

# スライダタイプ

性能 (スペック) 確認

2-19

パルスモータ

RCP6  
RCP6S

RCP6(S)-SA4C 2-29

RCP6(S)-SA6C 2-31

RCP6(S)-SA7C 2-33

RCP6(S)-SA8C 2-35

RCP6(S)-SA4R 2-37

RCP6(S)-SA6R 2-39

RCP6(S)-SA7R 2-41

RCP6(S)-SA8R 2-43

RCP6(S)-WSA10C 2-45

RCP6(S)-WSA12C 2-47

RCP6(S)-WSA14C 2-49

RCP6(S)-WSA16C 2-51

RCP6(S)-WSA10R 2-53

RCP6(S)-WSA12R 2-55

RCP6(S)-WSA14R 2-57

RCP6(S)-WSA16R 2-59



RCP5

RCP5-SA4C 2-61

RCP5-SA6C 2-63

RCP5-SA7C 2-65

RCP5-SA4R 2-67

RCP5-SA6R 2-69

RCP5-SA7R 2-71

RCP5-BA4/BA4U 2-73

RCP5-BA6/BA6U 2-75

RCP5-BA7/BA7U 2-77



パルスモータ

RCP4

RCP4-SA3C 2-79

RCP4-SA5C 2-81

RCP4-SA6C 2-83

RCP4-SA7C 2-85

RCP4-SA3R 2-87

RCP4-SA5R 2-89

RCP4-SA6R 2-91

RCP4-SA7R 2-93



RCP3

RCP3-SA2AC 2-95

RCP3-SA2BC 2-97

RCP3-SA3C 2-99

RCP3-SA4C 2-101

RCP3-SA5C 2-103

RCP3-SA6C 2-105

RCP3-SA2AR 2-107

RCP3-SA2BR 2-109

RCP3-SA3R 2-111

RCP3-SA4R 2-113

RCP3-SA5R 2-115

RCP3-SA6R 2-117



サーボモータ 24V

<b>RCA2</b>	RCA2-SA3C	2-119	
	RCA2-SA4C	2-121	
	RCA2-SA5C	2-123	
	RCA2-SA6C	2-125	
	RCA2-SA3R	2-127	
	RCA2-SA4R	2-129	
	RCA2-SA5R	2-131	
	RCA2-SA6R	2-133	
<b>RCA</b>	RCA-SA4C	2-135	
	RCA-SA5C	2-137	
	RCA-SA6C	2-139	
	RCA-SA4D	2-141	
	RCA-SA5D	2-143	
	RCA-SA6D	2-145	
	RCA-SA4R	2-147	
	RCA-SA5R	2-149	
RCA-SA6R	2-151		

サーボモータ 200V

<b>RCS3</b>	RCS3/RCS3P-SA8C	2-153	
	RCS3/RCS3P-SS8C	2-155	
	RCS3/RCS3P-SA8R	2-157	
	RCS3/RCS3P-SS8R	2-159	
	RCS3-CT8C	2-161	
<b>RCS2</b>	RCS2-SA4C	2-163	
	RCS2-SA5C	2-165	
	RCS2-SA6C	2-167	
	RCS2-SA7C	2-169	
	RCS2-SA4D	2-171	
	RCS2-SA5D	2-173	
	RCS2-SA6D	2-175	
	RCS2-SA4R	2-177	
	RCS2-SA5R	2-179	
	RCS2-SA6R	2-181	
RCS2-SA7R	2-183		

次ページへ続く

# スライダタイプ

## サーボモータ 200V (ボールネジ高性能タイプ)

ISB/ISPB-SXM-60 2-185

ISB-SXM-100 2-187

ISB/ISPB-SXL-60 2-189

ISB-SXL-100 2-191

ISB/ISPB-MXM-100 2-193

ISB/ISPB-MXL-100 2-195

ISB/ISPB-MXM-200 2-197

ISB/ISPB-MXL-200 2-199

ISB/ISPB-MXMX-200 2-201

**ISB** ISB-MXM-400 2-203

**ISPB** ISB-MXL-400 2-205

ISB-MXMX-400 2-207

ISB/ISPB-LXM-200 2-209

ISB/ISPB-LXL-200 2-211

ISB/ISPB-LXM-400 2-213

ISB/ISPB-LXL-400 2-215

ISB/ISPB-LXMX-200 2-217

ISB/ISPB-LXMX-400 2-219

ISB/ISPB-LXUWX-200 2-221

ISB/ISPB-LXUWX-400 2-223



## サーボモータ 200V (ボールネジ標準タイプ)

ISA/ISPA-WXM-600 2-231

**ISA** ISA/ISPA-WXM-750 2-233

**ISPA** ISA/ISPA-WXMX-600 2-235

ISA/ISPA-WXMX-750 2-237



## サーボモータ 200V (ボールネジ簡易防塵タイプ)

ISDB/ISPDB-S-60 2-239

ISDB-S-100 2-241

ISDB/ISPDB-M-100 2-243

ISDB/ISPDB-M-200 2-245

ISDB-M-400 2-247

**ISDB** ISDB/ISPDB-MX-200 2-249

**ISPDB** ISDB-MX-400 2-251

ISDB/ISPDB-L-200 2-253

ISDB/ISPDB-L-400 2-255

ISDB/ISPDB-LX-200 2-257

ISDB/ISPDB-LX-400 2-259



## サーボモータ 200V (ボールネジ高剛性タイプ)

SSPA-SXM-200 2-225

**SSPA** SSPA-MXM-400 2-227

SSPA-LXM-750 2-229



サーボモータ 200V  
(ボールネジナット回転型タイプ)

NS	NS-SXMS	2-261	
	NS-SXMM	2-263	
	NS-SZMS	2-265	
	NS-SZMM	2-267	
	NS-MXMS	2-269	
	NS-MXMM	2-271	
	NS-MXMXS	2-273	
	NS-MZMS	2-275	
	NS-MZMM	2-277	
	NS-LXMS	2-279	
	NS-LXMM	2-281	
	NS-LXMXS	2-283	
	NS-LZMS	2-285	
	NS-LZMM	2-287	

サーボモータ 200V  
(ベルト駆動高剛性タイプ)

IF	IF-SA-60	2-289	
	IF-SA-100	2-291	
	IF-MA-200	2-293	
	IF-MA-400	2-295	

サーボモータ 200V  
(ベルト駆動スリムタイプ)

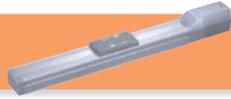
FS	FS-NM-60	2-297	
	FS-NM-100	2-299	
	FS-NO	2-301	
	FS-WM-100	2-303	
	FS-WM-200	2-305	
	FS-WO	2-307	
	FS-LM-400	2-309	
	FS-HM-400	2-311	
	FS-LO	2-313	

オプション

2-615

## 性能(スペック)確認

### スライダタイプ



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

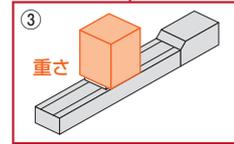
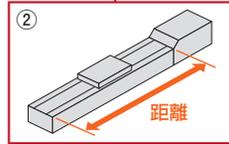
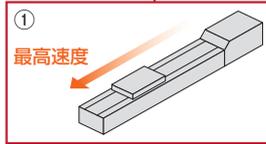
#### 【位置決め動作選定条件】

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

【例】

ストローク(mm)と最高速度(mm/s)											リード (mm)	可搬質量 (kg)								
25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500		550	600	700	800	900	1000	1100	水平	垂直
					1260					1060	875							16	7	1.5
				785						675	555							10	12	3

選定条件



- 〈表のご注意〉 (1) 帯の色はモータ種類毎に設定されています。  
 ( 緑: パルスモータ、青: 24Vサーボ、グレー: 200Vサーボモータ )
- (2) パルスモータ仕様は速度によって可搬質量が変化しますので、各機種掲載ページの速度と可搬質量の相関図で、実際のスペックをご確認ください。
- (3) 上記以外は製品の種類毎に色分けしています。  
 ( 黄土色: 単軸ロボット )

ご注意 搬送するものがアクチュエータより大きく張り出している場合は、アクチュエータのスペックとは別にガイドの寿命を考慮する必要があります。詳細は 1-327ページの「寿命とモーメントについて」をご参照ください。

## スライダタイプ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)											リード (mm)	可搬質量 (kg)			エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格	掲載ページ																											
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度( )は垂直使用の場合												水平	垂直																																
		25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500				550					600	700	800	900	1000	1100																					
RCP6(S)		1260								1060	875								16	7	1.5	RCP6(S) - SA4C	—	2-29																							
		785								675	555								10	12	3																										
		390								330	275								5	14	5.5																										
		195								165	135									2.5	18				12																						
		1260 (1120)								1060	875									16	7				1.5	RCP6(S) - SA4R	—	2-37																			
		785								675	555									10	12				3																						
		390								330	275									5	14				5.5																						
		195								165	135									2.5	18				12																						
		1440 (1280)								1335	1280	1130	970	735	575						20				15				1	RCP6(S) - SA6C	—	2-31															
		900								885	735	620	535	405	315					12	28				2.5																						
		450								435	365	305	265	200	155					6	32				6																						
		225								215	180	150	130	100	75					3	40				16																						
		1280 (1120)								1130	1120	970	735	575							20				15				1				RCP6(S) - SA6R	—	2-39												
		900 (800)								885	800	735	620	535	405	315					12				28				2.5																		
		450								435	365	305	265	200	155					6	32				6																						
		225								215	180	150	130	100	75					3	40				14																						
		1200									965	760									24				37				3							RCP6(S) - SA7C	—	2-33									
		980 (840)								865	840	830	635	500							16				46				8																		
		490								475	410	315	245								8				51				16																		
		245 (210)								235	210	205	155	120							4				55				25																		
		1080									965	760									24				37				3										RCP6(S) - SA7R	—	2-41						
		840 (700)								830	700	830	635	500							16				46				8																		
		420								410	315	245									8				51				16																		
		210								205	155	120									4				55				25																		
		1200 (850)									1155	940	780	660							30				28				3													RCP6(S) - SA8C	—	2-35			
		1000 (800)								950	800	770	630	520	440						20				60				4																		
		500								480	385	310	260	220							10				70				25																		
		250								240	190	155	130	110							5				80				55																		
		1200 (850)									1155	940	780	660							30				26				3																RCP6(S) - SA8R	—	2-43
		1000 (800)								950	800	770	630	520	440						20				55				4																		
500 (450)								480	450	385	310	260	220						10	70	25																										
250								240	190	155	130	110							5	80	55																										
840									775	560									16	4	—	RCP6(S) - WSA10C	—	2-45																							
610								590	490	415									10	15	—																										
390 (350)								355	350	290	245	205							5	28	3																										
195 (175)								175	145	120	100								2.5	40	10																										
840									775	560									16	4	—				RCP6(S) - WSA10R	—	2-53																				
610								590	490	415									10	15	—																										
390 (305)								355	305	290	245	205							5	28	3																										
195 (175)								175	145	120	100								2.5	40	10																										
800									650	520									20	12	—							RCP6(S) - WSA12C	—	2-47																	
600								535	465	355	285								12	25	—																										
450 (400)								435	400	365	310	265	230	175	140				6	40	9																										
225								215	180	150	130	115	85	70					3	60	18																										
800									650	520									20	12	—										RCP6(S) - WSA12R	—	2-55														
600								535	465	355	285								12	25	—																										
450 (400)								435	400	365	310	265	230	175	140				6	40	9																										
225								215	180	150	130	115	85	70					3	60	16																										
700									665										24	25	—													RCP6(S) - WSA14C	—	2-49											
560								550	440										16	50	—																										
420 (350)								480	350	270	215								8	65	14																										
210 (175)								280	170	135	105								4	80	26																										
700									665										24	25	—																RCP6(S) - WSA14R	—	2-57								
560								550	440										16	50	—																										
420 (350)								480	350	270	215								8	65	14																										
175								170	135	105									4	80	26																										
720									715	590	490	415							20	50	—																			RCP6(S) - WSA16C	—	2-51					
450 (240)								440	355	290	240	205							10	70	15																										
195 (170)								175	170	145	120	100							5	100	50																										
600									590	490	415								20	30	—																						RCP6(S) - WSA16R	—	2-59		
365 (210)								355	290	240	205								10	70	15																										
170 (145)								145	120	100									5	100	45																										

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

WA = バッテリーレスアップ

⊖ = DC (直流)   ⊕ = AC (交流)

## 性能(スペック)確認

### スライダタイプ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																リード (mm)	可搬質量 (kg)		エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格 ※□にはCが入ります。	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、( )は垂直使用の場合																	水平	垂直				
		25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900							
RCP5		1260																16	4	1	⊕24V ⊕100V ⊕230V	RCP5-SA4□	—	2-61 2-67
		785																10	10	2.25				
		390																5	12	4.5				
		195																2.5	12	9				
		1440 (1280)																20	10	1		RCP5-SA6C	—	2-63
		900																12	15	2.5				
		450																6	25	6				
		225																3	25	16				
		1280																20	10	1		RCP5-SA6R	—	2-69
		900 (800)																12	15	2.5				
		450																6	25	6				
		225																3	25	12				
		1200																24	20	3		RCP5-SA7C	—	2-65
		980 (840)																16	40	8				
		490																8	45	16				
		245 (210)																4	45	25				
		1000																24	20	3		RCP5-SA7R	—	2-71
		840 (700)																16	40	8				
		490																8	45	16				
		210																4	45	25				
890 1040 1120 1160 1200																48相当	1.5	—	RCP5-BA4	—	2-73			
890 1070 1220 1340 1400 1440 1500																48相当	6	—	RCP5-BA6	—	2-75			
890 1070 1220 1340 1450 1520 1550 1600																48相当	16	—	RCP5-BA7	—	2-77			

※ ( ) 内は垂直使用の場合

WA = バッテリレスアプソ

⊕ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

### スライダタイプ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)										リード (mm)	可搬質量 (kg)		エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格 ※□にはCが入ります。	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、( )は垂直使用の場合											水平	垂直				
		25	50	100	150	200	250	300	350	400	450							
RCP4		420										6	3	1.5	⊕24V ⊕100V ⊕230V	RCP4-SA3□	—	2-79 2-87
		280										4	5	2.5				
		140										2	8	3.5				
		1440 (1280)										20	6.5	1		RCP4-SA5C	—	2-81
		900										12	9	2.5				
		450										6	18	6				
		225										3	20	12				
		1440 (1120)										20	6.5	1		RCP4-SA5R	—	2-89
		900 (800)										12	9	2.5				
		450										6	18	6				
		225										3	20	12				
		1440 (1280)										20	10	1		RCP4-SA6C	—	2-83
		900										12	15	2.5				
		450										6	25	6				
		225										3	25	12				
		1280 (1120)										20	10	1		RCP4-SA6R	—	2-91
		900										12	15	2.5				
		450										6	25	6				
		225										3	25	12				
		1200										24	20	3		RCP4-SA7C	—	2-85
980 (840)										16	40	8						
490										8	45	16						
245 (210)										4	45	25						
1000										24	20	3	RCP4-SA7R	—	2-93			
840 (700)										16	40	8						
490										8	45	16						
210										4	45	25						

※ ( ) 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル

⊕ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)



## 性能(スペック)確認

### スライダタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)											リード (mm)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種類	コントローラ 入力電源	型式・標準価格 ※□にはCがRが入ります。	掲載 ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度( )は垂直使用の場合												水平	垂直					
		25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500								550
RCA2		300											6	1	0.5	I	⊖ 24V	RCA2-SA3□	—	2-119 2-127
		200											4	2	1					
		100											2	3	1.5					
		500											10	2	1	I	⊖ 24V	RCA2-SA4□	—	2-121 2-129
		250											5	4	1.5					
		125											2.5	6	3					
		1000 (800)											20	2	0.5	I	⊖ 24V	RCA2-SA5C	—	2-123
		600											12	3	1					
		300											6	6	1.5					
		150											3	9	3	I	⊖ 24V	RCA2-SA5R	—	2-131
		600											12	3	1					
		300											6	6	1.5					
		150											3	9	3	I	⊖ 24V	RCA2-SA6C	—	2-125
		1000 (800)											20	3	0.5					
		600											12	4	1.5					
		300											6	7	2	I	⊖ 24V	RCA2-SA6R	—	2-133
150											3	10	4							
600											12	4	1.5							
300											6	7	2	I	⊖ 24V	RCA-SA4C	—	2-135		
150											3	10	4							
665											10	4	1							
330											5	6	2.5	I	⊖ 24V	RCA-SA4D	—	2-141		
165											2.5	8	4.5							
665											10	4	1							
330											5	6	2.5	I	⊖ 24V	RCA-SA4R	—	2-147		
165											2.5	8	4.5							
665											10	4	1							
330											5	6	2.5	I	⊖ 24V	RCA-SA5C	—	2-137		
165											2.5	8	4.5							
1300 (800)											20	2	0.5							
800											12	4	1	I	⊖ 24V	RCA-SA5D	—	2-143		
400											6	8	2							
200											3	12	4							
800											12	4	1	I	⊖ 24V	RCA-SA5R	—	2-149		
400											6	8	2							
200											3	12	4							
1300 (800)											20	3	0.5	I	⊖ 24V	RCA-SA6C	—	2-139		
800											12	6	1.5							
400											6	12	3							
200											3	18	6	I	⊖ 24V	RCA-SA6D	—	2-145		
800											12	6	1.5							
400											6	12	3							
200											3	18	6	I	⊖ 24V	RCA-SA6R	—	2-151		
800											12	6	1.5							
400											6	12	3							
200											3	18	6	WA	⊖ DC (直流)	RCA-SA6R	—	2-151		
1160 (800)											20	3	0.5							
800											12	6	1.5							
400											6	12	3	WA	⊖ DC (直流)	RCA-SA6R	—	2-151		
200											3	18	6							
800											12	6	1.5							
400											6	12	3	WA	⊖ DC (直流)	RCA-SA6R	—	2-151		
200											3	18	6							
800											12	6	1.5							

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

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

⊖ = DC (直流)

## スライダタイプ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)														リード (mm)	可搬質量 (kg)			エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格 ※□にはCがRが入ります。	掲載ページ					
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度( )は垂直使用の場合															水平	垂直	種類									
		25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700									800	900	1000	1100	
RCS3		1800														1610	1260	1010	830	690	30	8	2	I A WA	100V 200V	RCS3(P)-SA8□ (100W)	—	2-153 2-157
		1200														1070	840	670	550	460	20	20	4			RCS3(P)-SA8□ (150W)	—	
		600														530	410	340	270	230	10	40	8			RCS3(P)-SS8□ (100W)	—	
		300														260	200	170	135	110	5	80	16			RCS3(P)-SS8□ (150W)	—	
		1800														1610	1260	1010	830	690	30	12	3			RCS3(P)-SA8□ (100W)	—	
		1200														1070	840	670	550	460	20	30	6			RCS3(P)-SA8□ (150W)	—	
		600														530	410	340	270	230	10	60	12			RCS3(P)-SS8□ (100W)	—	
		300														260	200	170	135	110	5	80	16			RCS3(P)-SS8□ (150W)	—	
	1800														1460	1155	935	775	30	8	2	I A	200V	RCS3-CT8C	—	2-155 2-159		
	1200														970	770	625	515	20	20	4			RCS3-CT8C	—			
	600														485	385	310	255	10	40	8			RCS3-CT8C	—			
	300														240	190	150	125	5	80	16			RCS3-CT8C	—			
	1800														1460	1155	935	775	30	12	3			RCS3-CT8C	—			
	1200														970	770	625	515	20	30	6			RCS3-CT8C	—			
	600														485	385	310	255	10	60	12			RCS3-CT8C	—			
	300														240	190	150	125	5	80	16			RCS3-CT8C	—			
RCS2		1060														16	2.5	0.6	WA	100V 200V	RCS2-SA4C	—	2-163					
		665														10	4	1			RCS2-SA4C	—						
		330														5	6	2.5			RCS2-SA4C	—						
		165														2.5	8	4.5			RCS2-SA4C	—						
		665														10	4	1			I A	100V 200V		RCS2-SA4D	—	2-171		
		330														5	6	2.5						RCS2-SA4D	—			
		165														2.5	8	4.5						RCS2-SA4D	—			
		665														10	4	1						RCS2-SA4R	—			
		330														5	6	2.5			RCS2-SA4R	—		2-177				
		165														2.5	8	4.5			RCS2-SA4R	—						
		1300 (800)														20	2	0.5			WA	100V 200V			RCS2-SA5C	—	2-165	
		800														12	4	1							RCS2-SA5C	—		
	400														6	8	2	RCS2-SA5C	—									
	200														3	12	4	RCS2-SA5C	—									
	800														12	4	1	I A	100V 200V	RCS2-SA5D	—	2-173						
	400														6	8	2			RCS2-SA5D	—							
	200														3	12	4			RCS2-SA5D	—							
	800														12	4	1			RCS2-SA5R	—							
	400														6	8	2	RCS2-SA5R	—	2-179								
	200														3	12	4	RCS2-SA5R	—									
	1300 (800)														1160	990	800	660	20		3	0.5	WA	100V 200V	RCS2-SA6C	—	2-167	
	800														12	6	1.5	RCS2-SA6C	—									
	400														6	12	3	RCS2-SA6C	—									
	200														3	18	6	RCS2-SA6C	—									
800														12	6	1.5	I A	100V 200V	RCS2-SA6D	—	2-175							
400														6	12	3			RCS2-SA6D	—								
200														3	18	6			RCS2-SA6D	—								
800														12	6	1.5			RCS2-SA6R	—								
400														6	12	3	RCS2-SA6R	—	2-181									
200														3	18	6	RCS2-SA6R	—										
1200														960	720	24	8	1.4		WA	100V 200V	RCS2-SA7C	—	2-169				
800														16	12	3	RCS2-SA7C	—										
400														8	25	6	RCS2-SA7C	—										
200														4	40	12	RCS2-SA7C	—										
800														16	12	3	I A	100V 200V	RCS2-SA7R	—	2-183							
400														8	25	6			RCS2-SA7R	—								
200														4	40	12			RCS2-SA7R	—								
800														16	12	3			RCS2-SA7R	—								

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アbsolute WA = バッテリレスアブソ

AC = AC (交流)

## 性能(スペック)確認

### スライダタイプ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																							リード (mm)	可搬質量 (kg)	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格	掲載ページ				
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																																
		100	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500											
ISB ISPB		960	655	515	415																				16	13	3.5			ISB (ISPB) -SXM	—	2-185		
		480	330	260	210																					8	27	7						
		240	165	130	100																					4	55	14						
		1100	2160	2000	1520	1190	960	790	660																		36	10	2			ISB-SXM-100	—	2-187
		960	655	515	415																						16	13	3.5					
		480	330	260	210																						8	27	7			ISB (ISPB) -SXL	—	2-189
		240	165	130	100																						4	55	14					
		1425	2160	1740	1340	1065	865	660																			36	10	2			ISB-SXL-100	—	2-191
		1800	1290	1045	860	690																					30	15	2.5					
		1200	860	695	570	460																					20	23	5					
		600	430	345	280	230																					10	45	10					
		300	215	170	140	115																					5	85	20					
		1800	1290	1045	860	690																					30	15	2.5					
		1200	860	695	570	460																					20	23	5					
		600	430	345	280	230																					10	45	10					
		300	215	170	140	115																					5	85	20					
		1800	1290	1045	860	690																					30	30	6					
		1200	860	695	570	460																					20	45	10					
		600	430	345	280	230																					10	90	20					
		300	215	170	140	115																					5	110	40					
		1800	1290	1045	860	690																					30	30	6					
		1200	860	695	570	460																					20	45	10					
		600	430	345	280	230																					10	90	20					
		300	215	170	140	115																					5	110	40					
		1800	1290	1045	860	690																					30	30	6					
		1200	860	695	570	460																					20	45	10					
		600	430	345	280	230																					10	90	20					
		300	215	170	140	115																					5	110	40					
		1800	1290	1045	860	690																					30	30	—					
		1200	860	695	570	460																					20	45	—					
1025	2500	2030	1645	1365	1150	980	845																		48	20	6							
1325	2500	2030	1645	1365	1150	980	845																		48	20	6							
1700	1800	1900	2000	2100	2200	1925	1690	1495	1335	1195	1080	990													48	20	—							
2400	1840	1530	1290	1100	880																				40	15	4							
1200	920	765	645	550	440																				20	45	10							
600	460	380	320	270	220																				10	90	20							
2400	1840	1530	1290	1100	880																				40	15	4							
1200	920	765	645	550	440																				20	45	10							
600	460	380	320	270	220																				10	90	20							
2400	1840	1530	1290	1100	880																				40	40	10							
1200	920	765	645	550	440																				20	90	20							
600	460	380	320	270	220																				10	120	40							
2400	1840	1530	1290	1100	880																				40	40	10							
1200	920	765	645	550	440																				20	90	20							
600	460	380	320	270	220																				10	120	40							
1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340												20	45	—							
2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680												40	40	—							
1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340												20	90	—							
1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340												20	45	—							
2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680												40	40	—							
1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340												20	90	—							

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

WA = バッテリレスアプソ

AC = 交流

## スライダタイプ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																							リード (mm)	可搬質量 (kg)			エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																								水平	垂直	鉛直				
		100~500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500										
SSPA		1800	1480	1180	960	790	670																	30	30	4			SSPA-SXM-200	—	2-225	
		1200	990	780	640	530	440																	20	45	6						
		600	490	390	320	260	220																		10	90	12					
		2400	1930	1580	1320	1120	960	830																	40	45	6			SSPA-MXM-400	—	2-227
		1200	960	790	660	560	480	410																	20	90	12					
		600	480	390	330	280	240	200																		10	120	25				
ISA ISPA		2500					2320	1950	1660	1440	1250	1100												50	60	12			SSPA-LXM-750	—	2-229	
		1250					1160	970	830	720	620	550													25	120	25	I				100V
		2400					1840	1530	1290	1100	950														40	60	14	A	200V	ISA (ISPA) -WXM-600	—	2-231
		1200					920	765	645	550	475														20	120	29					
		600					460	380	320	270	235															10	150	60				
		2000					1840	1570	1360																	50	60	14			ISA (ISPA) -WXM-750	—
1250					1090	920	785	680																25	120	29						
							2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225	1110	1005	915	840	770	710	655				40	60	—			ISA (ISPA) -WXM-600	—	2-235	
							1200	1100	980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325				20	120	—						
							2000				1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035						50	60	—			ISA (ISPA) -WXM-750	—	2-237	
							1250				1200	1075	965	870	790	720	660	605	555	515				25	120	—						

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

I = インクリメンタル A = アbsolute

AC = AC (交流)

## スライダタイプ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																			リード (mm)	可搬質量 (kg)			エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格	掲載ページ						
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																				水平	垂直	鉛直										
		100~500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700~2000	2100~2500	3000																		
ISDB ISPDB		960	795	610	480																			16	13	3			ISDB (ISPDB) -S	—	2-239			
		480	400	305	240																				8	27	6							
		240	200	150	120																					4	55	14						
			1075	2000	1825	1400	1105																			36	10	20			ISDB-S-100	—	2-241	
		1800	1440	1150	935	780	660																		30	15	2							
		1200	960	765	625	520	440																			20	23	4			ISDB (ISPDB) -M-100	—	2-243	
		600	480	380	310	260	220																			10	45	10						
		300	240	190	155	130	110																			5	85	20						
			1800	1440	1150	935	780	660																		30	30	6			ISDB (ISPDB) -M-200	—	2-245	
		1200	960	765	625	520	440																			20	45	10						
		600	480	380	310	260	220																			10	90	20						
			980~2200	1920	1570	1305	1105																				48	20	6	WA	100V	ISDB-M-400	—	2-247
									1800	1650	1500	1425	1200	1050												30	30	—						
									1200	1100	1000	950	800	700													20	45	—			ISDB (ISPDB) -MX-200	—	2-249
									1700	1800	1900	2000	2100	2200	1660	1640	1450										48	20	—					
									1800				1540	1290	1095	940	815										40	15	2.5			ISDB (ISPDB) -L-200	—	2-253
									1200	1165	940	770	645	545	470	410											20	45	9					
									600	585	470	385	320	275	235	205											10	90	20					
							1800				1540	1290	1095	940	815										40	40	8			ISDB (ISPDB) -L-400	—	2-255		
							1200	1165	940	770	645	545	470	410											20	90	20							
							600	585	470	385	320	275	235	205											10	120	40							
																									40	15	—			ISDB (ISPDB) -LX-200	—	2-257		
																									20	45	—							
																									40	40	—			ISDB (ISPDB) -LX-400	—	2-259		
																									20	90	—							

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

※ZRユニットのストロークと最高速度はZ軸の速度です。可搬質量の( )内は加減速度0.1Gの場合です。

WA = バッテリレスアプソン

AC = AC (交流)

## 性能(スペック)確認

### スライダタイプ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と 最高速度 (mm/s)																リード (mm)	可搬質量 (kg)		エンコード種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格		掲載ページ
		100~500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700~2000	2100~2500	3000	水中		非水	型式			標準価格		
NS		720																12	15	—	I	AC	NS-SXMS	—	2-261
		720																12	15	—			NS-SXMM	—	2-263
		600																12	—	3			NS-SZMS	—	2-265
		600																12	—	3			NS-SZMM	—	2-267
		1800																30	25	—			NS-MXMS	—	2-269
		1200																20	40	—			NS-MXMM	—	2-271
		1800																30	25	—					
		1200																20	40	—					
		1800																30	25	—			NS-MXMXS	—	2-273
		1200																20	40	—					
		1000																20	—	6			NS-MZMS	—	2-275
		1000																20	—	6					
		2400																40	40	—			NS-MZMM	—	2-277
		1300																20	80	—					
		2400																40	40	—			NS-LXMS	—	2-279
		1300																20	80	—					
2400																40	40	—	NS-LXMM	—	2-281				
1300																20	80	—							
2400																40	40	—	NS-LXMXS	—	2-283				
1300																20	80	—							
1000																20	—	16	NS-LZMS	—	2-285				
1000																20	—	16							
IF		1750																5	—	I	AC	IF-SA-60	—	2-289	
		1750																10	—			IF-SA-100	—	2-291	
		1750																20	—			IF-MA-200	—	2-293	
		1750																40	—			IF-MA-400	—	2-295	
FS		1250																2	—	I	AC	FS-11NM-60	—	2-297	
		1250																5~9	—			FS-12NM-60	—	2-299	
		1250																3	—			FS-11NM-100	—		
		1250																9~15	—			FS-12NM-100	—		
		1250																3	—			FS-11WM-100	—	2-303	
		1250																9~15	—			FS-12WM-100	—	2-305	
		1250																6	—			FS-11WM-200	—		
		1250																18~30	—			FS-12WM-200	—		
		1250																15	—			FS-11LM-400	—	2-309	
		1250																28~60	—			FS-12LM-400	—		
		2000																10	—			FS-11HM-400	—	2-311	
2000																20~40	—	FS-12HM-400	—						

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。  
 ※ZRユニットのストロークと最高速度はZ軸の速度です。  
 可搬質量の( )内は加減速度0.1Gの場合です。

I = インクリメンタル

A = アブソリュート

AC = 交流

MEMO

Horizontal dotted lines for writing.

- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブルタイプ
- リニアサーボタイプ

# RCP6(S)-SA4C



型式項目	SA4C	WA	35P						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレス アプソ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



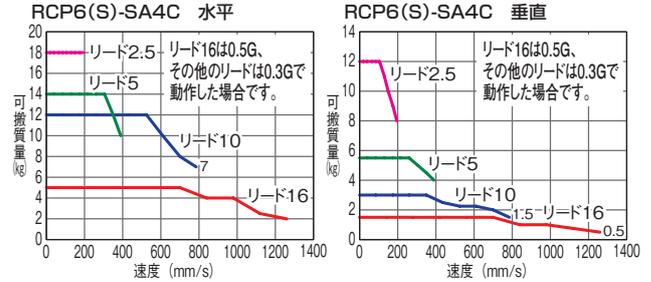
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

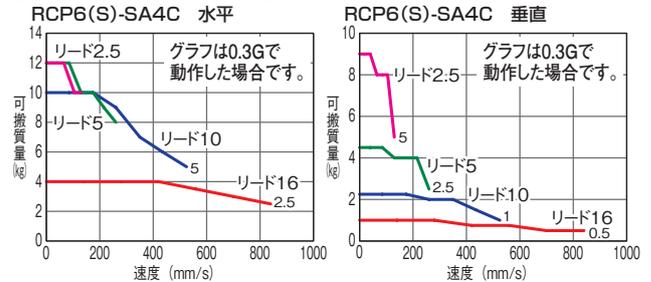
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-417ページの選定の目安(RCP6・速度加減速度別可搬質量表)をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図

### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



### ②高出力無効 PCON・MCON接続



## ■アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	7	1.5	50~500 (50mm毎)
		高出力無効	4	1	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	12	3	
		高出力無効	10	2.25	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	14	5.5	
		高出力無効	12	4.5	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	18	12	
		高出力無効	12	9	

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

### ■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (単位は mm/s)		
		50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	1260	1060	875
	高出力無効		840	
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効		525	
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効		260	
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効		130	

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-
		-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
高精度仕様(※1)	HPR	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ 2-636	-

(※1) リード16の時、選択できません。  
ダブルスライダ仕様時、選択できません。  
(※2) 選択できないリードがあります。(1-339ページ参照)

## ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13.0N・m Mb方向18.6N・m Mc方向25.3N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向5.0N・m Mb方向7.1N・m Mc方向9.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

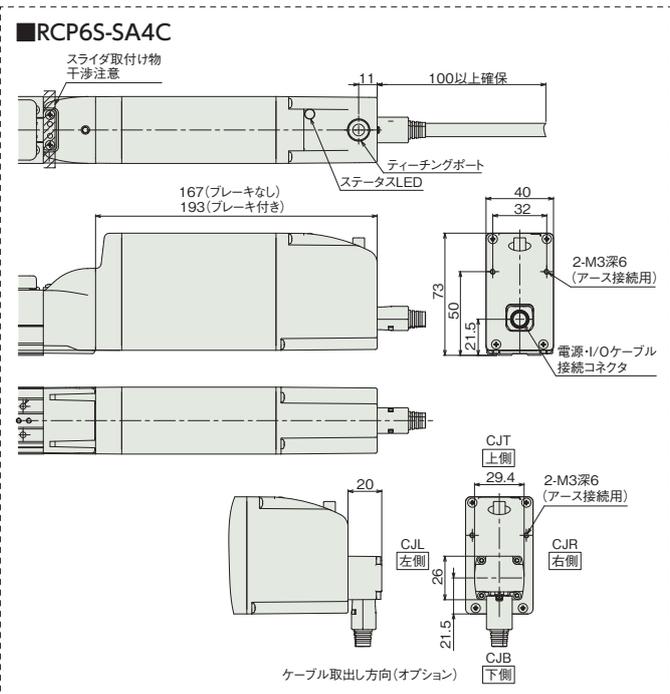
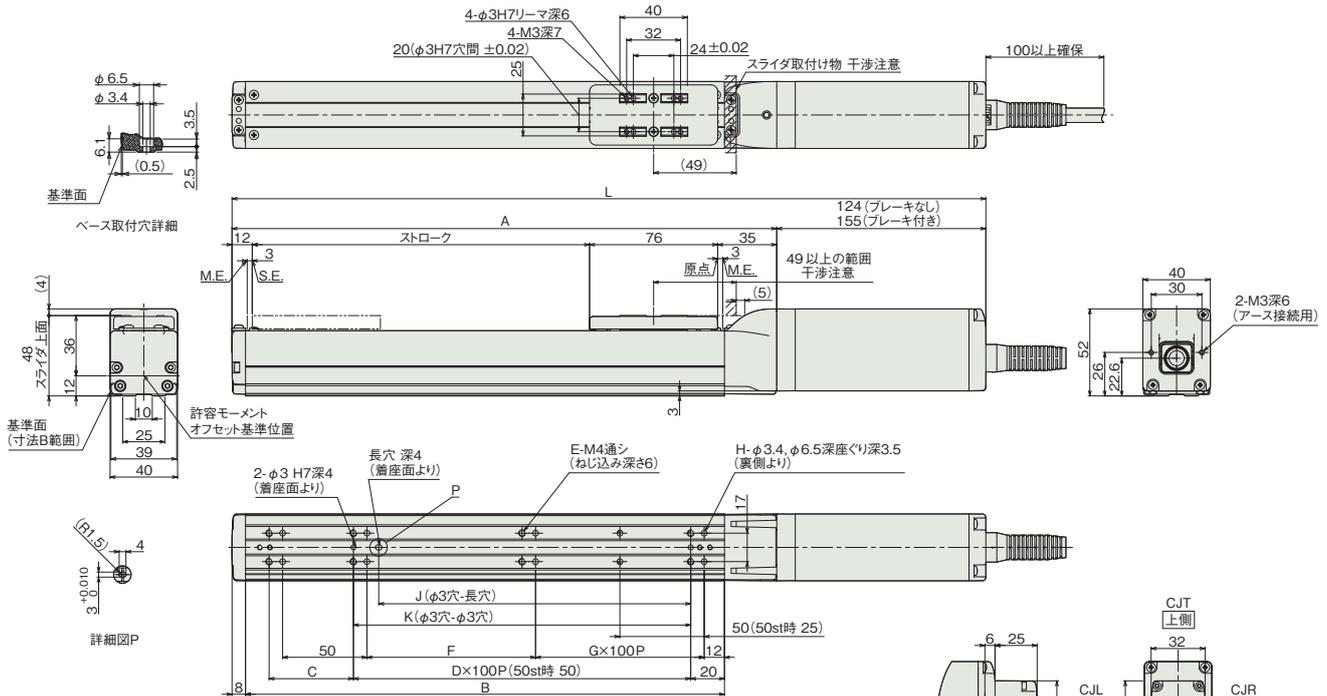
・張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb・Mc方向:150mm以下  
(※1) [ ]内は高精度仕様(リード2.5, 5, 10)の場合です。  
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6	297	347	397	447	497	547	597	647	697
	ブレーキ有	328	378	428	478	528	578	628	678	728
	RCP6S	340	390	440	490	540	590	640	690	740
	ブレーキ有	366	416	466	516	566	616	666	716	766
A	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
質量 (kg)	RCP6	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
	ブレーキ有	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	RCP6S	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0
	ブレーキ有	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet, CC-Link, CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	Mechatrolink, EtherCAT, EtherNet/IP			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 -コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→6-193

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

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーパータイプ  
リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISPB  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB  
NS  
IF  
FS

# RCP6(S)-SA6C

±10μm 標準
±5μm 高精度設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

型式項目	SA6C	WA	42P						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

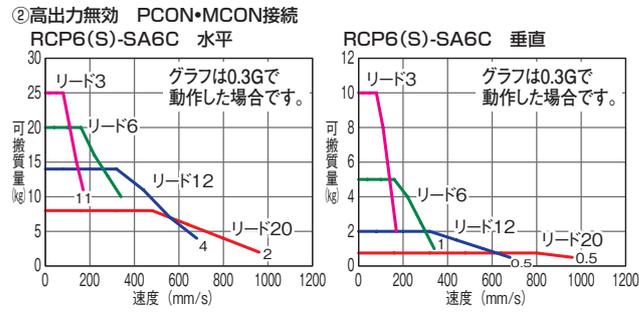
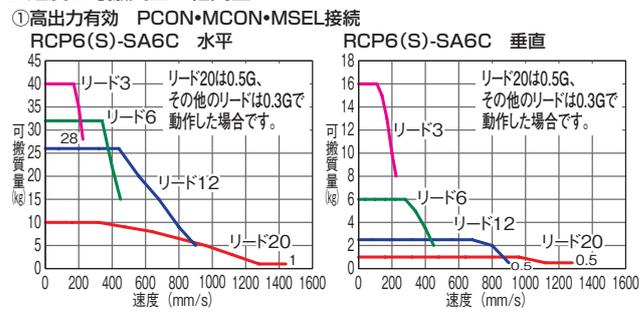


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-417ページの選定の目安(RCP6:速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図



### ■アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	15	1	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	8	
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	28	2.5	
			高出力無効	14	
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	32	6	
			高出力無効	20	
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	40	16	
			高出力無効	25	10

#### ■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)								
		50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1440<1280>	1335<1280>	1130	970	840	735	650	575	
	高出力無効	960								
	高出力無効	900	885	735	620	535	460	405	355	315
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315
	高出力無効	680								
	高出力無効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
	高出力無効	340								
	高出力無効	225	215	180	150	130	115	100	85	75
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75
	高出力無効	170								
	高出力無効	170	150	130	115	100	85	75		

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

< >内は垂直使用の場合です。

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
高精度仕様(※1)	HPR	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ 2-636	-

(※1)リード20の時、選択できません。  
ダブルスライダ仕様時、選択できません。  
(※2)選択できないリードがあります。(1-339ページ参照)

### ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向48.5N・m Mb方向69.3N・m Mc方向103N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

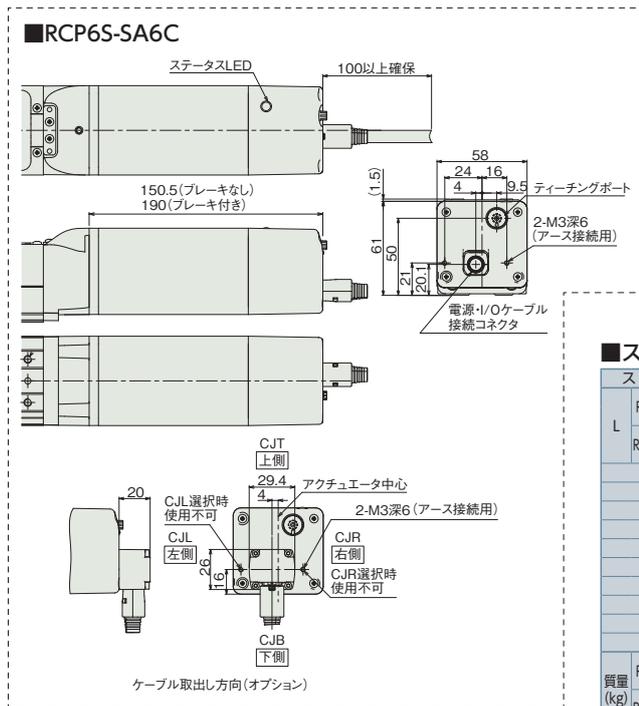
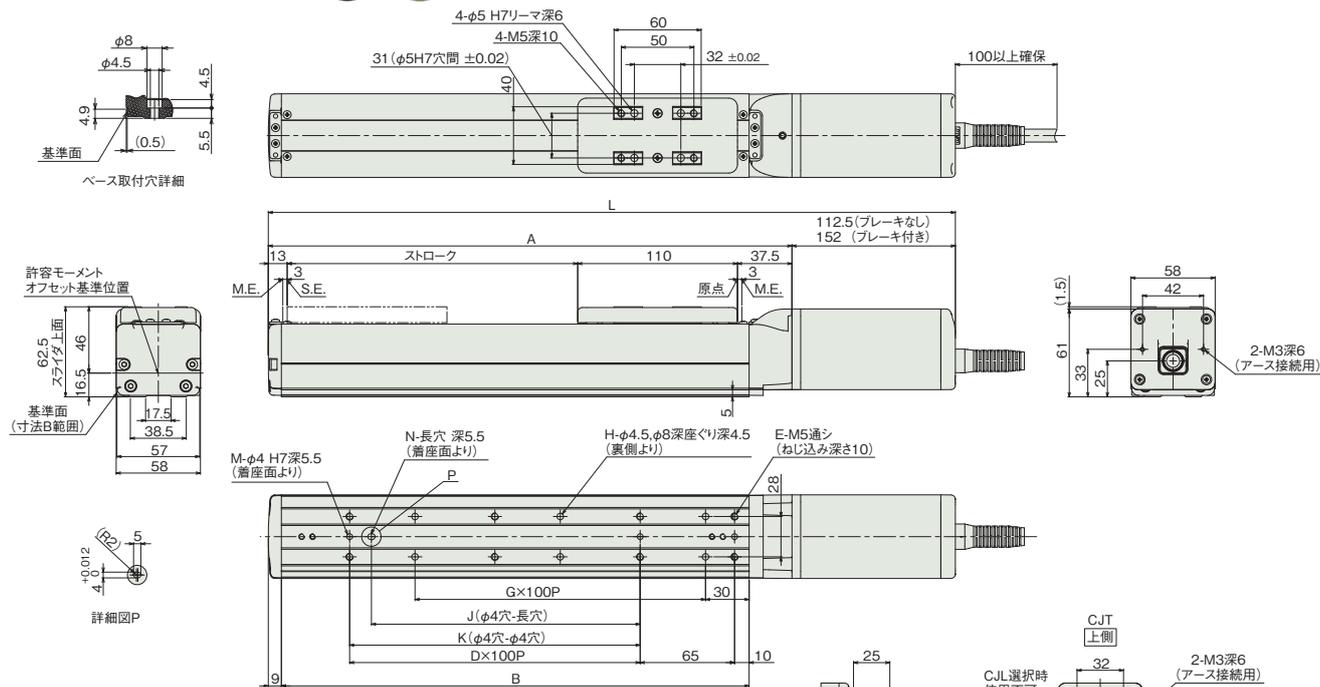
・張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb・Mc方向:220mm以下  
(※1) [ ]内は高精度仕様(リード3, 6, 12)の場合です。  
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6 ブレーキ無し	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073
	RCP6S ブレーキ有り	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
A	RCP6 ブレーキ無し	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
	RCP6S ブレーキ有り	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5	1050.5	1100.5	1150.5
B		210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	810.5	860.5	910.5	960.5
D		172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
E		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
F		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
M		2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6 ブレーキ無し	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6
	RCP6S ブレーキ有り	2.2	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8
質量 (kg)	RCP6S ブレーキ無し	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0	4.2	4.4	4.6	4.7
	RCP6S ブレーキ有り	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193

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

# RCP6(S)-SA7C

±10μm 標準
±5μm 高精度設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 70mm
24V バルスマータ

型式項目	SA7C	WA	56P						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプソ	56P:バルスマータ56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 800:800mm(50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

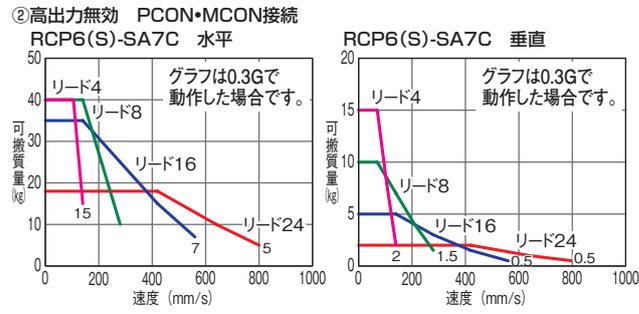
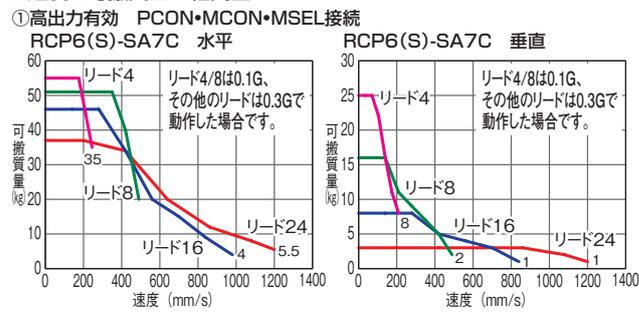


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-417ページの選定の目安(RCP6:速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュエティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	37	3	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	18	
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	46	8	
			高出力無効	35	
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	51	16	
			高出力無効	40	
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	55	25	
			高出力無効	40	15

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

#### ■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度						
		50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1200	1095	965	850	760	670	580
	高出力無効	800	700	610	520	430	340	250
16	高出力有効	980<840>	965<840>	830	720	635	560	500
	高出力無効	560	470	380	290	200	110	20
8	高出力有効	490	475	410	355	315	275	245
	高出力無効	280	240	200	160	120	80	40
4	高出力有効	245<210>	235<210>	205	175	155	135	120
	高出力無効	140	120	100	80	60	40	20

<>内は垂直使用の場合です。

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
高精度仕様(※1)	HPR	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ 2-636	-

(※1) リード16・24の時、選択できません。  
ダブルスライダ仕様時、選択できません。  
(※2) 選択できないリードがあります。(1-339ページ参照)

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向115N・m Mb方向115N・m Mc方向229N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向44.7N・m Mb方向44.7N・m Mc方向89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

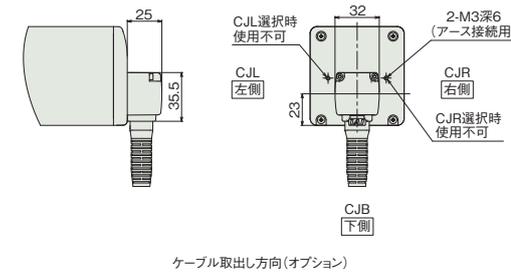
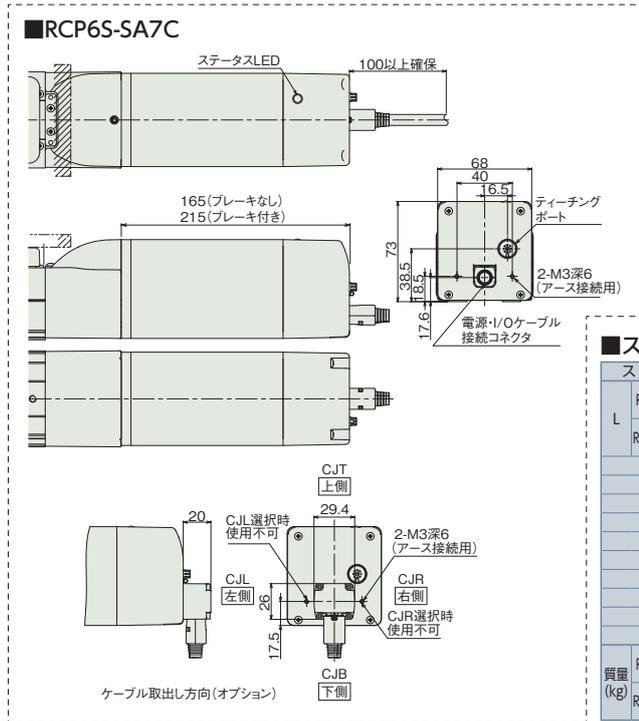
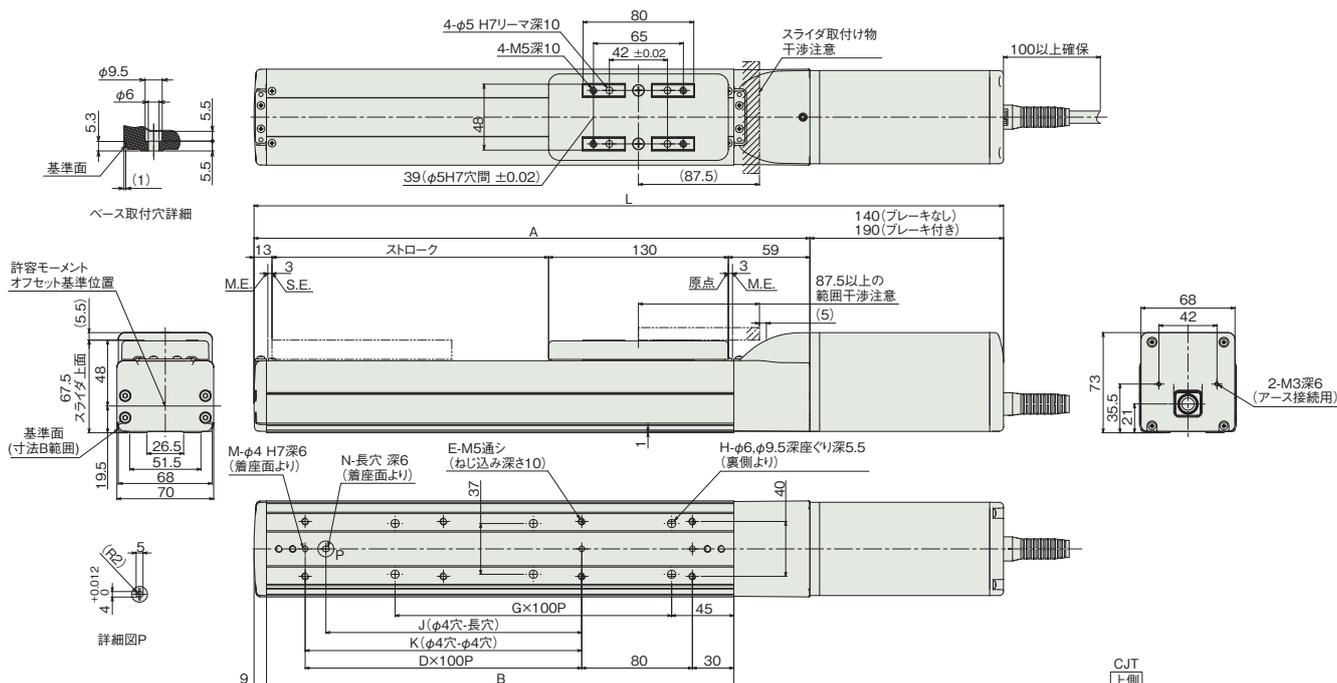
・張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下、Mb・Mc方向:300mm以下  
(※1) [ ]内は高精度仕様(リード4,8)の場合です。  
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6 プレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142
	RCP6S プレーキ有	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192
A	RCP6 プレーキ無	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167
	RCP6S プレーキ有	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217
B	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	
D	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	
E	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
G	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
N	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6 プレーキ無	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0
	RCP6S プレーキ有	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4
質量 (kg)	RCP6S プレーキ無	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	6.9	7.2
	RCP6S プレーキ有	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	6.9	7.1	7.4	7.6

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet SCSNET	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 -コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-

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

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーパータイプ  
リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISP  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB  
NS  
IF  
FS

# RCP6(S)-SA8C



型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
	RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	SA8C	WA	56SP	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ?	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

\*型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



\*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

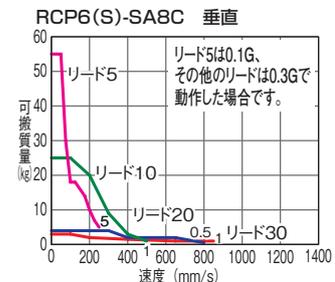
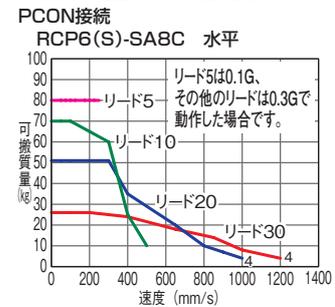


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-417ページの選定の目安(RCP6・速度加減速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

## 速度と可搬質量の相関図



### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-30-①-②-③-④	30	28	3	50~1100 (50mm毎)
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	60	4	
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	25	
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	80	55	

#### ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~650 (50mm毎)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1200 <850>	1155 <850>	1040 <850>	940 <850>	855 <850>	780	715	660		
20	1000 <800>	950 <800>	860 <800>	770	695	630	570	520	480	440
10	500	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	250	240	215	190	175	155	140	130	120	110

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

<>内は垂直使用の場合です。

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

\*保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
高精度仕様(※1)	HPR	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ 2-636	-

(※1)リード20・30の時、選択できません。ダブルスライダ仕様時、選択できません。

(※2)選択できないリードがあります。(1-339ページ参照)

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向219N・m Mb方向219N・m Mc方向414N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向77.0N・m Mb方向77.0N・m Mc方向146N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma方向:400mm以下、Mb・Mc方向:400mm以下

(※1) [ ]内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。

1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

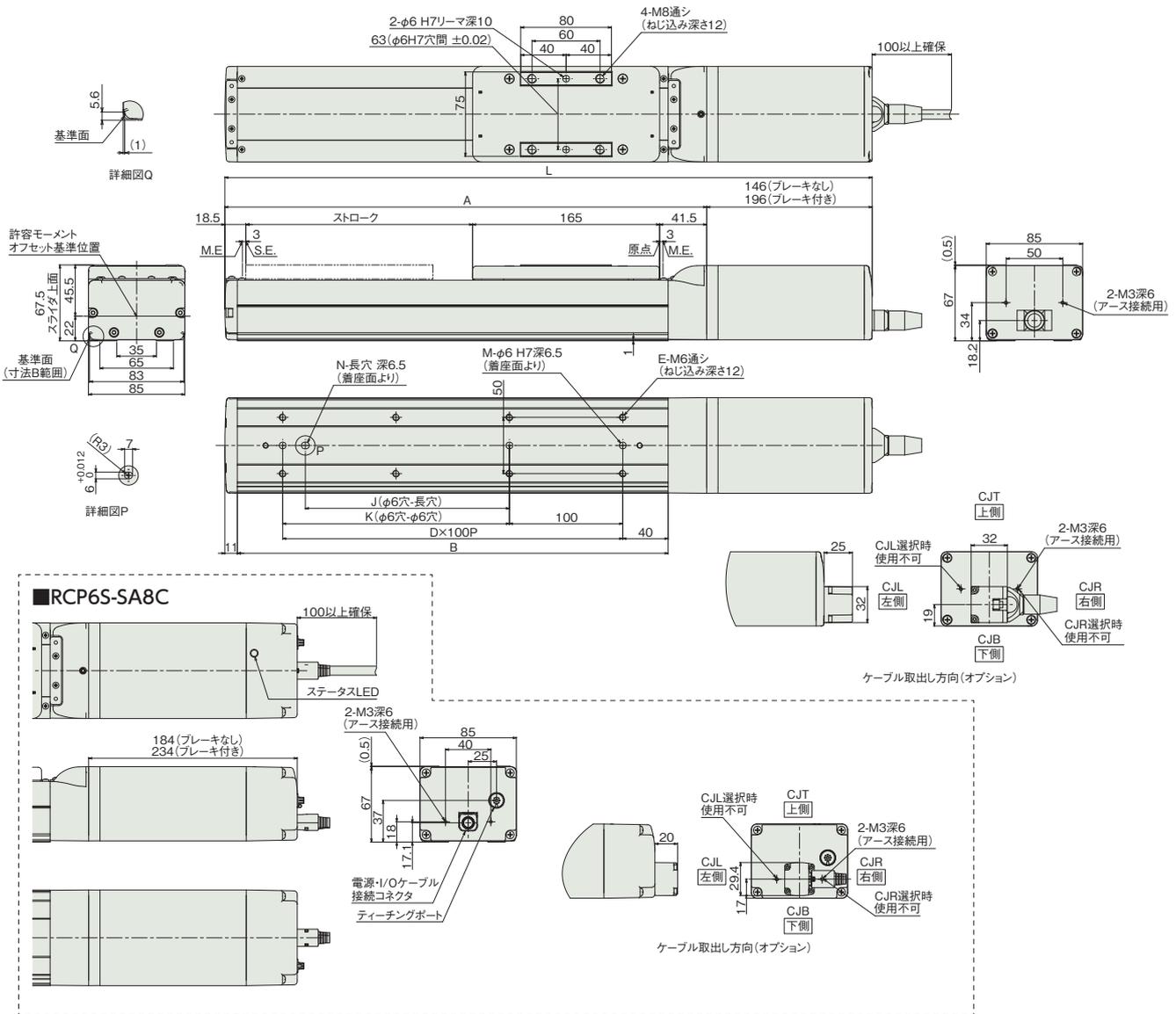
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	RCP6	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471
	プレーキ無	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521
	RCP6S	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509
	プレーキ有	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559
A	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
N	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6	4.5	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.6	6.9	7.2	7.5	7.7	8.0	8.3	8.5	8.8	9.1	9.4	9.6	9.9	10.2
	プレーキ無	5.0	5.2	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	8.0	8.2	8.5	8.8	9.1	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4	10.7
	RCP6S	4.7	4.9	5.2	5.5	5.8	6.0	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4
	プレーキ有	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9.0	9.3	9.5	9.8	10.1	10.4	10.6	10.9

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
				※選択	※選択	ネットワーク ※選択			
DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATRONIK EtherCAT 									

# RCP6(S)-SA4R

±10μm 簡易防塵仕様 バッテリレスアプン モータユニット型 モータ折返し 本体幅 40mm 24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモータ35□サイズ		16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm(50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



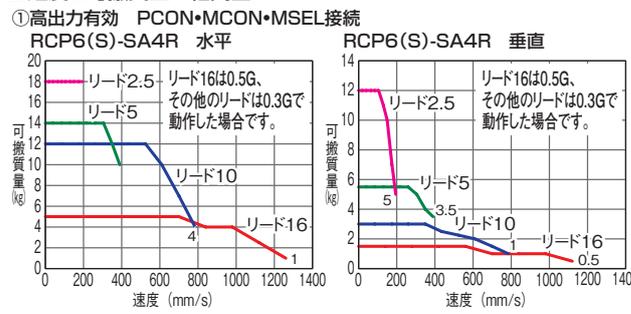
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定の注意

- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-419ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	7	1.5	50~500 (50mm毎)
		高出力無効	4	1	
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	12	3	
		高出力無効	10	2.25	
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	14	5.5	
		高出力無効	12	4.5	
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	18	12	
		高出力無効	12	9	

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

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	1260<1120>	1060	875
	高出力無効	840		
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効	525		
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効	260		
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効	130		

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様 (※1)	W	→ 2-636	-

(※1) 選択できないリードがあります。(1-339ページ参照)

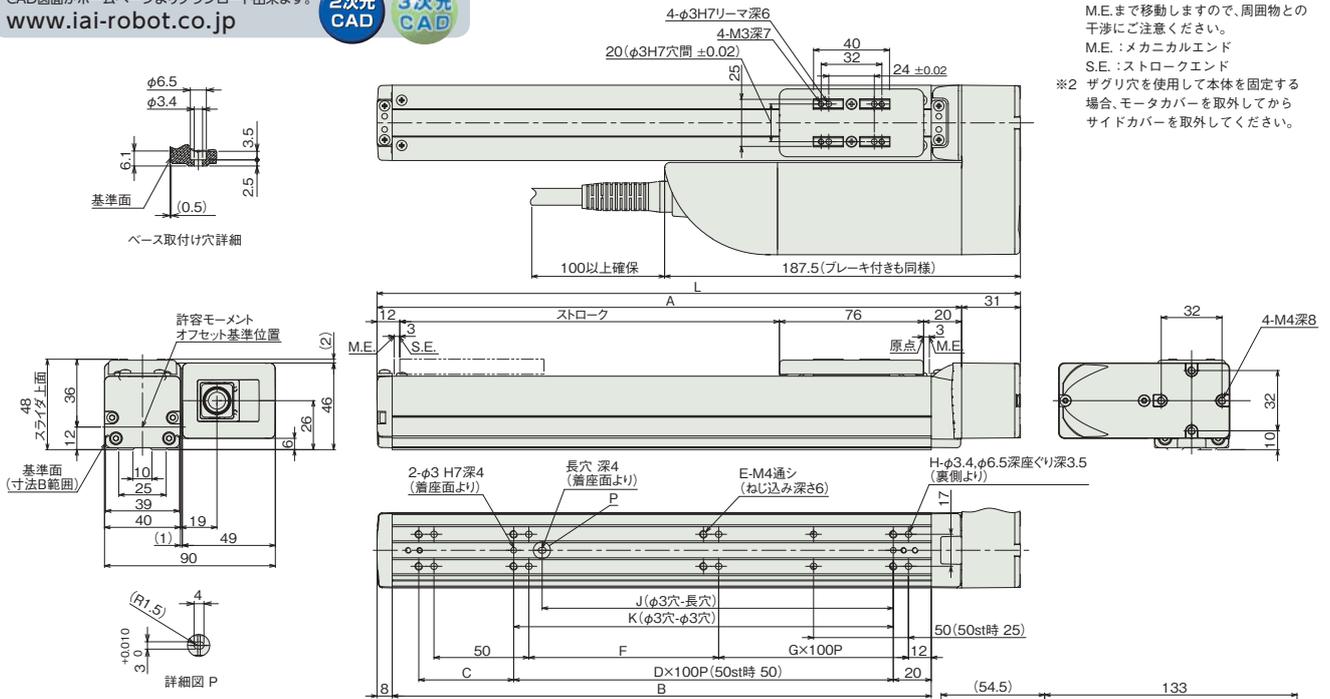
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13.0N・m Mb方向18.6N・m Mc方向25.3N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向5.0N・m Mb方向7.1N・m Mc方向9.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb・Mc方向:150mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

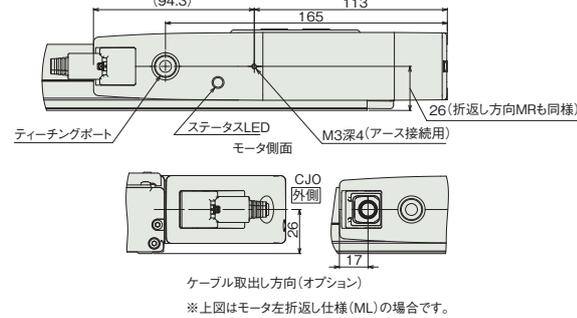
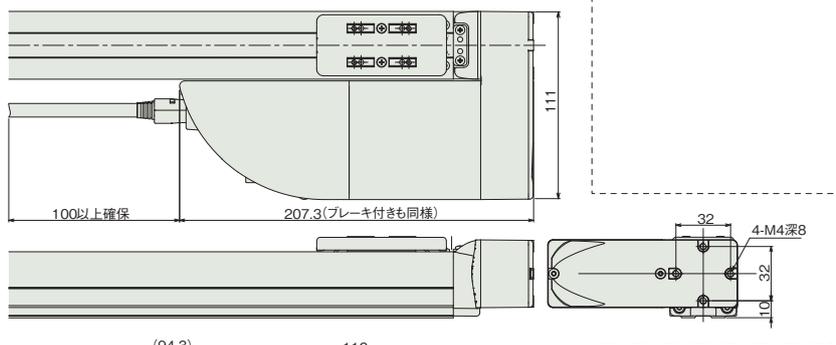
寸法図

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



※1 原点復帰を行った場合はスライダが M.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.:メカニカルエンド  
S.E.:ストロークエンド  
※2 ザグリ穴を使用して本体を固定する場合、モータカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。

■RCP6S-SA4R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500		
L	189	239	289	339	389	439	489	539	589	639		
A	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608		
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584		
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50		
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5		
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14		
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100		
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4		
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16		
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485		
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500		
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1
		ブレーキ有	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2
	RCP6S	ブレーキ無	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.0	2.1	2.2
		ブレーキ有	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, EtherNet/IP, CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	同上	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	同上	30000	-	→6-193

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

# RCP6(S)-SA6R

- ±10µm 精度
- 簡易防塵仕様
- バッテリーレスアプ
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 58mm
- 24Vパルスモータ

型式項目	SA6R	WA	42P						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。	

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

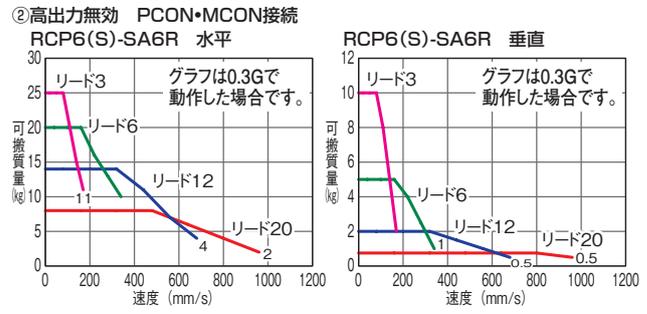
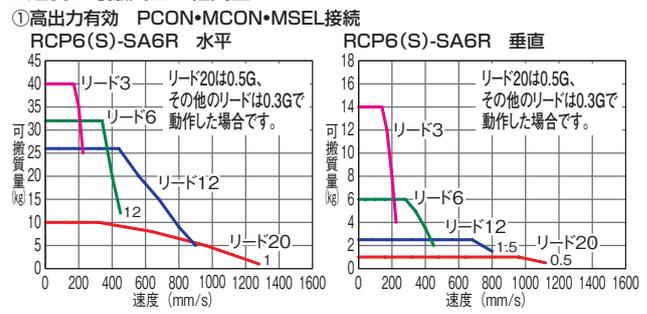
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-419ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図



### ■アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	15	1	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	8	0.75	
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	28	2.5	
		高出力無効	14	2	
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	32	6	
		高出力無効	20	5	
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	40	14	
		高出力無効	25	10	

### ■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)												
		50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)				
20	高出力有効	1280<1120>		1130<1120>						970	840	735	650	575
	高出力無効	960								840	735	650	575	
12	高出力有効	900<800>	885<800>	735	620	535	460	405	355	315				
	高出力無効	680								620	535	460	405	355
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155				
	高出力無効	340								305	265	230	200	175
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75				
	高出力無効	170								150	130	115	100	85

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

<>内は垂直使用の場合です。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
		-	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-
		-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CB	→ 2-616	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様 (※1)	W	→ 2-636	-

(※1) 選択できないリードがあります。(1-339ページ参照)

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向48.5N・m Mb方向69.3N・m Mc方向103N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露なきこと)

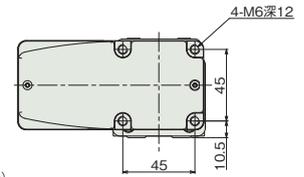
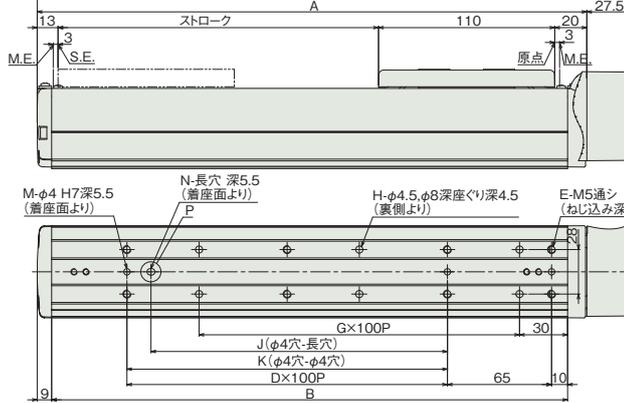
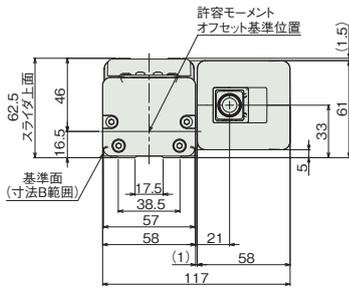
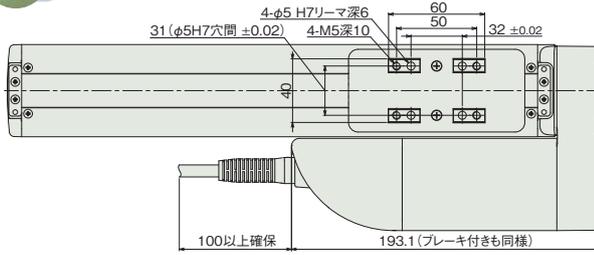
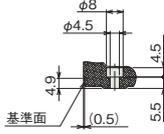
・張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb・Mc方向:220mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

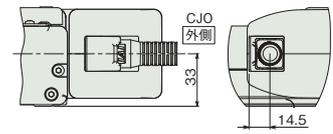
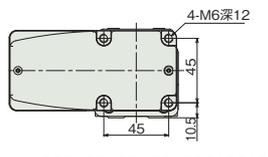
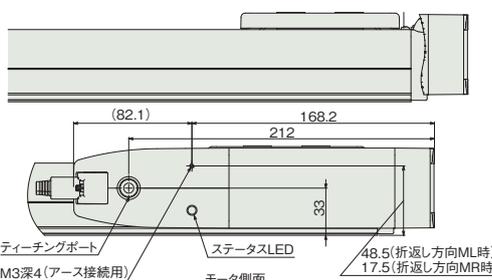
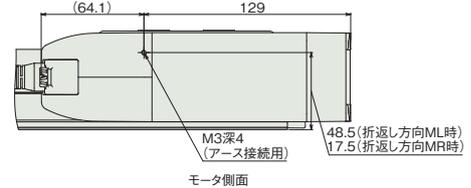
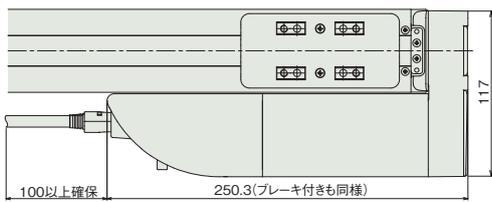
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※1 原点復帰を行った場合はスライダが M.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E. : メカニカルエンド  
S.E. : ストロークエンド
- ※2 ザグリ穴を使用して本体を固定する場合は、モータカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。



RCP6S-SA6R



ケーブル取出し方向(オプション)  
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	220.5	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5
A	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量(kg)																
RCP6																
ブレーキ無	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9
ブレーキ有	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9
RCP6S																
ブレーキ無	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7	4.8	5.0
ブレーキ有	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9	5.1

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193

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

# RCP6(S)-SA7R

±10μm 簡易防塵仕様 バッテリーレスアプ モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 70mm 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



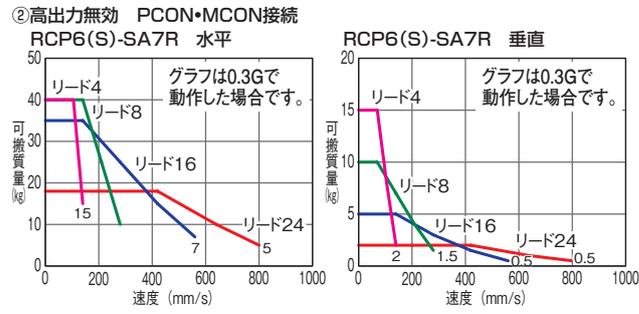
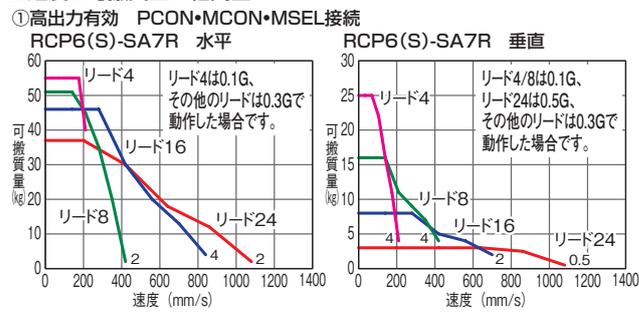
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-419ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュエティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6 (S)-SA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	37	3	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	18	
RCP6 (S)-SA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	46	8	
			高出力無効	35	
RCP6 (S)-SA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	51	16	
			高出力無効	40	
RCP6 (S)-SA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	55	25	
			高出力無効	40	15

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

#### ■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1080			965	850	760
	高出力無効	800					760
16	高出力有効	840<700>	830<700>	720<700>	635	560	500
	高出力無効	560					500
8	高出力有効	420	410	355	315	275	245
	高出力無効	280				275	245
4	高出力有効	210	205	175	155	135	120
	高出力無効	140					135

<>内は垂直使用の場合です。

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
スライダスペーサ (※1)	SS	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様 (※2)	W	→ 2-636	-

(※1) ダブルスライダ仕様時、選択できません。  
(※2) 選択できないリードがあります。(1-339ページ参照)

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向115N・m Mb方向115N・m Mc方向229N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向44.7N・m Mb方向44.7N・m Mc方向89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

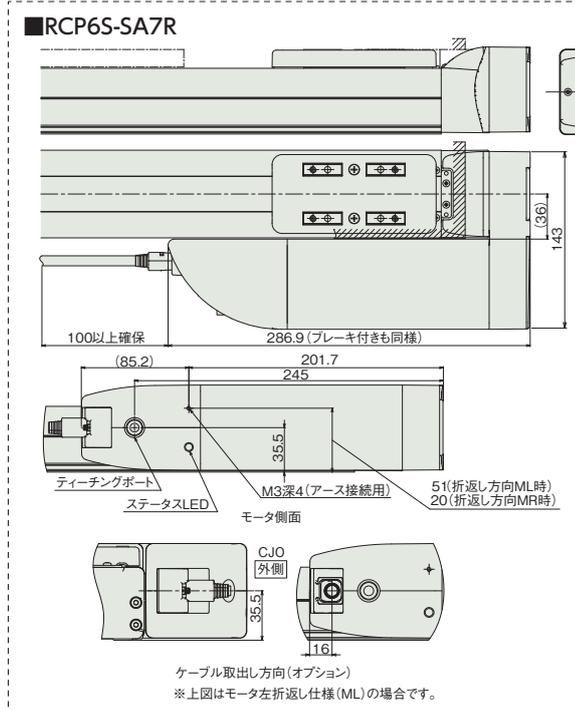
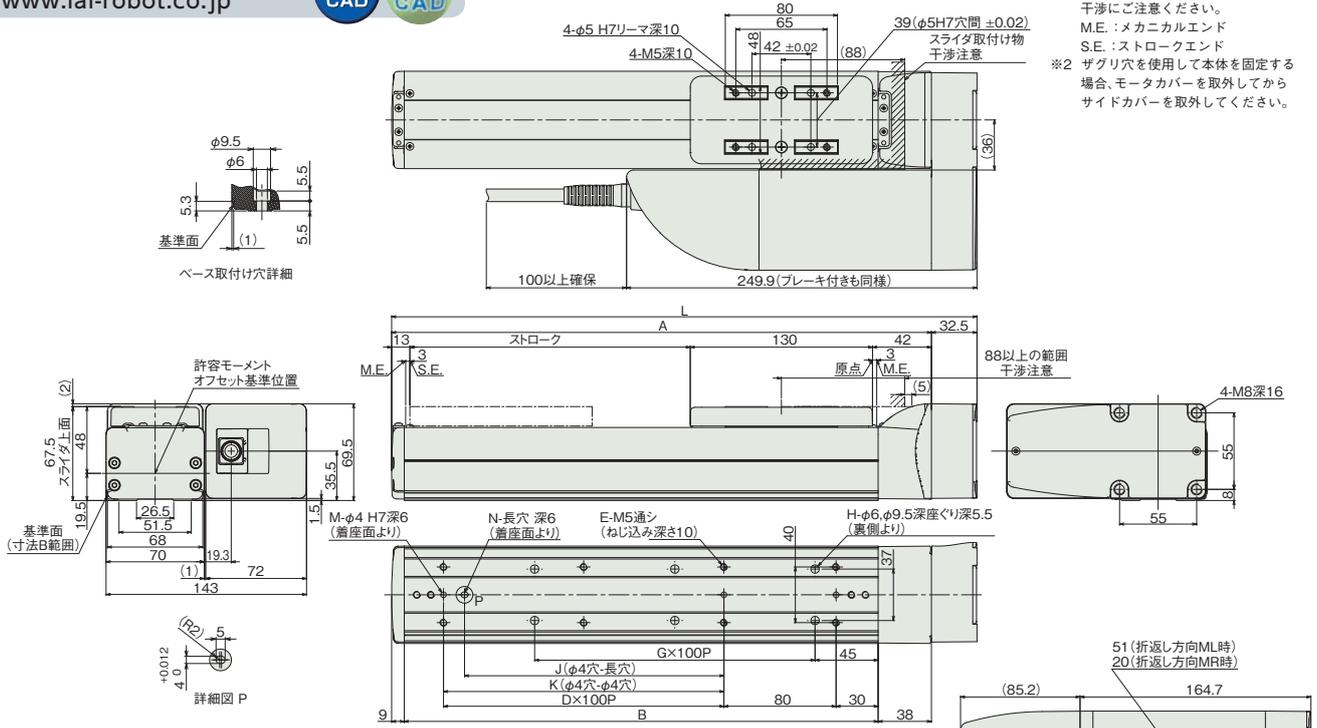
・張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下、Mb・Mc方向:300mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.:メカニカルエンド  
S.E.:ストロークエンド
- ※2 ザグリ穴を使用して本体を固定する場合、モータカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	267.5	317.5	367.5	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5
A	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)																
RCP6	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3	7.6
RCP6S	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーパータイプ  
リニアサーボ

RCP6/RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/ISPB  
SSPA  
ISA/ISPA  
ISDB/ISPDB  
NS  
IF  
FS

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet SCSNET/IIH	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 -コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193

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

スライダタイプ  
ロボットタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボタイプ

# RCP6(S)-SA8R

±10μm 簡易防塵仕様 バッテリーレスアンプ モータユニット型 モータ折返し 本体幅 85mm 24Vパルスモータ

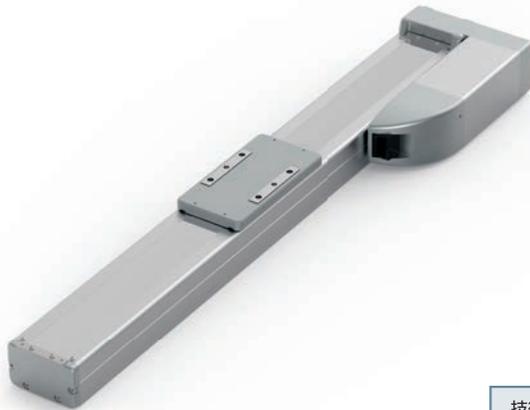
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモータ 56SP	高推力 パルスモータ 56□サイズ	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ?	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 *モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



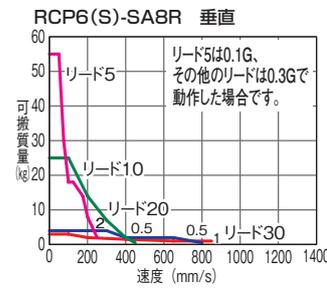
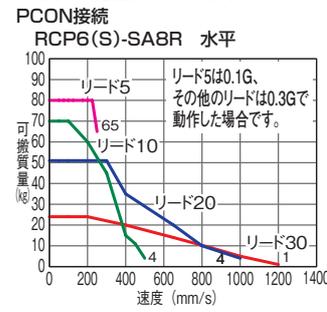
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-419ページの選定の目安 (RCP6・速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA8R-WA-56SP-30-①-②-③-④	30	26	3	50~1100 (50mm毎)
RCP6(S)-SA8R-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	55	4	
RCP6(S)-SA8R-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	25	
RCP6(S)-SA8R-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	80	55	

#### ■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~650 (50mm毎)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1200 <850>	1155 <850>	1040 <850>	940 <850>	855 <850>	780	715	660		
20	1000 <800>	950 <800>	860 <800>	770	695	630	570	520	480	440
10	500 <450>	480 <450>	430	385	345	310	285	260	235	220
5	250	240	215	190	175	155	145	130	120	110

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

<>内は垂直使用の場合です。

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
スライダスペース (※1)	SS	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様 (※2)	W	→ 2-636	-

(※1) ダブルスライダ仕様時、選択できません。  
(※2) 選択できないリードがあります。(1-339ページ参照)

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向219N・m Mb方向219N・m Mc方向414N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向77.0N・m Mb方向77.0N・m Mc方向146N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

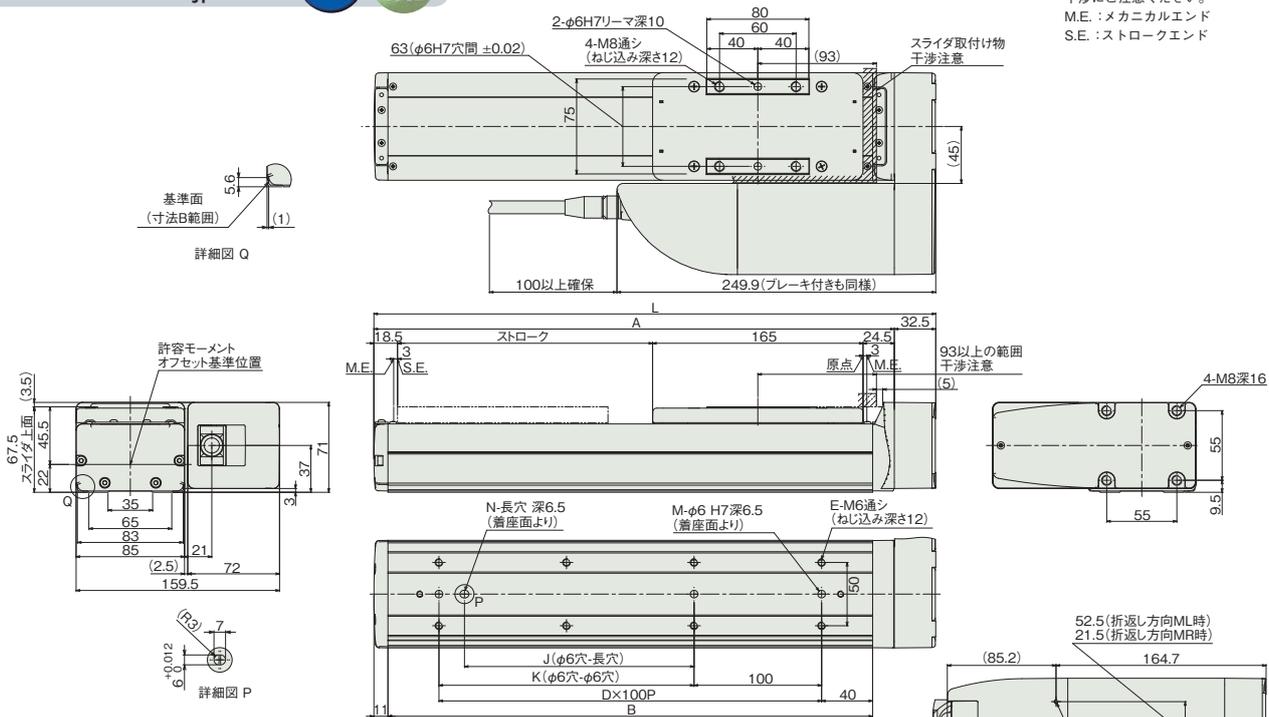
・張出し負荷長の目安/Ma方向:400mm以下、Mb・Mc方向:400mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

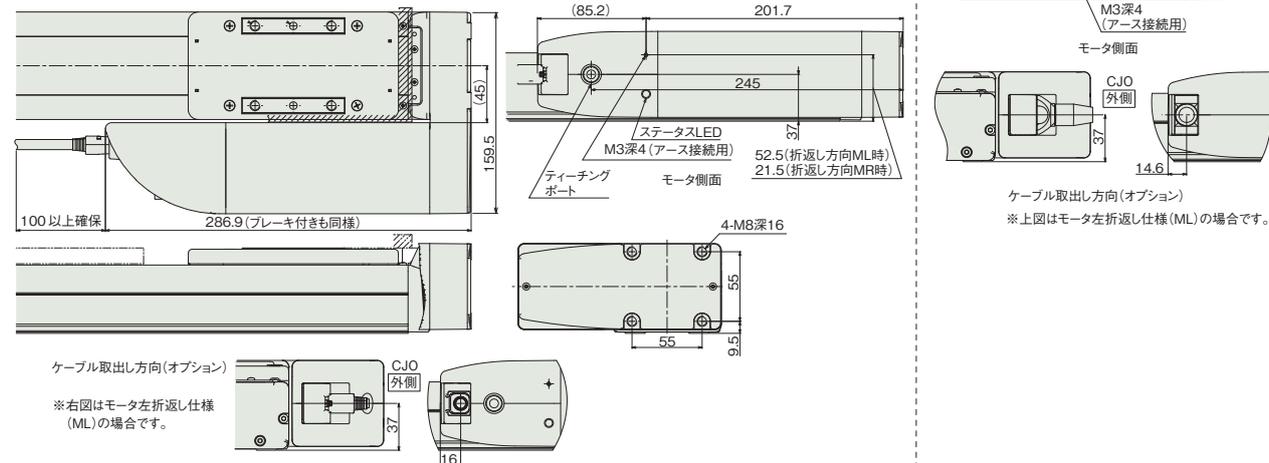
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



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



■RCP6S-SA8R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5	
A	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
N	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6	4.8	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.7
	プレーキ無	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.3	10.6	10.9
	プレーキ有	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.9
RCP6S	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.7	11.0	

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク	※選択				
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT	CompoNet MECHATRONIK EtherCAT	EtherNet/IP PROFINET EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーパータイプ  
リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISPb  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB  
NS

IF  
FS

# RCP6(S)-WSA10C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度オプション設定 | 簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 100mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA10C	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

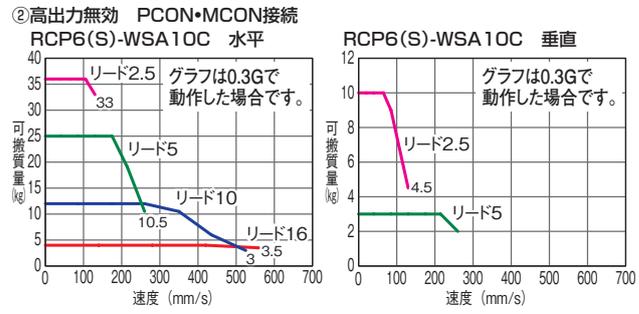
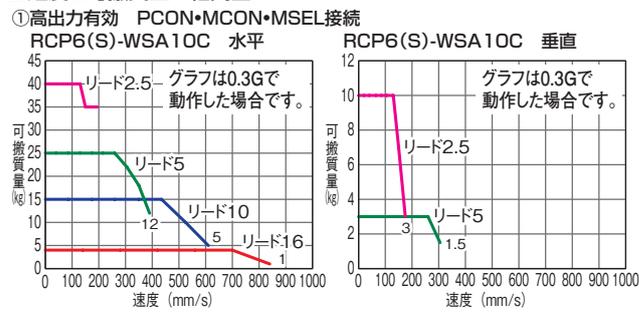


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-421ページの選定の目安(RCP6・速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図



### ■アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	-	50~500 (50mm毎)
			高出力無効	4	
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	-	
			高出力無効	12	
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	3	
			高出力無効	25	
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	
			高出力無効	36	10

#### ■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)				
		50~300 (50mm毎)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	840			775	660
	高出力無効	560				
10	高出力有効	610	590	490	415	
	高出力無効	525				
5	高出力有効	390<350>	355<350>	290	245	205
	高出力無効	260				
2.5	高出力有効	195<175>	175	145	120	100
	高出力無効	130				

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

<>内は垂直使用の場合です。

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側) ※1	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
高精度仕様 ※2	HPR	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-

(※1) RCP6Sは選択できません。  
(※2) リード16の時、選択できません。

### ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向271N・m Mb方向271N・m Mc方向553N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向65.4N・m Mb方向65.4N・m Mc方向134N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

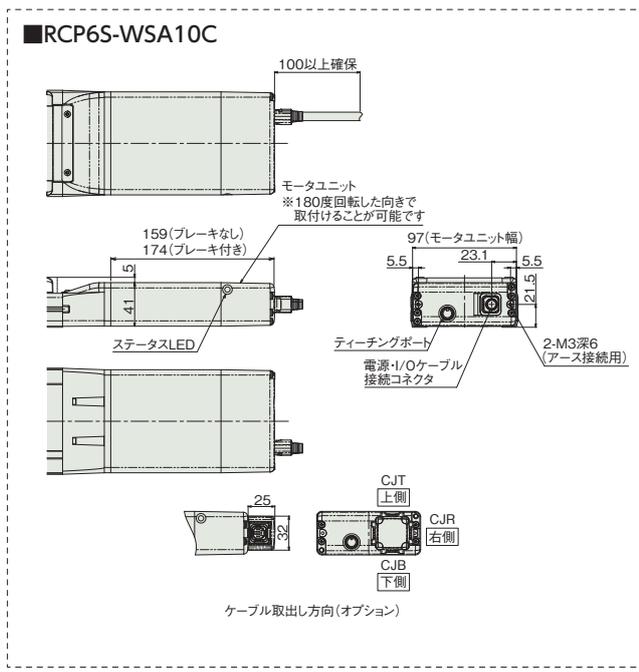
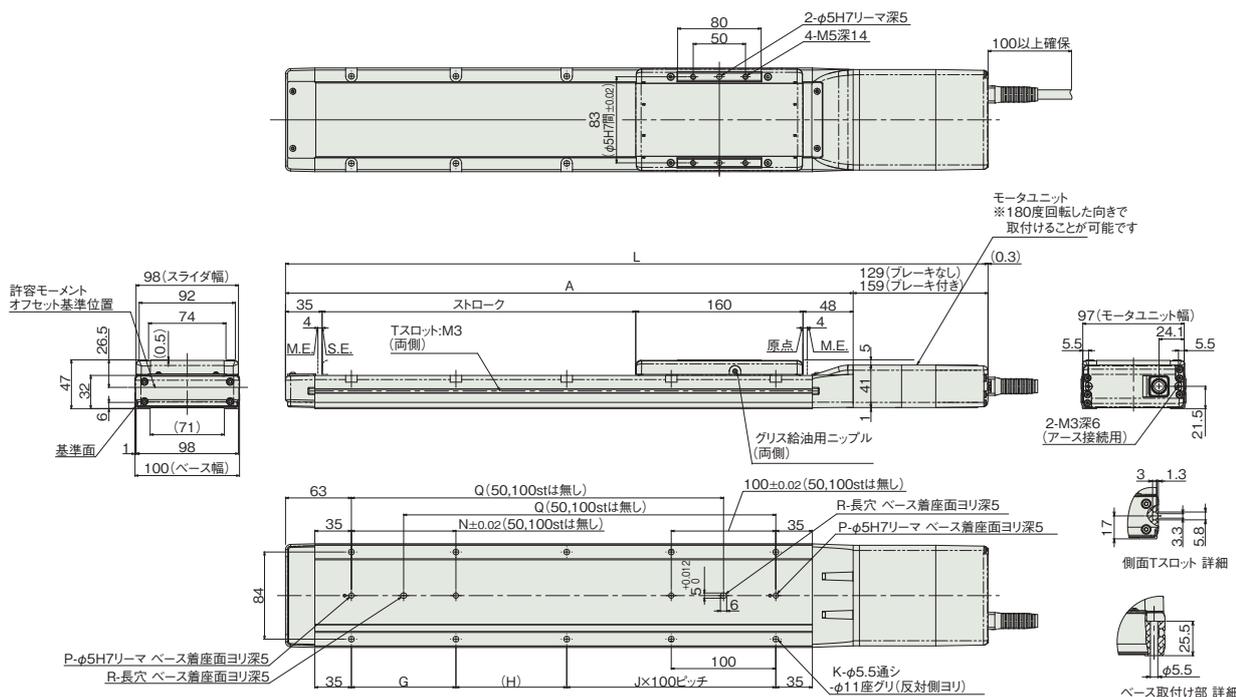
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 500mm以下、Mb・Mc方向: 500mm以下  
(※1) [ ]内は高精度仕様(リード2.5、5、10)の場合です。  
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6	422	472	522	572	622	672	722	772	822
	RCP6S	452	502	552	602	652	702	752	802	852
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100
H	156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
J	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
K	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2
Q	-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8
	RCP6S	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●		256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→6-193

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

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーパータイプ  
リニアサーボ

RCP6/RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS2  
ISB/ISP  
SSPA  
ISA/ISPA  
ISDB/ISPDB

NS  
IF  
FS

# RCP6(S)-WSA12C

±10µm 標準

±5µm 高精度設定

簡易防塵仕様

バッテリーレスアプ

モータユニット型

モータストレート

本体幅 120mm

24V パルスモータ

型式項目	シリース	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
	RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA12C	WA:バッテリーレスアプ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

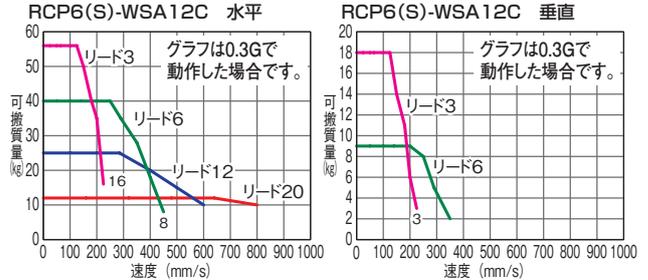


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

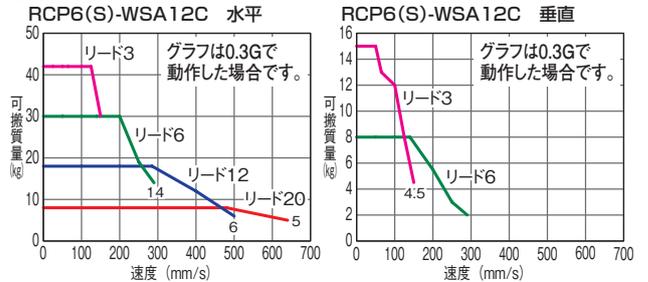
- POINT**  
選定上の注意
- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
  - (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-421ページの選定の目安(RCP6・速度加加速度別可搬質量表)をご参照ください。
  - (3)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
  - (4)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

## 速度と可搬質量の相関図

### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



### ②高出力無効 PCON・MCON接続



## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	12	-	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	8	
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	-	
			高出力無効	18	
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	9	
			高出力無効	30	
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	18	
			高出力無効	42	15

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

### ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)									
		50~350 (50mm毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	800				740					
		640				580					
12	高出力有効	600			535			465			
		500			465			405			
6	高出力有効	450<400>		435<400>		365		310			
		290		265		230					
3	高出力有効	225		215		180		150			
		150		130		115					

< >内は垂直使用の場合です。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
高精度仕様 ※	HPR	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-

※リード20の時、選択できません。

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向311N・m Mb方向311N・m Mc方向827N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向87.5N・m Mb方向87.5N・m Mc方向233N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

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

(※1) [ ]内は高精度仕様(リード3, 6, 12)の場合です。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

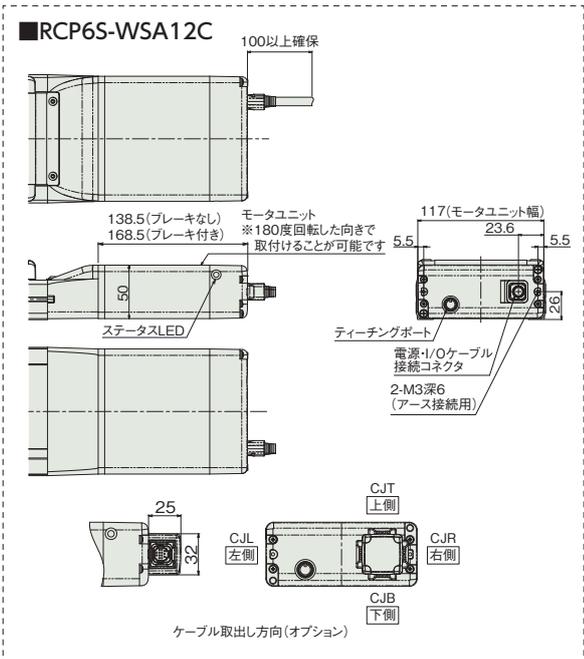
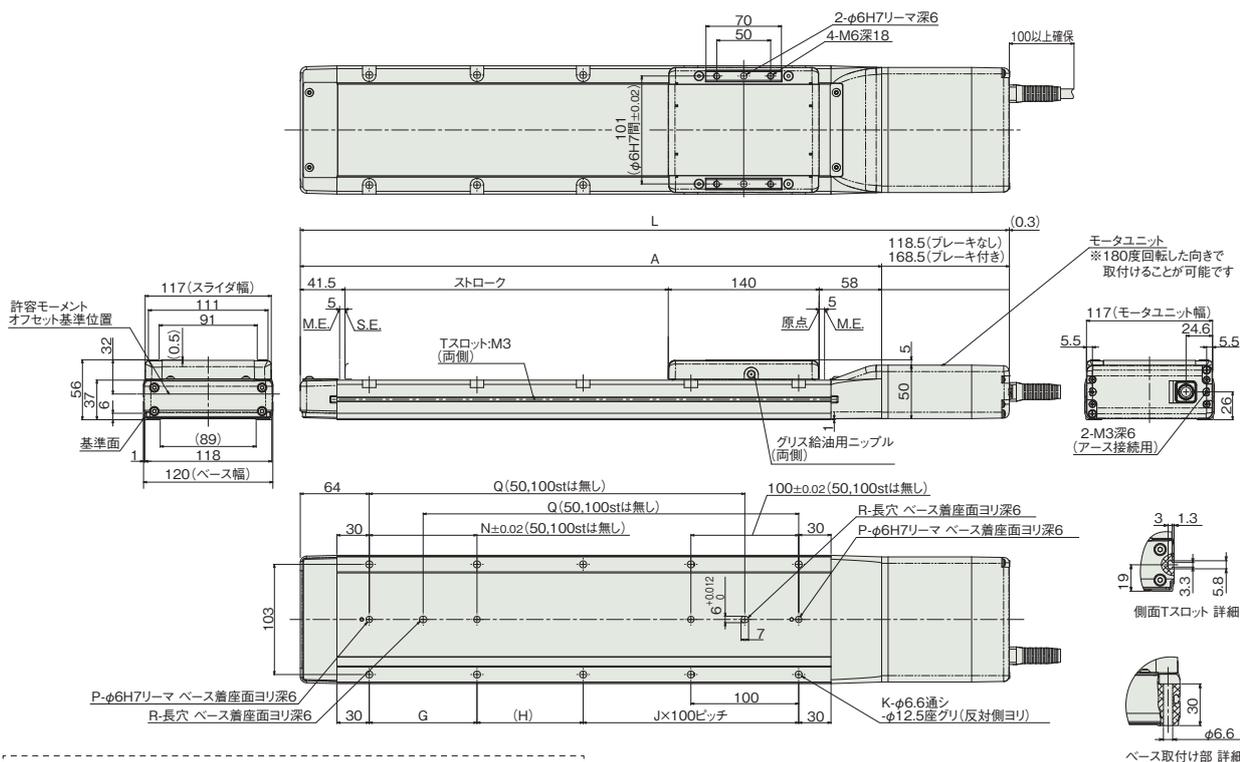
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6 ブレーキ無し	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
	RCP6S ブレーキ無し	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	
G	—	—	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5		
J	0	0	1	1	2	2	3	4	4	5	5	6	6	7	7		
K	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
N	—	—	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2		
Q	—	—	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1		
質量 (kg)	RCP6 ブレーキ無し	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.8
	RCP6S ブレーキ無し	4.0	4.4	4.7	5.0	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.1
	RCP6 ブレーキ有	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.8	7.2	7.5	7.8	8.2	8.5	8.8
	RCP6S ブレーキ有	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.8	9.1

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	CompoNet	64	—	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	—	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→6-193

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

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPB

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

# RCP6(S)-WSA14C

±10µm 標準
±5µm 高精度設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 140mm
24V パルスモータ

■型式項目	□	— WSA14C —	WA	— 56P —	□	□	□	□	□	□
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
	RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレス アプ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323

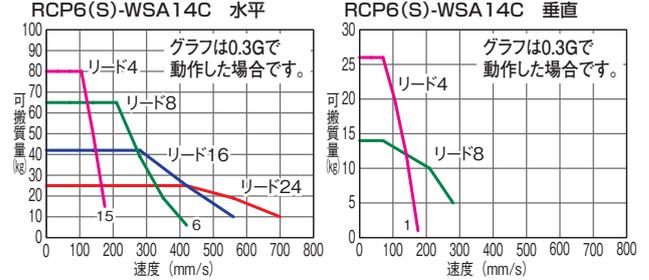
特注対応 ▶ 1-357



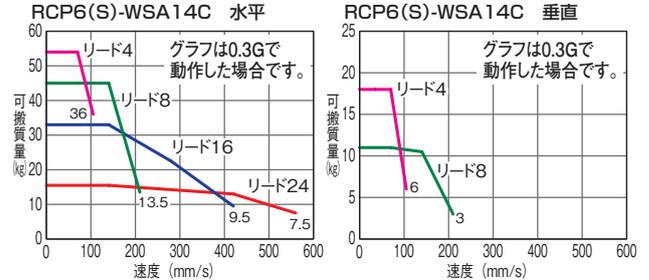
- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-421ページの選定の目安(RCP6・速度加減速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュエティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図

### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



### ②高出力無効 PCON・MCON接続



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	—	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	15.5	
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	30	—	
			高出力無効	53	
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	14	
			高出力無効	45	
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	26	
			高出力無効	54	18

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

### ■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)						
		50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	700				665		
	高出力無効	560				—		
16	高出力有効	560		550	490	440	—	
	高出力無効	420				—		
8	高出力有効	420<350>	400<350>	350	305	270	240	215
	高出力無効	210				—		
4	高出力有効	210<175>	200<175>	170	150	135	120	105
	高出力無効	105				—		

< >内は垂直使用の場合です。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	—	—	450	—	—
100	—	—	500	—	—
150	—	—	550	—	—
200	—	—	600	—	—
250	—	—	650	—	—
300	—	—	700	—	—
350	—	—	750	—	—
400	—	—	800	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	—

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	—
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	—
高精度仕様 ※	HPR	→ 2-625	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	—

※リード16・24の時、選択できません。

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向462N・m Mb方向462N・m Mc方向1170N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向122N・m Mb方向122N・m Mc方向308N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 550mm以下、Mb・Mc方向: 550mm以下

(※1) [ ]内は高精度仕様(リード4, 8)の場合です。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

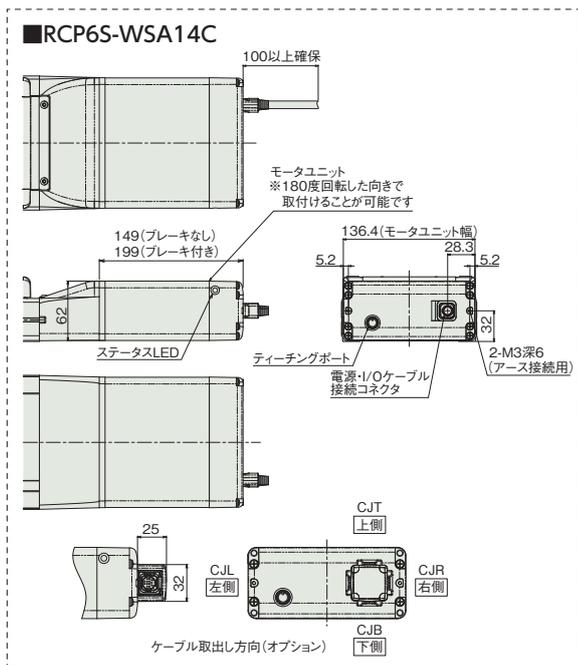
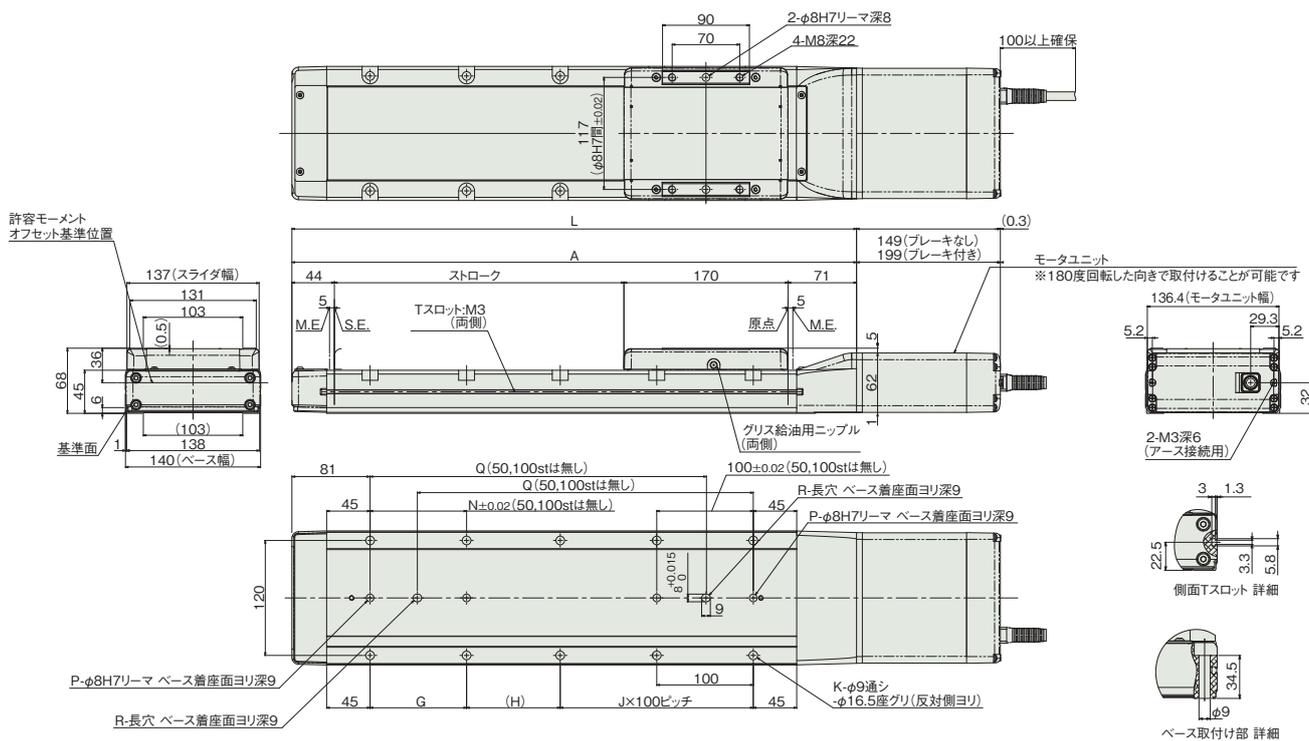
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6 ブレーキ無し	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
	RCP6S ブレーキ有り	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
G	—	—	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	
J	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
K	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
N	—	—	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q	—	—	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6 ブレーキ無し	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7
	RCP6S ブレーキ有り	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—			
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	256	—	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→6-193

注  
-PCON-CYB/PLB/POBは  
ネットワーク選択不可  
-コントローラによって対応している  
ネットワークの種類が異なります。  
詳細は参照ページをご確認ください。

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

スライダタイプ  
ロボットタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボタイプ

# RCP6(S)-WSA16C

±10μm 標準
±5μm 高精度設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 160mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA16C	WA:バッテリーレスアプ	56SP:高推力パルスモータ 56□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直

横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

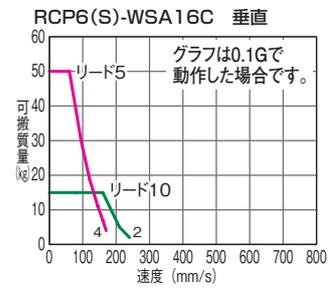
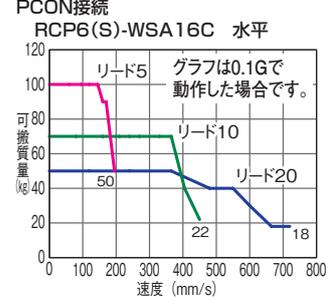


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-421ページの選定の目安(RCP6:速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4) リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、1-390ページをご確認ください。

### ■速度と可搬質量の相関図



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/ISP

SSPA

ISA/ISPA

ISDB/ISPDB

NS

IF

FS

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA16C-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	50	-	50~1100 (50mm毎)
RCP6(S)-WSA16C-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	15	
RCP6(S)-WSA16C-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	100	50	

#### ■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)									
	50~650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
20	720	715	645	590	535	490	450	415		
10	450 <240>	440 <240>	395 <240>	355 <240>	320 <240>	290 <240>	265 <240>	240	225	205
5	195 <170>	175 <170>	160	145	130	120	110	100		

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

<>内は垂直使用の場合です。

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
高精度仕様 ※	HPR	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-

※リード20の時、選択できません。

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向642N・m Mb方向642N・m Mc方向1610N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向161N・m Mb方向161N・m Mc方向404N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

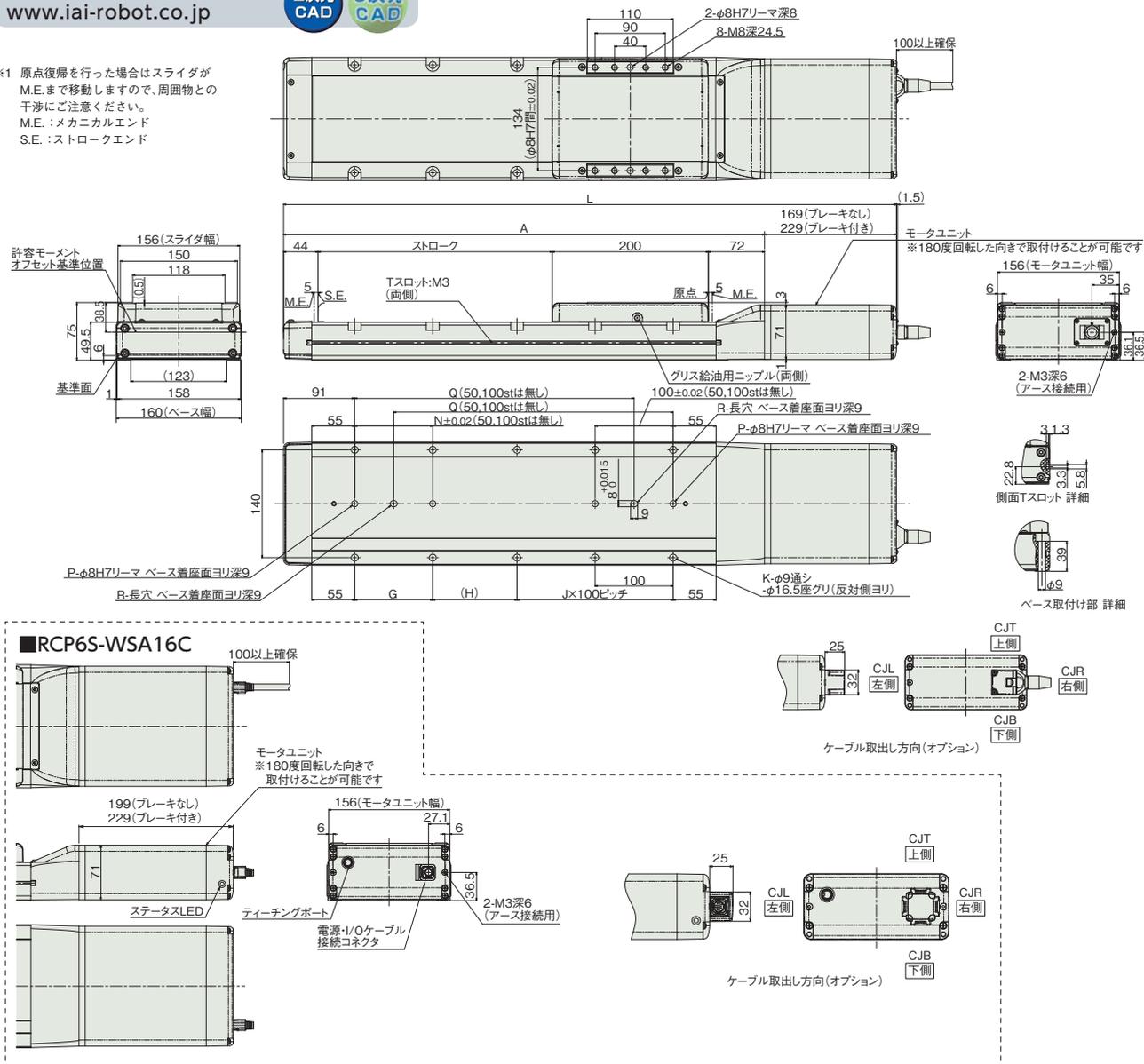
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 650mm以下、Mb・Mc方向: 650mm以下  
 (※1) [ ]内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。  
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	RCP6	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585
	ブレーキ有	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
	RCP6S	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615
	ブレーキ有	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	1466
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
H	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	108
J	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	10
K	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	26
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Q	-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1158
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6	9.0	9.6	10.2	10.8	11.4	12.0	12.6	13.2	13.8	14.4	15.0	15.7	16.2	16.9	17.4	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7
	ブレーキ有	9.5	10.1	10.7	11.3	11.9	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.7	20.3	21.0	21.5	22.2
	RCP6S	9.2	9.8	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.6	15.2	15.8	16.4	17.0	17.6	18.2	18.8	19.4	20.0	20.6	21.2	21.8
	ブレーキ有	9.5	10.2	10.7	11.4	11.9	12.6	13.2	13.8	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.2	19.8	20.4	21.0	21.6	22.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択	ネットワーク ※選択				
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT	CompoNet MECHATRONIK EtherCAT	EtherNet/IP PROFINET EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51

# RCP6(S)-WSA10R

±10μm 簡易防塵仕様 バッテリーレスアプン モータユニット型 モータ折返し 本体幅 100mm 24Vパルスモータ

■型式項目	□	— WSA10R —	WA	— 35P —	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ モータ折返し方向は、 ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入 ください。	

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

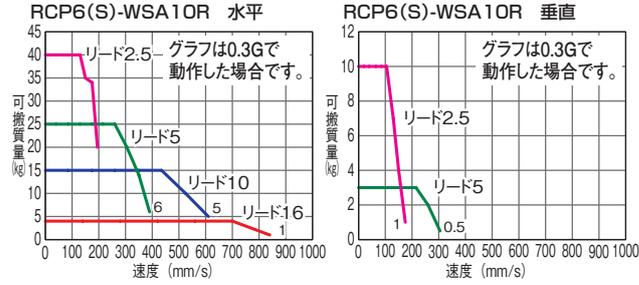
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



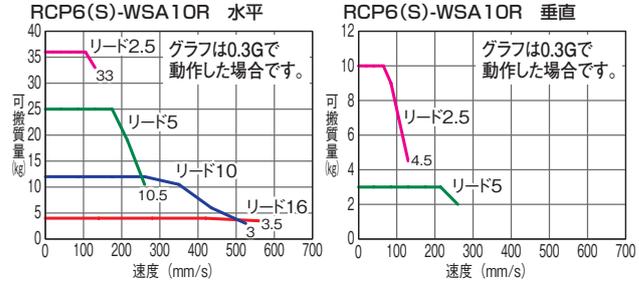
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-423ページの選定の目安 (RCP6・速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図

### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



### ②高出力無効 PCON・MCON接続



## ■アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	—	50~500 (50mm毎)
			高出力無効	4	
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	—	
			高出力無効	12	
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	3	
			高出力無効	25	
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	
			高出力無効	36	10

### ■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)				
		50~300 (50mm毎)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	840		775	660	
	高出力無効	560				
10	高出力有効	610	590	490	415	
	高出力無効	525				
5	高出力有効	390<305>	355<305>	290	245	205
	高出力無効	260				
2.5	高出力有効	195<175>	175	145	120	100
	高出力無効	130				

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

<>内は垂直使用の場合です。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	—	—	300	—	—
100	—	—	350	—	—
150	—	—	400	—	—
200	—	—	450	—	—
250	—	—	500	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	—

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	—
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	—

### ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向271N・m Mb方向271N・m Mc方向553N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向65.4N・m Mb方向65.4N・m Mc方向134N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

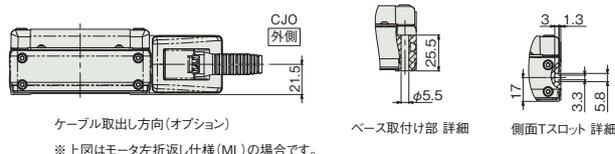
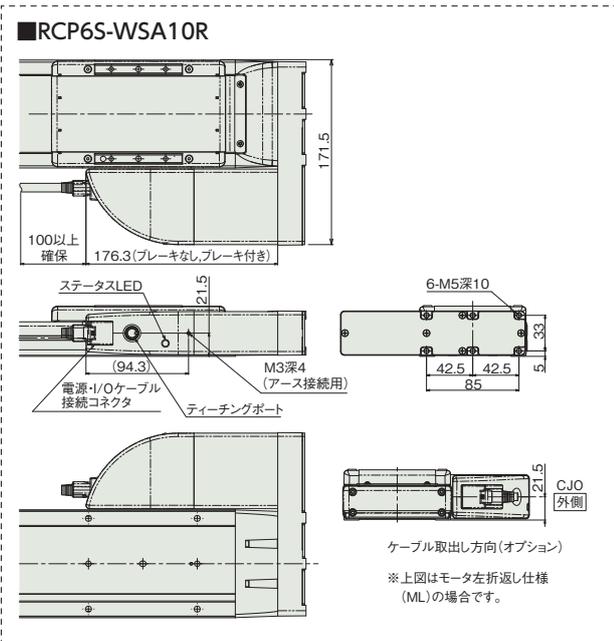
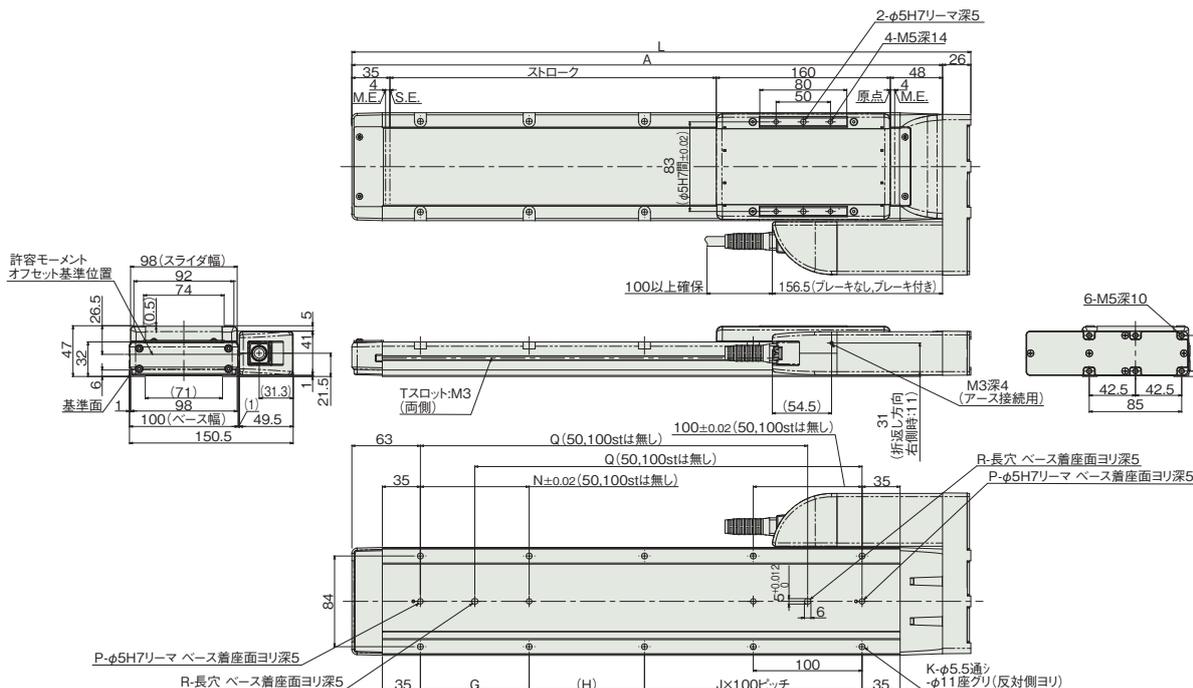
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 500mm以下、Mb・Mc方向: 500mm以下  
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100
H	156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
J	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
K	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2
Q	-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6	2.9	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8
	RCP6S	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9
	RCP6	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0
	RCP6S	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.3

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●				

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

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボ  
タイプ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPBB

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

# RCP6(S)-WSA12R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 120mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA12R	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



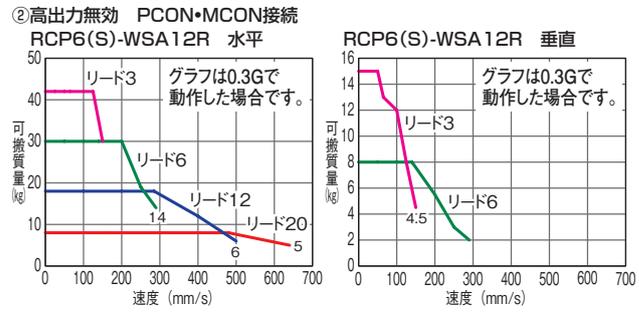
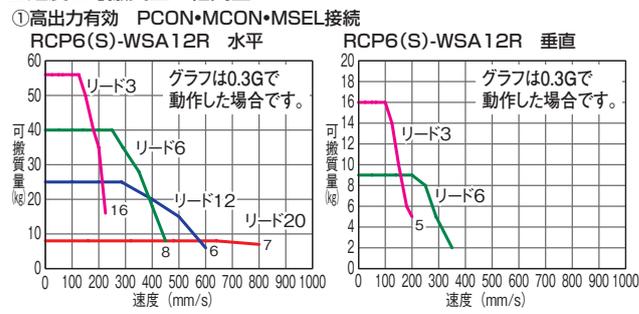
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-423ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	12	-	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	8	
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	-	
			高出力無効	18	
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	9	
			高出力無効	30	
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	16	
			高出力無効	42	15

### ■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)									
		50~350 (50mm毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	800				740 650 580 520					
	高出力無効	640				580 520					
12	高出力有効	600		535	465	405	355	315 285			
	高出力無効	500		465		405 355 315 285					
6	高出力有効	450	400	365	310	265	230	200	175	155 140	
	高出力無効	290		265		230 200 175 155 140					
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75 70	
	高出力無効	150		130		115 100 85 75 70					

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

< >内は垂直使用の場合です。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-
	ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向311N・m Mb方向311N・m Mc方向827N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向87.5N・m Mb方向87.5N・m Mc方向233N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

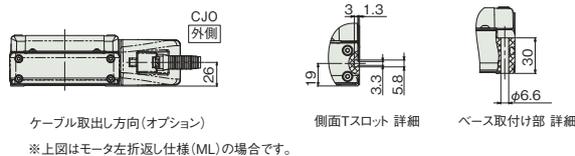
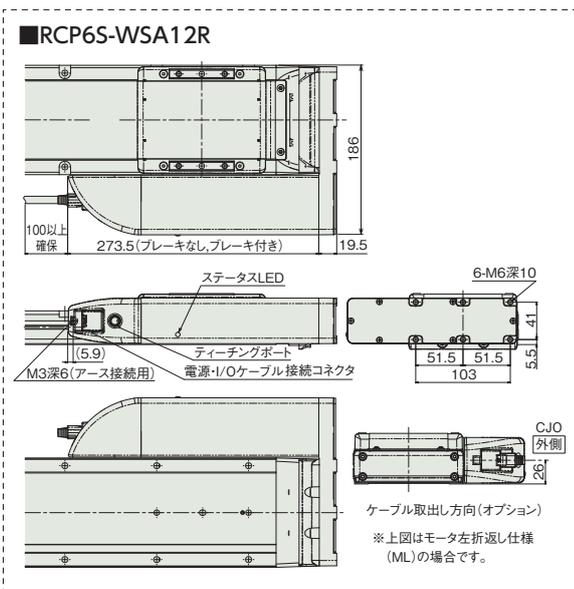
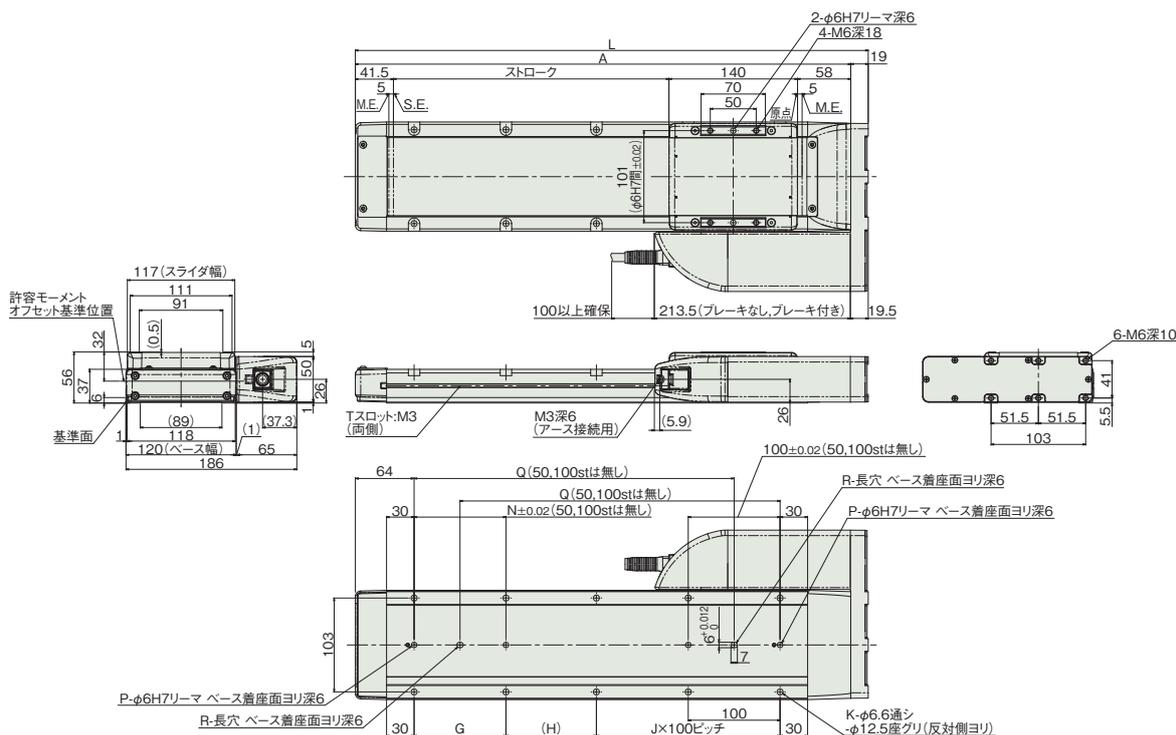
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 450mm以下、Mb・Mc方向: 450mm以下  
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5
A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
H	148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	898.5
J	0	0	1	1	2	2	3	4	4	5	5	6	6	7	7	7
K	4	4	8	8	10	10	12	14	14	16	16	18	18	20	20	20
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Q	-	-	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6 ブレーキ無 4.1 ブレーキ有 4.1	4.4 4.5	4.7 4.8	5.1 5.1	5.4 5.5	5.7 5.8	6.1 6.1	6.4 6.5	6.7 6.8	7.1 7.1	7.4 7.5	7.7 7.8	8.1 8.1	8.4 8.5	8.7 8.8	9.1 9.1
	RCP6S ブレーキ無 4.2 ブレーキ有 4.3	4.5 4.6	4.9 4.9	5.2 5.3	5.5 5.6	5.9 5.9	6.2 6.3	6.5 6.6	6.9 6.9	7.2 7.3	7.5 7.6	7.9 7.9	8.2 8.3	8.5 8.6	8.9 8.9	9.2 9.3

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ						
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択									
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link 現場总线 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 安全通信 SSCNET III/H	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51						
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					256	-	→6-67			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです										256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●										
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	-	→6-193								

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

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISP

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

スライダタイプ  
ロボットタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボタイプ

# RCP6(S)-WSA14R

- ±10μm 精度
- 簡易防塵仕様
- バッテリーレスアプン
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 140mm
- 24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA14R	WA	56P	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 * モータ折返し方向は、 ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

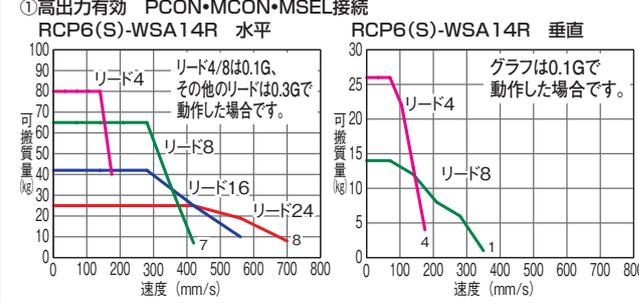


上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357



- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-423ページの選定の目安 (RCP6・速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図



RCP6/RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/ISPB  
SSPA  
ISA/ISPA  
ISDB/ISPDB  
NS  
IF  
FS

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	-	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	15.5	
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	30	-	
			高出力無効	33	
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	14	
			高出力無効	45	
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	26	
			高出力無効	54	18

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

#### ■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)						
		50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	700						665
	高出力無効	560						
16	高出力有効	560						550 490 440
	高出力無効	420						
8	高出力有効	420<350>	400<350>	350	305	270	240	215
	高出力無効	210						
4	高出力有効	175						170 150 135 120 105
	高出力無効	105						

< >内は垂直使用の場合です。

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-

#### アクチュエータ仕様

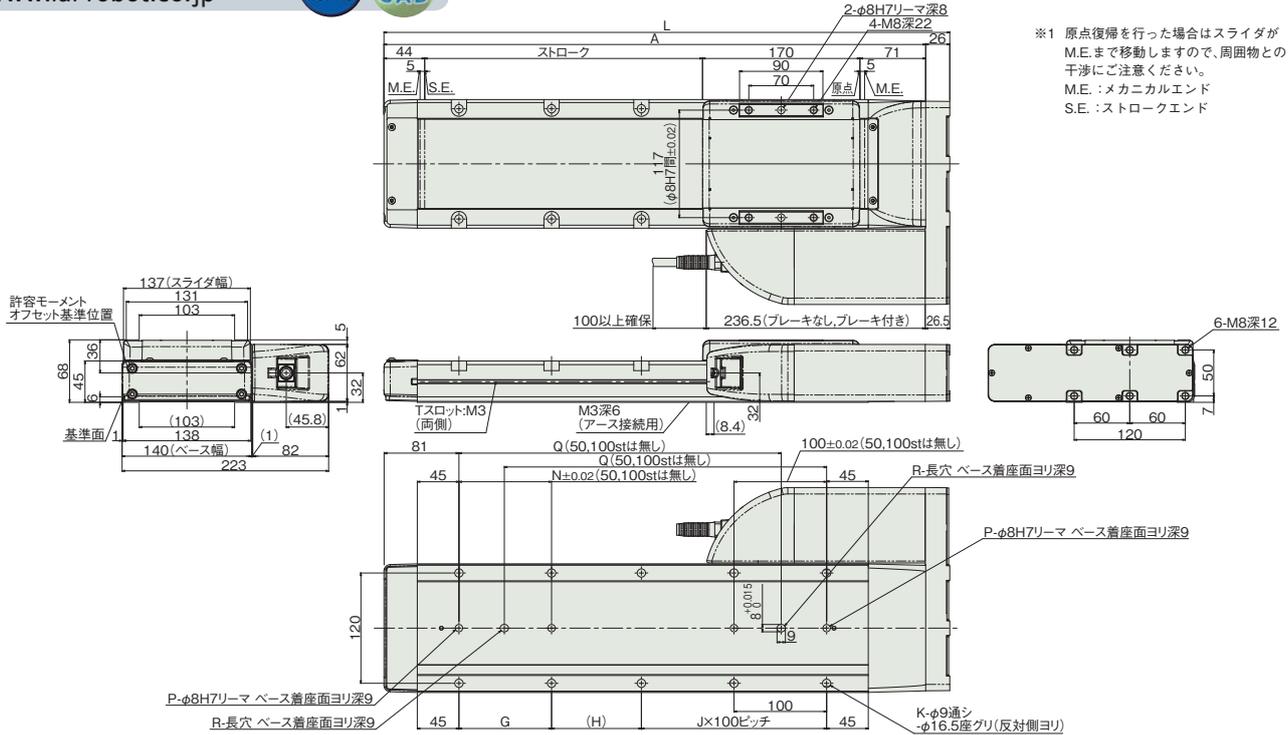
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向462N・m Mb方向462N・m Mc方向1170N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向122N・m Mb方向122N・m Mc方向308N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 550mm以下、Mb・Mc方向: 550mm以下  
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

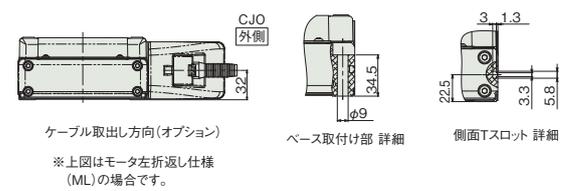
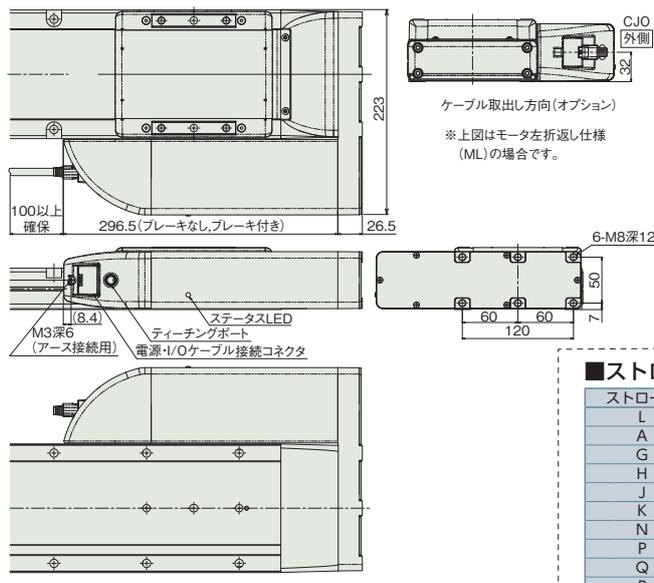
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD



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

■RCP6S-WSA14R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
H	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
J	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
K	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Q	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)																
RCP6																
ブレーキ無	7.3	7.8	8.2	8.7	9.2	9.6	10.1	10.6	11.1	11.5	12.0	12.5	13.0	13.4	13.9	14.4
ブレーキ有	7.4	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0	14.5
RCP6S																
ブレーキ無	7.4	7.9	8.4	8.9	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.1	13.6	14.1	14.6
ブレーキ有	7.6	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.7	14.2	14.7

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet SCSNET	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193

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

スライダタイプ  
ロボットタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボタイプ

# RCP6(S)-WSA16R

- ±10μm 精度
- 簡易防塵仕様
- バッテリーレスアプ
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 160mm
- 24V パルスモータ

■型式項目	□	—	<b>WSA16R</b>	—	<b>WA</b>	—	<b>56SP</b>	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ/ I/Oタイプ	—	ケーブル長	—	オプション
	RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵				WA:バッテリーレス アプ		56SP:高推力 パルスモータ 56□サイズ		20:20mm 10:10mm 5:5mm		50:50mm ? 1100:1100mm (50mm毎)		[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ		N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



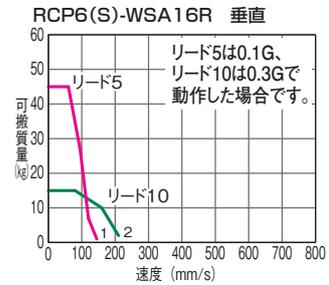
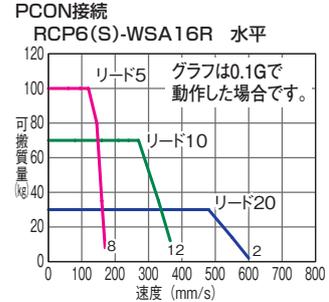
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-423ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4) リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、1-390ページをご確認ください。

## ■速度と可搬質量の相関図



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA16R-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	30	-	50~1100 (50mm毎)
RCP6(S)-WSA16R-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	15	
RCP6(S)-WSA16R-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	100	45	

### ■ストロークと最高速度

リード (mm)	最高速度 (mm/s)									
	50~650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
20	600				590	535	490	450	415	
10	365 <210>	355 <210>	320 <210>	290 <210>	265 <210>	240 <210>	225 <210>	205		
5	170 <145>	160 <145>	145	130	120	110	100			

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

<>内は垂直使用の場合です。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向642N・m Mb方向642N・m Mc方向1610N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向161N・m Mb方向161N・m Mc方向404N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

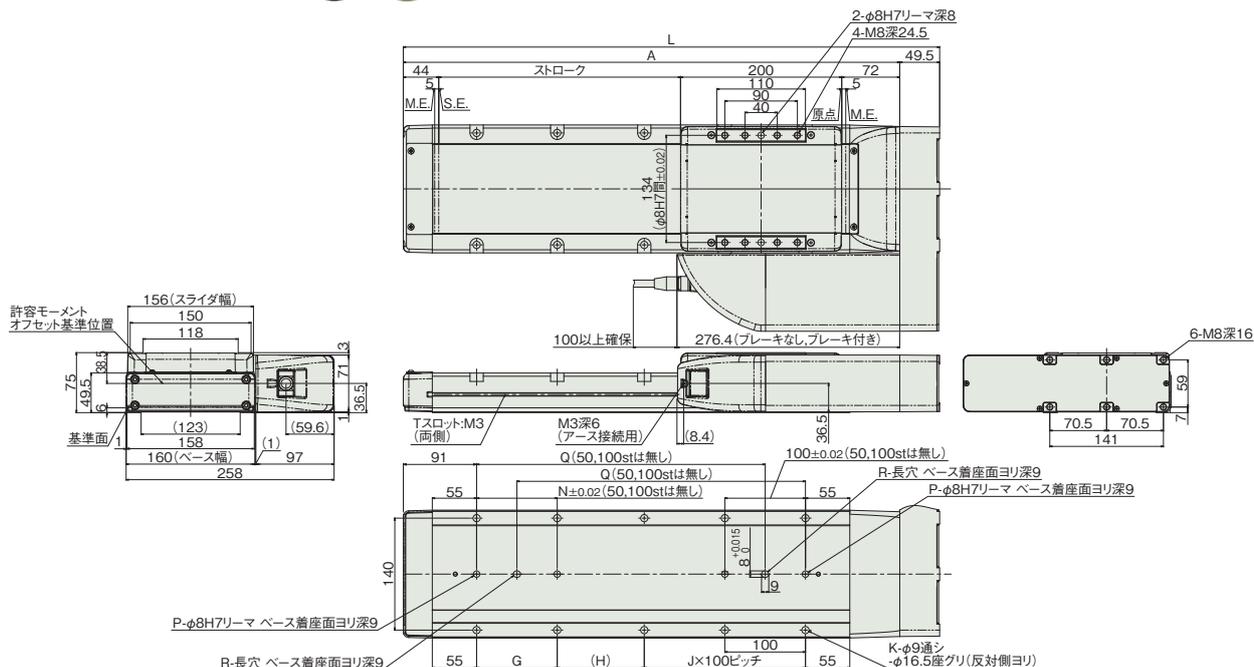
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 650mm以下、Mb・Mc方向: 650mm以下  
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

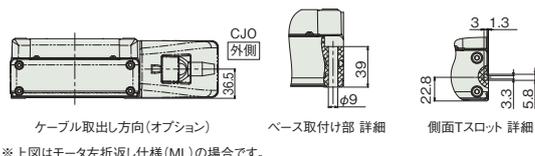
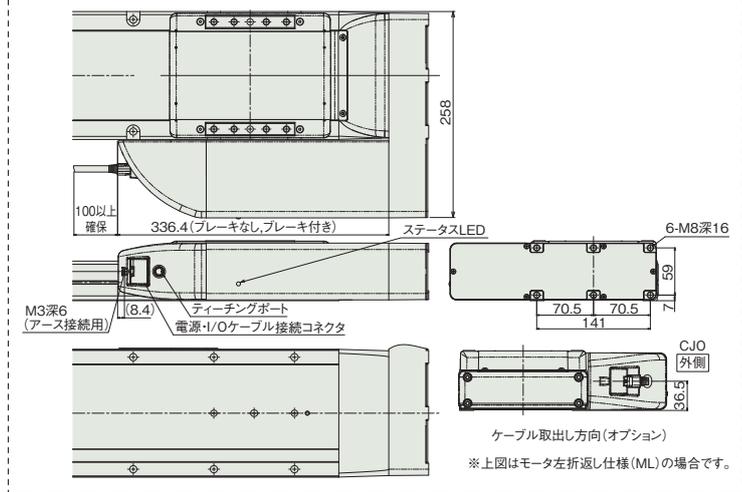
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



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



■RCP6S-WSA16R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5	1415.5	1465.5	
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	
G	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	
J	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
K	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q	-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量(kg)	RCP6	10.4	11.0	11.6	12.2	12.7	13.3	13.9	14.5	15.1	15.7	16.3	16.9	17.5	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.0	21.7	22.2	22.8
	RCP6S	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2	17.7	18.3	18.9	19.5	20.1	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1
	RCP6S	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2	17.7	18.4	18.9	19.5	20.1	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1
	RCP6S	10.9	11.5	12.1	12.7	13.3	13.9	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.2	19.8	20.4	21.0	21.6	22.2	22.7	23.4

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
				※選択	※選択				
制御方法 ネットワーク ※選択 DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATRONIK EtherCAT									

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISPB  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISDPB  
NS

IF  
FS

スライダタイプ  
ロボットタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボタイプ

# RCP5-SA4C

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

■型式項目 **RCP5-SA4C-WA-35P** - □ - □ - **P3** - □ - □

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

WA: バッテリーレスアプン | 35P: パルスモーター 35□サイズ | 16: 16mm | 50: 50mm | P3: PCON | N: 無し | 下記オプション  
10: 10mm | 5: 5mm | MCON | P: 1m | 価格表参照  
2.5: 2.5mm | 500: 500mm (50mm 毎) | MSEL | S: 3m |  
 | | | M: 5m | X□: 長さ指定  
 | | | | R□: ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

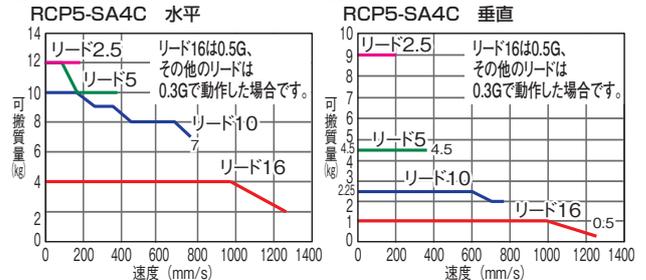
**POINT** 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、1-441ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

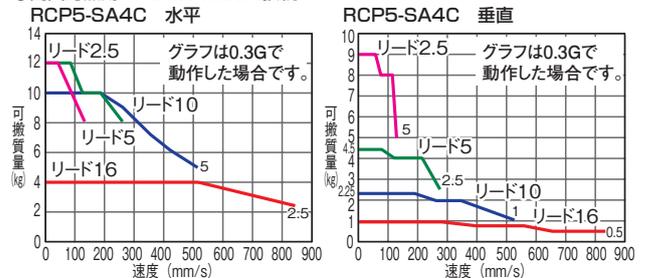
(2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図

### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



### ②高出力無効 PCON・MCON接続



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA4C-WA-35P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	4	1	50~500 (50mm毎)
		高出力無効			
RCP5-SA4C-WA-35P-10-①-P3-②-③	10	高出力有効	10	2.25	
		高出力無効			
RCP5-SA4C-WA-35P-5-①-P3-②-③	5	高出力有効	12	4.5	
		高出力無効			
RCP5-SA4C-WA-35P-2.5-①-P3-②-③	2.5	高出力有効	12	9	
		高出力無効			

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度		
		50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	1260	1060	875
	高出力無効	840		
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効	525		
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効	260		
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効	130		

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	500	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向8.60N・m Mb方向12.2N・m Mc方向16.7N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向4.98N・m Mb方向7.11N・m Mc方向9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

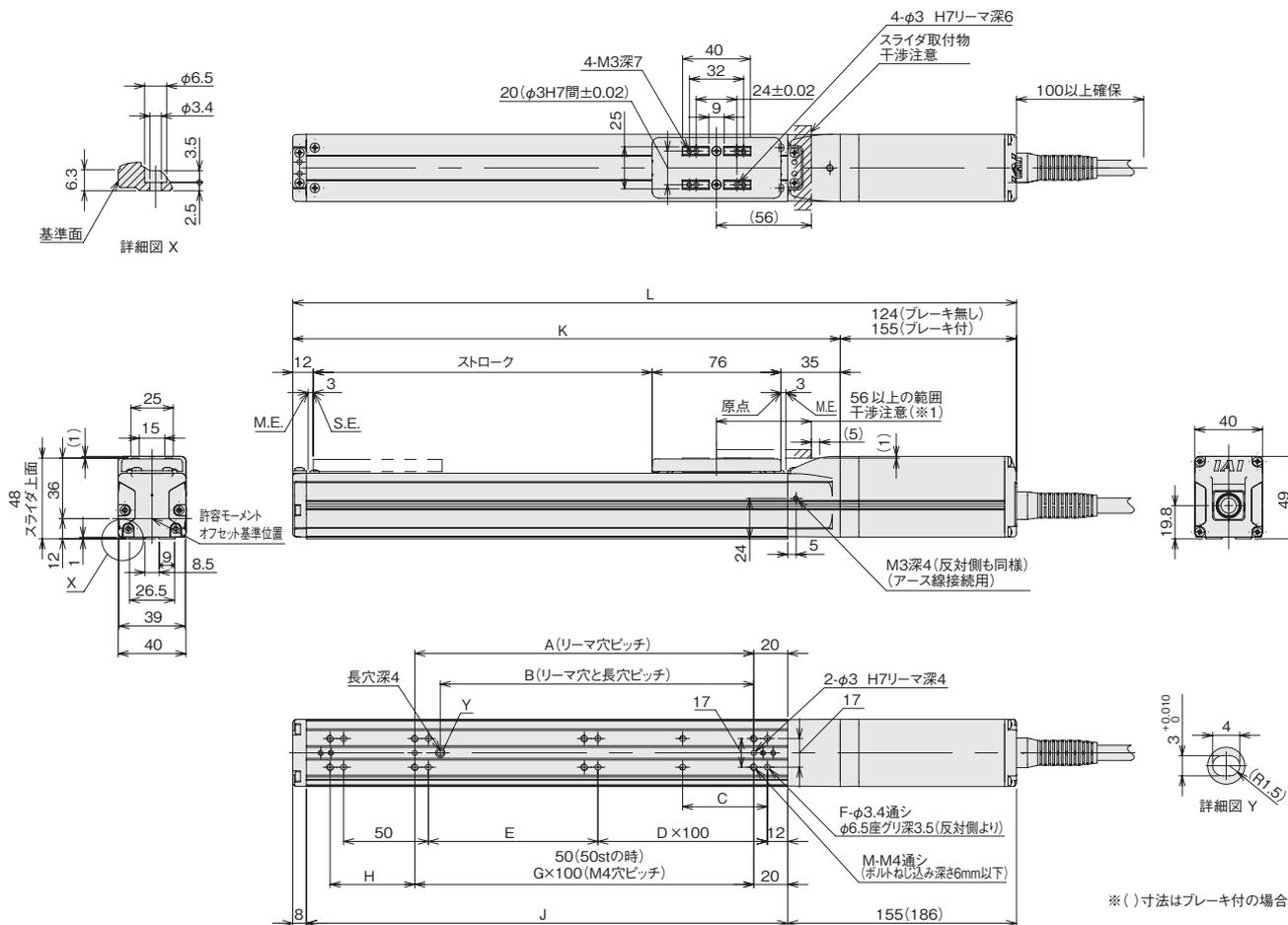
※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

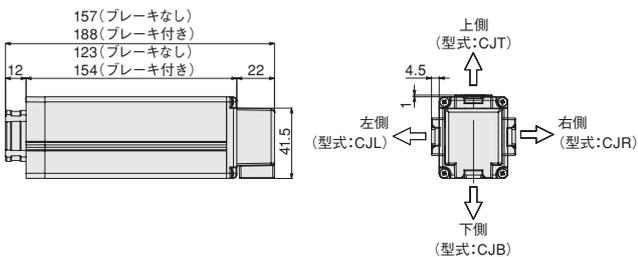
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
※2 スライダ部ローラ仕様(SR)については、2-634ページをご覧ください。



■ケーブル取り出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet SCSNET/IIH	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-

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

# RCP5-SA6C

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 58mm | 24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP5-SA6C-WA-42P** - □ - □ - **P3** - □ - □

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

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

\*コントローラは付属しません。  
 \*型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



\*垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

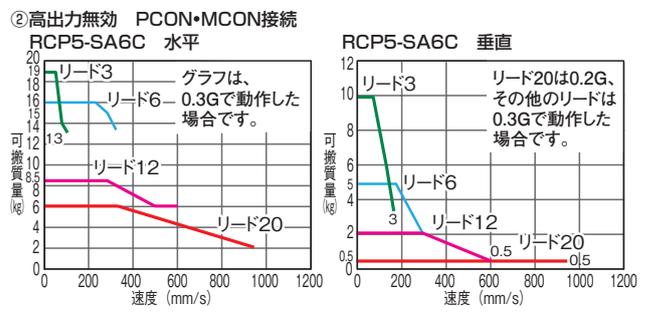
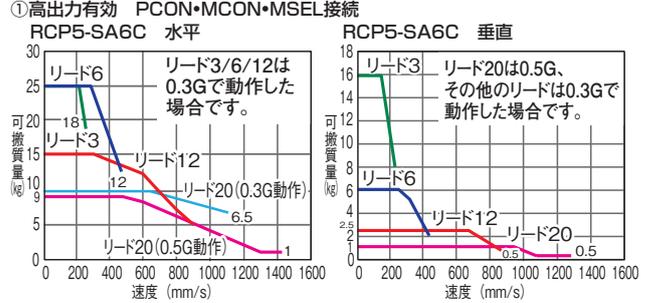


技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、1-441ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA6C-WA-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	6	
RCP5-SA6C-WA-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
			高出力無効	8.5	
RCP5-SA6C-WA-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
			高出力無効	16	
RCP5-SA6C-WA-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	16	
			高出力無効	19	10

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

#### ■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	最高速度 (mm/s)								
		50~400 (50mm毎)	450	500	550	600	650	700	750	800
20	高出力有効	1440 <1280>	1335 <1280>	1130	970	840	735	650	575	
	高出力無効	960		840	735	650	575			
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315
	高出力無効	600		535	460	405	355	315		
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
	高出力無効	300		265	230	200	175	155		
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75
	高出力無効	150		130	115	100	85	75		

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

#### アクチュエータ仕様

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

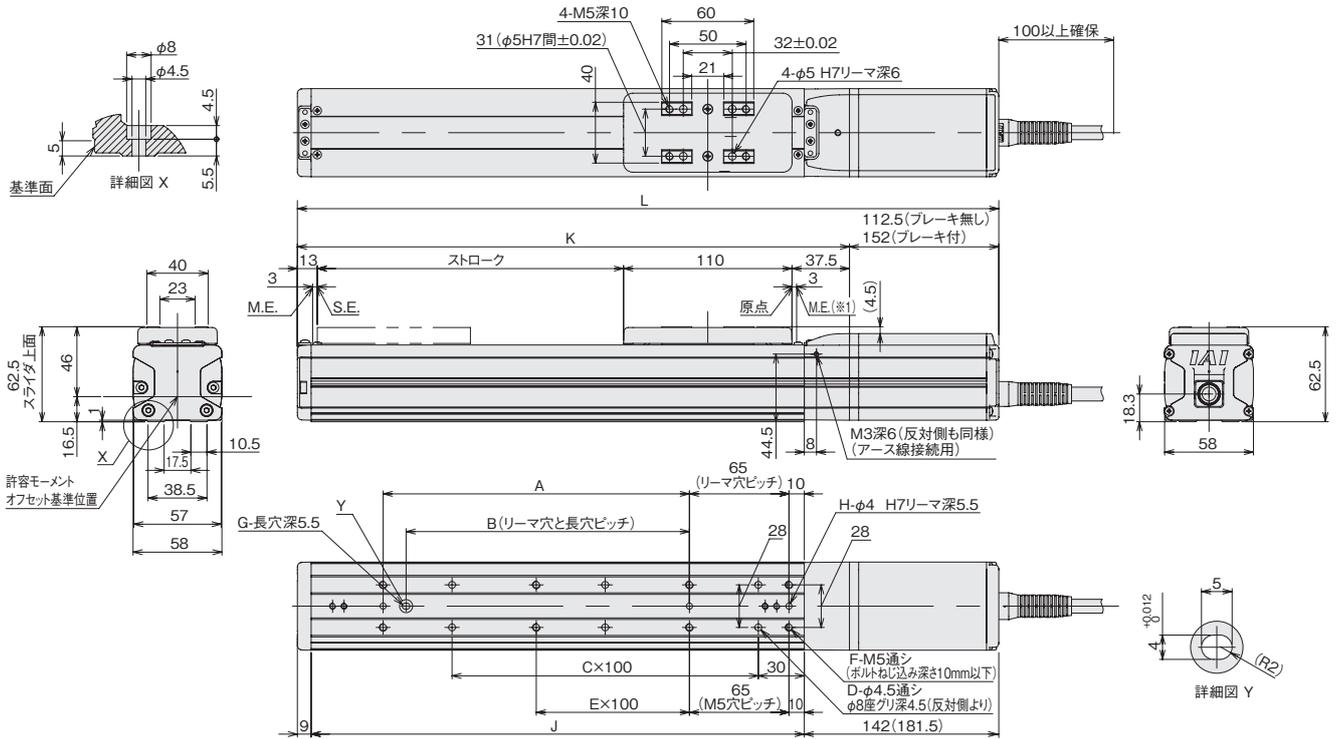
・張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb、Mc方向:150mm以下  
 (※1) [ ]内はリード20の場合です。  
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

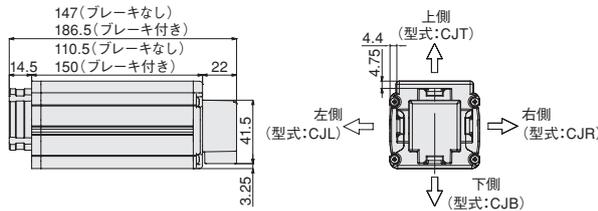
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド
- ※2 スライダ部ローラ仕様 (SR) については、2-634ページをご覧ください。



■ケーブル取出し方向(オプション)



※( ) 寸法はブレーキ付の場合

■ストローク別寸法・質量

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

■適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193

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

スライダタイプ

ロボットタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

# RCP5-SA7C

- 簡易防塵仕様
- バッテリーレスアプン
- モータユニット型
- モータストレート
- 本体幅 73mm
- 24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP5-SA7C-WA-56P** - [ ] - [ ] - **P3** - [ ] - [ ]

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

WA: バッテリーレスアプン    56P: パルスモータ56□サイズ    24: 24mm    50: 50mm    P3: PCON    N: 無し    下記オプション価格表参照  
 8: 8mm    16: 16mm    MCON    P: 1m  
 4: 4mm    24: 24mm    MSEL    S: 3m    M: 5m    X□: 長さ指定  
 R□: ロボットケーブル

\*コントローラは付属しません。  
 \*型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



\*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

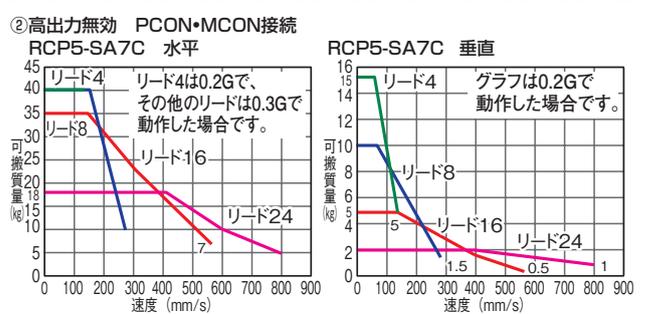
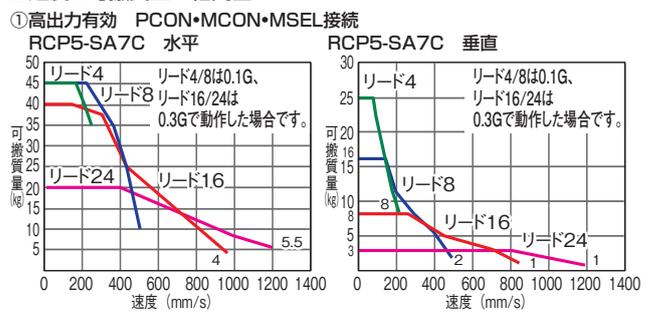


技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、1-441ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。  
 (2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA7C-WA-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	18	
RCP5-SA7C-WA-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
		高出力無効	35	5	
RCP5-SA7C-WA-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
		高出力無効	40	10	
RCP5-SA7C-WA-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
		高出力無効	40	15	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位はmm/s)

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

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

## アクチュエータ仕様

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

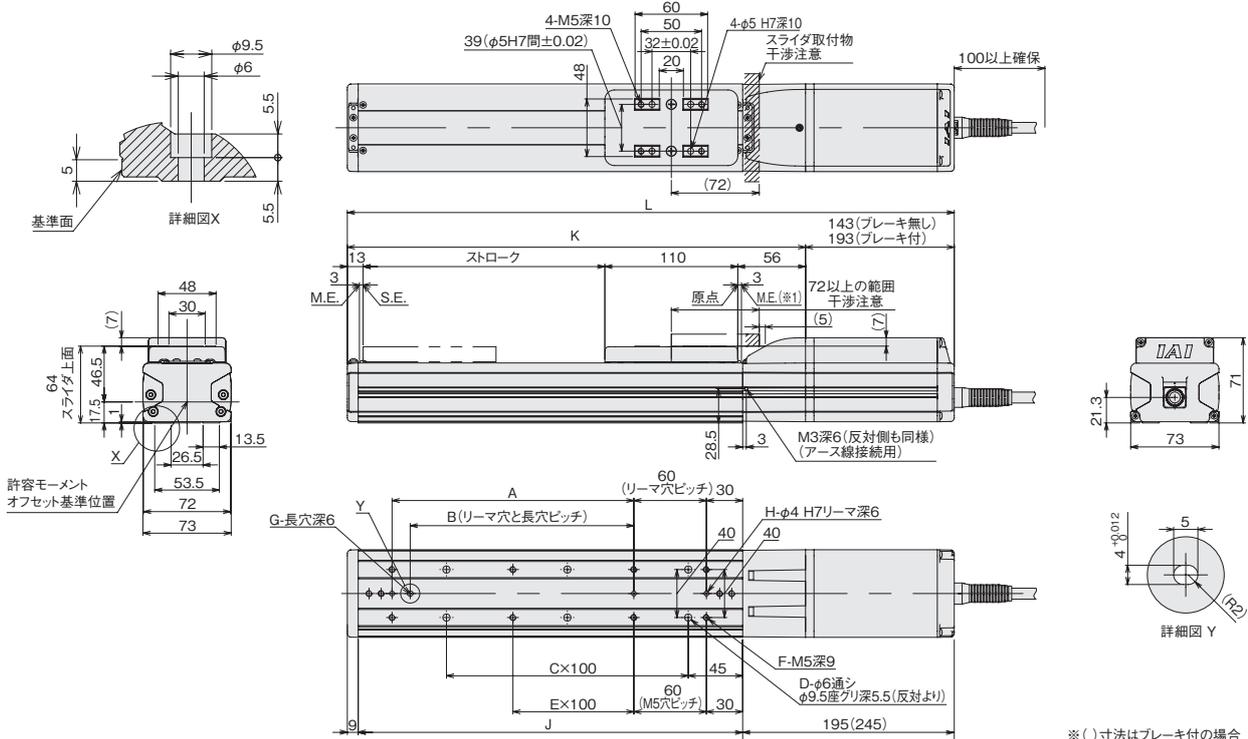
\*張出し負荷長の目安/Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下  
 (※1) [ ]内はリード24の場合です。  
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

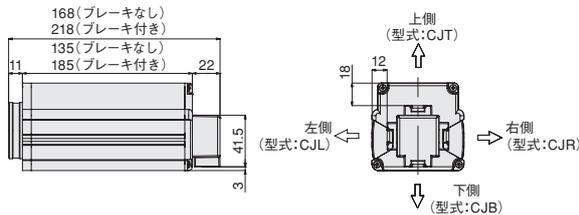
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド
- ※2 スライダ部ロー仕様(SR)については、2-634ページをご覧ください。



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

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

■適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	256	—	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—

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

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPb

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

スライダタイプ  
ロボットタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボタイプ

# RCP5-SA4R

簡易防塵仕様    バッテリレスアプン    モータユニット型    モータ折返し    本体幅 40mm    24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP5-SA4R-WA-35P** - □ - □ - **P3** - □ - □

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

WA: バッテリレスアプン    35P: パルスモータ 35□サイズ    16: 16mm    50: 50mm    P3: PCON    N: 無し    下記オプション  
 10: 10mm    5: 5mm    MCON    P: 1m    価格表参照  
 2.5: 2.5mm    500: 500mm (50mm 毎)    MSEL    S: 3m    ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。  
 R □ □: ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



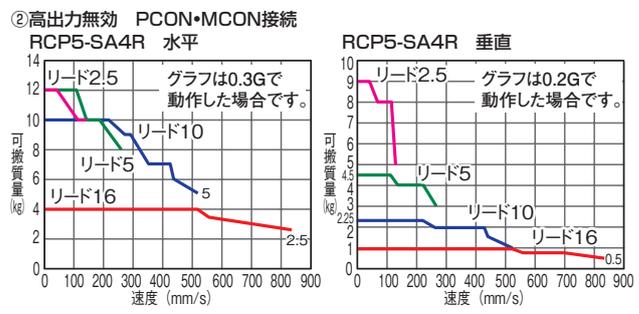
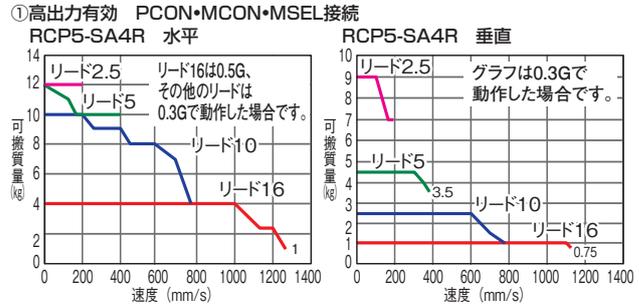
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、1-443ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA4R-WA-35P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効 高出力無効	4	1	50~500 (50mm毎)
RCP5-SA4R-WA-35P-10-①-P3-②-③	10	高出力有効 高出力無効	10	2.25	
RCP5-SA4R-WA-35P-5-①-P3-②-③	5	高出力有効	12	4.5	
		高出力無効			
RCP5-SA4R-WA-35P-2.5-①-P3-②-③	2.5	高出力有効	12	9	
		高出力無効			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

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

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	500	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向8.6N・m Mb方向12.2N・m Mc方向16.7N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向4.98N・m Mb方向7.11N・m Mc方向9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

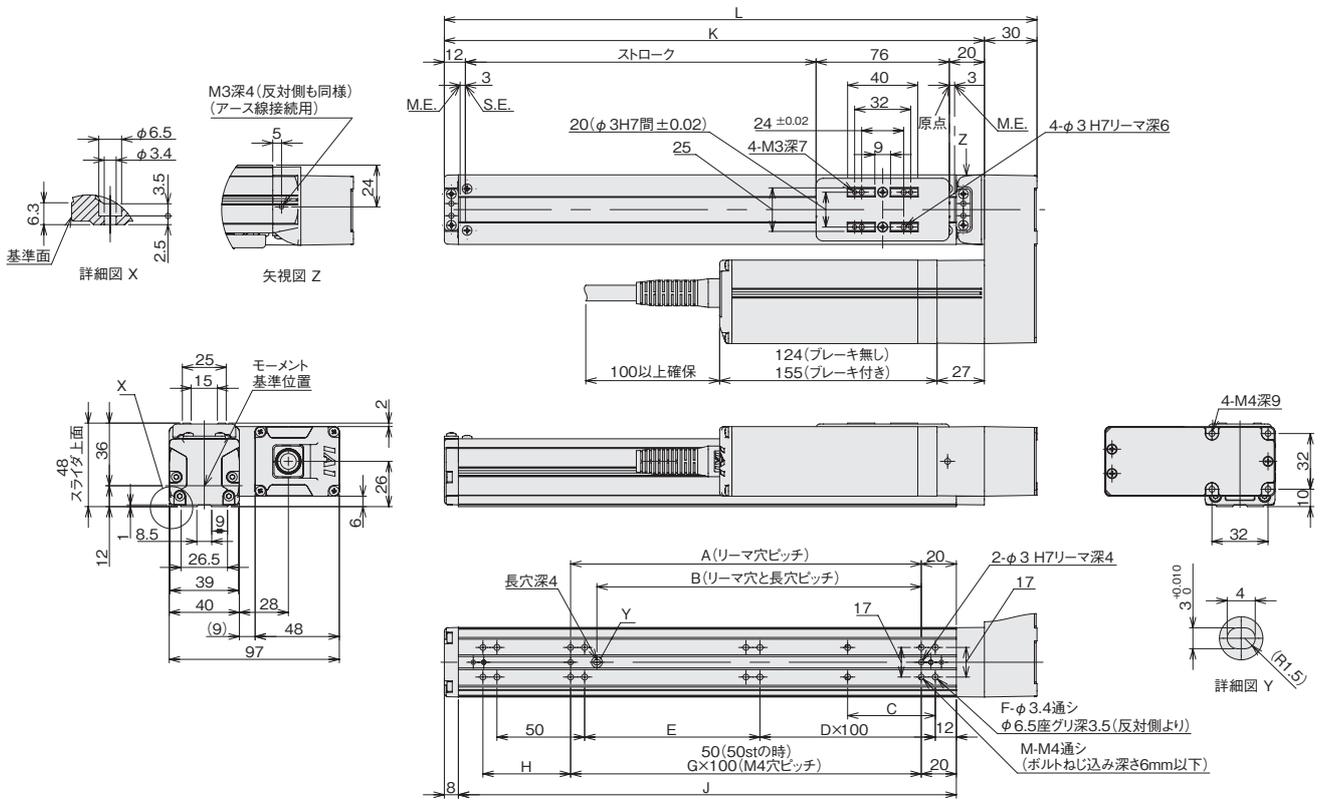
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 120mm以下、Mb、Mc方向: 120mm以下  
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

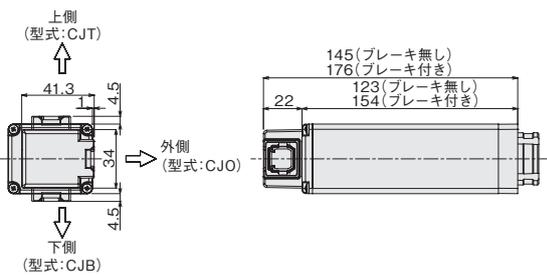
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド
- ※2 スライダ部ローラ仕様(SR)については、2-634ページをご覧ください。



■ケーブル取出し方向(オプション)



※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
A	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
C	25	50	50	50	50	50	50	50	50	50
D	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
E	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
G	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
J	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
K	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
質量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1
	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-

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

# RCP5-SA6R

簡易防塵仕様    バッテリーレスアプ    モータユニット型    モータ折返し    本体幅 58mm    24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP5-SA6R-WA-42P** - □ - □ - **P3** - □ - □

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

WA: バッテリーレスアプ    42P: パルスモータ42□サイズ    20: 20mm    50: 50mm    P3: PCON    N: 無し    下記オプション価格表参照

6: 6mm    12: 12mm    ?    MCON    P: 1m    X□: 長さ指定    ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

3: 3mm    800: 800mm (50mm毎)    MSEL    M: 5m    R□: ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

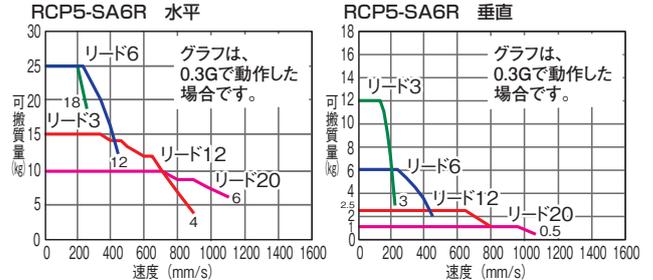
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



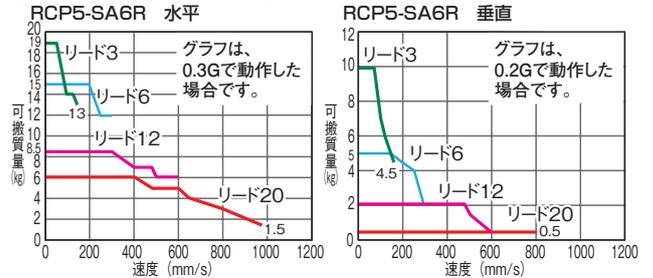
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、1-443ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図

### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



### ②高出力無効 PCON・MCON接続



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA6R-WA-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	6	
RCP5-SA6R-WA-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
		高出力無効	8.5	2	
RCP5-SA6R-WA-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
		高出力無効	16	5	
RCP5-SA6R-WA-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	12	
		高出力無効	19	10	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	ストローク (mm)								
		50~400 (50mm毎)	450	500	550	600	650	700	750	800
20	高出力有効	1280		1130	970	840	735	650	575	
	高出力無効		960			840	735	650	575	
12	高出力有効	900 <800>	885 <800>	735	620	535	460	405	355	315
	高出力無効		600			535	460	405	355	315
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
	高出力無効		300			265	230	200	175	155
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75
	高出力無効		150			130	115	100	85	75

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向38.3N・m Mb方向54.7N・m Mc方向81N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

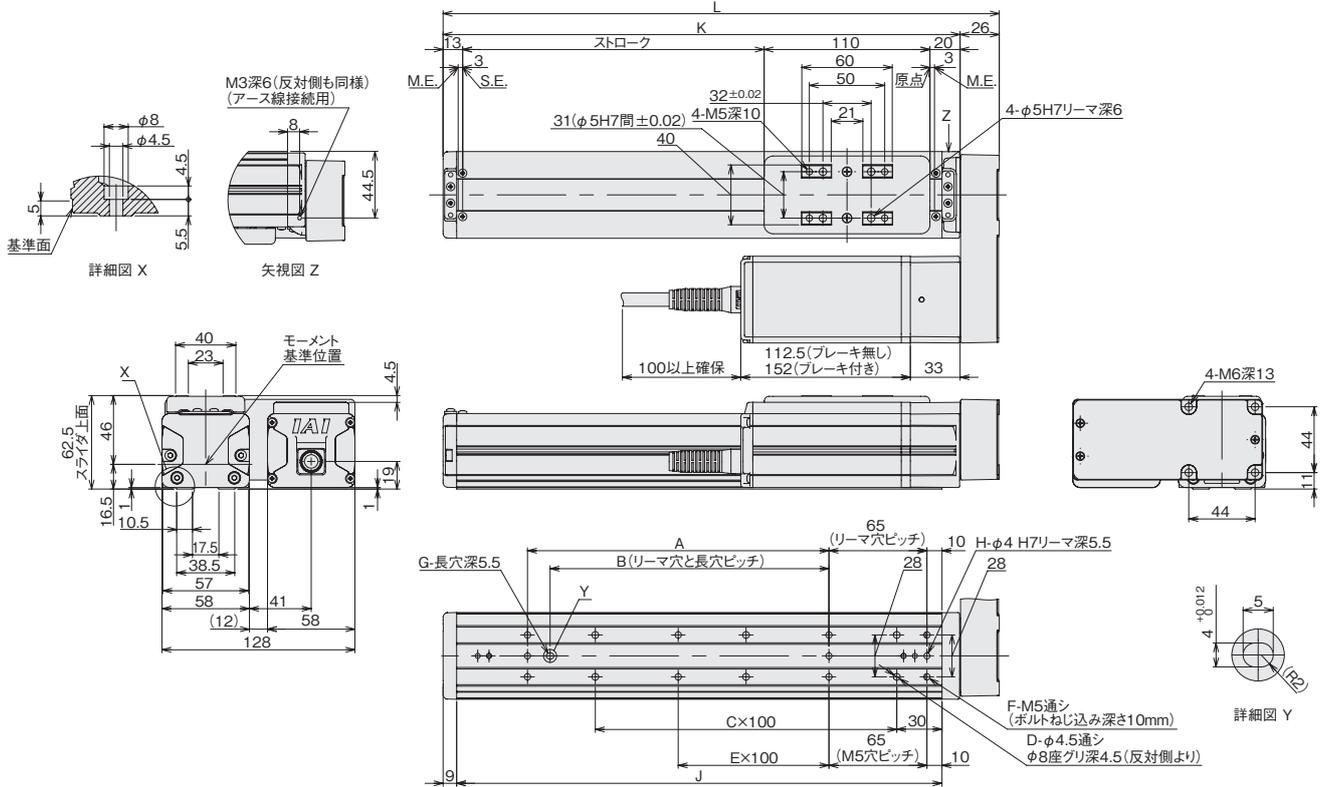
(※1) [ ]内はリード20の場合です。  
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は、運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

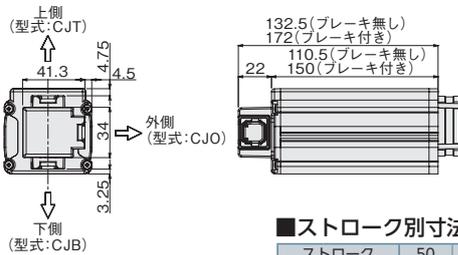
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
※2 スライダ部ローラ仕様(SR)については、2-634ページをご覧ください。



■ケーブル取出し方向(オプション)



※上図はモータ左折返し仕様 (ML) の場合です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	219	269	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
J	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
K	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
質量 (kg)																
プレーキ無し	2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7
プレーキ有り	2.3	2.4	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9

■適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet SCSNET	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193

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

# RCP5-SA7R

簡易防塵仕様 | バッテリレスアプン | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 73mm | 24Vパルスモータ

型式項目 RCP5-SA7R-WA-56P-□-□-□-□-□-□-□-□-□-□

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

WA: バッテリレスアプン | 56P: パルスモータ56□サイズ | 24: 24mm | 50: 50mm | P3: PCON | N: 無し | 下記オプション  
 16: 16mm | 8: 8mm | MCON | P: 1m | 価格表参照  
 4: 4mm | 800: 800mm (50mm 毎) | MSEL | M: 3m | ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。  
 4: 4mm | X□: 長さ指定 | R□: ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



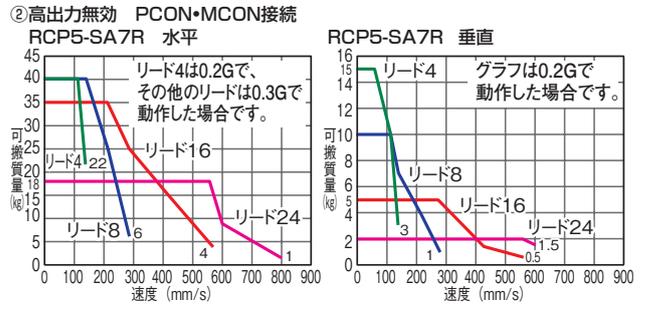
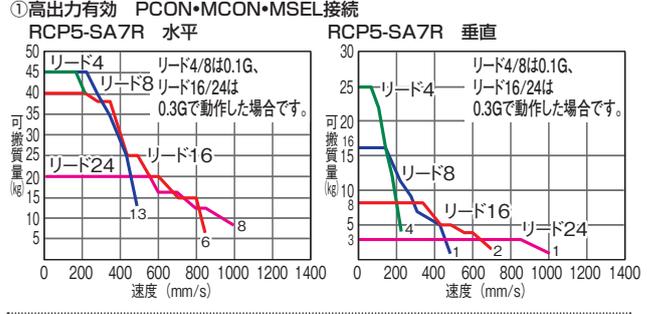
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、1-443ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA7R-WA-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	18	
RCP5-SA7R-WA-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
		高出力無効	35	5	
RCP5-SA7R-WA-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
		高出力無効	40	10	
RCP5-SA7R-WA-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
		高出力無効	40	15	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

#### ■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	50~550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効		1000			885	785
	高出力無効		<600>	800			785
16	高出力有効	840 <700>		755 <700>	660	585	520
	高出力無効			560			520
8	高出力有効	490	430	375	325	290	255
	高出力無効			280			255
4	高出力有効	210	185	160	140	125	
	高出力無効			140			125

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
スライダスペーサ	SS	→ 2-634	-

#### アクチュエータ仕様

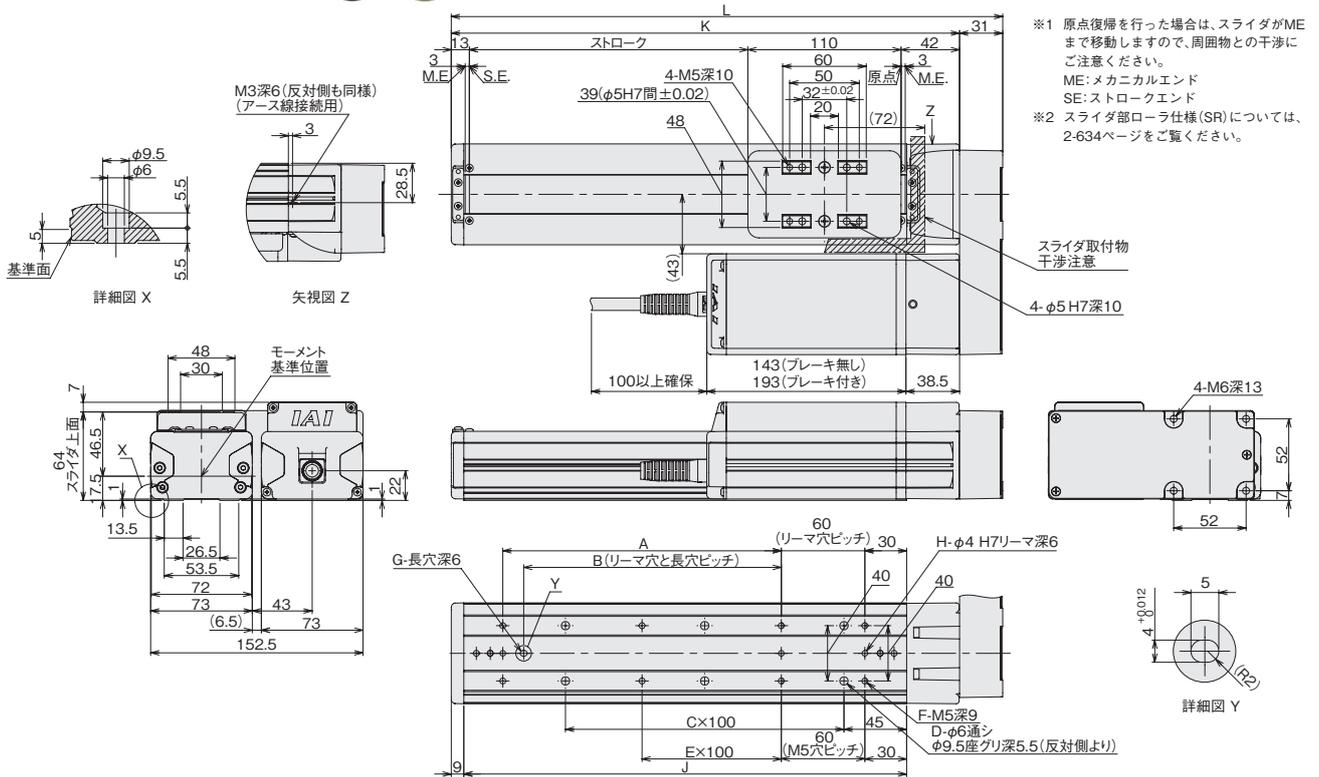
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向51.2N・m Mb方向73.1N・m Mc方向148N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向33.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下  
 (※1) [ ]内はリード24の場合です。  
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

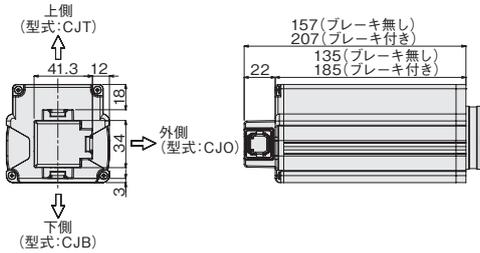
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD



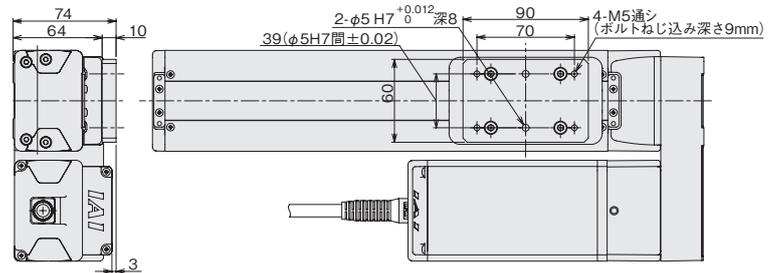
※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
※2 スライダー部ローラ仕様 (SR)については、2-634ページをご覧ください。

■ケーブル取出し方向(オプション)



※上図はモータ左折返し仕様 (ML) の場合です。

■スライダスペーサ(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
J	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918
K	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
質量 (kg)																
プレーキ無し	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.1
プレーキ有り	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	6.9	7.1	7.3	7.6

適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	->6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	-	CC-Link CC-Link IE Field CompoNet	64	-	->6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	->6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 -コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	->6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	SSCNET II/III SCSNET II/III	30000	-	->6-193

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

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISPБ  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB  
NS  
IF  
FS

# RCP5-BA4/BA4U

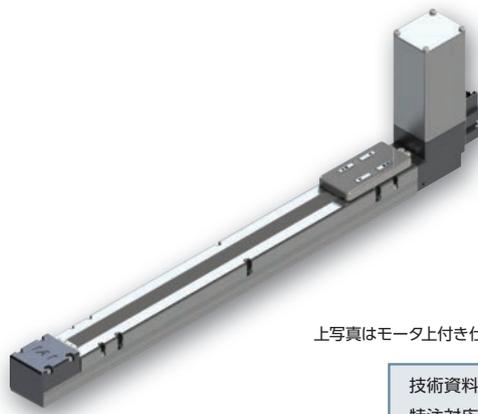
簡易防塵仕様    バッテリーレスアプン    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 40mm    24Vパルスモータ    ベルトタイプ

■型式項目	RCP5	WA	35P	48	P3			
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	BA4 : ベルトタイプ モータ上付き BA4U: ベルトタイプ モータ下付き	WA: バッテリーレス アプン	35P: パルスモータ 35□サイズ	48: 48mm 相当	300: 300mm ↓ 1200: 1200mm (100mm 毎)	P3: PCON MCON MSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出し方向は いずれかの記号を 必ず選択してください。

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



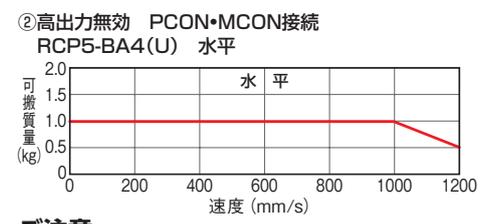
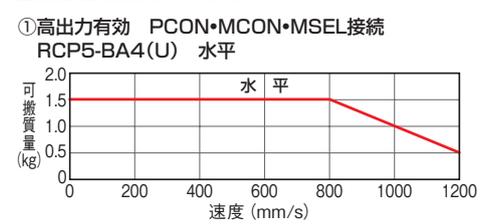
上写真はモータ上付き仕様になります。

技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



- ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 150mm/s 以上でご使用ください。
- RCP5 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。
- 押付け動作を行うことはできません。

## ■速度と可搬質量の相関図



## ご注意

垂直姿勢での設置はできません。  
 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。  
 横立て、天吊り仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ取付方向	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
				水平 (kg)		
RCP5-BA4-WA-35P-48-①-P3-②-③	上付き	48相当	高出力有効 高出力無効	1.5	300~1200 (100mm毎)	
RCP5-BA4U-WA-35P-48-①-P3-②-③	下付き			1.5		
			高出力有効 高出力無効	1.5 1.0		

### ■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	300 (mm)	400 (mm)	500 (mm)	600 (mm)	700~1200 (100mm 毎)
48相当	890	1040	1120	1160	1200

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
300	—	800	—
400	—	900	—
500	—	1000	—
600	—	1100	—
700	—	1200	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
天吊り取付け仕様	CIM	→ 2-616	—
左横立て取付け仕様	SIL	→ 2-634	—
右横立て取付け仕様	SIR	→ 2-634	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.08mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向16N・m Mb方向16N・m Mc方向31.2N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向6.14N・m Mb方向6.14N・m Mc方向11.9N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 120mm以下、Mb、Mc方向: 120mm以下  
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

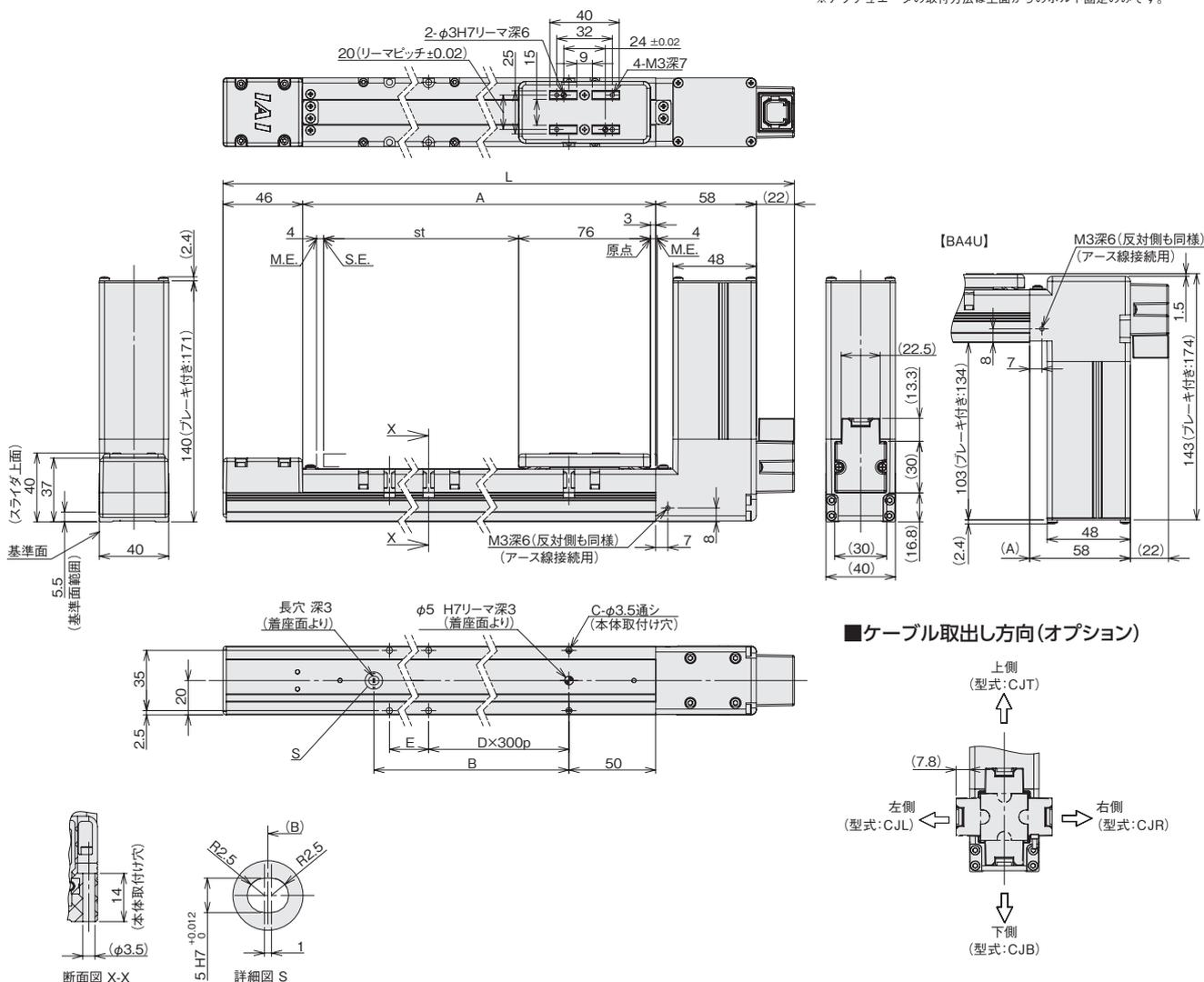
寸法図

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

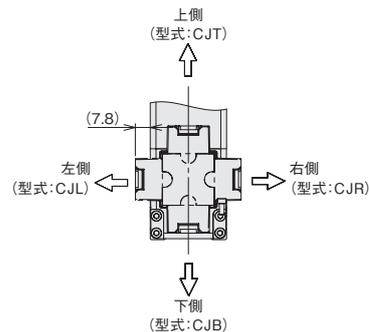


※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※アクチュエータの取付方法は上面からのボルト固定のみです。



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
L	517	617	717	817	917	1017	1117	1217	1317	1417
A	391	491	591	691	791	891	991	1091	1191	1291
B	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
C	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10
D	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3
E	291	91	191	291	91	191	291	91	191	291
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8
	ブレーキ有り	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.1

※上表の質量の値は、BA4の場合です。BA4Uは質量が0.2kgアップします。

適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet 注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→6-67	
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29	
MCON-LC/LCG		6		-	-	●		256	-	→6-29	
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-		●	30000	-	→6-193

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

# RCP5-BA6/BA6U

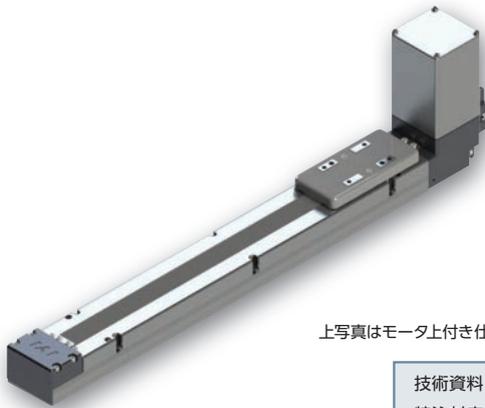
簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 58mm | 24Vパルスモータ | ベルトタイプ

■型式項目	RCP5	WA	42P	48	P3
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク
	BA6 : ベルトタイプ モータ上付き BA6U : ベルトタイプ モータ下付き	WA: バッテリーレス アプン	42P: パルスモータ 42□サイズ	48: 48mm 相当	300: 300mm ↓ 2200: 2200mm (100mm 毎)
					適応コントローラ
					ケーブル長
					オプション
					※ケーブル取出し方向は いずれかの記号を 必ず選択してください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※横立て/天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ上付き仕様になります。

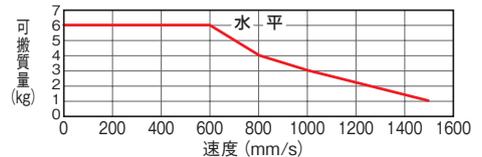
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

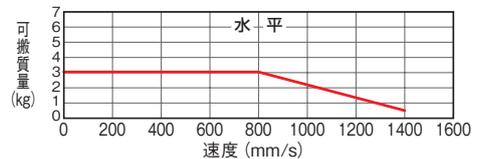
- ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用ください。
- RCP5 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。
- 押付け動作を行うことはできません。

## ■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP5-BA6(U) 水平



②高出力無効 PCON・MCON接続 RCP5-BA6(U) 水平



## ご注意

垂直姿勢での設置はできません。  
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。  
横立て、天吊り仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ取付方向	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-BA6-WA-42P-48-①-P3-②-③	上付き	48相当	高出力有効 高出力無効	6	3	300~2200 (100mm毎)
RCP5-BA6U-WA-42P-48-①-P3-②-③	下付き			6		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	最高速度 (mm/s)							
		300 (mm)	400 (mm)	500 (mm)	600 (mm)	700 (mm)	800 (mm)	900 ~ 2200 (100mm 毎)	
48相当	高出力有効	890	1070	1220	1340	1400	1440	1500	
	高出力無効	890	1070	1220	1300	1350	1400		

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
300	—	1300	—
400	—	1400	—
500	—	1500	—
600	—	1600	—
700	—	1700	—
800	—	1800	—
900	—	1900	—
1000	—	2000	—
1100	—	2100	—
1200	—	2200	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	—
天吊り取付け仕様	CIM	→ 2-616	—
左横立て取付け仕様	SIL	→ 2-634	—
右横立て取付け仕様	SIR	→ 2-634	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.08mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向44.5N・m Mb方向44.5N・m Mc方向89.2N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向15.7N・m Mb方向15.7N・m Mc方向31.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 150mm以下、Mb、Mc方向: 150mm以下  
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

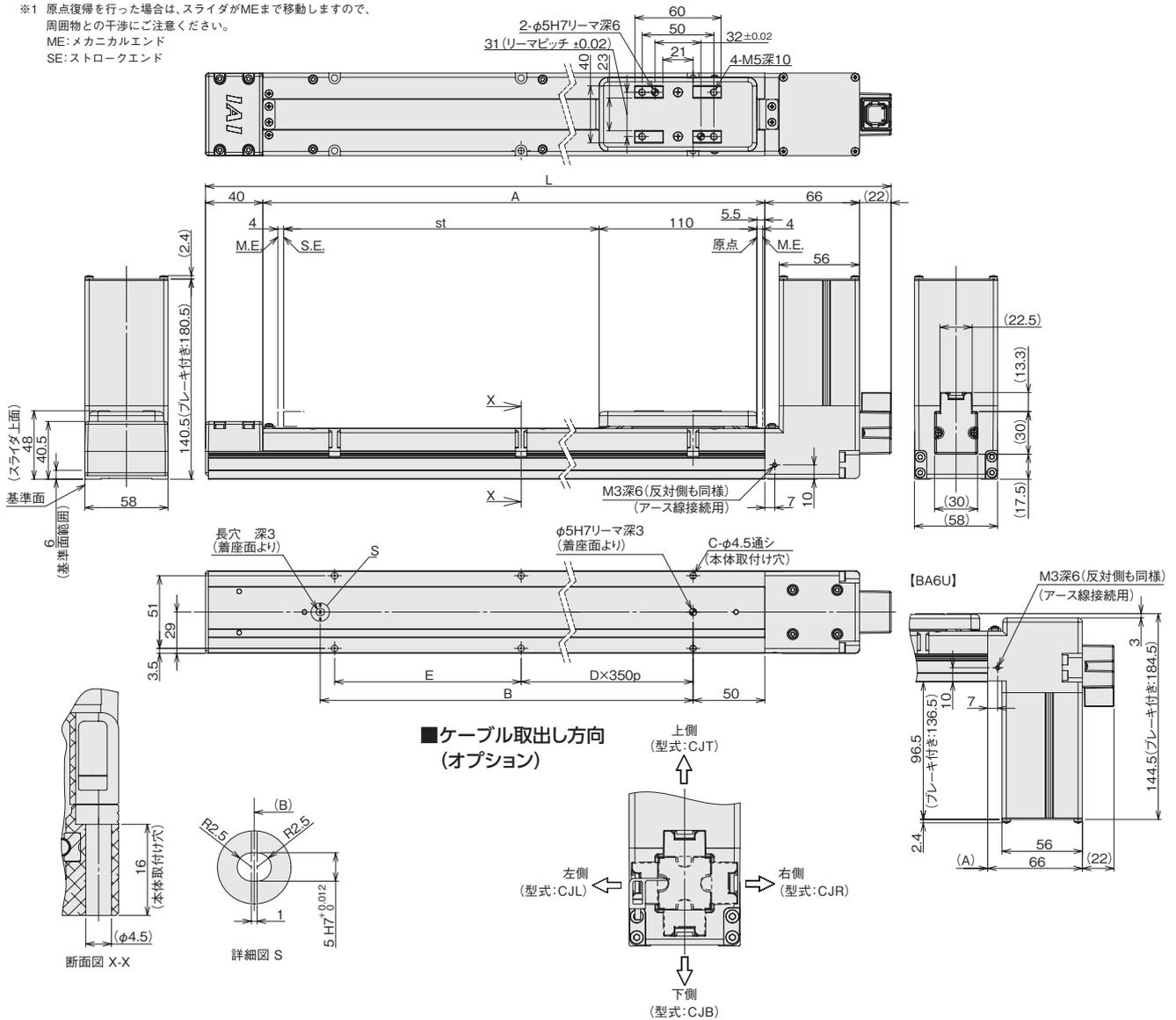
寸法図

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



※アクチュエータの取付方法は上面からのボルト固定のみです。

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	
L	558	658	758	858	958	1058	1158	1258	1358	1458	1558	1658	1758	1858	1958	2058	2158	2258	2358	2458	
A	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330	
B	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640	1740	1840	1940	2040	2140	2240	
C	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	
D	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	
E	330	80	180	280	380	130	230	330	80	180	280	380	130	230	330	80	180	280	380	130	
質量 (kg)	プレーキ無し	2.2	2.4	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4.8	5	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3
	プレーキ有り	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5	5.2	5.4	5.6	5.8	6	6.3	6.5	6.7

※上表の質量の値は、BA6の場合です。BA6Uは質量が0.2kgアップします。

適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193

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

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISP

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

# RCP5-BA7/BA7U

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 70mm | 24Vパルスモータ | ベルトタイプ

■型式項目	RCP5	WA	56P	48	P3
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク
	BA7: ベルトタイプ モータ上付き BA7U: ベルトタイプ モータ下付き	WA: バッテリーレス アプン	56P: パルスモータ 56□サイズ	48: 48mm 相当	300: 300mm ↓ 2600: 2600mm (100mm毎)
					適応コントローラ
					ケーブル長
					オプション
					P3: PCON MCON MSEL
					N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル
					下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出し方向は いずれかの記号を 必ず選択してください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ上付き仕様になります。

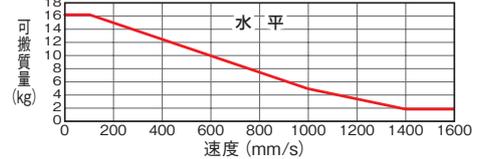
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



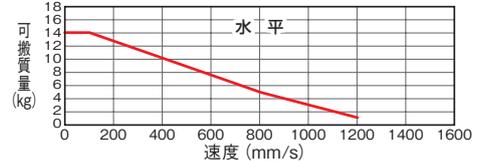
- ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は100mm/s以上でご使用ください。
- RCP5 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。
- 押付け動作を行うことはできません。

## ■速度と可搬質量の相関図

### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP5-BA7(U) 水平



### ②高出力無効 PCON・MCON接続 RCP5-BA7(U) 水平



## ご注意

垂直姿勢での設置はできません。  
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。  
横立て、天吊り仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ取付方向	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-BA7-WA-56P-48-①-P3-②-③	上付き	48相当	高出力有効 高出力無効	16	300~2600 (100mm毎)	
RCP5-BA7U-WA-56P-48-①-P3-②-③	下付き			14		
				16		
				14		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	最高速度 (mm/s)									
		300	400	500	600	700	800	900	1000	2600	
48相当	高出力有効	890	1070	1220	1340	1450	1520	1550	1600	1000	
	高出力無効	890	1070	1120	1200						

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
300	—	1500	—
400	—	1600	—
500	—	1700	—
600	—	1800	—
700	—	1900	—
800	—	2000	—
900	—	2100	—
1000	—	2200	—
1100	—	2300	—
1200	—	2400	—
1300	—	2500	—
1400	—	2600	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	—
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
天吊り取付け仕様	CIM	→ 2-616	—
左横立て取付け仕様	SIL	→ 2-634	—
右横立て取付け仕様	SIR	→ 2-634	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.08mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向80.7N・m Mb方向80.7N・m Mc方向175N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向33.2N・m Mb方向33.2N・m Mc方向72.3N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

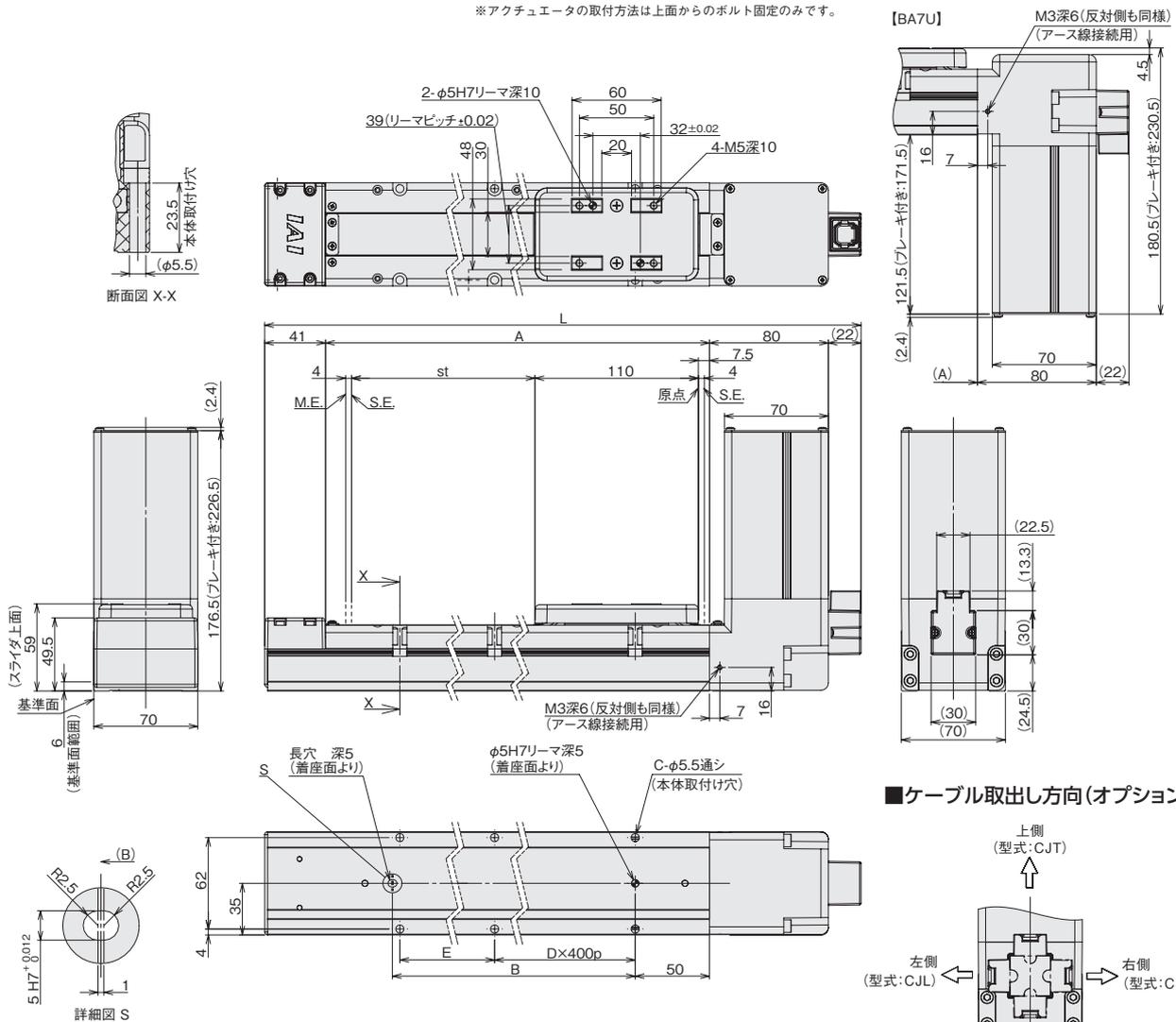
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 180mm以下、Mb、Mc方向: 180mm以下  
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ME:メカニカルエンド
- SE:ストロークエンド
- ※アクチュエータの取付方法は上面からのボルト固定のみです。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600		
L	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878		
A	435	535	635	735	835	935	1035	1135	1235	1335	1435	1535	1635	1735	1835	1935	2035	2135	2235	2335	2435	2535	2635	2735		
B	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640	1740	1840	1940	2040	2140	2240	2340	2440	2540	2640		
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16		
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6		
E	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235		
質量 (kg)	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.5	7.8	8.1	8.5	8.8	9.1	9.5	9.8	10.2	10.5	10.8	11.2	11.5		
	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10.1	10.4	10.8	11.1	11.4	11.8	12.1

※上表の質量の値は、BA7の場合です。BA7Uは質量が0.2kgアップします。

■適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256	-	→6-29	
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193

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

# RCP4-SA3C

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 32mm    24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP4-SA3C-I-28P** - [ ] - [ ] - **P3** - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル    28P:パルスモーター    6: 6mm    25: 25mm    P3:PCON    N:無し    下記オプション  
 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。    28□サイズ    4: 4mm    ?    MCON    P: 1m    価格表参照  
 2: 2mm    300: 300mm (25mm 毎)    MSEL    S: 3m    M: 5m    X□: 長さ指定  
 R□: ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

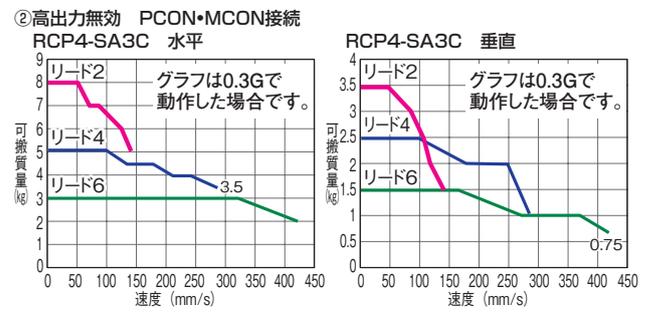
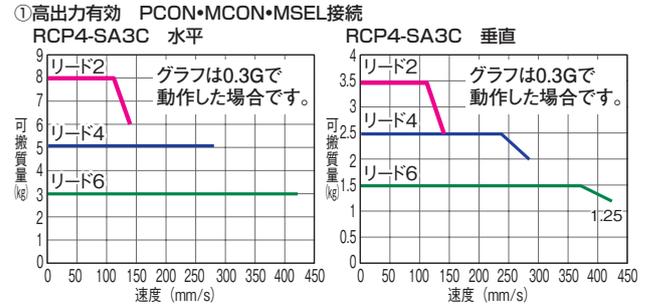


技術資料 ▶ 1-323  
 特対対応 ▶ 1-357



- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、1-449ページの「速度+加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作については、1-387ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA3C-I-28P-6-①-P3-②-③	6	3	1.5	25~300 (25mm毎)
RCP4-SA3C-I-28P-4-①-P3-②-③	4	5	2.5	
RCP4-SA3C-I-28P-2-①-P3-②-③	2	8	3.5	

#### ■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	25~300 (25mm毎)
6	高出力有効	420
	高出力無効	
4	高出力有効	280
	高出力無効	
2	高出力有効	140
	高出力無効	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
25	-	175	-
50	-	200	-
75	-	225	-
100	-	250	-
125	-	275	-
150	-	300	-

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
原点確認センサ (右側)	HSR	→ 2-625	-
原点確認センサ (左側)	HSL	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-

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

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向5.00N・m Mb方向7.10N・m Mc方向7.90N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向3.82N・m Mb方向5.45N・m Mc方向6.10N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

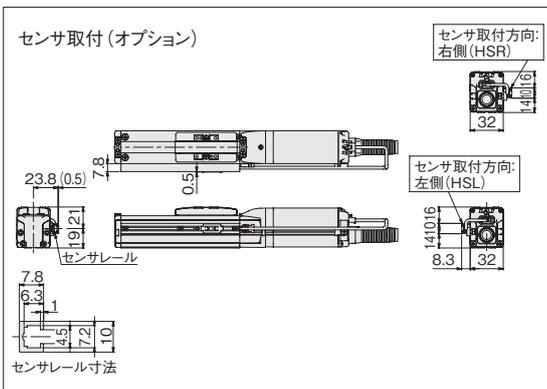
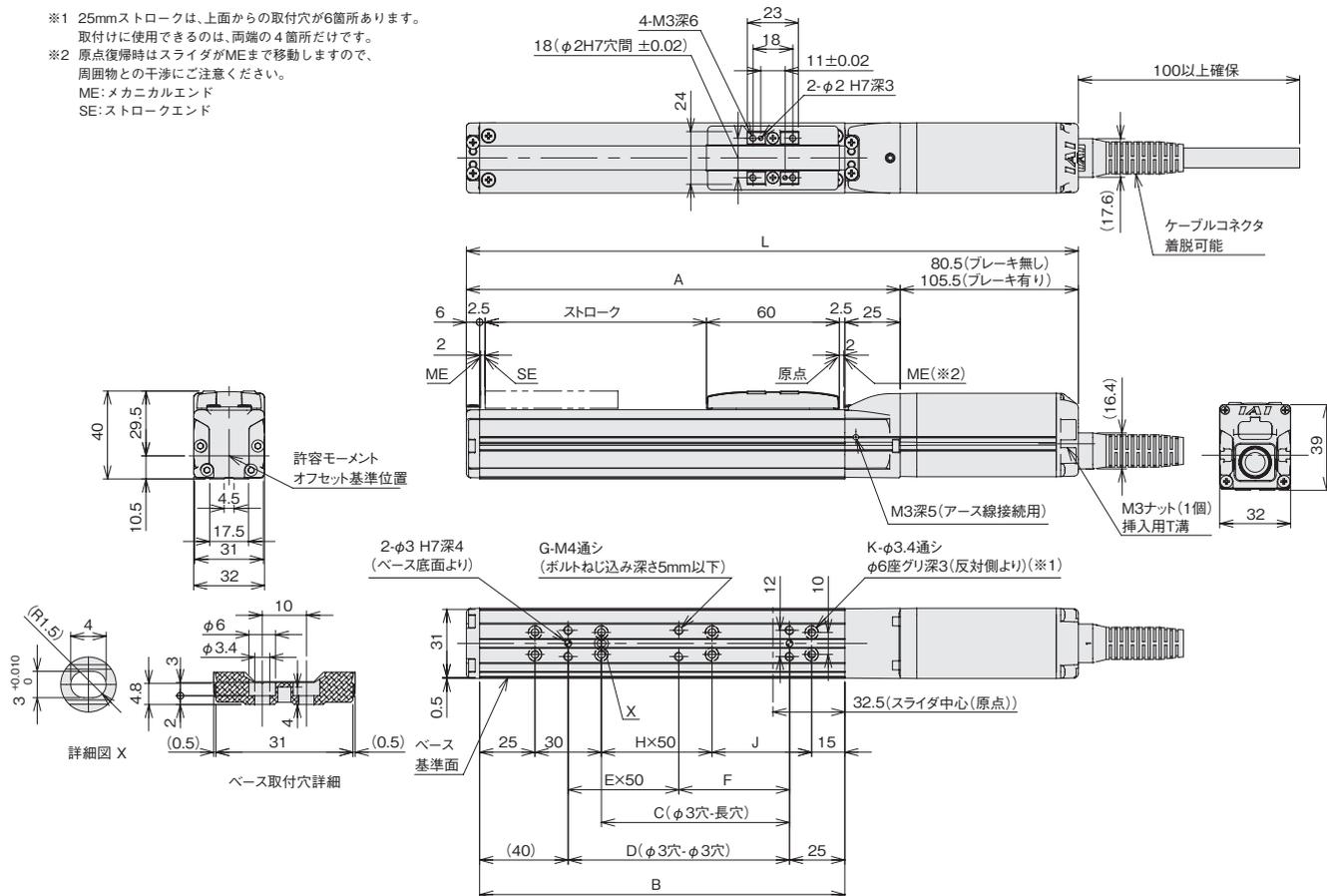
・張出し負荷長の目安/Ma方向:100mm以下、Mb、Mc方向:100mm以下  
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	201.5	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
ブレーキ無し	201.5	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
ブレーキ有り	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5	501.5
A	121	146	171	196	221	246	271	296	321	346	371	396
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
D	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
F	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
J	(20)	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
K	(6)	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
質量 (kg)	0.51	0.55	0.58	0.61	0.65	0.68	0.71	0.75	0.78	0.81	0.85	0.88
	0.6	0.64	0.67	0.7	0.74	0.77	0.8	0.84	0.87	0.9	0.94	0.97

適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジション	パルス列	プログラム						
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51			
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—				64	—	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	—	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		—	—	●						
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→6-193		

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

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
ケーブルタイプ  
リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISPB  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB

NS  
IF  
FS

# RCP4-SA5C

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 52mm    24Vパルスモーター

型式項目	RCP4-SA5C-I-42P					P3		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモーター 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm 毎)	P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



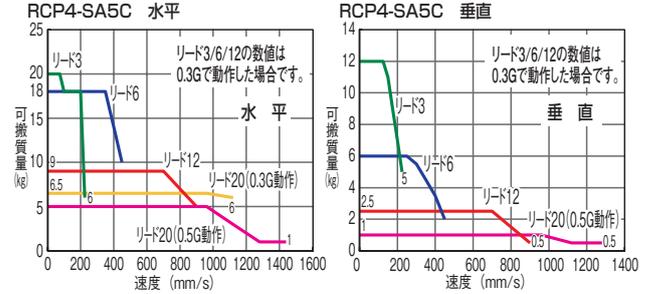
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

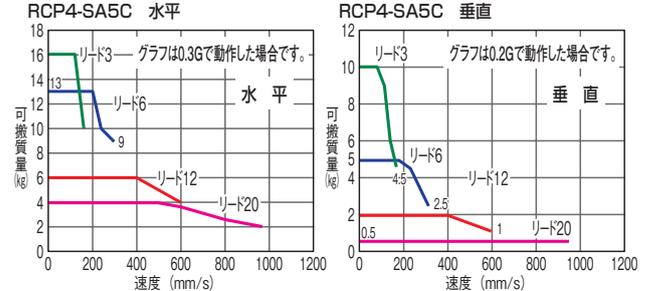
- 最大可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。  
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は1-449ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

#### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



#### ②高出力無効 PCON・MCON接続



### アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 (※)0.2Gの場合の値です。		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA5C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	6.5	1	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	4	0.5(※)	
RCP4-SA5C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	9	2.5	
		高出力無効	6	2	
RCP4-SA5C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	18	6	
		高出力無効	13	5	
RCP4-SA5C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	20	12	
		高出力無効	16	10	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■ストロークと最高速度 <>内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

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

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	—
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	—

### アクチュエータ仕様

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

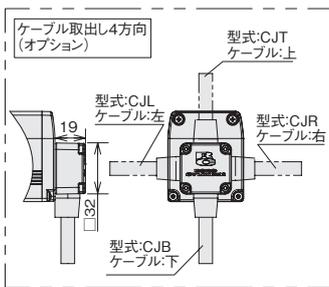
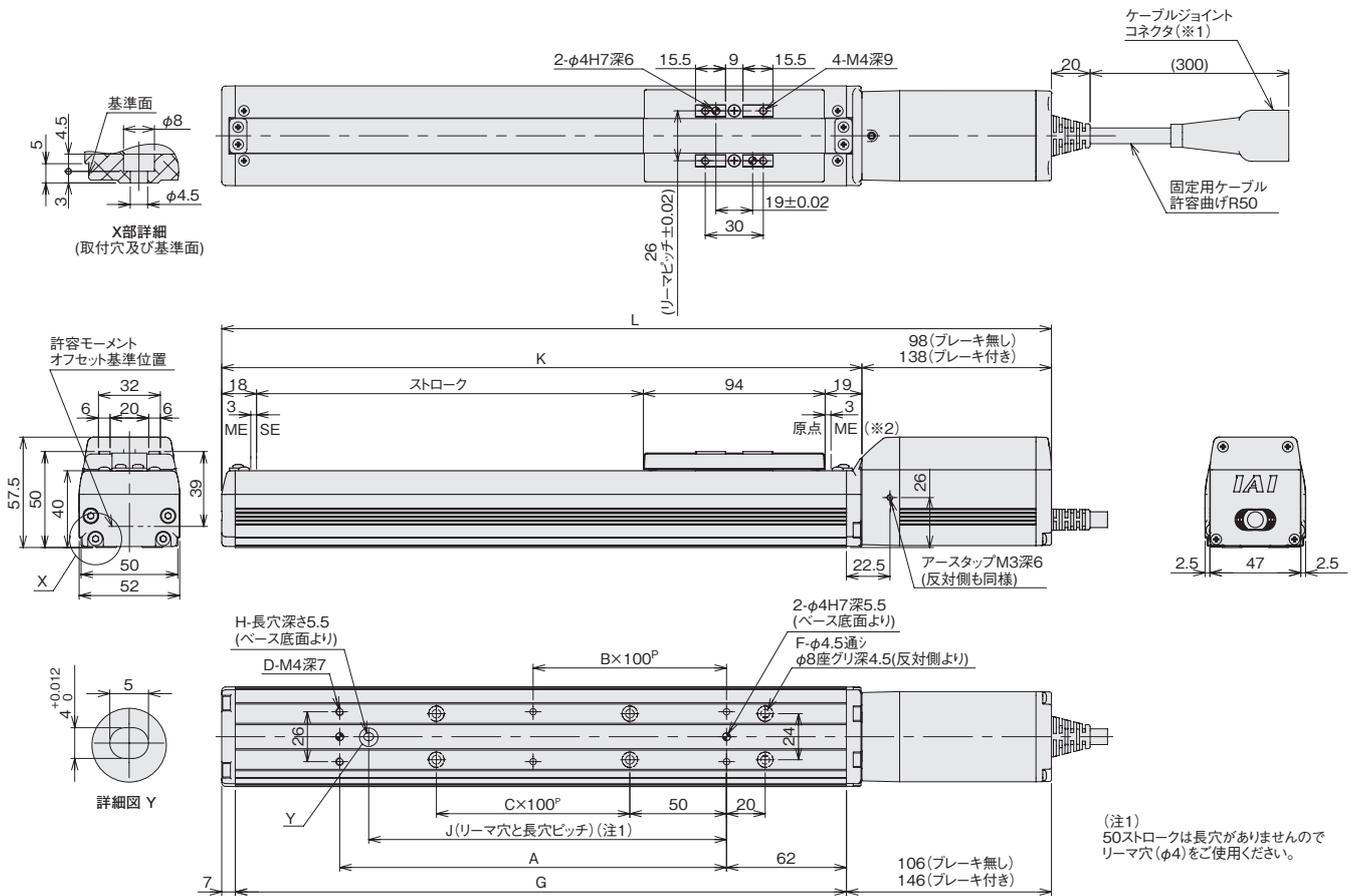
・張出し負荷長の目安 / Ma方向: 150mm以下、Mb、Mc方向: 150mm以下  
(※1) 【 】内はリード20の場合です。  
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

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

(注1) 50ストロークは長穴がありませんので、リマ穴(φ4)をご使用ください。

適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	-	30000	-	→6-193

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

# RCP4-SA6C

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 58mm    24Vパルスモーター

## ■型式項目 RCP4-SA6C-I-42P-□-□-□-□-□-□-□-□-□-□

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

I:インクリメンタル    42P:パルスモーター    20:20mm    50:50mm    P3:PCON    N:無し    下記オプション  
 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。    42□サイズ    12:12mm    ?    MCON    P:1m    価格表参照  
 6:6mm    800:800mm    MSEL    S:3m    M:5m  
 3:3mm    (50mm毎)

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご確認ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



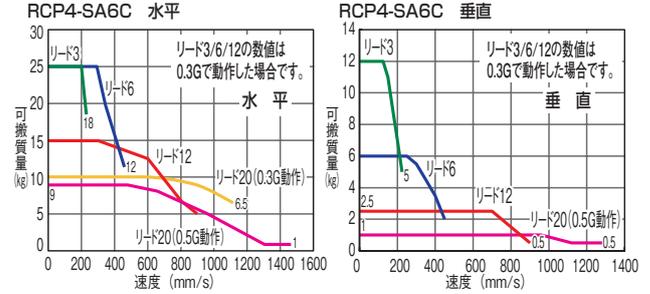
技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

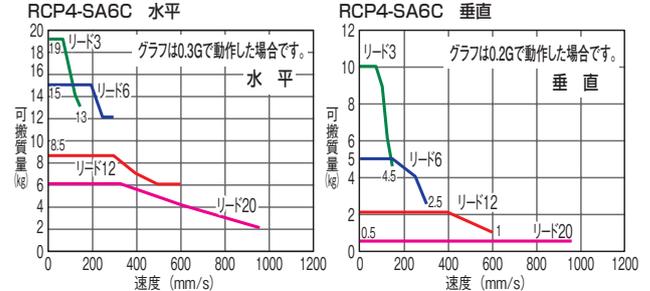
(1) 最大可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。  
 (※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は1-449ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。  
 (2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)  
 (3) 押付け動作については1-387ページをご確認ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

#### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



#### ②高出力無効 PCON・MCON接続



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA6C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	6	
RCP4-SA6C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
			高出力無効	8.5	
RCP4-SA6C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
			高出力無効	15	
RCP4-SA6C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	12	
			高出力無効	19	10

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご確認ください。

#### ■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1440<1280>	1230	1045	905	785	690	615	
	高出力無効		960		905	785	690	615	
	高出力無効								
12	高出力有効	900	795	670	570	490	430	375	335
	高出力無効		600		570	490	430	375	335
	高出力無効								
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力無効		300		285	245	215	185	165
	高出力無効								
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効		150		140	120	105	90	80
	高出力無効								

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご確認ください。

#### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	—
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	—

### アクチュエータ仕様

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

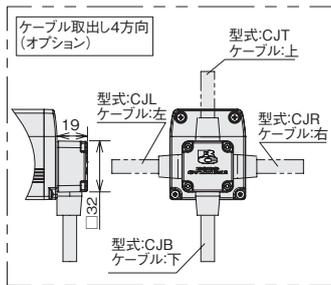
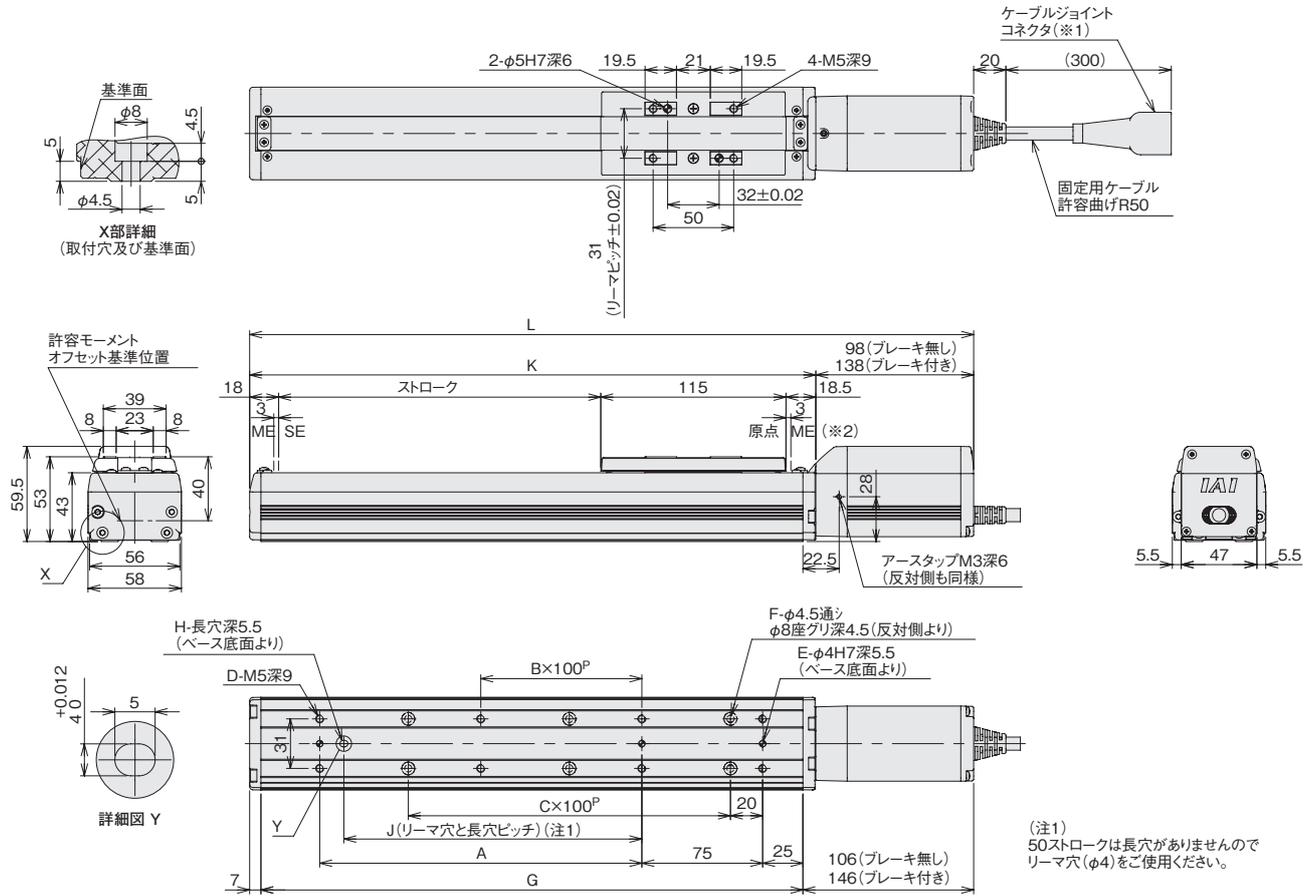
・張出し負荷長の目安 / Ma方向:220mm以下、Mb、Mc方向:220mm以下  
 (※1) 【 】内はリード20の場合です。  
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

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

(注1) 50ストロークは長穴がありませんのでリマ穴(φ4)をご使用ください。

適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	 DeviceNet, CC-Link, CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。			
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193

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

# RCP4-SA7C

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 73mm    24Vパルスモーター

型式項目	RCP4-SA7C-I-56P					P3		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50: 50mm ? 800: 800mm (50mm 毎)	P3:PCON MCON MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定 R□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



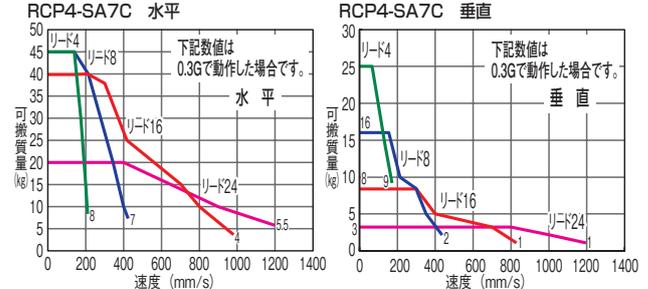
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

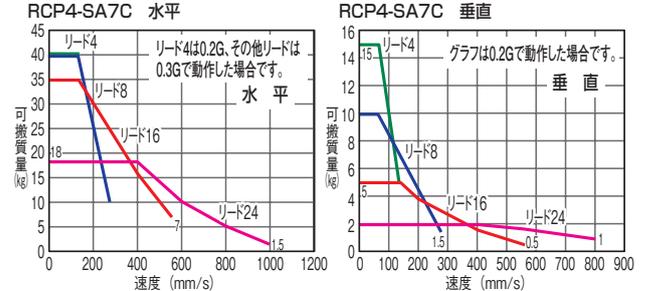
- 最大可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。  
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は1-449ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- 押付け動作については1-387ページをご確認ください。

## ■速度と可搬質量の相関図

### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



### ②高出力無効 PCON・MCON接続



## アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 (※)0.2Gの場合の値です。		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA7C-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	18	2 (※)	
RCP4-SA7C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	35	5 (※)	
RCP4-SA7C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	40	10 (※)	
RCP4-SA7C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	40 (※)	15 (※)	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご確認ください。

## ■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

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

※リード8とリード4は加速度0.1Gの場合です。

## ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご確認ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	—
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	—

## アクチュエータ仕様

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

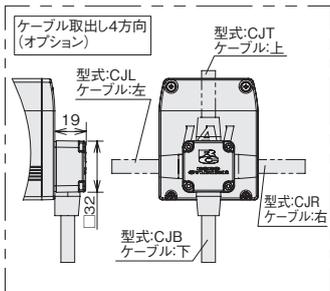
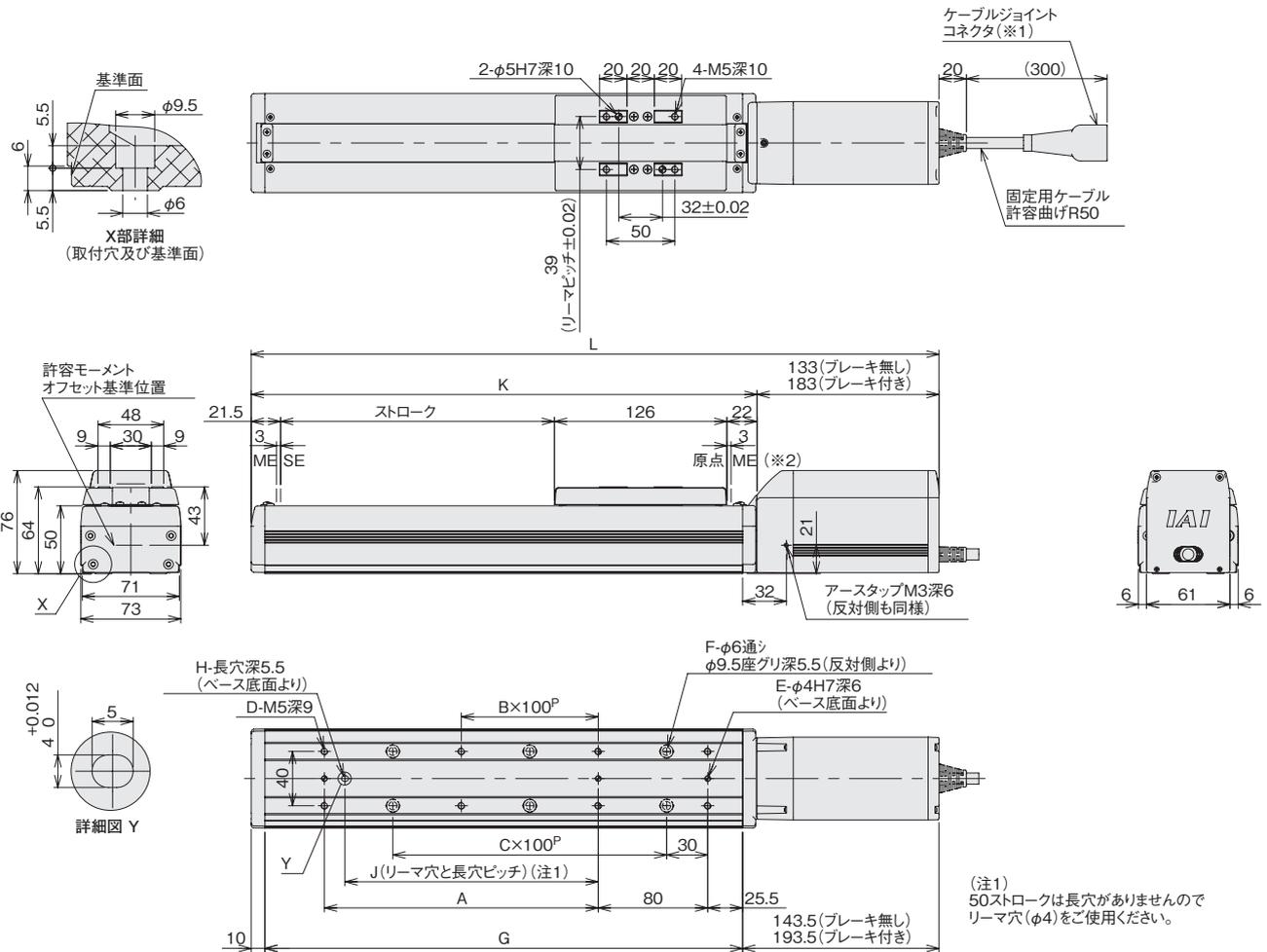
・張出し負荷長の目安 / Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下  
(※1) 【 】内はリード24の場合です。  
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択						
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	 DeviceNet, CC-Link, CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51			
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					 EtherCAT, EtherNet/IP	64	-
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	 SCSNET				256		
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-		→6-193	

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

# RCP4-SA3R

簡易防塵仕様    モータユニット型    モータ折返し    本体幅 32mm    24Vパルスモータ

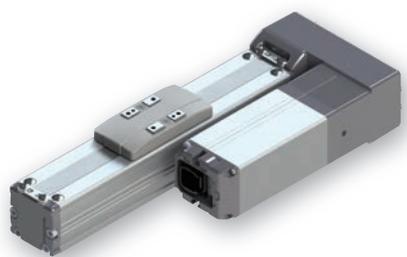
■型式項目 **RCP4-SA3R-I-28P** - [ ] - [ ] - **P3** - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル    28P:パルスモータ    6: 6mm    25: 25mm    P3:PCON    N:無し    下記オプション  
 ※簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。    28□サイズ    4: 4mm    ?    MCON    P: 1m    価格表参照  
 2: 2mm    300: 300mm (25mm 毎)    MSEL    S: 3m    ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。  
 ※コントローラは付属しません。    R□□: ロボットケーブル



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



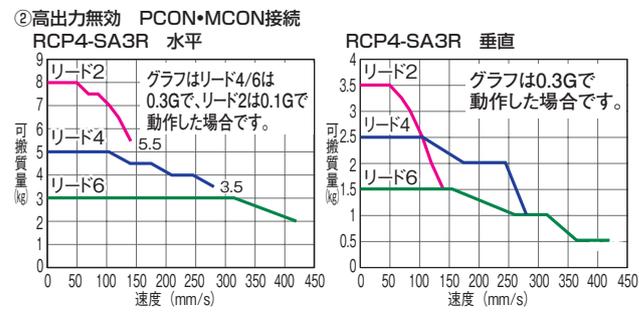
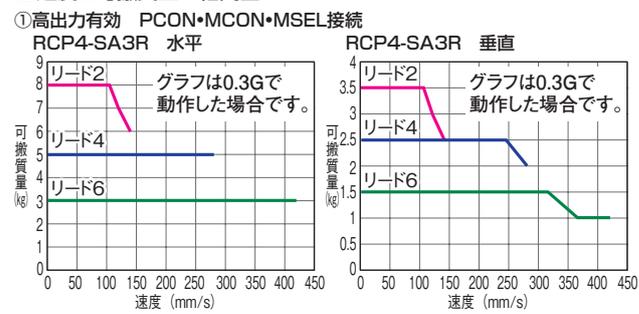
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、1-451ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作については、1-387ページをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA3R-I-28P-6-①-P3-②-③	6	3	1.5	25~300 (25mm毎)
RCP4-SA3R-I-28P-4-①-P3-②-③	4	5	2.5	
RCP4-SA3R-I-28P-2-①-P3-②-③	2	8	3.5	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

### ■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	25~300 (25mm毎)
6	高出力有効	420
	高出力無効	
4	高出力有効	280
	高出力無効	
2	高出力有効	140
	高出力無効	

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
25	-	175	-
50	-	200	-
75	-	225	-
100	-	250	-
125	-	275	-
150	-	300	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
原点確認センサ (左側) (注1)	HSL	→ 2-625	-
原点確認センサ (右側) (注1)	HSR	→ 2-625	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
背面取付けプレート	RP	→ 2-633	-

(注1) モータ折返し方向がMLの際は「HSR」を、モータ折返し方向がMRの際は「HSL」をご選択ください。

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向6.30N・m Mb方向8.90N・m Mc方向10.0N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向3.82N・m Mb方向5.45N・m Mc方向6.10N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

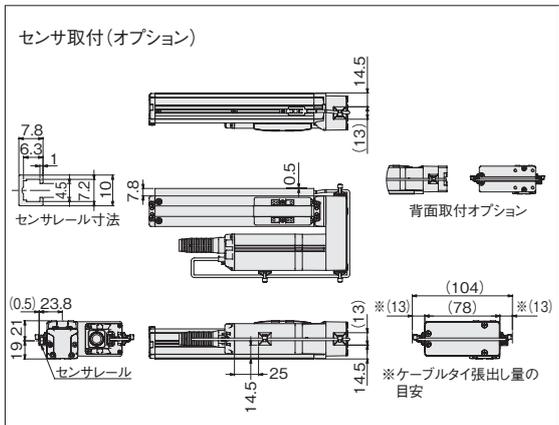
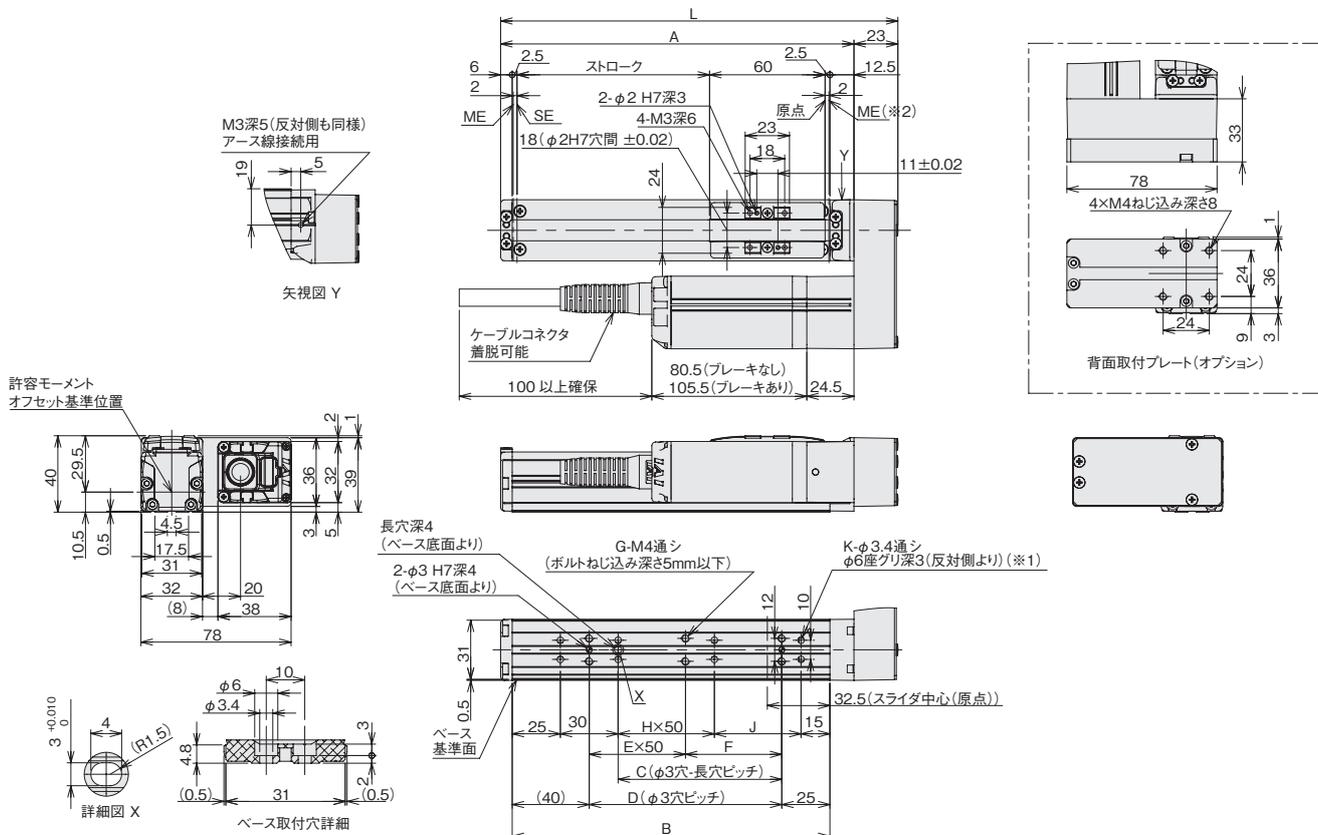
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 100mm以下、Mb、Mc方向: 100mm以下  
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
L	標準	131.5	156.5	181.5	206.5	231.5	256.5	281.5	306.5	331.5	356.5	381.5	406.5
前面取付オプション		141.5	166.5	191.5	216.5	241.5	266.5	291.5	316.5	341.5	366.5	391.5	416.5
A	108.5	133.5	158.5	183.5	208.5	233.5	258.5	283.5	308.5	333.5	358.5	383.5	
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365	
C	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285	
D	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
F	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50	
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
J	(20)	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	
K	(6)	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
質量 (kg)	ブレーキ無し 0.64	0.68	0.71	0.74	0.78	0.81	0.84	0.88	0.91	0.94	0.98	1.01	
	ブレーキ有り	0.73	0.77	0.80	0.83	0.87	0.90	0.93	0.97	1.00	1.03	1.10	

適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	64	—	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	—	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→6-193

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

# RCP4-SA5R

簡易防塵仕様    モータユニット型    モータ折返し    本体幅 52mm    24Vパルスモータ

型式項目	RCP4-SA5R-I-42P					P3		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm 毎)	P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入ください。
※コントローラは付属しません。 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。								



※垂直・横立・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323

特注対応 ▶ 1-357

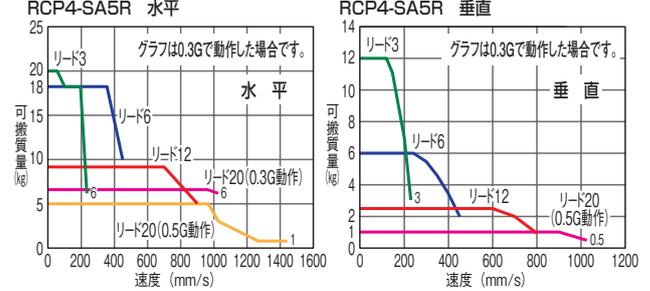
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

**POINT** 選定上の注意

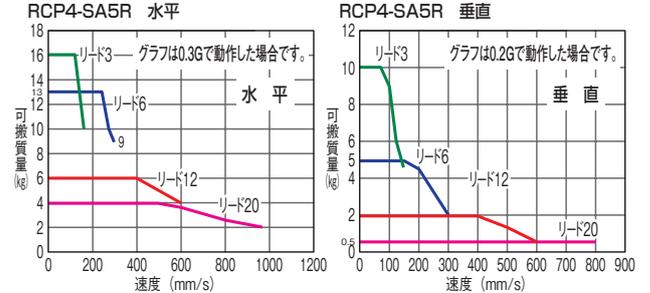
- 最大可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。  
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は1-451ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図

### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



### ②高出力無効 PCON・MCON接続



## アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA5R-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	6.5	1	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	4	
RCP4-SA5R-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	9	2.5	
			高出力無効	6	
RCP4-SA5R-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	18	6	
			高出力無効	13	
RCP4-SA5R-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	20	12	
			高出力無効	16	10

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

## ■ストロークと最高速度 <>内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm 毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1440<1120>	1225<1120>	1045	900	785	690	610	610
	高出力無効	960<800>	900<800>	785	690	610	610	610	610
12	高出力有効	900<800>	795	665	570	490	425	375	330
	高出力無効	600	600	570	490	425	375	330	330
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力無効	300	300	285	245	215	185	165	165
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効	150	150	140	120	105	90	80	80

## ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	—
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	—
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	—

## アクチュエータ仕様

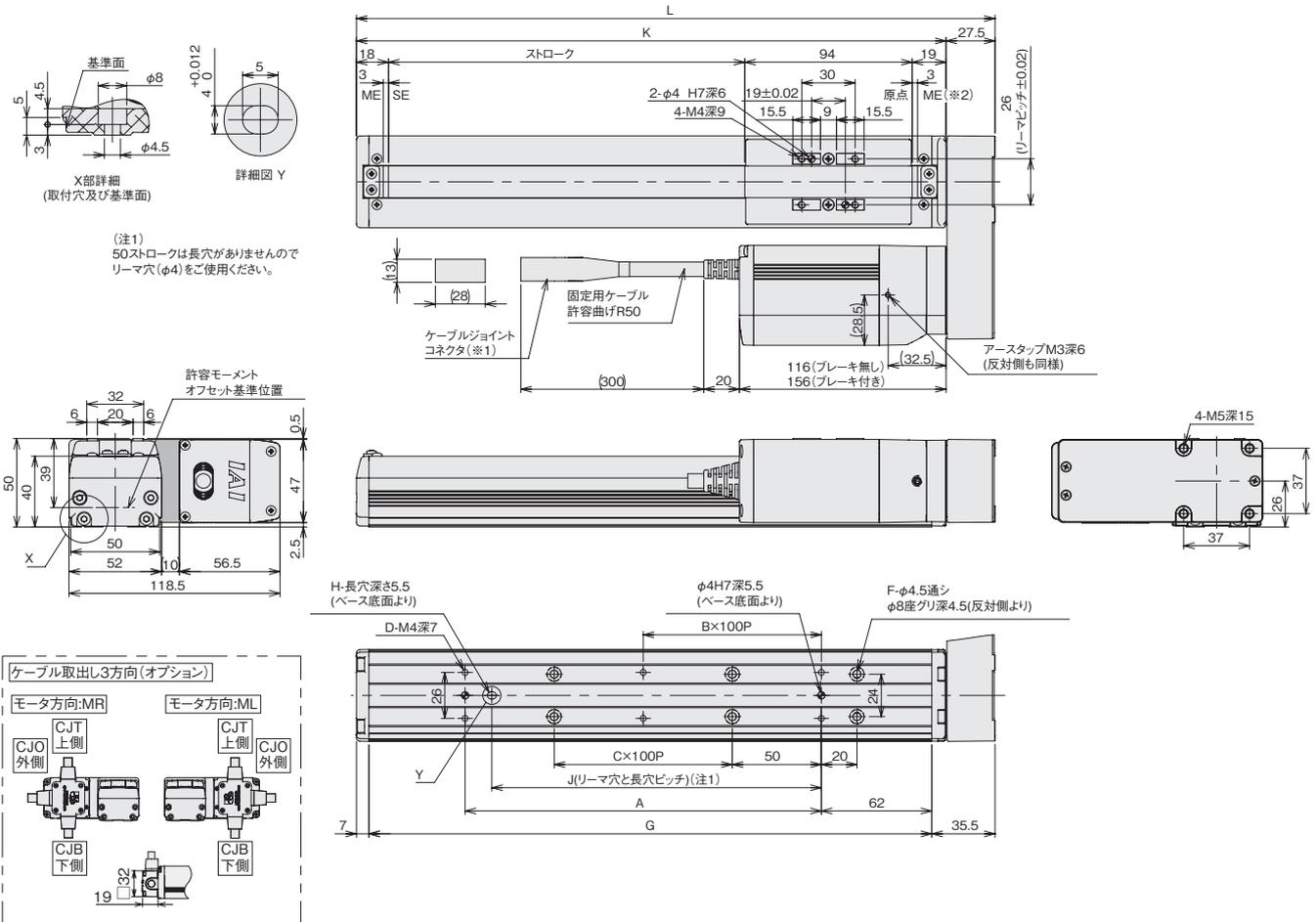
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向18.6N・m Mb方向26.6N・m Mc方向47.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向5.81N・m Mb方向8.30N・m Mc方向14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
*張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb、Mc方向:150mm以下	
(※1) 【】内はリード20の場合です。	
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。	
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。	

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



**ご注意**  
スライダ取付物がモータユニット  
上面に張り出す場合は、モータユ  
ニットとの干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931
質量 (kg)	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9
	1.7	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1

適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet SCSNET	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193

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

スライダタイプ  
ロボットタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボタイプ

# RCP4-SA6R

- 簡易防塵仕様
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 58mm
- 24Vパルスモータ

■型式項目	RCP4-SA6R-I-42P					P3		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm 毎)	P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



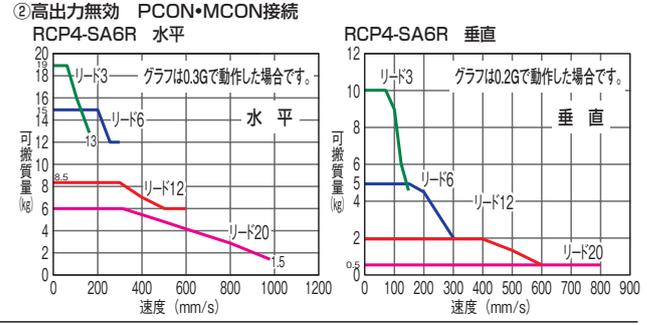
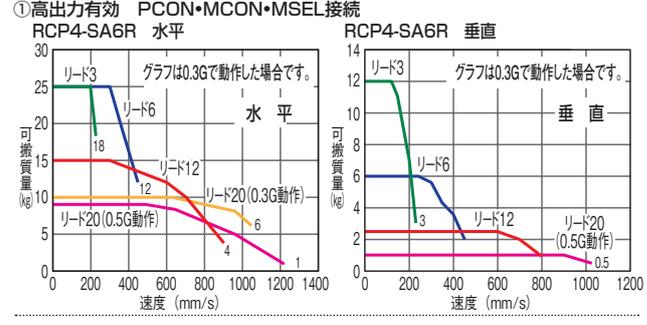
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

**POINT** 選定上の注意

- 最大可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(\*)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
- 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は1-451ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図



### ■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA6R-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	6	0.5 (※)	
RCP4-SA6R-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
		高出力無効	8.5	2	
RCP4-SA6R-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
		高出力無効	15	5	
RCP4-SA6R-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	12	
		高出力無効	19	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm 毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1280<1120>	1230<1120>	1045	905	785	690	615	615
	高出力無効	960<800>	905<800>	785	690	615			
12	高出力有効	900	795	670	570	490	430	375	335
	高出力無効	600	570	490	430	375	335		
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力無効	300	285	245	215	185	165		
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効	150	140	120	105	90	80		

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	—
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	—
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	—

■アクチュエータ仕様

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

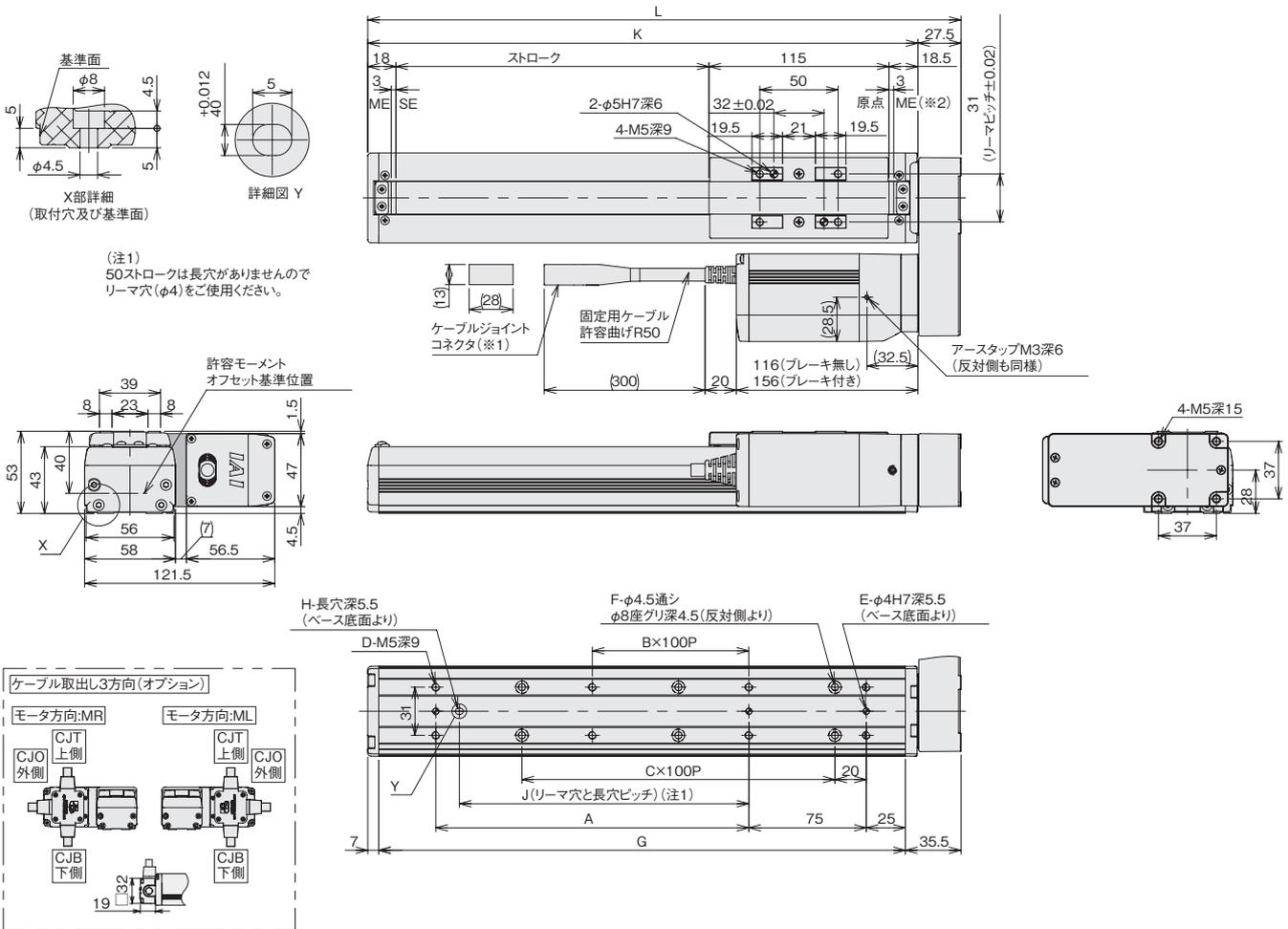
・張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb、Mc方向:220mm以下  
(※1)【】内はリード20の場合です。  
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	201.5	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5
質量 (kg)	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6
	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.6	4.8

ご注意  
スライダ取付物がモータユニット  
上面に張り出す場合は、モータユ  
ニットとの干渉にご注意ください。

適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	CC-Link EtherNet/IP	64	—	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです				256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	CompoNet SSCNET/IIH	256	—	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	—

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

# RCP4-SA7R

簡易防塵仕様    モータユニット型    モータ折返し    本体幅 **73mm**    **24V** パルスモータ

型式項目	<b>RCP4-SA7R-I-56P</b>					<b>P3</b>		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合は型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm 毎)	P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入ください。
※コントローラは付属しません。 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。								



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

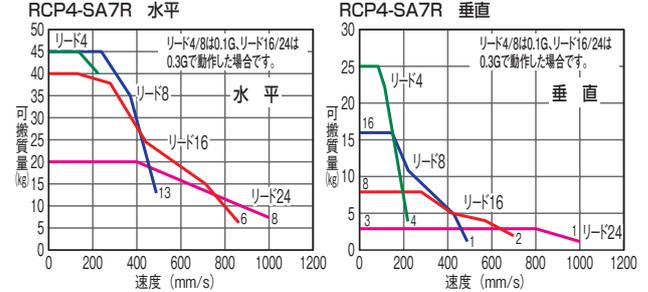
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

**POINT** 選定上の注意

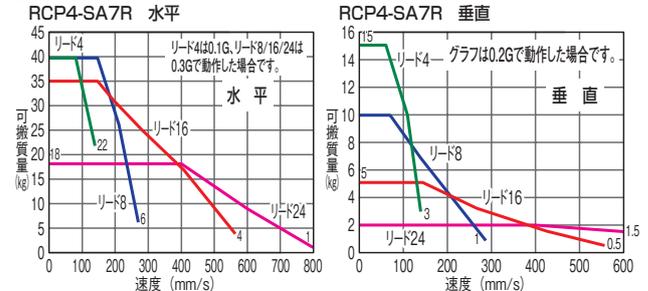
- 最大可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(\*)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
- 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は1-451ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

#### ①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



#### ②高出力無効 PCON・MCON接続



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA7R-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	18	2(*)	
RCP4-SA7R-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
		高出力無効	35	5(*)	
RCP4-SA7R-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
		高出力無効	40	10(*)	
RCP4-SA7R-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
		高出力無効	40(*)	15(*)	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

#### ■ストロークと最高速度 <>内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

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

※リード8とリード4は加速度0.1Gの場合です。

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	515
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	—
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	—
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	—

### アクチュエータ仕様

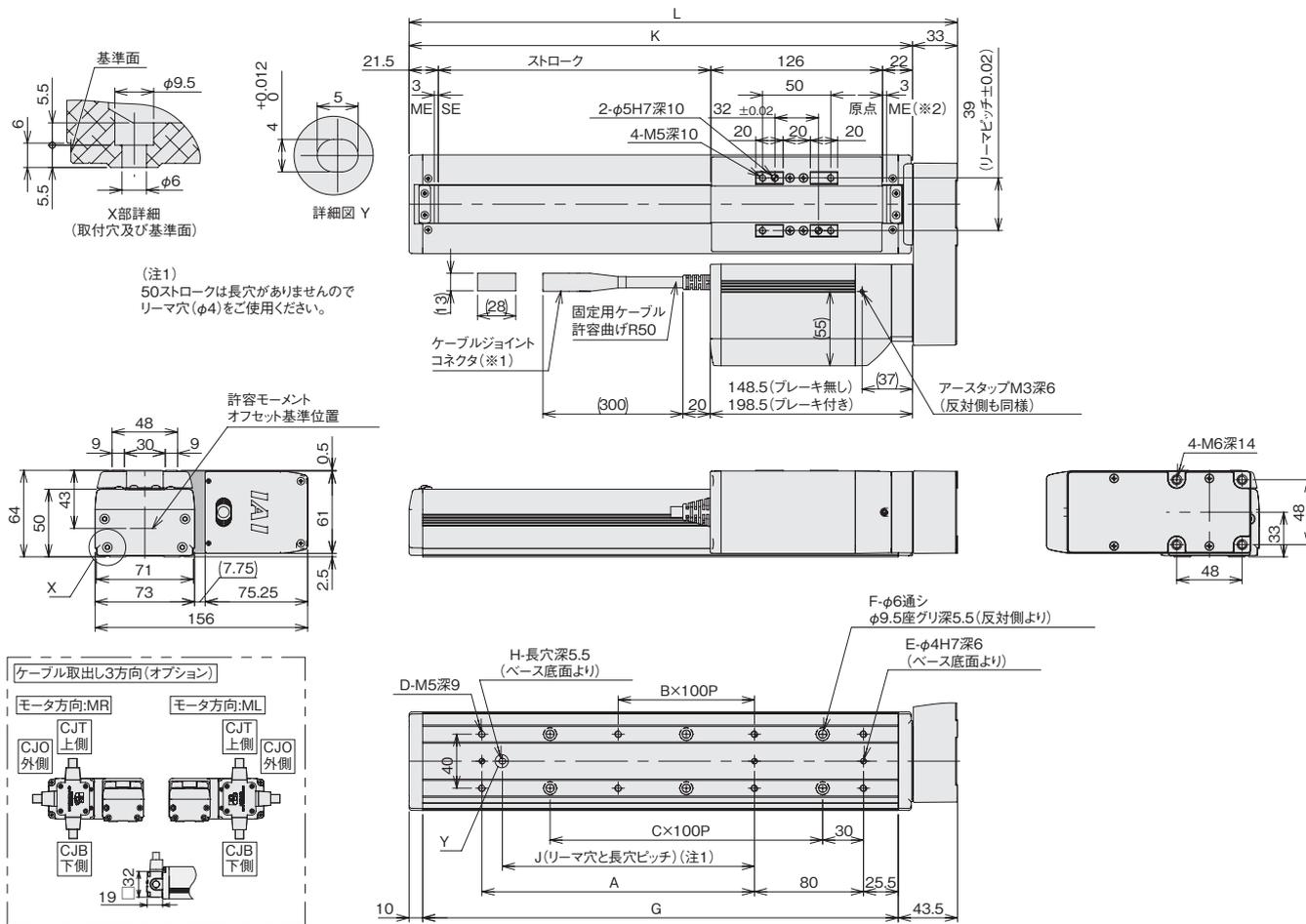
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向50.4N・m Mb方向71.9N・m Mc方向138N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向20.7N・m Mb方向29.6N・m Mc方向56.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)
*張出し負荷長の目安/Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下	
(※1)【】内はリード24の場合です。	
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。	
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。	

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



**ご注意**  
スライダ取付物がモータユニット  
上面に張り出す場合は、モータユ  
ニットとの干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5
質量 (kg)	プレーキ無し 3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	6.0	6.2	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4
	プレーキ有り 4.3	4.5	4.8	5.0	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	7.0	7.2	7.5	7.7	8.0

適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	CC-Link EtherNet/IP	64	—	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです				256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	CompoNet SCSNET	256	—	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	—	→6-193

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

# RCP3-SA2AC

細小型 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 22mm 24Vパルスモータ すべりネジ仕様

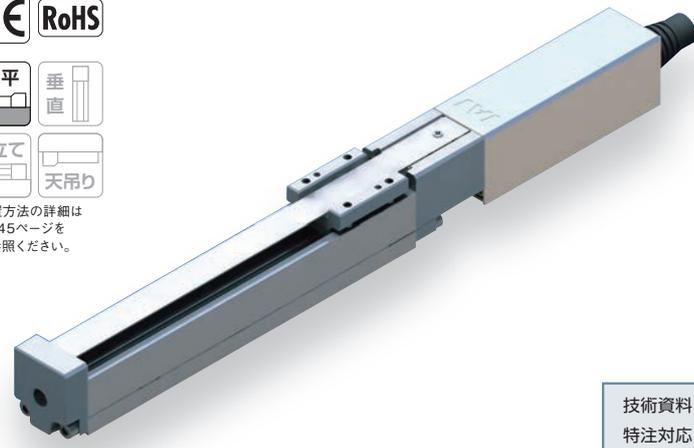
型式項目 **RCP3-SA2AC-I-20P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「1」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	25:25mm 100:100mm (25mm 毎)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m	NM:原点逆仕様

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

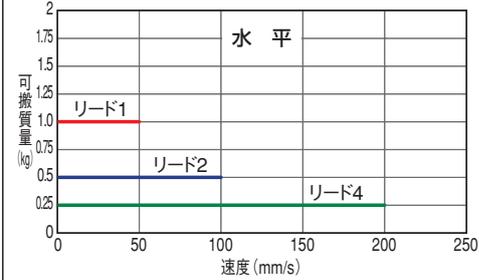


※設置方法の詳細は1-345ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

速度と可搬質量の相関図  
RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
  - 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
  - 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途で使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※1-90 ページ参照)
  - 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		横返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度		
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
RCP3-SA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	-	±0.05	25~100 (25mm毎)	4	180	200
RCP3-SA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	-			2	100	
RCP3-SA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	-			1	50	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

### アクチュエータ仕様

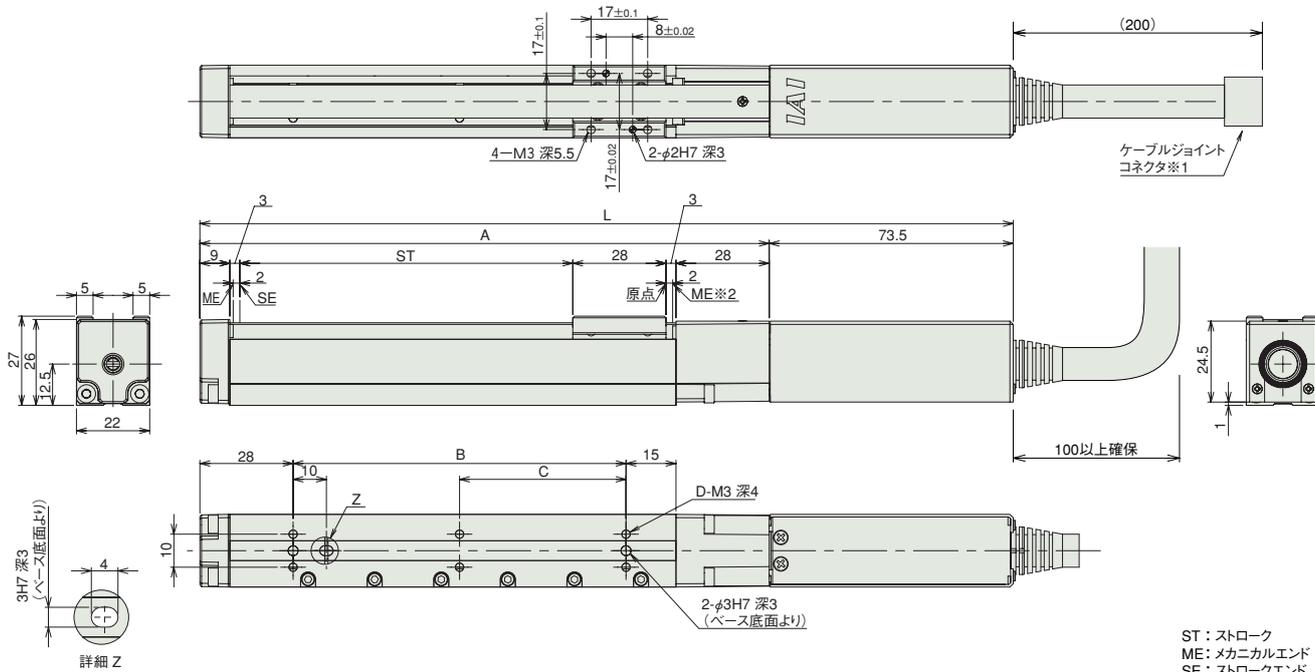
項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	169.5	194.5	219.5	244.5
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.25	0.27	0.29	0.3

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—		EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	64	—
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	—	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→6-193	
その他接続可能機種				PSEL(→6-161)						

スライダタイプ  
 ロッドタイプ  
 テーブルタイプ  
 リニアサーボタイプ

# RCP3-SA2BC

細小型    モータユニット型    モータストレート    本体幅 28mm    24Vパルスモータ    すべりネジ仕様

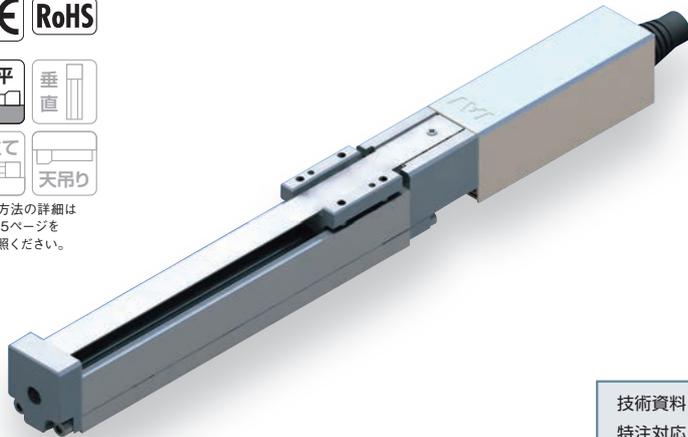
■型式項目 RCP3 - SA2BC - I - 20P - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	25:25mm 150:150mm (25mm 毎)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:原点逆仕様

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



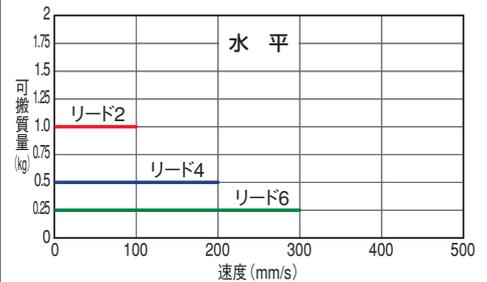
※設置方法の詳細は1-345ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357

### ■速度と可搬質量の相關図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
  - 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
  - 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途で使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※1-90 ページ参照)
  - 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	-	±0.05	25~150 (25mm 毎)
RCP3-SA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	-		
RCP3-SA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	-		

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
すべりネジ / 6	180	280	300
すべりネジ / 4	180	200	
すべりネジ / 2	100		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-
125	-
150	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

#### アクチュエータ仕様

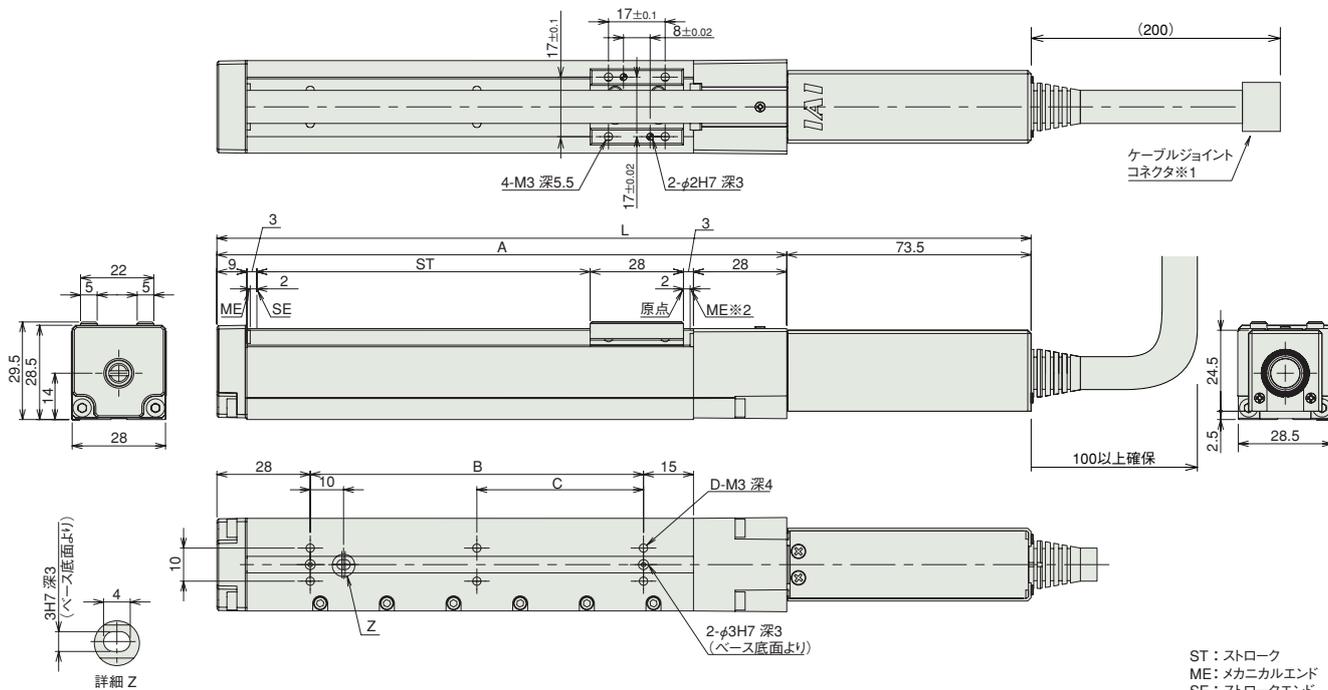
項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	169.5	194.5	219.5	244.5	269.5	294.5
A	96	121	146	171	196	221
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.3	0.32	0.35	0.37	0.4	0.42

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→6-193
その他接続可能機種				PSEL(→6-161)					

注  
・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可  
・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

スライダタイプ  
 ロッドタイプ  
 テーブルタイプ  
 リニアサーボタイプ

# RCP3-SA3C

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 32mm    24Vパルスモーター

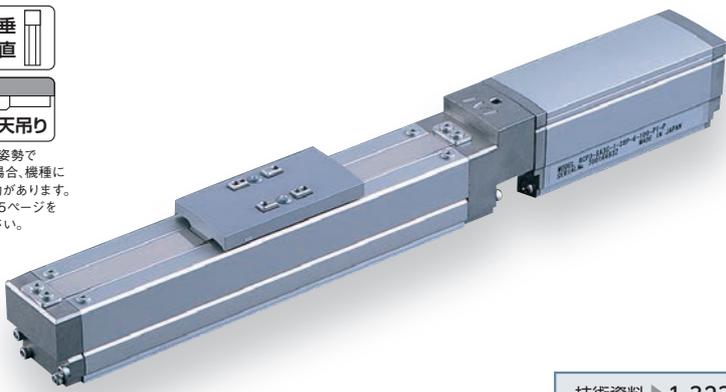
■型式項目 **RCP3-SA3C-I-28P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※簡易アップで使用される場合は型式は「I」になります。	28P:パルスモーター 28□サイズ	6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎認定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



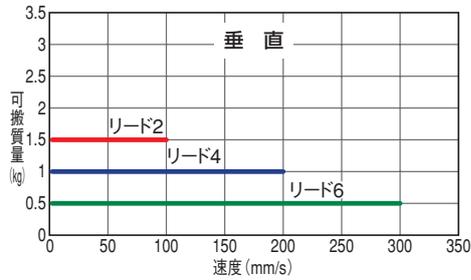
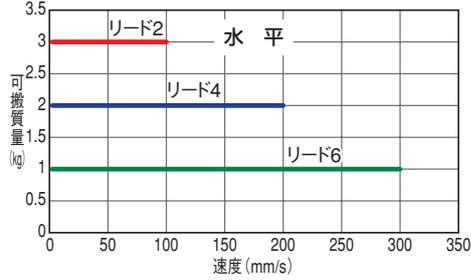
技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA3C-I-28P-6-①-②-③-④	6	1	0.5	50~300 (50mm毎)
RCP3-SA3C-I-28P-4-①-②-③-④	4	2	1	
RCP3-SA3C-I-28P-2-①-②-③-④	2	3	1.5	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
6 / 6	300
4 / 4	200
2 / 2	100

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

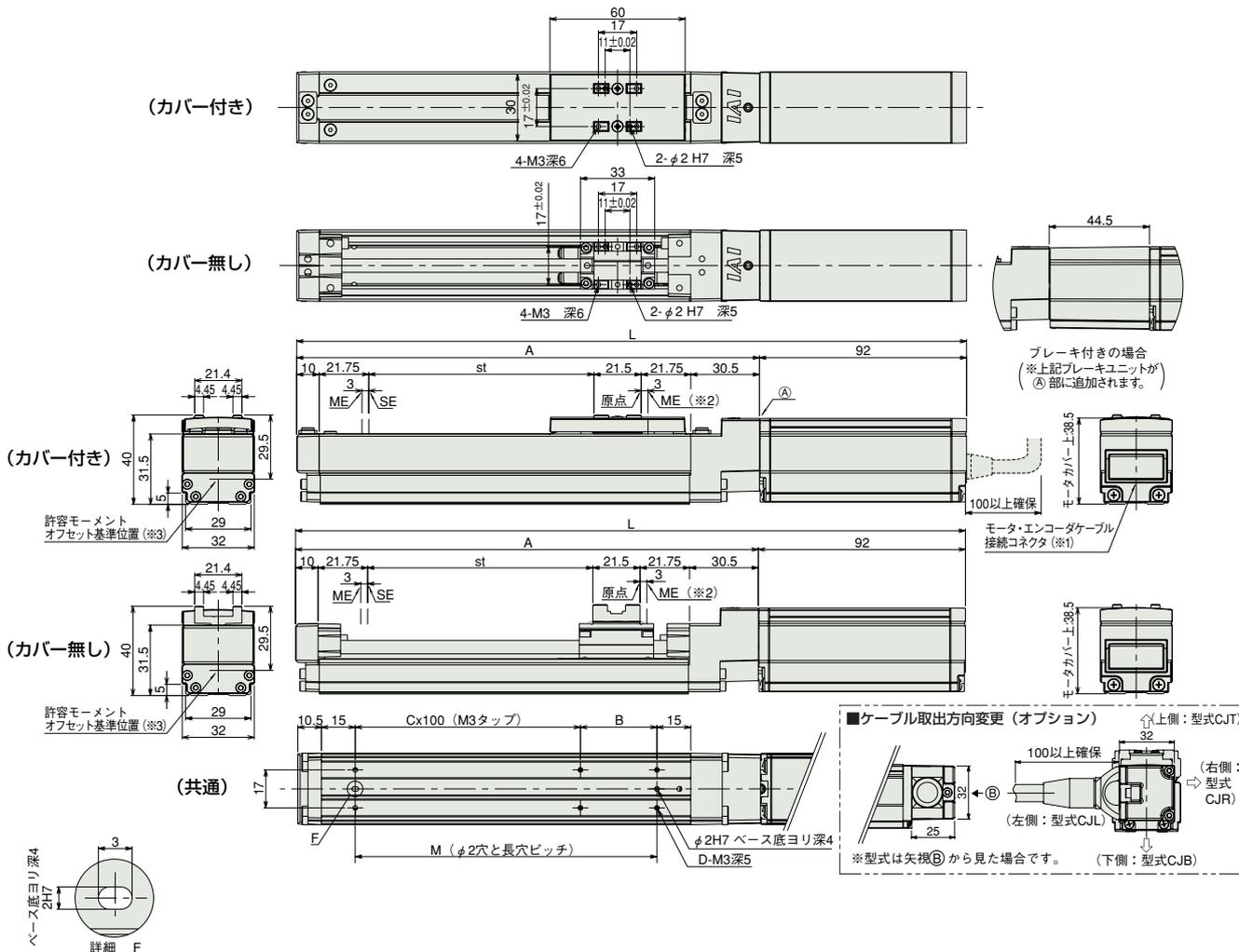
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.00N・m Mb:7.10N・m Mc:7.90N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:2.67N・m Mb:3.82N・m Mc:4.27N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 100mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください）
- (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	ブレーキ無し	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	ブレーキ付き	292	342	392	442	492	542
A	155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5	
B	84	34	84	34	84	34	
C	0	1	1	2	2	3	
D	4	6	6	8	8	10	
M	84	134	184	234	284	334	
質量 (kg)	カバー付き	0.7	0.7	0.8	0.9	0.9	1
	カバー無し	0.6	0.7	0.7	0.8	0.8	0.9

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 -コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	-	30000	-	→6-193
その他接続可能機種				PSEL(→6-161)						

スライダタイプ

ロボットタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPB

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

# RCP3-SA4C

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 40mm    24Vパルスモーター

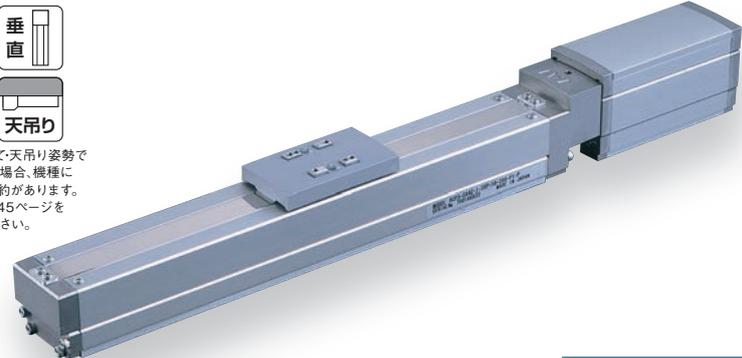
■型式項目 RCP3-SA4C-I-35P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		L:インクリメンタル * 簡易アプソで使用される場合は型式は「I」になります。	35P:パルスモーター 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎認定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

\*コントローラは付属しません。  
\*型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



\*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



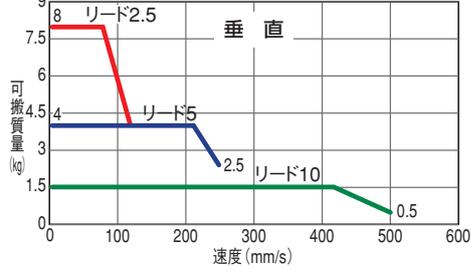
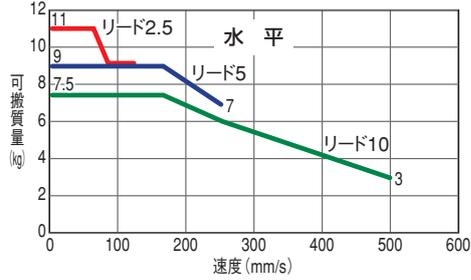
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は 1-457 ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。

(2) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図  
RCP3 シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA4C-I-35P-10-①-②-③-④	10	~7.5	~1.5	50~500 (50mm毎)
RCP3-SA4C-I-35P-5-①-②-③-④	5	~9	~4	
RCP3-SA4C-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~11	~8	

### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 500 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
\*保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

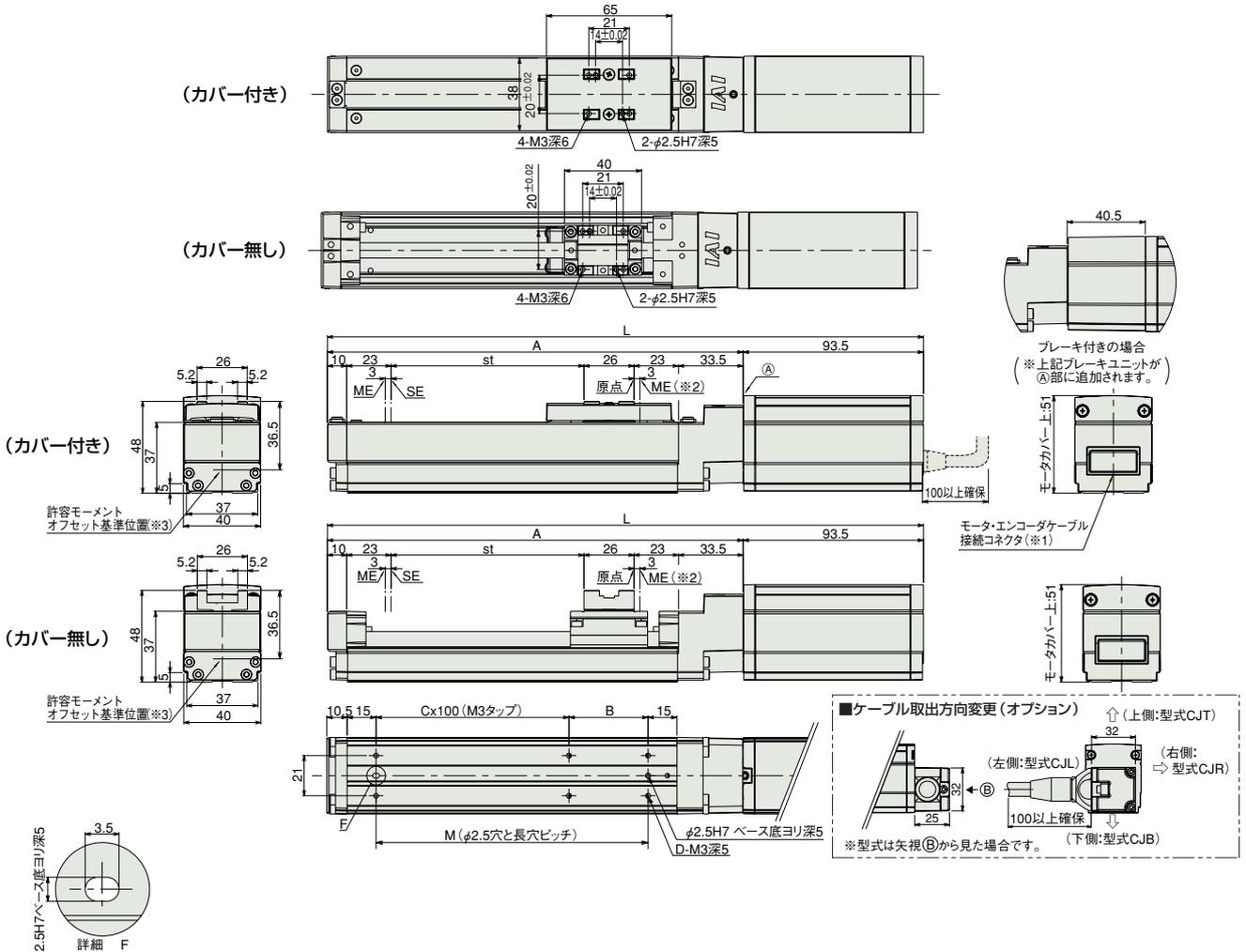
### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.80N・m Mb:9.70N・m Mc:13.3 N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.49N・m Mb:4.98N・m Mc:6.78N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安 / 120mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください）
- (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	259	309	359	409	459	509	559	609	659	709
	ブレーキ付き	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5
A	165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	
B	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
M	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541	
質量 (kg)	カバー付き	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	カバー無し	0.9	0.9	1	1.1	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherCAT EtherNet/IP			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	-	30000	-	→6-193
その他接続可能機種										PSEL(→6-161)

# RCP3-SA5C

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 50mm    24Vパルスモーター

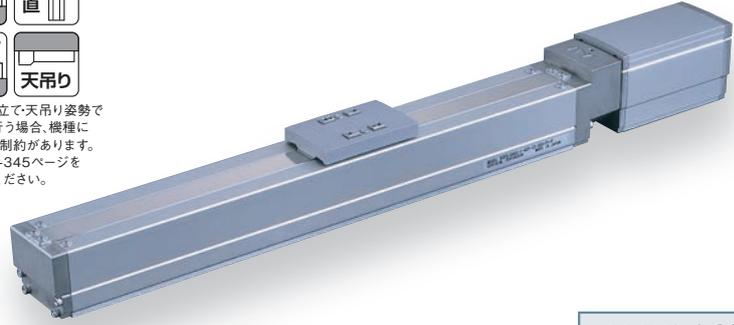
■型式項目 RCP3 - SA5C - I - 42P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		L:インクリメンタル * 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモーター 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

\*コントローラは付属しません。  
\*型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



\*垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



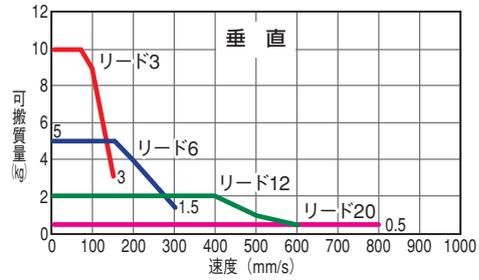
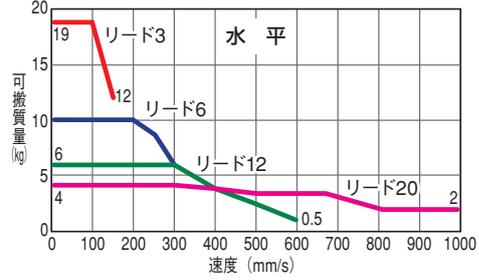
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は 1-457 ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- (2) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	~ 4	~ 0.5	50~800 (50mm毎)
RCP3-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 6	~ 2	
RCP3-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 10	~ 5	
RCP3-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 19	~ 10	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1000	910	790	690	610	
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション \*押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)		カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
\*保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N・m Mb:14.6N・m Mc:22.4N・m
動的許容モーメント (*)	Ma:5.29N・m Mb:7.56N・m Mc:11.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

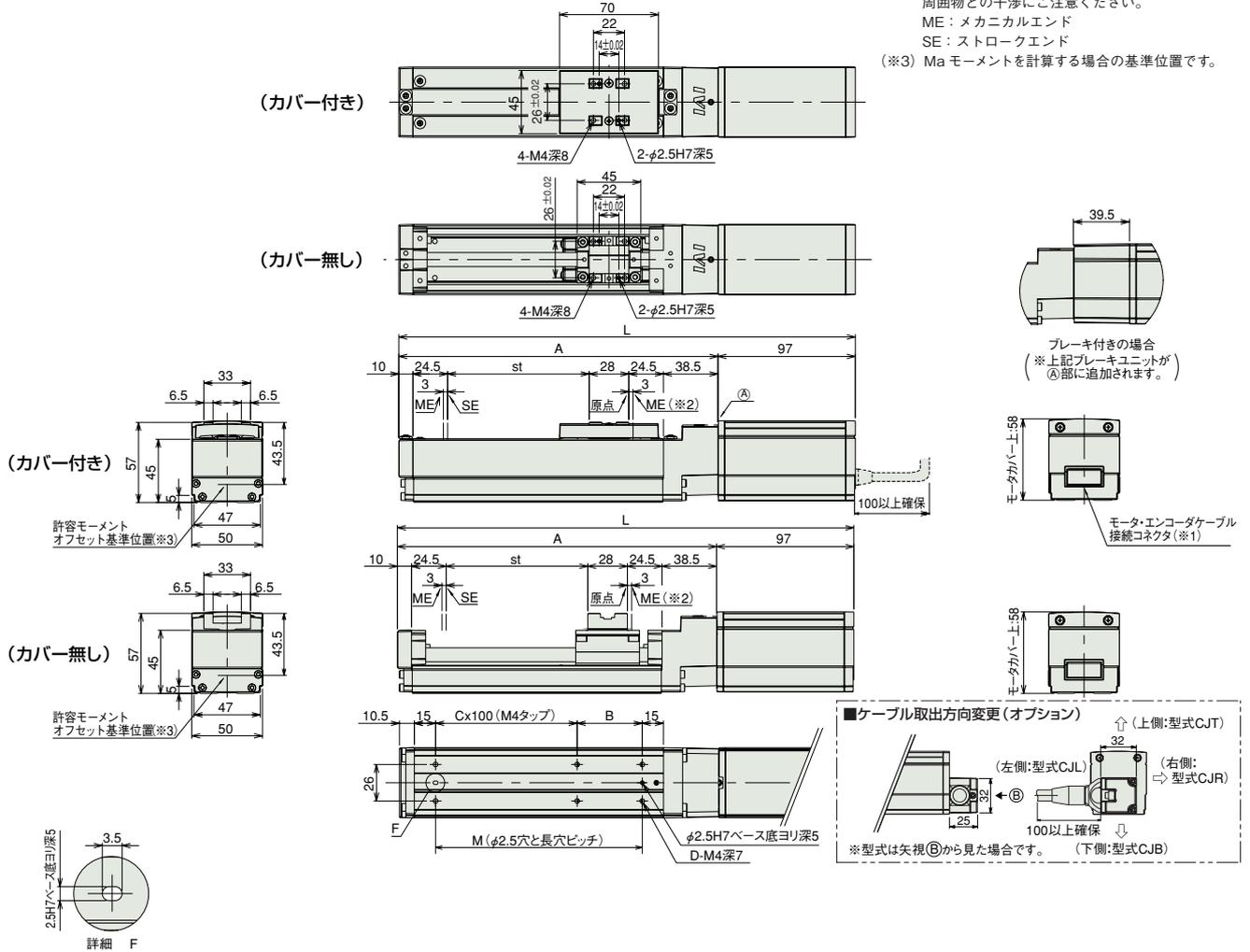
\*張出し負荷長の目安 / 130mm以下  
(\*) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください）
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	プレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	1022.5
	プレーキ付き	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1062
A	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846
質量 (kg)	カバー付き	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3
	カバー無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CC-Link CANopen CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
MSEL-PC/PG		4		●	-	-				
その他接続可能機種			単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→6-193

注  
 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可  
 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

PSSEL(→6-161)

スライダタイプ  
 ロボタイプ  
 テーブルタイプ  
 リニアサーボタイプ

# RCP3-SA6C

簡易防塵仕様  
 モーターユニット型  
 モーターストレート  
 本体幅 60mm  
 24Vパルスモーター

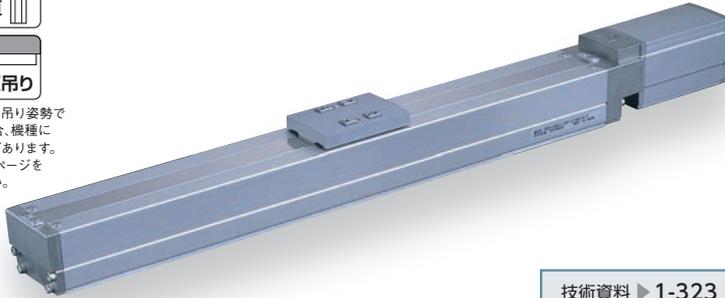
■型式項目 RCP3 - SA6C - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		L:インクリメンタル *簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモーター 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

\*コントローラは付属しません。  
 \*型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



\*垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



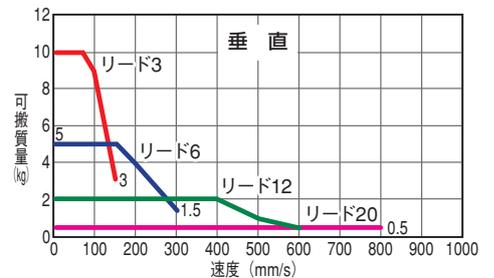
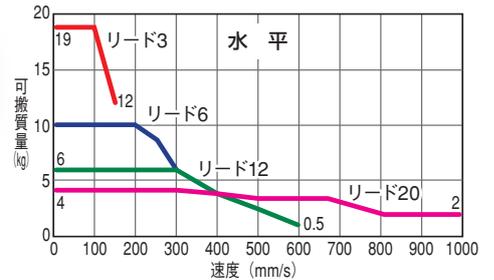
技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は 1-457 ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA6C-I-42P-20-①-②-③-④	20	~ 4	~ 0.5	50~800 (50mm毎)
RCP3-SA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 6	~ 2	
RCP3-SA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 10	~ 5	
RCP3-SA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 19	~ 10	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)				
	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)
20	1000	910	790	690	610
12	600	570	490	425	370
6	300	285	245	210	185
3	150	140	120	105	90

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション \*押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)		カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
 \*保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質: アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 17.6N・m Mb: 25.2N・m Mc: 44.5N・m
動的許容モーメント (*)	Ma: 5.96N・m Mb: 8.54N・m Mc: 15.1N・m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

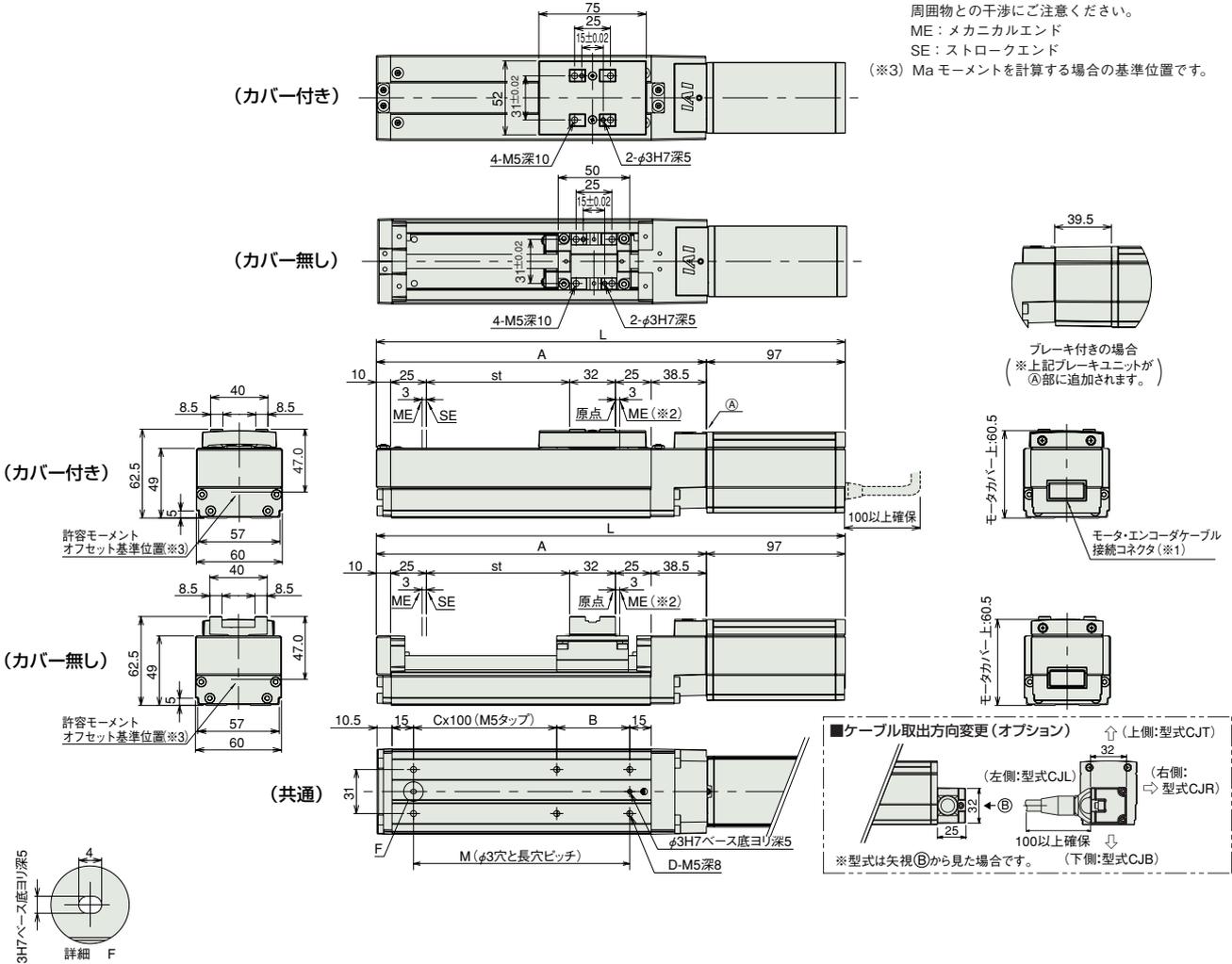
\*張出し負荷長の目安 / 150mm 以下  
 (\*\*) 基準定格寿命 5,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください）
- (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	プレーキ無し	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	1027.5
	プレーキ付き	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1067
A	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
質量 (kg)	カバー付き	1.6	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0
	カバー無し	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3	3.1	3.3	3.4	3.6

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SSCNET III/H	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-				
MCON-C/CG		8		●	●	-				
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				
その他接続可能機種			単相AC 100~230V	-	-	●				→6-193

注  
 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可  
 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

PSSEL(→6-161)

スライダタイプ  
 ロッドタイプ  
 テーブルタイプ  
 リニアサーボタイプ

# RCP3-SA2AR

細小型
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 22mm
24Vパルスモータ
すべりネジ仕様

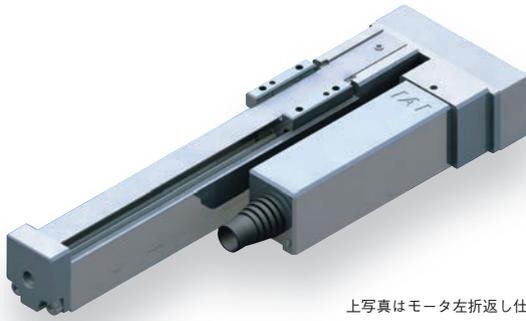
■型式項目 **RCP3-SA2AR-I-20P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	25:25mm 100:100mm (25mm毎)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。

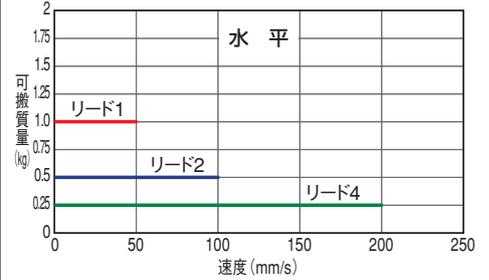


上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357

### ■速度と可搬質量の相關図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
  - 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
  - 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※1-90 ページ参照)
  - 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		横返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	-	±0.05	25~100 (25mm毎)
RCP3-SA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	-		
RCP3-SA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	-		

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
	すべりネジ	180
4	180	200
2	100	100
1	50	50

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)

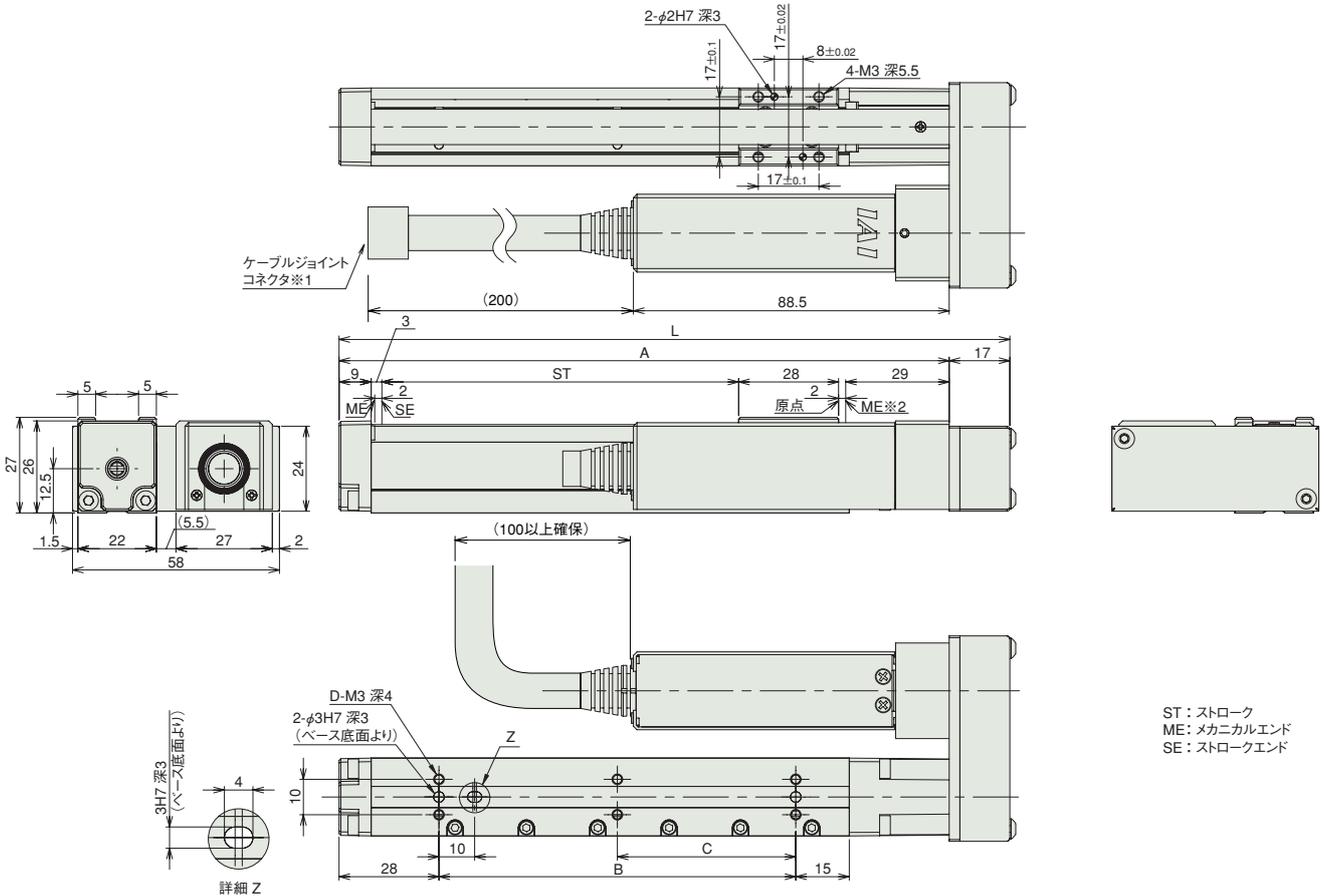
寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	113	138	163	188
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.28	0.3	0.32	0.33

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—		EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	64	—
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	—	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→6-193
その他接続可能機種				PSEL(→6-161)						

# RCP3-SA2BR

細小型 モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 28mm 24Vパルスモータ すべりネジ仕様

■型式項目 RCP3 - SA2BR - I - 20P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

トイソクリメンタル ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

20P:パルスモータ 20□サイズ 6S:すべりネジ 6mm 25:25mm 4S:すべりネジ 4mm 150:150mm (25mm毎) 2S:すべりネジ 2mm

P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

\*コントローラは付属しません。  
\*型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



\*設置方法の詳細は 1-345ページをご確認ください。

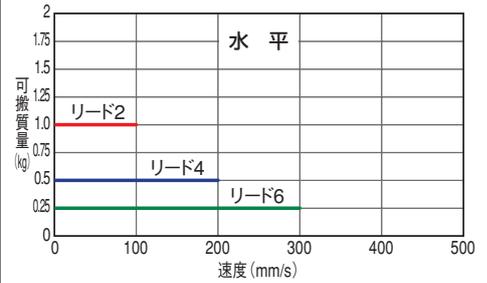


上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

### ■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



**POINT** 選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご利用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※1-90 ページ参照)
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		横返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	-	±0.05	25~150 (25mm毎)
RCP3-SA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	-		
RCP3-SA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	-		

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
すべりネジ / 6	180	280	300
すべりネジ / 4	180	200	
すべりネジ / 2	100		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-
125	-
150	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)

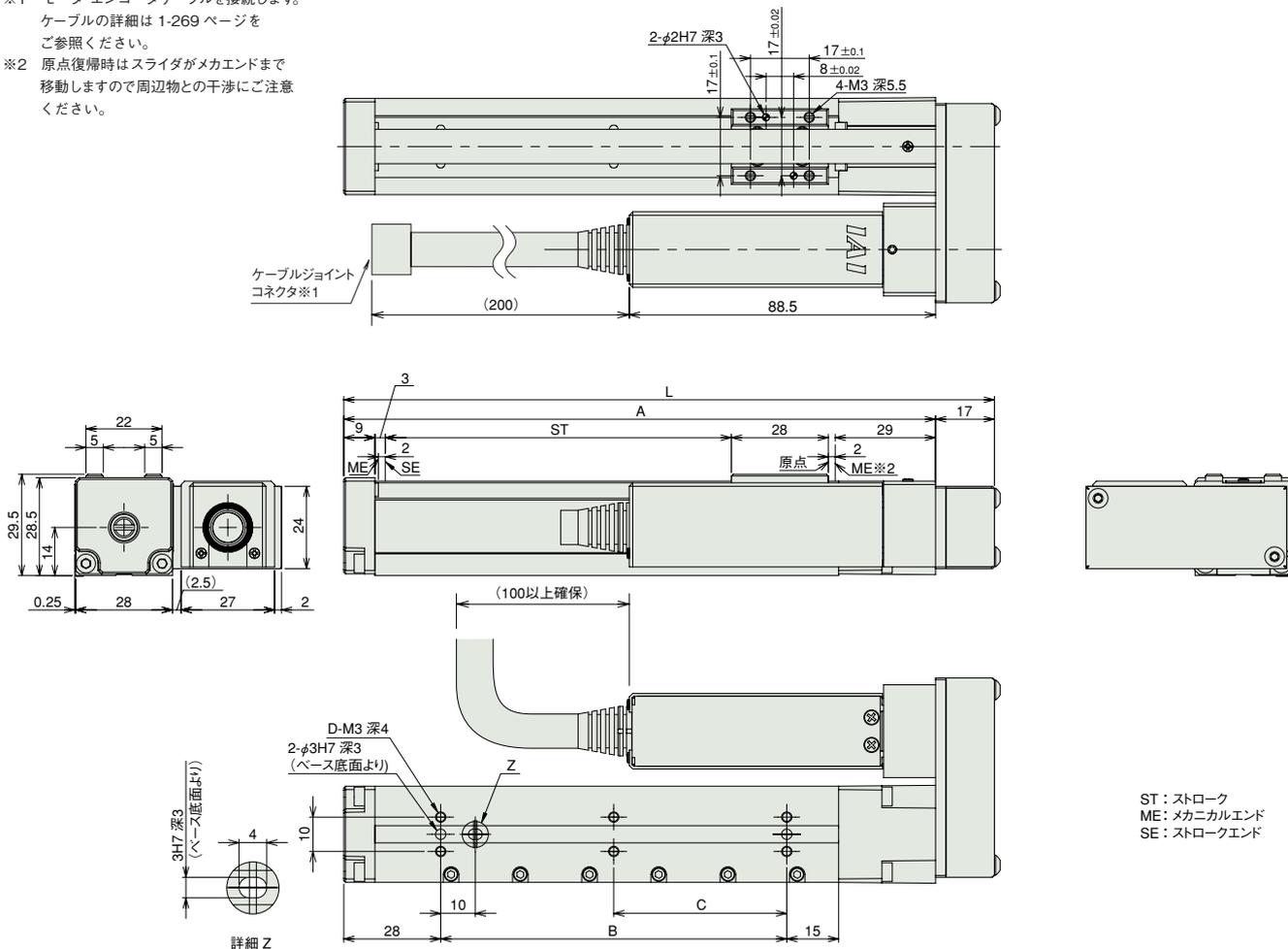
寸法図

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



※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は 1-269 ページを  
ご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで  
移動しますので周辺物との干渉にご注意  
ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	113	138	163	188	213	238
A	96	121	146	171	196	221
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.32	0.34	0.37	0.39	0.42	0.46

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照 ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	64	—	→6-67	
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです				CompoNet SERCOS III SSCNET III/H	256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	—	→6-29	
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→6-193	
その他接続可能機種				PSEL (→6-161)							

スライダタイプ  
 ロッドタイプ  
 テーブルタイプ  
 リニアサーボタイプ

# RCP3-SA3R

- 簡易防塵仕様
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 32mm
- 24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP3-SA3R-I-28P**

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

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

28P: パルスモータ  
 28□サイズ

6: 6mm  
 4: 4mm  
 2: 2mm

50: 50mm  
 300: 300mm  
 (50mmピッチ毎設定)

P1: PSEL  
 P3: PCON  
 MCON  
 MSEL

N: 無し  
 P: 1m  
 S: 3m  
 M: 5m  
 X□□: 長さ指定

下記オプション  
 価格表参照  
 ※モータ折返し方向は  
 ML/MR どちらかの  
 記号を必ずご記入く  
 ださい。

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

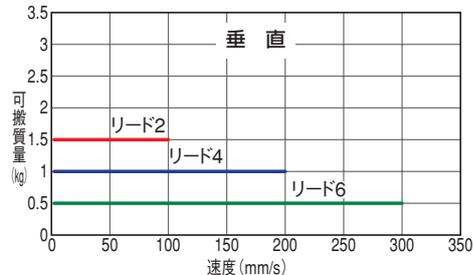
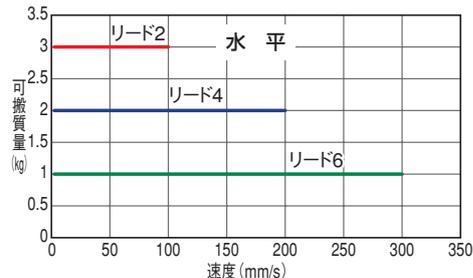
技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA3R-I-28P-6-①-②-③-④	6	1	0.5	50~300 (50mm毎)
RCP3-SA3R-I-28P-4-①-②-③-④	4	2	1	
RCP3-SA3R-I-28P-2-①-②-③-④	2	3	1.5	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
6	300
4	200
2	100

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

#### ① ストローク別価格表 (標準価格)

① ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

#### ③ ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	—
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	—
カバー無し	NCO	→ 2-628	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

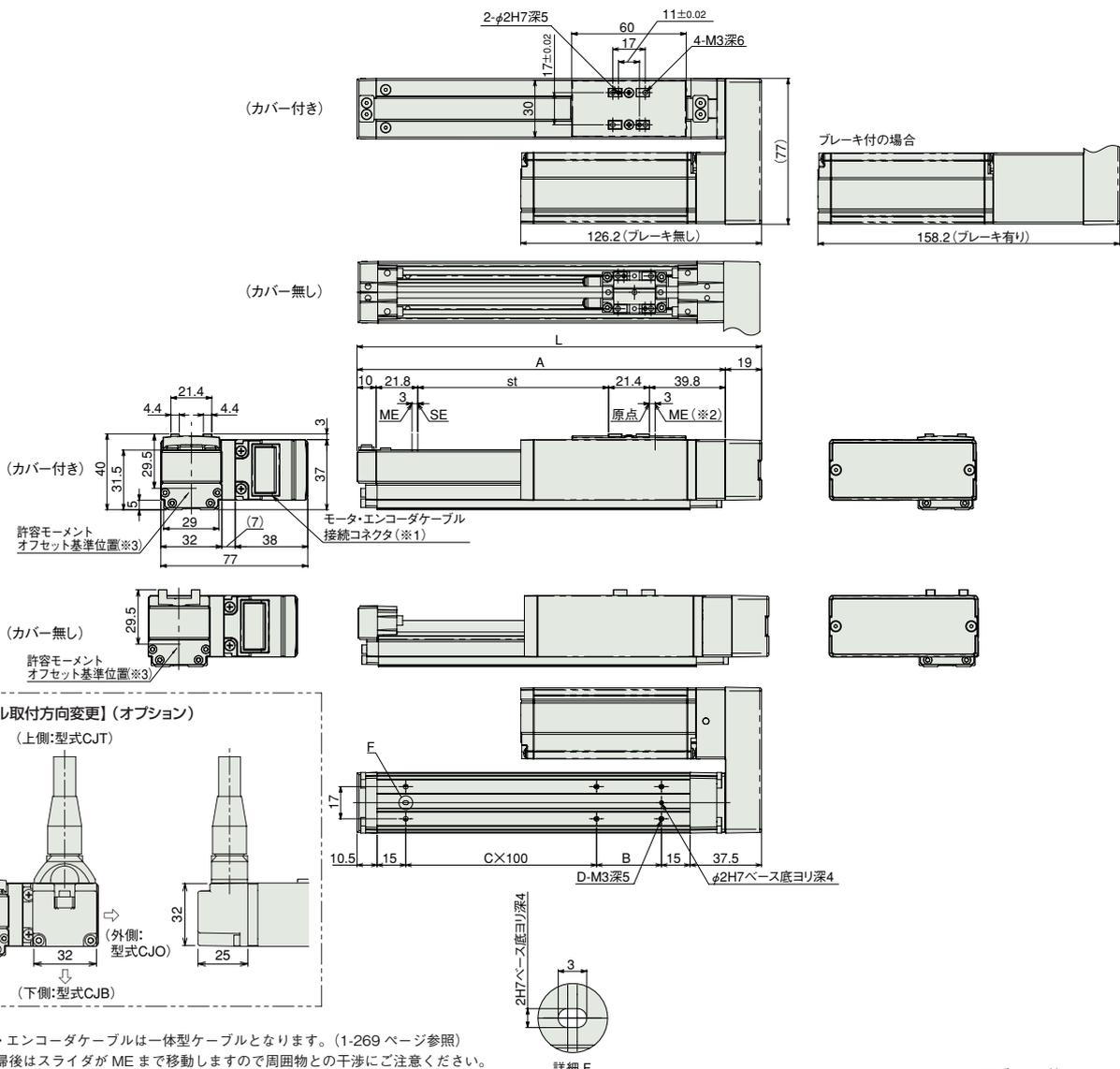
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.00N・m Mb:7.10N・m Mc:7.90N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:2.67N・m Mb:3.82N・m Mc:4.27N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 100mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269 ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付きは質量が 0.2kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	162	212	262	312	362	412
A	143	193	243	293	343	393
B	84	34	84	34	84	34
C	0	1	1	2	2	3
D	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	カバー付き 0.8	0.8	0.9	1.0	1.0	1.1
	カバー無し	0.7	0.8	0.8	0.9	1.0

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193
その他接続可能機種									PSEL(→6-161)

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3

RCS2  
ISB/  
ISPb

SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB

NS  
IF  
FS

スライダタイプ  
 ロッドタイプ  
 テーブルタイプ  
 リニアサーボタイプ

# RCP3-SA4R

簡易防塵仕様  
 モーターユニット型  
 モーター折返し  
 本体幅 40mm  
 24Vパルスモーター

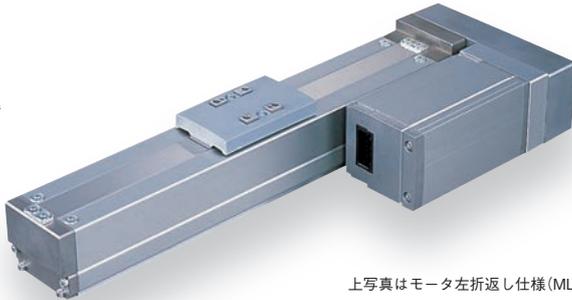
■型式項目 RCP3 - SA4R - I - 35P - □ - □ - □ - □ - □  
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I: インクリメンタル  
 ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。  
 35P: パルスモーター 35□サイズ  
 10: 10mm  
 5: 5mm  
 2.5: 2.5mm  
 50: 50mm  
 500: 500mm (50mmピッチ毎設定)  
 P1: PSEL  
 P3: PCON  
 MCON  
 MSEL  
 N: 無し  
 P: 1m  
 S: 3m  
 M: 5m  
 X□□: 長さ指定  
 下記オプション価格表参照  
 ※モーター折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。

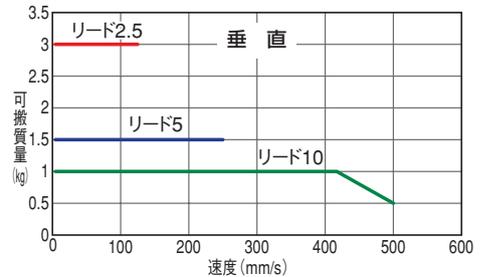
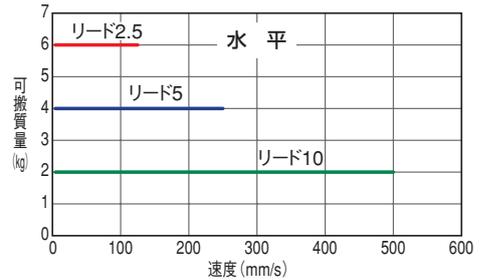
技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA4R-I-35P-10-①-②-③-④	10	2	~1	50~500 (50mm毎)
RCP3-SA4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	4	1.5	
RCP3-SA4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	6	3	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 500 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
モーター左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モーター右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

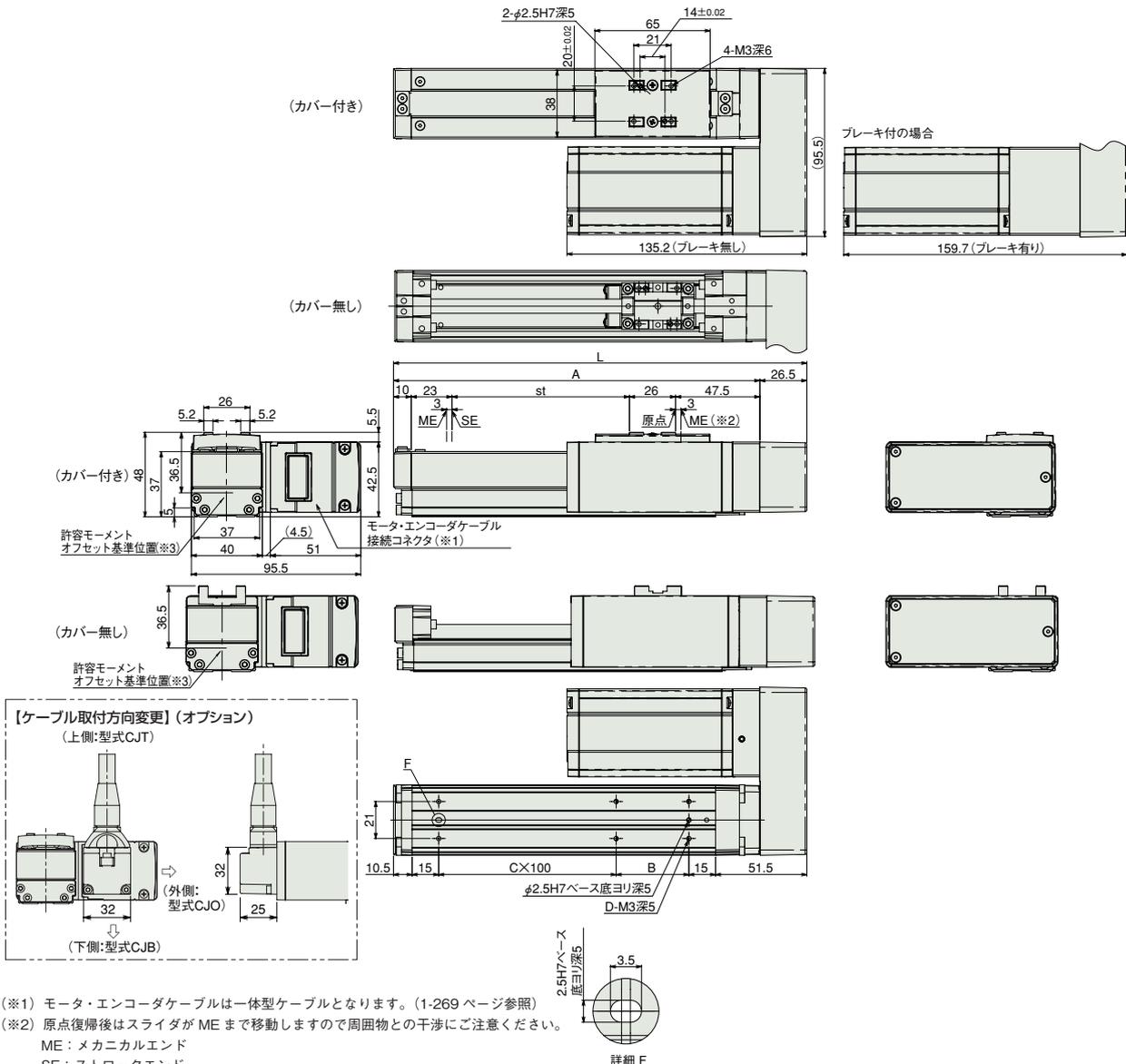
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.80N・m Mb:9.70N・m Mc:13.3N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.49N・m Mb:4.98N・m Mc:6.78N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 120mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モーター・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付きは  
質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	
A	156.5	206.5	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	
B	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
質量 (kg)	カバー付き	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
質量 (kg)	カバー無し	1.1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193
その他接続可能機種									PSEL(→6-161)

# RCP3-SA5R

簡易防塵仕様    モータユニット型    モータ折返し    本体幅 50mm    24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP3-SA5R-I-42P**    □    □    □    □    □

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

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

42P: パルスモータ  
42□サイズ

12: 12mm  
6: 6mm  
3: 3mm

50: 50mm  
↓  
800: 800mm  
(50mmピッチ毎設定)

P1: PSEL  
P3: PCON  
MCON  
MSEL

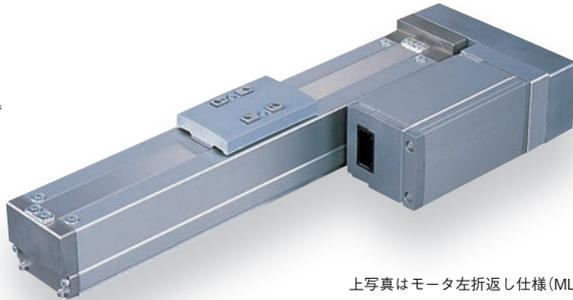
N: 無し  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 長さ指定

下記オプション  
価格表参照  
※モータ折返し方向は  
ML/MR どちらかの  
記号を必ずご記入く  
ださい。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

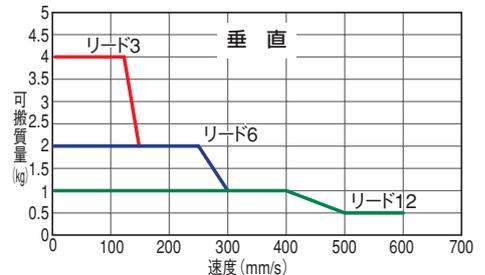
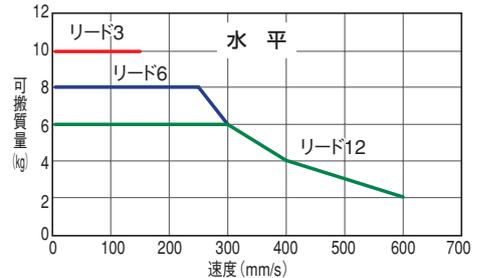
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA5R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	50~800 (50mm毎)
RCP3-SA5R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	
RCP3-SA5R-I-42P-3-①-②-③-④	3	10	~4	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~550 (50mm毎)	600	650	700	750	800
	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N・m Mb:14.6N・m Mc:22.4N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.29N・m Mb:7.56N・m Mc:11.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 130mm以下

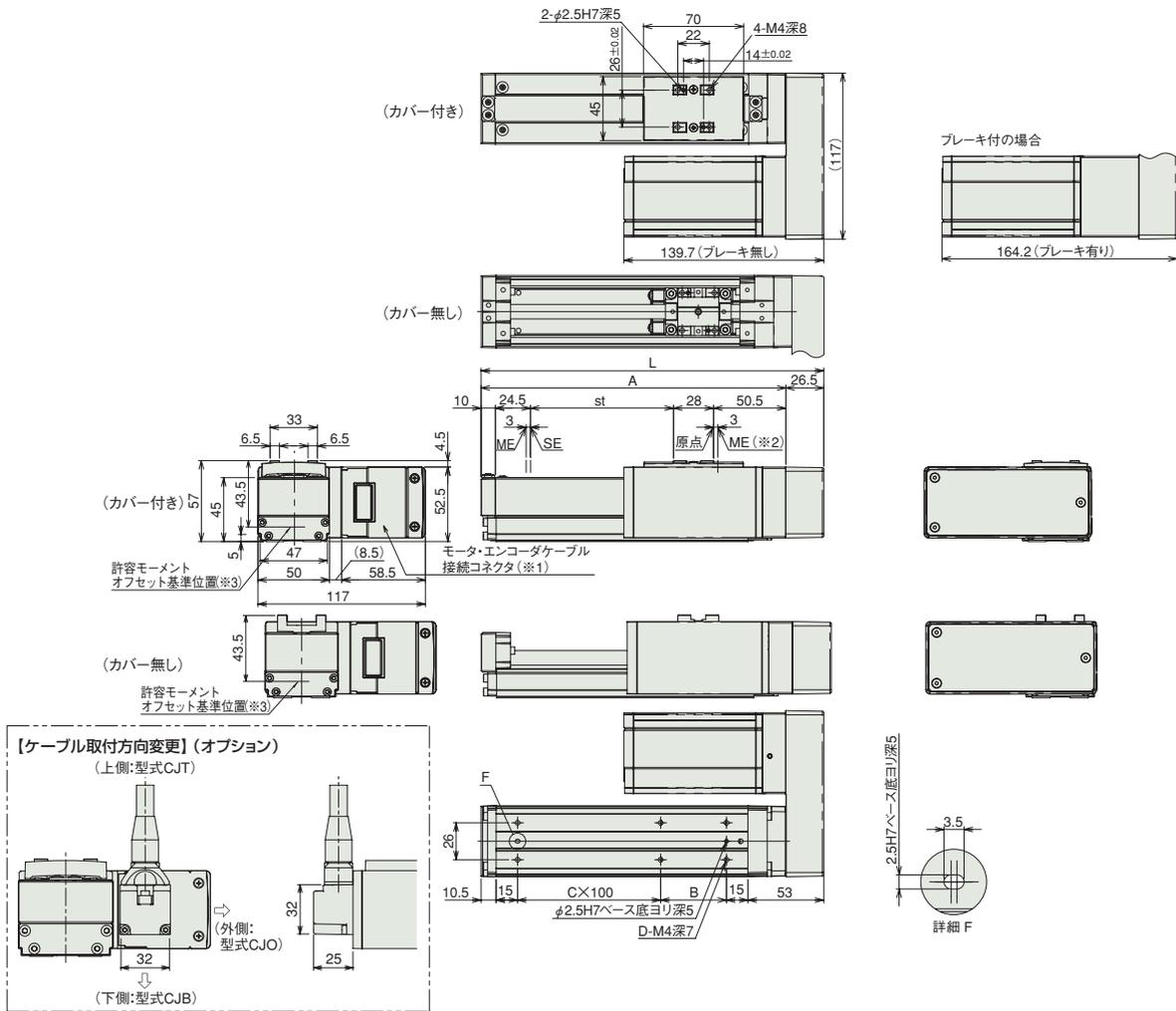
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。

1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モーター・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269 ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	189.5	239.5	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5
A	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量 (kg)	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7
	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.3

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet SSCNET III/H			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 -コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193
その他接続可能機種										PSEL(→6-161)

# RCP3-SA6R

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーター折返し    本体幅 60mm    24Vパルスモーター

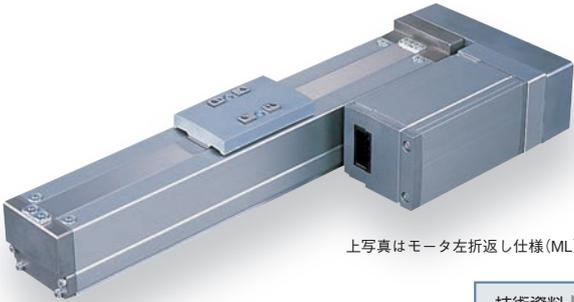
■型式項目 RCP3-SA6R-I-42P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモーター 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モーター折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。

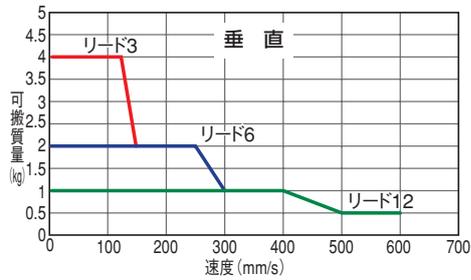
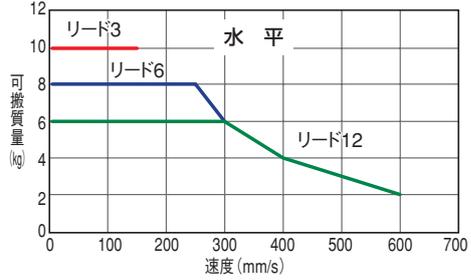
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	50~800 (50mm毎)
RCP3-SA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	
RCP3-SA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	10	~4	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~550 (50mm毎)	600	650	700	750	800
	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
モーター左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モーター右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N・m Mb:25.2N・m Mc:44.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.96N・m Mb:8.54N・m Mc:15.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

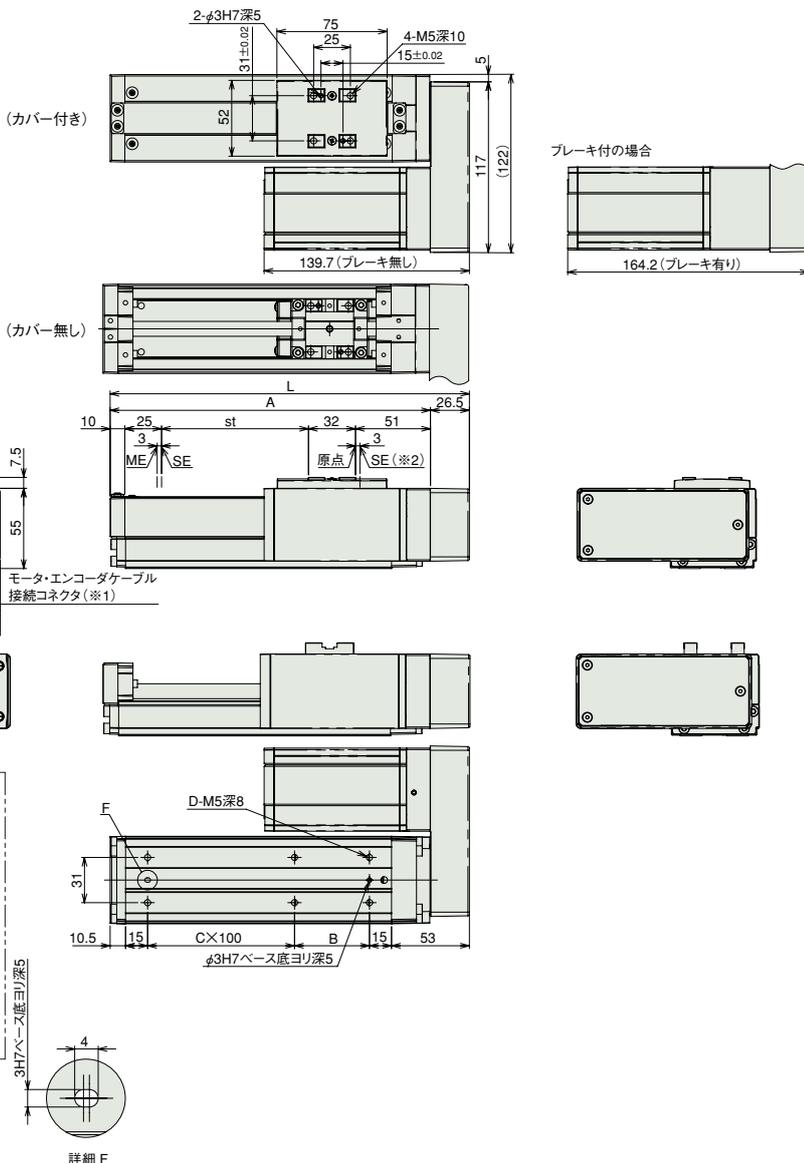
・張出し負荷長の目安 / 150mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269 ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	194.5	244.5	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5
A	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量 (kg)	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5
	1.8	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CC-Link PROFINET CANopen CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 -コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-
その他接続可能機種										PSEL(→6-161)

# RCA2-SA3C

簡易防塵仕様    モータユニット型    モータストレート    本体幅 32mm    24V ACサーボモータ

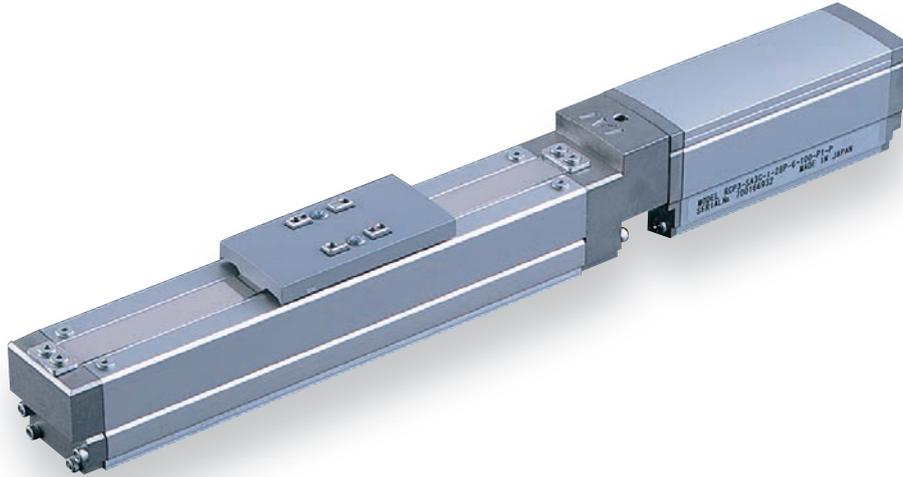
■型式項目 **RCA2-SA3C-I-10**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプノで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎認定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- (3) 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA3C-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	50~300 (50mm毎)
RCA2-SA3C-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	
RCA2-SA3C-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

### ■ストロークと最高速度

ストローク	50 ~ 300 (50mm 毎)
6	300
4	200
2	100

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

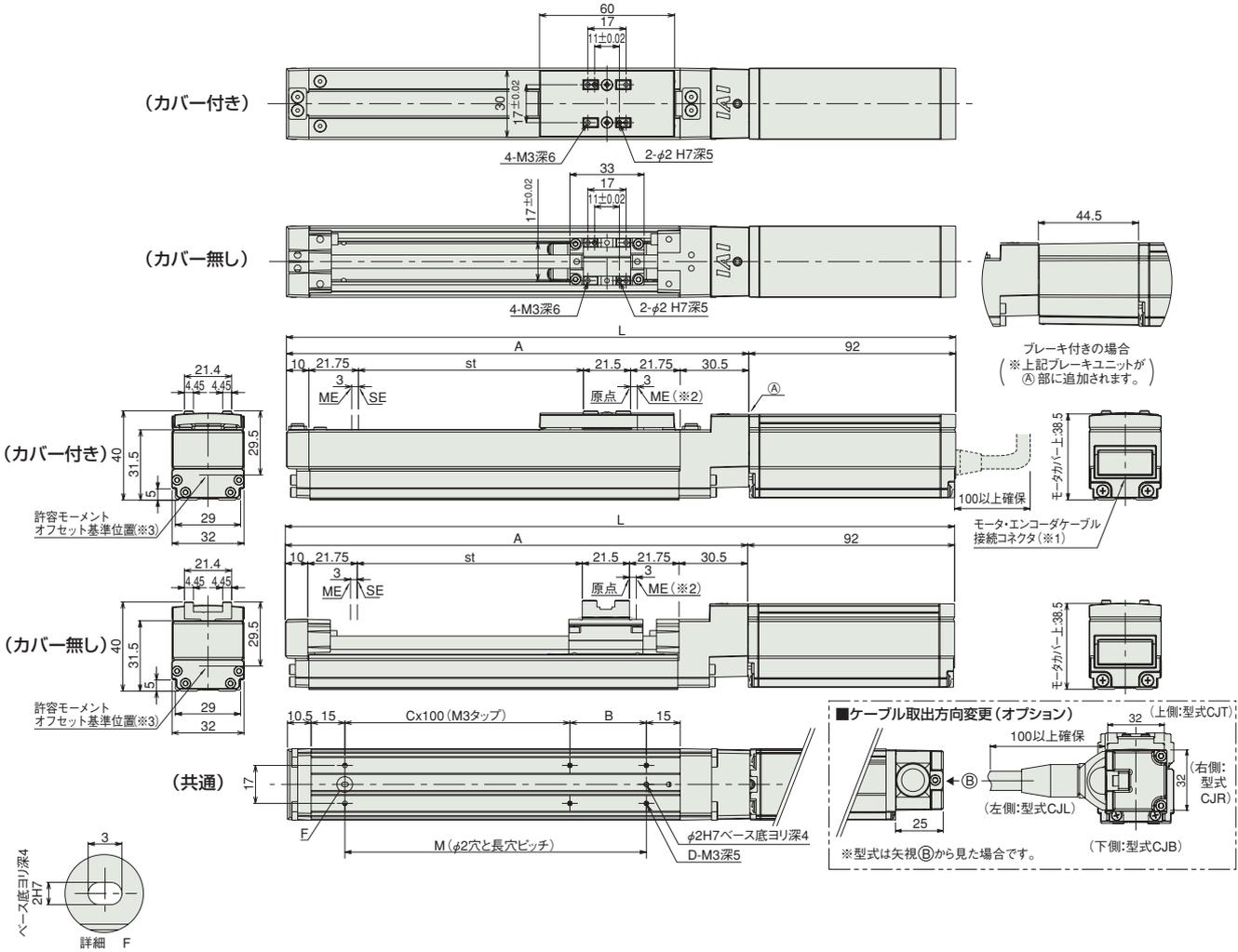
### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.0N・m Mb:7.1N・m Mc:7.9N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:2.67N・m Mb:3.82N・m Mc:4.27N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/100mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください）
- (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	ブレーキ無し	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	ブレーキ付き	292	342	392	442	492	542
A	155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5	
B	84	34	84	34	84	34	
C	0	1	1	2	2	3	
D	4	6	6	8	8	10	
M	84	134	184	234	284	334	
質量 (kg)	カバー付き	0.6	0.6	0.7	0.8	0.8	0.9
	カバー無し	0.5	0.6	0.6	0.7	0.7	0.8

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 *ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 *コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
ASEL-CS		2		●	-	●				

# RCA2-SA4C

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 40mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA2-SA4C-I-20**

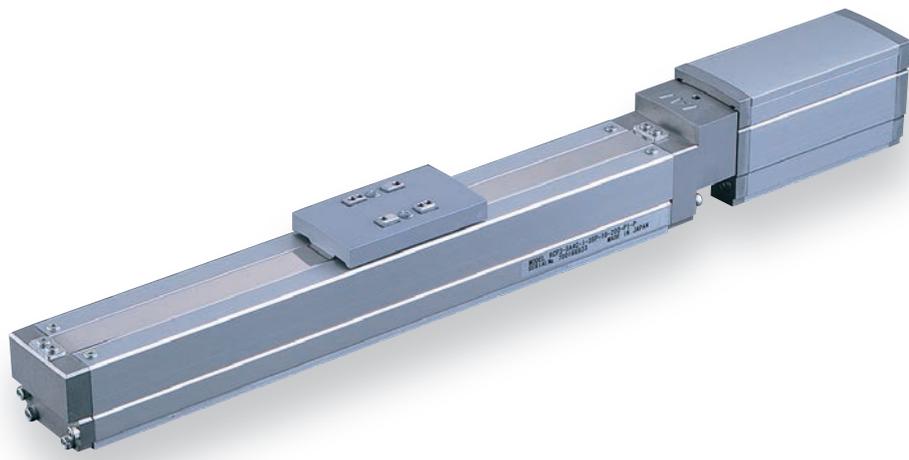
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプノで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモーター 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎認定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

省電力対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク	50 ~ 500 (50mm 毎)
RCA2-SA4C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	10	500	
RCA2-SA4C-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68	5	250	
RCA2-SA4C-I-20-5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	2.5	125	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご確認ください。 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご確認ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

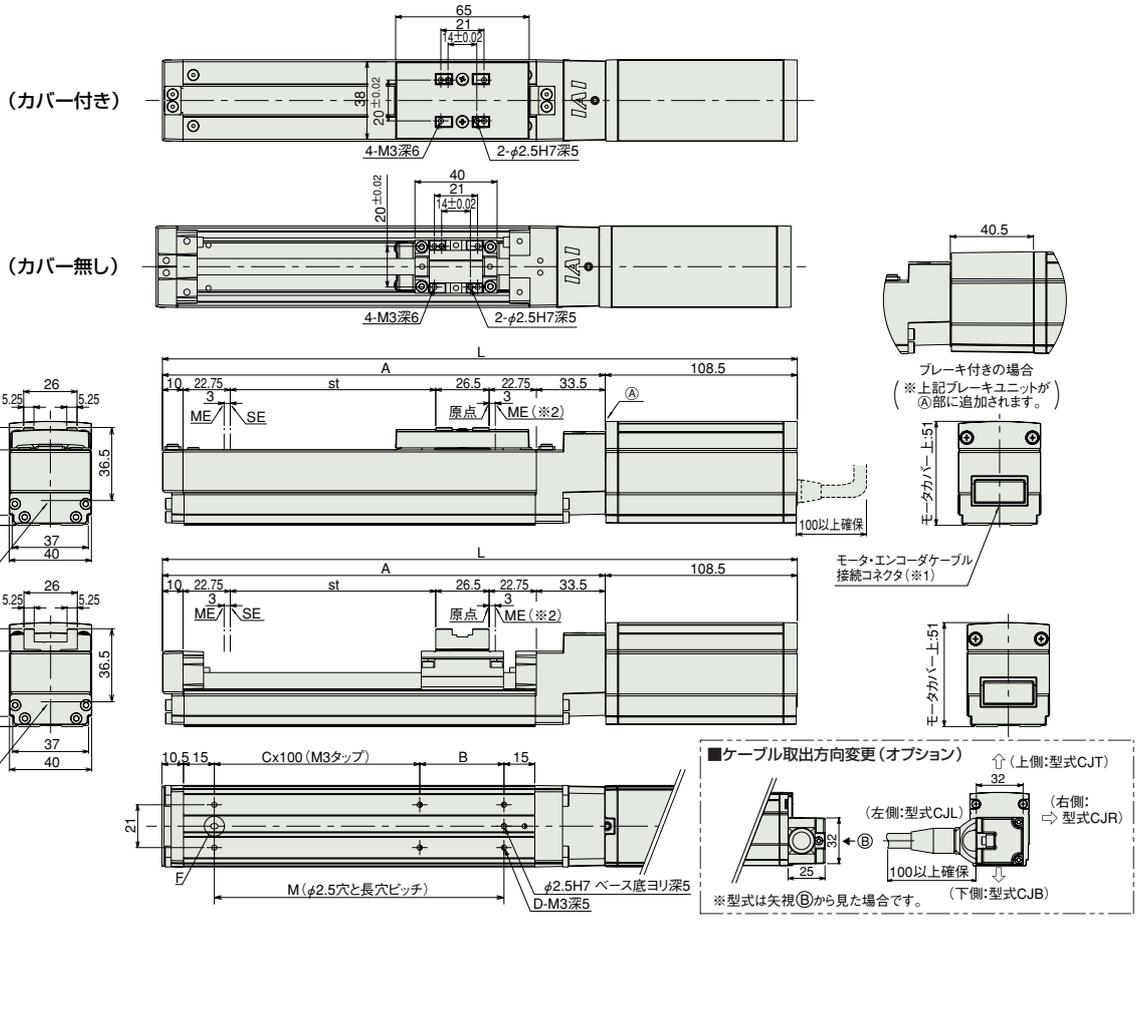
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N・m Mb:9.7N・m Mc:13.3N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.49N・m Mb:4.98N・m Mc:6.78N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 120mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1) モータ・エンコーダケーブル (一体型) を接続します。  
(ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください)
- ※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- ※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	274	324	374	424	474	524	574	624	674
	ブレーキ付き	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5
A	165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
B	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
M	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
質量 (kg)	カバー付き	0.9	1	1.1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
	カバー無し	0.8	0.9	1	1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		-	-	●	256	-	→6-29	
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256	-	→6-29	
ASEL-CS		2		●	-	●	1500	-	→6-171	

注  
・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可  
・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。  
詳細は参照ページをご確認ください。

# RCA2-SA5C

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 50mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA2-SA5C-I-20**

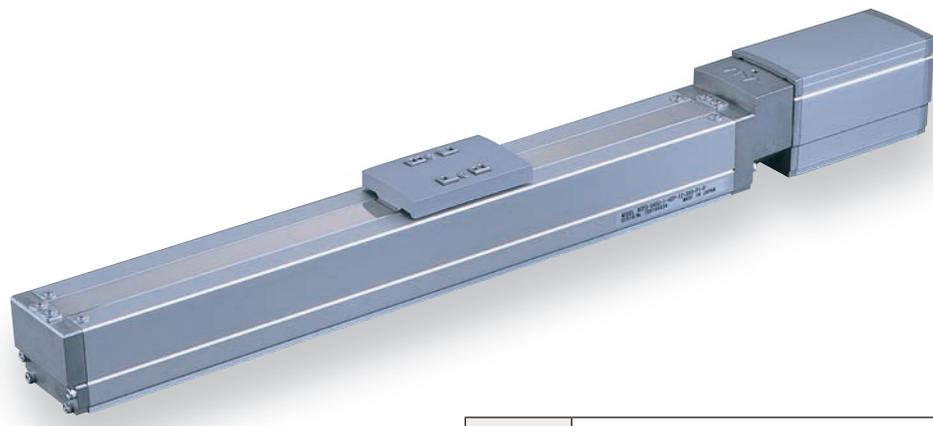
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモーター 20W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ推奨)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご確認ください。

## 省電力対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

### アクチュエータスペック

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度						
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	50~550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
RCA2-SA5C-I-20-20-①-②-③-④	20	20	2	0.5	10.1	50~800 (50mm 毎)	20	1000 (800)	910 (800)	790	690	610	
RCA2-SA5C-I-20-12-①-②-③-④		12	3	1	17		12	600	570	490	425	370	330
RCA2-SA5C-I-20-6-①-②-③-④		6	6	1.5	34		6	300	285	245	210	185	165
RCA2-SA5C-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68		3	150	140	120	105	90	80

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご確認ください。 ※く)内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご確認ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

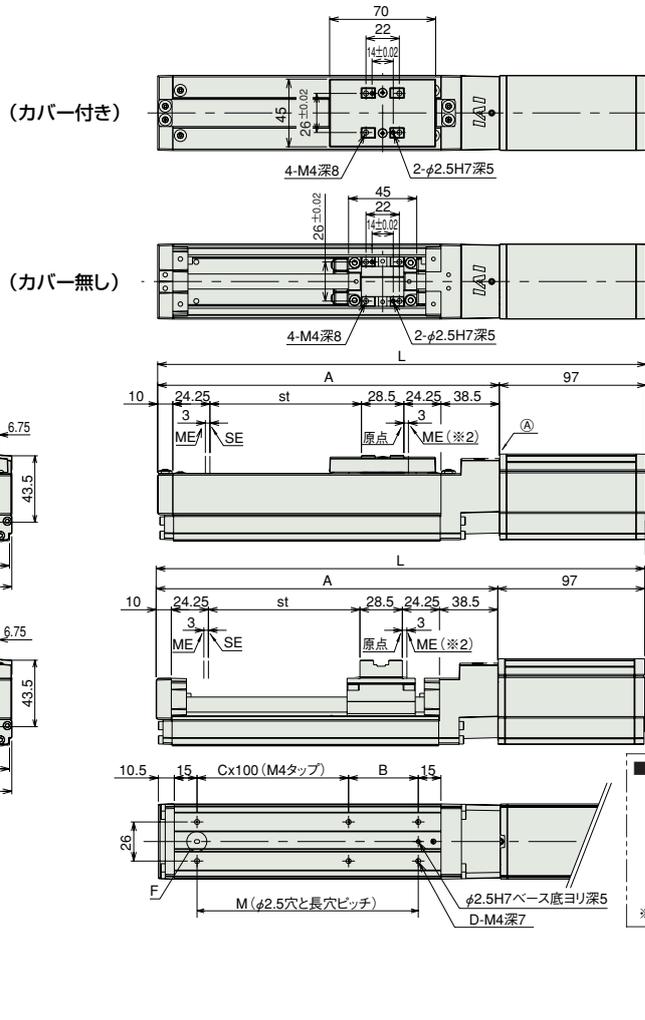
### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N・m Mb:14.6N・m Mc:22.4N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:5.29N・m Mb:7.56N・m Mc:11.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

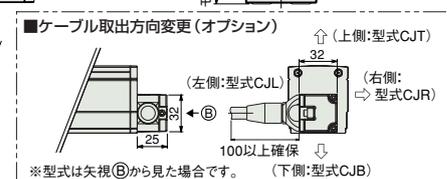
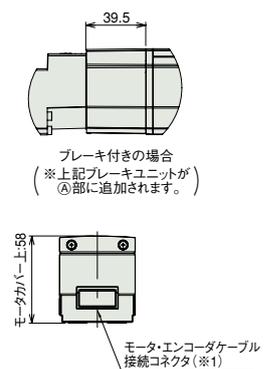
・張出し負荷長の目安 / 130mm以下  
(※1) [ ]内はリード20の場合です。  
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	1022.5	
	ブレーキ付き	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1012	
A	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
M	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	
質量 (kg)	カバー付き	1.2	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.2
	カバー無し	1.1	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ			
				ポジション	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

# RCA2-SA6C

簡易防塵仕様  
モータユニット型  
モータストレート  
本体幅 60mm  
24V ACサーボモータ

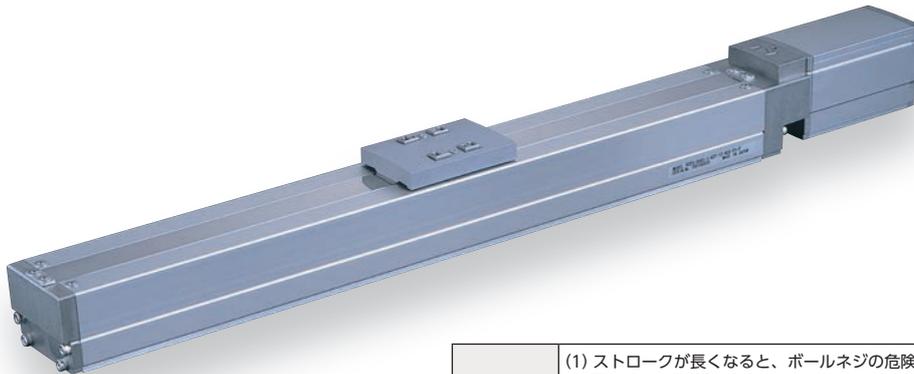
■型式項目 **RCA2-SA6C-I-30**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプノで使用される場合も型式は「I」になります。	30:サーボモータ 30W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ認定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA6C-I-30-20-①-②-③-④	30	20	3	0.5	16	50~800 (50mm毎)
RCA2-SA6C-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1.5	26	
RCA2-SA6C-I-30-6-①-②-③-④		6	7	2	53	
RCA2-SA6C-I-30-3-①-②-③-④		3	10	4	105	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
	20	1000 (800)	910 (800)	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 ※( )内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N・m Mb:25.2N・m Mc:44.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:5.96N・m Mb:8.54N・m Mc:15.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 150mm以下

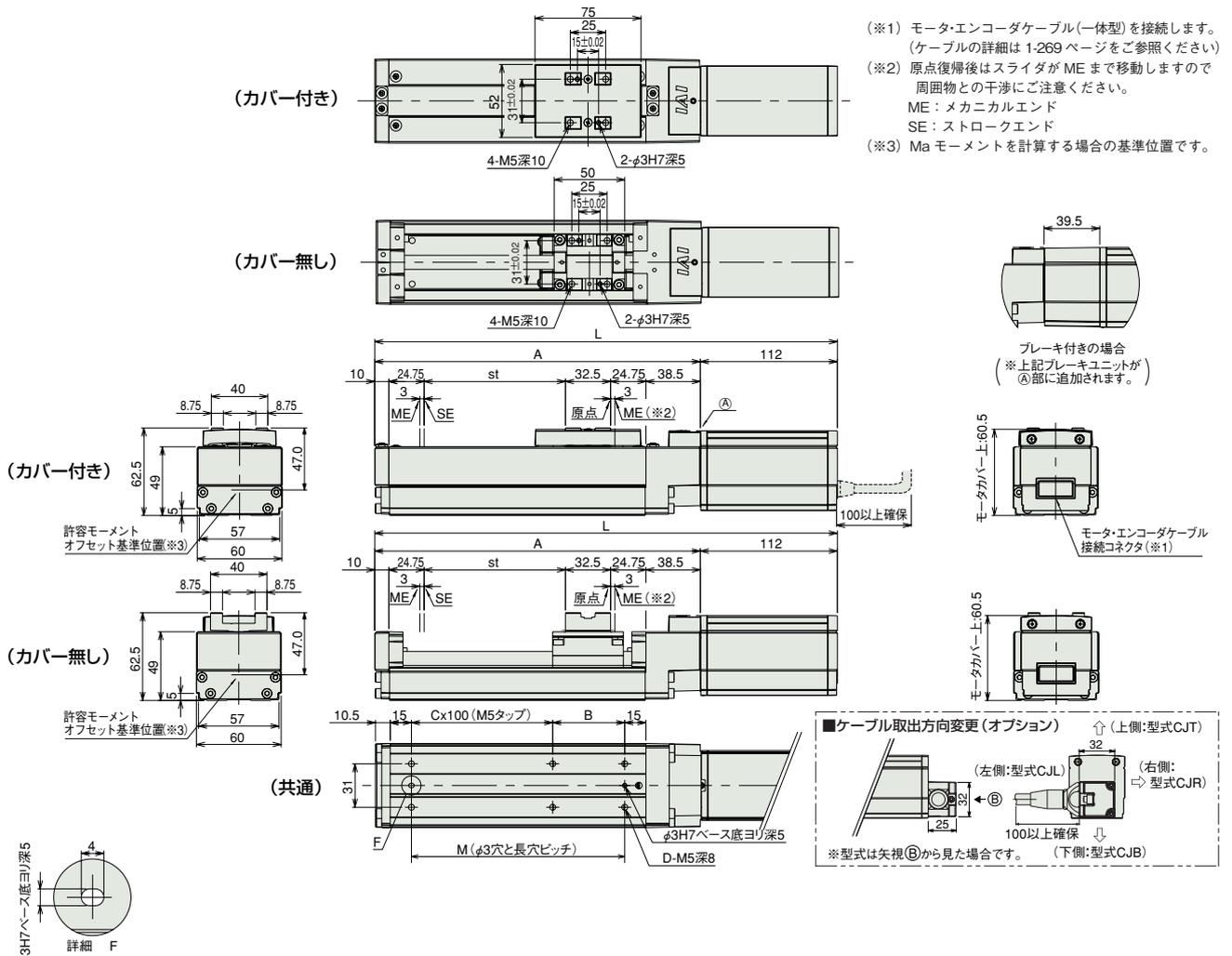
(※1) [ ]内はリード20の場合です。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレーキ無し	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5
	プレーキ有り	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082
A	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
M	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	
質量 (kg)	カバー付き	1.6	1.7	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.1
	カバー無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SSSCNET III/H	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです						
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
ASEL-CS		2		●	-	●				
注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。								256	-	→6-29
								1500	-	→6-171

# RCA2-SA3R

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーター折返し    本体幅 32mm    24V ACサーボモーター

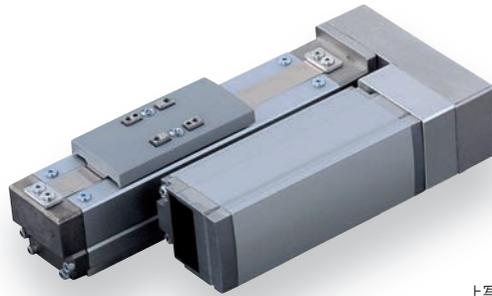
■型式項目 **RCA2-SA3R-I-10**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモーター 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎認定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モーター折返し方向は ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。

## 省電力対応

技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA3R-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	50~300 (50mm毎)
RCA2-SA3R-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	
RCA2-SA3R-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
6	300
4	200
2	100

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモーター・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご確認ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
モーター左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モーター右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.0N・m Mb:7.1N・m Mc:7.9N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:2.67N・m Mb:3.82N・m Mc:4.27N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 100mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



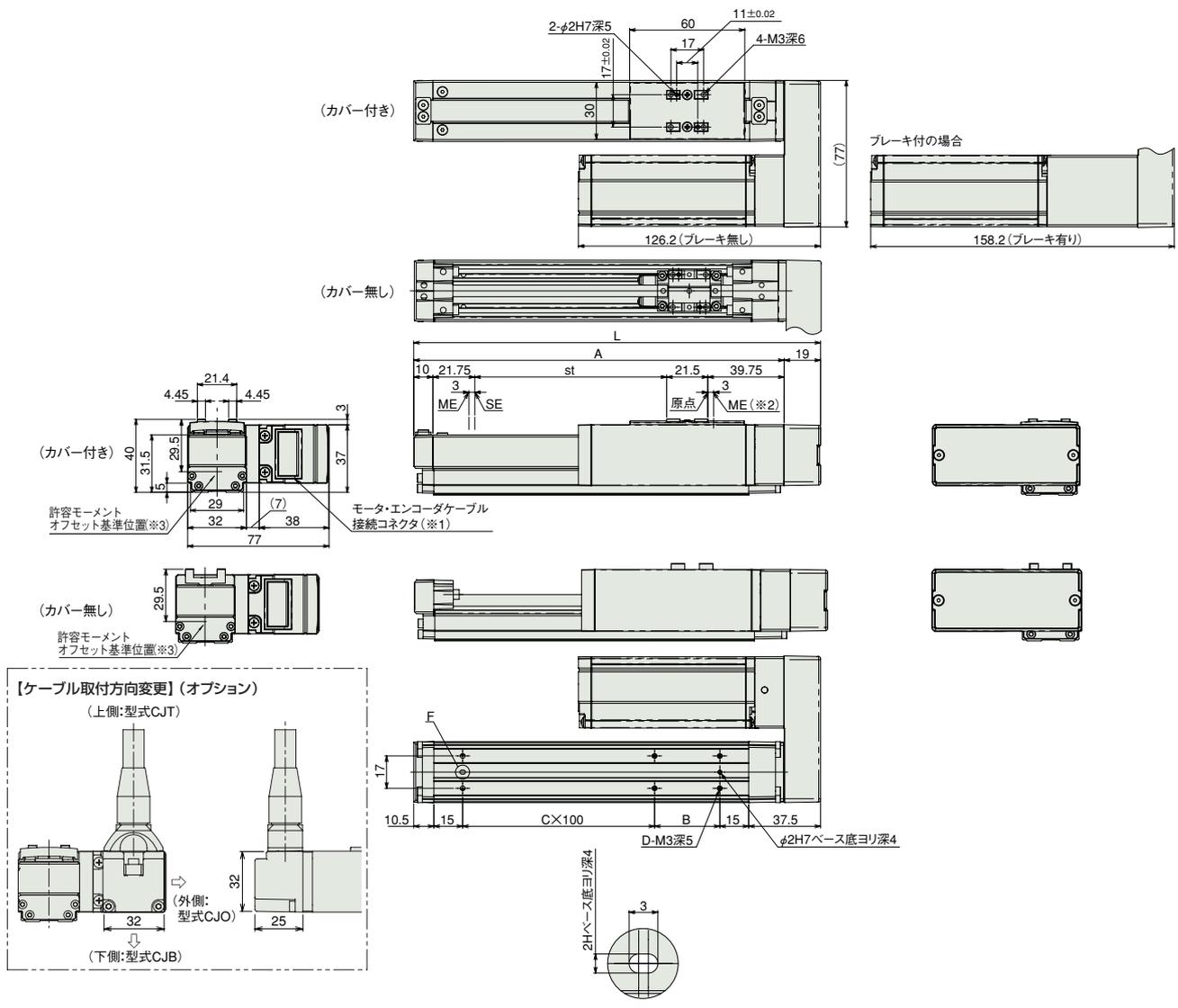
スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボタイプ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2

RCA  
RCS3  
RCS2

ISB/  
ISPБ  
SSPA  
ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB  
NS  
IF  
FS



- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269 ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付きは質量が 0.2kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	162	212	262	312	362	412
A	143	193	243	293	343	393
B	84	34	84	34	84	34
C	0	1	1	2	2	3
D	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	カバー付き 0.7	0.7	0.8	0.9	0.9	1.0
	カバー無し 0.6	0.7	0.7	0.8	0.8	0.9

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ			
				ポジションA	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●					1500	-	→6-171

# RCA2-SA4R

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーター折返し    本体幅 40mm    24V ACサーボモーター

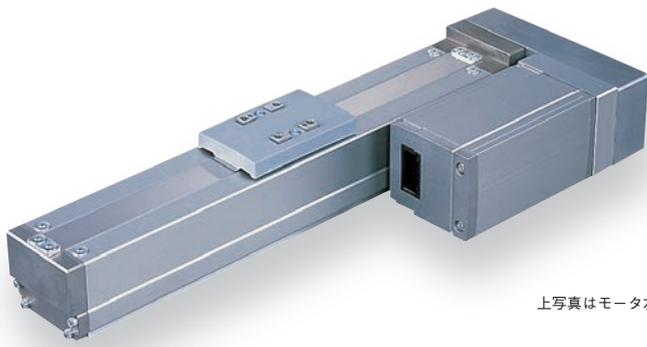
■型式項目 **RCA2-SA4R-I-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモーター 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎認定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モーター折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。

省電力対応

技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- (3) 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	50 ~ 500 (50mm 毎)
RCA2-SA4R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	10	500	
RCA2-SA4R-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68	5	250	
RCA2-SA4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	2.5	125	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモーター・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
モーター左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モーター右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

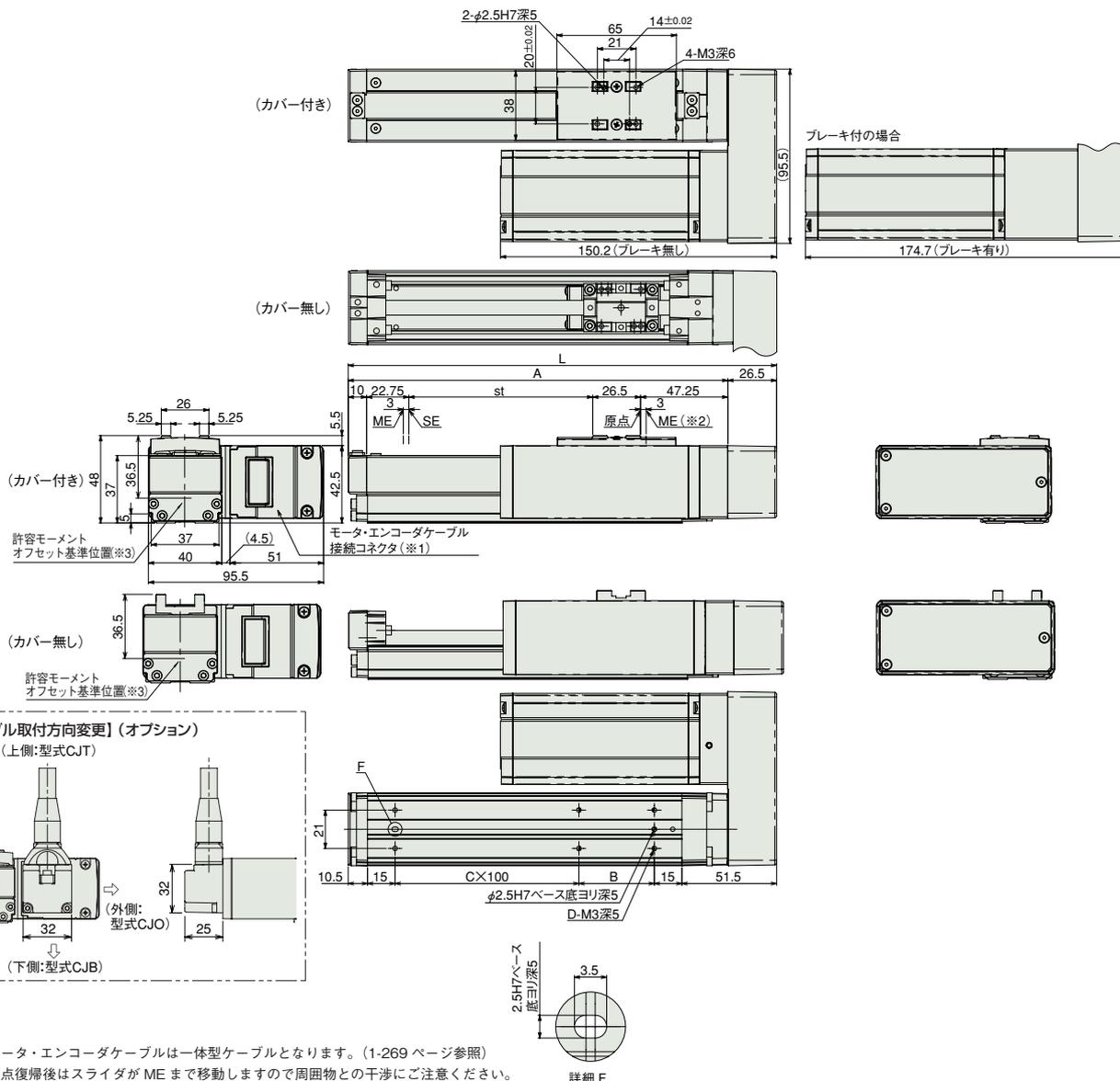
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N・m Mb:9.7N・m Mc:13.3N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.49N・m Mb:4.98N・m Mc:6.78N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 120mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付きは質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A	156.5	206.5	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
B	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
質量 (kg)	カバー付き 1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
	カバー無し 1.0	1.1	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照 ページ			
				ポジションA	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

# RCA2-SA5R

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーター折返し    本体幅 50mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA2-SA5R-I-20**    □    □    □    □    □

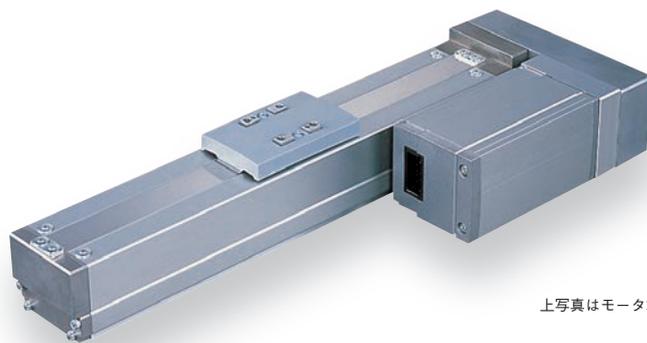
シリーズ    タイプ    エンコーダ種類    モーター種類    リード    ストローク    適応コントローラ    ケーブル長    オプション

I:インクリメンタル  
※簡易アプノで使用される場合も型式は「I」になります。  
20:サーボモーター 20W  
12:12mm  
6: 6mm  
3: 3mm  
50:50mm  
↓  
800:800mm (50mmピッチ毎認定)  
A1:ASEL  
A3:ACON-CYB/PLB/POB  
MCON  
A5:ACON-CB/CGB  
N:無し  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□:長さ指定  
下記オプション価格表参照  
※モーター折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。

省電力対応

技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA5R-I-20-12-①-②-③-④	20	12	3	1	17	50~800 (50mm毎)
RCA2-SA5R-I-20-6-①-②-③-④		6	6	1.5	34	
RCA2-SA5R-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
	12	600	570	490	425	370
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモーター・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
モーター左折返し仕様	ML	→ 2-627	—
モーター右折返し仕様	MR	→ 2-627	—
カバー無し	NCO	→ 2-628	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

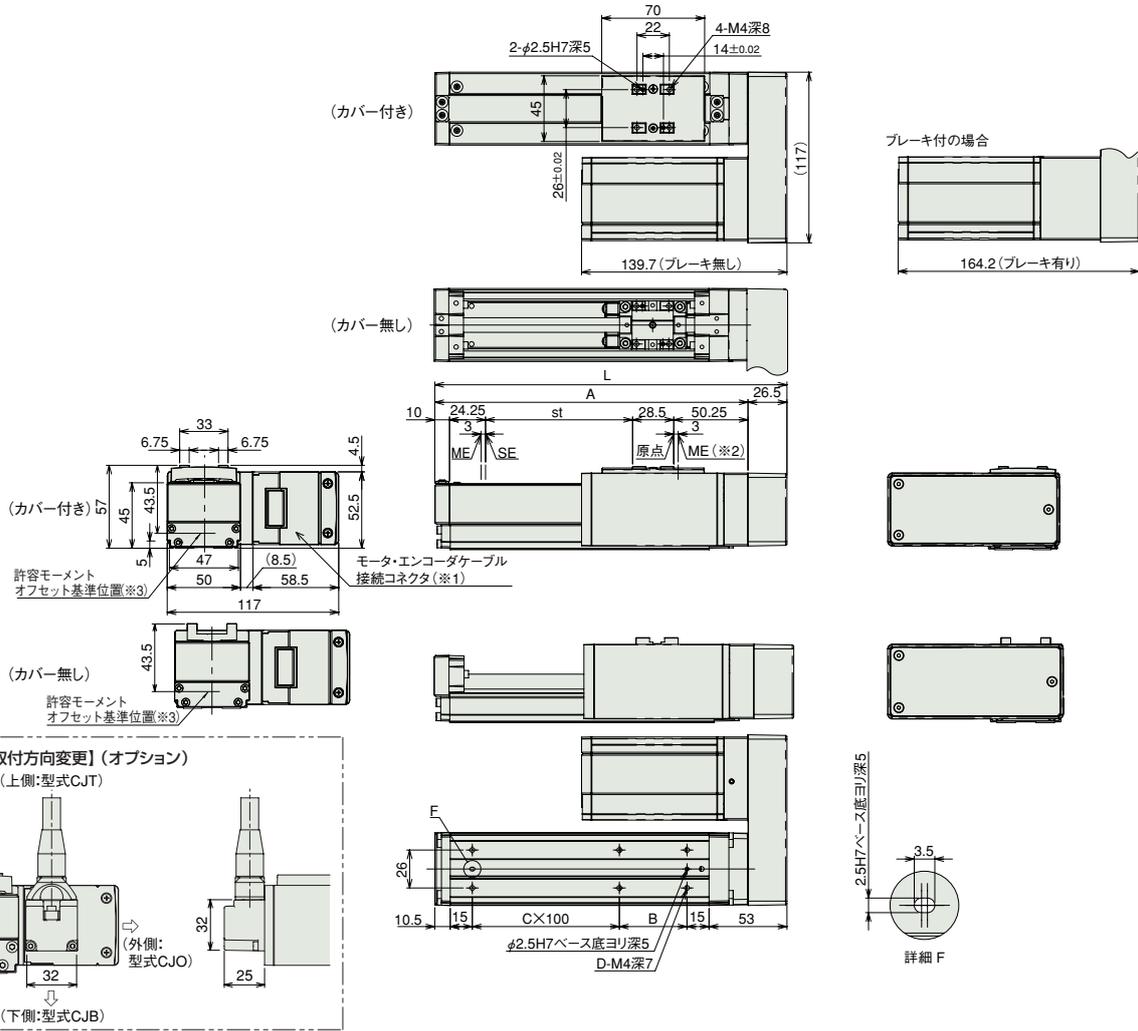
### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N・m Mb:14.6N・m Mc:22.4N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.29N・m Mb:7.56N・m Mc:11.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 130mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。  
(1-269 ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	189.5	239.5	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	
A	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
質量 (kg)	カバー付き	1.5	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.5
	カバー無し	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	64	-
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			256		-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256		-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●	1500	-	→6-171	

# RCA2-SA6R

簡易防塵仕様    モーターユニット型    モーター折返し    本体幅 60mm    24V ACサーボモーター

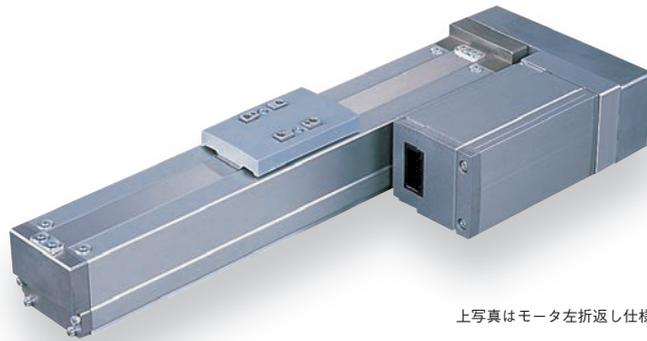
■型式項目 **RCA2-SA6R-I-30**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプノで使用される場合も型式は「I」になります。	30:サーボモーター 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎認定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モーター折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。

## 省電力対応

技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA6R-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1.5	26	50~800 (50mm毎)
RCA2-SA6R-I-30-6-①-②-③-④		6	7	2	53	
RCA2-SA6R-I-30-3-①-②-③-④		3	10	4	105	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
	12	600	570	490	425	370
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモーター・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。  
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
モーター左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モーター右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
カバー無し	NCO	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

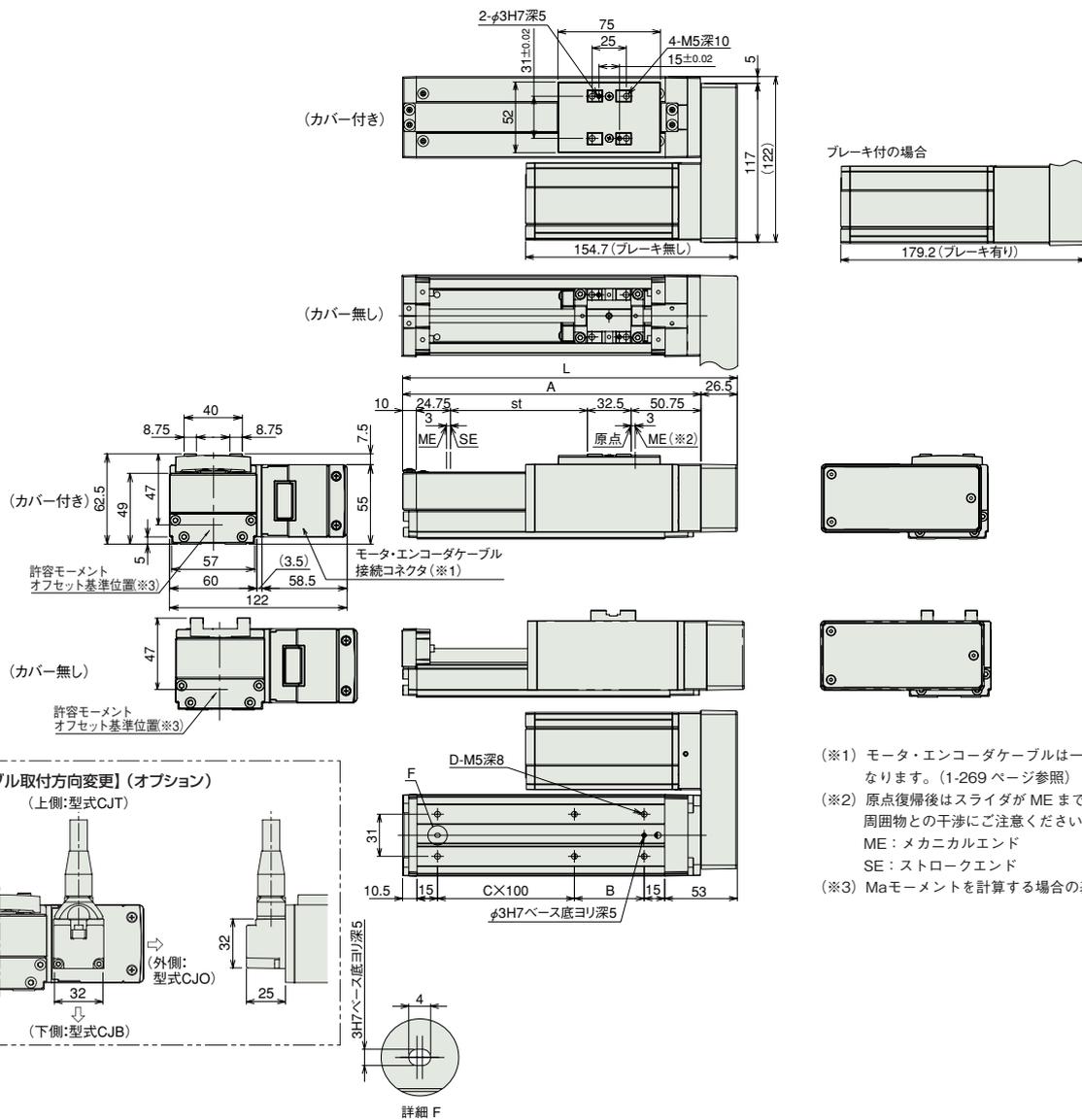
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N・m Mb:25.2N・m Mc:44.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.96N・m Mb:8.54N・m Mc:15.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 150mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269ページ参照)  
(※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド  
(※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	194.5	244.5	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5
A	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量 (kg)	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3	4.5
	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ			
				ポジションA	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーパータイプ  
リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2

RCA  
RCS3  
RCS2

ISB/  
ISPb  
SSPA  
ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB  
NS  
IF  
FS

# RCA-SA4C

簡易防塵仕様    バッテリーレスアプン    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 40mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-SA4C-WA-20**

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

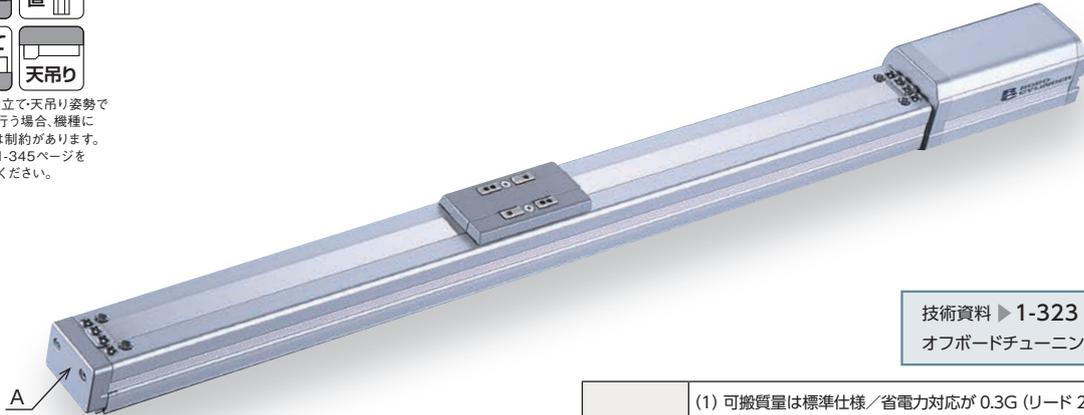
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

高加減速対応    省電力対応

(リード 2.5 は除く)



技術資料 ▶ 1-323    特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411



- 1) 可搬質量は標準仕様/省電力対応が 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 2.5 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 2) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 3) 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

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

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	50 ~ 400 (50mm 毎)
10		665
5		330
2.5		165

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 2-615	—
フット金具	FT	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	—
高加減速対応	HA	→ 2-625	—
原点確認センサ	HS	→ 2-625	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	—
スライダスペーサ	SS	→ 2-634	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。  
※リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。  
※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 6.9N・m Mb: 9.9N・m Mc: 17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma: 3.29N・m Mb: 4.71N・m Mc: 8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

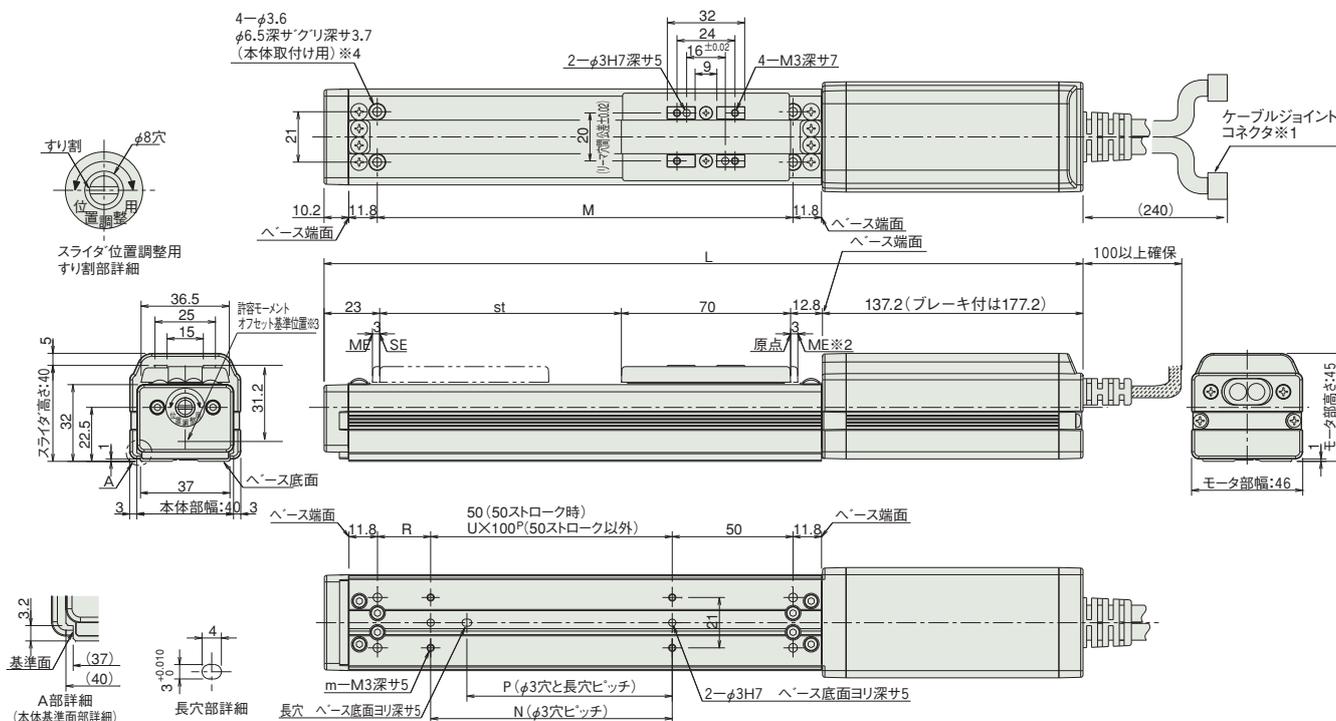
※張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下  
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジション	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

# RCA-SA5C

簡易防塵仕様    バッテリーレスアプン    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 52mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-SA5C-WA-20**

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

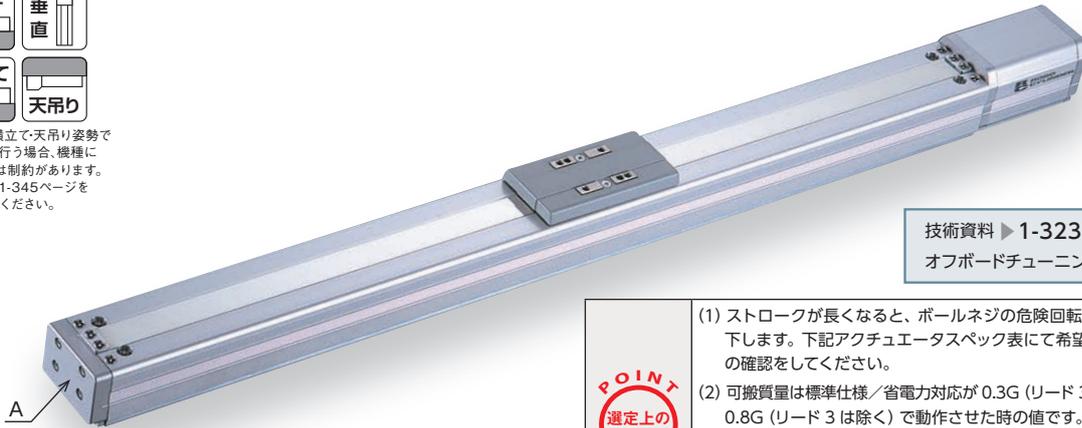
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

高加減速対応    省電力対応

(リード3は除く)



技術資料 ▶ 1-323    特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G (リード3は0.2G)、高加減速対応が0.8G (リード3は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
  - 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408ページをご確認ください。
  - 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

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

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 450 (50mm 毎)	500 (mm)
	20	1300 (800)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 ※( )内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
フット金具	FT	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	—
高加減速対応	HA	→ 2-625	—
原点確認センサ	HS	→ 2-625	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	—
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。  
※リード3は高加減速対応で使用出来ません。  
※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

## アクチュエータ仕様

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

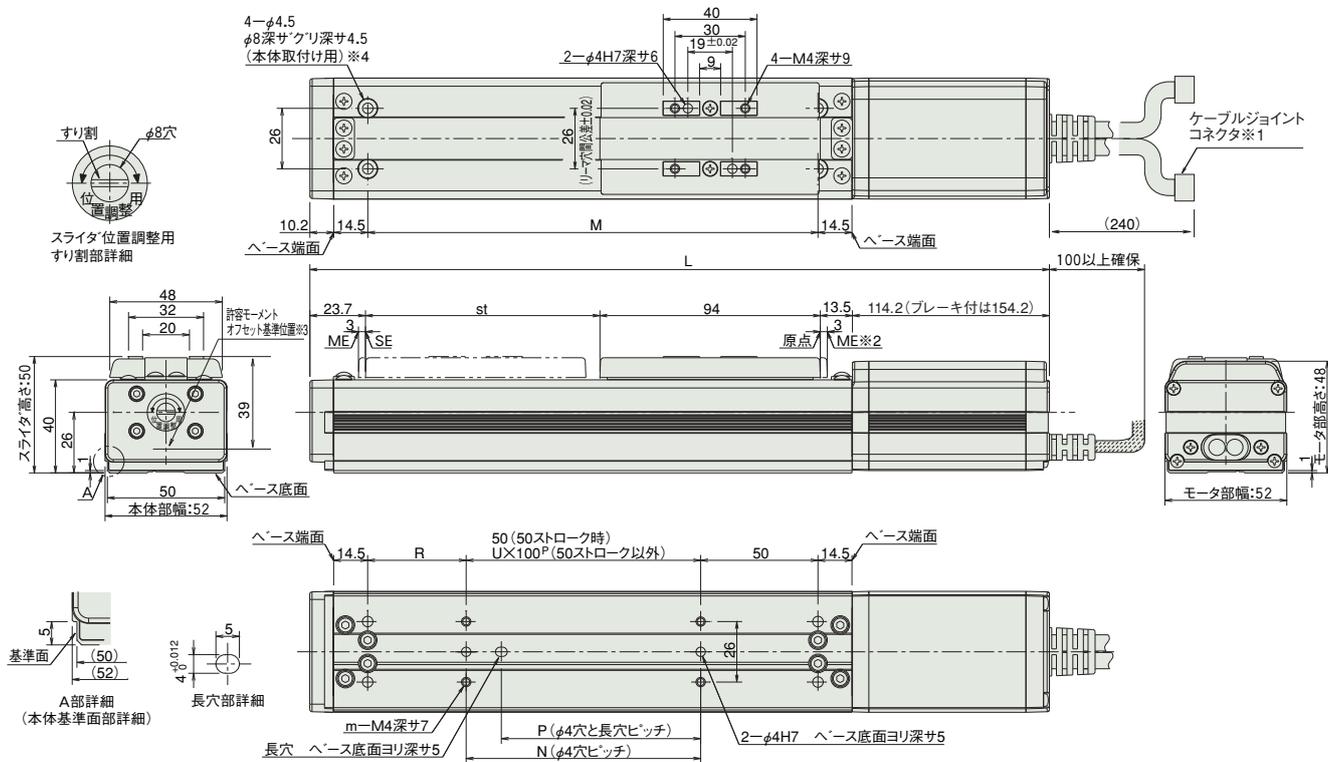
・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下  
(※1)【 】内はリード20mmの仕様となります。  
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	プレーキ無	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4
	プレーキ付	335.4	385.4	435.4	485.4	535.4	585.4	635.4	685.4	735.4	785.4
	M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42	
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	
質量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジション	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーパータイプ  
リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2

RCA  
RCS3  
RCS2

ISB/  
ISPb  
SSPA

ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB

NS  
IF  
FS

# RCA-SA6C

簡易防塵仕様    バッテリーレスアプン    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 58mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-SA6C-WA-30**

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

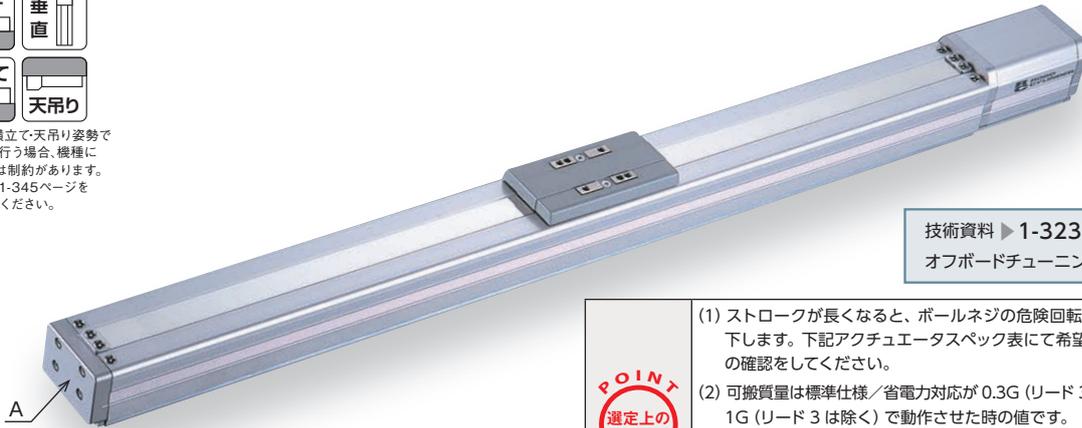
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

**高加減速対応**    **省電力対応**

(リード3は除く)



技術資料 ▶ 1-323    特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G (リード3は0.2G)、高加減速対応が1G (リード3は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408ページをご確認ください。
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

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

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 ※( )内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
フート金具	FT	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	—
高加減速対応	HA	→ 2-625	—
原点確認センサ	HS	→ 2-625	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	—
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。  
※リード3は高加減速対応で使用出来ません。  
※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

### アクチュエータ仕様

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

・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下

(※1) [ ]内はリード20mmの仕様となります。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

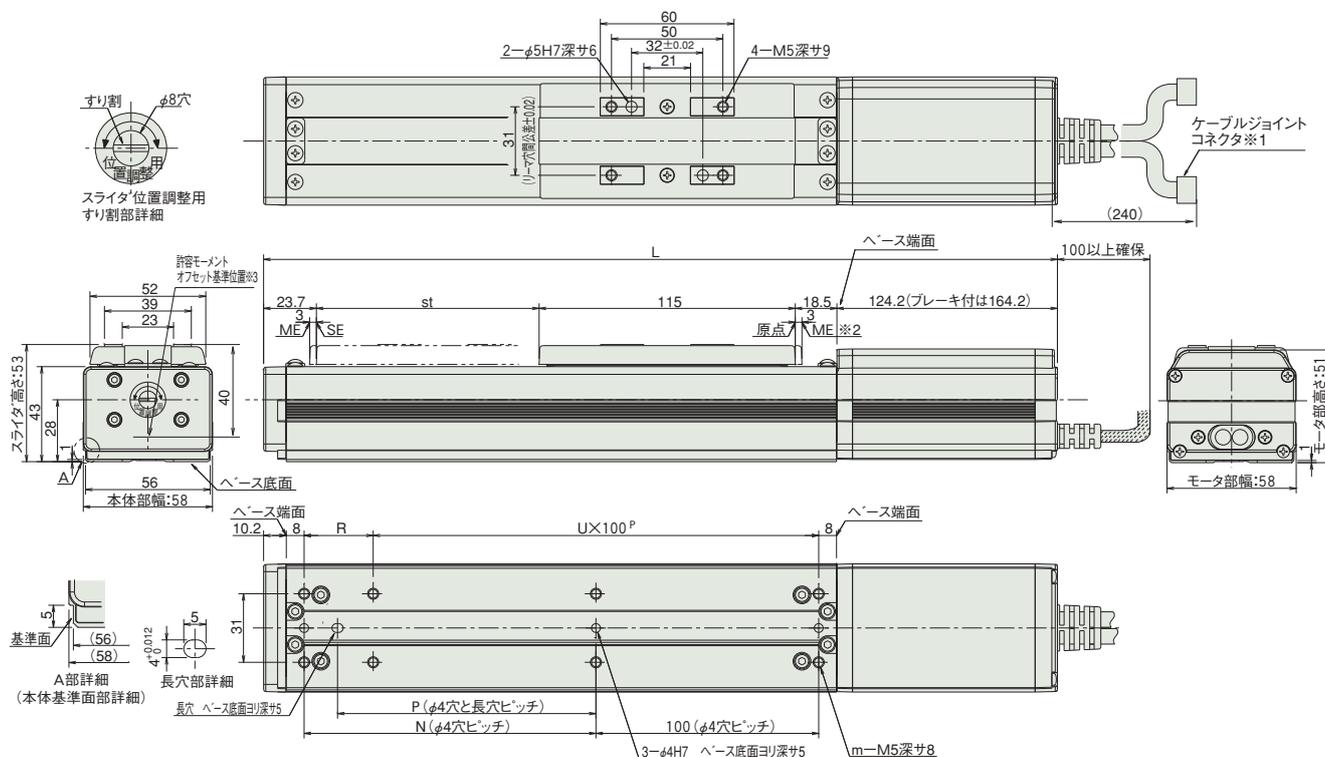
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジション	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CC-Link PROFINET CANopen CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

# RCA-SA4D

簡易防塵仕様    モータ直結型    モータストレート    本体幅 40mm    24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA-SA4D** -  - **20** -  -  -  -  -

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

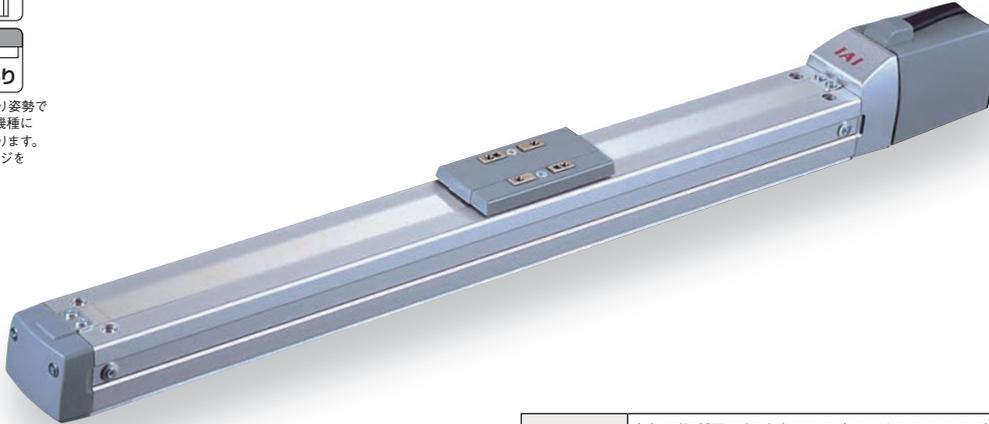
I:インクリメンタル    20:サーボモータ    10:10mm    50:50mm    A1:ASEL    N:無し    下記オプション  
A:アプソリュート    20W    5:5mm    300:300mm    A3:ACON-CYB/PLB/POB    P:1m    価格表参照  
             2.5:2.5mm    MCON    S:3m    M:5m    X:長さ指定  
                                        R:ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。  
※アプソリュート仕様はACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。  
簡易アプソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

### 省電力対応



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~300 (50mm毎)
RCA-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4D-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
10	665
5	330
2.5	165

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

#### ①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ 2-615	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ 2-615	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ 2-615	-
フート金具	FT	→ 2-622	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N・m Mb:4.71N・m Mc:8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

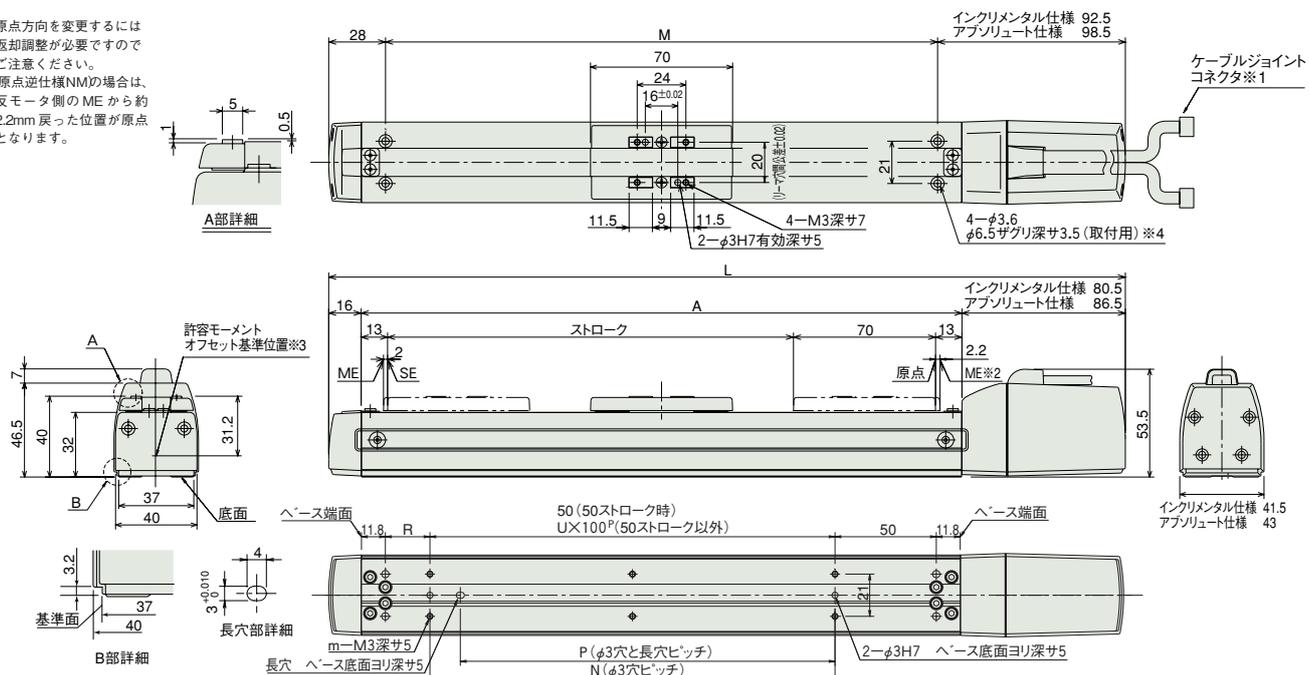
・張出し負荷長の目安 / Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

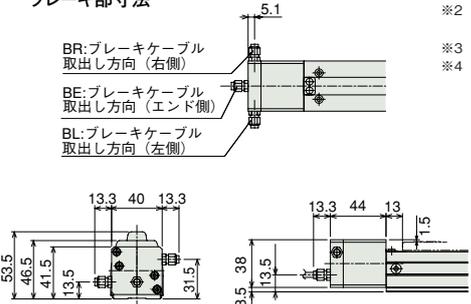
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。  
※ 原点逆仕様NMの場合は、  
反モータ側のMEから約  
2.2mm戻った位置が原点  
となります。



ブレーキ部寸法



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。

※ブレーキ付は全長(L)が28mm  
(配線エンド側取出は41.3mm)、  
質量が0.2kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリメンタル	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
	アブソリュート	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
A	146	196	246	296	346	396	
M	122	172	222	272	322	372	
N	50	100	100	200	200	300	
P	35	85	85	185	185	285	
R	22	22	72	22	72	22	
U	-	1	1	2	2	3	
m	4	4	4	6	6	8	
質量 (kg)	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
ASEL-CS		2		●	-	●				

# RCA-SA5D

簡易防塵仕様    モータ直結型    モータストレート    本体幅 52mm    24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA-SA5D** - [ ] - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

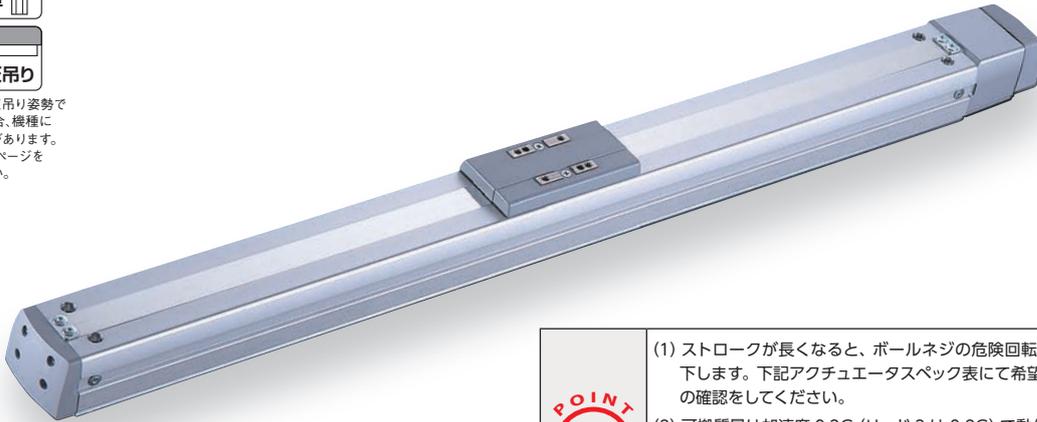
I:インクリメンタル    20:サーボモータ    12:12mm    50:50mm    A1:ASEL    N:無し    下記オプション  
A:アブソリュート    20W    6:6mm    500:500mm    A3:ACON-CYB/PLB/POB    P:1m    価格表参照  
3:3mm    (50mmピッチ毎設定)    MCON    S:3m    M:5m    X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。  
※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。  
簡易アブソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ 2-615	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ 2-615	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ 2-615	-
フット金具	FT	→ 2-622	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

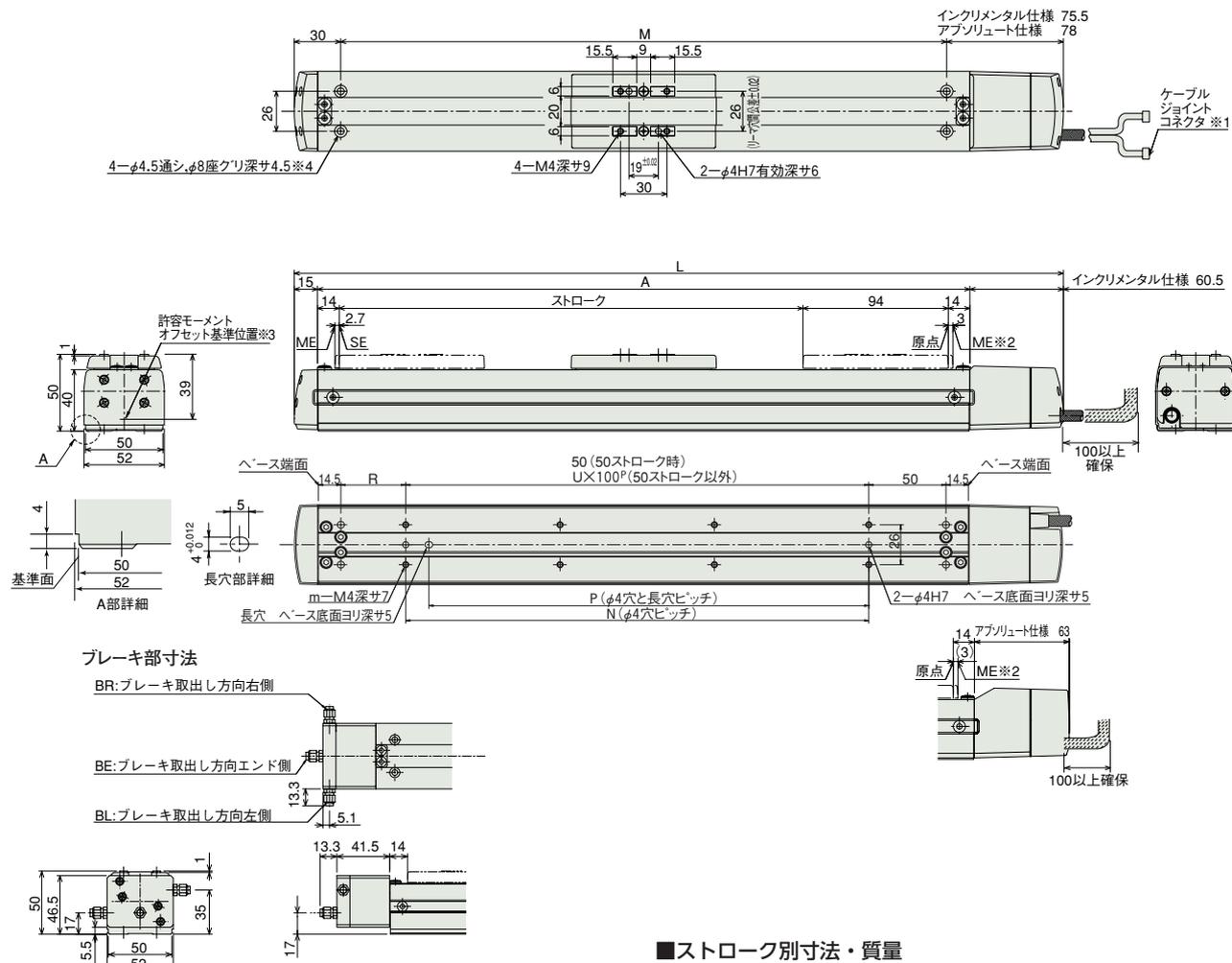
・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量

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

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

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジション	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			注 *ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 *コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボ  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISPB  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB  
NS  
IF  
FS

# RCA-SA6D

簡易防塵仕様    モータ直結型    モータストレート    本体幅 58mm    24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA-SA6D** - [ ] - **30** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

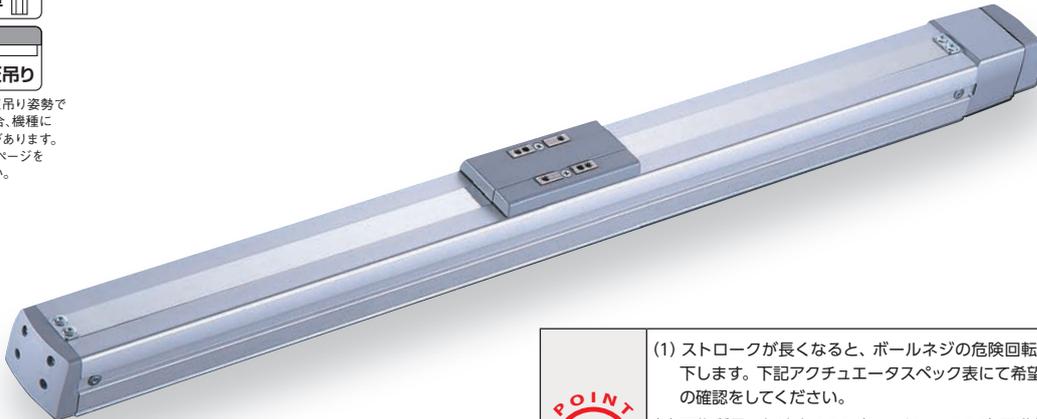
I:インクリメンタル    30:サーボモータ    12:12mm    50:50mm    A1:ASEL    N:無し    下記オプション  
A:アブソリュート    30W    6:6mm    3:3mm    A3:ACON-CYB/PLB/POB    P:1m    価格表参照  
MCON    A5:ACON-CB/CGB    S:3m    M:5m    X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。    ※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。    簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

## 省電力対応



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
  - 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

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

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ 2-615	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ 2-615	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ 2-615	-
フット金具	FT	→ 2-622	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

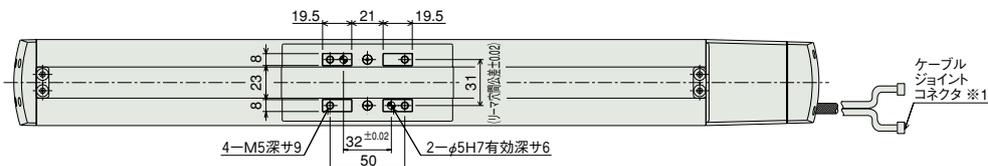
・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下  
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

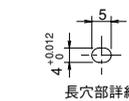
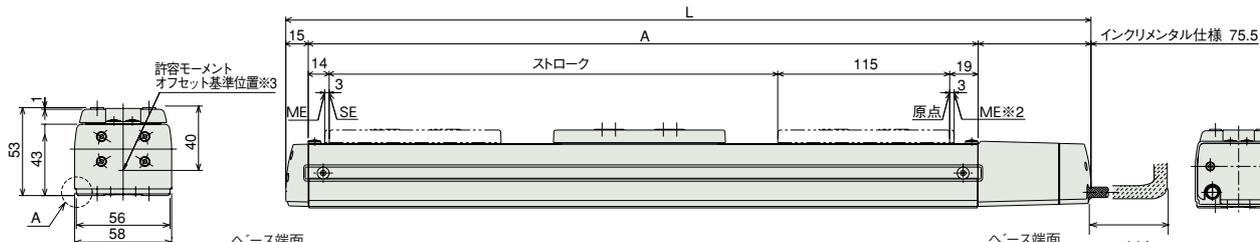
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



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

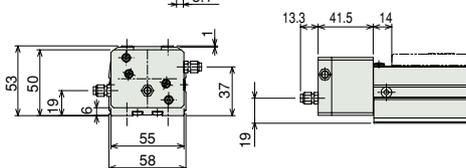
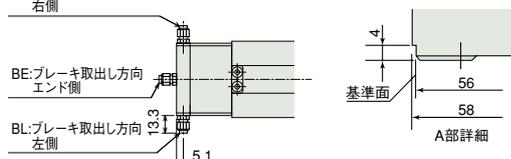


ケーブルジョイントコネクタ ※1



ブレーキ部寸法

BR:ブレーキ取出し方向 右側



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

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

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

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		注 *ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 *コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	64	-
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256		-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256		-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●	1500	-	→6-171	

# RCA-SA4R

- 簡易防塵仕様
- バッテリーレスアプン
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 40mm
- 24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA-SA4R-WA-20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

WA: バッテリーレスアプン    20: サーボモータ 20W    10: 10mm    5: 5mm    2.5: 2.5mm

ストローク: 50: 50mm    400: 400mm (50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ: A1: ASEL    A3: ACON-CYB/PLB/POB MCON    A5: ACON-CB/CGB

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

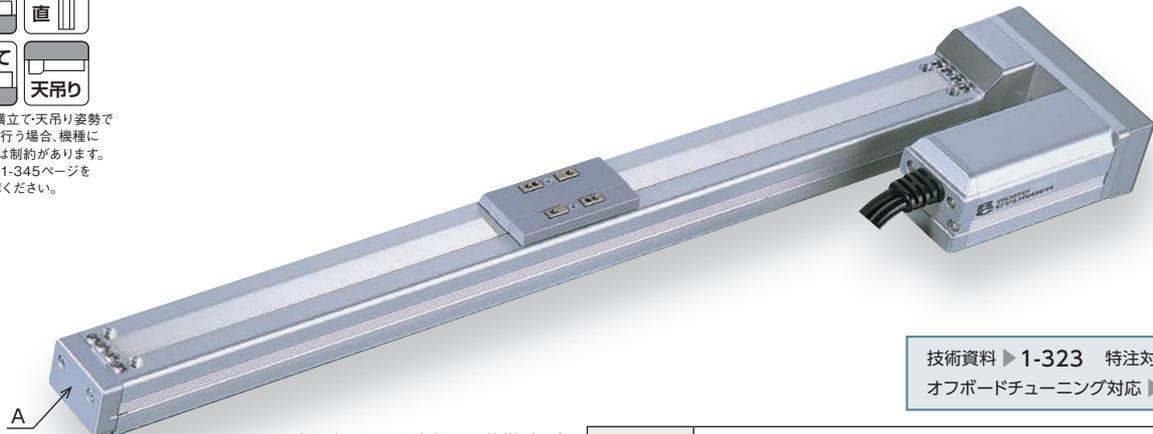
オプション: 下記オプション価格表参照    ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

## 省電力対応



技術資料 ▶ 1-323    特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

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

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA4R-WA-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCA-SA4R-WA-20-5-①-②-③-④		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4R-WA-20-2.5-①-②-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

#### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	50 ~ 400 (50mm 毎)
10		665
5		330
2.5		165

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

#### ① ストローク別価格表 (標準価格)

① ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-

#### ③ ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
原点確認センサ	HS	→ 2-625	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
スライダスペーサ	SS	→ 2-634	-

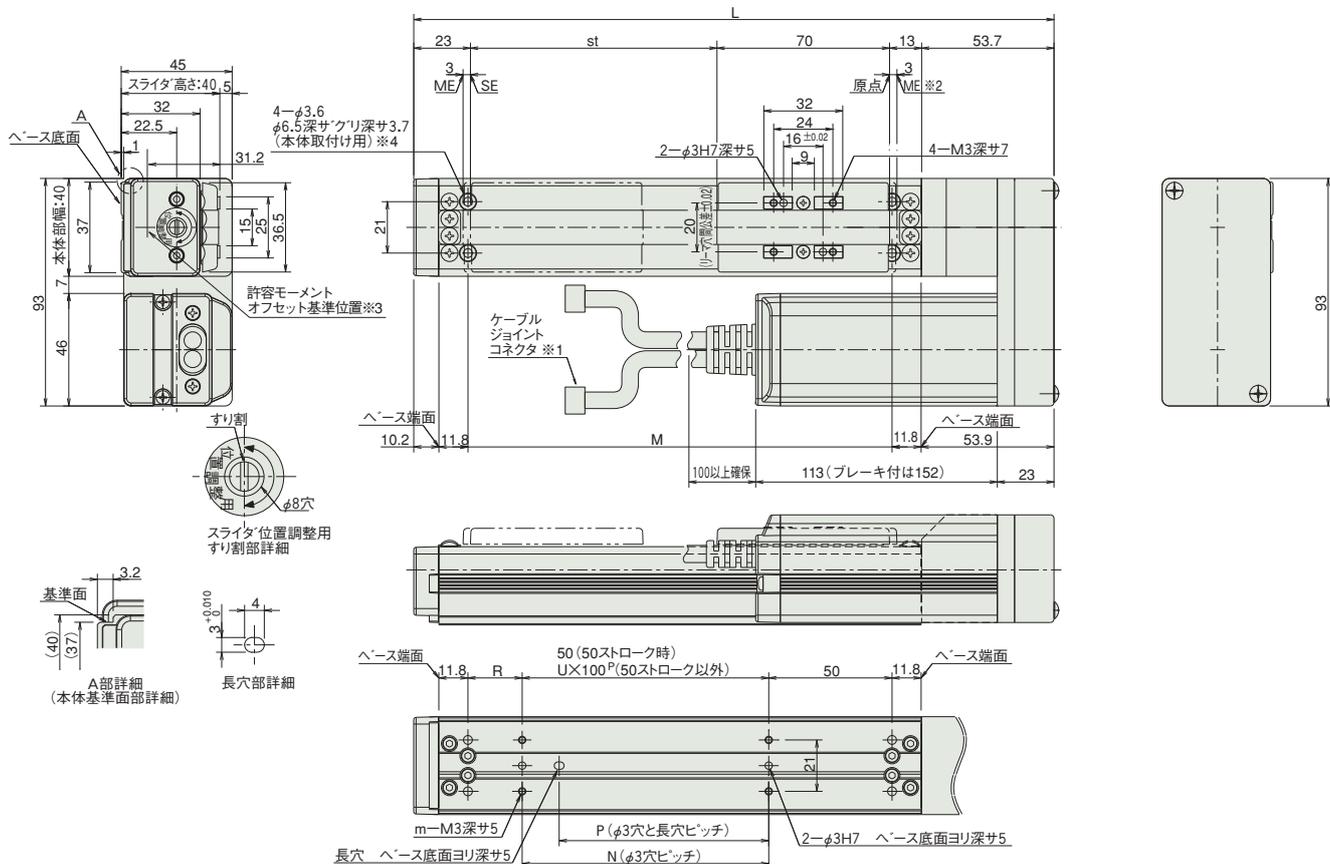
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N・m Mb:4.71N・m Mc:8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
ASEL-CS		2		●	-	●				

# RCA-SA5R

- 簡易防塵仕様
- バッテリーレスアプン
- モーターユニット型
- モーター折返し
- 本体幅 52mm
- 24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-SA5R-WA-20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

WA: バッテリーレスアプン    20: サーボモーター 20W    12: 12mm    50: 50mm    A1:ASEL    N:無し    下記オプション価格表参照

6: 6mm    ↓    A3:ACON-CYB/PLB/POB    P: 1m    ※モーター折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

3: 3mm    500:500mm (50mmピッチ毎設定)    MCON    S: 3m    M: 5m    X[ ]: 長さ指定    R[ ]: ロボットケーブル

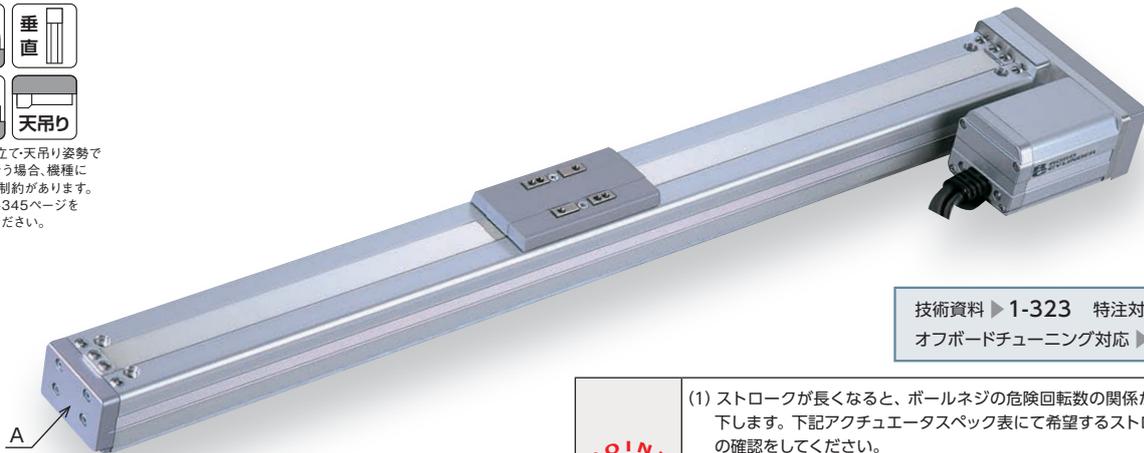
A5:ACON-CB/CGB

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

## 省電力対応



技術資料 ▶ 1-323    特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

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

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA5R-WA-20-12-①-②-③-④	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5R-WA-20-6-①-②-③-④		6	8	2	33.3	
RCA-SA5R-WA-20-3-①-②-③-④		3	12	4	65.7	

#### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
原点確認センサ	HS	→ 2-625	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
モーター左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モーター右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

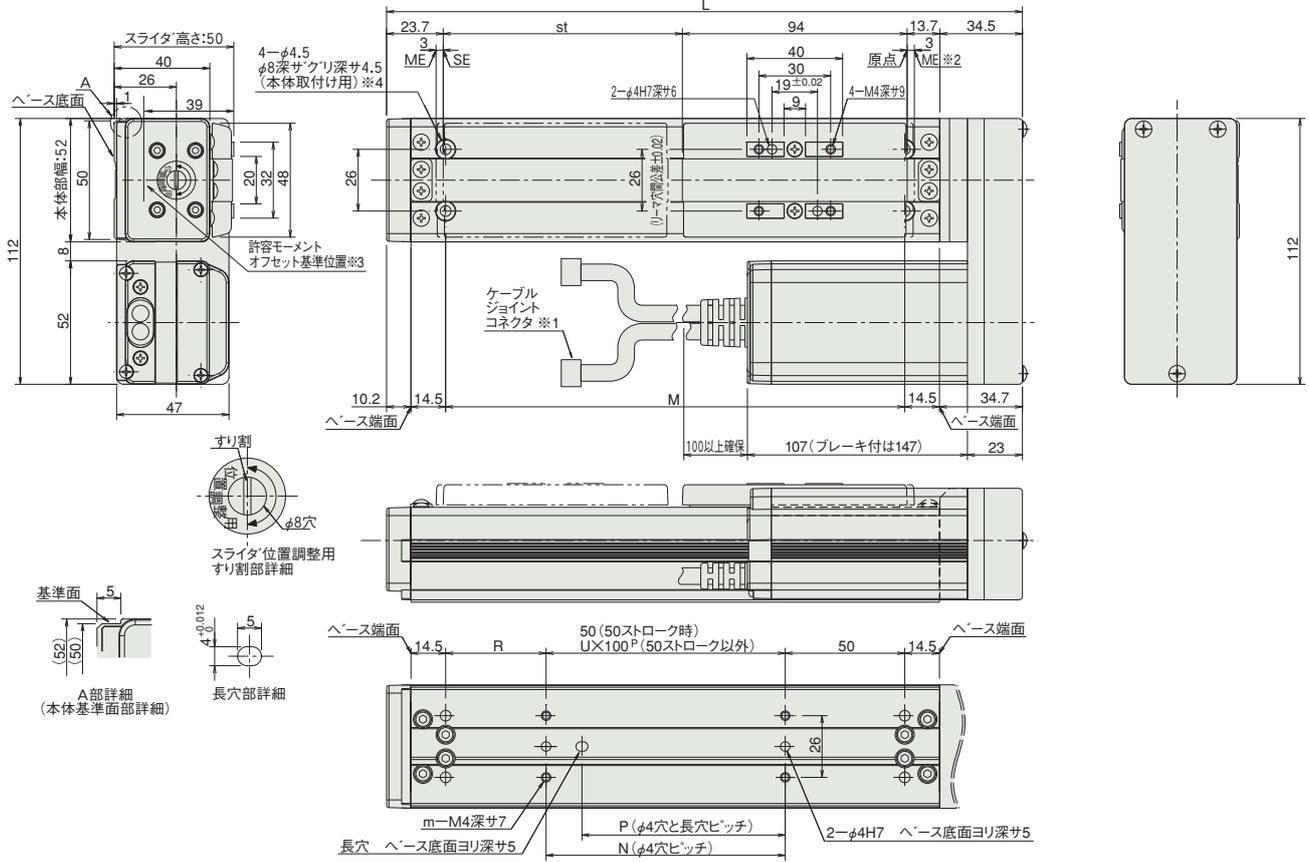
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合は基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジション	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPb

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

# RCA-SA6R

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 58mm | 24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-SA6R-WA-30** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]  
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

WA: バッテリーレスアプン | 30: サーボモーター 30W | 12: 12mm | 50: 50mm | A1: ASEL | N: 無し | 下記オプション  
 6: 6mm | 3: 3mm | A3: ACON-CYB/PLB/POB | P: 1m | 価格表参照  
 3: 3mm | 50mmピッチ毎認定 | MCON | S: 3m | ※モーター折返し方向は  
 A5: ACON-CB/CGB | M: 5m | ML/MR どちらかの  
 X[ ]: 長さ指定 | R: ロボットケーブル | 記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

## 省電力対応



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
 オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT** 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

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

### アクチュエータ仕様

#### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA6R-WA-30-12-①-②-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6R-WA-30-6-①-②-③-④		6	12	3	48.4	
RCA-SA6R-WA-30-3-①-②-③-④		3	18	6	96.8	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

#### ① ストローク別価格表 (標準価格)

① ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

#### ③ ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

#### ④ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
原点確認センサ	HS	→ 2-625	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
モーター左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モーター右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

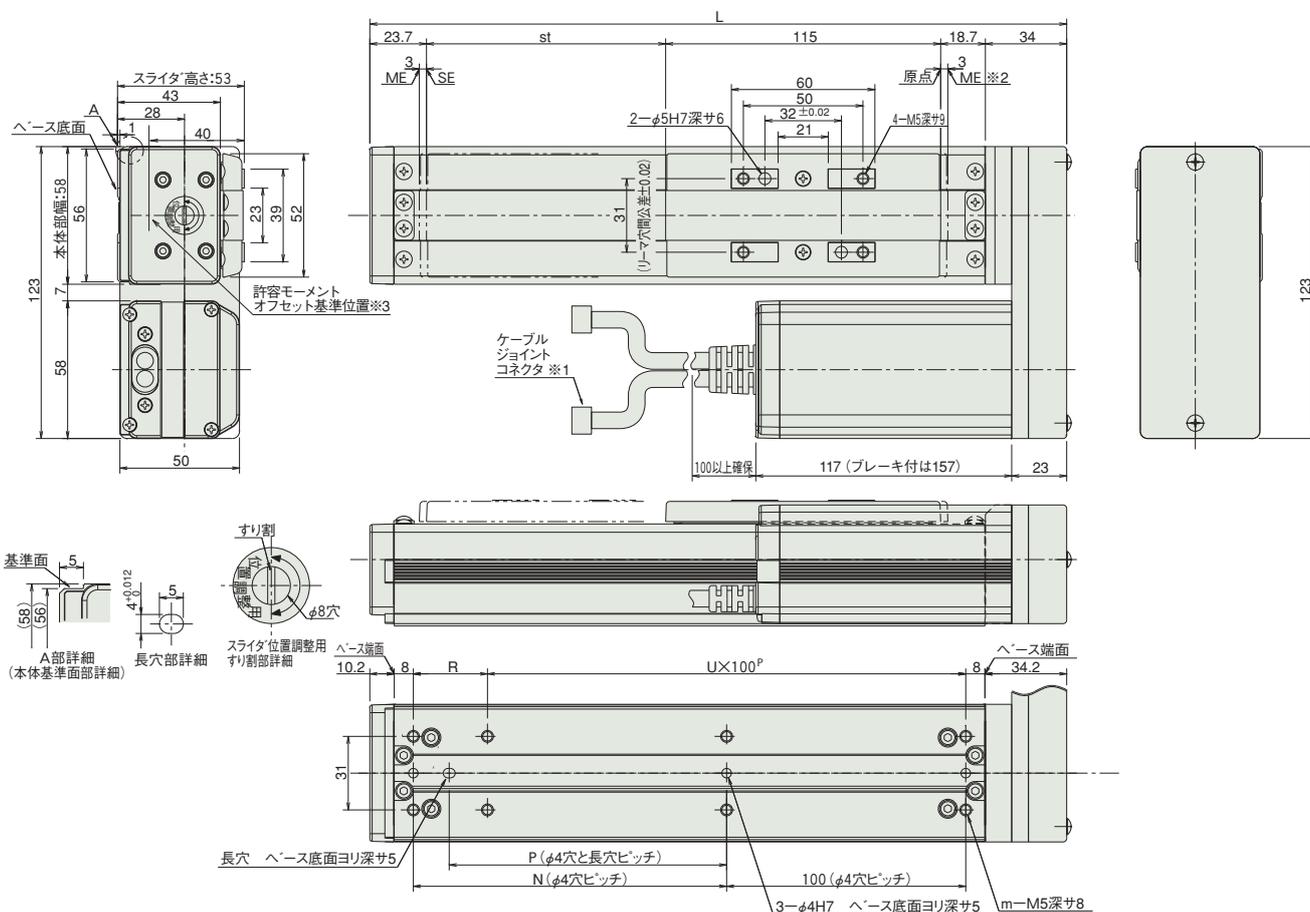
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	 MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET CANopen	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	64	-
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●		256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→6-171

# RCS3-SA8C

# RCS3P-SA8C 高精度仕様

±20μm 標準
パッシブレス アプソ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 80mm
200V ACサーボモータ

型式項目	SA8C	T2						オプション	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
RCS3 : 標準仕様 RCS3P : 高精度仕様		WA: パッシブレスアプソ注 I: インクリメンタル A: アプソリュート	100: サーボモータ 100W 150: サーボモータ 150W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	50: 50mm 1100: 1100mm (50mmピッチ毎設定)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入ください。	

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。  
注: 高精度仕様(RCS3P)はパッシブレスアプソをお選びいただけます。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立てで天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT** 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて 希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-409ページをご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-459ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 押付け動作については 1-387ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	8	2	50 ~ 1100 (50mm毎)
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-20-②-T2-③-④		20	20	4	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-10-②-T2-③-④		10	40	8	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-5-②-T2-③-④		5	80	16	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-30-②-T2-③-④	150	30	12	3	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-20-②-T2-③-④		20	30	6	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-10-②-T2-③-④		10	60	12	

### ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク / リード (mm)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30 (50mm毎)	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760
20 (50mm毎)	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500
10 (50mm毎)	600	530	470	410	370	340	310	270	230
5 (50mm毎)	300	260	230	200	180	170	150	135	110

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3-SA8C		RCS3P-SA8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	パッシブレスアプソ	インクリメンタル	アプソリュート		アプソリュート	
	モータ W数	モータ W数	モータ W数		モータ W数	
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	A1E	→ 2-615	-
ケーブル左側面取出し	A1S	→ 2-615	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→ 2-615	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→ 2-615	-
ブレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

### アクチュエータ仕様 [ ]内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10 [転造C5]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.1mm [0.05mm] 以下
ベース	材質アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:113.5N・m Mb:177N・m Mc:266N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:26.9N・m Mb:38.4N・m Mc:63.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

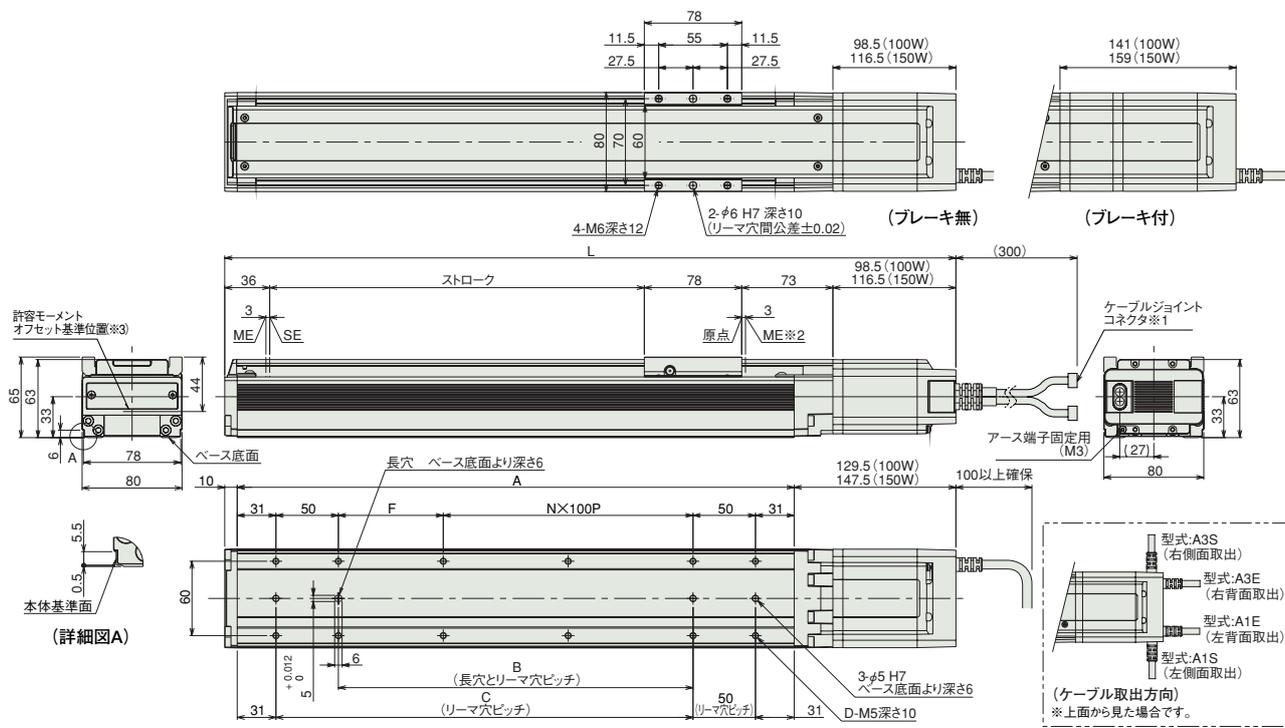
・張出し負荷長の目安/Ma方向390mm以下 Mb・Mc方向390mm以下  
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-922ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- \*1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
- \*2 原点復帰を行った場合は、スライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- \*3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	L																							
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
100W	ブレーキ無	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	
	ブレーキ付	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	
150W	ブレーキ無	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5	1153.5	1203.5	1253.5	1303.5	1353.5	1403.5	
	ブレーキ付	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	
A	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	
B	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
C	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	
D	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	
F	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	
N	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	10	
質量	100W	ブレーキ無	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2
		ブレーキ付	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6
	150W	ブレーキ無	3.0	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3
		ブレーキ付	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8

■適応コントローラ

RCS3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151
SSEL-CS		2	●	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205

# RCS3-SS8C

# RCS3P-SS8C 高精度仕様

±20μm  
標準

簡易防塵  
仕様

バッテリーレス  
アプソ

モータ  
ユニット  
型

モータ  
ストレート

本体幅  
80mm

200V  
ACサーボ  
モータ

鉄  
ベース  
タイプ

## 型式項目

シリーズ — **SS8C** — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — **T2** — ケーブル長 — オプション

RCS3 : 標準仕様  
RCS3P : 高精度仕様

WA: バッテリーレス  
アプソ注  
I: インクリメンタル  
A: アプソリュート

100: サーボモータ  
100W  
150: サーボモータ  
150W

30: 30mm  
20: 20mm  
10: 10mm  
5: 5mm

50: 50mm  
1000: 1000mm  
(50mmピッチ毎設定)

T2: SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

下記オプション  
価格表参照  
※ケーブル取出方向は  
必ずどれかの記号を  
ご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

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



※CEはオプションになります。



※垂直・横立で天吊り姿勢で  
設置を行う場合、機種に  
よっては制約があります。  
詳細は1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて 希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-409ページをご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-459ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 押付け動作については 1-387ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	8	2	56.6	50 ~ 1000 (50mm毎)
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-20-②-T2-③-④		20	20	4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-10-②-T2-③-④		10	40	8	169.8	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-5-②-T2-③-④		5	80	16	339.7	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-30-②-T2-③-④	150	30	12	3	85.1	50 ~ 1000 (50mm毎)
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-20-②-T2-③-④		20	30	6	127.6	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-10-②-T2-③-④		10	60	12	255.3	

### ストロークと最高速度 (単位: mm/s)

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

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3-SS8C			RCS3P-SS8C		
	①エンコーダ種類 バッテリーレスアプソ		①エンコーダ種類 インクリメンタル		①エンコーダ種類 アプソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数		モータ W 数	
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	A1E	→ 2-615	-
ケーブル左側面取出し	A1S	→ 2-615	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→ 2-615	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→ 2-615	-
ブレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

### アクチュエータ仕様 [ ]内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

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

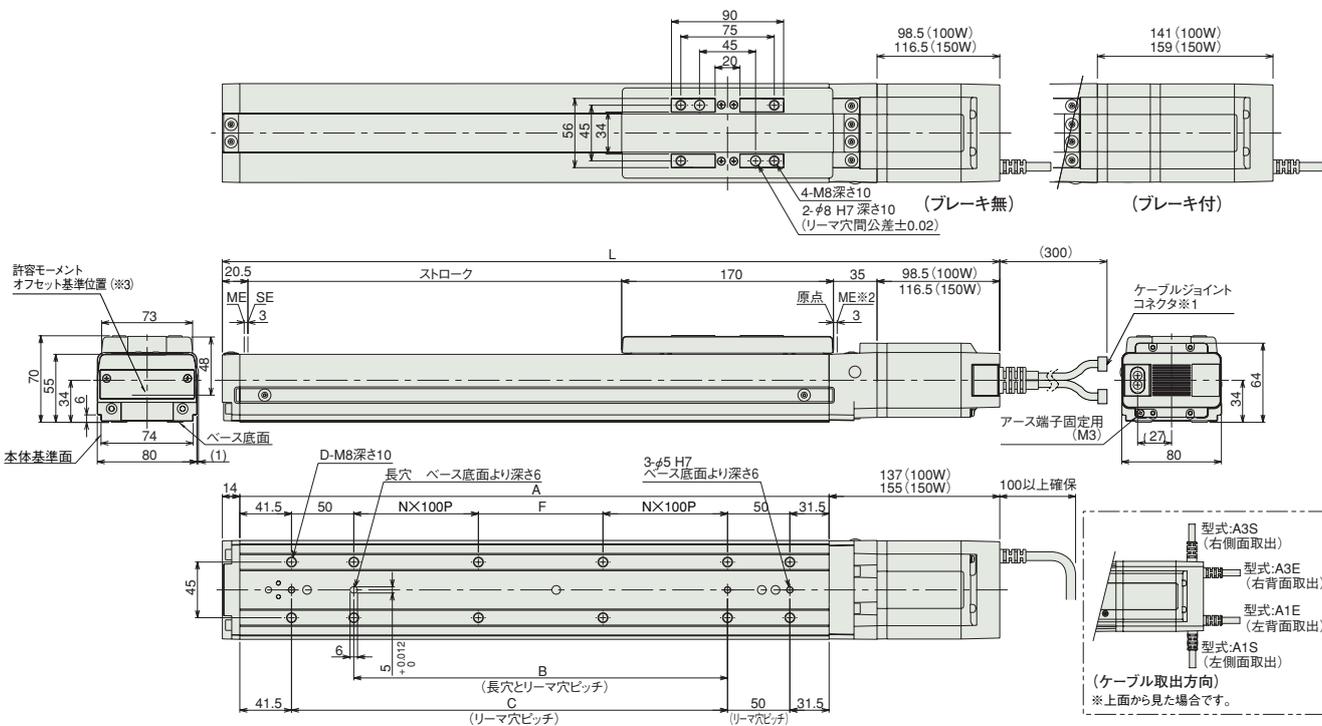
・張出し負荷長の目安/Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下  
 (※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	質量																					
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
100W	ブレーキ無	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	
	ブレーキ付	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5	
150W	ブレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	
	ブレーキ付	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5	
A	223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	24	26	
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	
N	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	
質量	100W	ブレーキ無	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3	7.8	8.4	8.9	9.5	10.0	10.6	11.1	11.7	12.2	12.8	13.3	13.9	14.4	15.0	15.5
		ブレーキ付	5.5	6.0	6.6	7.1	7.7	8.2	8.8	9.3	9.9	10.4	11.0	11.5	12.1	12.6	13.2	13.7	14.3	14.8	15.4	15.9
	150W	ブレーキ無	5.1	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6
		ブレーキ付	5.6	6.1	6.7	7.2	7.8	8.3	8.9	9.4	10.0	10.5	11.1	11.6	12.2	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.5	16.0

■適応コントローラ

RCS3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# RCS3-SA8R

# RCS3P-SA8R 高精度仕様

±20μm 高精度  
バッテリーレスアプソ  
モーターユニット型  
モーター折返し  
本体幅 80mm  
200V ACサーボモーター

型式項目	SA8R						T2		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
RCS3 : 標準仕様 RCS3P : 高精度仕様		WA: バッテリーレスアプソ注 I: インクリメンタル A: アプソリュート	100: サーボモーター 100W 150: サーボモーター 150W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	50: 50mm 1100: 1100mm (50mmピッチ毎設定)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モーター折返し方向、 ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入ください。	

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。  
注: 高精度仕様(RCS3P)はバッテリーレスアプソをお選びいただけません。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて 希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-409ページをご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-459ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 押付け動作については 1-387ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	8 2	56.6	50 ~ 1100 (50mm毎)	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-20-②-T2-③-④		20	20 4	84.9		
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-10-②-T2-③-④		10	40 8	169.8		
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-5-②-T2-③-④		5	80 16	339.7		
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-30-②-T2-③-④		150	30	12 3		85.1
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-20-②-T2-③-④			20	30 6		127.6
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-10-②-T2-③-④	10		60 12	255.3		

### ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク / リード (mm)	50~650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690
20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3-SA8R		RCS3P-SA8R			
	①エンコーダ種類 バッテリーレスアプソ モーターW数		①エンコーダ種類 インクリメンタル モーターW数		アプソリュート モーターW数	
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
モーター折返しケーブル背面取出し	MLE	→ 2-628	-
モーター折返しケーブル側面取出し	MLS	→ 2-628	-
モーター右折返しケーブル背面取出し	MRE	→ 2-628	-
モーター右折返しケーブル側面取出し	MRS	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

### アクチュエータ仕様 [ ]内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10 [転造C5]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.1mm [0.05mm] 以下
ベース	材質アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:113.5N・m Mb:177N・m Mc:266N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:26.9N・m Mb:38.4N・m Mc:63.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

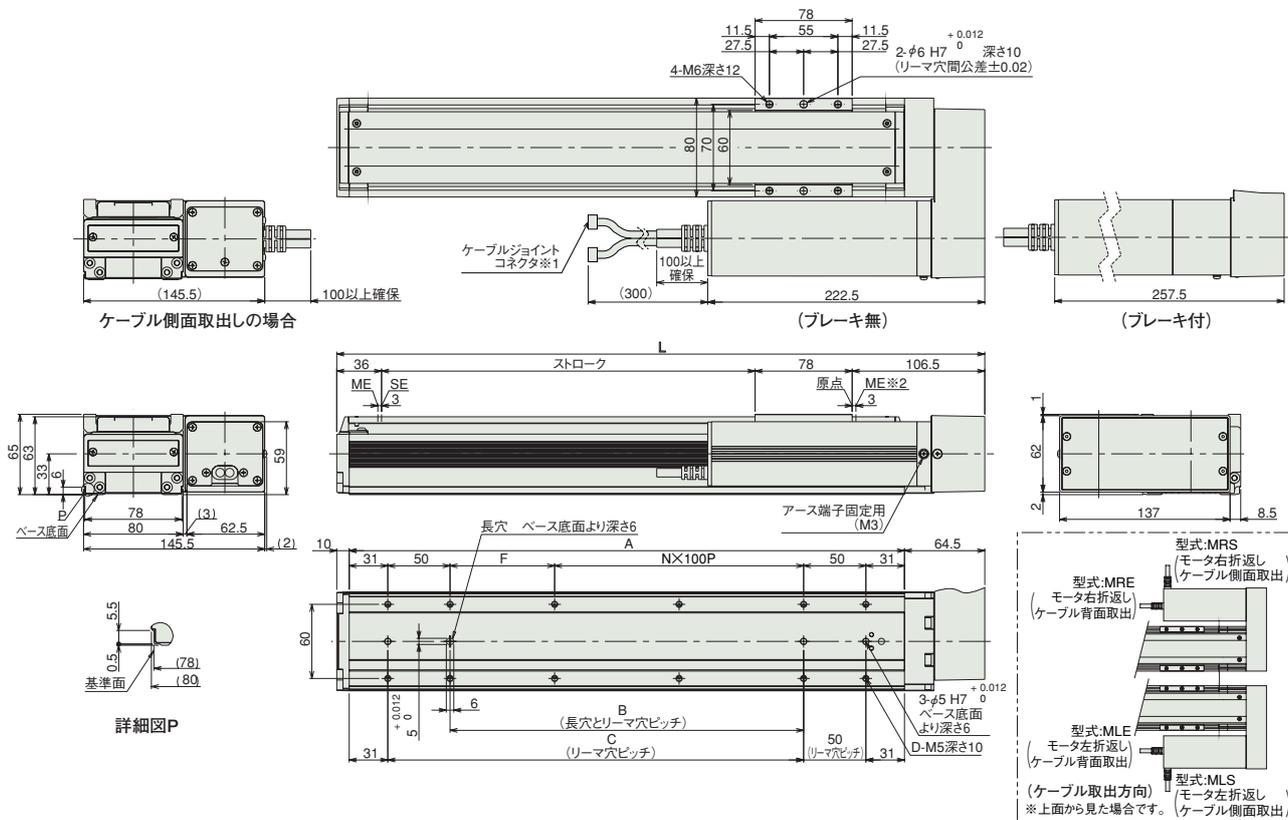
・張出し負荷長の目安/Ma方向390mm以下 Mb・Mc方向390mm以下  
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※ 許容モーメントのオフセット基準位置は、SABCタイプと同様です。(2-154ページ参照)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	
A	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	
B	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	
C	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
D	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	
F	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	
N	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
質量(kg)	100W	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9
	150W	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1

■適応コントローラ

RCS3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

# RCS3-SS8R

# RCS3P-SS8R 高精度仕様



## 型式項目

シリーズ — **SS8R** — タイプ — エンコーダ種類 — モーター種類 — リード — ストローク — **T2** — 適用コントローラ — ケーブル長 — オプション

RCS3 : 標準仕様  
RCS3P : 高精度仕様

WA: バッテリレスアプン注 100: サーマモーター 30: 30mm  
100W 20: 20mm  
I: インクリメンタル 150: サーマモーター 10: 10mm  
A: アプソリュート 150W 5: 5mm

T2: SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

下記オプション  
価格表参照  
※モーター折返方向、  
ケーブル取出方向は  
必ずどれかの記号を  
ご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

注: 高精度仕様(RCS3P)は  
バッテリレスアプンをお選びいただけません。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立てで天吊り姿勢で  
設置を行う場合、機種に  
よっては制約があります。  
詳細は1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて 希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-409ページをご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-459ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 押付け動作については 1-387ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	8 2	56.6	50 ~ 1000 (50mm毎)
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-20-②-T2-③-④		20	20 4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-10-②-T2-③-④		10	40 8	169.8	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-5-②-T2-③-④		5	80 16	339.7	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-30-②-T2-③-④	150	30	12 3	85.1	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-20-②-T2-③-④		20	30 6	127.6	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-10-②-T2-③-④		10	60 12	255.3	

### ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

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

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3-SS8R		RCS3P-SS8R			
	①エンコーダ種類 バッテリレスアプン モーターW数		①エンコーダ種類 インクリメンタル モーターW数		アプソリュート モーターW数	
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
モーター折返しケーブル背面取出し	MLE	→ 2-628	-
モーター折返しケーブル側面取出し	MLS	→ 2-628	-
モーター右折返しケーブル背面取出し	MRE	→ 2-628	-
モーター右折返しケーブル側面取出し	MRS	→ 2-628	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

### アクチュエータ仕様 [ ]内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

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

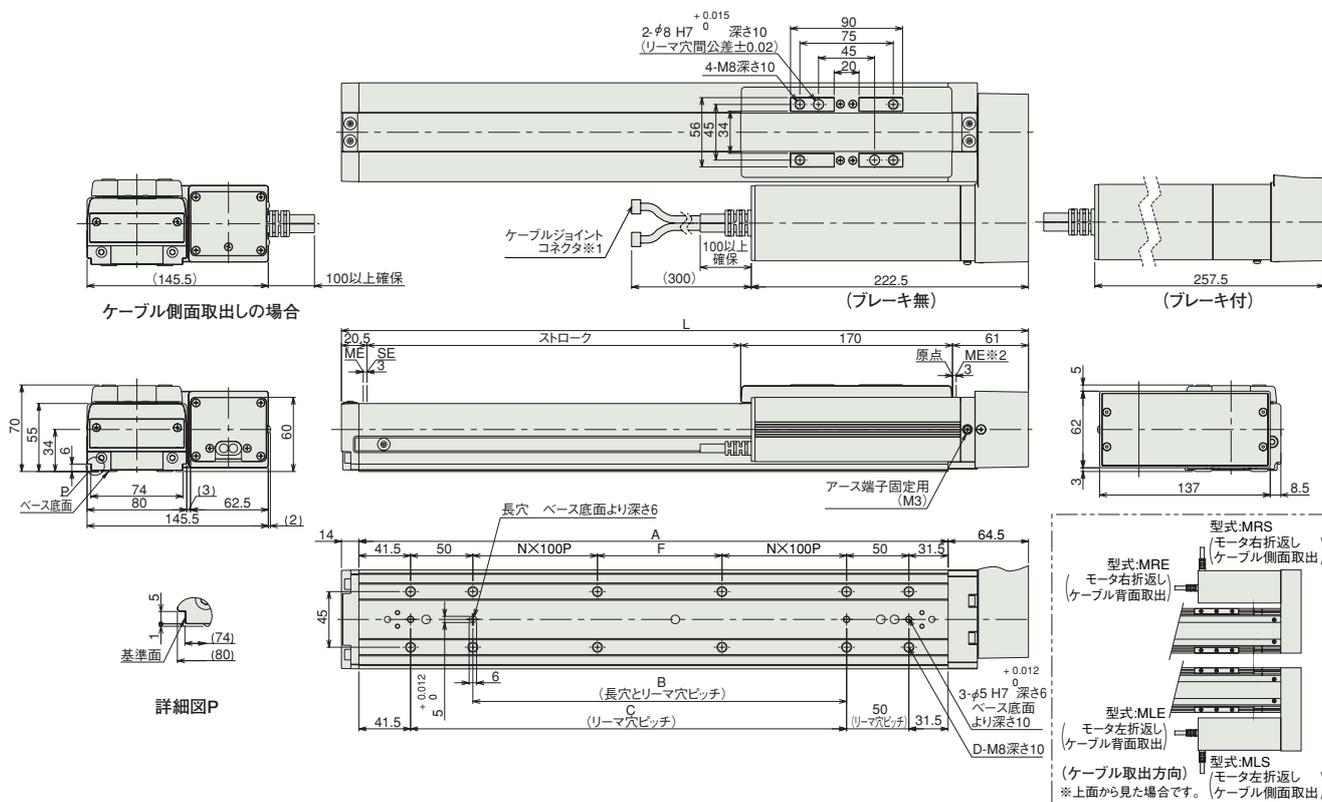
・張出し負荷長の目安/Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-922ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※ 許容モーメントのオフセット基準位置は、SS8Cタイプと同様です。(2-156ページ参照)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
L	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	1051.5	1101.5	1151.5	1201.5	1251.5	
A	223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	22	22	24	24	24	26	
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	
N	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
質量 (kg)	100W	6.0	6.5	7.1	7.6	8.2	8.7	9.3	9.8	10.4	10.9	11.5	12.0	12.6	13.1	13.7	14.2	14.8	15.3	15.9	16.4
	150W	6.3	6.8	7.4	7.9	8.5	9.0	9.6	10.1	10.7	11.2	11.8	12.3	12.9	13.4	14.0	14.5	15.1	15.6	16.2	16.7
	ブレーキ無	6.1	6.6	7.2	7.7	8.3	8.8	9.4	9.9	10.5	11.0	11.6	12.1	12.7	13.2	13.8	14.3	14.9	15.4	16.0	16.5
	ブレーキ付	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7	16.3	16.8

■適応コントローラ

RCS3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# RCS3-CT8C

高速スライダタイプ	モータユニット型	モータストレート	本体幅80mm	200V ACサーボモータ
-----------	----------	----------	---------	---------------

■型式項目 **RCS3 - CT8C** - □ - **400** - **30** - □ - **T2** - □ - □  
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション  
 A: アブソリュート 400: サーボモータ 100: 100mm T2: SCON N: 無し 下記オプション  
 I: インクリメンタル 400W ? XSEL-P/Q P: 1m 価格表参照  
 500: 500mm (50mmピッチ毎設定) M: 5m  
 X□: 長さ指定  
 R□: ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



- (1) 水平設置限定です。水平横立て及び垂直設置はできませんのでご注意ください。取付け時の注意に関しては1-345ページをご参照ください。  
 (2) S字モーションによる加減速設定と制振制御をプログラム中で指定して頂く必要があります。  
 (3) 250stより短い場合、1サイクルの動作に0.05秒の停止時間を設けてください。  
 250st以上はデューティ100%で使用できます。

## アクチュエータスペック

### ① リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS3-CT8C-①-400-30-②-T2-③-④	400	30	5	-	226	100 ~ 500 (50mm 毎)

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

### ② ストロークと最高速度

ストローク / リード	100 ~ 500 (50mm 毎)
30	2500

### ② ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 アブソリュート/インクリメンタル
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

### ③ ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ④ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	φ16mm転造ボールネジ
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:144N・m Mb:206N・m Mc:302N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:23.2N・m Mb:33.1N・m Mc:48.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:445mm以下、Mb・Mc方向:445mm以下  
 (※) 基準定格寿命20,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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

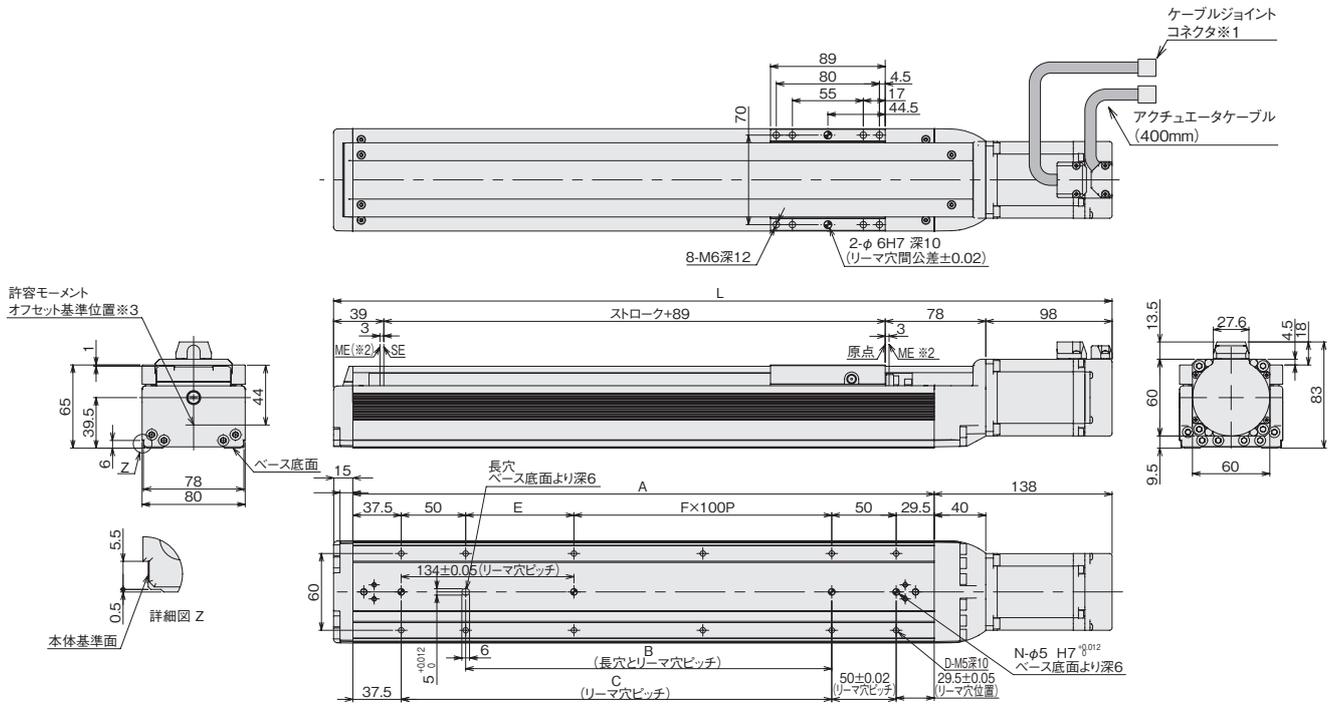


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と  
反モータ側の寸法が逆になります。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

※3 Maモメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	404	454	504	554	604	654	704	754	804
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651
B	84	134	184	234	284	334	384	434	484
C	134	184	234	284	334	384	434	484	534
D	8	10	10	12	12	14	14	16	16
E	84	34	84	34	84	34	84	34	84
F	0	1	1	2	2	3	3	4	4
N	3	4	4	4	4	4	4	4	4
質量 (kg)	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6	6.3	6.6

■適応コントローラ

RCS3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●				
XSEL-P/Q		6	三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→6-205

※XSELでRCS3-CT8Cのみを動作させる場合は、最大3軸の接続となります。

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPB

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

# RCS2-SA4C

- 簡易防塵仕様
- バッテリーレスアプン
- モーターユニット型
- モーターストレート
- 本体幅 40mm
- 200V ACサーボモーター

■型式項目	<b>RCS2-SA4C</b>	<b>WA</b>	<b>20</b>			<b>T2</b>		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	WA: バッテリーレスアプン	20: サーボモーター 20W	16: 16mm 10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm	50: 50mm 400: 400mm (50mmピッチ毎設定)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照	

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

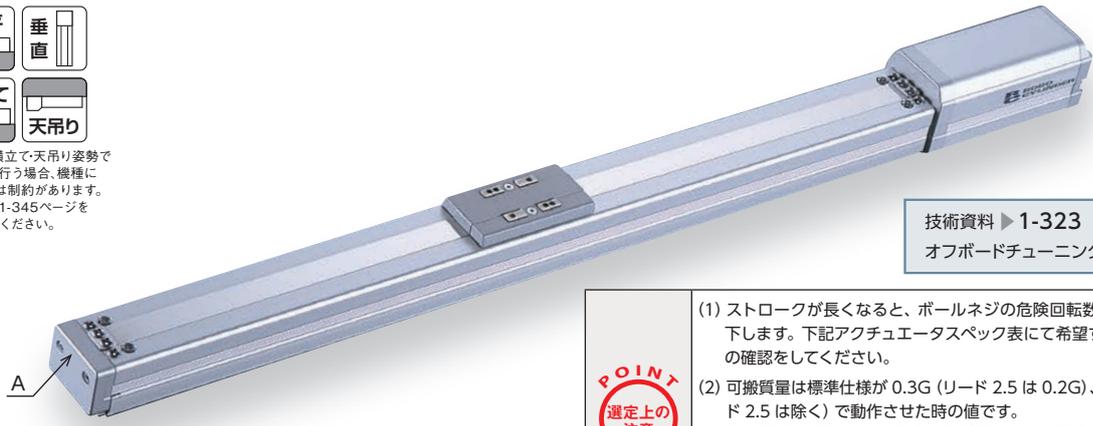


※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

**高加減速対応**  
(リード 2.5 は除く)



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

- POINT  
選定上の注意

  - (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - (2) 可搬質量は標準仕様が 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 2.5 は除く) で動作させた時の値です。  
(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
  - (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
  - (4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

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

アクチュエータスペック						
■リードと可搬質量						
型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)	
RCS2-SA4C-WA-20-16-①-T2-②-③	20	16	2.5	0.6	12.25	50~400 (50mm毎)
RCS2-SA4C-WA-20-10-①-T2-②-③		10	4	1	19.6	
RCS2-SA4C-WA-20-5-①-T2-②-③		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4C-WA-20-2.5-①-T2-②-③		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度		
ストローク / リード	50 ~ 400 (50mm 毎)	
16 / 16	1060	
10 / 10	665	
5 / 5	330	
2.5 / 2.5	165	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

① ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—

② ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	—
	<b>S</b> (3m)	—
	<b>M</b> (5m)	—
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	—
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	—
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	—
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	—
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	—
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	—
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	—
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	—
	※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。	

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	<b>B</b>	→ 2-615	—
CE対応	<b>CE</b>	→ 2-616	—
フット金具	<b>FT</b>	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	<b>G1 / G3 / G4</b>	→ 2-625	—
高加減速対応	<b>HA</b>	→ 2-625	—
原点確認センサ	<b>HS</b>	→ 2-625	—
原点逆仕様	<b>NM</b>	→ 2-631	—
スライダ部ローラ仕様	<b>SR</b>	→ 2-634	—
スライダスペーサ	<b>SS</b>	→ 2-634	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。  
※リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.90N·m Mb:9.90N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N·m Mb:4.71N·m Mc:8.07N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

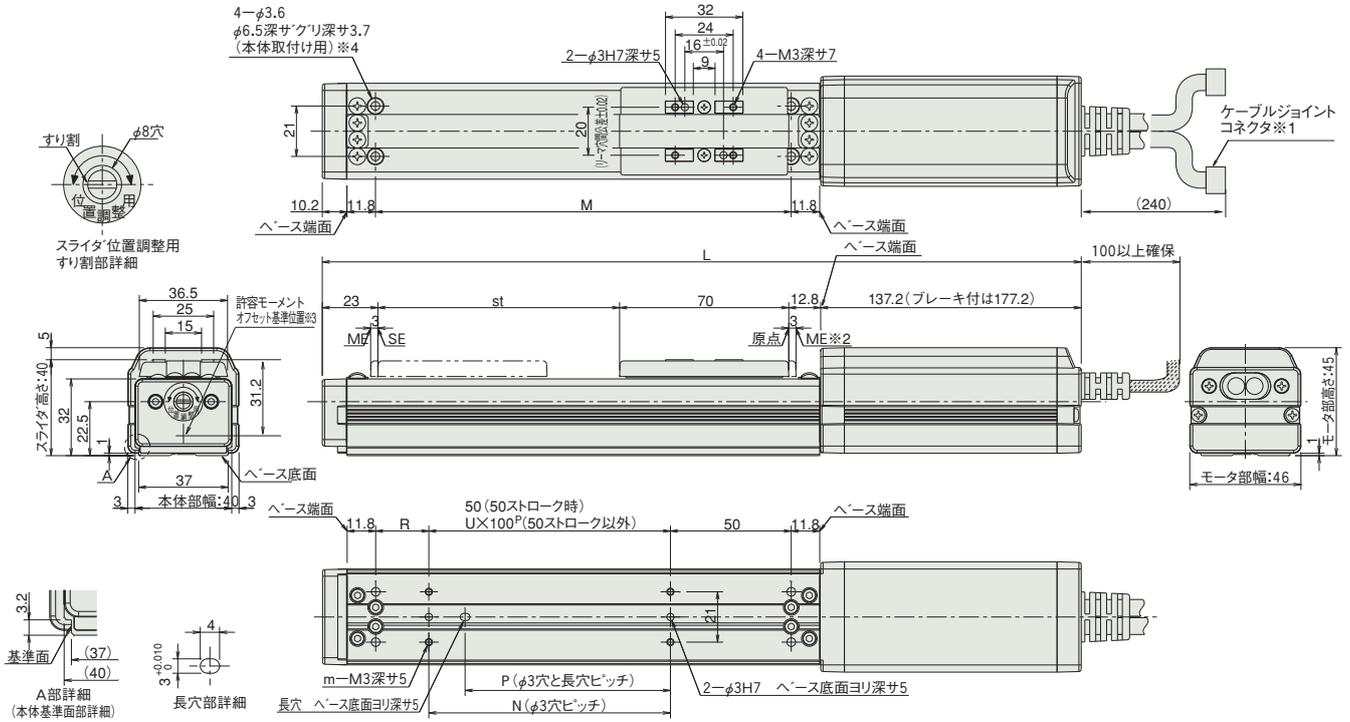
※張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

■適用コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		CompoNet MECHATROLINK EtherCAT/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—			512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	—	→6-151	
SSEL-CS		2		●	—	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	—	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (タイプにより異なります)	—	→6-205	

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボ  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISPB  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB  
NS  
IF  
FS

# RCS2-SA5C

簡易防塵仕様  
 バッテリーレスアプ  
 モーターユニット型  
 モーターストレート  
 本体幅 52mm  
 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2-SA5C-WA-20** - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

WA: バッテリーレスアプ  
 20: サーボモーター 20W  
 20: 20mm  
 12: 12mm  
 6: 6mm  
 3: 3mm

50: 50mm  
 12: 12mm  
 500: 500mm (50mmピッチ毎設定)

T2: SCON  
 MCON  
 SSEL  
 XSEL-P/Q  
 XSEL-RA/SA

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

下記オプション価格表参照

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

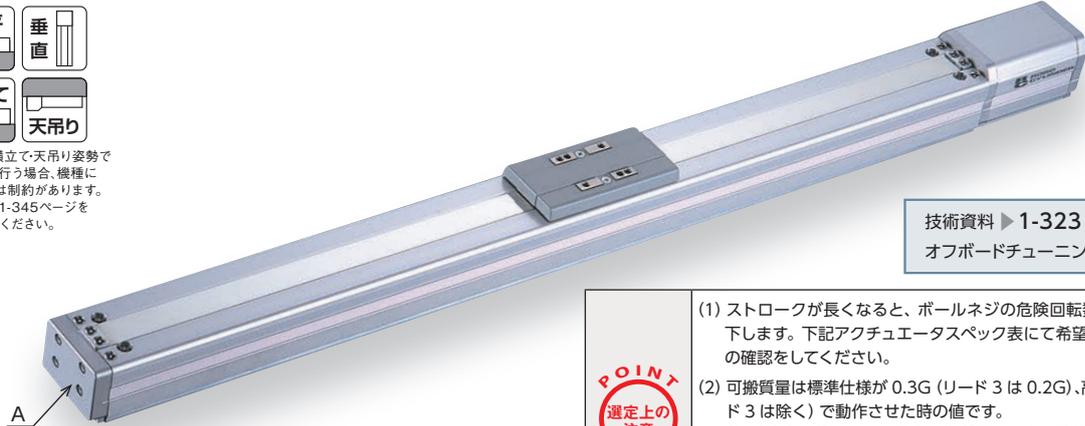
**高加減速対応**  
 (リード3は除く)



※CEはオプションになります。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
 オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

- POINT**  
 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が0.8G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
  - 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408ページをご確認ください。
  - 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

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

**アクチュエータスペック**

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA5C-WA-20-20-①-T2-②-③	20	20	2	0.5	10.7	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5C-WA-20-12-①-T2-②-③		12	4	1	16.7	
RCS2-SA5C-WA-20-6-①-T2-②-③		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5C-WA-20-3-①-T2-②-③		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 450 (50mm毎)	500 (mm)
	20	1300 (800)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 ※( )内は垂直使用の場合(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
フット金具	FT	→ 2-622	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
高加減速対応	HA	→ 2-625	-
原点確認センサ	HS	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。  
 ※リード3は高加減速対応で使用出来ません。

**アクチュエータ仕様**

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N·m Mb:26.6N·m Mc:47.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:5.81N·m Mb:8.30N·m Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

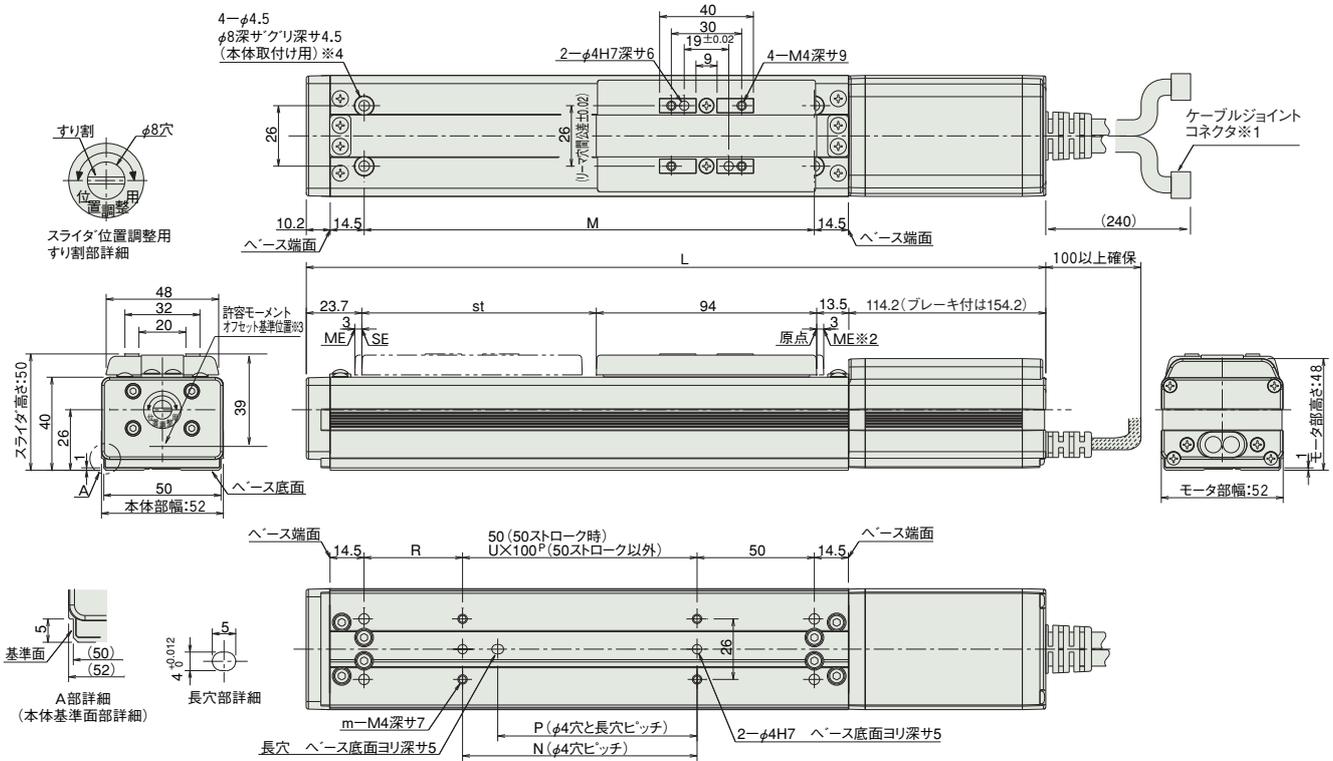
・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下  
 (※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注: コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# RCS2-SA6C

簡易防塵仕様    バッテリレスアプン    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 **58mm**    **200V** ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2-SA6C-WA-30** - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

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

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

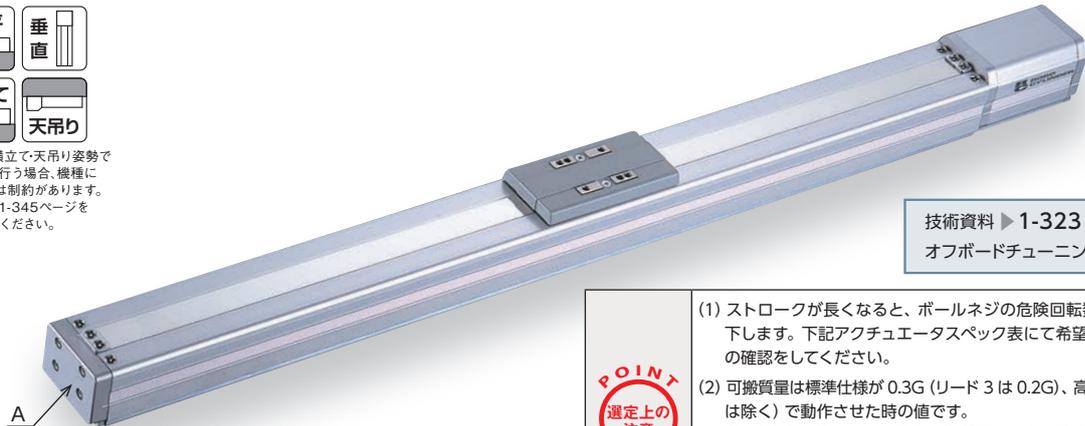
**高加減速対応**  
(リード3は除く)



※CEはオプションになります。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323    特注対応 ▶ 1-357  
 オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
  - 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408ページをご確認ください。
  - 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

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

## アクチュエータスペック

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度			
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)
RCS2-SA6C-WA-30-20-①-T2-②-③	30	20	3	0.5	15.8	20	1300 (800)	1160 (800)	990 (800)	
RCS2-SA6C-WA-30-12-①-T2-②-③		12	6	1.5	24.2	12	800	760	640	540
RCS2-SA6C-WA-30-6-①-T2-②-③		6	12	3	48.4	6	400	380	320	270
RCS2-SA6C-WA-30-3-①-T2-②-③		3	18	6	96.8	3	200	190	160	135

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 ※( )内は垂直使用の場合(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
フット金具	FT	→ 2-622	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
高加減速対応	HA	→ 2-625	-
原点確認センサ	HS	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。  
 ※リード3は高加減速対応で使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

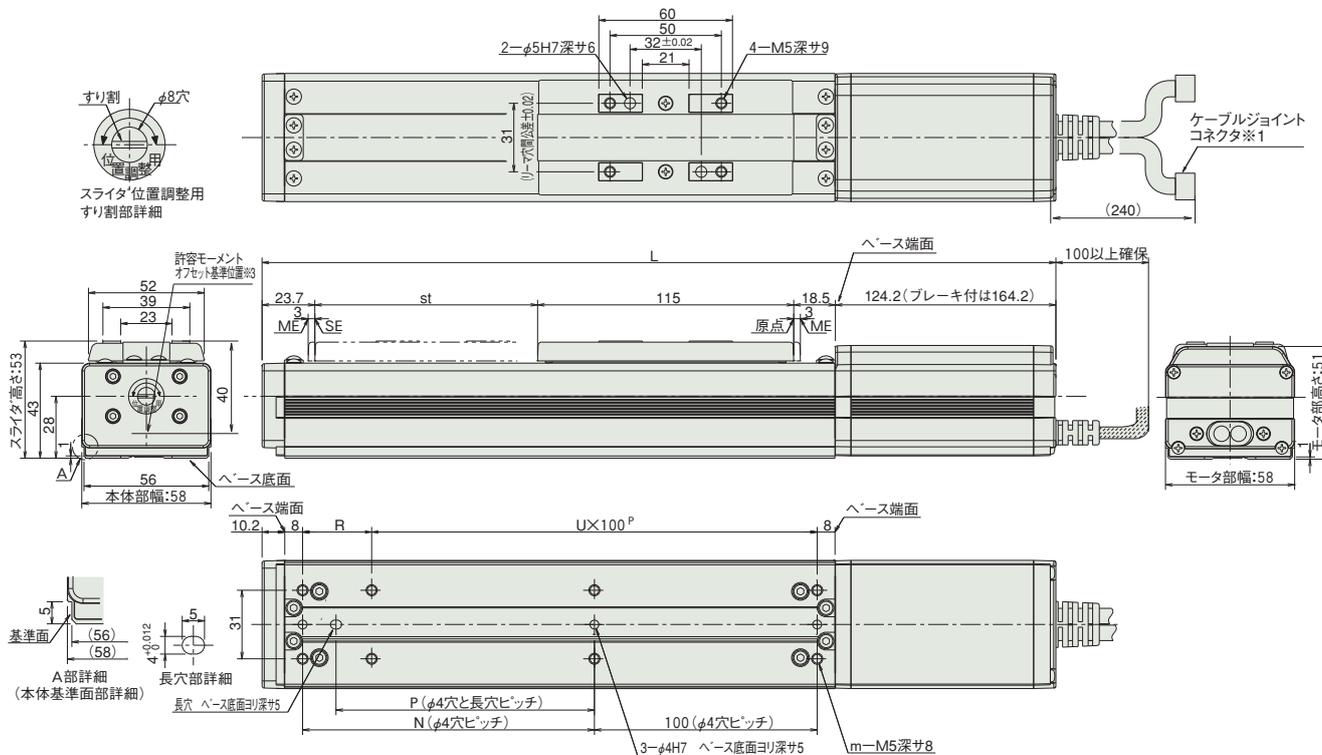
・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb/Mc方向220mm以下  
 (※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

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

■適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

# RCS2-SA7C

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 73mm | 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2-SA7C-WA-60** - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

WA: バッテリーレスアプン | 60: サーボモーター 60W | 24: 24mm | 50: 50mm | T2: SCON | N: 無し | 下記オプション価格表参照  
 16: 16mm | 8: 8mm | 800: 800mm (50mmピッチ準拠) | MCON | P: 1m |  
 4: 4mm | 4: 4mm | XSEL | S: 3m | XSEL-P/Q | M: 5m | X□□: 長さ指定  
 XSEL-RA/SA | R□□: ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

**高加減速対応**  
(リード4は除く)



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
 オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード4は0.2G)、高加減速対応が1G(リード24と8は0.8G、リード4は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
  - 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408ページをご確認ください。
  - 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA7C-WA-60-24-①-T2-②-③	60	24	8	1.4	42.4	50~800 (50mm毎)
RCS2-SA7C-WA-60-16-①-T2-②-③		16	12	3	63.8	
RCS2-SA7C-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7C-WA-60-4-①-T2-②-③		4	40	12	255.0	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)
	24	1200	960
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ 2-615	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ 2-615	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
高加減速対応	HA	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。  
 ※リード4は高加減速対応で使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:20.7N・m Mb:29.6N・m Mc:56.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

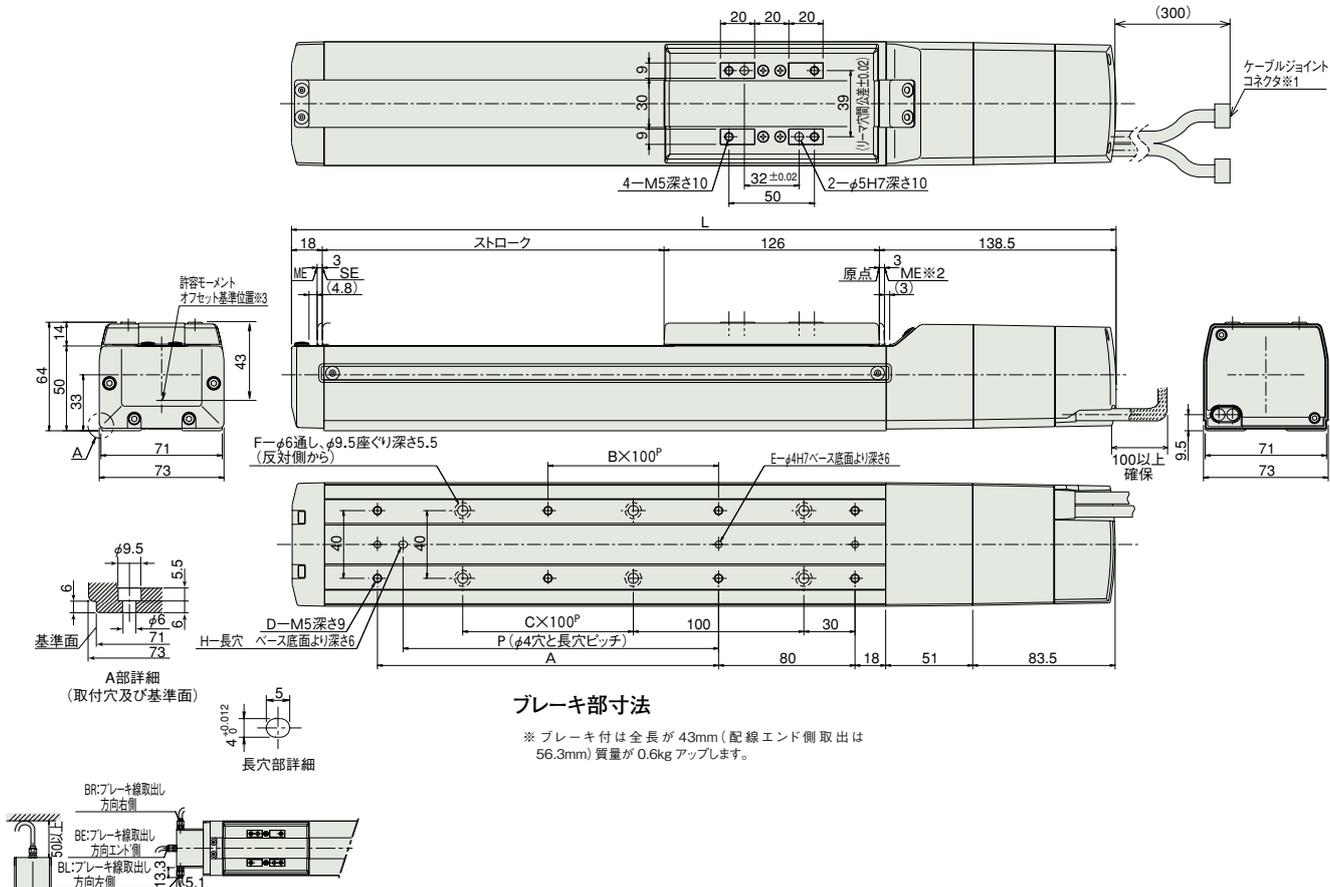
・張出し負荷長の目安/Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命を図をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7

■適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# RCS2-SA4D

簡易防塵仕様    モータ直結型    モータストレート    本体幅40mm    200V ACサーボモータ

型式項目 RCS2-SA4D--20---T2--

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

I:インクリメンタル    20:サーボモータ    10:10mm    50:50mm    T2:SCON    N:無し    下記オプション  
A:アブソリュート    20W    5:5mm    300:300mm    M:CON    P:1m    価格表参照  
2.5:2.5mm    (50mmピッチ毎設定)    XSEL:P/Q    S:3m    M:5m    X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

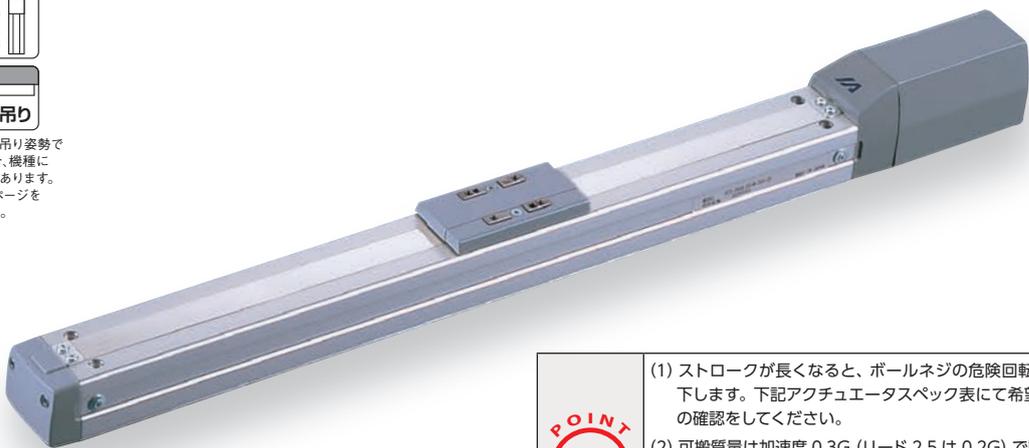
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク	50 ~ 300 (50mm 毎)
RCS2-SA4D-①-20-10-②-T2-③-④	20	10	4	1	19.6	10	665	
RCS2-SA4D-①-20-5-②-T2-③-④		5	6	2.5	39.2	5	330	
RCS2-SA4D-①-20-2.5-②-T2-③-④		2.5	8	4.5	78.4	2.5	165	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ 2-615	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ 2-615	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.90N・m Mb:9.90N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N・m Mb:4.71N・m Mc:8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

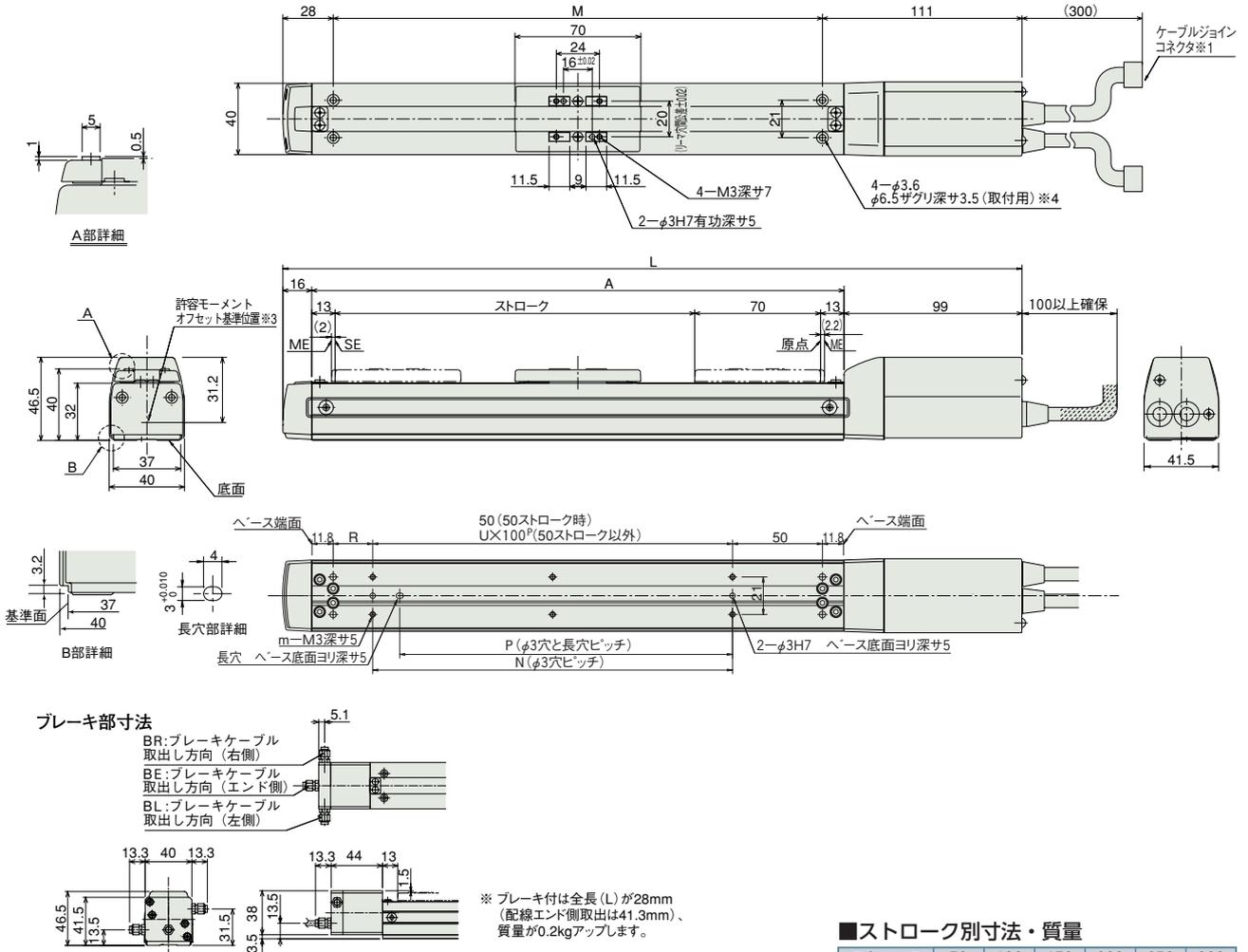
・張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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

2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご利用ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	261	311	361	411	461	511
A	146	196	246	296	346	396
M	122	172	222	272	322	372
N	50	100	100	200	200	300
P	35	85	85	185	185	285
R	22	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3
m	4	4	4	6	6	8
質量 (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3

■適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注: コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# RCS2-SA5D

簡易防塵仕様  
モータ直結型  
モータストレート  
本体幅 52mm  
200V ACサーボモータ

型式項目 **RCS2-SA5D** -  - **20** -  -  - **T2** -  -

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

I:インクリメンタル  
A:アブソリュート

20:サーボモータ  
20W

12:12mm  
6:6mm  
3:3mm

50:50mm  
500:500mm  
(50mmピッチ毎設定)

T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

下記オプション  
価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
  - 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA5D-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5D-①-20-6-②-T2-③-④		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5D-①-20-3-②-T2-③-④		3	12	4	65.7	

### ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 450 (50mm 毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ 2-615	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ 2-615	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-

### アクチュエータ仕様

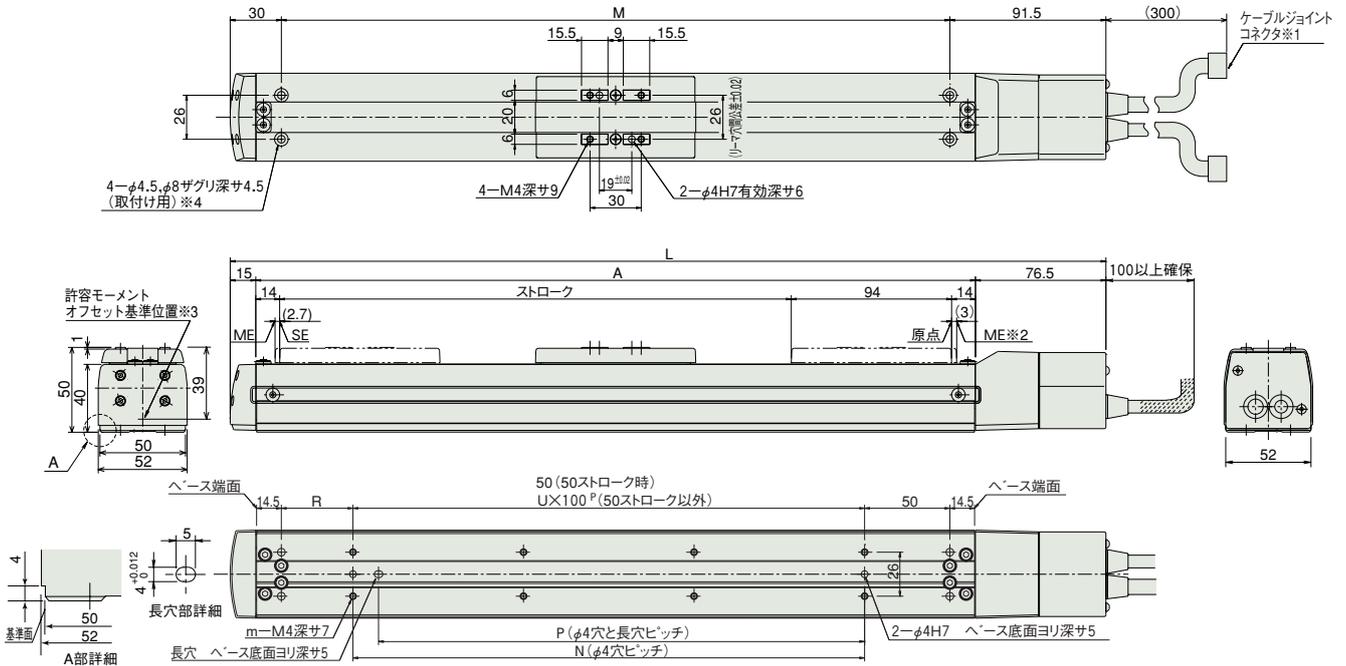
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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

2次元  
CAD

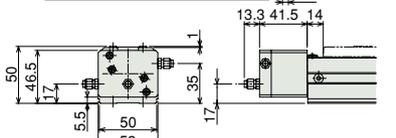


ブレーキ部寸法

BR:ブレーキ取出し方向右側

BE:ブレーキ取出し方向エンド側

BL:ブレーキ取出し方向左側



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

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

■適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	-6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherNet/IP PROFINET	20000	-	-6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205

# RCS2-SA6D

簡易防塵仕様  
モータ直結型  
モータストレート  
本体幅 58mm  
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2-SA6D** - [ ] - **30** - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル 30:サーボモータ 12:12mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション  
A:アブソリュート 30W 6:6mm 50:50mm M:50mm S:3m 価格表参照  
3:3mm 600:600mm XSEL-P/Q XSEL-RA/SA M:5m X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

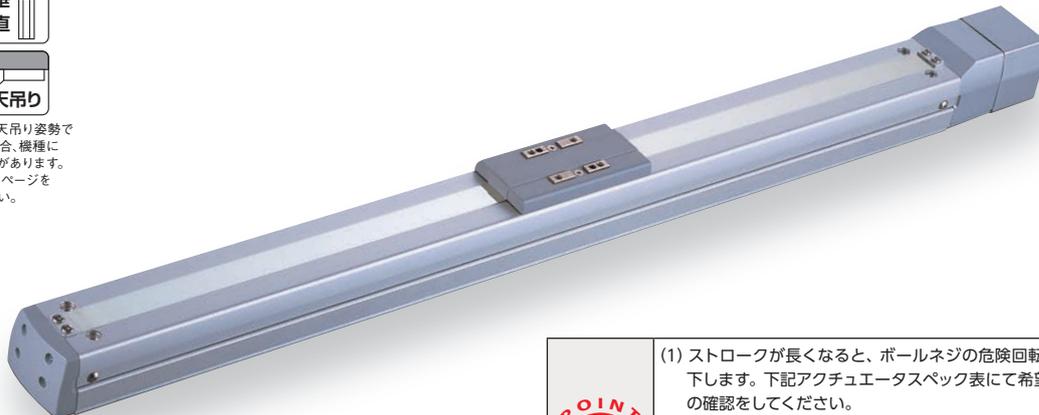
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
  - 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6D-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6D-①-30-6-②-T2-③-④		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6D-①-30-3-②-T2-③-④		3	18	6	96.8	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ 2-615	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ 2-615	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-

### アクチュエータ仕様

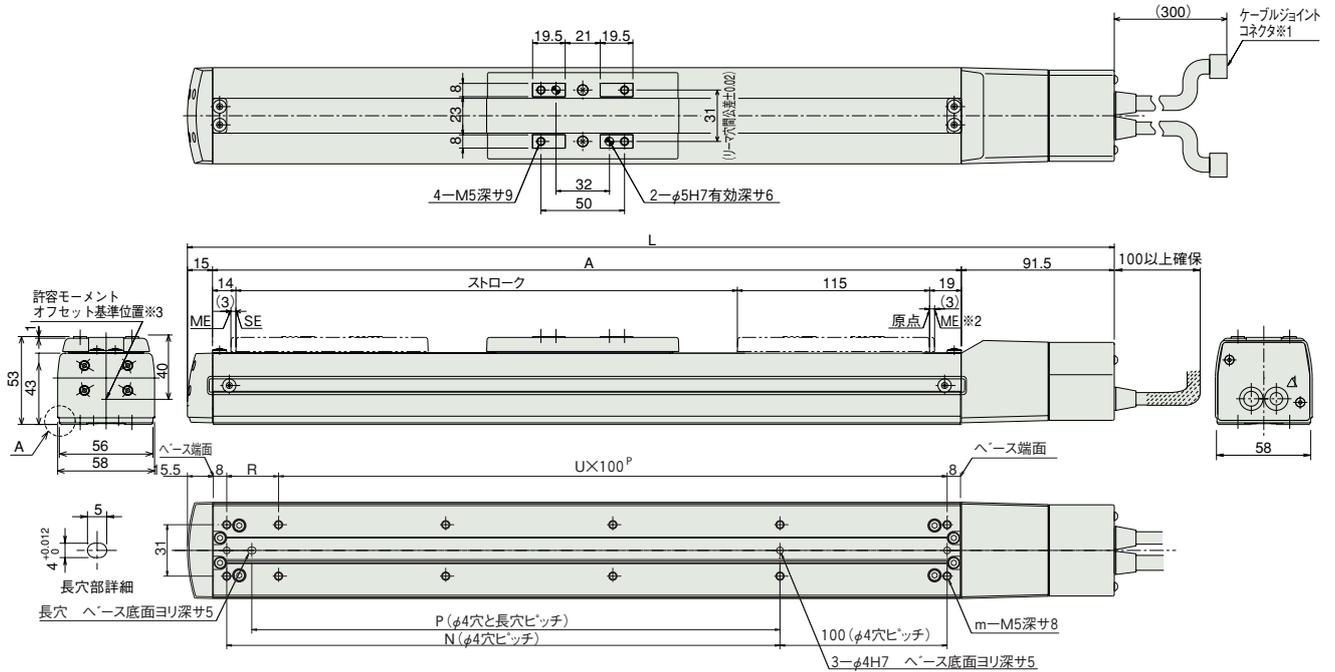
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

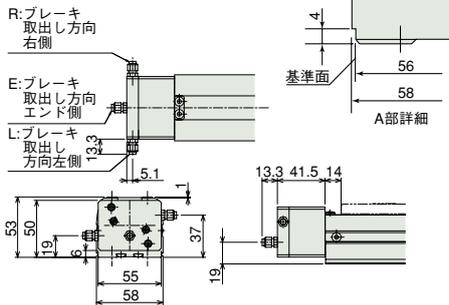
寸法図

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

2次元  
CAD



ブレーキ部寸法



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

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

■適用コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	-6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	-6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●		55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205

# RCS2-SA4R

- 簡易防塵仕様
- バッテリーレスアプン
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 40mm
- 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2 - SA4R - WA - 20 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]**

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

WA: バッテリーレスアプン    20: サーボモータ 20W    10: 10mm    5: 5mm    2.5: 2.5mm    50: 50mm    400: 400mm (50mmピッチ毎設定)

T2: SCON    M: 5m    XSEL-P/Q    XSEL-RA/SA

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

下記オプション価格表参照  
※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

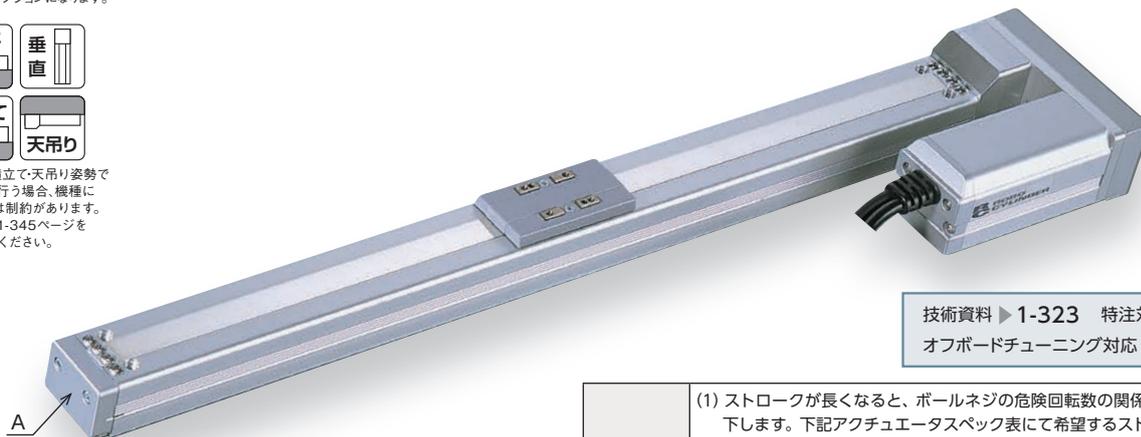
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323    特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

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

## アクチュエータスペック

### ① リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA4R-WA-20-10-①-T2-②-③	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2-SA4R-WA-20-5-①-T2-②-③		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4R-WA-20-2.5-①-T2-②-③		2.5	8	4.5	78.4	

### ② ストロークと最高速度

リード	ストローク (50mm 毎)
10	665
5	330
2.5	165

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

### ① ストローク別価格表 (標準価格)

① ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-

### ② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
原点確認センサ	HS	→ 2-625	-
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
スライダスペーサ	SS	→ 2-634	-

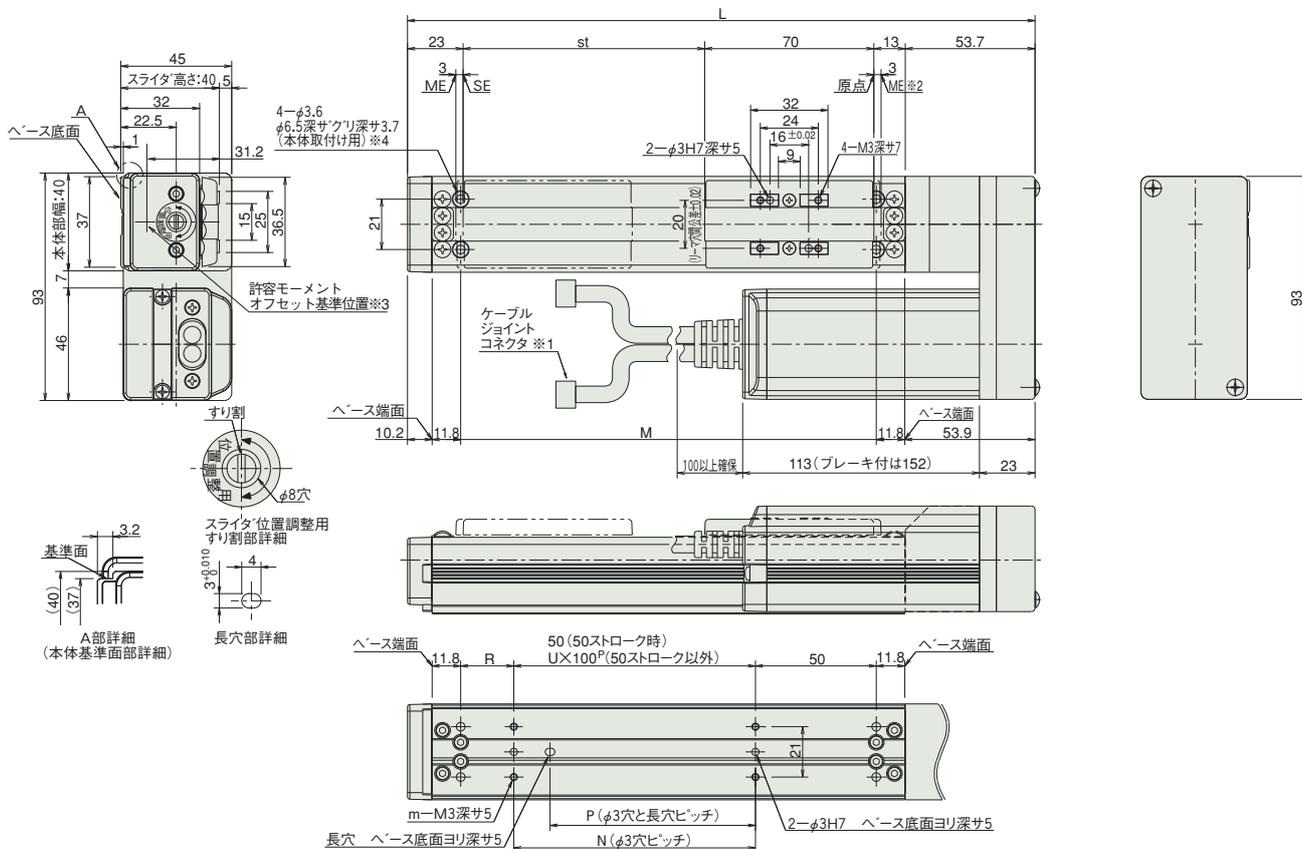
### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.90N·m Mb:9.90N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N·m Mb:4.71N·m Mc:8.07N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb/Mc方向120mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

■適用コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 山形電機 富士通 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

# RCS2-SA5R

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプ | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 52mm | 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2-SA5R-WA-20** - **T2**

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

WA: バッテリーレスアプ | 20: サーボモーター 20W | 12: 12mm | 50: 50mm | T2: SCON | N: 無し | 下記オプション価格表参照

6: 6mm | 3: 3mm | 500: 500mm (50mmピッチ毎設定) | MSCON | P: 1m | S: 3m | M: 5m | X□□: 長さ指定 | R□□: ロボットケーブル | ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
  - 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

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

## アクチュエータ仕様

### ① リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA5R-WA-20-12-①-T2-②-③	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5R-WA-20-6-①-T2-②-③		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5R-WA-20-3-①-T2-②-③		3	12	4	65.7	

### ② ストロークと最高速度

リード	50 ~ 450 (50mm 毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

### ① ストローク別価格表 (標準価格)

① ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

### ② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	-
原点確認センサ	HS	→ 2-625	-
モーター左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モーター右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

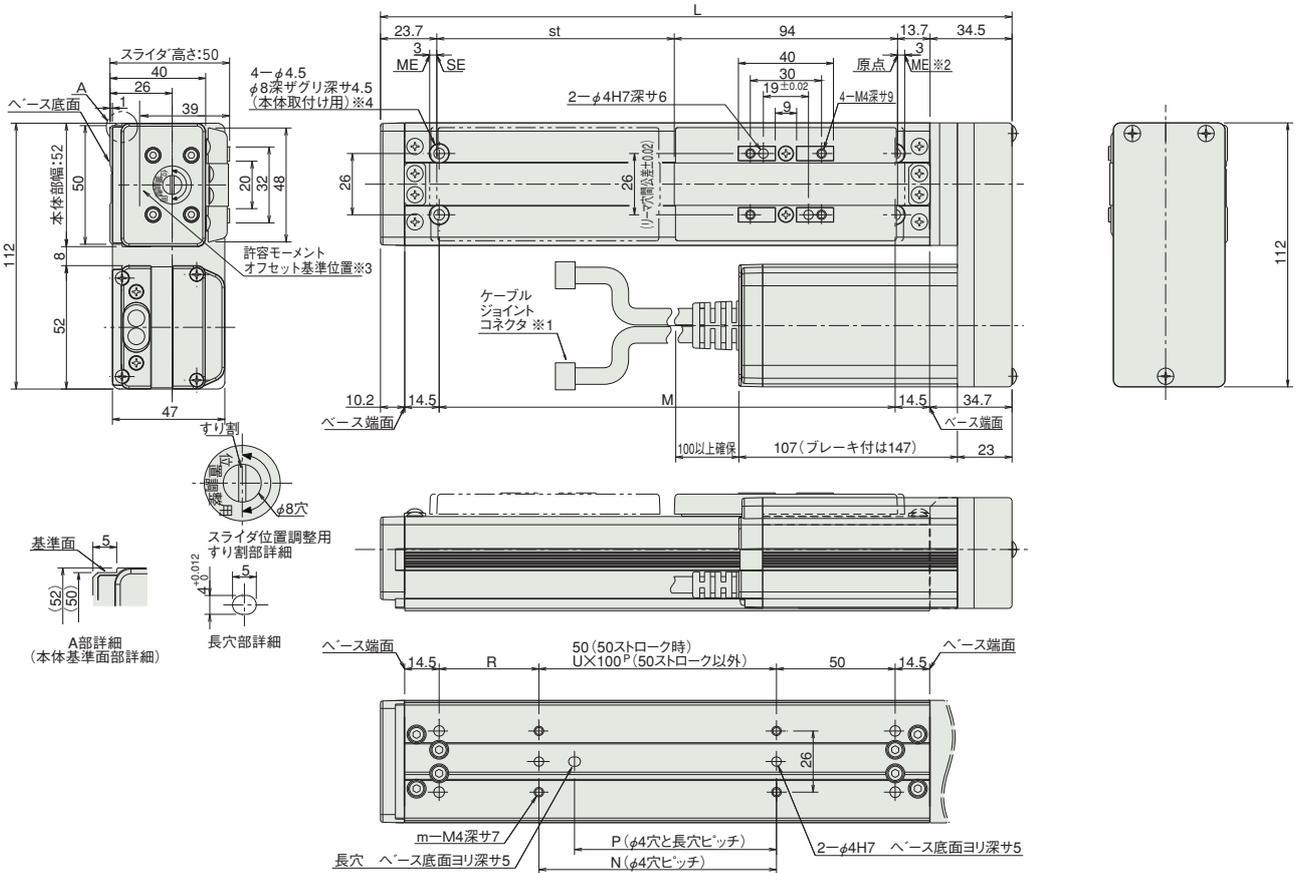
### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
 1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

■適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 山形電機 富士通 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 山形電機	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注: コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPb

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

# RCS2-SA6R

簡易防塵仕様	バッテリーレスアプン	モーターユニット型	モーター折返し	本体幅 58mm	200V ACサーボモーター
--------	------------	-----------	---------	----------	----------------

■型式項目 **RCS2 - SA6R - WA - 30 -**  -  - **T2** -  -

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

WA: バッテリーレスアプン    30: サーボモーター 30W    12: 12mm    50: 50mm    T2: SCON, MSCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-RA/SA    N: 無し, P: 1m, S: 3m, M: 5m, X□□: 長さ指定, R□□: ロボットケーブル

6: 6mm    3: 3mm    600: 600mm (50mmピッチ毎設定)

下記オプション価格表参照  
※モーター折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

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

## アクチュエータ仕様

### ① リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6R-WA-30-12-①-T2-②-③	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6R-WA-30-6-①-T2-②-③		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6R-WA-30-3-①-T2-②-③		3	18	6	96.8	

### ② ストロークと最高速度

リード	ストローク			
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

### ① ストローク別価格表 (標準価格)

① ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

### ② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
CE 対応	CE	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
原点確認センサ	HS	→ 2-625	-
モーター左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モーター右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

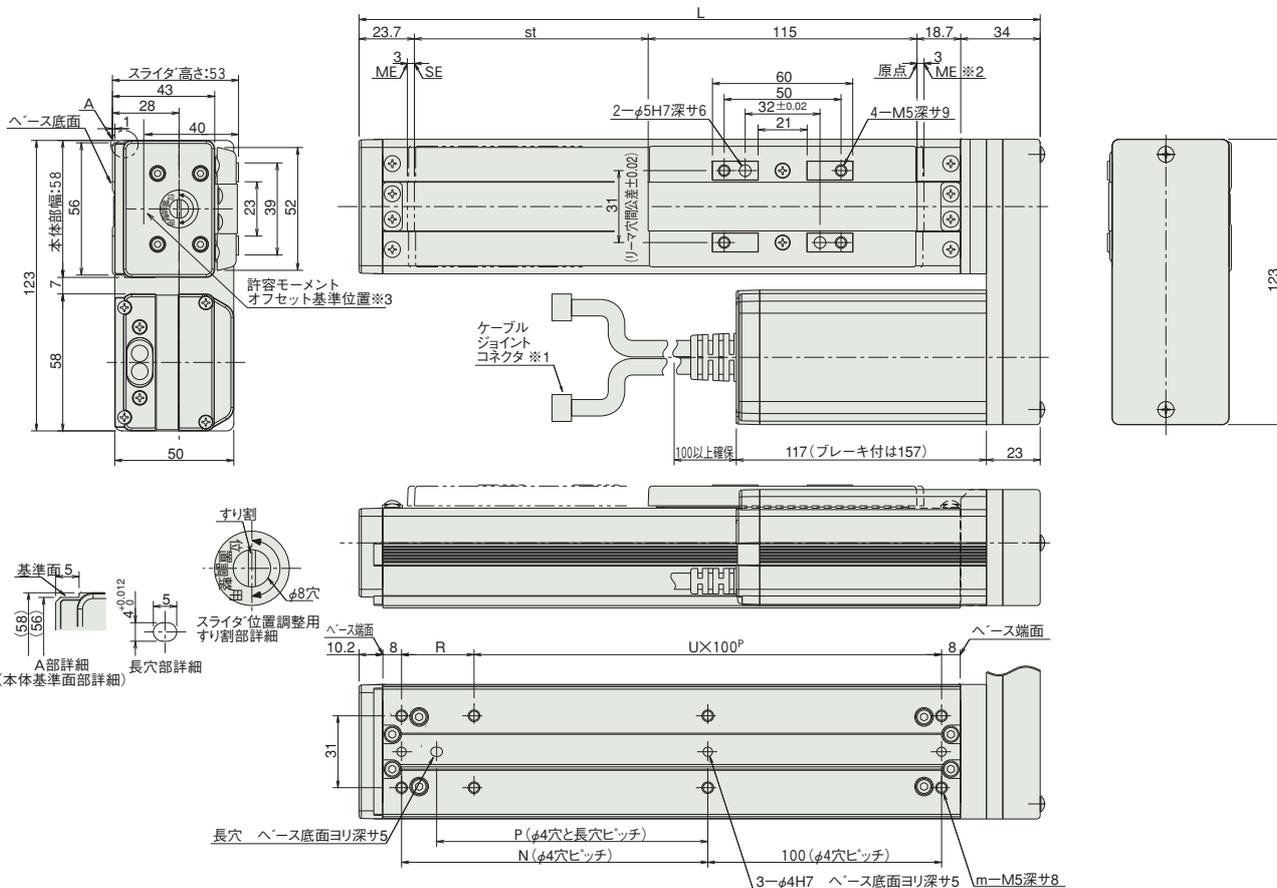
### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向220mm以下 Mb/Mc方向220mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- \*1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- \*2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- \*3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

■ 対応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝達 自由伝達 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝達	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

# RCS2-SA7R

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 73mm | 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2-SA7R-WA-60** - リード - ストローク - **T2** - ケーブル長 - オプション

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

WA: バッテリーレスアプン | 60: サーボモーター 60W | 16: 16mm | 50: 50mm | T2: SCON | N: 無し | 下記オプション価格表参照  
 8: 8mm | 800: 800mm (50mmピッチ毎認定) | MSCON | P: 1m | ※モーター折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。  
 4: 4mm | XSEL | S: 3m | X□□: 長さ指定  
 XSEL-P/Q | M: 5m | R□□: ロボットケーブル  
 XSEL-RA/SA

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
 オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

- POINT**  
 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
  - 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

## アクチュエータスペック

### ① リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA7R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	12	3	63.8	50~800 (50mm毎)
RCS2-SA7R-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7R-WA-60-4-①-T2-②-③		4	40	12	255.0	

### ② ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

### ① ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応	CE	→ 2-616	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	→ 2-625	-
モーター左折返し仕様	ML	→ 2-627	-
モーター右折返し仕様	MR	→ 2-627	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ 2-634	-
ダブルスライダ仕様	W	→ 2-636	-

### アクチュエータ仕様

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

・張出し負荷長の目安 / Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

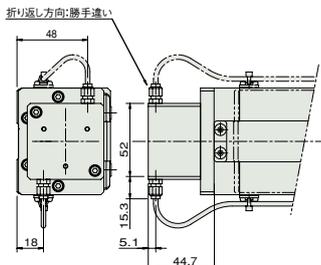
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※基準面は SA7C タイプと同様です。(2-170 ページ参照)  
※許容モーメントオフセット基準位置は SA7C タイプと同様です。(2-170 ページ参照)

ブレーキ部寸法

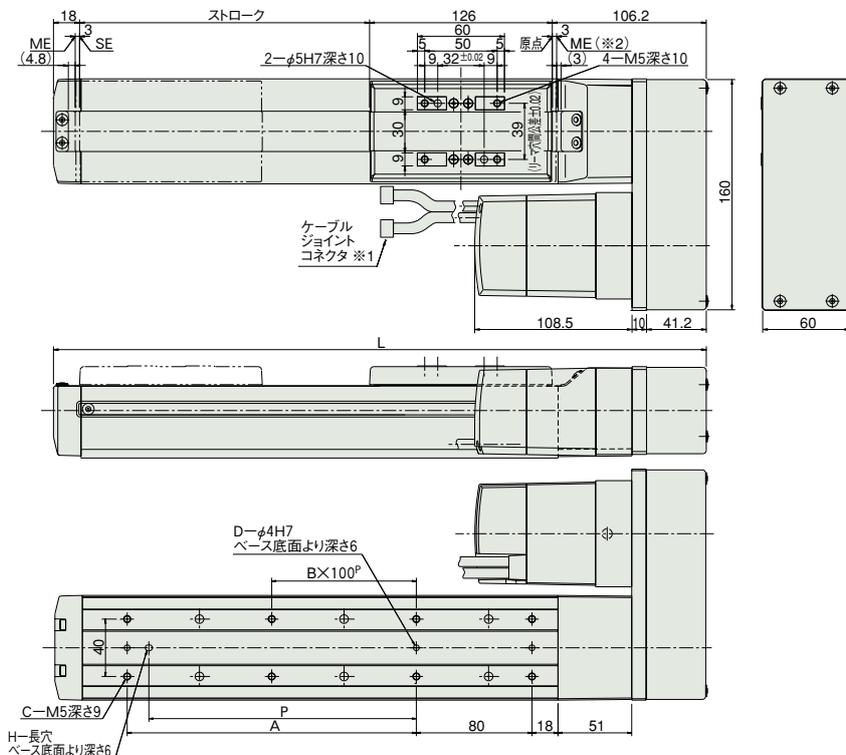
※ブレーキ付は全長が 43mm、質量が 0.6kg アップします。



※ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダが ME まで移動します。周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	300.2	350.2	400.2	450.2	500.2	550.2	600.2	650.2	700.2	750.2	800.2	850.2	900.2	950.2	1000.2	1050.2
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3

■適用コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 山形電機 山形電機 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 山形電機	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPB

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

スライダタイプ  
 ロッドタイプ  
 テーブルタイプ  
 リニアサーボ  
 タイプ

# ISB-SXM-60

# ISPB-SXM-60 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

小型X軸  
タイプ

標準  
スライダ

本体幅  
90mm

60W

■型式項目 □ — SXM — WA — 60 — □ — □ — T2 — □ — □

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

ISB:標準仕様 WA:バッテリーレス 60:60W 16:16mm ? T2:SCON N:無し 下記オプション

ISPB:高精度仕様 アプン 8:8mm 8:8mm 100:100mm ? MSCON S:3m 価格表参照

4:4mm 900:900mm (50mm毎) XSEL-P/Q M:5m ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず

XSEL-RA/SA X□□:長さ指定 どれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
 オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。  
 (注2, 3, 4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。  
 (注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。  
 (※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB [ISPB]-SXM-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	13	3.5	53.1	100~900 (50mm毎)
ISB [ISPB]-SXM-WA-60-8-①-T2-②-③		8	27	7		
ISB [ISPB]-SXM-WA-60-4-①-T2-②-③		4	55	14		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	100~600	650 700	750 800	850 900
	16	960	655	515
8	480	330	260	210
4	240	165	130	100

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
 ※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
 ※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
 (ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	RS	-2-627	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~900)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—

※ISPBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

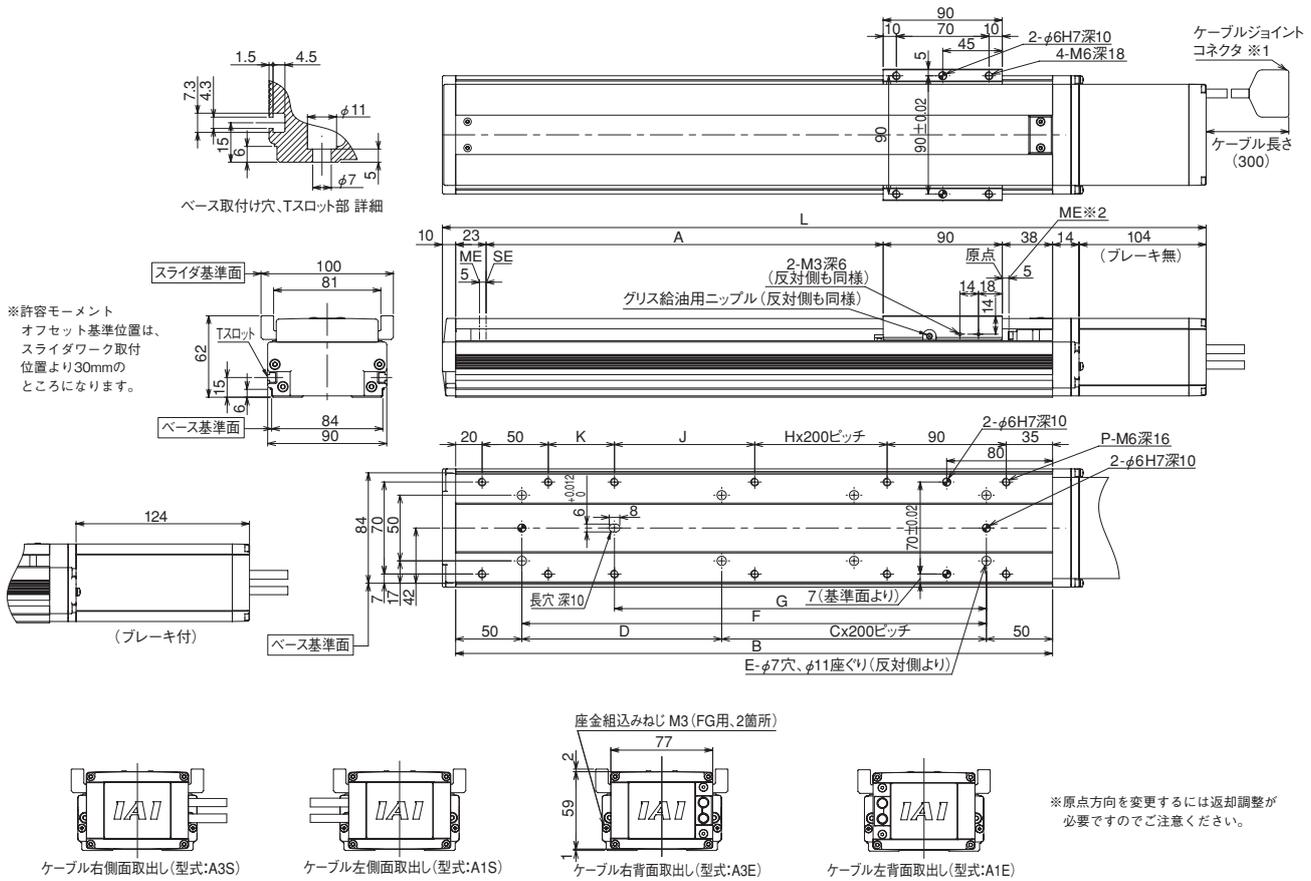
・張出し負荷長の目安/Ma方向450mm以下 Mb, Mc方向450mm以下  
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.3kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
L																	
ブレーキ無	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
ブレーキ付	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199
A	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
C	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
D	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
E	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
F	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
G	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
H	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
J	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
K	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
P	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
質量(kg)	3.0	3.4	3.8	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.3	6.6	7.0	7.3	7.7	8.0	8.4	8.7

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです			256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-

注  
コントローラによって  
対応しているネットワー  
クの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

# ISB-SXM-100

±10μm	バッテリーレスアプ	小型X軸タイプ	標準スライダ	本体幅 90mm	100W
-------	-----------	---------	--------	----------	------

■型式項目 **ISB** - **SXM** - **WA** - **100** - **36** -  - **T2** -  -

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

WA: バッテリーレスアプ  
100: 100W  
36: 36mm  
100: 100mm  
1100: 1100mm (50mm 毎)

T2: SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

N: 無し  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 長さ指定

下記オプション  
価格表参照

\*コントローラは付属しません。  
\*型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

\*AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。



\*垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。

(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB-SXM-WA-100-36-①-T2-②-③	100	36	10	2	47.2	100~1100 (50mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/s)							
	100	150	200	250	300	350	400	
リード 36	1100	1425	1700	1925	2075	2125	2160	
ストローク	最高速度 (mm/s)							
	450	500	550	600	650	700	750	
リード 36	2160	2000	1740	1520	1340			
ストローク	最高速度 (mm/s)							
	800	850	900	950	1000	1050	1100	
リード 36	1190	1065	960	865	790	721	660	

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—
1050/1100	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは1-272をご参照ください。  
\*20m を超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQ シール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリーブセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—

### アクチュエータ仕様

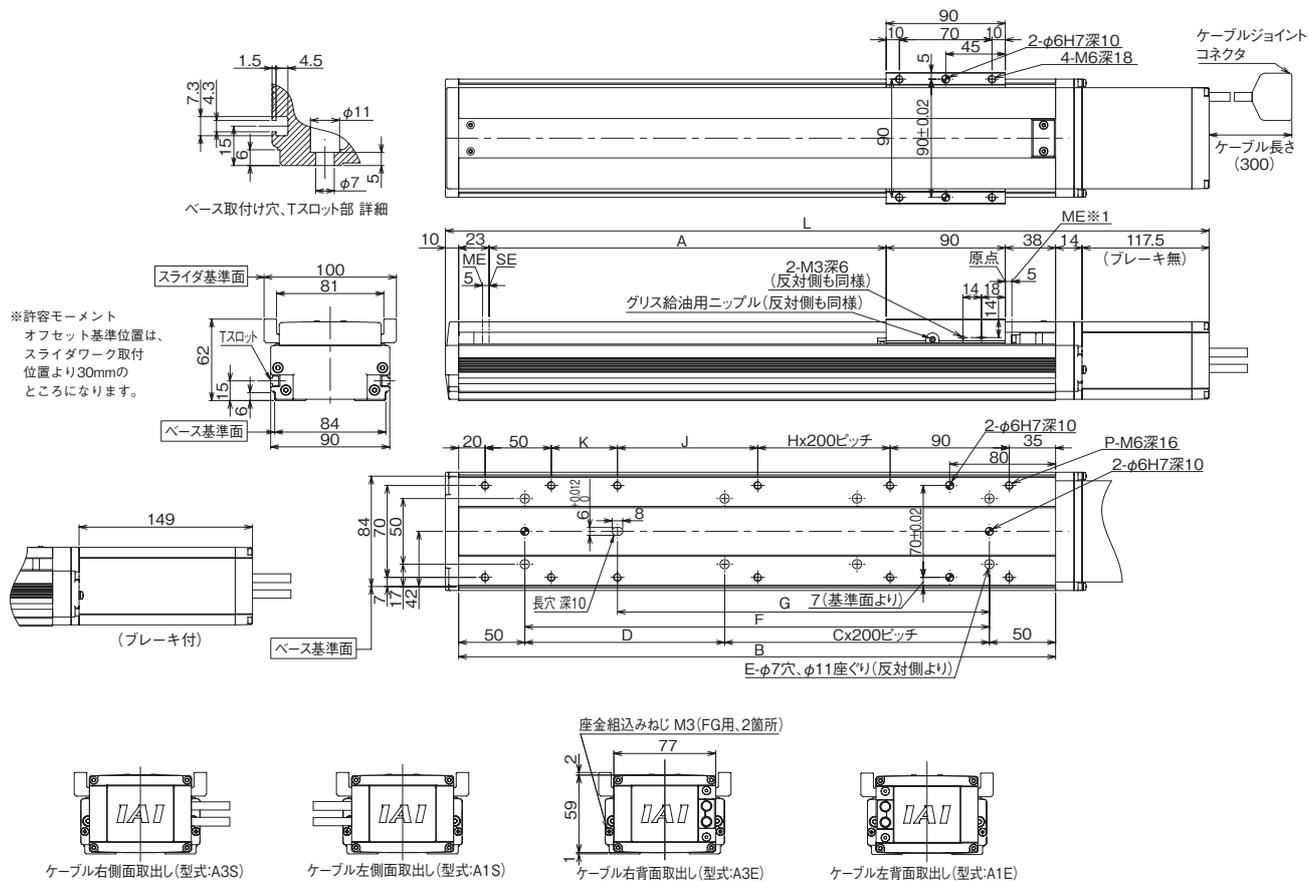
項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.01mm
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
運動真直度(注2)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
*張出し負荷長の目安 / Ma 方向 450mm 以下 Mb, Mc 方向 450mm 以下	
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。	
(※) ダブルスライダ使用時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-338ページをご参照ください。	

寸法図

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



- ※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド
- ※2 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5
ブレーキ無	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424
ブレーキ付	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	1251
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	56	56	106	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
P	3.2	3.6	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4	5.7	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3	9.7	10.0	10.4
質量	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7	6.0	6.4	6.8	7.1	7.5	7.8	8.2	8.5	8.9	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7
ブレーキ無																					
ブレーキ付																					

■適用コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205

注  
コントローラによって  
対応しているネットワー  
クの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

# ISB-SXL-60

# ISPB-SXL-60 高精度仕様

±10μm 標準  
±3μm 高精度

バッテリーレス  
アブソ

小型  
X軸  
タイプ

ロング  
スライダ

本体幅  
90mm

60W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		WA:バッテリーレス アブソ	60:60W	16:16mm 8:8mm 4:4mm	130:130mm ? 880:880mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。 ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB[ISPB]-SXL-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	13	3.5	53.1	130~880 (50mm毎)
ISB[ISPB]-SXL-WA-60-8-①-T2-②-③		8	27	7	106.1	
ISB[ISPB]-SXL-WA-60-4-①-T2-②-③		4	55	14	212.3	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	130~580	630~680	730~780	830~880
	16	960	655	515
8	480	330	260	210
4	240	165	130	100

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
130/180	—	—
230/280	—	—
330/380	—	—
430/480	—	—
530/580	—	—
630/680	—	—
730/780	—	—
830/880	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
ブレーキ	B	-2-615	—	真直度高精度仕様 (ストローク130~580)	ST	-2-635	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク630~880)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 46.3N・m Mb: 66.2N・m Mc: 89.0N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

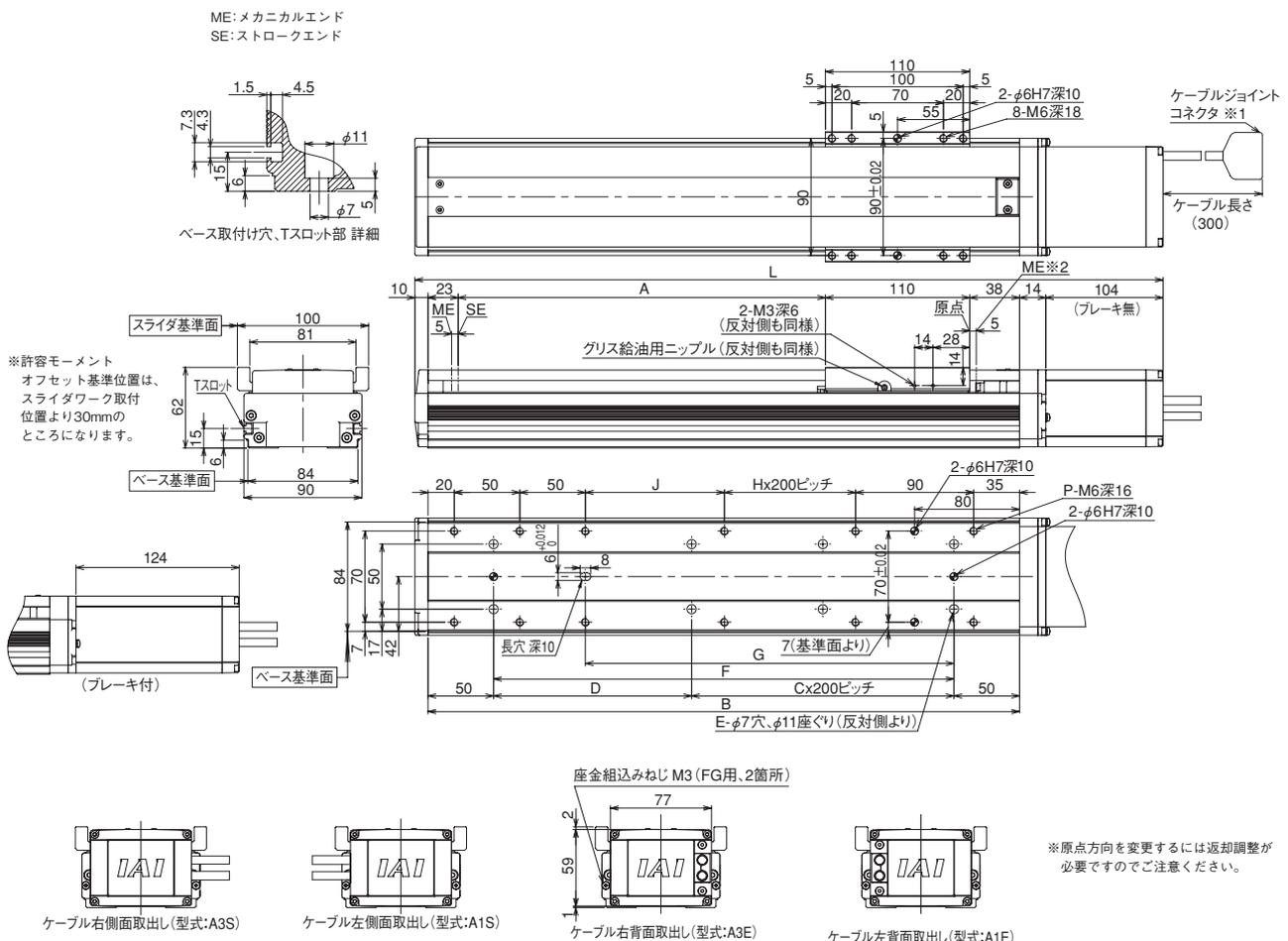
・張出し負荷長の目安/Ma方向550mm以下 Mb, Mc方向550mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

L	ストローク	質量 (kg)															
		130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
	ブレーキ無	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
	ブレーキ付	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199
	A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
	B	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
	C	0	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
	D	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
	E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
	F	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
	G	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
	H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
	J	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
	P	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
	質量 (kg)	3.1	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.5

※ブレーキ付は質量が0.3kg増加します。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				EtherCAT	256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherNet/IP	20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205	

# ISB-SXL-100



■型式項目 **ISB** - **SXL** - **WA** - **100** - **36** -   - **T2** -   -

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

WA: バッテリーレス  
アプソ

100: 100W  
36: 36mm

130: 130mm  
?  
1080: 1080mm  
(50mm 毎)

T2: SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

N: 無し  
S: 3m  
M: 5m  
X □ □: 長さ指定

下記オプション  
価格表参照

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず  
どれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で  
設置を行う場合、機種に  
よっては制約があります。  
詳細は1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**

選定上の  
注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。  
加速度を上げると可搬質量は低下します。  
詳細は1-460ページをご参照ください。

(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB-SXL-WA-100-36-①-T2-②-③	100	36	10	2	47.2	130~1080 (50mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	ストローク						
	130	180	230	280	330	380	430
36	1425	1700	1925	2075	2125	2160	
ストローク リード	ストローク						
	480	530	580	630	680	730	780
36	2160	2000	1740	1520	1340	1190	
ストローク リード	ストローク						
	830	880	930	980	1030	1080	
36	1065	960	865	790	721	660	

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
130/180	—
230/280	—
330/380	—
430/480	—
530/580	—
630/680	—
730/780	—
830/880	—
930/980	—
1030/1080	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272をご参照ください。  
※20m を超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型  
のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコー  
ダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS  
付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQ シール (標準装備)	AQ	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
ブレーキ	B	-2-615	—	真直度高精度仕様 (リードφ130~580)	ST	-2-635	—
クリーブセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (リードφ630~1080)	ST	-2-635	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.01mm
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 46.3N・m Mb: 66.2N・m Mc: 89.0N・m
運動真直度(注2)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

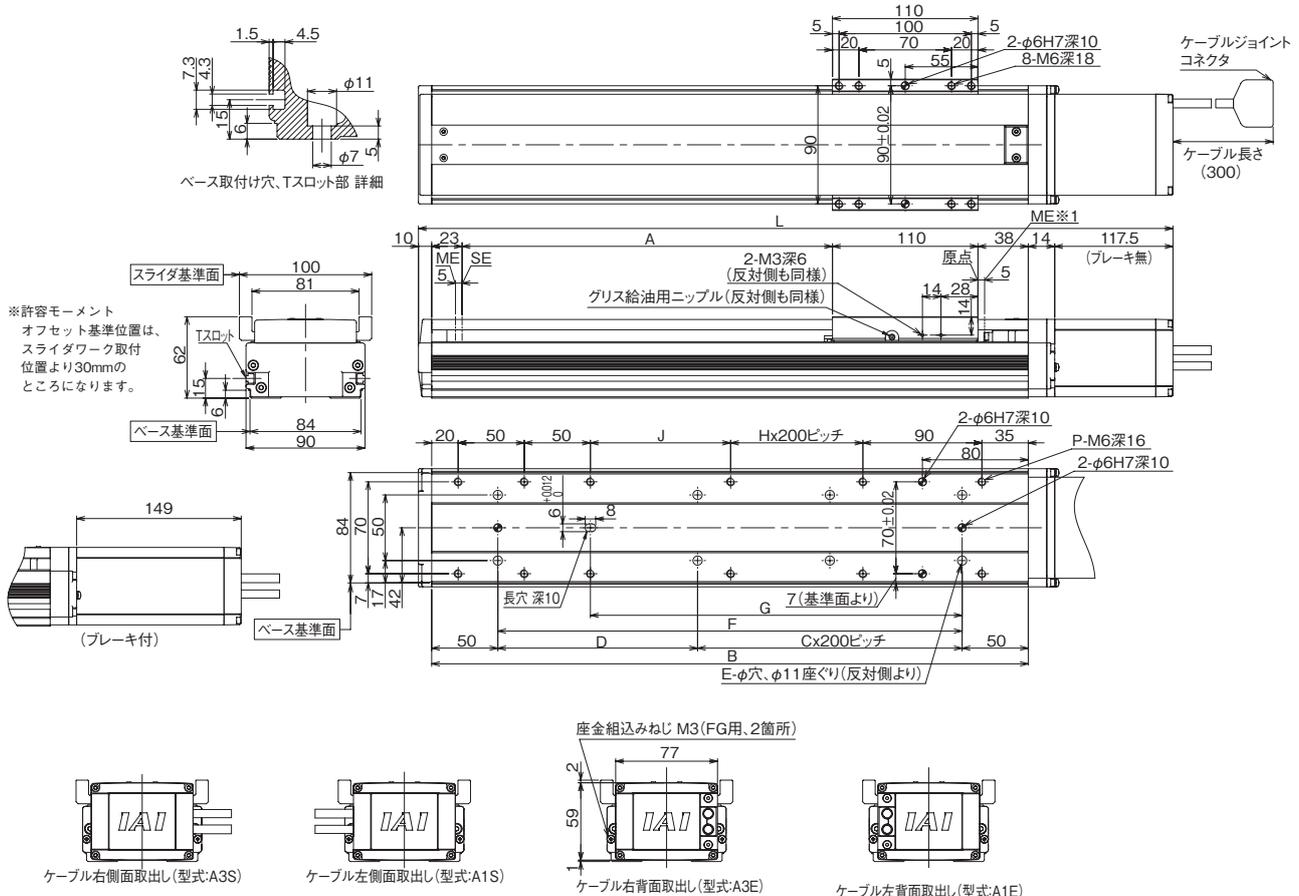
※張出し負荷長の目安 / Ma 方向 550mm 以下 Mb、Mc 方向 550mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なり  
ます。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
(※) ダブルスライダ使用時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-338ページを  
ご参照ください。

寸法図

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



- ※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド
- ※2 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

L	ストローク	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080
		ブレーキ無 ブレーキ付	442.5 474	492.5 524	542.5 574	592.5 624	642.5 674	692.5 724	742.5 774	792.5 824	842.5 874	892.5 924	942.5 974	992.5 1024	1042.5 1074	1092.5 1124	1142.5 1174	1192.5 1224	1242.5 1274	1292.5 1324	1342.5 1374
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130
B	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	1251	1301
C	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
D	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201
G	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131
H	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4
J	56	106	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056
P	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
質量 (kg)	ブレーキ無	3.7	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5	5.8	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.8	10.1	10.5
	ブレーキ付	4.0	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	9.0	9.3	9.7	10.1	10.4	10.8

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-

注: ネットワークによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

スライダタイプ  
ロボットタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボ  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISP  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB  
NS  
IF  
FS

# ISB-MXM-100

# ISPB-MXM-100 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アンプ

中型  
X軸  
タイプ

標準  
スライダ

本体幅  
120  
mm

100  
W

■型式項目 □ — **MXM** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

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

ISB:標準仕様  
ISPB:高精度仕様

WA:バッテリーレス  
アンプ

100:100W

30:30mm  
20:20mm  
10:10mm  
5:5mm

100:100mm  
1100:1100mm  
(50mm毎)

T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

N:無し  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

下記オプション  
価格表参照

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず  
どちらかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で  
設置を行う場合、機種に  
よっては制約があります。  
詳細は1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の  
注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。  
加速度を上げると可搬質量は低下します。  
詳細は1-460ページをご参照ください。

(注2, 3, 4) [ ]内はISPBシリーズの数値です。  
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。

(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は  
1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB[ISPB]-MXM-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	15	2.5	56.6	100~1100 (50mm毎)
ISB[ISPB]-MXM-WA-100-20-①-T2-②-③		20	23	5	84.9	
ISB[ISPB]-MXM-WA-100-10-①-T2-②-③		10	45	10	169.8	
ISB[ISPB]-MXM-WA-100-5-①-T2-②-③		5	85	20	339.7	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~700	750 800	850 900	950 1000	1050 1100
	30	1800	1290	1045	860
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—

※ISPBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

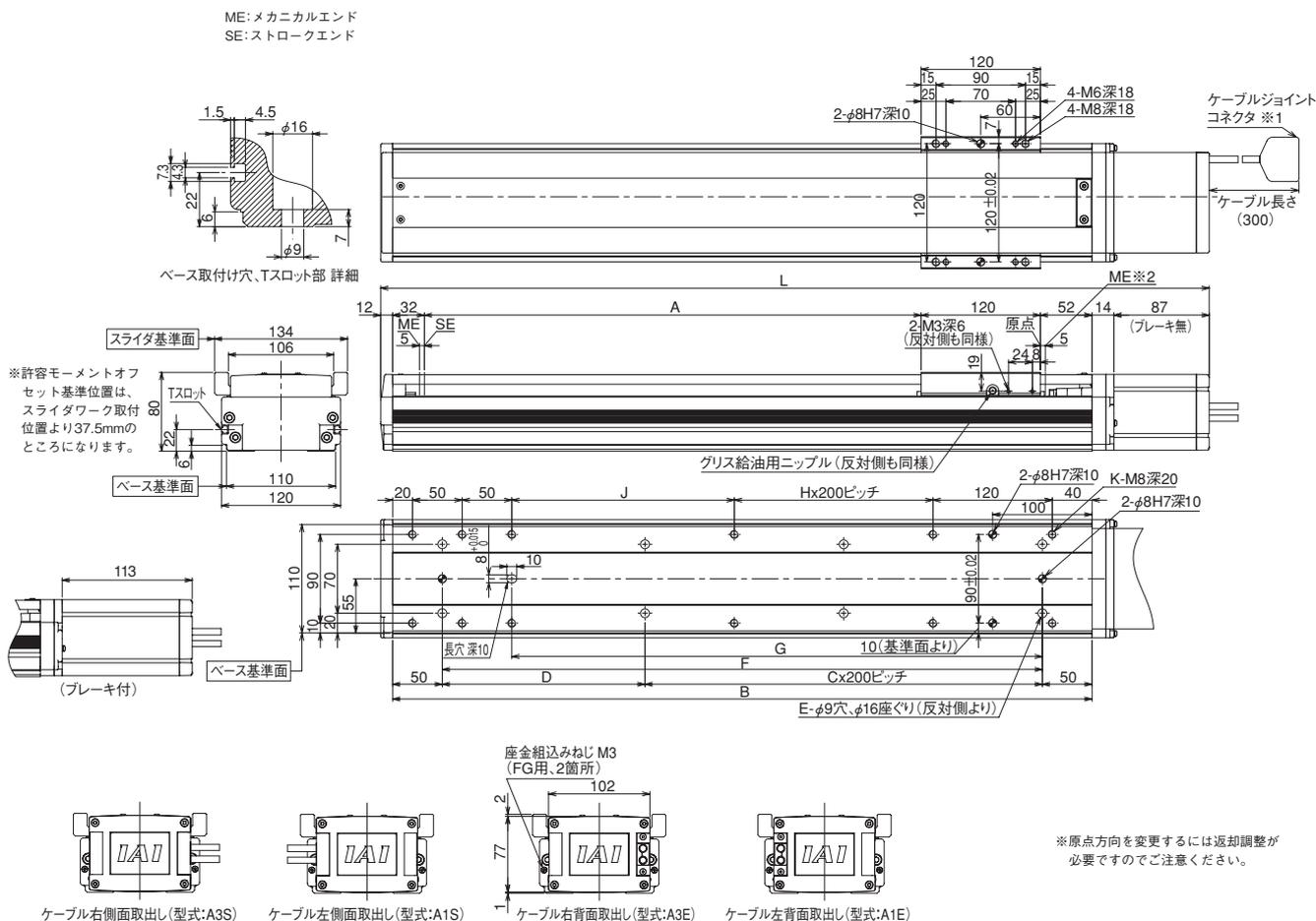
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
ブレーキ無	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
D	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
H	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
J	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
K	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)	6.0	6.6	7.2	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	13.0	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205

スライダタイプ  
 ロッドタイプ  
 テーブルタイプ  
 リニアサーボタイプ

# ISB-MXL-100

## ISPB-MXL-100 高精度仕様

±10μm 標準  
 ±3μm 高精度  
 バッテリーレスアプン  
 中型X軸タイプ  
 ロングスライダ  
 本体幅 120mm  
 100W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		WA:バッテリーレスアプン	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	120:120mm 1070:1070mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
 オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。  
 (注2, 3, 4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。  
 (注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。  
 (※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

### 型式スペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB[ISPB]-MXL-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	15	2.5	56.6	120~1070 (50mm毎)
ISB[ISPB]-MXL-WA-100-20-①-T2-②-③		20	23	5	84.9	
ISB[ISPB]-MXL-WA-100-10-①-T2-②-③		10	45	10	169.8	
ISB[ISPB]-MXL-WA-100-5-①-T2-②-③		5	85	20	339.7	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	120~670	720 770	820 870	920 970	1020 1070
	30	1800	1290	1045	860
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
120/170	—	—
220/270	—	—
320/370	—	—
420/470	—	—
520/570	—	—
620/670	—	—
720/770	—	—
820/870	—	—
920/970	—	—
1020/1070	—	—

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
 ※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
 ※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
 (ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

#### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
ブレーキ	B	-2-615	—	真直度高精度仕様 (ストローク120~570)	ST	-2-635	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク620~1070)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—				

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N·m Mb: 176N·m Mc: 227N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

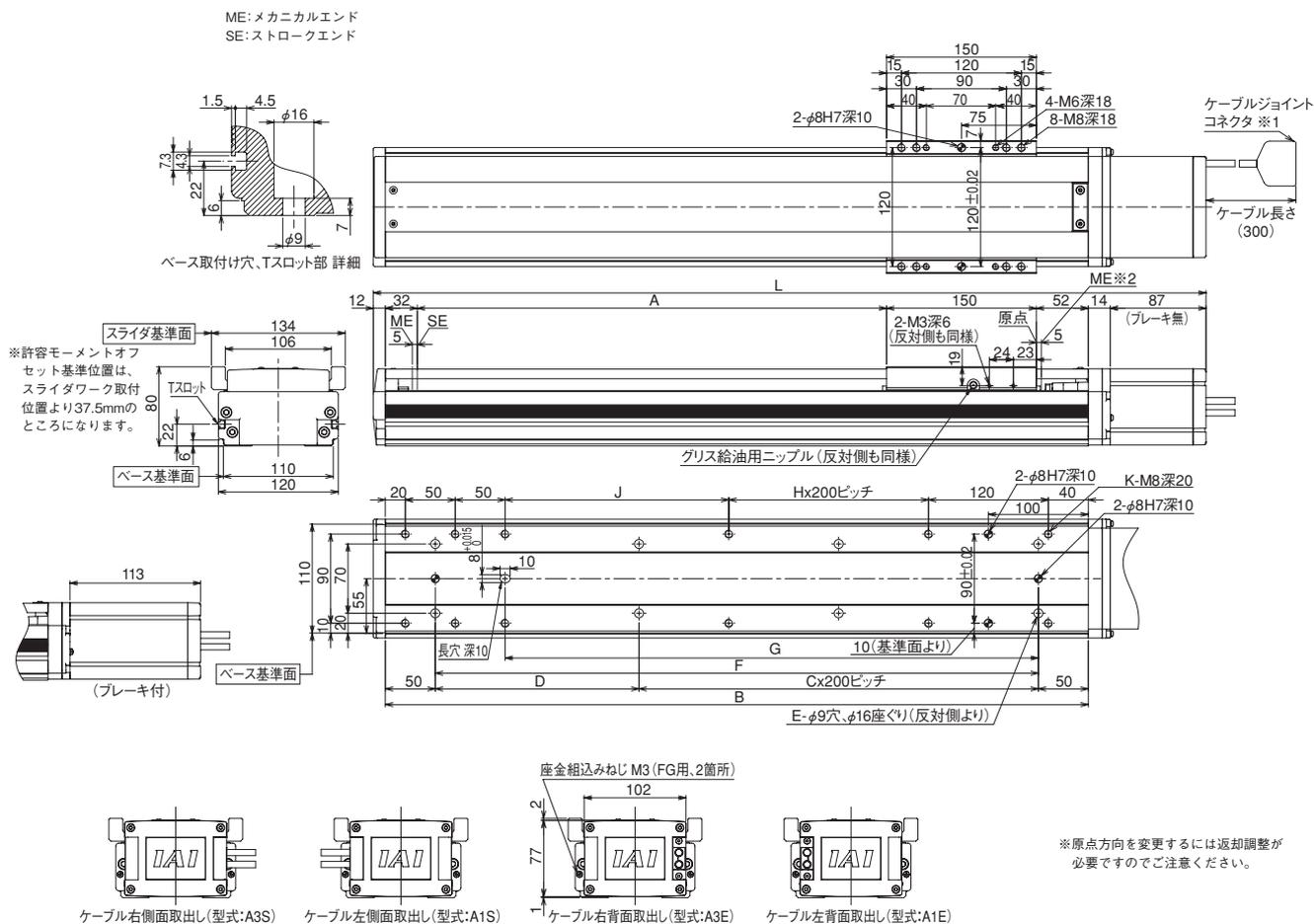
・張出し負荷長の目安/Ma方向750mm以下 Mb, Mc方向750mm以下  
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
ブレーキ無	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
ブレーキ付	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
B	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
D	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
E	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14
F	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
H	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4
J	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
K	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)	6.3	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.3	13.9	14.5	15.1	15.8	16.4	17.1	17.7	18.4

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	->6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	->6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	->6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	->6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	->6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	->6-205

# ISB-MXM-200

# ISPB-MXM-200 高精度仕様

±10μm 標準  
±3μm 高精度  
バッテリーレスアンプ  
中型X軸タイプ  
標準スライダ  
本体幅 120mm  
200W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様	MXM	WA:バッテリーレスアンプ	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm 1100:1100mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。 ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) [ ]内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~700	750 800	850 900	950 1000	1050 1100
	30	1800	1290	1045	860
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	RM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	NT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—

※ISPBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

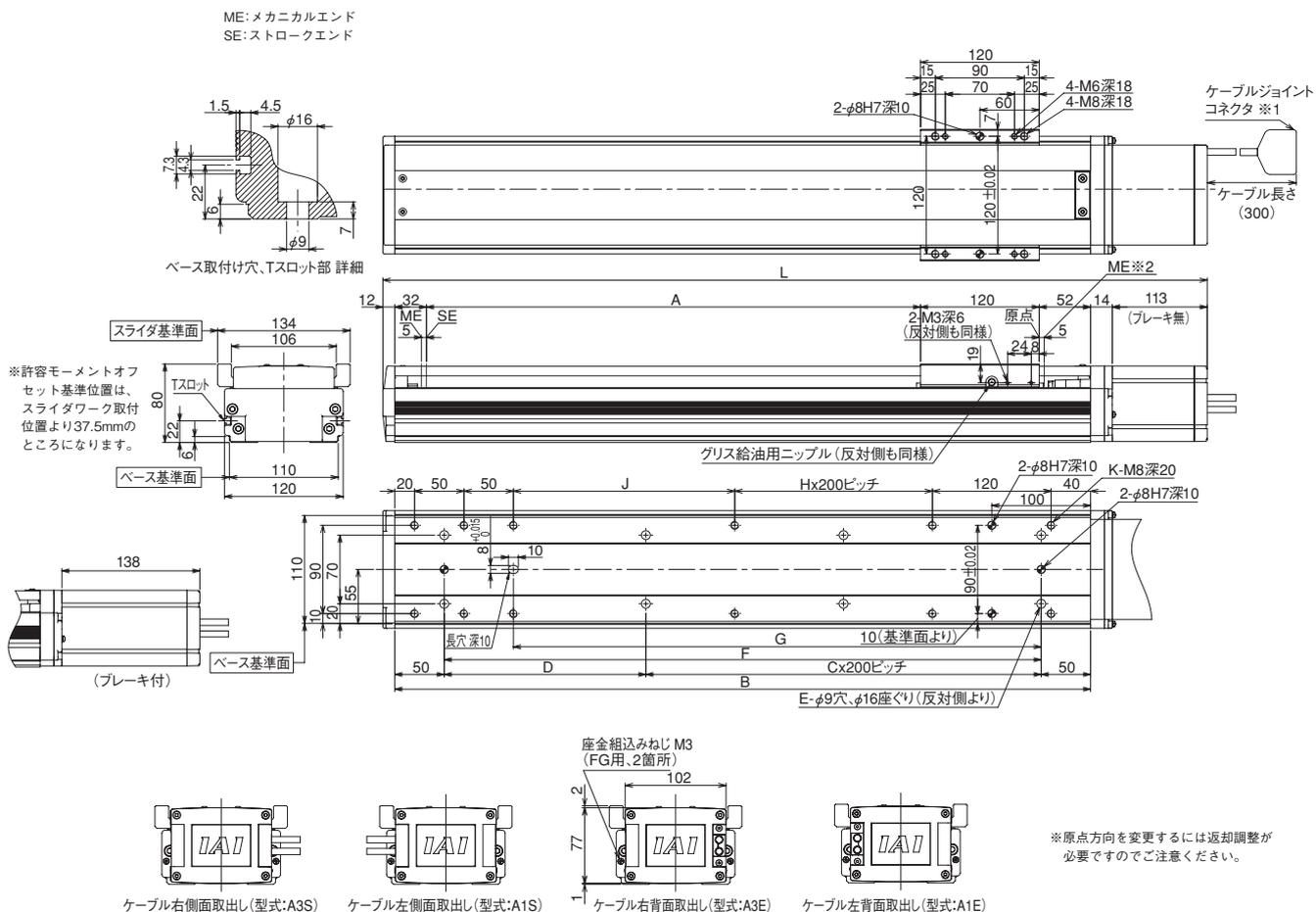
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
プレーキ無	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468
A	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
D	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
E	4	4	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14
F	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4
J	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
K	10	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
質量(kg)	6.4	7.1	7.7	8.4	9.0	9.6	10.2	10.9	11.5	12.2	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1

※プレーキ付は質量が0.6kg増加します。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注: コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# ISB-MXL-200

## ISPB-MXL-200 高精度仕様

±10μm ±3μm バッテリーレスアプン 中型X軸タイプ ロングスライダ 本体幅 120mm 200W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様	MXL	WA:バッテリーレスアプン	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	120:120mm 1070:1070mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT** 選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。

(注2, 3, 4) [ ]内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。

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

(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

### 型式スペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB[ISPB]-MXL-WA-200-30-①-T2-②-③	200	30	30	6	113.9	120~1070 (50mm毎)
ISB[ISPB]-MXL-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	10	170.9	
ISB[ISPB]-MXL-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20	341.8	
ISB[ISPB]-MXL-WA-200-5-①-T2-②-③		5	110	40	683.6	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	120~670	720/770	820/870	920/970	1020/1070
	30	1800	1290	1045	860
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
120/170	—	—
220/270	—	—
320/370	—	—
420/470	—	—
520/570	—	—
620/670	—	—
720/770	—	—
820/870	—	—
920/970	—	—
1020/1070	—	—

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

#### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取だし	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取だし	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取だし	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取だし	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	スレープ軸指定	S	-2-627	—
ブレーキ	B	-2-615	—	真直度高精度仕様 (ストローク120~570)	ST	-2-635	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク620~1070)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—				

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N·m Mb: 176N·m Mc: 227N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

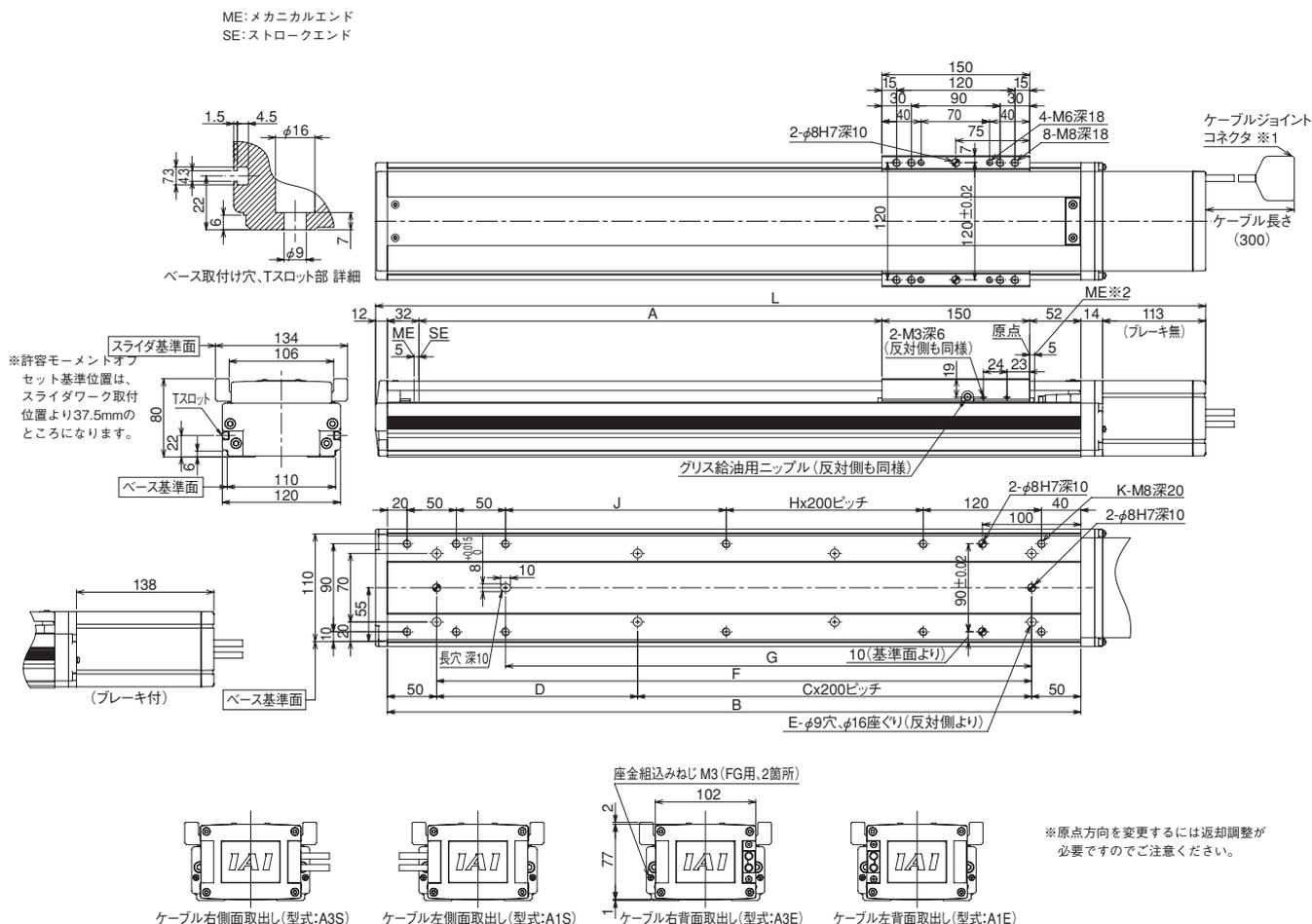
・張出し負荷長の目安/Ma方向750mm以下 Mb, Mc方向750mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
プレーキ無	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
プレーキ付	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468
A	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
B	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
D	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
E	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14
F	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
H	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4
J	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
K	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)	6.7	7.4	8.0	8.7	9.3	9.9	10.5	11.2	11.8	12.5	13.1	13.7	14.3	15.0	15.6	16.3	16.9	17.6	18.2	18.9

※プレーキ付は質量が0.6kg増加します。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注: コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# ISB-MXXM-200

# ISPB-MXXM-200 高精度仕様

±10μm 標準  
 ±3μm 高精度  
 バッテリーレスアプン  
 中型X軸タイプ  
 中間サポートタイプ  
 本体幅 120mm  
 200W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様	MXMX	WA:バッテリーレスアプン	200:200W	30:30mm 20:20mm	800:800mm 2000:2000mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。詳細は1-460ページをご参照ください。  
 (注2, 3, 4) [ ]内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。  
 (注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB [ISPB]-MXXM-WA-200-30-①-T2-②-③	200	30	30	水平専用	113.9	800~2000 (50mm毎)
ISB [ISPB]-MXXM-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45			

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
800	—	—
900	—	—
1000	—	—
1100	—	—
1200	—	—
1300	—	—
1400	—	—
1500	—	—
1600	—	—
1700	—	—
1800	—	—
1900	—	—
2000	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
 ※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
 ※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
 (ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク800~1300)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	真直度高精度仕様 (ストローク2000)	ST	-2-635	—

※ISPBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

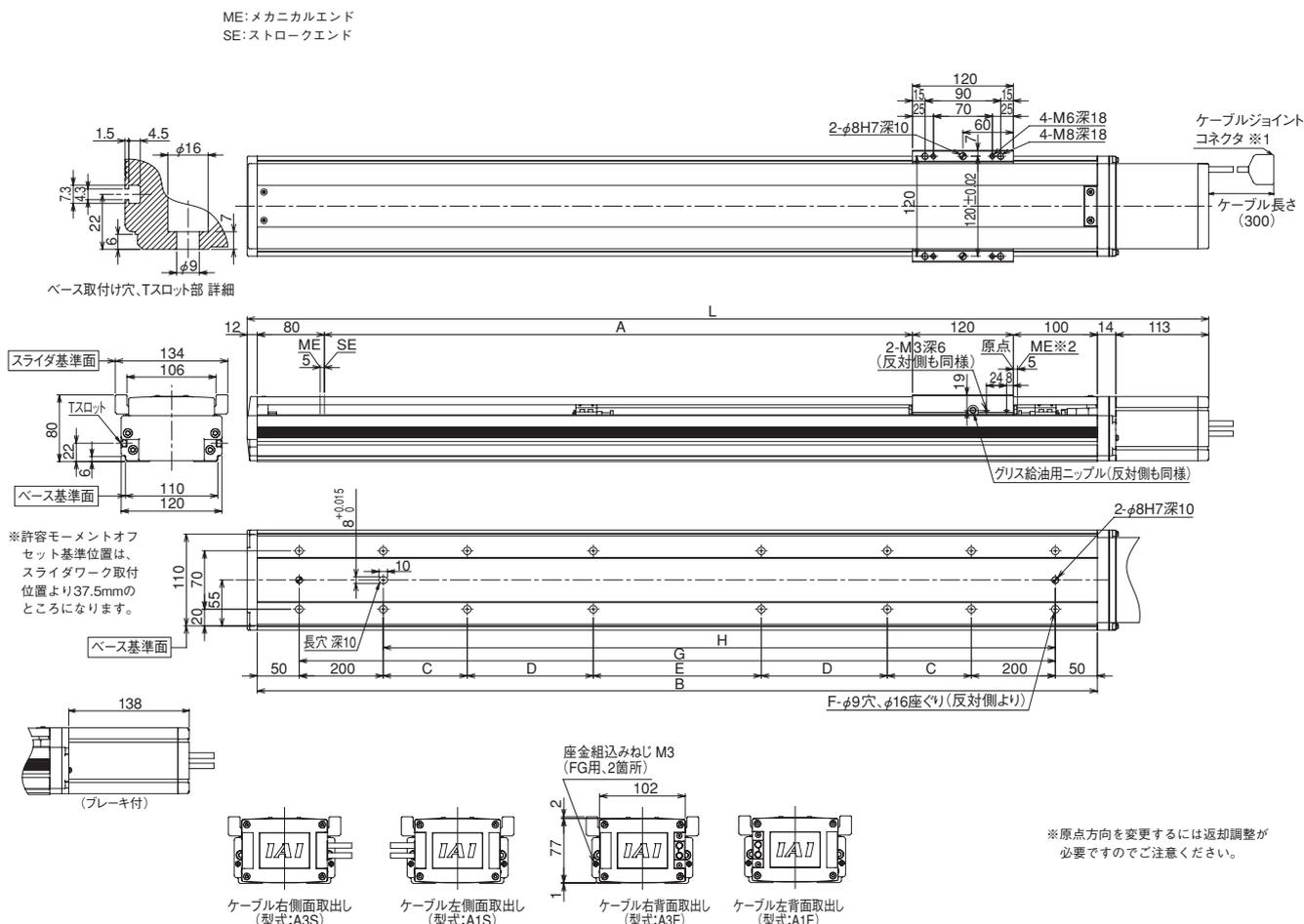
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下  
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
L	1239	1289	1339	1389	1439	1489	1539	1589	1639	1689	1739	1789	1839	1889	1939	1989	2039	2089	2139	2189	2239	2289	2339	2389	2439
プレーキ付	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464
A	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
B	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
C	200	200	200	200	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	200	200	200	200	200
D	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	425	450	475	500
E	200	250	300	350	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
F	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16
G	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
H	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
質量 (kg)	16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.3	21.0	21.6	22.2	22.9	23.5	24.1	24.8	25.4	26.1	26.7	27.3	28.0	28.6	29.2	29.9	30.5	31.1	31.8

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				EtherCAT	256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherNet/IP	20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205	

# ISB-MXM-400



■型式項目 **ISB** — **MXM** — **WA** — **400** — **48** —  — **T2** —  —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション  
 WA: バッテリーレスアプ  
 400: 400W 48: 48mm 100: 100mm ↓ 1300: 1300mm (50mm毎)  
 T2: SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA  
 N: 無し S: 3m M: 5m X : 長さ指定

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
 オフボードチューニング対応 ▶ 1-411



(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。  
 (注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB-MXM-WA-400-48-①-T2-②-③	400	48	20	6	141.3	100~1300 (50mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク	100	150	200	250	300	350	400
リード	48	1025	1325	1575	1825	2025	2200
ストローク	450	500	550	600	650	700	750
リード	48	2400		2500			2270
ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100
リード	48	2030	1825	1645	1495	1365	1250
ストローク	1150	1200	1250	1300			
リード	48	1060	980	910	845		

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—
1050/1100	—
1150/1200	—
1250/1300	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
 ※保守用のケーブルは1-272をご参照ください。  
 ※20m を超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
 (ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	ST	-2-627	—
クリーブセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.01mm
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C10
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注2)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

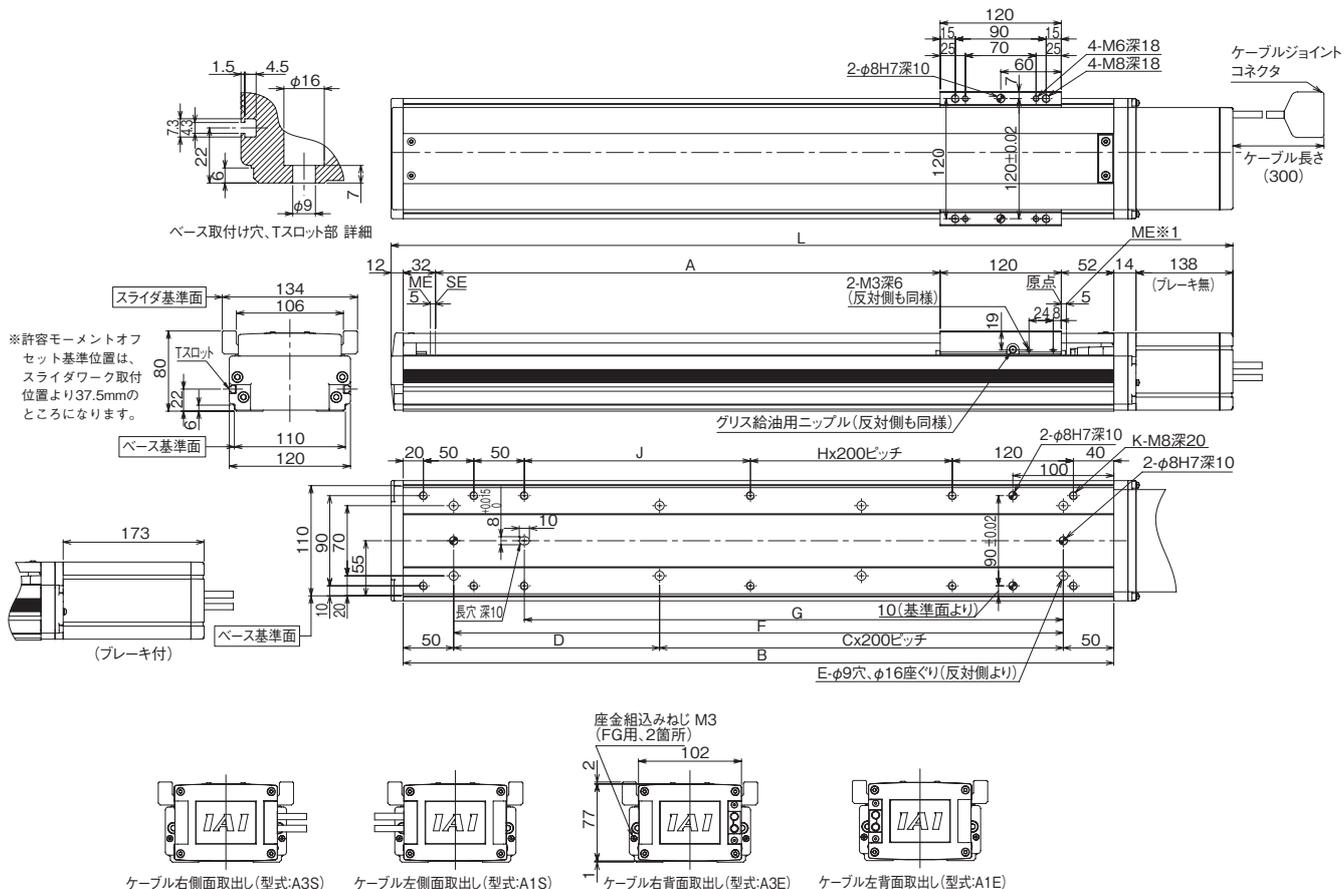
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下  
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
 (※) ダブルスライダ使用時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-338ページをご参照ください。

寸法図

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



- ※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド
- ※2 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク L	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
ブレーキ無	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668
ブレーキ付	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703
A	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454	1504
C	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
D	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404
G	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334
H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
J	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224
K	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量 (kg)	7.0	7.6	8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.3	21.0	21.6	22.2
ブレーキ付	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.8	11.4	12.0	12.7	13.3	13.9	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9	21.6	22.2	22.8

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●				
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

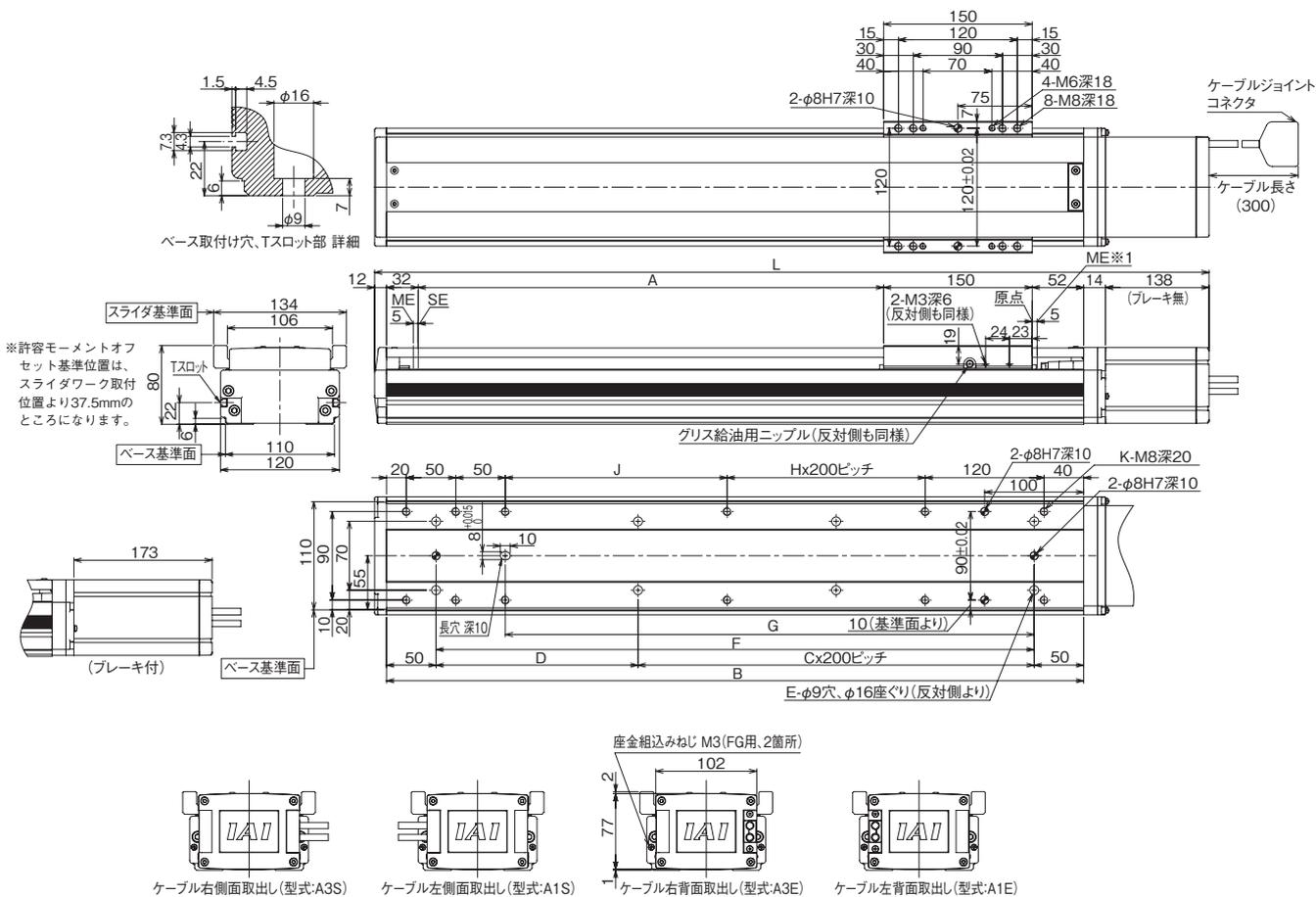


寸法図

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



- ※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド
- ※2 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

L	ストローク																							
	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
プレーキ無	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668
プレーキ付	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703
A	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
B	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454	1504
C	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
E	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404
G	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334
H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
K	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量 (kg)	7.9	8.6	9.2	9.8	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.5	18.1	18.7	19.4	20.0	20.6	21.3	21.9	22.5
プレーキ付	8.5	9.2	9.8	10.4	11.1	11.7	12.3	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	19.9	20.6	21.2	21.9	22.5	23.1

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボ  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISP  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB  
NS  
IF  
FS

# ISB-MXMX-400



■型式項目	ISB	MXMX	WA	400	48	□	T2	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		WA: バッテリーレスアプン	400: 400W	48: 48mm	800: 800mm ↓ 2000: 2000mm (50mm 毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 無し S: 3m M: 5m X □ □: 長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。	

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB-MXMX-WA-400-48-①-T2-②-③	400	48	20	—	141.3	800~2000 (50mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	
リード	800	850	900	950	1000	1050	1100	
48	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	
ストローク	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
リード	48	2050	2100	2150	2200	2065	1925	1805
ストローク	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	
リード	48	1690	1590	1495	1410	1335	1265	1195
ストローク	1850	1900	1950	2000				
リード	48	1135	1080	1025	980	(単位は mm/s)		

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
800	—
850/900	—
950/1000	—
1050/1100	—
1150/1200	—
1250/1300	—
1350/1400	—
1450/1500	—
1550/1600	—
1650/1700	—
1750/1800	—
1850/1900	—
1950/2000	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272をご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク800~1300)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1350~1900)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	真直度高精度仕様 (ストローク1950~2000)	ST	-2-635	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.01mm
駆動方式	ボールネジφ16mm 転造 C10
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注2)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

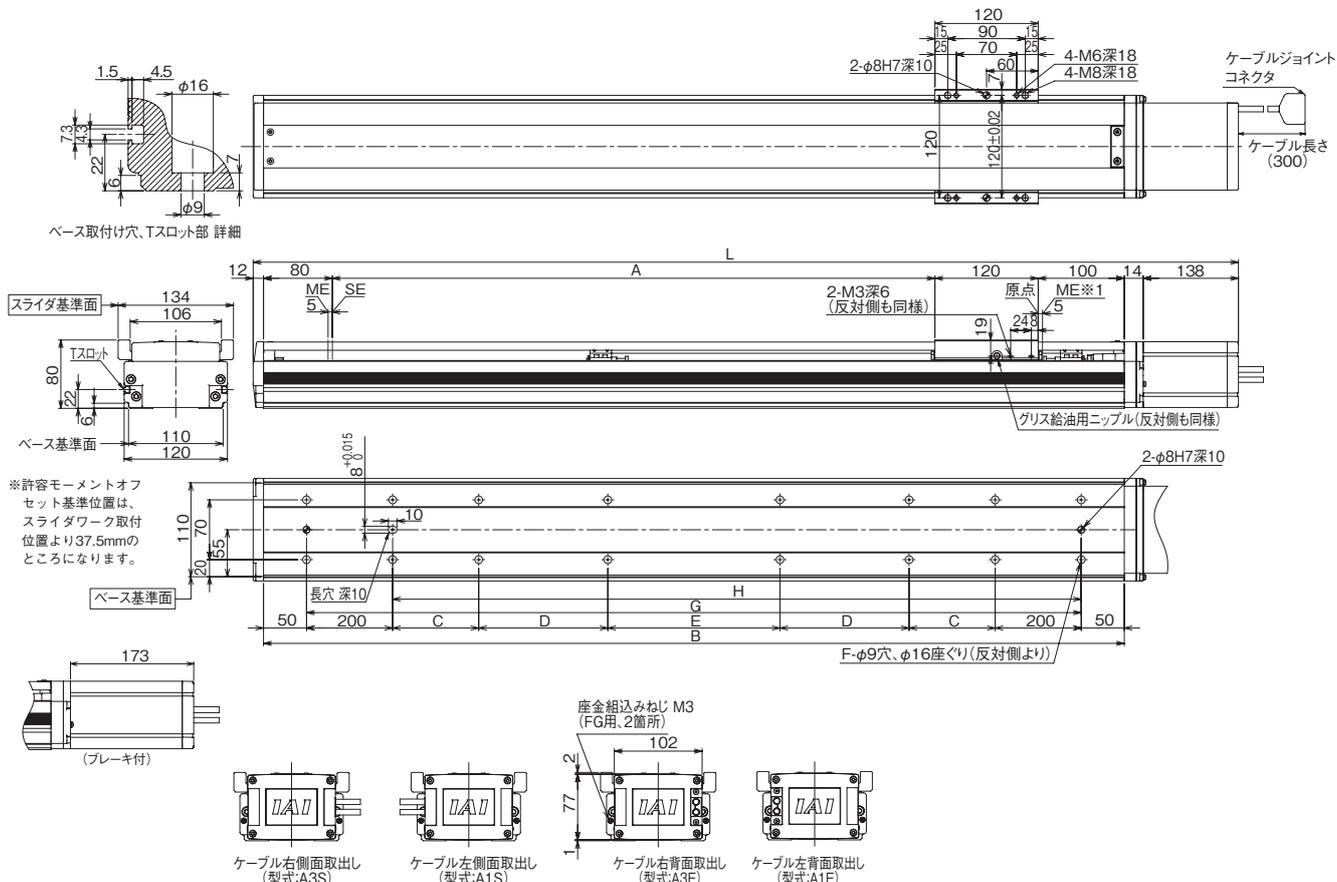
※張出し負荷長の目安/Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド
- ※2 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
L	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464
ブレーキ無	1299	1349	1399	1449	1499	1549	1599	1649	1699	1749	1799	1849	1899	1949	1999	2049	2099	2149	2199	2249	2299	2349	2399	2449	2499
ブレーキ付	1299	1349	1399	1449	1499	1549	1599	1649	1699	1749	1799	1849	1899	1949	1999	2049	2099	2149	2199	2249	2299	2349	2399	2449	2499
A	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
B	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
C	200	200	200	200	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	200	200	200	200	200
D	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	425	450	475	500
E	200	250	300	350	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
F	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16
G	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
H	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
質量 (kg)	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9	21.5	22.2	22.8	23.4	24.1	24.7	25.4	26.0	26.6	27.3	27.9	28.5	29.2	29.8	30.4	31.1	31.7	32.3
ブレーキ無	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9	21.5	22.2	22.8	23.4	24.1	24.7	25.4	26.0	26.6	27.3	27.9	28.5	29.2	29.8	30.4	31.1	31.7	32.3
ブレーキ付	17.7	18.3	19.0	19.6	20.2	20.9	21.5	22.1	22.8	23.4	24.0	24.7	25.3	25.9	26.6	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.0	31.7	32.3	32.9

■適用コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●				
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●				

# ISB-LXM-200

# ISPB-LXM-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

大型X軸  
タイプ

標準  
スライダ

本体幅  
150mm

200W

■型式項目 □ — LXM — WA — 200 — □ — □ — T2 — □ — □

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

ISB:標準仕様  
ISPB:高精度仕様

WA:バッテリーレス  
アプン

200:200W

40:40mm  
20:20mm  
10:10mm

100:100mm  
1300:1300mm  
(50mm 毎)

T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

N:無し  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

下記オプション  
価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず  
どれかの記号をご記入ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で  
設置を行う場合、機種に  
よっては制約があります。  
詳細は1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) [ ]内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB [ISPB]-LXM-WA-200-40-①-T2-②-③	200	40	15	4	85.5	100~1300 (50mm毎)
ISB [ISPB]-LXM-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	10	170.9	
ISB [ISPB]-LXM-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20	341.8	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~800	850 900	950 1000	1050 1100	1150 1200	1250 1300
	40	2400	1840	1530	1290	1100
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—

※ISPBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

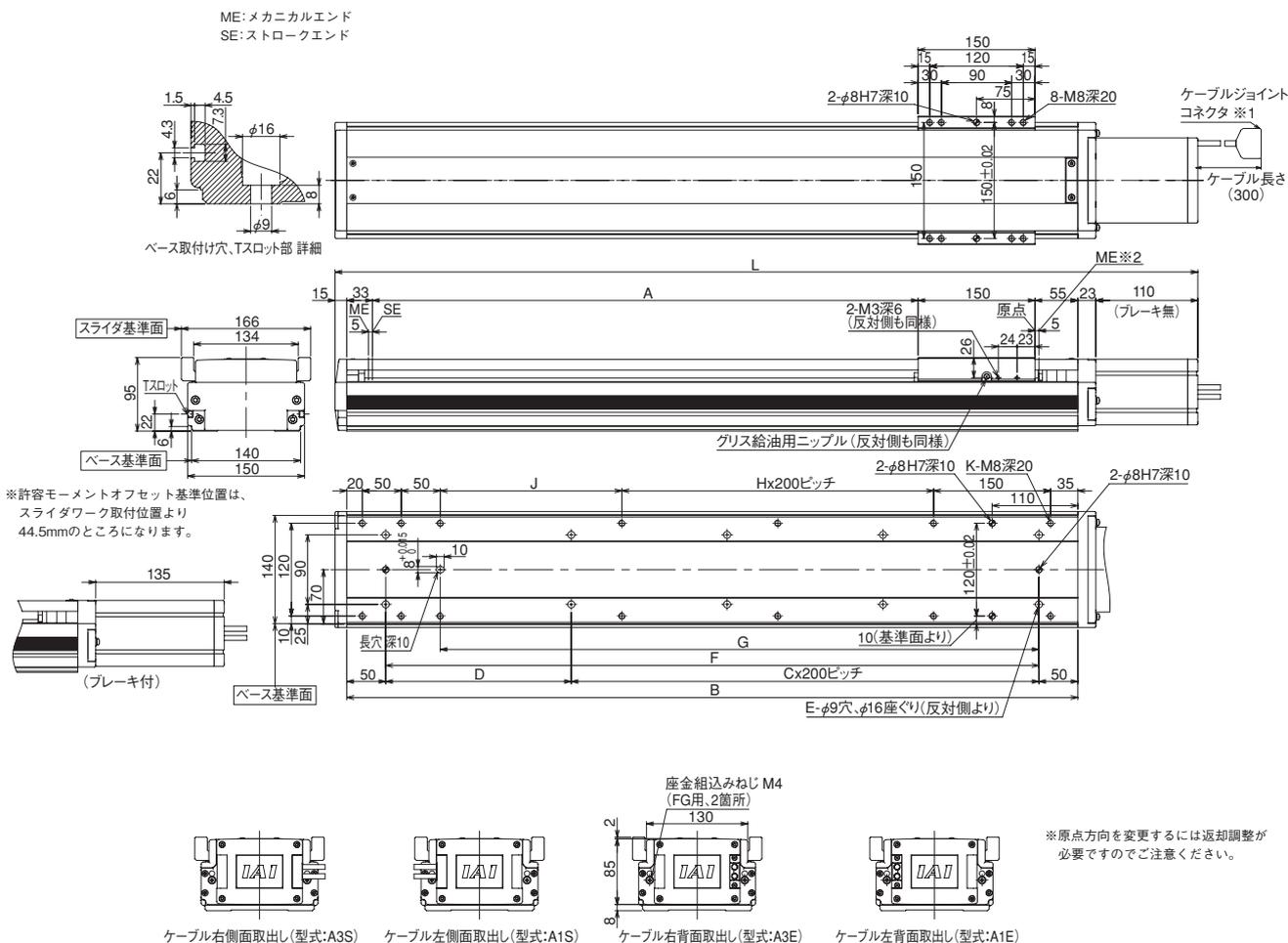
・張出し負荷長の目安/Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
ブレーキ無	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711
ブレーキ付	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20
K	9.4	10.3	11.1	12.0	12.8	13.7	14.6	15.5	16.3	17.2	18.0	18.9	19.8	20.7	21.5	22.4	23.2	24.1	25.0	25.9	26.7	27.6	28.4	29.3	30.2
質量 (kg)																									

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# ISB-LXL-200

# ISPB-LXL-200 高精度仕様

±10μm 標準  
±3μm 高精度

バッテリーレスアンプ

大型X軸タイプ

ロングスライダ

本体幅 150mm

200W

■型式項目

シリーズ	LXL	タイプ	WA	エンコーダ種類	200	モータ種類	200W	リード	40:40mm 20:20mm 10:10mm	ストローク	120:120mm 1270:1270mm (50mm 毎)	適応コントローラ	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	ケーブル長	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	オプション	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。
------	-----	-----	----	---------	-----	-------	------	-----	-------------------------------	-------	--------------------------------------	----------	--	-------	----------------------------------	-------	---

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) [ ]内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB [ISPB]-LXL-WA-200-40-①-T2-②-③	200	40	15	4	85.5	120~1270 (50mm毎)
ISB [ISPB]-LXL-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	10		
ISB [ISPB]-LXL-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20		

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	120~770	820 870	920 970	1020 1070	1120 1170	1220 1270
40	2400	1840	1530	1290	1100	880
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
120/170	-	-
220/270	-	-
320/370	-	-
420/470	-	-
520/570	-	-
620/670	-	-
720/770	-	-
820/870	-	-
920/970	-	-
1020/1070	-	-
1120/1170	-	-
1220/1270	-	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA□□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA□□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA□□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	-
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	-	マスター軸指定	LM	-2-627	-
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	-
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	-	原点逆仕様	NM	-2-631	-
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	-	スレーブ軸指定	S	-2-627	-
ブレーキ	B	-2-615	-	真直度高精度仕様 (ストローク120~570)	ST	-2-635	-
クリープセンサ	C	-2-616	-	真直度高精度仕様 (ストローク620~1270)	ST	-2-635	-
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	-	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	-
原点リミットスイッチ	L	-2-627	-				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 231N・m Mc: 327N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

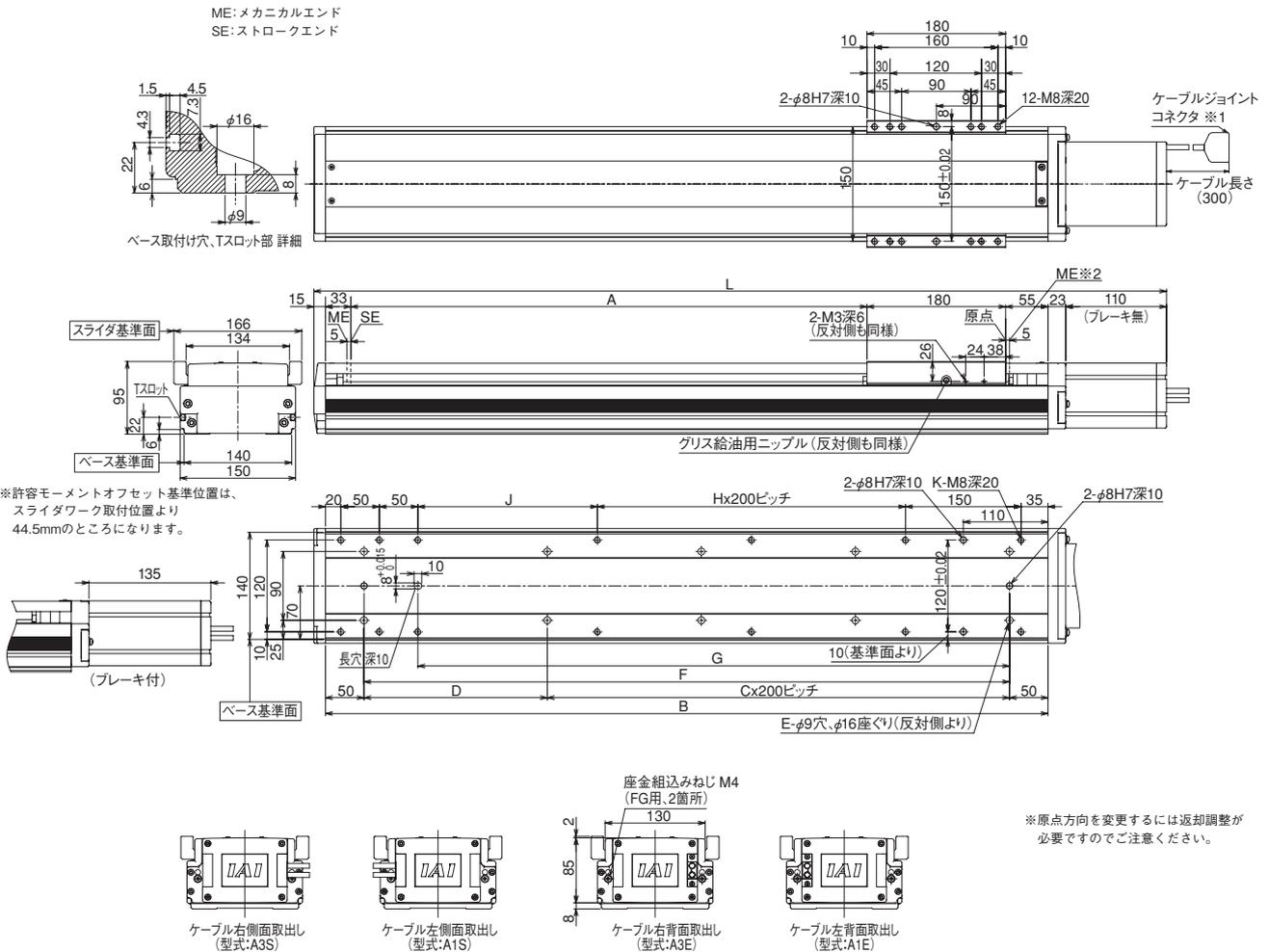
・張出し負荷長の目安/Ma 方向 900mm 以下 Mb, Mc 方向 900mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
ブレーキ無	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
ブレーキ付	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711
A	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
B	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
E	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
G	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
K	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量(kg)	9.8	10.7	11.5	12.4	13.2	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.4	19.3	20.2	21.1	21.9	22.8	23.6	24.5	25.4	26.3	27.1	28.0	28.8	29.7

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				EtherCAT	256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherNet/IP	20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205	

# ISB-LXM-400

# ISPB-LXM-400 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アンプ

大型X軸  
タイプ

標準  
スライダ

本体幅  
150mm

400W

■型式項目 □ — LXM — WA — 400 — □ — □ — T2 — □ — □

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

ISB:標準仕様  
ISPB:高精度仕様

WA:バッテリーレス  
アンプ

400:400W

40:40mm  
20:20mm  
10:10mm

100:100mm  
1300:1300mm  
(50mm 毎)

T2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

N:無し  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

下記オプション  
価格表参照

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず  
どれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で  
設置を行う場合、機種に  
よっては制約があります。  
詳細は1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411



(注1) 可搬質量は、加速度0.4G動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。  
詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) [ ]内はISPBシリーズの数値です。  
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB[ISPB]-LXM-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	10	169.6	100~1300 (50mm毎)
ISB[ISPB]-LXM-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90	20	339.1	
ISB[ISPB]-LXM-WA-400-10-①-T2-②-③		10	120	40	678.3	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)					
	100~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
40	2400	1840	1530	1290	1100	880
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—

※ISPBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

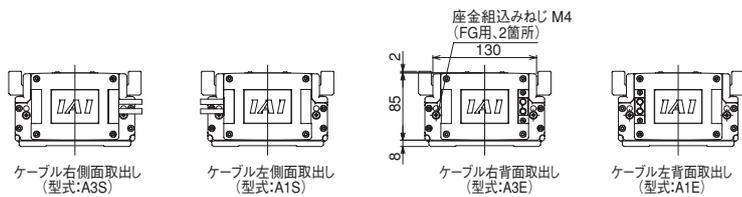
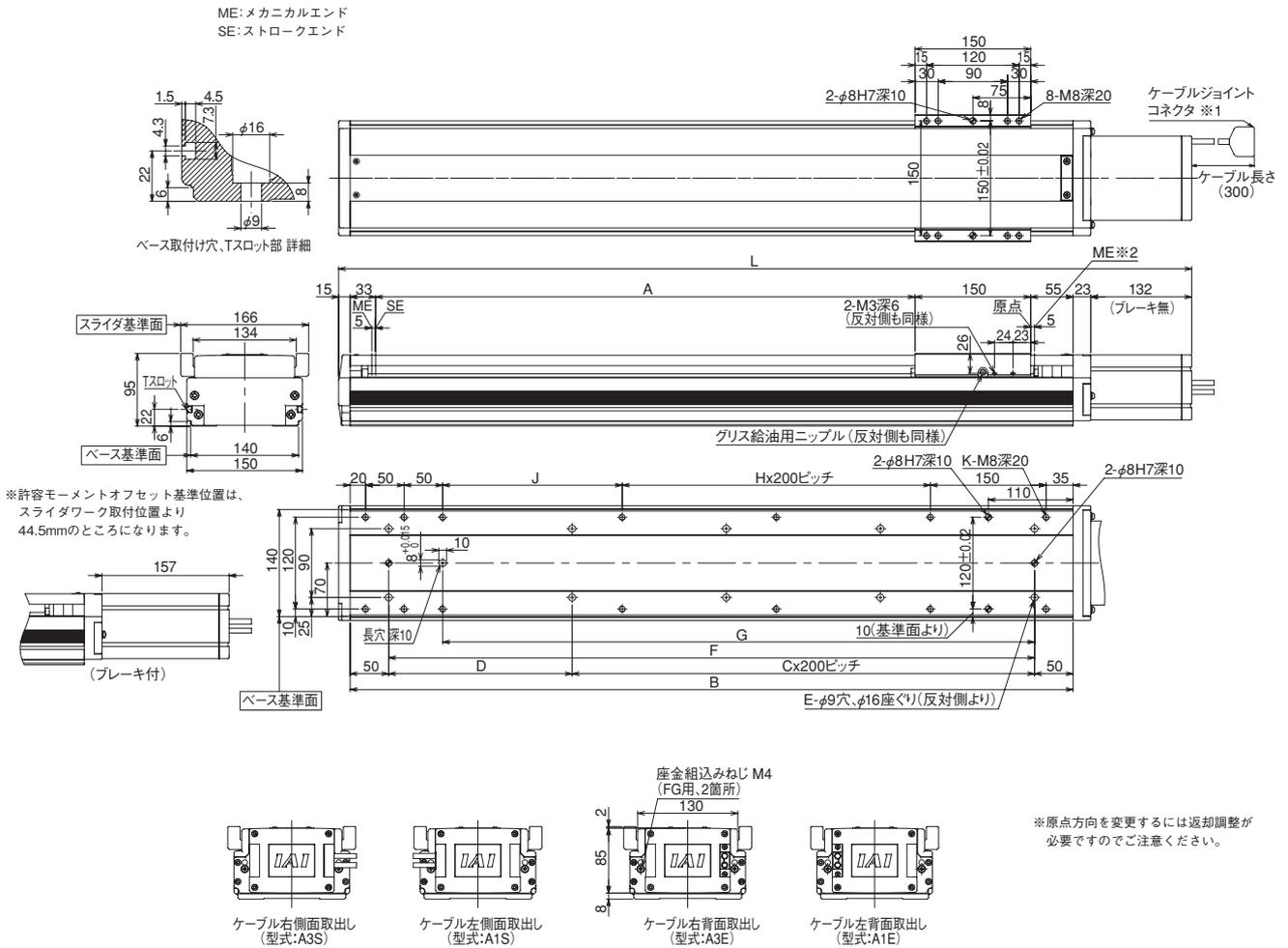
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
プレーキ無	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
プレーキ付	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733
A	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
G	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
H	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
K	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量 (kg)	9.8	10.7	11.6	12.5	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7	18.5	19.4	20.2	21.1	22.0	22.9	23.7	24.6	25.4	26.3	27.2	28.1	28.9	29.8	30.6

※プレーキ付は質量が0.6kg増加します。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1	-	-	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	-	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	-	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# ISB-LXL-400

# ISPB-LXL-400 高精度仕様

±10μm 標準  
±3μm 高精度

バッテリーレス  
アブソリュート

大型X軸  
タイプ

ロング  
スライダ

本体幅  
150mm

400  
W

■型式項目

シリース	LXL	タイプ	WA	エンコーダ種類	400	モータ種類	400	リード	40:40mm 20:20mm 10:10mm	ストローク	120:120mm ? 1270:1270mm (50mm 毎)	適応コントローラ	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	ケーブル長	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	オプション	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。
------	-----	-----	----	---------	-----	-------	-----	-----	-------------------------------	-------	---	----------	---	-------	----------------------------------	-------	---

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) [ ]内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB [ISPB]-LXL-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	10	169.6	120~1270 (50mm毎)
ISB [ISPB]-LXL-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90	20	339.1	
ISB [ISPB]-LXL-WA-400-10-①-T2-②-③		10	120	40	678.3	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度					
	120~770	820~870	920~970	1020~1070	1120~1170	1220~1270
40	2400	1840	1530	1290	1100	880
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
120/170	-	-
220/270	-	-
320/370	-	-
420/470	-	-
520/570	-	-
620/670	-	-
720/770	-	-
820/870	-	-
920/970	-	-
1020/1070	-	-
1120/1170	-	-
1220/1270	-	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA□□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA□□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA□□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	-
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	-	マスター軸指定	LM	-2-627	-
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	-
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	-	原点逆仕様	NM	-2-631	-
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	-	スレープ軸指定	S	-2-627	-
ブレーキ	B	-2-615	-	真直度高精度仕様 (ストローク120~570)	ST	-2-635	-
クリープセンサ	C	-2-616	-	真直度高精度仕様 (ストローク620~1270)	ST	-2-635	-
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	-	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	-
原点リミットスイッチ	L	-2-627	-				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 231N・m Mc: 327N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
張出し負荷長の目安/Ma 方向 900mm 以下 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。	

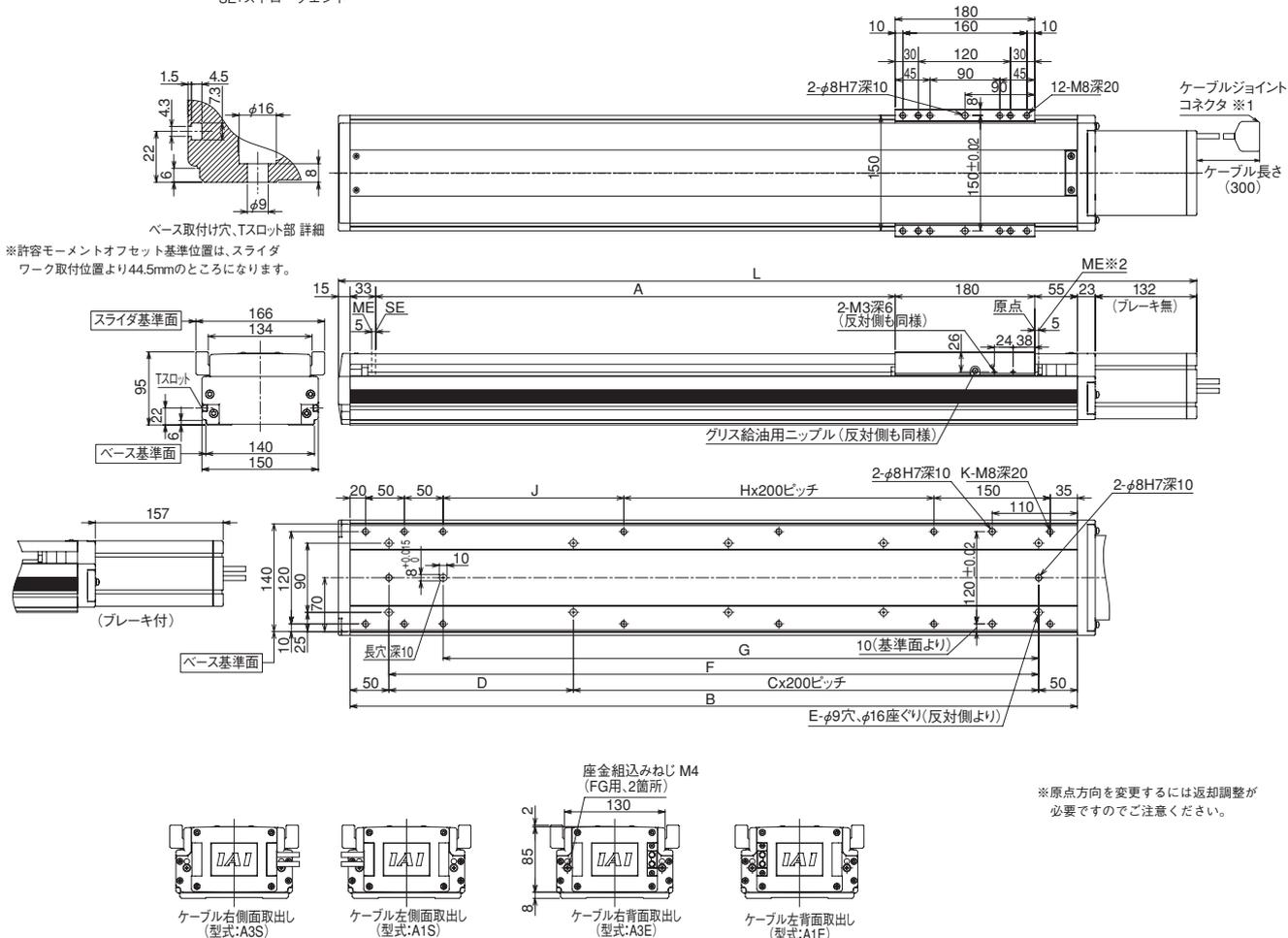
寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
ブレーキ無	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
ブレーキ付	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733
A	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
B	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
E	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
G	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
K	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量(kg)	10.2	11.1	12.0	12.9	13.7	14.6	15.4	16.3	17.2	18.1	18.9	19.8	20.6	21.5	22.4	23.3	24.1	25.0	25.8	26.7	27.6	28.5	29.3	30.2

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	-6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205

# ISB-LXMX-200

# ISPБ-LXMX-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

パツテリ  
レス  
アプソ

大型  
X軸  
タイプ

中間  
サポ一  
タイプ

本体幅  
150  
mm

200  
W

型式項目 □ — LXMX — WA — 200 — □ — □ — T2 — □ — □

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

ISB: 標準仕様  
ISPБ: 高精度仕様

WA: パツテリレス  
アプソ

200: 200W

20: 20mm

1000: 1000mm  
2500: 2500mm  
(50mm 毎)

T2: SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

N: 無し  
S: 3m  
M: 5m  
X □ □: 長さ指定

下記オプション  
価格表参照

※AQシール(AQ)は必ずご記入くだ  
さい。ケーブル取出方向は必ず  
どれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う  
場合、機種によっては制約  
があります。  
詳細は1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の  
注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。  
詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) 【 】内はISPБシリーズの数値です。  
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPБ共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB [ISPБ]-LXMX-WA-200-20-①-T2-②-③	200	20	45	水平 専用	170.9	1000~2500 (50mm 毎)

### ストロークと最高速度

リード	最高速度 (mm/s)							
	1000	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	1550
リード	最高速度 (mm/s)							
	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
20	590	540	490	440	410	370	340	2350

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPБ
1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—
1550/1600	—	—
1650/1700	—	—
1750/1800	—	—
1850/1900	—	—
1950/2000	—	—
2050/2100	—	—
2150/2200	—	—
2250/2300	—	—
2350/2400	—	—
2450/2500	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20m を超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式  
のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコー  
ダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS  
付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQ シール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	真直度高精度仕様 (ストローク2000~2500)	ST	-2-635	—

※ISPБはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N·m Mb: 176N·m Mc: 291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なり  
ます。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。



# ISB-LXMX-400

# ISPБ-LXMX-400 高精度仕様

±10μm 標準  
±3μm 高精度  
バッテリーレスアプン  
大型X軸タイプ  
中間サポートタイプ  
本体幅 150mm  
400W

■型式項目

シリース	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPБ:高精度仕様	LXMX	WA:バッテリーレスアプン	400:400W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) 【 】内はISPБシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様は数値は、ISB, ISPБ共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB [ISPБ]-LXMX-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	水平専用	169.6	1000~2500 (50mm毎)
ISB [ISPБ]-LXMX-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク	1000	1250	1350	1450	1550	1650	1750
リード	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
40	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

ストローク	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
リード	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
40	1180	1080	980	880	820	740	680
20	590	540	490	440	410	370	340

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPБ
1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—
1550/1600	—	—
1650/1700	—	—
1750/1800	—	—
1850/1900	—	—
1950/2000	—	—
2050/2100	—	—
2150/2200	—	—
2250/2300	—	—
2350/2400	—	—
2450/2500	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQ シール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	ST	-2-627	—
クリーブセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	-2-635	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	真直度高精度仕様 (ストローク2000~2500)	ST	-2-635	—

※ISPБはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

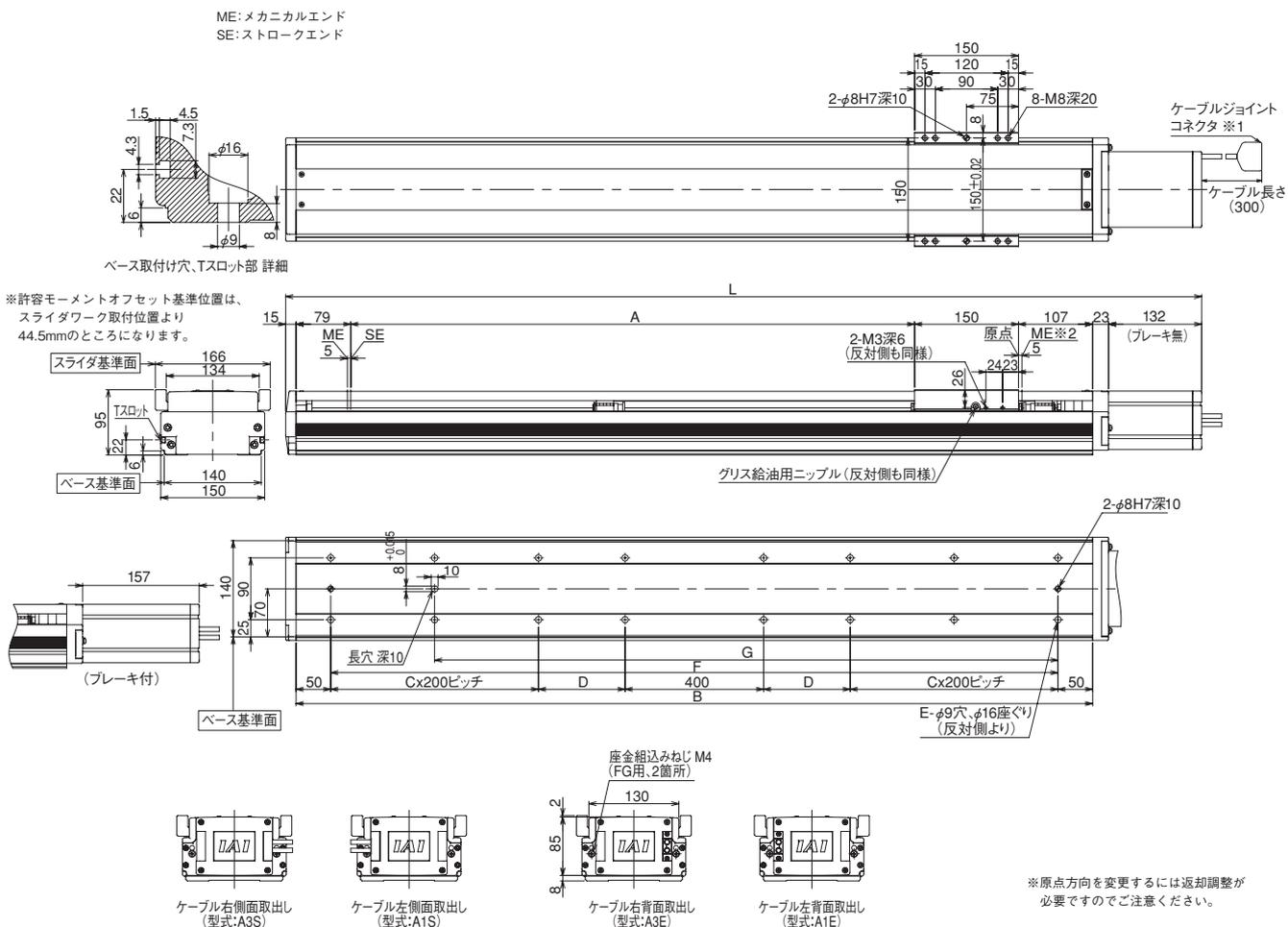
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	
L	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020	
ブレーキ無	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045	
ブレーキ付	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514	
A	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	
B	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
C	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775	800	825	850	875	900	925	950		
D	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	
E	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	
F	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	
G	27.7	28.6	29.5	30.4	31.3	32.1	33.0	33.9	34.8	35.6	36.5	37.4	38.3	39.2	40.0	40.9	41.8	42.7	43.5	44.4	45.3	46.2	47.0	47.9	48.8	49.7	50.6	51.4	52.3	53.2	54.1	
質量 (kg)																																

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由回線 自由回線	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

# ISB-LXUWX-200

# ISPDB-LXUWX-200 高精度仕様

±10μm 標準  
±3μm 高精度

バッテリーレス アブソリュート

大型 X軸 タイプ

中間 サポート タイプ

ダブル スライダ

本体幅 150mm

200W

型式項目 □ — LXUWX — WA — 200 — □ — □ — T2 — □ — □

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

ISB: 標準仕様      WA: バッテリーレス アブソリュート      200: 200W      20: 20mm      1000: 1000mm }      T2: SCON      N: 無し      下記オプション  
ISPDB: 高精度仕様      2500: 2500mm (50mm 毎)      }      MSCON      S: 3m      価格表参照  
SSEL      M: 5m      ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。  
XSEL-P/Q      X □ □: 長さ指定      どのかの記号をご記入ください。  
XSEL-RA/SA

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPDB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度														
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	1000	1250	1350	1450	1550	1650	1750							
ISB [ISPDB]-LXUWX-WA-200-20-①-T2-②-③	200	20	45	水平専用	170.1	1000~2500 (50mm毎)	20	1200	1150	1000	950	830	740	650	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
							20	590	540	490	440	410	370	340	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPDB
1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—
1550/1600	—	—
1650/1700	—	—
1750/1800	—	—
1850/1900	—	—
1950/2000	—	—
2050/2100	—	—
2150/2200	—	—
2250/2300	—	—
2350/2400	—	—
2450/2500	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	真直度高精度仕様 (ストローク2000~2500)	ST	-2-635	—

※ISPDBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 299N·m Mb: 427N·m Mc: 292N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

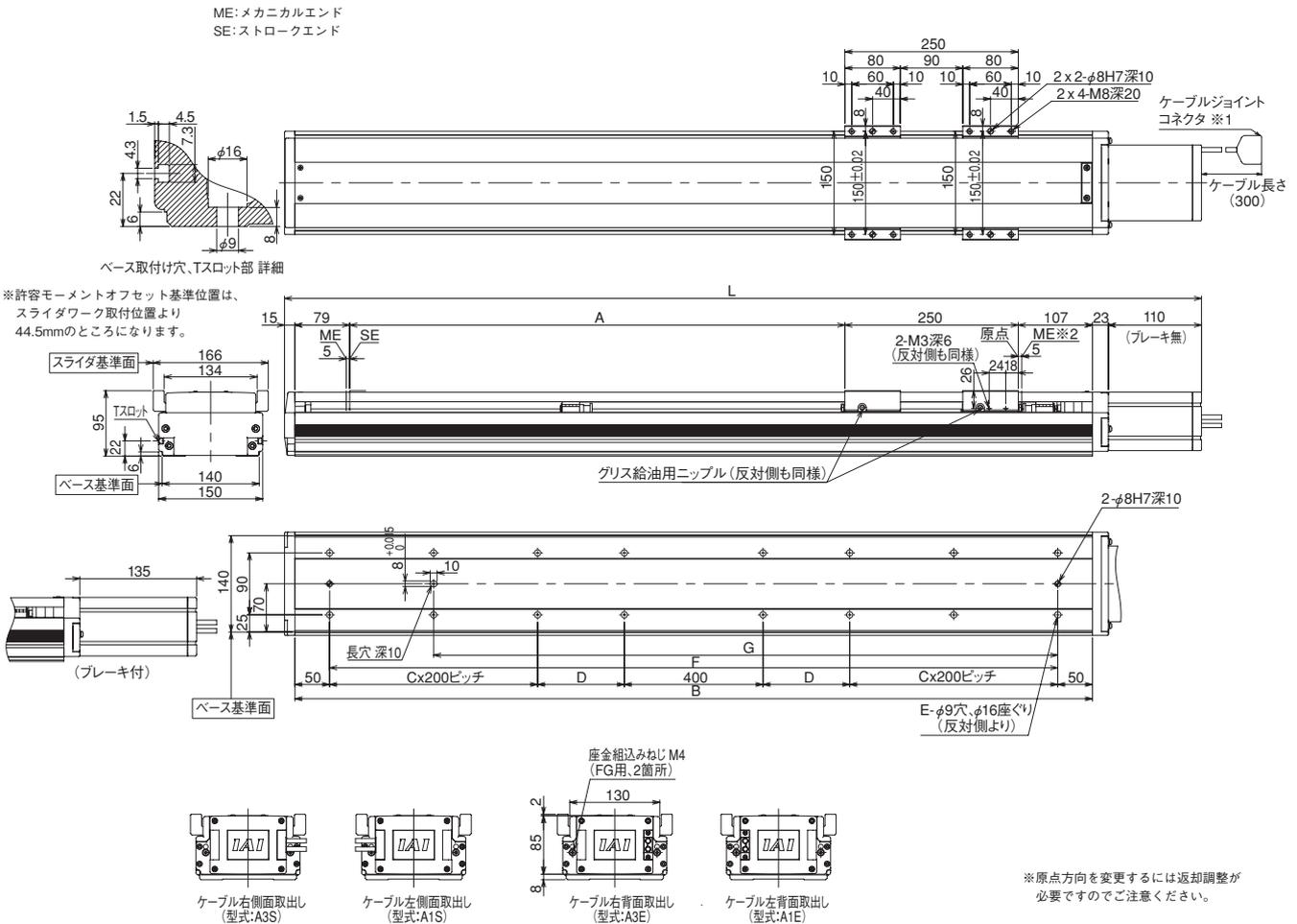
・張出し負荷の目安 / Ma方向1250mm以下 Mb, Mc方向1250mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク L	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
ブレーキ無	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098
ブレーキ付	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123	2173	2223	2273	2323	2373	2423	2473	2523	2573	2623	2673	2723	2773	2823	2873	2923	2973	3023	3073	3123
A	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
B	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950
C	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
D	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	625
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20	20	20
F	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
G	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
質量 (kg)	30.4	31.2	32.1	33.0	33.9	34.7	35.6	36.5	37.4	38.3	39.1	40.0	40.9	41.8	42.6	43.5	44.4	45.3	46.1	47.0	47.9	48.8	49.7	50.5	51.4	52.3	53.2	54.0	54.9	55.8	56.7

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

注: DeviceNet, CC-Link, CompoNet, MECHATROLINK, EtherCAT, EtherNet/IP に対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

スライダタイプ  
ロボットタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA

ISB/  
ISPB

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

# ISB-LXUWX-400

## ISPB-LXUWX-400 高精度仕様

±10μm ±3μm バッテリーレスアプン 大型X軸タイプ 中間サポートタイプ ダブルスライダ 本体幅 150mm 400W

**型式項目**    — **LXUWX** — **WA** — **400** —    —    — **T2** —    —   

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション  
 ISB:標準仕様 WA:バッテリーレスアプン 400:400W 40:40mm 1000:1000mm T2:SCON N:無し 下記オプション  
 ISPB:高精度仕様 20:20mm 2500:2500mm (50mm毎) XSEL-P/Q XSEL-RA/SA S:3m M:5m 価格表参照  
 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどちらかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。詳細は1-460ページをご参照ください。  
 (注2, 3, 4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。  
 (注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

### 型式スペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB【ISPB】-LXUWX-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	水平専用	169.6	1000~2500 (50mm毎)
ISB【ISPB】-LXUWX-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

#### ■ストロークと最高速度

ストローク	1000	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750
リード	1200	1300	1300	1400	1400	1500	1500	1600	1600	1700	1700	1800
最高速度	2400	2300	2000	1900	1900	1660	1480	1300	1200	1150	1000	950
ストローク	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	1850	1900	2000	2100	2200
リード	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	40	1180	1080	980	880
最高速度	590	540	490	440	410	370	340	40	590	540	490	440

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—
1550/1600	—	—
1650/1700	—	—
1750/1800	—	—
1850/1900	—	—
1950/2000	—	—
2050/2100	—	—
2150/2200	—	—
2250/2300	—	—
2350/2400	—	—
2450/2500	—	—

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
 ※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
 ※20mを超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

#### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリーブセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	-2-635	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	真直度高精度仕様 (ストローク2000~2500)	ST	-2-635	—

※ISPBはRTを選択できません。

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma : 299N・m Mb : 427N・m Mc : 292N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向1250mm以下 Mb、Mc方向1250mm以下  
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

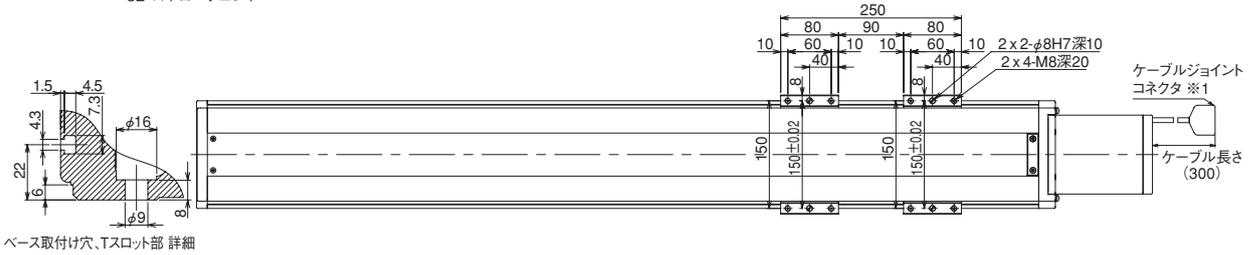
寸法図

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



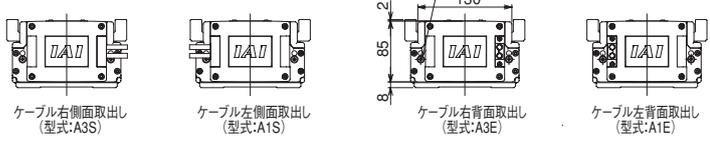
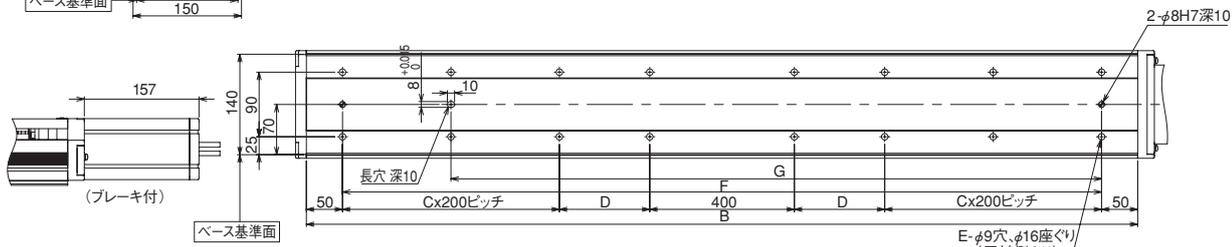
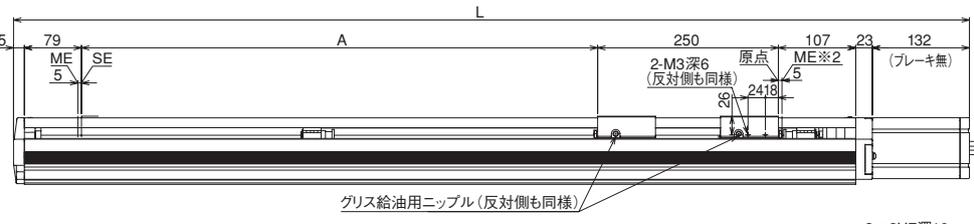
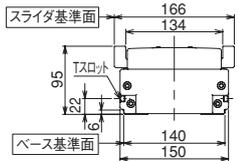
※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



ベース取付け穴、Tスロット部 詳細

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より44.5mmのところになります。



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020	3070	3120
ブレーキ無	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045	3095	3145
ブレーキ付	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
A	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
C	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775	800	825	850	875	900	925	950	975	1000	
D	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20	20	20
E	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
F	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
G	30.8	31.7	32.6	33.5	34.3	35.2	36.1	37.0	37.8	38.7	39.6	40.5	41.4	42.2	43.1	44.0	44.9	45.7	46.6	47.5	48.4	49.2	50.1	51.0	51.9	52.8	53.6	54.5	55.4	56.3	57.1

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由回路 自由回路	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●				
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボ  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISPB  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB  
NS  
IF  
FS

# SSPA-SXM-200 高精度仕様



■型式項目	SSPA	-	SXM	-	□	-	200	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	SSPA:高精度仕様		タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		リード		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
					I:インクリメンタル A:アブソリュート		200:200W		30:30mm 20:20mm 10:10mm		100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。

(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
SSPA-SXM-①-200-30-②-T2-③-④	200	30	30	4	113.9	100~1100 (50mm毎)
SSPA-SXM-①-200-20-②-T2-③-④		20	45	6	170.9	
SSPA-SXM-①-200-10-②-T2-③-④		10	90	12	341.8	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)										
	100~600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670
20	1200	1120	990	880	780	710	640	580	530	480	440
10	600	560	490	440	390	350	320	290	260	240	220

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	-
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク100~300)	MD	-2-627	-
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク350~600)	MD	-2-627	-
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク650~900)	MD	-2-627	-
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク950~1100)	MD	-2-627	-
ブレーキ	B	-2-615	-	原点逆仕様	NM	-2-631	-
クリーブセンサ	C	-2-616	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	-2-616	-	スレーブ軸指定	S	-2-627	-
原点リミットスイッチ	L	-2-627	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	-2-635	-
マスター軸指定	LM	-2-627	-				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 43.4N・m Mb: 43.4N・m Mc: 116N・m
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
ベース	材質: 鋳鉄 塗装処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安 / Ma方向450mm以下 Mb, Mc方向450mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

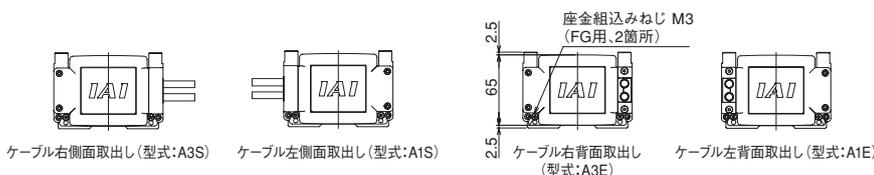
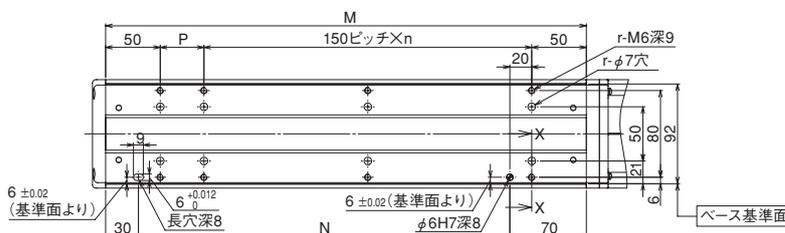
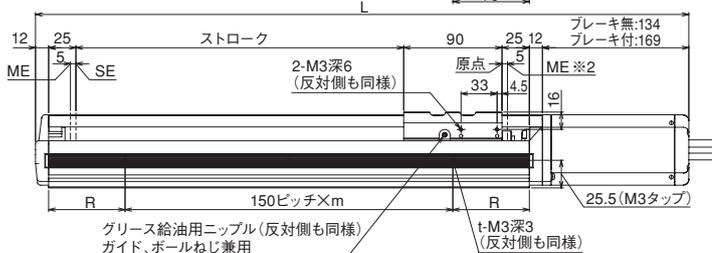
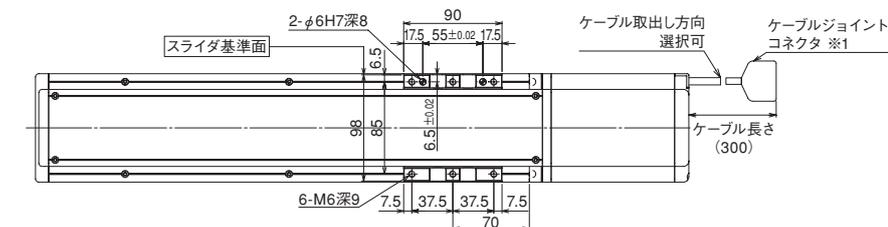
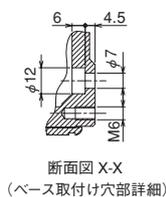
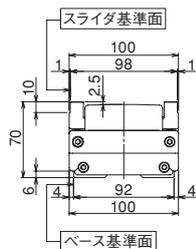
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※許容モーメントオフセット基準位置は、  
スライダワーク取付位置より  
45mmのところになります。



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク L	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
プレーキ無	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398
プレーキ付	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433
M	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
N	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
P	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90
R	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20
m	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8
n	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7
r	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18
t	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9
質量 (kg)	6.8	7.4	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.9	12.5	13.1	13.8	14.4	15.0	15.6	16.3	16.9	17.5	18.2	18.8	19.4

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205		

注  
コントローラによって  
対応しているネットワー  
クの種別が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

# SSPA-MXM-400 高精度仕様

±5μm 高精度  
中型 X軸 タイプ  
高剛性 タイプ  
本体幅 130mm  
400W

型式項目 SSPA - MXM - [ ] - 400 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ種類 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション  
SSPA:高精度仕様 I:インクリメンタル A:アブソリュート 400:400W 40:40mm 20:20mm 10:10mm 100:100mm 1300:1300mm (50mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定 下記オプション 価格表参照

\*コントローラは付属しません。  
\*型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



\*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
SSPA-MXM-[①]-400-40-[②]-T2-[③]-[④]	400	40	45	6	169.6	100~1300 (50mm毎)
SSPA-MXM-[①]-400-20-[②]-T2-[③]-[④]		20	90	12	339.1	
SSPA-MXM-[①]-400-10-[②]-T2-[③]-[④]		10	120	25	678.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	100~700	750	800	850	900	950	
40	2400	2150	1930	1740	1580	1440	
20	1200	1070	960	870	790	720	
10	600	530	480	430	390	360	
ストローク リード	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1320	1210	1120	1030	960	890	830
20	660	600	560	510	480	440	410
10	330	300	280	250	240	220	200

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類		②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	アブソリュート
100	-	-	750/800	-	-
150/200	-	-	850/900	-	-
250/300	-	-	950/1000	-	-
350/400	-	-	1050/1100	-	-
450/500	-	-	1150/1200	-	-
550/600	-	-	1250/1300	-	-
650/700	-	-	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	-
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク100~300)	MD	-2-627	-
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク350~600)	MD	-2-627	-
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク650~900)	MD	-2-627	-
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク950~1300)	MD	-2-627	-
ブレーキ	B	-2-615	-	原点逆仕様	NM	-2-631	-
クリーブセンサ	C	-2-616	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	-2-616	-	スレブ軸指定	S	-2-627	-
原点リミットスイッチ	L	-2-627	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	-2-635	-
マスター軸指定	LM	-2-627	-				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 107N・m Mb: 107N・m Mc: 276N・m
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
ベース	材質: 鋳鉄 塗装処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma方向600mm以下 Mb、Mc方向600mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

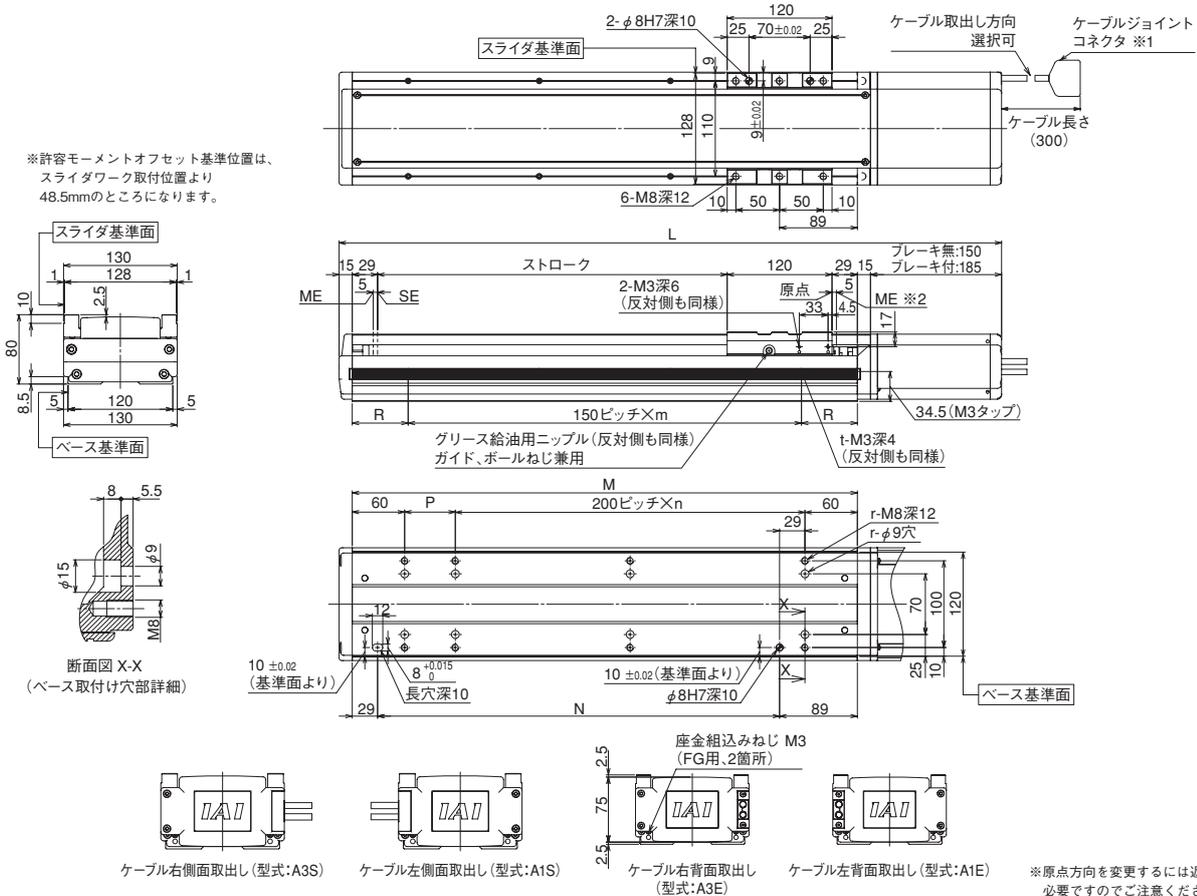
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※許容モーメントオフセット基準位置は、  
スライダワーク取付位置より  
48.5mmのところになります。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658
ブレーキ無	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693
ブレーキ付	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478
M	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360
N	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358
P	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64
R	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9
m	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6
n	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
r	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10	10	10
t	12.4	13.5	14.6	15.7	16.7	17.8	18.9	20.0	21.1	22.2	23.2	24.3	25.4	26.5	27.6	28.7	29.7	30.8	31.9	33.0	34.1	35.2	36.2	37.3	38.4
質量 (kg)																									

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

# SSPA-LXM-750 高精度仕様

±5μm 高精度	大型 X軸 タイプ	高剛性 タイプ	本体幅 155 mm	750 W
-------------	-----------------	------------	------------------	----------

## 型式項目 SSPA - LXM - 750 - T2

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

SSPA:高精度仕様  
I:インクリメンタル  
A:アブソリュート  
750:750W  
50:50mm  
25:25mm  
100:100mm  
↓  
1500:1500mm  
(50mm毎)  
T2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA  
N:無し  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定  
下記オプション  
価格表参照

\*コントローラは付属しません。  
\*型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

\*AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず  
どれかの記号をご記入ください。



\*垂直・横立て・天吊り姿勢で  
設置を行う場合、機種に  
よっては制約があります。  
詳細は1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-460ページをご参照ください。  
(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

### 型式スペック

#### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
SSPA-LXM-①-750-50-②-T2-③-④	750	50	60	12	255	100~1500 (50mm毎)
SSPA-LXM-①-750-25-②-T2-③-④		25	120	25		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

#### ストロークと最高速度

ストローク リード	100 ~ 900						950 1000 1050 1100					
	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500				
50	2500	2320				1950						
25	1250	1160				970						
50	1660	1440				1250		1100				
25	830	720				620		550				

(単位は mm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類		②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	アブソリュート
100	-	-	850/900	-	-
150/200	-	-	950/1000	-	-
250/300	-	-	1050/1100	-	-
350/400	-	-	1150/1200	-	-
450/500	-	-	1250/1300	-	-
550/600	-	-	1350/1400	-	-
650/700	-	-	1450/1500	-	-
750/800	-	-	-	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	-
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク100~300)	MD	-2-627	-
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク350~600)	MD	-2-627	-
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク650~900)	MD	-2-627	-
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク950~1200)	MD	-2-627	-
ブレーキ	B	-2-615	-	防錆皮膜処理 (ストローク1250~1500)	MD	-2-627	-
ク립センサ	C	-2-616	-	原点逆仕様	NM	-2-631	-
ク립センサ勝手違い	CL	-2-616	-	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	-
原点リミットスイッチ	L	-2-627	-	スレーブ軸指定	RS	-2-627	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	-
マスター軸指定	LM	-2-627	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	-2-635	-
				真直度高精度仕様 (ストローク1350~1500)	ST	-2-635	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジ φ25mm 転造 C5 相当
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 162N・m Mc: 391N・m
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
ベース	材質: 鋳鉄 塗装処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安 / Ma方向750mm以下 Mb, Mc方向750mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

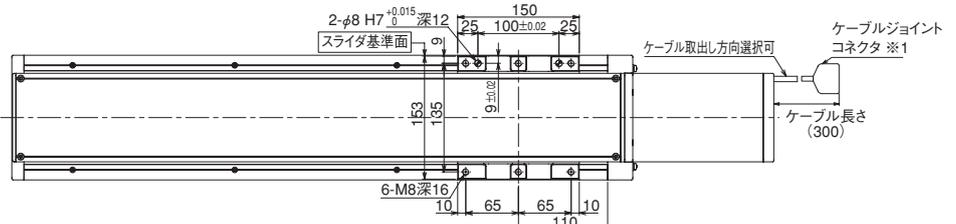
寸法図

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

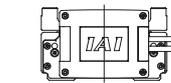
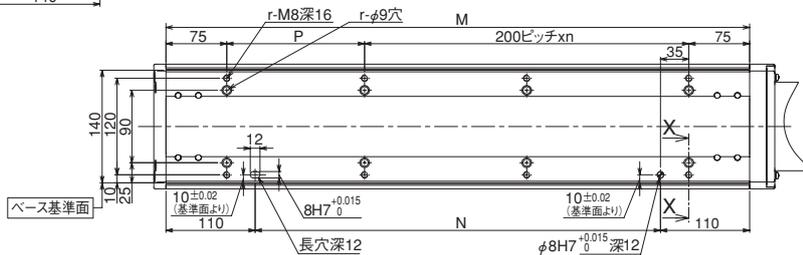
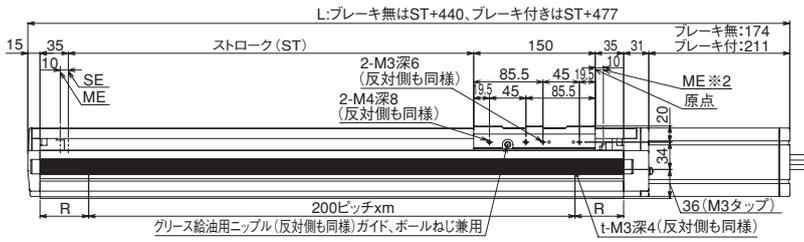
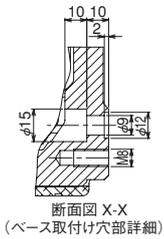
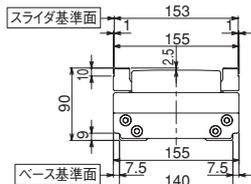


※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

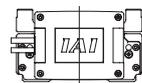
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



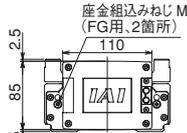
※許容モーメントオフセット基準位置は、  
スライダワーク取付位置より  
50.5mmのところになります。



ケーブル右側面取出し(型式:A3S)



ケーブル左側面取出し(型式:A1S)



ケーブル右背面取出し(型式:A3E) ケーブル左背面取出し(型式:A1E)

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が1.0kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940
ブレーキ無	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977
ブレーキ付	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
M	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
N	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570
P	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60
R	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8
m	0	0	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
n	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
r	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9
t	21.0	23.0	25.0	26.5	28.0	29.5	31.0	33.0	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	43.0	45.0	46.5	48.0	49.5	51.0	52.5	54.0	56.0	58.0	59.5	61.0	62.5	64.0	66.0	68.0
質量 (kg)																													

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

# ISA-WXM-600

## ISPA-WXM-600 高精度仕様

±20μm  
標準

超大型  
X軸  
タイプ

本体幅  
198  
mm

600  
W

±10μm  
高精度

■型式項目 □ — **WXM** — □ — **600** — □ — □ — **T2** — □ — □

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

ISA:標準仕様 I:インクリメンタル 600:600W 40:40mm 100:100mm T2:SCON N:無し

ISPA:高精度仕様 A:アブソリュート 20:20mm 20:20mm SSEL S:3m

10:10mm 1300:1300mm XSEL-P/Q M:5m

(50mm毎) XSEL-RA/SA X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

オプション  
下記オプション表  
参照  
※原点リミットスイッチ(L)は  
必ずご記入ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で  
設置を行う場合、機種に  
よっては制約があります。  
詳細は1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の  
注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は下記表参照)  
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。  
(注3, 4, 5) [ ] 内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。  
(注6) WXMタイプを垂直で使用される場合はXSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用ください。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

### 型式スペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-WXM-①-600-40-②-T2-③-④	600	40	60	14	255	100~1300 (50mm毎)
ISA [ISPA]-WXM-①-600-20-②-T2-③-④		20	120	29	510	
ISA [ISPA]-WXM-①-600-10-②-T2-③-④		10	150	60	1020	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~800	850 900	950 1000	1050 1100	1150 1200	1250 1300
	40	2400	1840	1530	1290	1100
20	1200	920	765	645	550	475
10	600	460	380	320	270	235

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-2-615	原点逆仕様	NM	-2-631
ブレーキ	B	-2-615	スレーブ軸指定	S	-2-627
クリーブセンサ	C	-2-616	ケーブル取出方向変更	A1/A3	-2-615
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	-2-627	ダブルスライダ仕様	W	-2-636
マスター軸指定	LM	-2-627			

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 相当 [C5 相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 231N・m Mc: 455N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向900mm以下 Mb, Mc方向900mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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

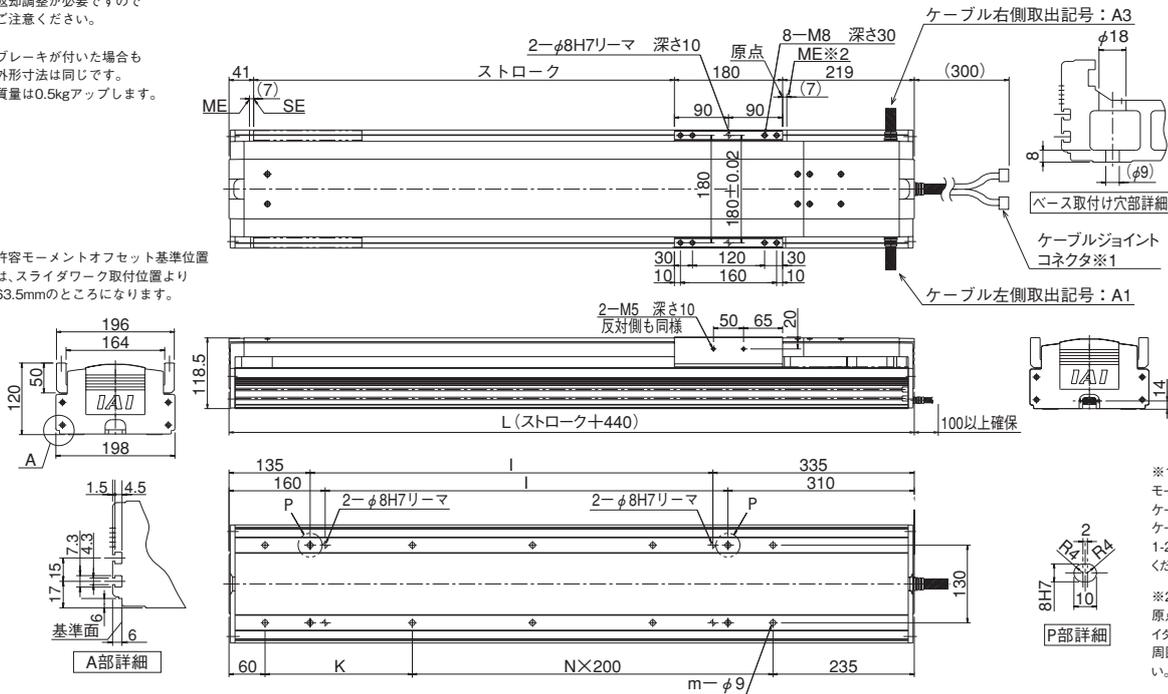


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※ブレーキが付いた場合も  
外形寸法は同じです。  
質量は0.5kgアップします。

※許容モーメントオフセット基準位置  
は、スライダワーク取付位置より  
63.5mmのところになります。



※1  
モータケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照  
ください。

※2  
原点復帰を行った場合は、スラ  
イダがMEまで移動しますので、  
周囲との干渉にご注意くださ  
い。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740
I	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
K	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
質量(kg)	18.1	19.1	20.1	21.1	22.1	23.1	24.1	25.0	26.1	27.0	28.0	29.0	30.0	31.0	32.0	33.0	34.0	34.9	35.9	36.9	37.9	38.9	39.9	40.9	41.9

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CANopen	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

※WXMタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

# ISA-WXM-750

# ISPA-WXM-750 高精度仕様

±20µm  
標準

超大型  
X軸  
タイプ

本体幅  
198  
mm

750  
W

±10µm  
高精度

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm 1300:1300mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照 ※原点リミットスイッチ(L)は 必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は下記表参照)  
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。  
(注3, 4, 5) [ ] 内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。  
(注6) WXMタイプを垂直で使用される場合はXSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用ください。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-WXM-[①]-750-50-[②]-T2-[③]-[④]	750	50	60	14	255	100~1300 (50mm毎)
ISA [ISPA]-WXM-[①]-750-25-[②]-T2-[③]-[④]		25	120	29		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~900	950 1000	1050 1100	1150 1200	1250 1300
	50	2000	1840	1570	1360
25	1250	1090	920	785	680

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→2-615	原点逆仕様	NM	→2-631
ブレーキ	B	→2-615	スレーブ軸指定	S	→2-627
クリーブセンサ	C	→2-616	ケーブル取出方向変更	A1/A3	→2-615
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→2-627	ダブルスライダ仕様	W	→2-636
マスター軸指定	LM	→2-627			

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm 【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ25mm 転造 C10 相当 【C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下 【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 231N・m Mc: 455N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 900mm 以下 / Mb, Mc 方向 900mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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

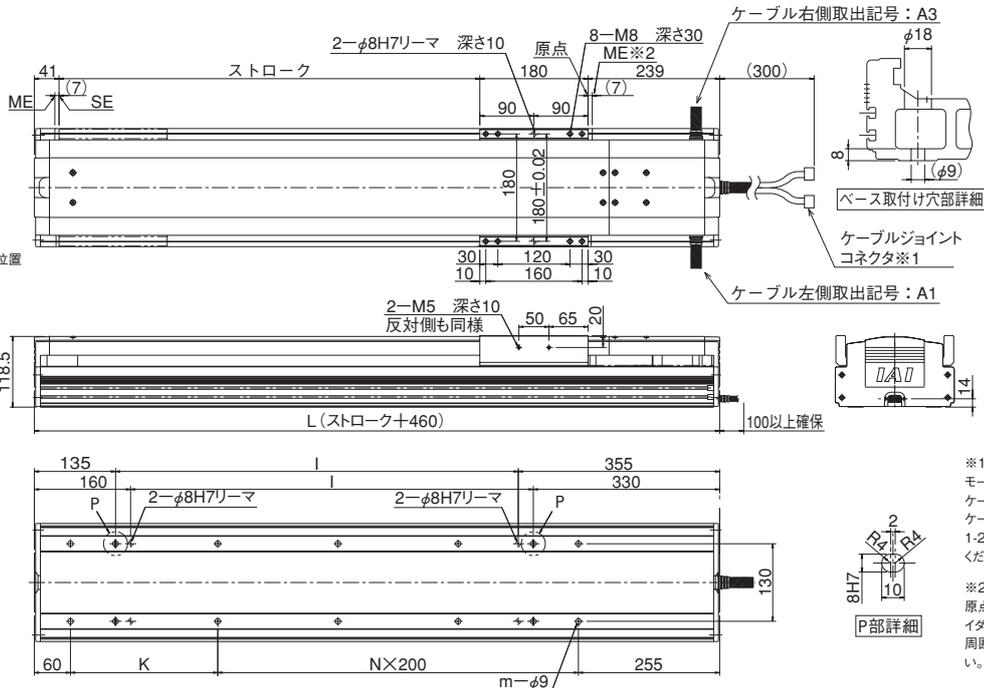


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

\*原点方向を変更するには  
返却調整が必要です。  
ご注意ください。

\*ブレーキが付いた場合も  
外形寸法は同じです。  
質量は0.5kgアップします。

\*許容モーメントオフセット基準位置  
は、スライダワーク取付位置より  
63.5mmのところになります。



※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照  
ください。

※2  
原点復帰を行った場合は、スラ  
イダがMEまで移動しますので、  
周囲との干渉にご注意くださ  
い。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760
I	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
K	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
質量(kg)	20.9	21.9	22.9	23.9	24.9	25.9	26.9	27.9	28.9	29.9	30.8	31.9	32.8	33.9	34.8	35.9	36.8	37.9	38.7	39.9	40.7	41.9	42.7	43.9	44.7

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

\*WXMタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

# ISA-WXXM-600

## ISPA-WXXM-600 高精度仕様

±20μm  
標準

超大型  
X軸  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
198  
mm

600  
W

±10μm  
高精度

■型式項目 □ — **WXXM** — □ — **600** — □ — □ — **T2** — □ — □

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

ISA:標準仕様  
ISPA:高精度仕様

I:インクリメンタル  
A:アブソリュート

600:600W

40:40mm  
20:20mm

900:900mm  
?  
2500:2500mm  
(50mm毎)

T2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

N:無し  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

下記オプション表  
参照

※原点リミットスイッチ(L)は  
必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う  
場合、機種によっては制約  
があります。  
詳細は1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の  
注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度  
が低下します(ストローク別の最高速度は下記表参照)  
(注2) 加速度は、0.3Gが最大となります。  
(注3、4、5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。  
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

### 型式スペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注2)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
ISA [ISPA]-WXXM-①-600-40-②-T2-③-④	600	40	60	255	900~2500 (50mm毎)
ISA [ISPA]-WXXM-①-600-20-②-T2-③-④		20	120		

#### ■ストロークと最高速度

リード	900~1200	1250~1300	1350~1400	1450~1500	1550~1600	1650~1700	1750~1800
40	2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225
20	1200	1100	980	860	765	680	610

リード	1850~1900	1950~2000	2050~2100	2150~2200	2250~2300	2350~2400	2450~2500
40	1110	1005	915	840	770	710	695
20	555	500	455	420	385	355	325

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

(単位は mm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-
1350/1400	-	-	-	-
1450/1500	-	-	-	-
1550/1600	-	-	-	-
1650/1700	-	-	-	-
1750/1800	-	-	-	-
1850/1900	-	-	-	-
1950/2000	-	-	-	-
2050/2100	-	-	-	-
2150/2200	-	-	-	-
2250/2300	-	-	-	-
2350/2400	-	-	-	-
2450/2500	-	-	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

#### ④オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-2-615	原点逆仕様	NM	-2-631
ブレーキ	B	-2-615	スレーブ軸指定	S	-2-627
クリーブセンサ	C	-2-616	ケーブル取出方向変更	A1/A3	-2-615
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	-2-627			
マスター軸指定	LM	-2-627			

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm 【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ20mm C10相当 【C5相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm以下 【0.02mm以下】
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 231N・m Mc: 455N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 900mm 以下 Mb, Mc 方向 900mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



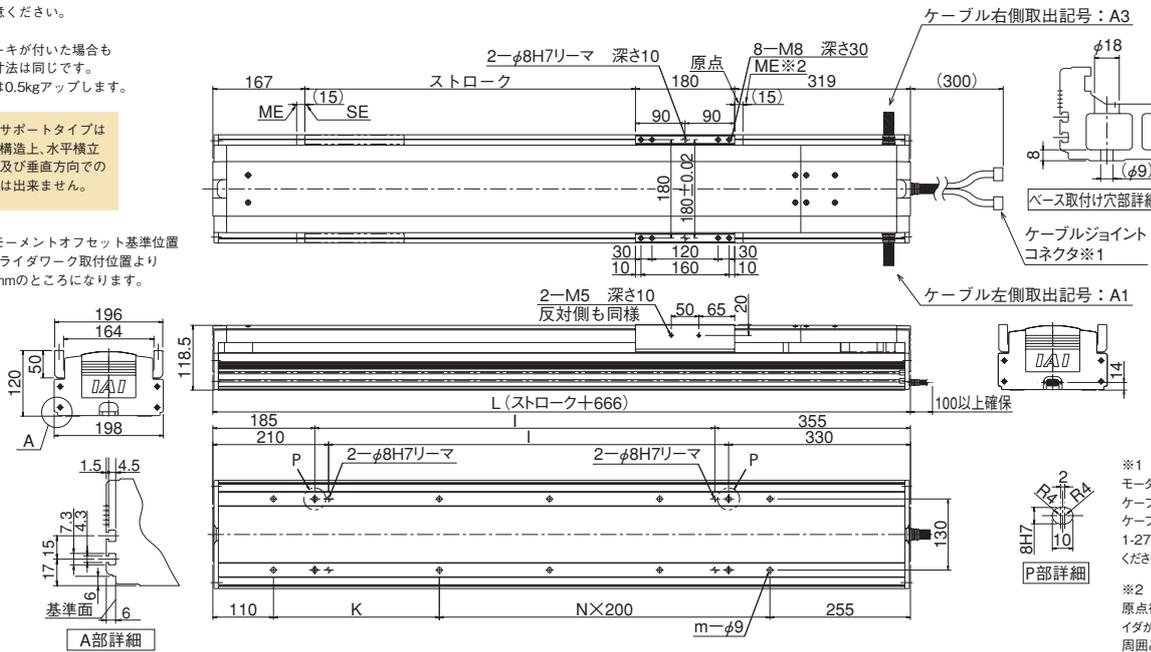
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※ブレーキが付いた場合も  
外形寸法は同じです。  
質量は0.5kgアップします。

※中間サポートタイプは  
その構造上、水平横立  
方向及び垂直方向での  
使用は出来ません。

※許容モーメントオフセット基準位置  
は、スライダワーク取付位置より  
63.5mmのところになります。



- ※1  
モータケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照  
ください。
- ※2  
原点復帰を行った場合は、スラ  
イダがMEまで移動しますので、  
周囲との干渉にご注意くださ  
い。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1566	1616	1666	1716	1766	1816	1866	1916	1966	2016	2066	2116	2166	2216	2266	2316	2366	2416	2466	2516	2566	2616	2666	2716	2766	2816	2866	2916	2966	3016	3066	3116	3166
I	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626
K	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
N	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
m	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	
質量(kg)	38.6	39.6	40.6	41.6	42.6	43.6	44.6	45.6	46.6	47.5	48.5	49.5	50.5	51.5	52.5	53.5	54.5	55.5	56.5	57.4	58.4	59.4	60.4	61.4	62.4	63.4	64.4	65.3	66.3	67.3	68.3	69.3	70.3

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝達 自由伝達	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

※WXMタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

# ISA-WXXMX-750

# ISPA-WXXMX-750 高精度仕様

±20μm  
標準

超大型  
X軸  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
198  
mm

750  
W

±10μm  
高精度

■型式項目 □ — **WXXMX** — □ — **750** — □ — □ — **T2** — □ — □

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

ISA:標準仕様  
ISPA:高精度仕様

I:インクリメンタル  
A:アブソリュート

750:750W  
50:50mm  
25:25mm

900:900mm  
?  
2500:2500mm  
(50mm毎)

T2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

N:無し  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

下記オプション表  
参照  
※原点リミットスイッチ(L)は  
必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は下記表参照)  
(注2) 加速度は、0.3Gが最大となります。  
(注3、4、5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。  
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-WXXMX-①-750-50-②-T2-③-④	750	50	60	水平専用	255	900~2500 (50mm毎)
ISA [ISPA]-WXXMX-①-750-25-②-T2-③-④		25	120			

### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	900~1500		1550・1600	1650・1700	1750・1800	1850・1900	
	50	2000			1930	1740	
25	1250	1200	1075	965	870		
ストローク / リード	1950・2000		2050・2100	2150・2200	2250・2300	2350・2400	2450・2500
	50	1580	1440	1320	1210	1115	1035
25	790	720	660	605	555	515	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-
1350/1400	-	-	-	-
1450/1500	-	-	-	-
1550/1600	-	-	-	-
1650/1700	-	-	-	-
1750/1800	-	-	-	-
1850/1900	-	-	-	-
1950/2000	-	-	-	-
2050/2100	-	-	-	-
2150/2200	-	-	-	-
2250/2300	-	-	-	-
2350/2400	-	-	-	-
2450/2500	-	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-2-615	原点逆仕様	NM	-2-631
ブレーキ	B	-2-615	スレープ軸指定	S	-2-627
クリーブセンサ	C	-2-616	ケーブル取出方向変更	A1/A3	-2-615
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	-2-627			
マスター軸指定	LM	-2-627			

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm 【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ25mm C10 相当 【C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下 【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma: 162N・m Mb: 231N・m Mc: 455N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 900mm 以下 Mb, Mc 方向 900mm 以下  
(※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



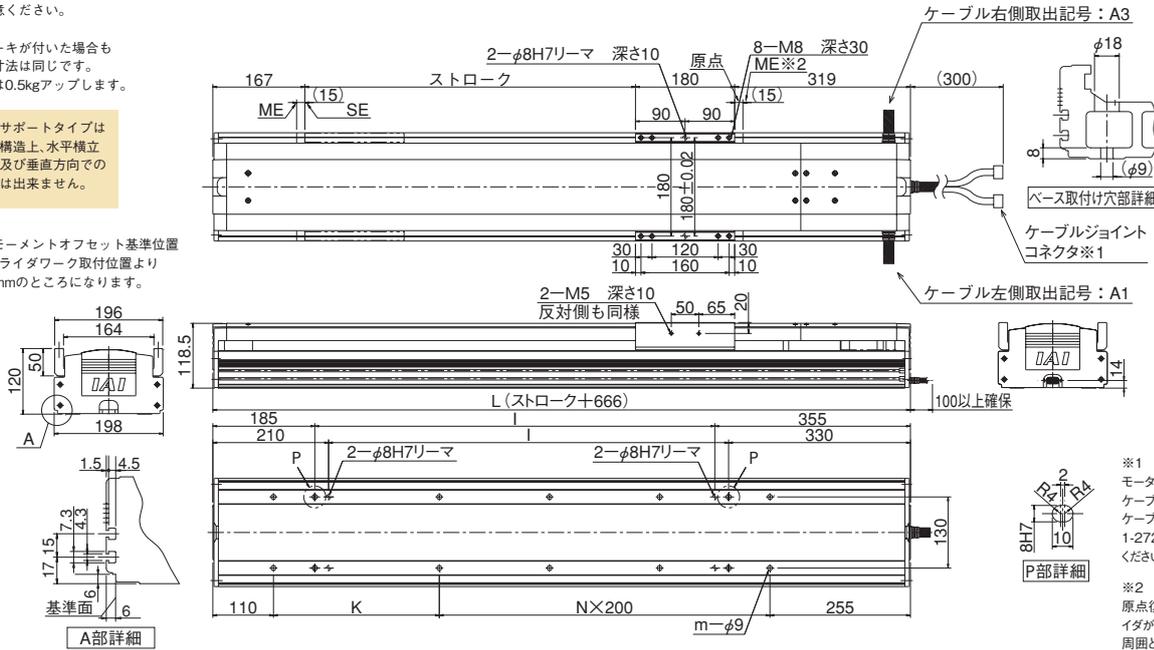
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要です。  
ご注意ください。

※ブレーキが付いた場合も  
外形寸法は同じです。  
質量は0.5kgアップします。

※中間サポートタイプは  
その構造上、水平横立  
方向及び垂直方向での  
使用は出来ません。

※許容モーメントオフセット基準位置  
は、スライダワーク取付位置より  
63.5mmのところになります。



- ※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照  
ください。
- ※2  
原点復帰を行った場合は、スラ  
イダがMEまで移動しますので、  
周囲との干渉にご注意くださ  
い。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1566	1616	1666	1716	1766	1816	1866	1916	1966	2016	2066	2116	2166	2216	2266	2316	2366	2416	2466	2516	2566	2616	2666	2716	2766	2816	2866	2916	2966	3016	3066	3116	3166
I	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626
K	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
N	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
m	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
質量(kg)	41.4	42.4	43.4	44.4	45.4	46.4	47.4	48.4	49.4	50.4	51.4	52.4	53.4	54.4	55.4	56.4	57.4	58.4	59.4	60.4	61.4	62.4	63.4	64.4	65.4	66.4	67.4	68.4	69.4	70.4	71.4	72.4	73.4

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-101
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-127
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	—	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (タイプにより異なります)	—	→6-205	

※WXMタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

# ISDB-S-60

# ISPDB-S-60 高精度仕様

±10μm 標準  
±3μm 高精度

バッテリーレスアブソリュート

簡易防塵仕様

小型タイプ

本体幅 90mm

60W

■型式項目	□	—	<b>S</b>	—	<b>WA</b>	—	<b>60</b>	—	□	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		WA:バッテリーレスアブソリュート	60:60W	16:16mm 8:8mm 4:4mm	100:100mm ? 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどちらかの記号をご記入ください。									

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-461ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	スレープ軸指定	ST	-2-627	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スライダ部ローラ仕様	SR	-2-634	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~800)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 450mm 以下 Mb, Mc 方向 450mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

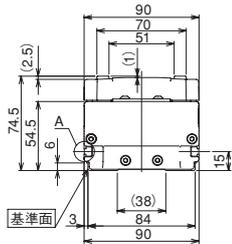
寸法図

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

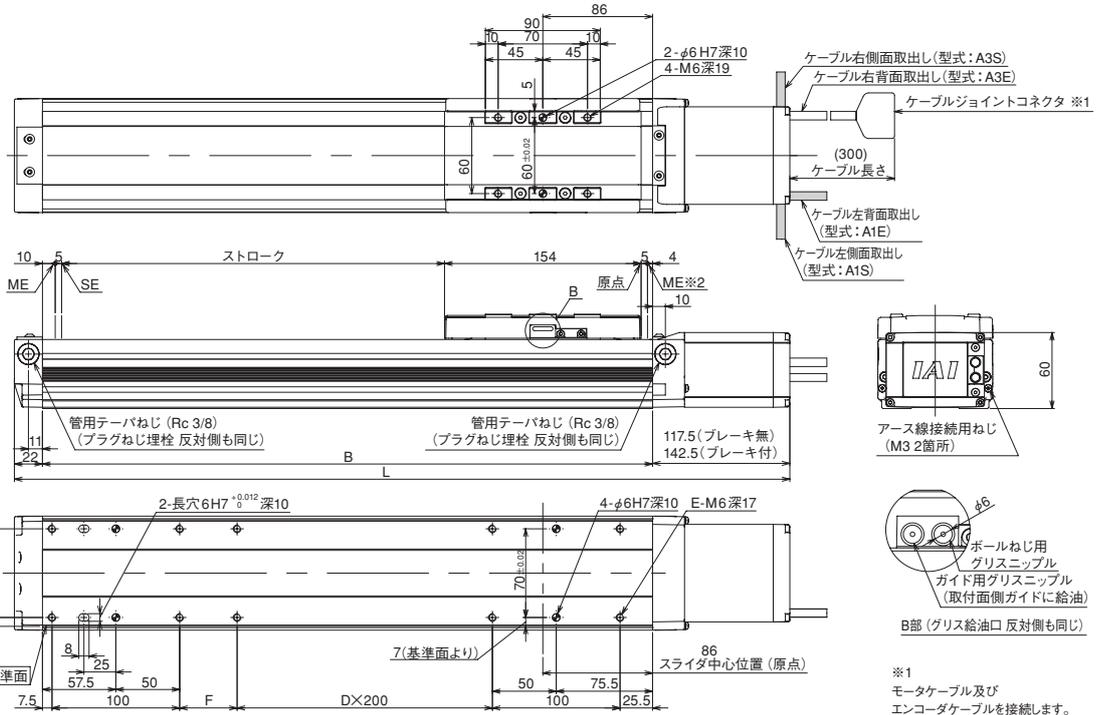
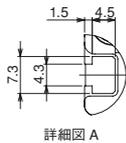


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

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



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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-272ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。  
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.2kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
ブレーキ無	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
ブレーキ付															
B	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145
質量(kg)	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5	5.9	6.2	6.6	7.0	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# ISDB-S-100

±10μm	バッテリーレス アップ	簡易防塵 仕様	小型 タイプ	本体幅 90mm	100W
-------	----------------	------------	-----------	-------------	------

■型式項目	ISDB	-	S	-	WA	-	100	-	36	-	□	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		リード		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
					WA: バッテリーレス アップ		100:100W		36:36mm		100: 100mm 800: 800mm (50mm 毎)		T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N: 無し S: 3m M: 5m X □ □: 長さ指定		下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず  
どれかの記号をご記入ください。



※垂直・横立で・天井り姿勢で  
設置を行う場合、機種に  
よっては制約があります。  
詳細は1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。  
加速度を上げると可搬質量は低下します。  
詳細は1-461ページをご参照ください。

(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

■リードと可搬質量 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が0.5kgとなります。 ■ストロークと最高速度

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDB-S-WA-100-36-①-T2-②-③	100	36	10	2	47.2	100~800 (50mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

ストローク	100	150	200	250	300	350	400
リード	36	1075	1370	1620	1830	1940	1980
ストローク	450	500	550	600	650	700	750
リード	36	2000	1825	1590	1400	1240	

ストローク	800
リード	36
	1105

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272をご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式  
のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコー  
ダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS  
付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定 (センサー手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スライダ部ローラ仕様	SR	-2-634	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	ボール保持機構付きガイド	ST	-2-635	—
クリープセンサ手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	STR	-2-634	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~800)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ手違い	LL	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.01mm
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
運動真直度(注2)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向 450mm 以下 Mb, Mc 方向 450mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なり  
ます。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
(※) ダブルスライダ使用時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-338ページを  
ご参照ください。

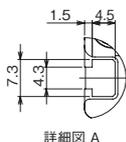
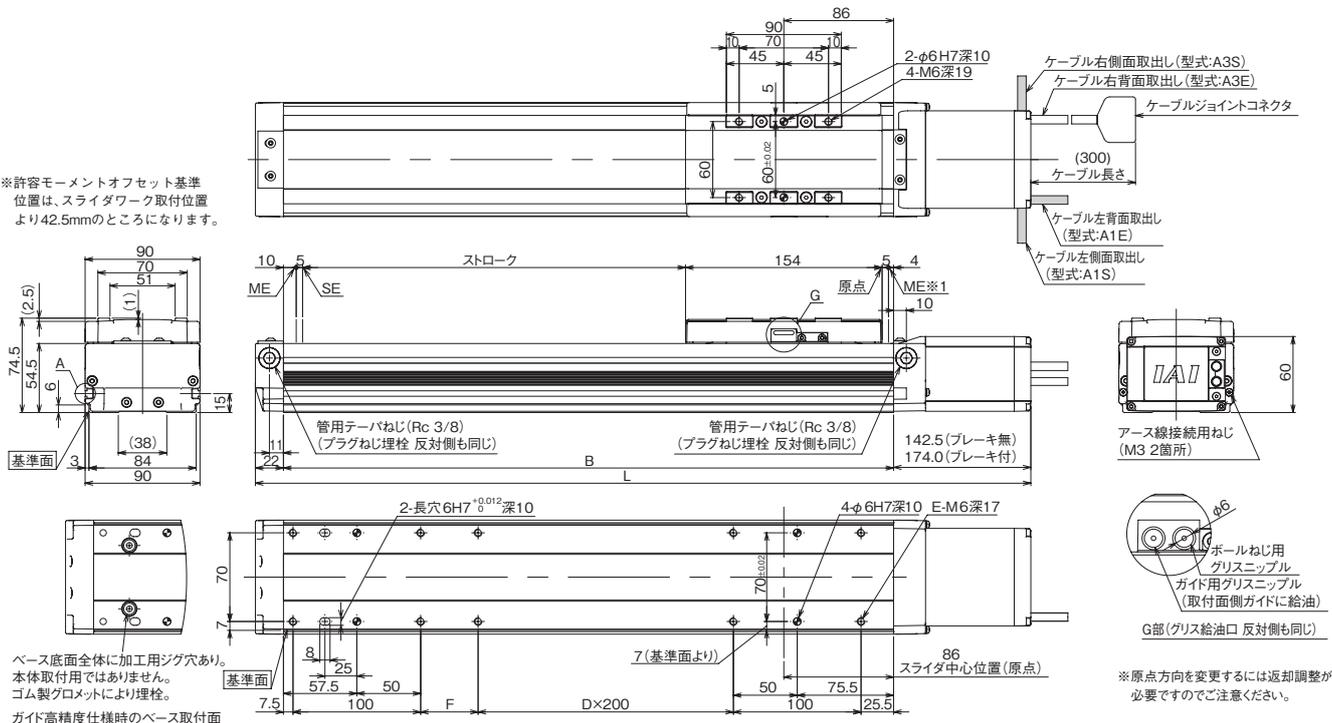
寸法図

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



※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
※2 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
B	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145
質量 (kg)	4.3	4.6	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	9.0	9.3
	4.6	4.9	5.3	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.5	7.8	8.2	8.5	8.9	9.3	9.6

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	-6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

スライダタイプ  
ロボットタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボタイプ

# ISDB-M-100

# ISPDB-M-100 高精度仕様

±10μm 標準  
±3μm 高精度  
バッテリーレスアプン  
簡易防塵仕様  
中型タイプ  
本体幅 120mm  
100W

■型式項目

シリーズ	M	エンコーダ種類	WA	モータ種類	100	リード	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ストローク	100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	適応コントローラ	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	ケーブル長	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	オプション	下記オプション ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。
------	---	---------	----	-------	-----	-----	--	-------	--	----------	--	-------	----------------------------------	-------	--

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4G(リード5)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-461ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

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

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

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

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

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スライダ部ローラ仕様	SR	-2-634	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

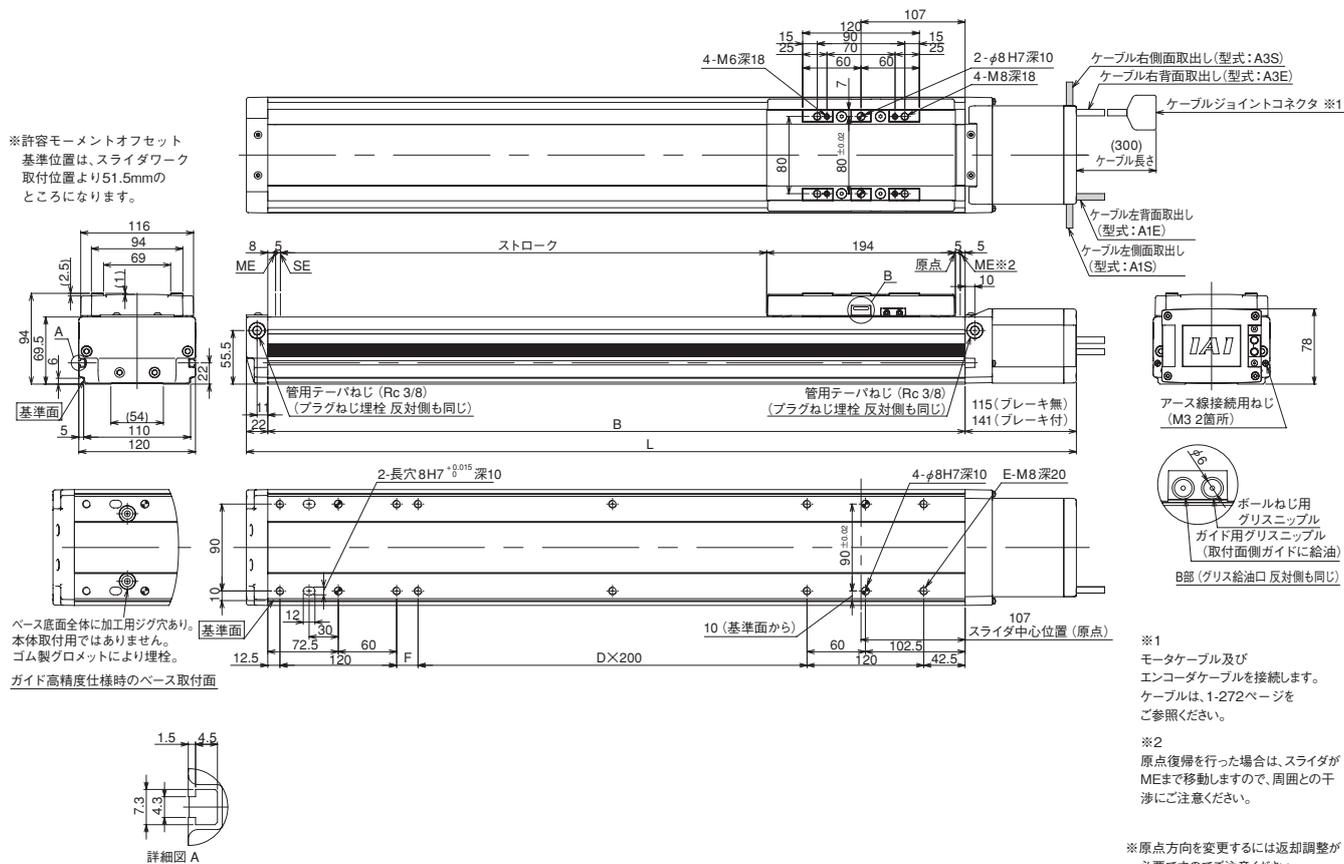
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.3kg増加します。

ストローク L	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
ブレーキ無	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
ブレーキ付	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)	7.5	8.1	8.8	9.4	10.0	10.7	11.3	11.9	12.6	13.2	13.8	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.3	18.9	19.5	20.2

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです			256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-

注  
コントローラによって  
対応しているネットワー  
クの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

# ISDB-M-200

# ISPDB-M-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

簡易防塵  
仕様

中型  
タイプ

本体幅  
120mm

200W

■型式項目 □ — M — WA — 200 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション  
 ISDB:標準仕様 WA:バッテリーレス アプン 200:200W 30:30mm 100:100mm T2:SCON N:無し 下記オプション  
 ISPDB:高精度仕様 20:20mm 20:20mm MSCON S:3m 価格表参照  
 10:10mm 1100:1100mm SSEL M:5m ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。  
 5:5mm (50mm毎) XSEL-P/Q XSEL-RA/SA X□□:長さ指定 どれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
 オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4G(リード5)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-461ページをご参照ください。  
 (注2, 3, 4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。  
 (注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。  
 (※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

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

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

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

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

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
 ※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
 ※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
 (ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	スレープ軸指定	S	-2-627	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スライダ部ローラ仕様	SR	-2-634	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

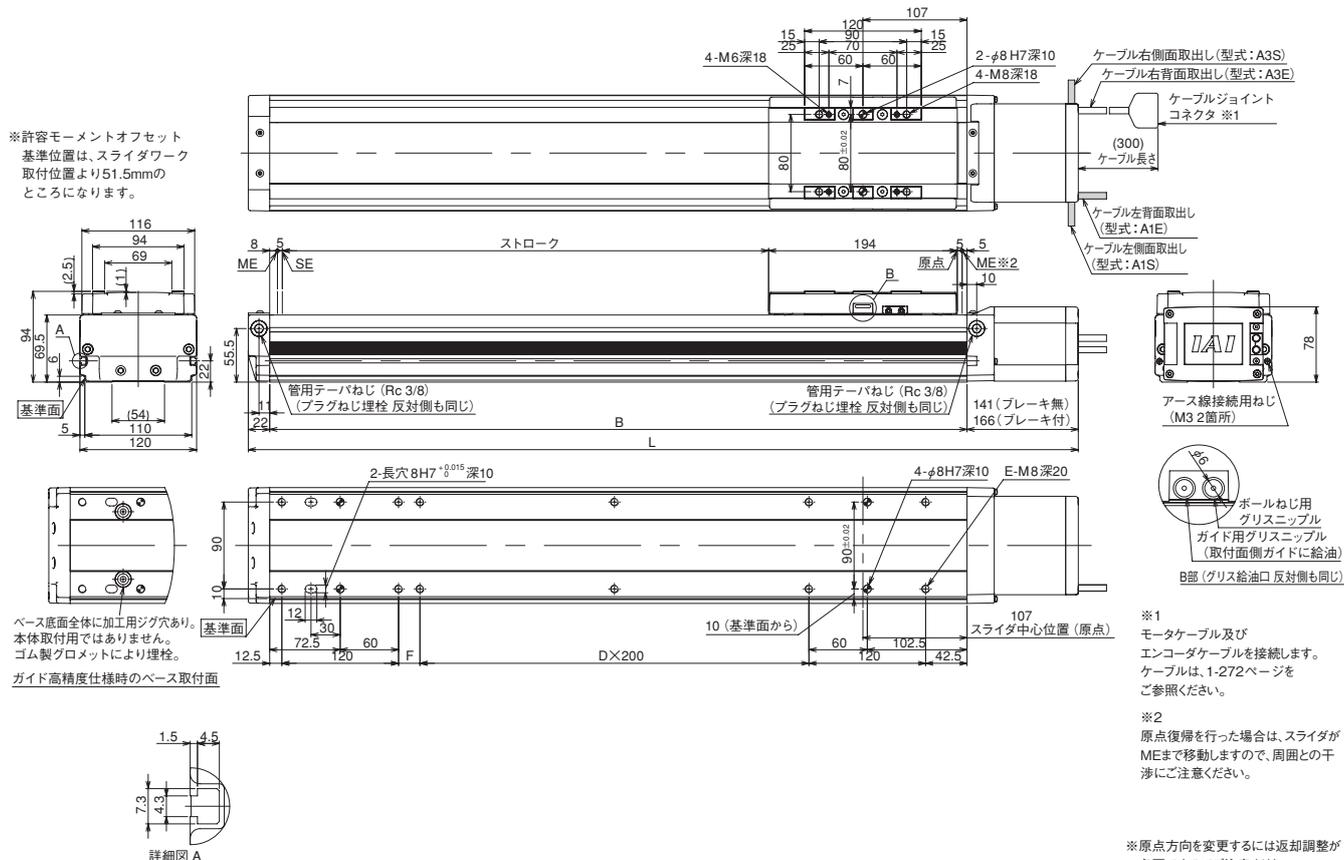
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下  
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.4kg増加します。

ストローク L	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
ブレーキ無	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
ブレーキ付	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量 (kg)	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.1	11.7	12.3	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	19.9	20.6

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです			256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

注  
コントローラによって  
対応しているネットワー  
クの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

# ISDB-M-400

±10μm	バッテリーレスアプト	簡易防塵仕様	中型タイプ	本体幅 120mm	400W
-------	------------	--------	-------	-----------	------

型式項目	ISDB	M	WA	400	48		T2		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		WA: バッテリーレスアプト	400: 400W	48: 48mm	100: 100mm 1100: 1100mm (50mm 毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 無し S: 3m M: 5m X □ □: 長さ指定	下記オプション 価格表参照	

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。



※垂直・横立で・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-461ページをご参照ください。  
(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDB-M-WA-400-48-①-T2-②-③	400	48	20	6	141.3	100~1100 (50mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/s)							
	100	150	200	250	300	350	400	
リード 48	980	1270	1520	1740	1930	2050	2125	
リード 48	450	500	550	600	650	700	750	
リード 48	2200						2145	
ストローク	最高速度 (mm/s)							
	800	850	900	950	1000	1050	1100	
リード 48	1920	1730	1570	1430	1305	1195	1105	

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—
1050/1100	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272をご参照ください。  
※20mを超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スライダ部ローラ仕様	SR	-2-634	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.01mm
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C10
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注2)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。  
(※) ダブルスライダ使用時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-338ページをご参照ください。

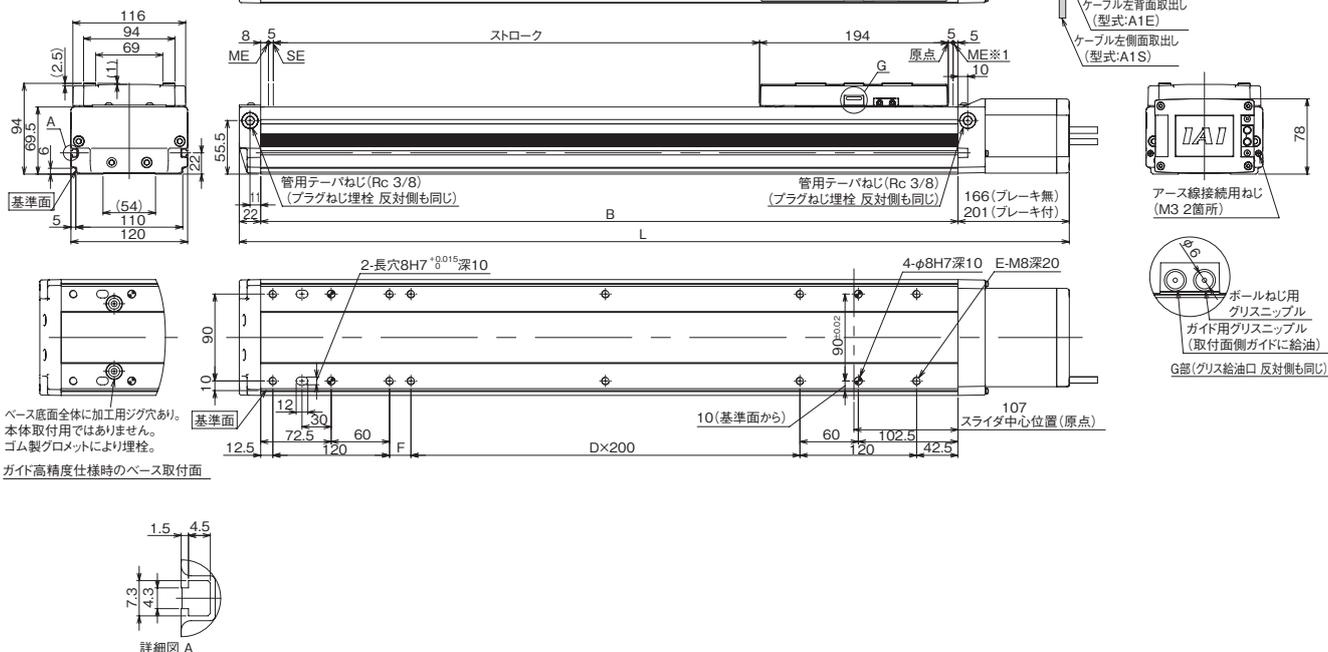
寸法図

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



- ※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド
- ※2 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※許容モーメントオフセット  
基準位置は、スライダワーク  
取付位置より51.5mmの  
ところになります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
プレーキ無	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
プレーキ付	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
B	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
D	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量 (kg)	8.5	9.1	9.7	10.3	11.0	11.6	12.2	12.9	13.5	14.1	14.8	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.2	19.8	20.4	21.1
プレーキ無	8.5	9.1	9.7	10.3	11.0	11.6	12.2	12.9	13.5	14.1	14.8	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.2	19.8	20.4	21.1
プレーキ付	9.0	9.7	10.3	10.9	11.6	12.2	12.8	13.5	14.1	14.7	15.3	16.0	16.6	17.2	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.6

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●		55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

# ISDB-MX-200

# ISPDB-MX-200 高精度仕様

±10 $\mu$ m  
標準

±3 $\mu$ m  
高精度

バッテリレス  
アプン

簡易防塵  
仕様

中型  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
120  
mm

200  
W

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		WA:バッテリレス アプン	200:200W	30:30mm 20:20mm	800:800mm 1600:1600mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご参照ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。詳細は1-461ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDB [ISPDB]-MX-WA-200-30-①-T2-②-③	200	30	30	水平専用	113.9	800~1600 (50mm毎)
ISDB [ISPDB]-MX-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	800~1100	1150 1200	1250 1300	1350 1400	1450 1500	1550 1600
	30	1800	1650	1500	1425	1200
20	1200	1100	1000	950	800	700

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—
1550/1600	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリーブセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク800~1300)	ST	-2-635	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1600)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

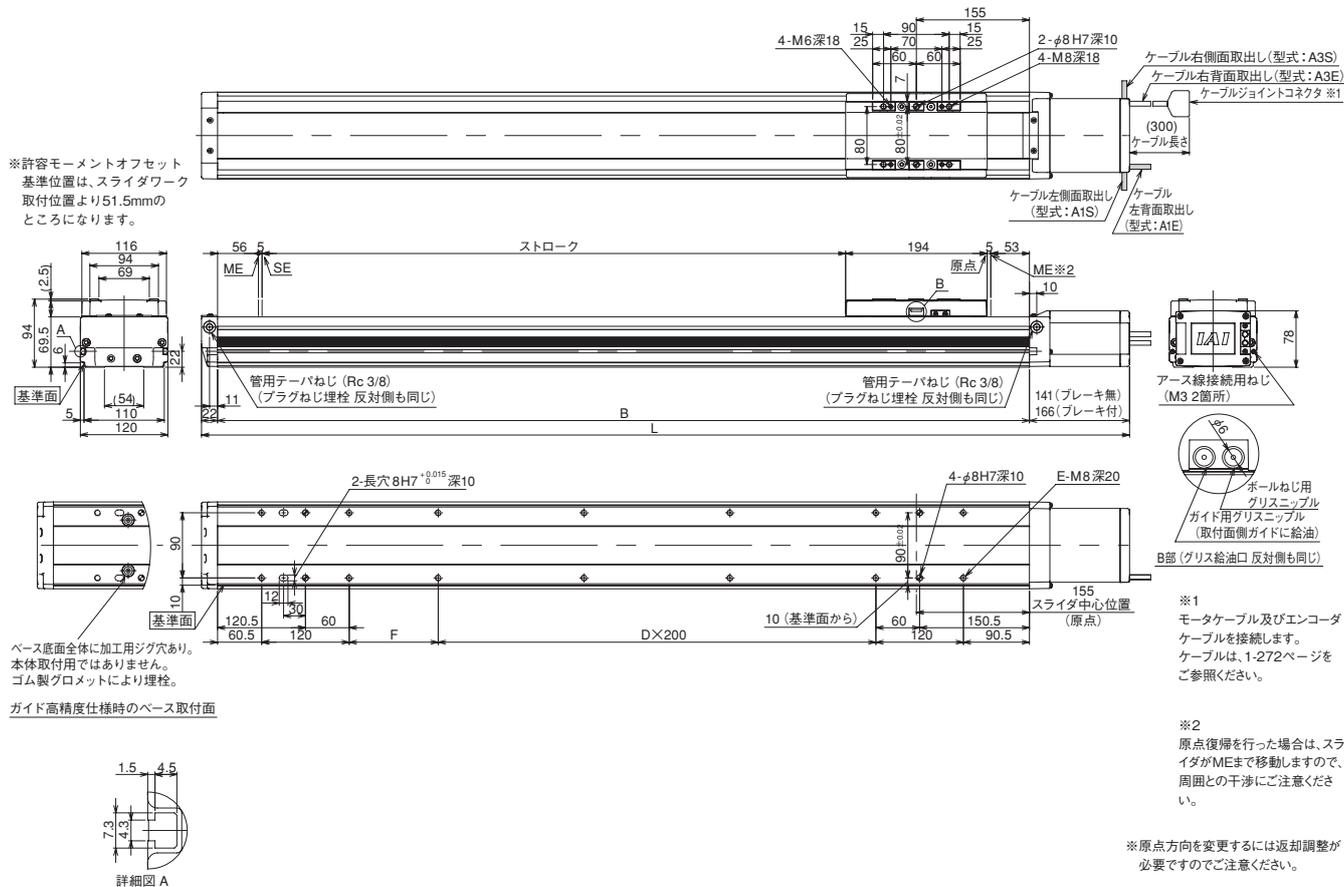
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076
ブレーキ無	1301	1351	1401	1451	1501	1551	1601	1651	1701	1751	1801	1851	1901	1951	2001	2051	2101
ブレーキ付	1113	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913
B	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
D	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22
E	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122
F	18.3	18.9	19.6	20.2	20.9	21.5	22.2	22.8	23.4	24.1	24.7	25.3	26.0	26.6	27.3	27.9	28.6
質量 (kg)																	

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種別が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

# ISDB-MX-400

±10μm	簡易防塵仕様	中型タイプ	中間サポートタイプ	本体幅 120mm	400W
-------	--------	-------	-----------	-----------	------

■型式項目 **ISDB** — **MX** — **WA** — **400** — **48** —  — **T2** —  —

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

WA: バッテリレスアプソ  
400: 400W 48: 48mm  
T2: SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA  
N: 無し  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 長さ指定

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。



※設置方法の詳細は1-345ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。詳細は1-461ページをご参照ください。  
(注2) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDB-MX-WA-400-48-①-T2-②-③	400	48	20	—	141.3	800~1600 (50mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

リード	ストローク							
	800	850	900	950	1000	1050	1100	1100
48	1700	1750	1800	1850	1900	1950	1950	2000
リード	ストローク							
	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1450
48	2050	2100	2150	2200	1990	1860	1745	
リード	ストローク							
	1500	1550	1600					
48	1640	1540	1450					

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
800	—
850/900	—
950/1000	—
1050/1100	—
1150/1200	—
1250/1300	—
1350/1400	—
1450/1500	—
1550/1600	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272をご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	S	-2-627	—
クリーブセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク800~1300)	ST	-2-635	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1350~1600)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.01mm
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C10
ロストモーション	0.05mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
運動真直度(注2)	0.02mm/m以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

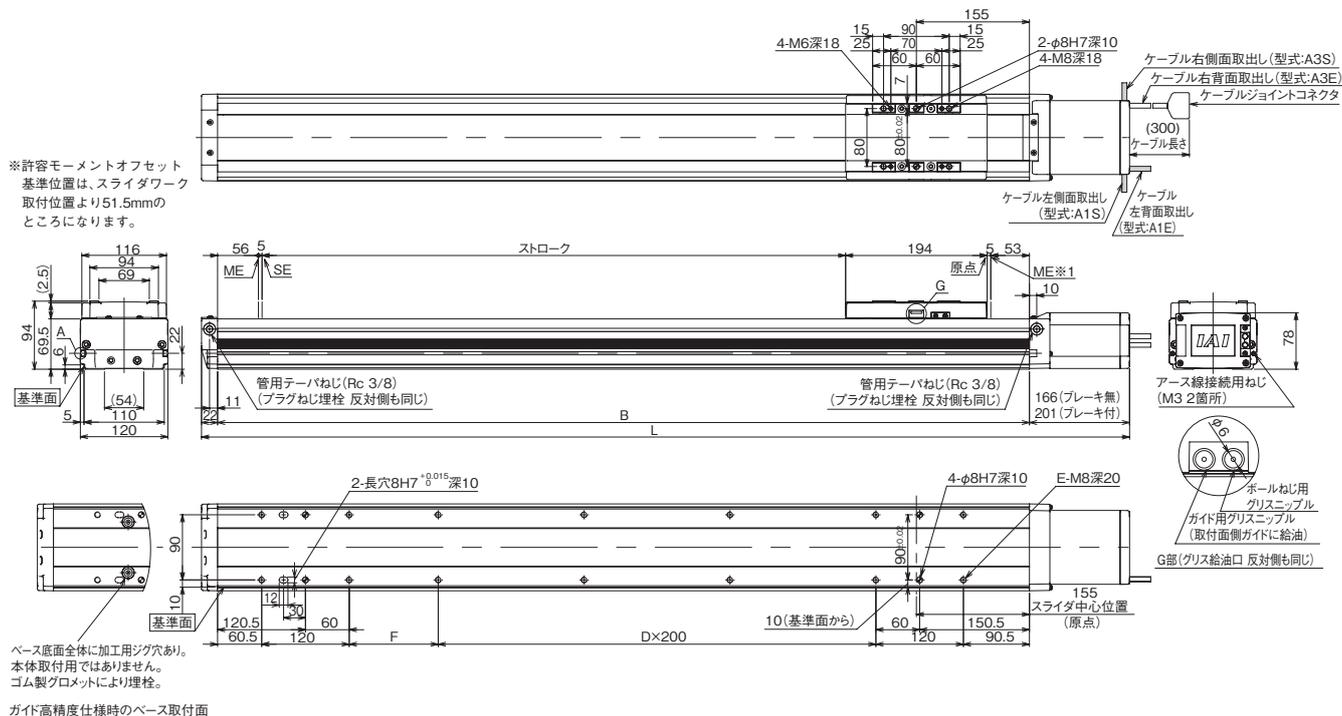
・張出し負荷長の目安/Ma方向600mm以下 Mb、Mc方向600mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド
- ※2 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	1301	1351	1401	1451	1501	1551	1601	1651	1701	1751	1801	1851	1901	1951	2001	2051	2101
プレーキ無	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686	1736	1786	1836	1886	1936	1986	2036	2086	2136
プレーキ付	1113	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913
B	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
D	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22
E	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122
F	18.9	19.5	20.2	20.8	21.4	22.1	22.7	23.4	24.0	24.6	25.3	25.9	26.6	27.2	27.8	28.5	29.1
質量 (kg)	19.5	20.1	20.7	21.4	22.0	22.7	23.3	23.9	24.6	25.2	25.9	26.5	27.1	27.8	28.4	29.1	29.7
プレーキ無																	
プレーキ付																	

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●				
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

スライダタイプ  
ロボットタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボ  
タイプ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISPB  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB  
NS  
IF  
FS

# ISDB-L-200

# ISPDB-L-200 高精度仕様

±10μm  
標準

バッテリーレス  
アプン

簡易防塵  
仕様

大型  
タイプ

本体幅  
150mm

200W

■型式項目 □ — L — WA — 200 — □ — □ — T2 — □ — □

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

ISDB:標準仕様  
ISPDB:高精度仕様

WA:バッテリーレスアプン

200:200W

40:40mm  
20:20mm  
10:10mm

100:100mm  
?  
1300:1300mm  
(50mm毎)

T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

N:無し  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

下記オプション  
価格表参照

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-461ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB, ISPDB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

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

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル(CB-X-MA□□□)とエンコーダケーブル(CB-X1-PA□□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付(CB-X1-PLA□□□-AWG24)を別途手配してください。(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	スレープ軸指定	S	-2-627	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スライダ部ローラ仕様	SR	-2-634	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N·m Mb: 176N·m Mc: 291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

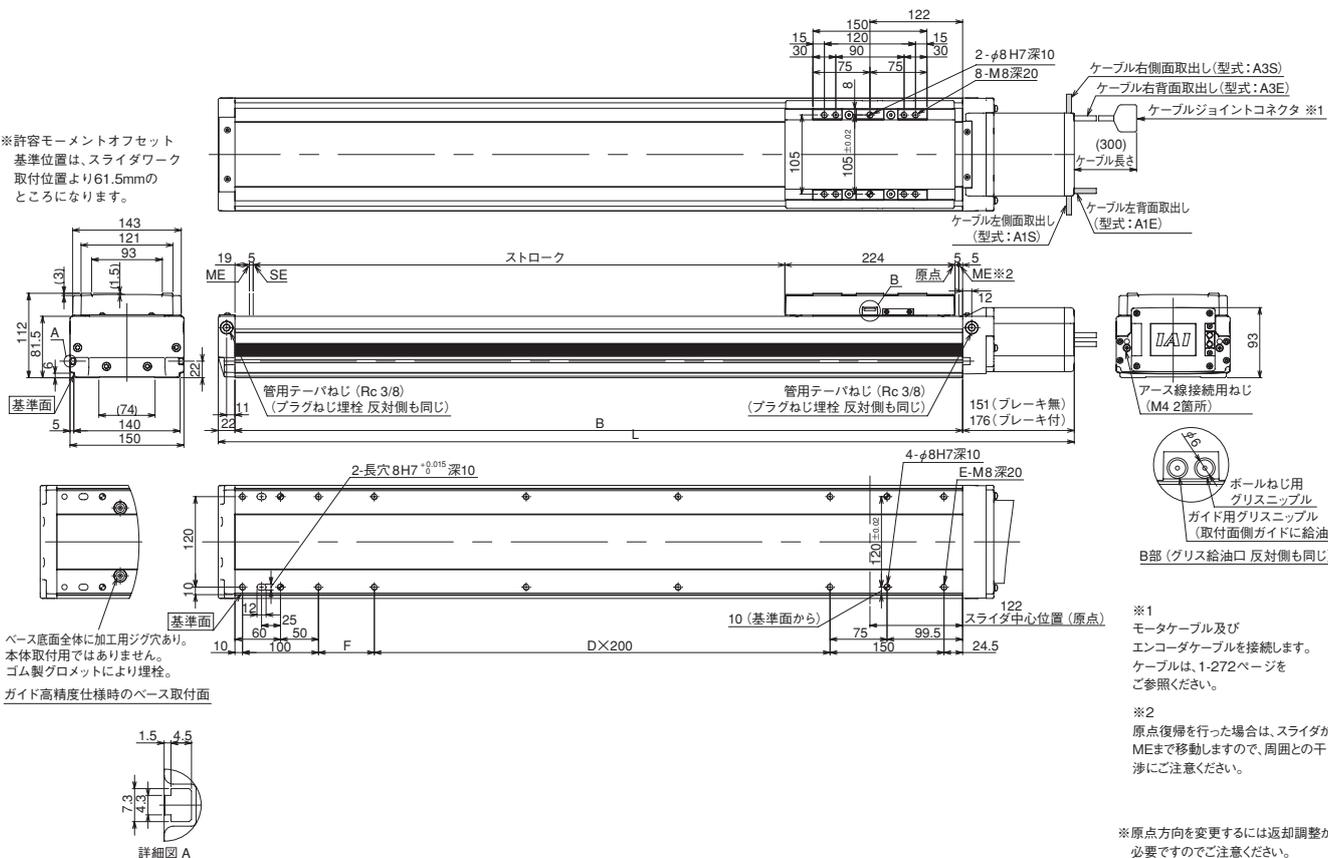
寸法図

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



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※許容モーメントオフセット  
基準位置は、スライダワーク  
取付位置より61.5mmの  
ところになります。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク L	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
ブレーキ無	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
ブレーキ付	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	1656	1706	1756
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
F	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
質量 (kg)	11.8	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.8	19.6	20.5	21.4	22.3	23.1	24.0	24.9	25.7	26.6	27.5	28.3	29.2	30.1	31.0	31.8	32.7

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです			256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-

注  
コントローラによって  
対応しているネットワー  
クの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

# ISDB-L-400

# ISPDB-L-400 高精度仕様



■型式項目	□	—	<b>L</b>	—	<b>WA</b>	—	<b>400</b>	—	□	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション	—
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様				WA:バッテリーレス アプン		400:400W		40:40mm 20:20mm 10:10mm		100:100mm ? 1300:1300mm (50mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照	

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357  
オフボードチューニング対応 ▶ 1-411

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-461ページをご参照ください。  
(注2, 3, 4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB, ISPDB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### ■リードと可搬質量

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

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	スレープ軸指定	S	-2-627	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スライダ部ローラ仕様	SR	-2-634	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—	ダブルスライダ仕様	W	-2-636	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N·m Mb: 176N·m Mc: 291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

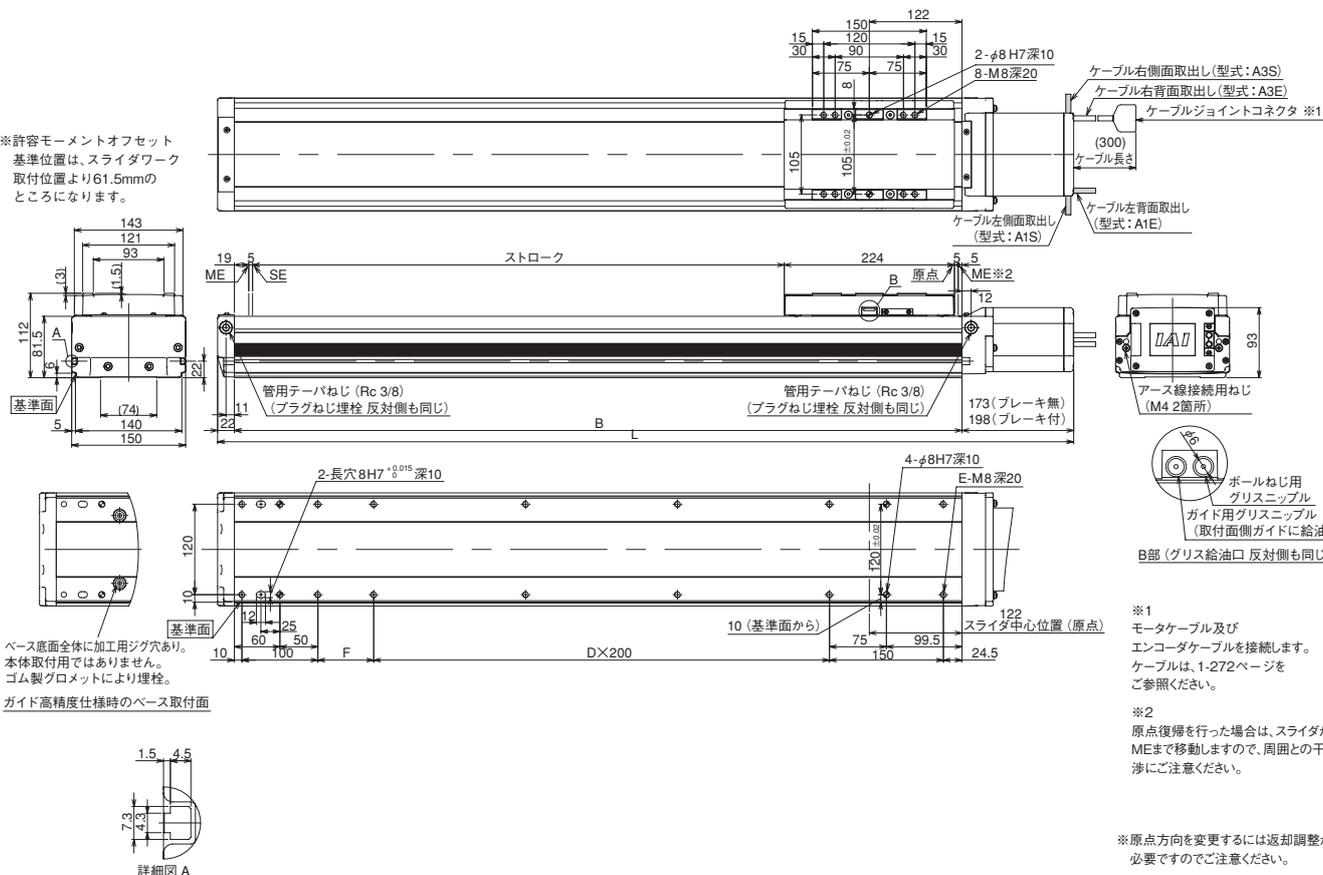
寸法図

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※許容モーメントオフセット  
基準位置は、スライダワーク  
取付位置より61.5mmの  
ところになります。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L																									
ブレーキ無	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
ブレーキ付	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
D	0	0	0	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
F	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
質量(kg)	12.2	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.2	20.0	20.9	21.8	22.7	23.5	24.4	25.3	26.1	27.0	27.9	28.7	29.6	30.5	31.4	32.2	33.1

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●				
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●				

# ISDB-LX-200

# ISPDB-LX-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アンプ

簡易防塵  
仕様

大型  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
150  
mm

200  
W

型式項目	□	LX	WA	200	□	□	T2	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		WA:バッテリーレス アンプ	200:200W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm ? 1600:1600mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。 ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。	

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。  
詳細は1-461ページをご参照ください。

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

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

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDB [ISPDB]-LX-WA-200-40-①-T2-②-③	200	40	15	水平 専用	85.5	1000~1600 (50mm毎)
ISDB [ISPDB]-LX-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	1000~1200	1250 1300	1350 1400	1450 1500	1550 1600
	40	1800			
20	1200	1150	1000	950	830

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—
1550/1600	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	ST	-2-627	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1600)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

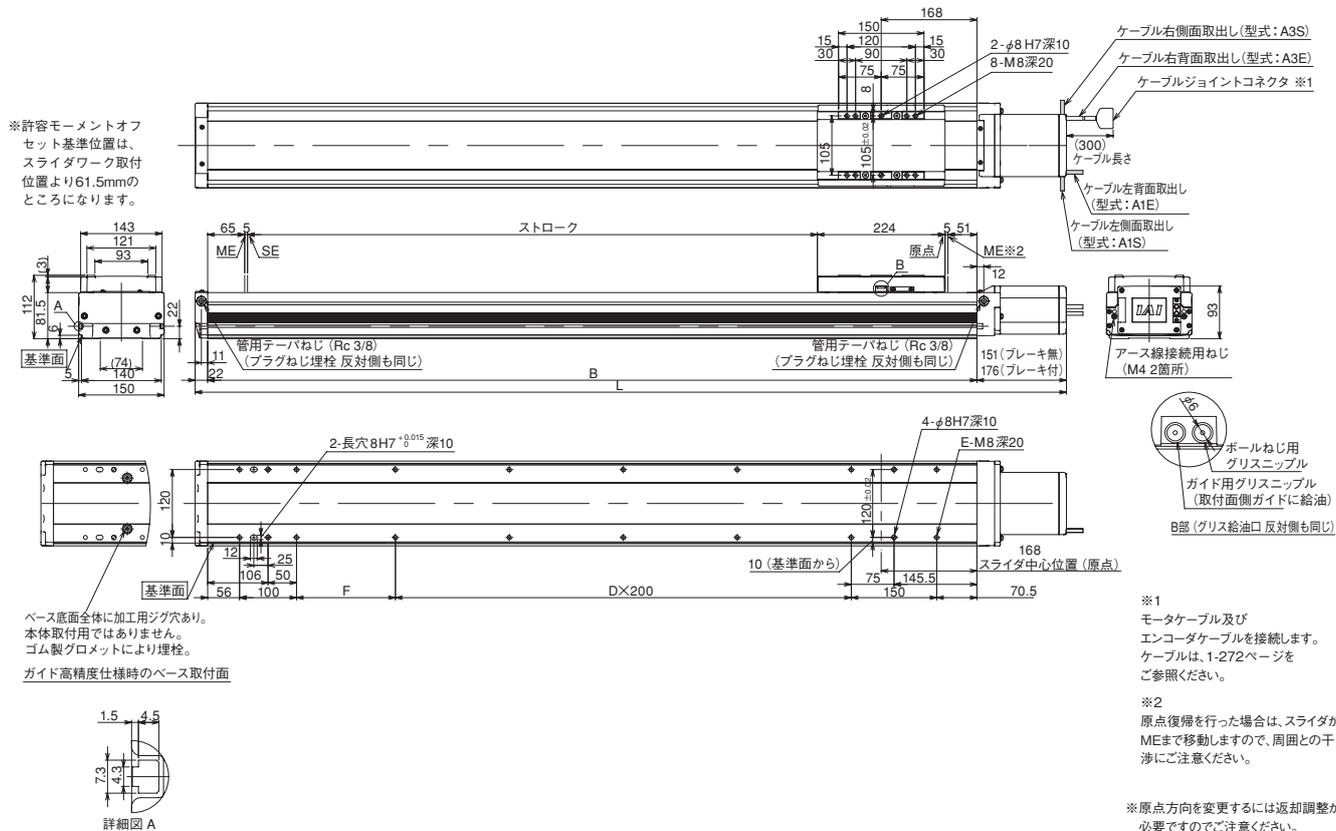
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

※ブレイキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	ブレイキ無	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073
	ブレイキ付	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098
B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
D	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22
F	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5
質量 (kg)	29.7	30.6	31.5	32.3	33.2	34.1	35.0	35.8	36.7	37.6	38.5	39.3	40.2

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# ISDB-LX-400

# ISPDB-LX-400 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

簡易防塵  
仕様

大型  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
150  
mm

400  
W

型式項目	□	LX	WA	400	□	□	T2	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		WA:バッテリーレス アプン	400:400W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm ? 1600:1600mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。 ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。	

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。  
詳細は1-461ページをご参照ください。  
(注2,3,4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。  
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。  
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDB [ISPDB]-LX-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	水平 専用	169.6	1000~1600 (50mm毎)
ISDB [ISPDB]-LX-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	1000~ 1200	1250 1300	1350 1400	1450 1500	1550 1600
	40	1800			
20	1200	1150	1000	950	830

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ISDB	ISPDB
1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—
1550/1600	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	-2-615	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	-2-627	—
ケーブル左背面取出し	A1E	-2-615	—	マスター軸指定	LM	-2-627	—
ケーブル右側面取出し	A3S	-2-615	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	-2-627	—
ケーブル右背面取出し	A3E	-2-615	—	原点逆仕様	NM	-2-631	—
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ	B	-2-615	—	スレーブ軸指定	ST	-2-627	—
クリープセンサ	C	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	-2-635	—
クリープセンサ勝手違い	CL	-2-616	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1600)	ST	-2-635	—
原点リミットスイッチ	L	-2-627	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.003mm]
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10 [転造 C5 相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm] 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N·m Mb: 176N·m Mc: 291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。



# NS-SXMS

小型タイプ 本体幅 94mm 60W

型式項目	NS	SXMS		60	12		T2		AQ	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	60:60W	12:12mm	400:400mm ↓ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照		

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-SXMS-①-60-12-②-T2-③-AQ-④	60	12	15	水平専用	70.8	400~800 (50mm毎)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度	
	400 ~ 800 (50mm毎)	720
12		

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→2-615	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	-
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→2-616	-				
	CT2						
	CT3						
	CT4						

※標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向 450mm 以下 Mb、Mc 方向 450mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

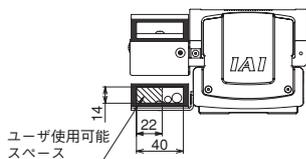
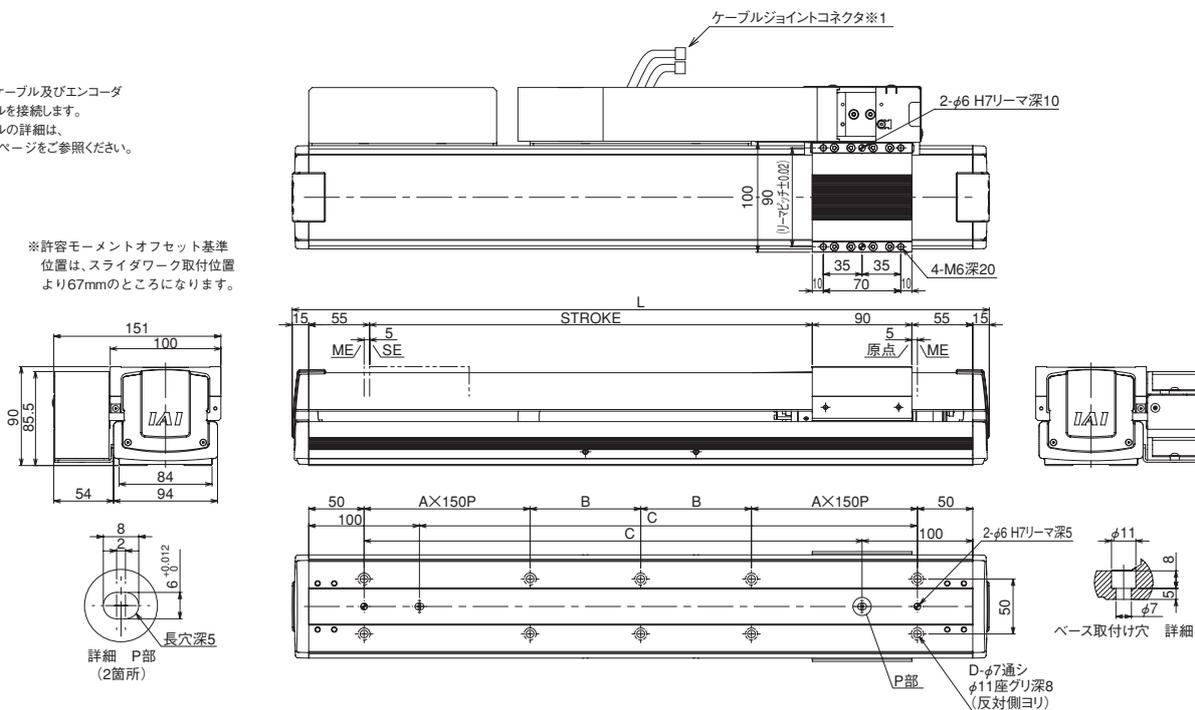
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照ください。

※許容モーメントオフセット基準  
位置は、スライダワーク取付位置  
より67mmのところになります。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上としてください。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いにならない様に使用してください。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2
B	100	125	150	175	200	225	100	125	150
C	450	500	550	600	650	700	750	800	850
D	10	10	10	10	10	10	14	14	14
質量 (kg)	5.8	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				EtherCAT	256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherNet/IP	20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種別が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000	-	→6-205	

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

# NS-SXMM

小型  
タイプ

マルチ  
スライダ

本体幅  
94  
mm

60  
W

■型式項目 **NS** - **SXMM** -  - **60** - **12** -  - **T2** -  - **AQ** - **CT1** -

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

I:インクリメンタル  
A:アブソリュート

60:60W 12:12mm

200:200mm  
↓  
800:800mm  
(50mm 毎)

T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

N:無し  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

オプション  
下記オプション  
価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。

(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-SXMM-①-60-12-②-T2-③-AQ-CT1-④	60	12	15	水平専用	70.8	200~800 (50mm毎)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	200 ~ 800 (50mm毎)
	12

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→2-615	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	-
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→2-616	-				

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させてください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 450mm 以下 Mb, Mc 方向 450mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

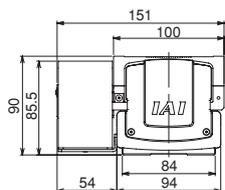
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



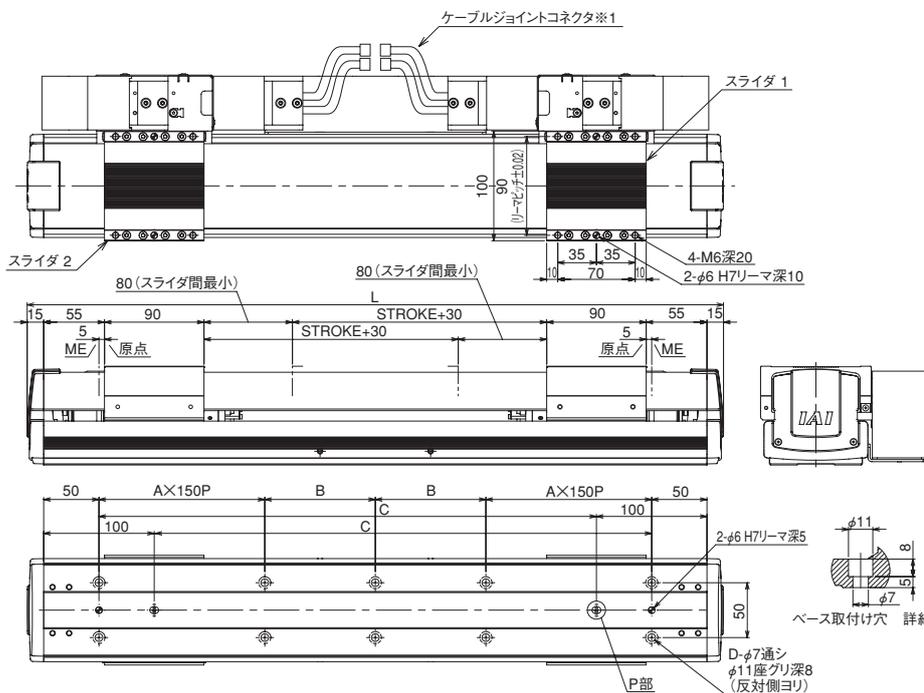
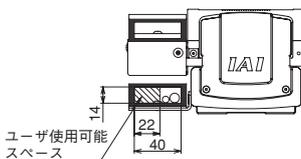
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照ください。

※許容モーメントオフセット基準  
位置は、スライダワーク取付位置  
より67mmのところになります。



詳細 P部  
(2箇所)



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内径との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上としてください。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用してください。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3
B	100	125	150	175	200	225	100	125	150	175	200	225	100
C	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
D	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	18
質量 (kg)	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.3

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	512	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205		

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。 ※マルチスライダは2軸コントローラが、SCON2台での制御になります。

# NS-SZMS

小型タイプ 本体幅 94mm 60W

■型式項目 **NS** - **SZMS** -  - **60** - **12** -  - **T2** -  - **AQ** - **B** -

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

I:インクリメンタル A:アブソリュート 60:60W 12:12mm 400:400mm  
↓ 800:800mm (50mm毎) T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

オプション 下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク/リード	400~800 (50mm毎)
NS-SZMS-①-60-12-②-T2-③-AQ-B-④	60	12	垂直専用	3	70.8	400~800 (50mm毎)	12	600

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→2-615	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	-
ブレーキ (標準装備)	B	→2-615	-				
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→2-616	-				
	CT2						
	CT3						
	CT4						

※NS-SZMSは、ブレーキが標準装備ですがブレーキボックスは不要です。(NS-MM/Lタイプはブレーキボックスが必要です)  
※標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 450mm 以下 Mb, Mc 方向 450mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

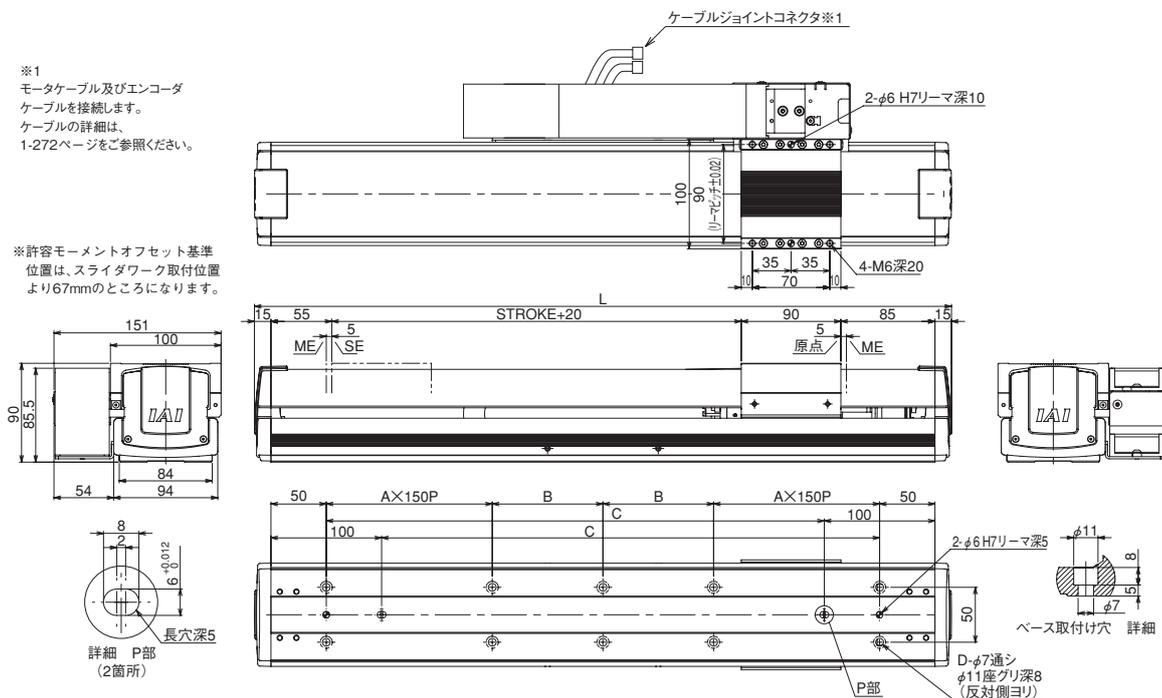
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照ください。

※許容モーメントオフセット基準  
位置は、スライダワーク取付位置  
より67mmのところになります。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上としてください。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用してください。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080
A	1	1	1	1	1	2	2	2	2
B	125	150	175	200	225	100	125	150	175
C	500	550	600	650	700	750	800	850	900
D	10	10	10	10	10	14	14	14	14
質量 (kg)	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.7

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000	-	-6-205		

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

スライダタイプ

ロボットタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPb

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

# NS-SZMM

小型タイプ マルチスライダ 本体幅 94mm 60W

■型式項目 **NS** - **SZMM** -  - **60** - **12** -  - **T2** -  - **AQ** - **B** - **CT1** -

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

1:インクリメンタル A:アブソリュート 60:60W 12:12mm 200:200mm 200:200mm T2:SCON N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定  
800:800mm (50mm毎) MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	200 ~ 800 (50mm毎)
NS-SZMM-①-60-12-②-T2-③-AQ-B-CT1-④	60	12	垂直専用	3	70.8	200~800 (50mm毎)	12	600

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール (標準装備)	AQ	-2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	-2-633	—
ブレーキ (標準装備)	B	-2-615	—				
標準ケーブルペア取付方向	CT1	-2-616	—				

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させてください。

※NS-SZMMは、ブレーキが標準装備ですがブレーキボックスは不要です。  
(NS-M/Lタイプはブレーキボックスが必要です)

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向 450mm 以下 Mb、Mc 方向 450mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

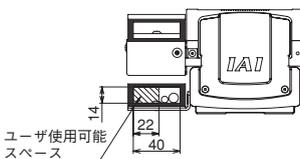
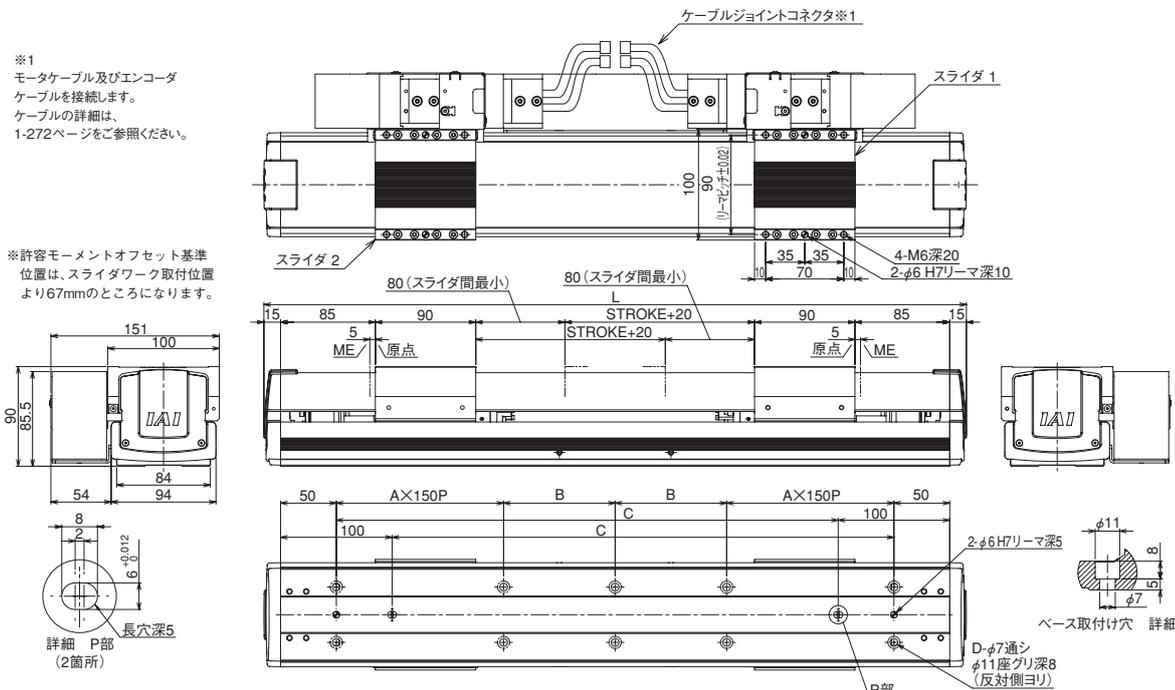
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照ください。

※許容モーメントオフセット基準  
位置は、スライダワーク取付位置  
より67mmのところになります。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上としてください。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用してください。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
A	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3
B	125	150	175	200	225	100	125	150	175	200	225	100	125
C	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
D	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	18	18
質量(kg)	7.7	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3	10.6	10.9	11.3	11.6

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝達 自由伝達 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝達 自由伝達	512	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注  
コントローラによって  
対応しているネットワー  
クの種別が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。 ※マルチスライダは2軸コントローラが、SCON2台での制御になります。

# NS-MXMS

中型タイプ 本体幅 125mm 200W

■型式項目 NS — MXMS —  — 200 —  —  — T2 —  — AQ —

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

I:インクリメンタル A:アブソリュート 200:200W 30:30mm 20:20mm 500:500mm 1500:1500mm (50mm毎) T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

オプション 下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-MXMS-①-200-30-②-T2-③-AQ-④	200	30	25	水平専用	113.9	500~1500 (50mm毎)
NS-MXMS-①-200-20-②-T2-③-AQ-④		20	40			

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	500 ~ 1500 (50mm毎)
	30
20	1200

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	—
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→2-616	—				
	CT2						
	CT3						
	CT4						

※標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

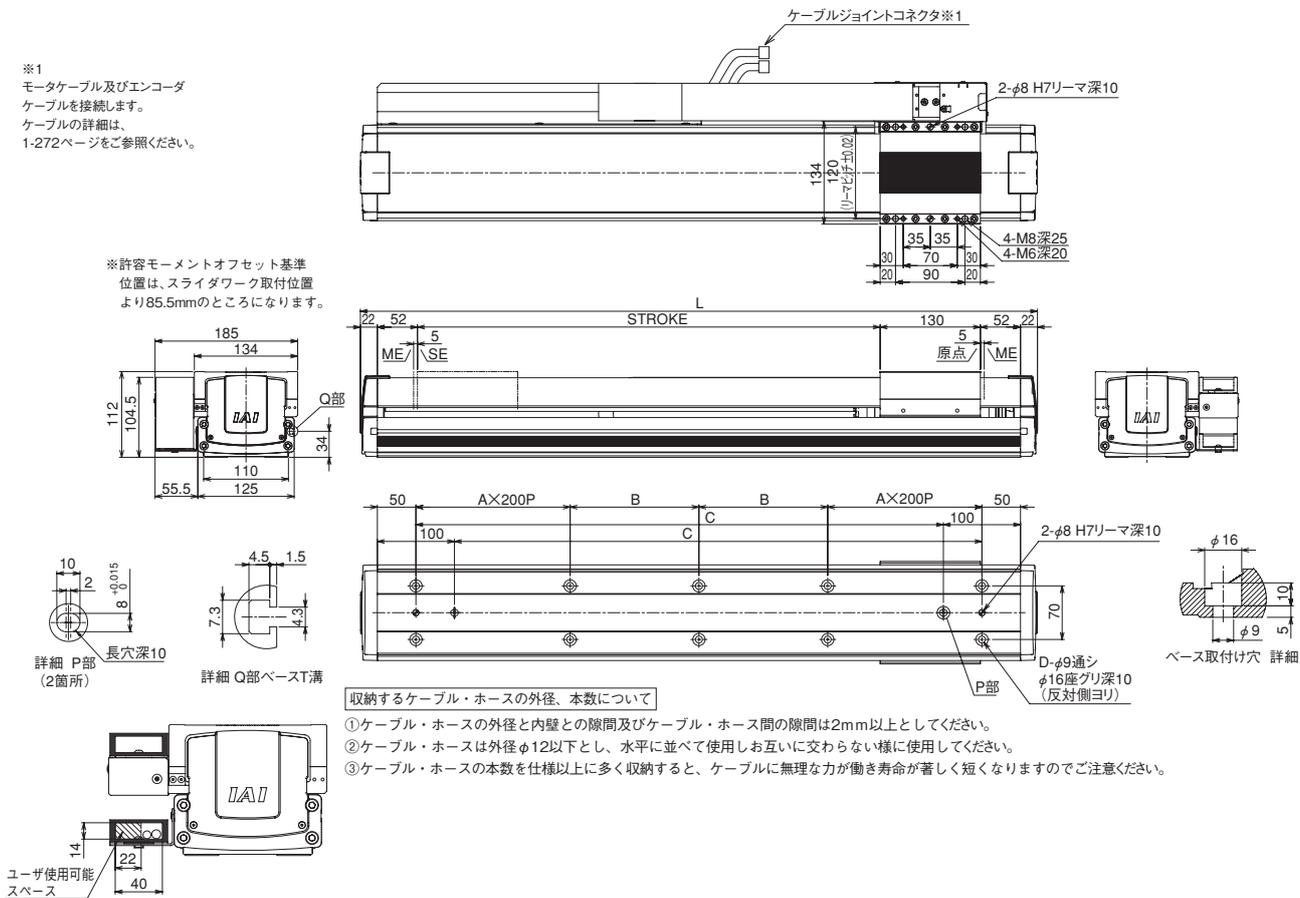
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※1  
モータケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照ください。

※許容モーメントオフセット基準  
位置は、スライダワーク取付位置  
より85.5mmのところになります。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上としてください。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用してください。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
A	0	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3
B	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217
C	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584
D	6	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18
質量(kg)	11.9	12.5	13.1	13.7	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7	22.3	23.0	23.6	24.2

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	512	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205		

注  
コントローラによって  
対応しているネットワー  
クの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

# NS-MXMM

中型タイプ マルチスライダ 本体幅 125mm 200W

■型式項目 NS — MXMM —  — 200 —  —  — T2 —  — AQ — CT1 —

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

I : インクリメンタル A : アブソリュート 200:200W 30:30mm 20:20mm 300:300mm 1500:1500mm (50mm 毎) T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し S:3m M:5m X:長さ指定 下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク/リード	300 ~ 1500 (50mm毎)
NS-MXMM-①-200-30-②-T2-③-AQ-CT1-④	200	30	25	水平専用	113.9	300~1500 (50mm毎)	30	1800
NS-MXMM-①-200-20-②-T2-③-AQ-CT1-④		20	40				170.9	20

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	—
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→2-616	—				

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させてください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ポールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma : 81.0N・m Mb : 116N・m Mc : 189N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

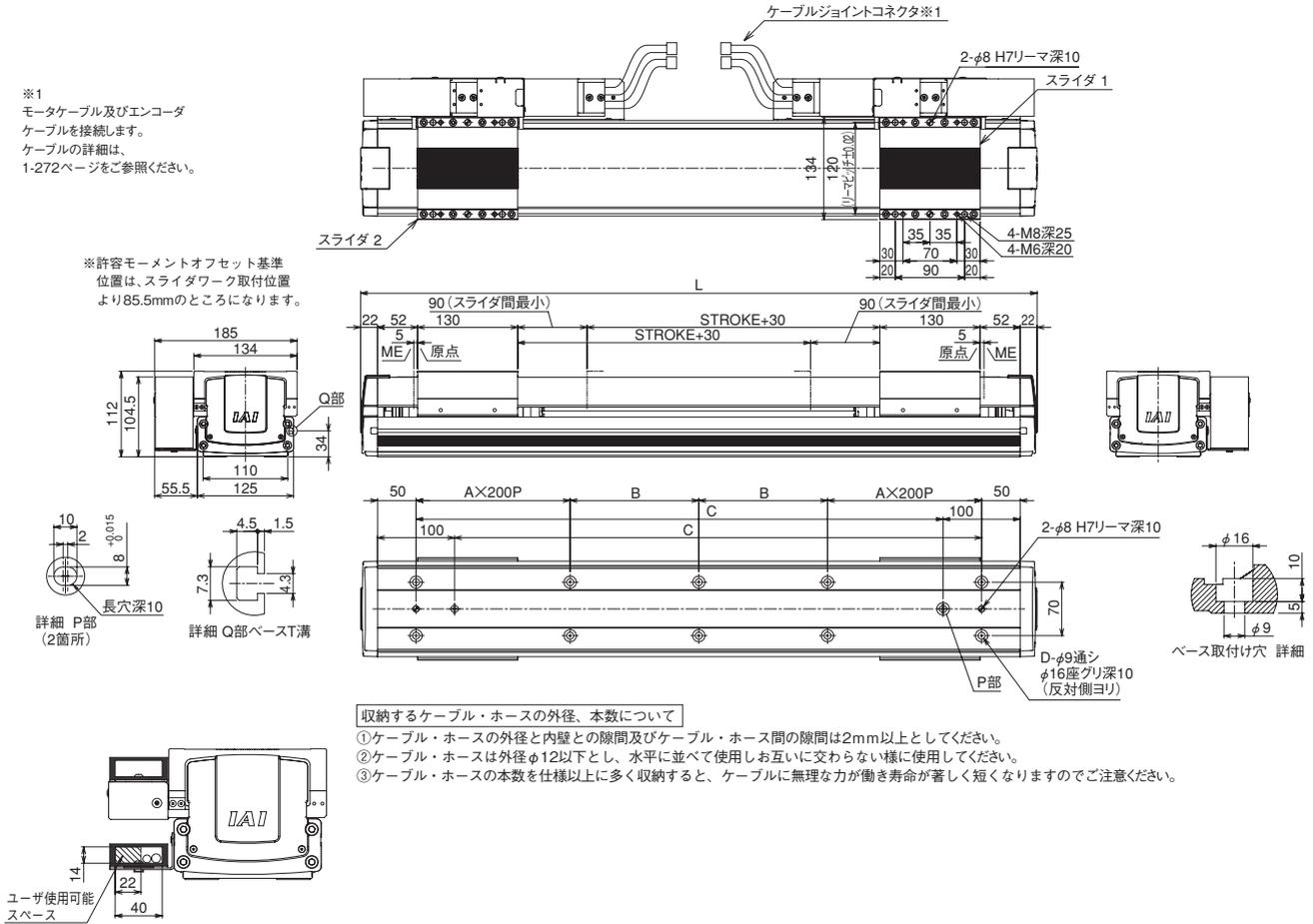
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照ください。

※許容モーメントオフセット基準  
位置は、スライダワーク取付位置  
より85.5mmのところになります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778	1828	1878	1928	1978	2028
A	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4
B	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142
C	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834
D	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22
質量 (kg)	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7	22.3	22.9	23.6	24.2	24.8	25.4	26.0	26.6	27.2	27.9	28.5	29.1	29.7	30.3

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	512	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注  
コントローラによって  
対応しているネットワー  
クの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

# NS-MXMXS

中型タイプ 中間サポート付 本体幅 125mm 200W

■型式項目 **NS** — **MXMXS** —  — **200** —  —  — **T2** —  — **AQ** —

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

I : インクリメンタル A : アブソリュート 200:200W 30:30mm 20:20mm 1600:1600mm 2200:2200mm (50mm 毎) T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定 下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 加速度は最大が0.3Gとなります。  
加速度と可搬質量の関係については1-462ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク/リード	1600 ~ 2200 (50mm毎)
NS-MXMXS-①-200-30-②-T2-③-AQ-④	200	30	25	水平専用	113.9	1600~2200 (50mm毎)	30	1800
NS-MXMXS-①-200-20-②-T2-③-AQ-④		20	40				170.9	20

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-
2050/2100	-	-
2150/2200	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→2-615	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	-
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→2-616	-				
	CT2						
	CT3						
	CT4						

※標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

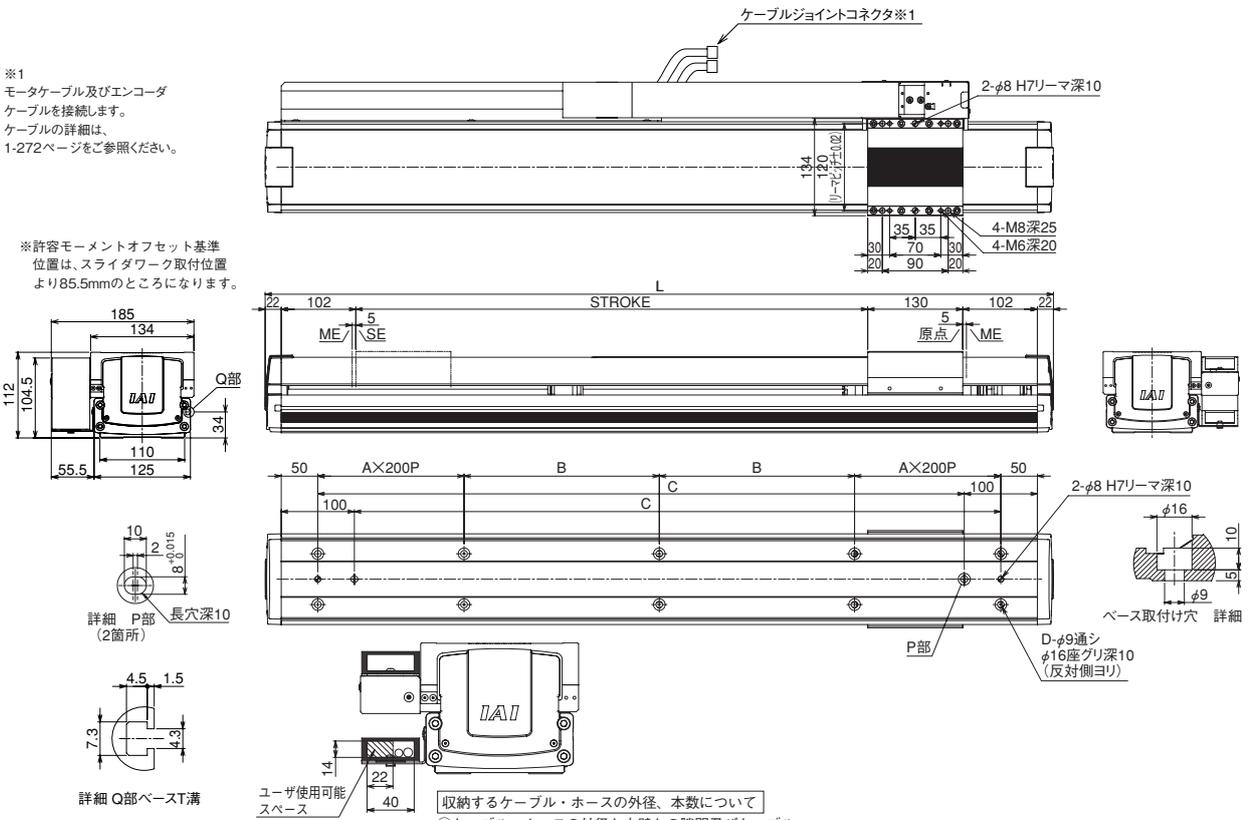
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照ください。

※許容モーメントオフセット基準  
位置は、スライダワーク取付位置  
より85.5mmのところになります。



注 中間サポート付きは  
その構造上、水平横立て  
方向及び垂直方向での使用  
は出来ません。

- 収納するケーブル・ホースの外径、本数について
- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上としてください。
  - ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用してください。
  - ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
L	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578
A	3	4	4	4	4	5	5
B	317	167	217	267	317	167	217
C	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
D	18	22	22	22	22	26	26
質量(kg)	26.2	27.5	28.7	29.9	31.2	32.4	33.6

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	512	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205		

# NS-MZMS

中型タイプ 本体幅 125mm 200W

■型式項目 NS — MZMS — □ — 200 — 20 — □ — T2 — □ — AQ — B — □

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

I:インクリメンタル A:アブソリュート 200:200W 20:20mm 500:500mm ↓ 800:800mm (50mm毎) T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

オプション  
下記オプション  
価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-MZMS-①-200-20-②-T2-③-AQ-B-④	200	20	垂直専用	6	170.9	500~800 (50mm毎)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	500 ~ 800 (50mm毎)
	20

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→2-615	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	—
ブレーキ (標準装備)	B	→2-615	—				
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→2-616	—				
	CT2						
	CT3						
	CT4						

※標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ポールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(*)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下  
(\*) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

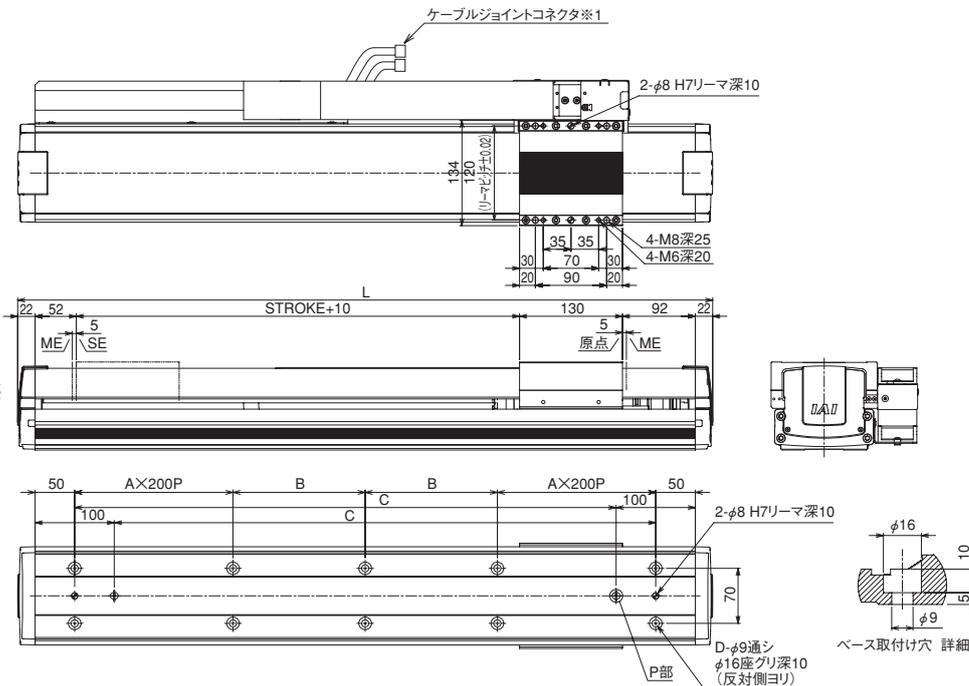
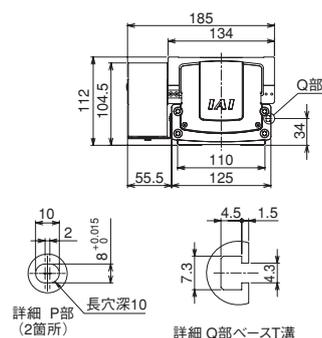
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

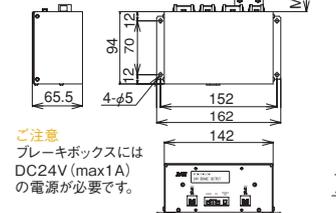
※1  
モータケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照ください。

※許容モーメントオフセット基準  
位置は、スライダワーク取付位置  
より85.5mmのところになります。



■ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ  
配線の途中に本機器の設置が必要になります。  
単品型式:RCB-110-RA13-0



■収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及び  
ケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として  
ください。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平  
に並べて使用しお互いに交わらない様に使用  
してください。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納  
すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著し  
く短くなりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800
L	828	878	928	978	1028	1078	1128
A	1	1	1	1	1	1	1
B	142	167	192	217	242	267	292
C	634	684	734	784	834	884	934
D	10	10	10	10	10	10	10
質量 (kg)	13.5	14.1	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	512	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205		

注  
コントローラによって  
対応しているネットワー  
クの種別が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

# NS-MZMM

中型  
タイプ

マルチ  
スライダ

本体幅  
125  
mm

200  
w

■型式項目 **NS** - **MZMM** -  - **200** - **20** -  - **T2** -  - **AQ** - **B** - **CT1** -

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

I:インクリメンタル A:アブソリュート    200:200W    20:20mm    300:300mm ↓ 800:800mm (50mm毎)    T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA    N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

オプション  
下記オプション  
価格表参照



※詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク/リード	300 ~ 800 (50mm毎)
NS-MZMM-①-200-20-②-T2-③-AQ-B-CT1-④	200	20	垂直専用	6	170.9	300~800 (50mm毎)	20	1000

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→2-615	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	-
ブレーキ (標準装備)	B	→2-615	-				
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→2-616	-				

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させてください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(*)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下  
(\*) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

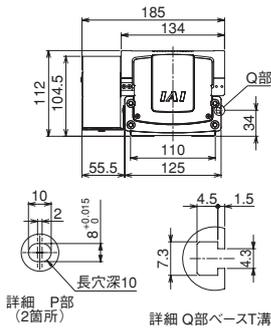
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

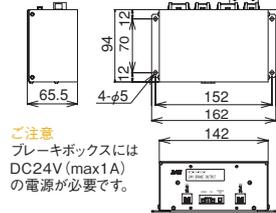
※1  
モータケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
1-272ページをご参照ください。

※許容モーメントオフセット基準  
位置は、スライダワーク取付位置  
より85.5mmのところになります。



■ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ  
配線の途中に本機器の設置が必要になります。  
単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意  
ブレーキボックスには  
DC24V (max1A)  
の電源が必要です。

ユーザー使用可能  
スペース

収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上としてください。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに変わらない様に使用してください。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2
B	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217
C	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184
D	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14
質量 (kg)	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.3	20.9	21.5	22.1	22.7	23.4

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205		

※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

# NS-LXMS

大型タイプ 本体幅 145mm 400w

■型式項目 NS — LXMS —  — 400 —  —  — T2 —  — AQ —

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

I:インクリメンタル A:アブソリュート 400:400W 40:40mm 20:20mm 500:500mm ↓ 2200:2200mm (50mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し S:3m M:5m X:長さ指定

下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT** 選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。

(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

■型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク/リード	500 ~ 2200 (50mm毎)
NS-LXMS-①-400-40-②-T2-③-AQ-④	400	40	40	水平専用	170	500~2200 (50mm毎)	40	2400
NS-LXMS-①-400-20-②-T2-③-AQ-④		20	80		340.1		20	1300

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類		②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	アブソリュート
500	-	-	1350/1400	-	-
550/600	-	-	1450/1500	-	-
650/700	-	-	1550/1600	-	-
750/800	-	-	1650/1700	-	-
850/900	-	-	1750/1800	-	-
950/1000	-	-	1850/1900	-	-
1050/1100	-	-	1950/2000	-	-
1150/1200	-	-	2050/2100	-	-
1250/1300	-	-	2150/2200	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	-2-615	-	拡張ケーブルペア 取付方向	ET1	-2-616	-
クリープセンサ	C	-2-616	-		ET2		
標準ケーブルペア 取付方向	CT1	-2-616	-		ET3		
	CT2				ET4		
	CT3			L	-2-627	-	
	CT4			RT	-2-633	-	

※標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジφ20mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

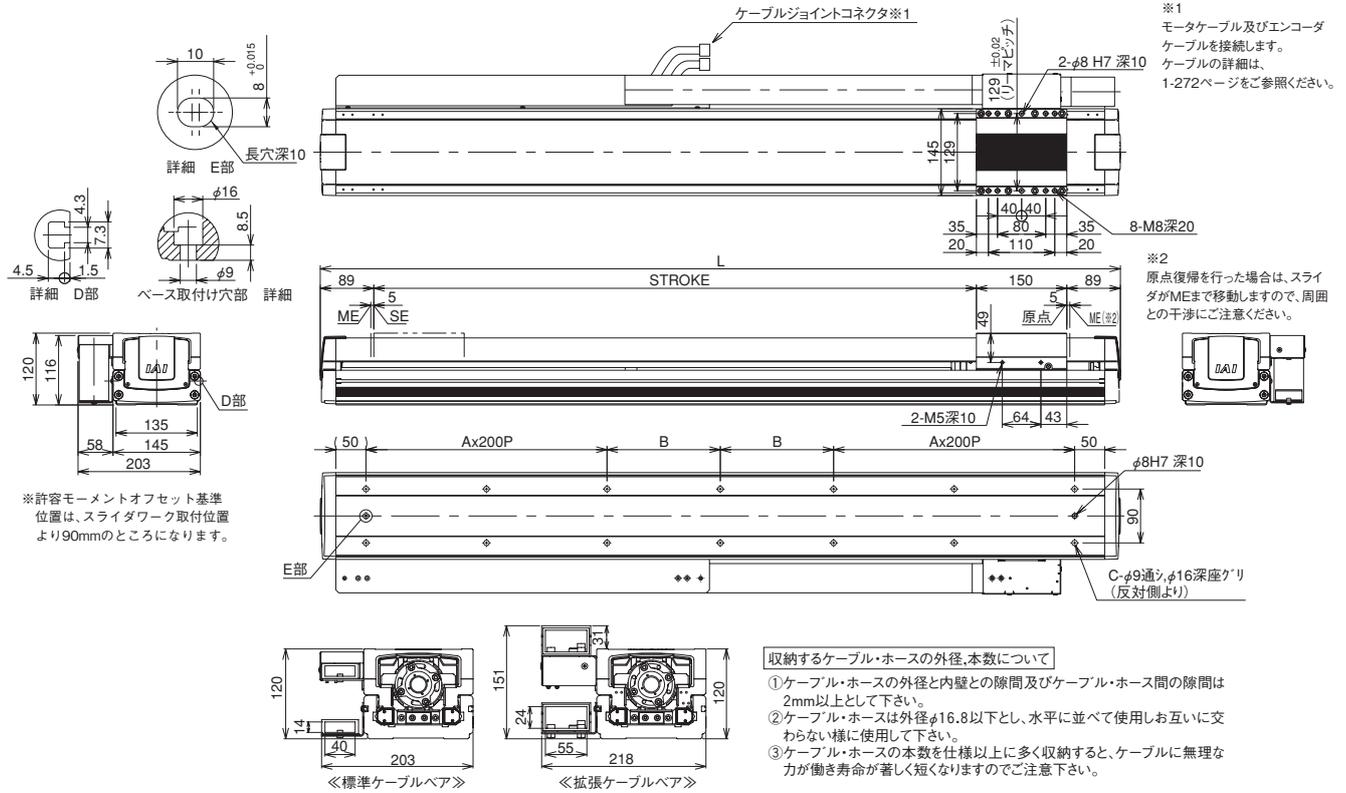
※張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 / Mb, Mc 方向 750mm 以下 (※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



スライダタイプ  
ロッドタイプ  
テーブルタイプ  
リニアサーボタイプ

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCA2  
RCA  
RCS3  
RCS2  
ISB/  
ISPБ  
SSPA  
ISA/  
ISPA  
ISDB/  
ISPDB

NS  
IF  
FS

■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
L	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778	1828	1878	1928	1978	2028	2078	2128	2178	2228	2278	2328	2378	2428	2478	2528
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
B	138	163	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
質量 (kg)	18.6	19.3	20.1	20.8	21.6	22.3	23.1	23.8	24.5	25.3	26.0	26.8	27.5	28.3	29.0	29.8	30.5	31.3	32.0	32.8	33.5	34.2	35.0	35.7	36.5	37.2	38.0	38.7	39.5	40.2	41.0	41.7	42.5	43.2	43.9

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205	

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

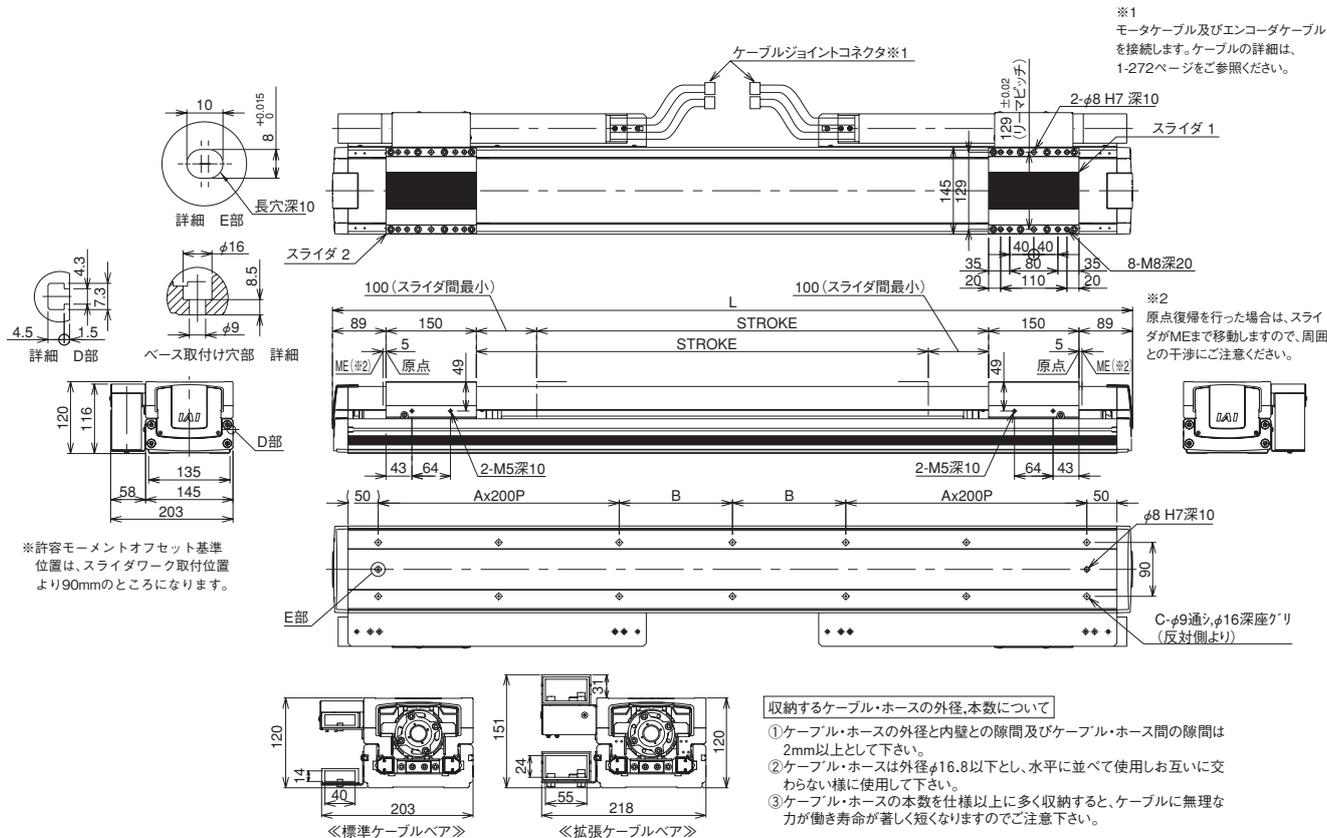


寸法図

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	
L	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778	1828	1878	1928	1978	2028	2078	2128	2178	2228	2278	2328	2378	2428	2478	2528	2578	2628	2678	2728	2778	2828	
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	
B	138	163	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988	1013	1038	1063	1088	1113	1138	
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	26
質量 (kg)	24.7	25.6	26.4	27.3	28.2	29.0	29.9	30.8	31.6	32.5	33.4	34.2	35.1	36.0	36.8	37.7	38.6	39.4	40.3	41.2	42.0	42.9	43.8	44.6	45.5	46.3	47.2	48.1	48.9	49.8	50.7	51.5	52.4	53.3	54.1	55.0	55.9	56.7	57.6	58.5	59.3	

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512	-	+6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	+6-127
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	+6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●		55000 (タイプにより異なります)	-	+6-205

※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

# NS-LXMXS

大型タイプ 中間サポート付 本体幅 145mm 400W

■型式項目 **NS** - **LXMXS** -  - **400** -  -  - **T2** -  - **AQ** -

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

1:インクリメンタル A:アブソリュート 400:400W 40:40mm 20:20mm 2300:2300mm ? 3000:3000mm (100mm 毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 加速度は最大が0.3Gとなります。  
加速度と可搬質量の関係については1-462ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	2300 ~ 3000 (100mm毎)
NS-LXMXS-①-400-40-②-T2-③-AQ-④	400	40	40	水平専用	170	2300~3000 (50mm毎)	40	2400
NS-LXMXS-①-400-20-②-T2-③-AQ-④		20	80		340.1		20	1300

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
2300	-	-
2350/2400	-	-
2450/2500	-	-
2550/2600	-	-
2650/2700	-	-
2750/2800	-	-
2850/2900	-	-
2900/3000	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	-2-615	-	拡張ケーブルベア取付方向	ET1	-2-616	-
クリーブセンサ	C	-2-616	-		ET2		
標準ケーブルベア取付方向	CT1	-2-616	-		ET3		
	CT2				ET4		
	CT3			L	-2-627	-	
	CT4			RT	-2-633	-	

※標準ケーブルベア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

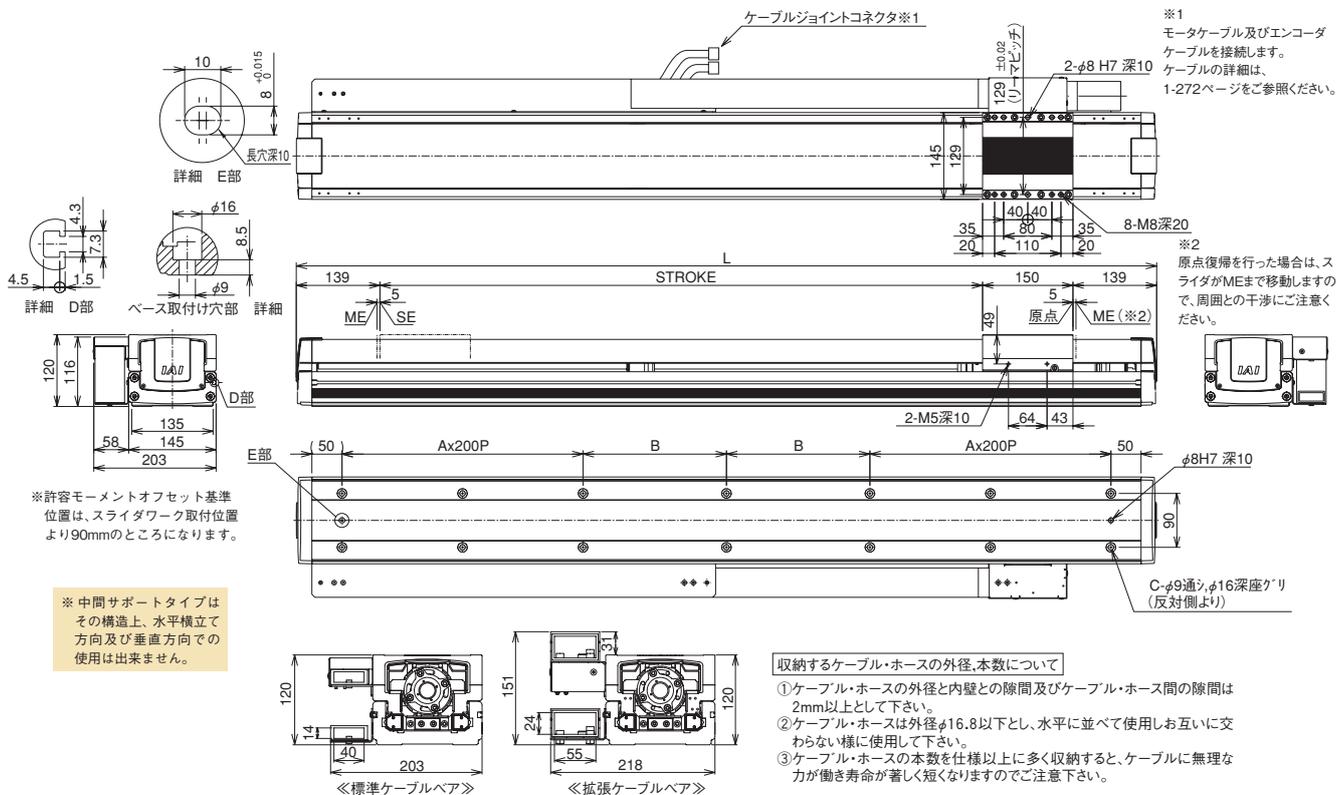
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
L	2728	2828	2928	3028	3128	3228	3328	3428
A	5	6	6	6	6	7	7	7
B	288	138	188	238	288	138	188	238
C	26	30	30	30	30	34	34	34
質量 (kg)	46.4	47.9	49.4	50.9	52.3	53.8	55.3	56.8

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK	512	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

# NS-LZMS

大型タイプ 本体幅 145mm 400w

■型式項目 NS - LZMS - □ - 400 - 20 - □ - T2 - □ - AQ - B - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 対応コントローラ - ケーブル長 - オプション  
 I:インクリメンタル A:アブソリュート 400:400W 20:20mm 500:500mm 1000:1000mm (50mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定  
 オプション 下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。  
 (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-LZMS-①-400-20-②-T2-③-AQ-B-④	400	20	垂直専用	16	340.1	500~1000 (50mm毎)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	500 ~ 1000 (50mm毎)
	20

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
 ※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格	
AQ シール (標準装備)	AQ	-2-615	-	拡張ケーブルペア 取付方向	ET1	-2-616	-	
ブレーキ (標準装備)	B	-2-615	-		ET2			
クリープセンサ	C	-2-616	-		ET3			
					ET4			
標準ケーブルペア 取付方向	CT1	-2-616	-	原点リミットスイッチ	L	-2-627	-	
	CT2				ボール保持機構付き ガイド	RT	-2-633	-
	CT3							
	CT4							

※標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ポールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

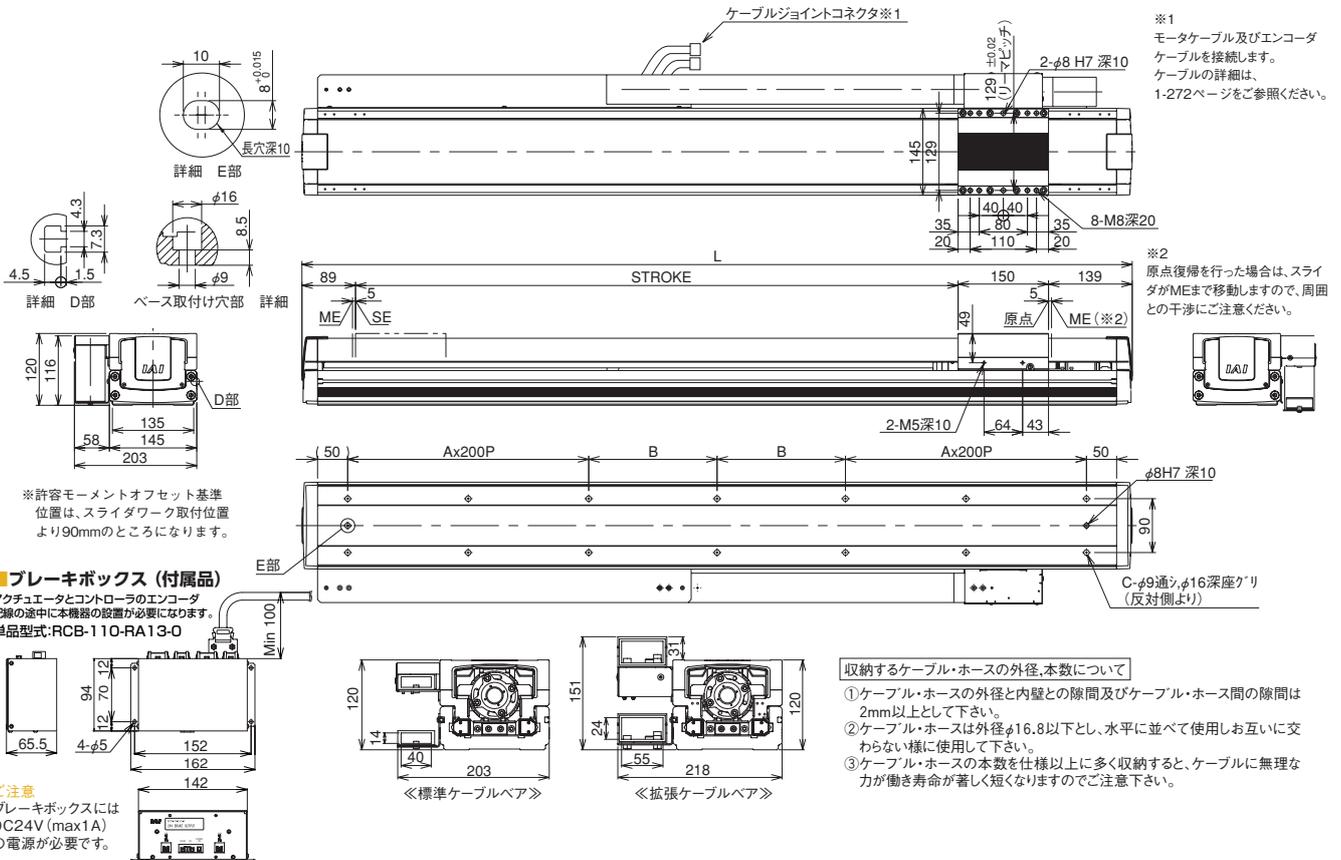
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2
B	163	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14
質量 (kg)	19.9	20.7	21.4	22.1	22.9	23.6	24.4	25.1	25.9	26.6	27.4

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

# NS-LZMM

大型  
タイプ

マルチ  
スライダ

本体幅  
145  
mm

400  
W

■型式項目 **NS** - **LZMM** -  - **400** - **20** -  - **T2** -  - **AQ** - **B** - **CT1** -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 対応コントローラ — ケーブル長 — オプション  
 I:インクリメンタル A:アブソリュート 400:400W 20:20mm 250:250mm 1 250:250mm T2:SCON N:無し S:3m  
 950:950mm (50mm 毎) XSEL-P/Q M:5m  
 XSEL-RA/SA X  :長さ指定  
 オプション  
 下記オプション  
 価格表参照

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は1-462ページをご参照ください。  
 (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-LZMM-①-400-20-②-T2-③-AQ-B-CT1-④	400	20	垂直専用	16	340.1	250~950 (50mm毎)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	250 ~ 950 (50mm毎)
20	1000

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
250	—	—
300/350	—	—
400/450	—	—
500/550	—	—
600/650	—	—
700/750	—	—
800/850	—	—
900/950	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m)	—	—
	~ X10 (10m)	—	—
	~ X30 (30m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。  
 ※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール (標準装備)	AQ	→2-615	—	拡張ケーブルペア取付方向	ET1	→2-616	—
ブレーキ (標準装備)	B	→2-615	—	原点リミットスイッチ	L	→2-627	—
クリーブセンサ	C	→2-616	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	—
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→2-616	—				

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させてください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ポールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。



# IF-SA-60

小型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**90**  
mm

**60**  
W

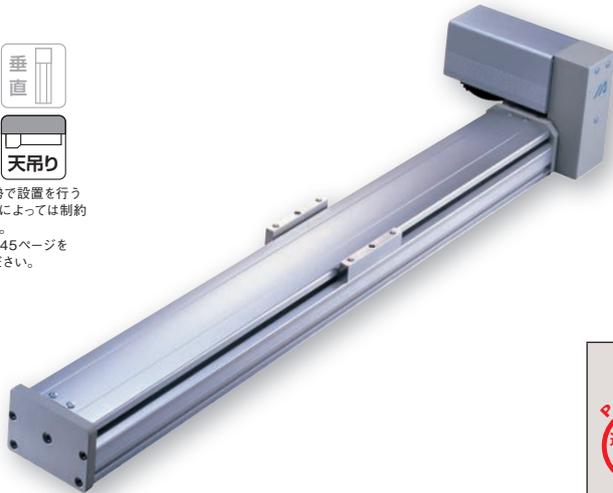
■型式項目	IF	—	□	—	□	—	60	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	60:60W	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
SA1L:標準	SA2L:モータ横付き	SA3L:モータ下付き	SA1R:モータ勝手違い	SA2R:モータ水平勝手違い	SA3R:モータ下付き勝手違い	I:インクリメンタル A:アブソリュート	200:200mm ↓ 2000:2000mm (100mm 毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照					

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご確認ください。

RoHS



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、1-349ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は1-349ページ参照)  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	モータ取付姿勢 (注1)	最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
IF-SA1 ①-②-60-③-T2-④-⑤	60	標準	—	—	25.8	200~2000 (100mm毎)
IF-SA2 ①-②-60-③-T2-④-⑤		横付き	5	水平専用		
IF-SA3 ①-②-60-③-T2-④-⑤		下付き	—	—		

### ストロークと最高速度

200 ~ 2000 (100mm毎)	1750
---------------------	------

記号説明 ①モータ取付方向(L:標準、R:勝手違い) ②エンコーダ種類 ③ストローク ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

### ②エンコーダ種類/③ストローク別価格表 (標準価格)

③ストローク (mm)	②エンコーダ種類		③ストローク (mm)	②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	アブソリュート
200	—	—	1200	—	—
300	—	—	1300	—	—
400	—	—	1400	—	—
500	—	—	1500	—	—
600	—	—	1600	—	—
700	—	—	1700	—	—
800	—	—	1800	—	—
900	—	—	1900	—	—
1000	—	—	2000	—	—
1100	—	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			SA1L/2L/3L	SA1R/2R/3R
AQ シール	AQ	→2-615	—	—
クリープセンサ	C	→2-616	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→2-616	—	—
原点リミットスイッチ	L	→2-627	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→2-627	—	—
原点逆仕様	NM	→2-631	—	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	—	—
ダブルスライダ仕様	W	→2-636	—	—

※ボール保持機構付きガイド(RT)とWSライダ(W)の併用は出来ませんのでご注意ください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

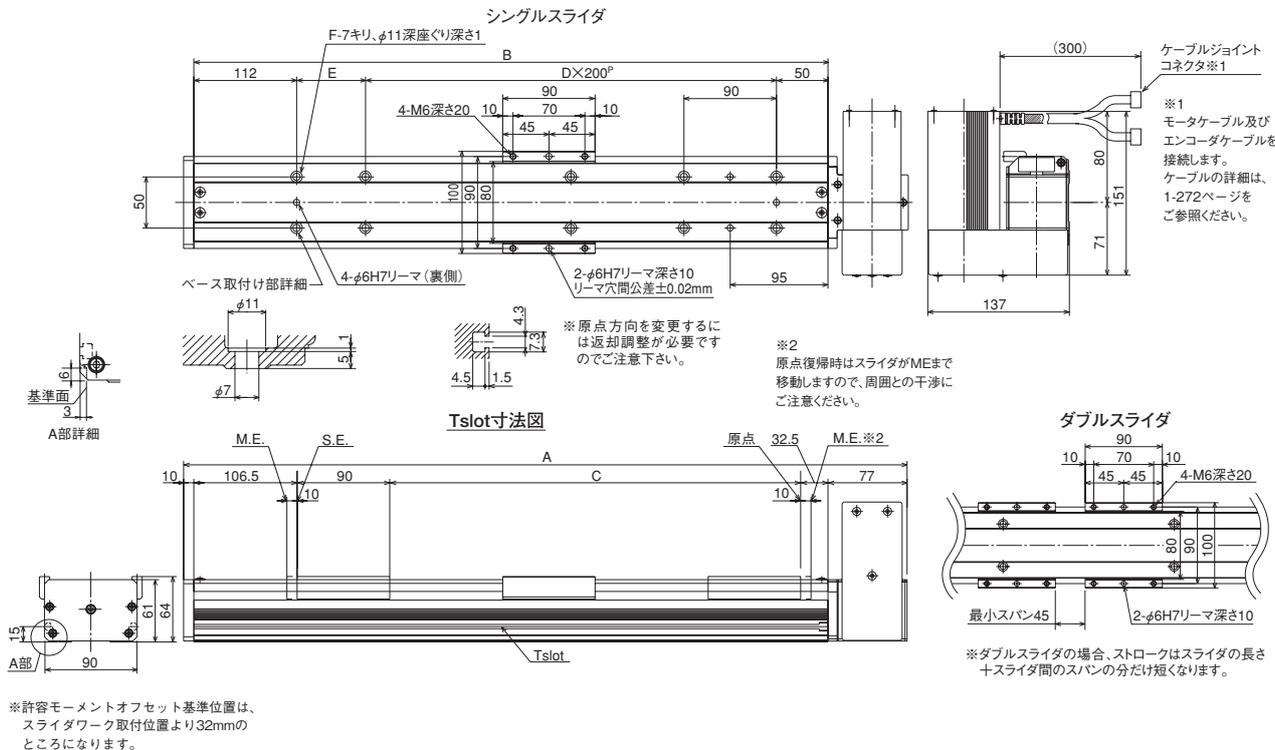
・張出し負荷長の目安/Ma、Mb、Mc 方向 450mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316
B	429	529	629	729	829	929	1029	1129	1229	1329	1429	1529	1629	1729	1829	1929	2029	2129	2229
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	8	8	9	9	9	10
E	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
質量 (kg)	4.4	4.9	5.4	5.9	6.4	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.2	9.7	10.2	10.7	11.2	11.6	12.1	12.6	13.1

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# IF-SA-100

小型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**90**  
mm

**100**  
W

■型式項目	<b>IF</b>	—	□	—	□	—	<b>100</b>	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
SA1L: 標準	SA2L: モータ横付き	SA3L: モータ下付き	SA1R: モータ勝手違い	SA2R: モータ水平勝手違い	SA3R: モータ下付き勝手違い	I: インクリメンタル A: アブソリュート	100: 100W	200: 200mm ↓ 2000: 2000mm (100mm 毎)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 無し S: 3m M: 5m X □ □: 長さ指定	下記オプション 価格表参照				

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご確認ください。

RoHS



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、1-349ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は1-349ページ参照)  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	モータ取付姿勢 (注1)	最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
IF-SA1 ①-②-100-③-T2-④-⑤	100	標準	10	水平専用	43.0	200~2000 (100mm毎)
IF-SA2 ①-②-100-③-T2-④-⑤		横付き				
IF-SA3 ①-②-100-③-T2-④-⑤		下付き				

### ストロークと最高速度

200 ~ 2000 (100mm毎)	1750
---------------------	------

記号説明 ①モータ取付方向(L:標準、R:勝手違い) ②エンコーダ種類 ③ストローク ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

### ②エンコーダ種類/③ストローク別価格表 (標準価格)

③ストローク (mm)	②エンコーダ種類		③ストローク (mm)	②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	アブソリュート
200	—	—	1200	—	—
300	—	—	1300	—	—
400	—	—	1400	—	—
500	—	—	1500	—	—
600	—	—	1600	—	—
700	—	—	1700	—	—
800	—	—	1800	—	—
900	—	—	1900	—	—
1000	—	—	2000	—	—
1100	—	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。

※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			SA1L/2L/3L	SA1R/2R/3R
AQ シール	AQ	→2-615	—	—
クリープセンサ	C	→2-616	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→2-616	—	—
原点リミットスイッチ	L	→2-627	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→2-627	—	—
原点逆仕様	NM	→2-631	—	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	—	—
ダブルスライダ仕様	W	→2-636	—	—

※ボール保持機構付きガイド(RT)とWスライダ(W)の併用は出来ませんのでご注意ください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma、Mb、Mc 方向 450mm 以下

(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。



# IF-MA-200

中型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**120**  
mm

**200**  
W

■型式項目	<b>IF</b>	—	□	—	□	—	<b>200</b>	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション	—	オプション
	MA1L:標準 MA2L:モータ横付き MA3L:モータ下付き MA1R:モータ勝手違い MA2R:モータ水平勝手違い MA3R:モータ下付き勝手違い		I:インクリメンタル A:アブソリュート		200:200W		200:200mm ↓ 2500:2500mm (100mm 毎)		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照		

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご確認ください。

RoHS



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、1-349ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は1-349ページ参照)  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	モータ取付姿勢 (注1)	最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
IF-MA1 ①-②-200-③-T2-④-⑤	200	標準	20	水平専用	85.7	200~2500 (100mm毎)
IF-MA2 ①-②-200-③-T2-④-⑤		横付き				
IF-MA3 ①-②-200-③-T2-④-⑤		下付き				

### ストロークと最高速度

200 ~ 2500 (100mm毎)	1750
---------------------	------

記号説明 ①モータ取付方向(L:標準、R:勝手違い) ②エンコーダ種類 ③ストローク ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

### ②エンコーダ種類/③ストローク別価格表 (標準価格)

③ストローク (mm)	②エンコーダ種類		③ストローク (mm)	②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	アブソリュート
200	—	—	1400	—	—
300	—	—	1500	—	—
400	—	—	1600	—	—
500	—	—	1700	—	—
600	—	—	1800	—	—
700	—	—	1900	—	—
800	—	—	2000	—	—
900	—	—	2100	—	—
1000	—	—	2200	—	—
1100	—	—	2300	—	—
1200	—	—	2400	—	—
1300	—	—	2500	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			MA1L/2L/3L	MA1R/2R/3R
AQ シール	AQ	→2-615	—	—
クリープセンサ	C	→2-616	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→2-616	—	—
原点リミットスイッチ	L	→2-627	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→2-627	—	—
原点逆仕様	NM	→2-631	—	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	—	—
ダブルスライダ仕様	W	→2-636	—	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

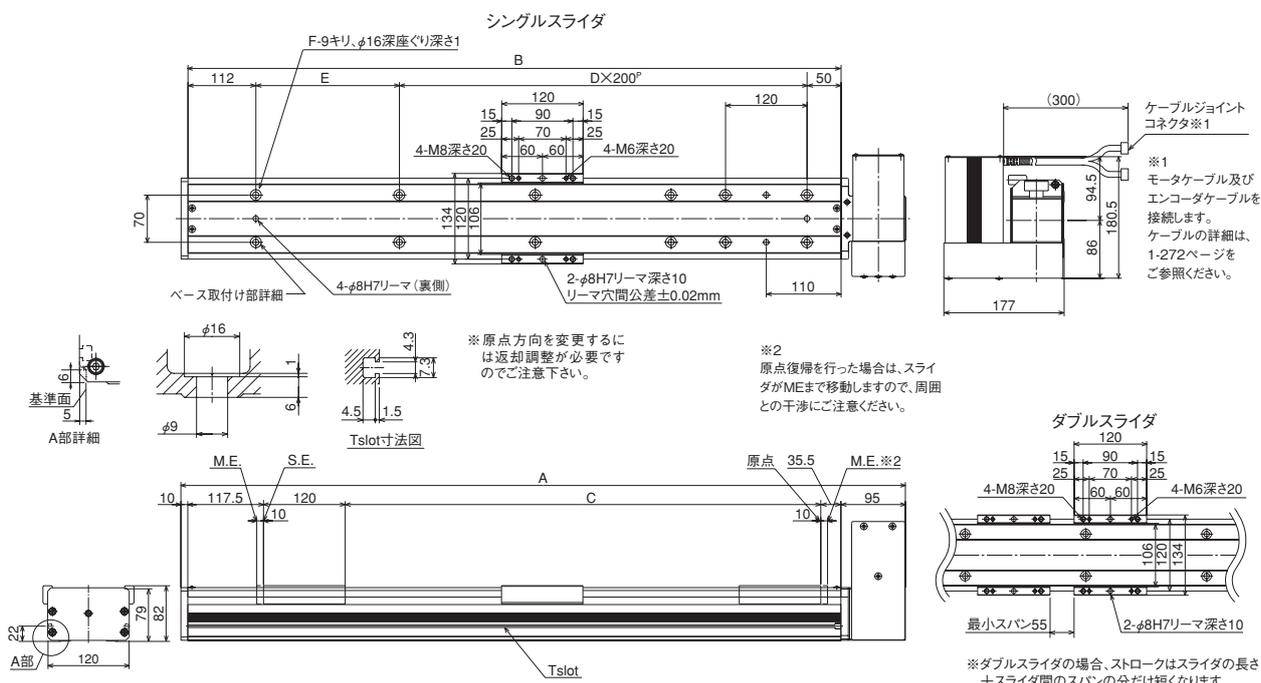
・張出し負荷長の目安 / Ma、Mb、Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878
B	473	573	673	773	873	973	1073	1173	1273	1373	1473	1573	1673	1773	1873	1973	2073	2173	2273	2373	2473	2573	2673	2773
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
E	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
質量 (kg)	7.7	8.5	9.3	10.0	10.8	11.6	12.4	13.2	14.0	14.8	15.6	16.4	17.2	17.9	18.7	19.5	20.3	21.1	21.9	22.7	23.5	24.3	25.1	25.8

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

注: コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# IF-MA-400

中型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**120**  
mm

**400**  
W

■型式項目	IF	—	□	—	□	—	<b>400</b>	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
	MA1L:標準 MA2L:モータ横付き MA3L:モータ下付き	I:インクリメンタル A:アブソリュート	400:400W	200:200mm ↓ 2500:2500mm (100mm 毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご確認ください。

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。  
詳細は1-345ページをご確認ください。

RoHS



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、1-349ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は1-349ページ参照)  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	モータ取付姿勢 (注1)	最大可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
IF-MA1 ①-②-400-③-T2-④-⑤	400	標準	40	水平専用	171.5	200~2500 (100mm毎)
IF-MA2 ①-②-400-③-T2-④-⑤		横付き				
IF-MA3 ①-②-400-③-T2-④-⑤		下付き				

### ストロークと最高速度

200 ~ 2500 (100mm毎)
1750

記号説明 ①モータ取付方向(L:標準、R:勝手違い) ②エンコーダ種類 ③ストローク ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

### ②エンコーダ種類/③ストローク別価格表 (標準価格)

③ストローク (mm)	②エンコーダ種類		③ストローク (mm)	②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	アブソリュート
200	—	—	1400	—	—
300	—	—	1500	—	—
400	—	—	1600	—	—
500	—	—	1700	—	—
600	—	—	1800	—	—
700	—	—	1900	—	—
800	—	—	2000	—	—
900	—	—	2100	—	—
1000	—	—	2200	—	—
1100	—	—	2300	—	—
1200	—	—	2400	—	—
1300	—	—	2500	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			MA1L/2L/3L	MA1R/2R/3R
AQ シール	AQ	→2-615	—	—
クリープセンサ	C	→2-616	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→2-616	—	—
原点リミットスイッチ	L	→2-627	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→2-627	—	—
原点逆仕様	NM	→2-631	—	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→2-633	—	—
ダブルスライダ仕様	W	→2-636	—	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma、Mb、Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

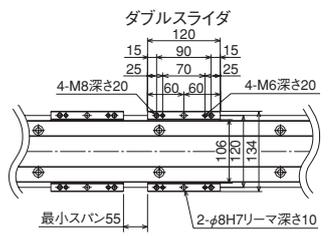
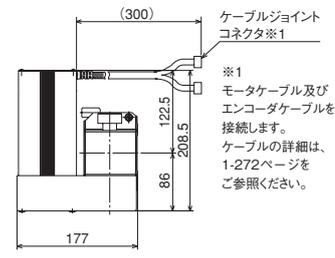
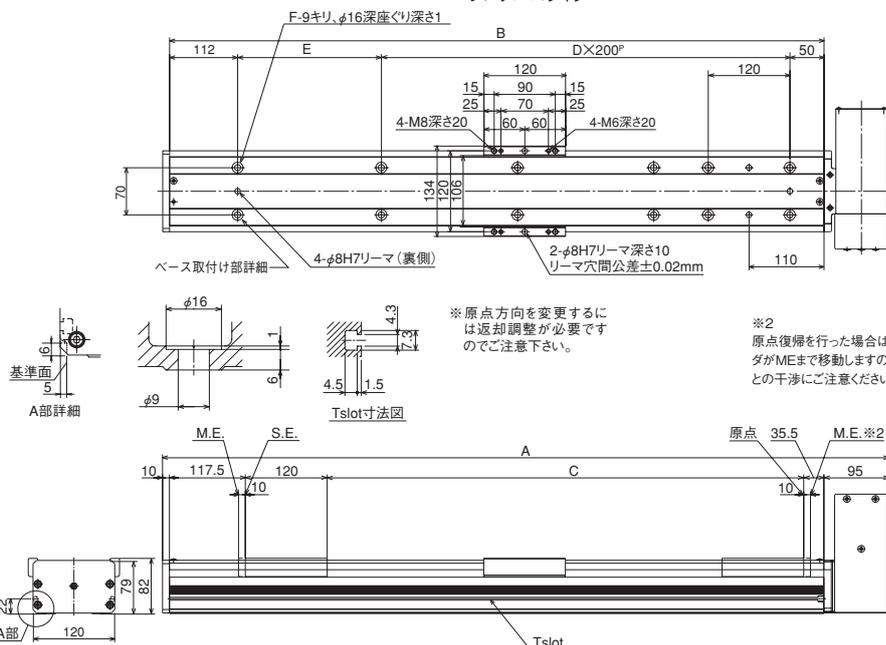
寸法図

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

シングルスライダ



※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より39.5mmのところになります。

※ダブルスライダの場合、ストロークはスライダの長さ+スライダ間のスパンの分だけ短くなります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878
B	473	573	673	773	873	973	1073	1173	1273	1373	1473	1573	1673	1773	1873	1973	2073	2173	2273	2373	2473	2573	2673	2773
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
E	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
質量 (kg)	8.2	9.0	9.8	10.5	11.3	12.1	12.9	13.7	14.5	15.3	16.1	16.9	17.7	18.4	19.2	20.0	20.8	21.6	22.4	23.2	24.0	24.8	25.6	26.3

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	+6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	+6-127
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	20000	-	-	+6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-	+6-205

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

# FS-NM-60

薄型ベルトタイプ 本体幅 40mm 60W

■型式項目	FS	—	□	—	□	—	60	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
11NM:シングルスライダ仕様 12NM:ダブルスライダ仕様	I:インクリメンタル A:アブソリュート	60:60W	300:300mm ↓ 1000:1000mm (100mm 毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照									

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は右記表参照)。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

■リードと可搬質量				■ストロークと最高速度			
型式	モータ出力 (W)	スライダ	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	300 ~ 1000 (100mm毎)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
FS-11NM-①-60-②-T2-③-④	60	シングル	2	水平専用	29	300~1000 (100mm毎)	1250
FS-12NM-①-60-②-T2-③-④		ダブル	9 (注2)				

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	11NM	12NM	11NM	12NM
300	—	—	—	—
400	—	—	—	—
500	—	—	—	—
600	—	—	—	—
700	—	—	—	—
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11NM	12NM
ステンレスシート仕様 (スライダ長 200mm)	D1	—	—	—
ステンレスシート仕様 (スライダ長 300mm)	D2	—	—	—
原点逆仕様	NM	→2-631	—	—
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	—	—	—
モータ位置勝手違い	R	—	—	—
モータ下付き	U	—	—	—

※D1, D2 選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せください。

### アクチュエータ仕様

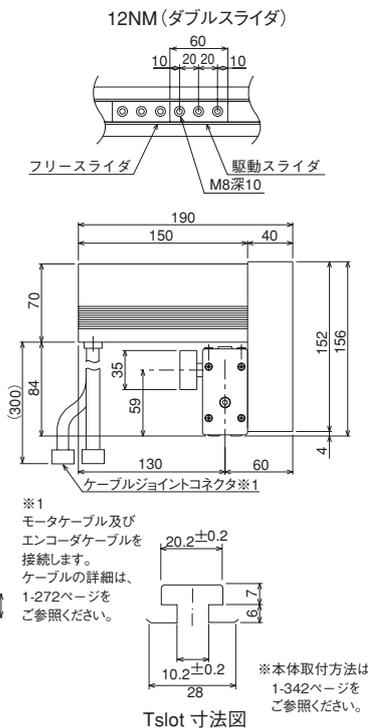
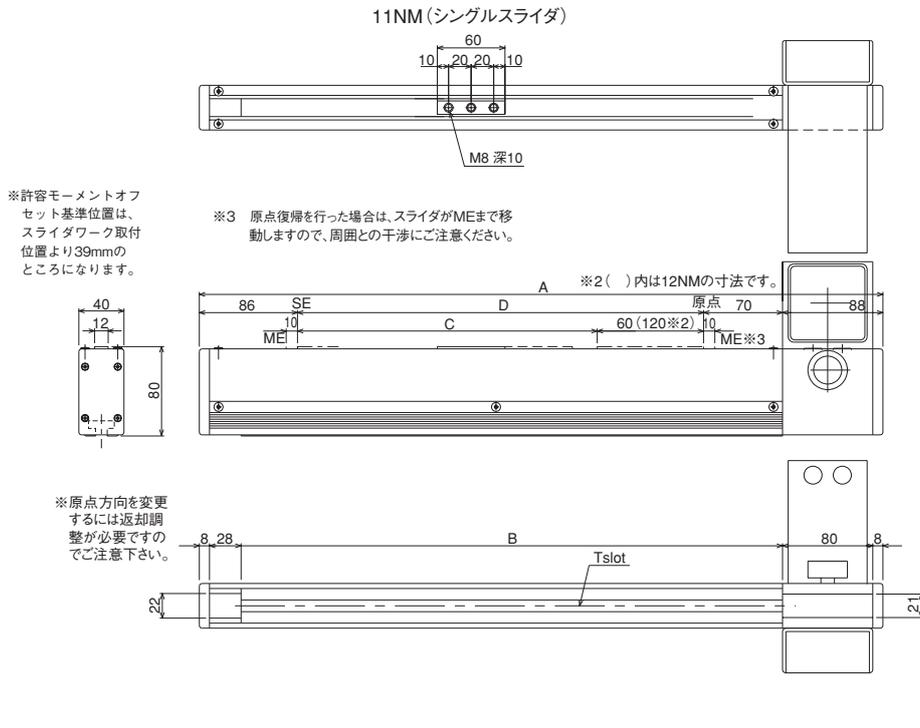
項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 2.9N・m Mb: 2.9N・m Mc: 4.5N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
・張出し負荷長の目安/Ma, Mb, Mc 方向 200mm 以下	
(※) 基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。	

寸法図

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

2次元  
CAD

ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

FS-11NM-60

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304
B	480	580	680	780	880	980	1080	1180
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量 (kg)	5.0	5.4	5.8	6.2	6.6	7.0	7.4	7.8
可搬質量 (kg)	2							

FS-12NM-60

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	
A	704	804	904	1004	1104	1204	1304	
B	580	680	780	880	980	1080	1180	
C	340	440	540	640	740	840	940	
D	460	560	660	760	860	960	1060	
質量 (kg)	5.7	6.0	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	
可搬質量 (kg)	9			7				5

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				EtherCAT	256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherNet/IP	20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205	

# FS-NM-100

薄型ベルトタイプ 本体幅 40mm 100W

■型式項目	FS	—	□	—	□	—	100	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
11NM:シングルスライダ仕様 12NM:ダブルスライダ仕様	I:インクリメンタル A:アブソリュート	100:100W	300:300mm ↓ 1000:1000mm (100mm 毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照									

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は右記表参照)。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

型式	モータ出力 (W)	スライダ	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	300 ~ 1000 (100mm毎)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
FS-11NM-①-100-②-T2-③-④	100	シングル	3	水平専用	49	300~1000 (100mm毎)	1250
FS-12NM-①-100-②-T2-③-④		ダブル	15 (注2)				

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	11NM	12NM	11NM	12NM
300	—	—	—	—
400	—	—	—	—
500	—	—	—	—
600	—	—	—	—
700	—	—	—	—
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11NM	12NM
ステンレスシート仕様 (スライダ長 200mm)	D1	—	—	—
ステンレスシート仕様 (スライダ長 300mm)	D2	—	—	—
原点逆仕様	NM	→2-631	—	—
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	—	—	—
モータ位置勝手違い	R	—	—	—
モータ下付き	U	—	—	—

※D1, D2 選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 2.9N·m Mb: 2.9N·m Mc: 4.5N·m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma, Mb, Mc 方向 200mm 以下  
(※) 基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

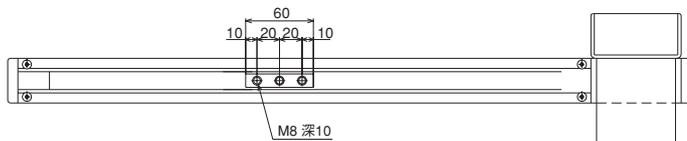
寸法図

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

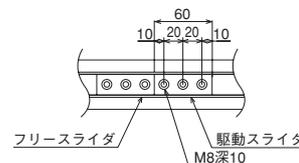
2次元  
CAD

ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

11NM (シングルスライダ)



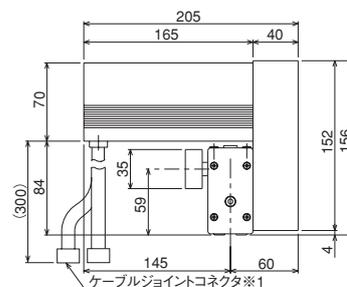
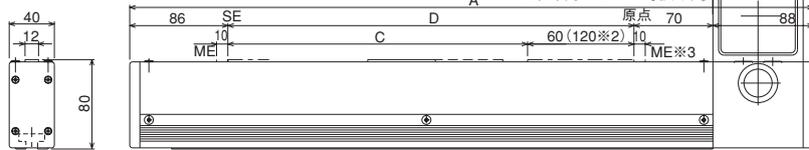
12NM (ダブルスライダ)



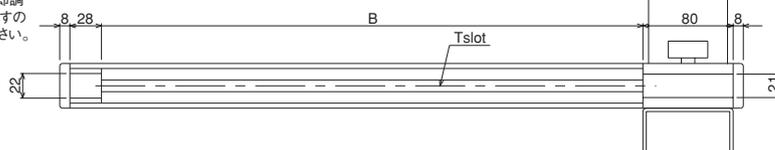
※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より39mmのところになります。

※3 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

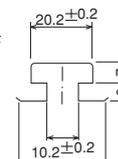
※2 ( )内は12NMの寸法です。



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は、1-272ページをご参照ください。



※本体取付方法は1-342ページをご参照ください。

Tslot 寸法図

■ストローク別寸法・質量

FS-11NM-100

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304
B	480	580	680	780	880	980	1080	1180
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量 (kg)	5.0	5.4	5.8	6.2	6.6	7.0	7.4	7.8
可搬質量 (kg)	3							

FS-12NM-100

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404
B	580	680	780	880	980	1080	1180	1280
C	340	440	540	640	740	840	940	1040
D	460	560	660	760	860	960	1060	1160
質量 (kg)	5.7	6.0	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5
可搬質量 (kg)	15		11			9		

適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	-6-151	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205		

ガイド  
モジュール 本体幅  
40  
mm

# FS-NO

■型式項目	FS	—	□	—	0	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	モータ種類	ストローク	オプション					
11NO:シングルスライダ仕様 12NO:ダブルスライダ仕様	0:モータ無し	300:300mm 1000:1000mm (100mm 毎)	下記オプション 価格表参照						

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	スライダ	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
FS-11NO-0-①-②	-	シングル	-	-	-	300~1000 (100mm毎)
FS-12NO-0-①-②		ダブル	-	-		

### ストロークと最高速度

300 ~ 1000 (100mm毎)
-

記号説明 ①ストローク ②オプション

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	11NO	12NO
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-
900	-	-
1000	-	-

### ②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11NO	12NO
ステンレスシート仕様 (スライダ長 200mm)	D1	-	-	-
ステンレスシート仕様 (スライダ長 300mm)	D2	-	-	-

※D1、D2 選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	-
駆動方式	-
ロストモーション	-
動的許容モーメント(※)	Ma: 2.9N・m Mb: 2.9N・m Mc: 4.5N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma、Mb、Mc 方向 200mm 以下  
(※) 基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

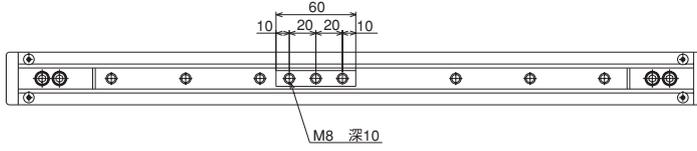
寸法図

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

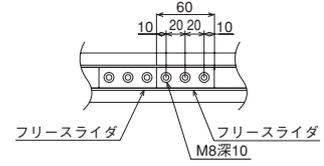
2次元  
CAD

ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

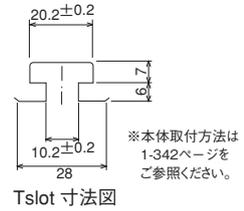
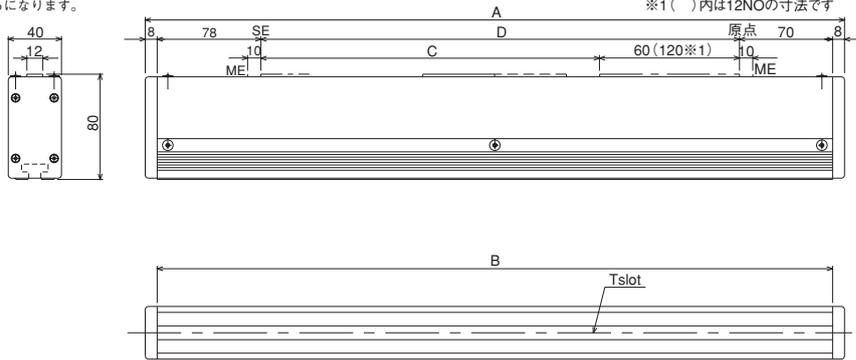
11NO (シングルスライダ)



12NO (ダブルスライダ)



※許容モーメントオフ  
セット基準位置は、  
スライダワーク取付  
位置より39mmの  
ところになります。



■ストローク別寸法・質量

FS-11NO-0

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	524	624	724	824	924	1024	1124	1224
B	508	608	708	808	908	1008	1108	1208
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量 (kg)	2.4	2.8	3.2	3.6	4.1	4.4	4.8	5.2
可搬質量 (kg)	-							

FS-12NO-0

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	624	724	824	924	1024	1124	1224	1324
B	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308
C	340	440	540	640	740	840	940	1040
D	460	560	660	760	860	960	1060	1160
質量 (kg)	3.1	3.5	3.9	4.3	4.8	5.1	5.5	5.9
可搬質量 (kg)	-							

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボ  
タイプ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPБ

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

# FS-WM-100

薄型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**52**  
mm

**100**  
W

■型式項目	<b>FS</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>100</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>T2</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
11WM: シングルスライダ仕様 12WM: ダブルスライダ仕様	I: インクリメンタル A: アブソリュート	100: 100W	300: 300mm ↓ 2500: 2500mm (100mm 毎)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション 価格表参照									

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
 (注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。  
 (ストローク別の可搬質量は右記表参照)。  
 (※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

型式スペック

型式	モータ出力 (W)	スライダ	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	300 ~ 2500 (100mm毎)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
FS-11WM-①-100-②-T2-③-④	100	シングル	3	水平専用	49	300~2500 (100mm毎)	1250
FS-12WM-①-100-②-T2-③-④		ダブル	15 (注2)				

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	11WM	12WM	11WM	12WM
300	-	-	-	-
400	-	-	-	-
500	-	-	-	-
600	-	-	-	-
700	-	-	-	-
800	-	-	-	-
900	-	-	-	-
1000	-	-	-	-
1100	-	-	-	-
1200	-	-	-	-
1300	-	-	-	-
1400	-	-	-	-
1500	-	-	-	-
1600	-	-	-	-
1700	-	-	-	-
1800	-	-	-	-
1900	-	-	-	-
2000	-	-	-	-
2100	-	-	-	-
2200	-	-	-	-
2300	-	-	-	-
2400	-	-	-	-
2500	-	-	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
 ※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11WM	12WM
ステンレスシート仕様 (スライダ長 200mm)	D1	-	-	-
ステンレスシート仕様 (スライダ長 300mm)	D2	-	-	-
原点逆仕様	NM	→2-631	-	-
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	-	-	-
モータ位置勝手違い	R	-	-	-
モータ下付き	U	-	-	-

※D1, D2 選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 4.4N・m Mb: 3.9N・m Mc: 5.8N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma, Mb, Mc 方向 240mm 以下  
 (※) 基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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

2次元  
CAD

ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

11WM (シングルスライダ)

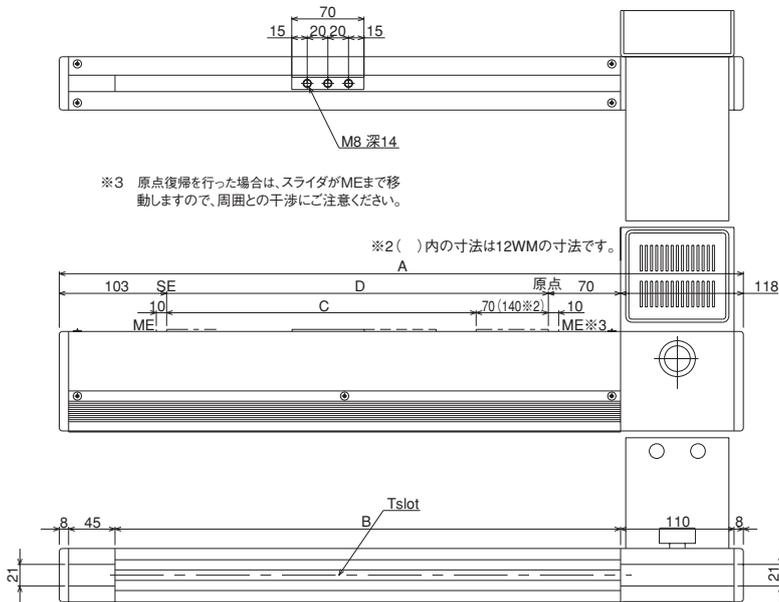
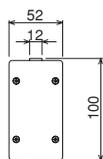
12WM (ダブルスライダ)

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

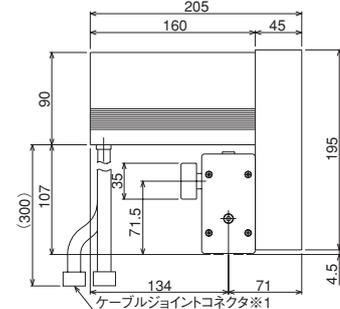
※3 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

※2 ( )内の寸法は12WMの寸法です。

フリースライダ 駆動スライダ  
M8深14

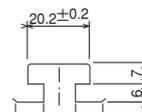


※原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は、1-272ページをご参照ください。

※本体取付方法は1-342ページをご参照ください。



Tslot 寸法図

■ストローク別寸法・質量

FS-11WM-100

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	661	761	961	1161	1361	1861	2361	2861
B	490	590	790	990	1190	1690	2190	2690
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量(kg)	8.7	9.3	10.5	11.7	12.9	15.9	18.9	21.9
可搬質量(kg)	3							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

FS-12WM-100

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	761	861	1061	1261	1461	1961	2461	2961
B	590	690	890	1090	1290	1790	2290	2790
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量(kg)	9.9	10.5	11.7	12.9	14.1	17.1	20.1	23.1
可搬質量(kg)	15							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				EtherCAT	256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherNet/IP	20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205	

# FS-WM-200

薄型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**52**  
mm

**200**  
W

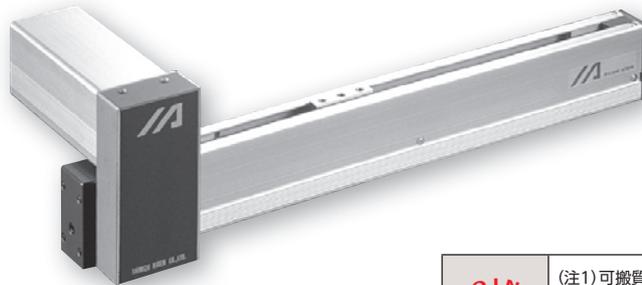
型式項目	FS	—	□	—	□	—	200	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション	—	オプション
	11WM: シングルスライダ仕様 12WM: ダブルスライダ仕様		I: インクリメンタル A: アブソリュート		200: 200W		300: 300mm ↓ 2500: 2500mm (100mm 毎)		T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定		下記オプション 価格表参照		

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。  
(ストローク別の可搬質量は右記表参照)  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	スライダ	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
FS-11WM-①-200-②-T2-③-④	200	シングル	6	水平専用	98	300~2500 (100mm毎)
FS-12WM-①-200-②-T2-③-④		ダブル	30 (注2)			

### ストロークと最高速度

300 ~ 2500 (100mm毎)
1250

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	11WM	12WM	11WM	12WM
300	—	—	—	—
400	—	—	—	—
500	—	—	—	—
600	—	—	—	—
700	—	—	—	—
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11WM	12WM
ステンレスシート仕様 (スライダ長 200mm)	D1	—	—	—
ステンレスシート仕様 (スライダ長 300mm)	D2	—	—	—
原点逆仕様	NM	→2-631	—	—
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	—	—	—
モータ位置勝手違い	R	—	—	—
モータ下付き	U	—	—	—

※D1、D2選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 4.4N・m Mb: 3.9N・m Mc: 5.8N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

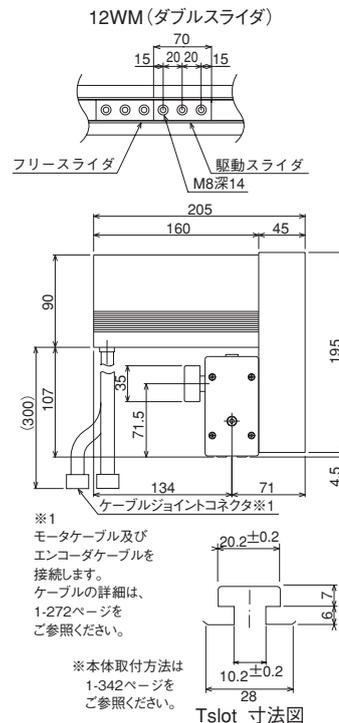
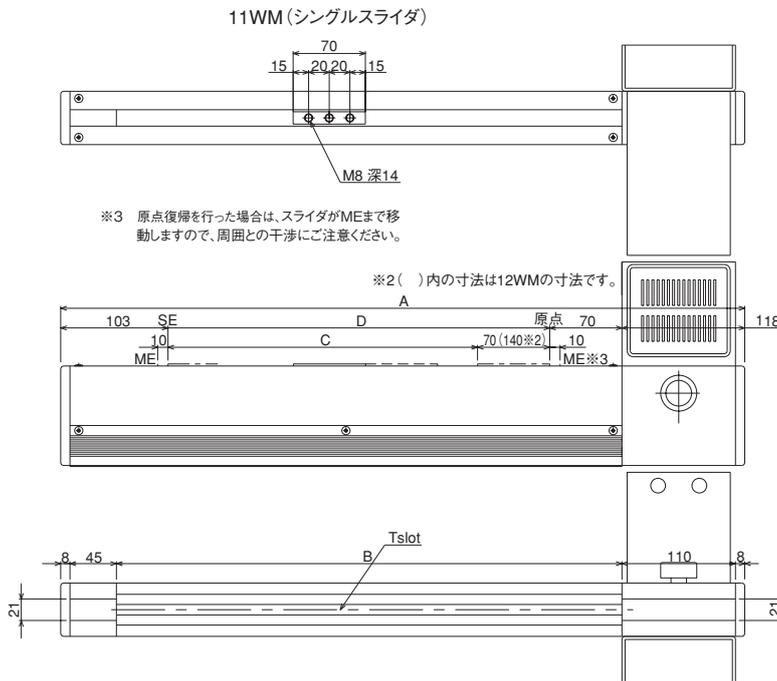
・張出し負荷長の目安 / Ma、Mb、Mc 方向 240mm 以下  
(※) 基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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

2次元  
CAD

ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

FS-11WM-200

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	661	761	961	1161	1361	1861	2361	2861
B	490	590	790	990	1190	1690	2190	2690
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量 (kg)	9.8	10.4	11.6	12.8	14.0	17.0	20.0	23.0
可搬質量 (kg)	6							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

FS-12WM-200

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	761	861	1061	1261	1461	1961	2461	2961
B	590	690	890	1090	1290	1790	2290	2790
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量 (kg)	11.0	11.6	12.8	14.0	15.2	18.2	21.2	24.2
可搬質量 (kg)	30							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				EtherCAT	256	-	→6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherNet/IP	20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205	

ガイド  
モジュール  
本体幅  
52  
mm

# FS-WO

■型式項目	FS	—	□	—	0	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	モータ種類	ストローク	オプション					
11WO:シングルスライダ仕様 12WO:ダブルスライダ仕様	0:モータ無し	300:300mm 2500:2500mm (100mm 毎)	下記オプション 価格表参照						

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	スライダ	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
FS-11WO-0-①-②	-	シングル	-	-	-	300~2500 (100mm毎)
FS-12WO-0-①-②		ダブル	-	-		-

記号説明 ①ストローク ②オプション

### ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
300 ~ 2500 (100mm毎)	-

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	11WO	12WO	①ストローク (mm)	11WO	12WO
300	-	-	1500	-	-
400	-	-	1600	-	-
500	-	-	1700	-	-
600	-	-	1800	-	-
700	-	-	1900	-	-
800	-	-	2000	-	-
900	-	-	2100	-	-
1000	-	-	2200	-	-
1100	-	-	2300	-	-
1200	-	-	2400	-	-
1300	-	-	2500	-	-
1400	-	-	-	-	-

### ②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11WO	12WO
ステンレスシート仕様 (スライダ長 200mm)	D1	-	-	-
ステンレスシート仕様 (スライダ長 300mm)	D2	-	-	-

※D1、D2 選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	-
駆動方式	-
ロストモーション	-
動的許容モーメント(※)	Ma: 4.4N・m Mb: 3.9N・m Mc: 5.8N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma、Mb、Mc 方向 240mm 以下  
(※) 基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

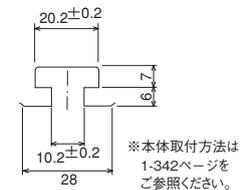
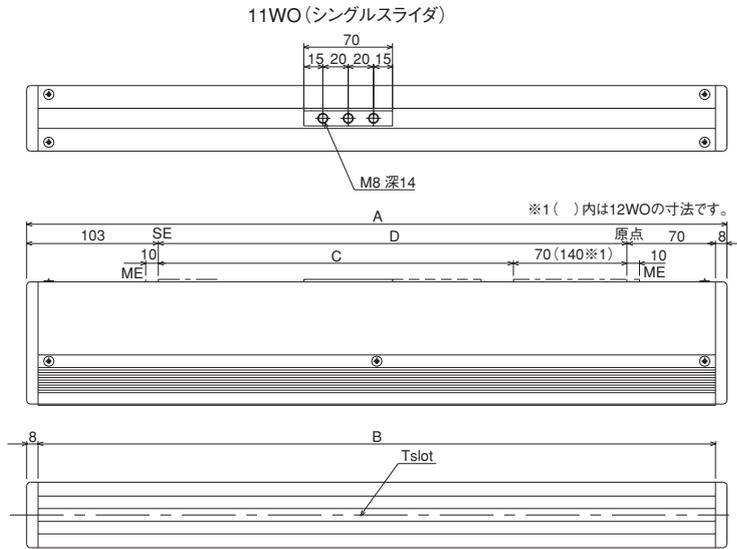
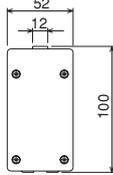
寸法図

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

2次元  
CAD

ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

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



Tslot 寸法図

■ストローク別寸法・質量

FS-11WO-0

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	551	651	851	1051	1251	1751	2251	2751
B	535	635	835	1035	1235	1735	2235	2735
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量(kg)	4.9	5.6	6.7	8.3	9.6	12.9	16.3	19.6
可搬質量(kg)	-							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

FS-12WO-0

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	651	751	951	1151	1351	1851	2351	2851
B	635	735	935	1135	1335	1835	2335	2835
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量(kg)	5.6	6.2	7.6	8.9	10.2	13.6	16.9	20.3
可搬質量(kg)	-							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPB

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISDPB

NS

IF

FS

# FS-LM-400

薄型  
ベルト  
タイプ

高可搬  
仕様

本体幅  
75  
mm

400  
w

■型式項目	FS	—	□	—	□	—	400	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション	—	オプション
	11LM:シングルスライダ仕様 12LM:ダブルスライダ仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート		400:400W		1000:1000mm ↓ 3000:3000mm (100mm 毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照		

\*コントローラは付属しません。  
\*型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS



\*天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は右記表参照)。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

ストロークと最高速度

型式	モータ出力 (W)	スライダ	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	1000 ~ 3000 (100mm毎)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
FS-11LM-①-400-②-T2-③-④	400	シングル	15	水平専用	196	1000~3000 (100mm毎)	1250
FS-12LM-①-400-②-T2-③-④		ダブル	60 (注2)				

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	11LM	12LM	11LM	12LM
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—
2600	—	—	—	—
2700	—	—	—	—
2800	—	—	—	—
2900	—	—	—	—
3000	—	—	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11LM	12LM
原点逆仕様	NM	→2-631	—	—
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	—	—	—
モータ位置勝手違い	R	—	—	—
モータ下付き	U	—	—	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.8N・m Mb: 7.8N・m Mc: 12.7N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安 / Ma、Mb、Mc 方向 300mm 以下  
(※) 基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

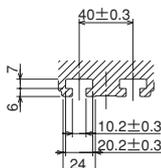
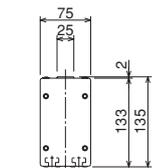
寸法図

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

2次元  
CAD

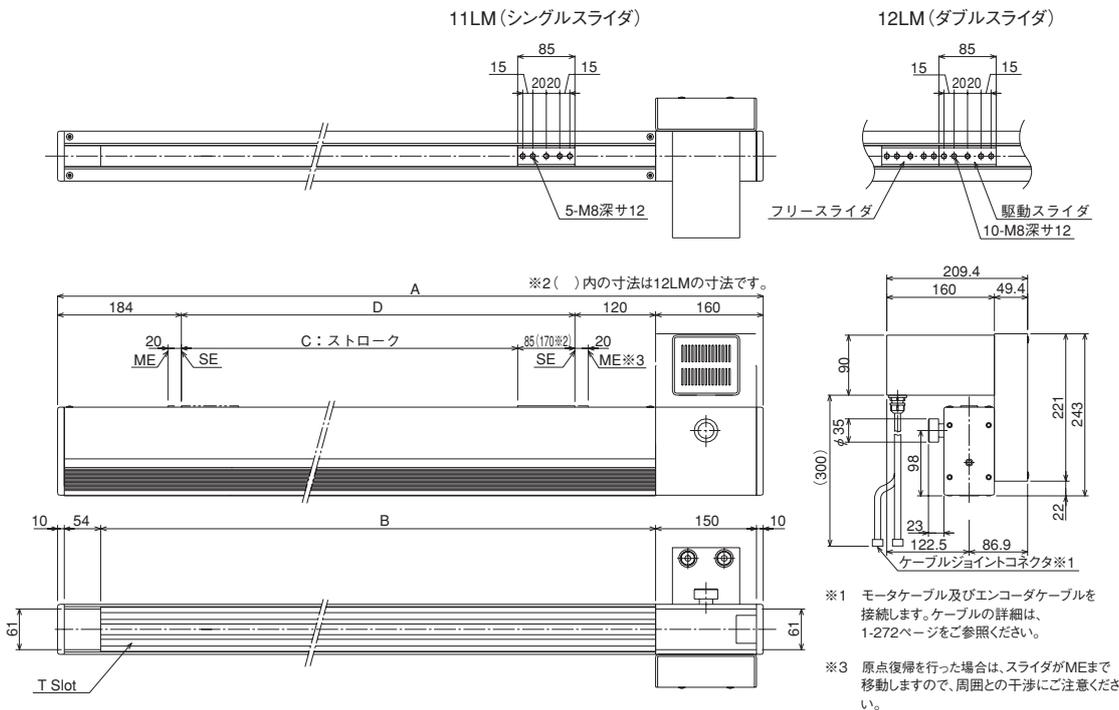
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より65mmのところになります。



Tslot 寸法図

※本体取付方法は1-342ページをご参照ください。



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は、1-272ページをご参照ください。  
※3 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

FS-11LM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1549	2049	2549	3049	3549
B	1325	1825	2325	2825	3325
C	1000	1500	2000	2500	3000
D	1085	1585	2085	2585	3085
質量 (kg)	28	34	40	47	53
可搬質量 (kg)	15				

FS-12LM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1649	2149	2649	3149	3649
B	1425	1925	2425	2925	3425
C	1015	1515	2015	2515	3015
D	1185	1685	2185	2685	3185
質量 (kg)	31	37	43	49	56
可搬質量 (kg)	60				

※ストロークは1000~3000mmまで100mmピッチでご用意しております。  
A~D寸法はストロークが100mm長くなる毎に同様に100mm毎長くなります。

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

# FS-HM-400

薄型  
ベルト  
タイプ

高速  
仕様

本体幅  
75  
mm

400  
W

型式項目	FS	—	□	—	□	—	400	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション	—	オプション
	11HM:シングルスライダ仕様 12HM:ダブルスライダ仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート		400:400W		1000:1000mm ↓ 3000:3000mm (100mm 毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照		

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は右記表参照)。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

## 型式スペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	スライダ	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
FS-11HM-①-400-②-T2-③-④	400	シングル	10	水平専用	127	1000~3000 (100mm毎)
FS-12HM-①-400-②-T2-③-④		ダブル	40 (注2)			

### ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
1000 ~ 3000 (100mm毎)	2000

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	11HM	12HM	11HM	12HM
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—
2600	—	—	—	—
2700	—	—	—	—
2800	—	—	—	—
2900	—	—	—	—
3000	—	—	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11HM	12HM
原点逆仕様	NM	→2-631	—	—
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	—	—	—
モータ位置勝手違い	R	—	—	—
モータ下付き	U	—	—	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.8N・m Mb: 7.8N・m Mc: 12.7N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

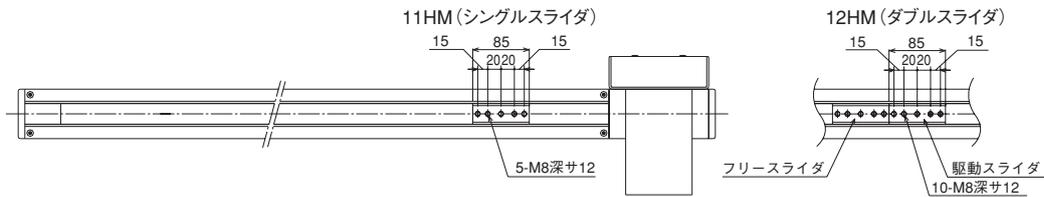
・張出し負荷長の目安 / Ma、Mb、Mc 方向 300mm 以下  
(※) 基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

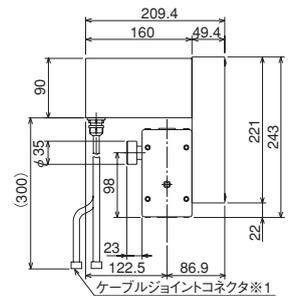
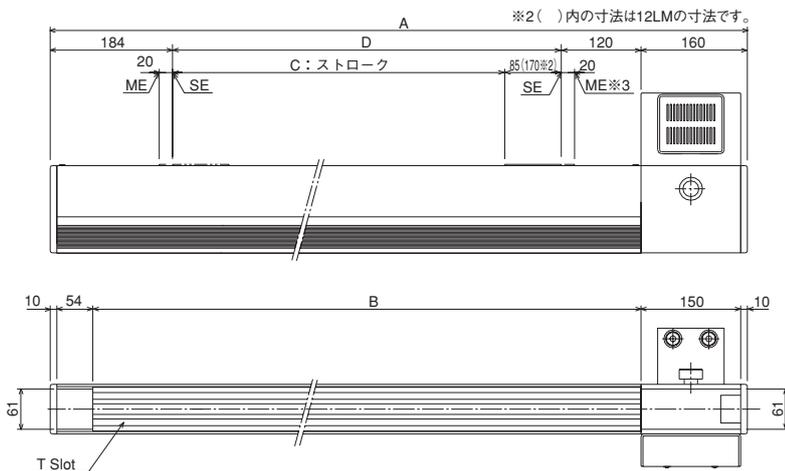
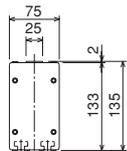
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

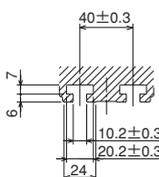


※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より65mmのところになります。



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は、1-272ページをご参照ください。

※3 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。



Tslot 寸法図

※本体取付方法は1-342ページをご参照ください。

■ストローク別寸法・質量

FS-11HM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1549	2049	2549	3049	3549
B	1325	1825	2325	2825	3325
C	1000	1500	2000	2500	3000
D	1085	1585	2085	2585	3085
質量 (kg)	28	34	40	47	53
可搬質量 (kg)	10				

FS-12HM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1649	2149	2649	3149	3649
B	1425	1925	2425	2925	3425
C	1015	1515	2015	2515	3015
D	1185	1685	2185	2685	3185
質量 (kg)	31	37	43	49	56
可搬質量 (kg)	40				

※ストロークは1000~3000mmまで100mmピッチでご用意しております。  
A~D寸法はストロークが100mm長くなる毎に同様に100mm毎長くなります。

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

ガイド  
モジュール  
本体幅  
**75mm**

# FS-LO

■型式項目

<b>FS</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>0</b>	—	<input type="checkbox"/>
シリーズ	—	タイプ	—	モータ種類	—	ストローク
		11LO:シングルスライダ仕様 12LO:ダブルスライダ仕様		0:モータ無し		1000:1000mm } 3000:3000mm (100mm毎)

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS



※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

**POINT**  
選定上の注意

(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-337ページをご参照ください。

型式スペック

リードと可搬質量

ストロークと最高速度

型式	モータ出力 (W)	スライダ	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	1000 ~ 3000 (100mm毎)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
FS-11LO-0-①	-	シングル	-	-	-	1000~3000 (100mm毎)	-
FS-12LO-0-①		ダブル	-	-	-		

記号説明 ①ストローク

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	11LO	12LO
1000	-	-
1100	-	-
1200	-	-
1300	-	-
1400	-	-
1500	-	-
1600	-	-
1700	-	-
1800	-	-
1900	-	-
2000	-	-
2100	-	-
2200	-	-
2300	-	-
2400	-	-
2500	-	-
2600	-	-
2700	-	-
2800	-	-
2900	-	-
3000	-	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	-
駆動方式	-
ロストモーション	-
動的許容モーメント(※)	Ma:8.8N・m Mb:7.8N・m Mc:12.7N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma、Mb、Mc 方向 300mm 以下  
(※) 基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

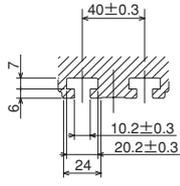
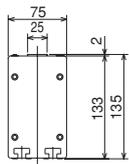
寸法図

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

2次元  
CAD

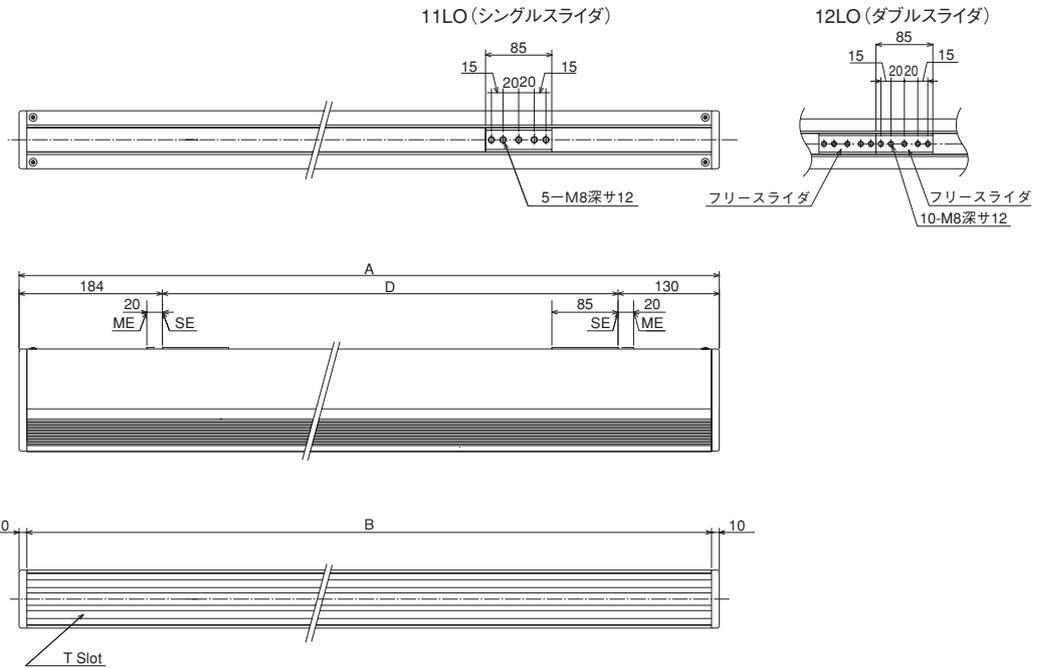
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※許容モーメントオフ  
セット基準位置は、  
スライダワーク取付  
位置より65mmの  
ところになります。



Tslot 寸法図

※本体取付方法は  
1-342ページを  
ご参照ください。



■ストローク別寸法・質量

FS-11LO-0

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1399	1899	2399	2899	3399
B	1379	1879	2379	2879	3379
C	1000	1500	2000	2500	3000
D	1085	1585	2085	2585	3085
質量 (kg)	19	25	31	38	44
可搬質量 (kg)	-				

FS-12LO-0

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1499	1999	2499	2999	3499
B	1479	1979	2479	2979	3479
C	1015	1515	2015	2525	3025
D	1185	1685	2185	2685	3185
質量 (kg)	22	28	34	40	46
可搬質量 (kg)	-				

※ストロークは1000~3000mmまで100mmピッチでご用意しております。  
A~D寸法はストロークが100mm長くなる毎に同様に100mm毎長くなります。

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボ  
タイプ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPB

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISDPB

NS

IF

FS