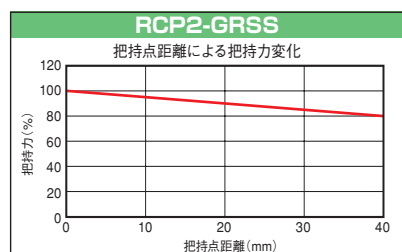
※上記負荷ポイントはフィンガにかかる負荷の位置を示します。
負荷の種類により位置は異なります。
・把持力による負荷: 把持ポイント
・重力による負荷: 重心位置
・移動時の慣性力、旋回時の遠心力: 重心位置
負荷モーメントは負荷の種類毎に計算した合計値となります。

※爪の重量及びワーク重量も外力の一部となります。
又ワークを把持した状態でグリップを旋回させた時の遠心力、移動時の加減速による慣性力も爪に掛かる外力となります。

1. 上記許容値は静的な値を示します。 2. フィンガ1個当たりの許容値を示します。

把持点距離と把持力の目安

1. グラフは最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。
2. 把持点距離はフィンガアタッチメント取付面から把持点までの縦方向距離を示します。
3. 把持力は個体差によりバラツキがあります。あくまでも目安としてご使用下さい。



グリップ選定方法

レバータイプ

手順1

必要把持力、搬送できる
ワーク質量の確認



手順2

フィンガアタッチメント(爪)
慣性モーメントの確認



手順3

フィンガに掛かる外力の確認

手順1 必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

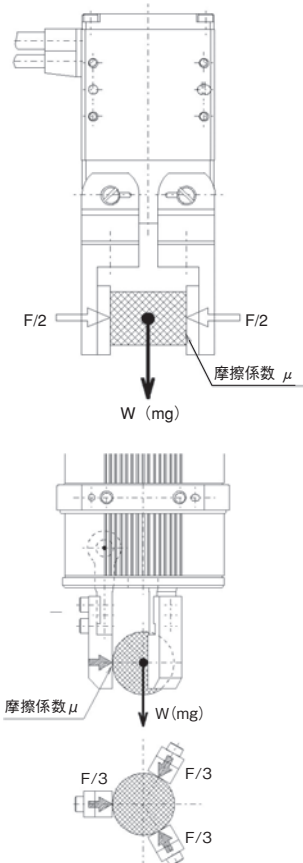
スライドタイプの手順1と同様に必要把持力を算出し条件を満たしていることを確認して下さい。

通常のワーク搬送の場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の10~20倍以上
搬送出来るワーク質量 ▶ 把持力の1/10~1/20以下

大きな加減速度、衝撃が加わる場合

必要把持力 ▶ ワーク質量の30~50倍以上
搬送出来るワーク質量 ▶ 把持力の1/30~1/50以下



手順2 フィンガアタッチメント(爪)慣性モーメントの確認

フィンガアタッチメント(爪)のZ軸(支点)回りの全慣性モーメントが許容範囲内であることを確認して下さい。爪の構成、形状により複数に分割して計算します。参考として2分割の計算例を以下に示します。

① Z1軸(A重心)回りの慣性モーメント(A部)

m1 : A質量(kg)
a1、b1、c1 : A部寸法(mm)

$$m1 \text{ (kg)} = a1 \times b1 \times c1 \times \text{比重} \times 10^{-6}$$

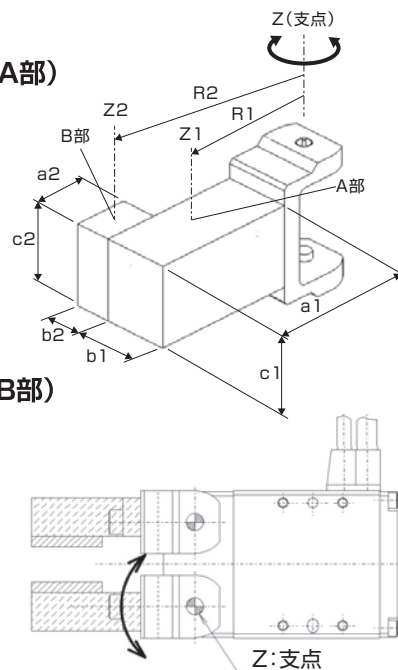
$$Iz1 \text{ (kg.m}^2\text{)} = \frac{m1 (a1^2 + b1^2) \times 10^{-6}}{12}$$

② Z2軸(B重心)回りの慣性モーメント(B部)

m2 : B質量(kg)
a2、b2、c2 : B部寸法(mm)

$$m2 \text{ (kg)} = a2 \times b2 \times c2 \times \text{比重} \times 10^{-6}$$

$$Iz2 \text{ (kg.m}^2\text{)} = \frac{m2 (a2^2 + b2^2) \times 10^{-6}}{12}$$

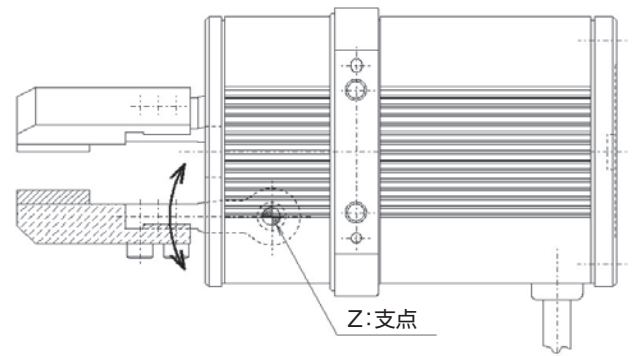


③ Z軸(支点)回りの全慣性モーメント

R1 : A重心からフィンガー開閉支点迄の距離(mm)
R2 : B重心からフィンガー開閉支点迄の距離(mm)

$$I (\text{kg}\cdot\text{m}^2) = (IZ1+m1R1^2\times 10^{-6}) + (IZ2+m2R2^2\times 10^{-6})$$

型式	許容慣性モーメント(kg. m ²)	質量(目安)(kg)
RCD-GRLS	1.5×10 ⁻⁴	0.07
RCP2-GRLS		
RCP4-GRLM	6.0×10 ⁻⁴	0.15
RCP4-GRLL	1.3×10 ⁻³	0.25
RCP4-GRLW	3.0×10 ⁻³	0.4
RCP2-GR3LS	3.0×10 ⁻⁴	0.15
RCP2-GR3LM	9.0×10 ⁻⁴	0.5



手順3 フィンガに掛かる外力の確認

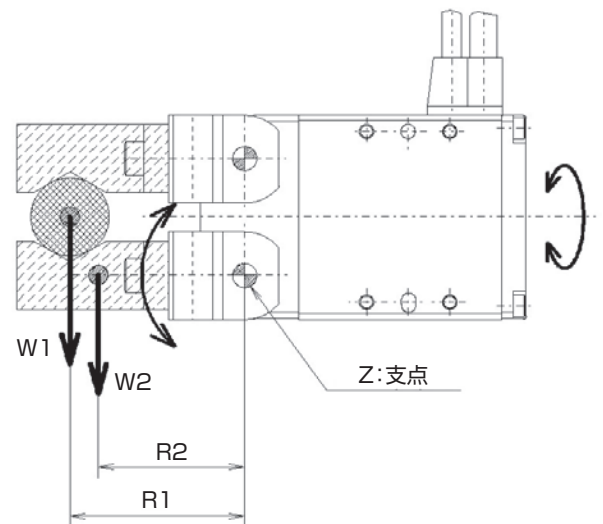
① 許容負荷トルク

フィンガに掛かる負荷トルクが最大許容負荷トルク以下であることを確認してください。
 爪及びワーク重量による負荷トルクの計算は以下のとおりとなります。

m1 : ワーク質量(kg)
R1 : ワーク重心からフィンガー開閉支点迄の距離(mm)
m2 : 爪質量(kg)
R2 : 爪重心からフィンガー開閉支点迄の距離(mm)
g : 重力加速度(9.8m/s²)

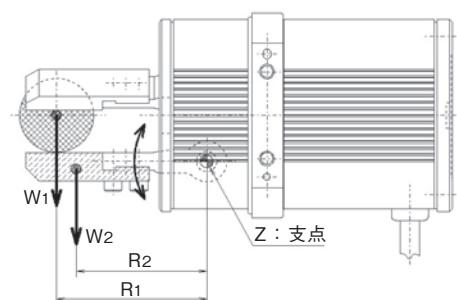
$$T = (W1 \times R1 \times 10^{-3}) + (W2 \times R2 \times 10^{-3}) + (\text{その他負荷トルク})$$

$$= (m1g \times R1 \times 10^{-3}) + (m2g \times R2 \times 10^{-3}) + (\text{その他負荷トルク})$$



※ワークを把持した状態でグリッパを回転させた時の遠心力、水平移動時の加減速による慣性力も爪に掛かる負荷トルクとなります。
 該当する場合は上記トルクに加えて合計トルクとして最大許容負荷トルク以下であることを確認してください。

型式	最大許容負荷トルクT(N·m)
RCP2-GRLS	0.05
RCP4-GRLM	0.35
RCP4-GRLL	0.70
RCP4-GRLW	1.50
RCP2-GR3LS	0.15
RCP2-GR3LM	0.4



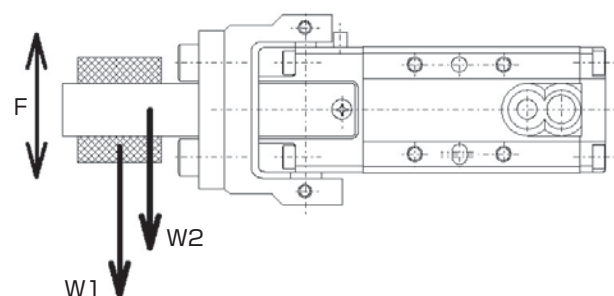
② 許容スラスト荷重

フィンガ開閉軸スラスト方向荷重が許容荷重以下であることを確認してください。

$$F = W1 + W2 + (\text{その他スラスト荷重})$$

$$= m1g + m2g + (\text{その他スラスト荷重})$$

型式	許容スラスト荷重F(N)
RCP2-GRLS	15
RCP4-GRLM	20
RCP4-GRLL	25
RCP4-GRLW	30
RCP2-GR3LS	-
RCP2-GR3LM	-



ロータリ選定方法

回転軸の選定を行う場合は、使用する条件の慣性モーメントを算出し、その慣性モーメントを許容する機種を使用することが必要です。

下記の代表的な形状の慣性モーメント算出式にて、ご使用になるワーク及び取り付け治具の慣性モーメントを算出してご確認下さい。(取り付け物の形状と質量の相関図が次ページに掲載されていますので、取付物の目安としてご使用下さい。)

また許容慣性モーメントと合わせて、負荷モーメントの確認も必要です。取り付け物の形状、大きさから発生するモーメントを許容出来る機種をご選択下さい。

■慣性モーメント

慣性モーメントは回転運動の慣性量を表し、直線運動の場合の質量に相当するものです。

慣性モーメントが大きくなる程その物体は動きにくいものとなりまた止まりにくいものとなります。

つまりロータリを選定する場合は、回転させる物体の慣性モーメントを制御出来るかどうかを選定の判断となります。

慣性モーメントは物体の質量や形状により異なりますが、下図の代表例の計算式をご参照下さい。

ロータリの慣性モーメントに対する許容値は負荷イナーシャで表示されています。

計算で求めた慣性モーメントがロータリの負荷イナーシャより小さければご使用が可能です。

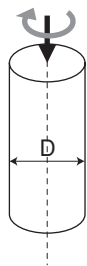
●代表的形状の慣性モーメント算出方法

1. 回転軸が物体の中心を通る場合

(1) 円柱の慣性モーメント1

※円柱の高さに関わらず(円板でも)、同一の式を適用可

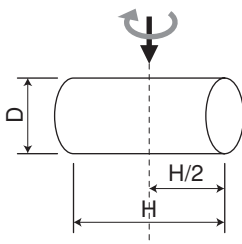
$$\text{＜計算式＞ } I = M \times D^2 / 8$$



円柱の慣性モーメント: I ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
 円柱の質量: M (単位kg)
 円柱の直径: D (m)

(2) 円柱の慣性モーメント2

$$\text{＜計算式＞ } I = M \times (D^2 / 4 + H^2 / 3) / 4$$

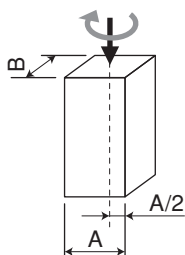


円柱の慣性モーメント: I ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
 円柱の質量: M (kg)
 円柱の直径: D (m)
 円柱の長さ: H (m)

(3) 角柱の慣性モーメント1

※円柱の高さに関わらず(円板でも)、同一の式を適用可

$$\text{＜計算式＞ } I = M \times (A^2 + B^2) / 12$$



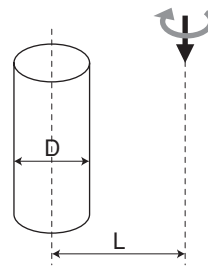
角柱の慣性モーメント: I ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
 角柱の1辺: A (m)
 角柱の1辺: B (m)

2. 物体の中心が回転軸からオフセットしている場合

(4) 円柱の慣性モーメント3

※円柱の高さに関わらず(円板でも)、同一の式を適用可

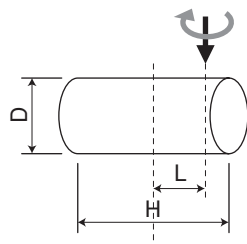
$$\text{＜計算式＞ } I = M \times D^2 / 8 + M \times L^2$$



円柱の慣性モーメント: I ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
 円柱の質量: M (kg)
 円柱の直径: D (m)
 回転軸から中心までの距離: L (m)

(5) 円柱の慣性モーメント4

$$\text{＜計算式＞ } I = M \times (D^2 / 4 + H^2 / 3) / 4 + M \times L^2$$

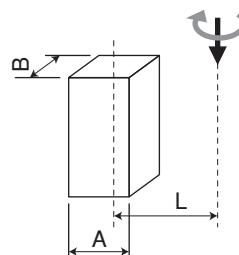


円柱の慣性モーメント: I ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
 円柱の質量: M (kg)
 円柱の直径: D (m)
 円柱の長さ: H (m)
 回転軸から中心までの距離: L (m)

(6) 角柱の慣性モーメント2

※円柱の高さに関わらず(円板でも)、同一の式を適用可

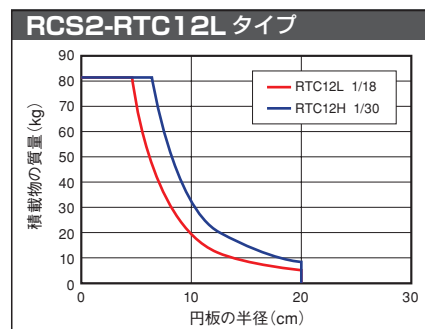
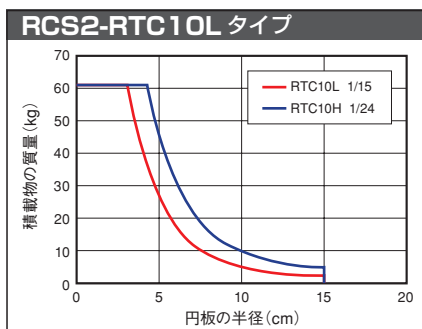
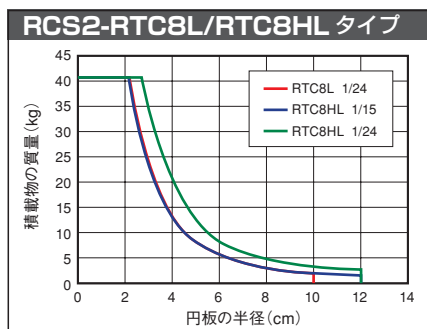
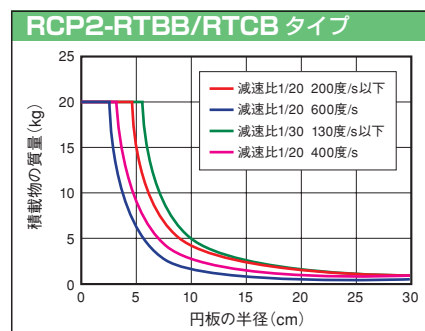
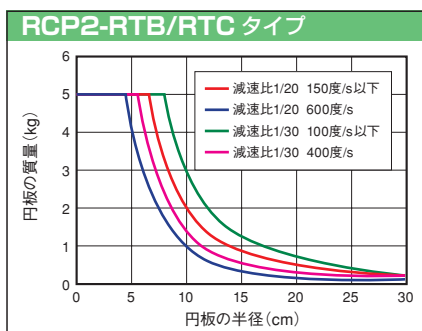
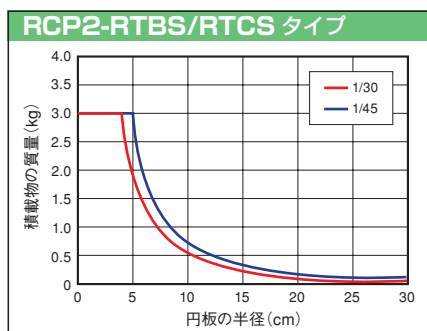
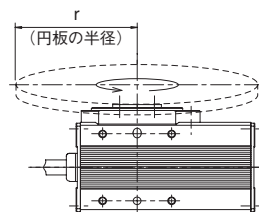
$$\text{＜計算式＞ } I = M \times (A^2 + B^2) / 12 + M \times L^2$$



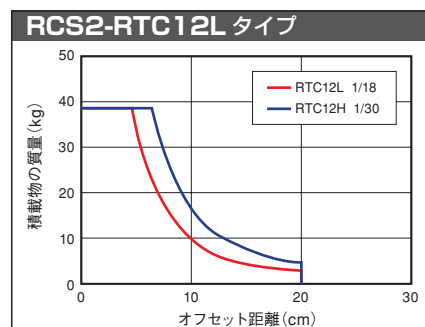
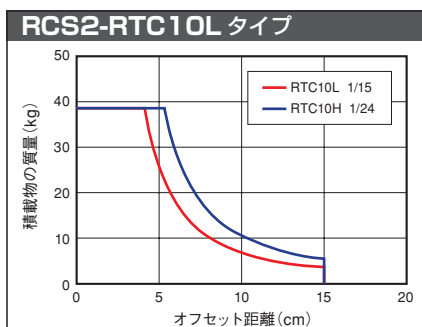
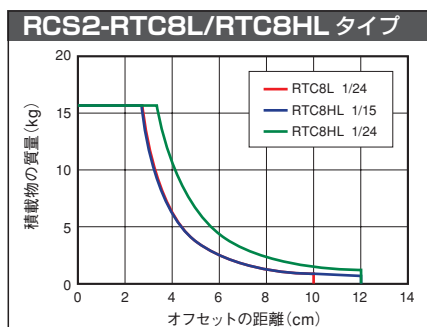
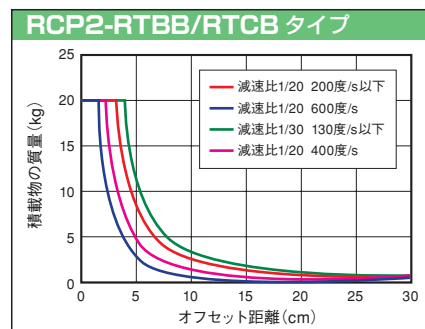
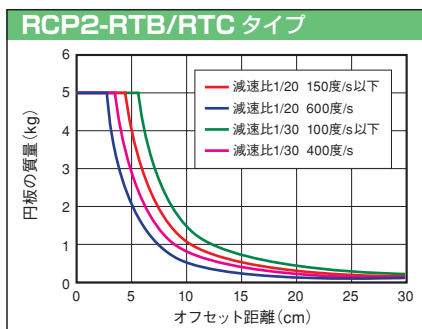
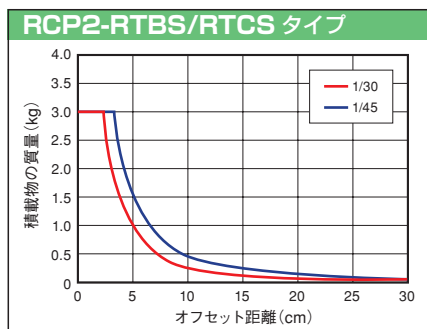
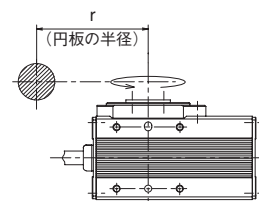
角柱の慣性モーメント: I ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
 角柱の質量: M (kg)
 角柱の1辺: A (m)
 角柱の1辺: B (m)
 回転軸から中心までの距離: L (m)

■ 積載物形状と質量の目安

A. 出力軸中心の円板状の積載物の場合



B. 出力軸中心からオフセットする積載物の場合



ロータリ選定方法

■ 本体横立て時の計算方法

ロータリの回転部を床面に対して垂直で使用する場合は、下記の計算式にて使用可否の確認をお願いします。

1. 差分トルクを算出します。 ※差分トルクは本体の最大トルクと①で算出したトルクの差になります。

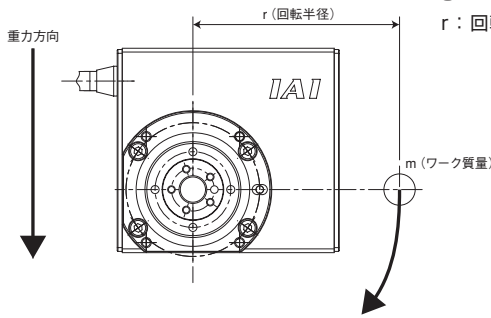
$$\Delta T = (T_{max} - Wg) \dots\dots ② \quad T_{max} : \text{出力軸最大トルク [N}\cdot\text{m]}$$

$$Wg = mgr \text{ [N}\cdot\text{m]} \dots\dots ①$$

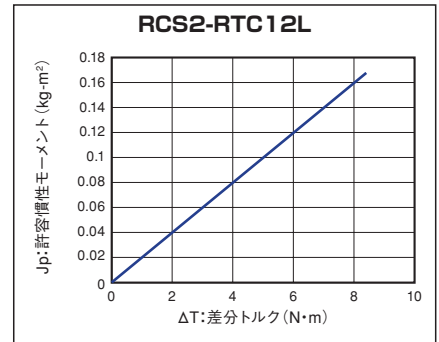
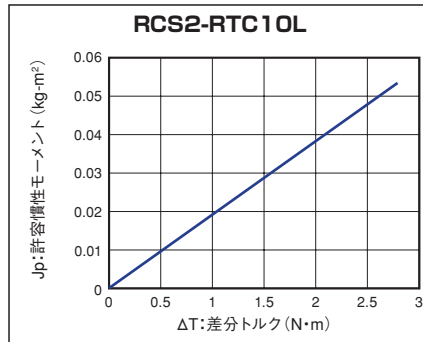
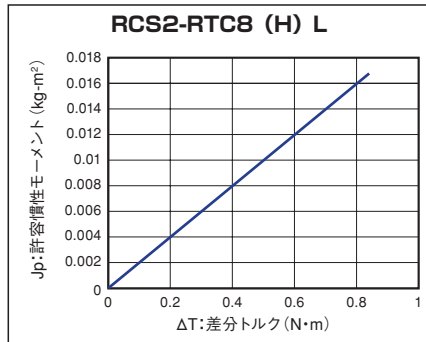
m : ワーク質量 [kg]

g : 重力加速度 [m/s²]

r : 回転半径 [m]



機種	減速比	最大トルク
RTBS, RTBSL, RTCS, RTCSL	1/30	0.24
	1/45	0.36
RTB, RTBL, RTC, RTCL	1/20	1.1
	1/30	1.7
RTBB, RTBBL, RTCB, RTCBL	1/20	3.0
	1/30	4.6
RTC8L	1/24	0.55
RTC8HL	1/15	0.53
	1/24	0.85
RTC10L	1/15	1.7
	1/24	2.8
RTC12L	1/18	5.2
	1/30	8.6



2. 差分トルクから希望する機種がトルクを満たすか確認します。

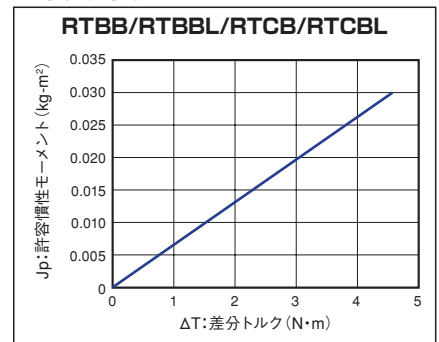
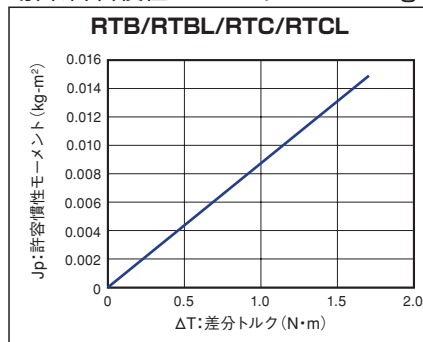
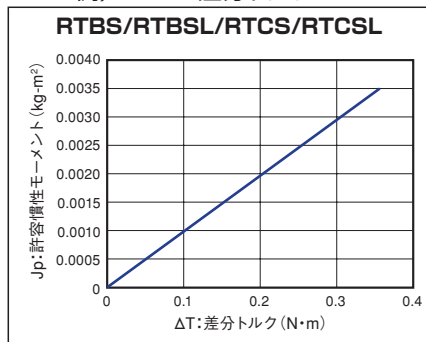
$\Delta T \leq 0$ …… 使用出来ません。高トルクの機種への変更もしくは質量、回転半径を小さくする必要があります。

$\Delta T > 0$ …… 使用可能です。次の確認へ進んで下さい。

3. ②で算出した差分トルク(ΔT)から横立て時の許容慣性モーメント(Jp)を求めます。

許容慣性モーメントは機種によって異なりますので、下記グラフから算出して下さい。
各機種の減速比による違いはありません。

例) RTBで差分トルクが0.6N·mの場合、許容慣性モーメントは0.005kg·m²になります。



4. 許容慣性モーメントの判定

算出した許容慣性モーメント(Jp)がワークの慣性モーメント(Jw)より大きければ使用可能です。

許容慣性モーメント Jp > 慣性モーメント Jw …… 使用可能です。

許容慣性モーメント Jp ≤ 慣性モーメント Jw …… 使用出来ません。

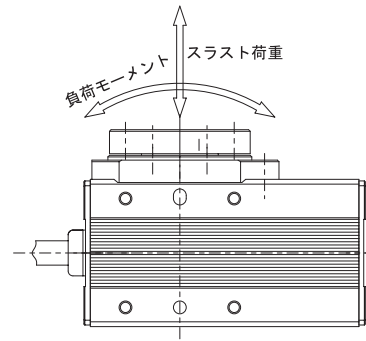
(高トルクの機種への変更もしくは質量、回転半径を小さくする必要があります。)

負荷モーメント

慣性モーメントが制御的（電氣的）な目安であるならば、負荷モーメントは強度的（機械的）な使用限界の目安です。

モーメントの基準位置は出力軸付け根の本体端面とし、出力軸にかかる負荷モーメントがカタログの許容負荷モーメント以内かどうか確認して下さい。

許容負荷モーメントを超えて使用した場合は、寿命を縮めたり故障の原因となりますのでご注意ください。



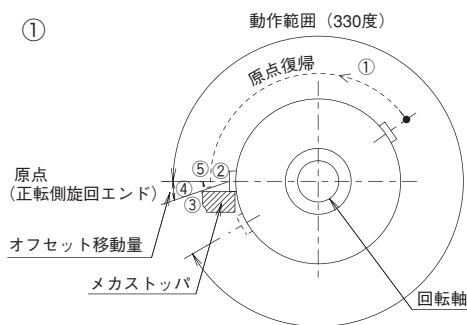
■RCP2ロータリタイプの原点に関する注意点

ロータリタイプには動作範囲が異なる「330度タイプ」と「360度タイプ」の2タイプが存在します。

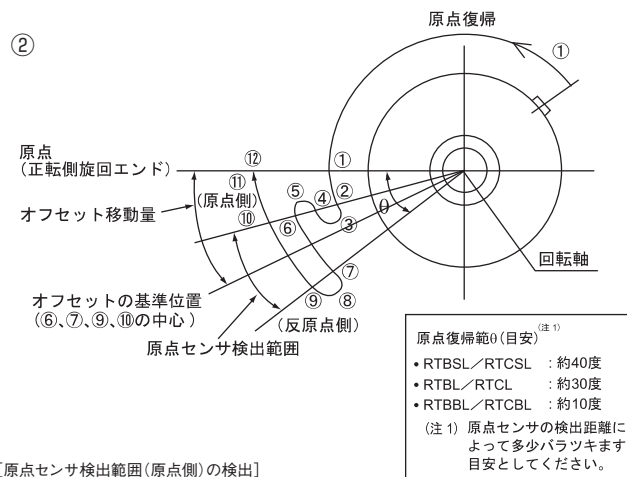
どちらも原点位置は共通ですが、原点復帰動作及び動作(回転)方向を変更する場合には下記の点についてご注意ください。

		330度タイプ	360度タイプ
原点復帰方法(標準仕様)		現在位置から反時計回りに回転し、ストップに押し当たって反転し原点となります。(下図①参照)	現在位置から反時計回りに回転し、センサ感知後原点センサ検出範囲を往復して位置を確認後原点となります。(下図②参照)
原点逆仕様(逆回転仕様)		原点復帰時は、現在位置から時計回りに回転し、ストップに押し当たって反転して原点となります。また原点逆仕様はストップの位置が標準仕様と異なります。そのため標準仕様を後から原点逆仕様にすることは出来ませんのでご注意ください。	原点復帰時は、現在位置から時計回りに回転し、センサ感知後原点検出範囲を往復して位置を確認後原点となります。ストップがありませんので、標準仕様を後から原点逆仕様に変更することは可能です。
原点復帰精度	小型	±0.05° 以内	±0.05° 以内
	中型	±0.01° 以内	±0.05° 以内
	大型	±0.01° 以内	±0.03° 以内

330度回転仕様



多回転仕様 RTBSL/RTCSL、RTBL/RTCL、RTBBL/RTCBL



[原点センサ検出範囲(原点側)の検出]

- ① 原点復帰開始(原点センサ検出範囲を探索)
- ② 原点センサ検出範囲(原点側)を検出(B接点時:信号の立ち下がりまたは信号 OFF 検出)
- ③ 反転(原点センサ非検出範囲を探索)
- ④ 原点センサ非検出範囲(原点)を検出(B接点時信号の立ち上がりまたは信号 ON 検出)
- ⑤ 反転

[原点センサ検出範囲の4点⑥、⑦、⑨、⑩の検出。⑥、⑦、⑨、⑩の中心位置をオフセットの基準位置とする。]

- ⑥ 原点センサ検出範囲(原点側)を検出(B接点時:信号の立ち下がりまたは信号 OFF 検出)、原点センサ非検出範囲(反原点側)へ移動
- ⑦ 原点センサ非検出範囲(反原点側)を検出(B接点時:信号の立ち上がりまたは信号 ON 検出)
- ⑧ 反転、原点センサ検出範囲(反原点側)へ移動
- ⑨ 原点センサ検出範囲(反原点側)を検出(B接点時:信号の立ち下がりまたは信号 OFF 検出)、原点センサ非検出範囲(原点側)へ移動
- ⑩ 原点センサ非検出範囲(原点側)を検出(B接点時:信号の立ち上がりまたは信号 ON 検出)

[オフセット移動動作]

- ⑪ ⑥、⑦、⑨、⑩の中心からオフセットの基準位置を決めます。オフセットの基準位置からオフセット移動量移動した位置が原点となります。現在の位置から原点へ移動。
- ⑫ 原点位置

ロータリ選定方法

■ロータリーアクチュエーター選定上の注意

以下の表の組合せで使用する場合、インデックスモードでの動作を行う事ができませんのでご注意ください。※1

インデックスモードで動作できない組合せ		
アクチュエーター	エンコーダー	コントローラー
RCP2(CR)(W)-RTBBL	I	PCON-CB/CGB PCON-PLB/POB MCON-C/CG ※2上記のパルス列制御・ MECHATROLINKⅢ・ SSCNET
RCP2(CR)(W)-RTBL		
RCP2(CR)(W)-RTBSL		
RCP2(CR)(W)-RTCBL		
RCP2(CR)(W)-RTCL		
RCP2(CR)(W)-RTCSSL		
RCS2-RTC10L	I	SCON-CB/CGB ※2上記のパルス列制御・ MECHATROLINKⅢ
RCS2-RTC12L		
RCS2-RTC8HL		
RCS2-RTC8L		
RS全機種	AI	SCON-CB/CGB
DD/DDA(CR)(W)全機種		
RCS2-RTC10L		
RCS2-RTC12L		
RCS2-RTC8HL		
RCS2-RTC8L		
RS全機種	A	SCON-CB/CGB
DD/DDA(CR)(W)全機種		
DD/DDA(CR)(W)全機種		
DD/DDA(CR)(W)全機種		
DD/DDA(CR)(W)全機種	AM	

- ※1 ノーマルモードでの動作は可能です。ただし、SSCNETを選択した場合は、原点復帰動作が必要になるため、アブソリュート仕様(簡易アブソ含む)は選択しないでください。DD/DDAは、エンコーダー種類「AM」(多回転アブソタイプ)を選択してください。
- ※2 コントローラにより、選択できるネットワークが異なります。

DDモータ選定方法

選定条件

本製品がお客様の希望される条件で使用可能かは、次の内容についてご確認をお願い致します。

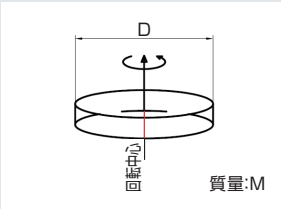
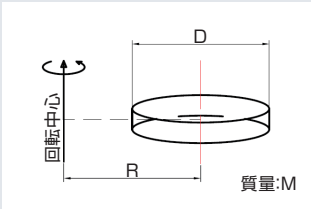
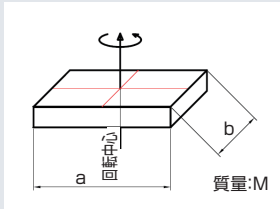
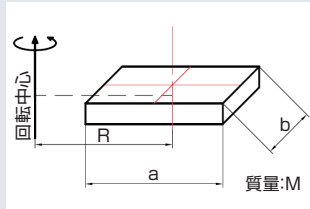
1 負荷条件確認

次の3点について、実際に使用する条件が製品の許容値以下かを確認します。

① スラスト荷重	アクチュエータに搭載する物の合計荷重
② 負荷モーメント荷重	アクチュエータに搭載する物の負荷モーメントの合計
③ 負荷イナーシャ	アクチュエータに搭載する物の負荷イナーシャ

負荷条件の計算は、アクチュエータに搭載する物の負荷イナーシャを算出し、DDモータ選定ソフトにてご確認ください。
次に代表的な形状の負荷イナーシャ計算式を掲載しますので参考にしてください。

DDモータ選定ソフト ダウンロードアドレス <http://www.iai-robot.co.jp/download/index.html>

$J = 1/8 \times M \times D^2$ 	$J = M \times R^2 + 1/8 \times M \times D^2$ 	$J = 1/12 \times M \times (a^2 + b^2)$ 	$J = M \times R^2 + 1/12 \times M \times (a^2 + b^2)$ 
---	--	---	---

2 運転条件確認

実際に動作する距離、速度、加速度、減速度、停止時間等の条件から、DDモータのスペックが運転条件で使用可能かを確認します。

運転条件の計算は、DDモータ選定ソフトをご使用ください。

DDモータ選定ソフト ダウンロードアドレス <http://www.iai-robot.co.jp/download/index.html>

3 移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

※表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。

DD-LT18/DDA-LT18C

負荷イナーシャ下限[kg・m ²]	0	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5
負荷イナーシャ上限[kg・m ²]	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6
45度移動時間[sec]	0.09	0.10	0.11	0.12	0.13	0.14	0.15	0.17	0.19	0.21	0.23	0.39	0.62	0.70	0.87	1.11
90度移動時間[sec]	0.12	0.12	0.14	0.16	0.17	0.18	0.20	0.22	0.24	0.26	0.29	0.48	0.73	0.83	1.02	1.23
180度移動時間[sec]	0.17	0.17	0.19	0.21	0.23	0.24	0.27	0.29	0.32	0.35	0.37	0.60	0.89	1.01	1.22	1.42
270度移動時間[sec]	0.22	0.22	0.24	0.26	0.27	0.29	0.32	0.35	0.38	0.41	0.44	0.69	1.00	1.14	1.36	1.68

(注)上表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。

DD-LH18/DDA-LH18C

負荷イナーシャ下限[kg・m ²]	0	0.005	0.01	0.02	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.10	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1.0	1.2	1.4
負荷イナーシャ上限[kg・m ²]	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8
45度移動時間[sec]	0.098	0.096	0.096	0.097	0.099	0.104	0.113	0.12	0.126	0.14	0.157	0.207	0.257	0.352	0.447	0.53	0.629	0.795	0.875
90度移動時間[sec]	0.129	0.128	0.127	0.128	0.131	0.136	0.144	0.153	0.163	0.184	0.208	0.268	0.329	0.44	0.549	0.646	0.758	0.941	1.035
180度移動時間[sec]	0.192	0.19	0.19	0.191	0.193	0.199	0.207	0.215	0.225	0.249	0.279	0.354	0.428	0.562	0.692	0.806	0.933	1.133	1.257
270度移動時間[sec]	0.254	0.252	0.252	0.253	0.256	0.262	0.27	0.278	0.288	0.312	0.341	0.42	0.504	0.655	0.8	0.925	1.064	1.274	1.415

(注)上表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。

DDモータ選定方法

注意事項

■ 動作タイプ

本製品はご使用条件によって2つの動作タイプが選択可能です。
それぞれのタイプの特長及び注意点をご確認の上ご使用ください。

動作タイプ	インデックスアプソタイプ		多回転アプソタイプ	
	SCON-CB(※5)	XSEL(※1)	SCON-CB	XSEL(※1)
動作範囲	0~359.999°		最大±9999°(±2520°)	
1回の移動命令の最大移動量	360°	180°(※2)	上記動作範囲	
無限回転動作	可(※3)		不可	
原点復帰動作	不要		不要(※4)	
アプソバッテリー	不要		必要	

※()内は20bitの場合

- (※1) 高分解仕様はSCON-CBにだけ接続できます。
- (※2) XSELのインデックスアプソタイプは、現在位置から180°以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置及び移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
移動方向を指定したい場合は、SCON-CBをご使用ください。
- (※3) インデックスアプソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSELの1回の移動量は最大180°ですので、モータのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。
連続回転を行いたい場合はSCON-CBをご使用ください。
- (※4) 多回転アプソは、最初の設定の時またはアプソ用バッテリーを交換した時は原点復帰が必要です。
- (※5) SCON-CBのインデックスアプソタイプで、パルス列制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。
詳細は取扱説明書をご確認ください。

■ コントローラについて

- DDモータのモータ出力は200Wですが、SCON-CBコントローラの外形寸法は400W仕様の寸法になります。
(SCON-CBの外形寸法は、6-109ページをご参照ください)
- SCON-CBでDDモータを動作する場合、回生抵抗ユニットがLT18□は1個、LH18□は2個必要です。
- XSELコントローラでDDモータを動作する場合、回生抵抗ユニットが下記のとおり必要です。

DDモータ台数		1台	2台	3台	4台	5台	6台	7台	8台
回生抵抗	LT18□	1個		2個		3個		4個	
ユニット台数	LH18□	2個	4個	(接続不可)					

- XSELコントローラにDDモータを複数台接続する場合、LT18タイプは最大8台、LH18は最大2台となります。
- SCON-CBでDDモータを動作する場合、XSELコントローラのロボシリンダゲートウェイ機能に接続して使用することはできませんのでご注意ください。
- 電源容量はLT18タイプは単相仕様600W・三相仕様200W、LH18タイプは単相仕様1200W・三相仕様600Wで計算してください。

RSシリーズ選定方法

機種選定をする場合、動作や取付ける積載物等の負荷などから、次の点を考慮して決定します。

●各機種の速度と負荷イナーシャ

使用方法により必要な動作速度を求め、次に主軸先端に取付けるアーム・チャック等の重量と形状から負荷イナーシャを求め、カタログの負荷イナーシャで示された値が、この求めた負荷イナーシャより大きな機種をお使い下さい。

型 式	RS-30W		RS-60W	
減 速 比	1/50	1/100	1/50	1/100
定 格 速 度 (度/S)	360	180	360	180
負荷イナーシャ kg・m ² (kgf・cm・S ²)	0.058 (0.59)	0.23 (2.35)	0.11 (1.1)	0.42 (4.3)

●モータの負荷容量と負荷イナーシャ

負荷イナーシャは、質量、形状によって定まる物体固有の値、 $J = \int r^2 dM$ で求められ、簡単な形状のものは、 $J = MK^2$ で表されます。

RSシリーズ(ロータリーアクチュエータ)は、積載物に回転力を与え、その結果、積載物を回転運動させるアクチュエータです。その回転力を表すのはトルクが用いられ、トルクは力のモーメントとも呼ばれます。直線運動と回転運動を比較しますと、直線運動では、質量(慣性)に力を加えると、力の方向に加速度を生じます。

$$F = M \cdot a \quad F: \text{力} \quad N(\text{kgf})$$

$$M: \text{質量} \quad \text{kg}$$

$$a: \text{加速度} \quad \text{cm} / \text{s}^2$$

回転力では、この力、質量、加速度の関係が、トルク、負荷イナーシャ、角加速度になります。すなわち、負荷イナーシャを持つ物体にトルクを加えると、角加速度を生じます。従って、ロータリーアクチュエータでは積載負荷容量をこの負荷イナーシャで表します。

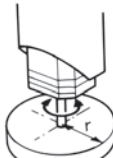
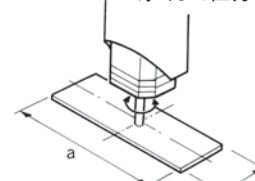
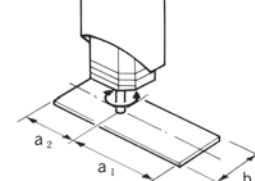
$$T = J \cdot \omega \quad T: \text{トルク} \quad N \cdot m (\text{kgf} \cdot \text{cm})$$

$$J: \text{負荷イナーシャ} \quad \text{kg} \cdot \text{m}^2 (\text{kgf} \cdot \text{cm} \cdot \text{S}^2)$$

$$\omega: \text{角加速度} \quad \text{rad} / \text{s}^2$$

●代表的形状の負荷イナーシャの算出方法

負荷イナーシャJの算出 / J: 負荷イナーシャ kg・m² M: 負荷質量 kg r, a, a₁, a₂, b: 距離 m

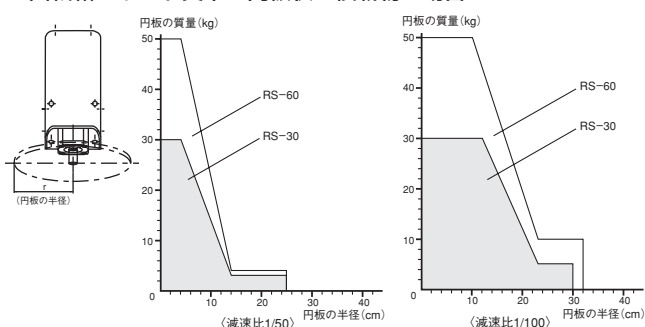
①円柱 (薄い円板を含む)	②薄い長方形 (直方体)	③薄い長方形板 (直方体)
回転軸の位置: 中心軸	回転軸の位置: 板の重心を通り、板に垂直(板を厚くした直方体のときも同じ)	回転軸の位置: 板に垂直で一端を通る
		
$J = M \cdot \frac{r^2}{2}$	$J = M \cdot \frac{a^2 + b^2}{12}$	$J = M_1 \cdot \frac{4a_1^2 + b^2}{12} + M_2 \cdot \frac{4a_2^2 + b^2}{12}$



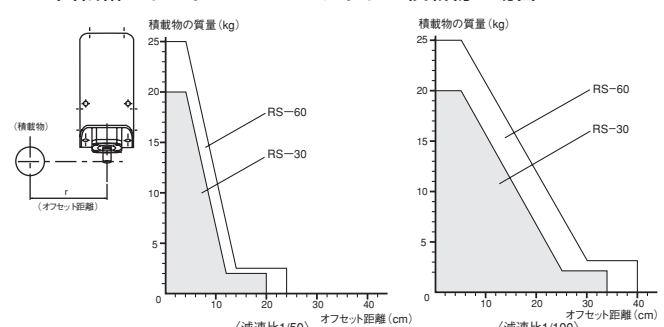
●機種選定の目安

回転軸出力シャフトにかかる積載物の荷重の状態により、次の図表を目安に機種を選定します。

A 回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合



B 回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合



スカラロボットIX 加減速度設定の目安

スカラロボットIXは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。

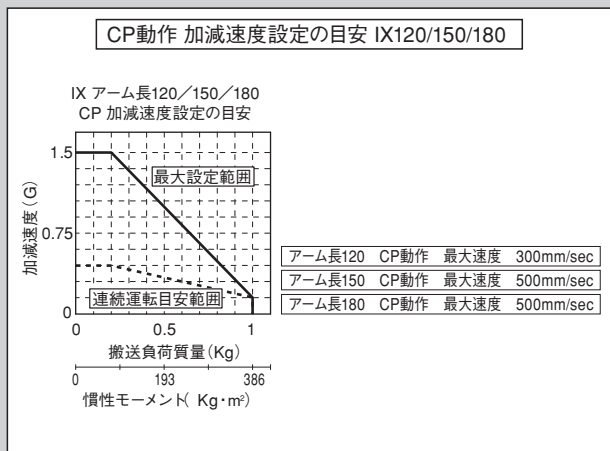
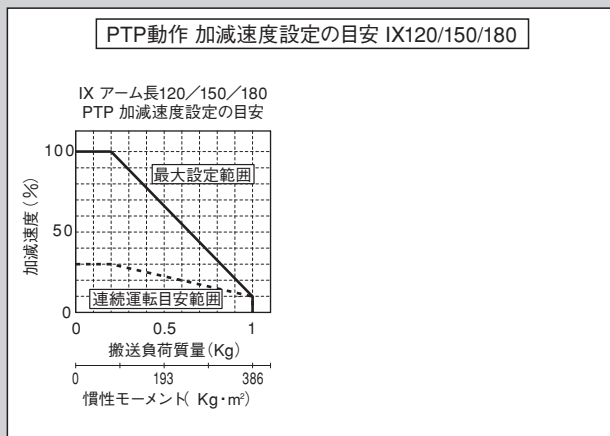
最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けて下さい。

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させて下さい。

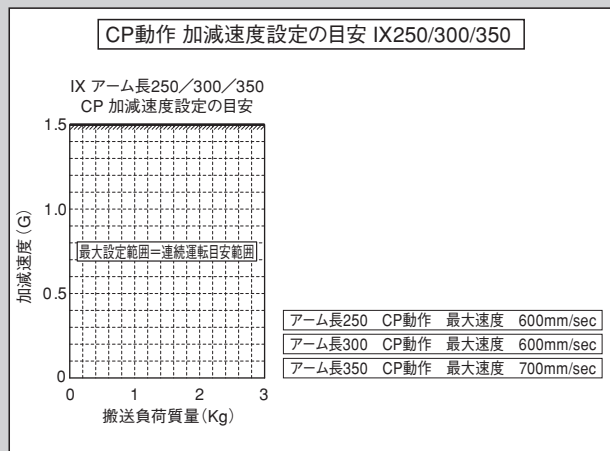
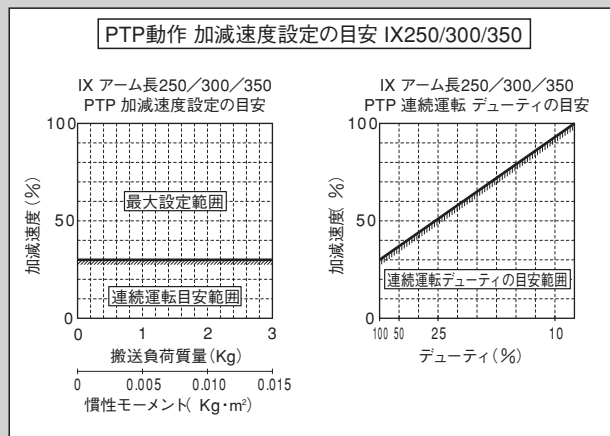
(ご注意)

- 1) PTP 動作の場合は必ずプログラム上にて WGHT 命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させて下さい。
スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を 100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意下さい。
- 2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- 3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- 4) デューティ (%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- 5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- 6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
- 7) 搬送負荷は第 4 軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
- 8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
- 9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

●アーム長120/150/180の場合

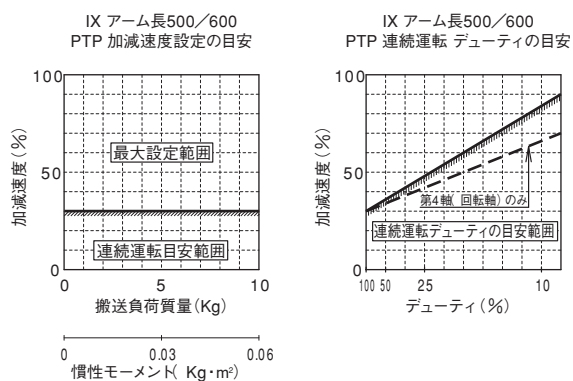


●アーム長250/300/350の場合



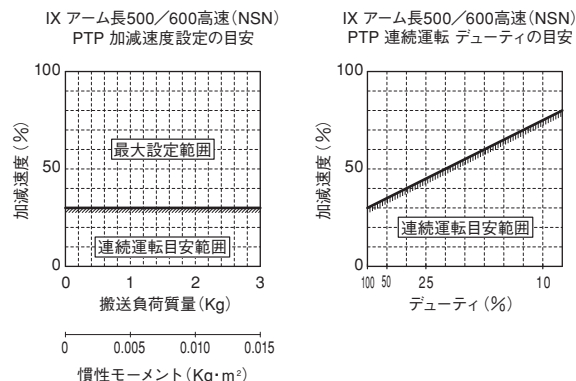
●アーム長500/600の場合

PTP動作 加減速度設定の目安 IX500/600標準

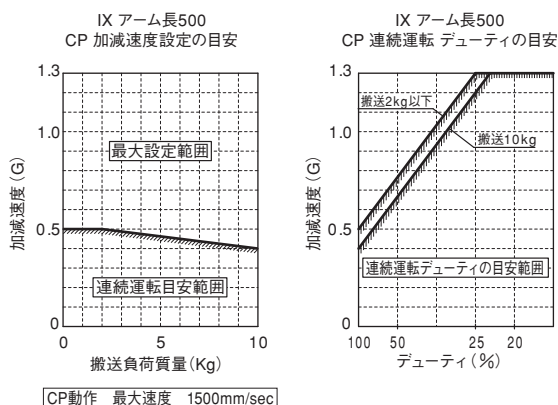


●高速タイプ(アーム長500/600)の場合

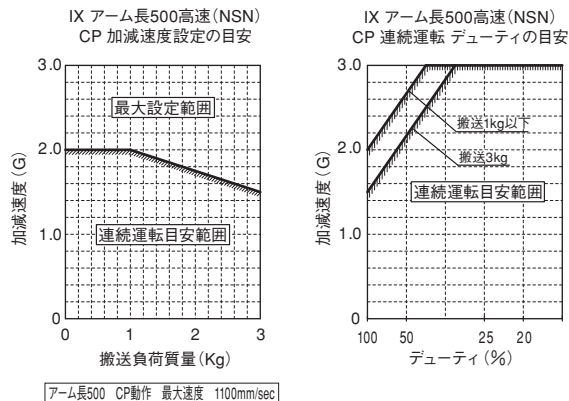
PTP動作 加減速度設定の目安 IX500/600高速



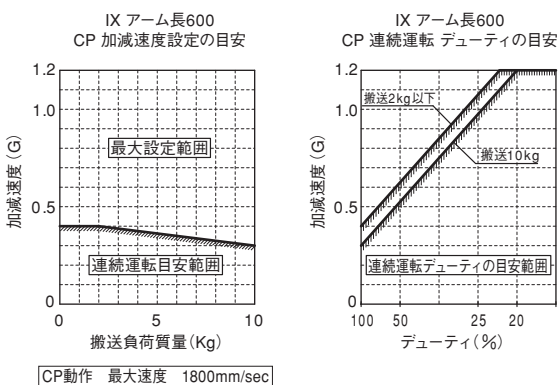
CP動作 加減速度設定の目安 IX500標準



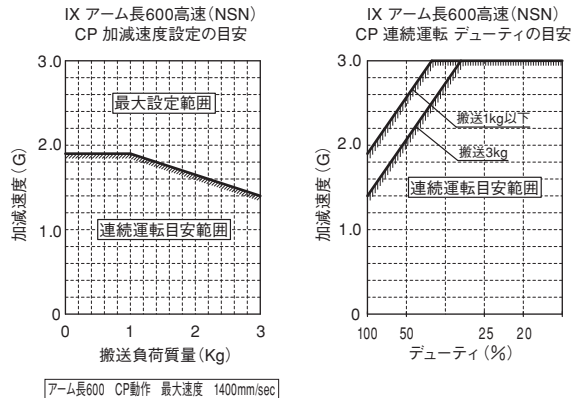
CP動作 加減速度設定の目安 IX500高速



CP動作 加減速度設定の目安 IX600標準

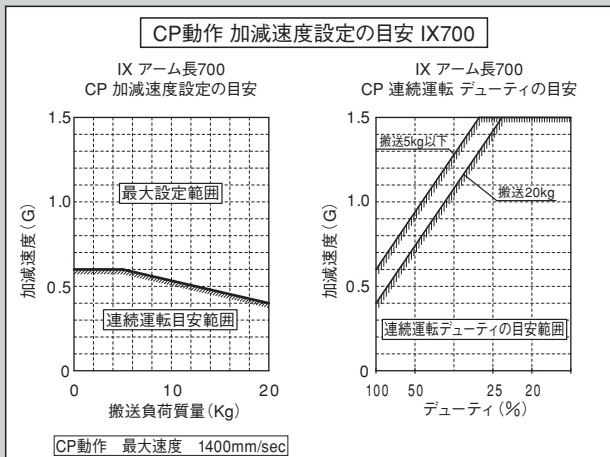
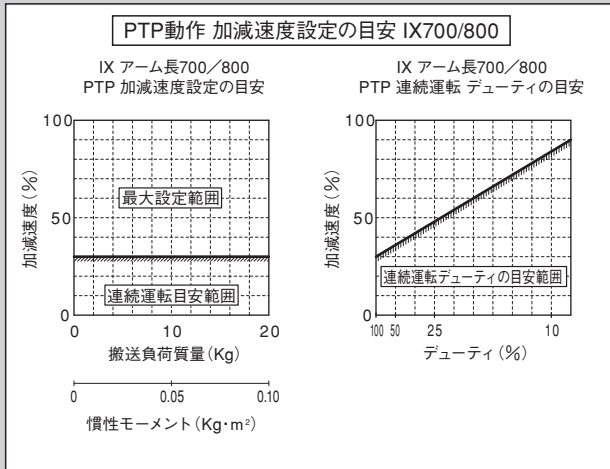


CP動作 加減速度設定の目安 IX600高速

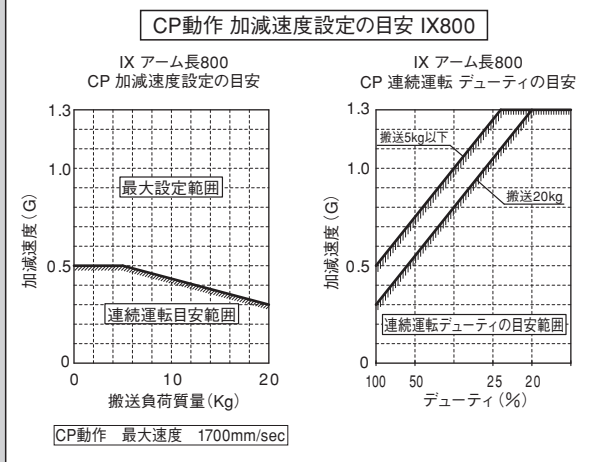


スカロボットIX 加減速度設定の目安

●アーム長700/800の場合

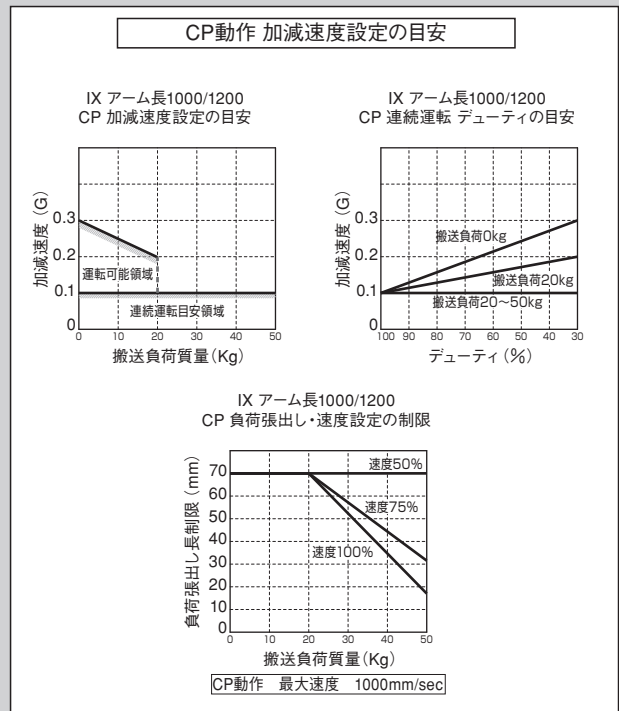
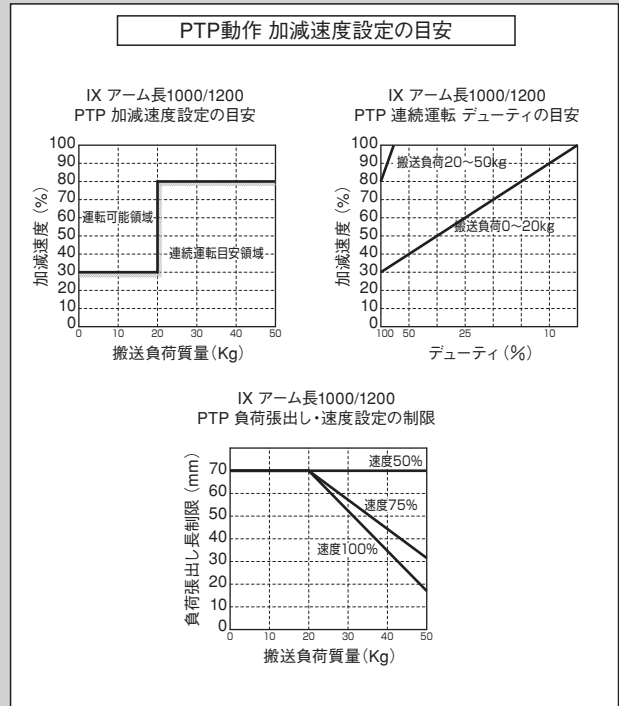


CP動作 最大速度 1400mm/sec



CP動作 最大速度 1700mm/sec

●アーム長1000/1200の場合



CP動作 最大速度 1000mm/sec

(アーム長 1000/1200 に関するご注意)

加減速度は、0~20kg以下はスピード重視、20kgより大きい場合は動作挙動や連続運転重視の動作設定を基準としています。

また、PTP動作の連続動作可能な加減速度の目安が、20kg以下の場合30%に対して、20kgを超えると80%になります。これは、PTP最高加減速度機能の判定基準を20kg以下と、それ以上で変えているためです。20kgを超えて80%を設定しても20kgの30%設定より早くなることは基本的にありません。

パワーコンスカラIXP 加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせていただきます。

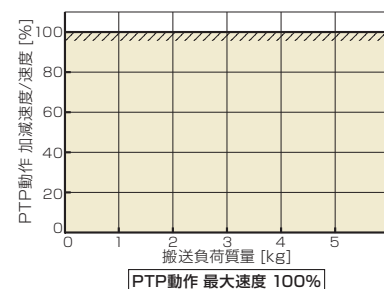
PTP動作

速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。

目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

注意

- 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。



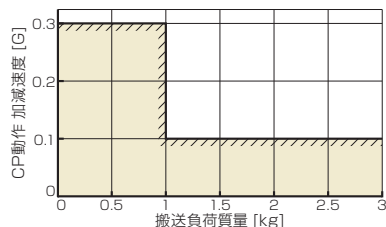
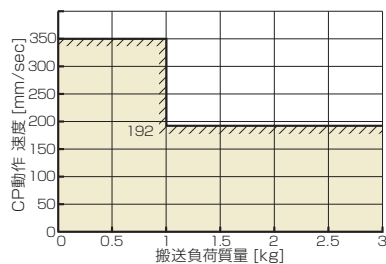
CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

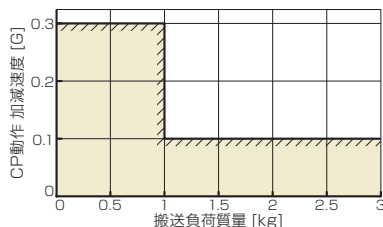
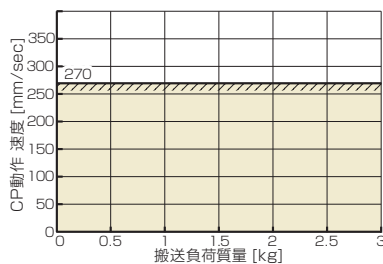
注意

- 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

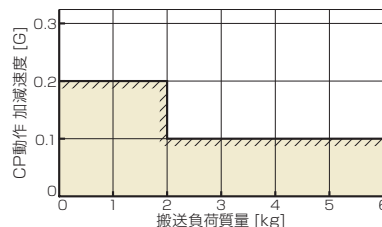
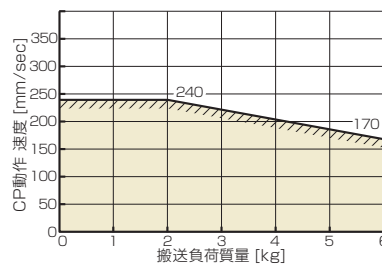
IXP-3/4N1808, 2508



IXP-3/4□3515, 4515



IXP-3/4□5520, 6520



デューティサイクル設定

デューティサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。

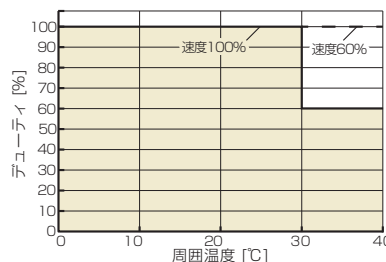
本ロボットにおいて、モータユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティサイクルの制限を設けています。

PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内になしてください。

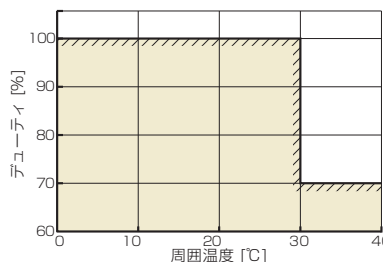
注意

- モータユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティサイクルで運転してください。

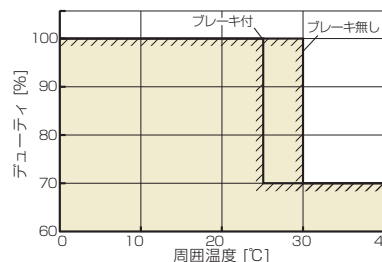
IXP-3/4N1808, 2508



IXP-3/4□3515, 4515



IXP-3/4□5520, 6520



国際単位系 SI JIS Z8203 (2000) より抜粋

■ 国際単位系(SI)及びその使い方

1. 適用範囲 この規格は、国際単位系(SI)および国際単位系による単位の用い方並びに国際単位系による単位と併用する単位および併用してよい単位について規定する。
2. 用語と定義 この規格の中で用いるおもな用語とその定義は、次による。
 - (1) 国際単位系(SI) 国際度量衡総会で採用され勧告された一貫した単位系。基本単位、補助単位およびそれらから組み立てられる組立単位並びにそれらの10の整数乗倍からなる。
SIは、国際単位系の略称である。
 - (2) SI単位 国際単位系(SI)の中の基本単位、補助単位及び組立単位の総称。
 - － 基本単位 表1に示すものを基本単位とする。
 - － 補助単位 表2に示すものを補助単位とする。
 - － 組立単位 基本単位及び補助単位を用いて代数的な方法で(乗法・除法の数学記号を使って)表される単位を組立単位とする。なお、固有の名称をもつ組立単位は、表4による。

表1. 基本単位

量	単位の名称	単位記号	定義
長さ	メートル	m	メートルは、299,792,458分の1秒の時間に光が真空中を伝わる行程の長さ。
質量	キログラム	kg	キログラムは、(重量でも力でもない)質量の単位であって、それは国際キログラム原器の質量に等しい。
時間	秒	s	秒は、セシウム133の原子の基底状態の二つの超微細準位の間の遷移に対応する放射の9,192,631,770周期の継続時間。
電流	アンペア	A	アンペアは、真空中に1メートルの間隔で平行に置いた、無限に小さい円形断面積を有する無限に長い2本の直線状導体のそれぞれを流れ、これらの導体の長さ1メートルごとに 2×10^{-7} ニュートンの力を及ぼし合う不変の電流。
熱力学温度	ケルビン	K	ケルビンは、水の三重線の熱力学温度の273.16分の1。
物質質量	モル	mol	モルは、0.012キログラムの炭素12の中に存在する原子の数と等しい数の要素粒子又は要素粒子の集合体(組成が明確にされたものに限る。)で構成された系の物質質量とし、要素粒子は要素粒子の集合体を特定して使用する。
光度	カンデラ	cd	カンデラは、周波数 540×10^{12} ヘルツの単色放射を放出し、所定の方向におけるその放射強度が683分の1ワット毎ステラジアンである光源の、その方向における光度。

表2. 補助単位

量	単位の名称	単位記号	定義
平面角	ラジアン	rad	ラジアンは、円の周上でその半径の長さに等しい長さの弧を切り取る2本の半径の間に含まれる平面角。
立体角	ステラジアン	sr	ステラジアンは、球の中心を頂点とし、その球の半径を一边とする正方形の面積と等しい面積をその球の表面上で切り取る立体角。

表3. 組立単位の例

量	単位の名称	単位記号
面積	平方メートル	m ²
体積	立方メートル	m ³
速さ	メートル毎秒	m/s
加速度	メートル毎秒毎秒	m/s ²
波数	毎メートル	m ⁻¹
密度	キログラム毎立方メートル	kg/m ³
電流密度	アンペア毎平方メートル	A/m ²
磁界の強さ	アンペア毎メートル	A/m
(物質量の)濃度	モル毎立方メートル	mol/m ³
比体積	立方メートル毎キログラム	m ³ /kg
輝度	カンデラ毎平方メートル	cd/m ²

表4. 固有の名称をもつ組立単位

量	単位の名称	単位記号	基本単位若しくは補助単位による組立方又は他の組立単位による組立方
周波数	ヘルツ	Hz	1Hz=1s ⁻¹
力	ニュートン	N	1N=1kg・m/s ²
圧力、応力	パスカル	Pa	1Pa=1N/m ²
エネルギー 仕事、熱量	ジュール	J	1J=1N・m
仕事率、工率 動力、電力	ワット	W	1W=1J/s
電荷、電気量	クーロン	C	1C=1A・s
電位、電位差 電圧、起電力	ボルト	V	1V=1J/C
静電容量 キャパシタンス	ファラド	F	1F=1C/V
電気抵抗	オーム	Ω	1Ω=1V/A
コンダクタンス	ジーメンズ	S	1S=1Ω ⁻¹
磁束	ウェーバ	Wb	1Wb=1V・s
磁束密度 磁気誘導	テスラ	T	1T=1Wb/m ²
インダクタンス	ヘンリー	H	1H=1Wb/A
セルシウス温度	セルシウス度 又は度	°C	1t=T-To
光束	ルーメン	lm	1lm=1cd・sr
照度	ルクス	lx	1lx=1lm/m ²

3. SI単位の10の整数乗倍

(1) 接頭語 SI単位の10の整数乗倍を構成するための倍数、接頭語の名称及び接頭語の記号は、表5による。

表5. 接頭語

倍数	接頭語	記号	倍数	接頭語	記号	倍数	接頭語	記号
10 ¹⁸	エクサ	E	10 ²	ヘクト	h	10 ⁻⁹	ナノ	n
10 ¹⁵	ペタ	P	10 ¹	デカ	da	10 ⁻¹²	ピコ	p
10 ¹²	テラ	T	10 ⁻¹	デシ	d	10 ⁻¹⁵	フェムト	f
10 ⁹	ギガ	G	10 ⁻²	センチ	c	10 ⁻¹⁸	アト	a
10 ⁶	メガ	M	10 ⁻³	ミリ	m			
10 ³	キロ	k	10 ⁻⁶	マイクロ	μ			

4. SI単位に含まれない単位の扱い

SIに含まれない単位であるが、実用上重要であるので、表6に示す単位はSI単位と併用する。

表6. SI単位と併用する単位

量	単位の名称	単位記号	定義	量	単位の名称	単位記号	定義
時間	分	min	1min=60s	平面角	度	°	1°=(π/180)rad
	時	h	1h=60min		分	'	1'=(1/60)°
	日	d	1d=24h		秒	"	1"=(1/60)'
体積	リットル	l, L	1l=7dm ³	質量	トン	t	1t=10 ³ kg

5. その他

表7. 主なSI単位の換算表

量	SI単位	重量単位 (従来使用されていた単位)	重量単位→SI単位	SI単位→動単位
質量	kg	t(トン)	1t=10 ³ kg	1kg=10 ⁻³ t
力	N(ニュートン) [kg・m/s ²]	kgf(重量キログラム) dyn(ダイン)	1kgf=9.806 65 N 1dyn=10 ⁻⁵ N	1N=0.101 972 kgf 1N=10 ⁵ dyn
トルク	N・m(ニュートン メートル)	kgf・m	1kgf・m=9.806 65 N・m	1N・m=0.101 972 kgf・m
圧力	Pa (パスカル) [N/m ²]	kgf/cm ² mmAq (mmH ₂ O) mmHg (Torr) bar (バール)	1kgf/cm ² =9.806 65 × 10 ⁴ Pa 1mmAq=9.806 65 Pa 1mmHg=133.322 Pa 1bar=10 ⁵ Pa	1Pa=1.019 72 × 10 ⁻⁵ kgf/cm ² 1Pa=0.101 972mmAq 1Pa=7.500 6 × 10 ⁻² mmHg 1Pa=10 ⁻⁵ bar
応力	Pa (パスカル) [N/m ²]	kgf/mm ²	1kgf/mm ² =9.806 65 × 10 ⁴ Pa	1Pa=1.019 72 × 10 ⁻⁷ kgf/mm ²
仕事、 熱エネルギー、 熱量、エンタルピ、 電力量	J(ジュール) [N・m]	kcal kgf・m kW・h	1kcal=4.186 05 kJ 1kgf・m=9.806 65J 1kW・h=3.6 × 10 ⁴ J	1kJ=0.239 kcal 1J=0.101 972 × kgf・m 1J=(1/3.6) × 10 ⁻⁵ kW・h
熱流量、動力、 電力	W(ワット) [J/s]	kcal/h kgf・m/s Ps (仏馬力、メートル馬力)	1kcal/h=1.163W 1kgf・m/s=9.806 65W 1Ps=7.355 × 10 ² W	1W=0.859 8 kcal/h 1W=0.101 972kgf・m/s 1W=1.359 6 × 10 ⁻² Ps
熱流密度	W/m ²	kcal/h・m ²	1kcal/h・m ² =1.163W/m ²	1W/m ² =0.859 8 kcal/h・m ²
熱容量	J/K	kcal/°C	1kcal/°C=4.186 05kJ/K	1kJ/K=0.239 kcal/°C
比熱	J/(kg・K)	kcal/kg・°C	1kcal/kg・°C=4.186 05 kJ/(kg・K)	1kJ/(kg・K)=0.239 kcal/kg・°C
比エンタルピ	J/kg	kcal/kg	1kcal/kg=4.186 05 kJ/kg	1kJ/kg=0.239 kcal/kg
熱伝導率	W/(m・K)	kcal/h・m・°C	1kcal/h・m・°C=1.163W/(m・K)	1W/(m・K)=0.859 8 kcal/h・m・°C
熱通過率 熱伝導率	W/(m ² ・K)	kcal/m ² ・h・°C	1kcal/m ² ・h・°C=1.163W/(m ² ・K)	1W/(m ² ・K)=0.859 8 kcal/m ² ・h・°C
温度	K(ケルビン)	°C(セルシウス度)	T(K)=t(°C)+273.15	t(°C)=T(K)-273.15

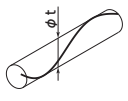
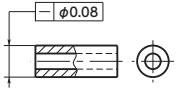

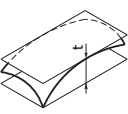
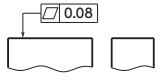

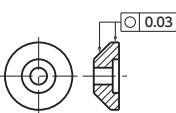

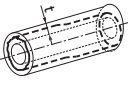
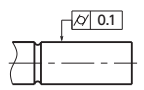


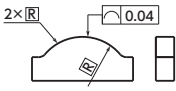


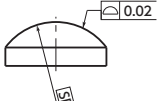
〔備考〕 (1) 本表ではkcalは計量法カロリーを採用している場合があります。国際カロリーでは1kcal=4.186 8 kJとなります。

(2) 質量:1kg(SI単位)=1/9.806 65 kgf・s²/m(重力単位)
 重量:1kgf(重力単位)=9.806 65 kg・m/s²(SI単位)
 標準大気圧:760mmHg(重力単位)=101 325 Pa(SI単位)
 1日本冷凍トン:3 320kcal/h(重力単位)=3.816kW(SI単位)
 1米(国制)冷凍トン:3 024kcal/h(重力単位)=3.157kW(SI単位)

(3) 本書では従来単位として、重量[kgf]の代わりに質量[kg]を使って表示されています。

幾何公差の図示方法 JIS B0021 (1998) より抜粋

■ 幾何公差の種類とその記号

公差の種類		特性記号	公差域の定義		図示例と解釈	
形状公差	真直度公差	—		公差値の前に記号φを付記すると、公差域は直径tの円筒によって規制される。		公差を適用する円筒の実際の(再現した)軸線は、直径0.08の円筒公差域の中になければならない。
	平面度公差			公差域は、距離tだけ離れた平行二平面によって規制される。		実際の(再現した)表面は、0.08だけ離れた平行二平面の間になければならない。
	真円度公差	○		対称とする横断面において、公差域は同軸の二つの円によって規制される。		円筒及び円すいの表面の任意の横断面において、実際の(再現した)半径方向の線は半径距離で0.03だけ離れた共通平面上の同軸の二つの円の間になければならない。
	円筒度公差			公差域は、距離tだけ離れた同軸の二つの円筒によって規制される。		実際の(再現した)円筒表面は、半径距離で0.1だけ離れた同軸の二つの円筒の間になければならない。
	線の輪郭度公差: データムに関連しない線の輪郭度公差 (ISO 1660)			公差域は、直径tの各円の二つの包絡線によって規制され、それらの円の中心は理論的に正確な幾何学形状をもつ線上に位置する。		指示された方向における投影面に平行な各断面において、実際の(再現した)輪郭線は直径0.04の、そしてそれらの円の中心は理想的な幾何学形状をもつ線上に位置する円の二つの包絡線の間になければならない。
	面の輪郭度公差: データムに関連しない面の輪郭度公差 (ISO 1660)			公差域は、直径tの各球の二つの包絡線によって規制され、それらの球の中心は理論的に正確な幾何学形状をもつ線上に位置する。		実際の(再現した)表面は直径0.02の、それらの球の中心が理論的な正確な幾何学形状をもつ表面上に位置する各球の包絡面の間になければならない。

公差域の定義欄で用いている線は、次の意味を表している。

太い実線又は破線：形体

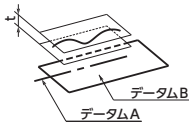
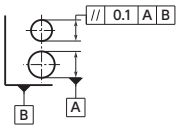
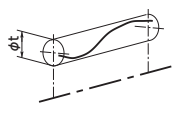
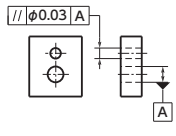
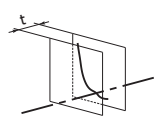
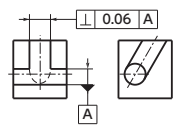
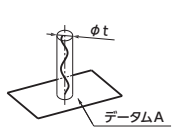
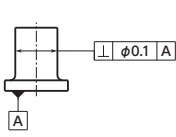
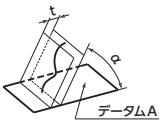
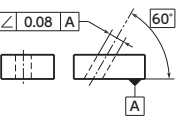
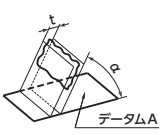
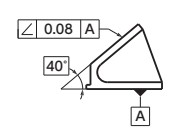
太い一点鎖線：データム

細い実線又は破線：公差域

細い一点鎖線：中心線

細い二点鎖線：補足の投影面又は切断面

太い二点鎖線：補足の投影面又は切断面への形体の投影

公差の種類	特性記号	公差域の定義	図示例と解釈
平行度公差	//	1. データム直線に関連した線の平行度公差	
		 <p>公差域は、距離tだけ離れた平行二平面によって規制される。それらの平面はデータムに平行で、指示された方向にある。</p>	 <p>実際の(再現した)軸線は、0.1だけ離れ、データム軸線Aに平行で、指示された方向にある平行二平面の間になければならない。</p>
		 <p>もし、公差値の前に記号φが付記されると、公差域はデータムに平行な直径tの円筒によって規制される。</p>	 <p>実際の(再現した)軸線は、データム軸線Aに平行な直径0.03の円筒公差域の中になければならない。</p>
		2. データム平面に関連した線の平行度公差	
姿勢公差	⊥	1. データム軸直線に関連した線の直角度公差	
		 <p>公差域は、距離tだけ離れ、データム平面Bに平行な平行二平面によって規制される。</p>	 <p>実際の(再現した)軸線は、0.06だけ離れ、データム軸直線Aに直角な平行二平面の間になければならない。</p>
		2. データム平面に関連した線の直角度公差	
		 <p>公差値の前に記号φが付記されると、公差域はデータムに直角な直径tの円筒によって規制される。</p>	 <p>円筒の実際の(再現した)軸線は、データム軸直線Aに直角な直径0.1の円筒公差域の中になければならない。</p>
傾斜度公差	∠	1. データム平面に関連した直線の傾斜度公差	
		 <p>公差域は、距離tだけ離れ、データムに対して指定された角度で傾いた平行二平面によって規制される。</p>	 <p>実際の(再現した)軸線は、互いに直角なデータムA及びデータムBに直角で、データム平面Aに対して理論的に正確に60°傾き、0.08だけ離れた平行二平面の間になければならない。</p>
		2. データム平面に関連した平面の傾斜度公差	
		 <p>公差域は、距離tだけ離れ、データムに対して指定された角度で傾いた平行二平面によって規制される。</p>	 <p>実際の(再現した)表面は、0.08だけ離れ、データム平面Aに対して理論的に正確に40°傾斜した平行二平面の間になければならない。</p>

幾何公差の図示方法 JIS B0021 (1998) より抜粋

■ 幾何公差の種類とその記号

公差の種類		特性記号	公差域の定義	図示例と解釈
位置公差	位置度公差		<p>1.線の位置度公差</p> <p>公差値に記号φが付けられた場合には、公差域は直径tの円筒によって規制される。その軸線は、データムC、A及びBに関して理論的に正確な寸法によって位置付けられる。</p>	<p>実際の(再現した)軸線は、その穴の軸線がデータム平面C、A及びBに関して理論的に正確な位置にある直径0.08の円筒公差域の中になければならない。</p>
			<p>公差値に記号φが付けられた場合には、公差域は、直径tの円によって規制される。円形公差域の中心は、データムAに一致する。</p>	<p>外側の円の実際の(再現した)中心は、データム円Aに同心の直径0.1の円の中になければならない。</p>
	同心度公差及び同軸度公差		<p>公差値に記号φが付けられた場合には、公差域は、直径tの円筒によって規制される。円筒公差域の軸線は、データムAに一致する。</p>	<p>内側の円筒の実際の(再現した)軸線は、共通データム軸直線A-Bに同軸の直径0.08の円筒公差域の中になければならない。</p>
	対称度公差 (中心平面の対称度公差)		<p>公差域は、tだけ離れ、データムに関して中心平面对称な平行二平面によって規制される。</p>	<p>実際の(再現した)中心平面は、データム中心平面Aに対称な0.08だけ離れた平行二平面の間になければならない。</p>
振れ公差	円周振れ公差		<p>1.円周振れ公差 - 半径方向</p> <p>公差域は、半径がtだけ離れ、データム軸直線に一致する同軸の二つの円の軸線に直角な任意の横断面内に規制される。</p>	<p>実際の(再現した)円周振れは、共通データム軸直線A-Bのまわりに1回転させる間に、任意の横断面において0.1以下でなければならない。</p>
			<p>2.円周振れ公差 - 軸方向</p> <p>公差域は、その軸線がデータムに一致する円筒断面内にあるtだけ離れた二つの円によって任意の半径方向の位置で規制される。</p>	<p>データム軸直線Dに一致する円筒軸において、軸方向の実際の(再現した)線は0.1離れた、二つの円の間になければならない。</p>
	全振れ公差: 円周方向の全振れ公差		<p>公差域は、tだけ離れ、その軸線はデータムに一致した二つの同軸円筒によって規制される。</p>	<p>実際の(再現した)表面は、0.1の半径の差で、その軸線が共通データム軸直線A-Bに一致する同軸の二つの円筒の間になければならない。</p>

加工寸法の普通許容差 JIS B0405, B0419 (1991) より抜粋

■ 普通許容差

1. 面取り部分を除く長さ寸法に対する許容差

単位:mm

公差等級		基準寸法の区分							
記号	説明	0.5以上*	3を超え	6を超え	30を超え	120を超え	400を超え	1000を超え	2000を超え
		3以下	6以下	30以下	120以下	400以下	1000以下	2000以下	4000以下
許容差									
f	精級	±0.05	±0.05	±0.1	±0.15	±0.2	±0.3	±0.5	-
m	中級	±0.1	±0.1	±0.2	±0.3	±0.5	±0.8	±1.2	±2
c	粗級	±0.2	±0.3	±0.5	±0.8	±1.2	±2	±3	±4
v	極粗級	-	±0.5	±1	±1.5	±2.5	±4	±6	±8

※0.5mm未満の基準寸法に対しては、その基準寸法に続けて許容差を個々に指示する。

2. 面取り部分の長さ寸法(かどの丸み及びかどの面取り寸法)に対する許容差

単位:mm

公差等級		基準寸法の区分		
記号	説明	0.5以上*	3を超え	6を超え
		3以下	6以下	るもの
許容差				
f	精級	±0.2	±0.5	±1
m	中級			
c	粗級	±0.4	±1	±2
v	極粗級			

※0.5mm未満の基準寸法に対しては、その基準寸法に続けて許容差を個々に指示する。

3. 角度寸法の許容差

公差等級		対象とする角度の短い方の辺の長さ(mm)の区分				
記号	説明	10以下	10を超え	50を超え	120を超え	400を超え
		50以下	120以下	400以下	を超えるもの	
許容差						
f	精級	±1°	±30'	±20'	±10'	±5'
m	中級					
c	粗級	±1° 30'	±1°	±30'	±15'	±10'
v	極粗級	±3°	±2°	±1°	±30'	±20'

4. 直角度の普通公差

単位:mm

公差等級	短い方の辺の呼び長さの区分			
	100以下	100を超え	300を超え	1000を超え
	300以下	1000以下	3000以下	
直角度公差				
H	0.2	0.3	0.4	0.5
K	0.4	0.6	0.8	1
L	0.6	1	1.5	2

5. 円周振れの普通公差

単位:mm

公差等級	円周振れ公差
H	0.1
K	0.2
L	0.5

6. 真直度及び平面度の普通公差

単位:mm

公差等級	呼び長さの区分					
	10以下	10を超え	30を超え	100を超え	300を超え	1000を超え
	30以下	100以下	300以下	1000以下	3000以下	
真直度公差及び平面度公差						
H	0.02	0.05	0.1	0.2	0.3	0.4
K	0.05	0.1	0.2	0.4	0.6	0.8
L	0.1	0.2	0.4	0.8	1.2	1.6

量記号・単位記号 化学元素の名称及び記号 JIS Z8202より抜粋

■ 化学元素の名称及び記号

原子番号	元素名	元素記号	原子番号	元素名	元素記号	原子番号	元素名	元素記号
1	水素	H	36	クリプトン	Kr	71	ルテチウム	Lu
2	ヘリウム	He	37	ルビジウム	Rb	72	ハフニウム	Hf
3	リチウム	Li	38	ストロンチウム	Sr	73	タンタル	Ta
4	ベリリウム	Be	39	イットリウム	Y	74	タングステン	W
5	ほう素	B	40	ジルコニウム	Zr	75	レニウム	Re
6	炭素	C	41	ニオブ	Nb	76	オスミウム	Os
7	窒素	N	42	モリブデン	Mo	77	イリジウム	Ir
8	酸素	O	43	テクネチウム	Tc	78	白金	Pt
9	ふっ素	F	44	ルテニウム	R	79	金	Au
10	ネオン	Ne	45	ロジウム	Rh	80	水銀	Hg
11	ナトリウム	Na	46	パラジウム	Pd	81	タリウム	Tl
12	マグネシウム	Mg	47	銀	Ag	82	鉛	Pb
13	アルミニウム	Al	48	カドミウム	Cd	83	ビスマス	Bi
14	けい素	Si	49	インジウム	In	84	ポロニウム	Po
15	りん	P	50	すず	Sn	85	アスタチン	At
16	硫黄	S	51	アンチモン	Sb	86	ラドン	Rn
17	塩素	Cl	52	テルル	T	87	フランシウム	Fr
18	アルゴン	Ar	53	よう素	I	88	ラジウム	Ra
19	カリウム	K	54	キセノン	Xe	89	アクチニウム	Ac
20	カルシウム	Ca	55	セシウム	Cs	90	トリウム	Th
21	スカンジウム	Sc	56	バリウム	Ba	91	プロトアクチニウム	Pa
22	チタン	Ti	57	ランタン	La	92	ウラン	U
23	バナジウム	V	58	セリウム	Ce	93	ネプツニウム	Np
24	クロム	Cr	59	プラセオジウム	Pr	94	プルトニウム	Pu
25	マンガン	Mn	60	ネオジウム	Nd	95	アメリシウム	Am
26	鉄	Fe	61	プロメチウム	Pm	96	キュリウム	Cm
27	コバルト	Co	62	サマリウム	Sm	97	バークリウム	Bk
28	ニッケル	Ni	63	ユウロビウム	Eu	98	カリホルニウム	Cf
29	銅	Cu	64	ガドリニウム	Gd	99	アインスタイニウム	Es
30	亜鉛	Zn	65	テルビウム	Tb	100	フェルミウム	Fm
31	ガリウム	Ga	66	ジスプロシウム	Dy	101	メンデレビウム	Md
32	ゲルマニウム	Ge	67	ホルミウム	Ho	102	ノーベリウム	No
33	ひ素	As	68	エルビウム	Er	103	ローレンシウム	Lr
34	セレン	Se	69	ツリウム	Tm			
35	臭素	Br	70	イッテルビウム	Yb			

〔備考〕 この表は、ISO 31/8—1980(物理化学及び分子物理学の量と単位)の付属書A(元素の名称と記号)及びISO 31/9—1980(原子物理学及び核物理学の量と単位)の付属書C(放射性核種の名称と記号)による。

■ 量記号・単位記号

大文字	小文字	読み方	通常の用途	大文字	小文字	読み方	通常の用途
A	α	アルファ	角度、係数	O	o	オミクロン	
B	β	ベータ	角度、係数	Π	π	パイ	円周率(3.14159…), 角度 (大文字)積の記号
Γ	γ	ガンマ	角度、単位面積の重量 (大文字)関係				
Δ	δ	デルタ	微小変化、密度、変位	P	ρ	ロー	半径、密度
E	ϵ	エプシロン	微小量、ひずみ	Σ	σ	シグマ	応力、標準偏差、 (大文字)数の和
Z	ζ	ジータ	変数				
H	η	イータ	変数	T	τ	タウ	時定数、時間、トルク
Θ	θ	シータ	角度、温度、時間	Υ	u	イプシロン	
I	l	イオータ		Φ	ϕ	ファイ	角度、関数、直径
K	κ	カッパ	回転半径	X	χ	カイ	
Λ	λ	ラムダ	波長、固有値	Ψ	ψ	プサイ	角度、関係
M	μ	ミュー	摩擦係数 10 ⁻⁶ (マイクロ)	Ω	ω	オメガ	角速度=2πf (大文字)オーム= 電気抵抗単位
N	ν	ニュー	振動数				
Ξ	ξ	クサイ	変数				

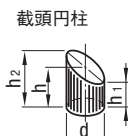
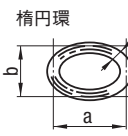
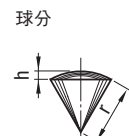
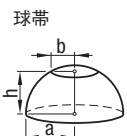
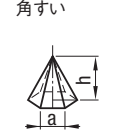
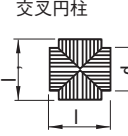
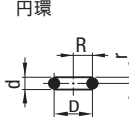
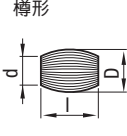
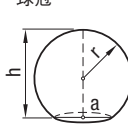
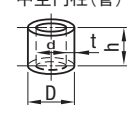
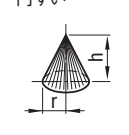
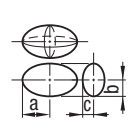
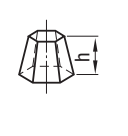
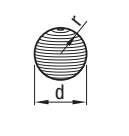
〔備考〕 特に(大文字)としたもの以外は小文字

金属材料の性質 / 体積・重量の計算方法

■ 金属材料の性質

材質	比重	熱膨張係数 ×10 ⁻⁶ /°C	縦弾性係数	
			N/mm ²	{kgf/mm ² }
軟鋼	7.85	11.7	205800	{21000}
NAK80	7.8	12.5	200900	{20500}
SKD11	7.85	11.7	205800	{21000}
SKD61	7.75	10.8	205800	{21000}
SKH51	8.2	10.1	218540	{22300}
超硬 V30	14.1	6	548800	{56000}
超硬 V40	13.9	6	529200	{54000}
鑄鉄	7.3	9.2 ~ 11.8	73500 ~ 102900	{7500 ~ 10500}
SUS304	8	17.3	193060	{19700}
SUS440C	7.78	10.2	199920	{20400}
無酸素鋼 C1020	8.9	17.6	114660	{11700}
6/4黄銅 C2801	8.4	20.8	100940	{10300}
ベリリウム銅 C1720	8.3	17.1	127400	{13000}
アルミニウム A1100	2.7	23.6	67620	{6900}
ジュラルミン A7075	2.8	23.6	70560	{7200}
チタン	4.5	8.4	103880	{10600}

■ 体積の計算方法

立体	体積 V	立体	体積 V	立体	体積 V	立体	体積 V
 截頭円柱 $V = \frac{\pi}{4} d^2 h$ $= \frac{\pi}{4} d^2 \left(\frac{h_1 + h_2}{2} \right)$		 楕円環 $V = \frac{\pi^2}{4} d^2 \frac{\sqrt{a^2 + b^2}}{2}$		 球分 $V = \frac{2}{3} \pi r^2 h$ $= 2.0944 r^2 h$		 球帯 $V = \frac{\pi h}{6} (3a^2 + 3b^2 + h^2)$	
 角すい $V = \frac{h}{3} A = \frac{h}{6} a n r$ A=底面積 r=内接円の半径 a=正多角形の辺の長 n=正多角形の辺の数		 交叉円柱 $V = \frac{\pi}{4} d^2 \left(1 + 1 - \frac{d}{3} \right)$		 円環 $V = 2\pi^2 R r^2$ $= 19.739 R r^2$ $= \frac{\pi^2}{4} D d^2$ $= 2.4674 D d^2$		 樽形 円周が円弧に等しい彎曲をなすときは $V = \frac{\pi L}{12} (2D^2 + d^2)$ 周囲が放物線に等しい彎曲をなすときは $V = 0.209L (2D^2 d + 1/4 d^3)$	
 球冠 $V = \frac{\pi h^2}{3} (3r - h)$ $= \frac{\pi h}{6} (3a^2 + h^2)$ aは半径		 中空円柱(管) $V = \frac{\pi}{4} h (D^2 - d^2)$ $= \pi r h (D - d)$ $= \pi t h (d + t)$		 円すい $V = \frac{\pi}{3} r^2 h$ $= 1.0472 r^2 h$			
 楕円体 $V = \frac{4}{3} \pi a b c$ 回転楕円体 (b=c) のときは $V = \frac{4}{3} \pi a b^2$		 截頭角すい $V = \frac{h}{3} (A + a + \sqrt{Aa})$ A, a=両端面の面積		 球 $V = \frac{4}{3} \pi r^3 = 4.1888 r^3$ $= \frac{\pi}{6} d^3 = 0.5236 d^3$			

■ 重量の計算方法

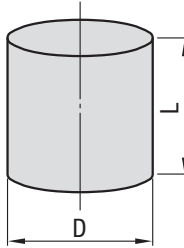
重量W[g] = 体積[cm³] × 比重

[例] 材質：軟鋼

D=φ16 L=50mmの重量は

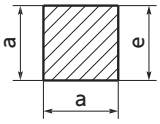
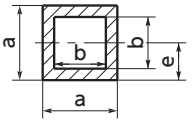
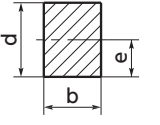
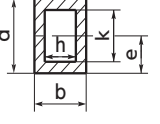
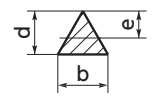
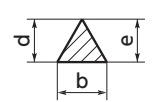
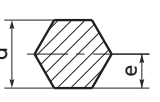
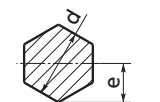
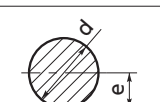
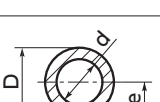
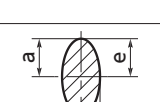
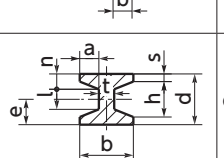
$$W = \frac{\pi}{4} D^2 \times L \times \text{比重}$$

$$= \frac{\pi}{4} \times 1.6^2 \times 5 \times 7.85$$

$$\approx 79 [\text{g}]$$


断面の断面二次モーメント、その他計算方法

■ 断面形状と断面積、断面二次モーメント、断面係数、回転半径などの相関表

断面の形状	断面積 A	中立軸より 最遠部までの距離 e	断面二次モーメント I	断面係数 $Z = \frac{I}{e}$	回転半径 $p = \frac{\sqrt{I}}{A}$
	a^2	a	$\frac{a^4}{3}$	$\frac{a^3}{3}$	$\frac{a}{\sqrt{3}} = 0.577a$
	$a^2 - b^2$	$\frac{1}{2}a$	$\frac{a^4 - b^4}{12}$	$\frac{a^4 - b^4}{6a}$	$\sqrt{\frac{a^2 + b^2}{12}}$ $= 0.289\sqrt{a^2 + b^2}$
	bd	$\frac{1}{2}d$	$\frac{bd^3}{12}$	$\frac{bd^2}{6}$	$\frac{d}{\sqrt{12}} = 0.289d$
	bd - hk	$\frac{1}{2}d$	$\frac{bd^3 - hk^3}{12}$	$\frac{bd^3 - hk^3}{6d}$	$\sqrt{\frac{bd^3 - hk^3}{12(bd - hk)}}$ $= 0.289\sqrt{\frac{bd^3 - hk^3}{bd - hk}}$
	$\frac{1}{2}bd$	$\frac{2}{3}d$	$\frac{bd^3}{36}$	$\frac{bd^2}{24}$	$\frac{d}{\sqrt{18}} = 0.236d$
	$\frac{1}{2}bd$	d	$\frac{bd^3}{12}$	$\frac{bd^2}{12}$	$\frac{a}{\sqrt{6}} = 0.408d$
	$\frac{3d^2 \tan 30^\circ}{2} = 0.866d^2$	$\frac{d}{2}$	$\frac{A}{12} \left[\frac{d^2(1 + 2\cos^2 30^\circ)}{4\cos^2 30^\circ} \right]$ $= 0.6d^4$		$\sqrt{\frac{d^2(1 + 2\cos^2 30^\circ)}{48\cos^2 30^\circ}}$ $= 0.264d$
	$\frac{3d^2 \tan 30^\circ}{2} = 0.866d^2$	$\frac{d}{2\cos 30^\circ} = 0.577d$	$\frac{A}{12} \left[\frac{d^2(1 + 2\cos^2 30^\circ)}{4\cos^2 30^\circ} \right]$ $= 0.6d^4$	$\frac{A}{6} \left[\frac{d(1 + 2\cos^2 30^\circ)}{4\cos^2 30^\circ} \right]$ $= 0.104d^3$	$\sqrt{\frac{d^2(1 + 2\cos^2 30^\circ)}{48\cos^2 30^\circ}}$ $= 0.264d$
	$\frac{\pi d^2}{4} = 0.7854d^2$	$\frac{d}{2}$	$\frac{\pi d^4}{64} = 0.049d^4$	$\frac{\pi d^3}{32} = 0.098d^3$	$\frac{d}{4}$
	$\frac{\pi(D^2 - d^2)}{4}$ $= 0.7854(D^2 - d^2)$	$\frac{d}{2}$	$\frac{\pi(D^4 - d^4)}{64}$ $= 0.049(D^4 - d^4)$	$\frac{\pi(D^4 - d^4)}{32D}$ $= 0.098 \frac{D^4 - d^4}{D}$	$\frac{\sqrt{D^4 - d^4}}{4}$
	$\pi ab = 3.1416ab$	a	$\frac{\pi a^3 b}{4} = 0.7854a^3 b$	$\frac{\pi a^2 b}{4} = 0.7854a^2 b$	$\frac{a}{2}$
	dt + 2a(s + n)	$\frac{d}{2}$	$I = \frac{1}{12} \left[bd^3 - \frac{1}{4g}(h^4 - l^4) \right]$ ただし g = つばのこう配	$\frac{1}{6d} \left[bd^3 - \frac{1}{4g}(h^4 - l^4) \right]$	$\frac{\sqrt{\frac{1}{12} \left[bd^3 - \frac{1}{4g}(h^4 - l^4) \right]}}{dt + 2a(s + n)}$

はめあい選択の基礎 JIS使い方シリーズ製図マニュアル(精度編)より抜粋

■ はめあい選択の目安

		H6	H7	H8	H9	適用部分	機能上の分類	適用例	
部品を相対的に動かして得る	緩合				c9	特に大きいすき間があってもよいか、又はすき間が必要な動く部分。組立てを容易にするためにすき間を大きくしてよい部分。高温時にも適当なすき間を必要とする部分。	機能上大きいすき間が必要な部分。 (膨張する。位置誤差が大きい。) (はめあい長さが長い。)	ピストンリングとリング溝 ゆるい止めピンのはめあい	
	軽圧入			d9	d9	大きいすき間があってもよいか、あるいはすき間が必要な部分。	コストを低下させたい。 (製作コスト) (保守コスト)	クランクウエブとピン軸受 (側面) 排気弁弁箱とはね受けしゅう動部 ピストンリングとリング溝	
	転合	e7	e8	e9	e9	やや大きなすき間があってもよいか、あるいはすき間が必要な動く部分。やや大きなすき間で、潤滑のよい軸受部。高温・高速・高負荷の軸受部 (高度の強制潤滑)。	一般の回転又はしゅう動する部分。 (潤滑のよいことが要求される)	排気弁弁座のはめあい クランク軸用主軸受 一般しゅう動部	
	精転合	f6	f7	f7	f8	適当なすき間があって運動のできるはめあい(上質のはめあい)。グリース・油潤滑の一般常温軸受部。	普通のはめあい部分。 (分解することが多い)	冷却式排気弁弁箱挿入部 一般的な軸とプッシュ リンク装置レバーとプッシュ	
	滑合	g5	g6			軽荷重の精密機器の連続回転部分。すき間の小さい運動のできるはめあい (スピコット、位置ぎめ)。精密なしゅう動部分。	ほとんどガタのない精密な運動が 要求される部分。	リンク装置ピンとレバー キーとキー溝 精密な制御弁棒	
部品を相対的に動かさない	中間はめ	h5	h6	h7	h8	h9	潤滑剤を使用すれば手で動かせるはめあい(上質の位置ぎめ)。特に精密なしゅう動部分。重要でない静止部分。	はめあいの結合力だけでは、力を伝達することができない。 小さい力ならはめあいの結合力で伝達できる。 はめあいの結合力で相当な力を伝達することができる。	リムとボスのはめあい 精密な歯車装置の歯車のはめあい
	押込	h5	h6	js6			わずかなしめしろがあってもよい取付部分。使用中互いに動かないようにする高精度の位置ぎめ。木・鉛ハンマで組立・分解のできる程度のはめあい。		継手フランジ間のはめあい ガバナウエイとピン 歯車リムとボスのはめあい
	打込	js5	k6				組立・分解に鉄ハンマ・ハンドプレスを使用する程度のはめあい(部品相互間の回転防止にはキーなどが必要)。高精度の位置ぎめ。		歯車ポンプ軸とケーシングとの固定 リーマボルト
	軽圧入	k5	m6				組立・分解については上に同じ。少しのすき間も許されない高精度な位置ぎめ。		リーマボルト 油圧機器ピストンと軸の固定 継手フランジと軸とはめあい
	圧入	m5	n6				組立・分解に相当な力を要するはめあい。高精度の固定取付 (大トルクの伝動にはキーなどが必要)。		たわみ軸継手と歯車(受動側) 高精度はめ込み 吸入弁、弁案内挿入
めぼし	強圧入・焼ばめ・冷しばめ	n5	n6	p6			組立・分解に大きな力を要するはめあい(大トルクの伝動にはキーなどが必要)。ただし、非鉄部品どうしの場合には圧入力は軽圧入程度となる。鉄と鉄、青銅と銅との標準的圧入固定。	吸入弁、弁案内挿入 歯車と軸との固定 (小トルク) たわみ継手軸と歯車 (駆動側)	
		p5	r6				組立・分解については上に同じ。大寸法の部品では焼ばめ、冷しばめ、強圧入となる。	継手と軸	
		r5	s6	t6	u6	x6	相互にしっかりと固定され、組立には焼ばめ、冷しばめ、強圧入を必要とし分解することのない永久的組立となる。軽合金の場合には圧入程度となる。	軸受ブッシュのはめ込み固定 吸入弁、弁座挿入 継手フランジと軸固定 (大トルク) 駆動歯車リムとボスとの固定 軸受ブッシュはめ込固定	

多く用いられるはめあいの穴の寸法許容差 JIS B0401(1998)より抜粋

■ 基準寸法の区分と穴の公差域クラスの相関表

基準寸法の区分 (mm)		穴の公差域クラス																		
を越え	以下	B10	C9	C10	D8	D9	D10	E7	E8	E9	F6	F7	F8	G6	G7	H6	H7	H8	H9	H10
-	3	+180 +140	+85 +60	+100 +60	+34 +20	+45 +20	+60 +20	+24 +14	+28 +14	+39 +14	+12 +6	+16 +6	+20 +6	+8 +2	+12 +2	+6 0	+10 0	+14 0	+25 0	+40 0
3	6	+188 +140	+100 +70	+118 +70	+48 +30	+60 +30	+78 +30	+32 +20	+38 +20	+50 +20	+18 +10	+22 +10	+28 +10	+12 +4	+16 +4	+8 0	+12 0	+18 0	+30 0	+48 0
6	10	+208 +150	+116 +80	+138 +80	+62 +40	+76 +40	+98 +40	+40 +25	+47 +25	+61 +25	+22 +13	+28 +13	+35 +13	+14 +5	+20 +5	+9 0	+15 0	+22 0	+36 0	+58 0
10	14	+220 +150	+138 +95	+165 +95	+77 +50	+93 +50	+120 +50	+50 +32	+59 +32	+75 +32	+27 +16	+34 +16	+43 +16	+17 +6	+24 +6	+11 0	+18 0	+27 0	+43 0	+70 0
14	18																			
18	24	+244 +160	+162 +110	+194 +110	+98 +65	+117 +65	+149 +65	+61 +40	+73 +40	+92 +40	+33 +20	+41 +20	+53 +20	+20 +7	+28 +7	+13 0	+21 0	+33 0	+52 0	+84 0
24	30																			
30	40	+270 +170	+182 +120	+220 +120	+119 +80	+142 +80	+180 +80	+75 +50	+89 +50	+112 +50	+41 +25	+50 +25	+64 +25	+25 +9	+34 +9	+16 0	+25 0	+39 0	+62 0	+100 0
40	50	+280 +180	+192 +130	+230 +130																
50	65	+310 +190	+214 +140	+260 +140	+146 +100	+174 +100	+220 +100	+90 +60	+106 +60	+134 +60	+49 +30	+60 +30	+76 +30	+29 +10	+40 +10	+19 0	+30 0	+46 0	+74 0	+120 0
65	80	+320 +200	+224 +150	+270 +150																
80	100	+360 +220	+257 +170	+310 +170	+174 +120	+207 +120	+260 +120	+107 +72	+126 +72	+159 +72	+58 +36	+71 +36	+90 +36	+34 +12	+47 +12	+22 0	+35 0	+54 0	+87 0	+140 0
100	120	+380 +240	+267 +180	+320 +180																
120	140	+420 +260	+300 +200	+360 +200	+208 +145	+245 +145	+305 +145	+125 +85	+148 +85	+185 +85	+68 +43	+83 +43	+106 +43	+39 +14	+54 +14	+25 0	+40 0	+63 0	+100 0	+160 0
140	160	+440 +280	+310 +210	+370 +210																
160	180	+470 +310	+330 +230	+390 +230	+242 +170	+285 +170	+355 +170	+146 +100	+172 +100	+215 +100	+79 +50	+96 +50	+122 +50	+44 +15	+61 +15	+29 0	+46 0	+72 0	+115 0	+185 0
180	200	+525 +340	+355 +240	+425 +240																
200	225	+565 +380	+375 +260	+445 +260	+271 +190	+320 +190	+400 +190	+162 +110	+191 +110	+240 +110	+88 +56	+108 +56	+137 +56	+49 +17	+69 +17	+32 0	+52 0	+81 0	+130 0	+210 0
225	250	+605 +420	+395 +280	+465 +280																
250	280	+690 +480	+430 +300	+510 +300	+299 +210	+350 +210	+440 +210	+182 +125	+214 +125	+265 +125	+98 +62	+119 +62	+151 +62	+54 +18	+75 +18	+36 0	+57 0	+89 0	+140 0	+230 0
280	315	+750 +540	+460 +330	+540 +330																
315	355	+830 +600	+500 +360	+590 +360	+327 +230	+385 +230	+480 +230	+198 +135	+232 +135	+290 +135	+108 +68	+131 +68	+165 +68	+60 +20	+83 +20	+40 0	+63 0	+97 0	+155 0	+250 0
355	400	+910 +680	+540 +400	+630 +400																
400	450	+1010 +760	+595 +440	+690 +440	+327 +230	+385 +230	+480 +230	+198 +135	+232 +135	+290 +135	+108 +68	+131 +68	+165 +68	+60 +20	+83 +20	+40 0	+63 0	+97 0	+155 0	+250 0
450	500	+1090 +840	+635 +480	+730 +480																

備考 表中の各段で、上側の数値は上の寸法許容差、下側の数値は下の寸法許容差を示す。

単位:μm

基準寸法の区分 (mm)		穴の公差域クラス														
を超え	以下	JS6	JS7	K6	K7	M6	M7	N6	N7	P6	P7	R7	S7	T7	U7	X7
-	3	±3	±5	0 -6	0 -10	-2 -8	-2 -12	-4 -10	-4 -14	-6 -12	-6 -16	-10 -20	-14 -24	-	-18 -28	-20 -30
3	6	±4	±6	+2 -6	+3 -9	-1 -9	0 -12	-5 -13	-4 -16	-9 -17	-8 -20	-11 -23	-15 -27	-	-19 -31	-24 -36
6	10	±4.5	±7	+2 -7	+5 -10	-3 -12	0 -15	-7 -16	-4 -19	-12 -21	-9 -24	-13 -28	-17 -32	-	-22 -37	-28 -43
10	14	±5.5	±9	+2 -9	+6 -12	-4 -15	0 -18	-9 -20	-5 -23	-15 -26	-11 -29	-16 -34	-21 -39	-	-26 -44	-33 -51
14	18															-38 -56
18	24	±6.5	±10	+2 -11	+6 -15	-4 -17	0 -21	-11 -24	-7 -28	-18 -31	-14 -35	-20 -41	-27 -48	-	-33 -54	-46 -67
24	30															-56 -77
30	40	±8	±12	+3 -13	+7 -18	-4 -20	0 -25	-12 -28	-8 -33	-21 -37	-17 -42	-25 -50	-34 -59	-	-51 -76	-
40	50															-61 -86
50	65	±9.5	±15	+4 -15	+9 -21	-5 -24	0 -30	-14 -33	-9 -39	-26 -45	-21 -51	-30 -60	-42 -72	-55 -85	-76 -106	-
65	80															-91 -121
80	100	±11	±17	+4 -18	+10 -25	-6 -28	0 -35	-16 -38	-10 -45	-30 -52	-24 -59	-38 -73	-58 -93	-78 -113	-111 -146	-
100	120															-131 -166
120	140	±12.5	±20	+4 -21	+12 -28	-8 -33	0 -40	-20 -45	-12 -52	-36 -61	-28 -68	-48 -88	-77 -117	-107 -147	-	-
140	160															-119 -159
160	180															-131 -171
180	200	±14.5	±23	+5 -24	+13 -33	-8 -37	0 -46	-22 -51	-14 -60	-41 -70	-33 -79	-60 -106	-105 -151	-	-	-
200	225															-113 -159
225	250															-123 -169
250	280	±16	±26	+5 -27	+16 -36	-9 -41	0 -52	-25 -57	-14 -66	-47 -79	-36 -88	-74 -126	-	-	-	-
280	315															-78 -130
315	355	±18	±28	+7 -29	+17 -40	-10 -46	0 -57	-26 -62	-16 -73	-51 -87	-41 -98	-87 -144	-	-	-	-
355	400															-93 -150
400	450	±20	±31	+8 -32	+18 -45	-10 -50	0 -63	-27 -67	-17 -80	-55 -95	-45 -108	-103 -166	-	-	-	-
450	500															-109 -172

多く用いられるはめあいの軸の寸法許容差 JIS B0401(1998)より抜粋

■ 基準寸法の区分と軸の公差域クラスの相関表

基準寸法の区分 (mm)		軸の公差域クラス																
を越え	以下	b9	c9	d8	d9	e7	e8	e9	f6	f7	f8	g5	g6	h5	h6	h7	h8	h9
-	3	-140 -165	-60 -85	-20 -34	-20 -45	-14 -24	-14 -28	-14 -39	-6 -12	-6 -16	-6 -20	-2 -6	-2 -8	0 -4	0 -6	0 -10	0 -14	0 -25
3	6	-140 -170	-70 -100	-30 -48	-30 -60	-20 -32	-20 -38	-20 -50	-10 -18	-10 -22	-10 -28	-4 -9	-4 -12	0 -5	0 -8	0 -12	0 -18	0 -30
6	10	-150 -186	-80 -116	-40 -62	-40 -76	-25 -40	-25 -47	-25 -61	-13 -22	-13 -28	-13 -35	-5 -11	-5 -14	0 -6	0 -9	0 -15	0 -22	0 -36
10	14	-150 -193	-95 -138	-50 -77	-50 -93	-32 -50	-32 -59	-32 -75	-16 -27	-16 -34	-16 -43	-6 -14	-6 -17	0 -8	0 -11	0 -18	0 -27	0 -43
14	18																	
18	24	-160 -212	-110 -162	-65 -98	-65 -117	-40 -61	-40 -73	-40 -92	-20 -33	-20 -41	-20 -53	-7 -16	-7 -20	0 -9	0 -13	0 -21	0 -33	0 -52
24	30																	
30	40	-170 -232	-120 -182	-80 -119	-80 -142	-50 -75	-50 -89	-50 -112	-25 -41	-25 -50	-25 -64	-9 -20	-9 -25	0 -11	0 -16	0 -25	0 -39	0 -62
40	50	-180 -242	-130 -192															
50	65	-190 -264	-140 -214	-100 -146	-100 -174	-60 -90	-60 -106	-60 -134	-30 -49	-30 -60	-30 -76	-10 -23	-10 -29	0 -13	0 -19	0 -30	0 -46	0 -74
65	80	-200 -274	-150 -224															
80	100	-220 -307	-170 -257	-120 -174	-120 -207	-72 -107	-72 -126	-72 -159	-36 -58	-36 -71	-36 -90	-12 -27	-12 -34	0 -15	0 -22	0 -35	0 -54	0 -87
100	120	-240 -327	-180 -267															
120	140	-260 -360	-200 -300															
140	160	-280 -380	-210 -310	-145 -208	-145 -245	-85 -125	-85 -148	-85 -185	-43 -68	-43 -83	-43 -106	-14 -32	-14 -39	0 -18	0 -25	0 -40	0 -63	0 -100
160	180	-310 -410	-230 -330															
180	200	-340 -455	-240 -355															
200	225	-380 -495	-260 -375	-170 -242	-170 -285	-100 -146	-100 -172	-100 -215	-50 -79	-50 -96	-50 -122	-15 -35	-15 -44	0 -20	0 -29	0 -46	0 -72	0 -115
225	250	-420 -535	-280 -395															
250	280	-480 -610	-300 -430	-190 -271	-190 -320	-110 -162	-110 -191	-110 -240	-56 -88	-56 -108	-56 -137	-17 -40	-17 -49	0 -23	0 -32	0 -52	0 -81	0 -130
280	315	-540 -670	-330 -460															
315	355	-600 -740	-360 -500	-210 -299	-210 -350	-125 -182	-125 -214	-125 -265	-62 -98	-62 -119	-62 -151	-18 -43	-18 -54	0 -25	0 -36	0 -57	0 -89	0 -140
355	400	-680 -820	-400 -540															
400	450	-760 -915	-440 -595	-230 -327	-230 -385	-135 -198	-135 -232	-135 -290	-68 -108	-68 -131	-68 -165	-20 -47	-20 -60	0 -27	0 -40	0 -63	0 -97	0 -155
450	500	-840 -995	-480 -635															

備考 表中の各段で、上側の数値は上の寸法許容差、下側の数値は下の寸法許容差を示す。

単位:μm

基準寸法の区分 (mm)		軸の公差域クラス													
を超え	以下	js5	js6	js7	k5	k6	m5	m6	n6	p6	r6	s6	t6	u6	x6
-	3	±2	±3	±5	+4 0	+6 0	+6 +2	+8 +2	+10 +4	+12 +6	+16 +10	+20 +14	-	+24 +18	+26 +20
3	6	±2.5	±4	±6	+6 +1	+9 +1	+9 +4	+12 +4	+16 +8	+20 +12	+23 +15	+27 +19	-	+31 +23	+36 +28
6	10	±3	±4.5	±7	+7 +1	+10 +1	+12 +6	+15 +6	+19 +10	+24 +15	+28 +19	+32 +23	-	+37 +28	+43 +34
10	14	±4	±5.5	±9	+9 +1	+12 +1	+15 +7	+18 +7	+23 +12	+29 +18	+34 +23	+39 +28	-	+44 +33	+51 +40
14	18														+56 +45
18	24	±4.5	±6.5	±10	+11 +2	+15 +2	+17 +8	+21 +8	+28 +15	+35 +22	+41 +28	+48 +35	-	+54 +41	+67 +54
24	30												+54 +41	+61 +48	+77 +64
30	40	±5.5	±8	±12	+13 +2	+18 +2	+20 +9	+25 +9	+33 +17	+42 +26	+50 +34	+59 +43	+64 +48	+76 +60	-
40	50												+70 +54	+86 +70	
50	65	±6.5	±9.5	±15	+15 +2	+21 +2	+24 +11	+30 +11	+39 +20	+51 +32	+60 +41	+72 +53	+85 +66	+106 +87	-
65	80										+62 +43	+78 +59	+94 +75	+121 +102	
80	100	±7.5	±11	±17	+18 +3	+25 +3	+28 +13	+35 +13	+45 +23	+59 +37	+73 +51	+93 +71	+113 +91	+146 +124	-
100	120										+76 +54	+101 +79	+126 +104	+166 +144	
120	140	±9	±12.5	±20	+21 +3	+28 +3	+33 +15	+40 +15	+52 +27	+68 +43	+88 +63	+117 +92	+147 +122	-	-
140	160										+90 +65	+125 +100	+159 +134		
160	180										+93 +68	+133 +108	+171 +146		
180	200	±10	±14.5	±23	+24 +4	+33 +4	+37 +17	+46 +17	+60 +31	+79 +50	+106 +77	+151 +122	-	-	-
200	225										+109 +80	+159 +130			
225	250										+113 +84	+169 +140			
250	280	±11.5	±16	±26	+27 +4	+36 +4	+43 +20	+52 +20	+66 +34	+88 +56	+126 +94	-	-	-	-
280	315										+130 +98				
315	355	±12.5	±18	±28	+29 +4	+40 +4	+46 +21	+57 +21	+73 +37	+98 +62	+144 +108	-	-	-	-
355	400										+150 +114				
400	450	±13.5	±20	±31	+32 +5	+45 +5	+50 +23	+63 +23	+80 +40	+108 +68	+166 +126	-	-	-	-
450	500										+172 +132				

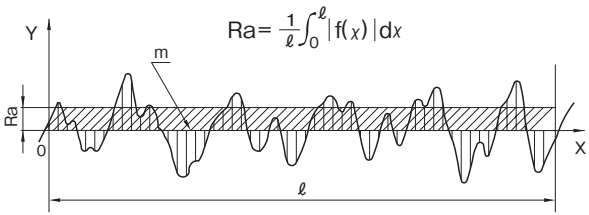
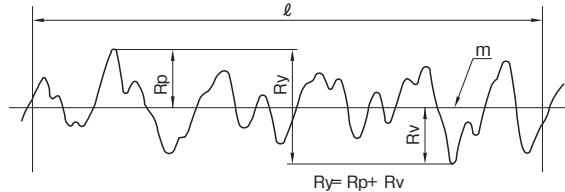
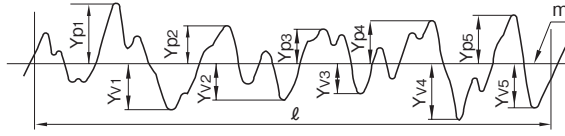
表面粗さ JIS B0601 (1994), JIS B0031 (1994) より抜粋

■ 表面粗さの種類

工業製品の表面粗さを表すパラメータとして、算術平均粗さ(Ra)、最大高さ(Ry)、十点平均粗さ(Rz)、凹凸の平均間隔(Sm)、局部山頂の平均間隔(S)及び負荷長さ率(tp)の定義並びに表示について規定されており、表面粗さは、対象物の表面からランダムに抜き取った各部分におけるそれぞれの算術平均値である。

[中心線平均粗さ(Ra75)は、JIS B 0031・JIS B 0601の付属書で定義されている。]

代表的な表面粗さの求め方

<p>算術平均粗さ Ra</p> <p>粗さ曲線からその平均線の方向に基準長さだけを抜き取り、この抜き取り部分の平均線の方向にX軸を、縦倍率の方向にY軸を取り、粗さ曲線を$y=f(x)$で表したときに、次の式によって求められる値をマイクロメートル(μm)で表したものをいう。</p>	 $Ra = \frac{1}{l} \int_0^l f(x) dx$
<p>最大高さ Ry</p> <p>粗さ曲線からその平均線の方向に基準長さだけを抜き取り、この抜き取り部分の山頂線と谷底線との間隔を粗さ曲線の縦倍率の方向に測定し、この値をマイクロメートル(μm)で表したものをいう。</p> <p>備考 Ryを求める場合には、必ずとみなされるような並はずれて高い山及び低い谷がない部分から、基準長さだけ抜き取る。</p>	 $Ry = Rp + Rv$
<p>十点平均粗さ Rz</p> <p>粗さ曲線からその平均線の方向に基準長さだけを抜き取り、この抜き取り部分の平均線から縦倍率の方向に測定した、最も高い山頂から5番目までの山頂の標高(Yp)の絶対値の平均値と、最も低い谷底から5番目までの谷底の標高(Yv)の絶対値の平均値との和を求め、この値をマイクロメートル(μm)で表したものをいう。</p>	 $Rz = \frac{ Yp1 + Yp2 + Yp3 + Yp4 + Yp5 + Yv1 + Yv2 + Yv3 + Yv4 + Yv5 }{5}$ <p>Yp1 Yp2 Yp3 Yp4 Yp5 : 基準長さ l に対する抜き取り部分の、最も高い山頂から5番目までの山頂の標高 Yv1 Yv2 Yv3 Yv4 Yv5 : 基準長さ l に対する抜き取り部分の、最も低い谷底から5番目までの谷底の標高</p>

参考 算術平均粗さ(Ra)と従来の表記の関係

算術平均粗さ Ra			最大高さ Ry	十点平均粗さ Rz	Ry・Rzの基準長さ l (mm)	従来の仕上げ記号
標準数値	カットオフ値入c(mm)	面の肌の図示	標準数値			
0.012 a	0.08	0.012/ ~ 0.2/	0.05 s	0.05 z	0.08	▽▽▽▽
0.025 a			0.1 s	0.1 z		
0.05 a			0.2 s	0.2 z	0.25	
0.1 a			0.4 s	0.4 z		
0.2 a			0.8 s	0.8 z		
0.4 a	0.8	0.4/ ~ 1.6/	1.6 s	1.6 z	0.8	▽▽▽
0.8 a			3.2 s	3.2 z		
1.6 a			6.3 s	6.3 z		
3.2 a	2.5	3.2/ ~ 6.3/	12.5 s	12.5 z	2.5	▽▽
6.3 a			25 s	25 z		
12.5 a	8	12.5/ ~ 25/	50 s	50 z	8	▽
25 a			100 s	100 z		
50 a	-	50/ ~ 100/	200 s	200 z	8	~
100 a			400 s	400 z		

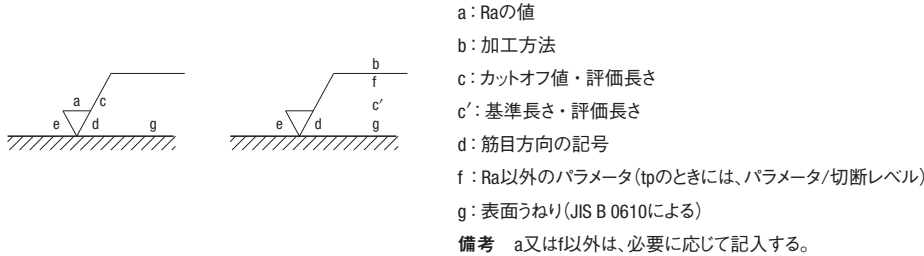
※3種類の相互関係は、便宜上の関係を表したもので厳密性はない。
※Ra,Ry,Rzの評価長さはカットオフ値、基準長さをそれぞれ5倍した値です。

製図一面の肌の図示方法 JIS B0031 (1994) より抜粋

■ 図の指示記号に対する各指示記号の位置

面の肌に関する指示記号は、面の指示記号に対し、表面粗さの値、カットオフ値又は基準長さ、加工方法、筋目方向の記号、表面うねりなどを図1で示す位置に配置して表す。

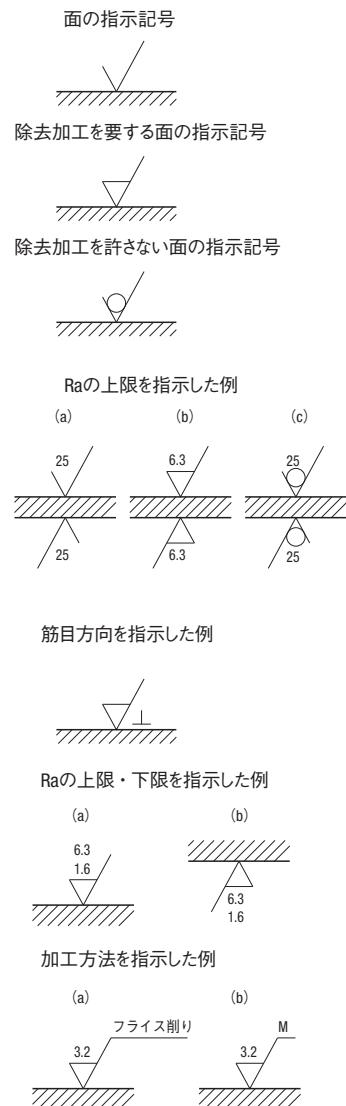
図1 各指示記号の記入位置



参考 図1のeの箇所に、ISO 1302では仕上げ代を記入することになっている。

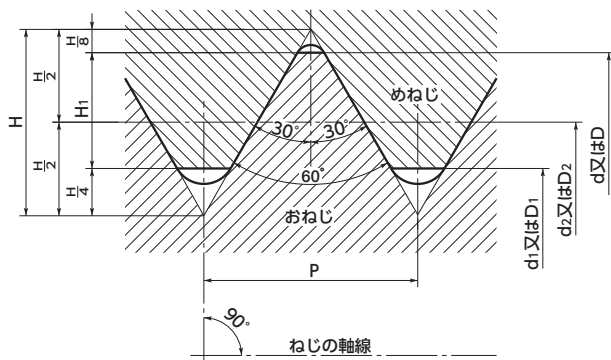
記号	意味	説明図
＝	加工による刃物の筋目の方向が記号を記入した図の投影面に平行 例 形削り面	
⊥	加工による刃物の筋目の方向が記号を記入した図の投影面に直角 例 形削り面(横から見る状態) 旋削、円筒研削面	
X	加工による刃物の筋目の方向が記号を記入した図の投影面に斜めで2方向に交差 例 ホーニング仕上げ面	
M	加工による刃物の筋目が多方向に交差又は無方向 例 ラップ仕上げ面、超仕上げ面、横送りをかけた正面フライスまたはエンドミル削り面	
C	加工による刃物の筋目が記号を記入した面の中心に対してほぼ同心円状 例 面削り面	
R	加工による刃物の筋目が記号を記入した面の中心に対して、ほぼ放射状	

■ 面の肌の図示例



メートル並目ねじ JIS B0205 (1997) (旧規格) より抜粋

■ メートル並目ねじの基準山形、公式及び標準寸法



$$\begin{aligned}
 H &= 0.866025P & d_2 &= d - 0.649519P & D &= d \\
 H_1 &= 0.541266P & d_1 &= d - 1.082532P & D_2 &= d_2 \\
 & & & & D_1 &= d_1
 \end{aligned}$$

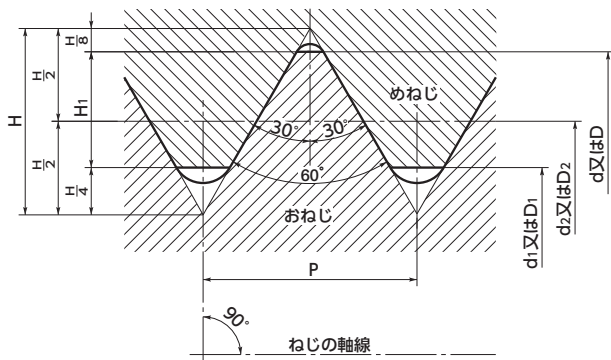
単位:mm

ねじの呼び*			ピッチ P	ひっかきの 高さ H1	めねじ		
1欄	2欄	3欄			谷の径 D	有効径 D ₂	内径 D ₁
					おねじ		
			外径 d	有効径 d ₂	谷の径 d ₁		
M1	M1.1		0.25	0.135	1.000	0.838	0.729
M1.2			0.25	0.135	1.100	0.938	0.829
			0.25	0.135	1.200	1.038	0.929
M1.6	M1.4		0.3	0.162	1.400	1.205	1.075
	M1.8		0.35	0.189	1.600	1.373	1.221
			0.35	0.189	1.800	1.573	1.421
M2	M2.2		0.4	0.217	2.000	1.740	1.567
			0.45	0.244	2.200	1.908	1.713
			0.45	0.244	2.500	2.208	2.013
M3	M3.5		0.5	0.271	3.000	2.675	2.459
			0.6	0.325	3.500	3.110	2.850
			0.7	0.379	4.000	3.545	3.242
M5	M4.5		0.75	0.406	4.500	4.013	3.688
			0.8	0.433	5.000	4.480	4.134
			1	0.541	6.000	5.350	4.917
M8	M7	M9	1	0.541	7.000	6.350	5.917
			1.25	0.677	8.000	7.188	6.647
			1.25	0.677	9.000	8.188	7.647
M10		M11	1.5	0.812	10.000	9.026	8.376
			1.5	0.812	11.000	10.026	9.376
			1.75	0.947	12.000	10.863	10.106
M16	M14		2	1.083	14.000	12.701	11.835
	M18		2	1.083	16.000	14.701	13.835
			2.5	1.353	18.000	16.376	15.294
M20	M22		2.5	1.353	20.000	18.376	17.294
			2.5	1.353	22.000	20.376	19.294
			3	1.624	24.000	22.051	20.752
M30	M27		3	1.624	27.000	25.051	23.752
	M33		3.5	1.894	30.000	27.727	26.211
			3.5	1.894	33.000	30.727	29.211
M36	M39		4	2.165	36.000	33.402	31.670
			4	2.165	39.000	36.402	34.670
			4.5	2.436	42.000	39.077	37.129
M48	M45		4.5	2.436	45.000	42.077	40.129
			5	2.706	48.000	44.752	42.587
			5	2.706	52.000	48.752	46.587
M56	M60		5.5	2.977	56.000	52.428	50.046
			5.5	2.977	60.000	56.428	54.046
			6	3.248	64.000	60.103	57.505
			6	3.248	68.000	64.103	61.505

*1欄を優先的に、必要に応じて2欄、3欄の順に選ぶ。

メートル細目ねじ JIS B0207(1982)(旧規格)より抜粋

■ メートル細目ねじの基準山形、公式及び標準寸法



$$H = 0.866025P \quad d_2 = d - 0.649519P \quad D = d$$

$$H_1 = 0.541266P \quad d_1 = d - 1.082532P \quad D_2 = d_2$$

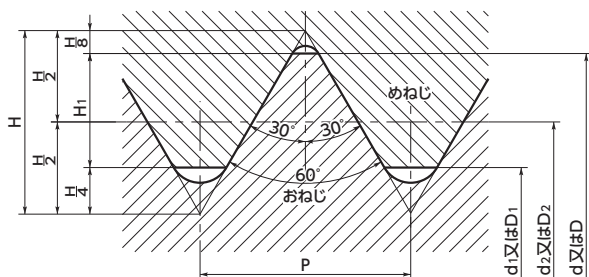
$$D_1 = d_1$$

単位:mm

ねじの呼び	ピッチ P	ひっかかりの高さ H1	めねじ		
			谷の径 D	有効径 D ₂	内径 D ₁
			おねじ		
			外径 d	有効径 d ₂	谷の径 d ₁
M1×0.2	0.2	0.108	1.000	0.870	0.783
M1.1×0.2	0.2	0.108	1.100	0.970	0.883
M1.2×0.2	0.2	0.108	1.200	1.070	0.983
M1.4×0.2	0.2	0.108	1.400	1.270	1.183
M1.6×0.2	0.2	0.108	1.600	1.470	1.383
M1.8×0.2	0.2	0.108	1.800	1.670	1.583
M2×0.25	0.25	0.135	2.000	1.838	1.729
M2.2×0.25	0.25	0.135	2.200	2.038	1.929
M2.5×0.35	0.35	0.189	2.500	2.273	2.121
M3×0.35	0.35	0.189	3.000	2.773	2.621
M3.5×0.35	0.35	0.189	3.500	3.273	3.121
M4×0.5	0.5	0.271	4.000	3.675	3.459
M4.5×0.5	0.5	0.271	4.500	4.175	3.959
M5×0.5	0.5	0.271	5.000	4.675	4.459
M5.5×0.5	0.5	0.271	5.500	5.175	4.959
M6×0.75	0.75	0.406	6.000	5.513	5.188
M7×0.75	0.75	0.406	7.000	6.513	6.188
M8×1	1	0.541	8.000	7.350	6.917
M8×0.75	0.75	0.406	8.000	7.513	7.188
M9×1	1	0.541	9.000	8.350	7.917
M9×0.75	0.75	0.406	9.000	8.513	8.188
M10×1.25	1.25	0.677	10.000	9.188	8.647
M10×1	1	0.541	10.000	9.350	8.917
M10×0.75	0.75	0.406	10.000	9.513	9.188
M11×1	1	0.541	11.000	10.350	9.917
M11×0.75	0.75	0.406	11.000	10.513	10.188
M12×1.5	1.5	0.812	12.000	11.026	10.376
M12×1.25	1.25	0.677	12.000	11.188	10.647
M12×1	1	0.541	12.000	11.350	10.917
M14×1.5	1.5	0.812	14.000	13.026	12.376
M14×1.25	1.25	0.677	14.000	13.188	12.647
M14×1	1	0.541	14.000	13.350	12.917
M15×1.5	1.5	0.812	15.000	14.026	13.376
M15×1	1	0.541	15.000	14.350	13.917
M16×1.5	1.5	0.812	16.000	15.026	14.376
M16×1	1	0.541	16.000	15.350	14.917
M17×1.5	1.5	0.812	17.000	16.026	15.376
M17×1	1	0.541	17.000	16.350	15.917
M18×2	2	1.083	18.000	16.701	15.835
M18×1.5	1.5	0.812	18.000	17.026	16.376
M18×1	1	0.541	18.000	17.350	16.917
M20×2	2	1.083	20.000	18.701	17.835
M20×1.5	1.5	0.812	20.000	19.026	18.376
M20×1	1	0.541	20.000	19.350	18.917
M22×2	2	1.083	22.000	20.701	19.835
M22×1.5	1.5	0.812	22.000	21.026	20.376
M22×1	1	0.541	22.000	21.350	20.917
M24×2	2	1.083	24.000	22.701	21.835
M24×1.5	1.5	0.812	24.000	23.026	22.376
M24×1	1	0.541	24.000	23.350	22.917

ユニファイ並目ねじ/細目ねじ JIS B0206(1973), JIS B0208(1973)より抜粋

■ ユニファイ並目ねじ/細目ねじの基準山形、公式及び標準寸法



$$H = \frac{25.4}{n} \quad H = \frac{0.866025}{n} \times 25.4 \quad d = (d) \times 25.4 \quad D = d$$

$$H_1 = \frac{0.541266}{n} \times 25.4 \quad d_2 = \left(d - \frac{0.649519}{n}\right) \times 25.4 \quad D_2 = d_2$$

$$d_1 = \left(d - \frac{1.082532}{n}\right) \times 25.4 \quad D_1 = d_1$$

ここに n : 25.4mm についてのねじ山数

ユニファイ並目ねじ

単位:mm

ねじの呼び*			ねじ山数 (25.4mmに つき) n	ピッチ P (参考)	ひっかか りの高 さ H1	めねじ					
1	2	(参考)				谷の径 D	有効径 D ₂	内径 D ₁			
						おねじ					
			外径 d	有効径 d ₂	谷の径 d ₁						
No. 2 - 56 UNC	No. 1-64 UNC No. 3-48 UNC	0.0730-64 UNC	64	0.3969	0.215	1.854	1.598	1.425			
		0.0860-56 UNC	56	0.4536	0.246	2.184	1.890	1.694			
		0.0990-48 UNC	48	0.5292	0.286	2.515	2.172	1.941			
No. 4 - 40 UNC No. 5 - 40 UNC No. 6 - 32 UNC		0.1120-40 UNC	40	0.6350	0.344	2.845	2.433	2.156			
		0.1250-40 UNC	40	0.6350	0.344	3.175	2.764	2.487			
		0.1380-32 UNC	32	0.7938	0.430	3.505	2.990	2.647			
No. 8 - 32 UNC No. 10 - 24 UNC	No. 12-24 UNC	0.1640-32 UNC	32	0.7938	0.430	4.166	3.650	3.307			
		0.1900-24 UNC	24	1.0583	0.573	4.826	4.138	3.680			
		0.2160-24 UNC	24	1.0583	0.573	5.486	4.798	4.341			
1/4 - 20 UNC 5/16 - 18 UNC 3/8 - 16 UNC		0.2500-20 UNC	20	1.2700	0.687	6.350	5.524	4.976			
		0.3125-18 UNC	18	1.4111	0.764	7.938	7.021	6.411			
		0.3750-16 UNC	16	1.5875	0.859	9.525	8.494	7.805			
7/16 - 14 UNC 1/2 - 13 UNC 9/16 - 12 UNC		0.4375-14 UNC	14	1.8143	0.982	11.112	9.934	9.149			
		0.5000-13 UNC	13	1.9538	1.058	12.700	11.430	10.584			
		0.5625-12 UNC	12	2.1167	1.146	14.288	12.913	11.996			
5/8 - 11 UNC 3/4 - 10 UNC 7/8 - 9 UNC		0.6250-11 UNC	11	2.3091	1.250	15.875	14.376	13.376			
		0.7500-10 UNC	10	2.5400	1.375	19.050	17.399	16.299			
		0.8750-9 UNC	9	2.8222	1.528	22.225	20.391	19.169			
1 - 8 UNC 1 1/8 - 7 UNC 1 1/8 - 7 UNC		1.0000-8 UNC	8	3.1750	1.719	25.400	23.338	21.963			
		1.1250-7 UNC	7	3.6286	1.964	28.575	26.218	24.648			
		1.2500-7 UNC	7	3.6286	1.964	31.750	29.393	27.823			

*1欄を優先的に、必要に応じて2欄を選ぶ。参考欄に示すものは、ねじの呼びを十進式で示したものである。

ユニファイ細目ねじ

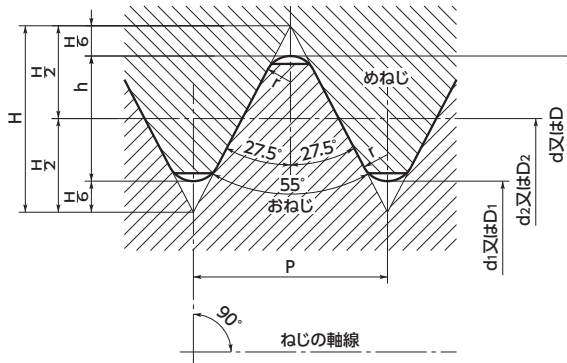
単位:mm

No. 0 - 80 UNF	No. 1-72 UNF	0.0600-80 UNF	80	0.3175	0.172	1.524	1.318	1.181			
		0.0730-72 UNF	72	0.3528	0.191	1.854	1.626	1.473			
No. 2 - 64 UNF		0.0860-64 UNF	64	0.3969	0.215	2.184	1.928	1.755			
No. 4 - 48 UNF No. 5 - 44 UNF	No. 3-56 UNF	0.0990-56 UNF	56	0.4536	0.246	2.515	2.220	2.024			
		0.1120-48 UNF	48	0.5292	0.286	2.845	2.502	2.271			
		0.1250-44 UNF	44	0.5773	0.312	3.175	2.799	2.550			
No. 6 - 40 UNF No. 8 - 36 UNF No. 10 - 32 UNF		0.1380-40 UNF	40	0.6350	0.344	3.505	3.094	2.817			
		0.1640-36 UNF	36	0.7056	0.382	4.166	3.708	3.401			
		0.1900-32 UNF	32	0.7938	0.430	4.826	4.310	3.967			
1/4 - 28 UNF 5/16 - 24 UNF	No. 12-28 UNF	0.2160-28 UNF	28	0.9071	0.491	5.486	4.897	4.503			
		0.2500-28 UNF	28	0.9071	0.491	6.350	5.761	5.367			
		0.3125-24 UNF	24	1.0583	0.573	7.938	7.249	6.792			
3/8 - 24 UNF 7/16 - 20 UNF 1/2 - 20 UNF		0.3750-24 UNF	24	1.0583	0.573	9.525	8.837	8.379			
		0.4375-20 UNF	20	1.2700	0.687	11.112	10.287	9.738			
		0.5000-20 UNF	20	1.2700	0.687	12.700	11.874	11.326			
9/16 - 18 UNF 5/8 - 18 UNF 3/4 - 16 UNF		0.5625-18 UNF	18	1.4111	0.764	14.288	13.371	12.761			
		0.6250-18 UNF	18	1.4111	0.764	15.875	14.958	14.348			
		0.7500-16 UNF	16	1.5875	0.859	19.050	18.019	17.330			
7/8 - 14 UNF 1 - 12 UNF 1 1/8 - 12 UNF		0.8750-14 UNF	14	1.8143	0.982	22.225	21.046	20.262			
		1.0000-12 UNF	12	2.1167	1.146	25.400	24.026	23.109			
		1.1250-12 UNF	12	2.1167	1.146	28.575	27.201	26.284			

*1欄を優先的に、必要に応じて2欄を選ぶ。参考欄に示すものは、ねじの呼びを十進式で示したものである。

管用平行ねじ JIS B0202(1999)より抜粋

■ 管用平行ねじの基準山形、公式及び標準寸法



$$P = \frac{25.4}{n}$$

$$H = 0.960491 P$$

$$h = 0.640327 P$$

$$r = 0.137329 P$$

$$d_2 = d - h \quad D_2 = d_2$$

$$d_1 = d - 2h \quad D_1 = d_1$$

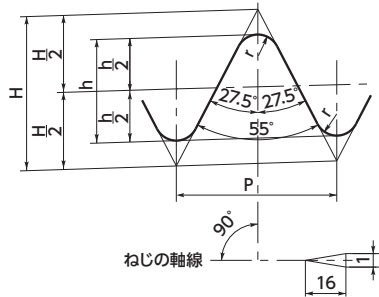
単位:mm

ねじの呼び	ねじ山数 (25.4mmにつき) n	ピッチ P (参考)	ねじ山の高さ h	山の頂及び 谷の丸み r	おねじ		
					外径 d	有効径 d ₂	谷の径 d ₁
					めねじ		
					谷の径 D	有効径 D ₂	内径 D ₁
G ¹ / ₁₆	28	0.9071	0.581	0.12	7.723	7.142	6.561
G ¹ / ₈	28	0.9071	0.581	0.12	9.728	9.147	8.566
G ¹ / ₄	19	1.3368	0.856	0.18	13.157	12.301	11.445
G ³ / ₈	19	1.3368	0.856	0.18	16.662	15.806	14.950
G ¹ / ₂	14	1.8143	1.162	0.25	20.955	19.793	18.631
G ⁵ / ₈	14	1.8143	1.162	0.25	22.911	21.749	20.587
G ³ / ₄	14	1.8143	1.162	0.25	26.441	25.279	24.117
G ⁷ / ₈	14	1.8143	1.162	0.25	30.201	29.039	27.877
G1	11	2.3091	1.479	0.32	33.249	31.770	30.291
G ¹ / ₈	11	2.3091	1.479	0.32	37.897	36.418	34.939
G ¹ / ₄	11	2.3091	1.479	0.32	41.910	40.431	38.952
G ¹ / ₂	11	2.3091	1.479	0.32	47.803	46.324	44.845
G ³ / ₄	11	2.3091	1.479	0.32	53.746	52.267	50.788
G2	11	2.3091	1.479	0.32	59.614	58.135	56.656
G ² / ₄	11	2.3091	1.479	0.32	65.710	64.231	62.752
G ² / ₂	11	2.3091	1.479	0.32	75.184	73.705	72.226
G ³ / ₄	11	2.3091	1.479	0.32	81.534	80.055	78.576
G3	11	2.3091	1.479	0.32	87.884	86.405	84.926
G ³ / ₂	11	2.3091	1.479	0.32	100.330	98.851	97.372
G4	11	2.3091	1.479	0.32	113.030	111.551	110.072
G ⁴ / ₂	11	2.3091	1.479	0.32	125.730	124.251	122.772
G5	11	2.3091	1.479	0.32	138.430	136.951	135.472
G ⁵ / ₂	11	2.3091	1.479	0.32	151.130	149.651	148.172
G6	11	2.3091	1.479	0.32	163.830	162.351	160.872

管用テーパねじ JIS B0203(1999)より抜粋

■ 管用テーパねじの基準山形、公式及び標準寸法

テーパおねじ及びテーパめねじに対して適用する基準山形



太い実線は、
基準山形を示す。

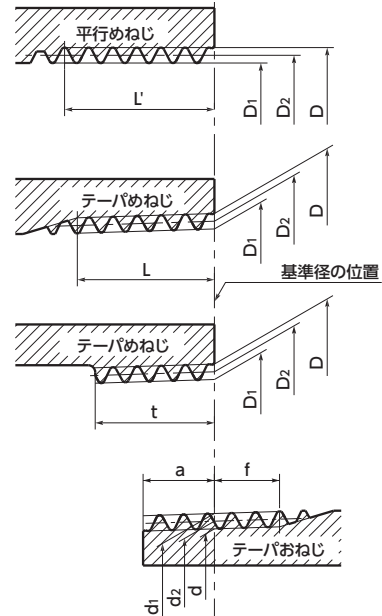
$$P = \frac{25.4}{n}$$

$$H = 0.960\ 237\ P$$

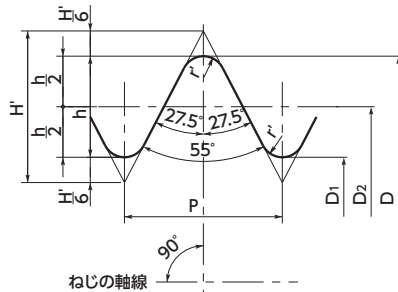
$$h = 0.640\ 327\ P$$

$$r = 0.137\ 278\ P$$

テーパおねじとテーパめねじ又は平行めねじとのほめあい



平行めねじに対して適用する基準山形



太い実線は、
基準山形を示す。

$$P = \frac{25.4}{n}$$

$$H' = 0.960\ 491\ P$$

$$h = 0.640\ 327\ P$$

$$r' = 0.137\ 329\ P$$

単位:mm

*1 ねじの 呼び	ねじ山				基準径			基準径の位置			有効ねじ部の長さ(最小)				配管用 炭素鋼管 の 寸法 (参考)			
	ねじ山 数 (25.4 mm につき) n	ピッチ P (参考)	山の 高さ h	丸み r 又は r'	おねじ			おねじ		めねじ	めねじ			外形			厚さ	
					外径 d	有効径 d ₂	谷の径 d ₁	管端から			テーパ めねじ	平行 めねじ	不完全 ねじ部が ある場合					不完全 ねじ部 がない 場合
								基準の 長さ a	軸線 方向の 許容差 b									
谷の径 D	有効径 D ₂	内径 D ₁	基準の 長さ a	軸線 方向の 許容差 b	軸線 方向の 許容差 c	平行 めねじ の D、D ₂ 及び D ₁ の 許容差	基準径 の位置 から 大径側 に向 かって f	基準径 の位置 から小 径側 に向 かって l'	管又は 管継手 端から l'									
R ¹ / ₁₆	28	0.9071	0.581	0.12	7.723	7.142	6.561	3.97	±0.91	±1.13	±0.071	2.5	6.2	7.4	4.4	-	-	
R ¹ / ₈	28	0.9071	0.581	0.12	9.728	9.147	8.566	3.97	±0.91	±1.13	±0.071	2.5	6.2	7.4	4.4	10.5	2.0	
R ¹ / ₄	19	1.3368	0.856	0.18	13.157	12.301	11.445	6.01	±1.34	±1.67	±0.104	3.7	9.4	11.0	6.7	13.8	2.3	
R ³ / ₈	19	1.3368	0.856	0.18	16.662	15.806	14.950	6.35	±1.34	±1.67	±0.104	3.7	9.7	11.4	7.0	17.3	2.3	
R ¹ / ₂	14	1.8143	1.162	0.25	20.955	19.793	18.631	8.16	±1.81	±2.27	±0.142	5.0	12.7	15.0	9.1	21.7	2.8	
R ³ / ₄	14	1.8143	1.162	0.25	26.441	25.279	24.117	9.53	±1.81	±2.27	±0.142	5.0	14.1	16.3	10.2	27.2	2.8	
R1	11	2.3091	1.479	0.32	33.249	31.770	30.291	10.39	±2.31	±2.89	±0.181	6.4	16.2	19.1	11.6	34	3.2	
R ¹ / ₄	11	2.3091	1.479	0.32	41.910	40.431	38.952	12.70	±2.31	±2.89	±0.181	6.4	18.5	21.4	13.4	42.7	3.5	
R ¹ / ₂	11	2.3091	1.479	0.32	47.803	46.324	44.845	12.70	±2.31	±2.89	±0.181	6.4	18.5	21.4	13.4	48.6	3.5	
R2	11	2.3091	1.479	0.32	59.614	58.135	56.656	15.88	±2.31	±2.89	±0.181	7.5	22.8	25.7	16.9	60.5	3.8	
R ² / ₂	11	2.3091	1.479	0.32	75.184	73.705	72.226	17.46	±3.46	±3.46	±0.216	9.2	26.7	30.1	18.6	76.3	4.2	
R3	11	2.3091	1.479	0.32	87.884	86.405	84.926	20.64	±3.46	±3.46	±0.216	9.2	29.8	33.3	21.1	89.1	4.2	
R4	11	2.3091	1.479	0.32	113.030	111.551	110.072	25.40	±3.46	±3.46	±0.216	10.4	35.8	39.3	25.9	114.3	4.5	
R5	11	2.3091	1.479	0.32	138.430	136.951	135.472	28.58	±3.46	±3.46	±0.216	11.5	40.1	43.5	29.3	139.8	4.5	
R6	11	2.3091	1.479	0.32	163.830	162.351	160.872	28.58	±3.46	±3.46	±0.216	11.5	40.1	43.5	29.3	165.2	5.0	

*1 この呼びは、テーパおねじに対するもので、テーパめねじ及び平行めねじの場合は、Rの記号をRC又はRPとする。
*2 テーパのねじは基準径の位置から小径側に向かっての長さ、平行めねじは管又は管継手端からの長さ。

硬さ換算表 SAE J417 ※1983年改訂

■ 鋼のロックウェルC硬さに対する近似的換算値 ⁽¹⁾

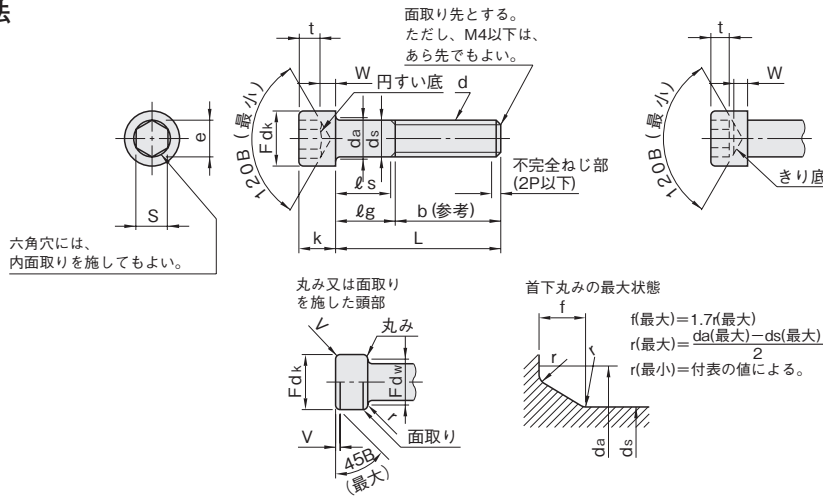
(HRC) ロック ウェル Cスケール 硬さ	(HV) ピッカース 硬さ	ブリネル硬さ(HB) 10mm球 荷重3000kgf		ロックウェル硬さ ⁽³⁾			ロックウェルスーパーフィシャル 硬さ ダイヤモンド円錐圧子			(Hs) ショア硬さ	引張強さ (近似値) MPa (kgf/mm ²) ⁽²⁾	ロックウェル Cスケール 硬さ ⁽³⁾
		標準球	タングステン カーバイド球	(HRA) Aスケール 荷重60kgf ダイヤモンド 円錐圧子	(HRB) Bスケール 荷重100kgf 径1.6mm (1/16in)球	(HRD) Dスケール 荷重100kgf ダイヤモンド 円錐圧子	15-N スケール 荷重 15kgf	30-N スケール 荷重 30kgf	45-N スケール 荷重 45kgf			
68	940	-	-	85.6	-	76.9	93.2	84.4	75.4	97	-	68
67	900	-	-	85.0	-	76.1	92.9	83.6	74.2	95	-	67
66	865	-	-	84.5	-	75.4	92.5	82.8	73.3	92	-	66
65	832	-	(739)	83.9	-	74.5	92.2	81.9	72.0	91	-	65
64	800	-	(722)	83.4	-	73.8	91.8	81.1	71.0	88	-	64
63	772	-	(705)	82.8	-	73.0	91.4	80.1	69.9	87	-	63
62	746	-	(688)	82.3	-	72.2	91.1	79.3	68.8	85	-	62
61	720	-	(670)	81.8	-	71.5	90.7	78.4	67.7	83	-	61
60	697	-	(654)	81.2	-	70.7	90.2	77.5	66.6	81	-	60
59	674	-	(634)	80.7	-	69.9	89.8	76.6	65.5	80	-	59
58	653	-	615	80.1	-	69.2	89.3	75.7	64.3	78	-	58
57	633	-	595	79.6	-	68.5	88.9	74.8	63.2	76	-	57
56	613	-	577	79.0	-	67.7	88.3	73.9	62.0	75	-	56
55	595	-	560	78.5	-	66.9	87.9	73.0	60.9	74	2075(212)	55
54	577	-	543	78.0	-	66.1	87.4	72.0	59.8	72	2015(205)	54
53	560	-	525	77.4	-	65.4	86.9	71.2	58.5	71	1950(199)	53
52	544	(500)	512	76.8	-	64.6	86.4	70.2	57.4	69	1880(192)	52
51	528	(487)	496	76.3	-	63.8	85.9	69.4	56.1	68	1820(186)	51
50	513	(475)	481	75.9	-	63.1	85.5	68.5	55.0	67	1760(179)	50
49	498	(464)	469	75.2	-	62.1	85.0	67.6	53.8	66	1695(173)	49
48	484	451	455	74.7	-	61.4	84.5	66.7	52.5	64	1635(167)	48
47	471	442	443	74.1	-	60.8	83.9	65.8	51.4	63	1580(161)	47
46	458	432	432	73.6	-	60.0	83.5	64.8	50.3	62	1530(156)	46
45	446	421	421	73.1	-	59.2	83.0	64.0	49.0	60	1480(151)	45
44	434	409	409	72.5	-	58.5	82.5	63.1	47.8	58	1435(146)	44
43	423	400	400	72.0	-	57.7	82.0	62.2	46.7	57	1385(141)	43
42	412	390	390	71.5	-	56.9	81.5	61.3	45.5	56	1340(136)	42
41	402	381	381	70.9	-	56.2	80.9	60.4	44.3	55	1295(132)	41
40	392	371	371	70.4	-	55.4	80.4	59.5	43.1	54	1250(127)	40
39	382	362	362	69.9	-	54.6	79.9	58.6	41.9	52	1215(124)	39
38	372	353	353	69.4	-	53.8	79.4	57.7	40.8	51	1180(120)	38
37	363	344	344	68.9	-	53.1	78.8	56.8	39.6	50	1160(118)	37
36	354	336	336	68.4	(109.0)	52.3	78.3	55.9	38.4	49	1115(114)	36
35	345	327	327	67.9	(108.5)	51.5	77.7	55.0	37.2	48	1080(110)	35
34	336	319	319	67.4	(108.0)	50.8	77.2	54.2	36.1	47	1055(108)	34
33	327	311	311	66.8	(107.5)	50.0	76.6	53.3	34.9	46	1025(105)	33
32	318	301	301	66.3	(107.0)	49.2	76.1	52.1	33.7	44	1000(102)	32
31	310	294	294	65.8	(106.0)	48.4	75.6	51.3	32.7	43	980(100)	31
30	302	286	286	65.3	(105.5)	47.7	75.0	50.4	31.3	42	950(97)	30
29	294	279	279	64.7	(104.5)	47.0	74.5	49.5	30.1	41	930(95)	29
28	286	271	271	64.3	(104.0)	46.1	73.9	48.6	28.9	41	910(93)	28
27	279	264	264	63.8	(103.0)	45.2	73.3	47.7	27.8	40	880(90)	27
26	272	258	258	63.3	(102.5)	44.6	72.8	46.8	26.7	38	860(88)	26
25	266	253	253	62.8	(101.5)	43.8	72.2	45.9	25.5	38	840(86)	25
24	260	247	247	62.4	(101.0)	43.1	71.6	45.0	24.3	37	825(84)	24
23	254	243	243	62.0	100.0	42.1	71.0	44.0	23.1	36	805(82)	23
22	248	237	237	61.5	99.0	41.6	70.5	43.2	22.0	35	785(80)	22
21	243	231	231	61.0	98.5	40.9	69.9	42.3	20.7	35	770(79)	21
20	238	226	226	60.5	97.8	40.1	69.4	41.5	19.6	34	760(77)	20
(18)	230	219	219	-	96.7	-	-	-	-	33	730(75)	(18)
(16)	222	212	212	-	95.5	-	-	-	-	32	705(72)	(16)
(14)	213	203	203	-	93.9	-	-	-	-	31	675(69)	(14)
(12)	204	194	194	-	92.3	-	-	-	-	29	650(66)	(12)
(10)	196	187	187	-	90.7	-	-	-	-	28	620(63)	(10)
(8)	188	179	179	-	89.5	-	-	-	-	27	600(61)	(8)
(6)	180	171	171	-	87.1	-	-	-	-	26	580(59)	(6)
(4)	173	165	165	-	85.5	-	-	-	-	25	550(56)	(4)
(2)	166	158	158	-	83.5	-	-	-	-	24	530(54)	(2)
(0)	160	152	152	-	81.7	-	-	-	-	24	515(53)	(0)

注 (1) 青色の数字は、ASTM E 140 表1 による(SAE-ASM-ASTM が合同で調整したものである)。
 (2) 括弧()を付けて示してある単位及び数値は、JIS Z 8413 及びZ 8438 換算表によりpsi から換算したものである。なお1MPa = 1N/mm²
 (3) 表中括弧()内の数字は、あまり用いられない範囲のものであり参考として示したものである。

六角穴付きボルト JIS B1776 (2006) より抜粋

■ 基準寸法の区分と軸の公差域クラスの相関表

1. 各部の寸法



単位:mm

ねじの呼び(d) ¹⁵	M3	M4	M5	M6	M8	M10	M12	(M14)	M16	(M18)	M20	(M22)	M24	(M27)	M30	
ねじのピッチ(P) ¹⁴	0.5	0.7	0.8	1	1.25	1.5	1.75	2	2	2.5	2.5	2.5	3	3	3.5	
b	参考	18	20	22	24	28	32	36	40	44	48	52	56	60	66	72
dk	最大(基準寸法)*	5.5	7	8.5	10	13	16	18	21	24	27	30	33	36	40	45
	最大**	5.68	7.22	8.72	10.22	13.27	16.27	18.27	21.33	24.33	27.33	30.33	33.39	36.39	40.39	45.39
	最小	5.32	6.78	8.28	9.78	12.73	15.73	17.73	20.67	23.67	26.67	29.67	32.61	35.61	39.61	44.61
da	最大	3.6	4.7	5.7	6.8	9.2	11.2	13.7	15.7	17.7	20.2	22.4	24.4	26.4	30.4	33.4
ds	最大(基準寸法)	3	4	5	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	27	30
	最小	2.86	3.82	4.82	5.82	7.78	9.78	11.73	13.73	15.73	17.73	19.67	21.67	23.67	26.67	29.67
e	最小	2.87	3.44	4.58	5.72	6.86	9.15	11.43	13.72	16.00	19.44	19.44	21.73	21.73	25.15	
f	最大	0.51	0.60	0.60	0.68	1.02	1.02	1.45	1.45	1.45	1.87	2.04	2.04	2.04	2.89	2.89
k	最大(基準寸法)	3	4	5	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	27	30
	最小	2.86	3.82	4.82	5.70	7.64	9.64	11.57	13.57	15.57	17.57	19.48	21.48	23.48	26.48	29.48
r	最小	0.1	0.2	0.2	0.25	0.4	0.4	0.6	0.6	0.6	0.6	0.8	0.8	0.8	1	1
s	呼び(基準寸法)	2.5	3	4	5	6	8	10	12	14	14	17	17	19	19	22
	最小	2.52	3.02	4.02	5.02	6.02	8.025	10.025	12.032	14.032	14.032	17.050	17.050	19.065	19.065	22.065
	最大	1欄 2欄	2.580 3.080	3.080 4.095	4.095 5.140	5.140 6.140	6.140 8.175	8.175 10.175	10.175 12.212	12.212 14.212	14.212 14.212	17.230	17.230	19.275	19.275	22.275
t	最小	1.3	2	2.5	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13.5	15.5
v	最大	0.3	0.4	0.5	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.7	3
dw	最小	5.07	6.53	8.03	9.38	12.33	15.33	17.23	20.17	23.17	25.87	28.87	31.81	34.81	38.61	43.61
w	最小	1.15	1.4	1.9	2.3	3.3	4	4.8	5.8	6.8	7.7	8.6	9.5	10.4	12.1	13.1

注(14) s(最大)の1欄は、強度区分8.8及び10.9のもの及び性状区分A2-50、A2-70のものに適用し、2欄は、強度区分12.9のものに適用する。ただし、受渡当事者間の協定によって、強度区分12.9のものに1欄を適用することができる。
 なお、ねじの呼びM20以上のs(最大)は、すべての強度区分及び性状区分のものに適用する。

注(15) ねじの呼びに括弧を付けたものは、なるべく用いない。

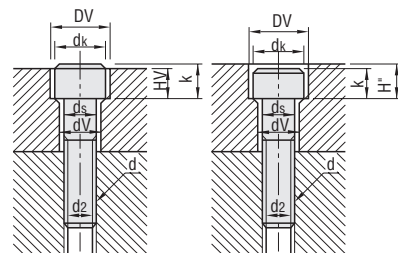
備考 1. 頭部の側面には、平目又はあや目のローレット(JIS B 0951(ローレット目)参照)を付ける。この場合、dk(最大)は、この表に示した**印の値とする。また、ローレットのないものを必要とする場合は、注文者が指定する。ただし、そのdk(最大)は、この表に示した*印の値とする。

2. ねじの呼びに対して推奨する呼び長さ(l)は、太線の枠内とする。
 なお、lが点線の位置より短いものは全ねじとし、首下部における不完全ねじ部長さは、約3Pとする。

3. 呼び長さ(l)が点線の位置より長いものに対するlg(最大)及びls(最小)は、次の式によっている。
 $lg(\text{最大}) = \text{呼び長さ}(l) - b$
 $ls(\text{最小}) = lg(\text{最大}) - 5P$

参考：六角穴付きボルトに対するざぐり及びボルト穴の寸法

単位:mm



ねじの呼び(d)	M3	M4	M5	M6	M8	M10	M12	M14	M16	M18	M20	M22	M24	M27	M30
ds	3	4	5	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	27	30
d'	3.4	4.5	5.5	6.6	9	11	14	16	18	20	22	24	26	30	33
dk	5.5	7	8.5	10	13	16	18	21	24	27	30	33	36	40	45
D'	6.5	8	9.5	11	14	17.5	20	23	26	29	32	35	39	43	48
K	3	4	5	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	27	30
H'	2.7	3.6	4.6	5.5	7.4	9.2	11	12.8	14.5	16.5	18.5	20.5	22.5	25	28
H''	3.3	4.4	5.4	6.5	8.6	10.8	13	15.2	17.5	19.5	21.5	23.5	25.5	29	32
d2	2.6	3.4	4.3	5.1	6.9	8.6	10.4	12.2	14.2	15.7	17.7	19.7	21.2	24.2	26.7

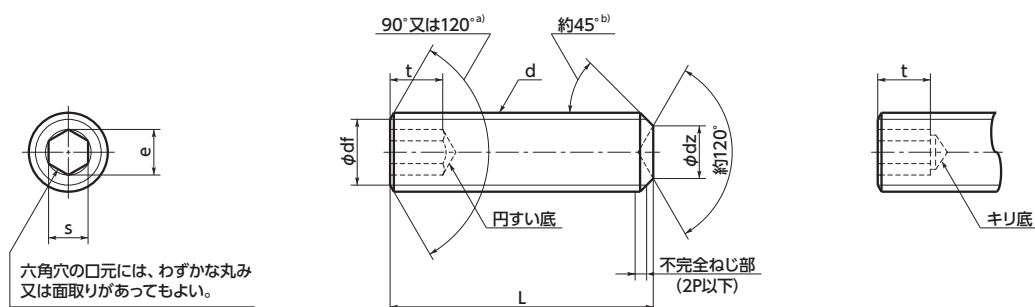
2.六角穴付きボルトのLと l_s 及び l_g

単位:mm

呼び 長さ	ねじの呼び(d)		l_s min及び l_g max																																					
	min	max	M3	M4	M5	M6	M8	M10	M12	(M14)	M16	(M18)	M20	(M22)	M24	(M27)	M30	l_s min	l_g min	l_s min	l_g min	l_s min	l_g min	l_s min	l_g min	l_s min	l_g min	l_s min	l_g min	l_s min	l_g min	l_s min	l_g min							
5	4.76	5.24																																						
6	5.76	6.24																																						
8	7.71	8.29																																						
10	9.71	10.29																																						
12	11.65	12.35																																						
16	15.65	16.35																																						
20	19.58	20.42																																						
25	24.58	25.42	4.5	7																																				
30	29.58	30.42	9.5	12	6.5	10	4	8																																
35	34.5	35.5			11.5	15	9	13	6	11																														
40	39.5	40.5			16.5	20	14	18	11	16	5.75	12																												
45	44.5	45.5					19	23	16	21	10.75	17	5.5	13																										
50	49.5	50.5					24	28	21	26	15.75	22	10.5	18																										
55	54.4	55.6							26	31	20.75	27	15.5	23	10.25	19																								
60	59.4	60.6						31	36	25.75	32	20.5	28	15.25	24	10	20																							
65	64.4	65.6								30.75	37	25.5	33	20.25	29	15	25	11	21	4.5	17																			
70	69.4	70.6								35.75	42	30.5	38	25.25	34	20	30	16	26	9.5	22																			
80	79.4	80.6								45.75	52	40.5	48	35.25	44	30	40	26	36	19.5	32	15.5	28	11.5	24															
90	89.3	90.7										50.5	58	45.25	54	40	50	36	46	29.5	42	25.5	38	21.5	34	15	30	9	24											
100	99.3	100.7										60.5	68	55.25	64	50	60	46	56	39.5	52	35.5	48	31.5	44	25	40	19	34											
110	109.3	110.7												65.25	74	60	70	56	66	49.5	62	45.5	58	41.5	54	35	50	29	44	20.5	38									
120	119.3	120.7												75.25	84	70	80	66	76	59.5	72	55.5	68	51.5	64	45	60	39	54	30.5	48									
130	129.2	130.8														80	90	76	86	69.5	82	65.5	78	61.5	74	55	70	49	64	40.5	58									
140	139.2	140.8														90	100	86	96	79.5	92	75.5	88	71.5	84	65	80	59	74	60.5	68									
150	149.2	150.8																96	106	89.5	102	85.5	98	81.5	94	75	90	69	84	60.5	78									
160	159.2	160.8																106	116	99.5	112	95.5	108	91.5	104	85	100	79	94	70.5	88									
180	179.2	180.8																		119.5	132	115.5	128	111.5	124	105	120	99	114	90.5	108									
200	199.05	200.95																			135.5	148	131.5	144	125	140	119	134	110.5	128										
220	219.05	220.95																											139	154	130.5	148								
240	239.05	240.95																											159	174	150.5	168								
260	258.95	261.05																											179	194	170.5	188								
280	278.95	281.05																											199	214	190.5	208								
300	298.95	301.05																											219	234	210.5	228								

六角穴付き止めねじ JIS B 1177 (2007) より抜粋

■ 六角穴付き止めねじ(クボミ先)の形状・寸法



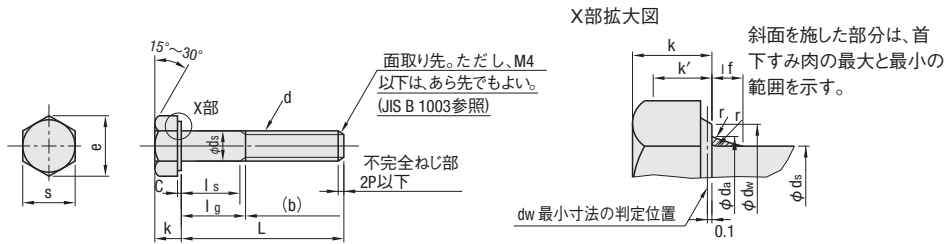
単位:mm

ねじの呼び(d)			M1.6	M2	M2.5	M3	M4	M5	M6	M8	M10	M12	M16	M20	M24
P ^{c)}			0.35	0.4	0.45	0.5	0.7	0.8	1	1.25	1.5	1.75	2	2.5	3
dz	最大		0.8	1	1.2	1.4	2	2.5	3	5	6	8	10	14	16
	最小		0.55	0.75	0.95	1.15	1.75	2.25	2.75	4.7	5.7	7.64	9.64	13.57	15.57
df			ほぼおねじの谷の径												
e ^{d)} e ^{e)}	最小		0.809	1.011	1.454	1.733	2.303	2.873	3.443	4.583	5.723	6.863	9.149	11.42	13.71
s	呼び		0.7	0.9	1.3	1.5	2	2.5	3	4	5	6	8	10	12
	最大		0.724	0.913	1.300	1.58	2.08	2.58	3.08	4.095	5.14	6.14	8.175	10.17	12.21
	最小		0.71	0.887	1.275	1.52	2.02	2.52	3.02	4.02	5.02	6.02	8.025	10.02	12.03
t	最小	f)	0.7	0.8	1.2	1.2	1.5	2	2	3	4	4.8	6.4	8	10
		g)	1.5	1.7	2	2	2.5	3	3.5	5	6	8	10	12	15
L			(参考) 1000個当たりの概略質量・単位 kg (密度: 7.85kg/dm ³)												
呼び長さ	最小	最大													
2	1.8	2.2	0.019	0.029											
2.5	2.3	2.7	0.025	0.037	0.063										
3	2.8	3.2	0.029	0.044	0.075	0.1									
4	3.76	4.24	0.037	0.059	0.1	0.14	0.23								
5	4.76	5.24	0.046	0.074	0.125	0.18	0.305	0.42							
6	5.76	6.24	0.054	0.089	0.15	0.22	0.38	0.54	0.74						
8	7.71	8.29	0.07	0.119	0.199	0.3	0.53	0.78	1.09	1.88					
10	9.71	10.2		0.148	0.249	0.38	0.68	1.02	1.44	2.51	3.72				
12	11.6	12.3			0.299	0.46	0.83	1.26	1.79	3.14	4.73	6.7			
16	15.6	16.3				0.62	1.13	1.74	2.49	4.4	6.73	9.5	15.7		
20	19.5	20.4					1.4	2.22	3.19	5.66	8.72	12.3	20.9	31.1	
25	24.5	25.4						2.82	4.07	7.24	11.2	15.8	27.4	41.4	55.2
30	29.5	30.4							4.94	8.81	13.7	19.3	33.9	51.7	70.3
35	34.5	35.5								10.4	16.2	22.7	40.4	62	85.3
40	39.5	40.5								12	18.7	26.2	46.9	72.3	100
45	44.5	45.5									21.2	29.7	53.3	82.6	115
50	49.5	50.5									23.6	33.2	59.8	92.6	130
55	54.4	55.6										36.6	66.3	103	145
60	59.4	60.6										40.1	72.8	114	160

注記 推奨する呼び長さは、太線枠内のものとする。
a) 呼び長さが上表に示す階段状の網かけで示したものは、120°面取りをつける。
b) 約45°の角度は、おねじの谷の径より下の傾斜部に適用する。
c) Pは、ねじのピッチを示す。
d) e_{min}=1.14s_{min}
e) eおよびsのゲージ検査は、JIS B 1016による。
f) 網かけを施した呼び長さのねじに適用する。
g) 網かけを施していない呼び長さのねじに適用する。

六角ボルト JIS B 1180 (1999) より抜粋

■ 六角ボルト(部品等級A)の形状・寸法



単位:mm

ねじの呼び (d)	並目ねじ欄	M2	M3	M4	M5	M6	M8	M10	M12	—	M16	M20	M24													
	Ⅱ欄	—	—	—	—	—	—	—	—	—	M14	—	—	—												
並目ピッチP	0.4	0.5	0.7	0.8	1	1.25	1.25	1.5	1.75	2	2	2.5	3													
細目ねじ欄	—	—	—	—	—	—	M8×1	M10×1	M12×1.5	—	M16×1.5	M20×1.5	M24×2													
Ⅱ欄	—	—	—	—	—	—	—	M10×1.25	M12×1.25	M14×1.5	—	M20×2	—													
b(参考)	L ≤ 125mm	10	12	14	16	18	22	26	30	34	38	46	54													
	125 < L ≤ 150mm	—	—	—	—	—	—	—	—	40	44	52	60													
c	最小	0.1	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15	0.2	0.2	0.2													
	最大	0.25	0.4	0.4	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.8	0.8	0.8													
da	最大	2.6	3.6	4.7	5.7	6.8	9.2	11.2	13.7	15.7	17.7	22.4	26.4													
ds	基準寸法=最大	2	3	4	5	6	8	10	12	14	16	20	24													
	最小	1.86	2.86	3.82	4.82	5.82	7.78	9.78	11.73	13.73	15.73	19.67	23.67													
dw	最小	3.07	4.57	5.88	6.88	8.88	11.63	14.63	16.63	* 19.64	22.49	28.19	33.61													
e	最小	4.32	6.01	7.66	8.79	11.05	14.38	17.77	20.03	23.36	26.75	33.53	39.98													
lf	最大	0.8	1	1.2	1.2	1.4	2	2	3	3	3	4	4													
k	基準寸法=呼び	1.4	2	2.8	3.5	4	5.3	6.4	7.5	8.8	10	12.5	15													
	最小	1.275	1.875	2.675	3.35	3.85	5.15	6.22	7.32	8.62	9.82	12.285	14.785													
	最大	1.525	2.125	2.925	3.65	4.15	5.45	6.58	7.68	8.98	10.18	12.715	15.215													
k'	最小	0.89	1.31	1.87	2.35	2.7	3.61	4.35	5.12	6.03	6.87	8.6	10.35													
r	最小	0.1	0.1	0.2	0.2	0.25	0.4	0.4	0.6	0.6	0.6	0.8	0.8													
s	基準寸法=最大	4	5.5	7	8	10	13	16	18	21	24	30	36													
	最小	3.82	5.32	6.78	7.78	9.78	12.73	15.73	17.73	20.67	23.67	29.67	35.38													
ボルトの長さ(L)		ℓs及びℓg																								
呼び長さ (基準寸法)	最小	ℓs 最小	ℓg 最大	ℓs 最小	ℓg 最大	ℓs 最小	ℓg 最大	ℓs 最小	ℓg 最大	ℓs 最小	ℓg 最大	ℓs 最小	ℓg 最大	ℓs 最小	ℓg 最大	ℓs 最小	ℓg 最大	ℓs 最小	ℓg 最大	ℓs 最小	ℓg 最大	ℓs 最小	ℓg 最大			
	最大																									
16	15.65	16.35	4	6																						
20	19.58	20.42	8	10	5.5	8																				
25	24.58	25.42			10.5	13	7.5	11	5	9																
30	29.58	30.42			15.5	18	12.5	16	10	14	7	12														
35	34.5	35.5					17.5	21	15	19	12	17														
40	39.5	40.5					22.5	26	20	24	17	22	11.75	18												
45	44.5	45.5							25	29	22	27	16.75	23	11.5	19										
50	49.5	50.5							30	34	27	32	21.75	28	16.5	24	11.25	20								
55	54.4	55.6									32	37	26.75	33	21.5	29	16.25	25								
60	59.4	60.6									37	42	31.75	38	26.5	34	21.25	30	16	26						
65	64.4	65.6											36.75	43	31.5	39	26.25	35	21	31	17	27				
70	69.4	70.6											41.75	48	36.5	44	31.25	40	26	36	22	32				
80	79.4	80.6											51.75	58	46.5	54	41.25	50	36	46	32	42	21.5	34		
90	89.3	90.7													56.5	64	51.25	60	46	56	42	52	31.5	44	21	36
100	99.3	100.7													66.5	74	61.25	70	56	66	52	62	41.5	54	31	46
110	109.3	110.7															71.25	80	66	76	62	72	51.5	64	41	56
120	119.3	120.7															81.25	90	76	86	72	82	61.5	74	51	66
130	129.2	130.8																	80	90	76	86	65.5	78	55	70
140	139.2	140.8																	90	100	86	96	75.5	88	65	80
150	149.2	150.8																			96	106	85.5	98	75	90

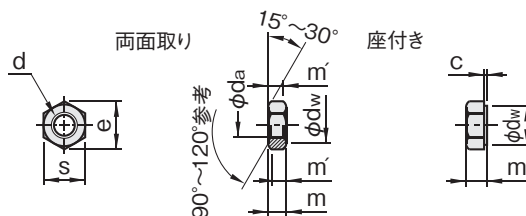
備考 1. ねじの呼びは、Ⅱ欄のものを優先する。なお、ねじの呼びの表し方は、JIS B 0123によっている。
 2. ねじの呼びに対して推奨する呼び長さ(L)は、太線の枠内とする。
 3. 太線枠内の最大の呼び長さより長いボルトのねじ部長さ(b)の公差は、受渡当事者間の協定によるが、JIS B 1021によるのがよい。
 4. ℓg最大及びℓs最小は、次による。ℓg最大=呼び長さ(L)-b、ℓs最小=ℓg最大-5P(P=並目ピッチ)
 5. この表で規定するda及びrの値は、JIS B 1005によっている。
 6. ねじ先形状の"面取り先"及び"あら先"は、JIS B 1003による。
 7. 表中の*印の数値は、対応国際規格の誤りを修正した値である。

*現行流通している六角ボルト、六角ナットM10、M12の対辺Sは旧JISによるものもあります。

六角ナット JIS B1181 (1995) より抜粋

■ 六角ナット

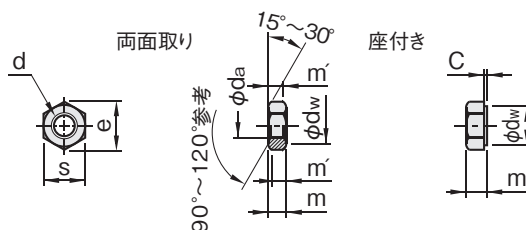
1.六角ナット スタイルI (部品等級A) の形状、寸法



単位:mm

ねじの呼び(d)	M2	M3	M4	M5	M6	M8	M10	M12	(M14)	M16
ピッチ(P)	0.4	0.5	0.7	0.8	1	1.25	1.5	1.75	2	2
c	最大	0.2	0.4	0.4	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.8
	最小	0.1	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15	0.2
da	最小(基準寸法)	2	3	4	5	6	8	10	12	14
	最大	2.3	3.45	4.6	5.75	6.75	8.75	10.8	13	15.1
dw	最小	3.07	4.6	5.9	6.9	8.9	11.6	14.6	16.6	19.6
	最大	4.32	6.01	7.66	8.79	11.05	14.38	17.77	20.03	23.35
e	最小	4.32	6.01	7.66	8.79	11.05	14.38	17.77	20.03	23.35
	最大(基準寸法)	1.6	2.4	3.2	4.7	5.2	6.8	8.4	10.8	12.8
m	最小	1.35	2.15	2.9	4.4	4.9	6.44	8.04	10.37	12.1
	最大	1.08	1.72	2.32	3.52	3.92	5.15	6.43	8.3	9.68
m*	最小	1.08	1.72	2.32	3.52	3.92	5.15	6.43	8.3	9.68
	最大(基準寸法)	4	5.5	7	8	10	13	16	18	21
s	最小	3.82	5.32	6.78	7.78	9.78	12.73	15.73	17.73	20.67
	最大	4	5.5	7	8	10	13	16	18	21

2.六角ナット スタイルII (部品等級A) の形状、寸法



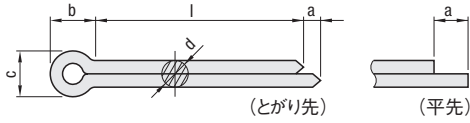
単位:mm

ねじの呼び(d)	M5	M6	M8	M10	M12	(M14)	M16
ピッチ(P)	0.8	1	1.25	1.5	1.75	2	2
c	最大	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.8
	最小	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15	0.2
da	最小(基準寸法)	5	6	8	10	12	14
	最大	5.75	6.75	8.75	10.8	13	15.1
dw	最小	6.9	8.9	11.6	14.6	16.6	19.6
	最大	8.79	11.05	14.38	17.77	20.03	23.35
e	最小	8.79	11.05	14.38	17.77	20.03	23.35
	最大(基準寸法)	5.1	5.7	7.5	9.3	12	14.1
m	最小	4.8	5.4	7.14	8.94	11.57	13.4
	最大	3.84	4.32	5.71	7.15	9.26	10.7
m*	最小	3.84	4.32	5.71	7.15	9.26	10.7
	最大(基準寸法)	8	10	13	16	18	21
s	最小	7.78	9.78	12.73	15.73	17.73	20.67
	最大	8	10	13	16	18	21

備考 1.ねじの呼びに括弧を付けたものは、なるべく用いない。
 2.ナットの形状は、指定がない限り両面取りとし、座付きは注文者の指定による。
 なお、座付きのねじ部の面取りは、“両面取り”に準じる。
 *現行流通している六角ボルト、六角ナットM10、M12の対辺Sは旧JISによるものもあります。

割りピン JIS B1351 (1987) より抜粋

■ 割りピンの形状・寸法



単位:mm

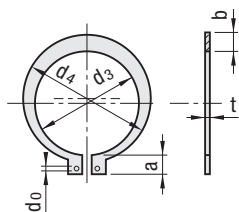
呼び径		0.6	0.8	1	1.2	1.6	2	2.5	3.2	4	5	6.3	8	10	13	16	20	
d	基準寸法	0.5	0.7	0.9	1	1.4	1.8	2.3	2.9	3.7	4.6	5.9	7.5	9.5	12.4	15.4	19.3	
	許容差	0 -0.1						0 -0.2						0 -0.3				
c	基準寸法	1	1.4	1.8	2	2.8	3.6	4.6	5.8	7.4	9.2	11.8	15	19	24.8	30.8	38.6	
	許容差	0 -0.1	0 -0.2		0 -0.3	0 -0.4		0 -0.6	0 -0.7	0 -0.9	0 -1.2	0 -1.5	0 -1.9	0 -2.4	0 -3.1	0 -3.8	0 -4.8	
b	約	2	2.4	3	3	3.2	4	5	6.4	8	10	12.6	16	20	26	32	40	
a	約	1.6	1.6	1.6	2.5	2.5	2.5	2.5	3.2	4	4	4	4	6.3	6.3	6.3	6.3	
適用するボルト及びピン径	ボルト	をこえ	-	2.5	3.5	4.5	5.5	7	9	11	14	20	27	39	56	80	120	170
		以下	2.5	3.5	4.5	5.5	7	9	11	14	20	27	39	56	80	120	170	-
	クレビスピン	をこえ	-	2	3	4	5	6	8	9	12	17	23	29	44	69	110	160
		以下	2	3	4	5	6	8	9	12	17	23	29	44	69	110	160	-
ピン穴径		(備考)	0.6	0.8	1	1.2	1.6	2	2.5	3.2	4	5	6.3	8	10	13	16	20
φ	4																	
	5																	
	6		±0.5															
	8																	
	10		±0.5															
	12																	
	14			±0.5														
	16																	
	18				±0.5													
	20																	
	22							±0.8										
	25																	
	28								±0.8									
	32																	
	36									±0.8								
	40																	
	45										±1.2							
	50																	
	56											±1.2						
	63																	
71												±1.2						
80																		
90													±2					
100																		
112														±2				
125																		
140															±2			
160																		
180																±2		
200																		
224																	±2	
250																		
280																		±2

備考 1.呼び径は、ピン穴の径による。
 2.dは、先端からL/2の間における値とする。
 3.先端の形状は、とがり先でも平先でもよい。そのいずれかを必要とする場合は指定する。
 4.長さ(L)は、太線の枠内とし、枠内の数値は、その許容差を示す。ただし、この表以外のrを必要とする場合は、注文者が指定する。
 5.頭部は、軸心から著しく傾いてはならない。

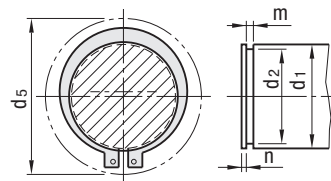
C形止め輪 JIS B2804 (2001) より抜粋

■ C形止め輪

【軸用】



直径 d_0 の穴の位置は、止め輪を適用する軸に入れたとき、溝にかくれないようにする。



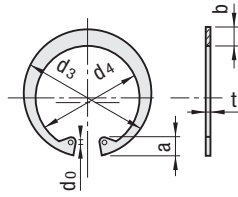
d_5 は、軸にはめるときの外周の最大径。

単位:mm

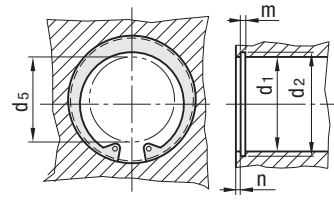
呼び(1)	止め輪						適用する輪 (参考)																
	d_3		t		b	a	d_5	d_1	d_2		m		n										
	基準寸法	許容差	基準寸法	許容差	(約)	(約)	(最小)		基準寸法	許容差	基準寸法	許容差	(最小)										
10	9.3	±0.15	1	±0.05	1.6	3	1.5	17	10	9.6	0 -0.09	1.15											
(11)	10.2				1.8	3.1		18	11	10.5													
12	11.1	±0.18			±0.06	1.8	3.2	1.5	19	12				11.5	0 -0.11								
(13)	12					1.8	3.3		20	13				12.4									
14	12.9					2	3.4	1.7	22	14				13.4									
15	13.8					2.1	3.5		23	15				14.3									
16	14.7					2.2	3.6	2	24	16				15.2		0 -0.21							
17	15.7					2.2	3.7		25	17				16.2									
18	16.5					±0.2	±0.06	2.6	3.8	2				26		18	17	0 -0.21	1.35	1.5			
(19)	17.5							2.7	3.8					27		19	18						
20	18.5	±0.25	±0.06	2.7	3.9			2	28	20	19	0 -0.25											
(21)	19.5			2.7	4				30	21	20												
22	20.5			2.7	4.1			2.5	31	22	21		0 -0.3										
(24)	22.2			3.1	4.2				33	24	22.9												
25	23.2			±0.4	±0.07			3.1	4.3	2.5	34		25	23.9	0 -0.25	1.75	+0.14 0						
(26)	24.2							3.1	4.4		35		26	24.9									
28	25.9							±0.45	±0.07	3.1	4.6		2.5	38							28	26.6	0 -0.3
(29)	26.9									3.5	4.7			39							29	27.6	
30	27.9	3.5	4.8			2	40			30	28.6	0 -0.25											
32	29.6	3.5	5				43			32	30.3												
(34)	31.5	±0.4	±0.07			4	5.3			2	45	34	32.3	0 -0.25				1.95	2				
35	32.2					4	5.4				46	35	33										
(36)	33.2					4	5.4			2.5	47	36	34							0 -0.3			
(38)	35.2					4.5	5.6				50	38	36										
40	37			±0.45	±0.08	4.5	5.8	2.5	53	40	38	0 -0.3											
(42)	38.5					4.5	6.2		55	42	39.5												
45	41.5					4.8	6.3	2	58	45	42.5		0 -0.25										
(48)	44.5					4.8	6.5		62	48	45.5												
50	45.8					±0.45	±0.08	5	6.7	2.5	64		50		47	0 -0.3	2.2			2			
(52)	47.8							5	6.8		66		52		49								
55	50.8	5	7					2	70	55	52		0 -0.25										
(56)	51.8	5	7						71	56	53												
(58)	53.8	5.5	7.1	2.5	73			58	55	0 -0.3													
60	55.8	5.5	7.2		75			60	57														
(62)	57.8	5.5	7.2	2	77			62	59	0 -0.25													
(63)	58.8	5.5	7.3		78			63	60														
65	60.8	±0.45	±0.08	6.4	7.4			2.5	81	65	62	0 -0.3	2.7	2.5									
(68)	63.5			6.4	7.8				84	68	65												
70	65.5			6.4	7.8	2	86	70	67	0 -0.25													
(72)	67.5			7	7.9		88	72	69														
75	70.5			7	7.9	2.5	92	75	72	0 -0.3													
(78)	73.5			7.4	8.1		95	78	75														
80	74.5					7.4	8.2		97	80	76.5												

注(1):呼びは、()以外を優先し、必要に応じて()のものを使用。
 注(2):厚さ(t)=1.6mmは当分の間1.5mmとすることができる。この場合mは1.65mmとする。
 備考 1. 止め輪円環部の最小幅は、板厚より小さくしてはならない。
 2. 適用する軸の寸法は、推奨する寸法を参考として示したものである。
 3. d_4 寸法(mm)は、 $d_4=d_3+(1.4\sim 1.5)b$ とすることが望ましい。
 参考 厚さは、日本ばね工業会規格JISMA No.6-1976(ばね用鋼帯)によっている。

【穴用】



直径 d_0 の穴の位置は、止め輪を適用する穴に入れたとき、溝にかくれないようにする。



d_5 は、穴にはめるときの内周の最小径。

単位:mm

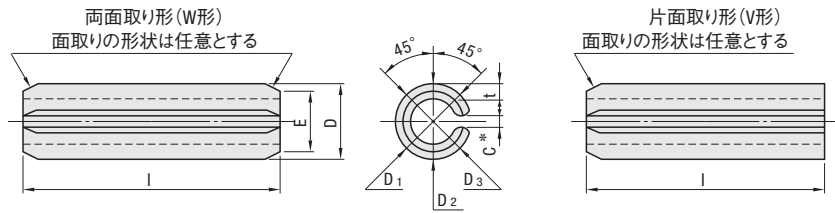
呼び(1)	止め輪							適用する輪 (参考)							
	d_3		t		b	a	d_0	d_5	d_1	d_2		m		n	
	基準寸法	許容差	基準寸法	許容差	(約)	(約)	(最小)			基準寸法	許容差	基準寸法	許容差	(最小)	
10	10.7	±0.18	1	±0.05	1.8	3.1	1.2	3	10	+0.11 0		1.15			
11	11.8				1.8	3.2		4	11						11.4
12	13				1.8	3.3		5	12						12.5
(13)	14.1				1.8	3.5	1.5	6	13						13.6
14	15.1				2	3.6		7	14						14.6
15	16.2				2	3.6	1.7	8	15						15.7
16	17.3				2	3.7		8	16						16.8
(17)	18.3				2	3.8		9	17						17.8
18	19.5				2.5	4		10	18						19
19	20.5				2.5	4		2	11						19
20	21.5	2.5	4	12	20	21									
(21)	22.5	±0.2	1.2	±0.06	2.5	4.1			12	21	22				
22	23.5				2.5	4.1			13	22	23				
(24)	25.9				2.5	4.3			15	24	25.2				
25	26.9				3	4.4			16	25	26.2				
(26)	27.9				3	4.6	16		26	27.2					
28	30.1				3	4.6	18		28	29.4					
30	32.1				3	4.7	20		30	31.4					
32	34.4				3.5	5.2	21		32	33.7					
(34)	36.5				±0.25	1.6 (2)	±0.06	3.5	5.2	23	34	35.7			
35	37.8							3.5	5.2	24	35	37			
(36)	38.8	3.5	5.2	25				36	38						
37	39.8	3.5	5.2	26				37	39						
(38)	40.8	4	5.3	27				38	40						
40	43.5	4	5.7	28				40	42.5						
42	45.5	±0.4	1.8	±0.07				4	5.8	30	42	44.5			
45	48.5							4.5	5.9	33	45	47.5			
47	50.5							4.5	6.1	34	47	49.5			
(48)	51.5							4.5	6.2	35	48	50.5			
50	54.2				5.1	6.5	37	50	53						
52	56.2				5.1	6.5	39	52	55						
55	59.2				5.1	6.5	41	55	58						
(56)	60.2				5.1	6.6	42	56	59						
(58)	62.2				5.1	6.8	44	58	61						
60	64.2				±0.45	2	±0.07	5.5	6.8	46	60	63			
62	66.2	5.5	6.9	48				62	65						
(63)	67.2	5.5	6.9	49				63	66						
(65)	69.2	5.5	7	50				65	68						
68	72.5	6	7.4	53				68	71						
(70)	74.5	6	7.4	55				70	73						
72	76.5	±0.55	2.5	±0.08				6.6	7.4	57	72	75			
75	79.5							6.6	7.8	60	75	78			
(78)	82.5							6.6	8	62	78	81			
80	85.5							7	8	64	80	83.5			

注(1):呼びは、()以外を優先し、必要に応じて()のものを使用。
 注(2):厚さ(t)=1.6mmは当分の間1.5mmとすることができる。この場合mは1.65mmとする。
 備考 1. 止め輪円環部の最小幅は、板厚より小さくしてはならない。
 2. 適用する穴の寸法は、推奨する寸法を参考として示したものである。
 3. d_4 寸法(mm)は、 $d_4=d_3-(1.4\sim 1.5)b$ とすることが望ましい。
 参考 厚さは、日本ばね工業会規格JISMA No.6-1976(ばね用鋼帯)によっている。

スプリングピン JIS B2808 (1995) より抜粋 / E形止め輪 JIS B2805 (1978) より抜粋

■ 形状・寸法

スプリングピンの形状・寸法



*すきまCは、スプリングピンを適用する穴に挿入したとき、辺が接触しないような寸法でなければならない。

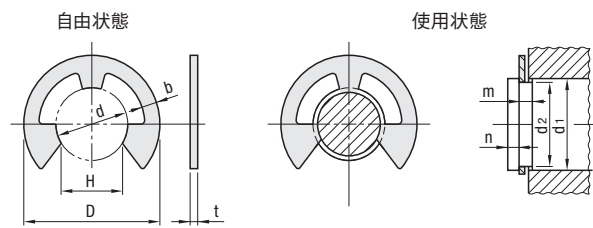
単位:mm

呼び径	呼び径														
	1	1.2	1.4	1.5	1.6	2	2.5	3	4	5	6	8	10	13	
D (1)	最大	1.2	1.4	1.6	1.7	1.8	2.25	2.75	3.25	4.4	5.4	6.4	8.6	10.6	13.7
	最小	1.1	1.3	1.5	1.6	1.7	2.15	2.65	3.15	4.2	5.2	6.2	8.3	10.3	13.4
t (参考)	一般用	0.2	0.25	0.28	0.3	0.3	0.4	0.5	0.6	0.8	1	1.2	1.6	2	2.5
	軽荷重用 (最大)	0.1	0.12	0.15	0.15	0.15	0.2	0.25	0.3	0.4	0.5	0.6	-	-	-
E		0.9	1.1	1.3	1.4	1.5	1.9	2.4	2.9	3.9	4.8	5.8	7.8	9.8	12.7
二重せん断荷重 kN(kgf) 最小値	一般用	0.69 {70}	1.02 {104}	1.35 {138}	1.55 {158}	1.68 {171}	2.76 {281}	4.31 {440}	6.2 {633}	10.8 {1130}	17.25 {1760}	24.83 {2532}	44.13 {4500}	68.94 {7030}	112.78 {11500}
	軽荷重用	0.38 {39}	0.56 {57}	0.8 {82}	0.87 {89}	0.93 {95}	1.55 {158}	2.42 {247}	3.49 {356}	6.21 {633}	9.7 {989}	13.96 {1424}	-	-	-
適用する穴	径	1	1.2	1.4	1.5	1.6	2	2.5	3	4	5	6	8	10	13
	寸法許容差			+0.08 0				+0.09 0			+0.12 0			+0.15 0	+0.2 0

φ	寸法許容差	呼び径														
		1	1.2	1.4	1.5	1.6	2	2.5	3	4	5	6	8	10	13	
4	+0.5 0	○	○	○	○	○										
5		○	○	○	○	○	○									
6		○	○	○	○	○	○	○								
8		○	○	○	○	○	○	○	○							
10		○	○	○	○	○	○	○	○	○						
12	+1.0 0		○							○						
14			○							○						
16				○						○						
18					○					○						
20						○				○						
22							○			○						
25								○		○						
28									○	○						
32										○						
36											○					
40	+1.5 0										○					
45												○				
50													○			
56														○		
63															○	
70																
80																
90																
100																
110																
125																
140																

注(1):D最大は、ピンの円周上における最大値とし、D最小は、D₁、D₂、D₃の平均値とする。参考 tの数値は、JISMA No.6(日本ばね工業会規格)による。

E形止め輪の形状・寸法



備考 形状は一例を示す

呼び	止め輪										適用する輪 (参考)						
	d (1)		D		H		t		b		d1の区分		d2		m		n
	基準寸法	許容差	基準寸法	許容差	基準寸法	許容差	基準寸法	許容差	約	約	を越え	以下	基準寸法	許容差	基準寸法	許容差	最小
0.8	0.8	0 -0.08	2	±0.1	0.7	-0.25	0.2	±0.02	0.3	1	1.4	0.8	+0.05 0	0.3	+0.05 0	0.4	
1.2	1.2		3		1		0.3	±0.025	0.4	1.4	2	2.5	1.2			0.4	0.6
1.5	1.5	0	4	1.3	0.4		±0.03	0.6	2	2.5	1.5	+0.06 0	0.5	1			
2	2	-0.09	5	1.7	0.4			0.7	2.5	3.2	2						
2.5	2.5		6	2.1	0.4	±0.04	0.8	3.2	4	2.5	+0.075 0	0.7	1.2				
3	3		7	2.6	0.6		0.9	4	5	3							
4	4	0	9	3.5	0.6	±0.05	1.1	5	7	4	+0.09 0	0.9	1.5				
5	5	-0.12	11	4.3	0.6		1.2	6	8	5							
6	6		12	5.2	0.8	±0.06	1.4	7	9	6	+0.11 0	1.15	2				
7	7		14	6.1	0.8		1.6	8	11	7							
8	8	0	16	6.9	0.8	±0.07	1.8	9	12	8	+0.13 0	1.75(2)	3				
9	9	-0.15	18	7.8	0		2.0	10	14	9							
10	10		20	8.7	-0.35	2.2	11	15	10		+0.14 0	3.5					
12	12	0	23	10.4	1.0	2.4	13	18	12								
15	15	-0.18	29	13	0	2.8	16	24	15		2.2	4					
19	19	0	37	16.5	-0.45	4.0	20	31	19								
24	24	-0.21	44	20.8	-8.5	5.0	25	38	24								

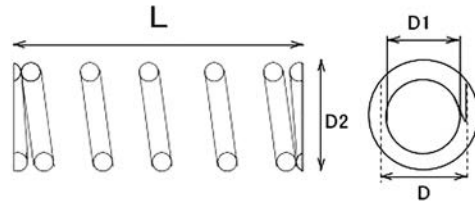
注(1):dの測定には、限界プラグゲージを用いる。

注(2):厚さ(t)=1.6mmは当分の間1.5mmとすることができる。この場合mは1.65mmとする。備考 適用する軸の寸法は、推奨する寸法を参考として示したものである。

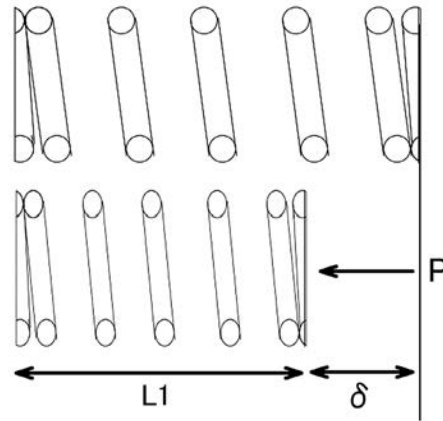
ばねの計算 JIS B2704(2000)より抜粋

記号	記号の意味
d	線径(φ)
D1	コイル内径(mm)
D2	コイル外径(mm)
D	コイル平均径(D1+D2)/2
Na	有効巻数
Nt	総巻数
L	自由長(mm)
P	荷重(N)(Kg)
δ	ばねのたわみ
k	ばね定数N/mm(Kg/mm)
G	横弾性係数N/mm ² (Kg/mm ²)
c	ばね指数(D/d)
材質	横弾性係数(N/mm ²)
硬鋼線	78500
ピアノ線	78500
オイルテンパー線	78500
ステンレス線	68500

材料	比重(g/cm ³)
鉄(Fe+0.06%C)	7.87
鋼(Fe+0.8%C)	7.84
SUS304(18Cr-8C)	7.9



※D(コイル平均径)…線の中心と中心の間の寸法



A.ばねの重量を計算する

例> ピانو線φ2.0 有効巻数5(総巻数7) コイル径φ15.0

①ばねの体積を求める

材料の断面積 × ばねの長さ = ばねの体積

$$\text{式}\gg (1.0 \times 1.0 \times 3.14) \times (15.0 \times 3.14 \times 7) = 3.14 \times 329.7 = 1035.258 \text{ mm}^3$$

②ばねの重量を求める

質量 × 比重 = ばねの重量

$$\text{式}\gg 1035.258 \text{ mm}^3 \times 0.00784 \text{ g/mm}^3 = 8.116 \text{ g}$$

B.ばねの定数を計算する

$$k = \frac{Gd^4}{8NaD^3}$$

例> ピانو線φ2.0 有効巻数5 コイル径φ15.0

$$\text{式}\gg (78,500 \times 2.0^4) / (8 \times 5 \times 15.0^3) = 1256000 / 135000 = 9.304 \text{ N/mm}$$

C.荷重の計算をする(圧縮スプリング)

$$P = \delta * k$$

例> 上記スプリングのばね特性として、自由長30mm、取付長を25mmとした場合、

式> ばねのたわみを計算する δ = L - L1 δ = 30 - 25 = 5

$$5 \times 9.304 = 46.52 \text{ N}$$

D.ばねの応力を計算する

$$\tau = \frac{8\kappa D}{\pi d^3} P = \frac{\kappa d G}{\pi Na D^2} \delta$$

例> 上記スプリングのばね特性とした場合、

式> 補正係数を計算する c = 7.5

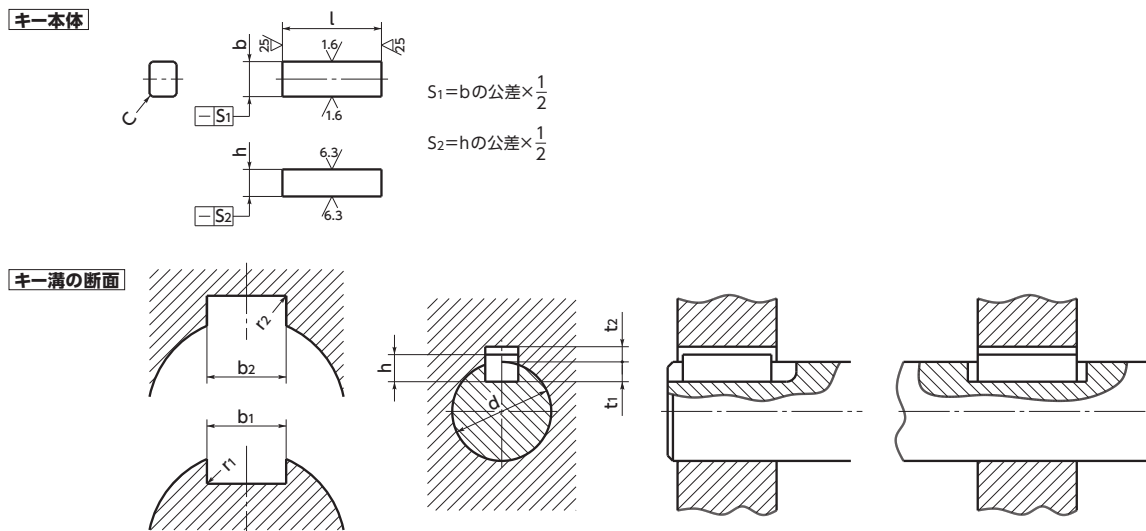
$$\kappa = \{(4 \times 7.5 - 1) / (4 \times 7.5 - 4)\} + (0.615 / 7.5) = 1.1974$$

$$\kappa \text{ (ワール修正係数)} = \{(4c - 1) / (4c - 4)\} + (0.615 / c) \quad \{(8 \times 1.1974 \times 15.0) / (3.14 \times 2.0^3)\} \times 46.52 = (143.688 / 25.12) \times 46.52 = 266.097 \text{ N/mm}^2$$

キー及びキー溝 JIS B1301 (1996) より抜粋

■ キー及びキー溝

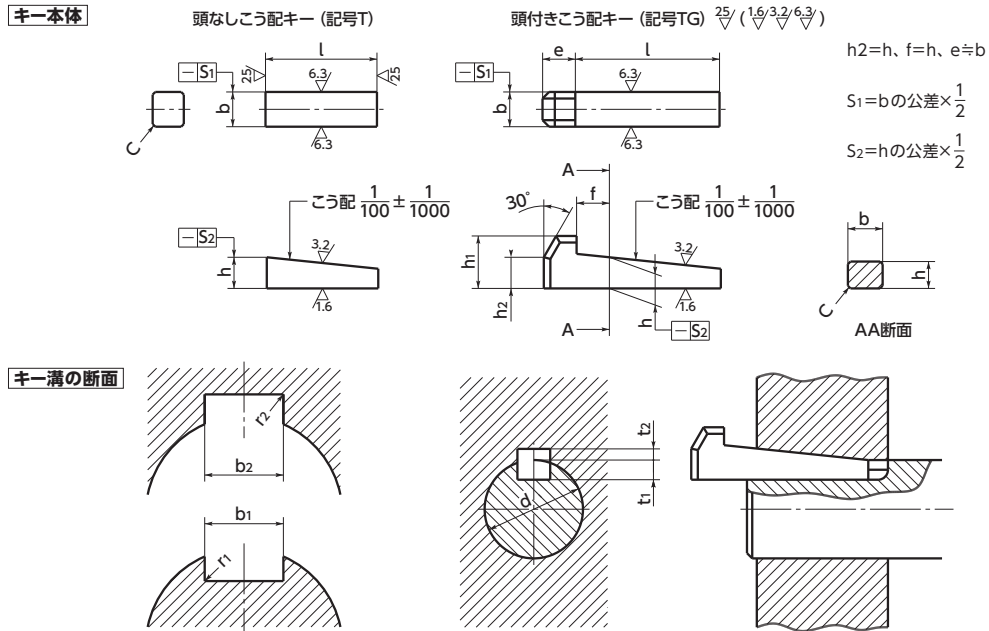
1. 平行キー及びキー溝の形状・寸法



単位:mm

キーの呼び寸法 b×h	キーの寸法						キー溝の寸法								参考 適応する軸径 d			
	b		h		C	l	b1 及び b2 の 基準 寸法	滑動形		普通形		締込み形	r1 及び r2	t1 の 基 準 寸 法		t2 の 基 準 寸 法	t1 及 び t2 の 許 容 差	
	基準寸法	許容差 (h9)	基準寸法	許容差				b1	b2	b1	b2	b1及びb2						
								許容差 (H9)	許容差 (D10)	許容差 (N9)	許容差 (Js9)	許容差 (P9)						
2×2	2	0	2	0	0.16 - 0.25	6 - 20	2	+0.025	+0.060	-0.004	±	-0.006	0.08 - 0.16	1.2	1.0	+0.1 0	6 - 8	
3×3	3	-0.025	3	-0.025		6 - 36	3	0	+0.020	-0.029	0.0125	-0.031		1.8	1.4		8 - 10	
4×4	4		4			8 - 45	4							2.5	1.8		10 - 12	
5×5	5	0	5	0	0.25 - 0.40	10 - 56	5	+0.030	+0.078	0	±	-0.012	0.16 - 0.25	3.0	2.3	0	12 - 17	
6×6	6	-0.030	6	-0.030		14 - 70	6	0	+0.030	-0.030	0.0150	-0.042		3.5	2.8		17 - 22	
(7×7)	7		7			16 - 80	7							4.0	3.3		20 - 25	
8×7	8	0	7	0	0.40 - 0.60	18 - 90	8	+0.036	+0.098	0	±	-0.015	0.25 - 0.40	4.0	3.3	0	22 - 30	
10×8	10	-0.036	8	-0.036		22 - 110	10	0	+0.040	-0.036	0.0180	-0.051		5.0	3.3		30 - 38	
12×8	12		8			28 - 140	12							5.0	3.3		38 - 44	
14×9	14		9	0	0.60 - 0.80	36 - 160	14						0.25 - 0.40	5.5	3.8	0	44 - 50	
(15×10)	15	0	10	0		40 - 180	15	+0.043	+0.120	0	±	-0.018		-0.061	5.0		5.3	50 - 55
16×10	16	-0.043	10	-0.043		45 - 180	16	0	+0.050	-0.043	0.0215	-0.061		6.0	4.3		50 - 58	
18×11	18		11		0.60 - 0.80	50 - 200	18						0.40 - 0.60	7.0	4.4	0	58 - 65	
20×12	20		12			56 - 220	20							7.5	4.9		65 - 75	
22×14	22		14			63 - 250	22							9.0	5.4		75 - 85	
(24×16)	24	0	16	0	0.60 - 0.80	70 - 280	24	+0.052	+0.149	0	±	-0.022	-0.074	0.40 - 0.60	8.0	8.4	0	80 - 90
25×14	25	-0.052	14	-0.110		70 - 280	25	0	+0.065	-0.052	0.0260	-0.074	9.0		5.4	85 - 95		
28×16	28		16			80 - 320	28						10.0		6.4	95 - 110		
32×18	32	0	18	0		90 - 360	32	+0.062	+0.180	0	±	-0.026	-0.088		11.0	7.4		110 - 130

2. ころ配キー・頭付きころ配キー及びキー溝の形状・寸法



単位:mm

キーの呼び寸法 b×h	キーの寸法							キー溝の寸法					参考 適応する軸径 d						
	b		h		h ₁	C	l	b ₁ 及びb ₂		r ₁ 及びr ₂	t ₁ の基準寸法	t ₂ の基準寸法		t ₁ 及びt ₂ の許容差					
	基準寸法	許容差(h9)	基準寸法	許容差				基準寸法	許容差(D10)										
2×2	2	0	2	0	-	-	6-30	2	+0.060	0.08-0.16	1.2	0.5	+0.05	6-8					
3×3	3	-0.025	3	-0.025	-	0.16-0.25	6-36	3	+0.020		1.8	0.9	0	8-10					
4×4	4	0	4	0	h9	0.25-0.40	8-45	4	+0.078		0.16-0.25	2.5	1.2	+0.1	10-12				
5×5	5		-0.030		5		-0.030	8		10-56		5	+0.030		3.0	1.7	0	12-17	
6×6	6	0	6	0	h11	0.40-0.60	14-70	6	+0.098	0.25-0.40	3.5	2.2	+0.2	17-22					
(7×7)	7		-0.036				7.2	-0.036			10	16-80		7	+0.040	4.0	3.0	0	20-25
8×7	8		7				0	11			18-90	8		0	4.0	2.4	0	22-30	
10×8	10	0	8	0	h10	0.60-0.80	22-110	10	+0.120	0.40-0.60	5.0	2.4	+0.2	30-38					
12×8	12		-0.043				8	-0.090			12	28-140		12	+0.050	5.0	2.4	0	38-44
14×9	14		9				0	14			36-160	14		0	5.5	2.9	0	44-50	
(15×10)	15		10.2				0	15			40-180	15		0	5.0	5.0	+0.1	50-55	
16×10	16	0	10	0	h11	0.60-0.80	45-180	16	+0.149	0.40-0.60	6.0	3.4	+0.2	50-58					
18×11	18		-0.052				11	-0.090			18	50-200		18	+0.065	7.0	3.4	0	58-65
20×12	20		12				0	20			56-220	20		0	7.5	3.9	0	65-75	
22×14	22	0	14	0	h10	0.60-0.80	63-250	22	+0.180	0.40-0.60	9.0	4.4	+0.2	75-85					
(24×16)	24		-0.062				16.2	-0.070			24	70-280		24	+0.080	8.0	8.0	+0.1	80-90
25×14	25		14				0	22			70-280	25		0	9.0	4.4	0	85-95	
28×16	28		16				0	25			80-320	28		0	10.0	5.4	0	95-110	
32×18	32	18	0	28	90-360	32	0	11.0	6.4	0	110-130								

表面処理 日本機械学会 機械工学便覧 より抜粋

■ 表面処理の方法と種類

1. 表面処理の方法

方法	原理と特徴	材料	性状
電気めっき	素材を陰極としてめっき浴に浸せきし、直流電流によって素材表面に金属膜を電解析出させる。	素材は金属、プラスチック(表面を無電解めっきで電導化して電気めっきする)。	装飾用は1μm以下、防食用、工業用は1 - 数十μm以上、多くの場合、ピンホールが残されている。
溶融めっき	素材を溶融金属中に浸せきしてから引き上げ、溶解金属を凝固、被覆させる。	素材は主として鉄鋼材料、被覆金属としてはAl、Zn、Sn、Pbなど。	厚い被覆が可能。密着性、変形加工性は被覆層と素材の間に形成される合金層の性状による。
拡散めっき	素材表面層に金属元素を拡散浸透させる。処理温度(1000℃前後)が高いので、後熱処理を要す。	素材は主として鉄鋼材料、Fe基、Ni基耐熱合金など。被覆金属はAl、Cr、Siなど。	合金層厚さは数十 - 数百μm。
蒸着めっき	物理蒸着法:真空蒸着、スパッタリング、イオンプレーティングなどによる被覆。化学蒸着法:ガス化合物の分解による被覆。	素材は金属、セラミック、プラスチック、被覆材料は金属、セラミック。	物理蒸着法は一般に蒸着速度が低い。化学蒸着法では高温処理をまめがれない。
溶射	溶融状態に加熱した溶射材料の粉末または粒子を素材表面に吹き付け、皮膜とする。溶射中の素材温度は200℃程度以下。	素材は金属、セラミック、プラスチック、その他、溶射材料は金属、セラミック、プラスチックあるいはそれらの混合材。	密着強さが比較的に低い。皮膜に気孔がある。実用の被覆厚さは0.6mm程度以下。
合せ板	圧延圧接法、爆発溶接法などによる。処理対象は板面、シリンダ内面など簡単形状のもの。	素材は金属、ほとんど鉄鋼材料。合せ板材は金属、合金。	爆発溶接では合せ板材の厚さは3mm程度以下。
陽極酸化	硫酸やしゅう酸などの電解液中で素材を陽極として電解し、素材表面に酸化膜を形成する。	素材はAlおよびその合金が主。他にMgなど。	酸化膜はち密層と多孔質層からなる。通常封孔処理を行う。密着性良好。着色可能。
化成処理	素材表面に浸せき法またはスプレー法などによりりん酸塩またはクロム酸塩皮膜を形成させる。	素材は鉄鋼材料、Al、Znなど。	主として、鉄鋼材料にはりん酸塩系被膜、Alにはクロム酸塩被膜が適用される。
浸炭	素材表面層に炭素を拡散浸透させる。処理温度は850 - 950℃。処理後焼入れを行う。	素材はC含有量0.2%以下の鋼(はだ焼鋼)	浸炭深さは0.5 - 5mm、硬さは700 - 850HV。処理および処理後の焼入れによる素材変形に注意。
窒化	素材表面層に窒素を拡散浸透させる。処理温度は475 - 580℃。処理前に熱処理と機械加工が行える。	素材はガス窒化では窒化鋼(Cr、Mo、Alなどを含有)。イオン窒化ではほとんどの鋼種。	窒化深さは0.9mm以下。硬さは600 - 1150HV。素材の変形が小さい。
浸炭窒化	浸炭と同時に窒化を行う。処理温度は700 - 900℃。処理後焼入れを行う。	素材は浸炭の場合と同じ。炭素鋼にも適用できる。	浸炭窒化深さは1mm以下。硬さは800HV程度。
浸硫	素材表面層に硫黄を拡散浸透させる。処理温度は400 - 600℃。	素材は鋼材、鋼種を問わない。	硫化鉄皮膜の厚さ0.2μmから摩擦係数が低下。
浸硫窒化	浸硫と同時に窒化を行う。処理温度は560 - 570℃。	素材は窒化の場合と同じ。	浸硫窒化深さは0.1 - 0.5mm。
高周波焼入れ	素材表面を高周波誘導電流によって急熱-急冷して焼入れられる。	素材は鉄鋼材料。とくに中炭素鋼、合金鋼、鍛造品など。	硬化層の厚さは0.4 - 5mm。作業時間が短い。素材の変形が小さい。
炎焼入れ	素材表面を酸素-燃料炎によって急熱-急冷して焼入れられる。	同上	硬化層の厚さは1 - 数mm。
その他の表面焼入れ	レーザービーム、電子ビームなどで素材表面を急熱-急冷して焼入れられる。	素材は焼入れ性があれば、とくに制限がない。	硬化層が極く薄い。局部硬化が可能。
プラスチックライニング	シートライニング法、溶射法、塗布法などによって素材表面を被覆する。	被覆材料はポリエチレン、塩化ビニル、ふっ素樹脂、ゴムなど。	厚い被覆が可能。1mm以上のこともある。
セラミックコーティング	蒸着法、溶射法、焼付け法などによって素材表面を被覆する。	被覆材料としてはガラス質セラミック(ほうろう)。各種セラミック。	密着性があまり良くない。加熱冷却の繰返しで、皮膜にき裂を生ずることがある。

出典 日本機械学会 機械工学便覧 加工学・加工機器

2. 表面処理の種類、使用例、特長

名 称	層厚さ(μm)	処理できる材質	使用例	目的・特長	備 考
亜鉛メッキ	3~20	鉄鋼	薄板 ワイヤ	・防錆、低価格 ・外観良くない	—
クロメートメッキ	1~2	鉄鋼	板金部分 ボルト、ナット	・防錆、低価格 ・量産品に適する ・美観は落ちるがニッケルメッキの代替	—
ユニクロメッキ	1~2	鉄鋼	—		
三価クロメート	1~2	鉄鋼	ボルト、ナット	・防錆、低価格 ・六価クロムを含有しない	—
ニッケルメッキ	—	鉄鋼 銅 黄銅	—	・耐食性向上、装飾 ・大気中ではクロムメッキの方が耐食性大	・必要に応じ、銅の下地メッキをする ・深い凹みは不可
無電解 ニッケルメッキ	指定可能	鉄鋼 ステンレス 銅 アルミ合金 ガラス プラスチック	ニッケルメッキ ができない部品	・ニッケルメッキに比べ価格10倍以上 ・膜厚管理が容易 ・耐食性、耐摩耗性大 ・非金属の導体化可能	—
カニゼンメッキ			メッキ後硬化処 理を施す部品	・無電解ニッケルメッキの特長と同じ ・メッキ後の熱処理で硬化可能	
クロムメッキ	—	鉄鋼 銅 黄銅	—	・光沢ある外観 ・耐食性良好 ・クロムメッキ同士の摺動は焼付きやすい	・必要に応じ、ニッケルの下地メッキをする ・深い凹みは不可
四三酸化鉄皮膜 (黒染め)	—	鉄鋼	ボルト ナット 計測器	・塗装下地 ・外観(光沢あり) ・タフトライドより錆びやすい	・四三酸化鉄(黒色)を生成させる
低温黒色 クロムメッキ	1~2	鉄鋼 銅 ステンレス	精度の必要とする もの黒染め以上に 耐食性を望むもの	・長期の防錆力 ・耐食性に優れる ・超薄膜	・低温下処理のため素材への熱による 影響がなく、プラスチックゴム等との 結合部品もそのまま加工できる。
アルマイト	白 色	アルミ合金	—	・防食性、耐摩耗性 ・電気伝導性がない ・耐熱性	・表面に堅い酸化皮膜を生成させ、酸 化皮膜の細孔を利用して着色する着 色アルマイトがある。
	黒 色				

機械材料

■ 機械材料

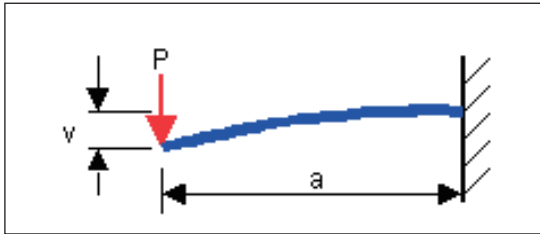
	材質	分類	弾性係数	ポアソン比	せん断弾性係数	密度	引張り強さ	熱膨張率	熱伝導率	比熱
			N/m ²		N/m ²	kg/m ³	N/m ²	/K	W(m・K)	J/(kg・K)
1	A1050-O	アルミニウム	69x10 ⁹	0.3	25x10 ⁹	2705	75x10 ⁶	2.4x10 ⁻⁵	231	900
2	A1100-O		69x10 ⁹	0.3	26x10 ⁹	2710	90x10 ⁶	2.36x10 ⁻⁵	222	904
3	A2011-T3		70x10 ⁹	0.3	26x10 ⁹	2820	380x10 ⁶	2.31x10 ⁻⁵	152	864
4	A2017-T4		71.6x10 ⁹	0.3	27.2x10 ⁹	2790	425x10 ⁶	2.36x10 ⁻⁵	134	864
5	A5052-H34		69.3x10 ⁹	0.3	25.9x10 ⁹	2680	260x10 ⁶	2.38x10 ⁻⁵	137	900
6	A5056-H38		71.7x10 ⁹	0.3	25.9x10 ⁹	2640	415x10 ⁶	2.41x10 ⁻⁵	112	904
7	A6061-T6		68.3x10 ⁹	0.3	26x10 ⁹	2700	310x10 ⁶	2.36x10 ⁻⁵	167	896
8	A6063SS-T5		68.3x10 ⁹	0.3	25.8x10 ⁹	2690	185x10 ⁶	2.34x10 ⁻⁵	209	900
9	A6063SS-T6		68.3x10 ⁹	0.3	25.8x10 ⁹	2690	240x10 ⁶	2.34x10 ⁻⁵	201	900
10	A6N01SS-T5		68.9x10 ⁹	0.3	25.8x10 ⁹	2700	270x10 ⁶	2.35x10 ⁻⁵	188	900
11	AC4C-T6		73.5x10 ⁹	0.3	24x10 ⁹	2680	230x10 ⁶	2.15x10 ⁻⁵	159	963
12	ADC12-F		70x10 ⁹	0.3	26.5x10 ⁹	2680	295x10 ⁶	2.1x10 ⁻⁵	92	963
13	ADC14-F		81x10 ⁹	0.3	26x10 ⁹	2730	320x10 ⁶	1.8x10 ⁻⁵	134	963
14	FCD450	鋼材	161x10 ⁹	0.27	63.4x10 ⁹	7100	450x10 ⁶	1.2x10 ⁻⁵	33.5	544
15	S45C		210x10 ⁹	0.3	80.8x10 ⁹	7800	690x10 ⁶	1.12x10 ⁻⁵	45	490
16	SCM415		206x10 ⁹	0.3	79.2x10 ⁹	7840	830x10 ⁶	1.23x10 ⁻⁵	42.7	490
17	SK3		208x10 ⁹	0.3	80x10 ⁹	7840	850x10 ⁶	1.06x10 ⁻⁵	45	490
19	SS400		210x10 ⁹	0.3	80.8x10 ⁹	7900	400x10 ⁶	1.17x10 ⁻⁵	51.6	473
22	SUJ2		204x10 ⁹	0.29	79.1x10 ⁹	7810	1570x10 ⁶	1.16x10 ⁻⁵	46	480
24	SECC-ZC	鋼板	205x10 ⁹	0.3	78.8x10 ⁹	7860	270x10 ⁶	1.18x10 ⁻⁵	50	480
26	GIN6	ステンレス	204x10 ⁹	0.3	78.5x10 ⁹	7780	735x10 ⁶	1.03x10 ⁻⁵	25	461
27	QD51		204x10 ⁹	0.3	78.5x10 ⁹	7750	540x10 ⁶	1.02x10 ⁻⁵	24.3	460
29	SUS13		197x10 ⁹	0.3	75.8x10 ⁹	8030	481x10 ⁶	1.59x10 ⁻⁵	16.3	499
30	SUS303		197x10 ⁹	0.3	75.8x10 ⁹	7930	520x10 ⁶	1.72x10 ⁻⁵	16	500
31	SUS304		197x10 ⁹	0.3	75.8x10 ⁹	7930	520x10 ⁶	1.73x10 ⁻⁵	16.3	500
32	SUS430		204x10 ⁹	0.3	78.5x10 ⁹	7700	450x10 ⁶	1.04x10 ⁻⁵	25.6	460
33	SUS440		204x10 ⁹	0.3	78.5x10 ⁹	7750	540x10 ⁶	1.02x10 ⁻⁵	24.3	460
35	C3604BD		黄銅	96x10 ⁹	0.32	36.4x10 ⁹	8430	335x10 ⁶	2.05x10 ⁻⁵	117

たわみ量計算式

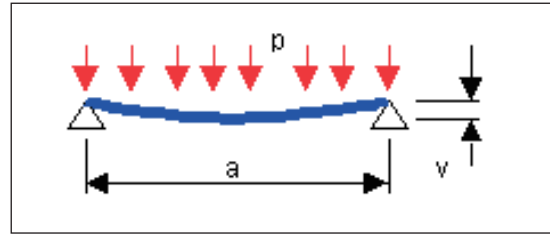
■ たわみ量/断面2次モーメント計算式

代表的なはりのたわみ[V]を記します。Iは断面2次モーメント※、Eは各材質のヤング率です。

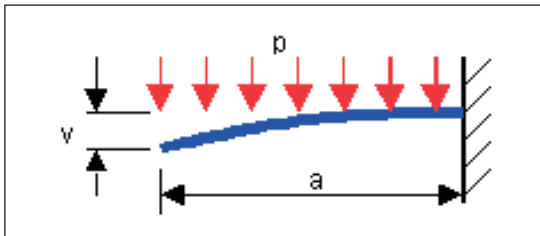
大文字Pは集中荷重(力)を示し、小文字pは分布荷重(圧力)を表します。



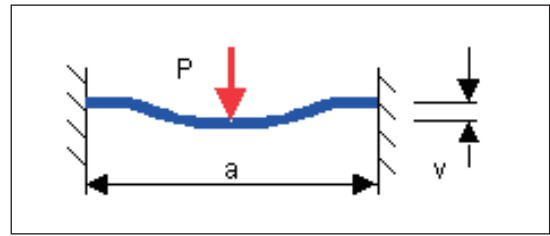
$$v = -\frac{Pa^3}{3EI}$$



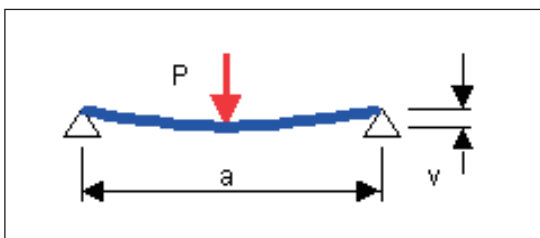
$$v = -\frac{5Pa^3}{384EI} \quad (P=pa)$$



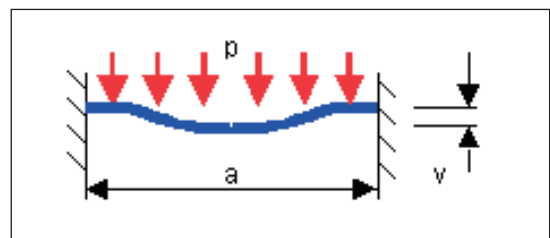
$$v = -\frac{Pa^3}{8EI} \quad (P=pa)$$



$$v = -\frac{Pa^3}{192EI}$$



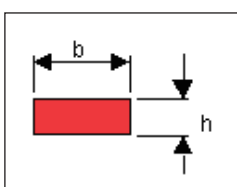
$$v = -\frac{Pa^3}{48EI}$$



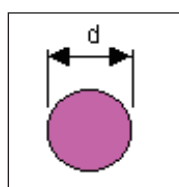
$$v = -\frac{Pa^3}{384EI} \quad (P=pa)$$

※断面2次モーメント

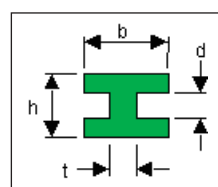
代表的な断面形状の断面2次モーメント[I]を記します。



$$I = \frac{bh^3}{12}$$



$$I = \frac{\pi d^4}{64}$$



$$I = \frac{bh^3 - (b-t)d^3}{12}$$

プラスチックの分類と特徴

■ プラスチックの分類と特徴一覧

分類		記号	和名	通称	
熱可塑性樹脂	汎用プラスチック	PE	ポリエチレン	—	
		PVC	ポリ塩化ビニル	塩化ビニル樹脂、塩ビ	
		PP	ポリプロピレン	—	
		PS	ポリスチレン	スチロール樹脂	
		ABS	アクリロニトリル・ブタジエン・スチレン樹脂	ABS樹脂	
		AS	アクリロニトリル・スチレン樹脂	—	
		PMMA	ポリメタクリル酸メチル	メタクリル樹脂、アクリル	
		PVA	ポリビニルアルコール	ポバール樹脂	
		PVDC	ポリ塩化ビニリデン	—	
		PBD	ポリブタジエン	ブタジエン樹脂	
		PET	ポリエチレンテレフタレート	—	
	エンブラ	汎用エンブラ	PA	ポリアミド	ナイロン
			POM	ポリアセタール	アセタール樹脂
			PC	ポリカーボネート	—
			PPE	変性ポリフェニレンエーテル	ポリフェニレンオキシド
			PBT	ポリブチレンテレフタレート	—
			GF-PET	GF強化ポリエチレンテレフタレート	—
			UHPE	超高分子量ポリエチレン	—
		スーパーエンブラ	PSU	ポリサルホン	—
			PES	ポリエーテルサルホン	—
			PPS	ポリフェニレンサルファイド	—
			PAR	ポリアリレート	—
			PAI	ポリアミドイミド	—
			PEI	ポリエーテルイミド	—
			PEEK	ポリエーテルエーテルケトン	—
PI	ポリイミド	—			
LCP	液晶ポリマー	—			
FR	ふっ素樹脂	—			
熱硬化性樹脂		PF	フェノール	—	
		UF	ユリア	尿素樹脂	
		MF	メラミン	—	
		PAK	ポリエステルアルキッド	アルキッド樹脂	
		UP	不飽和ポリエステル	—	
		EP	エポキシ	—	
		DAP	ジアリルフタレート	—	
		PUR	ポリウレタン	ウレタン樹脂	
		SI	シリコーン	けい素樹脂	

参考

熱可塑性樹脂

加熱すると軟化して加工できるようになり、冷却すると固化する。さらに加熱すると軟化し、繰り返し使用可能である。

熱硬化性樹脂

加熱すると軟化し、化学反応により固化する。一度加熱して固化したものは再度加熱しても溶けない。

汎用プラスチック

樹脂価格が比較的安く、加工もしやすい熱可塑性樹脂。熱変形温度100℃未満、引張強さ500kgf/cm²未満、耐衝撃5kgf・cm/cm未満。中でもPE、PP、PVC、PSが四大汎用樹脂と呼ばれている。

汎用エンブラ

熱変形温度100℃以上、引張強さ500kgf/cm²以上、耐衝撃5kgf・cm/cm以上の熱可塑性樹脂。

スーパーエンブラ

汎用エンブラよりも更に高い熱変形温度150℃以上でも長期間使用できる熱可塑性樹脂。

主な用途	主な特徴
包装用フィルム・ラミネート・玩具・日用品など	安価で低温に強く、吸水性がなく耐薬品性に優れる。
農業用フィルム・パイプ・ホース・電線被覆	安価で耐候性に優れるが、射出成形が難しい。
家庭用台所用品・フィルム・容器	安価で表面光沢が良く、薄膜状態に強いが低温に弱い。
透明な日用品・容器・文具・高発砲製品	安価で成形性が良く電気絶縁性に優れるが、熱に弱く脆い。
自動車・家庭電化製品・日用品など射出成形品	成形収縮率が小さく、バランスがとれている。またメッキが良い。
自動車部品・電気部品・扇風機の羽根・ライター容器	ガンリンなど鉱物油に強く、傷つきにくい。
光ファイバー・レンズ・光ディスク・テールライト	完全に無色透明で光線の通過率は100%に近く、日光にあたって変色しない。
フィルム、化粧品原料および医薬品添加物、紙加工剤(クリアコート)	取り扱いが容易。酢酸臭および熱変色が少ない。
家庭用ラップ、食品の包装フィルム、食品保存用包装材料	酸素と水蒸気(水分)の両方に対してバリア性(ガスの透過をさえぎる性質)を持つ。
家庭用ラップ、ラミネートフィルム、チューブ、ホース	優れた柔軟性があり、透明で軽い。
ペットボトル・録音テープ・家電機器部品	強靱で耐熱性に優れ、無毒で吸水も少ないが、熱水とアルカリに弱い。
電気部品・機械部品・自動車部品などでギア・プーリー・シャフト・ピン	耐油性・耐熱性が優れており、摩擦係数が小さく、摩擦に強いが、吸水性がある為
歯車・カム・モーター部品・ファスナー・バルブ	耐薬品性に優れ、摩擦、摩耗特性が良く、反発弾性が良い。
防護壁・照明器具・信号機レンズ・ピン	透明で耐熱性があり衝撃にとっても強いが、耐薬品性に劣る。
OA機器、自動車部品	機械的特性、耐熱性、電気的特性に優れるが、耐熱性が非常に高く、成形性に難あり。
コイルピン・コネクタ・キャプテター・ガスキャップ	強靱で耐熱性が優れ成形性も良いが熱水・アルカリに弱い。
コイルピン・電装部品、外装部品、スイッチ	電気特性、難燃性、外観性、耐光変色性に優れる。
ライニング、バッテリーセパレータ、繊維(釣り糸、弾性シート)	耐衝撃性、耐摩耗性、自己潤滑性、非吸水性に優れる。
電子部品、カメラ部品、医療器具	着色、メッキが可能、耐熱性、じん性、寸法安定性、耐薬品性に優れる。
モータケース、バッテリーケース、殺菌装置・トレイ	高温クリープ特性、寸法安定性、耐スチームに優れる。
化学プラント・キャプテター・ピストンリング	極めて耐熱性に優れており、耐摩耗・耐薬品性が良く剛性も高い。
スイッチ類、フロッピーディスクハブ及びドライブユニット	高温、低温で優れたじん性を示し、ばね回復性、耐熱性、寸法安定性、耐摩耗性、耐薬品性に優れる。
ベアリング・ギア・バルブ	極めて耐熱性に優れており、摩耗が少なく耐衝撃性も良い。
コネクタ・ピン・航空機内装材・医療器具	耐熱性・耐薬品性・成形性に優れ、難燃性である。
化学プラント・コピー部品・耐熱水製品	耐疲労性・耐摩耗性に優れ、短時間であれば300℃スチームにも耐える。
コイルピン・ICソケット・ピストンリング・ブッシュ	耐衝撃性・耐熱性に優れ、低温から高温まで特性の変化が少ない。
コネクタ、抵抗器、DVDやCDのシャーシ、マイクロモータ、光ファイバー	低吸水性、耐熱性、寸法安定性に優れる。
ウェアキャリア、電線被覆、ガスケット、パッキン	耐熱性、耐薬品性、非粘着、自己潤滑性に優れる。
電子部品の基盤・ソケット・やかんの把手	電気的性質が良く、高い温度に耐える。
接着剤・食器	無色透明で着色性が良いが耐衝撃性が悪い。接着剤用途が80%以上
接着剤・塗料・食器・化粧板	無色で耐食性があり、丈夫で美しい。
自動車部品、産業機械等のプライマー	耐食性、溶剤溶解性に優れている。
漁船・ボート・ヨット・浴槽・タンク	大型の製品を作るのに適しており、ガラス繊維入りのFRP主流。
接着剤・塗料・釣竿・コネクタカバー	成形収縮率が小さく、機械特性に優れ常温で固化することができる。
スイッチ、コネクタ、コイルピン	耐トラッキング性、寸法安定性、吸水性に優れる。
塗料、接着剤、靴製品、自動車部品	弾性、耐摩耗性、耐溶剤性、耐薬品性、電気特性に優れる。
ゴムロール・ポット部品・シール材・コンデンサー	耐熱性に優れており、耐油、耐水・耐候性も良い。

材料—鉄鋼

■ 鉄鋼

1. JIS規格の炭素棒鋼・線材・線

棒鋼・線材			
規格番号	規格名	記号	記号主な用途
G 3101	一般構造用圧延鋼材	SS	ボルト、ナット、ピン
G 4051	機械構造用炭素鋼鋼材	S-C	ナット、ボルト、シャフト、自動車部品
G 3108	みがき棒鋼用一般鋼材	SGD	ナット、シャフト、自動車部品
G 4804	硫黄及び硫黄複合快削鋼鋼材	SUM	時計、カメラなどの精密機械部品、自動車部品
G 4401	炭素工具鋼鋼材	SK	切削工具、組やすり、たがね、刻印
G 3112	鉄筋コンクリート用棒鋼	SR, SD	コンクリート用鉄筋
G 3123	みがき棒鋼	SGD-D	ナット、シャフト、自動車部品
G 3104	リベット用丸鋼	SV	リベット
G 3105	チェーン用丸鋼	SBC	チェーン
G 3109	PC鋼棒	SBPR	プレストレストコンクリート用

線材		
規格番号	規格名	記号
G 3505	軟鋼線材	SWRM
G 3506	硬鋼線材	SWRH
G 3502	ピアノ線材	SWRS
G 3507	冷間圧造用炭素鋼線材	SWRCH
G 3503	被覆アーク溶接棒心線用線材	SWRY

線			
規格番号	規格名	記号	用途例
G 3532	鉄線 { 普通鉄線 なまし鉄線 くぎ用鉄線	SWM-B	一般用、金網用
G 3544		SWM-A	一般用、金網用
		SWM-N	くぎ用
G 3544	溶融アルミニウムめっき鉄線及び鋼線	SWMA	各種金網
G 3521	硬鋼線	SW	各種線ばね、ワイヤロープ、スチールコード、ビードワイヤ、スポークワイヤ
G 3538	PC硬鋼線	SWCR SWCD	プレストレストコンクリートタンク・管
G 3525	ワイヤロープ	SWO-A, B	ワイヤロープ
G 3560	ばね用オイルテンパー線		各種線ばね
G 3537	亜鉛めっき鋼より線		架空地線、埋設地線、ちょう架線
G 3544	溶融アルミニウムめっき鉄線及び鋼線		SWHA
G 3522	ピアノ線	SWP	弁ばね、ミュージックワイヤ、高級ロープ、スチールコード
G 3536	PC鋼線及びPC鋼より線	SWPR SWPD	プレストレストコンクリート
G 3561	弁ばね用オイルテンパー線	SWO-V	弁ばね
G 3544	溶融アルミニウムめっき鉄線及び鋼線	SWHA	架空地線、ちょう架線、ACSR用心線
G 3539	冷間圧造用炭素鋼線	SWCH	ボルト、ナット、小ねじ、リベット
G 3523	被覆アーク溶接棒用心線	SWY	溶接棒の心線

日本機械学会 機械工学便覧より抜粋

2. 鉄鋼材料の主な種類と機械的性質

材料名	記号	記号引張強さ (N/mm ²)	降伏点 (N/mm ²)	硬さ	伸び (%)
一般構造用圧延鋼材	SS330	330 - 430	195 以上	-	26 以上
	SS400	400 - 510	235 以上	-	21 以上
	SS490	490 - 610	275 以上	-	19 以上
熱間圧延軟鋼板及び鋼帯	SPHC	270 以上	-	-	27 - 31 以上
	SPHD	270 以上	-	-	30 - 39 以上
	SPHE	270 以上	-	-	31 - 41 以上
冷間圧延鋼板及び鋼帯	SPCC	(270以上)	-	1/8硬質: 50 - 71HRB、95 - 130HV 1/4硬質: 65 - 80HRB、115 - 150HV 1/2硬質: 74 - 89HRB、135 - 185HV 硬質: 85HRB以上、170HV以上	(32 - 39 以上)
	SPCD	270 以上	-		34 - 41 以上
	SPCE	270 以上	-		36 - 43 以上
機械構造用炭素鋼鋼材	S25C-N	440 以上	265 以上	123 - 183HB	27 以上
	S35C-N	305 以上	305 以上	149 - 207HB	23 以上
	S35C-H	390 以上	390 以上	167 - 235HB	22 以上
	S45C-N	570以上	345以上	167 - 229HB	20 以上
	S45C-H	690 以上	490 以上	201 - 269HB	17 以上
クロム鋼鋼材	SCr430	780 以上	635 以上	229 - 293HB	18 以上
	SCr435	880 以上	735 以上	255 - 321HB	15 以上
	SCr440	930 以上	785 以上	269 - 331HB	13 以上
クロムモリブデン鋼鋼材	SCM430	830 以上	685 以上	241 - 302HB	18 以上
	SCM435	930 以上	785 以上	269 - 331HB	15 以上
	SCM440	980 以上	835 以上	285 - 352HB	12 以上
炭素工具鋼鋼材	SK3	-	-	焼なまし 212HB 以上 焼入焼戻し 63HRC 以上	-
高炭素クロム軸受鋼鋼材	SUJ2	-	-	球状化焼なまし 201HB 以下 球状化焼なまし 94HRB 以下	-
	SUJ3	-	-	球状化焼なまし 207HB 以下 球状化焼なまし 95HRB 以下	-
炭素鋼鍛鋼品	SF340A	340 - 440	175 以上	90HB 以上	27 以上
	SF440A	440 - 540	225 以上	121HB 以上	24 以上
	SF540A	540 - 640	275 以上	152HB 以上	20 以上
炭素鋼鋳鋼品	SC360	360 以上	175 以上	-	23 以上
	SC410	410 以上	205 以上	-	21 以上
	SC450	450 以上	225 以上	-	19 以上
	SC480	480 以上	245 以上	-	17 以上
ねずみ鋳鉄品	FC150	150 以上	-	212HB 以下 (供試材の鋳放し直径 30mm)	-
	FC200	200 以上	-	223HB 以下 (供試材の鋳放し直径 30mm)	-
	FC250	250 以上	-	241HB 以下 (供試材の鋳放し直径 30mm)	-
	FC300	300 以上	-	262HB 以下 (供試材の鋳放し直径 30mm)	-
球状黒鉛鋳鉄品	FCD400	400 以上	250 以上	201HB 以下	15 以上
	FCD450	450 以上	280 以上	143 - 217HB	10 以上
	FCD500	500 以上	320 以上	170 - 241HB	7 以上
	FCD600	600 以上	370 以上	192 - 269HB	3 以上
ステンレス鋼棒	SUS303	520 以上	-	187HB 以下	40 以上
	SUS304	520 以上	-	187HB 以下	40 以上
	SUS410	540 以上	-	159HB 以上	25 以上
	SUS416	540 以上	-	159HB 以上	25 以上
	SUS440C	780 以上	-	56HRC 以上	15 以下

●上表の値は代表値であり、鋼材の厚さ及び熱処理によって変わります。

材料—ステンレス鋼

■ ステンレス鋼

1. ステンレス鋼について

ステンレス鋼とは鉄の6大元素に、クロム (Cr) ・ ニッケル (Ni) を含有させた合金鋼のうち、Crの含有量が約11%以上のものをいう。ステンレス鋼は、Crを約11%以上含んだFe-Cr合金を基本とし、耐蝕性・機械的性質・加工性・その他の性質を向上させるためにNi・Mo・Cu・Al・Siなどを添加する。

主原料がCrとNiという面から、Cr系とCr-Ni系に大別され、また金属組織からマルテンサイト系・フェライト系およびオーステナイト系に分けられる。また、このほかに、オーステナイト・フェライト系ステンレスや析出硬化系ステンレスなどがある。

● ステンレスの分類

分類	Cr系		Cr-Ni系
金属組織	マルテンサイト系	フェライト系	オーステナイト系
硬化性	焼入れ硬化性	非焼入れ硬化性	加工硬化性

● 性能に及ぼす各元素の効果

元素		向上する性能
C	低炭素	耐蝕性(耐粒界腐蝕性)
	高炭素	強度・硬さ
Mo		耐蝕性(耐孔蝕性)
Cu		耐酸性
Ti・Nb		耐蝕性(耐粒界腐蝕性)
Si・Al		耐酸化性
S・Se		切削性

2. ステンレスの種類と特徴

種類の記号	特徴
SUS302	18Cr-8Ni鋼の基準型。SUS303・SUS304はいずれもSUS302に改良を加えたもの。Ni添加により耐蝕性・機械的性質が良好。
SUS303	SUS302にS・Pを添加して切削性を向上したものの。ただし、耐蝕性はやや劣る。Moを添加し、耐蝕性を改善している。
SUS304 SUS304L	SUS302の改良型で、炭素量が少なく耐蝕性・溶接性にすぐれている。オーステナイト系ステンレスのなかで最も標準的なもの。SUS304Lは、SUS304より炭素量を低くして、耐粒界腐蝕性・溶接性を向上したものの。
SUS310S	Ni・Crの添加により耐蝕性・耐酸化性が良好であるとともに、高温特性にすぐれ、耐熱鋼として用いられる。冷間加工による加工硬化性を抑制すると同時に磁性も弱くなり、低加工硬化鋼・非磁性鋼としても用いられる。
SUS316 SUS316L	Mo添加により耐蝕性(孔蝕)・耐酸性が良好であるとともに、高温強度が大きく、耐熱鋼として用いられる。SUS316Lは、SUS316より炭素量を低くして、耐粒界腐蝕性・溶接性を向上したものの。
SUSXM7	SUS304にCuを添加して、冷間加工による加工硬化性を抑制したものの。
SUS430	18Cr鋼の基準型で冷間加工性・耐蝕性が良好。価格が低廉であるため、多くの用途で使用される。
SUS434	SUS430にMoを添加して耐蝕性を改良したものの。
SUS410	マルテンサイト系の代表的なステンレス鋼。熱処理後の機械的性質と耐蝕性にすぐれている。
SUS403	Si・Crの成分範囲を小さくして、耐蝕性の向上と熱処理後の靱性を改良したものの。バルブ・ポンプシャフト・刃物・ボルト・ナット・蒸気タービン翼・ジェットエンジン部品などに用いられている。
SUS416	S・Pの添加により13Cr鋼の切削性を向上したものの。耐蝕性は基準型よりやや劣る。
SUS431	Ni添加により靱性を改良し、Crの添加により耐蝕性を改良したもので、熱処理のきくマルテンサイト系では耐蝕性が最も良好。製紙機械・船舶用シャフト・航空機部品などに用いられている。
SUS440C	ステンレス鋼のなかで最も硬度が高く、耐摩耗性にすぐれており、ダイス・玉軸受などに用いられている。
SUS631J1	析出硬化系のステンレスで、JIS鋼種の中では最も耐熱性にすぐれており、薄板・線ばねで用いられる。

3. 各種ステンレス材料の化学成分と機械的性質

●オーステナイト系

種類の 記号	化学成分 (%)									機械的性質		
	C	Si	Mn	P	S	Ni	Cr	Mo	その他	引張強さ (N/mm ²)	伸び (%)	ブリネル 硬さ (HB)
SUS302	0.15 以下	1.00 以下	2.00 以下	0.045 以下	0.03 以下	8.00 - 10.00	17.00 - 19.00	-	-	520 以上	40 以上	187 以下
SUS303	0.15 以下	1.00 以下	2.00 以下	0.20 以下	0.15 以上	8.00 - 10.00	17.00 - 19.00	0.60 以下	-	520 以上	40 以上	187 以下
SUS304	0.08 以下	1.00 以下	2.00 以下	0.045 以下	0.03 以下	8.00 - 10.50	18.00 - 20.00	-	-	520 以上	40 以上	187 以下
SUS304L	0.03 以下	1.00 以下	2.00 以下	0.045 以下	0.03 以下	9.00 - 13.00	18.00 - 20.00	-	-	480 以上	40 以上	187 以下
SUS310S	0.08 以下	1.50 以下	2.00 以下	0.045 以下	0.03 以下	19.00 - 22.00	24.00 - 26.00	-	-	520 以上	40 以上	187 以下
SUS316	0.08 以下	1.00 以下	2.00 以下	0.045 以下	0.03 以下	10.00 - 14.00	16.00 - 18.00	2.00 - 3.00	-	520 以上	40 以上	187 以下
SUS316L	0.03 以下	1.00 以下	2.00 以下	0.045 以下	0.03 以下	12.00 - 15.00	16.00 - 18.00	2.00 - 3.00	-	480 以上	40 以上	187 以下
SUSXM7	0.08 以下	1.00 以下	2.00 以下	0.045 以下	0.03 以下	8.50 - 10.50	17.00 - 19.00	-	Cu : 3.00 - 4.00	480 以上	40 以上	187 以下

●フェライト系

種類の 記号	化学成分 (%)									機械的性質		
	C	Si	Mn	P	S	Ni	Cr	Mo	その他	引張強さ (N/mm ²)	伸び (%)	ブリネル 硬さ (HB)
SUS430	0.12 以下	0.75 以下	1.00 以下	0.04 以下	0.03 以下	0.60 以下	16.00 - 18.00	-	-	450 以上	22 以上	183 以下
SUS434	0.12 以下	1.00 以下	1.00 以下	0.04 以下	0.03 以下	0.60 以下	16.00 - 18.00	0.75 - 1.25	-	450 以上	22 以上	183 以下

●マルテンサイト系

種類の 記号	化学成分 (%)									機械的性質		
	C	Si	Mn	P	S	Ni	Cr	Mo	その他	引張強さ (N/mm ²)	伸び (%)	ブリネル 硬さ (HB)
SUS410	0.15 以下	1.00 以下	1.00 以下	0.04 以下	0.03 以下	0.60 以下	11.50 - 13.50	-	-	540 以上	25 以上	159 以上
SUS410	0.15 以下	1.00 以下	1.25 以下	0.06 以下	0.15 以上	0.60 以下	12.00 - 14.00	0.60 以下	-	540 以上	17 以上	159 以上
SUS440C	0.95 - 1.20	1.00 以下	1.00 以下	0.04 以下	0.03 以下	0.60 以下	16.00 - 18.00	0.75 以下	-	780 以上	15 以下	56HRC 以上

●表中の数値は参考値であり、保証値ではありません。

材料—アルミニウム合金

■ アルミニウム合金

1. アルミニウム合金の種類と概要

合金系統	種類の記号	概要
Al-Cu系	A2011 A2014 A2017 A2024	ジュラルミン、超ジュラルミンの名称で知られる2017・2024が代表的で、鋼材に匹敵する強度をもつ。切削性は良好で、特にPb、Biを添加した2011は快削性合金として機械部品に多く用いられている。また、2014は高強度鍛造材として広い用途をもっている。比較的多くの銅を含むため耐蝕性に劣り、腐蝕環境にさらされる場合には十分な防蝕処理を必要とする。
Al-Mn系	A3003 A3004	3003が代表的合金で、Mnの添加により純アルミニウムの加工性、耐蝕性を低下させることなく、強度を少し増加させたもの。器物、建材、容器などに広い用途をもつ。また、3003に相当する合金にMgを1%程度添加した3004はさらに強度があり、アルミ缶、屋根板、ドアパネル材などの材料として多く用いられる。
Al-Si系	A4032	4032はSiの添加により熱膨張率を抑え耐摩耗性の改善を行ったものに、Cu・Ni・Mnをそれぞれ約1%添加し、耐熱性を向上させたもの。耐熱性がよいうえに熱膨張が少ないので、鍛造ピストン材料に適している。
Al-Mg系	A5005 A5052 A5083	Mgの添加量の少ない合金としては、5005が代表的で、車輦用内装天井板、建材、器器材等に用いられる。中程度のMgを含有するものとしては5052が代表的で、中程度の強度をもつ材料としてもっとも一般的なものである。Mg含有量の多い5083は比熱処理合金で非熱処理合金としてはもっとも優れた強度をもち、溶接性も良好である。このため、溶接構造材として船舶、車輦、化学プラントなどに使用されている。
Al-Mg-Si系	A6061 A6063	この系の合金は強度、耐蝕性とも良好で、構造用材として使用される。6061は少量のCuを添加させて強度を高めたもので、耐蝕性は少し低下するが、鍛造性に優れ、リベット用材や自動車の小型部品に使用されている。耐力が254N/mm ² 以上で、設計上たわみを問題としなければ、SS400鋼と同等の許容応力がとれるという利点がある。6063は強度は低いが押出性に優れ、6061ほど強度を必要としない構造材として使用される。
Al-Zn系	A7075 A7N01	アルミニウム合金のなかで最も高強度をもつAl-Zn-Mg-Cu系合金と、Cuを含まない溶接構造用Al-Zn-Mg合金に分類できる。Al-Zn-Mg-Cu系合金の代表的なものは7075で、航空機、スポーツ用品等に使用されている。Al-Zn-Mg合金は比較的高い強さをもちながら溶接後の熱影響部も自然時効により母材に近い強さに回復するため、優れた継手効率が得られる。7N01が代表的合金で溶接構造用材料として鉄道車輦等に用いられている。

2. アルミニウム合金の化学成分

種類の記号	化学成分(%)									
	Si	Fe	Cu	Mn	Mg	Cr	Zn	Ti	Al	その他
A2011	0.4以下	0.7以下	5.0 - 6.0	-	-	-	0.30以下	-	残部	Pb : 0.20 - 0.6
A2014	0.50 - 1.2	0.7以下	3.9 - 5.0	0.40 - 1.2	0.20 - 0.8	0.10以下	0.25以下	-	残部	Zr+Ti : 0.20以下
A2017	0.20 - 0.8	0.7以下	3.5 - 4.5	0.40 - 1.0	0.40 - 0.8	0.10以下	0.25以下	-	残部	Zr+Ti : 0.20以下
A2024	0.5以下	0.5以下	3.8 - 4.9	0.30 - 0.9	1.2 - 1.8	0.10以下	0.25以下	-	残部	Zr+Ti : 0.20以下
A3003	0.6以下	0.7以下	0.05 - 0.20	1.0 - 1.5	-	-	0.10以下	-	残部	-
A3004	0.3以下	0.7以下	0.25以下	1.0 - 1.5	0.8 - 1.3	-	0.25以下	-	残部	-
A4032	11.0 - 13.5	1.0以下	0.50 - 1.3	-	0.8 - 1.3	0.10以下	0.25以下	-	残部	Ni : 0.50 - 1.3
A5005	0.3以下	0.7以下	0.20以下	0.20以下	0.50 - 1.1	0.10以下	0.25以下	-	残部	-
A5052	0.25以下	0.4以下	0.10以下	0.10以下	2.2 - 2.8	0.15 - 0.35	0.10以下	-	残部	-
A5083	0.4以下	0.4以下	0.10以下	0.40 - 1.0	4.0 - 4.9	0.05 - 0.25	0.25以下	0.15以下	残部	-
A6061	0.40 - 0.8	0.7以下	0.15 - 0.40	0.15以下	0.8 - 1.2	0.04 - 0.35	0.25以下	0.15以下	残部	-
A6063	0.20 - 0.6	0.35以下	0.10以下	0.10以下	0.45 - 0.9	0.10以下	0.10以下	0.10以下	残部	-
A7075	0.4以下	0.5以下	1.2 - 2.0	0.30以下	2.1 - 2.9	0.18 - 0.28	5.1 - 6.1	0.20以下	残部	Zr+Ti : 0.25

2. アルミニウム合金の質別記号 JIS H 0001-1998より抜粋

記号	定義	意味
F	製造のままのもの	加工硬化又は熱処理について特別の調整をしない製造工程から得られるもの。
O	焼なまししたもの	展伸材については、最も軟らかい状態を得るように焼なまししたもの。鋳物については、伸びの増加又は寸法安定化のために焼なまししたもの。
H	加工硬化したもの	適度の軟らかさにするための追加熱処理の有無にかかわらず、加工硬化によって強さを増加したもの。
T	熱処理によってF・O・H以外の安定な質別にしたもの	安定な質別にするため、追加加工硬化の有無にかかわらず、熱処理をしたもの。

細分記号	意味
H1	加工硬化だけのもの：所定の機械的性質を得るために追加熱処理を行わずに加工硬化だけしたもの。
H2	加工硬化後適度に軟化熱処理したもの：所定の値以上に加工硬化した後に適度の熱処理によって所定の強さまで低下したもの。常温で時効軟化する合金については、この質別はH3質別とほぼ同等の強さをもつ。そのほかの合金については、この質別は、H1質別とほぼ同等の強さをもつが、伸びは幾分高い値を示す。
H3	加工硬化後安定化処理したもの：加工硬化した製品を低温加熱によって安定化処理したもの。その結果、強さは幾分低下し、伸びは増加する。この安定化処理は、常温で徐々に時効軟化するマグネシウムを含む合金にだけ適用する。
T1	高温加工から冷却後自然時効させたもの：押出材のように高温の製造工程から冷却後積極的に冷間加工を行わないで、十分に安定な状態まで自然時効させたもの。したがって、矯正してもその冷間加工の効果が小さいもの。
T2	高温加工から冷却後冷間加工を行い、更に自然時効させたもの：押出材のように高温の製造工程から冷却後強さを増加させるため冷間加工を行い、更に十分に安定な状態まで自然時効させたもの。
T3	溶体化処理後冷間加工を行い、さらに自然時効させたもの：溶体化処理後強さを増加させるため冷間加工を行い、更に十分に安定な状態まで自然時効させたもの。
T4	溶体化処理後自然時効させたもの：溶体化処理後冷間加工を行わないで、十分に安定な状態まで自然時効させたもの。したがって、矯正してもその冷間加工の効果が小さいもの。
T5	高温加工から冷却後人工時効硬化処理したもの：鋳物又は押出材のように高温の製造工程から冷却後積極的に冷間加工を行わないで、人工時効硬化処理したもの。したがって、矯正してもその冷間加工の効果が小さいもの。
T6	溶体化処理後人工時効硬化処理したもの：溶体化処理後積極的に冷間加工を行わないで、人工時効硬化処理したもの。したがって、矯正してもその冷間加工の効果が小さいもの。
T7	溶体化処理後安定化処理したもの：溶体化処理後特別の性質に調整するため、最大強さを得る人工時効硬化処理条件を超えて過剰時効処理したもの。
T8	溶体化処理後冷間加工を行い、さらに人工時効硬化処理したもの：溶体化処理後強さを増加させるため冷間加工を行い、更に人工時効硬化処理したもの。
T9	溶体化処理後人工時効硬化処理を行い、更に冷間加工したもの：溶体化処理後強人工時効硬化処理を行い、強さを増加させるため、更に冷間加工したもの。

3. アルミニウム合金の機械的性質

種類 (JIS呼称)	質別	引張強さ (N/mm ²)	耐力 (N/mm ²)	伸び (%)	ブリネル硬さ (HBS 10/500)	疲れ強さ* (N/mm ²)
A2014	T6	485	415	13	135	125
A2017	O	180	70	22	45	90
A2024	T4	470	325	20	120	140
A3003	O	110	40	30	28	50
A4032	T6	380	315	9	120	110
A5052	H38	290	255	7	77	140
A5083	H116	315	230	16	-	160
A6061	T6	310	275	12	95	95
A6063	T6	240	215	12	73	70
A7075	T6	570	505	11	150	160
A7N01	T5	345	295	15	100	125

*回転曲げによる50×107回の疲れ強さを表します。
●上表の数値は参考値であり、保証値ではありません。

材料—樹脂／ゴム

■ 樹脂／ゴム

特性項目	熱可塑性樹脂						
	FRP	ポリアセタール	ポリプロピレン	ナイロン6	ナイロン66	ポリカーボネート	ABS
比重	1.5 - 2.1	1.42	0.9 - 1.04	1.12 - 1.14	1.13 - 1.15	1.20	1.04 - 1.07
硬さ(ロックウェル)	M70 - 120	M94	R80 - 110	R119	R100 - 118	M78	R90 - 115
引張強さ (N/mm ²)	98 - 200	69	29 - 38	69 - 81	75 - 82	64 - 79	35 - 59
圧縮強さ (N/mm ²)	98 - 200	130	38 - 55	89	110	76	18 - 56
アイゾット衝撃値 (kJ/m ²)	11 - 100	11	2.7 - 10.9	8	10	90	15 - 50
曲げ強さ (N/mm ²)	69 - 270	98	41 - 55	120	120	94	49 - 88
耐熱温度 (°C)	150 - 180	90 - 100	120 - 130	80 - 120	80 - 150	120	60 - 95
耐燃性	可燃	難燃	徐燃	極遅燃	極遅燃	自己消火	徐燃
耐候性	わずかに変色	わずかに変色	ヒビを生ずる	わずかに変色	わずかに変色	優れる	変色する
耐弱酸性	良好	大体耐える	抵抗性が大きい	耐える	耐える	良好	良好
耐強酸性	大体耐える	侵される	酸化性の酸以外には耐える	侵される	侵される	大体耐える	大体耐える
耐弱アルカリ性	わずかに変化	大体耐える	極めて抵抗性が大きい	不変	不変	耐える	不変
耐強アルカリ性	侵される	大体耐える	極めて抵抗性が大きい	不変	不変	侵される	不変
耐有機溶剤性	わずかに変化	抵抗性を有する	80°C以下では耐える	抵抗性を有する	抵抗性を有する	侵される	侵される

特性項目	熱硬化性樹脂		
	フェノール樹脂	ユリア樹脂	メラミン樹脂
比重	1.36 - 1.42	1.5	1.47 - 1.52
硬さ(ロックウェル)	M110 - 116	M110 - 120	M110 - M125
引張強さ (N/mm ²)	41 - 52	38 - 69	49 - 90
圧縮強さ (N/mm ²)	180 - 210	180 - 260	170 - 294
アイゾット衝撃値 (kJ/m ²)	1.5 - 5	1.5 - 3.3	1.5 - 3.3
曲げ強さ (N/mm ²)	62 - 75	55 - 110	69 - 110
耐熱温度 (°C)	150 - 180	77	100
耐燃性	極遅燃	極遅燃	自己消火
耐候性	徐々に変色	灰色に変色	徐々に変色
耐弱酸性	良好	わずかに変化	不変
耐強酸性	酸化性の酸に侵される他は良好	表面が侵蝕される	侵される
耐弱アルカリ性	良好	わずかに変化	不変
耐強アルカリ性	熱強アルカリには侵される	分解する	侵される
耐有機溶剤性	抵抗性を有する	わずかに変化	抵抗性を有する

特性項目	ゴム					
	天然ゴム (NR)	合成天然ゴム (IR)	スチレンゴム (SBR)	ブタジエンゴム (BR)	クロロプレンゴム (CR)	ブチルゴム (IIR)
比重	0.92	0.92 - 0.93	0.93 - 0.94	0.91 - 0.94	1.15 - 1.25	0.91 - 0.93
引張強さ (N/mm ²)	3 - 30	5 - 20	5 - 20	2 - 20	5 - 25	5 - 15
伸び (%)	100 - 1000	100 - 1000	100 - 800	100 - 800	100 - 1000	100 - 800
反ばつ弾性	優	優	優	優	優	可
引裂	優	良	可	良	良	良
耐摩耗性	優	優	優	優	良	良
耐屈曲亀裂性	優	優	良	可	良	優
使用可能温度 (°C)	- 70 - 120	- 70 - 120	- 60 - 120	- 73 - 120	- 55 - 120	- 55 - 120
耐老化性	良	良	良	良	優	優
耐光性	良	良	良	良	良	優
電気絶縁性 (Ω・cm)	10 ¹⁰ - 10 ¹⁵	10 ¹⁰ - 10 ¹⁵	10 ¹⁰ - 10 ¹⁵	10 ¹⁴ - 10 ¹⁵	10 ¹⁰ - 10 ¹²	10 ¹⁶ - 10 ¹⁸
ガソリン・軽油	不可	不可	不可	不可	良	不可
ベンゼン・トルエン	不可	不可	不可	不可	不可	可
アルコール	優	優	優	優	優	優
エーテル	不可	不可	不可	不可	不可	可
酢酸エチル	不可	不可	不可	不可	不可	優
水	優	優	優	優	優	優
有機酸	不可	不可	不可	不可	不可	可
高温無機酸	不可	不可	不可	不可	良	優
低温無機酸	良	良	良	良	優	優
耐弱アルカリ性	良	良	良	良	優	優
耐強アルカリ性	良	良	良	良	優	優

特性項目	ゴム				
	ニトリルゴム (NBR)	プロピレンゴム (EPDM)	ウレタンゴム (U)	シリコンゴム (Si)	フッ素ゴム (FPM)
比重	1.00 - 1.20	0.86 - 0.87	1.00 - 1.30	0.95 - 0.98	1.80 - 1.82
引張強さ (N/mm ²)	5 - 25	5 - 20	20 - 45	4 - 10	7 - 20
伸び (%)	100 - 800	100 - 800	300 - 800	50 - 590	100 - 500
反ばつ弾性	良	良	優	優	可
引裂	良	可	優	不可	良
耐摩耗性	優	良	優	不可	優
耐屈曲亀裂性	良	良	優	不可	良
使用可能温度 (°C)	- 20 - 110	- 50 - 150	- 40 - 80	- 70 - 200	- 30 - 230
耐老化性	優	優	良	優	優
耐光性	良	優	優	優	優
電気絶縁性 (Ω・cm)	10 ⁸ - 10 ¹⁰	10 ¹² - 10 ¹⁵	10 ⁹ - 10 ¹²	10 ¹¹ - 10 ¹⁵	10 ¹⁵ - 10 ¹⁸
ガソリン・軽油	優	不可	優	不可	優
ベンゼン・トルエン	不可	可	不可	不可・可	優
アルコール	優	優	可	優	優
エーテル	不可	良	不可	不可	不可
酢酸エチル	不可	優	可	良	不可
水	優	優	可	良	優
有機酸	不可	不可	不可	不可	不可
高温無機酸	可	良	不可	可	優
低温無機酸	良	優	可	良	優
耐弱アルカリ性	良	優	不可	優	可
耐強アルカリ性	良	優	不可	優	不可

(注)この特性一覧表は、あくまで目安としての参考値ですので、保証するものではありません。実際のご使用は、試験片などによる実用試験でご確認の上ご使用ください。

電線について

■ 許容電流の計算式

電線の許容電流は特性を損ずることなく、常時流すことができる最大電流値をいいます。
 絶縁電線の許容電流Iは次の式で計算します。

$$I = Ko \sqrt{\frac{T_1 - T_2}{\gamma R_{th}}}$$

I:許容電(A)、Ko:多条布設の場合の許容電流低減率、 γ : T_1 °Cにおける導体実効抵抗(Ω/cm)、
 R_{th} :電線の全熱抵抗($^{\circ}C/W/cm$)、 T_1 :電線の最高許容温度($^{\circ}C$)、 T_2 :周囲(基底)温度($^{\circ}C$)
 γ_c :20°Cの直流最大導体抵抗(Ω/km)
 a :導体抵抗温度係数(20°Cにおいて銅0.00393,アルミ0.0040)

電線の全熱抵抗 R_{th} は次により計算します。

$$R_{th} = R_1 + R_2$$

$$R_1 = \frac{P_1}{2\pi} \log_e \frac{d_2}{d_1}$$

$$R_2 = \frac{10P_2}{\pi d_2}$$

R_1 :絶縁体および被覆の熱抵抗($^{\circ}C/W/cm$)
 R_2 :電線表面の熱抵抗($^{\circ}C/W/cm$)
 d_1 :導体外径(mm)
 d_2 :電線外径(mm)

P_1 :絶縁体固有熱抵抗($^{\circ}C/W/cm$)
 P_2 :表面放散熱抵抗($^{\circ}C/W/cm^2$)

表1. 多条布設の最大許容電流低減率 Ko

条件	1	2	3	6	4	6	8	9	12
配列									
中心									
間隔									
s=d	-	0.85	0.80	0.70	0.70	0.60	-	-	-
s=2d	1.00	0.95	0.95	0.90	0.90	0.90	0.85	0.80	0.85
s=3d	-	1.00	1.00	0.95	0.95	0.95	0.90	0.85	0.85

d=電線外径 s=電線の中心間隔

表2. 最高許容温度 T1

材料	最高許容温度T1(°C)
一般ビニル	60
耐熱ビニル	80, 105
架橋ビニル	105
ポリエチレン	75
架橋ポリエチレン	90, 105
TFE	250
FEP	200
ナイロン	90
シリコンゴム	180

導体実効抵抗 γ (Ω/cm)

$$\gamma = \gamma_0 \{1 + a(T_1 - 20)\} \times 10^{-5}$$

周囲温度が30°Cと異なる場合の電流減少係数

定格温度(°C)	周囲温度(°C)			
	30	40	50	60
60	1.00	0.82	0.57	-
80	1.00	0.90	0.77	0.63
90	1.00	0.92	0.82	0.71
105	1.00	0.93	0.85	0.78
125	1.00	0.95	0.89	0.83
150	1.00	0.96	0.91	0.95
200	1.00	0.97	0.93	0.90

■ 電圧降下について

電圧降下とは、機器を電線で配線する場合、電線自身の持つ抵抗により電線内で電圧降下が発生し、機器の電圧が低下することです。

電圧降下には負荷の電力や力率、線路の交流抵抗やインダクタンスが影響します。受電端電圧を E_r 、電流をI、電流の力率角を θ 、線路の抵抗をR、線路のリアクタンスをX、線路の長さを l とすると、送電端電圧 E_s は図Aから

$$E_s = \sqrt{(E_r \cos \theta + RI l)^2 + (E_r \sin \theta + XI l)^2}$$

となります。上式は近似的に

$$E_s = E_r + I(R \cos \theta + X \sin \theta) l$$

と簡単に表すことができるので、線路の電圧降下は

$$E_s - E_r = I(R \cos \theta + X \sin \theta) l$$

となります。

上式において回路のリアクタンスを無視し、力率を1とみて差し支えない場合には、近似値を得るために、次の簡略式がよく使われています。

単相2線式の場合(図B)

$$e = E_s - E_r = R \cdot I \cdot l \cdot 2$$

三相3線式の場合(図C)

$$e = E_s - E_r = R \cdot I \cdot l \cdot \sqrt{3}$$

単相3線式の場合は、負荷が平衡しており中性線には電流がながれないものとして計算します(図D)

$$e' = E_s - E_r = R \cdot I \cdot l$$

ただし e' は中性線と外側線または各相の1線との間の電圧降下です。

表3. 絶縁体の固有熱抵抗 P1

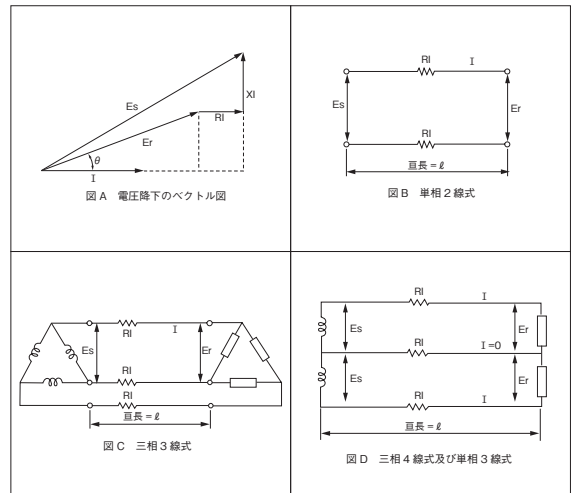
材料	固有熱抵抗P1(°C/W/cm)
ビニル	600
架橋ビニル	600
ポリエチレン	450
架橋ポリエチレン	450
TFE	450
FEP	400
ナイロン	450
シリコンゴム	500

表4. 表面放散熱抵抗 P2

材料	表面放散熱抵抗P2(°C/W/cm)
表3に示す材料	500 + 10 · d ₂ (d ₂ ≤ 40)
含浸編組	400 + 20 · d ₂ (d ₂ ≤ 20)

電線を束ねたときの許容電流減少係数

電線本数	係数	電線本数	係数
1	1.00	11	0.43
2	0.85	12	0.42
3	0.75	13	0.41
4	0.68	14	0.40
5	0.62	15	0.39
6	0.56	16	0.38
7	0.52	17	0.37
8	0.49	18	0.37
9	0.46	19	0.36
10	0.44	20	0.35



ゲージ			径		断面積			重量kg/km	
mmG	AWG	SWG	mm	mil	mm ²	in ²	CM	鋼	アルミ
-	6/0	-	14.73	580.1	170.5	0.2643	336.500	1.516	460.4
-	5/0	-	13.12	500.0	135.2	0.2096	266.900	1.202	365.0
-	-	7/0	12.70	516.6	126.7	0.1964	250.000	1.126	342.1
12	-	-	12.00	472.4	113.1	0.1753	223.200	1.005	305.4
-	-	6/0	11.79	464.0	109.1	0.1691	215.300	969.9	294.6
-	4/0	-	11.68	460.0	107.2	0.1662	211.600	953.0	289.4
-	-	5/0	10.97	432.0	94.59	0.1466	186.600	840.9	255.4
-	3/0	-	10.40	409.6	85.04	0.1318	167.800	756.0	229.6
-	-	4/0	10.16	400.0	81.10	0.1257	160.000	721.0	219.0
10	-	-	10.00	393.7	78.54	0.1217	155.000	698.2	212.1
-	-	3/0	9.449	372.0	70.13	0.1087	138.400	623.5	189.4
-	2/0	-	9.266	364.8	67.43	0.1045	133.100	599.5	182.1
9	-	-	9.000	354.3	63.62	0.09961	125.600	565.6	171.8
-	-	2/0	8.839	348.0	61.37	0.09512	121.100	545.6	165.7
-	0	-	8.252	324.9	53.49	0.08291	105.600	475.5	144.4
-	-	0	8.230	324.0	53.20	0.08245	105.000	472.9	143.6
8	-	-	8.000	315.0	50.27	0.07791	99.210	446.9	135.7
-	-	1	7.620	300.0	45.61	0.07069	90.000	405.5	123.1
-	1	-	7.348	289.3	42.41	0.06573	83.690	377.0	114.5
-	-	2	7.010	276.0	38.60	0.05983	76.180	343.2	104.2
7	-	-	7.000	275.6	38.48	0.05964	75.940	342.1	103.9
-	2	-	6.543	257.6	33.63	0.05212	66.380	299.0	90.80
6.5	-	-	6.500	255.9	33.18	0.05143	65.480	295.0	89.59
-	-	3	6.401	252.0	32.18	0.04999	63.500	286.1	86.89
6	-	-	6.000	236.2	28.27	0.04382	55.790	251.3	76.33
-	-	4	5.893	232.0	27.27	0.04227	53.820	242.4	73.63
-	3	-	5.827	229.4	26.67	0.04133	52.820	237.1	72.01
5.5	-	-	5.500	216.5	23.76	0.03693	46.890	211.2	64.15
-	-	5	5.385	212.0	22.78	0.03530	44.940	202.5	61.51
-	4	-	5.189	204.3	21.15	0.03278	41.740	188.0	57.11
5	-	-	5.000	196.9	19.64	0.03041	38.760	174.6	53.03
-	-	6	4.877	192.0	18.68	0.02895	36.880	166.1	50.44
-	5	-	4.620	181.9	16.77	0.02599	33.090	149.0	45.25
4.5	-	-	4.500	177.2	15.90	0.02464	31.380	141.4	42.93
-	-	7	4.470	176.0	15.70	0.02433	30.980	139.6	42.39
-	6	-	4.115	162.0	13.30	0.02061	26.240	118.2	35.91
-	-	8	4.064	160.0	12.97	0.02011	25.600	115.3	35.02
4	-	-	4.000	157.5	12.57	0.01949	24.810	111.7	33.94
-	7	-	3.685	144.3	10.55	0.01635	20.820	93.79	28.49
-	-	9	3.658	144.0	10.51	0.01629	20.740	93.43	28.38
3.5	-	-	3.500	137.8	9.621	0.01491	18.900	85.53	25.98
-	8	-	3.264	128.5	8.368	0.01297	16.510	74.39	22.59
-	-	10	3.251	128.0	8.304	0.01287	16.380	73.82	22.42
3.2	-	-	3.200	126.0	8.042	0.01246	15.870	71.49	21.71
-	-	11	2.946	116.0	6.820	0.01057	13.460	60.63	18.41
-	9	-	2.906	114.4	6.633	0.01029	13.090	58.97	17.91
2.9	-	-	2.900	114.2	6.605	0.01024	13.040	58.72	17.83
-	-	12	2.642	104.0	5.481	0.008495	10.820	48.73	14.80
2.6	-	-	2.600	102.4	5.309	0.008228	10.480	47.20	14.33
-	10	-	2.588	101.9	5.262	0.008155	10.380	46.78	14.21
-	-	13	2.337	92.0	4.289	0.006649	8.464	38.13	11.58
-	11	-	2.304	90.7	4.169	0.006461	8.226	37.06	11.26
2.3	-	-	2.300	90.6	4.155	0.006440	8.200	36.94	11.22
-	-	12	2.052	80.8	3.309	0.005128	6.529	29.42	8.934
-	-	14	2.032	80.0	3.243	0.005027	6.400	28.83	8.756
2.0	-	-	2.000	78.7	3.142	0.004870	6.201	27.93	8.483
-	13	15	1.829	72.0	2.627	0.004072	5.184	23.35	7.093
1.8	-	-	1.800	70.9	2.545	0.003945	5.023	22.63	6.872
-	-	14	1.628	64.1	2.082	0.003227	4.109	18.51	5.621
-	-	16	1.626	64.0	2.076	0.003217	4.096	18.46	5.605
1.6	-	-	1.600	63.0	2.011	0.003117	3.969	17.99	5.430
-	15	-	1.450	57.1	1.652	0.002561	3.260	14.69	4.460
-	-	17	1.422	56.0	1.589	0.002463	3.136	14.13	4.290
1.4	-	-	1.400	55.1	1.539	0.002385	3.037	13.69	4.155
-	16	-	1.290	50.8	1.308	0.002027	2.581	11.63	3.532

ゲージ			径		断面積			重量kg/km	
mmG	AWG	SWG	mm	mil	mm ²	in ²	CM	鋼	アルミ
-	-	18	1.129	48.0	1.168	0.001910	2.304	10.38	3.154
1.2	-	-	1.200	47.2	1.131	0.001753	2.232	10.05	3.054
-	17	-	1.151	45.3	1.040	0.001612	2.052	9.246	2.809
-	-	18	1.024	40.3	0.8233	0.001276	1.624	7.319	2.223
-	-	19	1.016	40.0	0.8110	0.001257	1.600	7.210	2.190
1.0	-	-	1.000	39.4	0.7854	0.001217	1.550	6.982	2.121
-	-	20	0.9144	36.0	0.6568	0.001018	1.296	5.839	1.773
-	19	-	0.9119	35.9	0.6529	0.001012	1.289	5.804	1.763
0.9	-	-	0.8000	35.4	0.6362	0.0009961	1.256	5.656	1.718
-	20	21	0.8128	32.0	0.5189	0.0009042	1.024	4.613	1.401
0.8	-	-	0.8000	34.5	0.5027	0.0007791	992.1	4.469	1.357
-	21	-	0.7239	28.5	0.4116	0.0006379	812.3	3.659	1.111
-	-	22	0.7112	28.0	0.3973	0.0006159	784.0	3.532	1.073
0.7	-	-	0.7000	27.6	0.3848	0.0005964	759.4	3.421	1.039
0.65	-	-	0.6500	25.6	0.3318	0.0005143	640.1	2.950	0.8959
-	22	-	0.6426	25.3	0.3243	0.0005027	640.1	2.883	0.8756
-	-	23	0.6096	24.0	0.2919	0.0004524	576.0	2.595	0.7881
0.60	-	-	0.6000	23.6	0.2827	0.0004282	557.9	2.513	0.7633
-	23	-	0.5740	22.6	0.2589	0.0004012	510.8	2.302	0.6990
-	-	24	0.5588	22.0	0.2452	0.0003801	484.0	2.180	0.6620
0.55	-	-	0.5500	21.7	0.2376	0.0003683	468.9	2.112	0.6416
-	24	-	0.5105	20.1	0.2047	0.0003173	404.0	1.820	0.5527
-	-	25	0.5090	20.0	0.2027	0.0003142	400.0	1.802	0.5473
0.50	-	-	0.5000	19.7	0.1964	0.0003044	387.6	1.746	0.5393
-	-	26	0.4572	18.0	0.1642	0.0002545	324.0	1.460	0.4483
-	25	-	0.4547	17.9	0.1624	0.0002517	324.0	1.444	0.4385
0.45	-	-	0.4500	17.7	0.1590	0.0002464	313.8	1.414	0.4233
-	-	27	0.4166	16.4	0.1363	0.0002112	269.0	1.212	0.3690
-	26	-	0.4039	15.9	0.1281	0.0001996	252.8	1.139	0.3459
0.40	-	-	0.4000	15.7	0.1257	0.0001948	248.1	1.117	0.3384
-	-	28	0.3759	14.8	0.1110	0.0001720	219.0	0.9868	0.2987
-	27	-	0.3607	14.2	0.1022	0.0001584	201.6	0.9086	0.2769
0.35	-	-	0.3500	13.8	0.09621	0.0001491	189.9	0.8553	0.2598
-	-	29	0.3454	13.6	0.09375	0.0001453	185.0	0.8334	0.2581
-	28	-	0.3200	12.6	0.08046	0.0001247	158.8	0.7153	0.2172
0.32	-	-	0.3200	12.6	0.08042	0.0001246	158.8	0.7149	0.2171
-	-	30	0.3150	12.4	0.07794	0.0001208	153.8	0.6929	0.2104
-	31	-	0.2946	11.6	0.06620	0.0001057	134.6	0.6063	0.1841
0.29	-	-	0.2900	11.4	0.06605	0.0001024	130.4	0.5872	0.1783
-	29	-	0.2870	11.3	0.06471	0.0001003	127.7	0.5753	0.1747
-	-	32	0.2743	10.8	0.05911	0.00009161	116.6	0.5255	0.1596
0.26	-	-	0.2600	10.2	0.05309	0.00008228	104.8	0.4720	0.1433
-	30	33	0.2540	10.0	0.05067	0.00007854	100.0	0.4505	0.1368
-	-	34	0.2337	9.2	0.04289	0.00006648	84.64	0.3813	0.1159
0.23	-	-	0.2300	9.1	0.04155	0.00006440	82.00	0.3694	0.1122
-	31	-	0.2261	8.9	0.04014	0.00006221	79.21	0.3568	0.1084
-	-	35	0.2134	8.4	0.03576	0.00005542	70.56	0.3179	0.09655
-	32	-	0.2032	8.0	0.03243	0.00005027	64.00	0.2883	0.08756
0.20	-	-	0.2000	7.9	0.03142	0.00004870	62.01	0.2793	0.08483
-	-	36	0.1930	7.6	0.02927	0.00004536	57.76	0.2602	0.07933
-	33	-	0.1803	7.1	0.02554	0.00003959	50.41	0.2271	0.06696
0.18	-	-	0.1800	7.1	0.02545	0.00003915	50.23	0.2263	0.06672
-	-	37	0.1727	6.8	0.02343	0.00003632	46.24	0.2083	0.06326
0.16	34	-	0.1600	6.3	0.02011	0.00003117	39.69	0.1788	0.05430
-	-	38	0.1524	6.0	0.01824	0.00002827	36.00	0.1622	0.04925
-	35	-	0.1422	5.6	0.01589	0.00002463	31.36	0.1413	0.04290
0.14	-	-	0.1400	5.5	0.01539	0.00002385	30.37	0.1368	0.04155
-	-	39	0.1321	5.2	0.01370	0.00002124	27.04	0.1218	0.03688
-	36	-	0.						

生産中止機種と後継機種

分類	シリーズ		生産中止時期	後継機種(代替品) ※	
アクチュエータ	単軸ロボット	DS	SA4 SA5 SA6 A4R A5R A6R	2008年10月	RCA、RCS2
		EX	12EX	2007年8月	RCP5-BA
		AS	12L 12G2 12R2 12H2 12V CS-DC 12AR	2003年10月	ISB
		E/F	12E 12ED 12F 12FD	2003年10月	ISB、RCA
		IBAS	12G 02G 02W 12GR 12R 02R GSJ RP MR CR	2001年12月	ISB
		IS	T-X-S S-X-M S-Y-M S-Z-M M-X-S M-X-M M-X-MX M-Y-S M-Y-M M-Z-S M-Z-M L-X-S L-X-M L-X-MX L-X-UWX L-Y-S L-Y-M L-Z-S L-Z-M	2014年8月	1-554ページ 参照
		ISP	S-X-M S-Y-M S-Z-M M-X-S M-X-M M-X-MX M-Y-S M-Y-M M-Z-S M-Z-M L-X-S L-X-M L-X-MX L-X-UWX L-Y-S L-Y-M L-Z-S L-Z-M W-X-M W-X-MX	2015年9月	1-555ページ 参照

※後継機種は、形状・取付寸法・配線等の互換性はありません。詳細についてはお問い合わせ下さい。

分類	シリーズ			生産中止時期	後継機種(代替品) ※
アクチュエータ	単軸ロボット	ISD	S M MX L LX	2015年9月	1-555~556 ページ参照
		ISPD	S M MX L LX		
		ISDCR	S M MX L LX		
		ISPDCR	S M MX L LX W WX		
	直交ロボット	ICSP2		2015年9月	ICSB2
		ICSP3			ICSB3
		ICS2		2014年8月	ICSB2
		ICS3			ICSB3
	テーブルトップ型ロボット	TT-300		2007年8月	TTA
	ロボシリンダ	RCP	SA5 SA6 SS SM SSR SMR RSA RMA RSW RMW RSI RMI RSIW RMIW RSGS RMGS RSGD RMGD RSGB RMGB G10	2004年10月	RCP6
TA	TA	28 35	2003年12月	RCP3、RCP6	
TX	TX	20 28 35	2016年2月	RCP3、RCP6	

※後継機種は、形状・取付寸法・配線等の互換性はありません。詳細についてはお問い合わせ下さい。

生産中止機種と後継機種

分類	シリーズ		生産中止時期	後継機種(代替品) ※
コントローラ	DS コントローラ	DS-S-C1	2008年10月	ASEL
		SA-C1, C2, C3, C4	2001年12月	ASEL
		DS-C1, C2, C3, C4		
	スーパー SEL コントローラ	S-SEL-F	2007年8月	SSEL
		S-SEL-ES-1	2004年10月	SSEL
		M-SEL-GS-2 ~ 4		SSEL XSEL-P/RA
		S-SEL-E-1-□ S-SEL-EDS-1-□		SSEL
		M-SEL-G-2 ~ 8 M-SEL-GDS-2 ~ 8 M-SEL-GID-2 ~ 8 M-SEL-GX-2 ~ 9		SSEL XSEL-P/RA
		SEL-A-1 A-3 A-2 A-4	2003年10月	SSEL XSEL-P/RA
		SEL-B-2 B-7 B-3 B-8 B-4	2003年10月	XSEL-P/RA
		SEL-H-2, 4 SEL-HAB-2, 4	2003年10月	XSEL-P/RA
		SEL-D-2	2001年12月	SSEL
		マルチコントローラ	SEL-2 ~ 4	2001年12月
	シングル コントローラ	S-SEL-35/60/100/200	2003年10月	SSEL
		S C-S	2001年12月	SCON-CB
	ロボシリンダ用 コントローラ	RCP2-C / CF	2014年5月	PCON-CB / CFB
		RCS-C		SCON-CB(100V,200V) ACON-CB(24V)
		RCS-E	2014年6月	ACON-CB
		ECON	2014年5月	SCON-CB
		PDR		SCON-CB
RCP-C-□ RCP-C-□-EU		2004年10月	PCON-CB	
TA用コントローラ	TA-C1	2003年12月	PCON-CB	
TX用コントローラ	TX-C1	2016年2月	PCON-CB	
XSEL コントローラ	J, JX	2017年12月 予定	XSEL-P, PX XSEL-Q, QX XSEL-RA, RAX, RAXD8 XSEL-SA, SAX, SAXD8	
	K, KE, KET, KETX KEX, KT, KX	2016年12月	XSEL-P, PX XSEL-Q, QX XSEL-RA, RAX, RAXD8 XSEL-SA, SAX, SAXD8	
テーブルトップタイプ	TT-300		2007年8月	TTA
表示器	タッチパネル表示器	RCM-PM-01	2013年12月	—
ティーチングボックス	RC用 簡易ティーチング	RCM-E	2014年3月	TB-02
	RC用 データ設定器	RCM-P		—
	RC用 標準ティーチング	RCM-T	2008年8月	TB-02
	XSEL用 ティーチング	IA-T-X IA-T-X-J IA-T-X-JS IA-T-XD IA-T-XD-J IA-T-XD-JS	2015年10月	TB-02

※後継機種は、形状・取付寸法・配線等の互換性はありません。詳細についてはお問い合わせ下さい。

旧型式変換表 (RCパルスモータ系)

シリーズ	タイプ	旧型式	変更型式(型式変更のみ)	備考	推奨最新型式	備考
ERC	RA54	ERC-RA54-I-PM-***	→ ERC2-RA6C-I-PM-***		ERC3-RA4C-I-42P-*** ※SIOタイプの場合、RCP6S-RA4またはRA6とPLC接続ユニットの組合せに置き換えることもできます。	取付互換性無し
	RA54GD	ERC-RA54GD-I-PM-***	→ ERC2-RGD6C-I-PM-***		左記と同じ ※SIOタイプの場合、RCP6S-RA4またはRA6とPLC接続ユニットの組合せに置き換えることもできます。	RCP6Sは、 取付互換性無し
	RA54GS	ERC-RA54GS-I-PM-***	→ ERC2-RGS6C-I-PM-***		左記と同じ ※SIOタイプの場合、RCP6S-RA4またはRA6とPLC接続ユニットの組合せに置き換えることもできます。	RCP6Sは、 取付互換性無し
	RA64	ERC-RA64-I-PM-***	→ ERC2-RA7C-I-PM-***		ERC3-RA6C-I-56P-*** ※SIOタイプの場合、RCP6S-RA6またはRA7(ガイド内蔵)とPLC接続ユニットの組合せに置き換えることもできます。	取付互換性無し
	RA64GD	ERC-RA64GD-I-PM-***	→ ERC2-RGD7C-I-PM-***		左記と同じ ※SIOタイプの場合、RCP6S-RA6またはRA7(ガイド内蔵)とPLC接続ユニットの組合せに置き換えることもできます。	RCP6Sは、 取付互換性無し
	RA64GS	ERC-RA64GS-I-PM-***	→ ERC2-RGS7C-I-PM-***		左記と同じ ※SIOタイプの場合、RCP6S-RA6またはRA7(ガイド内蔵)とPLC接続ユニットの組合せに置き換えることもできます。	RCP6Sは、 取付互換性無し
	SA6	ERC-SA6-I-PM-***	→ ERC2-SA6C-I-PM-***		ERC3-SA5C-I-42P-*** ※SIOタイプの場合、RCP6S-SA4またはSA6とPLC接続ユニットの組合せに置き換えることもできます。	取付互換性無し
	SA7	ERC-SA7-I-PM-***	→ ERC2-SA7C-I-PM-***		ERC3-SA7C-I-56P-*** ※SIOタイプの場合、RCP6S-SA4またはSA6とPLC接続ユニットの組合せに置き換えることもできます。	取付互換性無し
RCP2	BA6	RCP2-BA6-*-PM-54-***	→ RCP2-BA6-I-42P-54-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP5-BA6-WA-42P-48-***	アブソ仕様： バッテリーアブソ仕様 取付互換性無し
	BA6U	RCP2-BA6U-*-PM-54-***	→ RCP2-BA6U-I-42P-54-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP5-BA6U-WA-42P-48-***	アブソ仕様： バッテリーアブソ仕様 取付互換性無し
	BA7	RCP2-BA7-*-PM-54-***	→ RCP2-BA7-I-42P-54-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP5-BA7-WA-42P-48-***	アブソ仕様： バッテリーアブソ仕様 取付互換性無し
	BA7U	RCP2-BA7U-*-PM-54-***	→ RCP2-BA7U-I-42P-54-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP5-BA7U-WA-42P-48-***	アブソ仕様： バッテリーアブソ仕様 取付互換性無し
	GRS	RCP2-GRS-I-PM-***	→ RCP2-GRS-I-20P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ ※RCP4シリーズグリッパ バリエーション追加	RCP4シリーズ グリッパ 取付互換性無し ※1
	GRM	RCP2-GRM-I-PM-***	→ RCP2-GRM-I-28P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ ※RCP4シリーズグリッパ バリエーション追加	RCP4シリーズ グリッパ 取付互換性無し ※1
	GR3LS	RCP2-GR3LS-I-PM-***	→ RCP2-GR3LS-I-28P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	※1
	GR3LM	RCP2-GR3LM-I-PM-***	→ RCP2-GR3LM-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	※1
	GR3SS	RCP2-GR3SS-I-PM-***	→ RCP2-GR3SS-I-28P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	※1
	GR3SM	RCP2-GR3SM-I-PM-***	→ RCP2-GR3SM-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	※1
	HSM	RCP2-HSM-I-PM-30-***	→ RCP2-HS8C-I-86P-30-***		→ 左記と同じ	
	HSMR	RCP2-HSMR-I-PM-30-***	→ RCP2-HS8R-I-86P-30-***		→ 左記と同じ	
	RFA	RCP2-RFA-I-PM-***	→ RCP2-RA10C-I-86P-***		→ RCP5-RA10C-WA-86P-***	取付互換性無し
	RFW	RCP2-RFW-I-PM-***	→ RCP2W-RA10C-I-86P-***		→ RCP5W-RA10C-WA-86P-***	取付互換性無し
	RMA	RCP2-RMA-*-PM-***	→ RCP2-RA6C-I-56P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-RA7C-WA-56P-***	アブソ仕様： バッテリーアブソ仕様 取付互換性無し
	RMGD	RCP2-RMGD-*-PM-***	→ RCP2-RGD6C-I-56P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-RA7C-WA-56P-*** ※ガイド内蔵	アブソ仕様： バッテリーアブソ仕様 取付互換性無し
	RMGS	RCP2-RMGS-*-PM-***	→ RCP2-RGS6C-I-56P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-RA7C-WA-56P-*** ※ガイド内蔵	アブソ仕様： バッテリーアブソ仕様 取付互換性無し
	RMW	RCP2-RMW-*-PM-***	→ RCP2W-RA6C-I-56P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP5W-RA7C-WA-56P-*** ※ガイド内蔵	アブソ仕様： バッテリーアブソ仕様 取付互換性無し

※1: 旧型式時は簡易アブソ仕様未対応

旧型式変換表 (RCパルスモータ系)

シリーズ	タイプ	旧型式	変更型式(型式変更のみ)	備考	推奨最新型式	備考
RCP2	RPA	RCP2-RPA-I-PM-***	→ RCP2-RA2C-I-20P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP3-RA2BC-I-28SP-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用 取付互換性無し
	RSA	RCP2-RSA-*-PM-***	→ RCP2-RA4C-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-RA4C-WA-35P-***	アブソ仕様： バッテリーレスアブソ仕様 取付互換性無し
	RSGD	RCP2-RSGD-*-PM-***	→ RCP2-RGD4C-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-RR4C-WA-35P-*** ※ガイド内蔵	アブソ仕様： バッテリーレスアブソ仕様 取付互換性無し
	RSGS	RCP2-RSGS-*-PM-***	→ RCP2-RGS4C-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-RR4C-WA-35P-*** ※ガイド内蔵	アブソ仕様： バッテリーレスアブソ仕様 取付互換性無し
	RSW	RCP2-RSW-*-PM-***	→ RCP2W-RA4C-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP5W-RA6C-WA-42P-*** ※ガイド内蔵	アブソ仕様： バッテリーレスアブソ仕様 取付互換性無し
	RTB	RCP2-RTB-I-PM-***	→ RCP2-RTB-I-28P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	
	RTC	RCP2-RTC-I-PM-***	→ RCP2-RTC-I-28P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	
	RXA	RCP2-RXA-*-PM-***	→ RCP2-RA3C-I-28P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP4-RA3C-I-28P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用 取付互換性無し
	RXGD	RCP2-RXGD-*-PM-***	→ RCP2-RGD3C-I-28P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP4-RA3C-I-28P-*** ※ガイド内蔵	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用 取付互換性無し
	SA5	RCP2-SA5-*-PM-***	→ RCP2-SA5C-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-SA6C-WA-42P-***	アブソ仕様： バッテリーレスアブソ仕様 取付互換性無し
	SA5R	RCP2-SA5R-*-PM-***	→ RCP2-SA5R-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-SA6R-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用 取付互換性有り
	SA6	RCP2-SA6-*-PM-***	→ RCP2-SA6C-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-SA6C-WA-42P-***	アブソ仕様： バッテリーレスアブソ仕様 取付互換性無し
	SA6R	RCP2-SA6R-*-PM-***	→ RCP2-SA6R-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-SA6R-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用 取付互換性有り
	SA7	RCP2-SA7-*-PM-***	→ RCP2-SA7C-I-56P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-SA7C-WA-56P-***	アブソ仕様： バッテリーレスアブソ仕様 取付互換性無し
	SA7R	RCP2-SA7R-*-PM-***	→ RCP2-SA7R-I-56P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6-SA7R-I-56P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用 取付互換性有り
	SS	RCP2-SS-*-PM-***	→ RCP2-SS7C-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	
	SSR	RCP2-SSR-*-PM-***	→ RCP2-SS7R-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	
	SM	RCP2-SM-*-PM-***	→ RCP2-SS8C-I-56P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	
	SMR	RCP2-SMR-*-PM-***	→ RCP2-SS8R-I-56P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	
	RCP2CR	HSM	RCP2CR-HSM-I-PM-30-***	→ RCP2CR-HS8C-I-86P-30-***		→ 左記と同じ
SA5		RCP2CR-SA5-*-PM-***	→ RCP2CR-SA5C-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6CR-SA6C-WA-42P-***	アブソ仕様： バッテリーレスアブソ仕様 取付互換性無し
SA6		RCP2CR-SA6-*-PM-***	→ RCP2CR-SA6C-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6CR-SA6C-WA-42P-***	アブソ仕様： バッテリーレスアブソ仕様 取付互換性無し
SA7		RCP2CR-SA7-*-PM-***	→ RCP2CR-SA7C-I-56P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ RCP6CR-SA7C-WA-56P-***	アブソ仕様： バッテリーレスアブソ仕様 取付互換性無し
SS		RCP2CR-SS-*-PM-***	→ RCP2CR-SS7C-I-42P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	
SM		RCP2CR-SM-*-PM-***	→ RCP2CR-SS8C-I-56P-***	アブソ仕様： 簡易アブソユニット併用	→ 左記と同じ	
RCP2W	SA16	RCP2W-SA16-I-PM-***	→ RCP2W-SA16C-I-86P-***		→ 左記と同じ	

※ 1: 旧型式時は簡易アブソ仕様未対応

旧型式変換表 (RCサーボモータ系)

シリーズ	タイプ	旧型式	変更型式(型式変更のみ)	備考	推奨最新型式	備考	
RCS	F45	RCS-F45-*-30-***	→ 該当機種無し		→ -	使用可能なテーブルタイプを選択してください。	
	F55	RCS-F55-*-60-***	→ RCS2-F5D-*-60-***		→ -	使用可能なテーブルタイプを選択してください。	
	G20	RCS-G20-I60-5-***	→ RCS2-GR8-I60-5-***		→ 左記と同じ		
	RA35		RCS-RA35-I20-GN-***	→ 該当機種無し		→ RCA-RA3C-I20-***	アプソ仕様： 簡易アプソユニット併用 取付互換性無し
			RCS-RA35-I20-GS□-***	→ 該当機種無し		→ RCA-RGS3C-I20-***	アプソ仕様： 簡易アプソユニット併用 取付互換性無し
			RCS-RA35-I20-GD-***	→ 該当機種無し		→ RCA-RGD3C-I20-***	アプソ仕様： 簡易アプソユニット併用 取付互換性無し
	RA35R	RCS-RA35R-I20-GN-***	→ 該当機種無し		→ RCA-RA3R-I20-***	アプソ仕様： 簡易アプソユニット併用 取付互換性無し	
	RA45		RCS-RA45-*-30-GN-***	→ 該当機種無し		→ RCA-RA4C-*-30-***	取付互換性無し
			RCS-RA45-*-30-GS□-***	→ 該当機種無し		→ RCA-RGS4C-*-30-***	取付互換性無し
			RCS-RA45-*-30-GD-***	→ 該当機種無し		→ RCA-RGD4C-*-30-***	取付互換性無し
	RA45R	RCS-RA45R-I30-GN-***	→ 該当機種無し		→ RCA-RA4R-*-30-***	取付互換性無し	
	RA55		RCS-RA55-*-60/100-GN-***	→ 該当機種無し		→ RCS2-RA5C-*-60/100-***	取付互換性無し
			RCS-RA55-*-60/100-GS□-***	→ 該当機種無し		→ RCS2-RGS5C-*-60/100-***	取付互換性無し
			RCS-RA55-*-60/100-GD-***	→ 該当機種無し		→ RCS2-RGD5C-*-60/100-***	取付互換性無し
	RA55R	RCS-RA55R-*-60-GN-***	→ 該当機種無し		→ RCS2-RA5R-*-60-***	取付互換性無し	
	RB7525		RCS-RB7525-I30/60-GN-***	→ 該当機種無し		→ RCS2-SRA7BD-I60/100/150-***	取付互換性無し
			RCS-RB7525-I30/60-GS□-***	→ 該当機種無し		→ RCS2-SRA7BD-I60/100/150-***	取付互換性無し
			RCS-RB7525-I30/60-GD-***	→ 該当機種無し		→ RCS2-SRA7BD-I60/100/150-***	取付互換性無し
	RB7530		RCS-RB7530-I60/100-GN-***	→ RCS2-RA7AD-I60/100-***		→ RCS2-SRA7BD-I60/100/150-***	取付互換性無し
			RCS-RB7530-I60/100-GS□-***	→ RCS2-RGS7AD-I60/100-***		→ RCS2-SRGS7BD-I60/100/150-***	取付互換性無し
			RCS-RB7530-I60/100-GD-***	→ RCS2-RGD7AD-I60/100-***		→ RCS2-SRGD7BD-I60/100/150-***	取付互換性無し
	RB7535		RCS-RB7535-I100/150-GN-***	→ RCS2-RA7BD-I100/150-***		→ RCS2-SRA7BD-I60/100/150-***	取付互換性有り (互換性オプション で対応)
			RCS-RB7535-I100/150-GS□-***	→ RCS2-RGS7BD-I100/150-***		→ RCS2-SRGS7BD-I60/100/150-***	取付互換性有り (互換性オプション で対応)
			RCS-RB7535-I100/150-GD-***	→ RCS2-RGD7BD-I100/150-***		→ RCS2-SRGD7BD-I60/100/150-***	取付互換性有り (互換性オプション で対応)

旧型式変換表 (RCサーボモータ系)

シリーズ	タイプ	旧型式		変更型式(型式変更のみ)	備考		推奨最新型式	備考
RCS	R10	RCS-R10-I-60-18-***	→	RCS2-RT6-I-60-18-***		→	左記と同じ	
	R20	RCS-R20-I-60-18-***	→	RCS2-RT6R-I-60-18-***		→	RCS2-RT6-I-60-18-***	取付互換性無し
	R30	RCS-R30-I-60-4-***	→	該当機種無し		→	RCS2-RT6-I-60-18-***	取付互換性無し
	SA4	RCS-SA4-*-20-***	→	該当機種無し		→	RCA-SA4D-*-20-***	
	SA5	RCS-SA5-*-20-***	→	該当機種無し		→	RCA-SA5D-*-20-***	
	SA6	RCS-SA6-*-30-***	→	該当機種無し		→	RCA-SA6D-*-30-***	
	SS	RCS-SS-*-60-***	→	RCS2-SS7C-*-60-***	カップリング 仕様に変更	→	左記と同じ	
	SSR	RCS-SSR-*-60-***	→	RCS2-SS7R-*-60-***		→	左記と同じ	
	SM	RCS-SM-*-100/150-***	→	RCS2-SS8C-*-100/150-***	カップリング 仕様に変更	→	RCS3-SS8C-*-100/150-***	取付互換性有り (全長他一部違い 有り)
	SMR	RCS-SMR-*-100/150-***	→	RCS2-SS8R-*-100/150-***		→	RCS3-SS8R-*-100/150-***	取付互換性有り (全長他一部違い 有り)

旧型式変換表(単軸ロボット)

シリーズ	タイプ	旧型式	変更型式(型式変更のみ)	備考	推奨最新型式	備考	
DS	SA4	DS-SA4	→ 該当機種無し		→ RCA-SA4C/SA4D	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
	SA5	DS-SA5	→ 該当機種無し		→ RCA-SA5C/SA5D	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
	SA6	DS-SA6	→ 該当機種無し		→ RCA-SA6C/SA6D	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
DS-CR	S5	DS-S5・・・CR	→ 該当機種無し		→ RCACR-SA5C/SA5D	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
	S6	DS-S6・・・CR	→ 該当機種無し		→ RCACR-SA6C/SA6D	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
IS	S	IS-S-X-M	→ IS-SXM		→ ISB-SXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
		IS-S-Y-M	→ IS-SYM		→ ISB-SXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
		IS-S-Z-M	→ IS-SZM		→ ISB-SXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
	M	IS-M-X-S	→ IS-MXS		→ ISB-MXM	取付互換性無し	
		IS-M-X-M	→ IS-MXM		→ ISB-MXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
		IS-M-X-MX	→ IS-MXMX		→ ISB-MXMX	取付互換性有り (全長他一部違い有り) 原点位置が異なる	
		IS-M-Y-S	→ IS-MYS		→ ISB-MXM	取付互換性無し	
		IS-M-Y-M	→ IS-MYM		→ ISB-MXM	取付互換性無し	
		IS-M-Z-S	→ IS-MZS		→ ISB-MXM	取付互換性無し	
		IS-M-Z-M	→ IS-MZM		→ ISB-MXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
	L	IS-L-X-S	→ IS-LXS		→ ISB-LXM	取付互換性無し	
		IS-L-X-M	→ IS-LXM		→ ISB-LXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
		IS-L-X-MX	→ IS-LXMX		→ ISB-LXMX	取付互換性有り (全長他一部違い有り) 原点位置が異なる	
		IS-L-X-UWX	→ IS-LXUWX		→ ISB-LXUWX	取付互換性有り (全長他一部違い有り) 原点位置が異なる	
		IS-L-Y-S	→ IS-LYS		→ ISB-LXM	取付互換性無し	
		IS-L-Y-M	→ IS-LYM		→ ISB-LXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
		IS-L-Z-S	→ IS-LZS		→ ISB-LXM	取付互換性無し	
		IS-L-Z-M	→ IS-LZM		→ ISB-LXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)	
	T	IS-T-X-S	→ 該当機種無し		→ RCS2-SA7C	取付互換性無し	
	DS	A4(S,R,L)		→ 該当機種無し		→ -	使用可能な テーブルタイプを 選択してください。
		A5(S,R,L)		→ 該当機種無し		→ -	使用可能な テーブルタイプを 選択してください。
A6(S,R,L)			→ 該当機種無し		→ -	使用可能な テーブルタイプを 選択してください。	

旧型式変換表(単軸ロボット)

シリーズ	タイプ	旧型式	変更型式(型式変更のみ)	備考	推奨最新型式	備考
ISP	S	ISP-S-X-M	→ 該当機種無し		→ ISPB-SXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
		ISP-S-Y-M	→ 該当機種無し		→ ISPB-SXM	取付互換性無し
		ISP-S-Z-M	→ 該当機種無し		→ ISPB-SXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	M	ISP-M-X-S	→ 該当機種無し		→ ISPB-MXM	取付互換性無し
		ISP-M-X-M	→ 該当機種無し		→ ISPB-MXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
		ISP-M-X-MX	→ 該当機種無し		→ ISPB-MXMX	取付互換性有り (全長他一部違い有り) 原点位置が異なる
		ISP-M-Y-S	→ 該当機種無し		→ ISPB-MXM	取付互換性無し
		ISP-M-Y-M	→ 該当機種無し		→ ISPB-MXM	取付互換性無し
		ISP-M-Z-S	→ 該当機種無し		→ ISPB-MXM	取付互換性無し
		ISP-M-Z-M	→ 該当機種無し		→ ISPB-MXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	L	ISP-L-X-S	→ 該当機種無し		→ ISPB-LXM	取付互換性無し
		ISP-L-X-M	→ 該当機種無し		→ ISPB-LXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
		ISP-L-X-MX	→ 該当機種無し		→ ISPB-LXMX	取付互換性有り (全長他一部違い有り) 原点位置が異なる
		ISP-L-X-UWX	→ 該当機種無し		→ ISPB-LXUWX	取付互換性有り (全長他一部違い有り) 原点位置が異なる
		ISP-L-Y-S	→ 該当機種無し		→ ISPB-LXM	取付互換性無し
		ISP-L-Y-M	→ 該当機種無し		→ ISPB-LXM	取付互換性無し
		ISP-L-Z-S	→ 該当機種無し		→ ISPB-LXM	取付互換性無し
		ISP-L-Z-M	→ 該当機種無し		→ ISPB-LXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	W	ISP-W-X-M	→ 該当機種無し		→ ISPA-WXM	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
		ISP-W-X-MX	→ 該当機種無し		→ ISPA-WXMX	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	ISD	S	ISD-S	→ 該当機種無し		→ ISDB-S
M		ISD-M	→ 該当機種無し		→ ISDB-M	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
MX		ISD-MX	→ 該当機種無し		→ ISDB-MX	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
L		ISD-L	→ 該当機種無し		→ ISDB-L	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
LX		ISD-LX	→ 該当機種無し		→ ISDB-LX	取付互換性有り (全長他一部違い有り)

シリーズ	タイプ	旧型式	変更型式(型式変更のみ)	備考	推奨最新型式	備考
ISPD	S	ISPD-S	→ 該当機種無し		→ ISPDB-S	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	M	ISPD-M	→ 該当機種無し		→ ISPDB-M	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	MX	ISPD-MX	→ 該当機種無し		→ ISPDB-MX	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	L	ISPD-L	→ 該当機種無し		→ ISPDB-L	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	LX	ISPD-LX	→ 該当機種無し		→ ISPDB-LX	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
ISDCR	S	ISDCR-S	→ 該当機種無し		→ ISDBCR-S	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	M	ISDCR-M	→ 該当機種無し		→ ISDBCR-M	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	MX	ISDCR-MX	→ 該当機種無し		→ ISDBCR-MX	ベース取付互換性有り スライダ取付互換性無し
	L	ISDCR-L	→ 該当機種無し		→ ISDBCR-L	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	LX	ISDCR-LX	→ 該当機種無し		→ ISDBCR-LX	ベース取付互換性有り スライダ取付互換性無し
ISPDCR	S	ISPDCR-S	→ 該当機種無し		→ ISPDBCR-S	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	M	ISPDCR-M	→ 該当機種無し		→ ISPDBCR-M	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	MX	ISPDCR-MX	→ 該当機種無し		→ ISPDBCR-MX	ベース取付互換性有り スライダ取付互換性無し
	L	ISPDCR-L	→ 該当機種無し		→ ISPDBCR-L	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	LX	ISPDCR-LX	→ 該当機種無し		→ ISPDBCR-LX	ベース取付互換性有り スライダ取付互換性無し
	W	ISPDCR-W	→ 該当機種無し		→ ISPDACR-W	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	WX	ISPDCR-WX	→ 該当機種無し		→ ISPDACR-WX	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
SS	S	SS-S	→ 該当機種無し		→ RCS2-SS7C	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	M	SS-M	→ 該当機種無し		→ RCS3-SS8C	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
SSCR	S	SSCR-S	→ 該当機種無し		→ RCS2CR-SS7C	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
	M	SSCR-M	→ 該当機種無し		→ RCS3CR-SS8C	取付互換性有り (全長他一部違い有り)
TT	A2	TT-A2	→ 該当機種無し		→ TTA-A2	取付互換性無し
	A3	TT-A3	→ 該当機種無し		→ TTA-A3	取付互換性無し
	C2	TT-C2	→ 該当機種無し		→ TTA-C2	取付互換性無し
	C3	TT-C3	→ 該当機種無し		→ TTA-C3	取付互換性無し
TX	TX-20	TX-20	→ 該当機種無し		→ RCP3-SA2AC	取付互換性無し
	TX-28	TX-28	→ 該当機種無し		→ RCP4-SA3C	取付互換性無し
	TX-35	TX-35	→ 該当機種無し		→ RCP5-SA4C	取付互換性無し



SELプログラム支援サービスFAXシート

【X-SELプログラム支援サービス申込書】

会社名		お申込日	年 月 日
ご所属・役職		TEL/FAX	/
お名前		メールアドレス	
X-SELコントローラ型式			
X-SELコントローラ製造番号			
アクチュエータ型式	1 (X) 軸		
	2 (Y) 軸		
	3 (Z) 軸		
	4 (θ) 軸		
添付資料チェックリスト (ご提出書類をご確認ください)	<input type="checkbox"/> フローチャートまたは動作シーケンス <input type="checkbox"/> I/Oリスト <input type="checkbox"/> 動作ポジション図 (概略位置図)		
*受付日 (弊社記入欄)			
*備考 (弊社記入欄)			

※フローチャートの作成が苦手な方は、動作シーケンスでも受け付けます。いずれの場合も、ご自分がプログラムする身になって、説明を書いてください。それが、後でそのまま使えるプログラムにする秘訣でもあります。また、お送りいただいたオリジナル資料は必ずお客様で保管願います。

通信欄



FAX 0800-888-0099

小型産業用ロボット **国内シェアNo.1**

充実のサポート体制

1. 安心とは24時間対応のことです 24時間対応無料問合せ窓口アイエイアイお客様センター“エイト”

『アイエイアイお客様センター“エイト”』は24時間体制の無料コールセンターです。さまざまなご質問にスピーディーにお答えするための専門スタッフが常駐して、お客様からのご連絡をお待ちしております。何でもお気軽にお問合せください。



- ◆価格を知りたい
- ◆納期を知りたい
- ◆カタログが欲しい
- ◆機種選定をして欲しい
- ◆修理・メンテナンスをして欲しい
- ◆使い方がわからない
- ◆とにかく困った時 等



(通話料無料)

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)

(*上記フリーダイヤ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

2. 開発・設計・導入・稼働をフルにサポートするコンテンツ・WEBも充実

● カタログ・取扱説明書



● WEB・ダウンロードサービス (カタログ、取扱説明書PDF・CAD図面)



- その他、パソコン対応ソフト、サイクルタイム計算ソフト、DDモータ機種選定ソフト、フィールドネットワーク設定用ファイル、リニアサーボアクチュエータ機種選定など便利なソフトもご用意

www.iai-robot.co.jp

3. 導入前の検討から導入後の保守・教育までトータルでサポート

アイエイアイは、検討段階から導入後の保守・教育までトータルでサポートをしています。

- エアシリンダ電動化見立てサービス
- ショールーム・展示会・キャラバンカー

検討

選定

- 選定支援
- 特別仕様品対応 (標準品の改造サービス)
- デモ機無料貸出サービス

IAI
サポート

- 保守支援
- 体験セミナー・メンテナンス・各種講習会・出張セミナー
- メンテナンス・修理専門窓口

保守
・
教育

導入
・
立ち上げ

- 立ち上げ支援
- 導入支援・プログラム作成支援

検討

選定

導入・立ち上げ

保守・教育

エアシリンダ電動化見立てサービス

今お使いのエアシリンダを電動化したいが、どうしたら良いかわからないという方はご相談ください。用途に最適な電動化をご提案いたします。

- 検討
- 選定
- 導入・立ち上げ
- 保守・教育

特別仕様品対応 (標準品の改造サービス)

標準品をベースにご要望に沿った改造品にお応えています。

- 検討
- 選定
- 導入・立ち上げ
- 保守・教育



立ち上げ支援

全国25か所の営業所の専門営業員による出張立ち上げ支援や、製品導入後のアフターサービスにより、安心してご使用いただけます。

- 検討
- 選定
- 導入・立ち上げ
- 保守・教育

体験セミナー・メンテナンス各種講習会、出張セミナー

ロボシリンダ体験セミナーや工場見学会をはじめ、安全講習、メンテナンス講習などを積極的に開催。出張対応もいたします。

- 検討
- 選定
- 導入・立ち上げ
- 保守・教育



ショールーム・展示会・キャラバンカー

新製品の实機をご覧になりたい場合や、ご検討の場としてアイエイアイ本社にショールームを設置。また、展示会やキャラバンカーでの展示も行っています。

- 検討
- 選定
- 導入・立ち上げ
- 保守・教育



デモ機無料貸出サービス

購入前の検討、装置立ち上げ準備のための、ご購入予定の実機に近いデモ機を無料で貸出いたします。

- 検討
- 選定
- 導入・立ち上げ
- 保守・教育



導入支援・プログラム作成支援

お客様ごとに異なる用途や環境に合わせ、SELプログラム作成から立ち上げを強力にバックアップ!

- 検討
- 選定
- 導入・立ち上げ
- 保守・教育



メンテナンス・修理専門窓口

本社工場のメンテナンス・修理専門窓口で、万一のトラブルにもスムーズに対応します。

- 検討
- 選定
- 導入・立ち上げ
- 保守・教育

技術サービス課
TEL 054-364-5410

■修理は専門窓口にて対応いたします (土祝日も受付)

お客様 → ホームページから登録 → **IAI 技術サービス課**

故障品の返送 → クリック

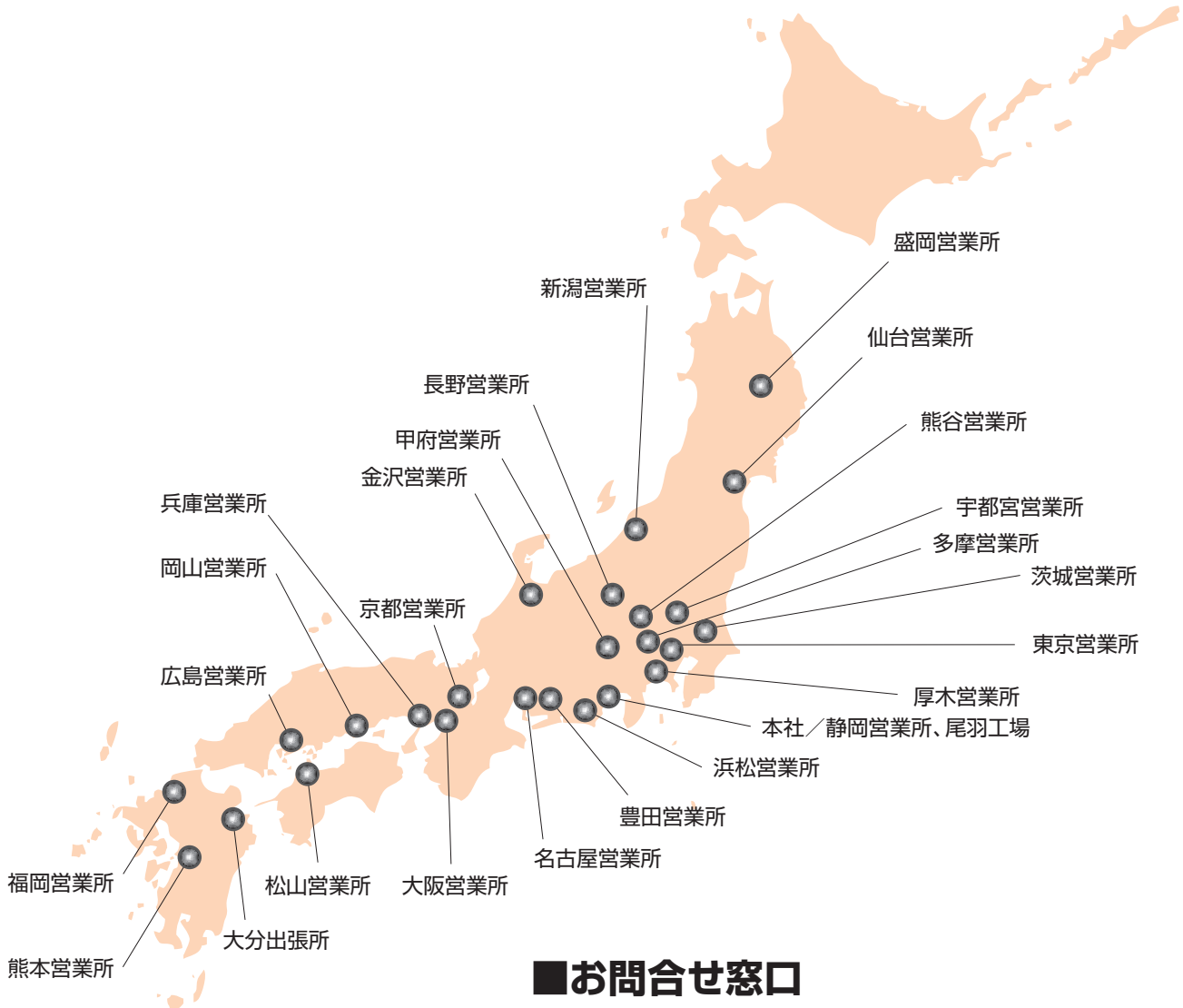
ステップ① IAIホームページより必要事項を入力。
型式、S/N、エラーコード、不具合発生頻度、予備品と交換で治った、など...

ステップ② 入力完了! → 最寄のIAI営業所、技術サービス課へ自動送信。
内容把握しております。ご不明点などございましたらご連絡ください。
なるほど、この不具合なら○○の部品がいるな...準備しよう。

ステップ③ “確認用返信メール”をプリント出力し故障品に添付して、IAI技術サービス課(静岡)へ発送!

4. 国内外に広がるネットワーク

国内25か所の営業所、海外13か国の販売ネットワークによる安心のサポート体制です。
製品の選定段階からご購入後も万全の体制でお応えいたします。



■お問合せ窓口

■製品についてのご質問は

機種選定や技術的なご質問につきましては、最寄りの営業所またはお客様センター“エイト”にお気軽にお問合せください。

アイエイアイお客様センター エイト

営業時間	月～金 24時間 土・日・祝日 8:00AM～5:00PM
------	----------------------------------

フリーダイヤル **0800-888-0088** (通話料無料)

フリーFAX **0800-888-0099** (通話料無料)

■修理等に関するご質問は

TEL: **054-364-5410** (技術サービス課)

FAX: **054-364-5575**

ホームページアドレス
www.iai-robot.co.jp

■お見積もり、お取引についてのご質問

お見積もりや、お取引に関するご質問につきましては、最寄りの営業所でお受けいたします。お気軽にご連絡ください。



本社・工場

■国内販売拠点

地域	営業所	担当地区	住所	TEL / FAX
東北・北陸	盛岡営業所	青森県 岩手県 秋田県	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル 7F	TEL 019-623-9700 FAX 019-623-9701
	仙台営業所	北海道 宮城県 山形県、福島県	〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二日町14-15 アミ・グランデ二日町 4F	TEL 022-723-2031 FAX 022-723-2032
	新潟営業所	新潟県	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザイビル 2F	TEL 0258-31-8320 FAX 0258-31-8321
	金沢営業所	石川県 富山県 福井県	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116 FAX 076-234-3107
関東	東京営業所	東京都(23区内) 千葉県、埼玉県一部 神奈川県一部	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601 FAX 03-3455-5707
	多摩営業所	東京都(23区以外)	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル 2F	TEL 042-522-9881 FAX 042-522-9882
	厚木営業所	神奈川県 (横浜・川崎・横須賀・ 三浦・葉山以外)	〒243-0014 神奈川県厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル 3F	TEL 046-226-7131 FAX 046-226-7133
	熊谷営業所	群馬県 埼玉県一部	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル 5F	TEL 048-530-6555 FAX 048-530-6556
	茨城営業所	茨城県	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル 2F	TEL 029-830-8312 FAX 029-830-8313
	宇都宮営業所	栃木県 茨城県一部	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル 3F	TEL 028-614-3651 FAX 028-614-3653
中部	静岡営業所	静岡県(中部・東部)	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293 FAX 054-364-2589
	浜松営業所	静岡県(西部) 愛知県一部	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 セキスイハイム鴨江小路ビルディング7F	TEL 053-459-1780 FAX 053-458-1318
	名古屋営業所	愛知県(尾張地区) 岐阜県 三重県	〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル 8F	TEL 052-269-2931 FAX 052-269-2933
	豊田営業所	愛知県(三河地区)	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888 FAX 0566-71-1877
	長野営業所	長野県	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710 FAX 0263-40-3715
	甲府営業所	山梨県	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル 3F	TEL 055-230-2626 FAX 055-230-2636
関西	大阪営業所	大阪府 奈良県、和歌山県 兵庫県一部	〒530-0002 大阪府大阪市北区曽根崎新地2-5-3 堂島TSSビル 4F	TEL 06-6457-1171 FAX 06-6457-1185
	京都営業所	京都府 滋賀県	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211 FAX 075-693-8233
	兵庫営業所	兵庫県 徳島県 香川県一部	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 大同生命明石ビル8F	TEL 078-913-6333 FAX 078-913-6339
中国・四国	岡山営業所	岡山県 鳥取県	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611 FAX 086-244-6767
	広島営業所	広島県 島根県 山口県	〒730-0802 広島県広島市中区本川町2-1-9 日宝本川町ビル 5F	TEL 082-532-1750 FAX 082-532-1751
	松山営業所	愛媛県 香川県 高知県、徳島県一部	〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562 FAX 089-986-8563
九州	福岡営業所	福岡県 大分県 佐賀県、長崎県	〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING 7F	TEL 092-415-4466 FAX 092-415-4467
	大分出張所	大分県一部	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンパウムⅢ2F	TEL 097-543-7745 FAX 097-543-7746
	熊本営業所	熊本県 宮崎県 鹿児島県、沖縄県	〒862-0954 熊本県熊本市中央区神水1-38-33 幸山ビル 1F	TEL 096-386-5210 FAX 096-386-5112

■海外販売拠点

海外で国内同様のきめ細かなサポート ~Technical Support at USA, Europe and Asia OCEANIA~



America

USA Headquarters & Western Region


Midwest Branch Office

GA Branch Office

アメリカ合衆国／USA     





IAI America, Inc.

- USA Headquarters & Western Region**
 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA
TEL 310-891-6015 **FAX** 310-891-0815
E-mail info@iaius.com **URL** www.intelligentactuator.com
- Midwest Branch Office**
 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA
TEL 847-908-1400 **FAX** 847-908-1399
E-mail info@iaius.com
- GA Branch Office**
 1220 Kennestone Circle, Suite 108, Marietta, GA 30066, USA
TEL 678-354-9470 **FAX** 678-354-9471
E-mail info@iaius.com



Brazil

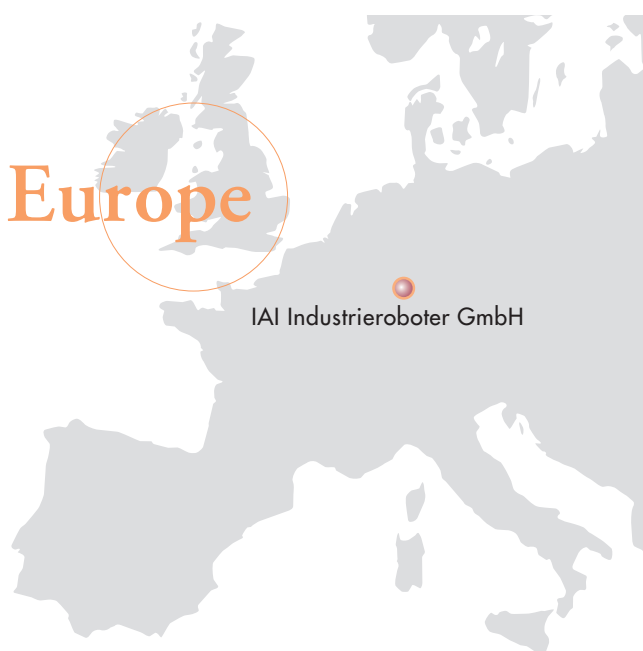
CBD Mecânica Industrial Ltda.

ブラジル／Brazil    

CBD Mecânica Industrial Ltda.






Rua José Taneiro, 261-Vila Monte Sion-08613-123-Suzano-São Paulo-Brazil

TEL +55-11-4745-3939 **FAX** +55-11-4745-3949
E-mail vendas@cbd.com.br **URL** www.cbd.com.br



Europe

IAI Industrieroboter GmbH

ドイツ／Europe     

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

TEL +49(0)6196-88950 **FAX** +49(0)6196-889524
E-mail info@iai-gmbh.de **URL** www.iai-gmbh.de



中国／China



IAI (Shanghai) Co., Ltd.

● CHINA Headquarters

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303, 808, Hongqiao Rd. Shanghai 200030, China

TEL +86-21-6448-4753 FAX +86-21-6448-3992 E-mail shanghai@iai-robot.com

URL www.iai-robot.com

● Shenzhen Office

Rm 502,212 Block, Tairan 4nd Rd, Tairan Industry Park, Chegongmiao, Shenzhen 518042, China

TEL +86-755-2393-2307 FAX +86-755-2393-2432 E-mail shenzhen@iai-robot.com

韓国／Korea



IA KOREA Corp.

A-501,BundangSuji U-Tower, 767, Sinsu-ro, Suji-gu, Yongin-si, Gyeonggi-do 16827 KOREA

TEL +82-31-525-3500 FAX +82-31-525-3515

E-mail peter@iakorea.co.kr URL www.iakorea.co.kr

台湾／Taiwan

Alteks Co., Ltd.



5F, 580, Sec. 1, Min-Sheng N. Rd., Kuei-Shan Hsiang, Taoyuan Hsieng, Taiwan R.O.C.

TEL +886-3-2121020 FAX +886-3-2121250

URL www.alteks.com.tw

FEDERAL WORLD-WIDE Co., Ltd.



14th-1 FL., No.150, Jian Yi Rd., Chung Ho City, Taipei Hsieng, Taiwan R.O.C. 235

TEL +886-2-8226-5570 FAX +886-2-8226-5430

URL www.kgn.com.tw

HSIN HSIE SHIANG TRADING Co., Ltd.



4F-1, No.58, Xing Shan Rd., Neihu Dist., Taipei City114, Taiwan R.O.C.

TEL +886-2-8792-9888 FAX +886-2-8792-9968

URL www.hhstc.com.tw

タイ／Thailand



IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 PhairojKijja Tower 12th Floor, Bangna-Trad RD., Bangna, Bangkok 10260, Thailand

TEL +66-2-361-4457/4458 FAX +66-2-361-4456

E-mail info@iai-robot.co.th URL www.iai-robot.co.th

シンガポール／Singapore



SUS (Singapore) Pte. Ltd.

19 Tannery Road 347730, Singapore

TEL +65-6842-4348 FAX +65-6842-3646

ベトナム／Vietnam



Standard Units Supply (Vietnam) Co., Ltd.

No.3, Plot N1, Thang Long Industrial Park, Dong Anh District, Hanoi, Vietnam

TEL +84-4-3-959-0156~8 FAX +84-4-3-959-0159

フィリピン／Philippines



Standard Units Supply Philippines Corporation

Building U-2 Lot 22B Phase 1B First Philippine Industrial Park Special Economic Zone Tanauan City 4232, Batangas Province Philippines

TEL +63-43-430-1074, 1076 FAX +63-43-430-1071

マレーシア／Malaysia



System Upgrade Solution BKK Co., Ltd.

【Head Office, Amata Nakorn Plant, Amata Nakorn Sales Branch】
Amata Nakorn Industrial Estate 700/71 Moo 5, T. Klongtamru A. Muang, Chonburi 20000, Thailand

TEL +66-38-457069 FAX +66-38-457072

インドネシア／Indonesia

PT.ETERNA KARYA SEJAHTERA

Duta Merlin Block C No. 31-32 Jl.Gajah Mada No.3-5 Jakarta 10130, Indonesia

TEL +62-21-6341749 FAX +62-21-6341751

インド／India



Standard Units Supply (India) Pvt. Ltd.

43/1 Padasalai Street, Ayanambakkam, Chennai 600095, Tamil Nadu, India

TEL-FAX +91-44-49524482

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型式	内容	掲載頁
A		
A0		4-127, 5-269
A1		2-615, 3-467, 4-127, 5-269
A1E/A3E	ケーブル取出し方向	2-615, 3-467, 5-161
A1S/A3S		2-615, 3-467, 5-161
A2		2-615, 5-269
A3		2-615, 3-467, 5-269
AB-3	アプソバッテリー	3-586, 5-168, 5-278
AB-5	アプソデータ保存用バッテリー/交換用バッテリー/システムメモリバックアップバッテリー	6-86, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158, 6-169, 6-179, 6-189, 6-220, 6-221, 6-232
AB-5-CS	アプソデータ保存用バッテリー/システムメモリバックアップバッテリー(ケース付き)	6-110, 6-124, 6-169, 6-179, 6-189
AB-5-CS2	アプソデータ保存用バッテリー(ケース付き)	6-158
AB-5-CS3	アプソデータ保存用バッテリー(ケース付き)	6-86, 6-146
AB-6	アプソバッテリー	3-586, 5-168
AB-7	交換用バッテリー	6-48, 6-62, 6-86, 6-201
AC	エア配管付仕様(CT4専用)	3-467
AC1	アクチュエータケーブル1m仕様(RCP4-GR□専用)	4-127
ACON-CB/CGB	コントローラ	6-77
ACON-CYB/PLB/POB	コントローラ	6-89
AHT	本体前面(反モータ側)組み付け穴=タップ穴仕様	4-127
AK-04	パルス変換器	6-82, 6-103
AL	アルマイト処理追加	5-269
AP	TTA支柱追加オプション	3-516
AQ	AQシール	1-377, 2-615, 3-467, 5-161
ASEL-CS	コントローラ	6-171
AT	ケーブル取出し方向	5-269
B		
B	ブレーキ	2-615, 3-467, 3-516, 3-585, 4-33, 4-127, 5-161, 5-269
BE/BL/BR		2-615, 4-127, 5-161
BN		2-615, 4-33
C		
C	クリーブセンサ標準仕様	2-616, 3-467, 5-161
CB-ACS-MA□□□□	モータロボットケーブル	6-180
CB-ACS-MPA□□□□	モータ・エンコーダー一体型ロボットケーブル	6-180
CB-ACS-PA□□□□(-RB)	エンコーダ(ロボット)ケーブル	6-180
CB-APSEP-AB005	コントローラ・アプソバッテリーユニット間接続ケーブル	6-62, 6-86
CB-APSEP-MPA□□□□	モータ・エンコーダー一体型ロボットケーブル	6-50, 6-64, 6-76, 6-88, 6-99, 6-203
CB-ASEP2-MPA□□□□	モータ・エンコーダー一体型ロボットケーブル	6-50, 6-88, 6-99
CB-CA-MPA□□□□(-RB)	モータ・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	6-49, 6-64, 6-76, 6-202
CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	モータ・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	6-49, 6-63, 6-75, 6-88, 6-99, 6-202
CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	モータ・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	6-64
CB-CFA2-MPA□□□□(-RB)	モータ・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	6-64
CB-CFA3-MPA□□□□(-RB)	モータ・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	6-63
CB-CON-LB005	コントローラ接続ケーブル(ポジションコントローラ用)	6-244
CB-DS-PIO□□□□	I/Oケーブル	6-170, 6-180, 6-192
CB-IX-BK□□□□-CS2	ブレーキケーブル(IX-1205/1505/1805以外の機種)	3-588
CB-IX-USR□□□□-CS1	ブレーキケーブル(IX-1205/1505/1805)	3-587

型式	内容	掲載頁
CB-IX-USR□□□□-CS2	ブレーキケーブル(IX-1205/1505/1805以外の機種)	3-587
CB-LDC-CTL□□□□-JY	ブレーキボックス付属ケーブル	6-117
CB-MSEL-AB005	アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	6-201
CB-MSEP-AB005	アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	6-48
CB-PAC-PIO□□□□	I/Oフラットケーブル	3-513, 6-50, 6-65, 6-88, 6-75, 6-114, 6-126, 6-150
CB-PAD-PIO□□□□		6-76, 6-100
CB-PAD-PIOS□□□□		6-76, 6-100
CB-PC-PJ002	簡易アプソユニット用ケーブル	6-168
CB-PCS-MPA□□□□		6-170
CB-PCS2-MPA□□□□	モータ・エンコーダー一体型ロボットケーブル	6-170
CB-PSEP-MPA□□□□	モータ・エンコーダー一体型ロボットケーブル	6-50, 6-65, 6-76, 6-203
CB-RCA-SIO050	外部機器通信ケーブル	6-48, 6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158
CB-RCB-CTL002	コントローラリンクケーブル	6-220
CB-RCB-SIO050	通信ケーブル	6-220
CB-RCC-MA□□□□(-RB)	モータ(ロボット)ケーブル	6-111, 6-125, 6-148, 6-159, 6-191, 6-235
CB-RCP2-MA□□□□	モータロボットケーブル	6-170
CB-RCP2-PB□□□□(-RB)	エンコーダ(ロボット)ケーブル	6-170
CB-RCP6S-PWBIO□□□□(-RB)	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ハブユニット間接続ケーブル	6-28
CB-RCP6S-RLY□□□□(-RB)	ゲートウェイユニット⇄ハブユニット間接続ケーブル	6-28
CB-RCP6S-PWBIO□□□□-JY1(-RB)	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ハブユニット間延長ケーブル	6-28
CB-RCP6S-RLY□□□□-JY1(-RB)	ゲートウェイユニット⇄ハブユニット間延長ケーブル	6-28
CB-RCS2-PA□□□□	エンコーダケーブル	6-112, 6-148, 6-159, 6-191, 6-235
CB-RCS2-PLA□□□□		6-113, 6-125, 6-148, 6-159, 6-191, 6-236
CB-RCS2-PLDA□□□□(-RB)	エンコーダ(ロボット)ケーブル	6-125
CB-RCS2-PLLA□□□□(-RB)	エンコーダ(ロボット)ケーブル	6-126
CB-RCS2-PLLA010	ロードセル配線付エンコーダケーブル	6-117
CB-RCS3-MA□□□□(-RB)	モータ(ロボット)ケーブル	6-126
CB-RCS3-PLA□□□□(-RB)	エンコーダ(ロボット)ケーブル	6-126
CB-RPSEP-MPA□□□□	モータ・エンコーダー一体型ロボットケーブル	6-50, 6-65, 6-76, 6-203
CB-SC-PIOS□□□□	パルス列制御用ケーブル	6-114
CB-SC-REU010	回生抵抗接続ケーブル	6-110, 6-124, 6-147, 6-158, 6-189
CB-SEL-SJS002	コネクタ変換ケーブル	6-169, 6-179, 6-190, 6-201, 6-243
CB-SEL-USB030	USBケーブル	3-521, 6-48, 6-62, 6-75, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158, 6-169, 6-179, 6-190, 6-201, 6-222, 6-234
CB-SEL26H-LBS005	コントローラ接続ケーブル(プログラムコントローラ用)	6-244
CB-ST-232J001	拡張SIOボード用接続ケーブル	6-221, 6-232
CB-ST-422J010	拡張SIOボード用接続ケーブル	6-221, 6-232
CB-ST-A1MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル(IA-101-XA-MW用)	3-521, 6-201, 6-222, 6-232
CB-ST-E1MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル(IA-101-X-MW用)	3-521, 6-169, 6-179, 6-189, 6-201, 6-222, 6-232
CB-ST-REU010	XSEL用回生抵抗接続ケーブル	6-158, 6-221, 6-232
CB-TB1-C002	TB-02 ポジションコントローラ接続用ケーブル	6-243
CB-TB1-GC002	TB-02 ポジションコントローラ用TPアダプタ接続用ケーブル	6-243
CB-TB1-X002	TB-02 プログラムコントローラ接続用ケーブル	6-243

型式	内容	掲載頁
CB-TTA-PIOJ005	I/O変換ケーブル	3-522
CB-USR□□□-AS	ツール側ユーザケーブル	3-588
CB-USR□□□-CS	PLC等上位側ユーザケーブル	3-588
CB-X1-PA□□□	エンコーダケーブル	3-587, 6-112, 6-149, 6-160, 6-192, 6-237
CB-X1-PA□□□-AWG24	エンコーダ(ロボット)ケーブル	6-112, 6-149, 6-237
CB-X1-PA□□□-WC	エンコーダケーブル防滴シリーズ	6-113, 6-150, 6-160, 6-192, 6-238
CB-X1-PLA□□□		6-112, 6-150, 6-160, 6-192, 6-237
CB-X1-PLA□□□-AWG24		6-113, 6-150, 6-237
CB-X2-PLA□□□	エンコーダ(ロボット)ケーブル	6-113, 6-125, 6-148, 6-159, 6-191, 6-236
CB-X3-PA□□□		6-112, 6-148, 6-159, 6-191, 6-235
CB-XEU-MA□□□		6-113, 6-136, 6-160, 6-192, 6-238
CB-X-MA□□□	モータケーブル	3-587, 6-112, 6-149, 6-160, 6-191, 6-236
CB-XMC-MA□□□		6-111, 6-191, 6-236
CB-X-PIO□□□	I/Oケーブル	3-585, 6-238
CB-X-PIOH002		6-238
CC	CC-Link	6-13
CCW		1-377
CE	CE対応オプション	2-616, 3-585, 4-33, 4-127, 5-161, 5-269
CEマーキング	海外規格	1-361
CIM	天吊り取付け仕様	2-616
CJB/CJL/CJR/CJT	ケーブル取出し方向変更	2-616, 3-467, 4-33, 4-127, 5-161
CJO		2-616, 3-467, 4-33, 5-161
CL	クリープセンサ(反対側取付)	2-616, 3-467, 5-161
CN	CompoNet	6-13
CO	本体カバー	4-128, 3-516, 5-269
CompoNet	CN	6-13
CT1		2-616
CT2/CT3/CT4	ケーブルベアオプション	2-616, 2-695
CT5/CT6		2-695
CT4-G1		3-31
CT4-G1PR	CT4高速直交型ロボット	3-29
CT4-G1RT		3-27
CW		1-377
D		
DB	ダブルガイドブロック	2-616
DCB	軸先端Dカット仕様(背面)	4-128
DCL	軸先端Dカット仕様(左面)	4-128
DCR	軸先端Dカット仕様(右面)	4-128
DCT	軸先端Dカット仕様(前面)	4-128
DCON-CB/CGB		6-77
DCON-CYB/PLB/POB	コントローラ	6-89
DD-LH18	DD ダイレクトドライブモータ	4-111
DD-LT18		4-109
DDA-LH18C		4-105
DDA-LH18C-B	DDA ダイレクトドライブモータ	4-107
DDA-LT18C		4-101
DDA-LT18C-B		4-103
DDACR-LH18C	DDACR クリーン仕様 ダイレクトドライブモータ	5-95
DDACR-LT18C		5-93
DDW-LH18C	DDW 防塵・防滴仕様 ダイレクトドライブモータ	5-243
DP-2		3-521, 6-221
DP-4S	ダミープラグ	6-169, 6-179, 6-190, 6-201, 6-244

型式	内容	掲載頁
DP-5	ダミープラグ	6-48, 6-62, 6-86, 6-110, 6-146
DV	DeviceNet	6-13
E		
EC	EtherCAT	6-13
EIOU	拡張I/Oユニット	6-245
EP	EtherNet/IP	6-13
ERC-MU□	モータ	1-301
ERC2-FT-□	フート金具	2-623
ERC2-MU□	モータ	1-302
ERC3-FL-□	フランジ(前)	2-620
ERC3-FT-□	フート金具	2-623
ERC3-MURA□-□-□	モータ	1-302
ERC3-MUSA□-□-□	モータ	1-301
ESD-R-25	リングコア	6-210, 6-226
ET	EtherNet	6-13
ET1/ET2/ET3/ET4	ケーブルベアオプション	2-616
F		
F1/F2	Y軸取付前後位置変更	3-516
FB	フランジブラケット	4-128, 5-162, 5-269
FFA	先端アダプタ	2-617
FL	フランジ(前)	2-618, 4-33, 4-129, 5-270
FLR	フランジ(後)	2-621, 5-271
FS-HM-400		2-311
FS-LM-400		2-309
FS-LO		2-313
FS-NM-60		2-297
FS-NM-100	FS スライダタイプ	2-299
FS-NO		2-301
FS-WM-100		2-303
FS-WM-200		2-305
FS-WO		2-307
FT	フート金具	2-622, 4-34, 5-163, 5-271
FT2/FT4		2-625
FT4/FT6	本体金具付仕様(TTA専用)	3-516
FTP	フートプレート	3-468
FZ	ZR軸位置変更オプション	3-516
G		
G		1-377
G1		2-625, 5-273
G3/G4	指定グリス塗布仕様	2-625, 5-163, 5-273
GE	食品用グリス指定	5-273
GRP-1	グリップベルト	6-243
GS2/GS3/GS4	ガイド取付方向	2-625
H		
H1/H2	Y軸取付高さ位置変更	3-517
HA	高加減速対応	2-625
HFL/HFR	本体取付けブラケット(天吊り仕様)	5-273
HPR	高精度仕様	2-625, 5-163
HS		2-625, 5-163, 5-273
HSL/HSR	原点確認センサ	2-625, 5-163
I		
IA	IAネット	6-13
IA-101-TTA-USB		3-521
IA-101-XA-MW		3-521, 6-220, 6-233
IA-101-X-MW		3-521, 6-220, 6-222, 6-233
IA-101-X-MW-JS	パソコン対応ソフト	6-169, 6-179, 6-189, 6-201
IA-101-X-USBMW		3-521, 6-220, 6-222, 6-234
IA-101-X-USB		6-169, 6-179, 6-189, 6-201
IA-103-X-□		6-220
IA-103-X-□-P	拡張PIOボード	6-220
IA-110-X-0	プレーキボックス	6-220
IA-CV-USB	USB変換アダプタ	6-222, 6-234
IA-IO-3204-□□		6-220
IA-IO-3206-□□	多点I/Oボード	6-220

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁	型 式	内 容	掲載頁
IA-LB-TGS	TPアダプタ	6-244	ICSB3/ICSPB3-BC MB3		3-261
IA-NT-3204-NP/PN	ネットワークボード	6-220	ICSB3/ICSPB3-BC MS3M		3-321
IA-NT-3205-NP/PN		6-220	ICSB3/ICSPB3-BD HB1		3-263
IA-XAB-BT	アブリュートデータ保持用バッテリー	6-220	ICSB3/ICSPB3-BD HB2		3-265
ICSA2/ICSPA2-BP H	ICSA2/ICSPA2 単軸ロボット2軸組合せ	3-151	ICSB3/ICSPB3-BD HB3		3-267
ICSA2/ICSPA2-BP M		3-153	ICSB3/ICSPB3-BD HS1		3-323
ICSA2/ICSPA2-BQ H		3-155	ICSB3/ICSPB3-BD HS3M		3-325
ICSA2/ICSPA2-BQ M		3-157	ICSB3/ICSPB3-BE HB1		3-269
ICSA4/ICSPA4-BB HZRS	ICSA4/ICSPA4 単軸ロボット4軸組合せ	3-445	ICSB3/ICSPB3-BE HB2		3-271
ICSA4/ICSPA4-BE HZRM		3-447	ICSB3/ICSPB3-BE HB3		3-273
ICSB2/ICSPB2-BA H		3-111	ICSB3/ICSPB3-BE HS1		3-327
ICSB2/ICSPB2-BA M		3-113	ICSB3/ICSPB3-BE HS3M		3-329
ICSB2/ICSPB2-BB H		3-115	ICSB3/ICSPB3-BF HB1		3-275
ICSB2/ICSPB2-BB M		3-117	ICSB3/ICSPB3-BF HB2		3-277
ICSB2/ICSPB2-BC H		3-119	ICSB3/ICSPB3-BF HB3		3-279
ICSB2/ICSPB2-BC M		3-121	ICSB3/ICSPB3-BF HS1		3-331
ICSB2/ICSPB2-BD H		3-123	ICSB3/ICSPB3-BF HS3M		3-333
ICSB2/ICSPB2-BE H		3-127	ICSB3/ICSPB3-BK HB3		3-281
ICSB2/ICSPB2-BE M		3-129	ICSB3/ICSPB3-BK HB4H		3-283
ICSB2/ICSPB2-BE S		3-125	ICSB3/ICSPB3-BK HS4		3-335
ICSB2/ICSPB2-BF H		3-133	ICSB3/ICSPB3-BK MB3M		3-285
ICSB2/ICSPB2-BF S		3-131	ICSB3/ICSPB3-BK MB4M		3-287
ICSB2/ICSPB2-BG S		3-135	ICSB3/ICSPB3-BK MS4		3-337
ICSB2/ICSPB2-BH S		3-137	ICSB3/ICSPB3-BL HB3		3-289
ICSB2/ICSPB2-BK H		3-139	ICSB3/ICSPB3-BL HB4H		3-291
ICSB2/ICSPB2-BK M		3-141	ICSB3/ICSPB3-BL HS4		3-339
ICSB2/ICSPB2-BL H		3-143	ICSB3/ICSPB3-BL MB3M		3-293
ICSB2/ICSPB2-BL M		3-145	ICSB3/ICSPB3-BL MB4M		3-295
ICSB2/ICSPB2-BM H		3-147	ICSB3/ICSPB3-BL MS4		3-341
ICSB2/ICSPB2-BM M		3-149	ICSB3/ICSPB3-BM HB4H		3-297
ICSB2/ICSPB2-G1J H		3-221	ICSB3/ICSPB3-BM HS4H		3-343
ICSB2/ICSPB2-G2J H		3-223	ICSB3/ICSPB3-BM MB4M		3-299
ICSB2/ICSPB2-GB H		3-225	ICSB3/ICSPB3-BM MS4M		3-345
ICSB2/ICSPB2-GB M		3-227	ICSB3/ICSPB3-G1J HB1		3-361
ICSB2/ICSPB2-GC H		3-229	ICSB3/ICSPB3-G1J HB2		3-363
ICSB2/ICSPB2-GC M		3-231	ICSB3/ICSPB3-G1J HB3		3-365
ICSB2/ICSPB2-GD H		3-233	ICSB3/ICSPB3-G1J HS1		3-373
ICSB2/ICSPB2-GE H		3-235	ICSB3/ICSPB3-G1J HS2L		3-375
ICSB2/ICSPB2-GE M		3-237	ICSB3/ICSPB3-G1J HS3M	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合せ	3-377
ICSB2/ICSPB2-GF H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合せ	3-239	ICSB3/ICSPB3-G2J HB1		3-367
ICSB2/ICSPB2-GG H		3-241	ICSB3/ICSPB3-G2J HB2		3-369
ICSB2/ICSPB2-GG M		3-243	ICSB3/ICSPB3-G2J HB3		3-371
ICSB2/ICSPB2-GH H		3-245	ICSB3/ICSPB3-G2J HS1		3-379
ICSB2/ICSPB2-S1C H		3-173	ICSB3/ICSPB3-G2J HS2L		3-381
ICSB2/ICSPB2-S1C M		3-175	ICSB3/ICSPB3-G2J HS3M		3-383
ICSB2/ICSPB2-S2C H		3-177	ICSB3/ICSPB3-GB HB1		3-385
ICSB2/ICSPB2-SA H		3-169	ICSB3/ICSPB3-GB HS1		3-417
ICSB2/ICSPB2-SA M		3-171	ICSB3/ICSPB3-GB MB1		3-387
ICSB2/ICSPB2-SG H		3-181	ICSB3/ICSPB3-GB MS1		3-419
ICSB2/ICSPB2-SG S		3-179	ICSB3/ICSPB3-GC HB1		3-389
ICSB2/ICSPB2-YBA H		3-209	ICSB3/ICSPB3-GC HB2		3-391
ICSB2/ICSPB2-YBA M		3-211	ICSB3/ICSPB3-GC HB3H		3-393
ICSB2/ICSPB2-YBC H		3-213	ICSB3/ICSPB3-GC HS1		3-421
ICSB2/ICSPB2-YBC M		3-215	ICSB3/ICSPB3-GC HS3M		3-423
ICSB2/ICSPB2-YBG H		3-219	ICSB3/ICSPB3-GC MB2L		3-395
ICSB2/ICSPB2-YBG S		3-217	ICSB3/ICSPB3-GC MB3M		3-397
ICSB2/ICSPB2-YSA H		3-199	ICSB3/ICSPB3-GC MS1		3-425
ICSB2/ICSPB2-YSA M		3-201	ICSB3/ICSPB3-GC MS3M		3-427
ICSB2/ICSPB2-YSC H		3-203	ICSB3/ICSPB3-GD HB1		3-399
ICSB2/ICSPB2-YSC M		3-205	ICSB3/ICSPB3-GD HB2		3-401
ICSB2/ICSPB2-YSG H		3-207	ICSB3/ICSPB3-GD HB3H		3-403
ICSB2/ICSPB2-Z1C H		3-187	ICSB3/ICSPB3-GD HS1		3-429
ICSB2/ICSPB2-Z1C M		3-189	ICSB3/ICSPB3-GD HS3M		3-431
ICSB2/ICSPB2-Z2C H		3-191	ICSB3/ICSPB3-GE HB1L		3-405
ICSB2/ICSPB2-ZA H		3-183	ICSB3/ICSPB3-GE HB2		3-407
ICSB2/ICSPB2-ZA M		3-185	ICSB3/ICSPB3-GE HB3		3-409
ICSB2/ICSPB2-ZD H		3-193	ICSB3/ICSPB3-GE HS1		3-433
ICSB2/ICSPB2-ZG S		3-195	ICSB3/ICSPB3-GE HS3		3-435
ICSB2/ICSPB2-ZH S		3-197	ICSB3/ICSPB3-GE MS1		3-437
ICSB3/ICSPB3-BA MB1		3-247	ICSB3/ICSPB3-GE MS3L		3-439
ICSB3/ICSPB3-BA MS1		3-311	ICSB3/ICSPB3-GF HB1L		3-411
ICSB3/ICSPB3-BB HB1		3-249	ICSB3/ICSPB3-GF HB2		3-413
ICSB3/ICSPB3-BB HS1		3-313	ICSB3/ICSPB3-GF HB3		3-415
ICSB3/ICSPB3-BB MB1		3-251	ICSB3/ICSPB3-GF HS1		3-441
ICSB3/ICSPB3-BB MS1	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合せ	3-315	ICSB3/ICSPB3-GF HS3		3-443
ICSB3/ICSPB3-BC HB1		3-253	ICSB3/ICSPB3-Z3C HS1H		3-357
ICSB3/ICSPB3-BC HB2		3-255	ICSB3/ICSPB3-Z3G HS2H		3-359
ICSB3/ICSPB3-BC HB3		3-257			
ICSB3/ICSPB3-BC HS1		3-317			
ICSB3/ICSPB3-BC HS3M		3-319			
ICSB3/ICSPB3-BC MB2		3-259			

型式	内容	掲載頁	型式	内容	掲載頁		
ICSPA2-B1L□H	ICSPA2 単軸ロボット 2軸組合せ	3-167	ISB/ISPB-SXL	ISB/ISPB スライダタイプ	2-189		
ICSPA2-B1N□H		3-159	ISB/ISPB-SXM		2-185		
ICSPA2-B1N□M		3-161	ISB-MXL-400		2-205		
ICSPA2-B2N□H		3-163	ISB-MXM-400		2-203		
ICSPA2-B2N□M		3-165	ISB-MXMX-400		2-207		
ICSPA3-B1L□HB3□		ICSPA3 単軸ロボット 3軸組合せ	3-309		ISB-SXL-100	ISB スライダタイプ(3倍リード)	2-191
ICSPA3-B1L□HS3M	3-355		ISB-SXM-100	2-187			
ICSPA3-B1N□HB3□	3-301		ISDACR/ISPDACR-W-600	5-125			
ICSPA3-B1N□HS3M	3-347		ISDACR/ISPDACR-W-750	5-127			
ICSPA3-B1N□MB3□	3-303		ISDACR/ISPDACR-WX-600	5-129			
ICSPA3-B1N□MS3M	3-349		ISDACR/ISPDACR-WX-750	5-131			
ICSPA3-B2N□HB3□	3-305		ISDB/ISPDB-L-200	2-253			
ICSPA3-B2N□HS3M	3-351		ISDB/ISPDB-L-400	2-255			
ICSPA3-B2N□MB3□	3-307		ISDB/ISPDB-LX-200	2-257			
ICSPA3-B2N□MS3M	3-353		ISDB/ISPDB-LX-400	2-259			
ICSPA4-B2L1H	ICSPA4 単軸ロボット 4軸組合せ		3-453	ISDB/ISPDB-M-100	ISDB/ISPDB スライダタイプ		2-243
ICSPA4-B3N1H			3-449	ISDB/ISPDB-M-200			2-245
ICSPA4-B3N1M		3-451	ISDB/ISPDB-MX-200	2-249			
ICSPA6-B2L1HB3□		3-459	ISDB/ISPDB-S	2-239			
ICSPA6-B2L1HS3M	ICSPA6 単軸ロボット 6軸組合せ	3-465	ISDB-M-400	ISDB スライダタイプ(3倍リード)	2-247		
ICSPA6-B3N1HB3□		3-455	ISDB-MX-400		2-251		
ICSPA6-B3N1HS3M		3-461	ISDB-S-100		2-241		
ICSPA6-B3N1MB3□		3-457	ISDBCR/ISPDBCR-L***ESD		5-117		
ICSPA6-B3N1MS3M		3-463	ISDBCR/ISPDBCR-L-200		5-105		
IF-MA-200		IF スライダタイプ	2-293		ISDBCR/ISPDBCR-L-400	5-107	
IF-MA-400	2-295		ISDBCR/ISPDBCR-LX-200	5-109			
IF-SA-100	IK2 ロボシリンダ 2軸組合せ	2-291	ISDBCR/ISPDBCR-LX-400	5-111			
IF-SA-60		2-289	ISDBCR/ISPDBCR-M***ESD	5-115			
IK2-P6XBB1□□S		3-45	ISDBCR/ISPDBCR-M-100	5-99			
IK2-P6XBB2□□S		3-47	ISDBCR/ISPDBCR-M-200	5-101			
IK2-P6XBB3□□S		3-49	ISDBCR/ISPDBCR-MX-200	5-103			
IK2-P6XBC1□□S		3-39	ISDBCR/ISPDBCR-S	5-97			
IK2-P6XBC2□□S		3-41	ISDBCR/ISPDBCR-S***ESD	5-113			
IK2-P6XBC3□□S		3-43	ISWA (ISPWA) -L-200	5-239			
IK2-P6XBD1□□S		3-33	ISWA (ISPWA) -L-400	5-241			
IK2-P6XBD2□□S		3-35	ISWA (ISPWA) -M-100	5-235			
IK2-P6XBD3□□S		3-37	ISWA (ISPWA) -M-200	5-237			
IK2-P6XBE1□□S		3-57	ISWA (ISPWA) -S	5-233			
IK2-P6XBE2□□S		3-59	IX-FL-1/2/3	3-586, 5-168, 5-278			
IK2-P6XBE3□□S		3-61	IX-FL-4	3-586, 5-168			
IK2-P6XBF1□□S		3-51	IX-FL-5	3-586			
IK2-P6XBF2□□S		3-53	IX-HNN/INN5020H	3-575			
IK2-P6XBF3□□S		3-55	IX-HNN/INN6020H	3-577			
IK2-P6YBB1□□S		3-75	IX-HNN/INN70□□H	3-579			
IK2-P6YBB2□□S		3-77	IX-HNN/INN80□□H	3-581			
IK2-P6YBB3□□S		3-79	IX-NNC1205	5-141			
IK2-P6YBC1□□S		3-69	IX-NNC1505	5-143			
IK2-P6YBC2□□S		3-71	IX-NNC1805	5-145			
IK2-P6YBC3□□S		3-73	IX-NNC2515H	5-147			
IK2-P6YBD1□□S		3-63	IX-NNC3515H	5-149			
IK2-P6YBD2□□S	3-65	IX-NNC50□□H	5-151				
IK2-P6YBD3□□S	3-67	IX-NNC60□□H	5-153				
IK3-P6BBB1□□S	3-87	IX-NNC70□□H	5-155				
IK3-P6BBB2□□S	3-89	IX-NNC80□□H	5-157				
IK3-P6BBB3□□S	3-91	IX-NNN10040	3-563				
IK3-P6BBC1□□S	3-81	IX-NNN12040	3-565				
IK3-P6BBC2□□S	3-83	IX-NNN1205	3-545				
IK3-P6BBC3□□S	3-85	IX-NNN1505	3-547				
IK3-P6BBE1□□S	3-102	IX-NNN1805	3-549				
IK3-P6BBE2□□S	3-105	IX-NNN2515H	3-551				
IK3-P6BBE3□□S	3-108	IX-NNN3515H	3-553				
IK3-P6BBF1□□S	3-93	IX-NNN50□□H	3-555				
IK3-P6BBF2□□S	3-96	IX-NNN60□□H	3-557				
IK3-P6BBF3□□S	3-99	IX-NNN70□□H	3-559				
ISA/ISPA-WXM-600	ISA/ISPA スライダタイプ	2-231	IX-NNN80□□H	3-561			
ISA/ISPA-WXM-750		2-233	IX-NNW2515H	5-253			
ISA/ISPA-WXMX-600		2-235	IX-NNW3515H	5-255			
ISA/ISPA-WXMX-750		2-237	IX-NNW50□□H	5-257			
ISB/ISPB-LXL-200	ISB/ISPB スライダタイプ	2-211	IX-NNW60□□H	5-259			
ISB/ISPB-LXL-400		2-215	IX-NNW70□□H	5-261			
ISB/ISPB-LXM-200		2-209	IX-NNW80□□H	5-263			
ISB/ISPB-LXM-400		2-215	IX-NSN5016H	3-567			
ISB/ISPB-LXMX-200		2-217	IX-NSN6016H	3-569			
ISB/ISPB-LXMX-400		2-219	IX-TNN/UNN3015H	3-571			
ISB/ISPB-LXUWX-200		2-221	IX-TNN/UNN3515H	3-573			
ISB/ISPB-LXUWX-400		2-223	IXP-3C3515/4C3515	5-133			
ISB/ISPB-MXL-100		2-195	IXP-3C4515/4C4515	5-135			
ISB/ISPB-MXL-200		2-199	IXP-3C5520/4C5520	5-137			
ISB/ISPB-MXM-100		2-193	IXP-3C6520/4C6520	5-139			
ISB/ISPB-MXM-200		2-197					
ISB/ISPB-MXMX-200		2-201					

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型式	内容	掲載頁
IXP-3N1808/4N1808	IXP パワーコンスカラ	3-533
IXP-3N2508/4N2508		3-535
IXP-3N3515/3510/4N3515		3-537
IXP-3N4515/4510/4N4515		3-539
IXP-3N5520/3N5515/4N5520		3-541
IXP-3N6520/6515/4N6520		3-543
IXP-3W3515/4W3515		5-245
IXP-3W4515/4W4515		5-247
IXP-3W5520/4W5520	IXP 防塵・防滴仕様 パワーコンスカラ	5-249
IXP-3W6520/4W6520		5-251
IXP-FL-1	フランジ (IXP用)	3-586, 5-168, 5-278
IXP-FL-2		3-586, 5-168, 5-278
IXP-FL-3		3-586, 5-168, 5-278
I/O		1-377
J		
JG-1/2/3	アブソリセット治具	3-586, 5-168, 5-278
JG-4		3-586
JG-5		3-586, 5-168
JG-ZRM		4-125
JG-ZRS		4-123
JM-08		パルス変換器
JY	ジョイントケーブル仕様	3-585, 5-163, 5-273
K		
K	キー溝付仕様	4-129
K1/K2/K3	コネクタケーブル取出方向変更	2-626
KFA	先端アダプタ(キー溝)	2-626
L		
L	原点リミットスイッチ(標準)	2-627, 2-696, 3-469, 4-129, 5-164
LA	省電力対応	2-627, 5-164, 5-273
LC-LADDER	ラダーサポートソフト	1-46, 6-30
LCT/LCN	ロードセル付き	4-35
LL	原点リミットスイッチ(反対側取付)	2-627, 3-469, 5-164
LM/LLM	シンクロ動作時マスター軸指定	2-627, 5-164
LSA-N10SM	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	2-663
LSA-N10SS		2-661
LSA-N15HM		2-671
LSA-N15HS		2-669
LSA-N15SM		2-667
LSA-N15SS		2-665
LSA-S10HM		2-659
LSA-S10HS		2-657
LSA-S10SM		2-655
LSA-S10SS		2-653
LSA-S6SM		2-643
LSA-S6SS		2-641
LSA-S8HM		2-651
LSA-S8HS		2-649
LSA-S8SM		2-647
LSA-S8SS		2-645
LSAS-N10SM		2-675
LSAS-N10SS		2-673
LSAS-N15HM		2-683
LSAS-N15HS		2-681
LSAS-N15SM		2-679
LSAS-N15SS		2-677
LSA-W21HM		2-691
LSA-W21HS		2-689
LSA-W21SM	2-687	
LSA-W21SS	2-685	
M		
MCON-C/CG/LC/LCG	コントローラ	6-29
MCON-AD1-□/AD2-□	ドライバ基板	6-48
MCON-DD□-□		6-48
MCON-PD1-□/PD2-□		6-48
MCON-PPD1-□		6-48
MD	防錆皮膜処理	2-627
ML/MR	モータ折返し方向	2-627, 4-35, 3-517

型式	内容	掲載頁
ML	MECHATROLINK I/II	6-13
ML3	MECHATROLINK III	6-13
MLE/MLS/MRE/MRS	ケーブル取出し方向変更	2-628
MCON-C	コントローラ	6-151
MSEL-ABB	アブソバッテリーボックス	6-201
MSEL-PC/PG/PCX/PGX	コントローラ	6-193
MSEP-ABB	アブソバッテリーボックス	6-48
MSEP-FU	交換用ファンユニット	6-48
MSEP-LC	コントローラ	6-11
MT	モータ折返し方向	2-627, 4-35
MT□/MR□/ML□	モータ折返し方向/ケーブル取出位置	2-628, 4-36
N		
N		1-377
NBC-10-472	ノイズフィルタ	6-153
NBH-20-432		6-210, 6-226
NCO	カバーなし仕様	2-628
NF2010A-UP	ノイズフィルタ	6-103, 6-117, 6-139
NFA	先端アダプタ(めネジ)	2-629
NJ	ナックルジョイント	2-630, 5-273
N・m		1-377
NM	原点逆仕様	2-631, 3-469, 3-517, 4-129, 5-164, 5-273
NS-LXMM	NS スライダタイプ	2-281
NS-LXMS		2-279
NS-LXMSX		2-283
NS-LZMM		2-287
NS-LZMS		2-285
NS-MXMM		2-271
NS-MXMS		2-269
NS-MXMSX		2-273
NS-MZMM		2-277
NS-MZMS		2-275
NS-SXMM		2-263
NS-SXMS		2-261
NS-SZMM		2-267
NS-SZMS		2-265
NTB/NTBL/NTBR	取付金具	2-631
P		
PCON-ABU	簡易アブソユニット	6-168
PCON-CB/CFB	コントローラ	6-51
PCON-CYB/PLB/POB		6-67
PLC	PLC機能搭載コントローラ	1-377
PR	フィールドネットワーク接続用ボード	1-45
PROFIBUS-DP	PR	6-221, 6-232
PROFINET	PRT	6-13
PRT	PROFINET	6-13
PS-241/242	DC24V電源	6-239
PSEL-CS	コントローラ	6-161
PTH/PTN	機器取付け用サイドプレート	3-517
PU-1	パネルユニット	6-169, 6-179, 6-189
Q		
QR	クレビス金具	2-632, 5-274
R		
RCA-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	2-620, 2-621, 5-270
RCA-FLR-□	フランジ(後)	2-621, 5-271
RCA-FT-□	フート金具	2-623, 5-163, 5-271
RCA-NJ-□	ナックルジョイント	2-630, 5-273
RCA-QR-RA3/RA4	クレビス金具	2-632, 5-274

型 式	内 容	掲載頁	型 式	内 容	掲載頁
RCA-RA3C		2-449	RCD-GRSNA	RCD グリッパタイプ	4-77
RCA-RA3D		2-453	RCD-RA1DA	RCD ロッドタイプ	2-427
RCA-RA3R		2-457			
RCA-RA4C		2-451			6-27, 6-48, 6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158
RCA-RA4D		2-455	RCM-101-MW		
RCA-RA4R		2-459			
RCA-RGD3C		2-473		パソコン対応ソフト	
RCA-RGD3D	RCA ロッドタイプ	2-477			6-27, 6-48, 6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158
RCA-RGD3R		2-481	RCM-101-USB		
RCA-RGD4C		2-475			
RCA-RGD4D		2-479	RCM-P6GW	ゲートウェイユニット(RCP6S用)	6-21
RCA-RGD4R		2-483	RCM-P6HUB	ハブユニット(RCP6用)	6-25
RCA-RGS3C		2-463	RCP2-FB-□	フランジブラケット	4-128, 5-162, 5-269
RCA-RGS3D		2-467	RCP2-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	2-620, 2-621, 5-270
RCA-RGS4C		2-465	RCP2-FT-□	フート金具	2-624, 5-272
RCA-RGS4D		2-469	RCP2-FTS-□		2-625
RCA-RP-□	背面取付プレート	2-633	RCP2-GR3LM		4-71
RCA-SA4C		2-135	RCP2-GR3LS		4-69
RCA-SA4D		2-141	RCP2-GR3SM		4-75
RCA-SA4R		2-147	RCP2-GR3SS		4-73
RCA-SA5C		2-137	RCP2-GRHB		4-67
RCA-SA5D	RCA スライドタイプ	2-143	RCP2-GRHM	RCP2 グリッパタイプ	4-65
RCA-SA5R		2-149	RCP2-GRLS		4-57
RCA-SA6C		2-139	RCP2-GRM		4-61
RCA-SA6D		2-145	RCP2-GRS		4-59
RCA-SA6R		2-151	RCP2-GRSS		4-55
RCA-SRA4R		2-461	RCP2-GRST		4-63
RCA-SRGD4R	RCA ロッドタイプ	2-485	RCP2-RA10C		2-419
RCA-SRGS4R		2-471	RCP2-RA2C		2-411
RCA-SS-SA4	スライダスペース	2-634, 5-166	RCP2-RA3C	RCP2 ロッドタイプ	2-413
RCA-TRF-□	トラニオン金具	2-636, 5-277	RCP2-RA8C		2-415
RCA-TRR-□		2-636, 5-277	RCP2-RA8R		2-417
RCA2-GD3NA		2-441	RCP2-RTB/RTBL		4-85
RCA2-GD4NA	RCA2 ロッドタイプ	2-443	RCP2-RTBB/RTBBL		4-89
RCA2-GS3NA		2-437	RCP2-RTBS/RTBSL	RCP2 ロータリタイプ	4-81
RCA2-GS4NA		2-439	RCP2-RTC/RTCL		4-87
RCA2-MU□	RCA2交換用モータ	1-304	RCP2-RTCB/RTCBL		4-91
RCA2-RN3NA		2-429	RCP2-RTCS/RTCSL		4-83
RCA2-RN4NA	RCA2 ロッドタイプ	2-431			
RCA2-RP3NA		2-433	RCP2-SA-□	シャフトアダプタ	4-130, 5-165, 5-275
RCA2-RP4NA		2-435	RCP2-SB-□	シャフトブラケット	4-131, 5-165, 5-275
RCA2-SA3C		2-119	RCP2-SRA4R		2-421
RCA2-SA3R		2-127	RCP2-SRGD4R	RCP2 ロッドタイプ	2-425
RCA2-SA4C		2-121	RCP2-SRGS4R		2-423
RCA2-SA4R	RCA2 スライドタイプ	2-129			
RCA2-SA5C		2-123	RCP2-TA-□	テーブルアダプタ	4-132, 5-166, 5-276
RCA2-SA5R		2-131	RCP2CR-GR3SM		5-61
RCA2-SA6C		2-125	RCP2CR-GR3SS		5-59
RCA2-SA6R		2-133	RCP2CR-GRLS	RCP2CR クリーン仕様 グリッパタイプ	5-53
RCA2-SD3NA		2-445	RCP2CR-GRM		5-57
RCA2-SD4NA	RCA2 ロッドタイプ	2-447	RCP2CR-GRS		5-55
RCA2-TA4C		2-591	RCP2CR-GRSS		5-51
RCA2-TA4R		2-599	RCP2CR-RTB/RTBL		5-67
RCA2-TA5C		2-593	RCP2CR-RTBB/RTBBL		5-71
RCA2-TA5R		2-601	RCP2CR-RTBS/RTBSL	RCP2CR クリーン仕様 ロータリタイプ	5-63
RCA2-TA6C		2-595	RCP2CR-RTC/RTCL		5-69
RCA2-TA6R		2-603	RCP2CR-RTCB/RTCBL		5-73
RCA2-TA7C		2-597	RCP2CR-RTCS/RTCSL		5-65
RCA2-TA7R	RCA2 テーブルタイプ	2-605	RCP2W-FL-□	フランジ(前)	5-270
RCA2-TCA3NA		2-579	RCP2W-GR3SM		5-213
RCA2-TCA4NA		2-581	RCP2W-GR3SS		5-211
RCA2-TFA3NA		2-587	RCP2W-GRLS	RCP2W 防塵・防滴仕様 グリッパタイプ	5-205
RCA2-TFA4NA		2-589	RCP2W-GRM		5-209
RCA2-TWA3NA		2-583	RCP2W-GRS		5-207
RCA2-TWA4NA		2-585	RCP2W-GRSS		5-203
RCACR-SA4C		5-75	RCP2W-RA4C		5-197
RCACR-SA5C	RCACR クリーン仕様 スライドタイプ	5-77	RCP2W-RA6C	RCP2W 防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	5-199
RCACR-SA6C		5-79	RCP2W-RA10C		5-201
RCAW-RA3C/RA3D/RA3R		5-227	RCP2W-RTB/RTBL		5-219
RCAW-RA4C/RA4D/RA4R	RCAW 防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	5-229	RCP2W-RTBB/RTBBL		5-223
RCB-110-RA13-0	ブレーキボックス	2-510, 1-388	RCP2W-RTBS/RTBSL	RCP2W 防塵・防滴仕様 ロータリタイプ	5-215
		6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158	RCP2W-RTC/RTCL		5-221
RCB-CV-MW	RS232変換アダプタ		RCP2W-RTCB/RTCBL		5-225
		6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158	RCP2W-RTCS/RTCSL		5-217
RCB-CV-USB	USB変換アダプタ (ポジションコントローラ用)		RCP2W-SA16C	RCP2W 防塵・防滴仕様 スライドタイプ	5-195
		6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158	RCP3-MU□	モータ	1-299
RCB-LB-TGS	TPアダプタ	6-244			
RCB-P6PLC	PLC接続ユニット(RCP6用)	6-26			

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁	型 式	内 容	掲載頁
RCP3-RA2AC	RCP3 ロッドタイプ	2-403	RCP5-SA4C	RCP5 スライダタイプ	2-61
RCP3-RA2AR		2-407	RCP5-SA4R		2-67
RCP3-RA2BC		2-405	RCP5-SA6C		2-63
RCP3-RA2BR		2-409	RCP5-SA6R		2-69
RCP3-SA2AC		2-95	RCP5-SA7C		2-65
RCP3-SA2AR	RCP3 スライダタイプ	2-107	RCP5-SA7R	RCS5CR クリーン仕様 スライダタイプ	2-71
RCP3-SA2BC		2-97	RCP5CR-SA4C		5-37
RCP3-SA2BR		2-109	RCP5CR-SA6C		5-39
RCP3-SA3C		2-99	RCP5CR-SA7C		5-41
RCP3-SA3R		2-111	RCP5W-FL-□□		フランジ(前)
RCP3-SA4C	2-101	RCP5W-FT-□□	フート金具	5-272	
RCP3-SA4R	2-113	RCP5W-RA10C	RCP5W 防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	5-183	
RCP3-SA5C	2-103	RCP5W-RA6C		5-177	
RCP3-SA5R	2-115	RCP5W-RA7C		5-179	
RCP3-SA6C	2-105	RCP5W-RA8C		5-181	
RCP3-SA6R	2-117	RCP6-FFA-RA□		先端アダプタ(フランジ)	2-617
RCP3-TA3C	RCP3 テーブルタイプ	2-559	RCP6-FL-□□	フランジ(前)	2-618
RCP3-TA3R		2-569	RCP6-FT-□□	フート金具	2-622
RCP3-TA4C		2-561	RCP6-KFA-RA□	先端アダプタ(キー溝)	2-626
RCP3-TA4R		2-571	RCP6-NFA-□□□	先端アダプタ(めネジ)	2-629
RCP3-TA5C		2-563	RCP6-NJ-RA□R	ナックルジョイント	2-630
RCP3-TA5R		2-573	RCP6-NTB-□□□	Tスロットナットバー	2-631
RCP3-TA6C		2-565	RCP6-QR-RA□R	クレビス金具	2-632
RCP3-TA6R		2-575	RCP6S	コントローラ	6-19
RCP3-TA7C		2-567	RCP6(S)-RA4C	RCP6(S) ロッドタイプ	2-323
RCP3-TA7R		2-577	RCP6(S)-RA4R		2-331
RCP4-FL-□	フランジ(前)	2-619	RCP6(S)-RA6C		2-325
RCP4-GRLL	4-51	RCP6(S)-RA6R	2-333		
RCP4-GRLM	4-49	RCP6(S)-RA7C	2-327		
RCP4-GRLW	4-53	RCP6(S)-RA7R	2-335		
RCP4-GRSLL	4-45	RCP6(S)-RA8C	2-329		
RCP4-GRSML	4-43	RCP6(S)-RA8R	2-337		
RCP4-GRSWL	4-47	RCP6(S)-RRA4C	2-339		
RCP4-MURA□/MUSA□	モータ	1-284, 1-298	RCP6(S)-RRA4R		2-347
RCP4-RA3C	RCP4 ロッドタイプ	2-391	RCP6(S)-RRA6C	2-341	
RCP4-RA3R		2-397	RCP6(S)-RRA6R	2-349	
RCP4-RA5C		2-393	RCP6(S)-RRA7C	2-343	
RCP4-RA5R		2-399	RCP6(S)-RRA7R	2-351	
RCP4-RA6C		2-395	RCP6(S)-RRA8C	2-345	
RCP4-RA6R		2-401	RCP6(S)-RRA8R	2-353	
RCP4-SA3C		2-79	RCP6(S)-SA4C	2-29	
RCP4-SA3R		2-87	RCP6(S)-SA4R	2-37	
RCP4-SA5C		2-81	RCP6(S)-SA6C	2-31	
RCP4-SA5R		2-89	RCP6(S)-SA6R	2-39	
RCP4-SA6C	RCP4 スライダタイプ	2-83	RCP6(S)-SA7C	2-33	
RCP4-SA6R		2-91	RCP6(S)-SA7R	2-41	
RCP4-SA7C		2-85	RCP6(S)-SA8C	2-35	
RCP4-SA7R		2-93	RCP6(S)-SA8R	2-43	
RCP4-ST		RCP4 ストップシリンダ	4-119	RCP6(S)-TA4C	2-535, 2-537
RCP4-ST4525E		4-121	RCP6(S)-TA4R	2-547, 2-549	
RCP4CR-SA3C		5-43	RCP6(S)-TA6C	2-539, 2-541	
RCP4CR-SA5C		5-45	RCP6(S)-TA6R	2-551, 2-553	
RCP4CR-SA6C		5-47	RCP6(S)-TA7C	2-543, 2-545	
RCP4CR-SA7C		5-49	RCP6(S)-TA7R	2-555, 2-557	
RCP4W-FL-□	フランジ(前)	5-270	RCP6(S)-WRA10C	2-355	
RCP4W-FT-□	フート金具	5-272	RCP6(S)-WRA10R	2-363	
RCP4W-RA6C	RCP4W 防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	5-191	RCP6(S)-WRA12C	2-357	
RCP4W-RA7C		5-193	RCP6(S)-WRA12R	2-365	
RCP4W-SA5C		5-185	RCP6(S)-WRA14C	2-359	
RCP4W-SA6C		5-187	RCP6(S)-WRA14R	2-367	
RCP4W-SA7C		5-189	RCP6(S)-WRA16C	2-361	
RCP5-BA4/BA4U	RCP5 ベルトタイプ	2-73	RCP6(S)-WRA16R	2-369	
RCP5-BA6/BA6U		2-75	RCP6(S)-WSA10C	2-45	
RCP5-BA7/BA7U		2-77	RCP6(S)-WSA10R	2-53	
RCP5-FFA-□		先端アダプタ(フランジ)	2-617	RCP6(S)-WSA12C	2-47
RCP5-FL-□		フランジ(前)	2-619	RCP6(S)-WSA12R	2-55
RCP5-KFA-□	先端アダプタ(キー溝)	2-626	RCP6(S)-WSA14C	2-49	
RCP5-NFA-□	先端アダプタ(めネジ)	2-629	RCP6(S)-WSA14R	2-57	
RCP5-RA10C	RCP5 ロッドタイプ	2-379	RCP6(S)-WSA16C	2-51	
RCP5-RA10R		2-389	RCP6(S)-WSA16R	2-59	
RCP5-RA4C		2-371	RCP6(S) CR-SA4C	5-21	
RCP5-RA4R		2-381	RCP6(S) CR-SA6C	RCP6(S) クリーン仕様 スライダタイプ	5-23
RCP5-RA6C		2-373	RCP6(S) CR-SA7C	5-25	
RCP5-RA6R		2-383	RCP6(S) CR-SA8C	5-27	
RCP5-RA7C		2-375	RCP6(S) CR-WSA10C	5-29	
RCP5-RA7R		2-385	RCP6(S) CR-WSA12C	RCP6(S) クリーン仕様 ワイドスライダタイプ	5-31
RCP5-RA8C		2-377	RCP6(S) CR-WSA14C	5-33	
RCP5-RA8R		2-387	RCP6(S) CR-WSA16C	5-35	
RCS2-FL-□	フランジ(前)	2-620	RCS2-FT-□	フート金具	2-625
RCS2-GR8	RCS2 グリッパタイプ	4-79			

型式	内容	掲載頁
RCS2-GD5N		2-493
RCS2-GS5N	RCS2 ロッドタイプ	2-491
RCS2-RA13R		2-509
RCS2-RA4C	RCS2 ロッドタイプ サーパープレス	4-27
RCS2-RA4D		2-497
RCS2-RA4R		2-501
RCS2-RA5C		2-505
RCS2-RA5R		2-499
RCS2-RA5R		2-507
RCS2-RGD4C		2-519
RCS2-RGD4D	RCS2 ロッドタイプ	2-523
RCS2-RGD4R		2-527
RCS2-RGD5C		2-521
RCS2-RGS4C		2-511
RCS2-RGS4D		2-515
RCS2-RGS5C		2-513
RCS2-RN5N		2-487
RCS2-RP5N		2-489
RCS2-RT6		4-99
RCS2-RTC10L	RCS2 ロータリタイプ	4-95
RCS2-RTC12L		4-97
RCS2-RTC8L/RTC8HL		4-93
RCS2-SA4C		2-163
RCS2-SA4D		2-171
RCS2-SA4R		2-177
RCS2-SA5C		2-165
RCS2-SA5D	RCS2 スライドタイプ	2-173
RCS2-SA5R		2-179
RCS2-SA6C		2-167
RCS2-SA6D		2-175
RCS2-SA6R		2-181
RCS2-SA7C		2-169
RCS2-SA7R		2-183
RCS2-SD5N		2-495
RCS2-SRA7BD	RCS2 ロッドタイプ	2-503
RCS2-SRGD7BD		2-525
RCS2-SRGS7BD		2-517
RCS2-TCA5N		2-609
RCS2-TFA5N	RCS2 テーブルタイプ	2-613
RCS2-TWA5N		2-611
RCS2CR-SA4C		5-85
RCS2CR-SA5C	RCS2CR クリーン仕様 スライドタイプ	5-87
RCS2CR-SA6C		5-89
RCS2CR-SA7C		5-91
RCS2W-RA4C		5-231
RCS2W-RA4D	RCS2W 防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	5-231
RCS2W-RA4R		5-231
RCS3-CT8C	RCS3 スライドタイプ	2-161
RCS3-CTZ5C	RCS3 テーブルタイプ	2-607
RCS3-MU8□	モータ	1-307, 1-308
RCS3-RA10R		4-25
RCS3-RA15R		4-29
RCS3-RA20R		4-31
RCS3-RA4R	RCS3 ロッドタイプ サーパープレス	4-17
RCS3-RA6R		4-19
RCS3-RA7R		4-21
RCS3-RA8R		4-23
RCS3/RCS3P-SA8C		2-153
RCS3/RCS3P-SA8R	RCS3 スライドタイプ	2-157
RCS3/RCS3P-SS8C		2-155
RCS3/RCS3P-SS8R		2-159
RCS3CR-MU8□	モータ	1-309
RCS3CR-SA8C	RCS3CR クリーン仕様 スライドタイプ	5-81
RCS3CR-SS8C		5-83
RE	ロッド先端延長仕様	2-633
RER-1	外付け回生抵抗器(MSEP/MCON用)	6-48
RESU(D)-1		6-158, 6-221, 6-232
RESU(D)-2	回生抵抗ユニット	6-110, 6-124, 6-147, 6-158, 6-189
RESU-35T	回生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	6-124
RFC-H13	クランプフィルタ(モータ電源用)	6-210, 6-226
RoHS	海外規格	1-359
RP	背面取付プレート	2-633
RS-30	RS ロータリタイプ	4-113
RS-60		4-115
RT	ボール保持機構付ガイド	2-633, 3-469, 5-164, 5-274

型式	内容	掲載頁
S		
S	シンクロ動作時スレーブ軸指定	2-627, 5-164
SA	シャフトアダプタ	4-130, 5-165, 5-275
SB	シャフトブラケット	4-131, 5-165, 5-275
SC	スクレーパ	2-633
SCON-CB	コントローラ	6-101
SCON-CAL		6-137
SCON-FU	交換用ファンユニット	6-147
SEP-ABU(S)	アブバッテリーユニット (PCON-CB/ACON-CB用)	6-62, 6-86
SIC-1	スパイラルコード	6-243
SIL	左横立て取付け仕様	2-634
SIR	右横立て取付け仕様	2-634
SLTO/SLT	サイドスロット取付仕様	3-517
SR	スライダ部ローラ仕様	2-634, 3-469
SS	スライダスベア	2-634, 5-166
SSEL-CS	コントローラ	6-181
SSPA-LXM-750		2-229
SSPA-MXM-400	SSPA スライドタイプ	2-227
SSPA-SXM-200		2-225
SSPDACR-L-750		5-123
SSPDACR-M-400	SSPDACR クリーン仕様 スライドタイプ	5-121
SSPDACR-S-200		5-119
ST	真直度高精度仕様	2-635, 5-166
STR-1	ストラップ	6-243
ST-□/STS-□(-ストローク)	交換用ステンレスシート	1-295, 1-303, 1-306, 1-312, 1-314
T		
T	高出力設定仕様	6-32
TA	テーブルアダプタ	4-132, 5-166, 5-276
TAC-20-683	ノイズフィルタ	6-210, 6-226
TB-02-□	タッチパネルティーチングボックス	6-241
TFL/TFR	本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	5-277
TRF/TRR	トランシオン金具	2-636, 5-277
TTA-A2(G)-20-20		3-475
TTA-A2(G)-30-30		3-477
TTA-A2(G)-40-40		3-479
TTA-A2(G)-50-50		3-481
TTA-A2S□(G)-20-20		3-475
TTA-A2S□(G)-30-30		3-477
TTA-A2S□(G)-40-40		3-479
TTA-A2S□(G)-50-50		3-481
TTA-A3(G)-20-20		3-483
TTA-A3(G)-30-30		3-485
TTA-A3(G)-40-40		3-487
TTA-A3(G)-50-50		3-489
TTA-A3S□(G)-20-20		3-483
TTA-A3S□(G)-30-30		3-485
TTA-A3S□(G)-40-40		3-487
TTA-A3S□(G)-50-50		3-489
TTA-A4		3-491
TTA-A4S□(G)	TTA テーブルトップロボット	3-491
TTA-C2(G)-20-15		3-493
TTA-C2(G)-30-25		3-495
TTA-C2(G)-40-35		3-497
TTA-C2(G)-50-45		3-499
TTA-C2S□(G)-20-20		3-493
TTA-C2S□(G)-30-30		3-495
TTA-C2S□(G)-40-40		3-497
TTA-C2S□(G)-50-50		3-499
TTA-C3(G)-20-15		3-501
TTA-C3(G)-30-25		3-503
TTA-C3(G)-40-35		3-505
TTA-C3(G)-50-45		3-507
TTA-C3S□(G)-20-20		3-501
TTA-C3S□(G)-30-30		3-503
TTA-C3S□(G)-40-40		3-505
TTA-C3S□(G)-50-50		3-507
TTA-C4		3-509
TTA-C4S□(G)		3-509
TTA-FT-□	本体取付金具	3-522

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁
U		
UM1/UM2/UM3/UM4/ UM5/UM6	ケーブルベアオプション	2-695
US1/US2/US3/US4/US5/ US6		2-695
V		
VL	吸引用継手L字仕様	5-167
VLL/VLR	L字継手取出し方向	5-167
VN	吸引用継手なし	5-167
VR	吸引用継手勝手違い	2-636, 5-167
W		
W	ダブルスライダ仕様	2-636, 5-167
WR□(-ストローク)	テンションワイヤ	1-289, 1-290, 1-313, 1-315
X		
XSEL-P/PCT/Q/QCT/R/S		6-205
XSEL-PX/QX/RX/SX/ RXD8/SXD8	コントローラ	6-223
Z		
ZCAT3035-1330	クランプフィルタ(制御電源用)	6-210, 6-226
ZR-M	垂直/回転一体型	4-125
ZR-S		4-123

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
あ		
アース		1-378
I/O		1-382
I/O(フラット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	6-88
ASEL用	CB-DS-PIO□□□	6-180
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	6-203
MCON用	CB-PAC-PIO□□□	6-50
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	6-170
PSEL用	CB-DS-PIO□□□	6-50
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	6-114, 6-126, 6-136
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	6-114
SSEL用	CB-DS-PIO□□□	6-192
TTA用	CB-PAC-PIO□□□	3-513
	CB-TTA-PIOJ005	3-522
XSEL用	CB-X-PIO□□□	3-585, 6-238
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	6-238
IP67対応ロボシリンダ		1-47, 5-185
アクチュエータケーブル		1-44
アクチュエータ・コントローラ接続ケーブル 型式一覧表		1-269
アプソデータ保存用バッテリー		
ACON用	AB-5/AB-5-CS3	6-86
ASEL用	AB-5	6-179
MSCON/SCON-CB用	AB-5/AB-5-CS2	6-110, 6-124, 6-158
SCON-CAL用	AB-5/AB-5-CS3	6-146
SCON-CB/LC用	AB-5/AB-5-CS	6-110, 6-124, 6-133
SCON-CB用	AB-5-CS3	6-124
SSEL用	AB-5	6-189
XSEL用	AB-5	6-221, 6-232
スカラ用	AB-3	3-586, 5-168, 5-278
	AB-6	3-586, 5-168
アプソバッテリー		1-378
アプソバッテリーボックス	MSEL-ABB	6-201
	MSEP-ABB	6-48
アプソバッテリーボックス用交換バッテリー	AB-7	6-48, 6-62, 6-86, 6-201
アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEP-ABO05	6-48
	CB-MSEL-ABO05	6-201
アプソバッテリーユニット		
ACON-CB用	SEP-ABU(S)	6-86
PCON-CB/CFB用	SEP-ABU(S)	6-62
PSEL用	PCON-ABU	6-168
アプソリセット治具		
ZRユニット用	JG-ZRM	4-125
	JG-ZRS	4-123
スカラ用	JG-1/JG-2/JG-3/JG-4/ JG-5	3-586, 5-168, 5-278
アプソリユートエンコーダ		1-378
アプソリユートタイプ(エンコーダ種類)		1-90
アプリケーション事例		1-217
RS232変換ユニット	RCB-CV-MW	6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158
安全カテゴリ		
		1-378
い		
Ethernet		6-13
EtherCAT	EC	6-13
EtherNet/IP	ET	6-13
位置決め完了幅		1-378
位置決め精度		1-378
イナーシャ比		1-378
インクリメンタルエンコーダ		1-378
インクリメンタルタイプ(エンコーダ種類)		1-90
インターロック		1-83
え		
AQシール	AQ	1-377, 2-615, 3-467, 5-161
A相(信号)出力・B相(信号)出力		1-377
L字継手取出し方向	VLL/VLR	5-167
エアバージ		1-378
エイト		1-559
Ma方向/Mb方向/Mc方向		1-377

内容	型式	掲載頁
エンコーダ		
エンコーダ(ロボット)ケーブル		
ASEL用	CB-ACS-PA□□□□(-RB)	6-180
	CB-RCS2-PA□□□□	6-159
	CB-RCS2-PLA□□□□	6-159
MSCON用	CB-X1-PA□□□□(-WC)	6-160
	CB-X1-PLA□□□□	6-160
	CB-X2-PLA□□□□	6-159
	CB-X3-PA□□□□	6-159
PSEL用	CB-RCP2-PB□□□□(-RB)	6-170
	CB-RCS2-PA□□□□	6-112, 6-148
	CB-RCS2-PLA□□□□	6-113, 6-125, 6-148
	CB-RCS2-PLLA□□□□	6-126
SCON用	CB-X1-PA□□□□	6-112, 6-149
	CB-X1-PA□□□□(-WC)	6-113, 6-150
	CB-X1-PLA□□□□	6-112, 6-150
	CB-X2-PLA□□□□	6-113, 6-125, 6-148
	CB-X3-PA□□□□	6-112, 6-148
	CB-RCS2-PA□□□□	6-191
	CB-RCS2-PLA□□□□	6-191
	CB-X1-PA□□□□(-WC)	6-192
	CB-X1-PLA□□□□	6-192
	CB-X2-PLA□□□□	6-191
	CB-X3-PA□□□□	6-191
	CB-RCS2-PA□□□□	6-235
	CB-RCS2-PLA□□□□	6-236
	CB-X1-PA□□□□(-WC)	6-238, 6-237
	CB-X1-PLA□□□□	6-237
	CB-X2-PLA□□□□	6-236
	CB-X3-PA□□□□	6-235
エンコーダ種類		1-90
エンコーダパルス数		1-91
お		
押当て原点復帰		1-379
押付け動作		1-387
オーバーシュート		1-379
オーバーハンク		1-379
オーバーロードチェック		1-379
オフボードチューニング機能		1-411
オプション		
アームタイプ		2-615
クリーン仕様		5-161
グリッパタイプ		4-127
スカラロボット		3-585
スライダタイプ		2-615
その他		4-127
直交ロボット		3-467
テーブルタイプ		2-615
テーブルトップロボット		3-516
フラットタイプ		2-615
防塵・防滴仕様		5-269
リニアサーボタイプ		2-615
ロータリタイプ		4-127
ロッドタイプ		2-615
オープンコレクタ出力		1-379
オープンループ方式		1-379
オルタネイト回路		1-85
か		
海外規格		1-94, 1-359
回生エネルギー		1-379
回生抵抗		1-379
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON-CB/ SCON-CAL/SSEL用	CB-SC-REU010	6-110, 6-124, 6-147, 6-158, 6-189
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	6-158, 6-221, 6-232
	RESU(D)-1	6-158, 6-221, 6-232
回生抵抗ユニット	RESU(D)-2	6-110, 6-124, 6-147, 6-158, 6-189
回生ブレーキ		1-379
ガイド取付方向	GS2/GS3/GS4	2-625
ガイドモジュール		1-379
外部運転モード		1-379

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

あ
か
さ
た
な
は
ま
や
ら
わ

内容	型式	掲載頁
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	6-27, 6-48, 6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158
カウンター回路		1-81
拡張I/Oユニット	EIOU	6-245
拡張PIOボード(XSEL用)	IA-103-X-□	6-220
	IA-103-X-□-P	6-220
拡張ケーブルヘア	ET1/ET2/ET3/ET4	2-616
荷重係数		1-379
加速度		1-89
型式項目説明		1-265
カップリング		1-379
過電圧		1-379
可搬質量		1-379
簡易アブソリュートタイプ(エンコーダ種類)		1-90
慣性		1-379
慣性モーメント		1-379
ガントリ		1-380
き		
キー溝		1-380
キー溝付仕様	K	4-129
機器取付け用サイドプレート	PTH/PTN	3-517
危険速度		1-380
機種選定ガイド		1-96
単軸アクチュエータ		1-97
コントローラ		1-113
ユニット製品		1-159
技術資料(アイエイアイ製品)		1-325
技術資料(一般)		1-497
基準定格寿命		1-380
吸引用継手L字仕様	VL	5-167
吸引用継手なし	VN	5-167
吸引用継手勝手違い	VR	2-636, 5-167
旧型式変換表(ロボシリンダサーボモータ系)		1-552
旧型式変換表(ロボシリンダバルスモータ系)		1-550
旧型式変換表(単軸ロボット)		1-554
く		
グラウンド		1-380
クランプフィルタ		
制御電源用	ZCAT3035-1330	6-210, 6-226
モータ電源用	RFC-H13	6-210, 6-226
グリース		1-380
グリースアップ		1-380
繰返し位置決め精度		1-92, 1-380
クリープセンサ	C/CL	1-380, 2-616, 3-467, 5-161
クリーン仕様		1-151, 5-13
クリーン度		1-380
グリップタイプ		4-37
グリップベルト	GRP-1	6-243
クレビス金具	QR	2-632, 5-274
グローバル仕様		1-380
け		
ゲイン		1-381
ケーブル		
I/O(フラット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□□	6-88
	CB-PAD-PIO□□□□	6-100, 6-76
ACON/DCON/PCON用	CB-PAD-PIOS□□□□	6-180, 6-76
	CB-PAD-PIOS□□□□	6-180, 6-76
ASEL用	CB-DS-PIO□□□□	6-100
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□□	6-203
MCON用	CB-PAC-PIO□□□□	6-50
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□□	6-65
PSEL用	CB-DS-PIO□□□□	6-170
SCON用	CB-PAC-PIO□□□□	6-114, 6-126, 6-136
SCON用(バルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□□	6-114
SSEL用	CB-DS-PIO□□□□	6-192
TTA用	CB-PAC-PIO□□□□	3-513
	CB-TTA-PIO□□□□	3-522
XSEL用	CB-X-PIO□□□□	3-585, 6-238
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□□	6-238

内容	型式	掲載頁
エンコーダ(ロボット)ケーブル		
ASEL用	CB-ACS-PA□□□□(-RB)	6-180
MSCON用	CB-RCS2-PA□□□□	6-159
	CB-RCS2-PLA□□□□	6-159
	CB-X1-PA□□□□(-WC)	6-160
	CB-X1-PLA□□□□	6-160
	CB-X2-PLA□□□□	6-159
	CB-X3-PA□□□□	6-159
PSEL用	CB-RCP2-PB□□□□(-RB)	6-170
SCON用	CB-RCS2-PA□□□□	6-112, 6-148
	CB-RCS2-PLA□□□□	6-113, 6-125, 6-148
	CB-RCS2-PLDA□□□□(-RB)	6-125
	CB-RCS2-PLLA□□□□	6-126
	CB-RCS3-PLA□□□□(-RB)	6-126
	CB-X1-PA□□□□-AWG24	6-112, 6-149
	CB-X1-PLA□□□□-AWG24	6-113, 6-150
	CB-X1-PA□□□□	6-112, 6-149
	CB-X1-PA□□□□-WC	6-113, 6-150
	CB-X1-PLA□□□□	6-112, 6-150
	CB-X2-PLA□□□□	6-113, 6-125, 6-148
	CB-X3-PA□□□□	6-112, 6-148
SSEL用	CB-RCS2-PA□□□□	6-191
	CB-RCS2-PLA□□□□	6-191
	CB-X1-PA□□□□(-WC)	6-192
	CB-X1-PLA□□□□	6-192
	CB-X2-PLA□□□□	6-191
	CB-X3-PA□□□□	6-191
XSEL用	CB-RCS2-PA□□□□	6-235
	CB-RCS2-PLA□□□□	6-236
	CB-X1-PA□□□□(-WC)	6-238
	CB-X1-PA□□□□-AWG24	6-237
	CB-X1-PLA□□□□-AWG24	6-237
	CB-X1-PLA□□□□	6-237
CB-X2-PLA□□□□	6-236	
CB-X3-PA□□□□	6-235	
アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEP-AB005	6-48
	CB-MSEL-AB005	6-201
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	6-158, 6-221, 6-232
MSCON/SCON/SSEL用	CB-SC-REU010	6-110, 6-124, 6-147, 6-158, 6-189
外部機器通信ケーブル		
	CB-RCA-SIO050	6-27, 6-48, 6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158
拡張SIOボード用接続ケーブル		
RS232C接続用	CB-ST-232J001	6-221, 6-232
RS422/485接続用	CB-ST-422J010	6-221, 6-232
ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□□(-RB)	6-28
ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間延長ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□□-JY1(-RB)	6-28
コネクタ変換ケーブル		
ASEL用	CB-SEL-SJS002	6-179
SSEL用	CB-SEL-SJS002	6-190
MSEL用	CB-SEL-SJS002	6-201
PSEL用	CB-SEL-SJS002	6-169
コントローラ		6-3
製品体系		1-37
PLC機能搭載		1-45
内蔵アクチュエータ		1-53
便利な機能		1-59
機能選定ガイド		1-113
コントローラ・アブソバッテリーユニット間 接続ケーブル	CB-APSEP-AB005	6-62, 6-86
コントローラ接続ケーブル (プログラムコントローラ用)	CB-SEL26H-LBS005	6-244
コントローラ接続ケーブル (ポジションコントローラ用)	CB-CON-LB005	6-244
RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	CB-RCP6S-PWBIO□□□□(-RB)	6-28
RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-PWBIO□□□□-JY1(-RB)	6-28
TB-02 ポジションコントローラ接続用 ケーブル	CB-TB1-C002	6-243

内容	型式	掲載頁
TB-02 ポジションコントローラ用TPアダプタ接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	6-243
TB-02 プログラムコントローラ接続用ケーブル	CB-TB1-X002	6-243
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	3-521, 6-169, 6-179, 6-189, 6-201, 6-222, 6-232
IA-101-XA-MW用	CB-ST-A1MW050(-EB)	3-521, 6-201, 6-222, 6-232
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□□	6-114
ブレーキケーブル	CB-IX-BK□□□□-CS2	3-588
	CB-IX-USR□□□□-CS1	3-587
ブレーキボックス付属ケーブル	CB-IX-USR□□□□-CS2	3-587
ブレーキボックス付属ケーブルモータ(ロボット)ケーブル	CB-LDC-CTL□□□□-JY	6-117
ASEL用	CB-ACS-MA□□□□	6-180
MSCON用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	6-159
	CB-X-MA□□□□	6-160
PSEL用	CB-XEU-MA□□□□	6-160
	CB-RCP2-MA□□□□	6-170
SCON用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	6-111, 6-125, 6-148
	CB-RCS3-MA□□□□(-RB)	6-126
	CB-X-MA□□□□	6-112, 6-149
	CB-XEU-MA□□□□	6-113, 6-149
SSEL用	CB-XMC-MA□□□□	6-111
	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	6-191
	CB-X-MA□□□□	6-191
	CB-XEU-MA□□□□	6-192
XSEL用	CB-XMC-MA□□□□	6-191
	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	6-235
	CB-X-MA□□□□	6-236
	CB-XEU-MA□□□□	6-238
CB-XMC-MA□□□□	6-236	
モータ・エンコーダ一体型(ロボット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□□	6-88
	CB-ASEP2-MPA□□□□	6-88
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	6-88
ASEL用	CB-ACS-MPA□□□□	6-180
	CB-APSEP-MPA□□□□	6-203
MSEL用	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	6-202
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	6-202
	CB-PAC-PIO□□□□	6-203
	CB-PSEP-MPA□□□□	6-203
	CB-RPSEP-MPA□□□□	6-203
MCON用	CB-APSEP-MPA□□□□(-LC)	6-50
	CB-ASEP2-MPA□□□□	6-50
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	6-49
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	6-49
	CB-PSEP-MPA□□□□	6-50
	CB-RPSEP-MPA□□□□	6-50
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□□	6-64
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	6-64
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	6-63
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	6-64
	CB-CFA2-MPA□□□□(-RB)	6-64
	CB-CFA3-MPA□□□□(-RB)	6-63
PSEL用	CB-PSEP-MPA□□□□	6-65
	CB-RPSEP-MPA□□□□	6-65
USBケーブル	CB-SEL-USB030	3-521, 6-48, 6-62, 6-75, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158, 6-169, 6-179, 6-190, 6-201, 6-222, 6-234
ユーザケーブル	CB-USR□□□□-AS	3-588
	CB-USR□□□□-CS	3-588
ロードセル配線付エンコーダケーブル	CB-RCS2-PLLA010	6-117
ケーブル型式一覧表		1-269

内容	型式	掲載頁
ケーブル取り出し方向	AO	4-127, 5-269
	A1	2-615, 3-467, 4-127, 5-269
	A1E/A1S/A3E/A3S	2-615, 3-467, 5-161
	A2	2-615, 5-269
	A3	2-615, 3-467, 5-269
MLE/MLS/MRE/MRS	2-628	
ケーブル配線		1-193
ケーブルベアオプション		
拡張ケーブルベア	ET1/ET2/ET3/ET4	2-616
標準ケーブルベア	CT1/CT2/CT3/CT4/CT5/CT6	2-616, 2-695
ユーザケーブルベア(Mタイプ)	UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6	2-695
ユーザケーブルベア(Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/US5/US6	2-695
原点		1-90, 1-381
原点確認センサ	HS	2-625, 5-163, 5-273
原点逆仕様	NM	2-631, 3-469, 3-517, 4-129, 5-164, 5-273
原点復帰		1-381
原点リミットスイッチ(反対側取付)	LL	2-627, 3-469, 5-164
原点リミットスイッチ(標準)	L	2-627, 2-696, 3-469, 4-129, 5-164
こ		
コイル		1-381
高加減速対応	HA	2-625
交換用ステンレスシート	ST-□/STS-□	1-295, 1-303, 1-306, 1-312, 1-314
交換用バッテリー	AB-5	6-86, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158, 6-169, 6-179, 6-189, 6-220, 6-221, 6-232
	AB-7	6-48, 6-62, 6-86, 6-201
交換用ファンユニット		
SCON用	SCON-FU	6-147
MSEP/MCON用	MSEP-FU	6-48
高出力設定仕様	T	6-32
高精度仕様	HPR	1-135, 2-625, 5-163
高速直交型ロボット		1-24, 1-203, 3-27
高分解能エンコーダ		1-50
コスト低減		1-223
コネクタケーブル取出し方向変更	K1/K2/K3	2-626
コネクタ変換ケーブル		
ASEL用	CB-SEL-SJS002	6-179
SSEL用	CB-SEL-SJS002	6-190
MSEL/MCON用	CB-SEL-SJS002	6-201
PSEL用	CB-SEL-SJS002	6-169
コンデンサ		1-381
コントローラ		6-3
コンパクト仕様(細小型)		1-127, 1-131
さ		
サーボ制御		1-381
サーボプレス		1-29, 1-57, 1-143, 4-13
サーボモータ		1-381
サイクルタイム		1-381
サイクルタイム計算ソフト		1-355
細小型ロボシリンダ		1-54, 1-127, 1-131
サイドスロット取付仕様	SLTO/SLT	3-517
差動ラインドライバ		1-381
サポート体制		1-559
三相交流		1-381

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
し		
CE対応	CE	2-616, 3-585, 4-33, 4-127, 5-161, 5-269
CEマーキング海外規格		1-359
CP制御		1-377
CT効果		1-377
シーケンス制御		1-71
シールド線		1-381
自己保持回路		1-77
軸先端Dカット仕様(背面)	DCB	4-128
軸先端Dカット仕様(左面)	DCL	4-128
軸先端Dカット仕様(右面)	DCR	4-128
軸先端Dカット仕様(前面)	DCT	4-128
CC-Link	CC	6-13
システムメモリバックアップバッテリー		
ASEL用	AB-5-CS	6-179
SSEL用	AB-5-CS	6-189
PSEL用	AB-5-CS	6-169
ジャバラ		1-381
シャフトアダプタ	SA	4-130, 5-165, 5-275
シャフトブラケット	RCP2-SB-□	4-131, 5-165, 5-275
	SB	4-131, 5-165, 5-275
寿命		1-93
ジョイントケーブル仕様	JY	3-585, 5-163, 5-273
ジョグ送り		1-381
省電力対応	LA	2-627, 5-164, 5-273
食品用グリース指定	GE	5-273
シリアル通信		1-381
シンク口動作時スレーブ軸指定	S	2-627, 5-164
シンク口動作時マスター軸指定	LM/LLM	2-627, 5-164
真直度高精度仕様	ST	2-635, 5-166
す		
垂直・回転一体型		4-123
垂直設置		1-93
スイッチ		1-381
スカラロボット		1-25, 1-215, 3-529
スクレーバ	SC	1-382, 2-633
ステッピングモータ		1-382
ステンレスシート		1-382
ストッパシリンドラ		4-119
ストラップ	STR-1	6-243
ストローク		1-382
スパイラルコード	SIC-1	6-243
すべりネジ		1-90
スライダスペーサ	SS	2-634, 5-166
スライダタイプ		2-15
スライダ部ローラ仕様	SR	2-634, 3-469
スラスト荷重		1-382
せ		
制振制御機能		1-60
生産中止機種と後継機種		1-547
整定時間		1-382
静的許容モーメント		1-92, 1-382
Z相		1-378
ZR軸位置変更オプション	FZ	3-516
ZRユニット		4-123
SEL言語		1-378
SELジェネレータ		1-56
SELプログラム支援サービスFAXシート		1-557
先端アダプタ(キー溝)	KFA/RCP5-KFA-□/ RCP6-KFA-□	2-626
先端アダプタ(フランジ)	FFA/RCP5-FFA-□/ RCP6-FFA-□	2-617
先端アダプタ(めネジ)	NFA/RCP5-NFA-□/ RCP6-NFA-□	2-629
そ		
速度		1-89
ソフトウェアリミット		1-382

内容	型式	掲載頁
た		
ダイオード		1-382
タイマー		1-382
タイマー回路		1-79
タクトタイム		1-383
タッチパネルティーチングボックス	TB-02-□	1-52, 6-241
タッチパネル用SIOポート		1-46
脱調		1-383
多点I/Oボード	IA-IO-3204/3206	6-220
ダブルガイドブロック	DB	2-616
ダブルスライダ		1-383
ダブルスライダ仕様	W	2-636, 5-167
	DP-2	3-521, 6-221
	DP-4S	6-169, 6-179, 6-190, 6-201, 6-244
	DP-5	6-48, 6-62, 6-86, 6-110, 6-146
ダミープラグ		
単軸アクチュエータ		1-51, 2-15
単相交流		1-383
ち		
力制御機能		1-388
中間サポート機構		1-383
直接数値指定制御		1-383
直交ロボット		1-23, 3-13
つ		
追加スイッチ		3-518
通信ケーブル(XSEL用)	CB-RCB-SIO050	6-220
て		
DC24V電源	PS-241/242	6-239
定格推力		1-383
定格トルク		1-383
テーブルアダプタ	TA	4-132, 5-166, 5-276
テーブルタイプ		2-529
テーブルトップロボット		1-55, 1-207, 3-471
TB-02プログラムコントローラ接続用ケーブル	CB-TB1-X002/ CB-SEL-SJS002	6-243
TB-02ポジションコントローラ接続用ケーブル	CB-TB1-C002	6-243
TB-02ポジションコントローラ用TPアダプタ接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	6-243
TB-02用TPアダプタ接続ケーブル		
コントローラ接続ケーブル(ポジションコントローラ用)	CB-CON-LB005	6-244
コントローラ接続ケーブル(プログラムコントローラ用)	CB-SEL26H-LBS005	6-244
TTA支柱追加オプション	AP	3-516
TPアダプタ(プログラムコントローラ用)	IA-LB-TGS	6-244
TPアダプタ(ポジションコントローラ用)	RCS-LB-TGS	6-244
DeviceNet	DV	6-13
ティーチング		1-383
ティーチングボックス	TB-02-□	6-241
ディスペンサー		1-383
デューティ		1-90, 1-383, 1-407
電磁弁タイプ		1-383
テンションワイヤ	WR-□	1-289, 1-290, 1-313, 1-315
天吊り取付け仕様	CIM	2-616
と		
動的許容モーメント		1-92, 1-383
特別仕様品		1-168, 1-357
突入電流		
	MCON-AD1-□/AD2-□	6-48
	MCON-DD□H	6-48
ドライバ基板(MCON用)	MCON-PD1-□/PD2-□	6-48
	MCON-PPD1-□	6-48
トラニオン金具	TRF/TRR	2-636, 5-277
トラブルシューティング		1-68, 6-242
トランジスタ		1-383
トランス		1-383
取付金具	NTB	2-631
取付姿勢		1-91, 1-345
トレーサビリティ		1-57

内容	型式	掲載頁
な		
ナックルジョイント	NJ	2-630, 5-273
ね		
ネットワーク対応		1-59, 6-13
ネットワークボード	IA-NT-3204/3206-□	6-220
の		
ノイズ		1-383
ノイズフィルタ		1-383
MSCON用	NBC-10-472	6-153
SCON用	NF2010A-UP	6-103, 6-117, 6-139
SSEL用	NF2010A-UP	6-182
XSEL用	TAC-20-683/ NBH-20-432	6-209, 6-226
は		
背面取付プレート	RCA-RP-□ RP	2-633 2-633
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-XA-MW用	CB-ST-A1MW050(-EB)	3-521, 6-201, 6-222, 6-232
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	3-521, 6-169, 6-179, 6-189, 6-201, 6-222, 6-232
パソコン対応ソフト		
RCP6S/MCON/PCON用	RCM-101-MW	6-27, 6-48, 6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158
	RCM-101-USB	6-27, 6-48, 6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158
PSEL/ASEL/SSEL用	IA-101-X-USBS	6-169, 6-179, 6-189, 6-201
PSEL/SSEL用	IA-101-X-MW-JS	6-169, 6-179, 6-189, 6-201
TTA用	IA-101-TTA-USB	3-521
XSEL用	IA-101-X-MW	3-521, 6-220, 6-222, 6-233
	IA-101-X-USBMW	3-521, 6-220, 6-222, 6-234
	IA-101-XA-MW	3-521, 6-220, 6-233
バックアップメモリ		1-384
バックラッシュ		1-384
バッテリー		
アプソデータ保存用バッテリー		
XSEL用	IA-XAB-BT	6-220
スカラ用	AB-3	3-586, 5-168, 5-278
	AB-6	3-586, 5-168
アプソデータ保存用バッテリー (ケース付き)	AB-5-CS2	6-158
	AB-5-CS3	6-86, 6-146
アプソデータ保存用バッテリー/ 交換用バッテリー/ システムメモリバックアップバッテリー	AB-5	6-86, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158, 6-169, 6-179, 6-189, 6-220, 6-221, 6-232
		6-110, 6-124, 6-169, 6-179, 6-189
交換用バッテリー	AB-7	6-48, 6-62, 6-86, 6-201
バッテリーレスアプソリチュートエンコーダ		1-41
パネルユニット	PU-1	6-169, 6-179, 6-189
パラメーター		1-384
張出し負荷長		1-92, 1-384
パルス変換器	AK-O4/JM-O8	6-82, 6-103, 6-118
パルス列制御		1-384
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	6-114
パワーコン	PCON-CB	1-60

内容	型式	掲載頁	
パワーコンスカラ	IXP	1-49, 1-496, 3-529	
ハンチング		1-384	
ひ			
PIO制御		1-87	
PLC機能搭載タイプ		6-11	
PTP制御		1-378	
非常停止回路		1-384	
ビジョンシステム		6-15	
ビジョンセンサ		1-384	
左横立て取付け仕様	SIL	2-634	
ピッチング		1-384	
bit(ビット)		1-377	
標準荷重係数		1-384	
標準ケーブルペア	CT1/CT2/CT3/CT4/ CT5/CT6	2-616, 2-695	
ふ			
負荷率			
		1-385	
フート金具	ERC2-FT-□	2-623	
	ERC3-FT-□	2-623	
	FT	2-622, 4-34, 5-163, 5-271	
	FT2/FT4	2-625	
	RCA-FT-□	2-623, 5-163, 5-271	
	RCP2-FT-□	2-624, 5-272	
	RCP2-FTS-□	2-625	
	RCP4W-FT-□	5-272	
	RCP5W-FT-□□	5-272	
	RCP6-FT-□□	2-622	
	RCS2-FT-□	2-625	
	フート金具(TTA専用)	FT4/FT6	3-516
	フートプレート	FTP	3-468
	フィードバック制御		1-385
	フィールドネットワーク接続用ボード	DV/CC/PR/EP/ET/EC	6-13
負荷率			
		1-385	
フランジ(IX用)	IX-FL-□	3-586, 5-168, 5-278	
	IX-FL-4	3-586, 5-168	
	IX-FL-5	3-586	
	IXP-FL-1	3-586	
フランジ(IXP用)	IXP-FL-2	3-586	
	IXP-FL-3	3-586	
	FLR	2-621, 5-271	
フランジ(後)	RCA-FL-□	2-621, 5-271	
	RCA-FLR-□	2-621, 5-271	
	RCP2-FL-□	2-621	
	ERC3-FL-□	2-620	
フランジ(前)	FL	2-618, 4-33, 4-129, 5-270	
	RCA-FL-□	2-620, 5-270	
	RCP2-FL-□	2-620, 5-270	
	RCP2W-FL-□	5-270	
	RCP4-FL-□	2-619	
	RCP4W-FL-□	5-270	
	RCP5-FL-□	2-619	
	RCP5W-FL-□□	5-270	
	RCP6-FL-□□	2-618	
	RCS2-FL-□	2-620	
	フランジブラケット	FB	4-128, 5-162, 5-269
	ブレーキ		
			2-615, 3-467, 3-516, 3-585, 4-33, 4-127, 5-161, 5-269
標準仕様	B		
左側取出	BL	2-615, 4-127, 5-161	
右側取出	BR	2-615, 4-127, 5-161	
エンド側取出	BE	2-615, 4-127, 5-161	
ブレーキボックス無し	BN	2-615, 4-33	
ブレーキボックス	RCB-110-RA13-O	1-385, 1-388, 2-510	
	IA-110-X-O	6-220	
フレームグラウンド		1-385	
フレキシブルホース		1-385	
プレスプログラム		1-58	

カタログ掲載製品一覧 (五十音順)

内容	型式	掲載頁
プログラムタイプ		6-9
プロトコル		1-385
分散制御		1-46
へ		
ベルト駆動		1-385
ベルトタイプ	RCP5-BA4/BA4U	2-73
	RCP5-BA6/BA6U	2-75
	RCP5-BA7/BA7U	2-77
	IA-CV-USB	6-222, 6-234
	IA-LB-TGS	6-244
変換アダプタ	RCB-CV-MW	6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158
	RCB-CV-USB	6-62, 6-75, 6-86, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158
	RCB-LB-TGS	6-244
ほ		
保護構造 (IP□□)		1-385
保護構造について		1-336
ボールねじ		1-385
ボール保持機構付ガイド	RT	2-633, 3-469, 5-164, 5-274
防塵・防滴仕様		5-171
防錆皮膜処理	MD	1-155, 2-627
ポジションタイプ		6-7
保守部品		1-267
本体カバー	CO	4-128, 3-516, 5-269
本体精度		1-93
本体前面 (反モータ側) 組み付け穴=タップ穴仕様	AHT	4-127
本体取付金具	TTA-FT-□	3-522
本体取付ブラケット (壁掛け仕様)	TFL / TFR	5-277
ま		
マルチスライダ		1-145, 1-385
み		
右横立て取付け仕様	SIR	2-634
見積もり・問い合わせFAXシート		1-558
ミニシリンダ	RCD-RA1DA	2-427
め		
MECHATROLINK I/II	ML	6-13
MECHATROLINK III	ML3	6-13
メカエンド		1-385
メンテナンス機能		1-59
メンテナンス部品概略図		1-275
メンテナンス部品型式リスト		1-276
も		
モータ		1-91
	RCP3-MU□	1-299
	RCP4-MURA□/MUSA□	1-284, 1-298
	RCS3-MU8□	1-307
	RCS3CR-MU8□	1-309
モータ (ロボット) ケーブル		
ASEL用	CB-ACS-MA□□□□	6-180
SCON用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	6-111, 6-125, 6-148
	CB-X-MA□□□□	6-112, 6-149
	CB-XEU-MA□□□□	6-113, 6-149
	CB-XMC-MA□□□□	6-111
SSEL用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	6-191
	CB-X-MA□□□□	6-191
	CB-XEU-MA□□□□	6-192
	CB-XMC-MA□□□□	6-191
MSCON用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	6-159
	CB-X-MA□□□□	6-160
PSEL用	CB-XEU-MA□□□□	6-160
	CB-RCP2-MA□□□□	6-170
XSEL用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	6-235
	CB-X-MA□□□□	6-236
	CB-XMC-MA□□□□	6-236
モータ・エンコーダケーブル		1-94, 1-385

内容	型式	掲載頁
モータ・エンコーダ型 (ロボット) ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□□	6-88
	CB-ASEP2-MPA□□□□	6-88
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	6-88
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□□	6-203
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	6-202
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	6-202
	CB-PAC-PIO□□□□	6-203
	CB-PSEP-MPA□□□□	6-203
	CB-RPSEP-MPA□□□□	6-203
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□□	6-64
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	6-64
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	6-63
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	6-64
	CB-CFA2-MPA□□□□(-RB)	6-64
	CB-CFA3-MPA□□□□(-RB)	6-63
PCON用	CB-PSEP-MPA□□□□	6-65
	CB-RPSEP-MPA□□□□	6-65
	CB-APSEP-MPA□□□□	6-76
	CB-CA-MPA□□□□-RB	6-76
	CB-CAN-MPA□□□□-RB	6-75
	CB-PSEP-MPA□□□□	6-76
PSEL用	CB-RPSEP-MPA□□□□	6-76
	CB-PCS-MPA□□□□	6-170
モータ折返し方向	ML/MR	2-627, 4-35, 3-517
	MT	2-627, 4-35
モータ折返し方向/ケーブル取出位置	MT□/MR□/ML□	2-628, 4-36
モーメント		1-327, 1-385
モニタ機能		1-60
漏れ電流		1-386
ゆ		
ユーザケーブルペア (Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/US5/US6	2-695
ユーザケーブルペア (Mタイプ)	UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6	2-695
USBケーブル	CB-SEL-USB030	3-521, 6-48, 6-62, 6-75, 6-98, 6-110, 6-124, 6-146, 6-158, 6-169, 6-179, 6-190, 6-201, 6-222, 6-234
USB変換ユニット	RCB-CV-USB (ポジションコントローラ用)	6-27, 6-48
UL規格海外規格		1-361
ユニット製品		1-159, 3-1
よ		
ヨーイング		1-386
予兆保全		1-59
ら		
ラジアル荷重		1-43, 1-386
ラジアルシリンダ		1-43
ラダーサポートソフト	LC-LADDER	6-30
り		
リード		1-386
リニアエンコーダ		1-386
リニアガイド		1-386
リニアサーボタイプ		1-133, 2-637
リニアモータ		1-386
リレー		1-386
ろ		
RoHS指令海外規格		1-361
ロータリタイプ		4-37
ロードセル		1-386
ロードセル付き	LCT/LCN	4-35
ローリング		1-386
ロストモーション		1-92, 1-386
ロッド先端延長仕様	RE	2-633
ロッド先端振れ		1-93, 1-330
ロッドタイプ		2-315
ロッド不回転精度		1-44
ロボシリンダ		1-61

内容	型式	掲載頁
ロボシリンダゲートウェイSIO用接続ユニット		
通信ケーブル	CB-RCB-SIO050	6-220
ロボットケーブル		1-386
ロングストローク高速仕様		1-149
わ		
Y軸取付前後位置変更	F1/F2	3-516
Y軸取付高さ位置変更	H1/H2	3-517

あ

か

さ

た

な

は

ま

や

ら

わ

MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

MEMO

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)

(*上記フリーダイヤ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

株式会社アイエイアイ

本社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エグゼクジビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0002 大阪市北区曽根崎新地2-5-3 堂島TSSビル4F	TEL 06-6457-1171	FAX 06-6457-1185
名古屋営業所	〒460-0008 名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二日町14-15 アミ・グランデ二日町4F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒243-0014 厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネットビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 セキスイハイム鶴江小路ビルディング7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
豊田営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
京都営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市榑屋町8-34 大同生命明石ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-1-14 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0802 広島市中区本川町2-1-9 日宝本川町ビル5F	TEL 082-532-1750	FAX 082-532-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市榑味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウムⅢ 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本市中心区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

IAI America, Inc.

Head Office:2690W 237th Street Torrance CA 90505,USA
Chicago Office:110 East State Parkway, Schaumburg, Illinois 60173,USA

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI (Shanghai) Co.,Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

IAI Robot (Thailand) Co.,Ltd.

825 PhairojKijja Tower 12th Floor, Bangna-Trad RD.,
Bangna, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

アイエイアイ

検索

ホームページ www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

ロボシリンダ/ROBOCYLINDER/ラジアルシリンダ/RADIAL CYLINDER/パワーコン/パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。