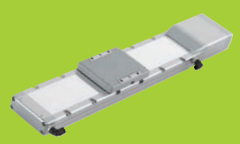
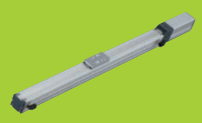
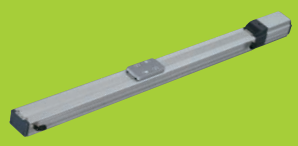
クリーン仕様

RCP6CR
RCP6SCR
RCP5CR
RCP4CR
RCP2CR
RCACR
RCS3CR
RCS2CR
DDACR
ISDBCR/ISPDBCR
SSPDACR
ISDACR/ISPDACR
IXP
IX-NNC

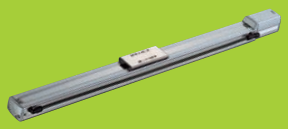
RCP6CR-SA6C


RCP6CR-WSA14C


RCP5CR-SA4C


RCP5CR-SA7C

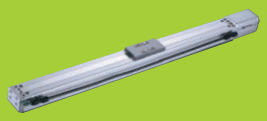
RCP4CR-SA6C

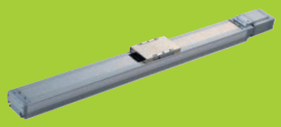

RCP2CR-SS7C

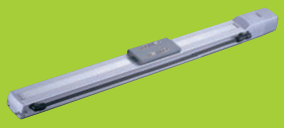
RCP2CR-GRSS

RCP2CR-RTBS/
RTBSL

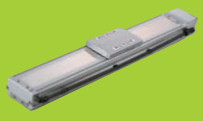
RCP2CR-RTCS/
RTCSL

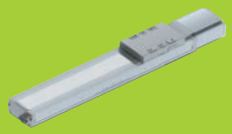

RCACR/RCS2CR
-SA5C

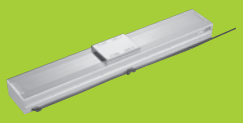

RCS3CR-SA8C


RCS2CR-SS7C

DDACR-LT18C


ISDBCR/ISPDBCR


SSPDACR


ISDACR/ISPDACR

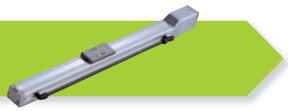
IXP

IX-NNC

性能（スペック）確認			5-15
RCP6CR RCP6SCR パルスモータ	スライダタイプ	RCP6(S)CR-SA4C	5-21
		RCP6(S)CR-SA6C	5-23
		RCP6(S)CR-SA7C	5-25
		RCP6(S)CR-SA8C	5-27
		RCP6(S)CR-WSA10C	5-29
		RCP6(S)CR-WSA12C	5-31
		RCP6(S)CR-WSA14C	5-33
		RCP6(S)CR-WSA16C	5-35
RCP5CR パルスモータ	スライダタイプ	RCP5CR-SA4C	5-37
		RCP5CR-SA6C	5-39
		RCP5CR-SA7C	5-41
RCP4CR パルスモータ	スライダタイプ	RCP4CR-SA3C	5-43
		RCP4CR-SA5C	5-45
		RCP4CR-SA6C	5-47
		RCP4CR-SA7C	5-49
RCP2CR パルスモータ	グリッパタイプ	RCP2CR-GRSS	5-51
		RCP2CR-GRLS	5-53
		RCP2CR-GRS	5-55
		RCP2CR-GRM	5-57
		RCP2CR-GR3SS	5-59
		RCP2CR-GR3SM	5-61
	ロータリタイプ	RCP2CR-RTBS/RTBSL	5-63
		RCP2CR-RTCS/RTCSL	5-65
		RCP2CR-RTB/RTBL	5-67
		RCP2CR-RTC/RTCL	5-69
		RCP2CR-RTBB/RTBBL	5-71
		RCP2CR-RTCB/RTCBL	5-73
RCACR サーボモータ 24V	スライダタイプ	RCACR-SA4C	5-75
		RCACR-SA5C	5-77
		RCACR-SA6C	5-79
RCS3CR サーボモータ200V	スライダタイプ	RCS3CR/ RCS3PCR-SA8C	5-81
		RCS3CR/ RCS3PCR-SS8C	5-83
RCS2CR サーボモータ 200V	スライダタイプ	RCS2CR-SA4C	5-85
		RCS2CR-SA5C	5-87
		RCS2CR-SA6C	5-89
		RCS2CR-SA7C	5-91
DDACR ダイレクトドライブモータ	ロータリタイプ	DDACR-LT18C	5-93
		DDACR-LH18C	5-95
ISDBCR/ ISPDBCR サーボモータ 200V	高性能タイプ	ISDBCR/ ISPDBCR-S	5-97
		ISDBCR/ ISPDBCR-M-100	5-99
		ISDBCR/ ISPDBCR-M-200	5-101
		ISDBCR/ ISPDBCR-MX-200	5-103
		ISDBCR/ ISPDBCR-L-200	5-105
		ISDBCR/ ISPDBCR-L-400	5-107
		ISDBCR/ ISPDBCR-LX-200	5-109
		ISDBCR/ ISPDBCR-LX-400	5-111
	静電気対策タイプ	ISDBCR/ ISPDBCR-S-□□□-ESD	5-113
		ISDBCR/ ISPDBCR-M-□□□-ESD	5-115
		ISDBCR/ ISPDBCR-L-□□□-ESD	5-117
SSPDACR サーボモータ200V	高剛性タイプ	SSPDACR-S-200	5-119
		SSPDACR-M-400	5-121
		SSPDACR-L-750	5-123
ISDACR/ ISPDACR サーボモータ 200V	標準タイプ	ISDACR/ ISPDACR-W-600	5-125
		ISDACR/ ISPDACR-W-750	5-127
		ISDACR/ ISPDACR-WX-600	5-129
		ISDACR/ ISPDACR-WX-750	5-131
IXP パルスモータ	スカラタイプ	IXP-3C3515/4C3515	5-133
		IXP-3C4515/4C4515	5-135
		IXP-3C5520/4C5520	5-137
		IXP-3C6520/4C6520	5-139
IX-NNC サーボモータ 200V	スカラタイプ	IX-NNC1205	5-141
		IX-NNC1505	5-143
		IX-NNC1805	5-145
		IX-NNC2515H	5-147
		IX-NNC3515H	5-149
		IX-NNC50□□H	5-151
		IX-NNC60□□H	5-153
		IX-NNC70□□H	5-155
		IX-NNC80□□H	5-157
注意事項			5-159
オプション			5-161

性能(スペック)確認

クリーン仕様



クリーン仕様はワークの搬送及び位置決めに使用されますが、
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。

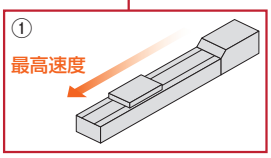
【例】

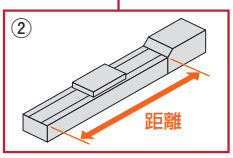
ストローク(mm)と最高速度(mm/s)

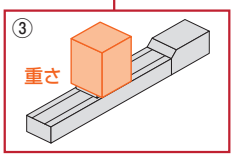
※帯の長さ=ストローク　※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈　〉は垂直使用の場合

ストローク(mm)	25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900	1000	1100	リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 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。
(薄紫色:ダイレクトドライブモーター、紺色:スカラロボット、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。詳細は本カタログ 1-327ページをご参照ください。

スライダタイプ

クリーン仕様

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※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 25mm / 50 / 100 / 150 / 200 / 250 / 300 / 350 / 400 / 450 / 500 / 550 / 600 / 700 / 800 / 900 / 1000 / 1100	リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	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
RCP6(S)CR		1260 / 1060 875	16	7	1.5			RCP6(S)CR-SA4C	—	5-21
		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		⊖24V	RCP6(S)CR-SA6C	—	5-23
		900 / 885 735 620 535 405 315	12	28	2.5		⊜100V～⊜230V			
		450 / 435 365 305 265 200 155	6	32	6					
		225 / 215 180 150 130 100 75	3	40	16					
		1200 / 965 760	24	37	3			RCP6(S)CR-SA7C	—	5-25
		980〈840〉 / 965〈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					
		1200〈850〉 / 1155〈850〉 940〈850〉 780 660	30	28	3		⊖24V	RCP6(S)CR-SA8C	—	5-27
		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	WA				
		840 / 775 660	16	4	—			RCP6(S)CR-WSA10C	—	5-29
		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					
		800 / 650 520	20	12	—		⊖24V	RCP6(S)CR-WSA12C	—	5-31
		600 / 465 355 285	12	25	—		⊜100V～⊜230V			
		450〈400〉 / 435〈400〉 365 310 265 230 175 140	6	40	9					
		225 / 215 180 150 130 115 85 70	3	60	18					
		700 / 665	24	25	—			RCP6(S)CR-WSA14C	—	5-33
		560 / 550 440	16	50	—					
		420〈350〉 / 400〈350〉 350 270 215	8	65	14					
		210〈175〉 / 200〈175〉 170 135 105	4	80	26					
		720 / 715 590 490 415	20	50	—		⊖24V	RCP6(S)CR-WSA16C	—	5-35
		450〈240〉 / 440〈240〉 355〈240〉 290〈240〉 240 205	10	70	15					
		195〈170〉 / 175〈170〉 145 120 100	5	100	50					

※〈　〉内は垂直使用の場合

WA = バッテリレスアブソ

⊖=DC(直流) ⊜=AC(交流)

クリーン仕様

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※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 25mm / 50 / 100 / 150 / 200 / 250 / 300 / 350 / 400 / 450 / 500 / 550 / 600 / 700 / 800 / 900 / 1000 / 1100	リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	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
RCP5CR		1260 / 1060 875	16	4	1			RCP5CR-SA4C	—	5-37
		785 / 675 555	10	10	2.25					
		390 / 330 275	5	12	4.5					
		195 / 165 135	2.5	12	9					
		1440〈1280〉 / 1335〈1280〉 1130 970 735 575	20	10	1	WA	⊖24V	RCP5CR-SA6C	—	5-39
		900 / 885 735 620 535 405 315	12	15	2.5		⊜100V～⊜230V			
		450 / 435 365 305 265 200 155	6	25	6					
		225 / 215 180 150 130 100 75	3	25	16					
		1200 / 1000 785	24	20	3			RCP5CR-SA7C	—	5-41
		980〈840〉 / 875〈840〉 660 520	16	40	8					
		490 / 430 325 255	8	45	16					
		245〈210〉 / 215〈210〉 160 125	4	45	25					

※〈　〉内は垂直使用の場合

WA = バッテリレスアブソ

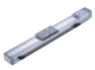
⊖=DC(直流) ⊜=AC(交流)

性能(スペック)確認

スライダタイプ

クリーン仕様

ストローク(mm)と最高速度(mm/s)
※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

シリーズ	外観	25mm	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900	1000	1100	リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	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
RCP4CR		420																		6	3	1.5	I	⊖24V / ∼100V 〜 ∼230V	RCP4CR-SA3C	—	5-43
		280																		4	5	2.5					
		140																		2	8	3.5					
			1440〈1280〉										1225	1045	785	610				20	6.5	1			RCP4CR-SA5C	—	5-45
			900									795	665	570	425	330				12	9	2.5					
			450									395	335	285	215	165				6	18	6					
			225									195	165	140	105	80				3	20	12					
			1440〈1280〉										1230	1045	785	615				20	10	1			RCP4CR-SA6C	—	5-47
			900									795	670	570	430	335				12	15	2.5					
			450									395	335	285	215	165				6	25	6					
			225									195	165	140	105	80				3	25	12					
			1200												1010	790				24	20	3			RCP4CR-SA7C	—	5-49
			980〈840〉											865〈840〉	655	515				16	40	8					
			490											430	325	255				8	45	16					
			245〈210〉											215〈210〉	160	125				4	45	25					
RCACR			665																	10	4	1	I / A / WA	⊖24V	RCACR-SA4C	—	5-75
			330																	5	6	2.5					
			165																	2.5	8	4.5					
			1300〈800〉																	20	2	0.5			RCACR-SA5C	—	5-77
			800									760								12	4	1					
			400									380								6	8	2					
			200									190								3	12	4					
			1300〈800〉										1160〈800〉	990〈800〉						20	3	0.5			RCACR-SA6C	—	5-79
			800									760	640	540						12	6	1.5					
			400									380	320	270						6	12	3					
			200									190	160	135						3	18	6					
RCS3CR			1800												1510	1190	960	790	660	30	8	2	I / A / WA	∼100V / ∼200V	RCS3CR-SA8C (100W)	—	5-81
			1200												1010	790	640	530	440	20	20	4					
			600												500	390	320	260	220	10	40	8					
			300												250	190	160	130	110	5	80	16					
			1800												1510	1190	960	790	660	30	12	3			RCS3CR-SA8C (150W)	—	
			1200												1010	790	640	530	440	20	30	6					
			600												500	390	320	260	220	10	60	12					
			1800												1460	1155	935	775		30	8	2			RCS3CR-SS8C (100W)	—	5-83
			1200												970	770	625	515		20	20	4					
			600												485	385	310	255		10	40	8					
			300												240	190	150	125		5	80	16					
			1800												1460	1155	935	775		30	12	3			RCS3CR-SS8C (150W)	—	
			1200												970	770	625	515		20	30	6					
			600												485	385	310	255		10	60	12					
RCS2CR			665																	10	4	1	I / A / WA	∼100V / ∼200V	RCS2CR-SA4C	—	5-85
			330																	5	6	2.5					
			165																	2.5	8	4.5					
			1300〈800〉																	20	2	0.5			RCS2CR-SA5C	—	5-87
			800									760								12	4	1					
			400									380								6	8	2					
			200									190								3	12	4					
			1300〈800〉										1160〈800〉	990〈800〉						20	3	0.5			RCS2CR-SA6C	—	5-89
			800									760	640	540						12	6	1.5					
			400									380	320	270						6	12	3					
			200									190	160	135						3	18	6					
			800												640	480				16	12	3			RCS2CR-SA7C	—	5-91
			400												320	240				8	25	6					
			200												160	120				4	40	12					

※〈　〉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)　∼ =AC(交流)

単軸ロボット

クリーン仕様

ストローク(mm)と最高速度(mm/s)　※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(mm)　600　700　800　900　1000　1100　1200　1300　1400　1500　1600　1700　1800　1900　2000　2100　2200　2300　2400　2500

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) 水平	可搬質量(kg) 垂直	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
ISDBCR ISPDBCR		960 795 610 480	16	13	3	WA	100V 200V	IS(P)DBCR-S	—	5-97
		480 400 305 240	8	27	6					
		240 200 150 120	4	55	14					
		1800 1440 1150 935 780 660	30	15	2			IS(P)DBCR-M-100	—	5-99
		1200 960 765 625 520 440	20	23	4					
		600 480 380 310 260 220	10	45	10					
		300 240 190 155 130 110	5	85	20					
		1800 1440 1150 935 780 660	30	30	6			IS(P)DBCR-M-200	—	5-101
		1200 960 765 625 520 440	20	45	10					
		600 480 380 310 260 220	10	90	20					
		300 240 190 155 130 110	5	110	40					
		1800 1650 1500 1425 1200 1050 900 825 750 675	30	30	—			IS(P)DBCR-MX-200	—	5-103
		1200 1100 1000 950 800 700 600 550 500 450	20	45	—					
		1800 1540 1290 1095 940 815	40	15	2.5			IS(P)DBCR-L-200	—	5-105
		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			IS(P)DBCR-L-400	—	5-107
		1200 1165 940 770 645 545 470 410	20	90	20					
		600 585 470 385 320 275 235 205	10	120	40					
		1800 1660 1480 1300 1180 1080 980 880 820 740 680	40	15	—			IS(P)DBCR-LX-200	—	5-109
		1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 410 370 340	20	45	—					
		1800 1660 1480 1300 1180 1080 980 880 820 740 680	40	40	—			IS(P)DBCR-LX-400	—	5-111
		1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 410 370 340	20	90	—					
ISDBCR -ESD ISPDBCR -ESD		960 795 610 480	16	13	3	WA	100V 200V	IS(P)DBCR-S-60 -□□□-ESD	—	5-113
		480 400 305 240	8	27	6					
		240 200 150 120	4	55	14					
		1800 1440 1150 935 780 660	30	15	2			IS(P)DBCR-M-100 -□□□-ESD	—	5-115
		1200 960 765 625 520 440	20	23	4					
		600 480 380 310 260 220	10	45	10					
		300 240 190 155 130 110	5	85	20					
		1800 1440 1150 935 780 660	30	30	6			IS(P)DBCR-M-200 -□□□-ESD	—	
		1200 960 765 625 520 440	20	45	10					
		600 480 380 310 260 220	10	90	20					
		300 240 190 155 130 110	5	110	40					
		1800 1540 1290 1095 940 815	40	15	2.5			IS(P)DBCR-L-200 -□□□-ESD	—	5-117
		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			IS(P)DBCR-L-400 -□□□-ESD	—	
		1200 1165 940 770 645 545 470 410	20	90	20					
		600 585 470 385 320 275 235 205	10	120	40					
SSPDACR		1600 1290 1040 860 720 610	30	30	4	I A	100V 200V	SSPDACR-S-200 -□□□	—	5-119
		1100 1090 860 690 570 480 400	20	45	6					
		600 540 430 340 280 240 200	10	90	12					
		1600 1410 1180 1010 880 760	40	45	6			SSPDACR-M-400 -□□□	—	5-121
		1100 1040 850 700 590 500 440 380	20	90	12					
		600 520 420 350 290 250 220 190	10	120	25					
		1600 1550 1340 1170 1040	50	60	12			SSPDACR-L-750 -□□□	—	5-123
		1100 1060 900 770 670 580 520	25	120	25					

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

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

~ =AC(交流)

性能(スペック)確認

単軸ロボット

クリーン仕様

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※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	リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	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
ISDACR ISPDACR		2000 (1965 1605 1335 1130 970 840)	40	60	14	I A	~100V ~200V	IS(P)DACR-W-600	—	5-125
		1000 (980 800 665 565 485 420)	20	120	29					
		500 (490 400 330 280 240 210)	10	150	60					
		2000 (1780 1525 1320)	50	60	14			IS(P)DACR-W-750	—	5-127
		1250 (1050 890 760 660)	25	120	29					
		2000 (1965 1725 1530 1365～1005 915～655)	40	60	—			IS(P)DACR-WX-600	—	5-129
		1000 (980 860 765 680～500 455～325)	20	120	—					
		2000 (2000～1580 1440～1035)	50	60	—			IS(P)DACR-WX-750	—	5-131
		1250 (1200 1075～790 720～515)	25	120	—					

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

I = インクリメンタル　A = アブソリュート　~=AC(交流)

グリッパタイプ

クリーン仕様

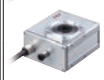
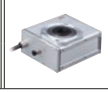
シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク　※帯の中の数字=ストローク別の最高速度	最大把持力(N)	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格		掲載ページ
RCP2CR		8mm: 78	14	I	⊖24V ~100V～~230V	RCP2CR-GRSS	—	5-51
		180度: 600	6.4			RCP2CR-GRLS	—	5-53
		10: 33	21			RCP2CR-GRS	—	5-55
		14: 36	80			RCP2CR-GRM	—	5-57
		10: 40	22			RCP2CR-GR3SS	—	5-59
		14: 50	102			RCP2CR-GR3SM	—	5-61

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

I = インクリメンタル　⊖=DC(直流)　~=AC(交流)

ロータリタイプ

クリーン仕様

シリーズ	外観	揺動角度(度)と最高速度(度/s) 300度	330	360	最大トルク(N)	許容慣性モーメント(kg·m²)	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BかCが入ります。		掲載ページ
DDACR				1800	25.2	0.6	AI AM	200V	DDACR-LT18C	—	5-93
				1440	75	1.8			DDACR-LH18C	—	5-95
RCP2CR			400		0.24	0.0023			RCP2CR-RT□S	—	5-63 5-65
			266		0.36	0.0035					
				400	0.24	0.0023			RCP2CR-RT□SL	—	
				266	0.36	0.0035					
			600		1.1	0.01	I	24V 100V ~ 230V	RCP2CR-RT□	—	5-67 5-69
			400		1.7	0.015					
				600	1.1	0.01			RCP2CR-RT□L	—	
				400	1.7	0.015					
			600		3.0	0.02			RCP2CR-RT□B	—	5-71 5-73
			400		4.6	0.03					
				600	3.0	0.02			RCP2CR-RT□BL	—	
				400	4.6	0.03					

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

スカラロボット

クリーン仕様

シリーズ	軸数	外観	アーム長(mm)と合成最高速度(mm/s) ※帯の長さ=アーム長　※帯の中の数字=第1/第2アーム長の最高速度 120mm	150	180	250	350	500	600	700	800	標準サイクルタイム(sec)	可搬質量(kg) 定格	最大	上下軸ストローク(mm) 標準	オプション	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
IXP (パワーコンスカラ)	3軸						2399					0.76	1	3	150	—	WA	100V ~ 230V	IXP-3C3515	—	5-133
	4軸						2399					0.76	1	3	150	—			IXP-4C3515	—	
	3軸						2194					0.74	1	3	150	—			IXP-3C4515	—	5-135
	4軸						2194					0.74	1	3	150	—			IXP-4C4515	—	
	3軸							2501				0.79	2	6	200	—			IXP-3C5520	—	5-137
	4軸							2501				0.79	2	6	200	—			IXP-4C5520	—	
	3軸								2314			0.93	2	6	200	—			IXP-3C6520	—	5-139
	4軸								2314			0.93	2	6	200	—			IXP-4C6520	—	
IX	4軸		2053									0.38	0.2	1	50	—	A	200V	IX-NNC1205	—	5-141
				2304								0.38	0.2	1	50	—			IX-NNC1505	—	5-143
					2555							0.41	0.2	1	50	—			IX-NNC1805	—	5-145
						3191						0.44	1	3	150	—			IX-NNC2515H	—	5-147
							4042					0.46	1	3	150	—			IX-NNC3515H	—	5-149
								6381				0.41	2	10	200	300			IX-NNC5020(5030)H	—	5-151
									7232			0.45	2	10	200	300			IX-NNC6020(6030)H	—	5-153
										7010		0.45	5	20	200	400			IX-NNC7020(7040)H	—	5-155
											7586	0.46	5	20	200	400			IX-NNC8020(8040)H	—	5-157

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

A = アブソリュート　WA = バッテリレスアブソ　=AC(交流)

RCP6(S)CR-SA4C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 40mm | 24V パルスモータ

■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
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	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。

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

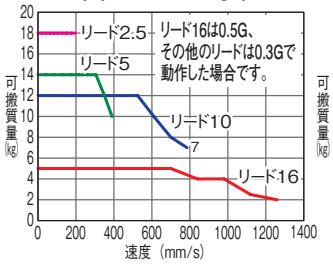
POINT 選定上の注意

(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ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種の押付け力をご確認ください。

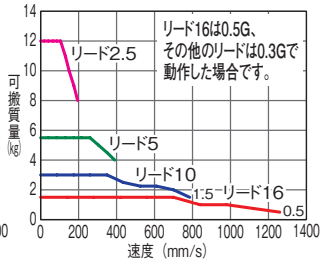
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)CR-SA4C 水平

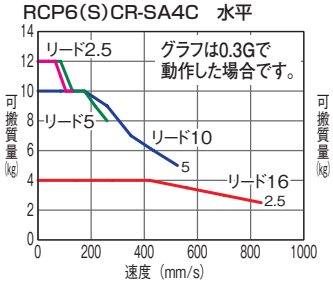


RCP6(S)CR-SA4C 垂直

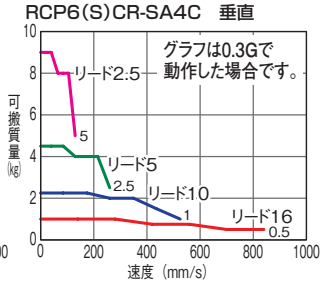


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)CR-SA4C 水平



RCP6(S)CR-SA4C 垂直



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 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク(mm)
RCP6(S)CR-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)CR-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)CR-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)CR-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/吸引量

(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 5-161	–
指定グリス塗布仕様	**G3/G4**	→ 5-163	–
高精度仕様(※1)	**HPR**	→ 5-163	–
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	–
吸引用継手勝手違い	**VR**	→ 5-167	–
ダブルスライダ仕様(※2)	**W**	→ 5-167	–

(※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

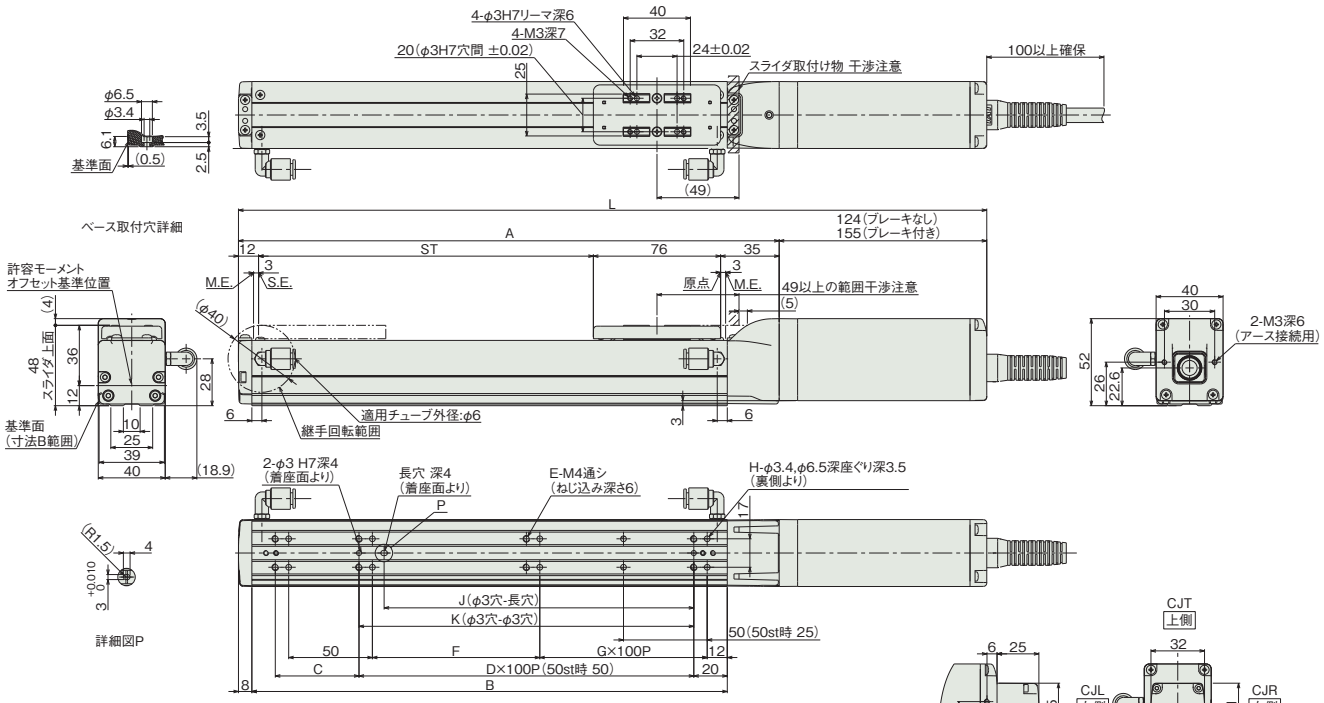
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13.0N·m Mb方向18.6N·m Mc方向25.3N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向5.0N·m Mb方向7.1N·m Mc方向9.7N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

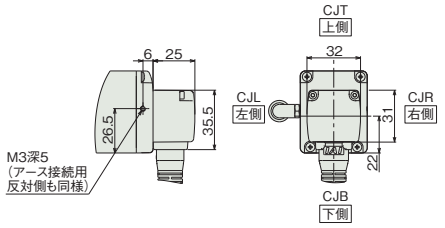
・張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb・Mc方向:150mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様(リード2.5、5、10)の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

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
2次元CAD 3次元CAD

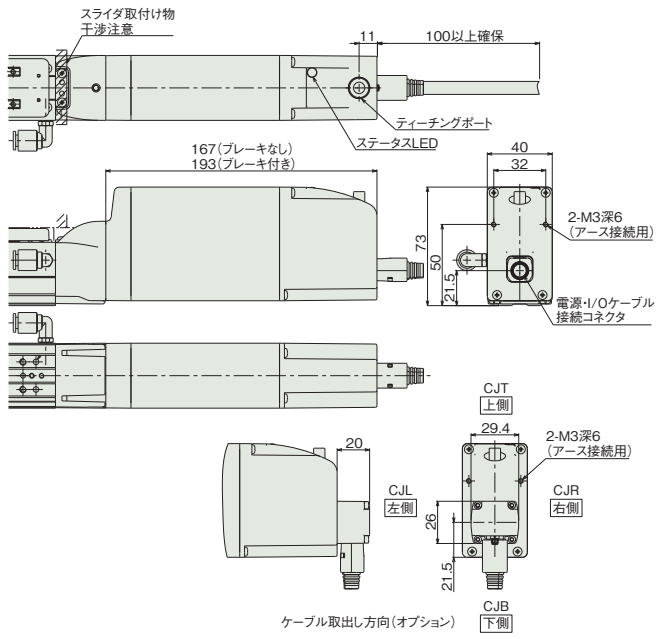
※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド





ケーブル取出し方向(オプション)

■RCP6SCR-SA4C



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6CR	ブレーキ無	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
		ブレーキ有	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778
	RCP6SCR	ブレーキ無	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790
		ブレーキ有	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816
A			173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
B			134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C			50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D			–	1	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)	RCP6CR	ブレーキ無	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	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	2.1
	RCP6SCR	ブレーキ無	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1
		ブレーキ有	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

②適応コントローラ

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP CompoNet SSCNETⅢ/H	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

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。

RCP6(S)CR-SA6C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 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
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	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。

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

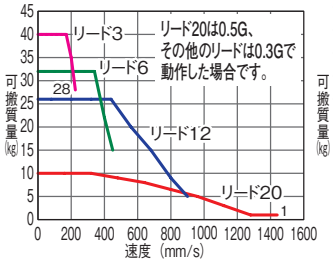
POINT 選定上の注意

(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ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種の押付け力をご確認ください。
(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。

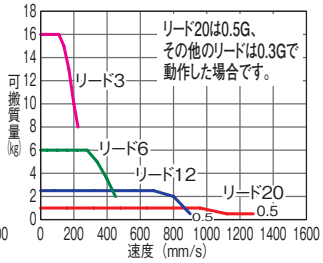
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)CR-SA6C 水平

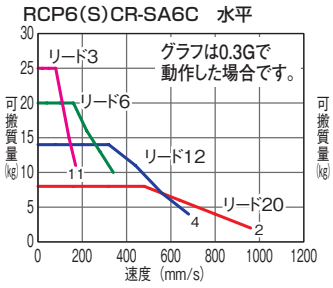


RCP6(S)CR-SA6C 垂直

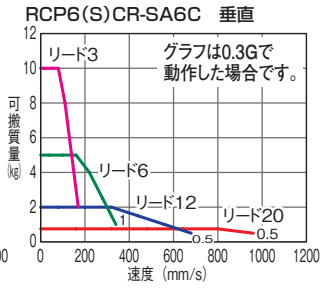


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)CR-SA6C 水平



RCP6(S)CR-SA6C 垂直



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 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク(mm)
RCP6(S)CR-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	0.75	
RCP6(S)CR-SA6C-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)CR-SA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	32	6	
		高出力無効	20	5	
RCP6(S)CR-SA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	40	16	
		高出力無効	25	10	

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/吸引量

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~400(50mm毎)	450(mm)	500(mm)	550(mm)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)	吸引量(N ℓ/min)
20	高出力有効	1440<1280>		1335<1280>	1130	970	840	735	650	575	100
	高出力無効	960					840	735	650	575	
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315	70
	高出力無効	680			620	535	460	405	355	315	
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155	30
	高出力無効	340			305	265	230	200	175	155	
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	15
	高出力無効	170			150	130	115	100	85	75	

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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**	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→5-161	–
指定グリス塗布仕様	**G3/G4**	→5-163	–
高精度仕様(※1)	**HPR**	→5-163	–
原点逆仕様	**NM**	→5-164	–
吸引用継手勝手違い	**VR**	→5-167	–
ダブルスライダ仕様(※2)	**W**	→5-167	–

(※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

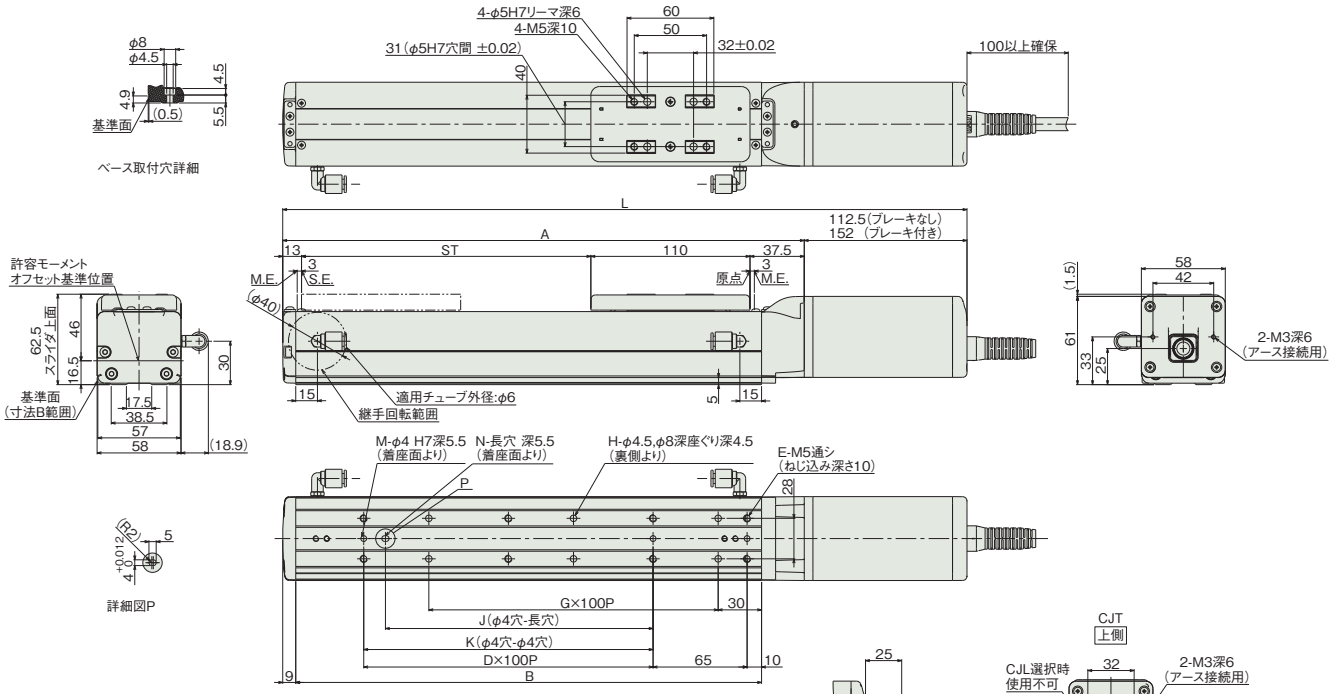
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向48.5N·m Mb方向69.3N·m Mc方向103N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

・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。

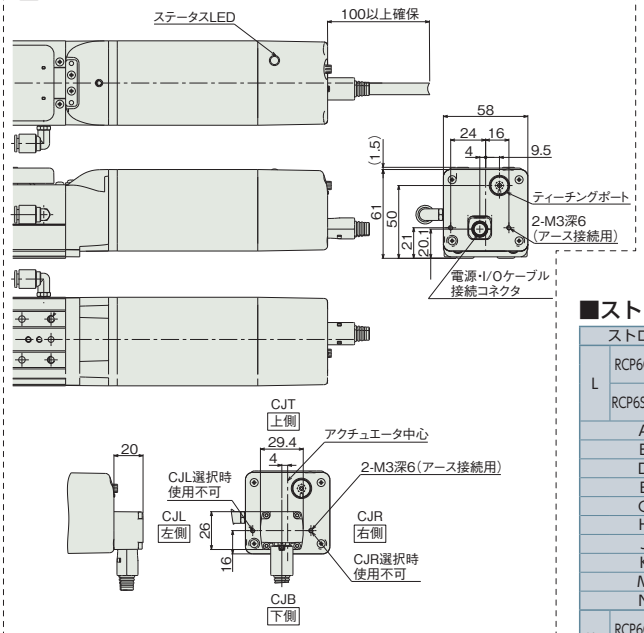
寸法図

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



■RCP6SCR-SA6C



■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	RCP6CR	ブレーキ無	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073
		ブレーキ有	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
	RCP6SCR	ブレーキ無	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
		ブレーキ有	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
A			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
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)	RCP6CR	ブレーキ無	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
		ブレーキ有	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
	RCP6SCR	ブレーキ無	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
		ブレーキ有	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	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CANopen, CompoNet, SSCNET III/H	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V	この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6	DC24V	–	–	●		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。

RCP6(S)CR-SA7C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 70mm | 24V パルスモータ

■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
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	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。

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

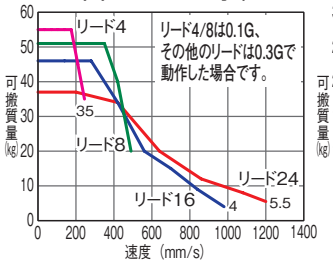
POINT 選定上の注意

(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ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種の押付け力をご確認ください。
(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。

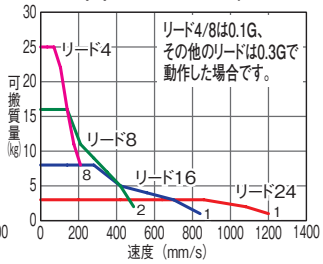
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)CR-SA7C 水平

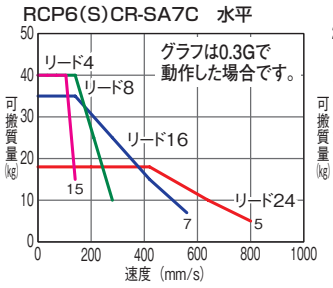


RCP6(S)CR-SA7C 垂直

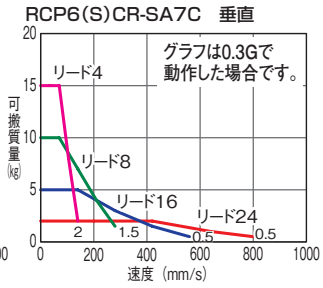


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)CR-SA7C 水平



RCP6(S)CR-SA7C 垂直



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 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク(mm)
RCP6(S)CR-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	2	
RCP6(S)CR-SA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	46	8	
		高出力無効	35	5	
RCP6(S)CR-SA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	51	16	
		高出力無効	40	10	
RCP6(S)CR-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/吸引量

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~500(50mm毎)	550(mm)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)	吸引量(Nℓ/min)
24	高出力有効	1200			1095	965	850	760	90
	高出力無効	800						760	
16	高出力有効	980<840>	965<840>	830	720	635	560	500	70
	高出力無効	560						500	
8	高出力有効	490	475	410	355	315	275	245	40
	高出力無効	280					275	245	
4	高出力有効	245<210>	235<210>	205	175	155	135	120	30
	高出力無効	140					135	120	

< >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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→5-161	–
指定グリス塗布仕様	G3/G4	→5-163	–
高精度仕様(※1)	HPR	→5-163	–
原点逆仕様	NM	→5-164	–
吸引用継手勝手違い	VR	→5-167	–
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→5-167	–

(※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

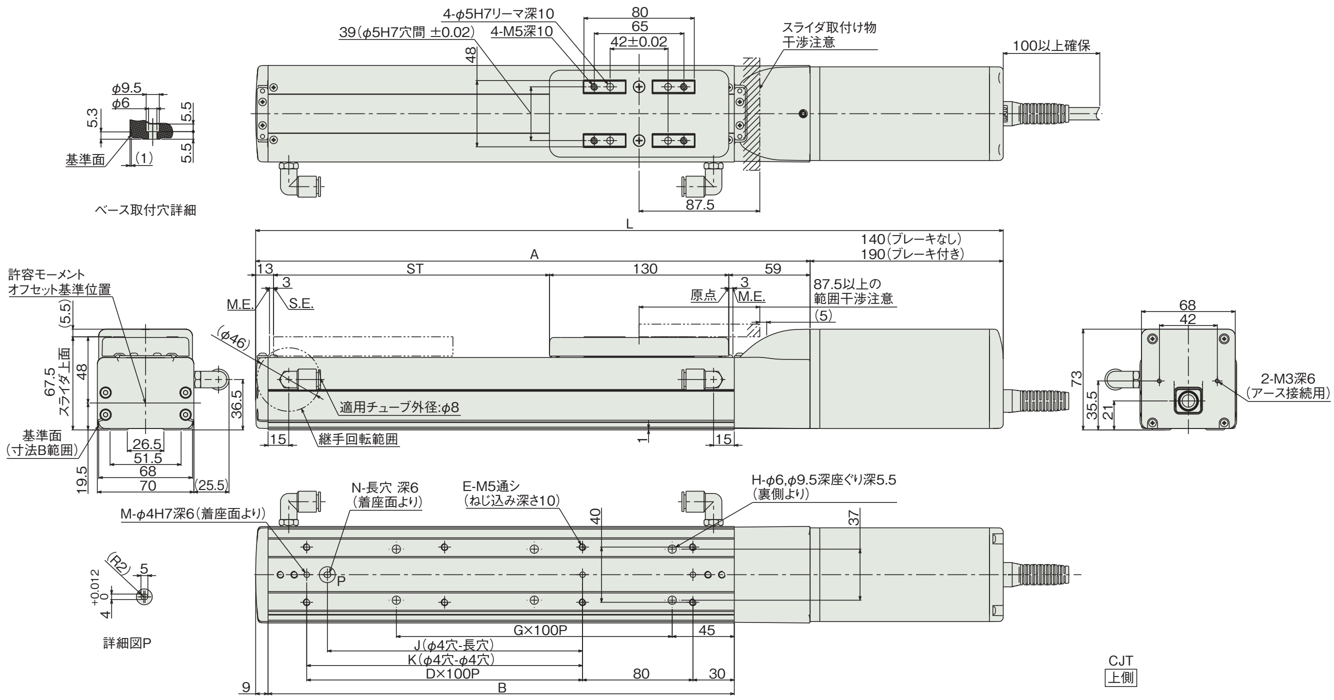
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向115N・m Mb方向115N・m Mc方向229N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向44.7N・m Mb方向44.7N・m Mc方向89.1N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

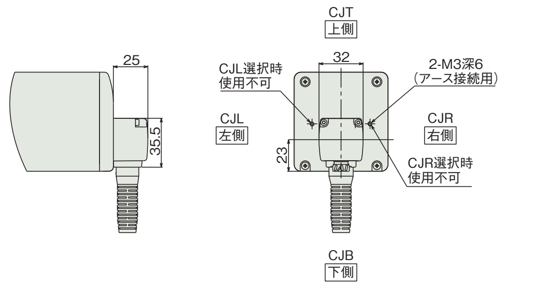
・張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下、Mb・Mc方向:300mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様(リード4、8)の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

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
2次元CAD 3次元CAD

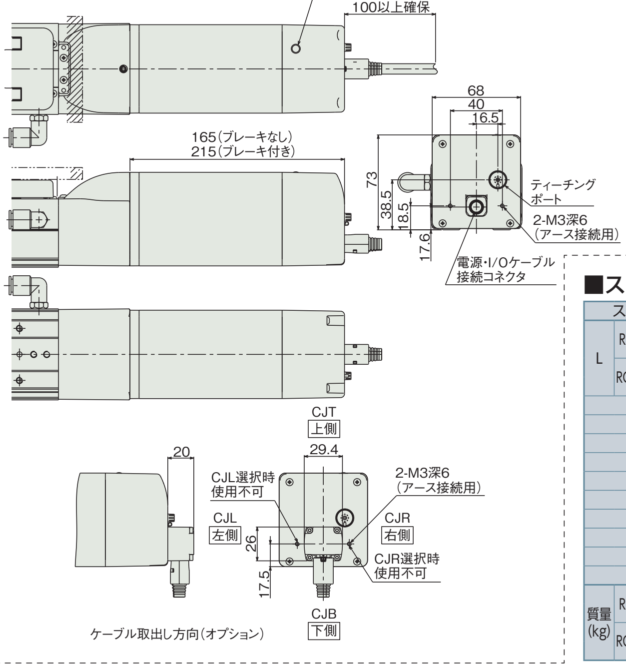
※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド





ケーブル取出し方向（オプション）

■RCP6SCR-SA7C



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	RCP6CR	ブレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142
		ブレーキ有	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192
	RCP6SCR	ブレーキ無	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167
		ブレーキ有	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217
A			252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002
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)	RCP6CR	ブレーキ無	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
		ブレーキ有	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
	RCP6SCR	ブレーキ無	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
		ブレーキ有	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, CC-Link, PROFIBUS, CompoNet, MECHATROLINK, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFINET, SSCNETIII/H 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。

RCP6(S)CR-SA8C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 85mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — SA8C — WA — 56SP — □ — □ — □ — □ — □ — □

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
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	56SP:高推力パルスモータ 56□サイズ	30:30mm 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

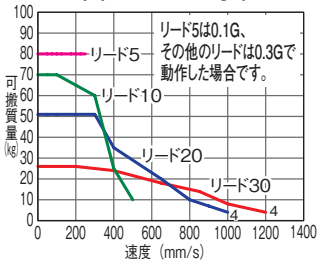
POINT 選定上の注意

(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ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種の押付け力をご確認ください。

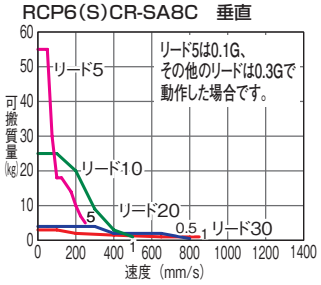
■速度と可搬質量の相関図

PCON接続

RCP6(S)CR-SA8C 水平



RCP6(S)CR-SA8C 垂直



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

■ストロークと最高速度/吸引量 (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)	吸引量 (N ℓ/min)
30	1200 <850>			1155 <850>	1040 <850>	940 <850>	855 <850>	780	715	660	160
20	1000 <800>	950 <800>	860 <800>	770	695	630	570	520	480	440	110
10	500	480	430	385	345	310	285	260	235	220	60
5	250	240	215	190	175	155	140	130	120	110	30

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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	①ストローク (mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 5-161	–
指定グリス塗布仕様	G3/G4	→ 5-163	–
高精度仕様(※1)	HPR	→ 5-163	–
原点逆仕様	NM	→ 5-164	–
吸引用継手勝手違い	VR	→ 5-167	–
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ 5-167	–

(※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

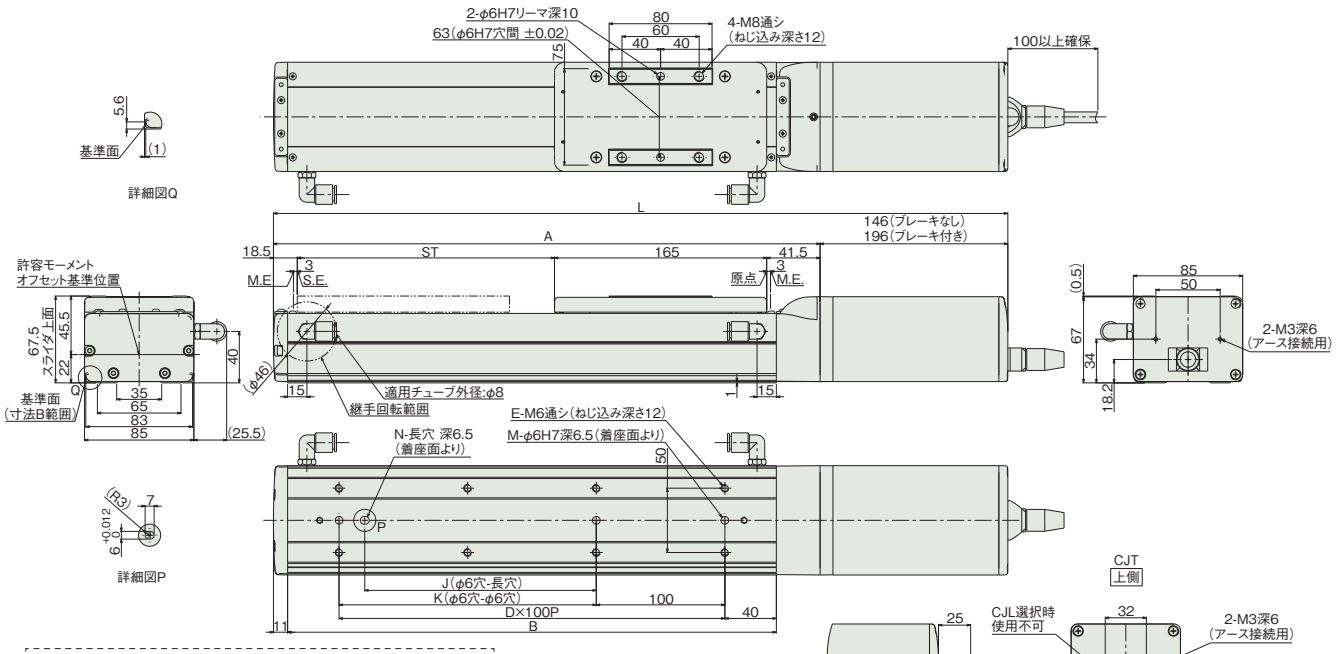
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向219N・m Mb方向219N・m Mc方向414N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向77.0N・m Mb方向77.0N・m Mc方向146N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

・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。

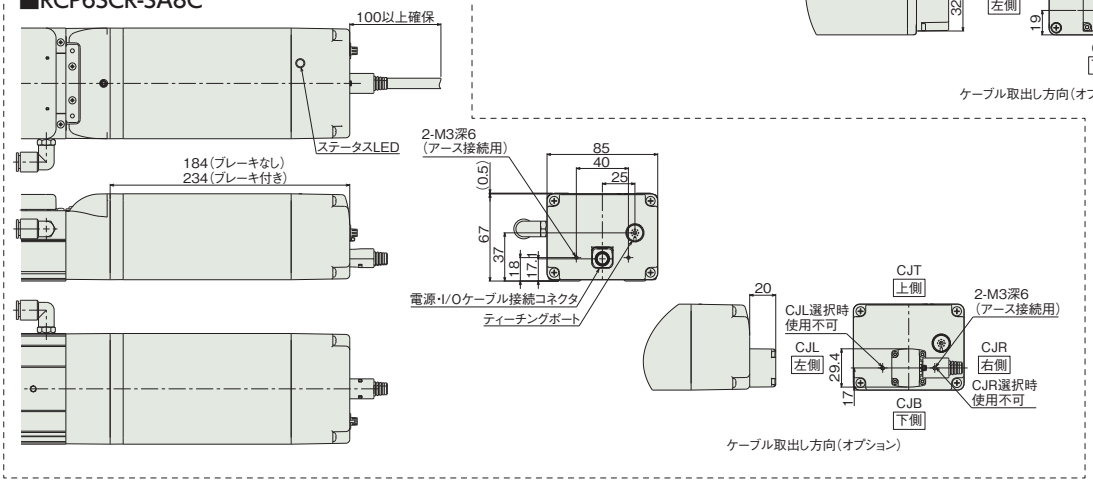
寸法図

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
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



■RCP6SCR-SA8C



■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	RCP6CR	ブレーキ無	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471
		ブレーキ有	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521
	RCP6SCR	ブレーキ無	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509
		ブレーキ有	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)	RCP6CR	ブレーキ無	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
		ブレーキ有	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
	RCP6SCR	ブレーキ無	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
		ブレーキ有	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			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

RCP6(S)CR-WSA10C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 100mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — WSA10C — 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
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	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。

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

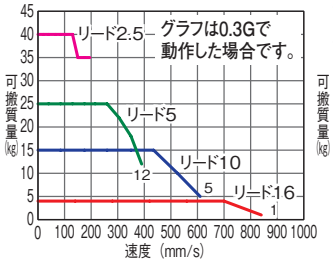
POINT 選定上の注意

(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、1-421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ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種の押付け力をご確認ください。

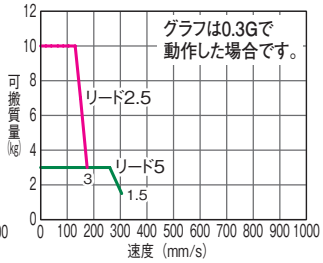
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)CR-WSA10C 水平

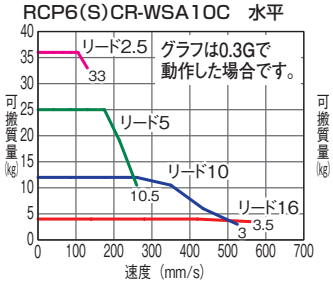


RCP6(S)CR-WSA10C 垂直

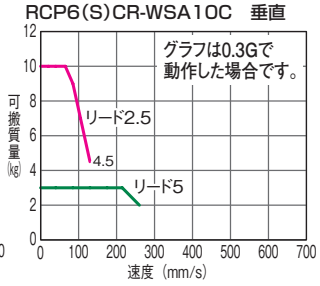


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)CR-WSA10C 水平



RCP6(S)CR-WSA10C 垂直



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 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク(mm)
RCP6(S)CR-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)CR-WSA10C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	–	
		高出力無効	12	–	
RCP6(S)CR-WSA10C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	3	
		高出力無効	25	3	
RCP6(S)CR-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	

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/吸引量 (単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~300 (50mm毎)	350(mm)	400(mm)	450(mm)	500(mm)	吸引量(Nℓ/min)
16	高出力有効	840			775	660	105
	高出力無効	560					
10	高出力有効	610		590	490	415	60
	高出力無効	525					
5	高出力有効	390<350>	355<350>	290	245	205	30
	高出力無効	260			245	205	
2.5	高出力有効	195<175>	175	145	120	100	25
	高出力無効	130			120	100	

< >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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(左側)(※1)	CJL	→5-161	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→5-161	–
指定グリス塗布仕様	G3/G4	→5-163	–
高精度仕様(※2)	HPR	→5-163	–
原点逆仕様	NM	→5-164	–
吸引用継手勝手違い	VR	→5-167	–

(※1)RCP6SCR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

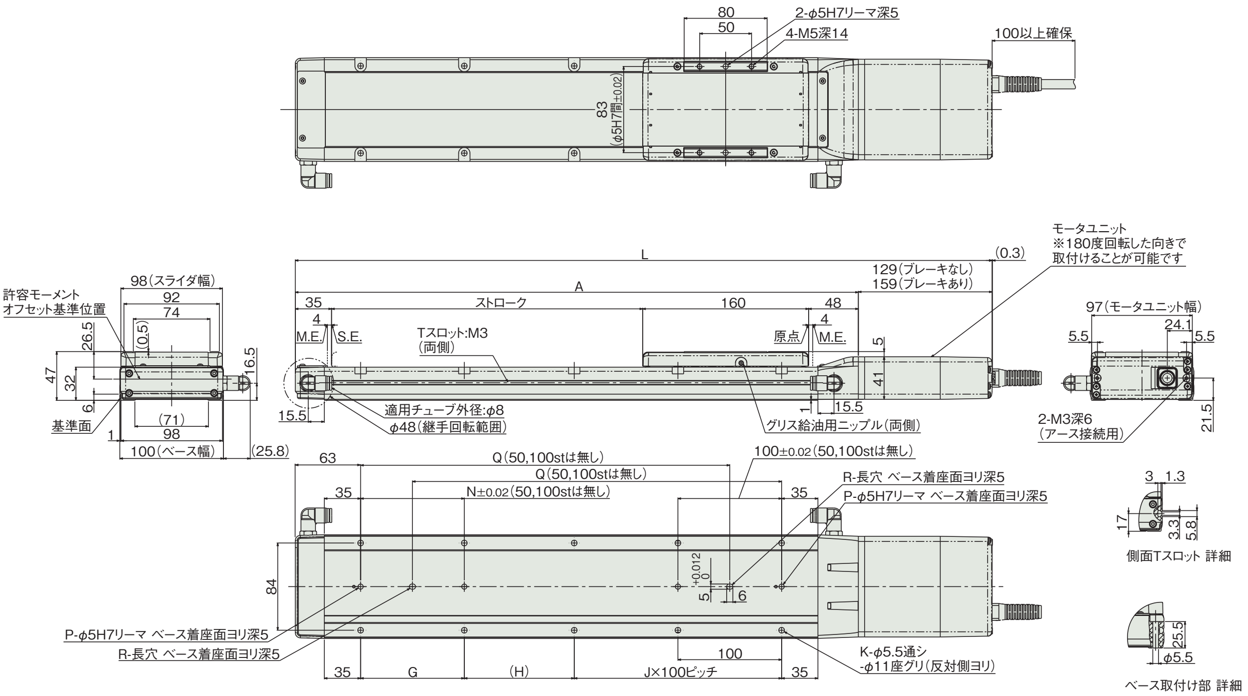
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向271N·m Mb方向271N·m Mc方向553N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向65.4N·m Mb方向65.4N·m Mc方向134N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

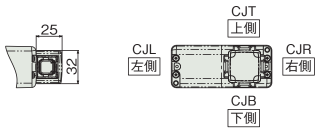
・張出し負荷長の目安/Ma方向:500mm以下、Mb・Mc方向:500mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様(リード2.5、5、10)の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

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。 2次元CAD 3次元CAD
www.iai-robot.co.jp

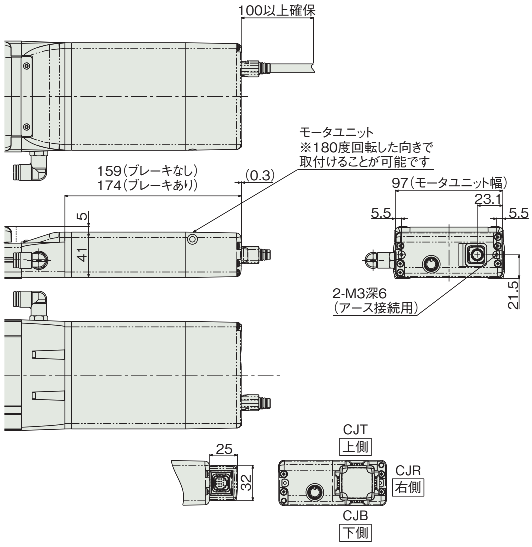
※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド





ケーブル取出し方向(オプション)

■RCP6SCR-WSA10C



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6CR	ブレーキ無	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872
		ブレーキ有	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
	RCP6SCR	ブレーキ無	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
		ブレーキ有	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917
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)	RCP6CR	ブレーキ無	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0
		ブレーキ有	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2
	RCP6SCR	ブレーキ無	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1
		ブレーキ有	3.1	3.4	3.6	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, PROFINET, CompoNet, SSCNETIII/H 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。

RCP6(S)CR-WSA12C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 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

□ — WSA12C — WA — 42P — □ — □ — □ — □ — □ — □

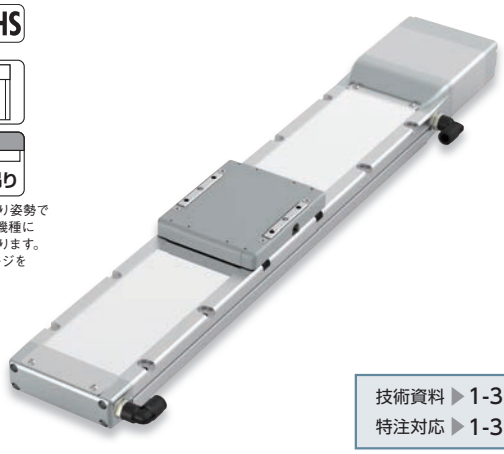
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

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

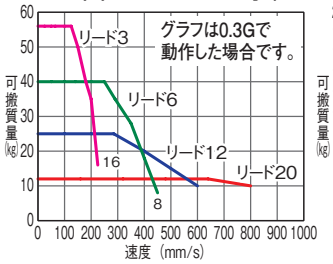
POINT 選定上の注意

(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、1-421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ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種の押付け力をご確認ください。
(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。

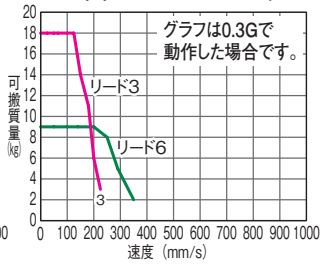
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)CR-WSA12C 水平

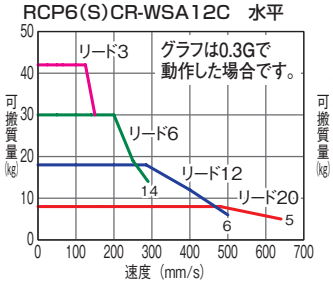


RCP6(S)CR-WSA12C 垂直

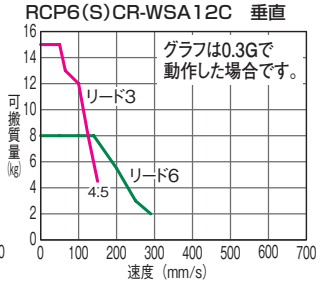


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)CR-WSA12C 水平



RCP6(S)CR-WSA12C 垂直



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 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク(mm)
RCP6(S)CR-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)CR-WSA12C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	—	
		高出力無効	18	—	
RCP6(S)CR-WSA12C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	9	
		高出力無効	30	8	
RCP6(S)CR-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/吸引量

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~350 (50mm毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量(N ℓ/min)
20	高出力有効	800						740	650	580	520	130
	高出力無効	640								580	520	
12	高出力有効	600				535	465	405	355	315	285	80
	高出力無効	500					465	405	355	315	285	
6	高出力有効	450<400>	435<400>	365	310	265	230	200	175	155	140	40
	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	25
	高出力無効	150				130	115	100	85	75	70	

< >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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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	→ 5-161	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 5-161	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 5-161	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 5-161	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 5-161	—
指定グリス塗布仕様	G3/G4	→ 5-163	—
高精度仕様 ※	HPR	→ 5-163	—
原点逆仕様	NM	→ 5-164	—
吸引用継手勝手違い	VR	→ 5-167	—

※リード20の時、選択できません。

アクチュエータ仕様

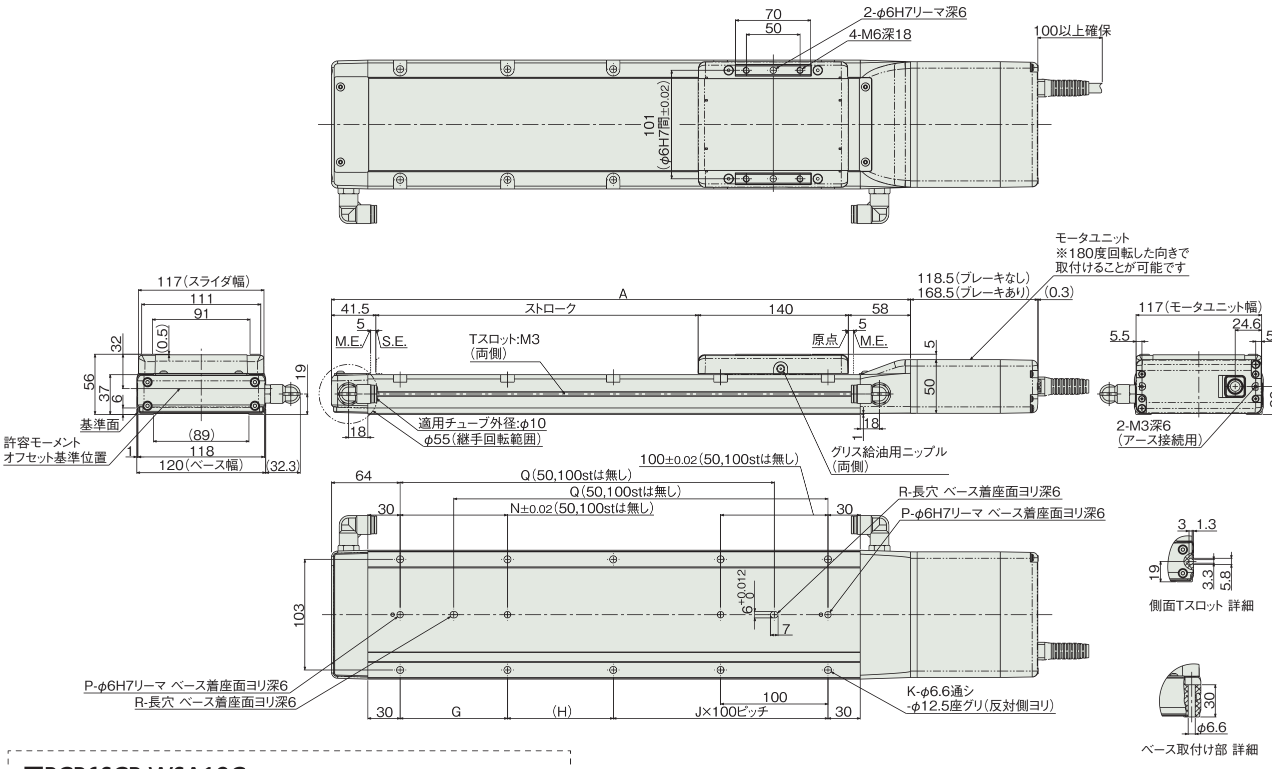
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向311N·m Mb方向311N·m Mc方向827N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向87.5N·m Mb方向87.5N·m Mc方向233N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

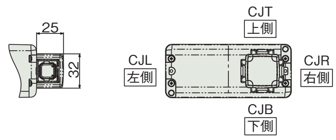
・張出し負荷長の目安/Ma方向:450mm以下、Mb・Mc方向:450mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

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。 2次元CAD 3次元CAD
www.iai-robot.co.jp

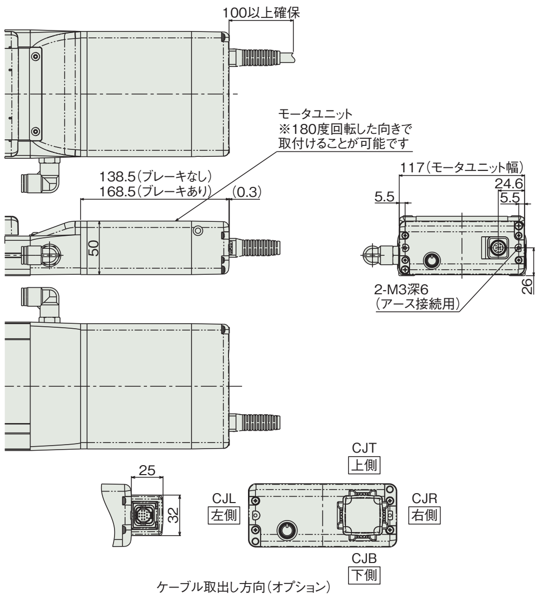
※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド





ケーブル取出し方向(オプション)

■RCP6SCR-WSA12C



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	RCP6CR	ブレーキ無	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
		ブレーキ有	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
	RCP6SCR	ブレーキ無	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
		ブレーキ有	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
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	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
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			–	–	198.5	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)	RCP6CR	ブレーキ無	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
		ブレーキ有	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
	RCP6SCR	ブレーキ無	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
		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, CC-Link, PROFIBUS, CompoNet, MECHATROLINK, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFINET, SSCNETIII/H 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。

RCP6(S)CR-WSA14C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 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 — □ — □ — □ — □ — □ — □

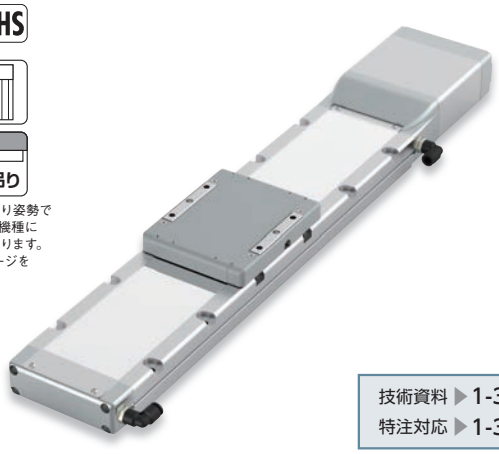
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

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

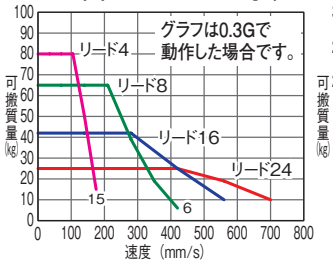
POINT 選定上の注意

(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、1-421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ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種の押付け力をご確認ください。
(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。

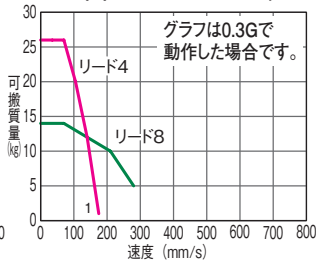
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)CR-WSA14C 水平

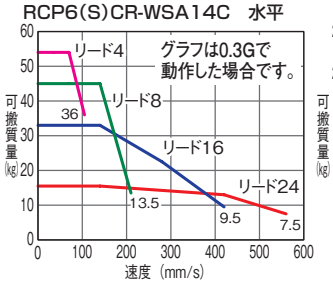


RCP6(S)CR-WSA14C 垂直

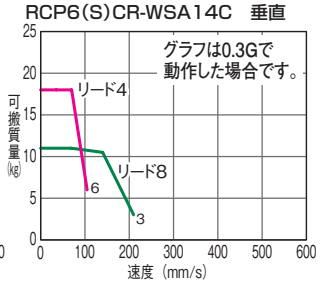


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)CR-WSA14C 水平



RCP6(S)CR-WSA14C 垂直



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 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク(mm)
RCP6(S)CR-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)CR-WSA14C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	–	
		高出力無効	33	–	
RCP6(S)CR-WSA14C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	14	
		高出力無効	45	11	
RCP6(S)CR-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/吸引量

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量(Nℓ/min)
24	高出力有効	700						665	105
	高出力無効	560							
16	高出力有効	560				550	490	440	80
	高出力無効	420							
8	高出力有効	420<350>	400<350>	350	305	270	240	215	45
	高出力無効	210							
4	高出力有効	210<175>	200<175>	170	150	135	120	105	25
	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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 5-161	–
指定グリス塗布仕様	G3/G4	→ 5-163	–
高精度仕様 ※	HPR	→ 5-163	–
原点逆仕様	NM	→ 5-164	–
吸引用継手勝手違い	VR	→ 5-167	–

※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
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

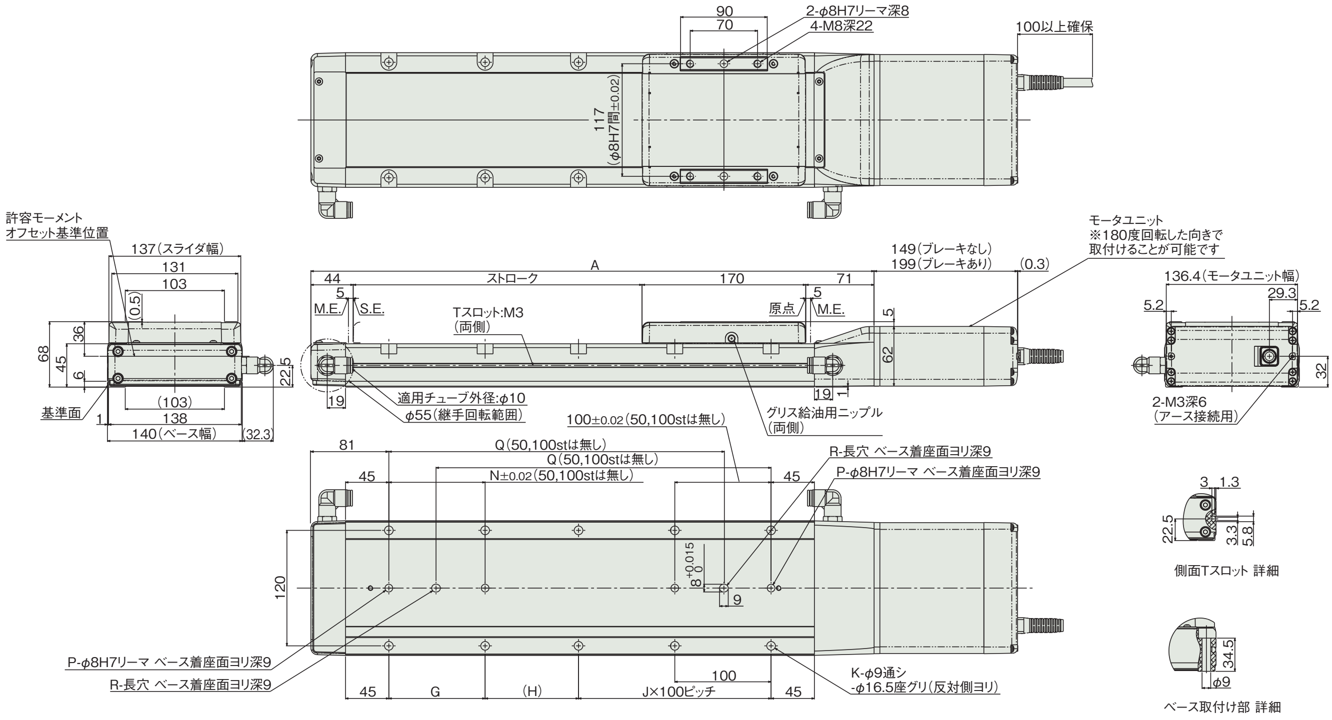
・張出し負荷長の目安/Ma方向:550mm以下、Mb・Mc方向:550mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様(リード4、8)の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

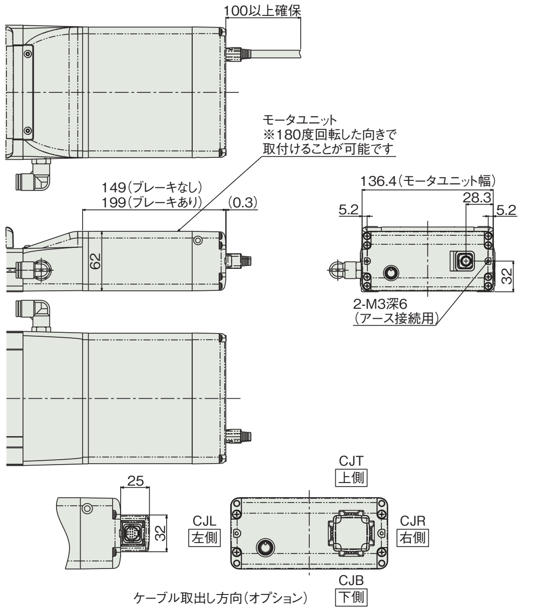
クリーン仕様
防塵・防滴仕様
RCP6CR/RCP6SCR
RCP5 CR
RCP4 CR
RCP2 CR
RCA CR
RCS3 CR
RCS2 CR
DDACR
ISDBCR/ISPDBCR
SSPDA CR
ISDACR/ISPDACR
IXP
IX-NNC

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	RCP6CR	ブレーキ無	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
		ブレーキ有	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
	RCP6SCR	ブレーキ無	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
		ブレーキ有	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
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)	RCP6CR	ブレーキ無	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
		ブレーキ有	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	14.2
	RCP6SCR	ブレーキ無	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8
		ブレーキ有	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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, PROFINET, CompoNet, SSCNETIII/H 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。

RCP6(S)CR-WSA16C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 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

□ — WSA16C — WA — 56SP — □ — □ — □ — □ — □ — □

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
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	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

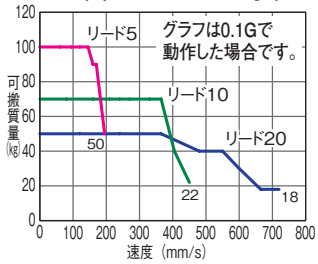
POINT 選定上の注意

(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、1-421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ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種の押付け力をご確認ください。
(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をご確認ください。

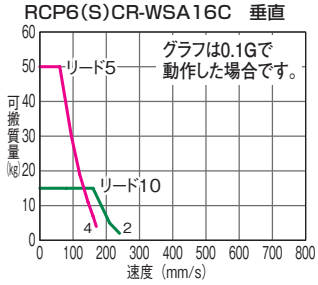
■速度と可搬質量の相関図

PCON接続

RCP6(S)CR-WSA16C 水平



RCP6(S)CR-WSA16C 垂直



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

■ストロークと最高速度/吸引量

(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)	吸引量 (Nℓ/min)
20	720			715	645	590	535	490	450	415	65
10	450 <240>	440 <240>	395 <240>	355 <240>	320 <240>	290 <240>	265 <240>	240	225	205	30
5	195 <170>			175 <170>	160	145	130	120	110	100	20

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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
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	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 5-161	–
指定グリス塗布仕様	G3/G4	→ 5-163	–
高精度仕様 ※	HPR	→ 5-163	–
原点逆仕様	NM	→ 5-164	–
吸引用継手勝手違い	VR	→ 5-167	–

※リード20の時、選択できません。

アクチュエータ仕様

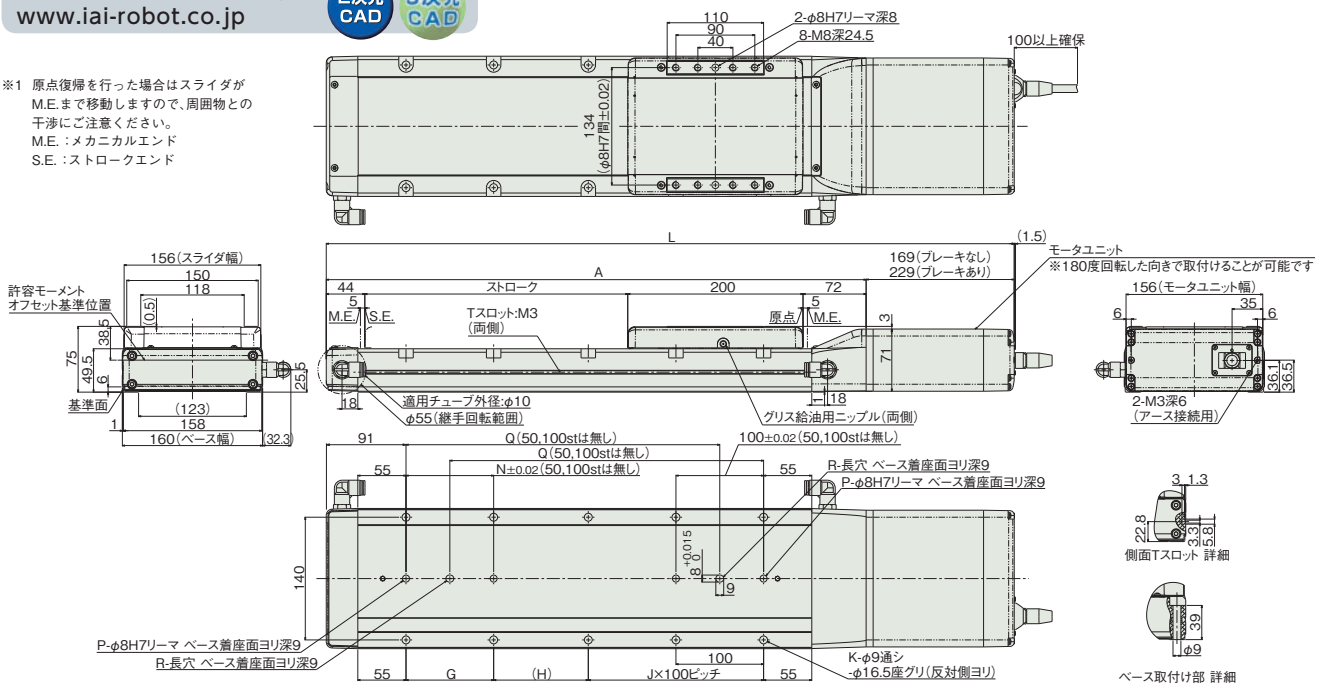
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向642N·m Mb方向642N·m Mc方向1610N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向161N·m Mb方向161N·m Mc方向404N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

・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。

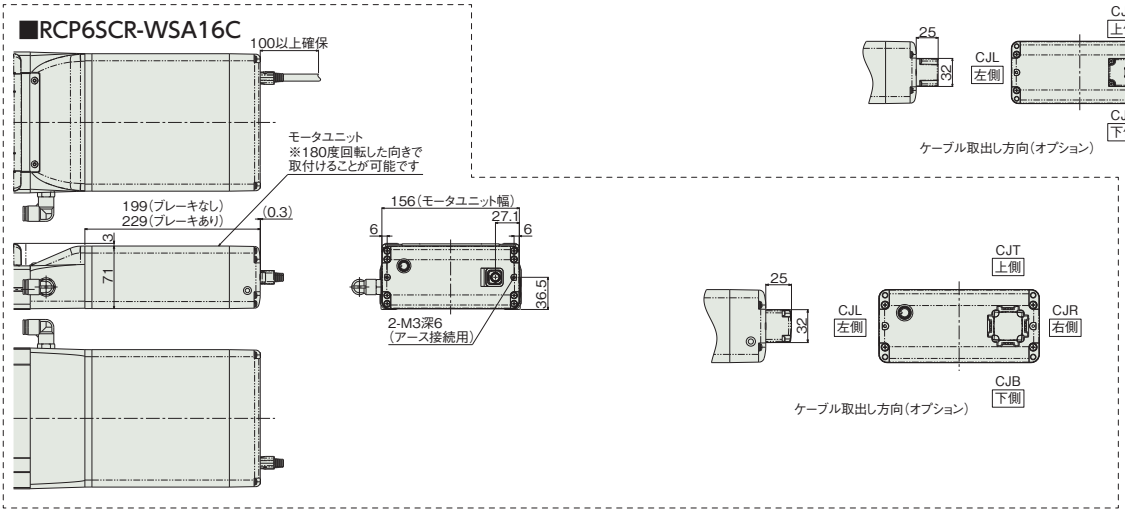
寸法図

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



■RCP6SCR-WSA16C



■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	RCP6CR	ブレーキ無	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
	RCP6SCR	ブレーキ無	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
G			–	–	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
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)	RCP6CR	ブレーキ無	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
	RCP6SCR	ブレーキ無	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			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PROFIBUS EtherCAT PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

RCP5CR-SA4C

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 40mm | 24V パルスモータ

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

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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: バッテリレスアブソ	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)	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。

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

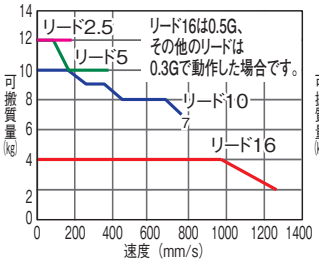
POINT 選定上の注意

(1) 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、442ページの選定の目安(RCP5・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

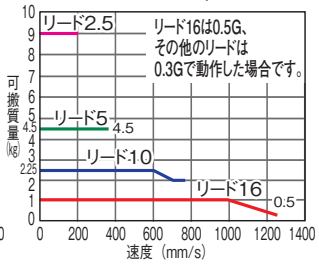
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON・MCON・MSEL接続

RCP5CR-SA4C　水平

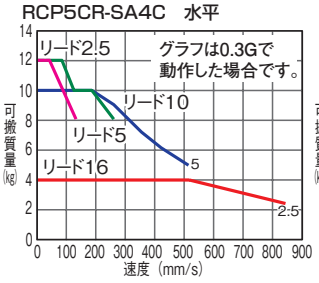


RCP5CR-SA4C　垂直

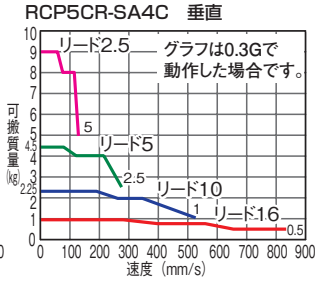


②高出力無効　PCON・MCON接続

RCP5CR-SA4C　水平



RCP5CR-SA4C　垂直



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

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

■ストロークと最高速度と吸引量　(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表(標準価格)

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

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)	—
	X11 (11m) 〜 **X15** (15m)	—
	X16 (16m) 〜 **X20** (20m)	—
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。

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**	→ 5-161	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 5-161	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ 5-161	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ 5-161	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 5-161	—
指定グリス塗布仕様	**G3/G4**	→ 5-163	—
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	—
吸引用継手勝手違い	**VR**	→ 5-167	—

アクチュエータ仕様

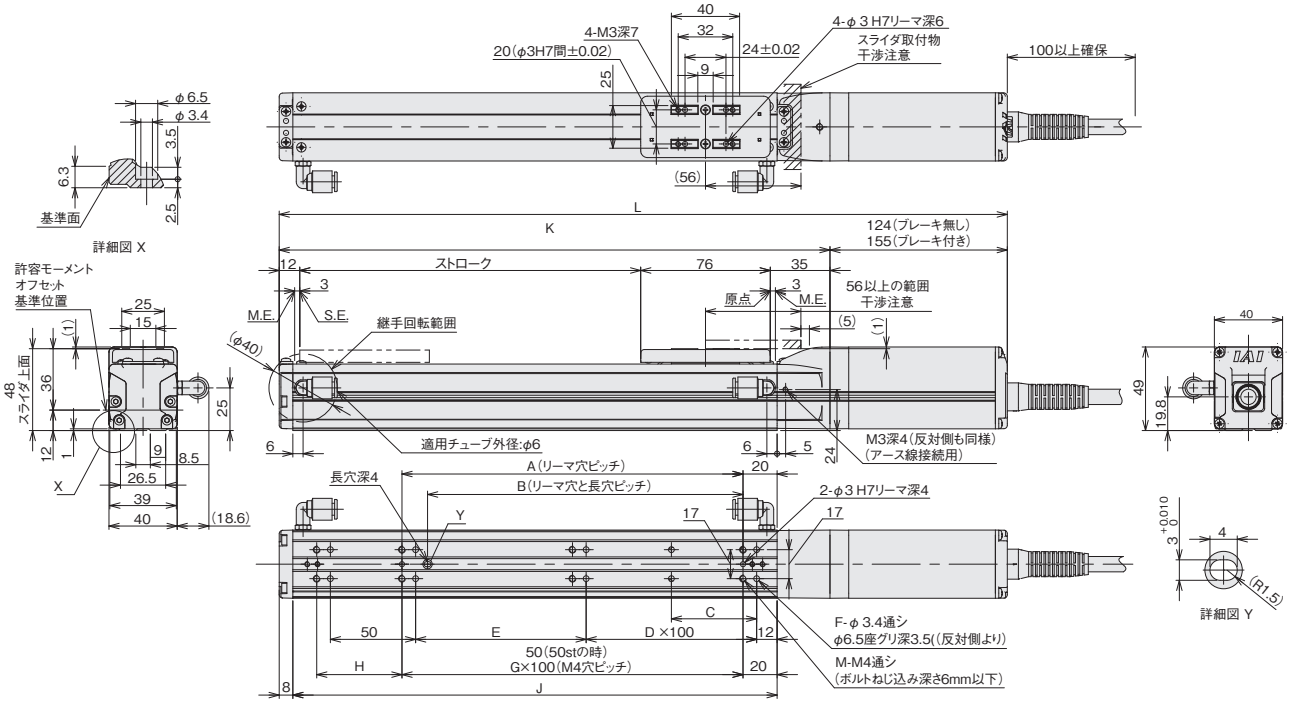
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向8.60N・m　Mb方向12.2N・m　Mc方向16.7N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向4.98N・m　Mb方向7.11N・m　Mc方向9.68N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・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。

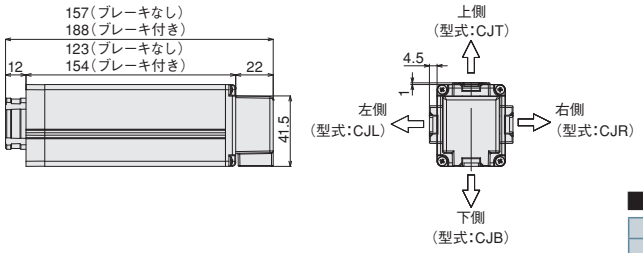
寸法図

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
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



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
	ブレーキ有り	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778
A		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
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	1.8
	ブレーキ有り	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

適応コントローラ

RCP5CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CANopen, CompoNet, 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	–		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AC100～230V	–	–	●		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。

RCP5CR-SA6C

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 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 **RCP5CR** — **SA6C** — **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: バッテリレスアブソ	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

※**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 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

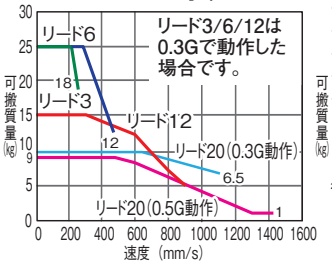
POINT 選定上の注意

(1) 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、442ページの選定の目安(RCP5・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

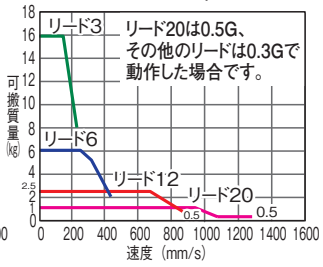
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON・MCON・MSEL接続

RCP5CR-SA6C　水平

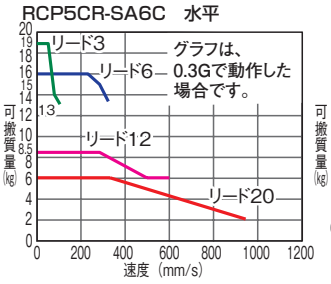


RCP5CR-SA6C　垂直

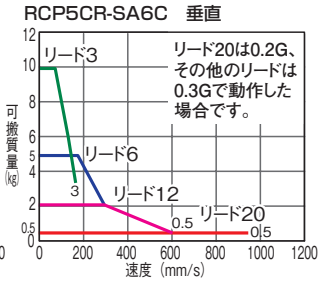


②高出力無効　PCON・MCON接続

RCP5CR-SA6C　水平



RCP5CR-SA6C　垂直



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 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク (mm)
RCP5CR-SA6C-WA-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50～800 (50mm毎)
		高出力無効	6	0.5	
RCP5CR-SA6C-WA-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
		高出力無効	8.5	2	
RCP5CR-SA6C-WA-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
		高出力無効	16	5	
RCP5CR-SA6C-WA-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	16	
		高出力無効	19	10	

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

■ストロークと最高速度と吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	50～400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (NL/min)
20	高出力有効	1440 <1280>		1335 <1280>	1130	970	840	735	650	575	100
	高出力無効	960					840	735	650	575	
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315	70
	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	30
	高出力無効	300				265	230	200	175	155	
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	15
	高出力無効	150				130	115	100	85	75	

＜ ＞内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
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。

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**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 5-161	–
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	–
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	–
吸引用継手勝手違い	**VR**	→ 5-167	–

アクチュエータ仕様

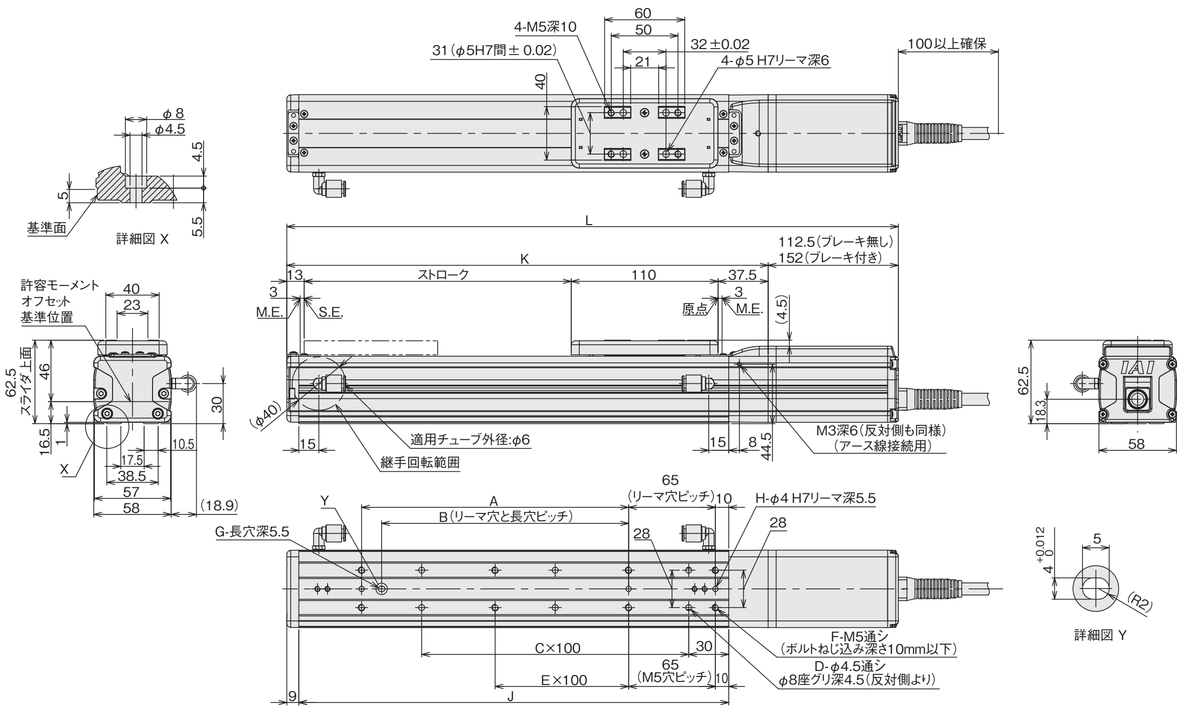
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向38.3N・m　Mb方向54.7N・m　Mc方向81.0N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向11.6N・m　Mb方向16.6N・m　Mc方向24.6N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安／Ma方向:150mm以下、Mb、Mc方向:150mm以下
(※1) [ ]内はリード20の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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。

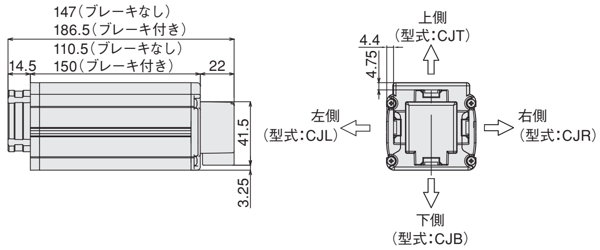
寸法図

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



■ケーブル取出し方向（オプション）



■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

RCP5CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	−	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, PROFINET, CompoNet, SSCNETIII/H 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。

RCP5CR-SA7C

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

■型式項目 **RCP5CR** — **SA7C** — **WA** — **56P** — □ — □ — **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: バッテリレスアブソ	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。

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

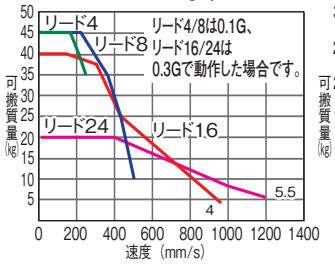
POINT 選定上の注意

(1) 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、442ページの選定の目安（RCP5•速度加速度別可搬質量表）をご参照ください。
(2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

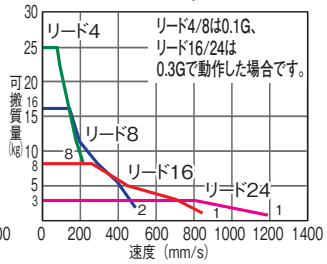
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP5CR-SA7C　水平

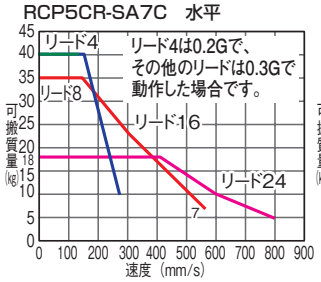


RCP5CR-SA7C　垂直

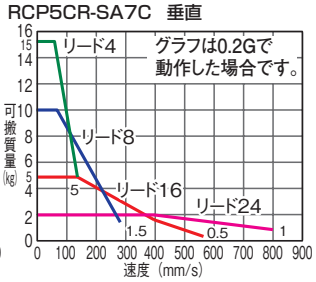


②高出力無効　PCON•MCON接続

RCP5CR-SA7C　水平



RCP5CR-SA7C　垂直



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

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と吸引量

(単位は mm/s)

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

＜ ＞内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表（標準価格）

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

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは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**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ 5-161	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 5-161	–
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	–
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	–
吸引用継手勝手違い	**VR**	→ 5-167	–

アクチュエータ仕様

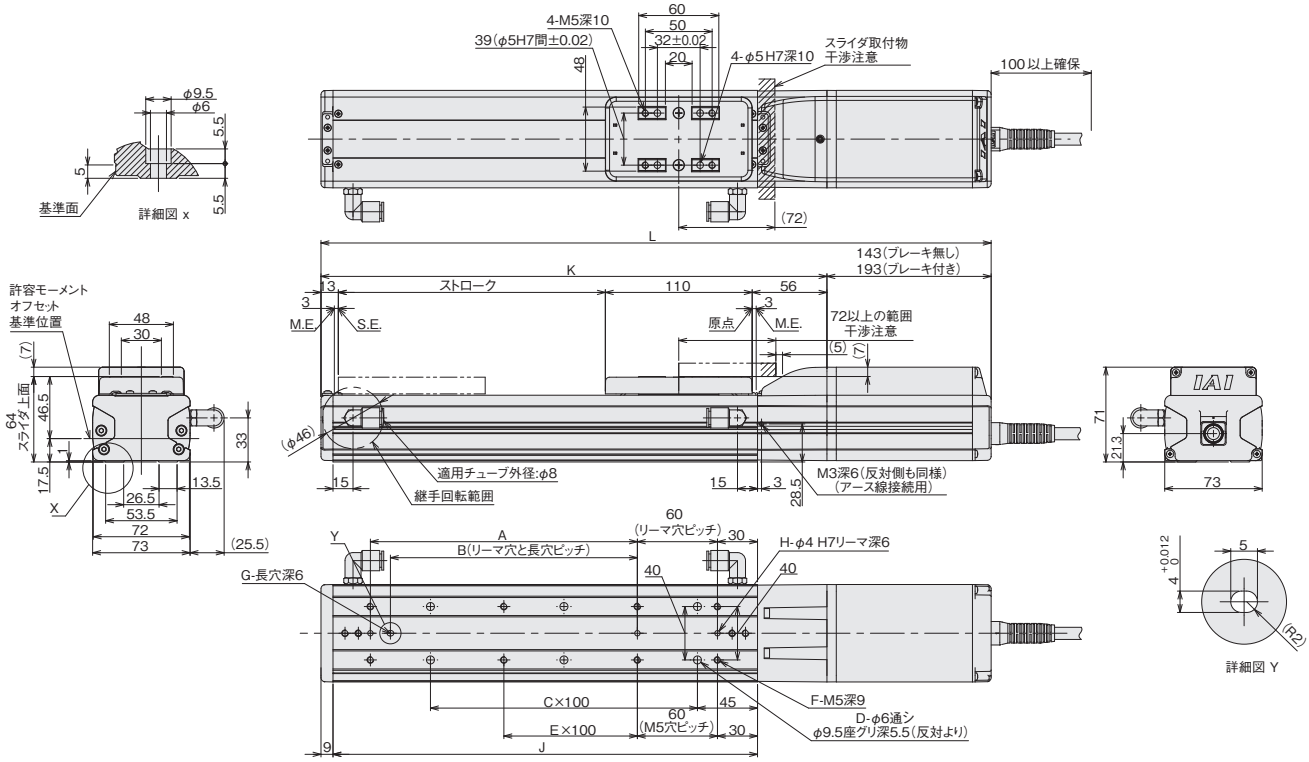
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度（※1）	±0.02mm [±0.03]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向51.2N•m　Mb方向73.1N•m　Mc方向148N•m
動的許容モーメント（※2）	Ma方向11.6N•m　Mb方向16.6N•m　Mc方向33.7N•m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma方向：230mm以下、Mb、Mc方向：230mm以下
(※1) [ ]内はリード24の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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。

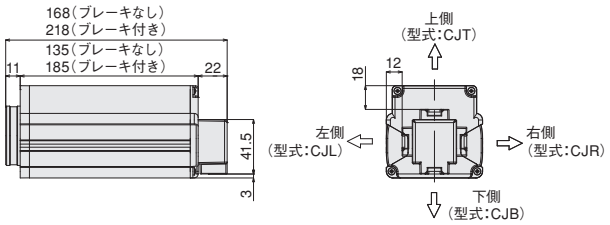
寸法図

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



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

RCP5CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	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

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。

RCP4CR-SA3C

クリーン仕様　モータユニット型　モータストレート　本体幅 32mm　24v パルスモータ

■型式項目

RCP4CR	SA3C	I	28P	□	□	P3	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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 28□サイズ	6：6mm 4：4mm 2：2mm	25：25mm ～ 300：300mm (25mm 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。

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

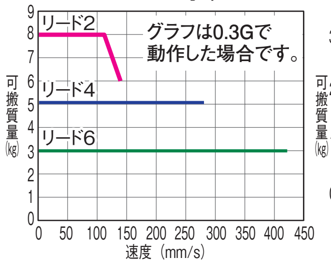
POINT 選定上の注意

（1）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、450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。

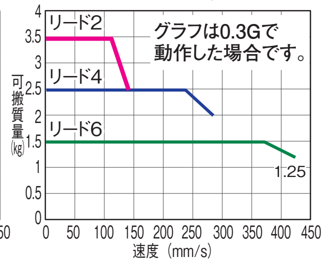
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP4CR-SA3C　水平

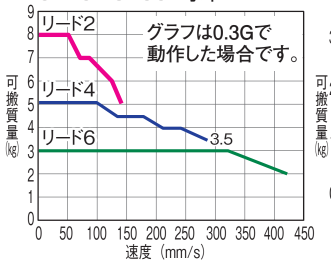


RCP4CR-SA3C　垂直

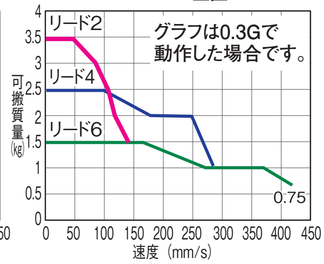


②高出力無効　PCON•MCON接続

RCP4CR-SA3C　水平



RCP4CR-SA3C　垂直



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

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と吸引量　(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表（標準価格）

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

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
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。

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 5-161	－
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	－
原点確認センサ（右側）	**HSR**	→ 5-163	－
原点確認センサ（左側）	**HSL**		－
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	－
バキューム継手取付位置勝手違い	**VR**	→ 5-167	－

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

アクチュエータ仕様

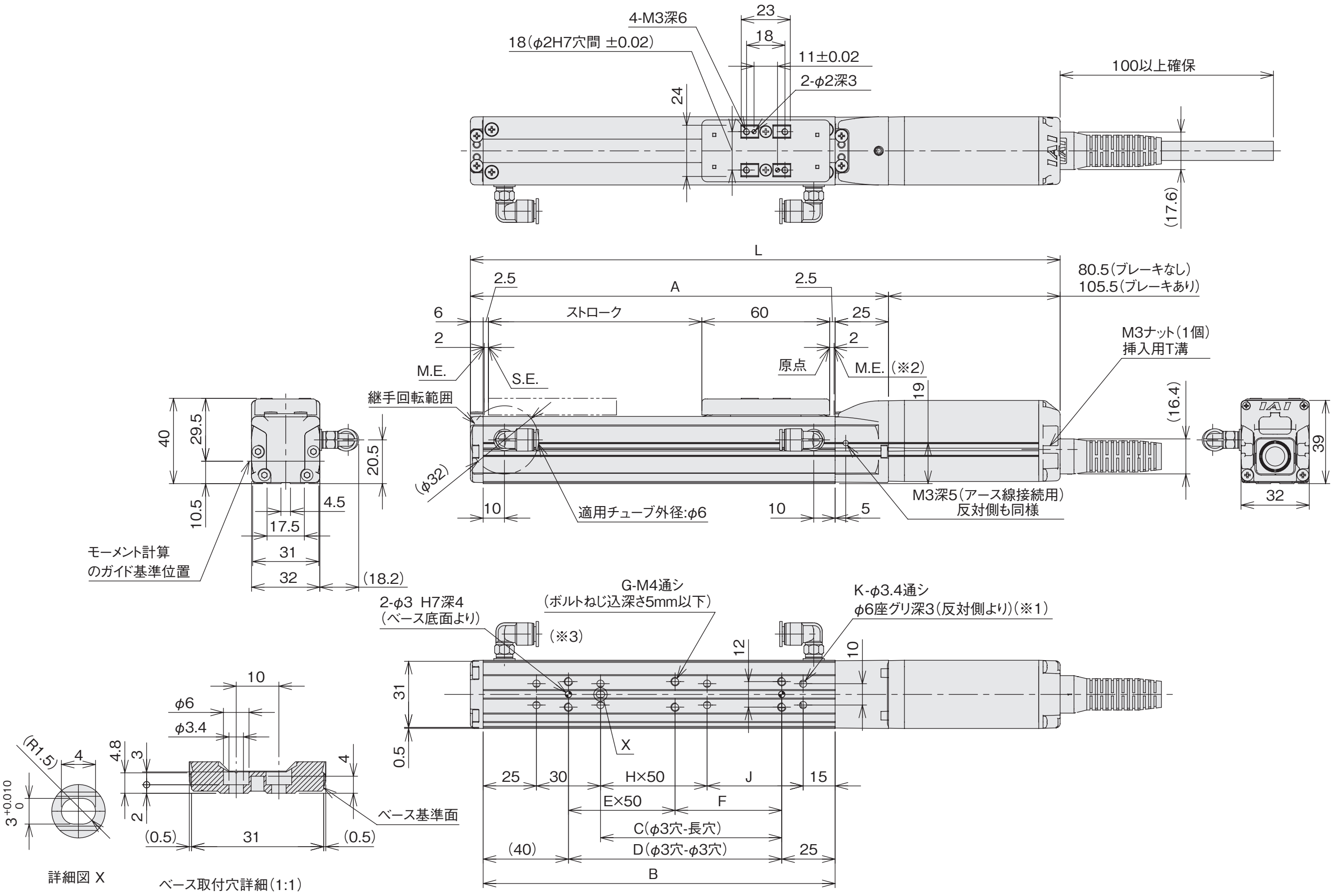
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	リニアガイド
静的許容モーメント	Ma方向6.30N•m　Mb方向8.90N•m　Mc方向10.0N•m
動的許容モーメント（※1)	Ma方向3.82N•m　Mb方向5.45N•m　Mc方向6.10N•m
グリス	低発塵グリス（ウレア系）使用（ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D 規格)、クラス2.5 相当 (ISO 14644-1 規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと)

•張出し負荷長の目安／Ma方向：100mm以下、Mb、Mc方向：100mm以下
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付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。

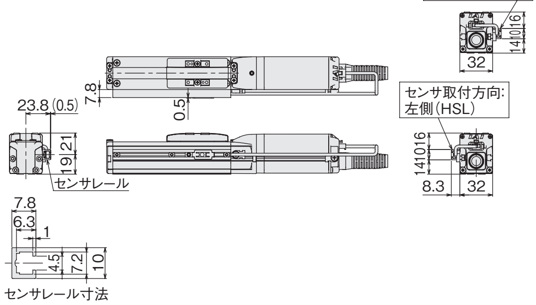
寸法図

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



センサ取付（オプション）



■ストローク別寸法・質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	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)	ブレーキ無し	0.51	0.55	0.58	0.61	0.65	0.68	0.71	0.75	0.78	0.81	0.85	0.88
	ブレーキ有り	0.6	0.64	0.67	0.7	0.74	0.77	0.8	0.84	0.87	0.9	0.94	0.97

適応コントローラ

RCP4CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, CC-Link, PROFIBUS, CompoNet, MECHATROLINK, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFINET, SSCNETIII/H 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。

クリーン仕様
防塵・防滴仕様

RCP4CR-SA5C

クリーン仕様 / モータユニット型 / モータストレート / 本体幅 52mm / 24v パルスモータ

■型式項目

RCP4CR	SA5C	I	42P			P3		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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 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。

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

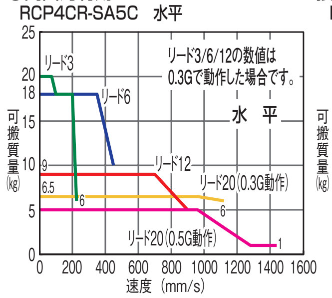
POINT 選定上の注意

(1) 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、450ページの選定の目安をご参照ください。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

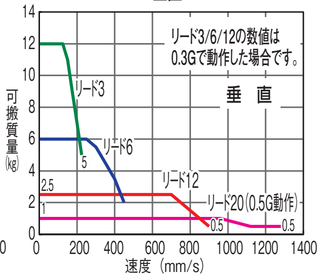
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP4CR-SA5C　水平

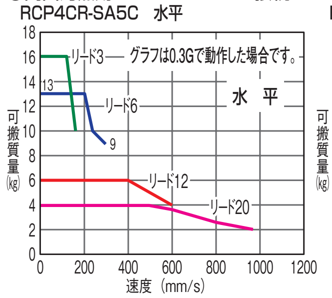


RCP4CR-SA5C　垂直

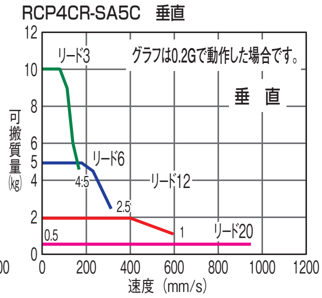


②高出力無効　PCON•MCON接続

RCP4CR-SA5C　水平



RCP4CR-SA5C　垂直



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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP4CR-SA5C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	6.5	1	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	4	0.5 (※)	
RCP4CR-SA5C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	9	2.5	
		高出力無効	6	2	
RCP4CR-SA5C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	18	6	
		高出力無効	13	5	
RCP4CR-SA5C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	20	12	
		高出力無効	16	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については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／コントローラ	50～450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
20	高出力有効	1440<1280>		1225	1045	900	785	690	610	80
	高出力無効	960				900	785	690	610	
12	高出力有効	900	795	665	570	490	425	375	330	50
	高出力無効	600			570	490	425	375	330	
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165	30
	高出力無効	300			285	245	215	185	165	
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80	15
	高出力無効	150			140	120	105	90	80	

①ストローク別価格表（標準価格）

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

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

※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**	→5-161	—
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→5-161	—
ケーブル取出方向変更（右側）	**CJR**	→5-161	—
ケーブル取出方向変更（左側）	**CJL**	→5-161	—
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→5-161	—
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→5-163	—
原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
バキューム継手取付位置勝手違い	**VR**	→5-167	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→5-167	—

アクチュエータ仕様

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

•張出し負荷長の目安／Ma方向：150mm以下、Mb、Mc方向：150mm以下
(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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。

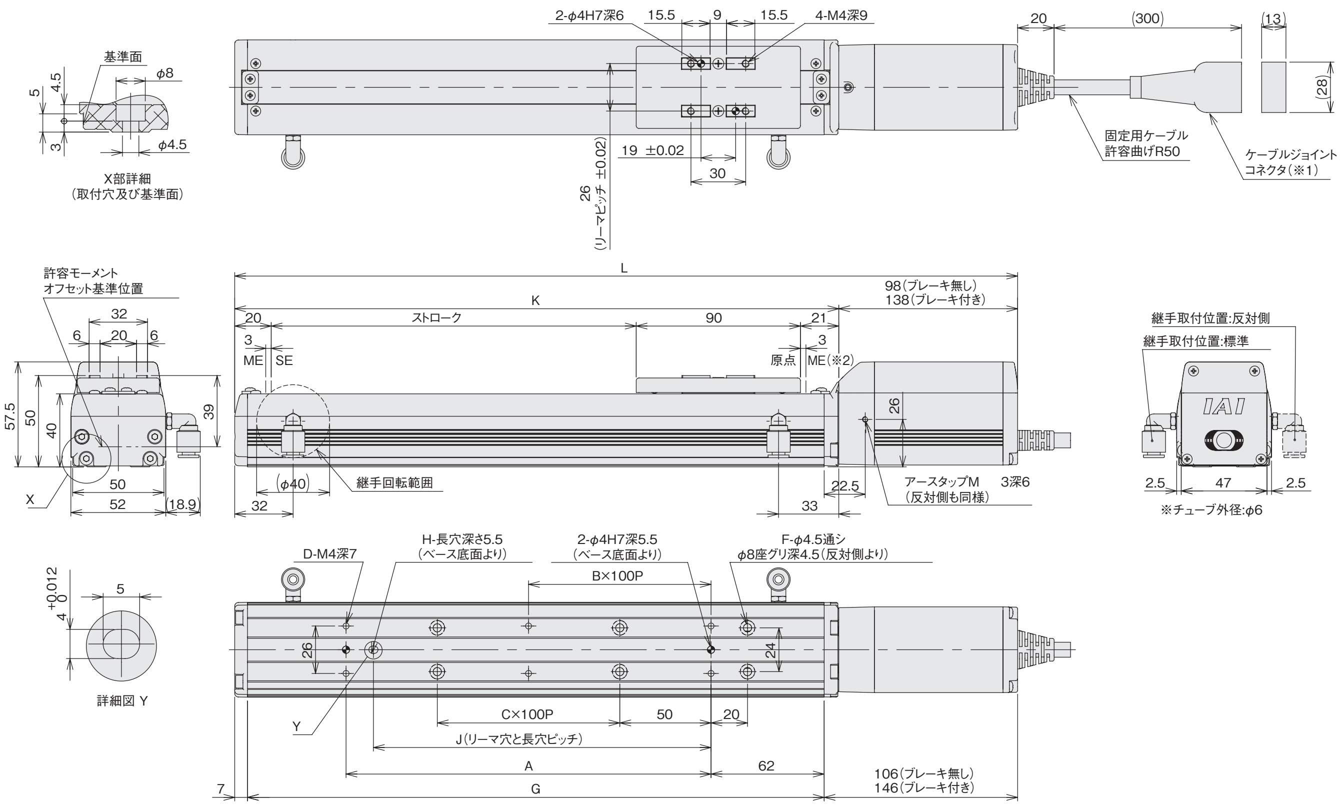
RCP6CR/RCP6SCR
RCP5 CR
RCP4 CR
RCP2 CR
RCA CR
RCS3 CR
RCS2 CR
DDACR
ISDBCR/ISPDBCR
SSPDA CR
ISDACR/ISPDACR
IXP
IX-NNC

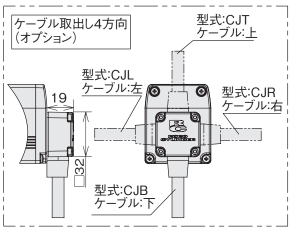
クリーン仕様
防塵・防滴仕様

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 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





■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
	ブレーキ有り	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
A		73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
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)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7	3.9

適応コントローラ

RCP4CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	制御方法 パルス列	制御方法 プログラム	制御方法 ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	−	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP CompoNet PROFINET SSCNETIII/H 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。

RCP6CR/RCP6SCR
RCP5 CR
RCP4 CR
RCP2 CR
RCA CR
RCS3 CR
RCS2 CR
DDACR
ISDBCR/ISPDBCR
SSPDA CR
ISDACR/ISPDACR
IXP
IX-NNC

クリーン仕様
防塵・防滴仕様

RCP4CR-SA6C

クリーン仕様 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 58 mm | 24v パルスモータ

■型式項目 **RCP4CR** − **SA6C** − **I** − **42P** − □ − □ − **P3** − □ − □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCP4CR	SA6C	I: インクリメンタル	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

※**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 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

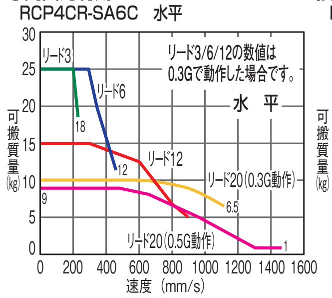
POINT 選定上の注意

(1) 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、450ページの選定の目安をご参照ください。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

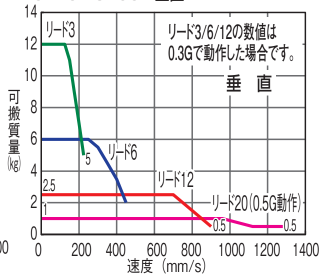
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP4CR-SA6C　水平

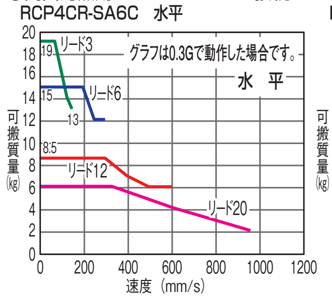


RCP4CR-SA6C　垂直

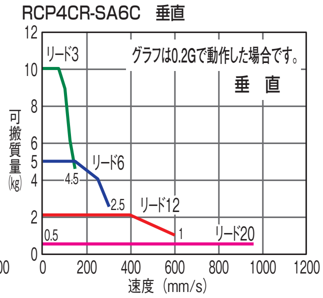


②高出力無効　PCON•MCON接続

RCP4CR-SA6C　水平



RCP4CR-SA6C　垂直



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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP4CR-SA6C-I-42P-20- ① -P3- ② - ③	20	高出力有効	10	1	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	6	0.5 (※)	
RCP4CR-SA6C-I-42P-12- ① -P3- ② - ③	12	高出力有効	15	2.5	
		高出力無効	8.5	2	
RCP4CR-SA6C-I-42P-6- ① -P3- ② - ③	6	高出力有効	25	6	
		高出力無効	15	5	
RCP4CR-SA6C-I-42P-3- ① -P3- ② - ③	3	高出力有効	25	12	
		高出力無効	19	10	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については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)	コントローラ ＼ ストローク	50～450 (50mm 毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
20	高出力有効	1440<1280>		1230	1045	905	785	690	615	80
	高出力無効	960				905	785	690	615	
12	高出力有効	900	795	670	570	490	430	375	335	50
	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	30
	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	15
	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)	−
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。

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**	→ 5-161	−
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→ 5-161	−
ケーブル取出方向変更（右側）	**CJR**	→ 5-161	−
ケーブル取出方向変更（左側）	**CJL**	→ 5-161	−
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→ 5-161	−
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	−
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	−
バキューム継手取付位置勝手違い	**VR**	→ 5-167	−
ダブルスライダ仕様	**W**	→ 5-167	−

アクチュエータ仕様

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

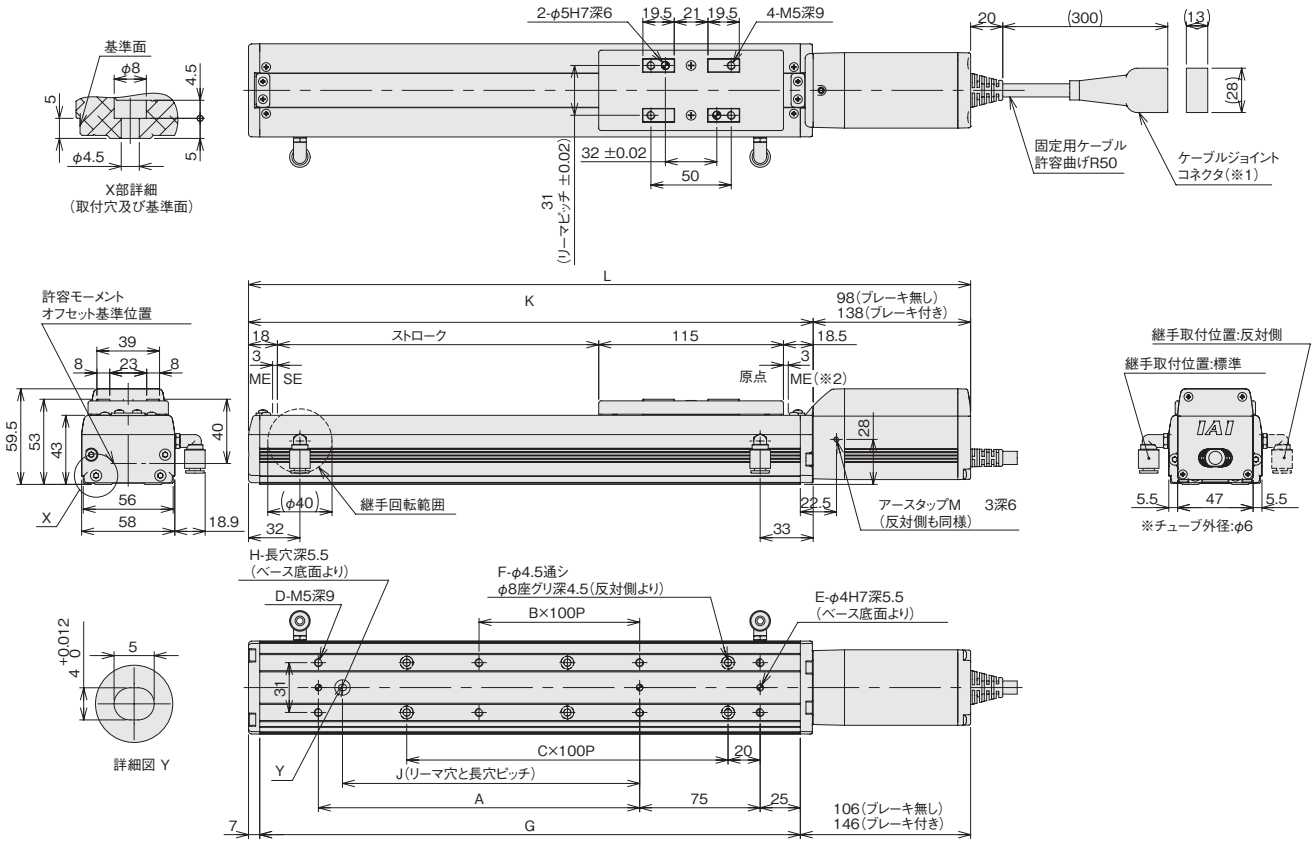
•張出し負荷長の目安／Ma方向：220mm以下、Mb、Mc方向：220mm以下
(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

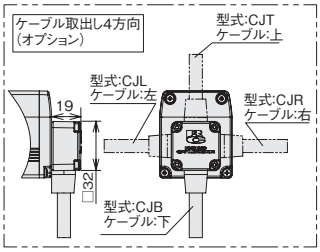
RCP6CR/RCP6SCR
RCP5 CR
RCP4 CR
RCP2 CR
RCA CR
RCS3 CR
RCS2 CR
DDACR
ISDBCR/ISPDBCR
SSPDA CR
ISDACR/ISPDACR
IXP
IX-NNC

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 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





■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

RCP4CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, POWERLINK, CompoNet, SSCNETIII/H	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

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。

RCP4CR-SA7C

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

■型式項目 **RCP4CR** − **SA7C** − **I** − **56P** − □ − □ − **P3** − □ − □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル	56P:パルスモータ 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。

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。

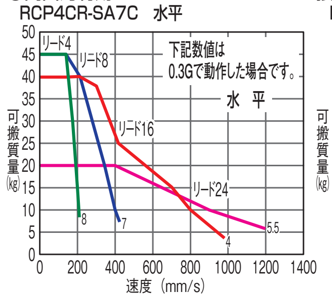
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

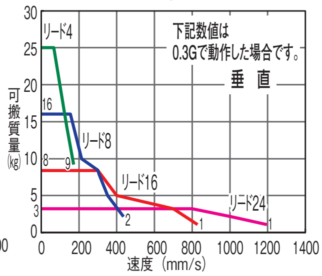
POINT 選定上の注意

(1) 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、450ページの選定の目安をご参照ください。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

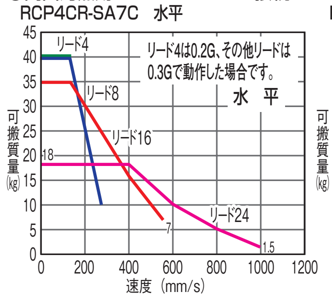
■速度と可搬質量の相関図

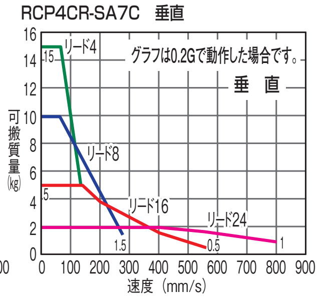
①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続





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

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については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)	コントローラ ＼ ストローク	50～450 (50mm 毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
24	高出力有効	1200				1155	1010	890	790	90
	高出力無効	1000<800>						890<800>	790	
16	高出力有効	980<840>			865<840>	750	655	580	515	70
	高出力無効	560							515	
8	高出力有効	490			430	375	325	290	255	40
	高出力無効	280							255	
4	高出力有効	245<210>			215<210>	185	160	145	125	30
	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
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。

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**	→ 5-161	−
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→ 5-161	−
ケーブル取出方向変更（右側）	**CJR**	→ 5-161	−
ケーブル取出方向変更（左側）	**CJL**	→ 5-161	−
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→ 5-161	−
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	−
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	−
バキューム継手取付位置勝手違い	**VR**	→ 5-167	−
ダブルスライダ仕様	**W**	→ 5-167	−

アクチュエータ仕様

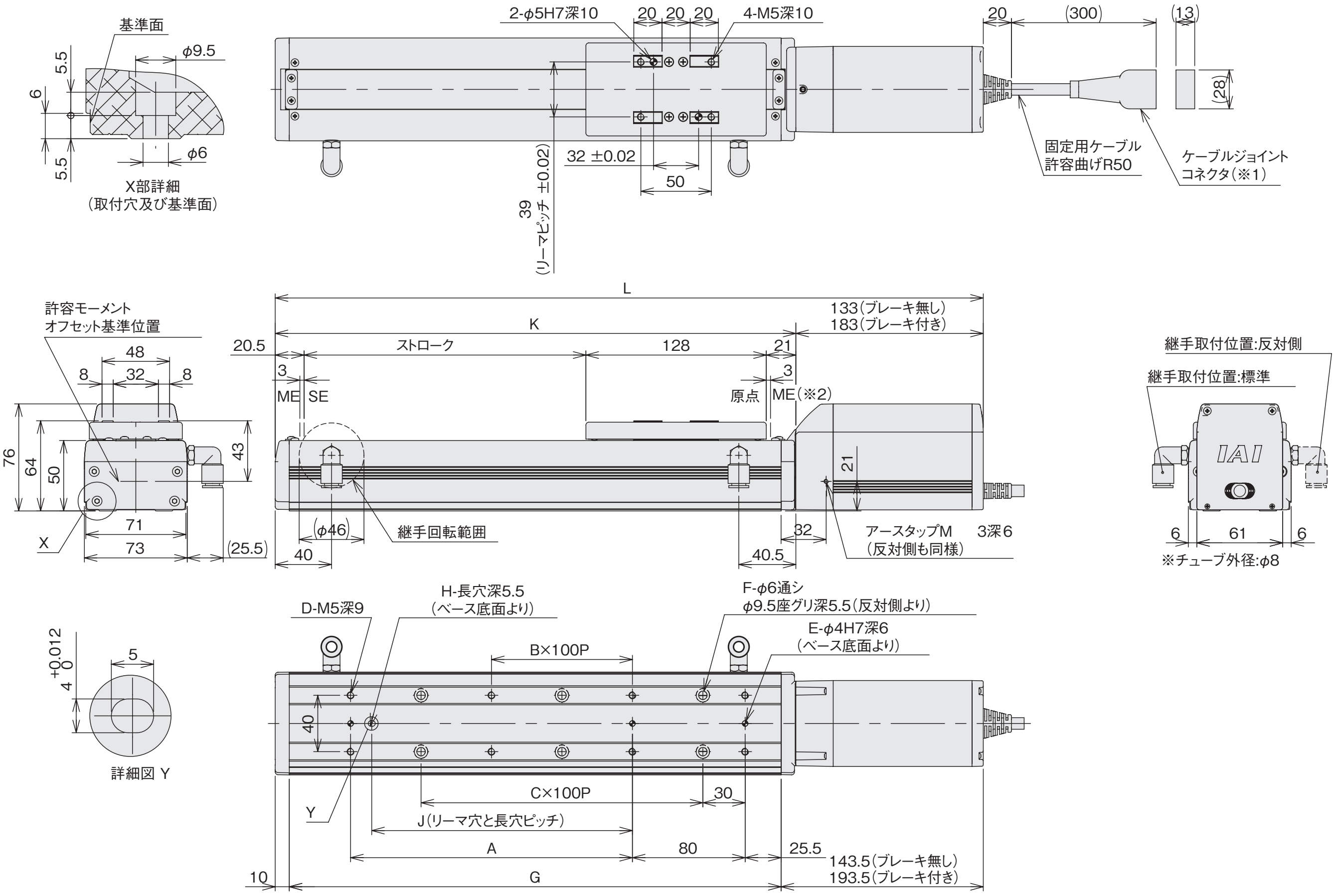
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向50.4N•m Mb方向71.9N•m Mc方向138N•m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向20.7N•m Mb方向29.6N•m Mc方向56.7N•m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

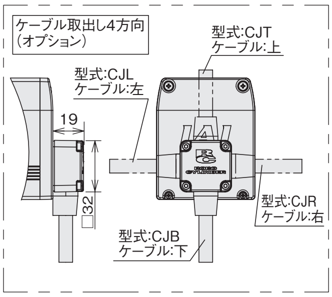
・張出し負荷長の目安／Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

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 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





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

適応コントローラ

RCP4CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, CC-Link, PROFIBUS, CompoNet, MECHATROLINK, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFINET, SSCNETIII/H 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。

クリーン仕様
防塵・防滴仕様
RCP6CR/RCP6SCR
RCP5 CR
RCP4 CR
RCP2 CR
RCA CR
RCS3 CR
RCS2 CR
DDACR
ISDBCR/ISPDBCR
SSPDA CR
ISDACR/ISPDACR
IXP
IX-NNC

RCP2CR-GRSS

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

■型式項目 RCP2CR－GRSS－I－20P－30－8－□－□－□

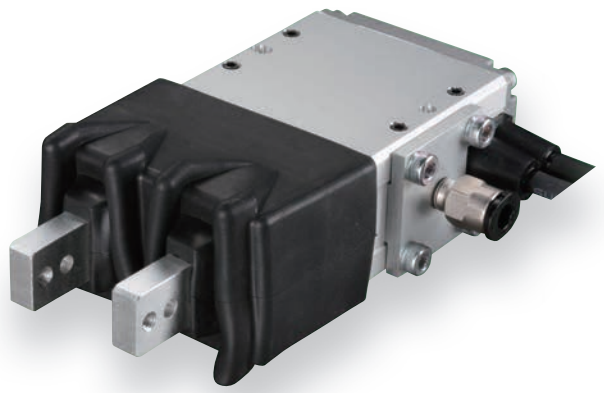
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	8:8mm (片側4mm)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



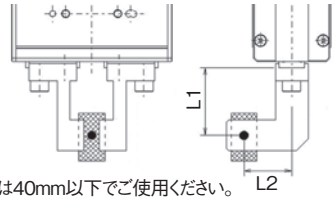
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

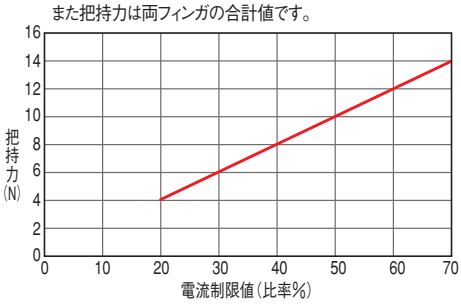
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1／10～1／20以下が目安となります。
(詳細は1-480ページをご参照ください)
(3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は40mm以下でご使用ください。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度／吸引量

減速比＼ストローク	8 (mm)	吸引量
30	78mm/s (片側)	10Nℓ/min

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
8	－

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー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。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	－
フランジブラケット	**FB**	→ 5-162	－
シャフトブラケット	**SB**	→ 5-165	－

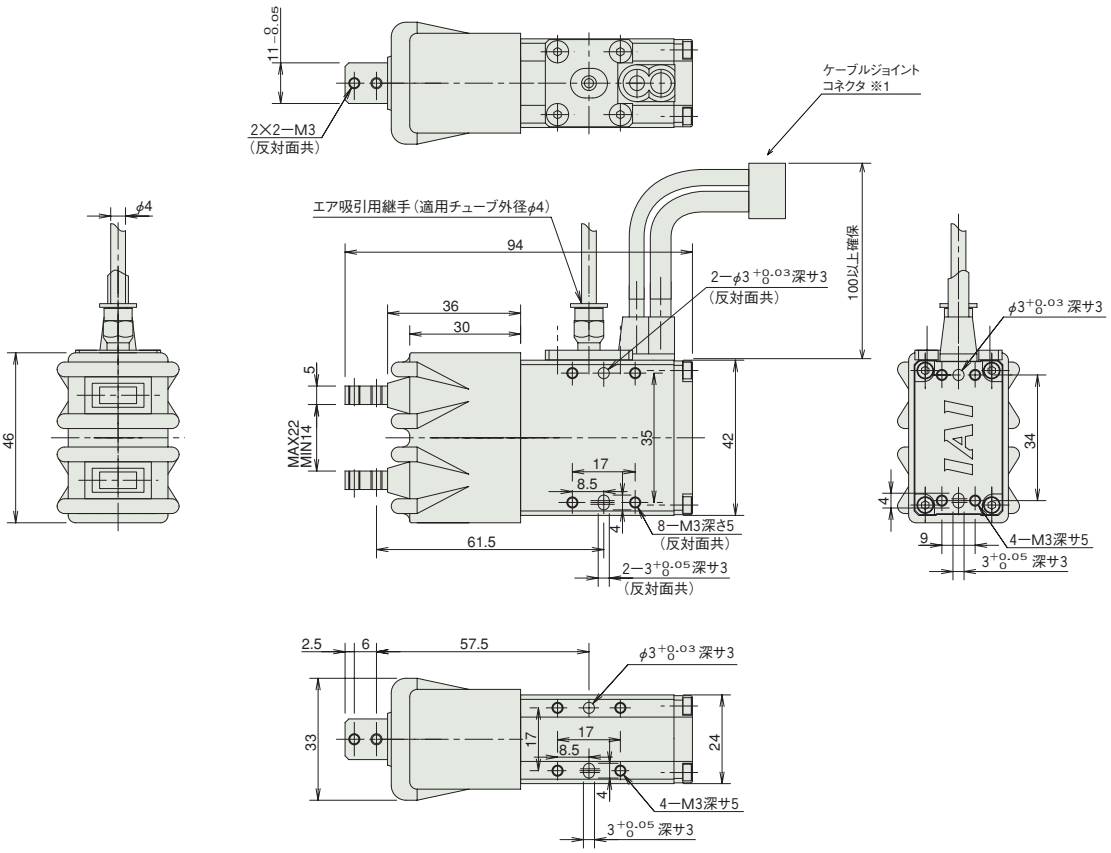
アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。



①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP CompoNet PROFINET SSCNETⅢ/H 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
その他接続可能機種	PSEL(→6-161)									

RCP2CR-GRLS

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

■型式項目 RCP2CR－GRLS－I－20P－30－180－□－□－□

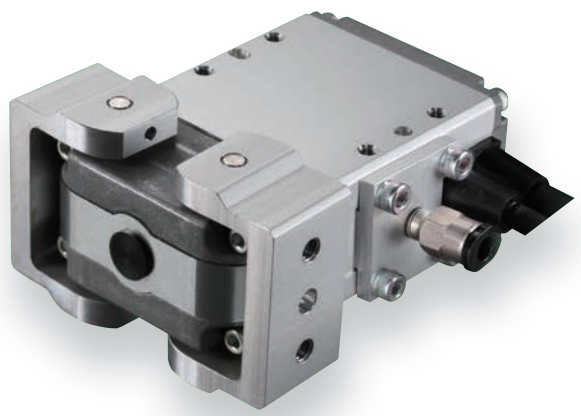
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	180:180度 (片側90度)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



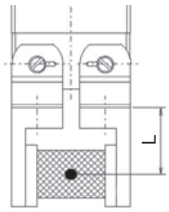
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1／10～1／20以下が目安となります。
(詳細は1-483ページをご参照ください)
(3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

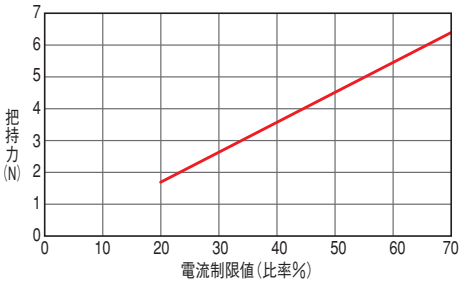
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%～70%の範囲で調整が可能です。



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

実効把持力(GRLS) = F ×15.5 / (L+15.5)

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



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

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

アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度/吸引量

ストローク / 減速比	180 (度)	吸引量
30	600度/s (片側)	10Nℓ/min

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	－

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは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
原点逆仕様	NM	→ 5-164	－
フランジブラケット	FB	→ 5-162	－
シャフトブラケット	SB	→ 5-165	－

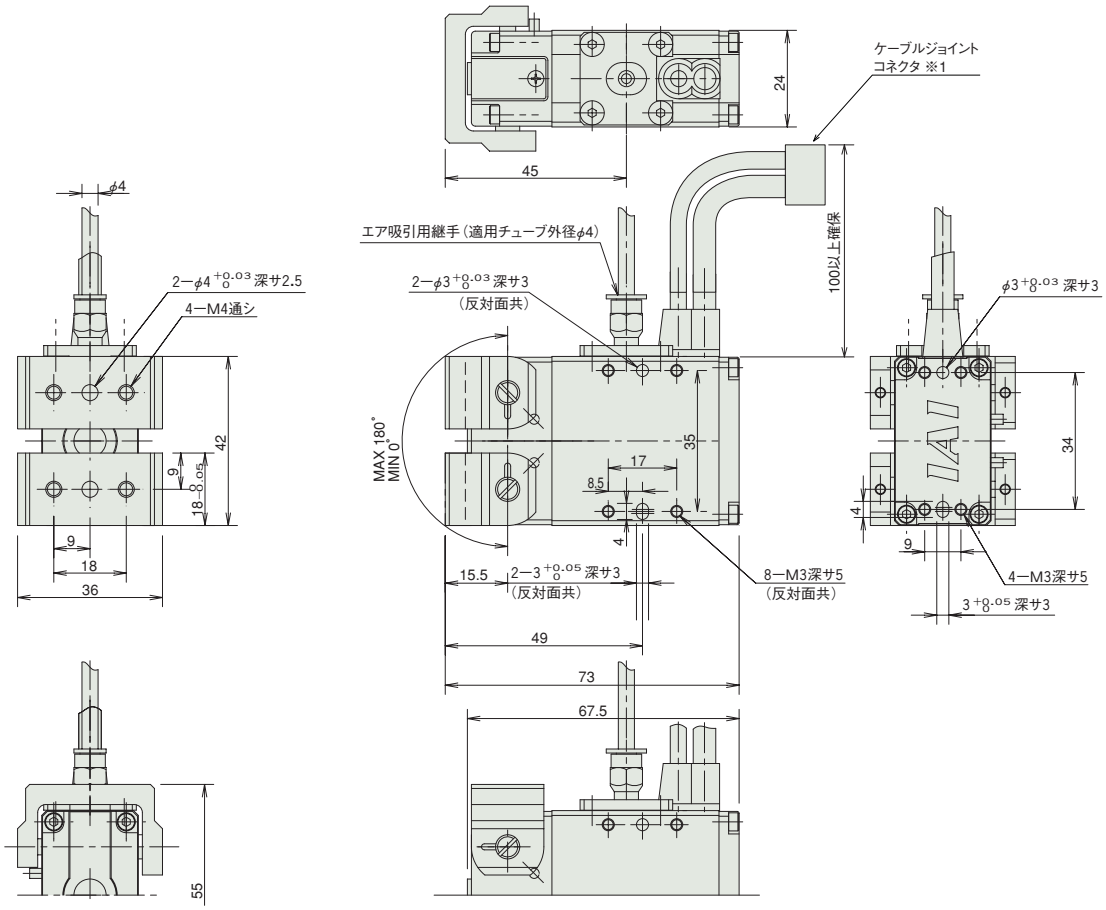
アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。



①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP PROFIBUS PROFINET CompoNet SSCNETⅢ/H 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
その他接続可能機種	PSEL（→6-161）									

RCP2CR-GRS

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

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

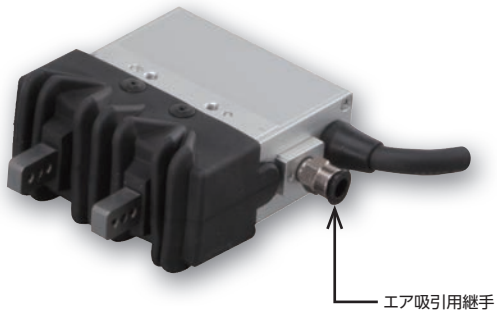
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P：パルスモータ 20□サイズ	1: 減速比 1/1	10:10mm (片側 5mm)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



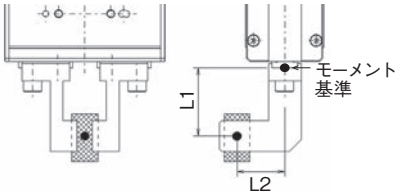
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

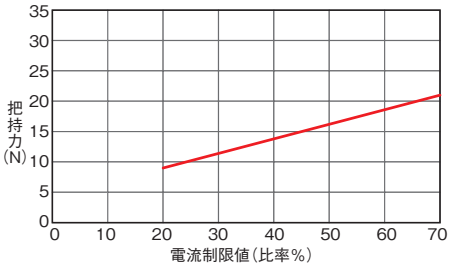
(1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2)最大把持力は、把持ポイント距離0（※）、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1／10～1／20以下が目安となります。
※ 把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
(3)選定方法は1-480ページをご参照ください。
(4)移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



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



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

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

アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

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

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク(mm)	標準価格
10	—

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

※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
フランジブラケット	FB	→ 5-162	—
シャフトブラケット	SB	→ 5-165	—
吸引用継手L字仕様	VL	→ 5-167	—

〈オプション記号〉
FB…単品型式:RCP2-FB-GRS
SB…単品型式:RCP2-SB-GRS
※ブラケットの寸法は、5-162、165ページでご確認ください。

アクチュエータ仕様

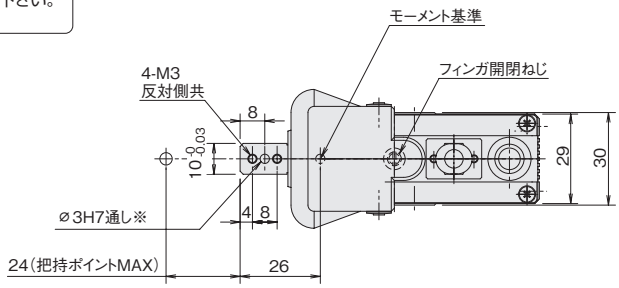
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ（リード1.5）
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.15mm以下（但しスプリングにより常時開側に加圧）
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3 N·m　Mb:6.3N·m　Mc:7.0N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
本体質量	0.42kg
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃　湿度20～85%RH以下（結露無きこと）

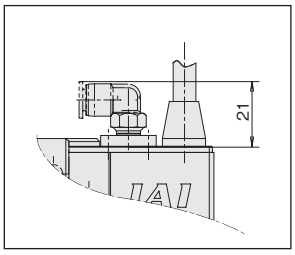
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

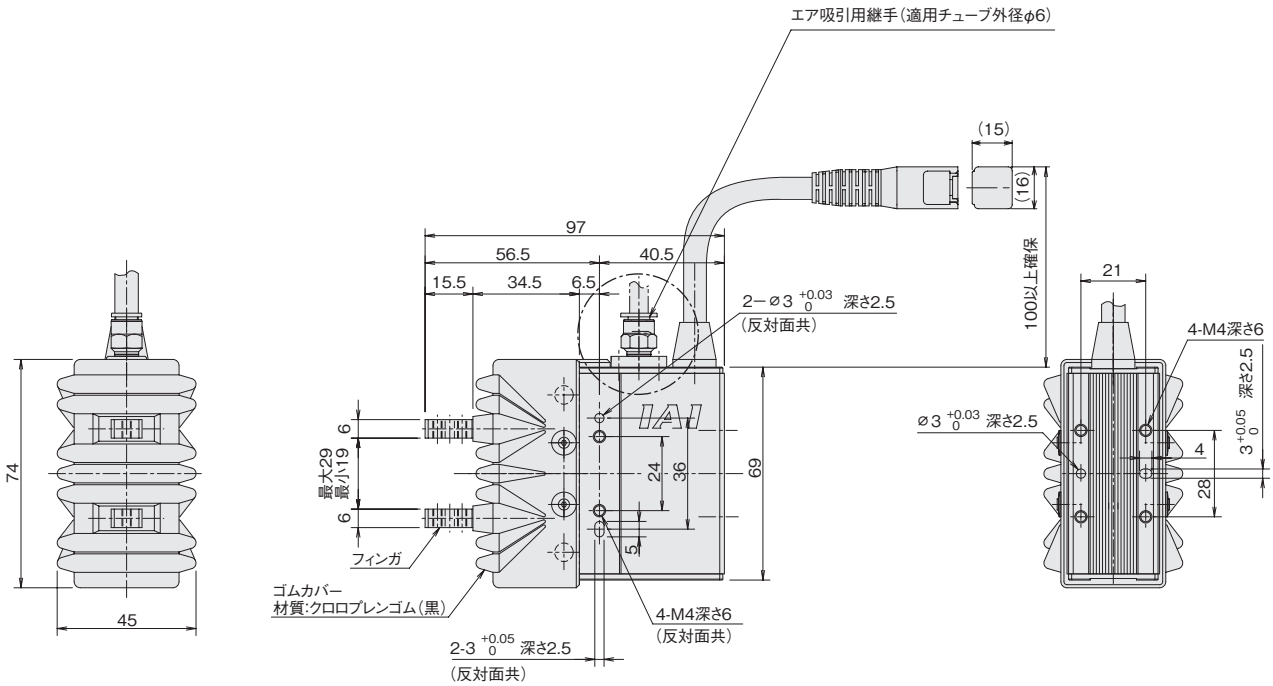
※スライダは開側が原点になります。
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。

ご注意
※フィンガの位置決めには、
φ3H7通し穴をご使用下さい。





吸引用継手L字仕様



①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, 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	–		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
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。

RCP2CR-GRM

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

■型式項目 RCP2CR－GRM－I－28P－1－14－□－□－□

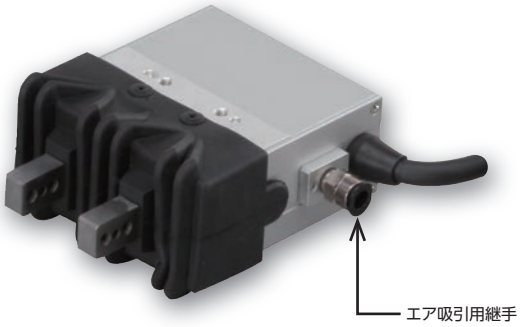
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P：パルスモータ 28□サイズ	1: 減速比 1/1	14:14mm (片側 7mm)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



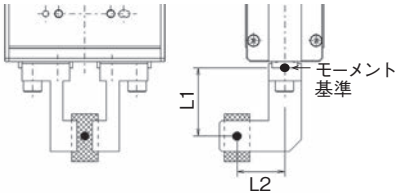
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

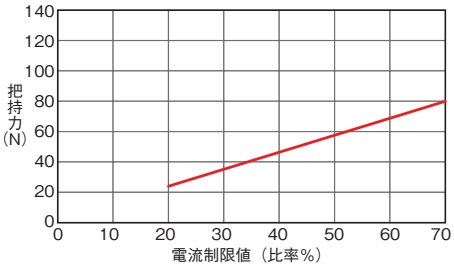
(1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2)最大把持力は、把持ポイント距離0（※）、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1／10～1／20以下が目安となります。
※ 把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
(3)選定方法は1-480ページをご参照ください。
(4)移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



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



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

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

アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度／吸引量

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

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク(mm)	標準価格
14	－

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

※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
フランジブラケット	FB	→ 5-162	－
シャフトブラケット	SB	→ 5-165	－
吸引用継手L字仕様	VL	→ 5-167	－

〈オプション記号〉
FB…単品型式:RCP2-FB-GRM
SB…単品型式:RCP2-SB-GRM
※ブラケットの寸法は、5-162、165ページでご確認ください。

アクチュエータ仕様

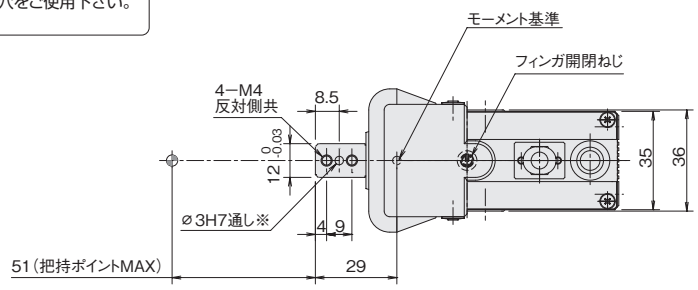
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ（リード1.5）
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.15mm以下（但しスプリングにより常時開側に加圧）
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3 N·m　Mb:6.3N·m　Mc:8.3N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
本体質量	0.62kg
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃　湿度20～85%RH以下（結露無きこと）

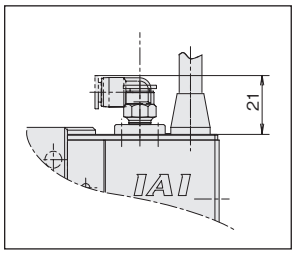
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

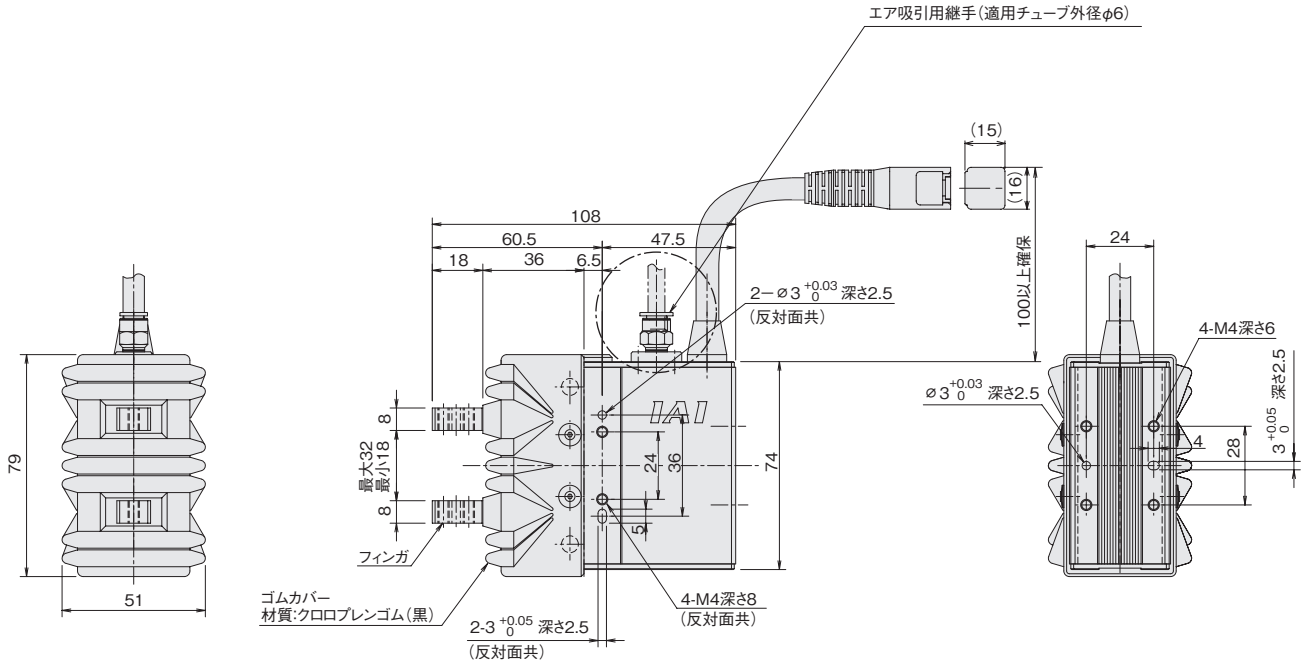
※スライダは開側が原点になります。
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。

ご注意
※フィンガの位置決めには、
φ3H7通し穴をご使用下さい。





吸引用継手L字仕様



①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP PROFINET CompoNet SSCNETⅢ/H	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
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。

RCP2CR-GR3SS

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

■型式項目 RCP2CR－GR3SS－I－28P－30－10－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※ 簡易アブソ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	30：減速比 1/30	10:10mm（片側 5mm）	P1:PSEL 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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。

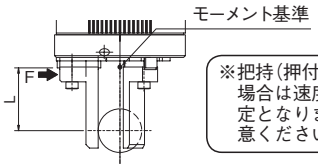
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

(1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2)最大把持力は、把持ポイント距離 0（※）、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照ください。
※ 把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
(3)選定方法は 1-480 ページをご参照ください。
(4)移動時の定格加速度は 0.3G です。

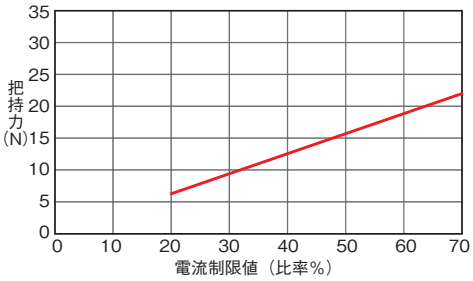
■把持力と電流制限値の相関図

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



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

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



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

アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

ストローク / 減速比	10 (mm)	吸引量
30	40mm/s (片側)	10N ℓ/min

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク(mm)	標準価格
10	－

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

※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
フランジブラケット	**FB**	→ 5-162	－
シャフトブラケット	**SB**	→ 5-165	－
吸引用継手 L 字仕様	**VL**	→ 5-167	－

〈オプション記号〉
FB…単品型式:RCP2-FB-GR3S
SB…単品型式:RCP2-SB-GR3S
※ブラケットの寸法は、5-162、166ページでご確認ください。

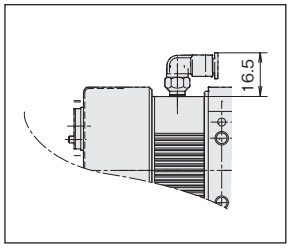
アクチュエータ仕様

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

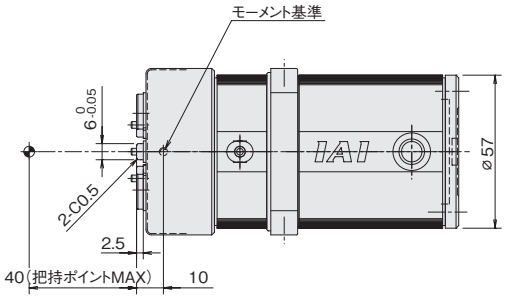
寸法図

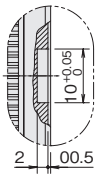
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

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

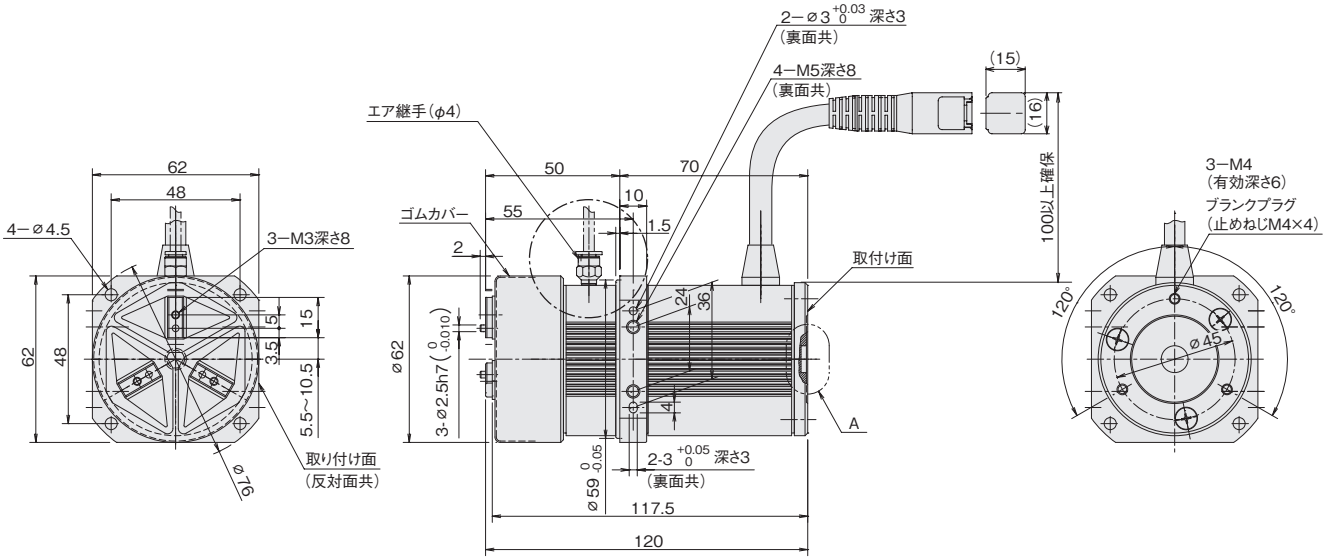


吸引用継手L字仕様





A部詳細(2:1)



①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP PROFINET Compo Net 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	–		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
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。

RCP2CR-GR3SM

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

■型式項目 RCP2CR－GR3SM－ I － 42P － 30 － 14 － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※簡易アブ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 42□サイズ	30：減速比 1/30	14:14mm (片側 7mm)	P1:PSEL 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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。

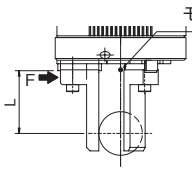
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

(1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2)最大把持力は、把持ポイント距離 0（※）、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照ください。
※ 把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
(3)選定方法は 1-480 ページをご参照ください。
(4)移動時の定格加速度は 0.3G です。

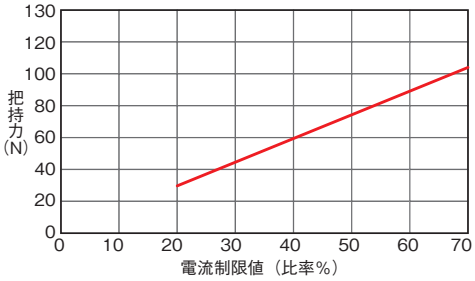
■把持力と電流制限値の相関図

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



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

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



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

アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

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

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク(mm)	標準価格
14	－

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

※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
フランジブラケット	FB	→ 5-162	－
シャフトブラケット	SB	→ 5-165	－
吸引用継手 L 字仕様	VL	→ 5-167	－

〈オプション記号〉
FB…単品型式:RCP2-FB-GR3M
SB…単品型式:RCP2-SB-GR3M
※ブラケットの寸法は、5-162、166ページでご確認ください。

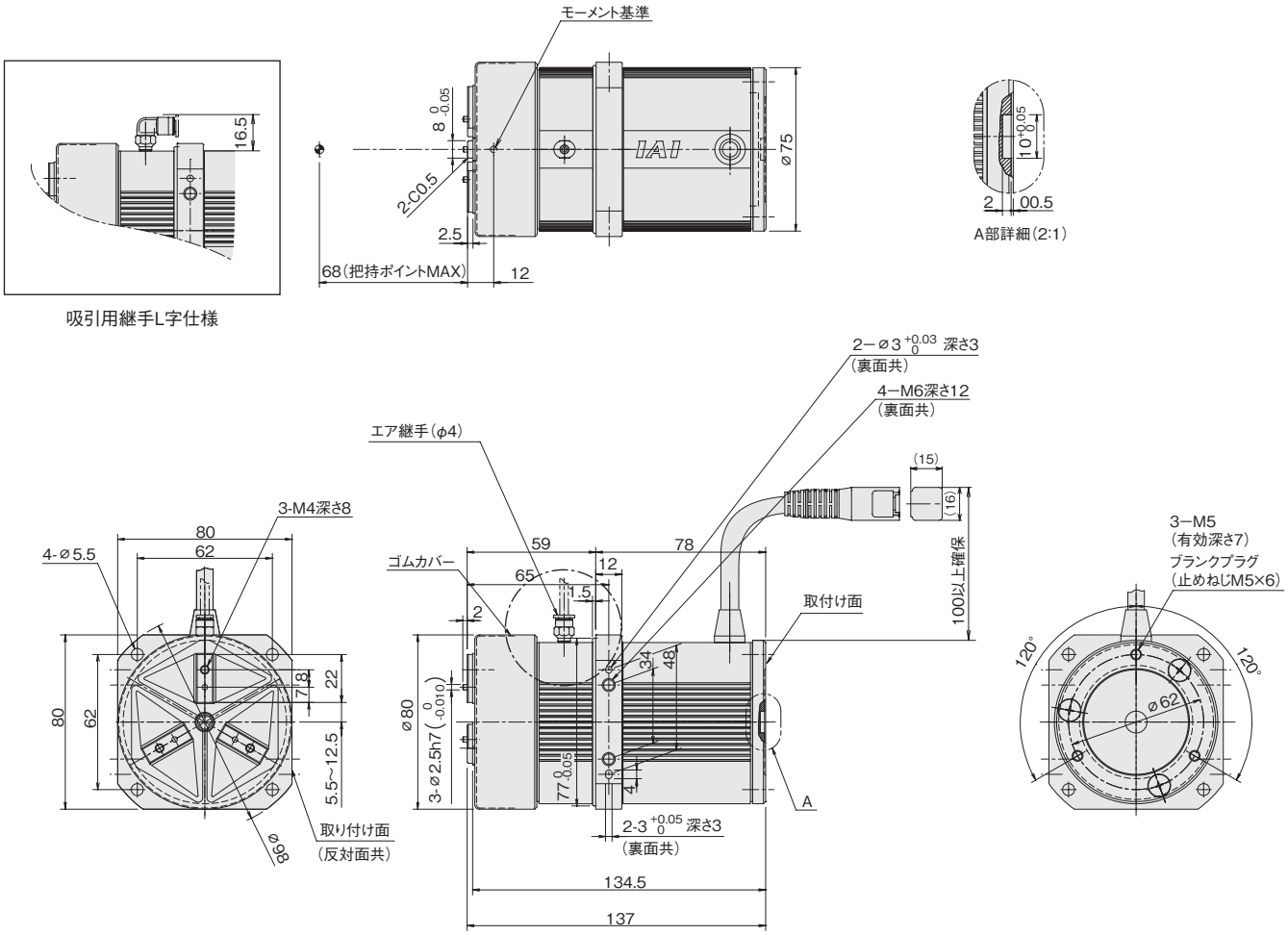
アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

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



①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS, PROFINET, CompoNet, SSCNETⅢ/H	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
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。

RCP2CR-RTBS/RTBSL

クリーン仕様 | 小型ロータリ | 本体幅 45 mm | 24v パルスモータ

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

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

- タイプ：RTBS :330度回転仕様／RTBSL:多回転仕様
- エンコーダ種類：I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。
- モータ種類：20P:パルスモータ 20 □サイズ
- 減速比：30 : 減速比 1/30／45 : 減速比 1/45
- 揺動角度：330:330 度 (RTBS 専用)／360:360 度 (RTBSL 専用)
- 適応コントローラ：P1:PSEL／P3:PCON／MCON／MSEL
- 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

※**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 RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

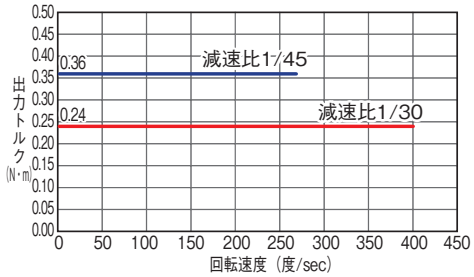
※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。

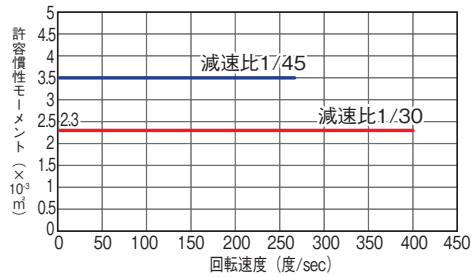
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
(3) 移動時の定格加速度は 0.2G です。
(4) 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図





アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m²)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTBS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2CR-RTBS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2CR-RTBSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2CR-RTBSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

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

(単位は度 /s)

タイプ別価格表（標準価格）

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

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ 5-164	－
シャフトアダプタ	SA	→ 5-165	－
テーブルアダプタ	TA	→ 5-166	－

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

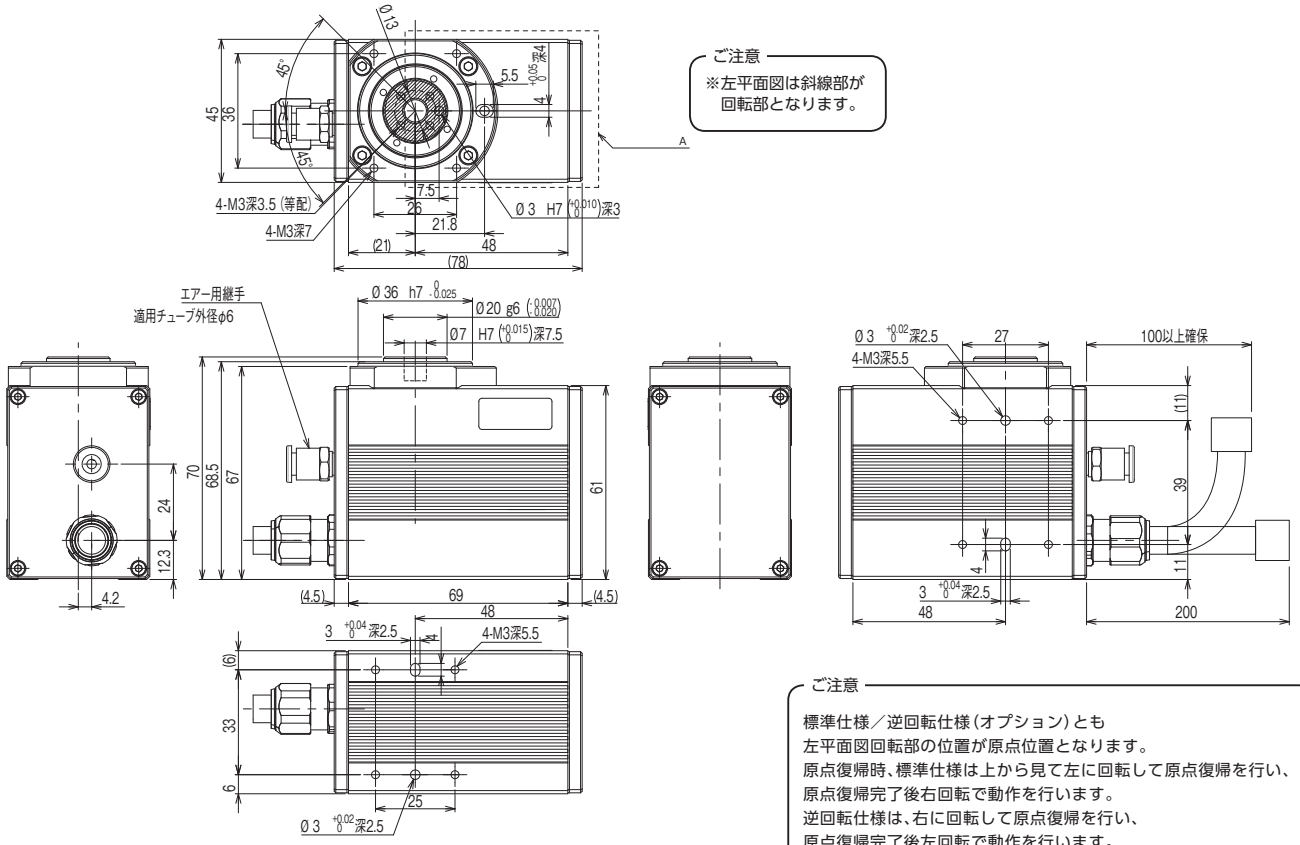
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



ご注意

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

①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, SSCNETⅢ/H	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
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。

RCP2CR-RTCS/RTCSL

クリーン仕様 | 小型扁平ロータリ | 本体幅 68 mm | 24V パルスモータ

■型式項目 RCP2CR — □ — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □

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

- タイプ: RTCS :330度回転仕様 / RTCSL :多回転仕様
- エンコーダ種類: I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。
- モータ種類: 20P:パルスモータ 20□サイズ
- 減速比: 30 : 減速比 1/30 / 45 : 減速比 1/45
- 揺動角度: 330:330 度 (RTCS 専用) / 360:360 度 (RTCSL 専用)
- 適応コントローラ: P1:PSEL / P3:PCON / MCON / MSEL
- 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

※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。

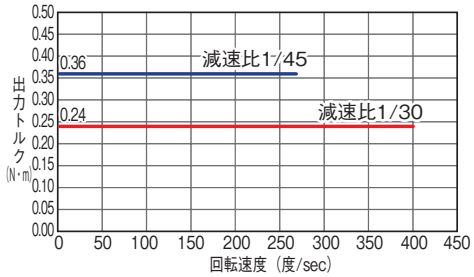
CE RoHS

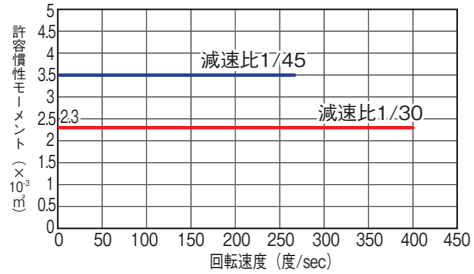
水平 垂直 横立て 天吊り

※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

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図





POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
(3) 移動時の定格加速度は 0.2G です。
(4) 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m²)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTCS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2CR-RTCS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2CR-RTCSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2CR-RTCSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

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

(単位は度 /s)

タイプ別価格表 (標準価格)

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

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ 5-164	—
シャフトアダプタ	SA	→ 5-165	—
テーブルアダプタ	TA	→ 5-166	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

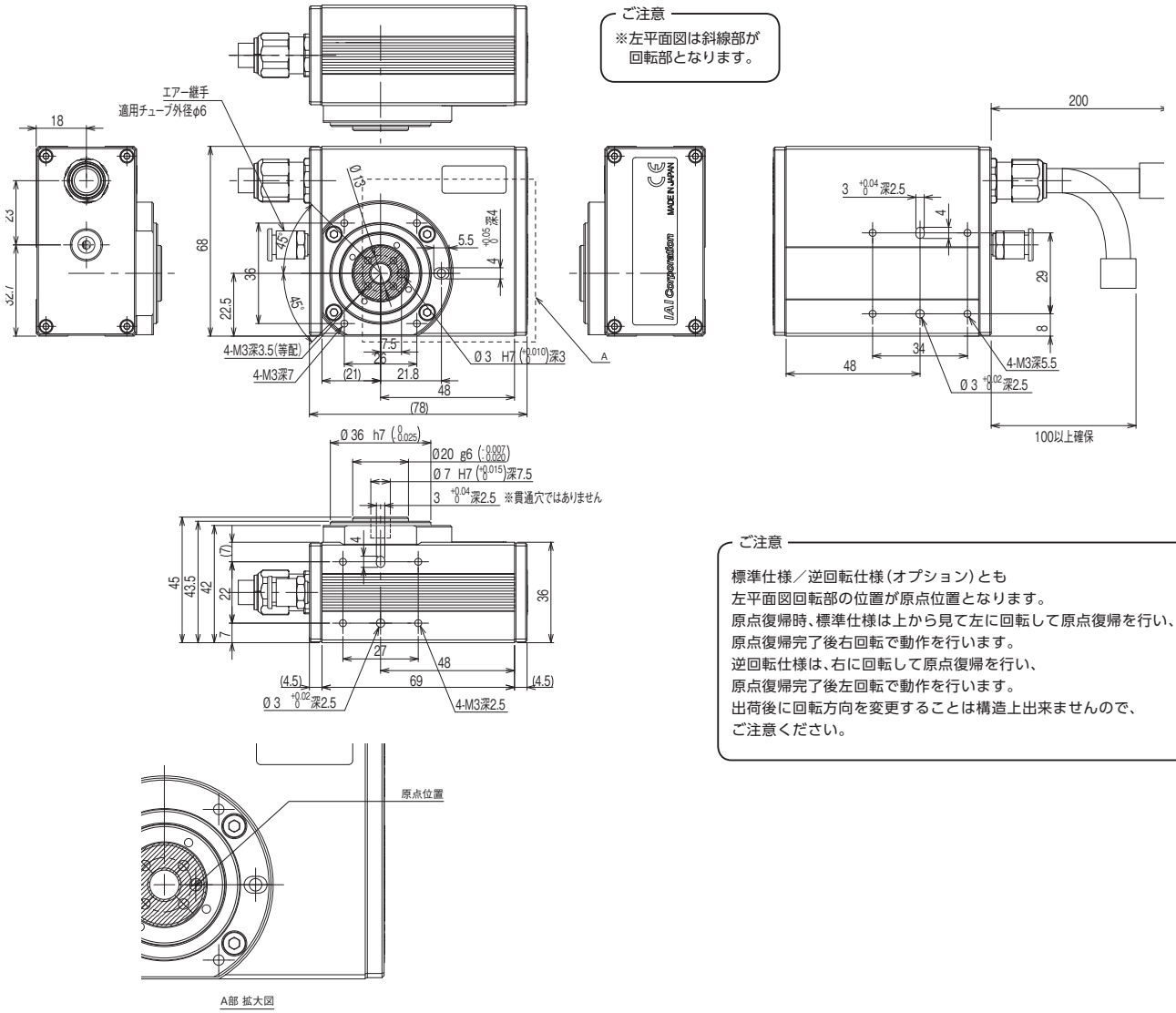
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

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

①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP PROFIBUS CC-Link IE Field CompoNet SSCNETⅢ/H	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
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。

RCP2CR-RTB/RTBL

クリーン仕様 | 中型ロータリ | 本体幅 50 mm | 24V パルスモータ

■型式項目 RCP2CR — □ — I — 28P — □ — □ — □ — □ — □

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

- タイプ: RTB :330度回転仕様 / RTBL: 多回転仕様
- エンコーダ種類: I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。
- モータ種類: 28P:パルスモータ 28□サイズ
- 減速比: 20:減速比 1/20 / 30:減速比 1/30
- 揺動角度: 330:330度 (RTB専用) / 360:360度 (RTBL専用)
- 適応コントローラ: P1:PSEL / P3:PCON / MCON / MSEL
- 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

※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 RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

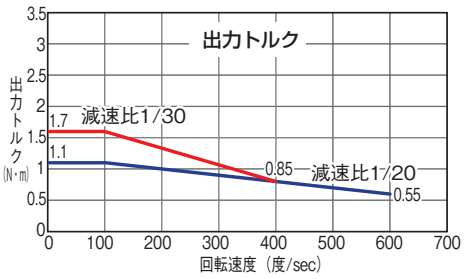
※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。

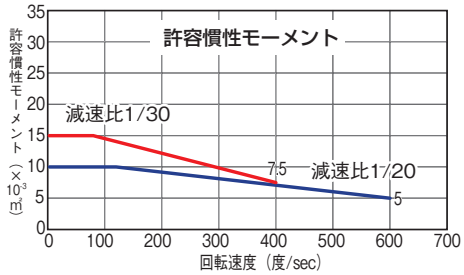
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
(4) 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)
(5) ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
(6) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図





アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m²)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTB-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2CR-RTB-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2CR-RTBL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2CR-RTBL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

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

(単位は度/s)

タイプ別価格表 (標準価格)

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

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 5-161	—
逆回転仕様	NM	→ 5-164	—
シャフトアダプタ	SA	→ 5-165	—
テーブルアダプタ	TA	→ 5-166	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

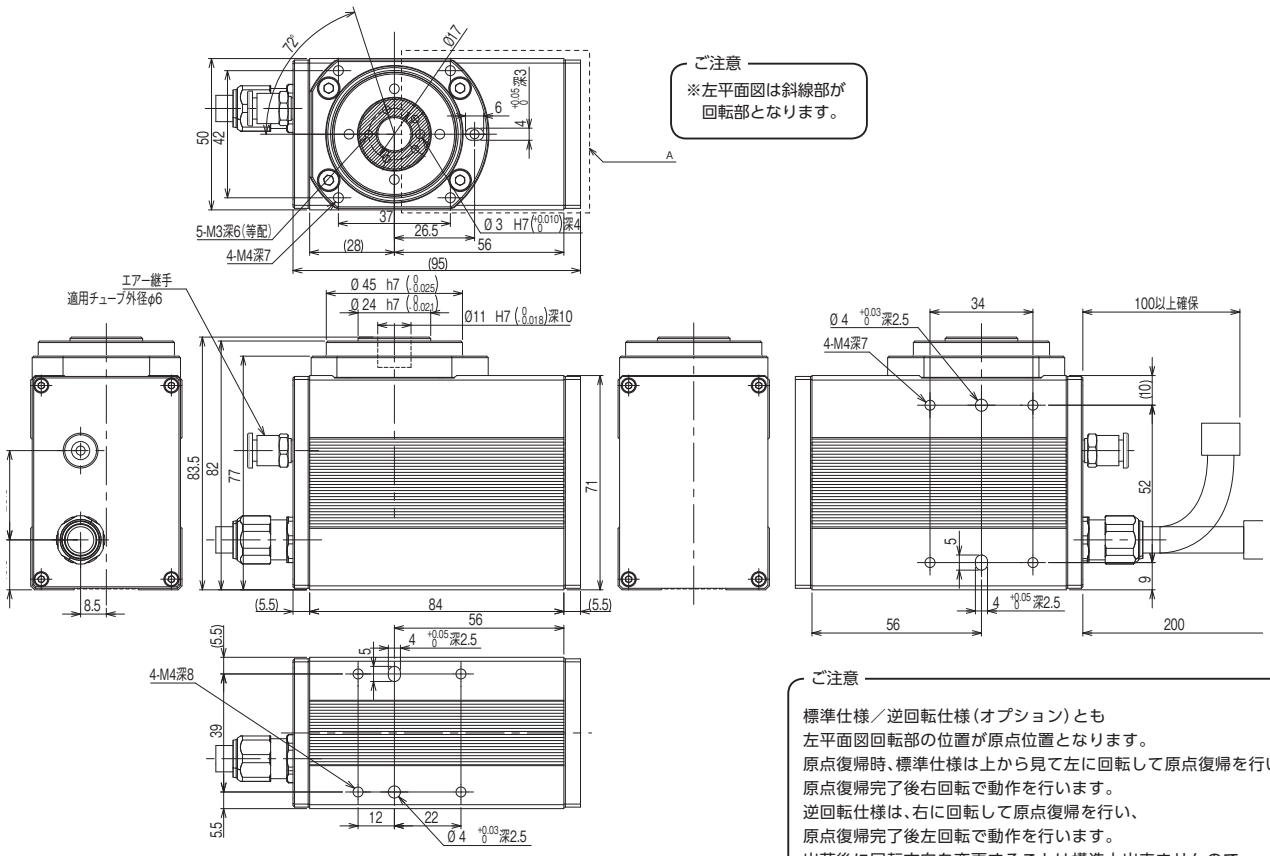
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰精度		±0.01度以内(RTB)／±0.05度以内(RTBL)
ロストモーション		±0.1度
許容スラスト荷重		50N
許容負荷モーメント		3.9N·m
ブレーキ保持トルク		0.4N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
クリーン度		クラス10(0.1μm)
エア吸引用配管継手		ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6
エア吸引量		15 Nℓ/min
質量	ブレーキ無	0.96kg
	ブレーキ有	1.3kg

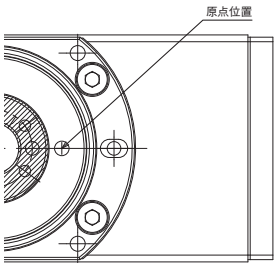
寸法図

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



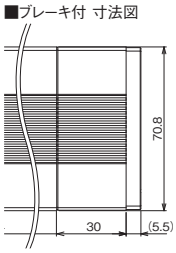
ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

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



A部 拡大図

■ブレーキ付 寸法図



①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP CompoNet SSCNETⅢ/H	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
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。

RCP2CR-RTC/RTCL

クリーン仕様 | 中型扁平ロータリ | 本体幅 81 mm | 24V パルスモータ

■型式項目 RCP2CR — □ — I — 28P — □ — □ — □ — □ — □

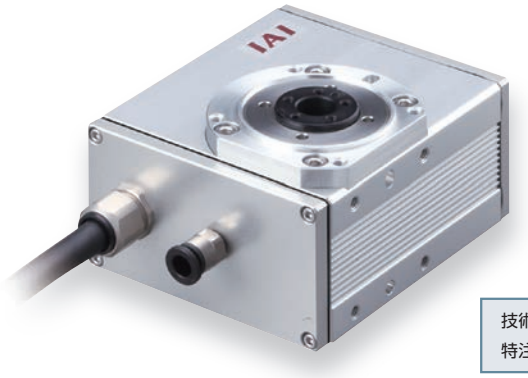
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTC :330度回転仕様 RTCL:多回転仕様	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	20:減速比 1/20 30:減速比 1/30	330:330度 (RTC専用) 360:360度 (RTCL専用)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※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。

CE RoHS

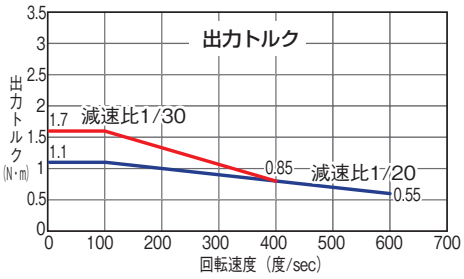
水平 垂直 横立て 天吊り

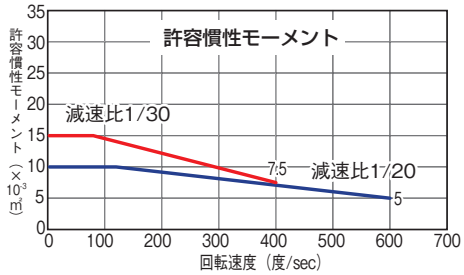
※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図





POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
(4) 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)
(5) ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
(6) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m²)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTC-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2CR-RTC-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2CR-RTCL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2CR-RTCL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

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

(単位は度/s)

タイプ別価格表 (標準価格)

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

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 5-161	—
逆回転仕様	NM	→ 5-164	—
シャフトアダプタ	SA	→ 5-165	—
テーブルアダプタ	TA	→ 5-166	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

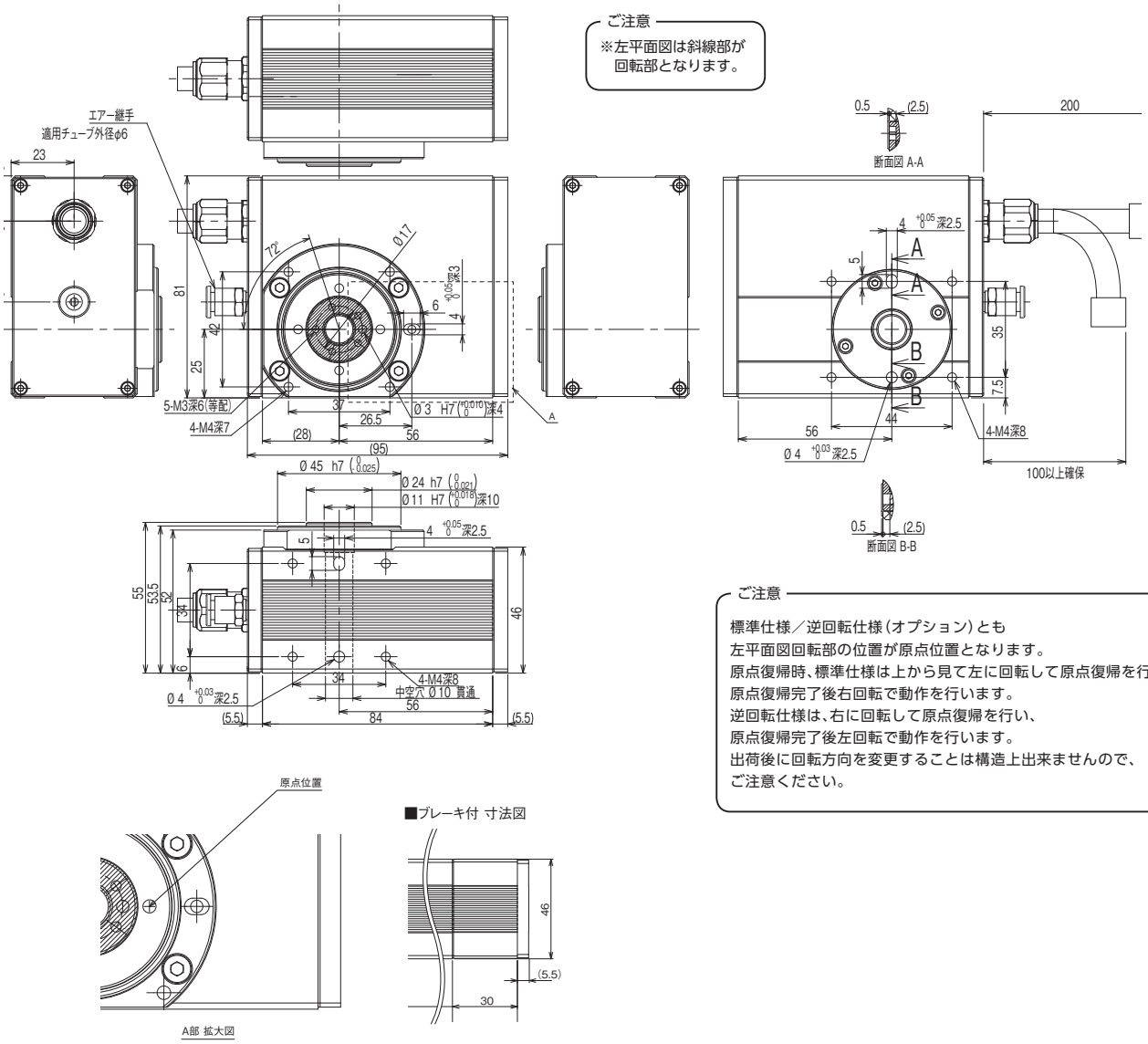
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰精度		±0.01度以内(RTC)／±0.05度以内(RTCL)
ロストモーション		±0.1度
許容スラスト荷重		50N
許容負荷モーメント		3.9N·m
ブレーキ保持トルク		0.4N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
クリーン度		クラス10(0.1μm)
エア吸引用配管継手		ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6
エア吸引量		15 Nℓ/min
質量	ブレーキ無	1.04kg
	ブレーキ有	1.42kg

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



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

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

①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP CC-Link IE Field CompoNet SSCNETⅢ/H	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
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。

RCP2CR-RTBB/RTBBL

クリーン仕様 | 大型ロータリ | 本体幅 76 mm | 24v パルスモータ

■型式項目 RCP2CR — □ — I — 35P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTBB :330度回転仕様 RTBBL:多回転仕様	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	20:減速比 1/20 30:減速比 1/30	330:330度 (RTBB専用) 360:360度 (RTBBL専用)	P1:PSEL P3:PCON 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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

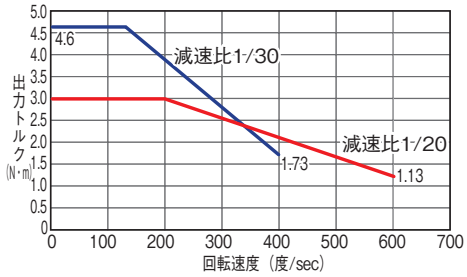
※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。

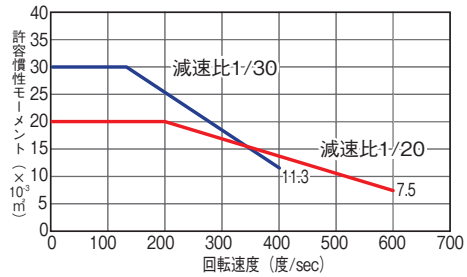
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
(4) 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)
(5) ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
(6) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図





アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m²)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTBB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2CR-RTBB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2CR-RTBBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2CR-RTBBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

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

(単位は度 /s)

タイプ別価格表 (標準価格)

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

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 5-161	—
逆回転仕様	NM	→ 5-164	—
シャフトアダプタ	SA	→ 5-165	—
テーブルアダプタ	TA	→ 5-166	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

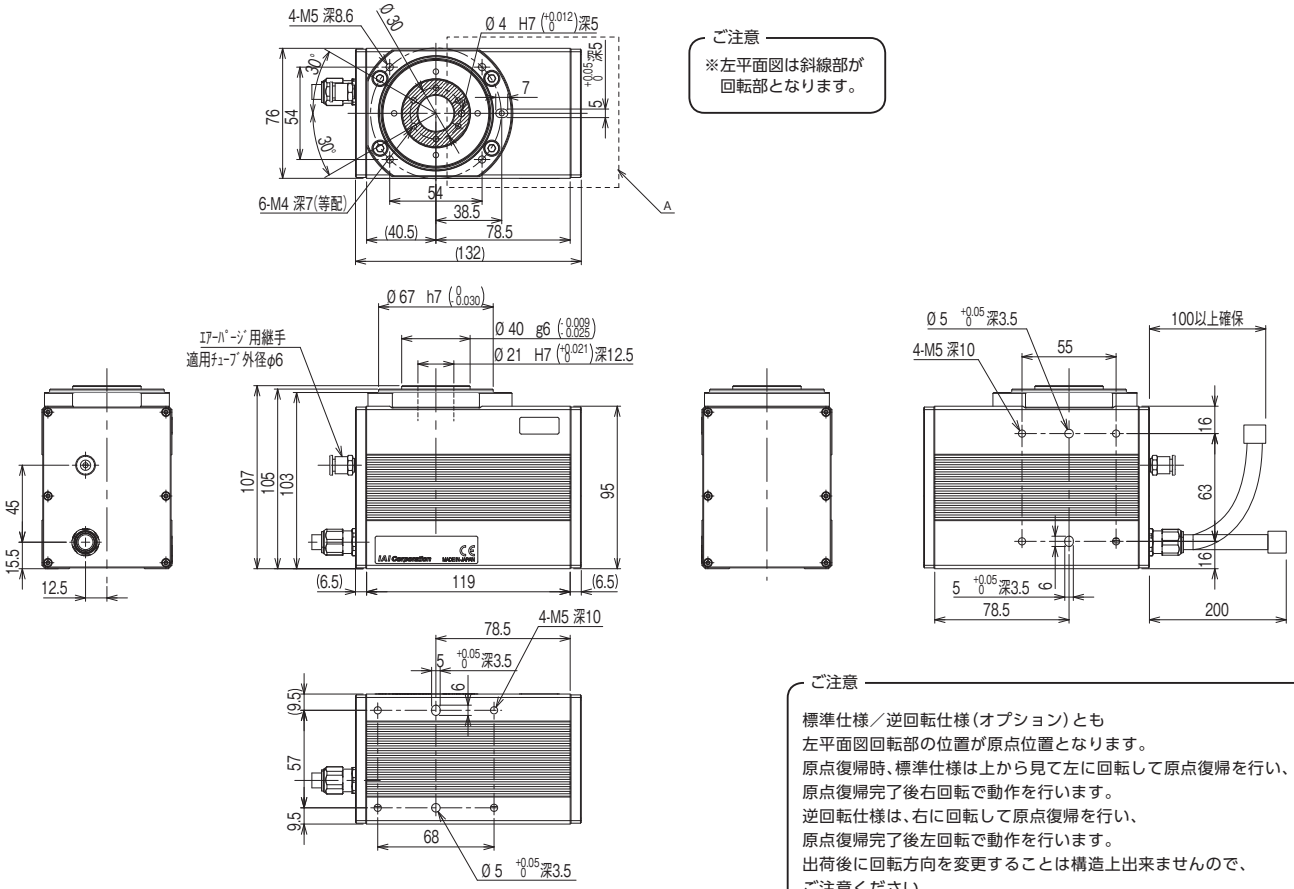
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰精度		±0.01度以内(RTBB)／±0.03度以内(RTBBL)
ロストモーション		±0.1度
許容スラスト荷重		200N
許容負荷モーメント		17.7N·m
ブレーキ保持トルク		2.9N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
クリーン度		クラス10(0.1μm)
エア吸引用配管継手		ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6
エア吸引量		20 Nℓ/min
質量	ブレーキ無	2.5kg
	ブレーキ有	3.2kg

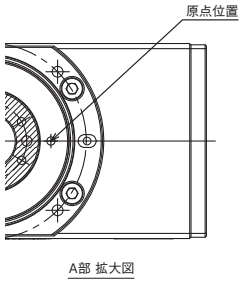
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

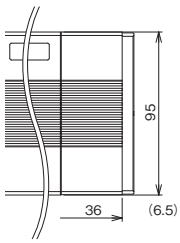


ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

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



■ブレーキ付 寸法図



①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP CC-Link IE Field CompoNet SSCNETⅢ/H	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
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。

RCP2CR-RTCB/RTCBL

クリーン仕様 | 大型扁平ロータリ | 本体幅 114 mm | 24V パルスモータ

■型式項目 RCP2CR – □ – I – 35P – □ – □ – □ – □ – □

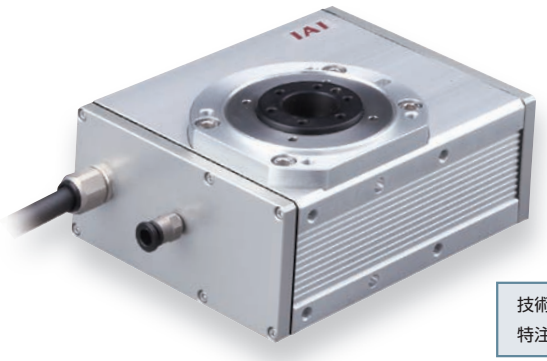
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTCB :330度回転仕様 RTCBL :多回転仕様	I: インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35 □サイズ	20 : 減速比 1/20 30 : 減速比 1/30	330:330 度 (RTCB 専用) 360:360 度 (RTCBL 専用)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R □□ : ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。

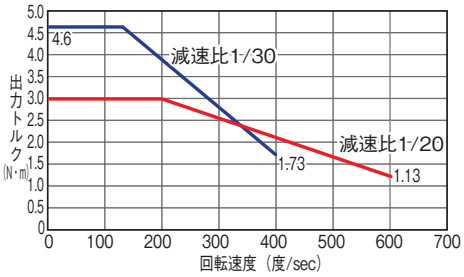


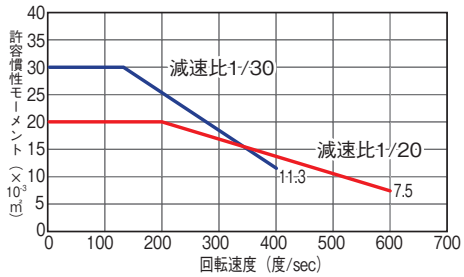
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
(4) 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)
(5) ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
(6) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図





アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m²)	揺動角度 (度)
RCP2CR-RTCB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2CR-RTCB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2CR-RTCBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2CR-RTCBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

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

(単位は度 /s)

タイプ別価格表 (標準価格)

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

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 5-161	–
逆回転仕様	NM	→ 5-164	–
シャフトアダプタ	SA	→ 5-165	–
テーブルアダプタ	TA	→ 5-166	–

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

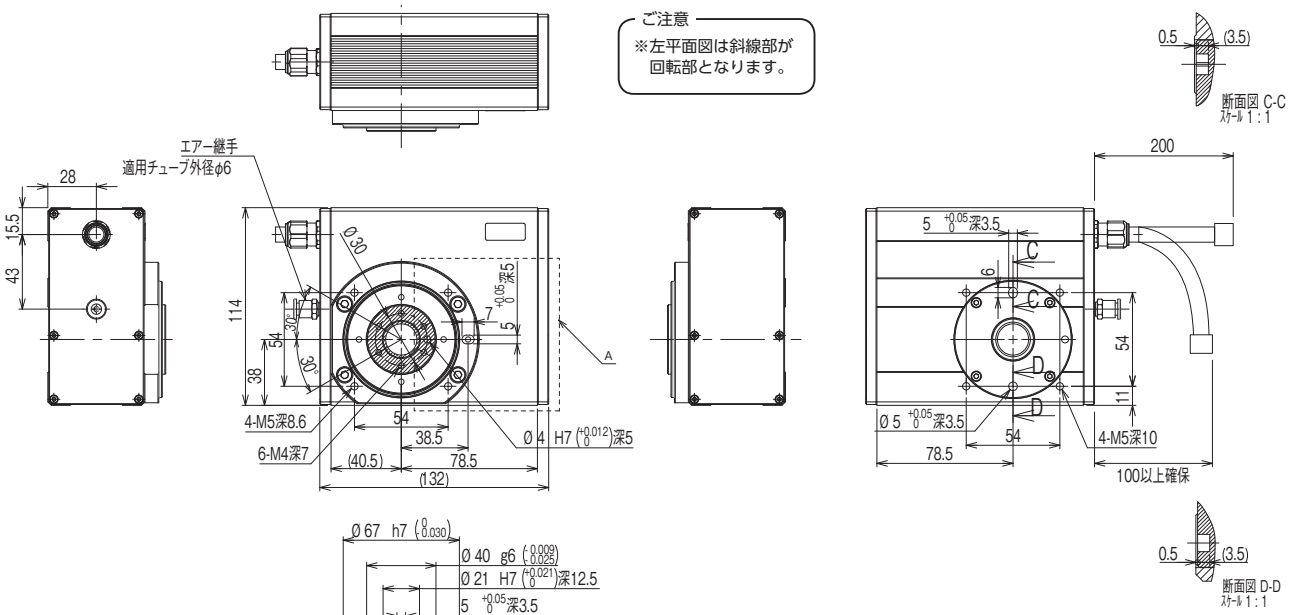
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

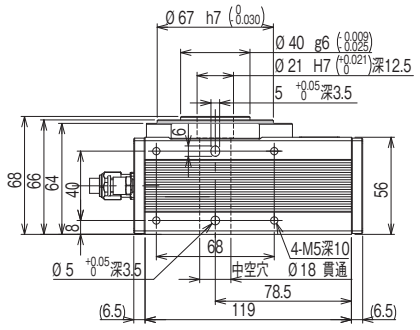
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰精度		±0.01度以内(RTCB)／±0.03度以内(RTCBL)
ロストモーション		±0.1度
許容スラスト荷重		200N
許容負荷モーメント		17.7N·m
ブレーキ保持トルク		2.9N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
クリーン度		クラス10(0.1μm)
エア吸引用配管継手		ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6
エア吸引量		20 Nℓ/min
質量	ブレーキ無	2.4kg
	ブレーキ有	3.1kg

寸法図

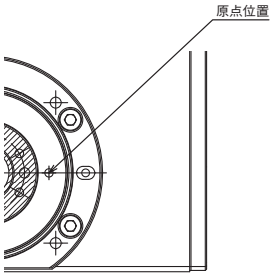
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD





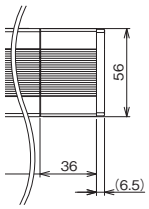
ご注意

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



A部 拡大図

■ブレーキ付 寸法図



①適応コントローラ

RCP2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, SSCNETⅢ/H	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
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。

RCACR-SA4C

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 40mm | 24v ACサーボモータ | アルミベースタイプ

■型式項目 RCACR－SA4C－WA－20－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
RCACR	SA4C	WA: バッテリレスアブソ	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)	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

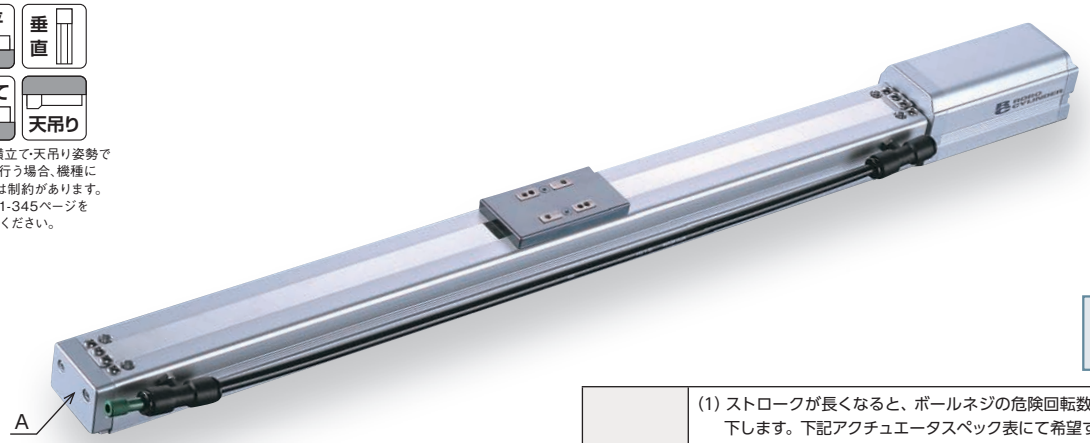
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

省電力対応

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。



※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。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

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。
(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。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCACR-SA4C-WA-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1	19.6	50～400 (50mm 毎)
RCACR-SA4C-WA-20-5-①-②-③-④		5	6	2.5	39.2	
RCACR-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／吸引量

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

(単位は mm/s)

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。

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)	－
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	→ 5-161	－
フート金具	FT	→ 5-163	－
指定グリス塗布仕様	G3／G4	→ 5-163	－
原点確認センサ	HS	→ 5-163	－
省電力対応	LA	→ 5-164	－
原点逆仕様	NM	→ 5-164	－
スライダスペーサ	SS	→ 5-166	－
吸引用継手取付勝手違い	VR	→ 5-167	－

アクチュエータ仕様

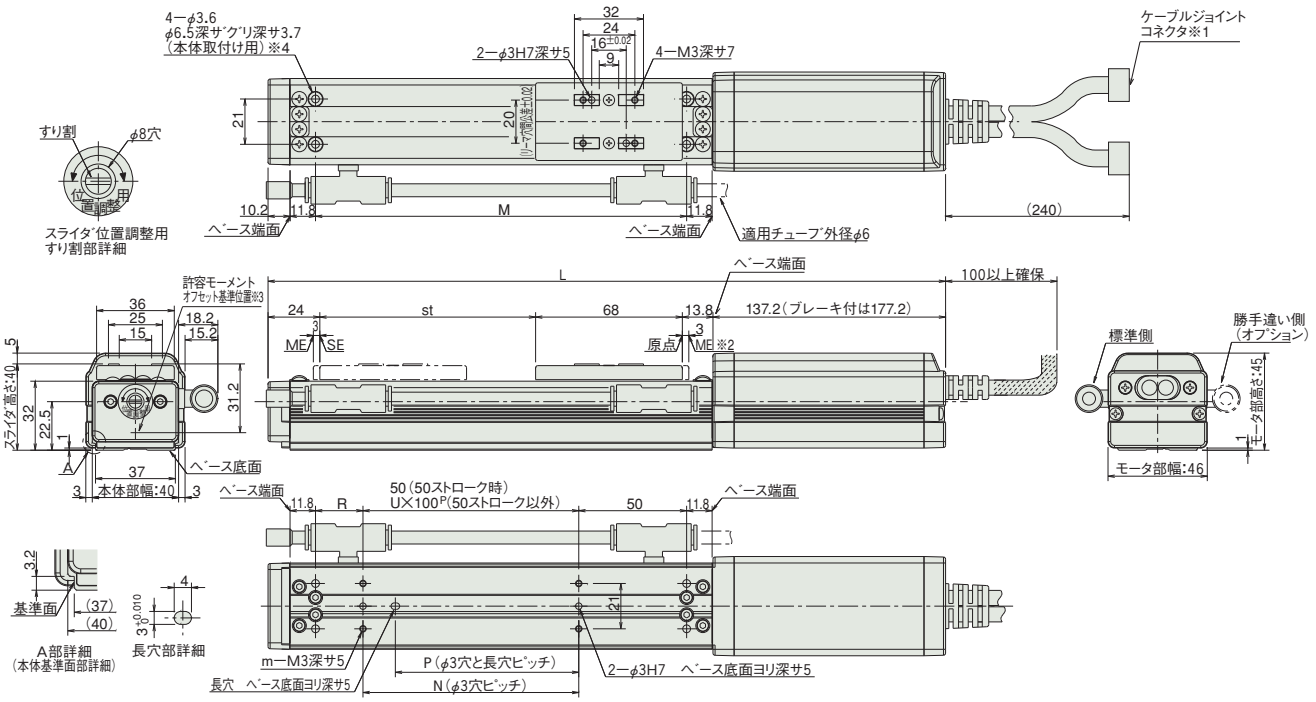
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.90N·m Mb:9.90N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N·m Mb:4.71N·m Mc:8.07N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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　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　許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
※4　ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 200mm 以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETIII/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
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

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。

RCACR-SA5C

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 52mm | 24v ACサーボモータ | アルミベースタイプ

■型式項目 RCACR－SA5C－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
RCACR	SA5C	WA: バッテリレスアブソ	20: サーボモータ 20W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ～ 500:500mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON 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。

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。

省電力対応

※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。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

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。
(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。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

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。

■ストロークと最高速度／吸引量

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

〈 〉内は垂直使用の場合(単位はmm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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)	－
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**	→ 5-161	－
フート金具	**FT**	→ 5-163	－
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	－
原点確認センサ	**HS**	→ 5-163	－
省電力対応	**LA**	→ 5-164	－
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	－
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→ 5-167	－
ダブルスライダ仕様	**W**	→ 5-167	－

アクチュエータ仕様

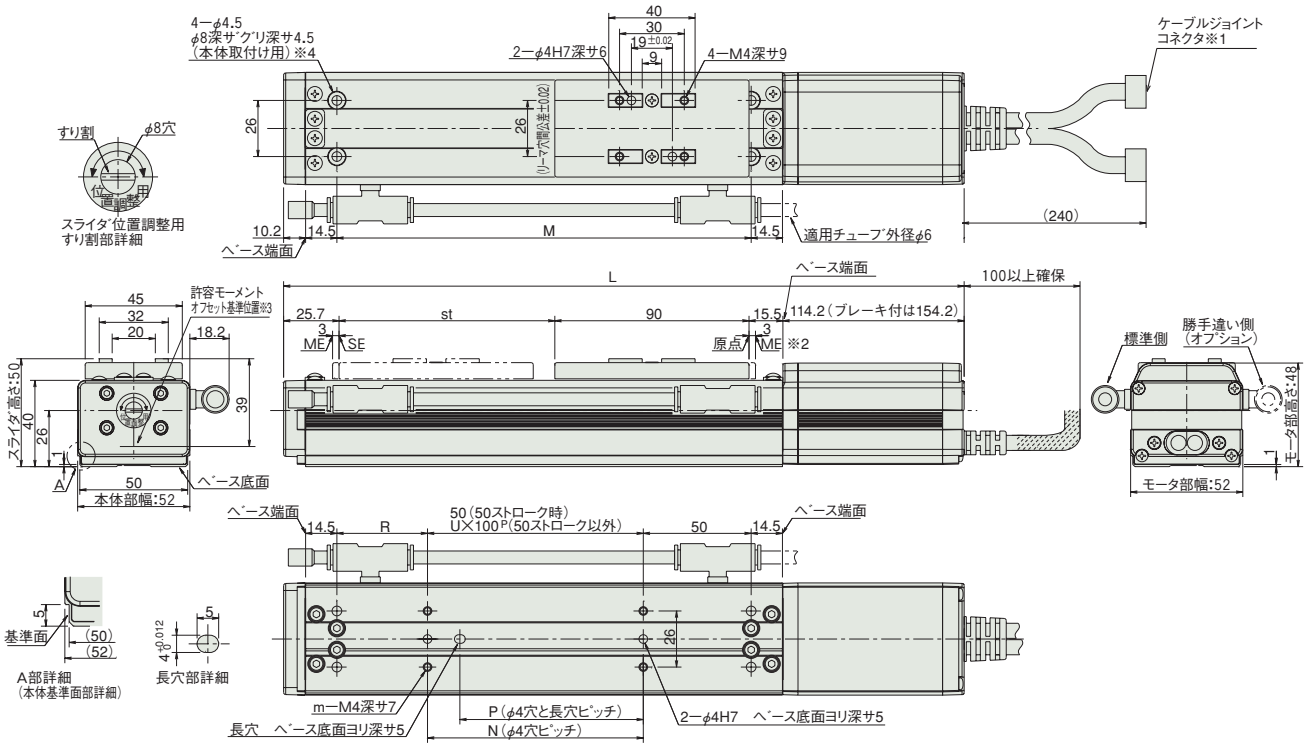
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N·m Mb:26.6N·m Mc:47.5N·m
動的許容モーメント (※2)	Ma:5.81N·m Mb:8.30N·m Mc:14.8N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

・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
2次元CAD 3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 1-269 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　許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
※4　ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 300mm 以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4
	ブレーキ付	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

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
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

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。

RCACR-SA6C

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 58mm | 24v ACサーボモータ | アルミベースタイプ

■型式項目 RCACR — SA6C — WA — 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
		WA: バッテリレスアブソ	30: サーボモータ 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。

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。

省電力対応

※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。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

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。
(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。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

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

■ストロークと最高速度／吸引量

ストローク / リード	50～450 (50mm 毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (N ℓ/min)
20	1300 〈800〉		1160 〈800〉	990 〈800〉	80
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

〈 〉内は垂直使用の場合(単位はmm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

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)	—
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**	→ 5-161	—
フート金具	**FT**	→ 5-163	—
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	—
原点確認センサ	**HS**	→ 5-163	—
省電力対応	**LA**	→ 5-164	—
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→ 5-167	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→ 5-167	—

アクチュエータ仕様

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

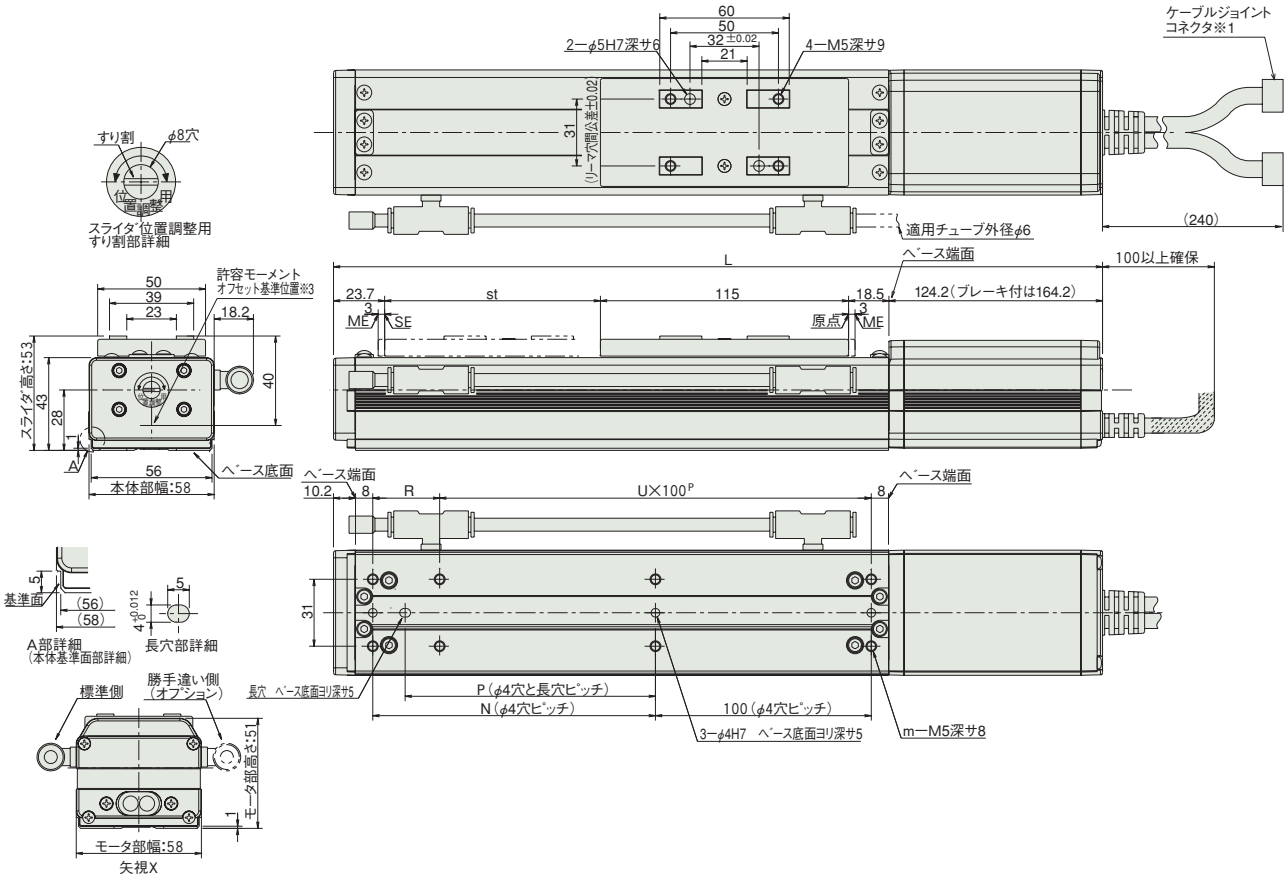
・張出し負荷長の目安／Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
(※1)【 】内はリード20mmの仕様となります。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

RCP6CR/RCP6SCR
RCP5 CR
RCP4 CR
RCP2 CR
RCA CR
RCS3 CR
RCS2 CR
DDACR
ISDBCR/ISPDBCR
SSPDA CR
ISDACR/ISPDACR
IXP
IX-NNC

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　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　許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-89
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

RCS3CR-SA8C
RCS3PCR-SA8C 高精度仕様

±20μm 標準 / ±10μm 高精度 / クリーン仕様 / バッテリレスアブソ / 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 / アルミベースタイプ

■型式項目

□ — SA8C — □ — □ — □ — □ — 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

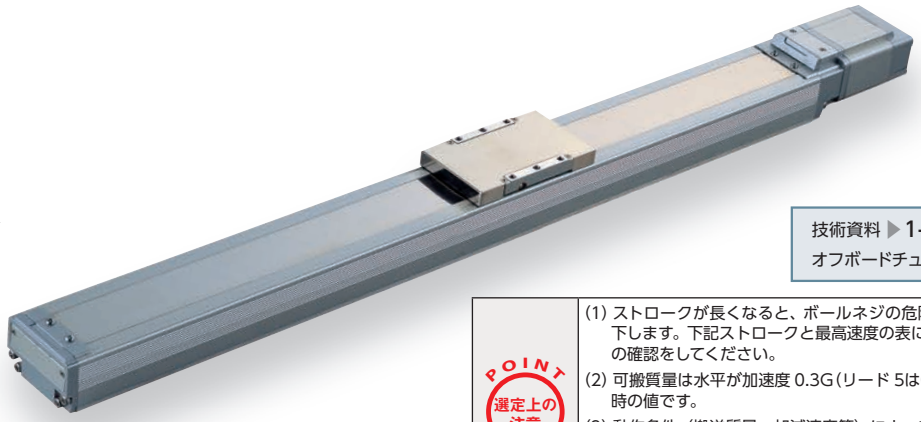
シリーズ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS3CR：標準仕様 RCS3PCR：高精度仕様	WA：バッテリレスアブソ 注 I：インクリメンタル A：アブソリュート	100：サーボモータ 100W 150：サーボモータ 150W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	50：50mm ～ 1100：1100mm (50mm ピッチ毎設定)	T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※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)はバッテリレスアブソをお選びいただけません。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は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

(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。
(2) 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。
(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) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は 1-459 ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

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

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

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

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

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 RCS3CR-SA8C ①エンコーダ種類 バッテリレスアブソ モータ W 数 100W	150W	アブソリュート モータ W 数 100W	150W	RCS3PCR-SA8C ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 100W	150W	アブソリュート モータ W 数 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)	—
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1-271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**	→ 5-161	—
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→ 5-161	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→ 5-161	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→ 5-161	—
ブレーキ	**B**	→ 5-161	—
CE対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	—
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	—
吸引用継手 L 字仕様	**VL**	→ 5-167	—
吸引用継手なし	**VN**	→ 5-167	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→ 5-167	—

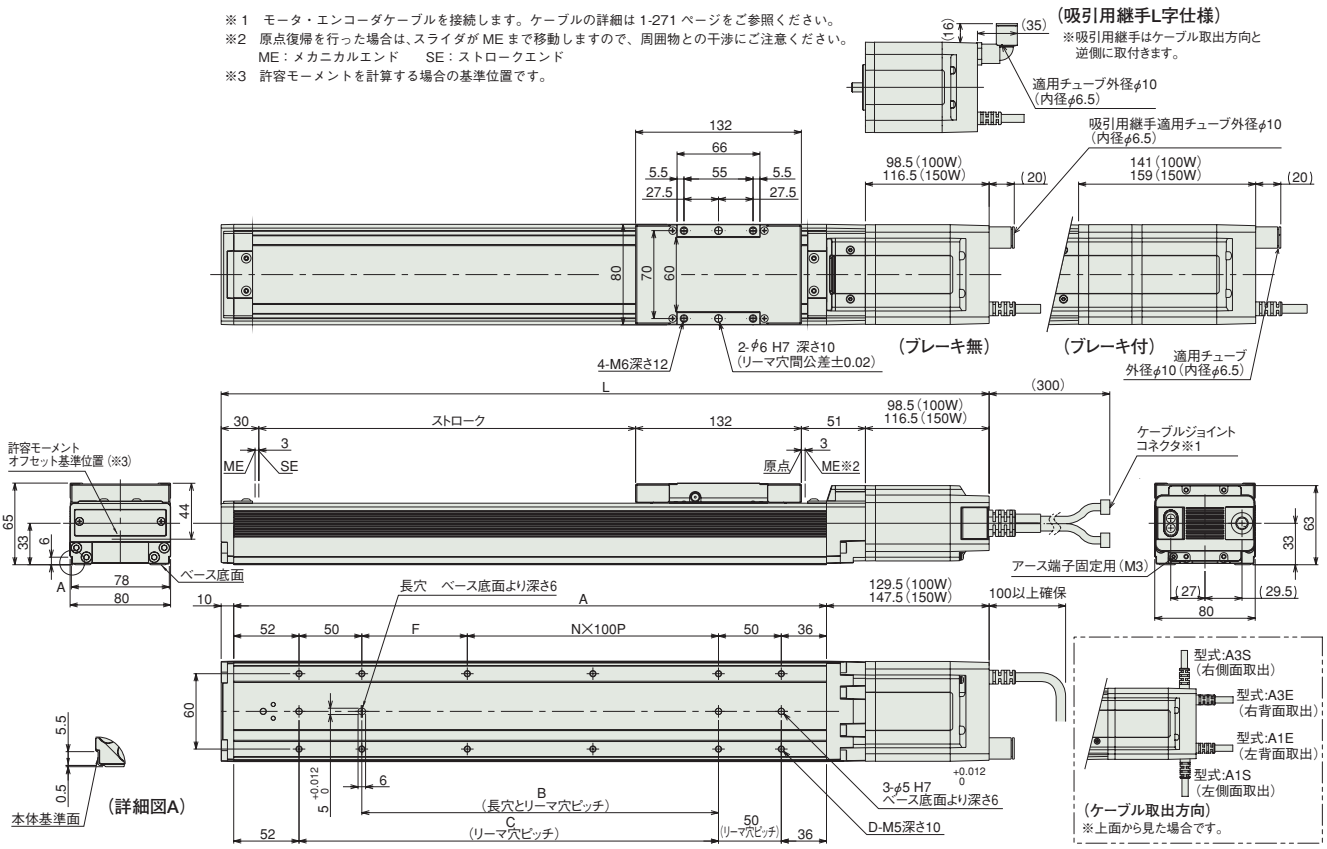
アクチュエータ仕様　【　】内はRCS3PCRの仕様となります。(その他は共通)

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

・張出し負荷長の目安／Ma方向390mm以下　Mb·Mc方向390mm以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	100W	ブレーキ無	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5
		ブレーキ付	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
	150W	ブレーキ無	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5	979.5	1029.5	1079.5	1129.5	1179.5	1229.5	1279.5	1329.5	1379.5	1429.5
		ブレーキ付	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322	1372	1422	1472
A			222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272
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	ブレーキ無	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1
		ブレーキ付	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	9.5
	150W	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	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7

適応コントローラ

RCS3CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

RCS3CR-SS8C
RCS3PCR-SS8C 高精度仕様

±20μm 標準 / ±10μm 高精度 / クリーン仕様 / バッテリレスアブソ / 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 — タイプ — □ エンコーダ種類 — □ モータ種類 — □ リード — □ ストローク — T2 適応コントローラ — □ ケーブル長 — □ オプション

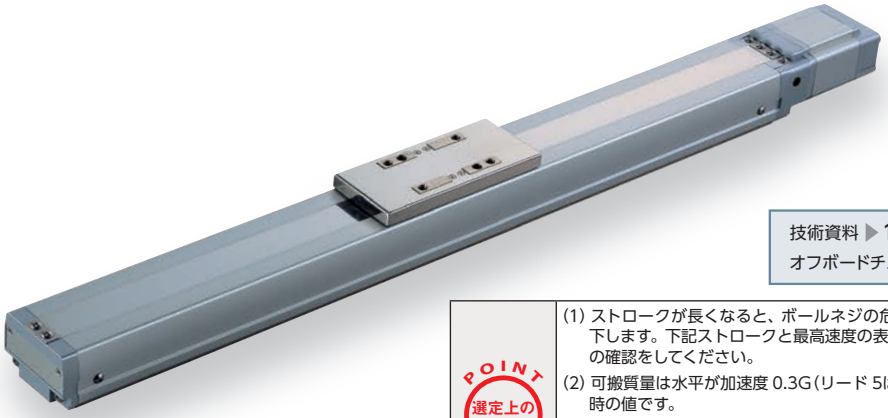
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS3CR：標準仕様 RCS3PCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ 注 I：インクリメンタル A：アブソリュート	100：サーボモータ 100W 150：サーボモータ 150W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	50：50mm ～ 1000：1000mm (50mm ピッチ毎設定)	T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※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。

注：高精度仕様（RCS3P）はバッテリレスアブソをお選びいただけません。

※**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 RoHS
※CEはオプションになります。

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は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

(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。
(2) 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。
(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) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は 1-459 ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3CR【RCS3PCR】-SS8C-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	8	2	56.6	50～1000 (50mm毎)
RCS3CR【RCS3PCR】-SS8C-①-100-20-②-T2-③-④		20	20	4	84.9	
RCS3CR【RCS3PCR】-SS8C-①-100-10-②-T2-③-④		10	40	8	169.8	
RCS3CR【RCS3PCR】-SS8C-①-100-5-②-T2-③-④		5	80	16	339.7	
RCS3CR【RCS3PCR】-SS8C-①-150-30-②-T2-③-④	150	30	12	3	85.1	
RCS3CR【RCS3PCR】-SS8C-①-150-20-②-T2-③-④		20	30	6	127.6	
RCS3CR【RCS3PCR】-SS8C-①-150-10-②-T2-③-④		10	60	12	255.3	

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

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

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

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

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 RCS3CR-SS8C ①エンコーダ種類 バッテリレスアブソ モータ W 数 100W	150W	アブソリュート モータ W 数 100W	150W	RCS3PCR-SS8C ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 100W	150W	アブソリュート モータ W 数 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)	—
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1-271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**	→ 5-161	—
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→ 5-161	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→ 5-161	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→ 5-161	—
ブレーキ	**B**	→ 5-161	—
CE対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	—
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	—
吸引用継手 L 字仕様	**VL**	→ 5-167	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→ 5-167	—

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

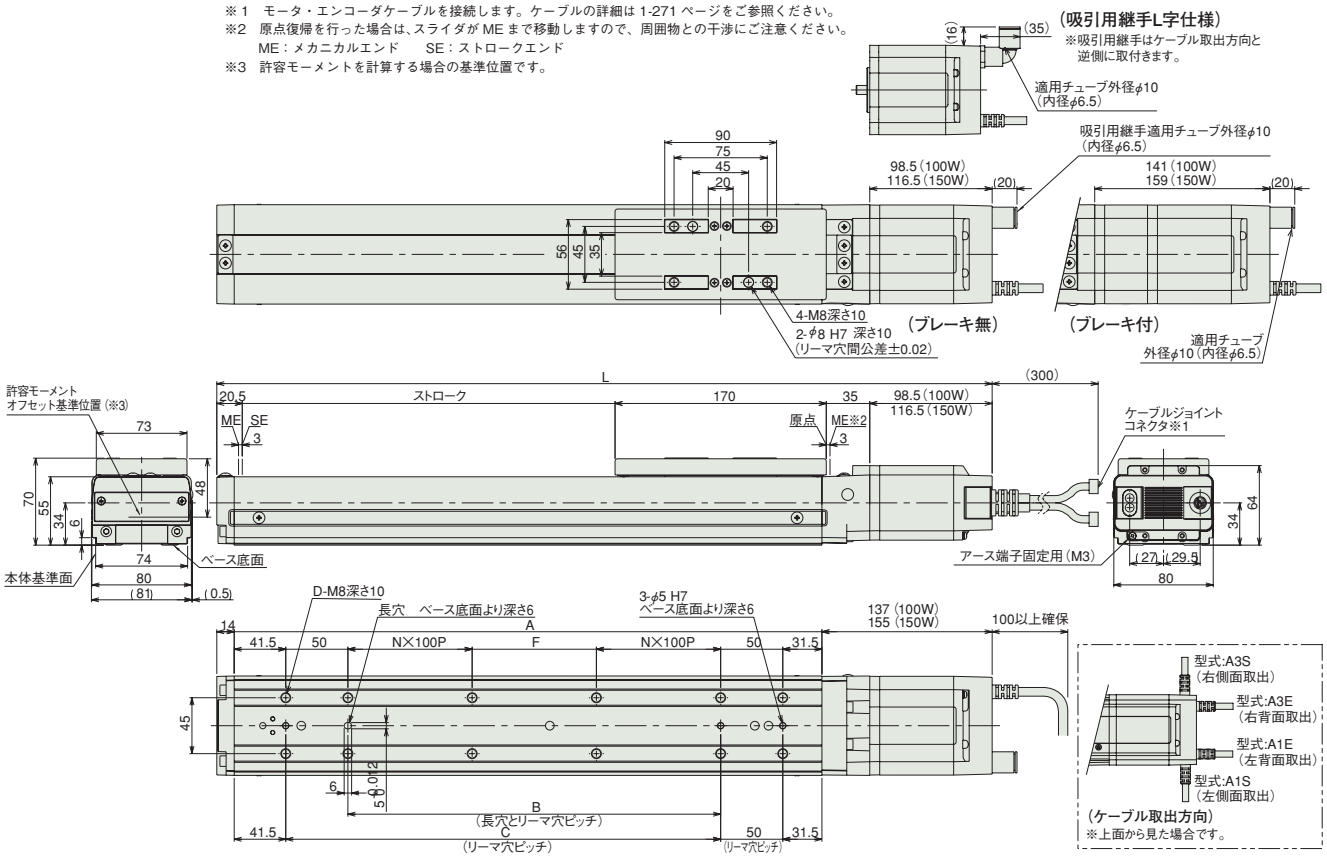
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ16mm　転造C10【転造C5】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質　専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m　Mb:198.9N·m　Mc:416.7N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:43.4N·m　Mb:43.4N·m　Mc:90.9N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma方向450mm以下　Mb・Mc方向450mm以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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　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　許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

RCS3CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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 PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

RCS2CR-SA4C

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 40mm | 200v ACサーボモータ | アルミベースタイプ

■型式項目 RCS2CR — SA4C — 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: バッテリレスアブソ	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 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 RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345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。

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。
(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。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度／吸引量

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

(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　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
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1-271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**	→ 5-161	—
CE対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
フート金具	**FT**	→ 5-163	—
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	—
原点確認センサ	**HS**	→ 5-163	—
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	—
スライダスペーサ	**SS**	→ 5-166	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→ 5-167	—

アクチュエータ仕様

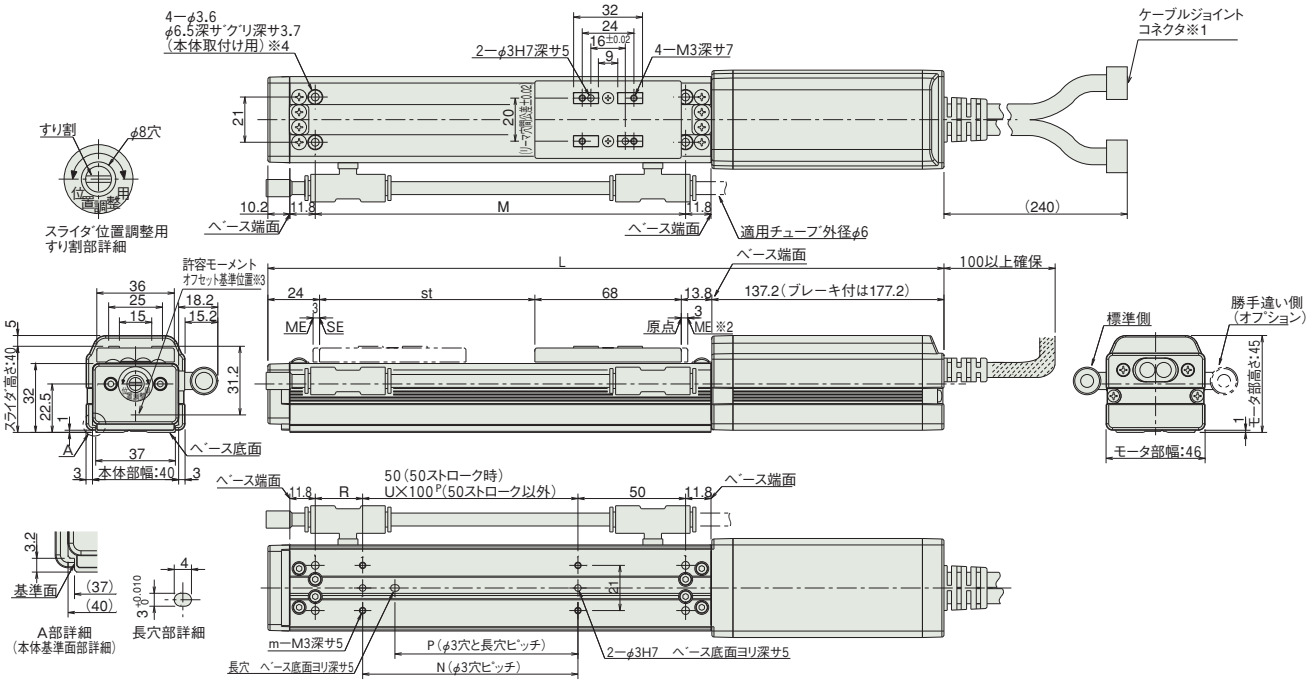
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.90N·m　Mb:9.90N·m　Mc:17.0N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:3.29N·m　Mb:4.71N·m　Mc:8.07N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma方向120mm以下　Mb・Mc方向120mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 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 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 200mm 以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

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

適応コントローラ

RCS2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	−	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

RCS2CR-SA5C

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 52 mm | 200v ACサーボモータ | アルミベースタイプ

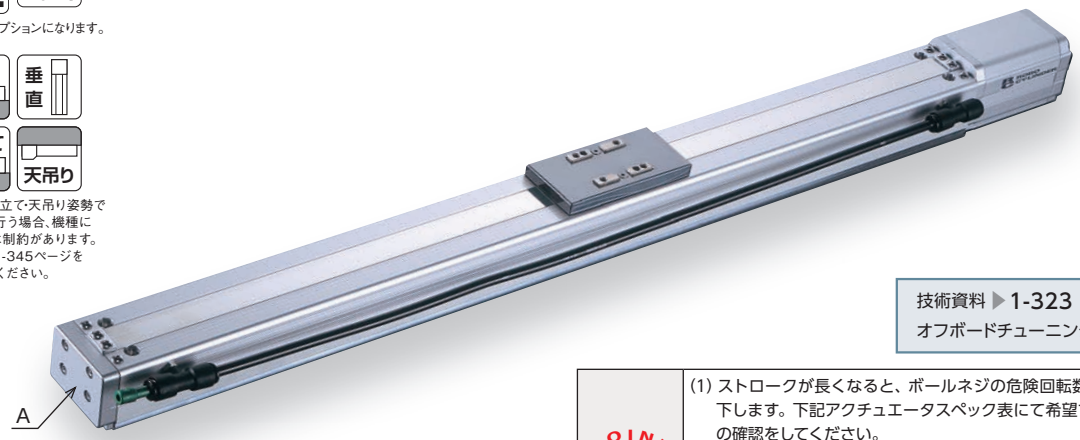
■型式項目 RCS2CR — SA5C — WA — 20 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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: バッテリレスアブソ	20: サーボモータ 20W	20:20mm 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 RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345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。

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。
(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。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

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

■ストロークと最高速度／吸引量

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

〈　〉内は垂直使用の場合(単位はmm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

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)	—
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1-271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**	→ 5-161	—
CE対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
フート金具	**FT**	→ 5-163	—
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	—
原点確認センサ	**HS**	→ 5-163	—
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→ 5-167	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→ 5-167	—

アクチュエータ仕様

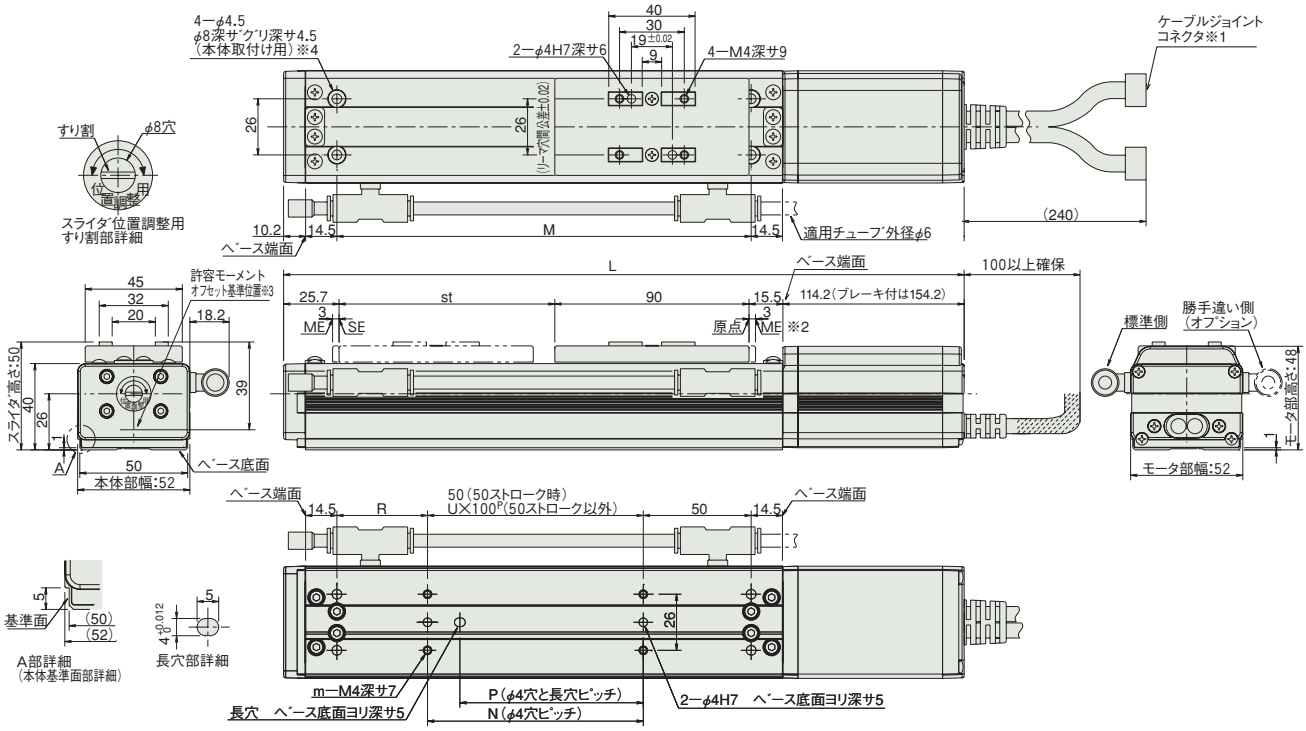
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N·m　Mb:26.6N·m　Mc:47.5N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:5.81N·m　Mb:8.30N·m　Mc:14.8N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下　Mb・Mc方向150mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 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 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 300mm 以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4
	ブレーキ付	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

適応コントローラ

RCS2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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 PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	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。

RCS2CR-SA6C

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

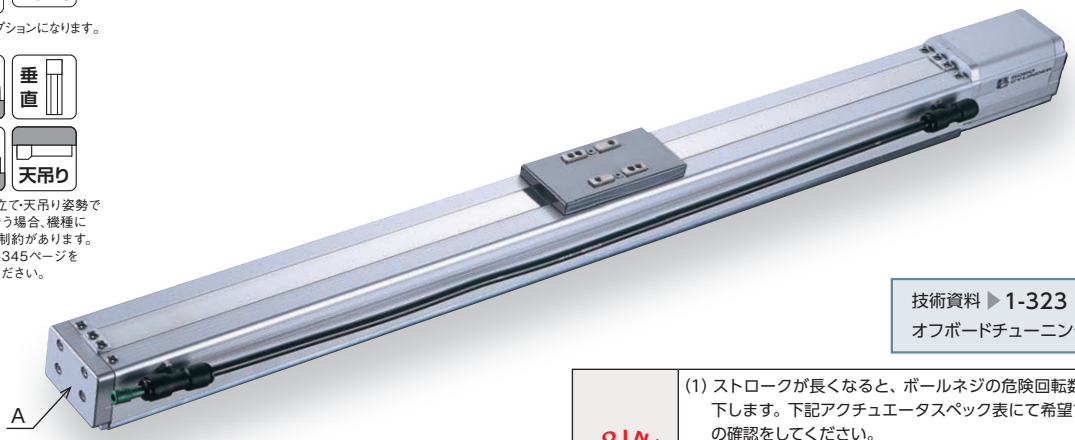
■型式項目 RCS2CR — SA6C — WA — 30 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA: バッテリレスアブソ	30: サーボモータ 30W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ～ 600:600mm (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 RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345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。

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。
(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。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

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／吸引量

ストローク / リード	50～450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (N ℓ/min)
20	1300 〈800〉		1160 〈800〉	990 〈800〉	80
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

〈　〉内は垂直使用の場合(単位はmm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

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)	—
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1-271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**	→ 5-161	—
CE対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
フート金具	**FT**	→ 5-163	—
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	—
原点確認センサ	**HS**	→ 5-163	—
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→ 5-167	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→ 5-167	—

アクチュエータ仕様

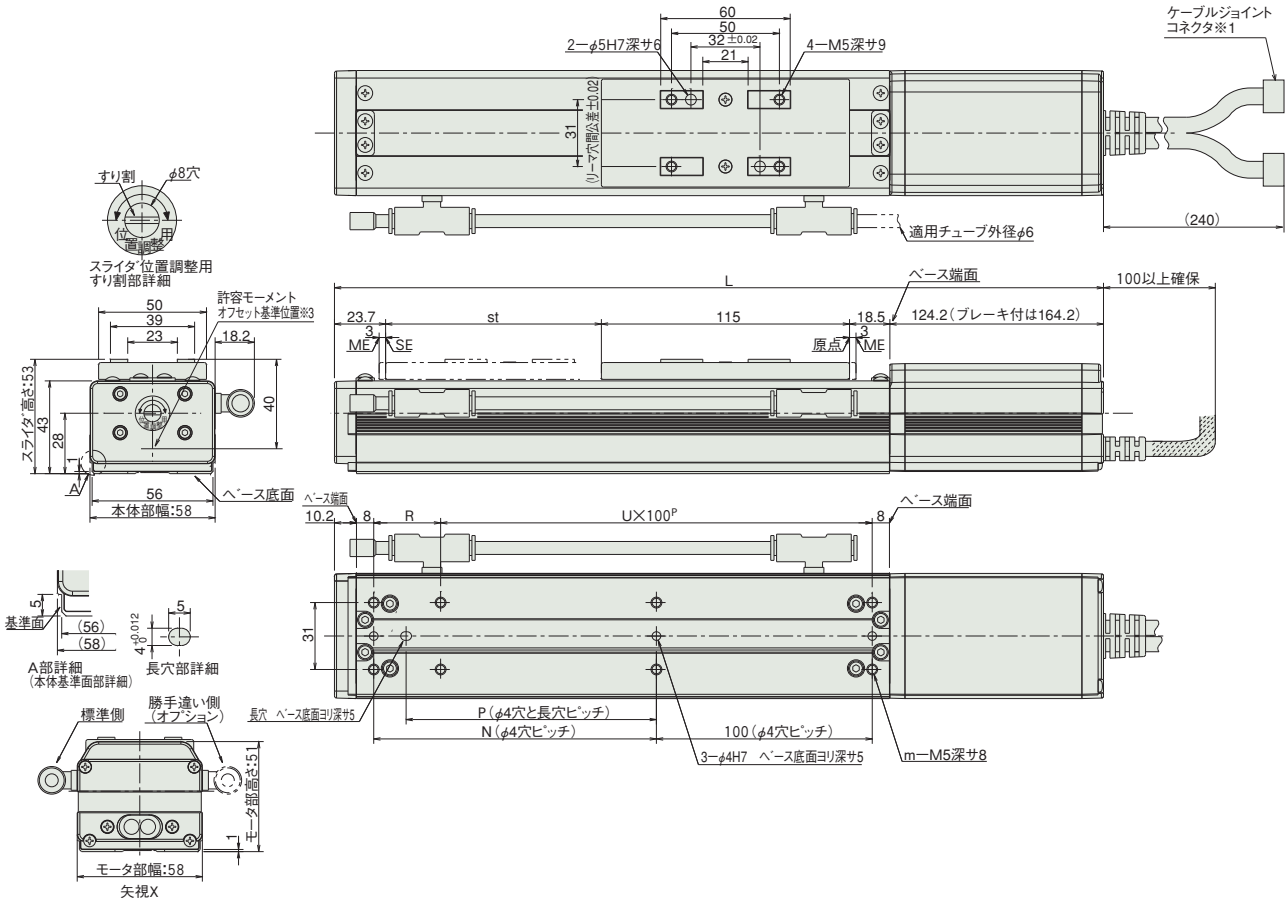
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m　Mb:54.7N·m　Mc:81.0N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:11.6N·m　Mb:16.6N·m　Mc:24.6N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma方向220mm以下　Mb·Mc方向220mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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　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　許容モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

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

適応コントローラ

RCS2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

RCS2CR-SA7C

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 73 mm | 200v ACサーボモータ | アルミベースタイプ

■型式項目 RCS2CR — SA7C — WA — 60 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA: バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ～ 800:800mm (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 RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は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

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 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) クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。
(5) 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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SA7C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	12	3	63.8	50～800 (50mm毎)
RCS2CR-SA7C-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25	6	127.5	
RCS2CR-SA7C-WA-60-4-①-T2-②-③		4	40	12	255.0	

■ストロークと最高速度／吸引量

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

(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　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
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1-271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**	→ 5-161	—
ブレーキ（配線左側出し）	**BL**	→ 5-161	—
ブレーキ（配線右側出し）	**BR**	→ 5-161	—
CE対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
指定グリス塗布仕様	**G3／G4**	→ 5-163	—
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→ 5-167	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→ 5-167	—

アクチュエータ仕様

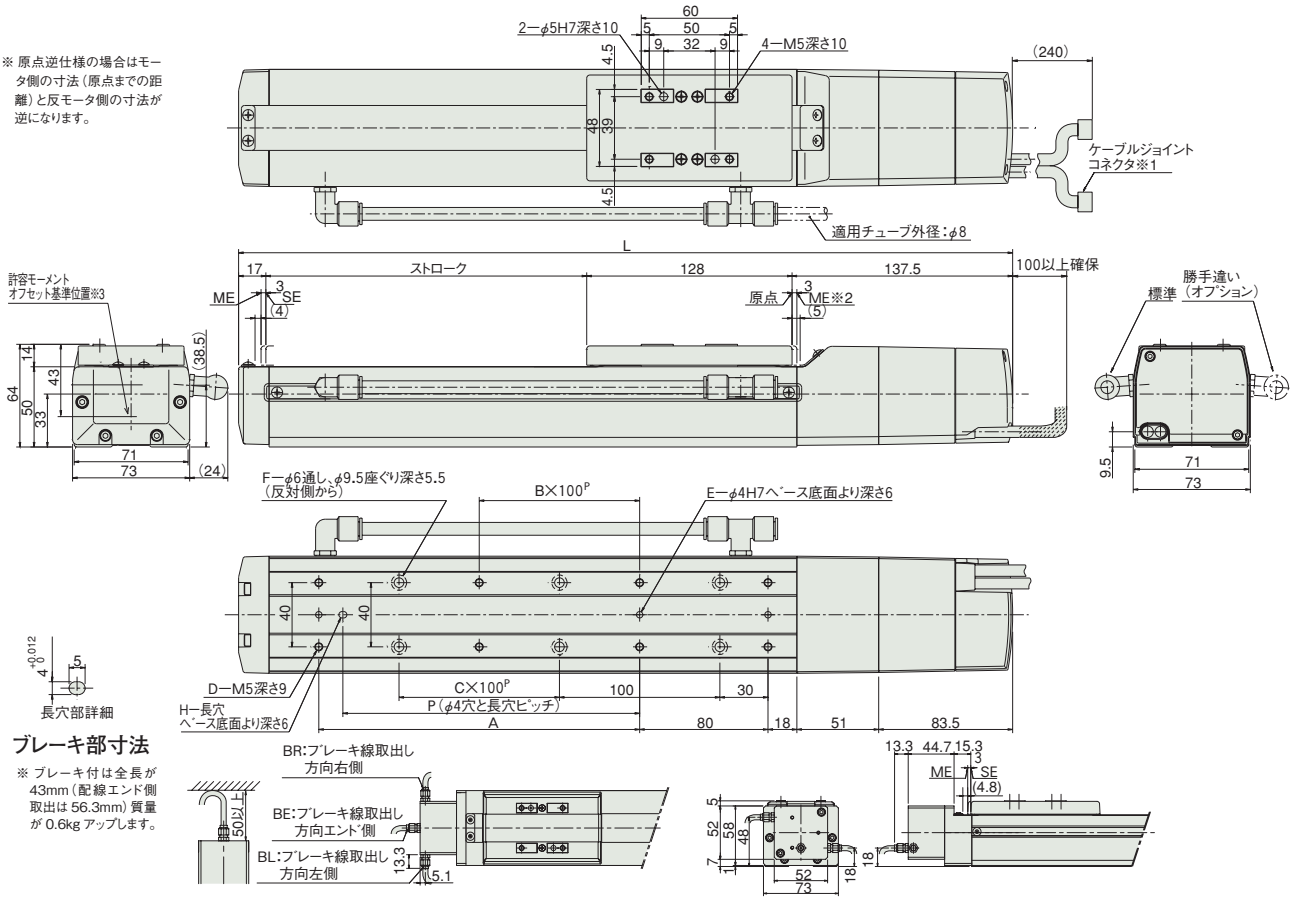
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:50.4N·m　Mb:71.9N·m　Mc:138.0N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:20.7N·m　Mb:29.6N·m　Mc:56.7N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma方向230mm以下　Mb・Mc方向230mm以下
（※）基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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

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



ブレーキ部寸法

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

※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は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
（ ）付寸法は参考寸法です。
※3. 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

RCS2CRシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

DDACR-LT18C

クリーン仕様 | 大口径タイプ | 薄型タイプ | フランジレスタイプ

■型式項目 DDACR — LT18C □ — □ — 200 — 360 — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータW数	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	S：標準(17bit) P：高分解能(20bit)	AI：インデックスアブソタイプ AM：多回転アブソタイプ	200：200W	360：360度	T2：SCON XSEL-P/Q XSEL-RA/SA 注．LT18CPの場合は、SCONのみ	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向はA0/A1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 RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※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)(　　)内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
(注2)定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例：X08 ＝ 8m)
(注4)パルス列制御時とMECHATROLINKⅢ制御時は、インデックスアブソタイプは使用できません。
(注5)インデックスアブソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式／スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N·m)(※2)	瞬時最大トルク(N·m)	許容慣性モーメント(kg·m²)	ロータイナーシャ(kg·m²)
17bit インデックスアブソタイプ	DDACR-LT18CS-AI-200-360-T2-①-②	200	0～359.999度	1～1080 (1～1800)	8.4	25.2	0.6	0.0043
17bit 多回転アブソタイプ	DDACR-LT18CS-AM-200-360-T2-①-②		最大±9,999度					
20bit インデックスアブソタイプ	DDACR-LT18CP-AI-200-360-T2-①-②		0～359.999度					
20bit 多回転アブソタイプ	DDACR-LT18CP-AM-200-360-T2-①-②		最大±2,520度					

記号説明　①ケーブル長　②オプション

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
(※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-351ページをご覧ください。

タイプ別価格表（標準価格）

型　式	標準価格
DDACR-LT18CS	—
DDACR-LT18CP	—

①ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

②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
ケーブル下側取出し	A0	→ 5-161	—
ケーブル側面取出し	A1	→ 5-161	—
フランジ	FL	→ 5-162	—

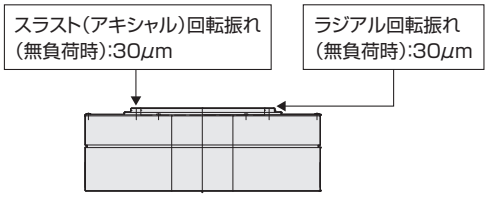
(注)ケーブル下側取出し(A0)とフランジ(FL)の併用はできません。

共通仕様

項目		内容
駆動方式		ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度		17bit:±0.0055度(±19.8秒) 20bit:±0.00103度(±3.7秒)
割出し精度 ※1		17bit:±0.01249度(±45秒) 20bit:±0.00833度(±30秒)
許容負荷モーメント(注2)		80N・m
エンコーダ分解能		17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)		正方向:3100N　逆方向:250N
ベース材質		アルミ
使用周囲温度、湿度		0～40℃、20～85%（結露無きこと）
クリーン仕様	クリーン度	クラス 10（Fed.Std.209D)、クラス 2.5 相当（ISO 14644-1 規格）
	吸引量	35Nℓ /min
本体質量		5.8kg

※1 割出し精度はSCON-CB/LCと接続した場合に対応します。

出力軸の振れ



タイプ別仕様

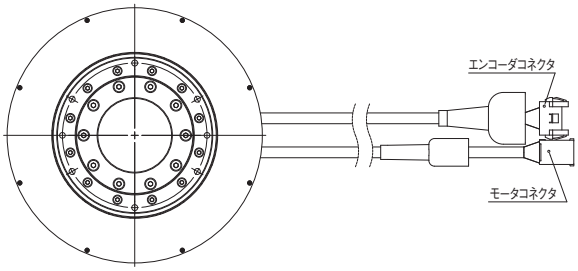
	インデックスタイプ	多回転アブソタイプ
原点復帰	不 要	不 要
無限回転	○	×
アブソバッテリ	不 要	必 要

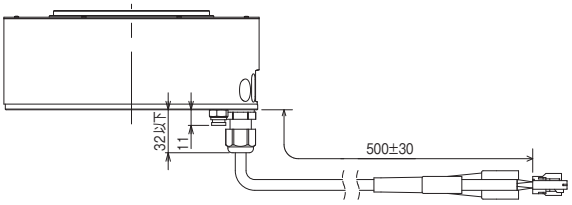
寸法図

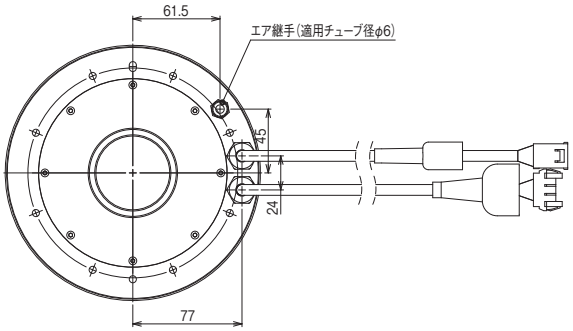
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 上面図回転部の位置が原点位置となります。

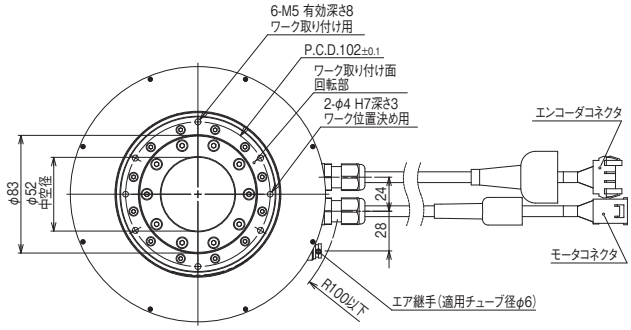
ケーブル下側取出し
（オプション記号 A0）

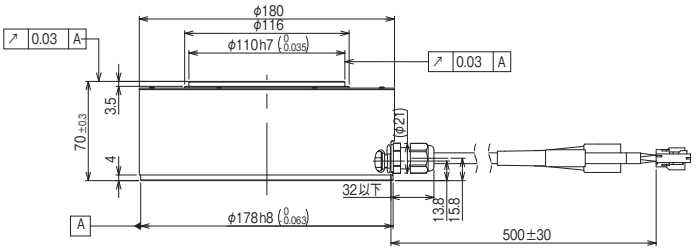


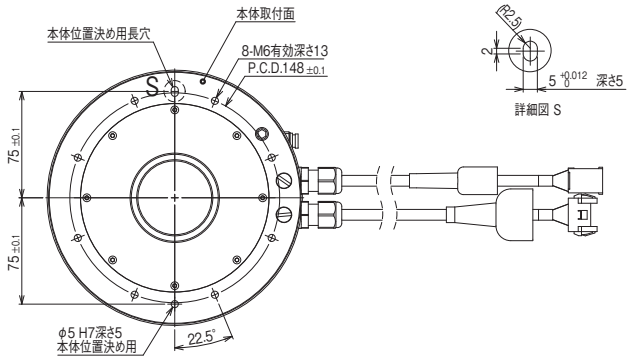




ケーブル側面取出し
（オプション記号 A1）







適応コントローラ

DDACR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 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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	単相 AC200V	–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-127
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

※LT18CPはSCONのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は1-491ページをご確認ください。

クリーン仕様
防塵・防滴仕様

DDACR-LH18C

クリーン仕様 | 大口径タイプ | 高トルクタイプ | フランジレスタイプ

■型式項目 DDACR — LH18C □ — □ — 600 — 360 — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータW数	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	S：標準(17bit) P：高分解能(20bit)	AI：インデックスアブソタイプ AM：多回転アブソタイプ	600：600W	360：360度	T2：SCON XSEL-P/Q XSEL-RA/SA 注．LH18CPの場合は、SCONのみ	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向はA0/A1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 RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※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)（　　）内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
(注2)定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。（例：X08 ＝ 8m）
(注4)パルス列制御時とMECHATROLINKⅢ制御時は、インデックスアブソタイプは使用できません。
(注5)インデックスアブソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式／スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N·m)(※2)	瞬時最大トルク(N·m)	許容慣性モーメント(kg·m²)	ロータイナーシャ(kg·m²)
17bit インデックスアブソタイプ	DDACR-LH18CS-AI-600-360-T2-①-②	600	0～359.999度	1～800 (1～1440)	25	75	1.8	0.0092
17bit 多回転アブソタイプ	DDACR-LH18CS-AM-600-360-T2-①-②		最大±9,999度					
20bit インデックスアブソタイプ	DDACR-LH18CP-AI-600-360-T2-①-②		0～359.999度					
20bit 多回転アブソタイプ	DDACR-LH18CP-AM-600-360-T2-①-②		最大±2,520度					

記号説明　①ケーブル長　②オプション

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
(※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-351ページをご覧ください。

タイプ別価格表（標準価格）

型　式	標準価格
DDACR-LH18CS	—
DDACR-LH18CP	—

①ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

②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
ケーブル下側取出し	A0	→ 5-161	—
ケーブル側面取出し	A1	→ 5-161	—
フランジ	FL	→ 5-162	—

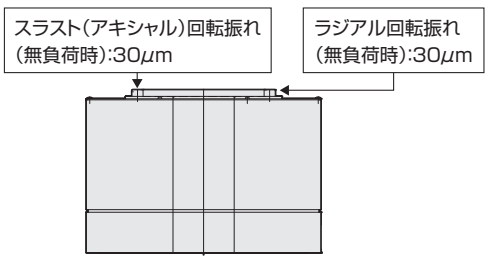
(注)ケーブル下側取出し(A0)とフランジ(FL)の併用はできません。

共通仕様

項目		内容
駆動方式		ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度		17bit:±0.0055度(±19.8秒)　20bit:±0.00103度(±3.7秒)
割出し精度 ※1		17bit:±0.01249度(±45秒)　20bit:±0.00833度(±30秒)
許容負荷モーメント(注2)		80N・m
エンコーダ分解能		17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)		正方向:3100N　逆方向:250N
ベース材質		アルミ
使用周囲温度、湿度		0～40℃、20～85%（結露無きこと）
クリーン仕様	クリーン度	クラス 10（Fed.Std.209D)、クラス 2.5 相当（ISO 14644-1 規格）
	吸引量	35Nℓ /min
本体質量		13kg

※1 割出し精度はSCON-CB/LCと接続した場合に対応します。

出力軸の振れ



タイプ別仕様

	インデックスタイプ	多回転アブソタイプ
原点復帰	不 要	不 要
無限回転	○	×
アブソバッテリ	不 要	必 要

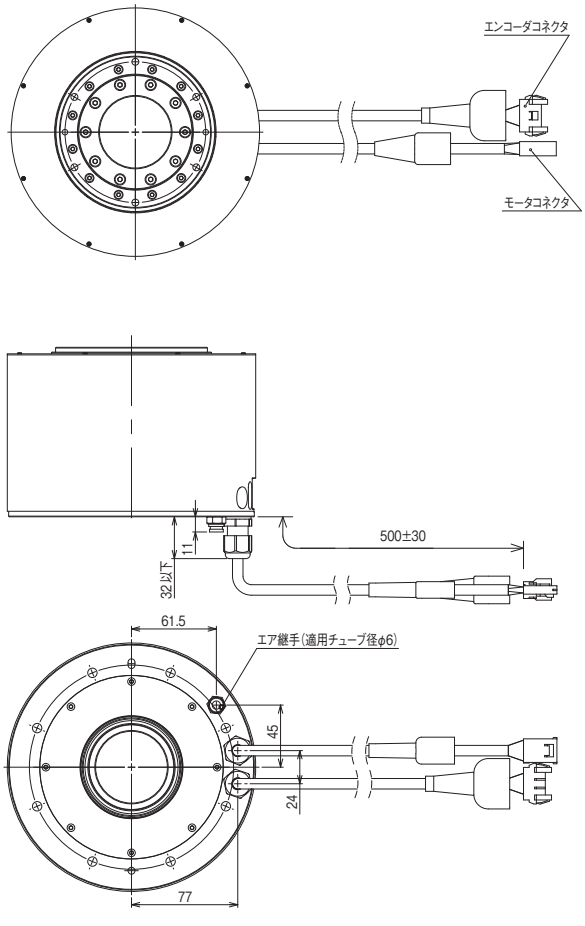
RCP6CR/RCP6SCR
RCP5 CR
RCP4 CR
RCP2 CR
RCA CR
RCS3 CR
RCS2 CR
DDACR
ISDBCR/ISPDBCR
SSPDA CR
ISDACR/ISPDACR
IXP
IX-NNC

寸法図

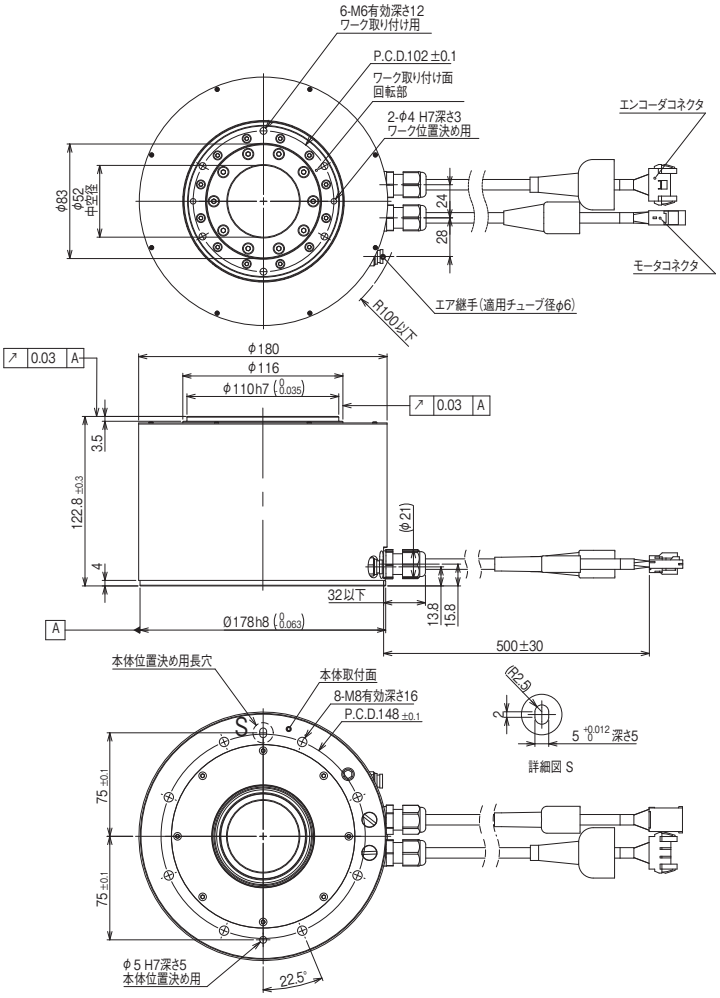
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 上面図回転部の位置が原点位置となります。

ケーブル下側取出し
（オプション記号 A0）



ケーブル側面取出し
（オプション記号 A1）



適応コントローラ

DDACR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 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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	単相 AC200V	–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
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

※LH18CPはSCONのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は1-491ページをご確認ください。

ISDBCR-S
ISPDBCR-S 高精度仕様

±10μm 標準　±3μm 高精度

クリーン仕様　バッテリレスアブソ　小型タイプ　本体幅 90 mm　60 W

■型式項目　□ — S — 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
ISDBCR：標準仕様 ISPDBCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ	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。

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
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ISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は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) 水平 (kg)	最大可搬質量(注1) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
ISDBCR【ISPDBCR】-S-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	13	3	53.1	60	100～800 (50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-S-WA-60-8-①-T2-②-③		8	27	6	106.1	30	
ISDBCR【ISPDBCR】-S-WA-60-4-①-T2-②-③		4	55	14	212.3	15	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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 ISDBCR	標準価格 ISPDBCR
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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**	→5-161	—	マスター軸指定	**LM**	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→5-161	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	**LLM**	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→5-161	—	原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→5-164	—
AQ シール(標準装備)	**AQ**	→5-161	—	スレーブ軸指定	**S**	→5-164	—
ブレーキ	**B**	→5-161	—	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ	**C**	→5-161	—	真直度高精度仕様(ストローク650～800)	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→5-161	—	吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→5-167	—
原点リミットスイッチ	**L**	→5-164	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→5-164	—				

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

アクチュエータ仕様

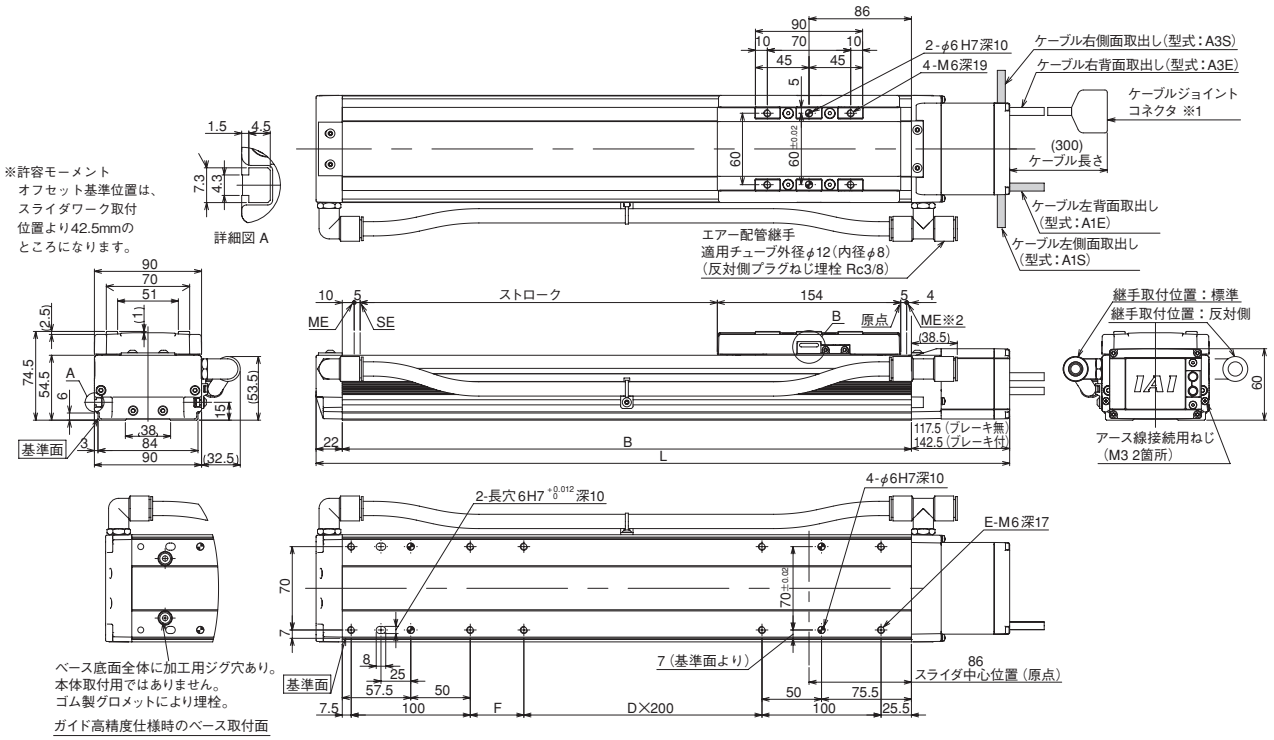
項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ12mm　転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：32.9N·m　Mb：47.0N·m　Mc：76.8N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用(ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チューブ外径 φ12

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 450mm 以下　Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273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	ブレーキ無	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
	ブレーキ付	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)		4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.9	9.2

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

ISDBCR-M-100
ISPDBCR-M-100 高精度仕様

±10μm 標準　±3μm 高精度

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 中型タイプ | 本体幅 120mm | 100W

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

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR：標準仕様 ISPDBCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ	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。

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
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1-461ページをご参照ください。
(注2、3、4)【　】内はISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は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) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	吸引量(Nℓ/min)	ストローク(mm)
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	15	2	56.6	180	100～1100(50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-100-20-①-T2-②-③		20	23	4	84.9	120	
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-100-10-①-T2-②-③		10	45	10	169.8	50	
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-100-5-①-T2-②-③		5	85	20	339.7	20	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

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 ISDBCR	標準価格 ISPDBCR
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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	→5-161	—	マスター軸指定	LM	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→5-161	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→5-161	—	原点逆仕様	NM	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→5-164	—
AQ シール(標準装備)	AQ	→5-161	—	スレーブ軸指定	S	→5-164	—
ブレーキ	B	→5-161	—	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	ST	→5-166	—
クリープセンサ	C	→5-161	—	真直度高精度仕様(ストローク650～1100)	ST	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→5-161	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→5-167	—
原点リミットスイッチ	L	→5-164	—	ダブルスライダ仕様	W	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→5-164	—				

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

アクチュエータ仕様

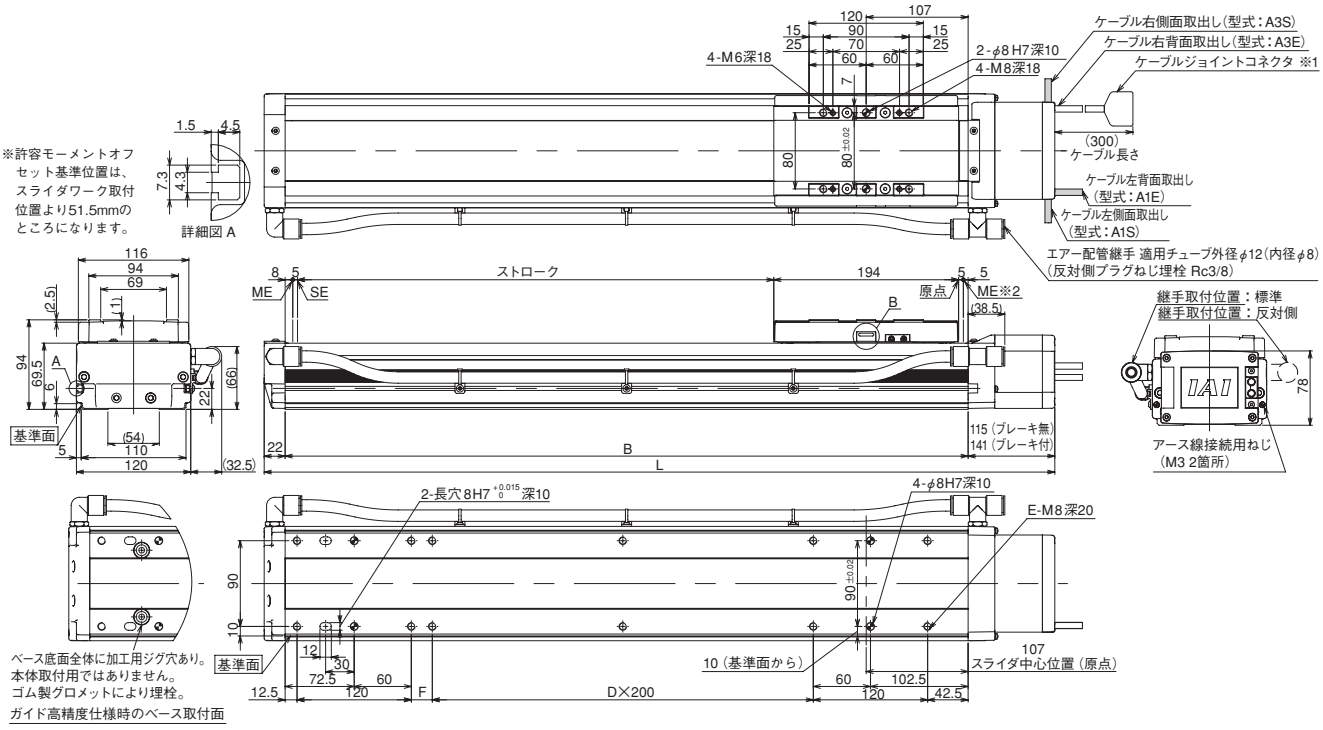
項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用(ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チューブ外径 φ12

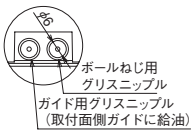
・張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下　Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





B部(グリス給油口 反対側も同じ)

※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273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0.3kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	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	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F		22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)		7.6	8.2	8.8	9.5	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.2	18.9	19.5	20.1

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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 PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

ISDBCR-M-200
ISPDBCR-M-200 高精度仕様

±10μm 標準 / ±3μm 高精度

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 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
ISDBCR：標準仕様 ISPDBCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ	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。

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
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1-461ページをご参照ください。
(注2、3、4)【　】内はISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は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) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	吸引量(Nℓ/min)	ストローク(mm)
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-200-30-①-T2-②-③	200	30	30	6	113.9	180	100～1100(50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	10	170.9	120	
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20	341.8	50	
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-200-5-①-T2-②-③		5	110	40	683.6	20	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度　(単位は mm/s)

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 ISDBCR	標準価格 ISPDBCR
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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**	→5-161	—	マスター軸指定	**LM**	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→5-161	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	**LLM**	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→5-161	—	原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→5-164	—
AQ シール(標準装備)	**AQ**	→5-161	—	スレーブ軸指定	**S**	→5-164	—
ブレーキ	**B**	→5-161	—	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ	**C**	→5-161	—	真直度高精度仕様(ストローク650～1100)	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→5-161	—	吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→5-167	—
原点リミットスイッチ	**L**	→5-164	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→5-164	—				

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

アクチュエータ仕様

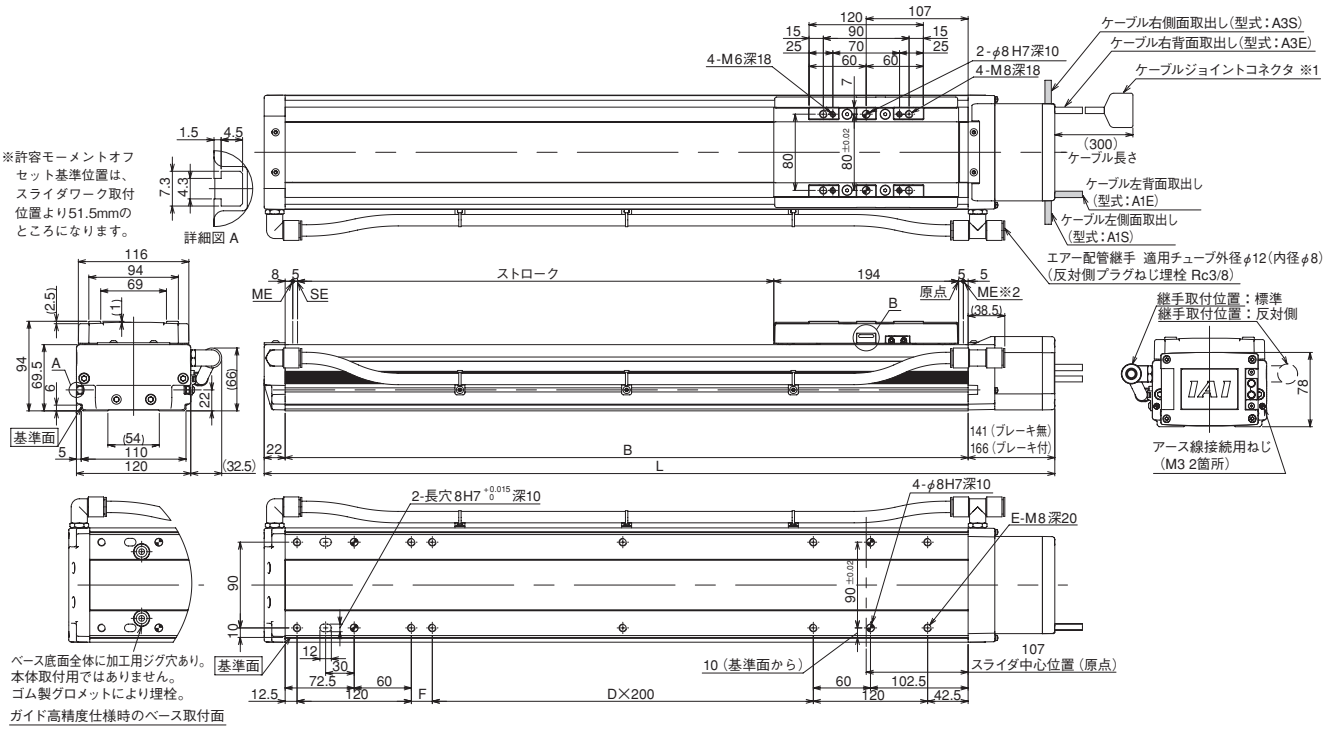
項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用(ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チューブ外径 φ12

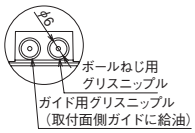
・張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下　Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





B部(グリス給油口 反対側も同じ)

※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273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0.4kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	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)		8.0	8.6	9.2	9.9	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

ISDBCR-MX-200
ISPDBCR-MX-200 高精度仕様

±10μm 標準 / ±3μm 高精度

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 中型タイプ | 中間サポートタイプ | 本体幅 120mm | 200W

■型式項目 □ — MX — WA — 200 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR：標準仕様 ISPDBCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ	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。

CE RoHS

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

※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。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ISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

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

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	800～1100	1150・1200	1250・1300	1350・1400	1450・1500	1550・1600	1650・1700	1750・1800	1850・1900	1950・2000
30	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675
20	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450

(単位は mm/s)

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 ISDBCR	標準価格 ISPDBCR
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	→5-161	—	マスター軸指定	LM	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→5-161	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→5-161	—	原点逆仕様	NM	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→5-164	—
AQ シール（標準装備）	AQ	→5-161	—	スレーブ軸指定	S	→5-164	—
ブレーキ	B	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク 800～1300）	ST	→5-166	—
クリープセンサ	C	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク 1400～1900）	ST	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク 2000）	ST	→5-166	—
原点リミットスイッチ	L	→5-164	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→5-164	—				

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

アクチュエータ仕様

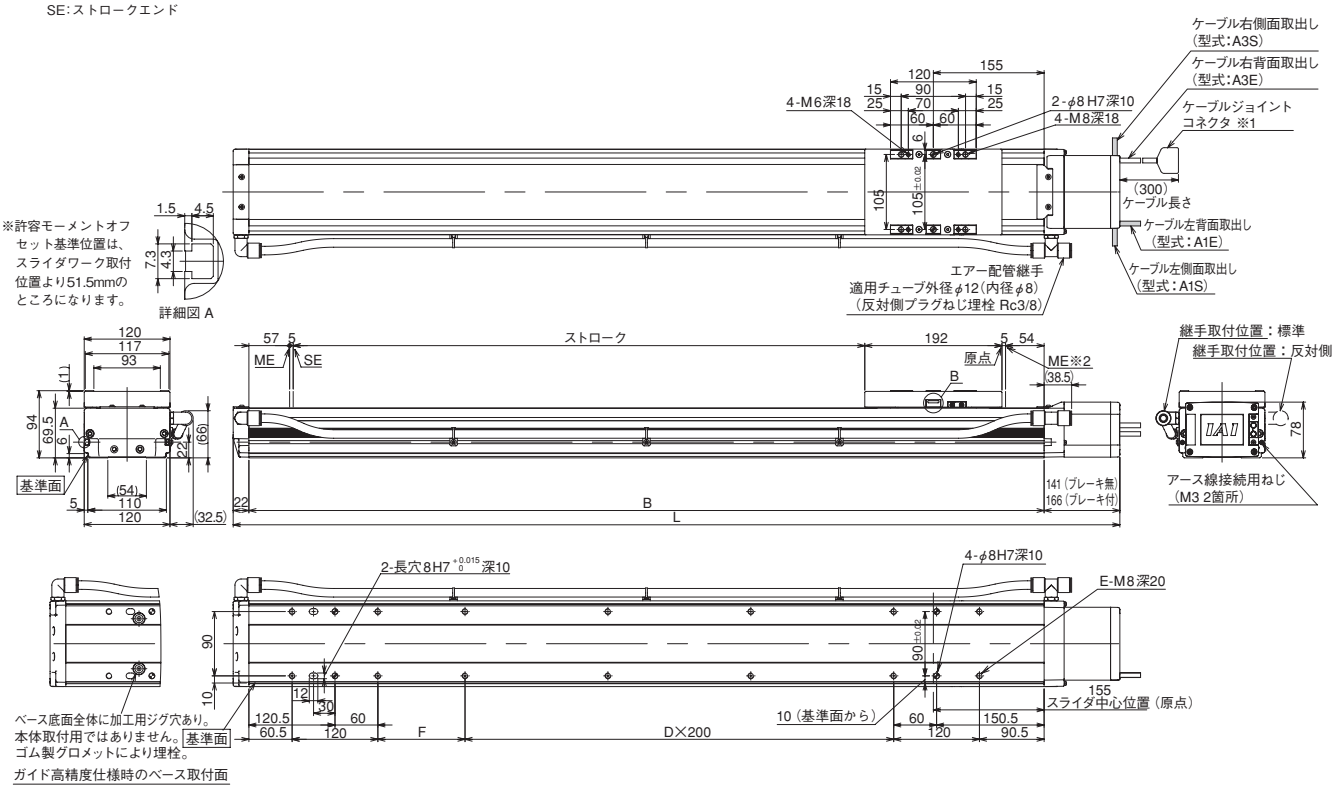
項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用（ボールネジ、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チューブ外径 φ12

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下　Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273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		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	ブレーキ無	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
	ブレーキ付	1301	1351	1401	1451	1501	1551	1601	1651	1701	1751	1801	1851	1901	1951	2001	2051	2101	2151	2201	2251	2301	2351	2401	2451	2501
B		1113	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	2063	2113	2163	2213	2263	2313
D		3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9
E		14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26
F		122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122
質量(kg)		18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.7	22.3	23.0	23.6	24.2	24.9	25.5	26.2	26.8	27.4	28.1	28.7	29.4	30.0	30.6	31.3	31.9	32.6	33.2	33.8

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

ISDBCR-L-200
ISPDBCR-L-200 高精度仕様

±10μm 標準
±3μm 高精度

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 大型タイプ | 本体幅 150 mm | 200 W

■型式項目 □ — L — WA — 200 — □ — □ — T2 — □ — □

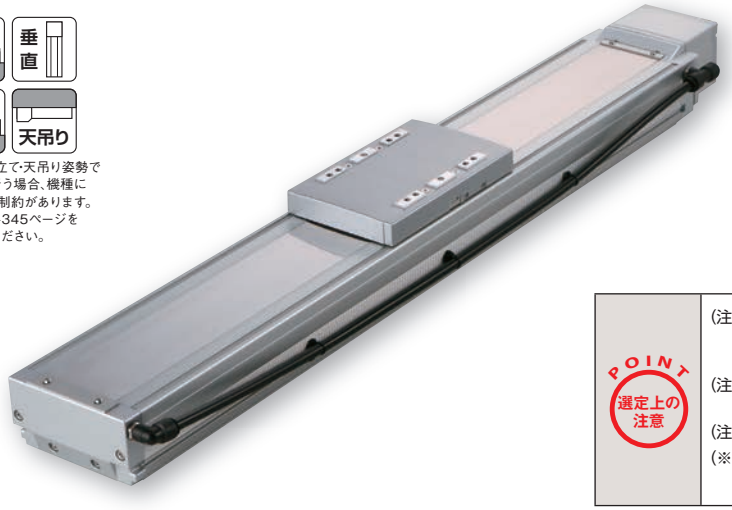
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR：標準仕様 ISPDBCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ	200：200W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm ～ 1300：1300mm (50mm 毎)	T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※**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。

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
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ISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は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) 水平 (kg)	最大可搬質量(注1) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-200-40-①-T2-②-③	200	40	15	2.5	85.5	180	100～1300 (50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	9	170.9	120	
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20	341.8	50	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	100～650	700	750	800	850	900	950
40	1800				1700	1540	1410
20	1200	1165	1045	940	850	770	705
10	600	585	520	470	425	385	350

ストローク / リード	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1290	1185	1095	1015	940	875	815
20	645	595	545	505	470	440	410
10	320	295	275	255	235	220	205

(単位は mm/s)

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 ISDBCR	標準価格 ISPDBCR
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—

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**	→5-161	—	マスター軸指定	**LM**	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→5-161	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→5-161	—	原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→5-164	—
AQ シール（標準装備）	**AQ**	→5-161	—	スレーブ軸指定	**S**	→5-164	—
ブレーキ	**B**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ	**C**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク650～1300）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→5-161	—	吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→5-167	—
原点リミットスイッチ	**L**	→5-164	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→5-164	—				

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

アクチュエータ仕様

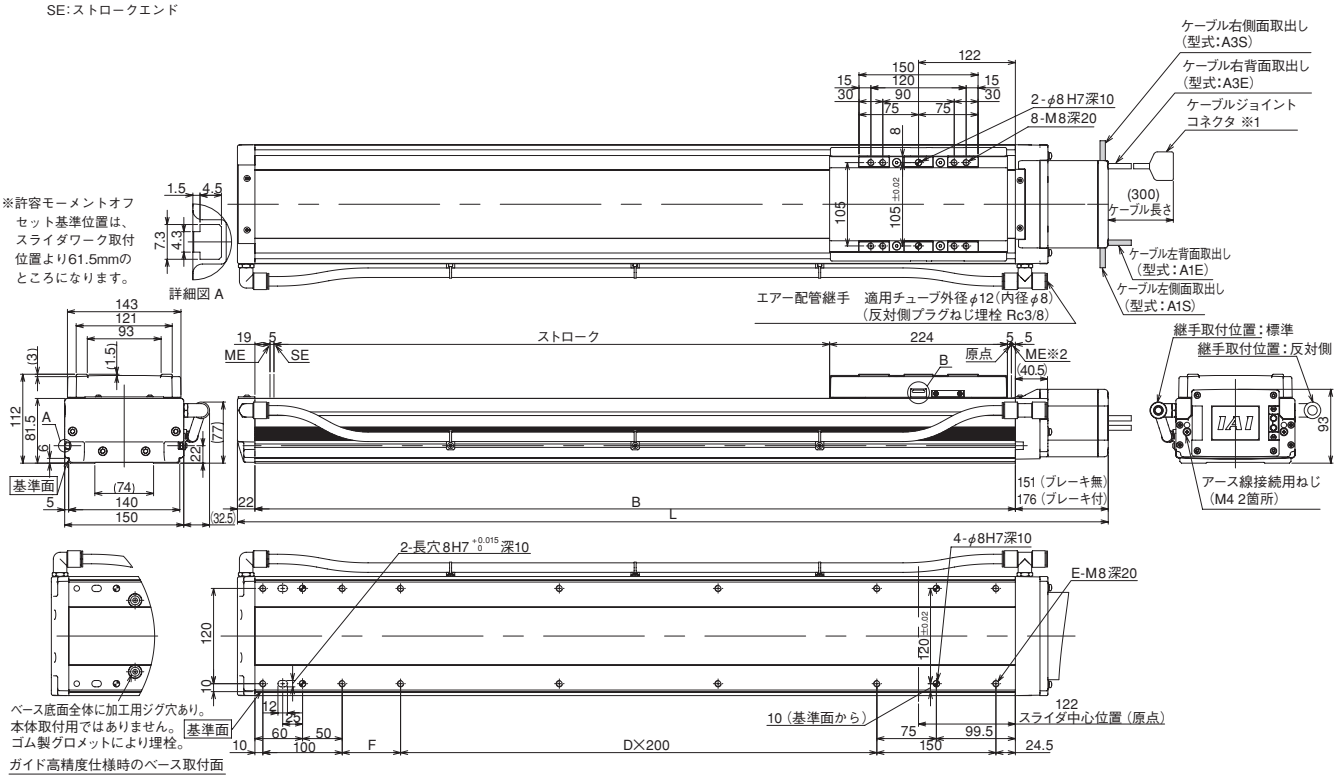
項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ20mm　転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m　Mb：176N·m　Mc：291N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用（ボールネジ、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チューブ外径 φ12

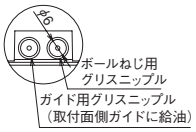
・張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下　Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





B部(グリス給油口 反対側も同じ)

※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	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	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
質量(kg)		11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

ISDBCR-L-400
ISPDBCR-L-400 高精度仕様

±10μm 標準
±3μm 高精度

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 大型タイプ | 本体幅 150mm | 400W

■型式項目 □ — L — WA — 400 — □ — □ — T2 — □ — □

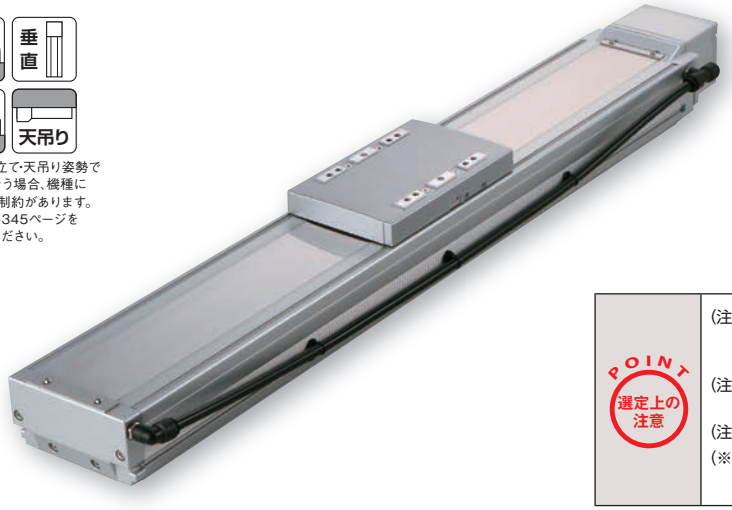
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR：標準仕様 ISPDBCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ	400：400W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm ～ 1300：1300mm (50mm 毎)	T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※**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。

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
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ISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は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) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	吸引量(Nℓ/min)	ストローク(mm)
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	8	169.6	180	100～1300 (50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90	20	339.1	120	
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-400-10-①-T2-②-③		10	120	40	678.3	50	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	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

リード＼ストローク	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 ISDBCR	標準価格 ISPDBCR
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—

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**	→5-161	—	マスター軸指定	**LM**	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→5-161	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→5-161	—	原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→5-164	—
AQ シール（標準装備）	**AQ**	→5-161	—	スレーブ軸指定	**S**	→5-164	—
ブレーキ	**B**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ	**C**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク650～1300）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→5-161	—	吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→5-167	—
原点リミットスイッチ	**L**	→5-164	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→5-164	—				

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

アクチュエータ仕様

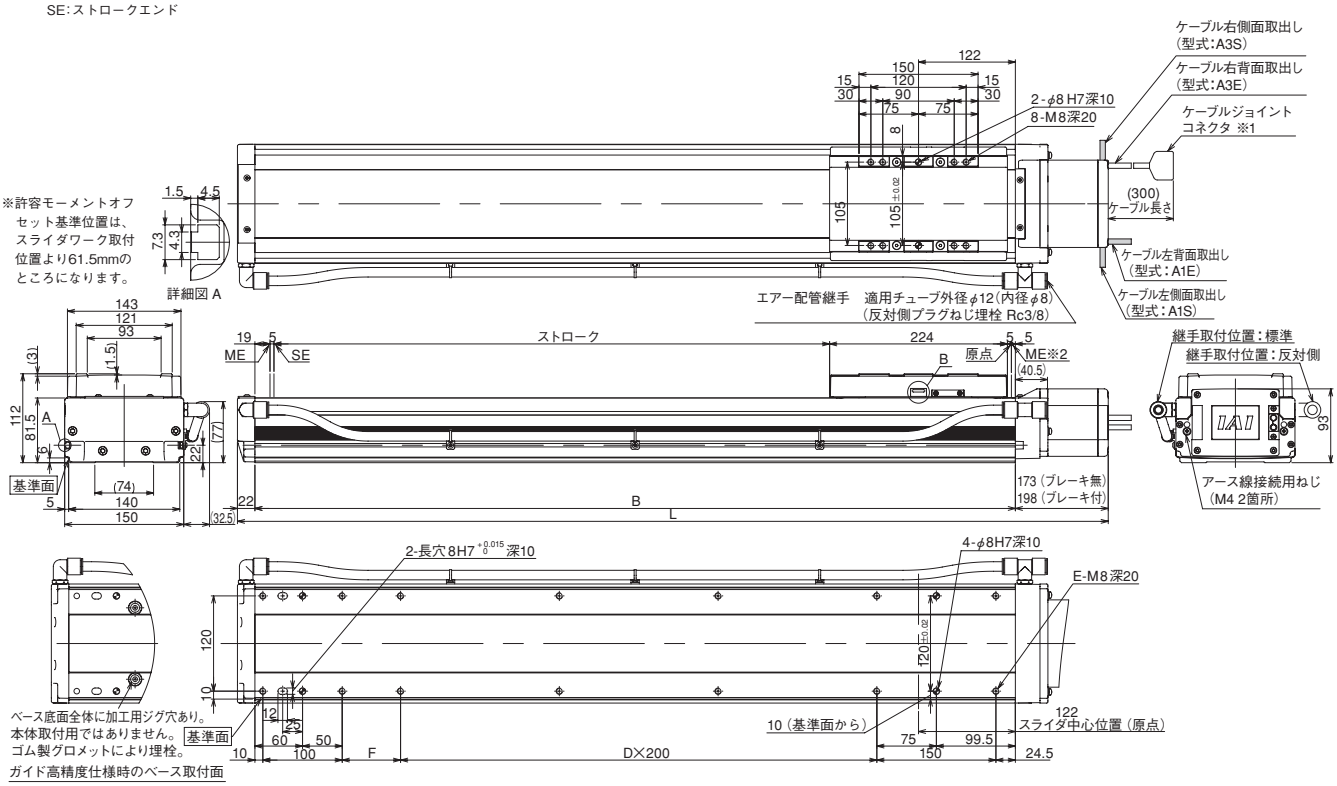
項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ20mm　転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m　Mb：176N·m　Mc：291N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用（ボールネジ、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チューブ外径 φ12

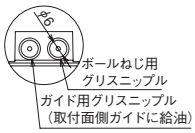
・張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下　Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





B部(グリス給油口 反対側も同じ)

※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
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	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E		8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
F		73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
質量(kg)		12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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
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

ISDBCR-LX-200
ISPDBCR-LX-200 高精度仕様

±10μm 標準 / ±3μm 高精度

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

■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
ISDBCR：標準仕様 ISPDBCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ	200：200W	40：40mm 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。

CE RoHS

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

※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。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ISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	吸引量(Nℓ/min)	ストローク(mm)
ISDBCR【ISPDBCR】-LX-WA-200-40-①-T2-②-③	200	40	15	水平専用	85.5	180	1000～2500 (50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-LX-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45		170.9	120	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	1000～1200	1250 1300	1350 1400	1450 1500	1550 1600	1650 1700	1750 1800
40	1800				1660	1480	1300
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

リード＼ストローク	1850 1900	1950 2000	2050 2100	2150 2200	2250 2300	2350 2400	2450 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 ISDBCR	標準価格 ISPDBCR
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**	→5-161	—	マスター軸指定	**LM**	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→5-161	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→5-161	—	原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→5-164	—
AQ シール（標準装備）	**AQ**	→5-161	—	スレーブ軸指定	**S**	→5-164	—
ブレーキ	**B**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク1000～1300）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ	**C**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク1400～1900）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク2000～2500）	**ST**	→5-166	—
原点リミットスイッチ	**L**	→5-164	—	吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→5-164	—				

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

アクチュエータ仕様

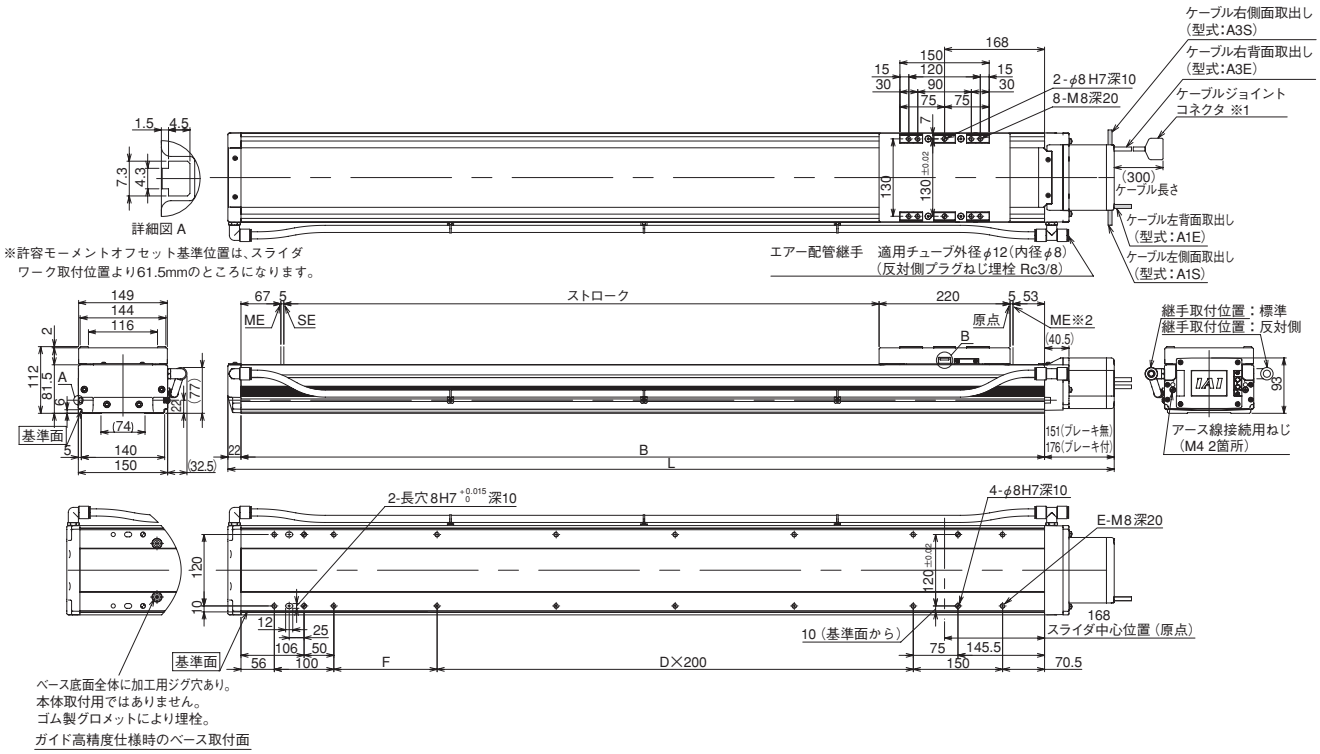
項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ20mm　転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m　Mb：176N·m　Mc：291N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用（ボールネジ、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チューブ外径 φ12

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下　Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273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		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	ブレーキ無	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123	2173	2223	2273	2323	2373	2423	2473	2523	2573	2623	2673	2723	2773	2823	2873	2923	2973	3023
	ブレーキ付	1548	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
B		1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
D		4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12
E		16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32
F		173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5
質量(kg)		29.8	30.6	31.5	32.4	33.2	34.1	35.0	35.8	36.7	37.6	38.5	39.3	40.2	41.1	41.9	42.8	43.7	44.5	45.4	46.3	47.2	48.0	48.9	49.8	50.5	51.5	52.4	53.2	54.1	55.0	55.8

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

ISDBCR-LX-400
ISPDBCR-LX-400 高精度仕様

±10μm 標準 / ±3μm 高精度

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 大型タイプ | 中間サポートタイプ | 本体幅 150mm | 400W

■型式項目 □ — LX — WA — 400 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR：標準仕様 ISPDBCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ	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。

CE RoHS

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

※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。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ISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	吸引量(Nℓ/min)	ストローク(mm)
ISDBCR【ISPDBCR】-LX-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	水平専用	169.6	180	1000～2500(50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-LX-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90		339.1	120	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	1000～1200	1250 1300	1350 1400	1450 1500	1550 1600	1650 1700	1750 1800
40	1800				1660	1480	1300
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

ストローク / リード	1850 1900	1950 2000	2050 2100	2150 2200	2250 2300	2350 2400	2450 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 ISDBCR	標準価格 ISPDBCR
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**	→5-161	—	マスター軸指定	**LM**	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→5-161	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	**LLM**	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→5-161	—	原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→5-164	—
AQ シール(標準装備)	**AQ**	→5-161	—	スレーブ軸指定	**S**	→5-164	—
ブレーキ	**B**	→5-161	—	真直度高精度仕様(ストローク1000～1300)	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ	**C**	→5-161	—	真直度高精度仕様(ストローク1400～1900)	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→5-161	—	真直度高精度仕様(ストローク2000～2500)	**ST**	→5-166	—
原点リミットスイッチ	**L**	→5-164	—	吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→5-164	—				

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

アクチュエータ仕様

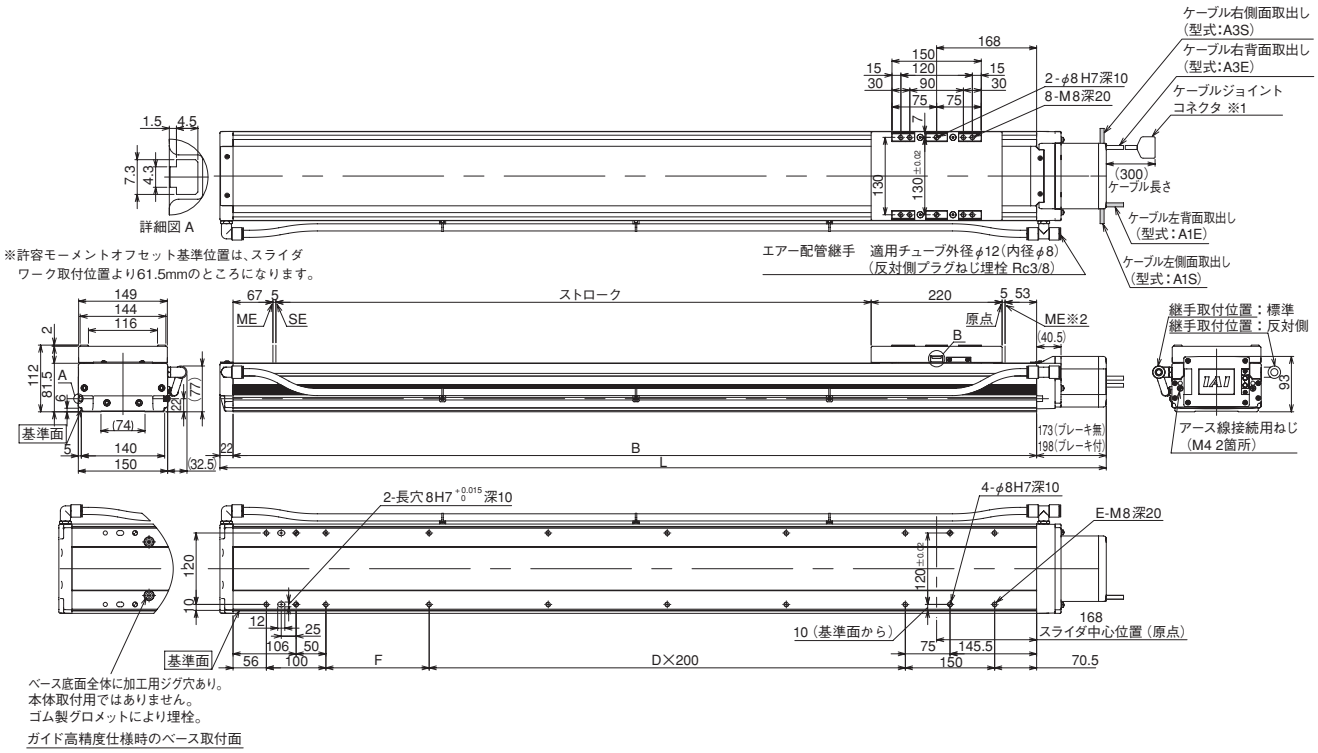
項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：291N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用(ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径 φ12

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273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		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	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	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	3070
B		1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
D		4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12
E		16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32
F		173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5
質量(kg)		30.2	31.0	31.9	32.8	33.6	34.5	35.4	36.3	37.1	38.0	38.9	39.7	40.6	41.5	42.3	43.2	44.1	45.0	45.8	46.7	47.6	48.4	49.3	50.2	51.0	51.9	52.8	53.6	54.5	55.4	56.3

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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 PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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
SSEL-CS		2	単相AC100V/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

ISDBCR-S-□□□-ESD
ISPDBCR-S-□□□-ESD 高精度仕様

±10μm 標準 / ±3μm 高精度

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 小型タイプ | 静電気対策仕様 | 本体幅 90mm | 60W

■型式項目 □ — S — WA — 60 — □ — □ — T2 — □ — ESD — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長		オプション
ISDBCR：標準仕様 ISPDBCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ	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	(注)「ESD」の型式表記は、選択オプションを含めアルファベット順にご記入ください。(前-245ページ参照)	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。

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
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ISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は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) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	吸引量(Nℓ/min)	ストローク(mm)
ISDBCR【ISPDBCR】-S-WA-60-16-①-T2-②-ESD-③	60	16	13	3	53.1	60	100～800(50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-S-WA-60-8-①-T2-②-ESD-③		8	27	6	106.1	30	
ISDBCR【ISPDBCR】-S-WA-60-4-①-T2-②-ESD-③		4	55	14	212.3	15	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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 ISDBCR	標準価格 ISPDBCR
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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**	→5-161	—	マスター軸指定	**LM**	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→5-161	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	**LLM**	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→5-161	—	原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→5-164	—
AQ シール(標準装備)	**AQ**	→5-161	—	スレーブ軸指定	**S**	→5-164	—
ブレーキ	**B**	→5-161	—	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ	**C**	→5-161	—	真直度高精度仕様(ストローク650～800)	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→5-161	—	吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→5-167	—
原点リミットスイッチ	**L**	→5-164	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→5-164	—				

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

アクチュエータ仕様

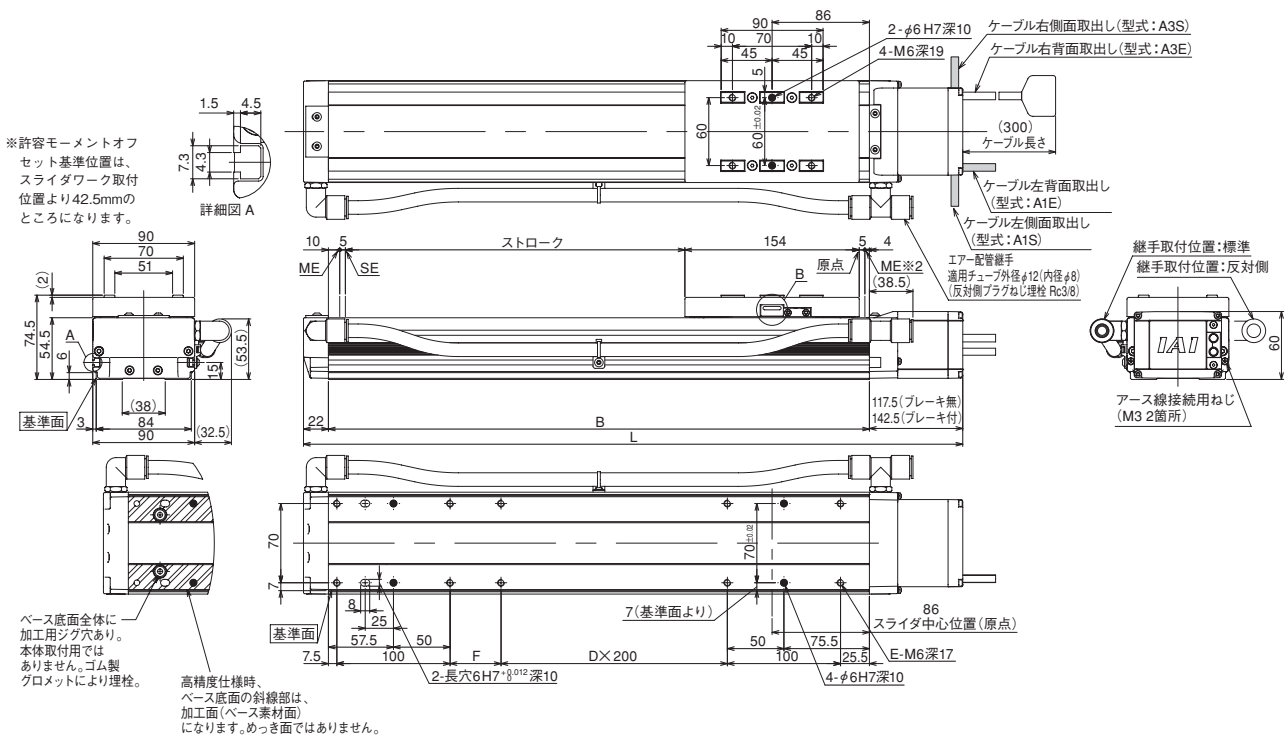
項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ12mm　転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース他構造部材	材質：アルミ　無電解ニッケルめっき処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：32.9N·m　Mb：47.0N·m　Mc：76.8N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用(ボールネジ、ガイド共)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チ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

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 450mm 以下　Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



ガイド高精度仕様時のベース取付面

B部 (グリス給油口 反対側も同じ)

※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273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	ブレーキ無	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
	ブレーキ付	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)		4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.9	9.2

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

ISDBCR-M-□□□-ESD
ISPDBCR-M-□□□-ESD 高精度仕様

±10μm 標準 / ±3μm 高精度

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 中型タイプ | 静電気対策仕様 | 本体幅 120mm | 100W | 200W

■型式項目 □ — M — WA — □ — □ — □ — T2 — □ — ESD — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長		オプション
ISDBCR：標準仕様 ISPDBCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ	100：100W 200：200W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	100：100mm ～ 1100：1100mm (50mm毎)	T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	(注)「ESD」の型式表記は、選択オプションを含めアルファベット順にご記入ください。(前-245ページ参照)	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。

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
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1-461ページをご参照ください。
(注2、3、4)【　】内はISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は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) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	吸引量(Nℓ/min)	ストローク(mm)
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-100-30-①-T2-②-ESD-③	100	30	15	2	56.6	180	100～1100(50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-100-20-①-T2-②-ESD-③		20	23	4	84.9	120	
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-100-10-①-T2-②-ESD-③		10	45	10	169.8	50	
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-100-5-①-T2-②-ESD-③		5	85	20	339.7	20	
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-200-30-①-T2-②-ESD-③	200	30	30	6	113.9	180	100～1100(50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-200-20-①-T2-②-ESD-③		20	45	10	170.9	120	
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-200-10-①-T2-②-ESD-③		10	90	20	341.8	50	
ISDBCR【ISPDBCR】-M-WA-200-5-①-T2-②-ESD-③		5	110	40	683.6	20	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

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

(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 ISDBCR モーター W 数 100W	ISDBCR 200W	ISPDBCR モーター W 数 100W	ISPDBCR 200W
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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**	→5-161	—	マスター軸指定	**LM**	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→5-161	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→5-161	—	原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→5-164	—
AQ シール（標準装備）	**AQ**	→5-161	—	スレーブ軸指定	**S**	→5-164	—
ブレーキ	**B**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ	**C**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク650～1100）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→5-161	—	吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→5-167	—
原点リミットスイッチ	**L**	→5-164	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→5-164	—				

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

アクチュエータ仕様

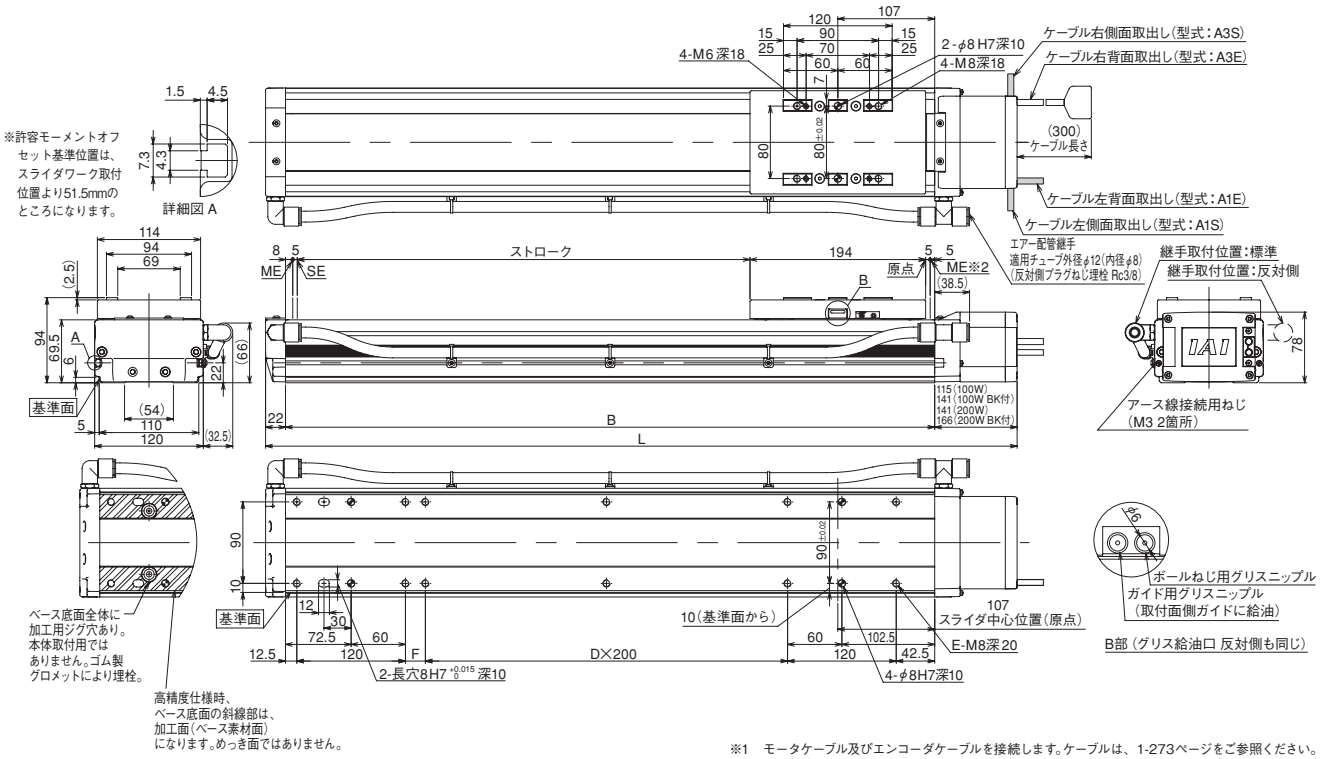
項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース他構造部材	材質：アルミ　無電解ニッケルめっき処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用（ボールネジ、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チュー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

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下　Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273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

※ブレーキ付の質量は、100Wタイプが0.3kg、200Wタイプが0.4kg増加します。

ストローク			100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	100W	ブレーキ無	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
	200W	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)	100W		7.6	8.2	8.8	9.5	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.2	18.9	19.5	20.1
	200W		8.0	8.6	9.2	9.9	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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 PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

ISDBCR-L-□□□-ESD
ISPDBCR-L-□□□-ESD 高精度仕様

±10μm 標準 / ±3μm 高精度

クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | 大型タイプ | 静電気対策仕様 | 本体幅 150mm | 200W | 400W

■型式項目 □ — L — WA — □ — □ — □ — T2 — □ — ESD — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長		オプション
ISDBCR：標準仕様 ISPDBCR：高精度仕様		WA：バッテリレスアブソ	200：200W 400：400W	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	(注)「ESD」の型式表記は、選択オプションを含めアルファベット順にご記入ください。(前-245ページ参照)	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。

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
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ISPDBCRシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。
(注5) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は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) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	吸引量(Nℓ/min)	ストローク(mm)
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-200-40-①-T2-②-ESD-③	200	40	15	2.5	85.5	180	100～1300 (50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-200-20-①-T2-②-ESD-③		20	45	9	170.9	120	
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-200-10-①-T2-②-ESD-③		10	90	20	341.8	50	
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-400-40-①-T2-②-ESD-③	400	40	40	8	169.6	180	100～1300 (50mm毎)
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-400-20-①-T2-②-ESD-③		20	90	20	339.1	120	
ISDBCR【ISPDBCR】-L-WA-400-10-①-T2-②-ESD-③		10	120	40	678.3	50	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	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 ISDBCR モーター W 数 200W	ISDBCR 400W	ISPDBCR モーター W 数 200W	ISPDBCR 400W
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—
1150/1200	—	—	—	—
1250/1300	—	—	—	—

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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**	→5-161	—	マスター軸指定	**LM**	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→5-161	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→5-161	—	原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→5-164	—
AQ シール（標準装備）	**AQ**	→5-161	—	スレーブ軸指定	**S**	→5-164	—
ブレーキ	**B**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ	**C**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク650～1300）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→5-161	—	吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→5-167	—
原点リミットスイッチ	**L**	→5-164	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→5-164	—				

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

アクチュエータ仕様

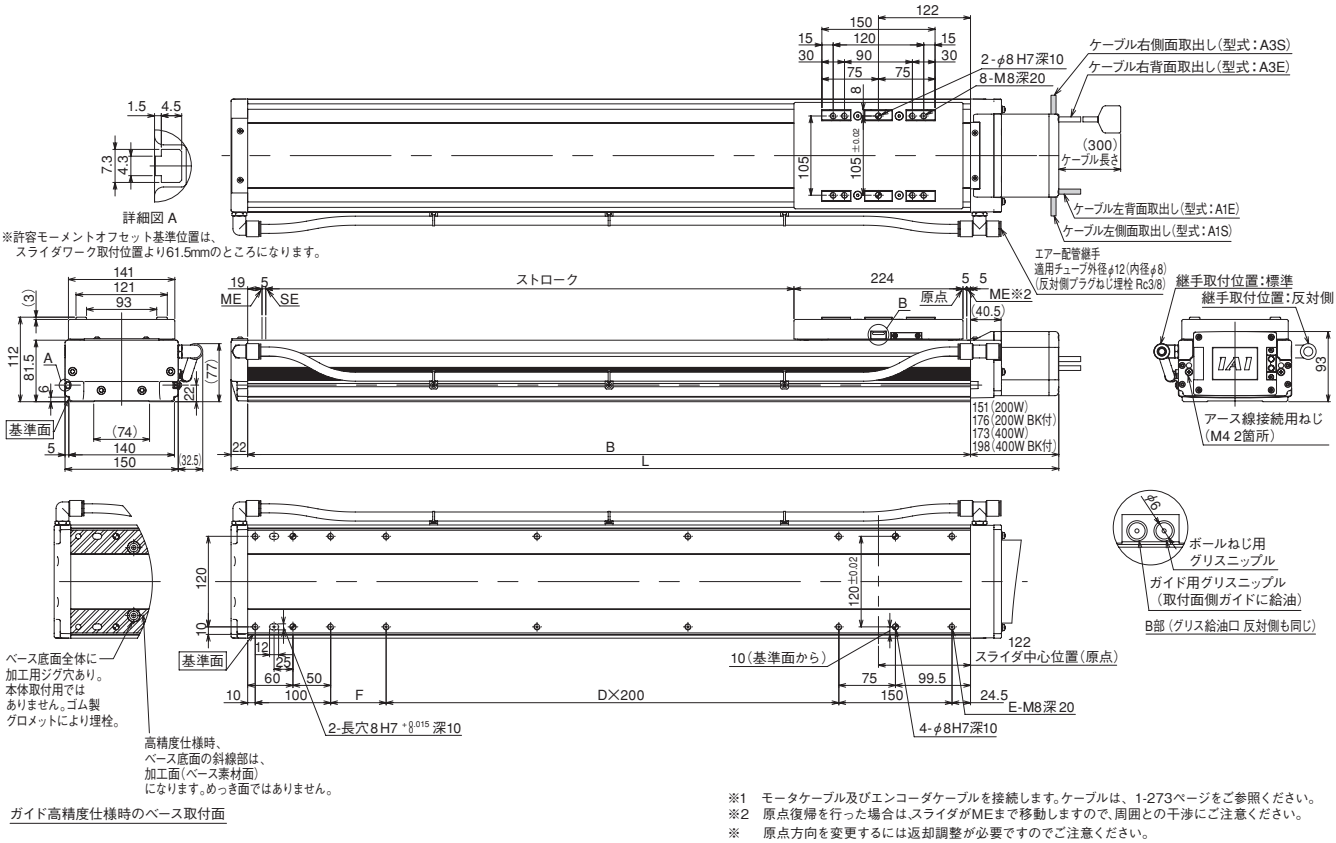
項目	内容
駆動方式(注2)	ボールネジ φ20mm　転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.003mm】
ベース他構造部材	材質：アルミ　無電解ニッケルめっき処理
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m　Mb：176N·m　Mc：291N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用（ボールネジ、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チューブ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

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下　Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク			100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	200W	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
	400W	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	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E			8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
F			73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
質量(kg)	200W		11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4
	400W		12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

※SCON-CAL/CGAL、MSCONは、モータ種類200Wの場合に選択可能です。

SSPDACR-S-200 高精度仕様

±5μm 高精度 | クリーン仕様 | 小型 高剛性タイプ | 本体幅 100 mm | 200 W

■型式項目 SSPDACR — S — □ — 200 — □ — □ — T2 — □ — □

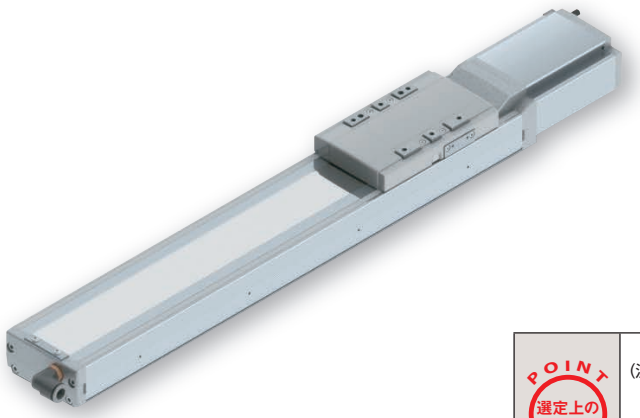
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
SSPDACR：高精度仕様		I：インクリメンタル A：アブソリュート	200：200W	30：30mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm ～ 1100：1100mm (50mm 毎)	T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※**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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は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) 水平 (kg)	最大可搬質量(注1) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
SSPDACR-S-①-200-30-②-T2-③-④	200	30	30	4	113.9	150	100～1100 (50mm毎)
SSPDACR-S-①-200-20-②-T2-③-④		20	45	6	170.9	100	
SSPDACR-S-①-200-10-②-T2-③-④		10	90	12	341.8	50	

記号説明　①エンコーダ種類　②ストローク　③ケーブル長　④オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～550	600	650	700	750	800
30	1600		1450	1290	1160	1040
20	1100	1090	970	860	770	690
10	600	540	480	430	380	340

リード＼ストローク	850	900	950	1000	1050	1100
30	940	860	780	720	660	610
20	630	570	520	480	440	400
10	310	280	260	240	220	200

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 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1-273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	→5-161	—	マスター軸指定	LM	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→5-161	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→5-161	—	原点逆仕様	NM	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→5-164	—
AQ シール（標準装備）	AQ	→5-161	—	スレーブ軸指定	S	→5-164	—
ブレーキ	B	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク 100～600）	ST	→5-166	—
クリープセンサ	C	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク 650～1100）	ST	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→5-161	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→5-167	—
原点リミットスイッチ	L	→5-164	—				
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→5-164	—				

※リード20、30の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

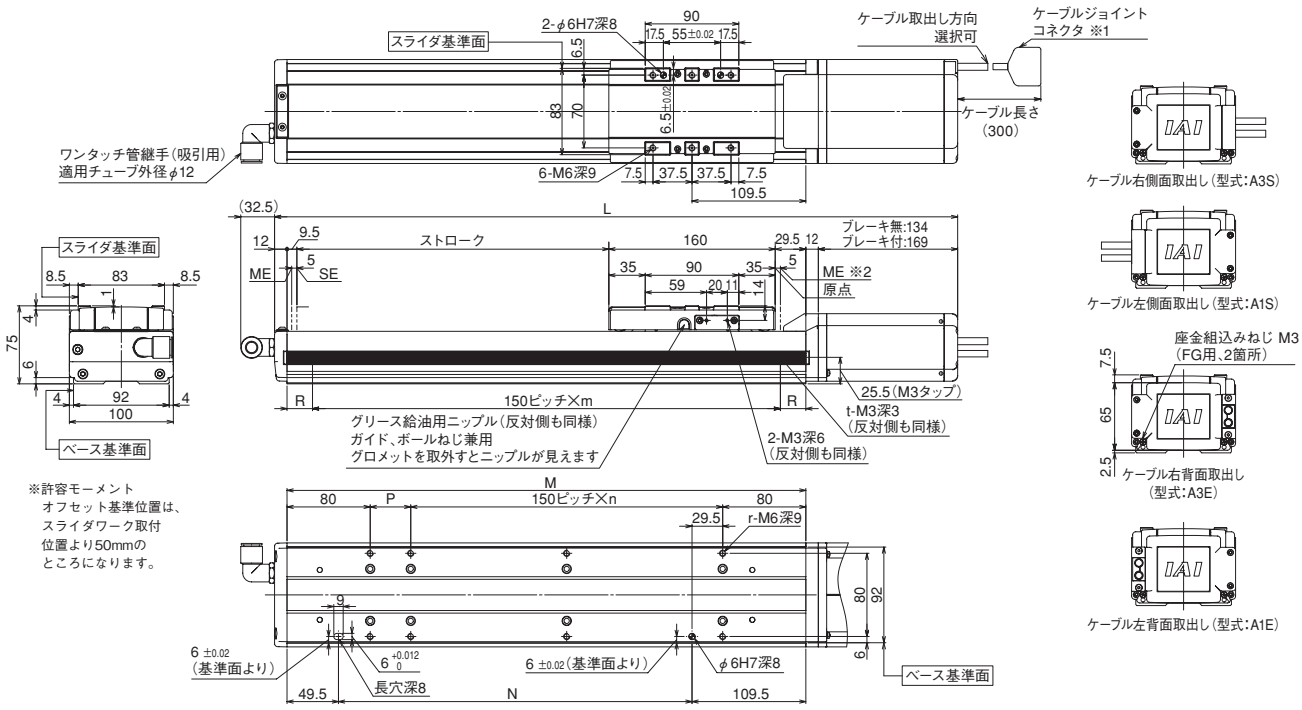
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm　転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ベース	材質：鋳鉄　塗装処理
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：43.4N·m　Mb：43.4N·m　Mc：116N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用（ボールネジ、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チューブ外径 φ12

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 450mm 以下　Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 3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50mm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。ケーブルは、1-273ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	457	507	557	607	657	707	757	807	857	907	957	1007	1057	1107	1157	1207	1257	1307	1357	1407	1457
	ブレーキ付	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	1392	1442	1492
M		299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299
N		140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
P		139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89
R		74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5
m		1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8
n		0	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7
r		4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18
t		2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9
質量(kg)		7.5	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.8

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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 PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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

SSPDACR-M-400 高精度仕様

±5μm 高精度 | クリーン仕様 | 中型 高剛性タイプ | 本体幅 130 mm | 400 W

■型式項目 **SSPDACR** — **M** — □ — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

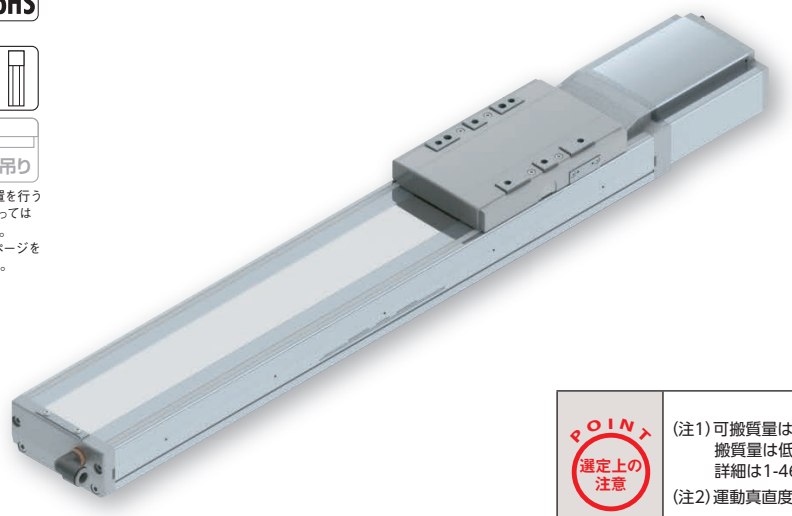
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
SSPDACR：高精度仕様		I：インクリメンタル A：アブソリュート	400：400W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm ～ 1300：1300mm (50mm 毎)	T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N：無し S：3m M：5m X □□：長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※**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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は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) 水平 (kg)	最大可搬質量(注1) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
SSPDACR-M-①-400-40-②-T2-③-④	400	40	45	6	169.6	160	100～1300 (50mm毎)
SSPDACR-M-①-400-20-②-T2-③-④		20	90	12	339.1	110	
SSPDACR-M-①-400-10-②-T2-③-④		10	120	25	678.3	60	

記号説明　①エンコーダ種類　②ストローク　③ケーブル長　④オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	100～600	650	700	750	800	850	900
40	1600					1540	1410
20	1100		1040	940	850	770	700
10	600	580	520	470	420	380	350

ストローク / リード	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1290	1180	1100	1010	940	880	820	760
20	640	590	550	500	470	440	410	380
10	320	290	270	250	230	220	200	190

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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1-273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**	→5-161	—	マスター軸指定	**LM**	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→5-161	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→5-161	—	原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→5-164	—
AQ シール（標準装備）	**AQ**	→5-161	—	スレーブ軸指定	**S**	→5-164	—
ブレーキ	**B**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク 100～600）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ	**C**	→5-161	—	真直度高精度仕様（ストローク 650～1300）	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→5-161	—	吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→5-167	—
原点リミットスイッチ	**L**	→5-164	—				
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→5-164	—				

※リード40の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

アクチュエータ仕様

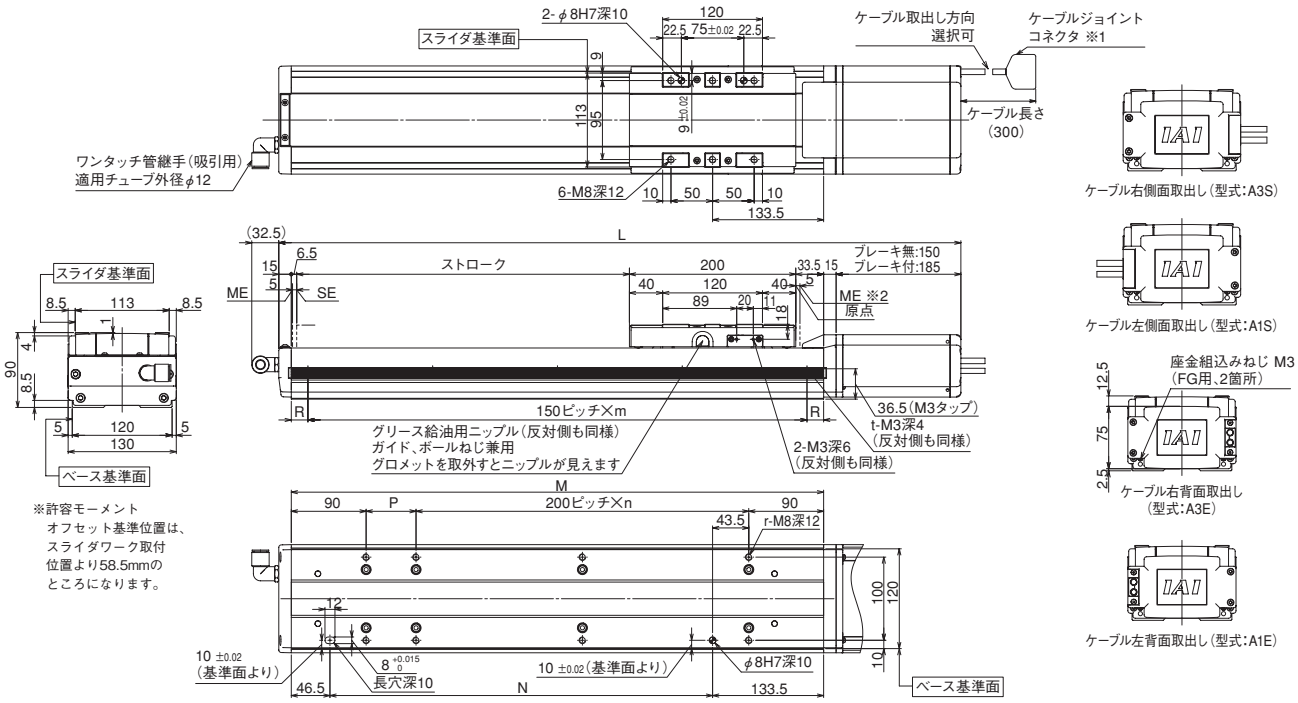
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm　転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ベース	材質：鋳鉄　塗装処理
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：107N·m　Mb：107N·m　Mc：276N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用（ボールネジ、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チューブ外径 φ12

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下　Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273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	ブレーキ無	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
	ブレーキ付	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755
M		340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
N		160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360
P		160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160
R		20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20
m		2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10
n		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
r		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
t		3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10	10	10	11
質量(kg)		13.9	15.0	16.0	17.1	18.1	19.2	20.2	21.3	22.3	23.4	24.4	25.5	26.5	27.6	28.7	29.7	30.8	31.8	32.9	33.9	35.0	36.0	37.1	38.1	39.2

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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, PROFIBUS, CompoNet, MECHATROLINK, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFINET	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AC100V/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。

SSPDACR-L-750 高精度仕様

±5μm 高精度 | クリーン仕様 | 大型高剛性タイプ | 本体幅 155 mm | 750 W

■型式項目 **SSPDACR** — **L** — □ — **750** — □ — □ — **T2** — □ — □

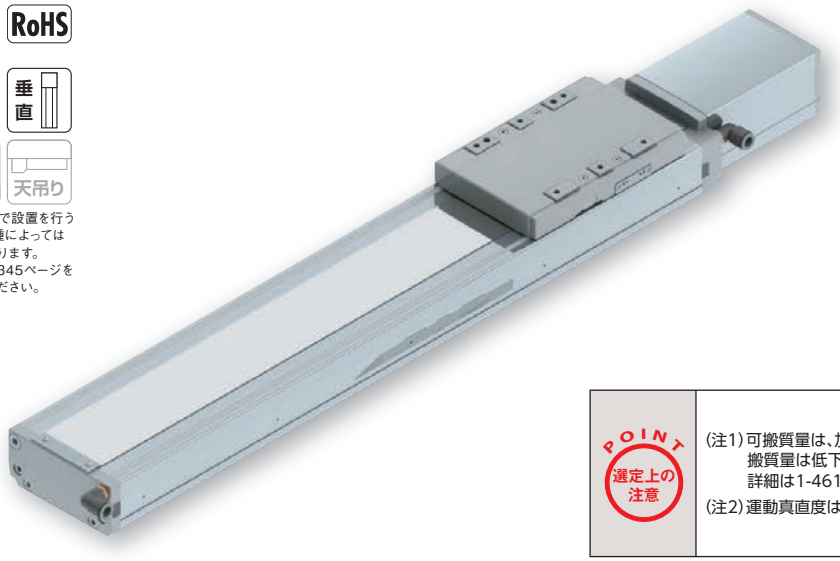
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
SSPDACR：高精度仕様		I：インクリメンタル A：アブソリュート	750：750W	50：50mm 25：25mm	100：100mm ～ 1500：1500mm (50mm毎)	T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※**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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は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-2.0kgとなります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平 (kg)	最大可搬質量(注1) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
SSPDACR-L-①-750-50-②-T2-③-④	750	50	60	12	255	180	100～1500 (50mm毎)
SSPDACR-L-①-750-25-②-T2-③-④		25	120	25	510	120	

記号説明　①エンコーダ種類　②ストローク　③ケーブル長　④オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	100～900	950・1000	1050・1100	1150・1200	1250・1300	1350・1400	1450・1500
50	1600			1550	1340	1170	1040
25	1100	1060	900	770	670	580	520

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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1-273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**	→5-161	—	マスター軸指定	**LM**	→5-164	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→5-161	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→5-164	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→5-161	—	原点逆仕様	**NM**	→5-164	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→5-161	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→5-164	—
AQ シール（標準装備）	**AQ**	→5-161	—	スレーブ軸指定	**S**	→5-164	—
ブレーキ	**B**	→5-161	—	真直度高精度仕様 (ストローク 100～600)	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ	**C**	→5-161	—	真直度高精度仕様 (ストローク 650～1300)	**ST**	→5-166	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→5-161	—	真直度高精度仕様 (ストローク 1350～1500)	**ST**	→5-166	—
原点リミットスイッチ	**L**	→5-164	—	吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→5-167	—
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→5-164	—				

※リード50の時は、ボール保持機構付きガイド(RT)は選択できません。

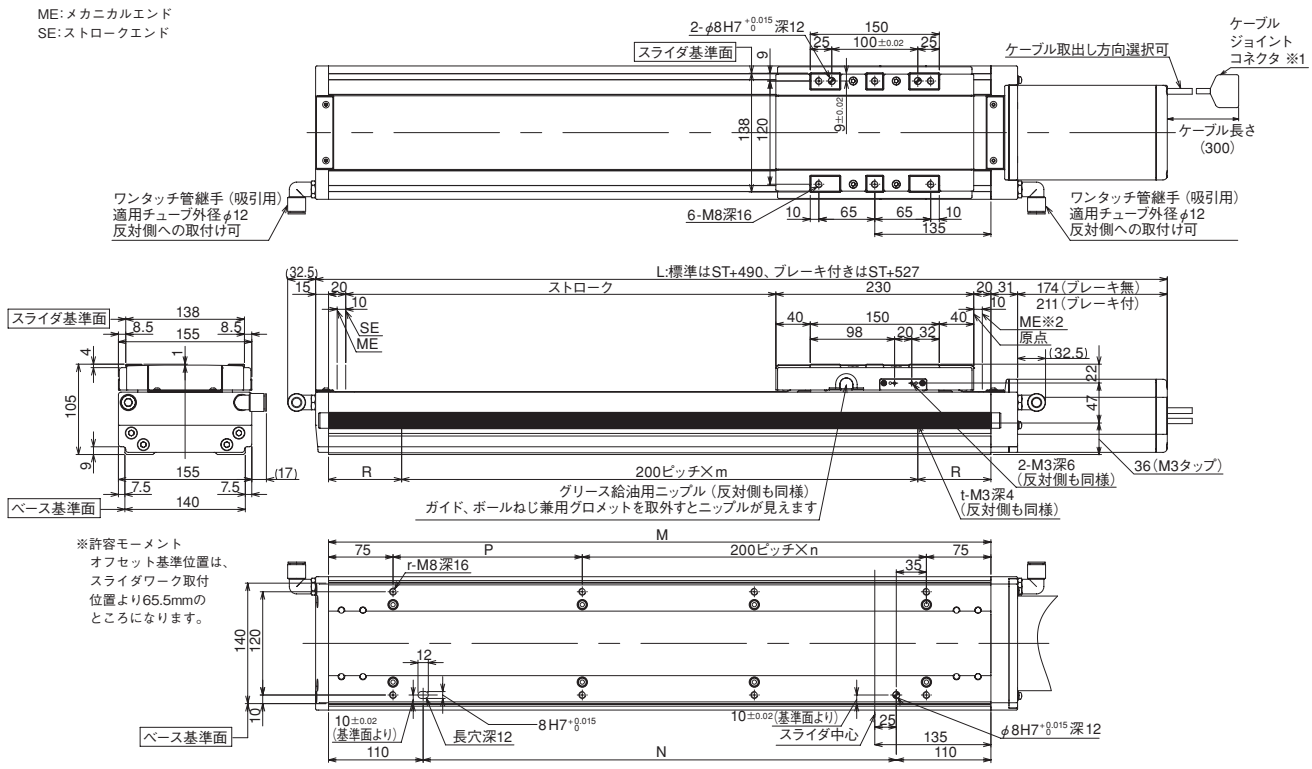
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ25mm　転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ベース	材質：鋳鉄　塗装処理
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：162N·m　Mb：162N·m　Mc：391N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
グリース	低発塵グリース使用（ボールネジ、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適応チューブ外径 φ12

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下　Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 3次元CAD



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、1-273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	ブレーキ無	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990
	ブレーキ付	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
M		370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770
N		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
P		220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220
R		85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85
m		1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8
n		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
r		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
t		2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9
質量(kg)		24	26	28	29	31	32	34	36	37	39	40	42	44	45	47	48	50	52	53	55	56	58	60	61	63	65	66	68	70

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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
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

ISDACR-W-600
ISPDACR-W-600 高精度仕様

±20μm 標準 / ±10μm 高精度

クリーン仕様 | 超大型タイプ | 本体幅 198 mm | 600 W

■型式項目 □ — W — □ — 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
ISDACR：標準仕様 ISPDACR：高精度仕様		I：インクリメンタル A：アブソリュート	600：600W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm ～ 1300：1300mm (50mm 毎)	T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-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。

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

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は1-461ページをご参照ください。
(注3、4、5)【 】内はISPDACRシリーズの数値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は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) 水平 (kg)	最大可搬質量(注1) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
ISDACR【ISPDACR】-W-①-600-40-②-T2-③-L-④	600	40	60	14	255	120	100～1300 (50mm毎)
ISDACR【ISPDACR】-W-①-600-20-②-T2-③-L-④		20	120	29	510	60	
ISDACR【ISPDACR】-W-①-600-10-②-T2-③-L-④		10	150	60	1020	40	

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・1000	1050・1100	1150・1200	1250・1300
40	2000	1965	1605	1335	1130	970	840
20	1000	980	800	665	565	485	420
10	500	490	400	330	280	240	210

(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 ISDACR	インクリメンタル ISPDACR	アブソリュート ISDACR	アブソリュート ISPDACR
100	–	–	–	–
150/200	–	–	–	–
250/300	–	–	–	–
350/400	–	–	–	–
450/500	–	–	–	–
550/600	–	–	–	–
650/700	–	–	–	–
750/800	–	–	–	–
850/900	–	–	–	–
950/1000	–	–	–	–
1050/1100	–	–	–	–
1150/1200	–	–	–	–
1250/1300	–	–	–	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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1-273ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール	**AQ**	→ 5-161	–
ブレーキ	**B**	→ 5-161	–
クリープセンサ	**C**	→ 5-161	–
原点リミットスイッチ（標準装備）	**L**	→ 5-164	–
マスター軸指定	**LM**	→ 5-164	–
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	–
スレーブ軸指定	**S**	→ 5-164	–
吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→ 5-167	–
ダブルスライダ仕様	**W**	→ 5-167	–

アクチュエータ仕様

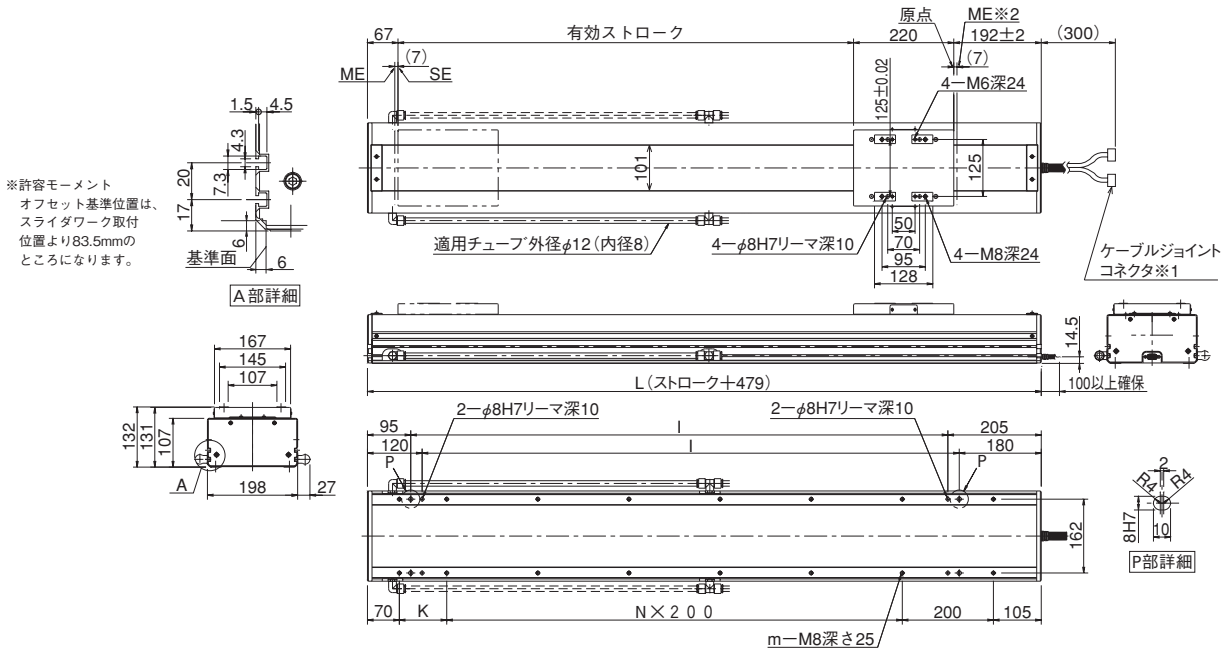
項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm　転造 C10 相当【C5 相当】
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：162N·m　Mb：231N·m　Mc：455N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
グリース	低発塵グリース使用（ボールスクリュー、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外形 φ12

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 800mm 以下　Mb・Mc 方向 800mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 3次元CAD

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・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は1-273ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479	1529	1579	1629	1679	1729	1779
I	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479
K	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)	19.4	20.9	22.0	23.0	24.0	25.0	26.0	27.0	28.1	29.1	30.1	31.1	32.1	33.2	34.2	35.2	36.2	37.2	38.2	39.3	40.3	41.3	42.3	43.3	44.3

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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 PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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
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

※Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

ISDACR-W-750
ISPDACR-W-750 高精度仕様

±20μm 標準 / ±10μm 高精度

クリーン仕様 | 超大型タイプ | 本体幅 198 mm | 750 W

■型式項目 □ — W — □ — 750 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR：標準仕様 ISPDACR：高精度仕様		I：インクリメンタル A：アブソリュート	750：750W	50：50mm 25：25mm	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。

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

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は1-461ページをご参照ください。
(注3、4、5)【 】内はISPDACRシリーズの数値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は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) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	吸引量(Nℓ/min)	ストローク(mm)
ISDACR【ISPDACR】-W-①-750-50-②-T2-③-L-④	750	50	60	14	255	120	100～1300(50mm毎)
ISDACR【ISPDACR】-W-①-750-25-②-T2-③-L-④		25	120	29	510	60	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	100～900	950・1000	1050・1100	1150・1200	1250・1300
50	2000		1780	1525	1320
25	1250	1050	890	760	660

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISDACR	インクリメンタル ISPDACR	アブソリュート ISDACR	アブソリュート ISPDACR
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—
1150/1200	—	—	—	—
1250/1300	—	—	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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1-273ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール	**AQ**	→ 5-161	—
ブレーキ	**B**	→ 5-161	—
クリープセンサ	**C**	→ 5-161	—
原点リミットスイッチ（標準装備）	**L**	→ 5-164	—
マスター軸指定	**LM**	→ 5-164	—
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	—
スレーブ軸指定	**S**	→ 5-164	—
吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→ 5-167	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→ 5-167	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジ φ25mm　転造 C10 相当【C5 相当】
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：162N・m　Mb：231N・m　Mc：455N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
グリース	低発塵グリース使用（ボールスクリュー、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外形 φ12

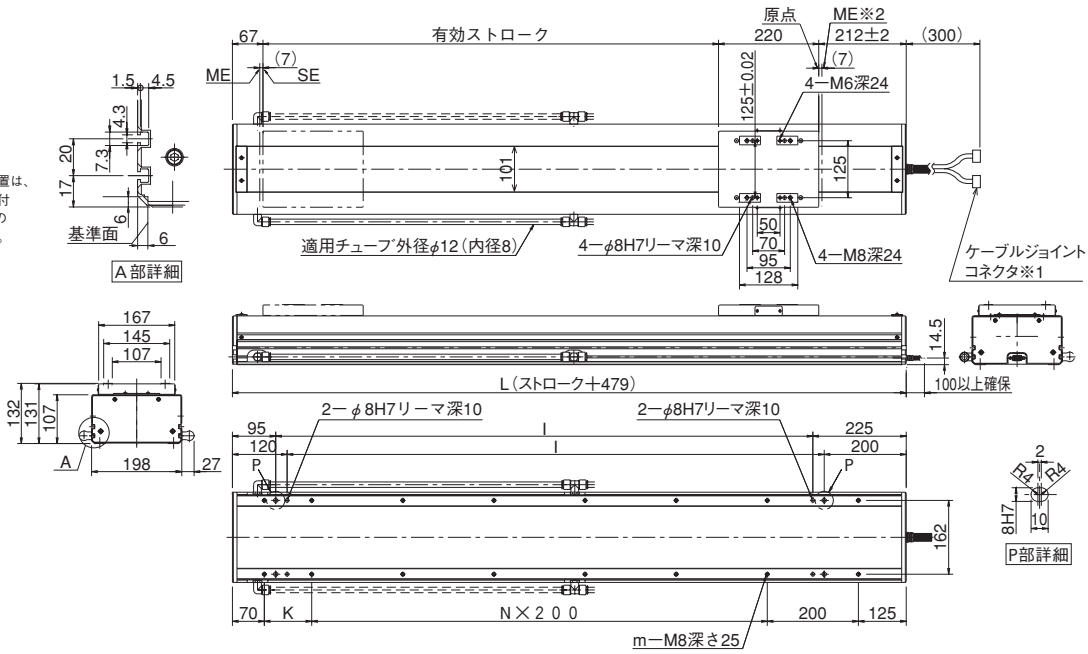
・張出し負荷長の目安／Ma 方向 800mm 以下　Mb・Mc 方向 800mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

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 3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83.5mmの
ところになります。



※1 モータケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は1-273ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	1349	1399	1449	1499	1549	1599	1649	1699	1749	1799
l	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479
K	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)	23.4	24.4	25.5	26.5	27.5	28.5	29.5	30.5	31.5	32.6	33.6	34.6	35.6	36.6	37.6	38.6	39.7	40.7	41.7	42.7	43.7	44.7	45.8	46.8	47.8

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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 PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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
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

※Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

ISDACR-WX-600
ISPDACR-WX-600 高精度仕様

±20μm 標準
±10μm 高精度

クリーン仕様 | 超大型タイプ | 中間サポートタイプ | 本体幅 198 mm | 600 W

■型式項目 □ — WX — □ — 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
ISDACR：標準仕様 ISPDACR：高精度仕様		I：インクリメンタル A：アブソリュート	600：600W	40：40mm 20：20mm	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 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 RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※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) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2) 加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5)【 】内はISPDACRシリーズの数値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平 (kg)	最大可搬質量(注1) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
ISDACR【ISPDACR】-WX-①-600-40-②-T2-③-L-④	600	40	60	水平専用	255	120	900～2500 (50mm毎)
ISDACR【ISPDACR】-WX-①-600-20-②-T2-③-L-④		20	120		510	60	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	900～1300	1350 1400	1450 1500	1550 1600	1650 1700	1750 1800
40	2000	1965	1725	1530	1365	1225
20	1000	980	860	765	680	610

ストローク / リード	1850 1900	1950 2000	2050 2100	2150 2200	2250 2300	2350 2400	2450 2500
40	1110	1005	915	840	770	710	655
20	555	500	455	420	385	355	325

(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 ISDACR	インクリメンタル ISPDACR	アブソリュート ISDACR	アブソリュート ISPDACR
900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—
1150/1200	—	—	—	—
1250/1300	—	—	—	—
1350/1400	—	—	—	—
1450/1500	—	—	—	—
1550/1600	—	—	—	—
1650/1700	—	—	—	—
1750/1800	—	—	—	—
1850/1900	—	—	—	—
1950/2000	—	—	—	—
2050/2100	—	—	—	—
2150/2200	—	—	—	—
2250/2300	—	—	—	—
2350/2400	—	—	—	—
2450/2500	—	—	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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1-273ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール	**AQ**	→ 5-161	—
ブレーキ	**B**	→ 5-161	—
クリープセンサ	**C**	→ 5-161	—
原点リミットスイッチ（標準装備）	**L**	→ 5-164	—
マスター軸指定	**LM**	→ 5-164	—
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	—
スレーブ軸指定	**S**	→ 5-164	—
吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→ 5-167	—

アクチュエータ仕様

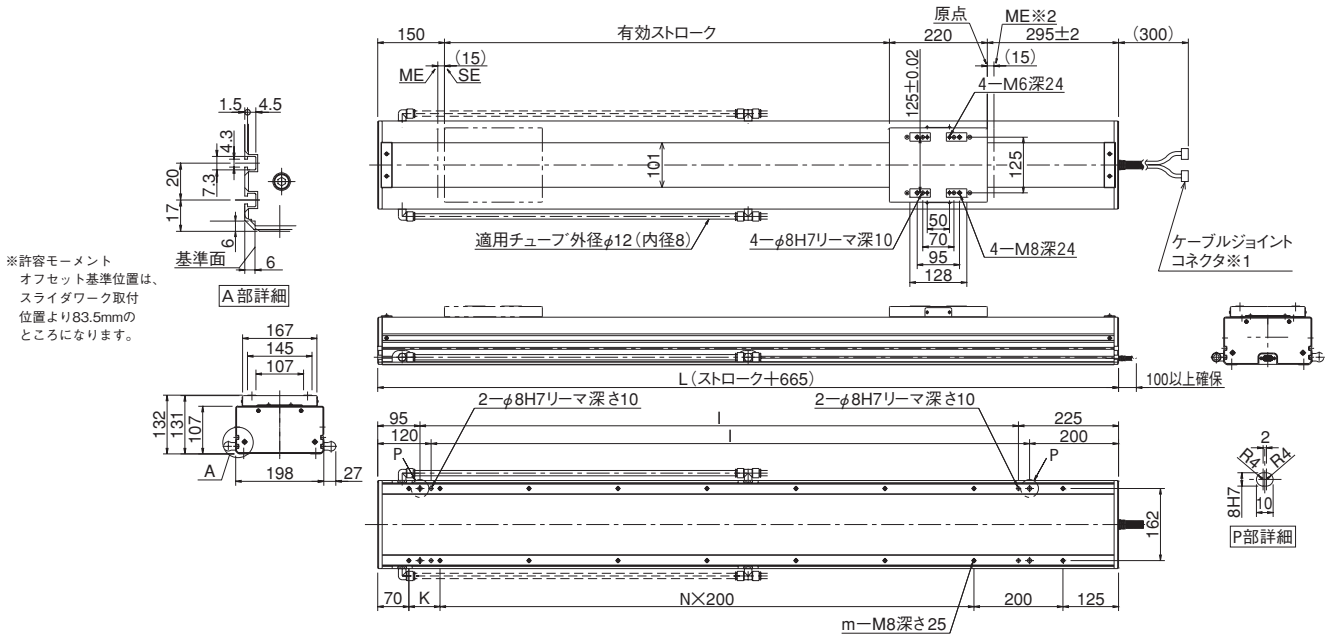
項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm　転造 C10 相当【C5 相当】
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：162N·m　Mb：231N·m　Mc：455N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
グリース	低発塵グリース使用（ボールスクリュー、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外形 φ12

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 800mm 以下　Mb・Mc 方向 800mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。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 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※ 中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向及び垂直方向での使用は出来ません。

※1 モータケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は1-273ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
l	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845
K	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
N	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13
m	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
質量(kg)	39.5	40.5	41.5	42.6	43.6	44.6	45.6	46.6	47.6	48.7	49.7	50.7	51.7	52.7	53.8	54.8	55.8	56.8	57.8	58.8	59.9	60.9	61.9	62.9	63.9	65.0	66.0	67.0	68.0	69.0	70.0	71.1	72.1

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	−	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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
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

※WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

ISDACR-WX-750
ISPDACR-WX-750 高精度仕様

±20μm 標準
±10μm 高精度

クリーン仕様 | 超大型タイプ | 中間サポートタイプ | 本体幅 198 mm | 750 W

■型式項目 □ — WX — □ — 750 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR：標準仕様 ISPDACR：高精度仕様		I：インクリメンタル A：アブソリュート	750：750W	50：50mm 25：25mm	900：900mm ～ 2500：2500mm (50mm 毎)	T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※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) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2) 加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5)【 】内はISPDACRシリーズの数値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平 (kg)	最大可搬質量(注1) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)	ストローク (mm)
ISDACR【ISPDACR】-WX-①-750-50-②-T2-③-L-④	750	50	60	水平専用	255	120	900～2500 (50mm毎)
ISDACR【ISPDACR】-WX-①-750-25-②-T2-③-L-④		25	120		510	60	

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

■ストロークと最高速度

ストローク / 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

(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 ISDACR	インクリメンタル ISPDACR	アブソリュート ISDACR	アブソリュート ISPDACR
900	–	–	–	–
950/1000	–	–	–	–
1050/1100	–	–	–	–
1150/1200	–	–	–	–
1250/1300	–	–	–	–
1350/1400	–	–	–	–
1450/1500	–	–	–	–
1550/1600	–	–	–	–
1650/1700	–	–	–	–
1750/1800	–	–	–	–
1850/1900	–	–	–	–
1950/2000	–	–	–	–
2050/2100	–	–	–	–
2150/2200	–	–	–	–
2250/2300	–	–	–	–
2350/2400	–	–	–	–
2450/2500	–	–	–	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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1-273ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール	**AQ**	→ 5-161	–
ブレーキ	**B**	→ 5-161	–
クリープセンサ	**C**	→ 5-161	–
原点リミットスイッチ（標準装備）	**L**	→ 5-164	–
マスター軸指定	**LM**	→ 5-164	–
原点逆仕様	**NM**	→ 5-164	–
スレーブ軸指定	**S**	→ 5-164	–
吸引用配管継手取付勝手違い	**VR**	→ 5-167	–

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジ φ25mm　転造 C10 相当【C5 相当】
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：162N·m　Mb：231N·m　Mc：455N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
グリース	低発塵グリース使用（ボールスクリュー、ガイド共）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外形 φ12

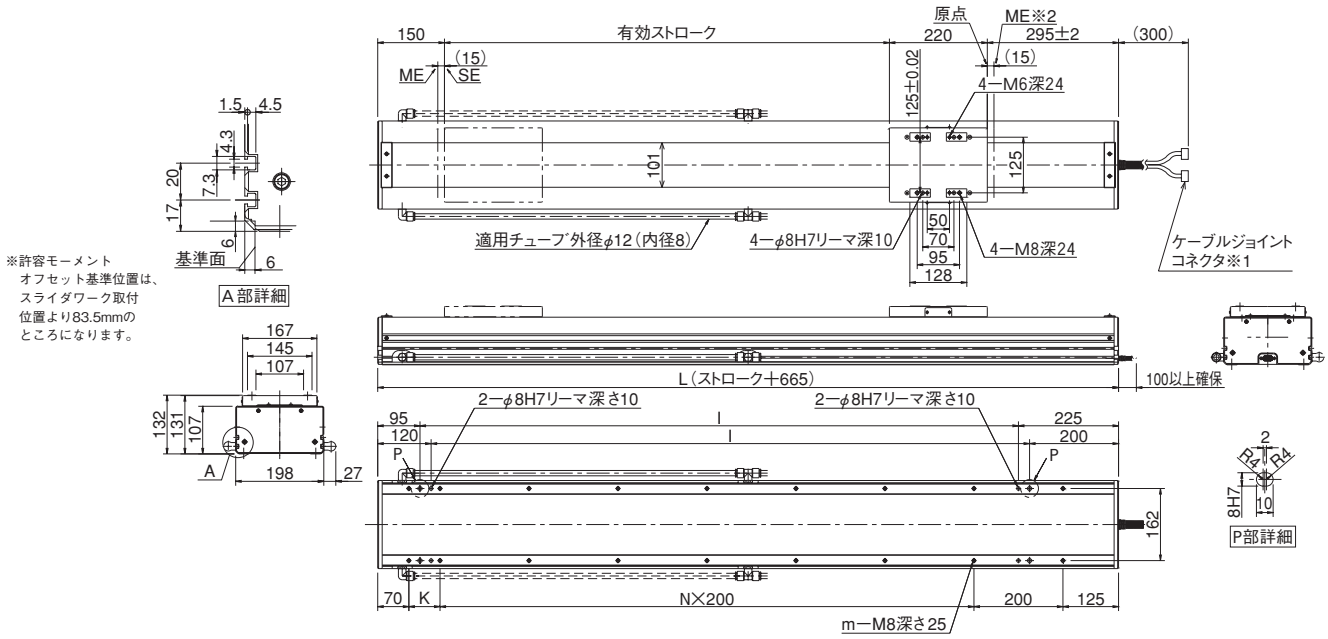
・張出し負荷長の目安／Ma 方向 800mm 以下　Mb・Mc 方向 800mm 以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

RCP6CR/RCP6SCR
RCP5 CR
RCP4 CR
RCP2 CR
RCA CR
RCS3 CR
RCS2 CR
DDACR
ISDBCR/ISPDBCR
SSPDA CR
ISDACR/ISPDACR
IXP
IX-NNC

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

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※ 中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向及び垂直方向での使用は出来ません。

※1 モータケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は1-273ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
l	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845
K	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
N	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13
m	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
質量(kg)	44.5	45.5	46.6	47.6	48.6	49.6	50.6	51.6	52.6	53.7	54.7	55.7	56.7	57.7	58.7	59.7	60.8	61.8	62.8	63.8	64.8	65.8	66.9	67.9	68.9	69.9	70.9	71.9	72.9	74.0	75.0	76.0	77.0

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	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
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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
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

※WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。

IXP- 3C3515 ／ 4C3515

クリーン仕様 | アーム長 350 mm | 上下軸 150 mm

■型式項目

IXP	—	□	C	35	15	—	WA	—	□	—	P3	—	□
シリーズ	—	軸数 3:3軸 4:4軸	タイプ C:クリーン仕様	アーム長 35:350mm	上下軸ストローク 15:150mm	—	エンコーダ種類 WA:バッテリレスアブソ仕様	—	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 下記ケーブル長価格表参照	—	適応コントローラ P3:MSEL	—	オプション 下記オプション価格表参照 ※L字継手取出し方向はVLL/VLRのどちらかを必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。

CE RoHS

※写真は4軸仕様です。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

※1～※6は5-160ページをご参照ください。
・上下軸のブレーキは付いていません。
独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
・上下軸での押付け制御はできません。
・ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付力は60N以下となります。
・動作範囲の注意事項は5-160ページを、加減速度の設定の注意事項は1-496ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長(mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度※2	可搬質量(kg)※3 定格	可搬質量(kg)※3 最大
1軸	第1アーム	160	±127度	±0.03mm	2399mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	190	±127度				
3軸	上下軸	—	150mm	±0.02mm	270mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	1000度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径φ6　1本	
標準サイクルタイム※4(sec)	0.76	
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	1.4
許容モーメント(N・m)	2.9	
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m²)	定格 0.003 最大 0.01	定格 0.003 最大 0.003
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃　湿度20～85%RH(結露無きこと)	
本体質量(kg)	13	14
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径φ6　3本	
吸引圧力	−3～−5kPa	
吸引量 ※6	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10(Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当(ISO 14644-1)	

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
L字継手左側取出し	VLL	→ 5-167	—
L字継手右側取出し	VLR	→ 5-167	—

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C3515	—
4軸仕様	IXP-4C3515	—

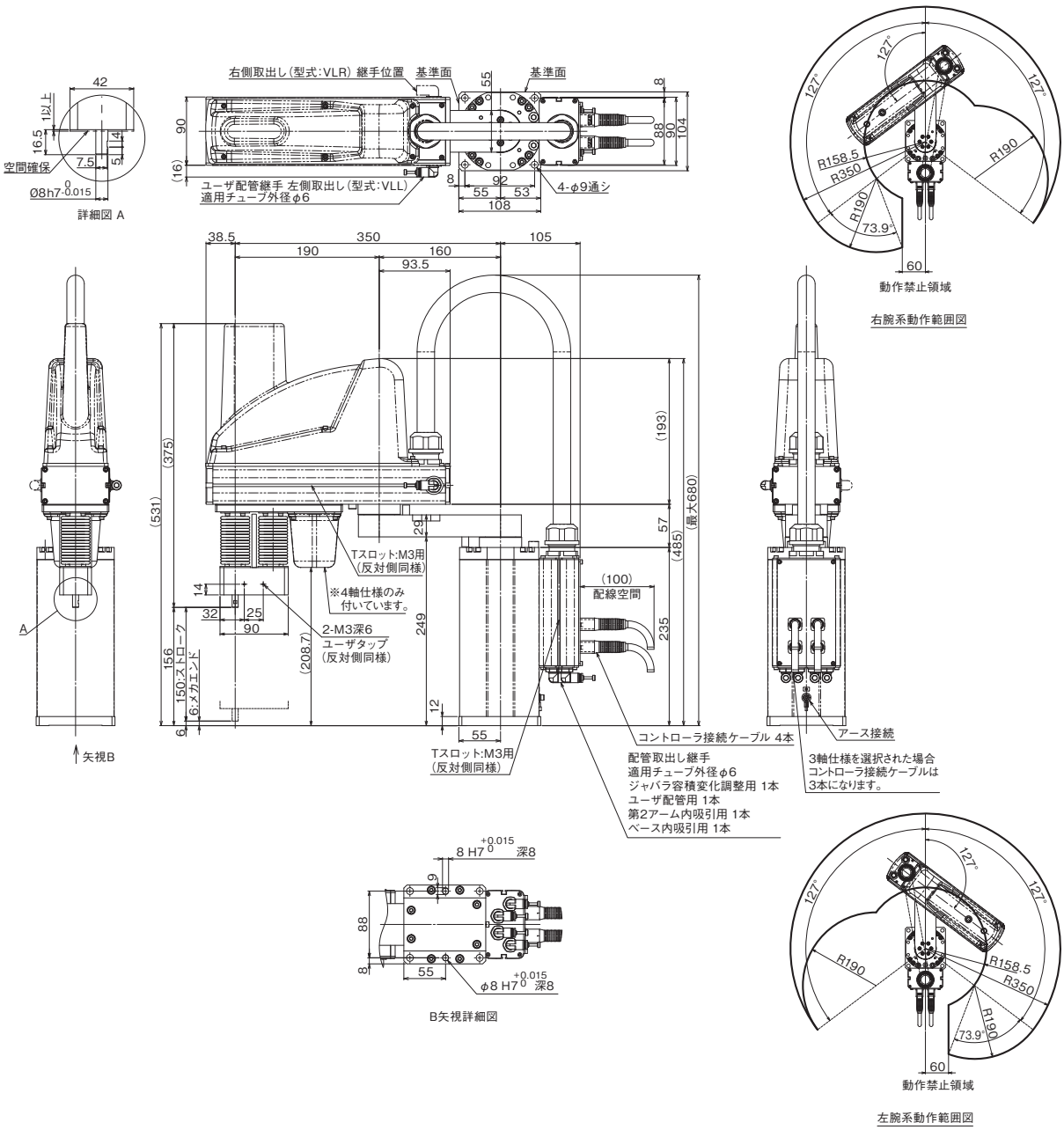
ケーブル長価格表(標準価格)<1軸あたり※>

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

※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

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



適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	30000	–	→6-193

IXP- 3C4515 ／ 4C4515

クリーン仕様 | アーム長 450 mm | 上下軸 150 mm

■型式項目

IXP	—	□	C	45	15	—	WA	—	□	—	P3	—	□
シリーズ	—	軸数 3:3軸 4:4軸	タイプ C:クリーン仕様	アーム長 45:450mm	上下軸ストローク 15:150mm	—	エンコーダ種類 WA:バッテリレスアブソ仕様	—	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 下記ケーブル長価格表参照	—	適応コントローラ P3:MSEL	—	オプション 下記オプション価格表参照 ※L字継手取出し方向はVLL/VLRのどちらかを必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。

CE RoHS

※写真は4軸仕様です。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

※1～※6は5-160ページをご参照ください。
・上下軸のブレーキは付いていません。
独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
・上下軸での押付け制御はできません。
・ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付力は60N以下となります。
・動作範囲の注意事項は5-160ページを、加減速度の設定の注意事項は1-496ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長(mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度※2	可搬質量(kg)※3 定格	可搬質量(kg)※3 最大
1軸	第1アーム	260	±127度	±0.03mm	2194mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	190	±127度				
3軸	上下軸	—	150mm	±0.02mm	270mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	1000度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径φ6　1本	
標準サイクルタイム※4(sec)	0.74	
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	1.4
許容モーメント(N・m)	2.9	
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m²)	定格 0.003 最大 0.01	定格 0.003 最大 0.003
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃　湿度20～85%RH(結露無きこと)	
本体質量(kg)	14	15
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径φ6　3本	
吸引圧力	−3～−5kPa	
吸引量 ※6	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10(Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当(ISO 14644-1)	

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
L字継手左側取出し	VLL	→ 5-167	—
L字継手右側取出し	VLR	→ 5-167	—

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C4515	—
4軸仕様	IXP-4C4515	—

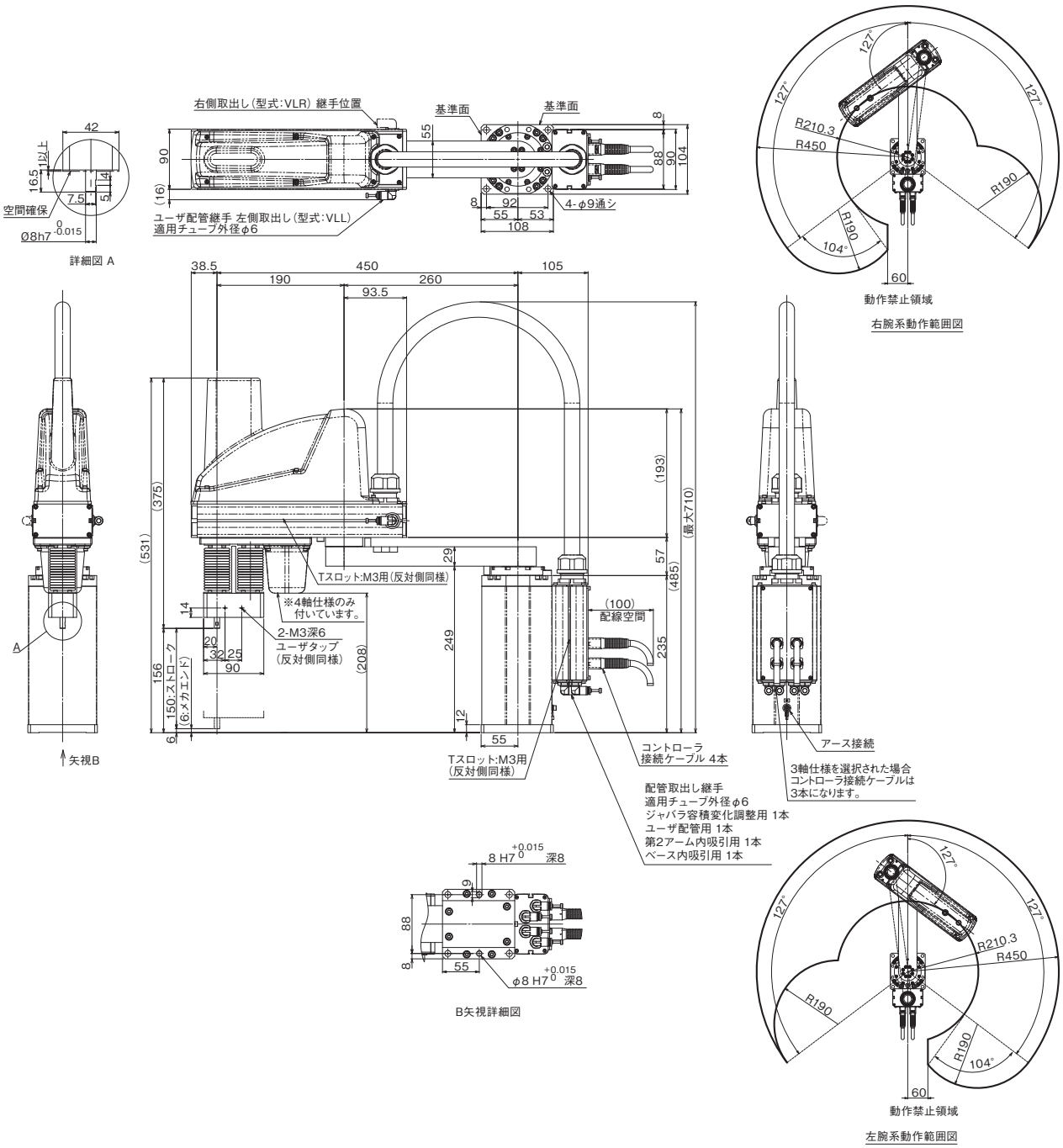
ケーブル長価格表(標準価格)<1軸あたり※>

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

※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

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



適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V～230V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	30000	–	→6-193

IXP- 3C5520 ／ 4C5520

クリーン仕様 | アーム長 550 mm | 上下軸 200 mm

■型式項目

IXP	—	□	C	55	20	—	WA	—	□	—	P3	—	□
シリーズ	—	軸数 3:3軸 4:4軸	タイプ C:クリーン仕様	アーム長 55:550mm	上下軸ストローク 20:200mm	—	エンコーダ種類 WA:バッテリレスアブソ仕様	—	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 下記ケーブル長価格表参照	—	適応コントローラ P3:MSEL	—	オプション 下記オプション価格表参照 ※L字継手取出し方向はVLL/VLRのどちらかを必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。

CE RoHS

※写真は4軸仕様です。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

※1～※6は5-160ページをご参照ください。
・搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
・上下軸での押付け制御はできません。
・ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
・動作範囲の注意事項は5-160ページを、加減速度の設定の注意事項は1-496ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長(mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度※2	可搬質量(kg)※3 定格	可搬質量(kg)※3 最大
1軸	第1アーム	260	±127度	±0.04mm	2501mm/s(合成速度)	2	6
2軸	第2アーム	290	±127度				
3軸	上下軸	—	200mm	±0.02mm	240mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	700度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径φ6　1本	
標準サイクルタイム※4(sec)	0.79	
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	3.06
許容モーメント(N・m)	9.4	
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m²)	定格 0.01 最大 0.03	定格 0.01 最大 0.01
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃　湿度20～85%RH(結露無きこと)	
本体質量(kg)	21	23
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径φ6　3本	
吸引圧力	−3～−5kPa	
吸引量 ※6	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10(Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当(ISO 14644-1)	

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	→ 5-161	—
L字継手左側取出し	VLL	→ 5-167	—
L字継手右側取出し	VLR	→ 5-167	—

※搬送物が4kg以上の場合は、必ず選択してください。

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C5520	—
4軸仕様	IXP-4C5520	—

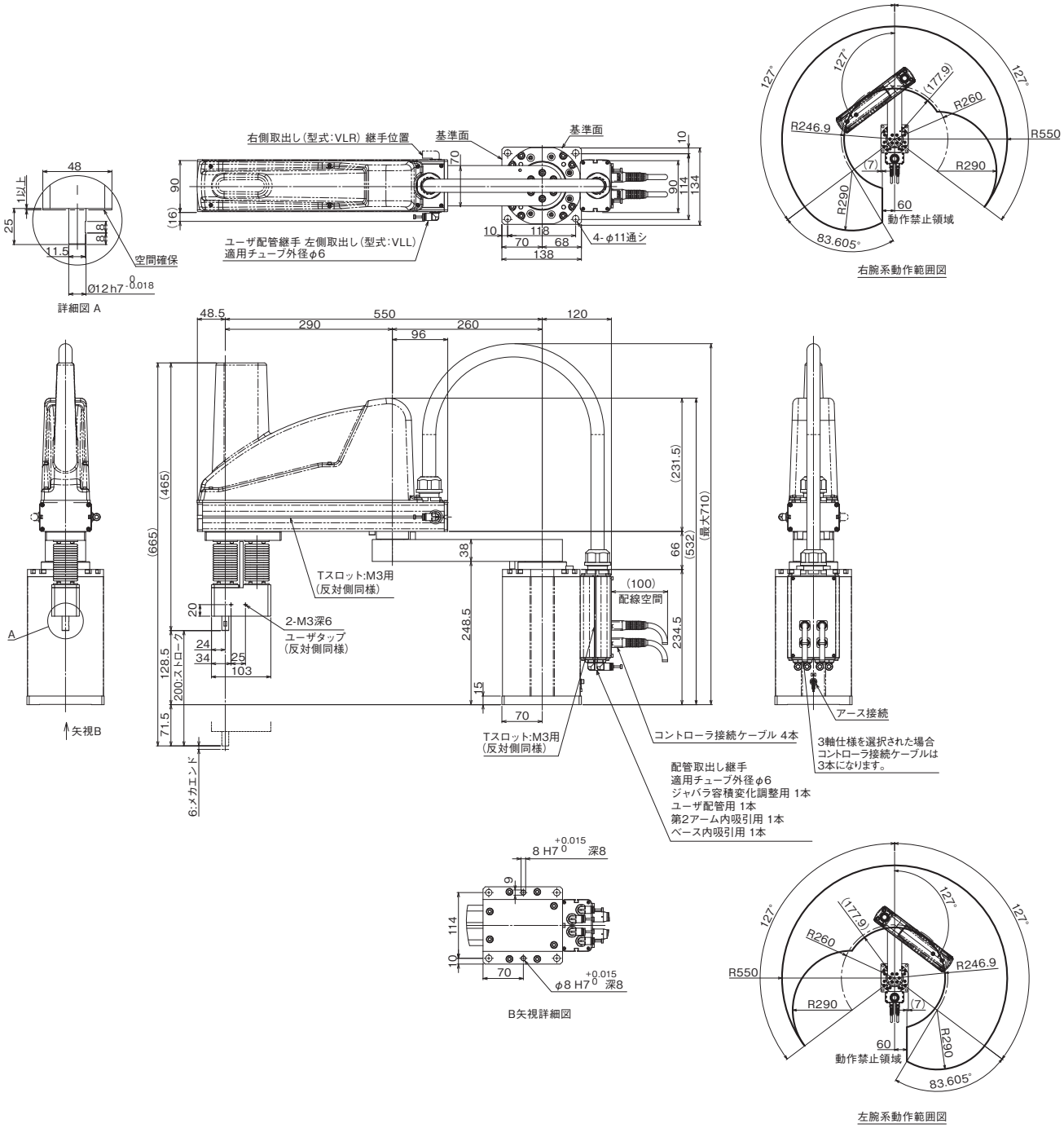
ケーブル長価格表(標準価格)<1軸あたり※>

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

※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

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



適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V～230V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	30000	–	→6-193

IXP- 3C6520 ／ 4C6520

クリーン仕様 | アーム長 650 mm | 上下軸 200 mm

■型式項目

IXP	—	□	C	65	20	—	WA	—	□	—	P3	—	□
シリーズ	—	軸数 3:3軸 4:4軸	タイプ C:クリーン仕様	アーム長 65:650mm	上下軸ストローク 20:200mm	—	エンコーダ種類 WA:バッテリレスアブソ仕様	—	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 下記ケーブル長価格表参照	—	適応コントローラ P3:MSEL	—	オプション 下記オプション価格表参照 ※L字継手取出し方向はVLL/VLRのどちらかを必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。

CE RoHS

※写真は4軸仕様です。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

※1～※6は5-160ページをご参照ください。
・搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
・上下軸での押付け制御はできません。
・ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
・動作範囲の注意事項は5-160ページを、加減速度の設定の注意事項は1-496ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長(mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度※2	可搬質量(kg)※3 定格	可搬質量(kg)※3 最大
1軸	第1アーム	360	±127度	±0.04mm	2314mm/s(合成速度)	2	6
2軸	第2アーム	290	±127度				
3軸	上下軸	—	200mm	±0.02mm	240mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	700度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径φ6　1本	
標準サイクルタイム※4(sec)	0.93	
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	3.06
許容モーメント(N・m)	9.4	
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m²)	定格 0.01 最大 0.03	定格 0.01 最大 0.01
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃　湿度20～85%RH(結露無きこと)	
本体質量(kg)	24	25
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径φ6　3本	
吸引圧力	−3～−5kPa	
吸引量 ※6	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10(Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当(ISO 14644-1)	

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	→ 5-161	—
L字継手左側取出し	VLL	→ 5-167	—
L字継手右側取出し	VLR	→ 5-167	—

※搬送物が4kg以上の場合は、必ず選択してください。

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C6520	—
4軸仕様	IXP-4C6520	—

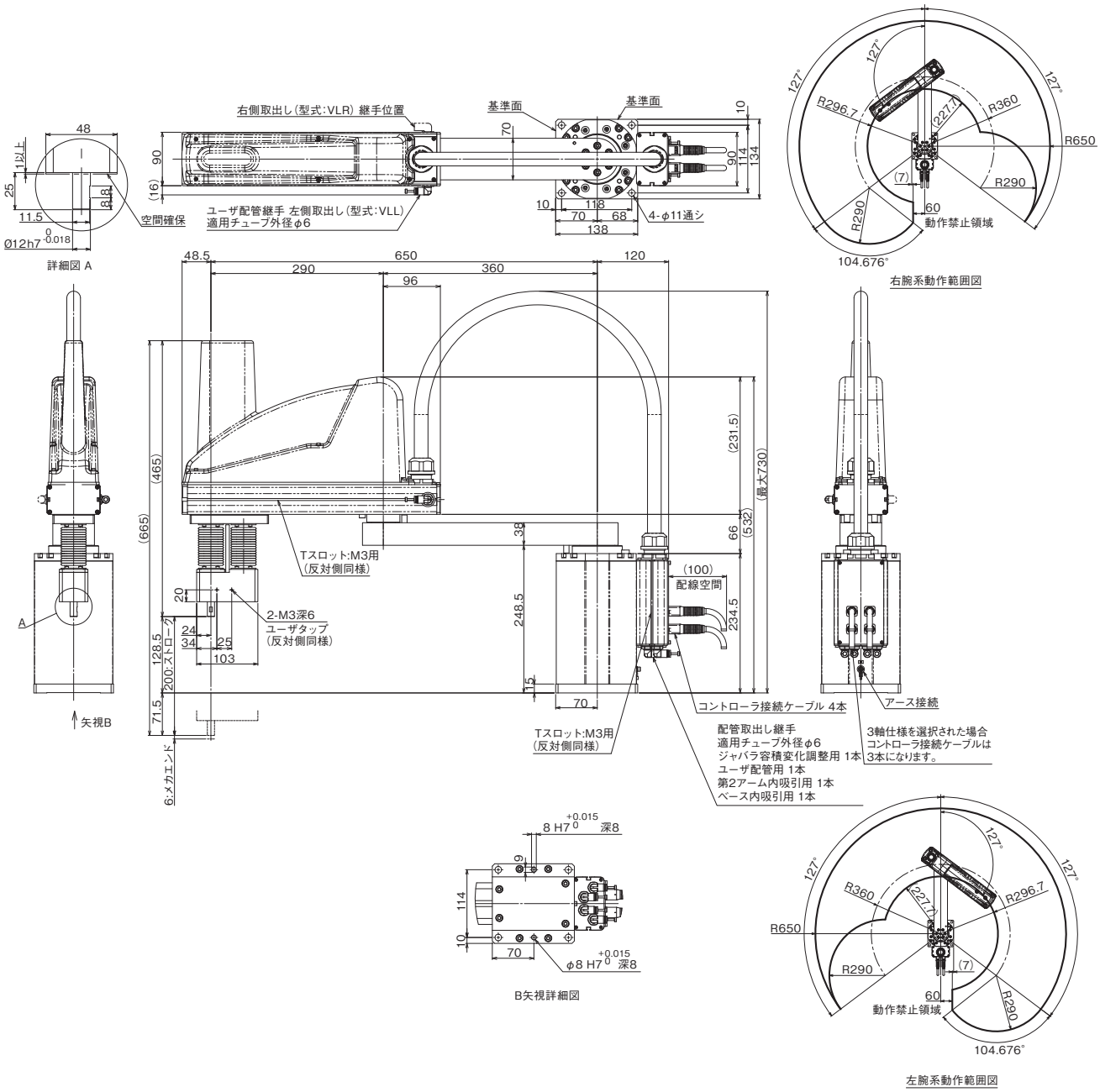
ケーブル長価格表(標準価格)<1軸あたり※>

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

※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

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



適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V～230V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	30000	–	→6-193

IX-NNC1205

クリーン仕様 | 超小型タイプ | アーム長 120 mm | 上下軸 50 mm

■型式項目　IX — NNC1205 — □ — T2 — □

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	クリーン仕様 アーム長 120mm 上下軸 50mm	3L：3m（標準） 5L：5m	T2：XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意
(注1)～(注10)は、5-159ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg) 定格	可搬質量 (kg) 最大	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 上限 (注4)	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 下限 (注4)	第4軸許容負荷 許容慣性モーメント (kg·m²) (注5)	第4軸許容負荷 許容トルク (N·m)
IX-NNC1205-①-T2-②	1軸	第1アーム	45	12	±115度	±0.005 (XY)	2053mm/s (合成速度)	0.38	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2軸	第2アーム	75	12	±130度									
	3軸	上下軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4軸	回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

記号説明　①ケーブル長　②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は1-493ページの技術資料をご覧ください。

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IX-NNC1205	—

①ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**3L**（3m）	—
長さ指定	**5L**（5m）	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表（標準価格）

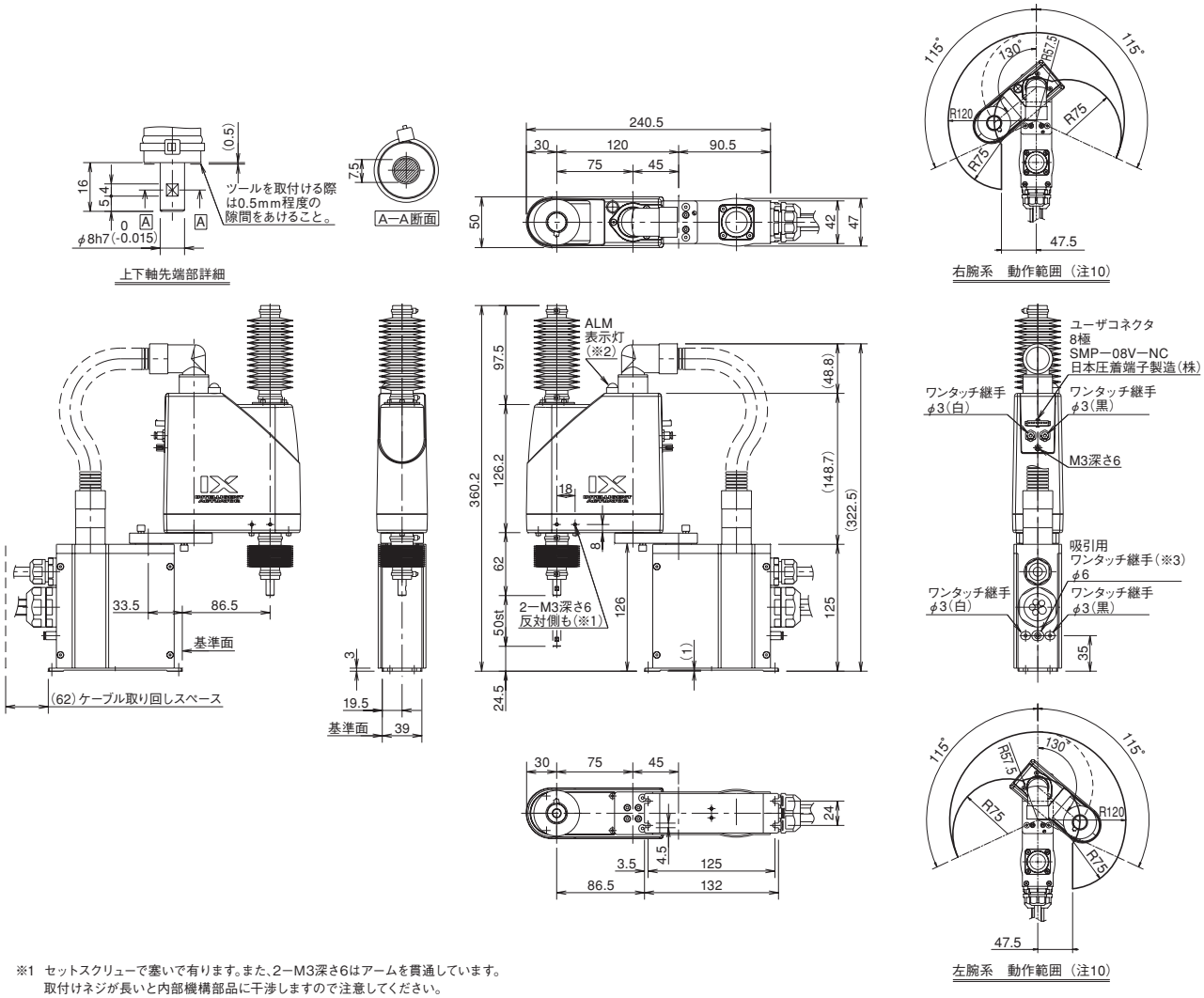
名称	型式	参照頁	標準価格
上下軸ブレーキ付	**B**	→ 5-161	—
CE 対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
ジョイントケーブル仕様	**JY**	→ 5-163	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8 芯AWG 26 シールド付き　コネクタ：SMP-08V-NC（JST）
ユーザー配管	外径 φ3 内径 φ2　エアチューブ 2 本（常時使用圧力 0.7MPa）
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個（DC24V 供給必要）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径 φ6
吸引量(注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ～ 40℃　湿度 20 ～ 85% RH 以下（結露無きこと）
本体質量	2.8kg
ケーブル長(注9)	3L：3 m　5L：5 m

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD



※1 セットスクリューで塞いで有ります。また、2−M3深さ6はアームを貫通しています。
取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。
※2 お客様がコントローラのI／O出力より信号をとりユーザー配線内にある
LED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。
（吸引しない場合は発塵しますので注意。）

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT 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）	–	→6-223

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。6-223にてご確認ください。

IX-NNC1505

クリーン仕様 | 超小型タイプ | アーム長 150 mm | 上下軸 50 mm

■型式項目　IX — NNC1505 — □ — T2 — □

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 適応コントローラ — オプション

タイプ：クリーン仕様 アーム長 150mm 上下軸 50mm
ケーブル長：3L：3m（標準） 5L：5m
適応コントローラ：T2：XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD
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。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意
(注1)～(注10)は、5-159ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg) 定格	可搬質量 (kg) 最大	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 上限 (注4)	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 下限 (注4)	第4軸許容負荷 許容慣性モーメント (kg·m²) (注5)	第4軸許容負荷 許容トルク (N·m)
IX-NNC1505-①-T2-②	1軸	第1アーム	75	12	±125度	±0.005 (XY)	2304mm/s (合成速度)	0.38	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2軸	第2アーム	75	12	±134度									
	3軸	上下軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4軸	回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

記号説明　①ケーブル長　②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は1-493ページの技術資料をご覧ください。

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IX-NNC1505	—

①ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	3L (3m)	—
長さ指定	5L (5m)	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表（標準価格）

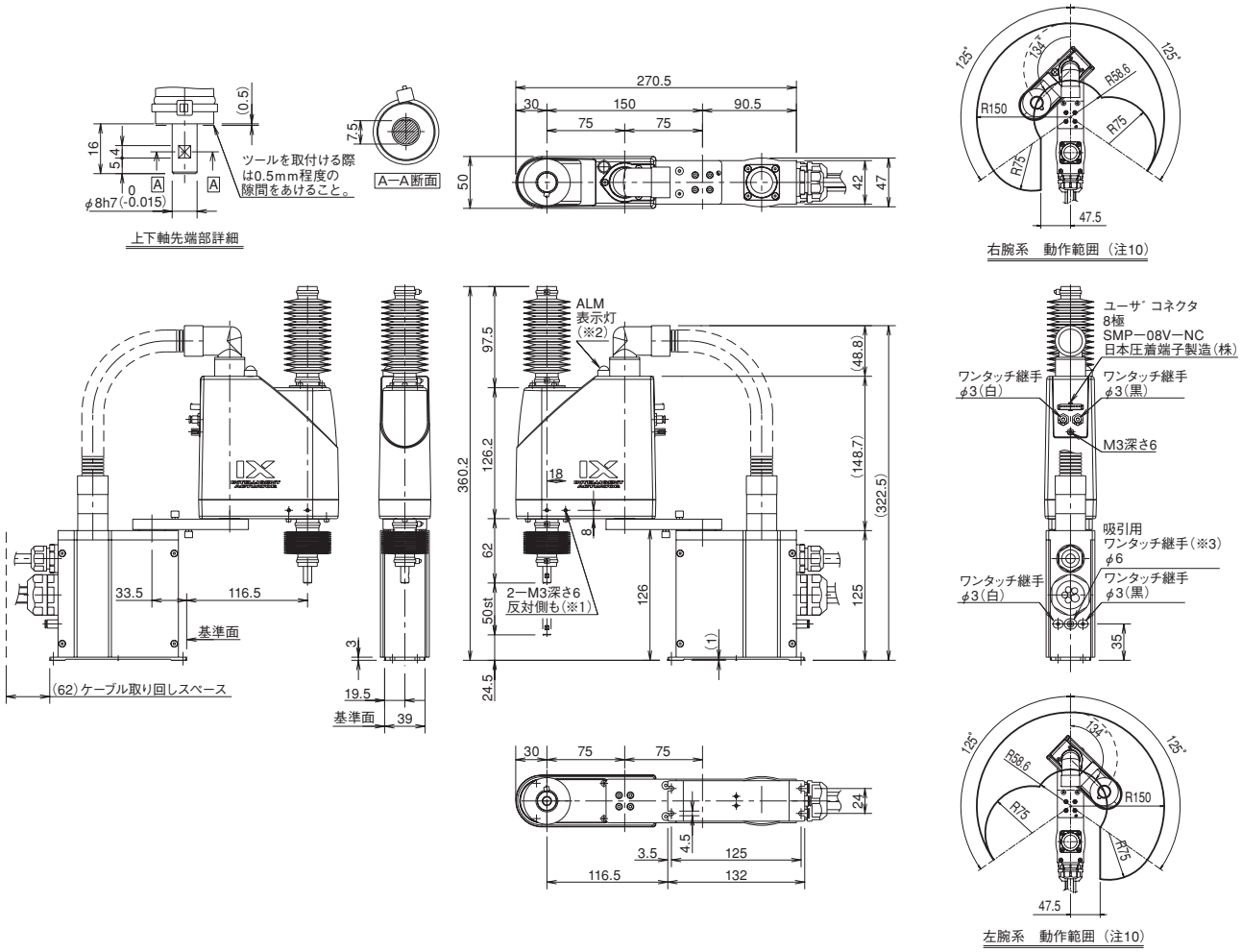
名称	型式	参照頁	標準価格
上下軸ブレーキ付	B	→ 5-161	—
CE 対応仕様	CE	→ 5-161	—
ジョイントケーブル仕様	JY	→ 5-163	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8 芯AWG 26 シールド付き　コネクタ：SMP-08V-NC（JST）
ユーザー配管	外径 φ3 内径 φ2　エアチューブ 2 本（常時使用圧力 0.7MPa）
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個（DC24V 供給必要）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径 φ6
吸引量(注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ～ 40℃　湿度 20 ～ 85% RH 以下（結露無きこと）
本体質量	2.8kg
ケーブル長(注9)	3L：3 m　5L：5 m

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD



※1 セットスクリューで塞いで有ります。また、2—M3深さ6はアームを貫通しています。
取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。
※2 お客様がコントローラのI／O出力より信号をとりユーザー配線内にある
LED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。
（吸引しない場合は発塵しますので注意。）

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT 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）	–	→6-223

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。6-223にてご確認ください。

IX-NNC1805

クリーン仕様 | 超小型タイプ | アーム長 180 mm | 上下軸 50 mm

■型式項目　IX — NNC1805 — □ — T2 — □

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	クリーン仕様 アーム長 180mm 上下軸 50mm	3L：3m（標準） 5L：5m	T2：XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意
(注1)～(注10)は、5-159ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg) 定格	可搬質量 (kg) 最大	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 上限 (注4)	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 下限 (注4)	第4軸許容負荷 許容慣性モーメント (kg·m²) (注5)	第4軸許容負荷 許容トルク (N·m)
IX-NNC1805-①-T2-②	1軸	第1アーム	105	12	±125度	±0.005 (XY)	2555mm/s (合成速度)	0.41	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2軸	第2アーム	75	12	±145度									
	3軸	上下軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4軸	回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

記号説明　①ケーブル長　②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は1-493ページの技術資料をご覧ください。

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IX-NNC1805	—

①ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**3L**（3m）	—
長さ指定	**5L**（5m）	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表（標準価格）

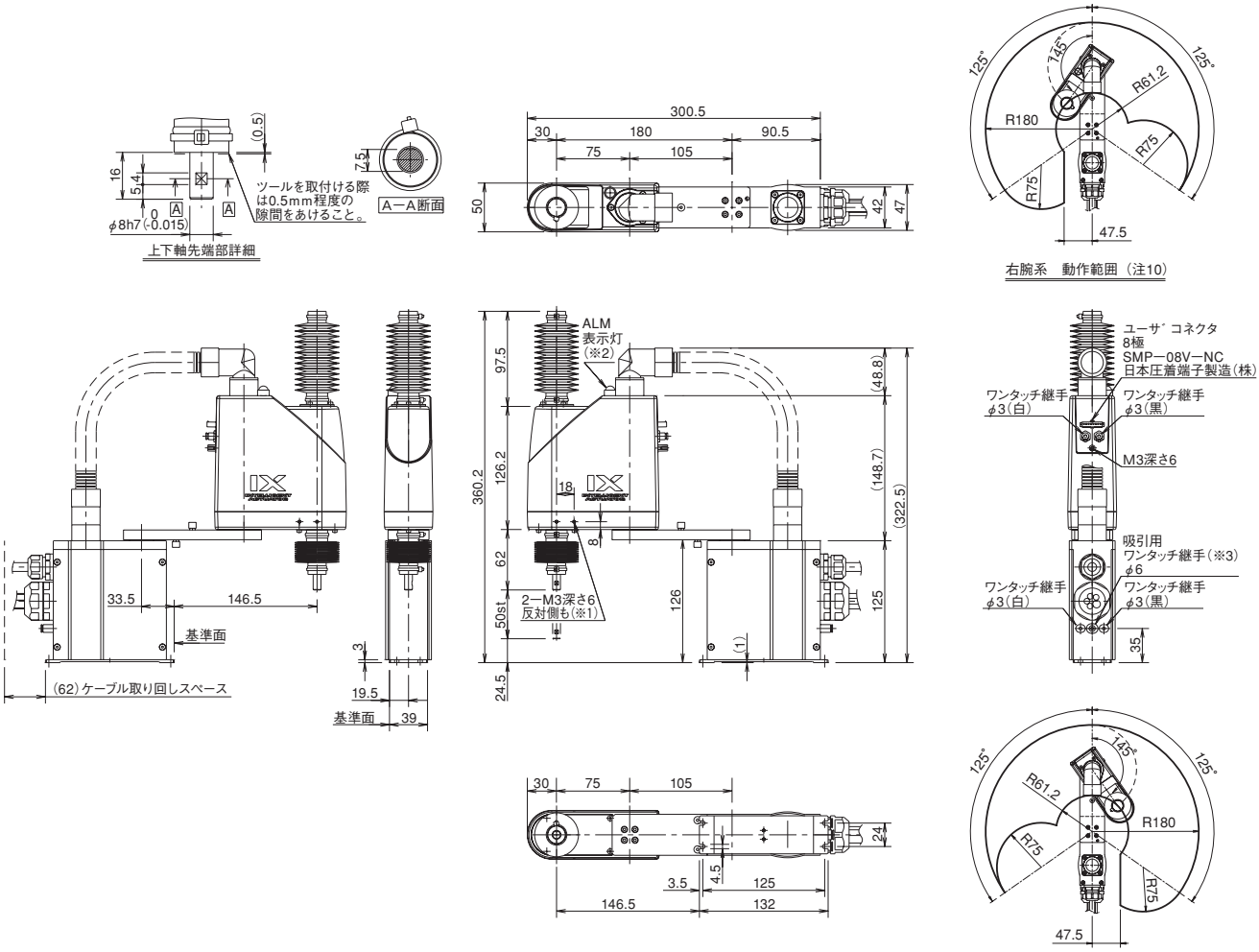
名称	型式	参照頁	標準価格
上下軸ブレーキ付	**B**	→ 5-161	—
CE 対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
ジョイントケーブル仕様	**JY**	→ 5-163	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8 芯AWG 26 シールド付き　コネクタ：SMP-08V-NC（JST）
ユーザー配管	外径 φ3 内径 φ2　エアチューブ 2 本（常時使用圧力 0.7MPa）
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個（DC24V 供給必要）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径 φ6
吸引量(注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ～ 40℃　湿度 20 ～ 85% RH 以下（結露無きこと）
本体質量	2.9kg
ケーブル長(注9)	3L：3 m　5L：5 m

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD



※1 セットスクリューで塞いで有ります。また、2−M3深さ6はアームを貫通しています。
取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。
※2 お客様がコントローラのI／O出力より信号をとりユーザー配線内にある
LED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。
（吸引しない場合は発塵しますので注意。）

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT 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)	–	→6-223

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。6-223にてご確認ください。

IX-NNC2515H

クリーン仕様 | 小型タイプ | アーム長 250 mm | 上下軸 150 mm

■型式項目　IX — NNC2515H — □ — T2 — □

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	クリーン仕様 アーム長 250mm 上下軸 150mm	5L：5m（標準） 10L：10m	T2：XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意
(注1)～(注10)は、5-159ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg) 定格	可搬質量 (kg) 最大	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 上限 (注4)	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 下限 (注4)	第4軸許容負荷 許容慣性モーメント (kg·㎡) (注5)	第4軸許容負荷 許容トルク (N·m)
IX-NNC2515H-①-T2-②	1軸	第1アーム	125	200	±120度	±0.010 (XY)	3191mm/s (合成速度)	0.44	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2軸	第2アーム	125	100	±120度									
	3軸	上下軸	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4軸	回転軸	—	50	±360度	±0.005	1600度/s							

記号説明　①ケーブル長　②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は1-493ページの技術資料をご覧ください。

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IX-NNC2515H	—

①ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**5L**（5m）	—
長さ指定	**10L**（10m）	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表（標準価格）

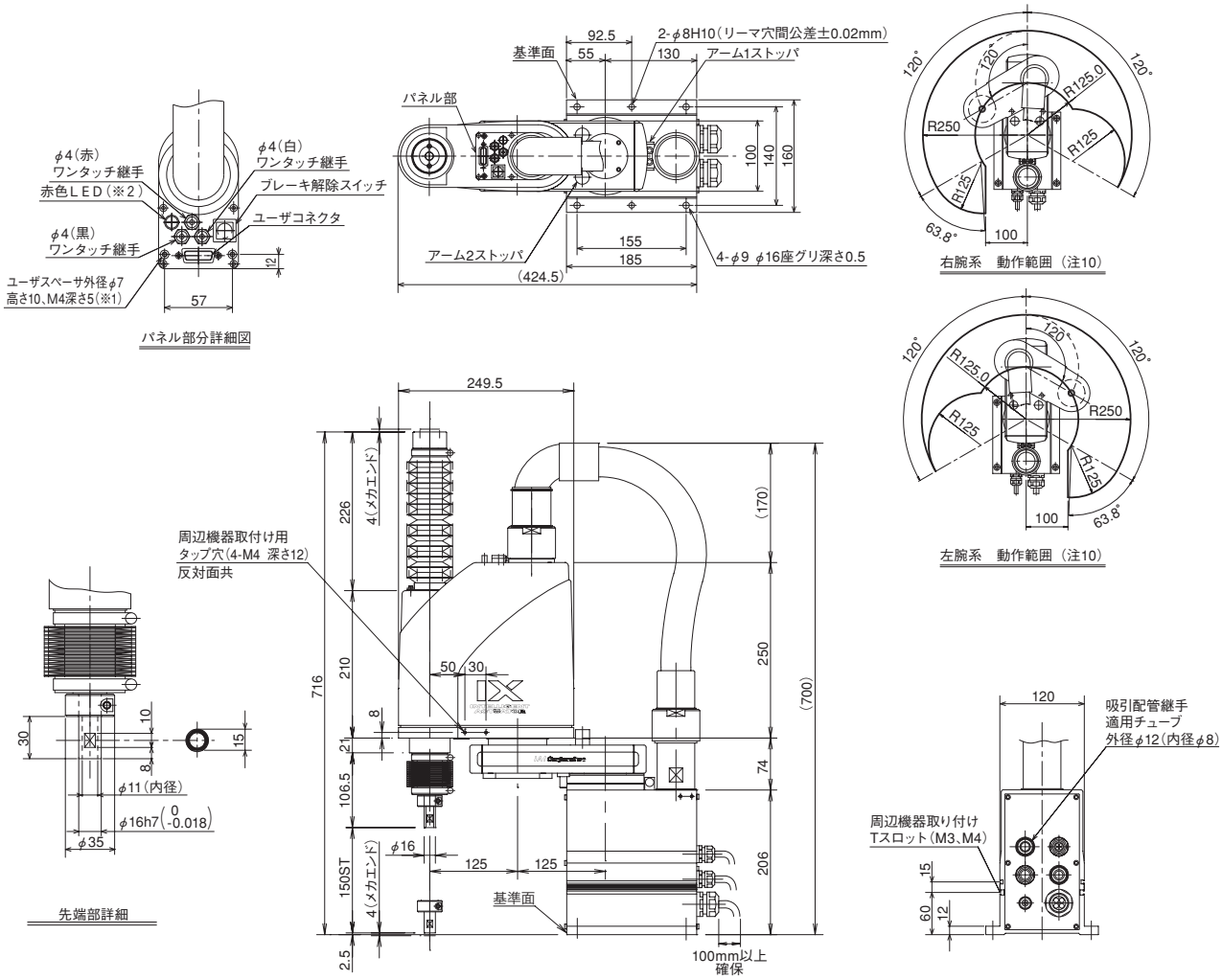
名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
ジョイントケーブル仕様	**JY**	→ 5-163	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	15 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub15 ピン（ソケット）
ユーザー配管	外径 φ4 内径 φ2.5 エアチューブ 3 本（常時使用圧力 0.8MPa）
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個（DC24V 供給必要）
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ（DC24V 供給必要）
吸引用配管継手	適用チューブ外径 φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ～ 40℃　湿度 20 ～ 85% RH 以下（結露無きこと）
本体質量	19kg
ケーブル長(注9)	5L：5m（標準）　10L：10m

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD



※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N·m以下としてください。(スペーサ1個あたり)
※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

ケーブル/配管
- モータ·エンコーダケーブル 5m/10m
- ブレーキ電源テーブル 5m/10m
- ユーザー配線ケーブル 5m/10m
- エアー配管(3本) 0.15m

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT 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)	–	→6-223

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。6-223にてご確認ください。

IX-NNC3515H

クリーン仕様 | 小型タイプ | アーム長 350 mm | 上下軸 150 mm

■型式項目　IX — NNC3515H — □ — T2 — □

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	クリーン仕様 アーム長 350mm 上下軸 150mm	5L：5m（標準） 10L：10m	T2：XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意
(注1)～(注10)は、5-159ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg) 定格	可搬質量 (kg) 最大	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 上限 (注4)	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 下限 (注4)	第4軸許容負荷 許容慣性モーメント (kg·㎡) (注5)	第4軸許容負荷 許容トルク (N·m)
IX-NNC3515H-①-T2-②	1軸	第1アーム	225	200	±120度	±0.010 (XY)	4042mm/s (合成速度)	0.46	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2軸	第2アーム	125	100	±135度									
	3軸	上下軸	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4軸	回転軸	—	50	±360度	±0.005	1600度/s							

記号説明　①ケーブル長　②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は1-493ページの技術資料をご覧ください。

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IX-NNC3515H	—

①ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**5L**（5m）	—
長さ指定	**10L**（10m）	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表（標準価格）

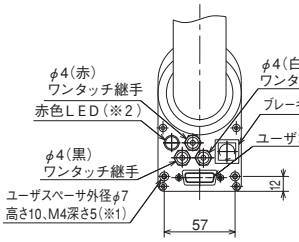
名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
ジョイントケーブル仕様	**JY**	→ 5-163	—

アクチュエータ仕様

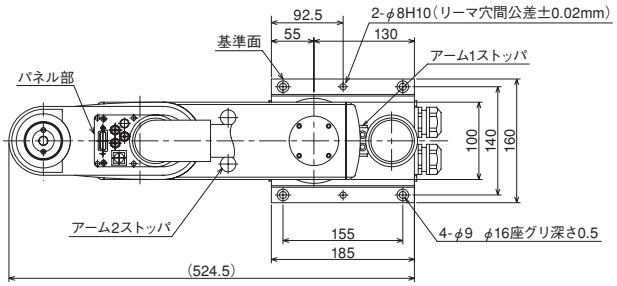
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	15 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub15 ピン（ソケット）
ユーザー配管	外径 φ4 内径 φ2.5 エアチューブ 3 本（常時使用圧力 0.8MPa）
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個（DC24V 供給必要）
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ（DC24V 供給必要）
吸引用配管継手	適用チューブ外径 φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ～ 40℃　湿度 20 ～ 85% RH 以下（結露無きこと）
本体質量	20kg
ケーブル長(注9)	5L：5m（標準）　10L：10m

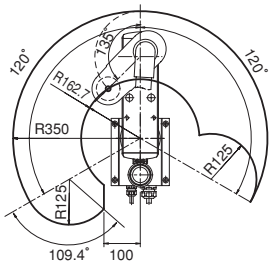
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD

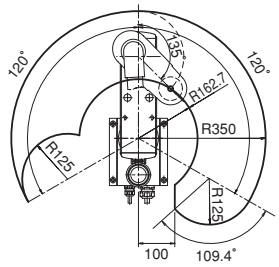


パネル部分詳細図

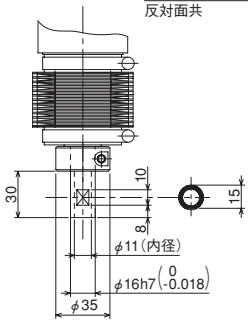




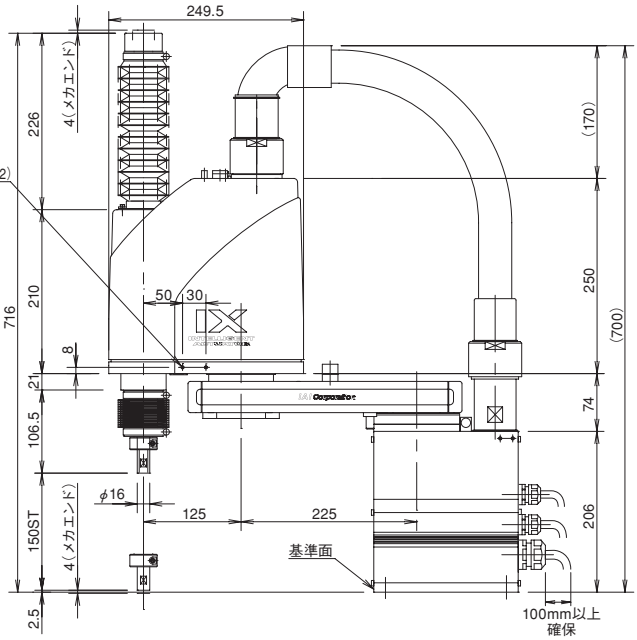
右腕系　動作範囲（注10）

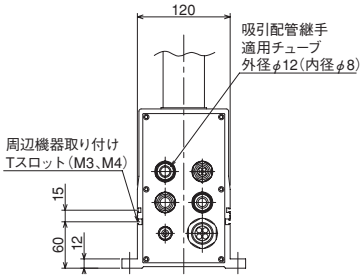


左腕系　動作範囲（注10）



先端部詳細





※1　スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N·m以下としてください。(スペーサ1個あたり)
※2　お客様がコントローラのI／O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

ケーブル／配管
- モータ·エンコーダケーブル　5m／10m
- ブレーキ電源テーブル　5m／10m
- ユーザー配線ケーブル　5m／10m
- エアー配管 (3本)　0.15m

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT 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)	–	→6-223

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。6-223にてご確認ください。

IX-NNC50□□H

クリーン仕様 | 中型タイプ | アーム長 500mm | 上下軸 200mm | 上下軸 300mm

■型式項目　IX — □ — □ — T2 — □

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	NNC5020H： アーム長 500mm／上下軸 200mm NNC5030H： アーム長 500mm／上下軸 300mm	5L：5m（標準） 10L：10m	T2：XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意
(注1)～(注10)は、5-159ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成		アーム長(mm)	モータ容量(W)	動作範囲	繰返し位置決め精度(mm)(注1)	PTP動作時最大動作速度(注2)	標準サイクルタイム(sec)(注3)	可搬質量(kg) 定格	可搬質量(kg) 最大	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 上限(注4)	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 下限(注4)	第4軸許容負荷 許容慣性モーメント(kg·㎡)(注5)	第4軸許容負荷 許容トルク(N·m)
IX-NNC5020H-①-T2-② 【IX-NNC5030H-①-T2-②】	1軸	第1アーム	250	400	±120度	±0.010(XY)	6381mm/s(合成速度)	0.41	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2軸	第2アーム	250	200	±145度									
	3軸	上下軸	—	200	200mm【300mm】	±0.010	1473mm/s							
	4軸	回転軸	—	100	±360度	±0.005	1857度/s							

記号説明　①ケーブル長　②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は1-493ページの技術資料をご覧ください。
※【　】内は上下軸が300mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は上下軸200mmも300mmも共通です。

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IX-NNC5020H	—
IX-NNC5030H	—

①ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**5L**（5m）	—
長さ指定	**10L**（10m）	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表（標準価格）

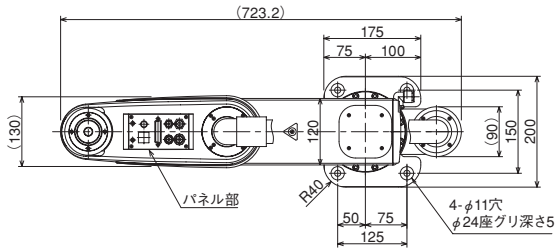
名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
ジョイントケーブル仕様	**JY**	→ 5-163	—

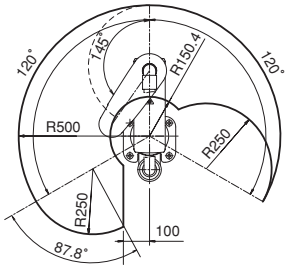
アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン（ソケット）
ユーザー配管	外径 φ6 内径 φ4 エアチューブ 2 本（常時使用圧力 0.8MPa） 外径 φ4 内径 φ2.5 エアチューブ 2 本（常時使用圧力 0.8MPa）
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個（DC24V 供給必要）
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ（DC24V 供給必要）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径 φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ～ 40℃　湿度 20 ～ 85% RH 以下（結露無きこと）
本体質量	31.5kg
ケーブル長(注9)	5L：5m（標準）　10L：10m

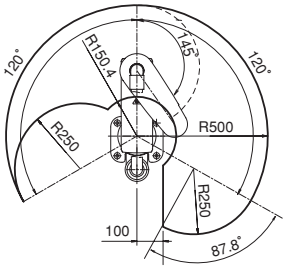
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD

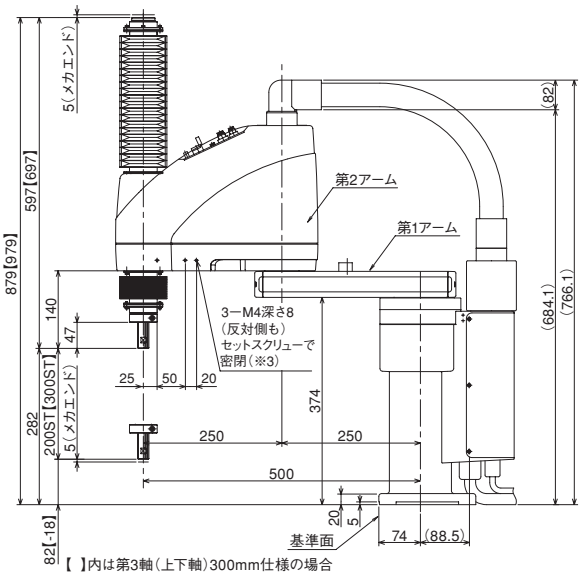


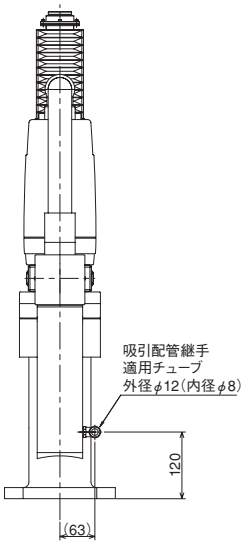


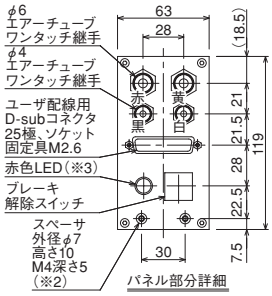
右腕系　動作範囲（注10）



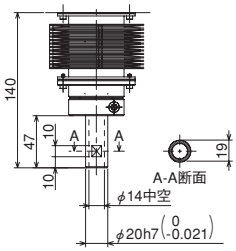
左腕系　動作範囲（注10）







パネル部分詳細



先端部詳細

※1　スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。（スペーサ1個あたり）
※2　お客様がコントローラのI／O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
※3　3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉してください。

ケーブル／配管
- モータ・エンコーダケーブル　5m／10m
- ブレーキ電源テーブル　5m／10m
- ユーザー配線ケーブル　5m／10m
- エアー配管（4本）　0.15m

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT 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）	–	→6-223

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。6-223にてご確認ください。

IX-NNC60□□H

クリーン仕様 | 中型タイプ | アーム長 600mm | 上下軸 200mm | 上下軸 300mm

■型式項目　IX — □ — □ — T2 — □

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	NNC6020H： アーム長 600mm／上下軸 200mm NNC6030H： アーム長 600mm／上下軸 300mm	5L：5m（標準） 10L：10m	T2：XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意
(注1)～(注10)は、5-159ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成		アーム長(mm)	モータ容量(W)	動作範囲	繰返し位置決め精度(mm)(注1)	PTP動作時最大動作速度(注2)	標準サイクルタイム(sec)(注3)	可搬質量(kg) 定格	可搬質量(kg) 最大	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 上限(注4)	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 下限(注4)	第4軸許容負荷 許容慣性モーメント(kg·㎡)(注5)	第4軸許容負荷 許容トルク(N·m)
IX-NNC6020H-①-T2-② 【IX-NNC6030H-①-T2-②】	1軸	第1アーム	350	400	±120度	±0.010(XY)	7232mm/s(合成速度)	0.45	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2軸	第2アーム	250	200	±145度									
	3軸	上下軸	—	200	200mm【300mm】	±0.010	1473mm/s							
	4軸	回転軸	—	100	±360度	±0.005	1857度/s							

記号説明　①ケーブル長　②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は1-493ページの技術資料をご覧ください。
※【　】内は上下軸が300mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は上下軸200mmも300mmも共通です。

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IX-NNC6020H	—
IX-NNC6030H	—

①ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**5L**（5m）	—
長さ指定	**10L**（10m）	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表（標準価格）

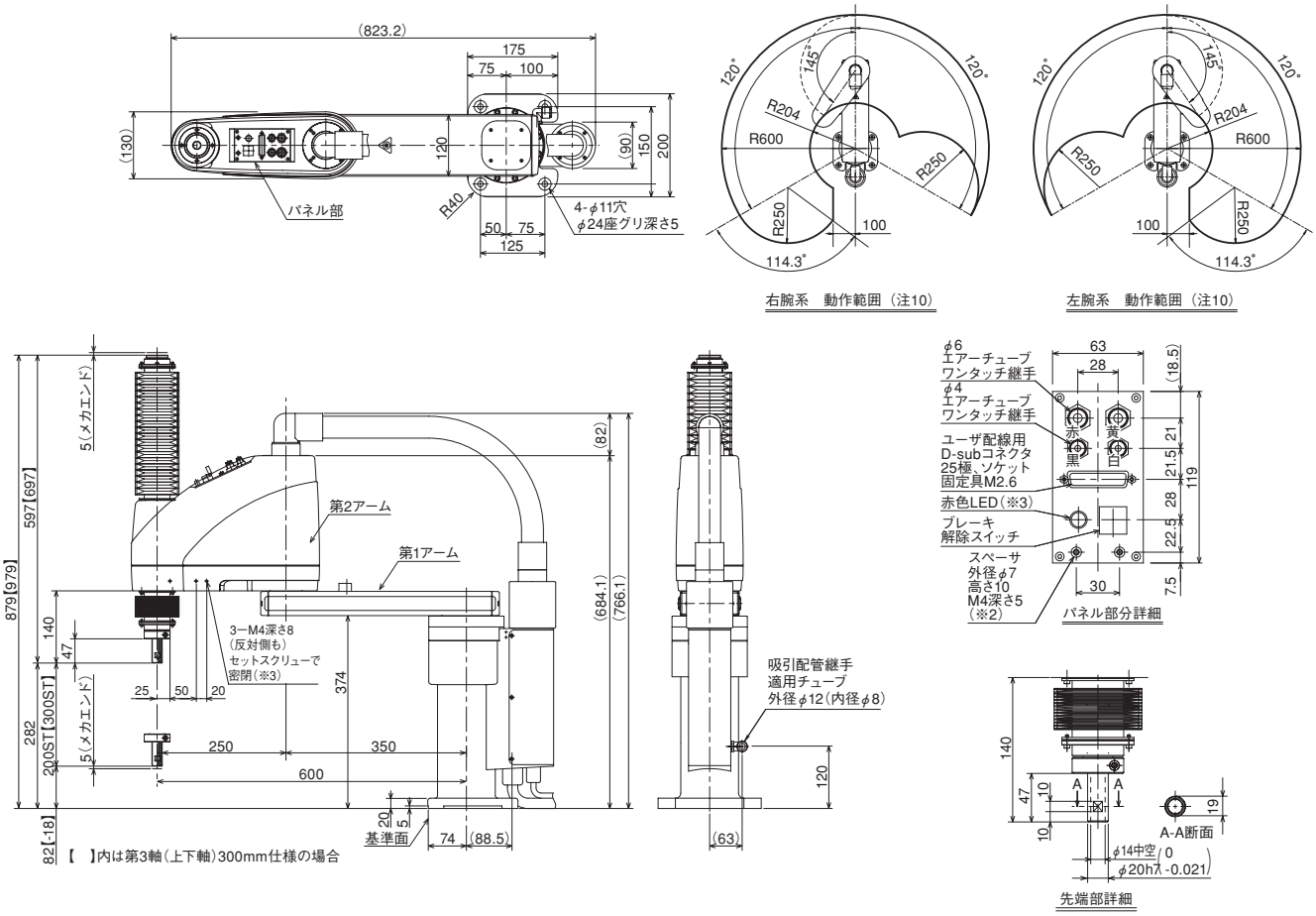
名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
ジョイントケーブル仕様	**JY**	→ 5-163	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン（ソケット）
ユーザー配管	外径 φ6 内径 φ4 エアチューブ 2 本（常時使用圧力 0.8MPa） 外径 φ4 内径 φ2.5 エアチューブ 2 本（常時使用圧力 0.8MPa）
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個（DC24V 供給必要）
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ（DC24V 供給必要）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径 φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ～ 40℃　湿度 20 ～ 85% RH 以下（結露無きこと）
本体質量	32.5kg
ケーブル長(注9)	5L：5m（標準）　10L：10m

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD



※1　スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。（スペーサ1個あたり）
※2　お客様がコントローラのI／O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
※3　3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉してください。

ケーブル／配管
・モータ・エンコーダケーブル　5m／10m
・ブレーキ電源テーブル　5m／10m
・ユーザー配線ケーブル　5m／10m
・エアー配管（4本）　0.15m

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT 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）	–	→6-223

※最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
※スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。6-223にてご確認ください。

IX-NNC70□□H

クリーン仕様 | 大型タイプ | アーム長 700mm | 上下軸 200mm | 上下軸 400mm

■型式項目　IX — □ — □ — T2 — □

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	NNC7020H： アーム長 700mm／上下軸 200mm NNC7040H： アーム長 700mm／上下軸 400mm	5L：5m（標準） 10L：10m	T2：XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意
(注1)～(注10)は、5-159ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成		アーム長(mm)	モータ容量(W)	動作範囲	繰返し位置決め精度(mm)(注1)	PTP動作時最大動作速度(注2)	標準サイクルタイム(sec)(注3)	可搬質量(kg) 定格	可搬質量(kg) 最大	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 上限(注4)	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 下限(注4)	第4軸許容負荷 許容慣性モーメント(kg·㎡)(注5)	第4軸許容負荷 許容トルク(N·m)
IX-NNC7020H-①-T2-② 【IX-NNC7040H-①-T2-②】	1軸	第1アーム	350	750	±125度	±0.015(XY)	7010mm/s(合成速度)	0.45	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2軸	第2アーム	350	400	±145度									
	3軸	上下軸	—	400	200mm【400mm】	±0.010	1614mm/s							
	4軸	回転軸	—	200	±360度	±0.005	1266度/s							

記号説明　①ケーブル長　②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は1-493ページの技術資料をご覧ください。
※【　】内は上下軸が400mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は上下軸200mmも400mmも共通です。

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IX-NNC7020H	—
IX-NNC7040H	—

①ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**5L**（5m）	—
長さ指定	**10L**（10m）	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表（標準価格）

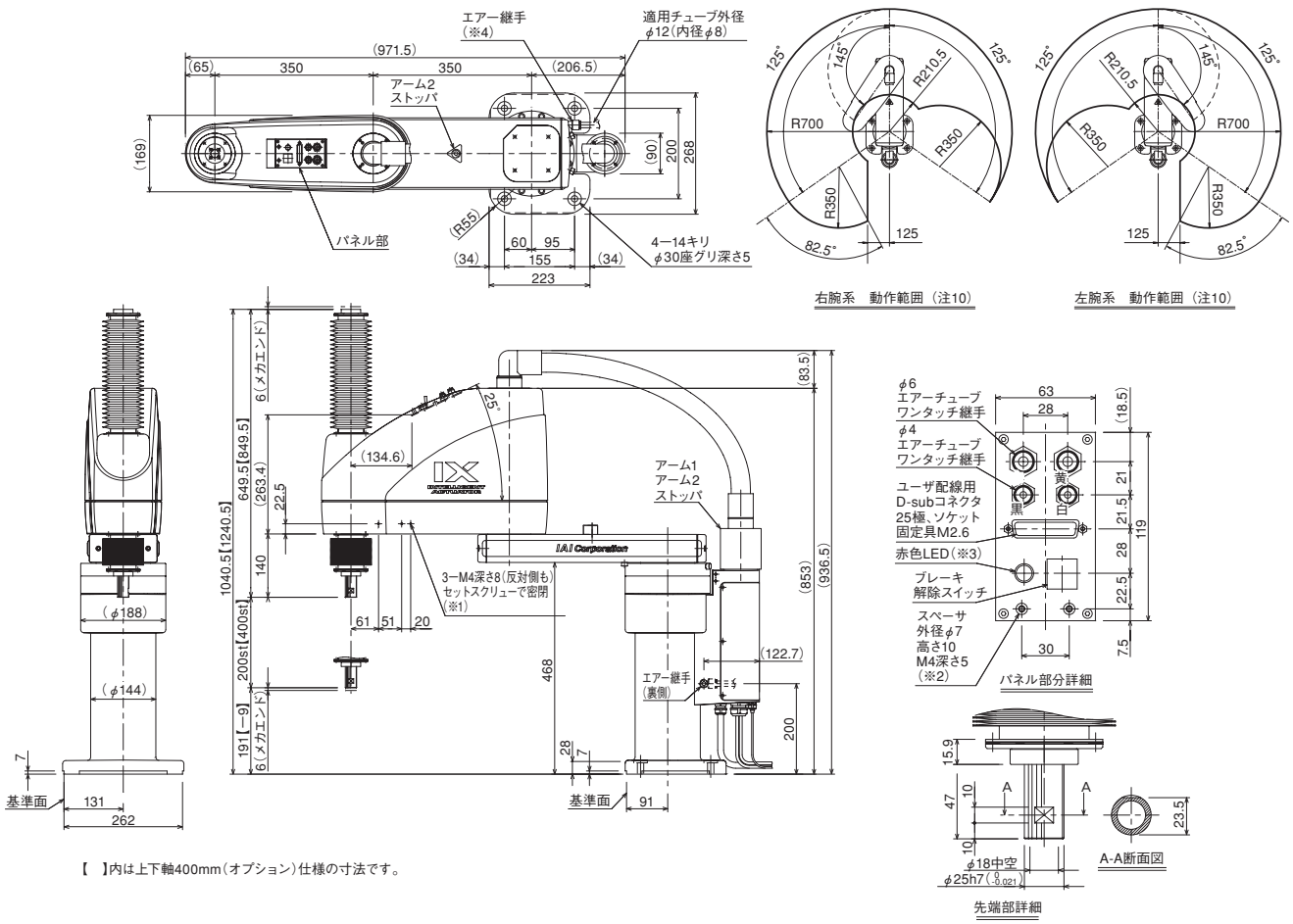
名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
ジョイントケーブル仕様	**JY**	→ 5-163	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン（ソケット）
ユーザー配管	外径 φ6 内径 φ4 エアチューブ 2 本（常時使用圧力 0.8MPa） 外径 φ4 内径 φ2.5 エアチューブ 2 本（常時使用圧力 0.8MPa）
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個（DC24V 供給必要）
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ（DC24V 供給必要）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径 φ12
吸引量(注8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ～ 40℃　湿度 20 ～ 85% RH 以下（結露無きこと）
本体質量	60kg
ケーブル長(注9)	5L：5m（標準）　10L：10m

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD



【　】内は上下軸400mm(オプション)仕様の寸法です。

※1 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
※2 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサ1個あたり)
※3 お客様がコントローラのI／O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
※4 継手は取付け方向を反対にする事が可能です。(PT3／8プラグを外し、継手と入換えることにより)

ケーブル／配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m／10m
- ブレーキ電源テーブル 5m／10m
- ユーザー配線ケーブル 5m／10m
- エアー配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RAX4/SAX4		4	三相 AC200V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT 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)	–	→6-223

IX-NNC80□□H

クリーン仕様 | 大型タイプ | アーム長 800mm | 上下軸 200mm | 上下軸 400mm

■型式項目　IX — □ — □ — T2 — □

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
—	NNC8020H：アーム長 800mm／上下軸 200mm NNC8040H：アーム長 800mm／上下軸 400mm	5L：5m（標準） 10L：10m	T2：XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX	下記オプション価格表参照

※コントローラは付属しません。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意
(注1)～(注10)は、5-159ページをご参照ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	軸構成		アーム長(mm)	モータ容量(W)	動作範囲	繰返し位置決め精度(mm)(注1)	PTP動作時最大動作速度(注2)	標準サイクルタイム(sec)(注3)	可搬質量(kg) 定格	可搬質量(kg) 最大	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 上限(注4)	第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N) 下限(注4)	第4軸許容負荷 許容慣性モーメント(kg·㎡)(注5)	第4軸許容負荷 許容トルク(N·m)
IX-NNC8020H-①-T2-② 【IX-NNC8040H-①-T2-②】	1軸	第1アーム	450	750	±125度	±0.015(XY)	7586mm/s(合成速度)	0.46	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2軸	第2アーム	350	400	±145度									
	3軸	上下軸	—	400	200mm【400mm】	±0.010	1614mm/s							
	4軸	回転軸	—	200	±360度	±0.005	1266度/s							

記号説明　①ケーブル長　②オプション

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は1-493ページの技術資料をご覧ください。
※【　】内は上下軸が400mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は上下軸200mmも400mmも共通です。

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IX-NNC8020H	—
IX-NNC8040H	—

①ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**5L**（5m）	—
長さ指定	**10L**（10m）	—

※標準がロボットケーブルです。

②オプション価格表（標準価格）

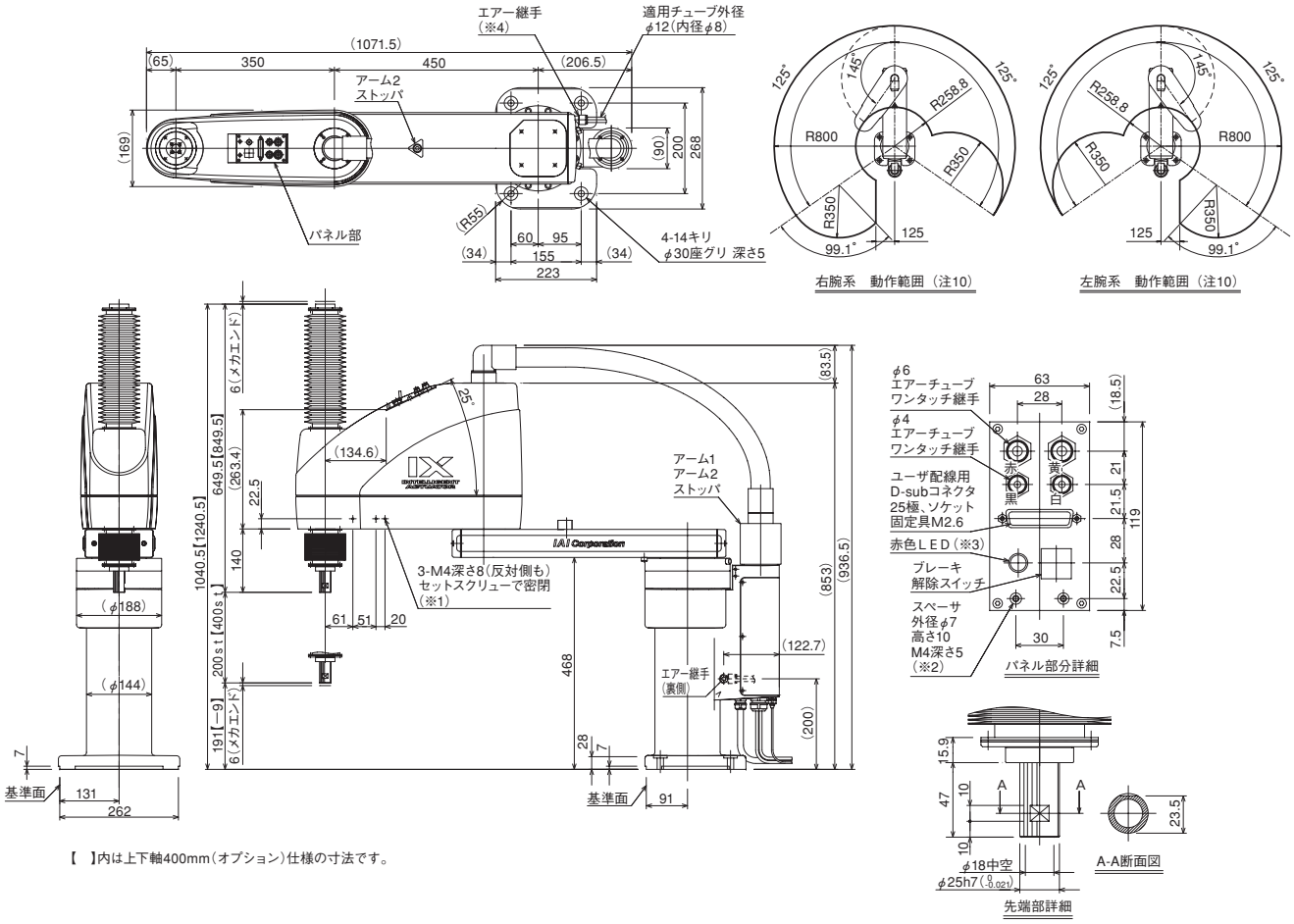
名称	型式	参照頁	標準価格
CE 対応仕様	**CE**	→ 5-161	—
ジョイントケーブル仕様	**JY**	→ 5-163	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン（ソケット）
ユーザー配管	外径 φ6 内径 φ4 エアチューブ 2 本（常時使用圧力 0.8MPa） 外径 φ4 内径 φ2.5 エアチューブ 2 本（常時使用圧力 0.8MPa）
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個（DC24V 供給必要）
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ（DC24V 供給必要）
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手　適用チューブ外径 φ12
吸引量(注8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
周囲温度・湿度	温度 0 ～ 40℃　湿度 20 ～ 85% RH 以下（結露無きこと）
本体質量	62kg
ケーブル長(注9)	5L：5m（標準）　10L：10m

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD



【 】内は上下軸400mm(オプション)仕様の寸法です。

※1 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
※2 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサ1個あたり)
※3 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
※4 継手は取付け方向を反対にする事が可能です。

ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
- ブレーキ電源テーブル 5m/10m
- ユーザー配線ケーブル 5m/10m
- エアー配管(4本) 0.15m

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				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			
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RAX4/SAX4		4	三相 AC200V	–	–	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT 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)	–	→6-223

クリーン仕様 注意事項

＜スカラタイプIX−NNC＞　※（注 1）～（注 10）は、本文ページの注記と対応しております。

（注 1）繰返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰返し移動させた場合の位置決め精度を表します。
「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。
（繰返し位置決め精度と絶対位置決め精度の違いは前-80 ページをご参照ください）
スペックの繰返し位置決め精度の数値は、周囲温度20℃一定時の値です。

（注 2）PTP動作時最大動作速度

スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。
CP動作命令（補間動作）の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

（注 3）標準サイクルタイム

標準サイクルタイムは、上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作の時間です（粗位置決め）
※アーム長120/ 150/ 180タイプは、02kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作となります。

＜ご注意ください＞
スペックの数値は、2kg搬送、最速動作条件時の値です。
最速動作での連続運転は出来ません。

（注 4）第 3 軸押し込み推力

第3軸押し込み推力は、垂直軸の先端でものを押す力です。
上限は押付け力の設定値(ドライバーカードパラメータNo.38)が70%の場合の押付け力です。
下限は同パラメータ設定値が、アーム長120/150/180は50%、アーム長250/350は20%、アーム長500/600は40%、アーム長700/800は35%の場合の押付け力です。

（注 5）第4軸許容慣性モーメント

第4軸許容慣性モーメントは、スカラロボットの第4軸（回転軸）の回転中心換算の慣性モーメント許容値です。
第4軸回転中心からツール重心までのオフセット量は、40mm以内としてください。
ツール重心位置が第4軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。

（注 6）アラーム表示灯

アラーム表示灯はスカラロボット本体第2アーム上部に設置されています。
コントローラがエラーを発生した場合等に点灯させることが出来ますが、使用する場合はお客様がコントローラのI / O出力の信号を使って、ユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

（注 7）ブレーキ解除スイッチ

ブレーキ解除スイッチはアラーム表示等同様、本体第2アーム上部に設置されています。
ブレーキ解除スイッチを有効にするためには、お客様がロボット本体にあるブレーキ電源の配線に、**DC24Vを供給してください。**

（注 8）本体内部エア吸引

スカラクリーン仕様をクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベース横（または後ろ）のエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。
吸引量は各タイプの共通仕様をご参照ください。
また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

（注 9）ケーブル

スカラロボットのモータ・エンコーダケーブルの標準仕様は、本体に直接接続されています。
ジョイント仕様をご利用の場合は、オプションにてジョイントケーブル仕様を選択ください。
ケーブルの長さは、アーム長 120/150/180 タイプが 3m(記号 3L) と 5m(記号 5L)、
その他タイプが 5m(記号 5L) と 10m(記号 10L) の 2 種類から選択可能です。

（注 10）動作範囲

アブソリュートリセット及び腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びますので周辺機器との干渉にご注意ください。

加減速度の設定について

加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。
また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。
連続動作を行う際は加減速値を下げるか、加減速後に 3 秒以上の停止時間を設けてください。
※ 加減速度設定の目安は 1-493 ページをご参照ください。

カタログスペックの注意点　＜スカラタイプ：IXP＞　　※（※1）～（※6）は、本文ページの注記と対応しております。

（※1）繰返し位置決め精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します（周囲温度20℃一定時の値です）。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切り替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、繰返し位置決め精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

（※2）PTP動作時最大動作速度

スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。
CP動作命令（補間動作）の場合は、速度に限界があります。詳細は、1-496ページ「パワーコンスカラIXP加減速度設定の目安」の「CP動作」をご確認ください。また、上下軸を下降端で動作させる場合は、速度・加速度を適宜落とす必要がありますのでご注意ください。

（※3）可搬質量

可搬質量には、定格可搬質量と最大可搬質量があります。定格可搬質量は最大速度、最大加速度で動作可能な最大質量です。最大可搬質量は速度、加速度を落とした場合に搬送可能な最大質量です。
定格可搬質量以上の質量を搬送する場合は、プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な速度・加速度が適用されます。

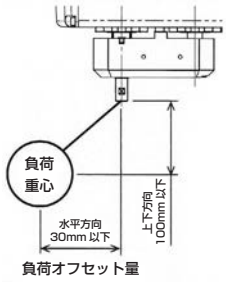
（※4）標準サイクルタイム

標準サイクルタイムは下記の条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間を表します。
一般に高速性能の目安となります。

アーム長	搬送質量(kg)	水平移動距離(mm)	上下移動距離(mm)	サイクルタイム(sec)
350	1	300	25	0.76
450	1	300	25	0.74
550	2	300	25	0.79
650	2	300	25	0.93

（※5）先端軸許容慣性モーメント

スカラロボットの先端軸中心（3軸仕様:ガイドシャフト　4軸仕様:回転軸）換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸回転中心から負荷重心までのオフセット量は、下記のとおりです。
アーム長 350/450
550/650 … 水平方向30mm以下、上下方向100mm以下
定格の可搬質量を超えると水平方向のオフセット量を小さくする必要があります。詳細は取扱説明書をご確認ください。
なお、ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。



（※6）本体内部エア吸引

スカラクリーン仕様をクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベースのエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。各仕様の流量を流せる配管としてください。
また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

動作範囲

腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意ください。

クリーン仕様 オプション

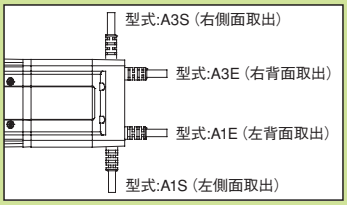
ケーブル取出し方向

型 式 **A0 / A1**　説 明 アクチュエータケーブルの取出し方向を、側面取出し、底面取出しの 2 種類から選択出来ます。

ケーブル取出し方向

型 式 **A1S / A1E / A3S / A3E**

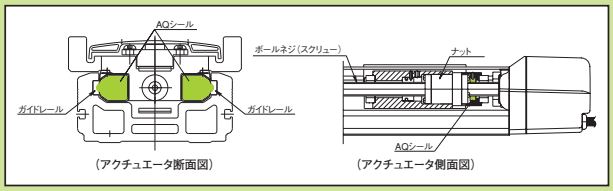
説 明 アクチュエータケーブルの取出し方向を、左背面、左側面、右背面、右側面の 4 種類から選択出来ます。
※ 取出し方向はいずれかを必ず選択していただきます。



AQ シール

型 式 **AQ**

説 明 AQシールは潤滑油を樹脂で固形化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴をもっています。
AQシールをガイド及びボールネジの表面（鋼球転動面）に押し当てることで潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。



ブレーキ

型 式 **B / BE / BL / BR**

説 明 アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源 OFF またはサーボ OFF 時にスライダが落下して取り付け物等を破損しないための保持機構です。
※スカラロボットNNC1205／1505／1805のみZ軸用ブレーキがオプション設定となります。(それ以外の機種は標準設定となります)
電源 OFF またはサーボ OFF 時に Z 軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、ブレーキの手配をお願いします。

クリープセンサ

型 式 **C**(標準) **/ CL**(反対側取付)

説 明 原点復帰を高速で行うためのセンサです。
通常原点復帰はモータ側ストロークエンドのストッパにスライダを押し当てて反転させるため、原点復帰速度は 10 ～ 20mm/s に抑えられています。そのためストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかります。それを短縮させるために途中までは高速でスライダを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサです。
ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR シリーズは、センサ及びカバーがアクチュエータ本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準（型式：C）となります。センサを反対側（勝手違い）に設置したい場合は CL をご選択ください。
ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型（W/WX）タイプはセンサが本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式は C（標準）をご選択ください。

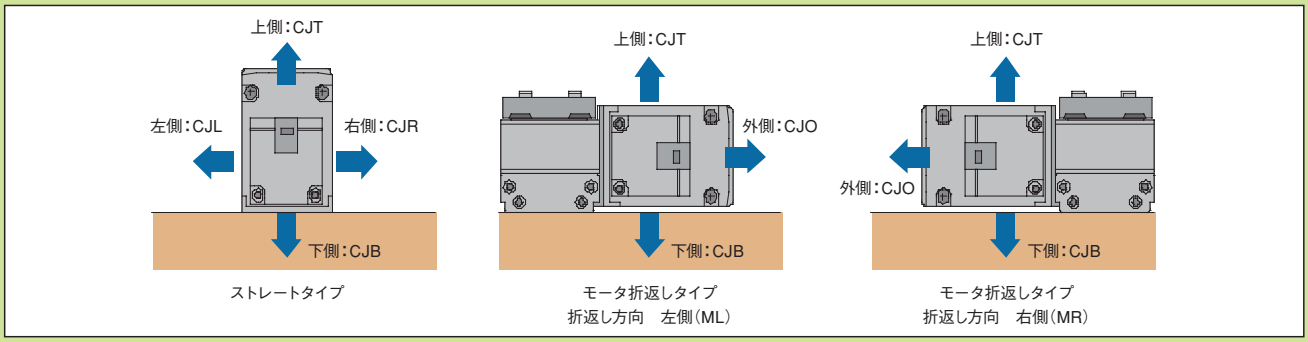
CE 対応

型 式 **CE**　説 明 1-359 ページ CE マーク対応表をご参照ください。
標準で CE に対応していない機種で、CE 対応が必要な場合は本オプションをご指定ください。

ケーブル取り出し方向変更

型 式 **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**

説 明 アクチュエータ本体に装着するモータ・エンコーダケーブルの取付方向を上下左右に変更することが出来ます。

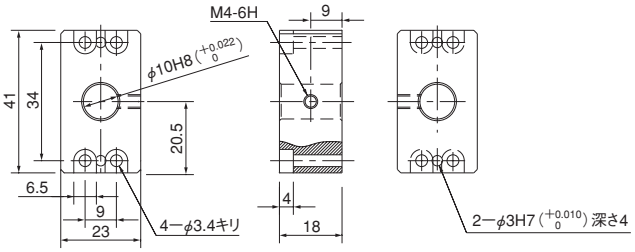


フランジブラケット

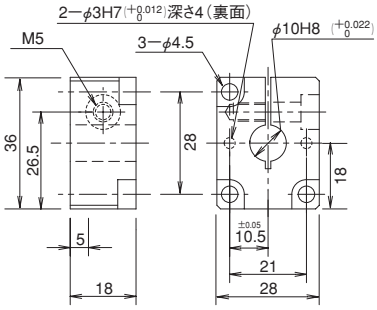
型 式 **FB**

説 明 グリッパ本体を固定するための
ブラケットです。

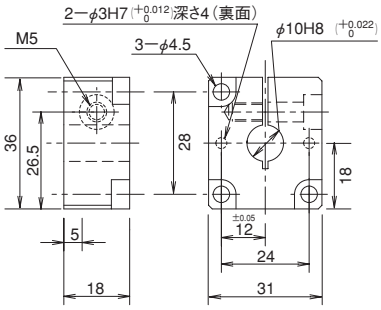
GRSS/GRLS用
単品型式
RCP2-FB-GRSS



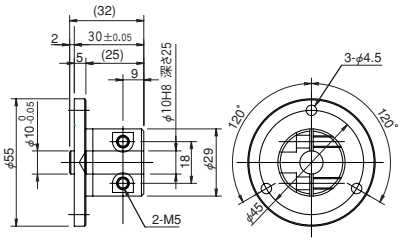
GRS用　単品型式　RCP2-FB-GRS



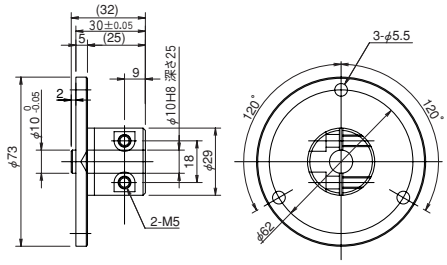
GRM用　単品型式 RCP2-FB-GRM



GR3LS/GR3SS用　単品型式　RCP2-FB-GR3S



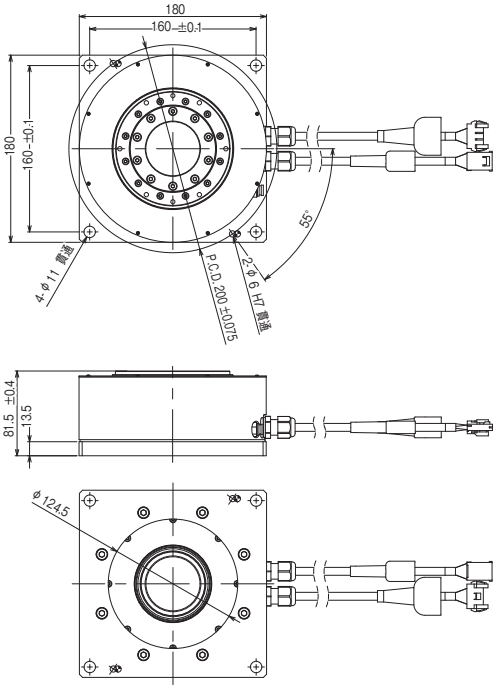
GR3LM/GR3SM用　単品型式　RCP2-FB-GR3M



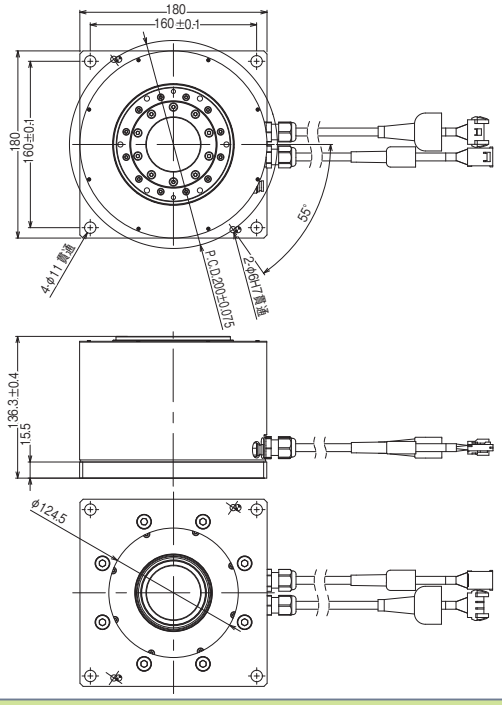
フランジ

型 式 **FL**　**説 明** 本体上面よりボルトで固定するための金具です。

DDA-LT18C
単品型式　DDA-FL-LT18



DDA-LH18C
単品型式　DDA-FL-LH18



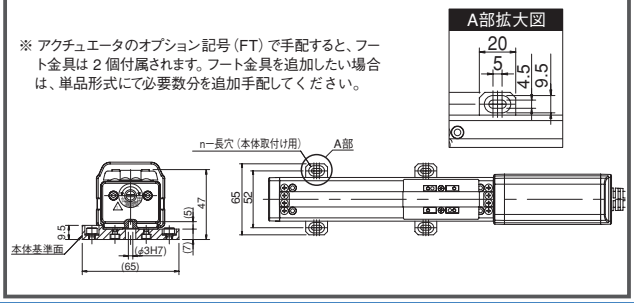
フート金具

型 式 **FT**

説 明 アクチュエータ本体を上側よりボルトで固定するための金具です。
スライダタイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付穴全てにフート金具を取付けてください。
フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
※ フート金具間の取付ピッチ寸法はアクチュエータ図面の取付ピッチ寸法をご参照ください。

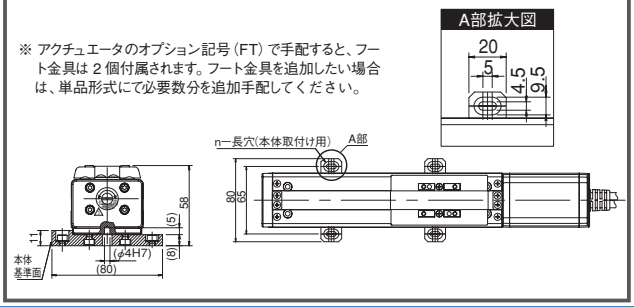
RCA(CR) / RCS2(CR)-SA4C / SA4D
単品型式　RCA-FT-SA4

※ アクチュエータのオプション記号（FT）で手配すると、フート金具は２個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。



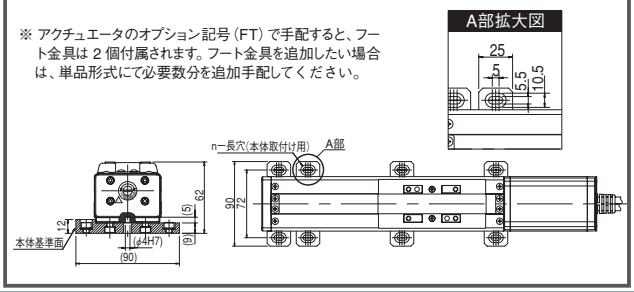
RCA(CR) / RCS2(CR)-SA5C / SA5D
単品型式　RCA-FT-SA5

※ アクチュエータのオプション記号（FT）で手配すると、フート金具は２個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。



RCA(CR) / RCS2(CR)-SA6C / SA6D
単品型式　RCA-FT-SA6

※ アクチュエータのオプション記号（FT）で手配すると、フート金具は２個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。



指定グリス塗布仕様

型 式 **G3 / G4**

説 明 アクチュエーターのボールねじ、リニアガイド、ロッド摺動面に塗るグリスを
クリーン環境用低発塵グリス（G3:AFFグリース、G4:AFE-CAグリース）に変更します。

高精度仕様

型 式 **HPR**

説 明 RCP6（S）のスライダタイプ、ワイドスライダタイプの標準仕様は、繰返し位置決め精度が±0.01mmです。
このオプションを指定することで、繰返し位置決め精度が±0.005mmになります。　※リード12mm以下のみ指定可能です。

原点確認センサ

型 式 **HS / HSL**（左側取付）**/ HSR**（右側取付）

説 明 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダが移動したかを確認するためのセンサです。
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用出来ません。

ジョイントケーブル仕様（スカラロボット IXシリーズ用）

型 式 **JY**

説 明 本体･コントローラ間のケーブルをジョイントケーブル仕様に変更することができます。
ケーブルを可動させる場合は断線の恐れがありますので、ジョイントケーブル仕様をご使用ください。

省電力対応

型 式 **LA**

説 明 コントローラの電源容量を低減するオプションです。
標準仕様／高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。
（機種によって最大値は変化しますので、詳細はACON／ASELコントローラの電源容量をご覧ください）

原点リミットスイッチ

型 式 **L**(標準) / **LL**(反対側取付)

説 明 原点復帰を実行した際、押し当て方式はメカエンドに押し当たってから反転し原点を確定しますが、その反転のきっかけをセンサで行なうためのオプションです。
L オプションを指定しますと、HOME（原点検出用）、＋ OT（反モータ側オーバートラベル）、－ OT（モータ側オーバートラベル）の３つの近接センサが装着されます。（HOME と－ OT は一体型のツインセンサとなります）
ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR シリーズは、原点リミットスイッチ及びカバーが本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準（型式：L）となります。原点リミットスイッチを反対側（勝手違い）に設置したい場合は LL をご選択ください。
ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型（W/WX）タイプは原点リミットスイッチが標準装備となります。センサは、本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式は L（標準）をご選択ください。

シンクロ動作時マスター軸指定

型 式 **LM**(標準) / **LLM**(反対側取付) / **S**(スレーブ軸指定)

説 明 X-SEL コントローラの機能のひとつに「シンクロ動作機能」があります。
これは 2 軸のアクチュエータを同時に動作させるもので、1 軸をマスター（記号：M）とし、もう 1 軸がスレーブ（記号：S）となり、スレーブがマスターに対し超高速制御で追従することにより、2 軸が同時に動作するものです。
シンクロ動作を行う 2 軸のアクチュエータは、全く同じ仕様（タイプ、リード、モータ出力、ストローク）でなければなりません。
シンクロ動作を行う場合は、マスター軸はリミットスイッチ仕様となりますので、手配の際はマスター軸の型式に LM（リミット仕様マスター軸指定）を、スレーブ軸の型式に S（スレーブ軸指定）を付けてください。
ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR シリーズは、原点リミットスイッチ及びカバーが本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準（型式：LM）となります。原点リミットスイッチを反対側（勝手違い）に設置したい場合は LLM をご選択ください。
ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型（W/WX）タイプは原点リミットスイッチが本体内部に内蔵されます。型式は LM（標準）をご選択ください。また本体側面にカバーは付きません。

原点逆仕様

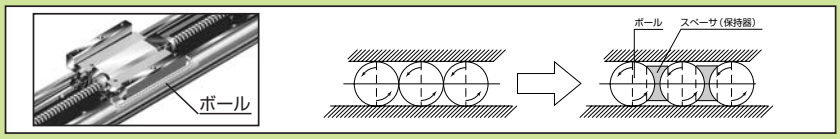
型 式 **NM**

説 明 通常原点位置は、スライダ・ロッド共にモータ側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することが出来ます。（原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は、弊社に返却して頂き調整が必要となりますのでご注意ください）

ボール保持機構付ガイド

型 式 **RT**

説 明 ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサ（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。
ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。
ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。
ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムースになり、スライダの動作性が向上します。



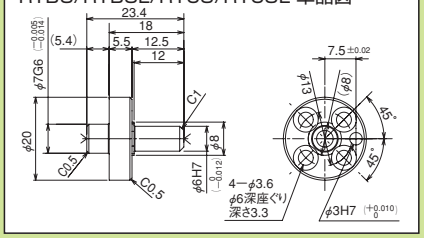
※ISDACR/ISPDACR-W/WX ではご使用出来ません。
※ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR のボール保持機構付きガイド仕様を垂直で使用する場合には、一部の機種にて垂直可搬質量が変わりますのでご注意ください。
詳細は各タイプのページをご参照ください。

シャフトアダプタ

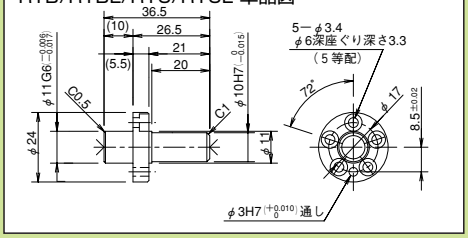
型 式 **SA**

説 明 ロータリの回転部に治具等を取り付けるためのアダプタです。

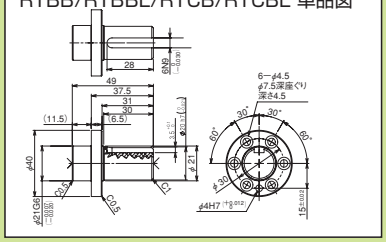
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

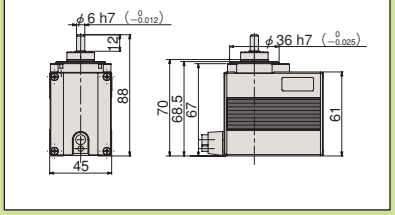


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



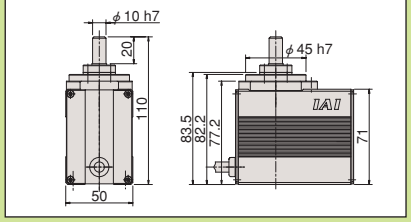
RCP2CR-RTBS ／ RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量 0.02kg)



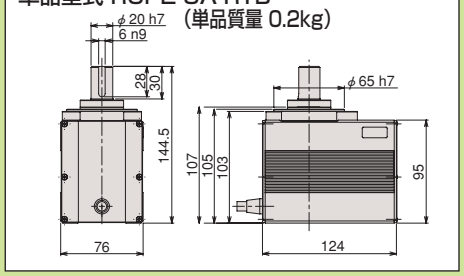
RCP2CR-RTB ／ RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量 0.04kg)



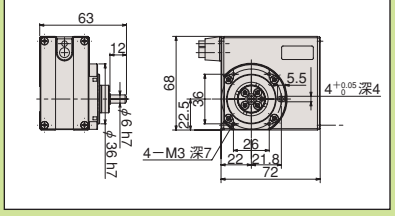
RCP2CR-RTBB ／ RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量 0.2kg)



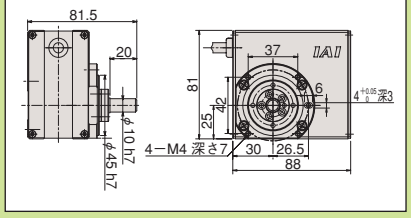
RCP2CR-RTCS ／ RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量 0.02kg)



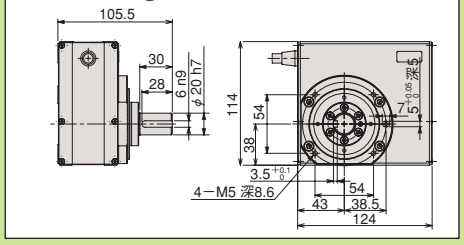
RCP2CR-RTC ／ RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量 0.04kg)



RCP2CR-RTCB ／ RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量 0.2kg)

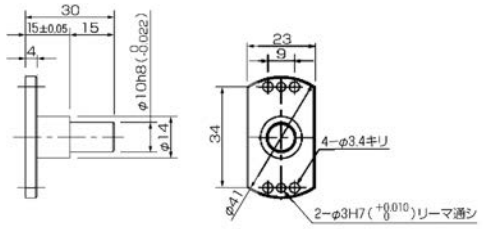


シャフトブラケット

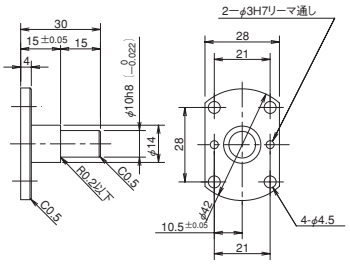
型 式 **SB**

説 明 グリッパ本体を取り付けるための固定金具です。

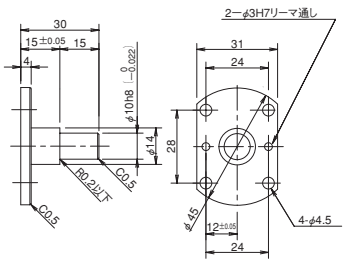
RCP2CR-GRSS/GRLS用　単品型式 RCP2-SB-GRSS



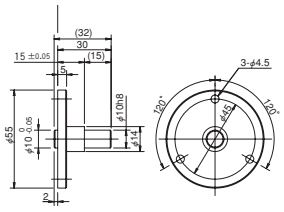
RCP2CR-GRS用
単品型式 RCP2-SB-GRS



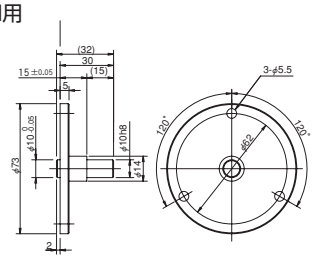
RCP2CR-GRM用
単品型式 RCP2-SB-GRM



RCP2CR-GR3LS/GR3SS用
単品型式 RCP2-SB-GR3S



RCP2CR-GR3LM/GR3SM用
単品型式 RCP2-SB-GR3M

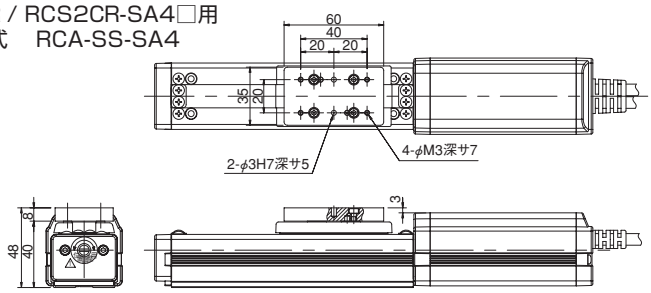


スライダスペーサ

型 式 **SS**

説 明 SA4タイプのスライダ上面位置を、モータ高さ位置よりも上にするためのスペーサです。SA4以外のアクチュエータは、スライダ上面位置がモータ高さ位置より高くなっているため必要ありません。

RCACR / RCS2CR-SA4□用
単品型式　RCA-SS-SA4



真直度高精度仕様

型 式 **ST**

説 明 スライダの運動平行度（水平／垂直）、スライダの運動真直度（水平／垂直）の走り精度を高レベルで規定した精密アクチュエータです。
それぞれの走り精度はアクチュエータのストローク毎に規定されます。下表は、1m あたりの規格値になります。
ストローク毎の規格値の算出方法は、「アルミベースと鉄ベース」の計算例を参照ください。

		アルミベース		鉄ベース	
		真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)	真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)
1	運動平行度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は一律0.015mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は一律0.015mmとする〕
2	運動真直度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.020 〔ストローク500mm以下は一律0.01mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.015 〔ストローク500mm以下は一律0.008mmとする〕

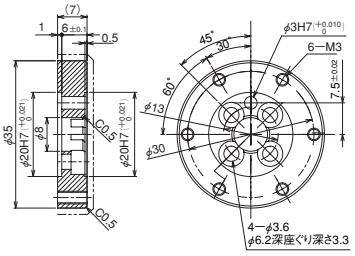
※運動平行度／運動真直度の詳細、ストローク毎の規格値の算出方法は、2-635ページをご参照ください。（※）精度測定の方法はIAI検査基準によります。

テーブルアダプタ

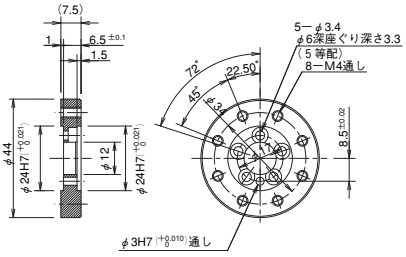
型 式 **TA**

説 明 ロータリタイプの回転部に治具等を取り付けるためのアダプタです。

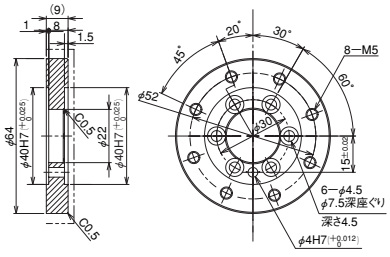
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

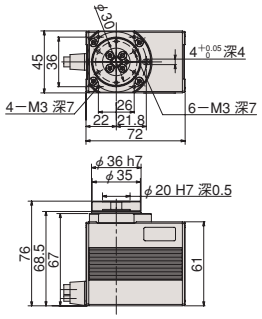


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



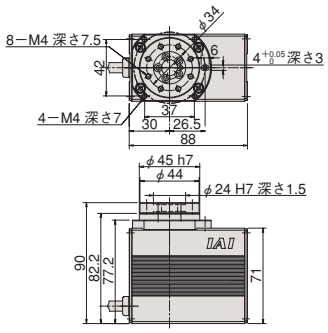
RCP2CR-RTBS ／ RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量 0.02kg)



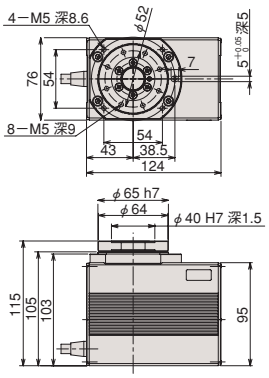
RCP2CR-RTB ／ RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量 0.03kg)



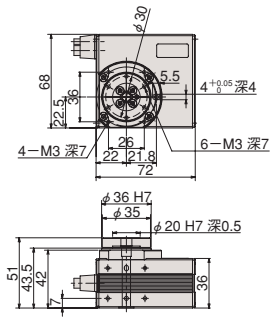
RCP2CR-RTBB ／ RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量 0.06kg)



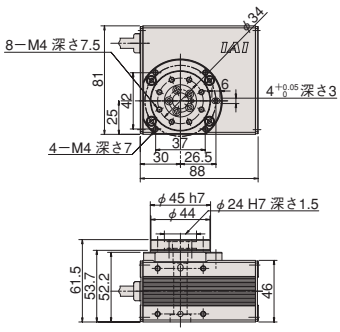
RCP2CR-RTCS ／ RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量 0.02kg)



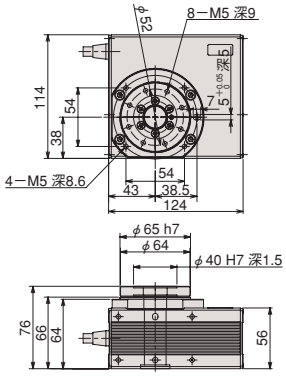
RCP2CR-RTC ／ RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量 0.03kg)



RCP2CR-RTCB ／ RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量 0.06kg)



吸引用継手 L 字仕様

型　式　**VL**

説　明　クリーン仕様の吸引用継手を、ストレートタイプから L 字タイプに変更するものです。

L 字継手取出し方向

型　式　**VLL / VLR**

説　明　クリーン仕様の吸引用L字継手の取出し方向を左側(型式:VLL)か右側(型式:VLR)か選択できます。
※どちらかを必ずご選択ください。

吸引用継手なし

型　式　**VN**

説　明　クリーン仕様から吸引用継手を取り外して簡易防塵タイプとして使用するオプションです。

吸引用継手勝手違い

型　式　**VR**

説　明　バキューム用継手は標準がモータ側から見て本体左側に設置されていますが、これを勝手違い側（右側）に変更するオプションです。

ダブルスライダ仕様

型　式　**W**

説　明　ボールネジに接続されていないフリーのスライダを追加するオプションです。
スライダをダブルにすることで、モーメント及び張り出し負荷長を大きくすることが出来ます。
※ 中間サポート付タイプ（MX/LX/WX）では使用出来ません。

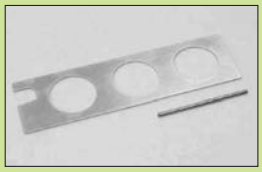
機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

シリーズ	タイプ	アブソリュートデータバックアップ用電池	アブソリュートリセット調整治具	フランジ
IXP	3C3515/4C3515	–	本体付属	IXP-FL-2
	3C4515/4C4515			
	3C5520/4C5520			IXP-FL-3
	3C6520/4C6520			
IX	NNC1205	AB-6 ※1	JG-5	IX-FL-4
	NNC1505			
	NNC1805			
	NNC2515H	AB-3 ※1	JG-2	IX-FL-2
	NNC3515H			
	NNC50□□H		JG-1	IX-FL-1
	NNC60□□H			
	NNC70□□H		JG-3	IX-FL-3
	NNC80□□H			

※1 電池はスカラ全機種 1 台につき 4 個必要です。AB-3 の荷姿は 1 個単位ですのでご注文の際は必要個数をご指定ください。

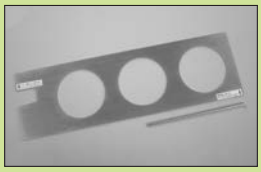
アブソリュートリセット調整治具（IXシリーズ用）

エンコーダのアブソリュートデータが消失しアブソリュートリセットが必要な場合に使用する調整治具です。



JG-1

JG-2

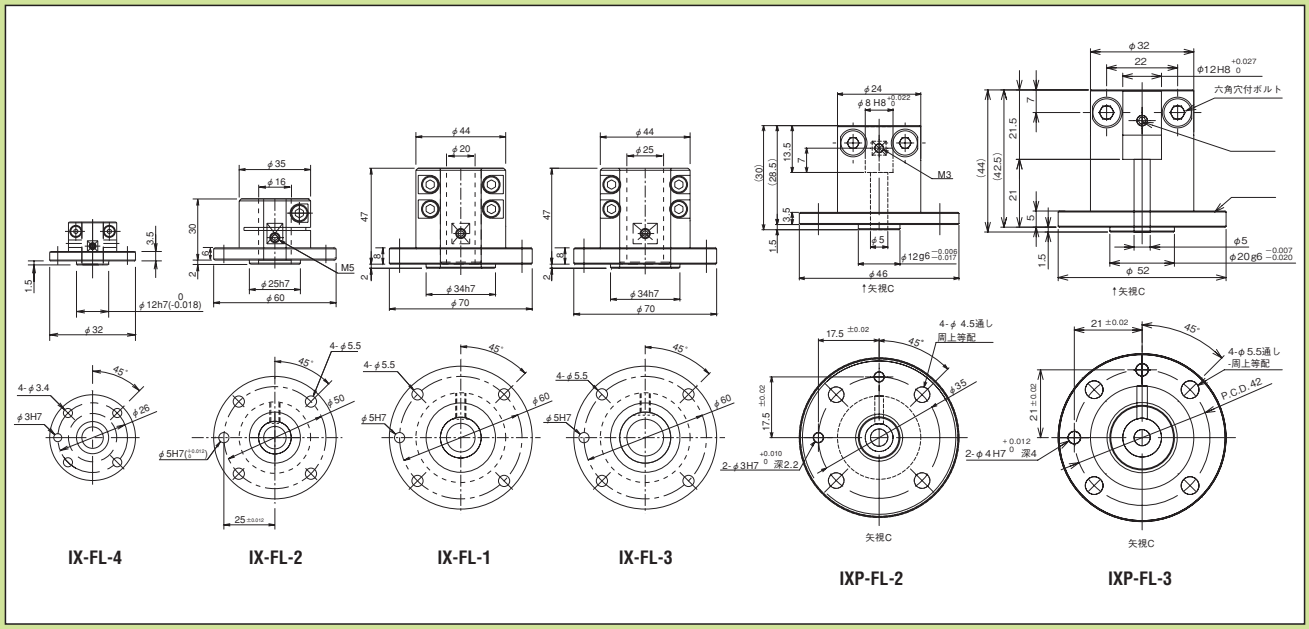


JG-3

JG-5

フランジ

Z 軸アーム先端に物を取り付ける場合にご使用ください。



アブソリュートデータバックアップ用電池（IXシリーズ用）

スカラロボットのアブソリュートデータを保持するための電池です。
コントローラから「アブソデータバックアップバッテリ電圧低下警告エラーコード：EA03」が出力されたら、すみやかに電池の交換をしてください。

※ 電池は（スカラ全機種）1 台につき 4 個必要です。荷姿は 1 個単位ですのでご注文の際は必要数をご指定ください。

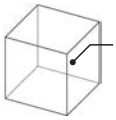
型式 **AB-3**

型式 **AB-6**

クリーン仕様 クリーン度規格について

クリーン度はクリーンルーム内の清浄度を示す指標であり、「一定の体積中の基準の大きさ以上の塵埃の数量」で示されます。
規格の原本は1963年のアメリカ連邦規格Federal Standard209です。この規格は1992年に改定されたFed.Std209Eが最新になっていますが、ISO14644-1成立(1999年)に伴い、2001年に廃止されました。
またそのほか、日本工業規格JIS B 9920も、2002年にISOと完全に同一の形に改訂されました。
ただし、現場レベルではアメリカ連邦規格Fed.Std209Dによる「クラス1000」という表現やそれを準ずる形で「0.1μmクラス100」という通称が多く用いられています。

No.	規格名	クラス名	対象粒径	基準体積	備考
1	Fed.Std.209D	クラス1,10,100…10万	0.5μm	1ft³	1963年に制定。2001年に廃止
2	ISO146-4461	クラス1～9	0.1μm	1m³	1999年に制定



規定の大きさの空間（1m³、1ft³）に
対象粒径の塵埃が
いくつ存在するかを規定

アイエイアイ規格は、Fed.Std.209Dを準用していますが、対象の粒径は0.1μmです。

<クリーン度規格>

クリーン度規格について、以下の表にまとめます。

1. Fed.Std.209D

対象粒径	0.5μm以上				
クラス基準	1ft³の粒子数				
クラス	測定粒子径［個/ft³（個/m³）］				
	0.1μm	0.2μm	0.3μm	0.5μm	5μm
クラス1	35	7.5	3	1 (35)	
クラス10	350	75	30	10 (353)	
クラス100		750	300	100 (3530)	
クラス1000				1,000 (35,300)	7
クラス10000				10,000 (353,000)	70
クラス100000				100,000 (3,530,000)	700

1. ISO 14644-1

対象粒径	0.1μm					
クラス基準	1m³の粒子数のべき乗					
クラス	上限濃度［個/m³］					
	0.1μm	0.2μm	0.3μm	0.5μm	1μm	5μm
クラス1	10	2				
(クラス1.5)	32					
クラス2	100	24	10	4		
(クラス2.5)	316					
クラス3	1,000	237	102	35	8	
(クラス3.5)	3,160					
クラス4	10,000	2,370	1,020	352	83	
(クラス4.5)	31,600					
クラス5	100,000	23,700	10,200	3,520	832	29
クラス6	1,000,000	237,000	102,000	35,200	8,320	293
クラス7				352,000	83,200	2,930
クラス8				3,520,000	832,000	29,300
クラス9				35,200,000	8,320,000	293,000

※網掛け部は対象粒径

表　規格対応表

規格名称	IAI規格	Fed.Std.209D	ISO　14644-1
クリーン度クラスの対応			クラス1
			(クラス1.5)
			クラス2
	クラス10		(クラス2.5)
		クラス1	クラス3
	クラス100		(クラス3.5)
		クラス10	クラス4
			(クラス4.5)
		クラス100	クラス5
		クラス1000	クラス6
		クラス10000	クラス7
		クラス100000	クラス8

←赤字はアイエイアイにおけるクリーン度
細小型のみクラス 100（ISO クラス 3.5）
その他クラス 10（ISO クラス 2.5）

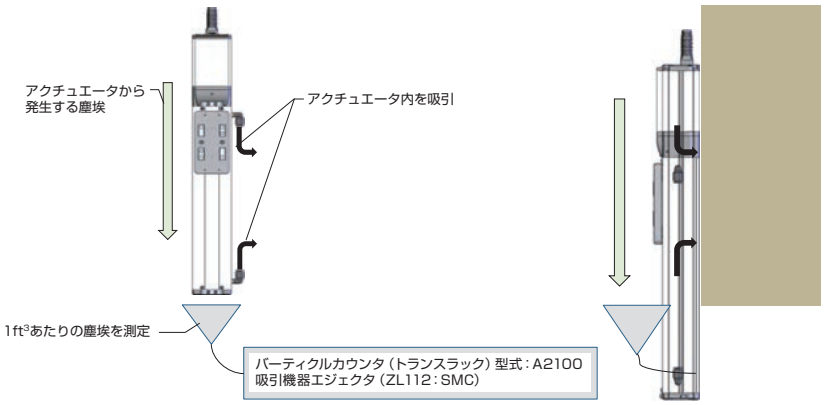
※クラスについては、以下の式で規定される

$$Cn = 10^{V} \times \left(\frac{0.1}{D}\right)^{2.08}$$

Cn:粒径以上の上限濃度(個/m³)
N:清浄度クラス
⇒中間域の清浄度クラスは1.1～8.9まで0.1刻みで規定
D:粒径［μm］

<アイエイアイにおけるクリーン度測定方法>

アイエイアイでの測定条件を下図に示す。
垂直設置にて測定し、1ft³あたりの塵埃の量を3回計測し、その最大値をクリーン度とする。



MEMO